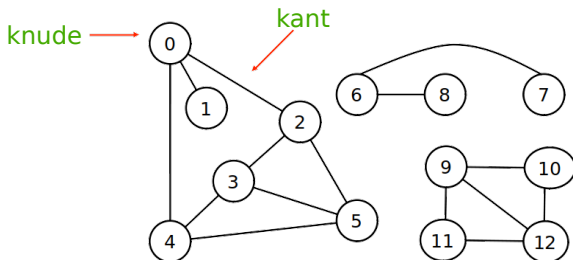


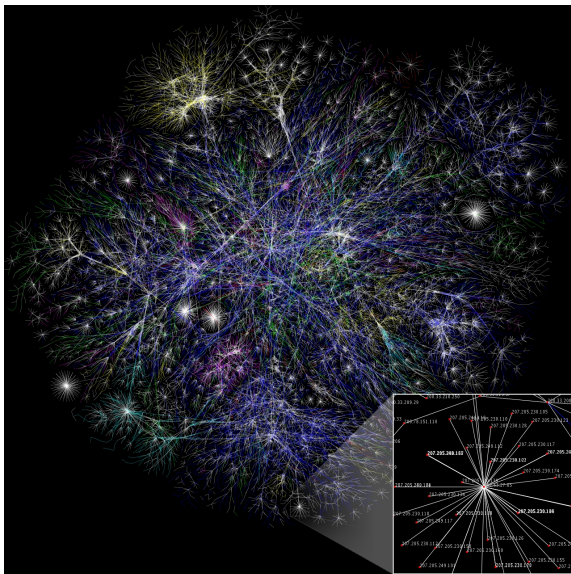
- Grafer (urettede grafer)
- Repræsentation
- Dybdeførstsøgning (DFS)
  - Sammenhængskomponenter
- Breddeførstsøgning (BFS)
  - Todelte grafer

- **Graf:** Mængde af **knuder** (vertices) parvis forbundet af **kanter** (edges).



- **Grafer**
  - Modellerer naturligt mange problemer i mange forskellige områder
  - Tusindvis af praktiske anvendelser
  - Hundrevis af kendte grafalgoritmer

# Visualisering af Internettet



[http://en.wikipedia.org/wiki/Opte\\_Project](http://en.wikipedia.org/wiki/Opte_Project)

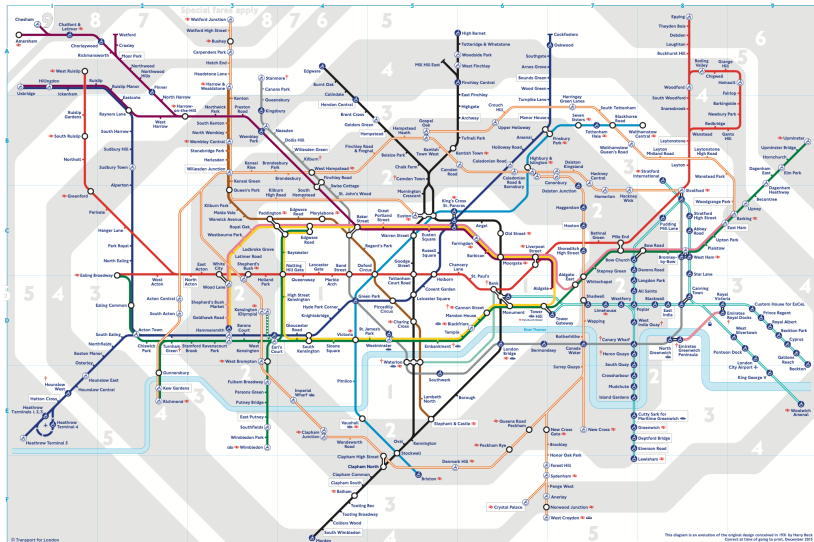
Eva Rotenberg, baseret på materiale af Bille&Gørtz

Introduktion til grafer

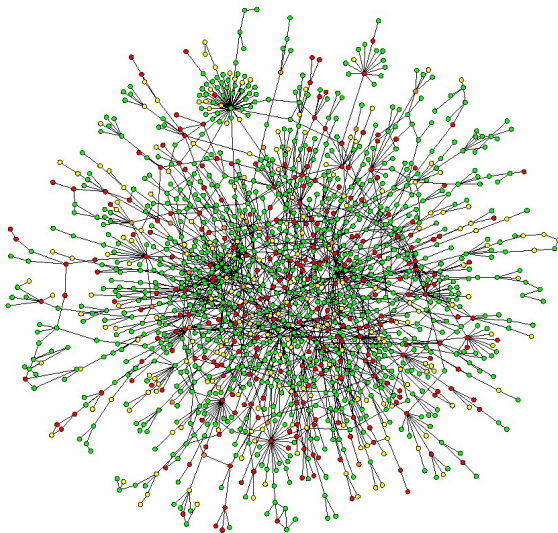


"Visualizing friendships", Paul Butler

# Transportnetværk



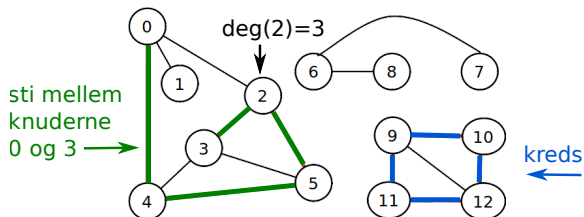
London metro, London Transport



Protein-protein interaktionsnetværk, Jeong et al, Nature Review | Genetics

## Tabel over grafanvendelser

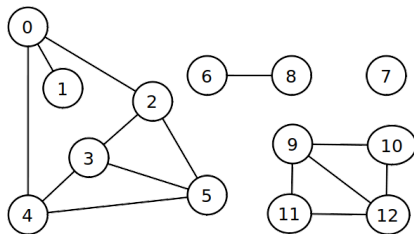
graf	knuder	kanter
kommunikation	computer	kabler
transport	vejkryds	veje
transport	lufthavn	flyruter
spil	position	lovligt træk
neuralt netværk	neuron	synapser
finansnetværk	valuta, aktier	transaktioner
kredsløb	logiske porte	forbindelser
fødekæde	dyrearter	rovdyr-byttedyr
molekyle	atom	bindinger



- **Graf**  $G = (V, E)$  (undirected graph, urettet graf).
  - $V$  = mængde af knuder,
  - $E$  = mængde af kanter, (hver kant har 2 endepunkter, disse er **naboer**)
  - $n = |V|$ ,  $m = |E|$ .
- **Vandring** (walk) : Sekvens af knuder forbundet af kanter.
- **Sti** ((simple) path) : Vandring, som ikke besøger samme knude flere gange.
- **Kreds** (cycle) : Cyklisk vandring startende og sluttende i samme knude, som ellers ikke besøger samme knude flere gange.
- **Grad** (degree) :  $\text{deg}(v)$  antallet af kanter, hvis ene endepunkt er knuden  $v$ .
- **Sammenhæng** (connectivity) : To knuder er **forbundne** hvis der er en vej mellem dem. Grafen er **sammenhængende** hvis alle knuder er forbundne.

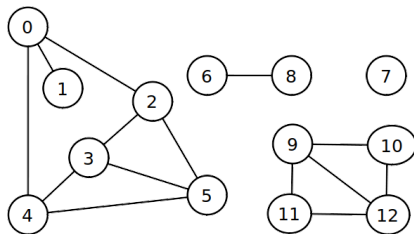


- Husk:  $m = |E| =$  antal kanter i grafen.
- **Lemma:**  $\sum_{v \in V} \deg(v) = 2 \cdot m$
- **Bevis:** Hver kant har 2 endepunkter, og tælles derfor med i summen netop 2 gange.



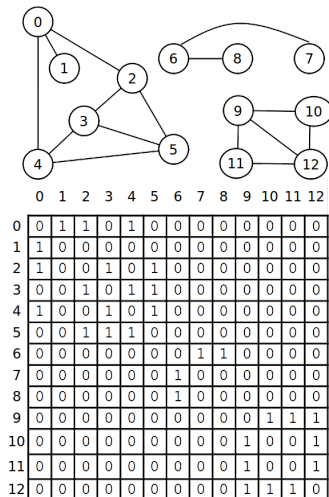
- **Vej.** Findes der en sti mellem knuderne  $a$  og  $b$ ?
- **Korteste vej.** Hvad er den korteste vej mellem  $a$  og  $b$ ?
- **Længste vej.** Hvad er den længste vej mellem  $a$  og  $b$ ?
- **Kreds.** Er der en kreds i grafen?
- **Eulertur.** Er der en cyklisk vandring, der benytter hver kant én gang?
- **Hamiltonkreds.** Er der en kreds, der benytter hver knude én gang?
- **Sammenhæng.** Er alle knuder forbundne?
- **Mindste udspændende træ.** Hvad er den 'billigste' delgraf, der stadigvæk er forbunden?
- **Tosammenhængende.** For alle knuder  $v$  er  $G - v$  er sammenhængende?
- **Planaritet.** Kan grafen tegnes uden krydsende kanter?
- **Isomorfi.** Er to grafer ens på nær omnavngivning?

- En graf  $G$  med  $n$  knuder og  $m$  kanter.
- **Repræsentation:** Vi skal bruge følgende operationer:
  - $\text{adjacent}(u, v)$  – er der en kant mellem  $u$  og  $v$ ?
  - $\text{neighbours}(v)$  – returner alle naboer til  $v$ .
  - $\text{insert}(u, v)$  – indsæt en kant mellem  $u$  og  $v$ .



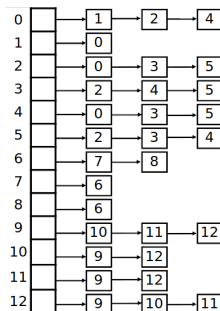
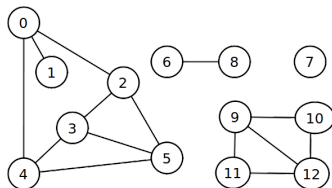
# Repræsentation ved incidensmatrix

- Graf  $G$  med  $n$  knuder og  $m$  kanter.  
**Incidensmatrix** (adjacency matrix)
  - $n \times n$  tabel,  $A$
  - $A[i, j] = \begin{cases} 1 & \text{når } i \text{ og } j \text{ er naboer,} \\ 0 & \text{ellers.} \end{cases}$
- **Plads:**  $\Theta(n^2)$
- **Tid:**
  - adjacent  $\Theta(1)$  tid,
  - neighbours  $\Theta(n)$  tid,
  - insert  $\Theta(1)$  tid.



# Repræsentation ved incidensliste

- Graf  $G$  med  $n$  knuder og  $m$  kanter.  
**Incidensliste** (adjacency list)
  - Array  $A$  af længde  $n$
  - $A[i]$ : liste af naboer til  $i$ .
- **Plads:**  $\Theta(n + \sum_{v \in V} \deg(v)) = \Theta(n + m)$
- **Tid:**
  - $\text{adjacent}(u, v) \Theta(\deg u)$  tid,
  - $\text{neighbours}(v) \Theta(\deg(v))$  tid,
  - $\text{insert} \Theta(1)$  tid. Eller  $\Theta(\deg(v))$  hvis listen skal være sorteret.

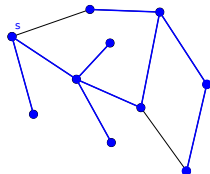


Datastruktur	ADJACENT	NEIGHBORS	INSERT	plads
incidensmatrix	$O(1)$	$O(n)$	$O(1)$	$O(n^2)$
incidensliste	$O(\text{deg}(v))$	$O(\text{deg}(v))$	$O(\text{deg}(v))$	$O(n+m)$

- Mange eksempler på grafer er **tynde** (har få kanter)

- Grafer (urettede grafer)
- Repræsentation
- Dybdeførstsøgning (DFS)
  - Sammenhængskomponenter
- Breddeførstsøgning (BFS)
  - Todelte grafer

- Algoritme til systematisk at udforske alle knuder og kanter i en graf.
- Dybdeførstsøgning (DFS) fra knuden  $s$ :
  - Alle knuder starter som umarkerede.
  - Besøg knude  $v$ :
    - Marker  $v$ .
    - Besøg rekursivt alle  $v$ s umarkerede naboer.
- Opbygger et **DFS-træ**: kanterne fulgt i rekursive kald.
  - **Intuition.**
    - Start i  $s$ . Udforsk grafen indtil 'blindgyde'.
    - Gå tilbage til sidste knude med udforskede kanter, og fortsæt på samme måde.
  - **Starttid**: (discovery time) Første gang, vi besøger knuden.
  - **Sluttid**: (finish time) Sidste gang, vi besøger knuden.





```
DFS(s)
```

```
  time = 1
```

```
  DFS-VISIT(s)
```

```
DFS-VISIT(v)
```

```
  v.d = time++ // starttid
```

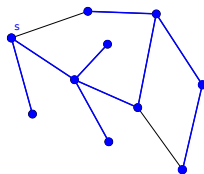
```
  markér v
```

```
  for alle umarkerede naboer u
```

```
    u.π = v // pointer til forælderen
```

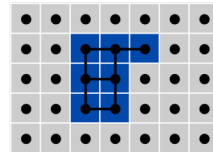
```
    DFS-VISIT(u)
```

```
  v.f = time++ // sluttid
```



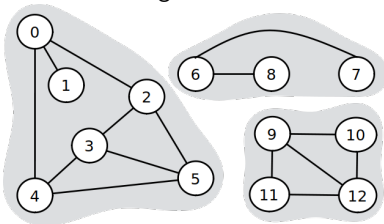
- **Tid:** (givet incidenslisterepræsentation)
  - Rekursion bliver kaldt på hver knude højst én gang
  - $O(\deg(v))$  arbejde 'skyldes' knude  $v$
  - i alt:  $O(n + \sum_{v \in V} \deg(v)) = O(n + m)$  tid.
- **Sammenhæng:**
  - Besøger præcis de knuder, der er forbundet med  $s$ .

- **Farveudfyldning:** (flood fill) skift farve på sammenhængende område af ensfarvede pixels.



- **Algoritme:**
  - Byg en gittergraf og kørs DFS.
  - Knude: pixel
  - Kant: mellem nabopixels af samme farve
  - Område: alle knuder forbundet til en given knude.

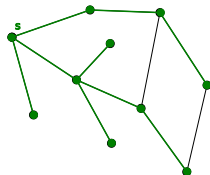
- **Sammenhængskomponent:** (connected component) maksimal delmængde af sammenhængende knuder.



- Hvordan finder vi alle sammenhængskomponenter?
- **Algoritme:**
  - Alle knuder starter som umarkerede.
  - Så længe der findes en umarkeret knude:
    - kørs DFS fra en umarkeret knude.
- **Tid:**  $O(m + n)$ .

- Grafer (urettede grafer)
- Repræsentation
- Dybdeførstsøgning (DFS)
  - Sammenhængskomponenter
- Breddeførstsøgning (BFS)
  - Todelte grafer

- breddeførstsøgning (BFS) fra knuden  $s$ :
  - Alle knuder starter som umarkerede.
  - Marker  $s$  og tilføj  $s$  til køen  $Q$ .
  - Så længe  $Q$  ikke er tom,
    - Udtag køens ældste element, knuden  $v$ ,
    - For alle naboer  $u$  til  $v$ :  
Hvis  $u$  er umarkeret: marker  $u$  og føj  $u$  til køen  $Q$ .
- Opbygger et **BFS-træ**: kanterne fulgt ved kø-sættelse.
- **Intuition.**
  - Start i  $s$ . Udforsk grafen i stigende afstand fra  $s$ .
- **Korteste vej**: Vej fra  $s$  i BFS-træ er korteste vej  $s$  til  $v$ .

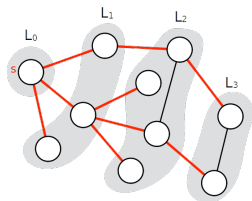


- **Lemma:** BFS beregner afstandene mellem  $s$  og alle andre knuder.

- **Intuition:**

- BFS inddeler grafen i **lag**.
- Lag nr.  $j$  indeholder knuder med afstand  $j$  til  $s$ .

- $L_0 = \{s\}$ ,
- $L_1 =$  alle naboer til  $L_0$ ,
- $L_2 =$  alle naboer til  $L_1$ , som ikke ligger i  $L_0 \cup L_1$ ,
- $L_3 =$  alle naboer til  $L_2$ , som ikke ligger i  $L_0 \cup L_1 \cup L_2$ ,
- ...
- $L_j =$  alle naboer til  $L_{j-1}$ , som ikke ligger i noget tidligere lag.  
dvs. alle knuder af afstand  $j$  til  $s$ .



BFS(s)

markér s

s.d = 0

Q.ENQUEUE(s)

gentag indtil Q.ISEMPTY()

    v = Q.DEQUEUE()

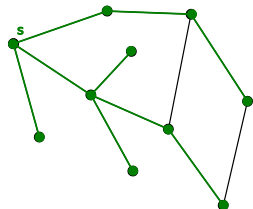
    for alle umarkerede naboer u

        markér u

        u.d = v.d + 1

        u.π = v

        Q.ENQUEUE(u)



- **Tid:** (givet incidenslisterepræsentation)
  - Hver knude besøges højst én gang.
  - $O(\deg(v))$  tid på knude  $v$ .
  - i alt:  $O(n + \sum_{v \in V} \deg(v)) = O(m + n)$  tid.
- Besøger præcis de knuder, der er forbundet med  $s$ .

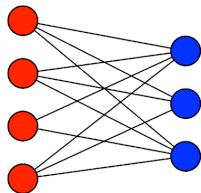
- Grafer (urettede grafer)
- Repræsentation
- Dybdeførstsøgning (DFS)
  - Sammenhængskomponenter
- Breddeførstsøgning (BFS)
  - Todelte grafer



- En graf er **todelt** (bipartite) hvis dens knuder kan farves rød og blå, så alle kanter har et rødt og et blåt endepunkt.

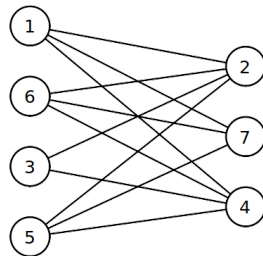
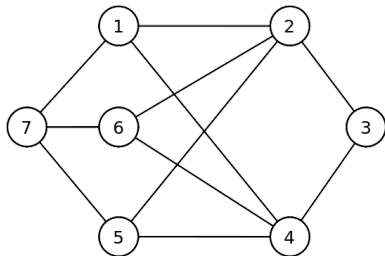
Med andre ord:

- En graf er **todelt** (bipartite) hvis dens knuder kan deles i to mængder  $V_1$  og  $V_2$ , så alle kanter går mellem  $V_1$  og  $V_2$ .

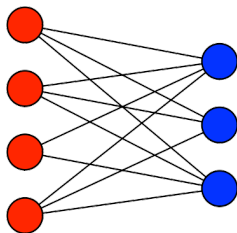


- Matematisk model: fordeling af arbejdsopgaver, tildeling af studiepladser, organer til transplantationspatienter, udbud og efterspørgsel af varer, ...
- Mange grafproblemer er **nemmere** på todelte grafer.

- **Udfordring:** Givet en graf, afgør, om den er todelte.



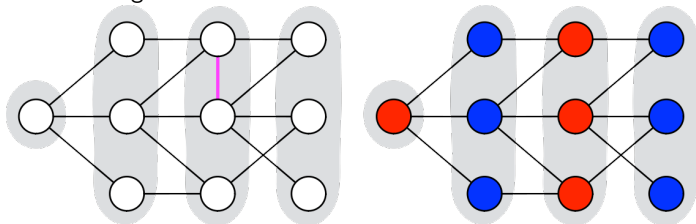
- En graf er todelte hvis og kun hvis den ikke har nogen ulige kredse.
- $\Rightarrow$  Hvis grafen er todelte, så starter og slutter kredsen i samme side.



- Omvendt, hvis den har en kreds af ulige længde, kan vi ikke tofarve den: Hvis vi tofarver grafen, tofarver vi også den ulige kreds, men så får to naboer jo samme farve. Med andre ord ... (se næste side)

## Todelte grafer

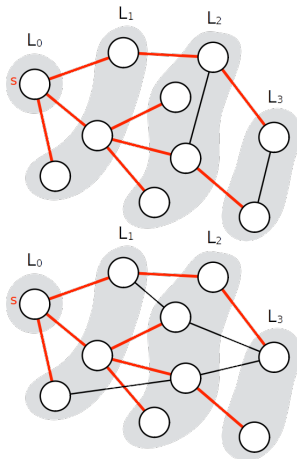
- En graf er todelte hvis og kun hvis den ikke har nogen ulige kredse.
- $\Rightarrow$  Hvis grafen er todelte, så starter og slutter kredsen i samme side.
- $\Leftarrow$  Kig på en knude  $v$  og kørs BFS fra  $v$ .
- Vi får lagene  $L_0, L_1, L_2, \dots$
- Alle kredse har lige længde,
- så derfor er der ingen kanter mellem knuder i samme lag,
- så derfor kan vi farve lagene skiftevis rød og blå,
- så derfor er grafen todelte.



- **Algoritme:**

- Kør BFS på grafen.
- For hver kant i grafen, undersøg, om den er mellem knuder i samme lag.

- **Tid:**  $O(n + m)$



Algoritme	Tid	Plads
Dybdeførst søgning	$O(n + m)$	$O(n + m)$
Breddeførst søgning	$O(n + m)$	$O(n + m)$
Sammenhængskomponenter	$O(n + m)$	$O(n + m)$
Todelte grafer	$O(n + m)$	$O(n + m)$

- Grafer (urettede grafer)
- Repræsentation
- Dybdeførstsøgning (DFS)
  - Sammenhængskomponenter
- Breddeførstsøgning (BFS)
  - Todelte grafer