

## ΠΡΟΓΡΑΜΜΑΤΙΣΤΙΚΕΣ ΤΕΧΝΙΚΕΣ

<http://www.softlab.ntua.gr/~nickie/Courses/progtech/>

Διδάσκοντες: Γιάννης Μαΐστρος (maistros@cs.ntua.gr)  
Νίκος Παπασπύρου (nickie@softlab.ntua.gr)  
Βασίλης Βεσκούκης (bxb@cs.ntua.gr)  
Πέτρος Στεφανέας (petros@mail.ntua.gr)

## ΓΡΑΦΟΙ (GRAPHS)

Πέτρος Στεφανέας

Προγραμματιστικές Τεχνικές

1

## ΟΡΙΣΜΟΙ (1)

- Γράφοι:  $G = (V, E)$ , όπου  $V$  σύνολο και  $E$  διμελής σχέση πάνω στο  $V$ . Τα στοιχεία του  $V$ : *κορυφές* ή *κόμβοι*. Τα στοιχεία του  $E$ : *τόξα* ή *ακμές*
- Όταν τα στοιχεία του  $E$  είναι διατεταγμένα ζεύγη ο γράφος ονομάζεται *κατευθυνόμενος*
- Δύο κορυφές  $\chi, \psi$  ονομάζονται *γειτονικές* εάν  $(\chi, \psi)$  στοιχείο του  $E$ .
- Ο *βαθμός* μιας κορυφής  $\chi$  είναι ίσος με τον αριθμό των γειτονικών κορυφών της

Πέτρος Στεφανέας

Προγραμματιστικές Τεχνικές

2

## ΟΡΙΣΜΟΙ (2)

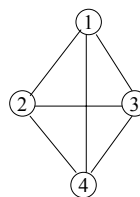
- **Μονοπάτι**: ακολουθία ακμών που δεν χρησιμοποιεί την ίδια ακμή περισσότερες από μια φορές.
- $v_1, \dots, v_k$  κύκλος αν και μόνο εάν  $v_1 = v_k$
- Όταν ο γράφος δεν περιέχει κύκλο λέγεται *άκυκλος*
- Ο γράφος ονομάζεται *συνδεδεμένος* ή *συνεκτικός* εάν για κάθε δύο κορυφές του υπάρχει τουλάχιστον ένα μονοπάτι ανάμεσά τους

Πέτρος Στεφανέας

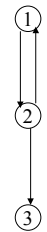
Προγραμματιστικές Τεχνικές

3

## ΠΑΡΑΔΕΙΓΜΑΤΑ ΓΡΑΦΩΝ



$G_1$



$G_3$

Πέτρος Στεφανέας

Προγραμματιστικές Τεχνικές

4

## ΛΕΙΤΟΥΡΓΙΕΣ ΓΡΑΦΩΝ

- **Join**: *σύνδεση δύο κορυφών μέσω μιας ακμής*
- **Remove**: *αποσύνδεση δύο κορυφών*
- **Adjacent**: *έλεγχος εάν δύο κορυφές είναι διπλανές*

Πέτρος Στεφανέας

Προγραμματιστικές Τεχνικές

5

## ΑΝΑΠΑΡΑΣΤΑΣΕΙΣ ΓΡΑΦΩΝ

- ΠΙΝΑΚΑΣ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ (ADJACENCY MATRIX)
- ΛΙΣΤΑ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ

Πέτρος Στεφανέας

Προγραμματιστικές Τεχνικές

6

## ΠΙΝΑΚΑΣ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ

Σε κάθε γράφο  $G = (V, E)$  αντιστοιχεί ένας πίνακας (διπλανών κορυφών)  $A(G) = [a_{ij}]$  ως εξής:  $a_{ij} = 1$  αν και μόνο εάν  $(v_i, v_j)$  ανήκει στο  $E$  και  $a_{ij} = 0$ , διαφορετικά.

## ΠΙΝΑΚΕΣ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{vmatrix}$$

$G_1$

$$\begin{vmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{vmatrix}$$

$G_3$

## ΠΙΝΑΚΑΣ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ

```
typedef bool graph[N][N];
void join (graph * g,
           int node1, int node2)
{
    (*g)[node1][node2] = true;
}
void remove (graph * g,
             int node1, int node2)
{
    (*g)[node1][node2] = false;
}
```

## ΛΙΣΤΕΣ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ (1)

```
typedef struct node_tag {
    int vertex;
    struct node_tag * link;
} * graph[N];

void join (graph * g, int node1, int node2)
{ /* Assume: the graph is directed */
    struct node_tag * temp = (*g)[node1];
    struct node_tag * new =
        (struct node_tag *)
        malloc(sizeof(struct node_tag));
    if (new == NULL) {
        fprintf(stderr, "Out of memory\n");
        exit(1);
    }
    new->link = temp; temp = new;
}
```

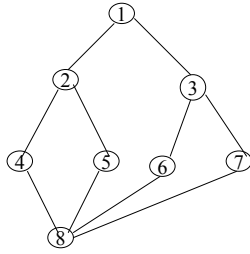
## ΛΙΣΤΕΣ ΔΙΠΛΑΝΩΝ ΚΟΡΥΦΩΝ (2)

```
void remove (graph * g, int node1, int node2)
{
    (*g)[node1][node2] = false;
}
```

## ΜΕΘΟΔΟΙ ΔΙΑΣΧΙΣΗΣ

- ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΒΑΘΟΥΣ
- ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΠΛΑΤΟΥΣ

### ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΒΑΘΟΥΣ



1 → 2 → 4 → 8 → 5 → 6 → 3 → 7

### ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΒΑΘΟΥΣ (1)

```
typedef struct node_tag {
    int vertex;
    struct node_tag * link;
} * graph[N];

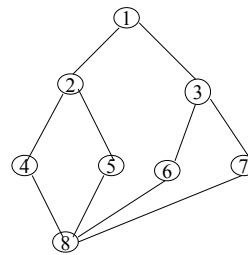
void traverseDFS (graph g)
{
    bool visited[N];
    int i;

    for (i=0; i<N; i++)
        visited[i] = false;
    traverseDFS_aux(g, visited, 0);
}
```

### ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΒΑΘΟΥΣ (2)

```
void traverseDFS_aux (graph g,
                    bool visited[N],
                    int current)
{
    struct node_tag * adj;
    printf("Vertex %d\n", current);
    visited[current] = true;
    for (adj = g[current]; adj != NULL;
         adj = adj->link)
        if (!visited[adj->vertex])
            traverseDFS_aux(g, visited,
                            adj->vertex);
}
```

### ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΠΛΑΤΟΥΣ



1 → 2 → 3 → 4 → 5 → 6 → 7 → 8

### ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΠΛΑΤΟΥΣ (1)

```
typedef struct node_tag {
    int vertex;
    struct node_tag * link;
} * graph[N];

void traverseBFS (graph g)
{
    struct node_tag * adj;
    bool visited[N];
    queue q;
    int current, i;

    for (i=0; i<N; i++)
        visited[i] = false;
```

### ΑΝΑΖΗΤΗΣΗ ΜΕ ΠΡΟΤΕΡΑΙΟΤΗΤΑ ΠΛΑΤΟΥΣ (2)

```
q = queueEmpty;
queueInsert(&q, 0);

while (!queueIsEmpty(q)) {
    int current = queueRemove(&q);
    printf("Vertex %d\n", current);
    visited[current] = true;

    for (adj = g[current]; adj != NULL;
         adj = adj->link)
        if (!visited[adj->vertex])
            queueInsert(&q, adj->vertex);
}
```

## ΤΟ ΠΡΟΒΛΗΜΑ ΤΟΥ ΣΥΝΤΟΜΟΤΕΡΟΥ ΜΟΝΟΠΑΤΙΟΥ

*Αν υπάρχουν πολλά μονοπάτια από την κορυφή 1 στην κορυφή 3 ζητάμε το συντομότερο μονοπάτι ανάμεσα στις κορυφές.*

