

# Föreläsning

## Datastrukturer (DAT036)

Nils Anders Danielsson

2013-11-13

## Grafer:

- ▶ Terminologi.
- ▶ Datastrukturer.
- ▶ Topologisk sortering.
- ▶ Kortaste vägen.
  - ▶ Bredden först-sökning.
  - ▶ Dijkstras algoritm.

(Vi får se vad vi hinner.)

Grafer kan representera:

- ▶ Nätverk.
- ▶ Beroenden.
- ▶ Flödeskapaciteter.
- ▶ ...

Givet en graf kan man ställa olika frågor:

- ▶ Nätverk.
  - ▶ Hur tar man sig från A till B?  
Snabbast? Billigast?
  - ▶ Vilken rutt har störst bandbredd?
- ▶ Beroenden.
  - ▶ Vad måste göras först?
- ▶ Flödeskapaciteter.
  - ▶ Vilket är det största möjliga flödet?
- ▶ ...

# Terminologi

# Terminologi

- ▶ Graf:  $G = (V, E)$ .
- ▶  $V$ : Ändlig mängd av noder.
- ▶  $E$ : Kanter/bågar.
- ▶ Riktad graf:  $E \subseteq V \times V$ .
- ▶ Oriktad graf:  $E \subseteq \{ U \subseteq V \mid 1 \leq |U| \leq 2 \}$ .
- ▶ Viktad graf:  $E \subseteq V \times V \times W$  eller  $E \subseteq \{ U \subseteq V \mid 1 \leq |U| \leq 2 \} \times W$  (där  $W$  kan vara  $\mathbb{N}$ ,  $\mathbb{Z}$ ,  $\mathbb{R}$ , ...).
- ▶ I en *multigraf* kan det finnas flera kanter från  $u$  till  $v$ .

# Terminologi

- ▶ Direkta efterföljare till  $u$ :  $\{ v \mid (u, v) \in E \}$ .
- ▶ Direkta föregångare till  $v$ :  $\{ u \mid (u, v) \in E \}$ .
- ▶ Ingrad: Antalet direkta föregångare.
- ▶ Utgrad: Antalet direkta efterföljare.

Begreppen definieras på motsvarande sätt för oriktade grafer/multigrafer/viktade grafer.

# Terminologi

- ▶ Väg:  $v_1 \rightarrow v_2 \rightarrow \dots \rightarrow v_n$ .
- ▶ Längd:  $n - 1$ .
- ▶ Vägar kan ha längd 0.
- ▶ Enkel väg: Alla noder distinkta (utom möjligtvis  $v_1$  och  $v_n$ ).
- ▶ Loop: Kant från nod till sig själv.



# Terminologi

För riktade grafer:

- ▶ Cykel: Väg av längd  $\geq 1$  från  $v$  till  $v$ .
- ▶ Enkel cykel: Cykel som är enkel väg.
- ▶ (Riktad) acyklisk graf/DAG: Graf utan cykler.

# Terminologi

För oriktade grafer:

- ▶ Sammanhängande:  
Finns väg från varje nod till varje annan nod.

För riktade grafer:

- ▶ Starkt sammanhängande:  
Finns väg från varje nod till varje annan nod.
- ▶ Svagt sammanhängande:  
Underliggande oriktad graf är sammanhängande.

# Terminologi

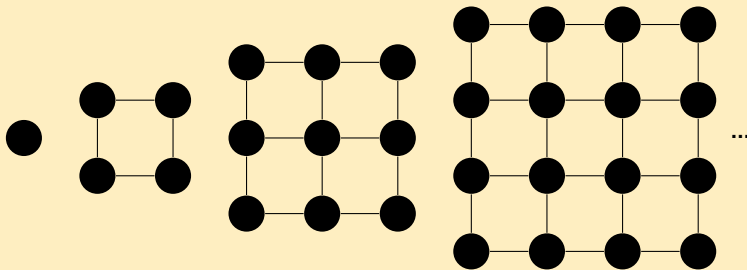
Komplett graf:

- ▶ Inga loopar.
- ▶ I övrigt så många kanter som möjligt.

# Terminologi

- ▶ Tät graf:  $|E| = \Theta(|V|^2)$ .
- ▶ Annars gles.

Är grafer av följande typ täta?



# Datastrukturer

# Grannmatriser

- ▶ Kvadratisk matris med  $|V|^2$  element.
- ▶ Elementen kan t ex vara true/false.
- ▶ Tar stor plats om grafen är gles.
- ▶ Gå igenom en nods direkta efterföljare:  $\Theta(|V|)$ .
- ▶ Gå igenom alla noders direkta efterföljare:  $\Theta(|V|^2)$ .
- ▶ Avgöra om det finns en kant från  $u$  till  $v$ :  $\Theta(1)$ .
- ▶ Antagande ovan:  
En nods index kan beräknas på konstant tid.  
Kan kanske använda hashtabell:  $\text{nod} \mapsto \text{index}$ .

# Grannlistor

En variant:

- ▶ Array av storlek  $|V|$ ...
- ▶ ...innehållandes oordnade listor med direkta efterföljare.
- ▶ Ibland också listor med direkta föregångare.
- ▶ Gå igenom en nods direkta efterföljare:  $O(|V|)$ .
- ▶ Gå igenom alla noders direkta efterföljare:  $\Theta(|E|)$ .
- ▶ Avgöra om det finns en kant från  $u$  till  $v$ :  $O(|V|)$ .



# Grannlistor

En annan variant:

- ▶ Ett objekt per nod.
- ▶ Avbildning (map) från noder till nodobjekt.
- ▶ Objektet innehåller grannlistor med pekare till andra objekt.

Hur stor plats tar en graf representerad som en grannlista?

(Anta att etiketter/vikter tar liten plats.)

- ▶  $\Theta(|V|)$ .
- ▶  $\Theta(|E|)$ .
- ▶  $\Theta(|V| + |E|)$ .
- ▶  $\Theta(|V|^2)$ .

# Topologisk sortering

# Topologisk sortering

Definition:

- ▶ Total ordning av  $V$ .
- ▶ Om det finns en väg från  $v_1$  till  $v_2$  så är  $v_1 < v_2$ .

Exempel:

- ▶ Förkunskapskrav  $\Rightarrow$  giltig ordning av kurser.

# Topologisk sortering

- ▶ Ointressant för oriktade grafer.
- ▶ Cykel  $\Rightarrow$  ingen topologisk sortering.
- ▶ DAGs (riktade ocykliska grafer) kan alltid sorteras topologiskt.
- ▶ Tillräckligt villkor för att vara cyklisk: Grafen innehåller minst en nod, och alla noder har ingrad  $> 0$ .

# Topologisk sortering: enkel algoritm

```
r = new empty list

while V  $\neq$   $\emptyset$  do
  if any v  $\in$  V with indegree(v) = 0 then
    r.add-last(v)
    remove v from G
  else
    raise error: cycle found

return r // Nodes, topologically sorted.
```

# Topologisk sortering: enkel algoritm

```
r = new empty list

while V  $\neq$   $\emptyset$  do
  if any v  $\in$  V with indegree(v) = 0 then
    r.add-last(v)
    remove v from G
  else
    raise error: cycle found

return r // Nodes, topologically sorted.
```

Kan vi undvika radering?

# Topologisk sortering: enkel algoritm (2)

```
r = new empty list
d = map from vertices to their indegrees
    // null for nodes in r.

repeat |V| times
    if d[v] == 0 for some v then
        r.add-last(v)
        d[v] = null
        for each direct successor v' of v do
            decrease d[v'] by 1
    else
        raise error: cycle found

return r // Nodes, topologically sorted.
```



# Grafrepresentation

Pseudokod: Behöver mer information för tidskomplexitetsanalys.

Grafrepresentation (den här gången):

- ▶ Noder numrerade  $0, 1, \dots, |V| - 1$ .
- ▶ Array `adjacent` med  $|V|$  positioner.
- ▶ `adjacent[i]` innehåller grannlista (länkad lista) för nod  $i$ .

`r`: dynamisk array, `d`: array.

# Pseudokod

Gärna mer detaljer och bättre namn på tenta.  
Exempel:

```
// indegree är en map från nodindex till
// /virtuella/ ingrader, de ingrader
// respektive nod skulle ha om alla noder i
// r togs bort från grafen. Den virtuella
// ingraden för noder i r är null.
indegree = new array of size |V|

// Initialisera indegree.
for i in [0,...,|V|-1] do
    indegree[i] = 0
for i in [0,...,|V|-1] do
    for each direct successor j of i do
        indegree[j]++
```

# Pseudokod

Gärna mer detaljer och bättre namn på tenta.  
Exempel:

```
// indegree är en map från nodindex till
// /virtuella/ ingrader, de ingrader
// respektive nod skulle ha om alla noder i
// r togs bort från grafen. Den virtuella
// ingraden för noder i r är null.
indegree = new array of size |V|

// Initialisera indegree.
for i in [0,...,|V|-1] do                                 $O(|V|)$  ggr
    indegree[i] = 0                                      $O(1)$ 
for i in [0,...,|V|-1] do
    for each direct successor j of i do
        indegree[j]++
```

# Pseudokod

Gärna mer detaljer och bättre namn på tenta.  
Exempel:

```
// indegree är en map från nodindex till
// /virtuella/ ingrader, de ingrader
// respektive nod skulle ha om alla noder i
// r togs bort från grafen. Den virtuella
// ingraden för noder i r är null.
indegree = new array of size |V|

// Initialisera indegree.
for i in [0,...,|V|-1] do                                0(|V|) ggr
    indegree[i] = 0                                     0(1)
for i in [0,...,|V|-1] do                                0(|V|)
    for each direct successor j of i do                 0(|E|) ggr
        indegree[j]++                                  0(1)
```

# Topologisk sortering: enkel algoritm (2)

```
r = new empty list                                0(1)
d = map from vertices to their indegrees          0(|V| + |E|)
    // null for nodes in r.

repeat |V| times                                  0(|V|) ggr
    if d[v] == 0 for some v then                  0(|V|)
        r.add-last(v)                             0(1)
        d[v] = null                               0(1)
        for each direct successor v' of v do      0(|E|) ggr
            decrease d[v'] by 1                   0(1)
    else
        raise error: cycle found                  0(1)

return r // Nodes, topologically sorted.          0(1)
```

Totalt:  $O(|V|^2 + |E|) = O(|V|^2)$ .

# Topologisk sortering med kö

```
r = new empty list
d = map from vertices to their indegrees
q = queue with all nodes of indegree 0

while q is non-empty do
  v = q.dequeue()
  r.add-last(v)
  for each direct successor v' of v do
    decrease d[v'] by 1
    if d[v'] = 0 then
      q.enqueue(v')

if r.length() < |V| then
  raise error: cycle found

return r // Nodes, topologically sorted.
```

## Analysera värstafallstidskomplexiteten.

- ▶  $\Theta(|V|)$ .
- ▶  $\Theta(|E|)$ .
- ▶  $\Theta(|V| + |E|)$ .
- ▶  $\Theta(|V|^2)$ .

## Bonusövning

Vad händer om man använder en stack istället för en kö?

# Topologisk sortering med kö

```
r = new empty list  $\Theta(1)$ 
d = map from vertices to their indegrees  $\Theta(|V| + |E|)$ 
q = queue with all nodes of indegree 0  $\Theta(|V|)$ 

while q is non-empty do  $\Theta(|V|)$  ggr
  v = q.dequeue()  $\Theta(1)$ 
  r.add-last(v)  $\Theta(1)$ 
  for each direct successor v' of v do  $\Theta(|E|)$  ggr
    decrease d[v'] by 1  $\Theta(1)$ 
    if d[v'] = 0 then  $\Theta(1)$ 
      q.enqueue(v')  $\Theta(1)$ 

if r.length() < |V| then  $\Theta(1)$ 
  raise error: cycle found  $\Theta(1)$ 

return r // Nodes, topologically sorted.  $\Theta(1)$ 
```



Kortaste

vägen

# Kortaste vägen

Kostnad av väg  $v_1, \dots, v_n$ :

$$\sum_{i=1}^{n-1} c_{i,i+1}$$

I oviktad graf:  $n - 1$ .

# Kortaste vägen

Kortaste vägen-problem:

- ▶ Givet två noder  $u$  och  $v$ ,  
hitta en kortaste väg från  $u$  till  $v$ .
- ▶ Givet nod  $u$ , för varje nod  $v$ ,  
hitta en kortaste väg från  $u$  till  $v$ .
- ▶ Hitta kortaste vägen  
från varje nod till varje annan.

# Oviktade grafer: bredden först-sökning

```
d = new array of size |V|, initialised to  $\infty$   
p = new array of size |V|, initialised to null  
q = new empty queue
```

```
q.enqueue(s)  
d[s] = 0
```

```
while q is non-empty do  
  v = q.dequeue()  
  for each direct successor v' of v do  
    if d[v'] =  $\infty$  then  
      d[v'] = d[v] + 1  
      p[v'] = v  
      q.enqueue(v')
```

```
return (d, p)
```

# Oviktade grafer: bredden först-sökning

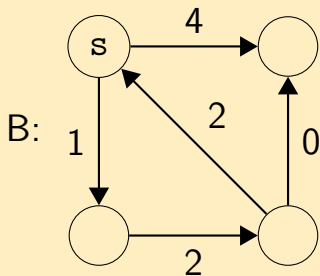
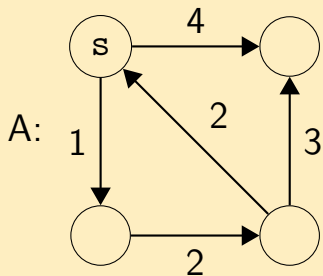
```
d = new array of size |V|, initialised to  $\infty$        $O(|V|)$   
p = new array of size |V|, initialised to null       $O(|V|)$   
q = new empty queue
```

```
q.enqueue(s)  
d[s] = 0
```

```
while q is non-empty do                                 $O(|V|)$  ggr  
    v = q.dequeue()  
    for each direct successor v' of v do               $O(|E|)$  ggr  
        if d[v'] =  $\infty$  then  
            d[v'] = d[v] + 1  
            p[v'] = v  
            q.enqueue(v')
```

```
return (d, p)
```

Fungerar algoritmen för viktade grafer (om + 1 byts ut mot + vikten av kanten från  $v$  till  $v'$ )? Testa!



Viktade  
grafer

# Viktade grafer: Dijkstras algoritm

- ▶ Observation: Kan behöva uppdatera kostnader flera gånger.
- ▶ Antagande: Inga negativa vikter.
- ▶ Grundidé:
  - ▶ Anta att vi redan känner till kortaste vägen till vissa noder.
  - ▶ Beräkna avståndet till alla de här nodernas direkta efterföljare (utom noderna själva).
  - ▶ Det kortaste av de här avstånden måste vara korrekt.



d = new array of size  $|V|$ , initialised to  $\infty$   
p = new array of size  $|V|$ , initialised to null  
k = new array of size  $|V|$ , initialised to false  
d[s] = 0

repeat

  if no unknown node  $v'$  satisfies  $d[v'] < \infty$  then  
    break

v = one of the unknown nodes  $v'$  with smallest  $d[v']$   
k[v] = true

for each direct successor  $v'$  of v do  
  if (not k[v']) and  $d[v'] > d[v] + c(v, v')$  then  
     $d[v'] = d[v] + c(v, v')$   
    p[v'] = v

return (d, p)

# Viktade grafer: Dijkstras algoritm

- ▶ Enkel implementation:  
 $O(|E| + |V|^2) = O(|V|^2)$ .
- ▶ Om grafen är tät ( $|E| = \Theta(|V|^2)$ ):  
linjär i grafens storlek.

(Antagande: Viktoperationer tar konstant tid.)

```

d      = new array of size |V|, initialised to  $\infty$ 
p      = new array of size |V|, initialised to null
k      = new array of size |V|, initialised to false
q      = new empty priority queue
d[s] = 0
q.insert(s, 0)

while q is non-empty do
    v = q.delete-min()
    if not k[v] then
        k[v] = true
        for each direct successor v' of v do
            if (not k[v']) and d[v'] > d[v] + c(v,v') then
                d[v'] = d[v] + c(v,v')
                p[v'] = v
                q.insert(v', d[v'])

return (d, p)

```

# Viktade grafer: Dijkstras algoritm

Med prioritetsskö:

▶ Antagande:  $|V| = O(|E|)$ .

▶ Med binär heap:

$$O(|V| + 2|E| \log |E|) = O(|E| \log |V|).$$

▶ Med binomialheap:

$$O(|V| + |E| \log |E| + |E|) = O(|E| \log |V|).$$

# Viktade grafer: Dijkstras algoritm

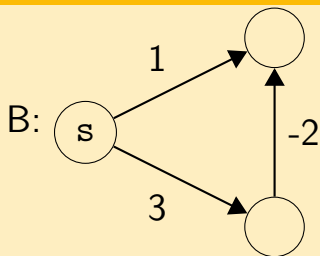
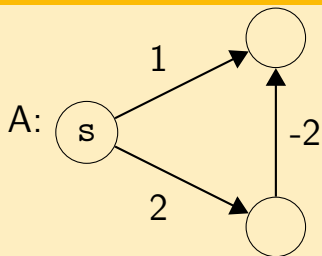
Kan också använda decrease-key:

- ▶ Dubletter i kön undviks.
- ▶ Med binär heap eller binomialheap:  
 $O(|V| + |V| \log |V| + |E| \log |V|) =$   
 $O(|E| \log |V|).$
- ▶ Krångligare (?), verkar ofta vara långsammare.

# Giriga algoritmer

- ▶ Girig algoritm: Varje steg baserat på det som verkar bäst "just nu".
- ▶ Bredden först-sökning: Lite för girig.

Ger Dijkstras algoritm rätt svar för följande grafer?



# Sammanfattning

- ▶ Definition.
- ▶ Datastrukturer.
- ▶ Topologisk sortering.
- ▶ Kortaste vägen.

Nästa vecka:

- ▶ Minsta uppspännande träd.
- ▶ Djupet först-sökning.
- ▶ Dugga.