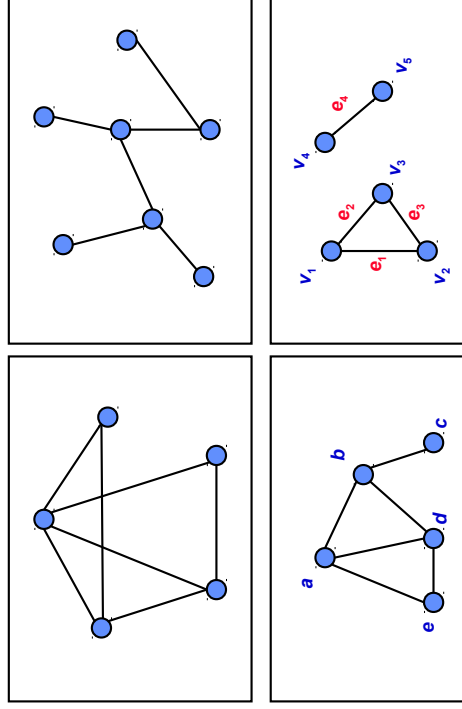


# Grafi

Moreno Marzolla  
<http://www.moreno.marzolla.name/>

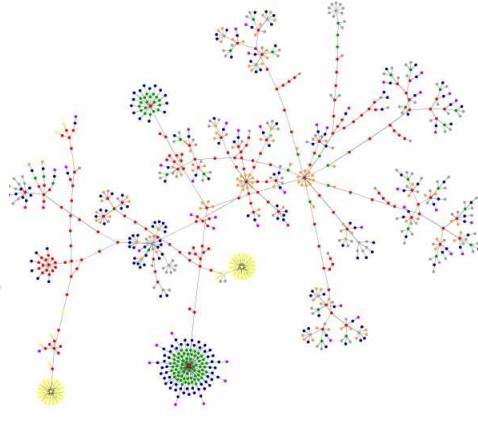
Original work Copyright © Alberto Montresor, Università di Trento, Italy  
(<http://www.dit.unin.tn/~montreso/asd/index.shtml>)  
Modifications Copyright © 2010, 2011 Moreno Marzolla, Università di Bologna, Italy  
(<http://www.moreno.marzolla.name/teaching/ASD2010/>)  
*This work is licensed under the Creative Commons Attribution-NonCommercial-ShareAlike License. To view a copy of this license, visit <http://creativecommons.org/licenses/by-nc-sa/2.5/> or send a letter to Creative Commons, 543 Howard Street, 5th Floor, San Francisco, California, 94105, USA.*

## Esempi di grafi



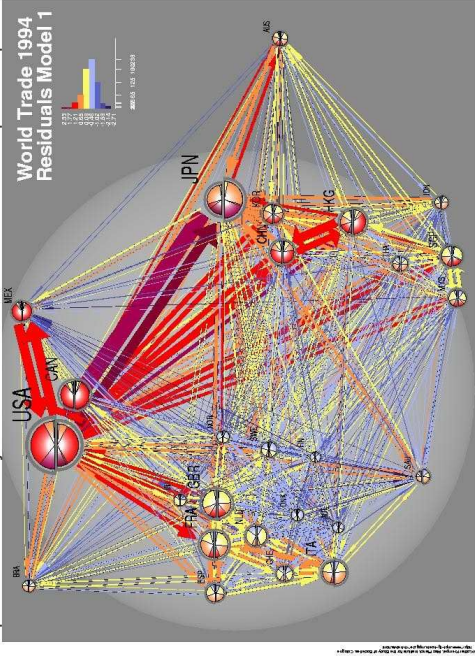
## Esempi di grafi

Link tra le pagine web di amazon.com



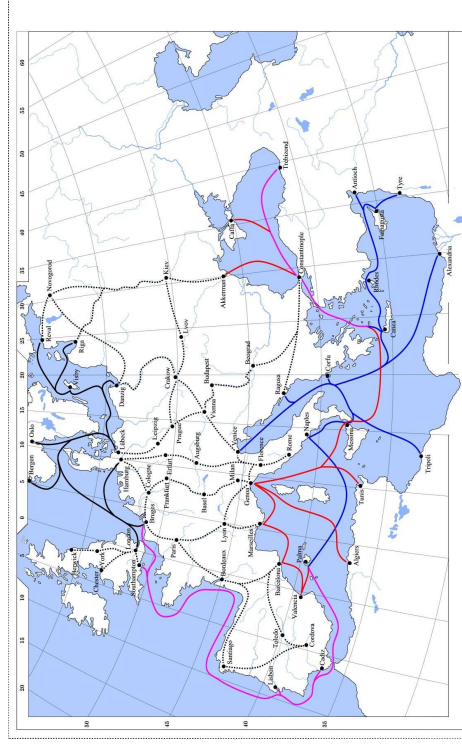
## Esempi di grafi Import/Export

<http://www.cmu.edu/joss/content/articles/volume4/KrempelPlumper.html>



5

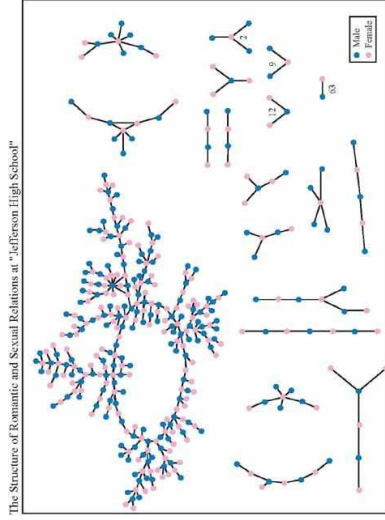
## Esempi di grafi Rotte commerciali medievali



[http://en.wikipedia.org/wiki/File:Late\\_Medieval\\_Trade\\_Routes.jpg](http://en.wikipedia.org/wiki/File:Late_Medieval_Trade_Routes.jpg)  
Algoritmi e Strutture Dati

6

## Esempi di grafi Relazioni romantiche



The Structure of Romantic and Sexual Relations at "Jefferson High School"

Each circle represents a student and lines connecting students represent romantic relations occurring within the 6 months preceding the survey. Numbers under the figure count the number of times that pattern was observed (i.e. we found 63 pairs unconnected to anyone else).

From the American Journal of Sociology, Vol. 100, No. 1. "Chairs of affection: The structure of adolescent romantic and sexual networks," Bearman P.S., Moody J., Stovel K.  
<http://www.journals.uchicago.edu/doi/abs/10.1086/386272>

Algoritmi e Strutture Dati

7

## Problemi sui grafi

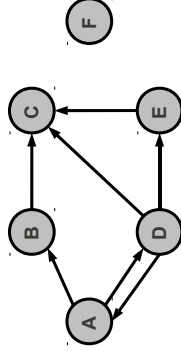
- Visite
  - Visite in ampiezza (cammini minimi singola sorgente)
  - Visite in profondità (ordinamento topologico, componenti fortemente connesse)
- Cammini minimi
  - Da singola sorgente
  - Fra tutte le coppie di vertici
- Alberi di connessione minimi
- Problemi di flusso
- ....

Algoritmi e Strutture Dati

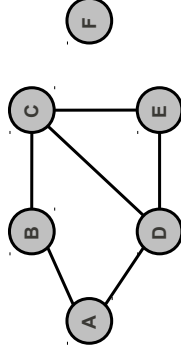
8

## Grafi orientati e non orientati: definizione

- Un **grafo orientato**  $G$  è una coppia  $(V, E)$  dove:
  - Insieme finito dei **vertici**  $V$
  - Insieme degli archi**  $E$ : relazione binaria tra vertici
- Un **grafo non orientato**  $G$  è una coppia  $(V, E)$  dove:
  - Insieme finito dei **vertici**  $V$
  - Insieme degli archi**  $E$ : coppie non ordinate



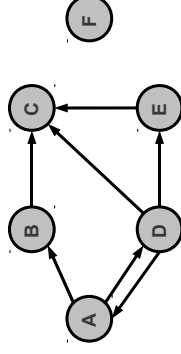
$V = \{A, B, C, D, E, F\}$   
 $E = \{(A,B), (A,D), (B,C), (D,C), (E,C), (D,E), (D,A)\}$



$V = \{A, B, C, D, E, F\}$   
 $E = \{(A,B), (A,D), (B,C), (C,D), (C,E), (D,E)\}$

## Definizioni: incidenza e adiacenza

- In un grafo orientato l'arco  $(v, w)$  è **incidente** da  $v$  in  $w$
- Un vertice  $w$  è **adiacente** a  $v$  se e solo se  $(v, w) \in E$
- In un grafo non orientato la relazione di adiacenza tra vertici è simmetrica



$(A, B)$  è incidente da A a B  
 $(A, D)$  è incidente da A a D  
 $(D, A)$  è incidente da D a A

B è adiacente ad A  
 C è adiacente a B, D, E  
 A è adiacente a D e viceversa  
 B non è adiacente a D, C  
 F non è adiacente ad alcun vertice

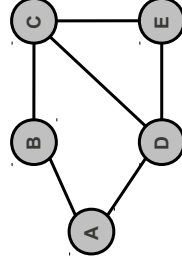
## Rappresentazione di grafi

- Operazioni che la struttura dati deve supportare
  - `numVertici()` → intero
  - `numArchi()` → intero
  - `grado(vertex v)` → intero
  - `archiIncidenti(vertex v)` → (arco, arco, ... arco)
  - `estremi(arco e)` → (vertice, vertice)
  - `opposto(vertex x, arco e)` → vertice
  - `sonoAdiacenti(vertex x, vertex y)` → booleano
  - `aggiungiVertice(vertex v)`
  - `aggiungiArco(vertex x, vertex y)`
  - `rimuoviVertice(vertex v)`
  - `rimuoviArco(arco e)`

## Matrice di adiacenza (grafo non orientato)

$$M(u, v) = \begin{cases} 1 & \text{se } \{u, v\} \in E \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

Spazio:  $\Theta(|V|^2)$

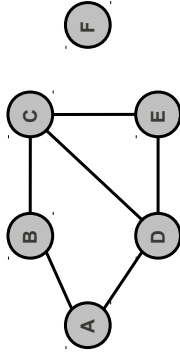


	A	B	C	D	E	F
A	0	1	0	1	0	0
B	1	0	1	0	0	0
C	0	1	0	1	1	0
D	1	0	1	0	1	0
E	0	0	1	1	1	0
F	0	0	0	0	0	0

## Proprietà della matrice di adiacenza

**M**

0	1	0	1	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0
0	1	0	1	1	0	0
1	0	1	0	1	0	0
0	0	1	1	0	0	0
0	0	1	1	0	0	0



**M<sup>2</sup>**

2	0	2	0	1	0	0
0	2	0	2	1	0	0
2	0	3	1	1	0	0
0	2	1	3	1	0	0
1	1	1	1	2	0	0
0	0	0	0	0	0	0

**M<sup>3</sup>**

0	4	1	5	2	0	0
4	0	5	1	2	0	0
1	5	2	6	4	0	0
5	1	6	2	4	0	0
2	2	4	4	2	0	0
0	0	0	0	0	0	0

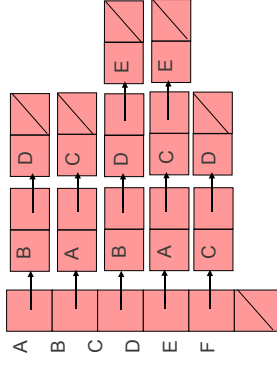
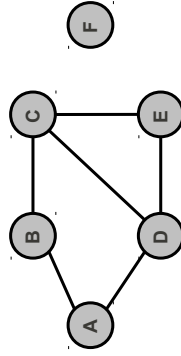
## Costi Matrice di adiacenza

- grado(vertex v) → intero  $O(n)$
- archiIncidenti(vertex v) → (arco, arco, ... arco)  $O(n)$
- sonoAdiacenti(vertex x, vertex y) → booleano  $O(1)$
- aggiungiVertice(vertex v)  $O(n^2)$
- aggiungiArco(vertex x, vertex y)  $O(1)$
- rimuoviVertice(vertex v)  $O(n^2)$
- rimuoviArco(arco e)  $O(1)$

Indichiamo con  $n=|V|, m=|E|$

## Liste di adiacenza (grafo non orientato)

$$v.adj = \{ w \mid \{v,w\} \in E \}$$

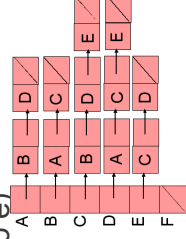


Spazio:  $O(|V|+|E|)$

## Costi Liste di adiacenza

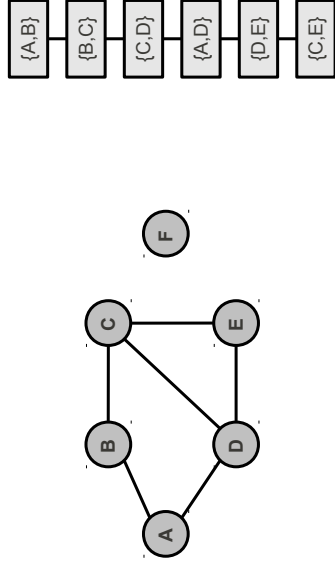
- grado(vertex v) → intero  $O(\delta(v))$
- archiIncidenti(vertex v) → (arco, arco, ... arco)  $O(\delta(v))$
- sonoAdiacenti(vertex x, vertex y) → booleano  $O(\min\{\delta(x), \delta(y)\})$
- aggiungiVertice(vertex v)  $O(1)$
- aggiungiArco(vertex x, vertex y)  $O(1)$
- rimuoviVertice(vertex v)  $O(m)$
- rimuoviArco(arco e)  $O(\delta(x)+\delta(y))$

Indichiamo con  $n=|V|, m=|E|, \delta(x) = \text{grado del nodo } x$  (spiegato in seguito)



## Liste di archi (grafo non orientato)

Spazio:  $O(|E|)$



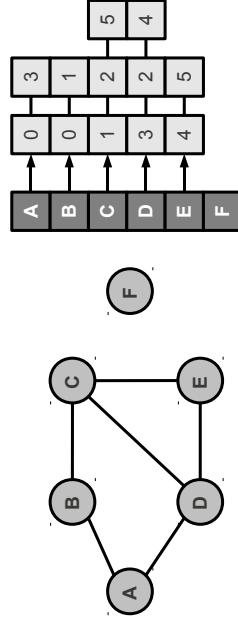
## Costi Liste di archi

- $\text{grado}(\text{vertice } v) \rightarrow$  intero  $O(m)$
- $\text{archiIncidenti}(\text{vertice } v) \rightarrow$  (arco, arco, ... arco)  $O(m)$
- $\text{sonoAdiacenti}(\text{vertice } x, \text{ vertice } y) \rightarrow$  booleano  $O(m)$
- $\text{aggiungiVertice}(\text{vertice } v)$   $O(1)$
- $\text{aggiungiArco}(\text{vertice } x, \text{ vertice } y)$   $O(1)$
- $\text{rimuoviVertice}(\text{vertice } v)$   $O(m)$
- $\text{rimuoviArco}(\text{arco } e)$   $O(1)$

- **Nota:** molte operazioni sono inefficienti perché richiedono la scansione dell'intera lista di archi

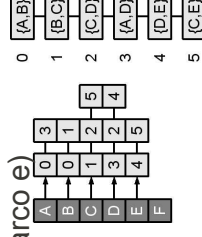


## Liste di incidenza (grafo non orientato)



## Costi Liste di incidenza

- $\text{grado}(\text{vertice } v) \rightarrow$  intero  $O(\delta(v))$
- $\text{archiIncidenti}(\text{vertice } v) \rightarrow$  (arco, arco, ... arco)  $O(\delta(v))$
- $\text{sonoAdiacenti}(\text{vertice } x, \text{ vertice } y) \rightarrow$  booleano  $O(\min\{\delta(x), \delta(y)\})$
- $\text{aggiungiVertice}(\text{vertice } v)$   $O(1)$
- $\text{aggiungiArco}(\text{vertice } x, \text{ vertice } y)$   $O(1)$
- $\text{rimuoviVertice}(\text{vertice } v)$   $O(m)$
- $\text{rimuoviArco}(\text{arco } e)$   $O(\delta(x) + \delta(y))$

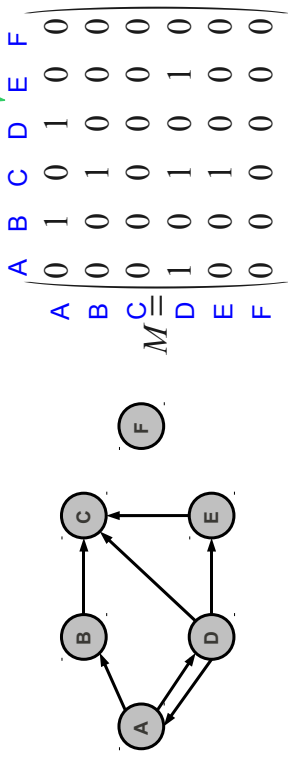


Indichiamo con  $n=|V|$ ,  $m=|E|$ ,  $\delta(x)$  = grado del nodo  $x$  (spiegato in seguito)

## Matrice di adiacenza (grafo orientato)

$$M(u, v) = \begin{cases} 1 & \text{se } (u, v) \in E \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

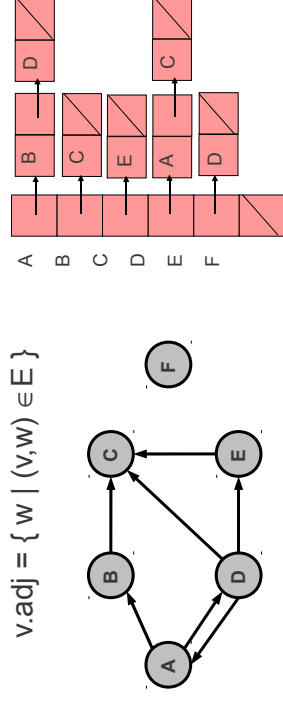
Spazio:  $\mathcal{O}(V^2)$



## Liste di adiacenza (grafo orientato)

Spazio:  $\mathcal{O}(V+|E|)$

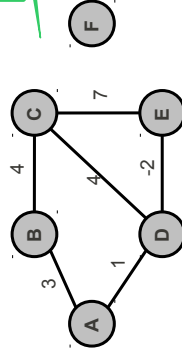
$$v.adj = \{ w \mid (v, w) \in E \}$$



## Grafi pesati

- In alcuni casi ogni arco ha un **peso** (o **costo**) associato
- Il costo può essere determinato tramite una funzione di costo  $c: E \rightarrow \mathbb{R}$ , dove  $\mathbb{R}$  è l'insieme dei numeri reali
- Quando tra due vertici non esiste un arco, si dice che il costo è infinito

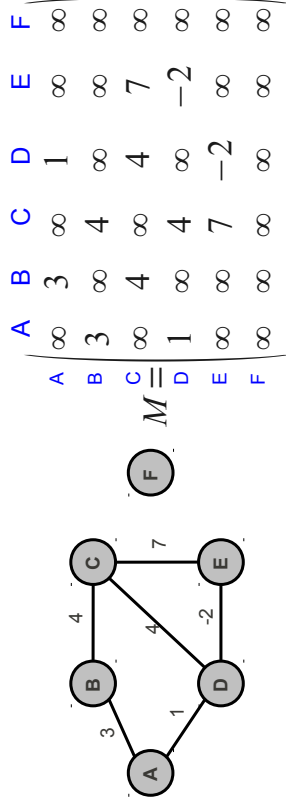
$c(C, F) = \infty$



## Matrice di adiacenza in grafi non orientati pesati

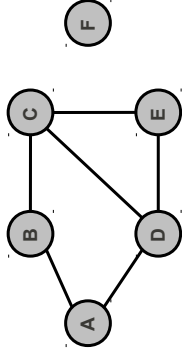
$$M(u, v) = \begin{cases} c(u, v) & \text{se } \{u, v\} \in E \\ \infty & \text{altrimenti} \end{cases}$$

Spazio:  $\mathcal{O}(V^2)$



## Definizioni: grado

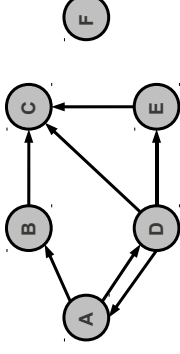
- In un **grafo non orientato**, il **grado** di un vertice è il numero di archi che partono da esso



A, B ed E hanno **grado 2**  
C e D hanno **grado 3**  
F ha **grado 0**

## Definizioni: grado

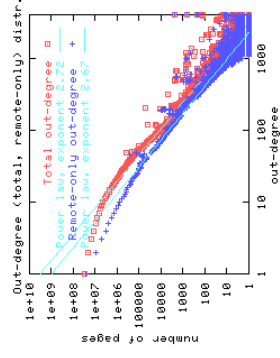
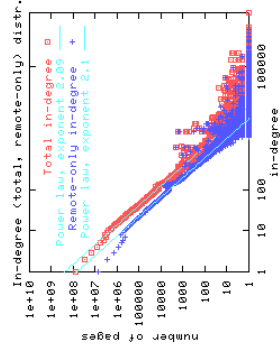
- In un **grafo orientato**, il **grado entrante (uscente)** di un vertice è il numero di archi incidenti in (da) esso
- In un **grafo orientato** il **grado** di un vertice è la somma del suo grado entrante e del suo grado uscente



A ha **g. u. 2** e **g. e. 1**  
B ha **g. u. 1** e **g. e. 1**  
C ha **g. u. 0** e **g. e. 3**  
D ha **g. u. 3** e **g. e. 1**  
A e C hanno **grado 3**  
B ha **grado 2**  
D ha **grado 4**

## ...Nel mondo reale

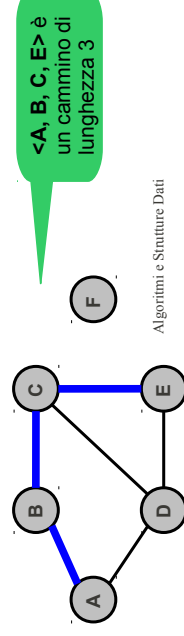
- Il Web può essere visto come un **grafo orientato** in cui i nodi rappresentano le singole pagine, ed esiste un arco (u,v) sse la pagina u contiene un hyperlink che punta verso la pagina v



A. Broder et al., "Graph Structure of the Web", <http://www9.org/w9cdrom/160/160.html>

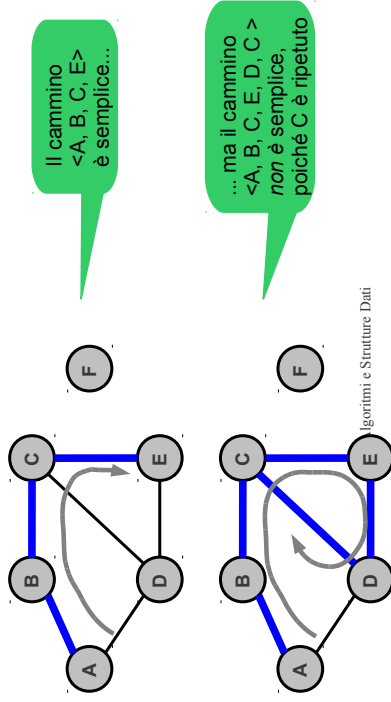
## Cammini

- Un **cammino** in  $G=(V,E)$  è una sequenza di vertici  $\langle w_0, w_1, \dots, w_k \rangle$  tale che  $\{w_i, w_{i+1}\} \in E$  per  $0 \leq i \leq k-1$
- Il cammino  $\langle w_0, w_1, w_2, \dots, w_k \rangle$  contiene i nodi  $w_0, w_1, \dots, w_k$  e gli archi  $\{w_0, w_1\}, \{w_1, w_2\}, \dots, \{w_{k-1}, w_k\}$
- La lunghezza del cammino è il numero di archi attraversati



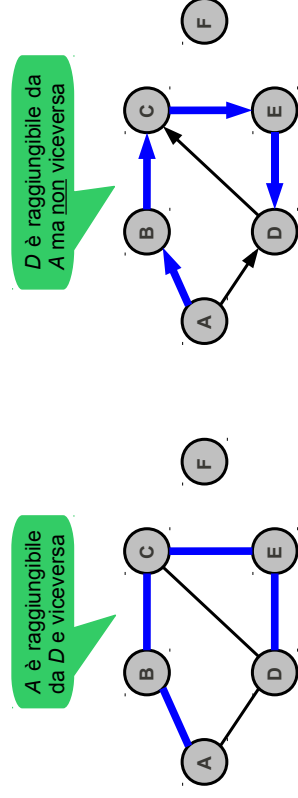
## Cammini

- Un cammino si dice **semplice** se tutti i suoi vertici sono distinti (compaiono una sola volta nella sequenza)



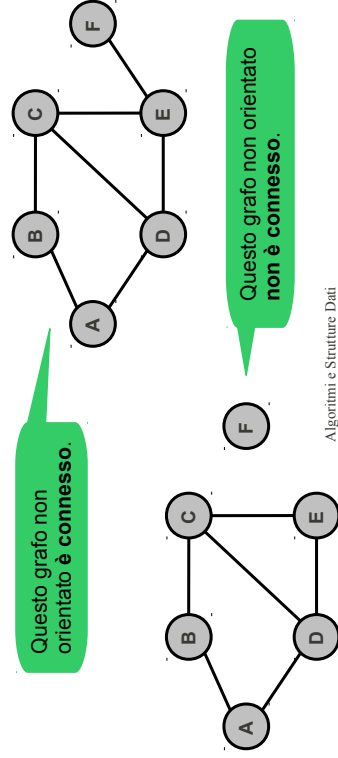
## Cammini

- Se esiste un cammino **c** tra i vertici **v** e **w**, si dice che **w** è raggiungibile da **v** tramite **c**



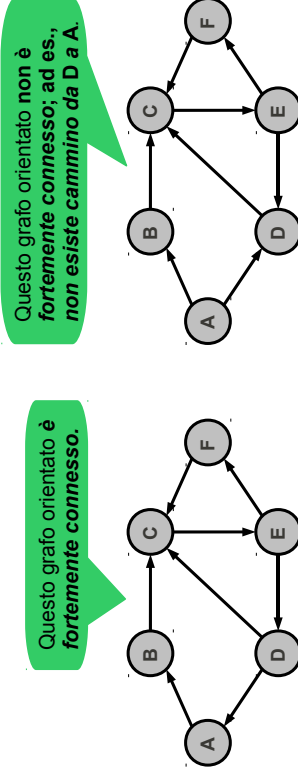
## Grafi connessi

- Se  $G$  è un grafo **non orientato**, diciamo che  $G$  è **connesso** se esiste un cammino da ogni vertice ad ogni altro vertice.



## Grafi fortemente connessi

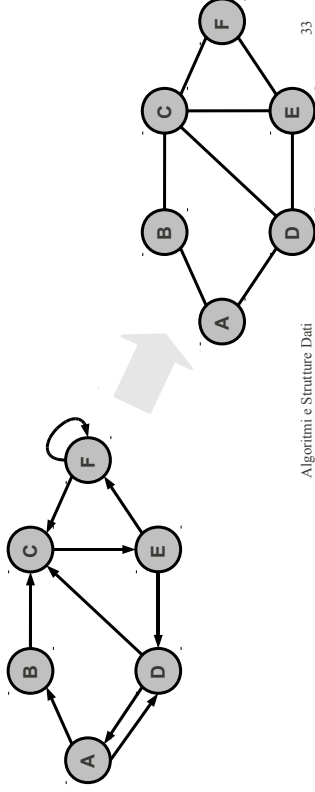
- Se  $G$  è un grafo **orientato**, diciamo che  $G$  è **fortemente connesso** se esiste un cammino da ogni vertice ad ogni altro vertice.





## Versione non orientata

- Se G è un grafo **orientato**, il grafo ottenuto ignorando la direzione degli archi e i cappi è detto grafo **non orientato** sottostante o anche **versione non orientata** di G.

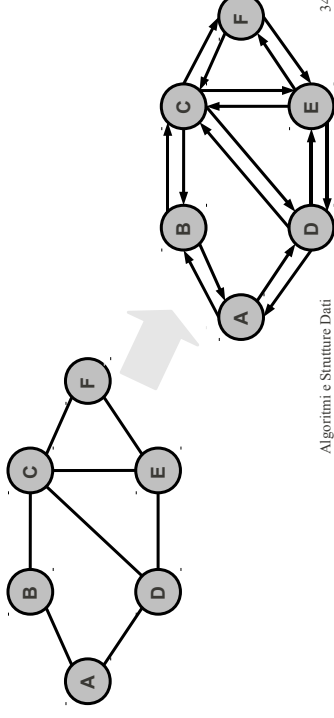


Algoritmi e Strutture Dati

33

## Versione orientata

- Se G è un grafo **non orientato**, il grafo ottenuto inserendo due archi orientati opposti per ogni arco non orientato del grafo è detto la **versione orientata** di G.

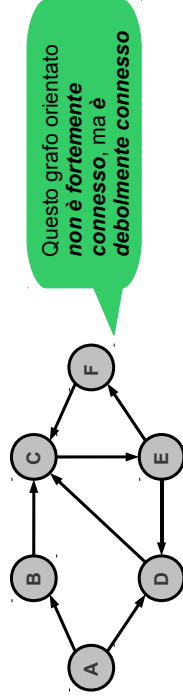


Algoritmi e Strutture Dati

34

## Grafi debolmente connessi

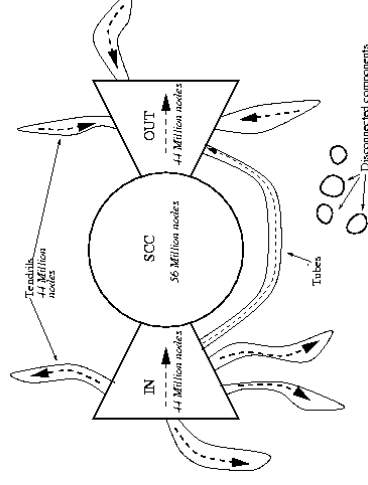
- Se G è un grafo **orientato** che non è fortemente connesso, ma la sua versione non orientata è connessa, diciamo che G è **debolmente connesso**



Algoritmi e Strutture Dati

35

## ...Nel mondo reale



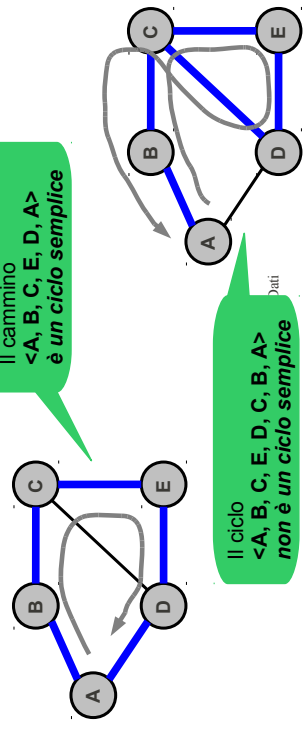
A. Broder et al., "Graph Structure of the Web", <http://www9.org.w9cdrom/160/160.html>

Algoritmi e Strutture Dati

36

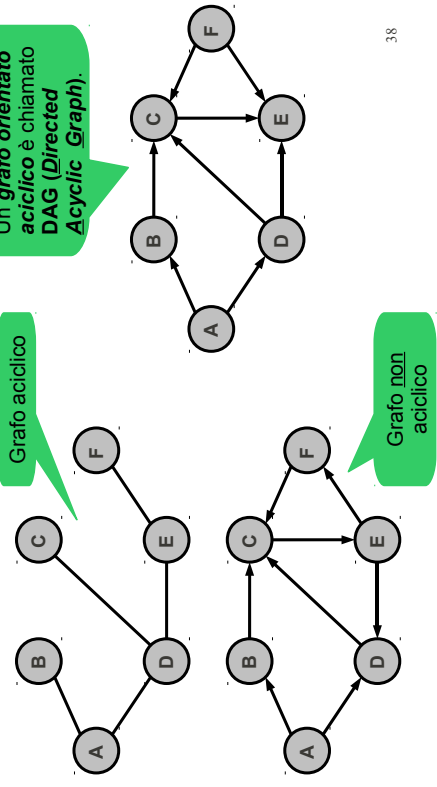
## Cicli

- Un **ciclo** in un grafo orientato è un cammino  $\langle w_0, w_1, \dots, w_n \rangle$  di lunghezza almeno 3, tale che  $w_0 = w_n$
- Un ciclo è semplice se i nodi  $w_1, \dots, w_{n-1}$  sono tutti distinti



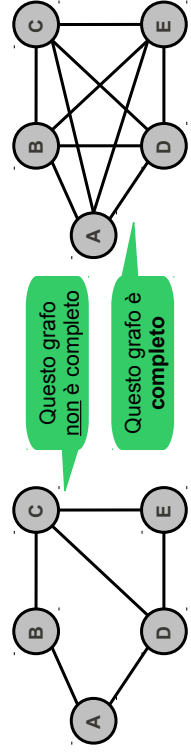
## Grafi aciclici

- Un grafo senza cicli è detto **aciclico**.



## Grafo completo

- Un **grafo non orientato completo** è un grafo non orientato che ha un arco tra ogni coppia di vertici.



- Quanti archi ci sono in un grafo non orientato completo?

$$\binom{n}{2} = \frac{n(n-1)}{2} = \frac{|V|(|V|-1)}{2}$$

## Alberi

- Un **albero libero** è un grafo non orientato connesso, aciclico.
- Se un vertice è detto **radice**, otteniamo un **albero radicato**.

