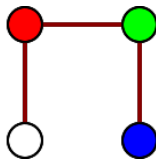
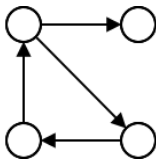
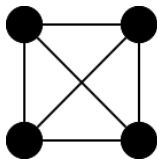


Grafos - Introdução

Pedro Ribeiro

DCC/FCUP

2021/2022

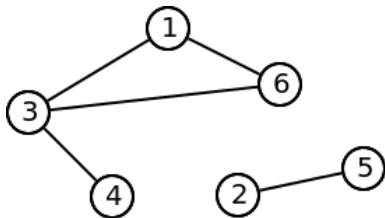


Conceito

Definição de Grafo

Formalmente, um **grafo** é:

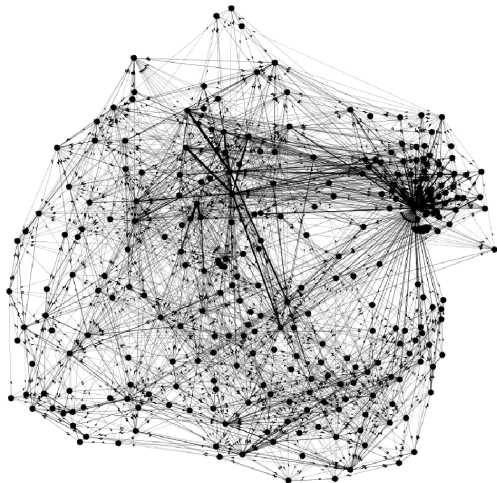
- Um conjunto de **nós/vértices** (**V**).
- Um conjunto de **ligações/arestas/arcos** (**E**), que consistem em pares de vértices



- $V = \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$
- $E = \{(1, 6), (1, 3), (3, 6), (3, 4), (2, 5)\}$

Para que servem os grafos?

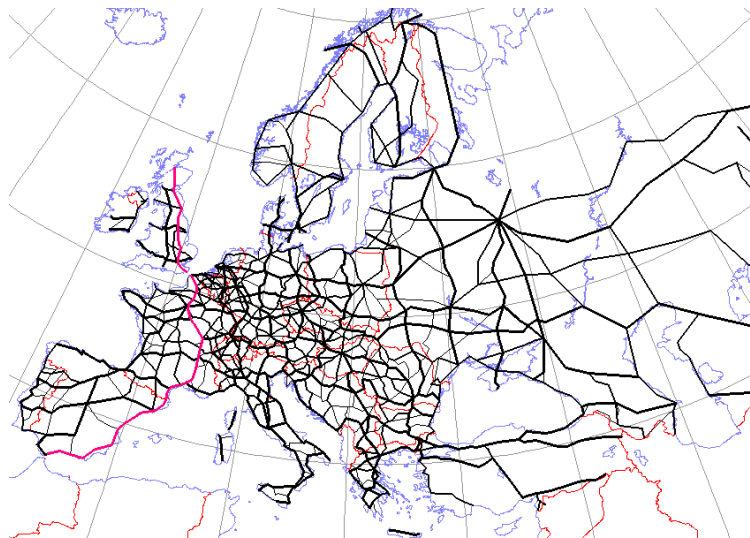
- Os grafos são **úbiquos** na Ciência de Computadores e estão presentes, implícita ou explicitamente, em muitos algoritmos.
- Podem ser usados para representar uma **multiplicidade** de coisas.



Exemplos de Grafos

Redes com existência física

- Redes de estradas



Exemplos de Grafos

Redes com existência física

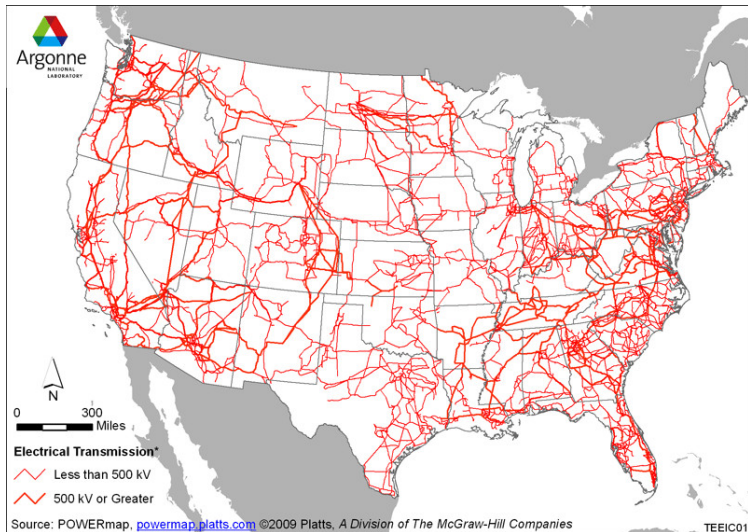
- Redes de transportes públicos (ex: metro, comboio)



Exemplos de Grafos

Redes com existência física

- Redes de energia eléctrica



Exemplos de Grafos

Redes com existência física

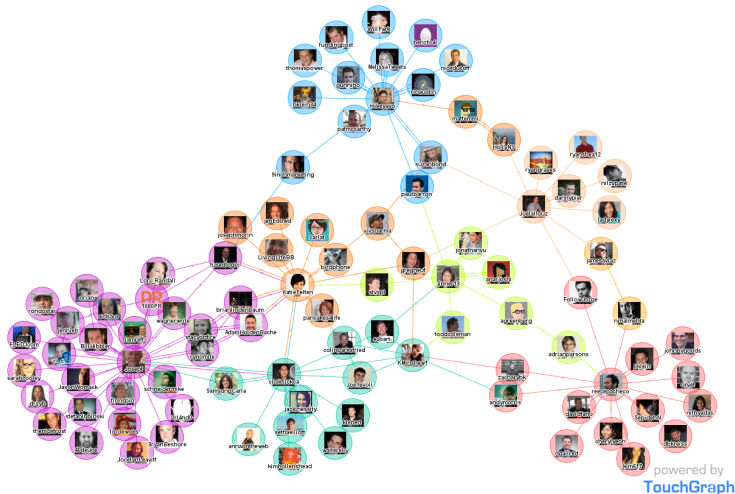
- Redes de computadores



Exemplos de Grafos

Redes Sociais

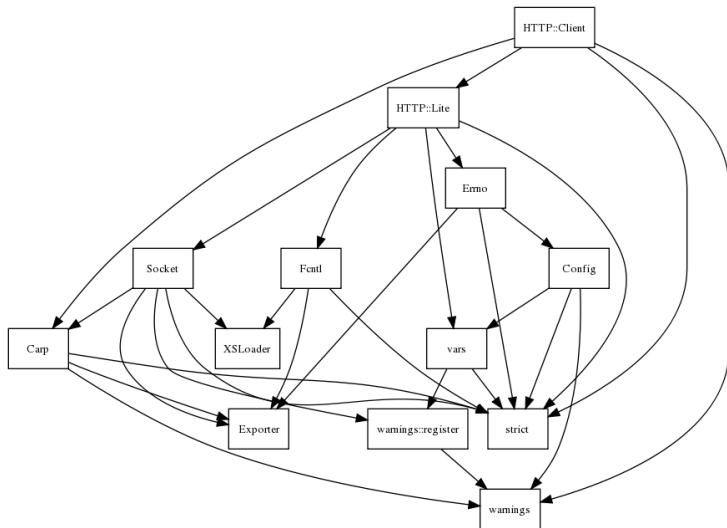
- Facebook (outros ex: Twitter, e-emails, co-autoria de artigos, ...)



Exemplos de Grafos

Redes de Software

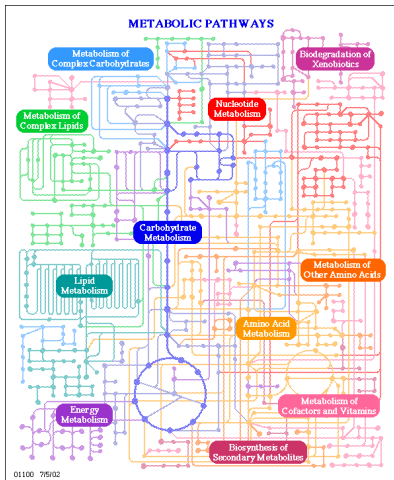
- Dependência entre módulos (outros: estado, fluxo de informação, ...)



Exemplos de Grafos

Redes Biológicas

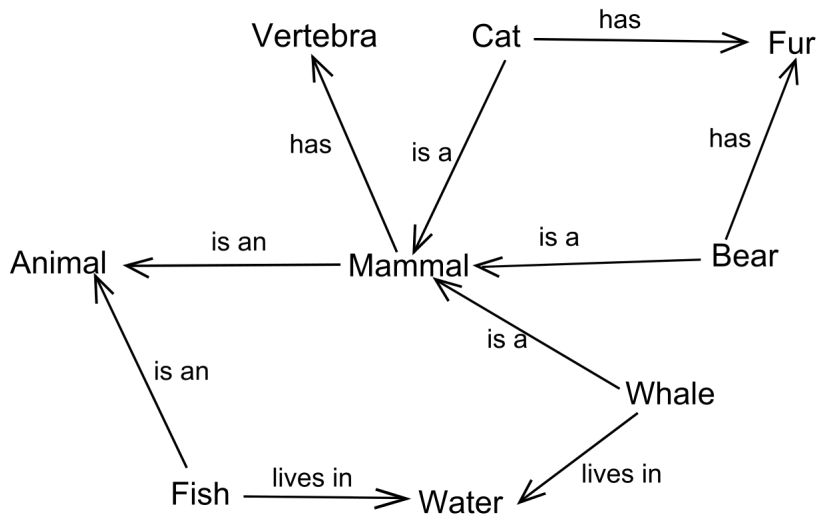
- Rede metabólica (outros exemplos: proteínas, transcrição, cerebrais, cadeias alimentares, redes filogenéticas, ...)



Exemplos de Grafos

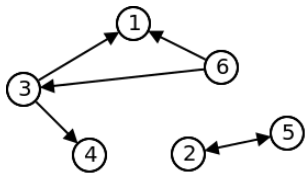
Outros Grafos

- Rede semântica (outros exemplos: links entre páginas, ...)

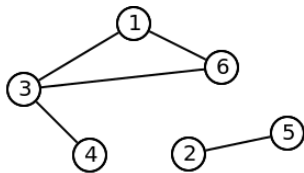


Terminologia

- Grafo **dirigido/direcionado/digrafo** - cada ligação tem um nó de partida (**origem**) e um nó de chegada **fim** (ordem interessa!). Normalmente nos desenhos usam-se setas para indicar a direção
- Grafo **não dirigido** - não existe partida e chegada, apenas uma ligação



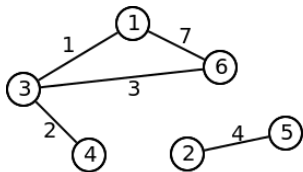
Grafo Dirigido



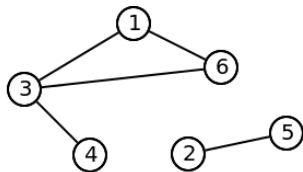
Grafo Não Dirigido

Terminologia

- Grafo **pesado** - a cada ligação está associado um valor (pode ser uma distância, um custo, ...)
- Grafo **não pesado** - não existem valores associados a cada arco



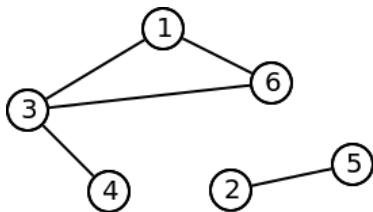
Grafo Pesado



Grafo Não Pesado

Terminologia

- **Grau** de um nó - número de ligações desse nó
- Em grafos dirigidos pode distinguir-se entre **grau de entrada** e **grau de saída**



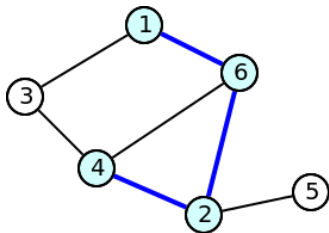
1 tem grau 2
2 tem grau 1
3 tem grau 3
4 tem grau 1
5 tem grau 1
6 tem grau 2

Terminologia

- **Nó adjacente/vizinho:** dois nós são adjacentes se tiverem uma ligação entre si
- **Grafo trivial:** grafo sem arestas e com um único nó
- **Laço** ou **lacete** (*self-loop*): ligação de um nó a si próprio
- **Grafo simples:** nó sem laços e sem ligações repetidas em E (em DAA vamos usar (quase) sempre grafos simples)
- **Multigrafo:** grafo que permite ligações repetidas (múltiplas)
- **Grafo denso:** com muitas ligações quando comparadas com o máximo possível de ligações - $|E|$ da ordem de $\mathcal{O}(|V|^2)$
- **Grafo esparso:** com poucas ligações quando comparadas com o máximo possível de ligações - $|E|$ de ordem inferior a $\mathcal{O}(|V|^2)$

Terminologia

- **Caminho:** sequência alternada de nós e arestas, de tal modo que dois nós sucessivos são ligados por uma aresta. Tipicamente em grafos simples indicam-se só os nós para definir um caminho.

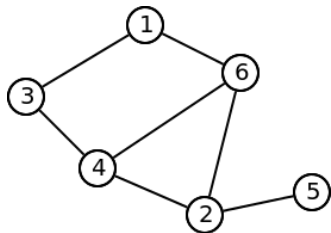


$1 \rightarrow 6 \rightarrow 2 \rightarrow 4$

- **Ciclo:** caminho que começa e termina no mesmo nó (ex: para o grafo de cima, $1 \rightarrow 6 \rightarrow 4 \rightarrow 3 \rightarrow 1$ é um ciclo)
- **Grafo acíclico:** grafo sem ciclos

Terminologia

- **Tamanho** de um caminho: número de arestas num caminho
- **Custo** de caminho: se for um grafo pesado podemos falar no custo, que é a soma dos pesos das arestas
- **Distância**: tamanho/custo do menor caminho entre dois nós
- **Diâmetro** de um grafo: distância máxima entre dois nós de um grafo



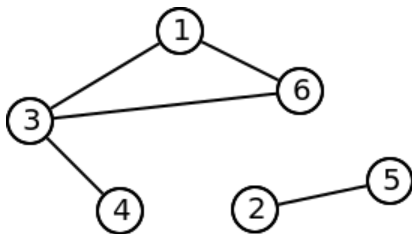
Diâmetro = 3

	1	2	3	4	5	6
1	0	2	1	2	3	1
2	2	0	2	1	1	1
3	1	2	0	1	3	2
4	2	1	1	0	2	1
5	3	1	3	2	0	2
6	1	1	2	1	2	0

Distâncias entre nós

Terminologia

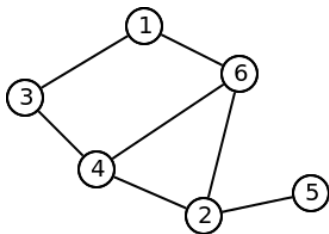
- **Componente conexa:** Subconjunto de nós onde existe pelo menos um caminho entre cada um deles
- **Grafo conexo:** Grafo com apenas uma componente conexa (existe caminho de todos para todos)



Grafo com duas componentes conexas: $\{1, 3, 4, 6\}$ e $\{2, 5\}$

Terminologia

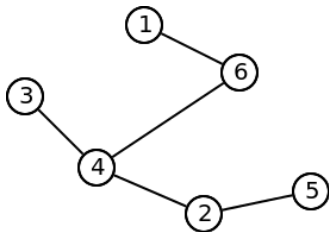
- **Subgrafo**: subconjunto de nós e arestas entre eles
- Grafo **completo**: existem ligações entre todos os pares de nós
- **Clique**: subgrafo que é completo
- **Triângulo**: clique de 3 nós



Exemplo de subgrafos: $\{1, 3\}$, $\{1, 6, 2\}$, $\{2, 4, 5, 6\}$, etc
Exemplo de clique: $\{2, 4, 6\}$ (é um triângulo)

Terminologia

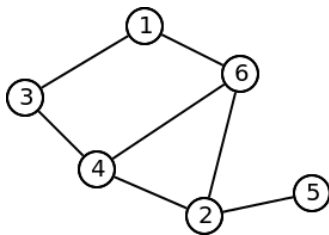
- **Árvore:** grafo simples, conexo e acíclico (se tem n nós, então terá $n - 1$ arestas)
- **Floresta:** conjunto de múltiplas árvores desconexas



Representação de Grafos

Como representar um grafo?

- **Matriz de Adjacências:** matriz de $|V| \times |V|$ onde a entrada (i, j) indica se existe uma ligação entre o nó i e j (se for um grafo pesado podemos indicar o peso)
- **Lista de Adjacências:** cada nó guarda uma lista contendo os seus vizinhos (se for grafo pesado temos de guardar pares (destino, peso))



	1	2	3	4	5	6
1			X			X
2				X	X	X
3	X			X		
4		X	X			X
5		X				
6	X	X		X		

Matriz de Adjacências

- 1:** 3, 6
2: 4, 5, 6
3: 1, 4
4: 2, 3, 6
5: 2
6: 1, 2, 4

Lista de Adjacências

Representação de Grafos

Algumas Vantagens/Desvantagens:

- **Matriz de Adjacências:**

- ▶ Muito simples de implementar
- ▶ Rápida para ver se existe ligação entre dois nós - $\mathcal{O}(1)$
- ▶ Lenta para percorrer nós adjacentes - $\mathcal{O}(|V|)$
- ▶ Elevado desperdício de memória (em grafos esparsos) - $\mathcal{O}(|V|^2)$
- ▶ Grafo pesado implica apenas armazenar peso na matriz
- ▶ Adicionar/remover ligações é só mudar célula da matriz - $\mathcal{O}(1)$

- **Lista de Adjacências:**

- ▶ Lenta para ver se existe ligação entre nós u e v - $\mathcal{O}(\text{grau}(u))$
- ▶ Rápida para percorrer nós adjacentes - $\mathcal{O}(\text{grau}(u))$
- ▶ Memória bem aproveitada - $\mathcal{O}(|V| + |E|)$
- ▶ Grafo pesado implica adicionar um campo à lista
- ▶ Remover ligação (u, v) implica percorrer a lista - $\mathcal{O}(\text{grau}(u))$


































Nota: podemos usar por exemplo BSTs (set/map) para melhorar eficiência da pesquisa/remoção para $\mathcal{O}(\log \text{grau}(u))$

Exemplos de Grafos

Aqui ficam alguns sites interessantes com grafos disponíveis:

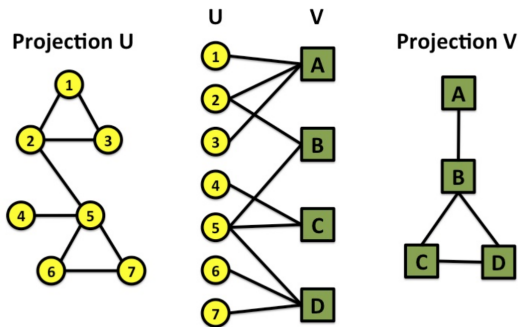
- **Network Repository:** <http://networkrepository.com/>
- **Konect:** <http://konect.cc/>
- **SNAP:** <https://snap.stanford.edu/data/>

Data & Network Collections. Find and interactively **VISUALIZE** and **EXPLORE** hundreds of network data

 ANIMAL SOCIAL NETWORKS	816	 INTERACTION NETWORKS	29	 SCIENTIFIC COMPUTING	11
 BIOLOGICAL NETWORKS	37	 INFRASTRUCTURE NETWORKS	8	 SOCIAL NETWORKS	77
 BRAIN NETWORKS	116	 LABELED NETWORKS	105	 FACEBOOK NETWORKS	114
 COLLABORATION NETWORKS	20	 MASSIVE NETWORK DATA	21	 TECHNOLOGICAL NETWORKS	12
 CHEMINFORMATICS	646	 MISCELLANEOUS NETWORKS	2668	 WEB GRAPHS	36
 CITATION NETWORKS	4	 POWER NETWORKS	8	 DYNAMIC NETWORKS	115
 ECOLOGY NETWORKS	6	 PROXIMITY NETWORKS	13	 TEMPORAL REACHABILITY	38
 ECONOMIC NETWORKS	16	 GENERATED GRAPHS	221	 BHOSLIB	36
 EMAIL NETWORKS	6	 RECOMMENDATION NETWORKS	36	 DIMACS	78
 GRAPH 500	8	 ROAD NETWORKS	15	 DIMACS10	84
 HETEROGENEOUS NETWORKS	15	 RETWEET NETWORKS	34	 NON-RELATIONAL ML DATA	211

Grafos Bipartidos

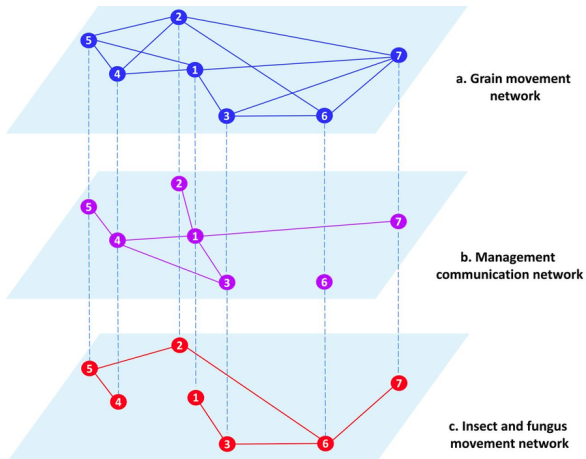
- Um **grafo bipartido** é um grafo cujos nós podem ser divididos em dois conjuntos disjuntos U e V tal que cada aresta liga um nó de U a um nó em V



- Muitas redes reais são o resultado de **projeções** (ex: atores e filmes, doenças e genes)

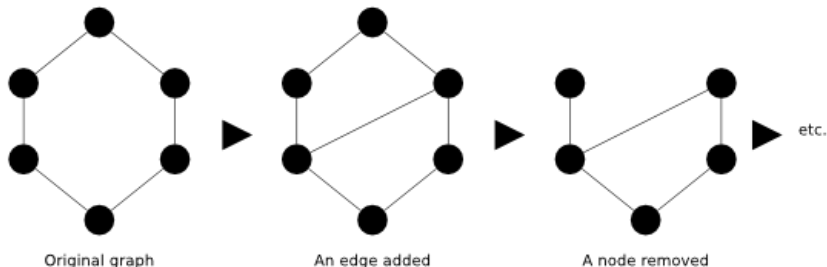
Outros tipos de Grafos: Multilayer / Multiplex

- Os grafos podem ter várias camadas (*layers*)



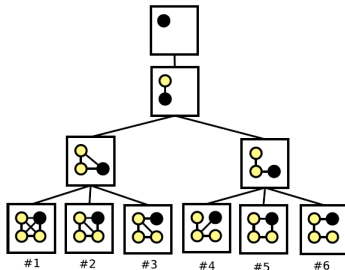
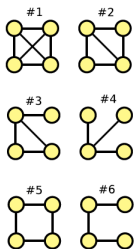
Outros tipos de Grafos: Redes Temporais

- Os grafos podem mudar ao longo do tempo



Redes Complexas (Network Science / Graph Mining)

A minha área de investigação principal



Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Pesquisas de um grafo:

- Em **profundidade** - DFS ($\mathcal{O}(|V| + |E|)$ com lista de adjacências)

Alguns exemplos de aplicação:

- ▶ Descobrir componentes conexos / *Flood-Fill*
- ▶ Descobrir ciclos
- ▶ Ordenação topológica
- ▶ Descobrir pontos de articulação e/ou pontes
- ▶ Descobrir componentes fortemente conexos
- ▶ Saber se um grafo é bipartido
- ▶ Pesquisa exaustiva de caminhos

- Em **largura** - BFS ($\mathcal{O}(|V| + |E|)$ com lista de adjacências)

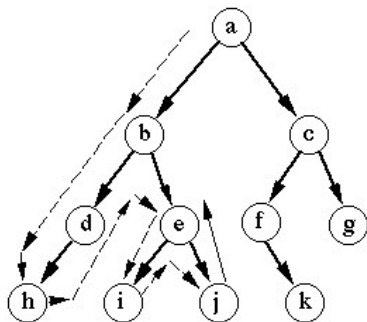
Alguns exemplos de aplicação:

- ▶ Quase todas as aplicações de DFS
- +
- ▶ Descobrir caminho mínimo entre dois pontos (num grafo não pesado)

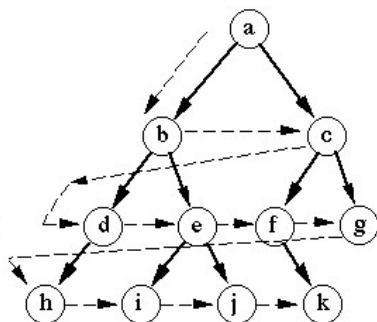
Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Pesquisas em profundidade e largura:



Depth-first search

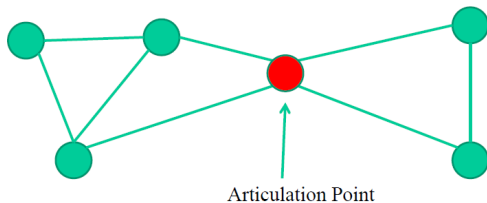


Breadth-first search

Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

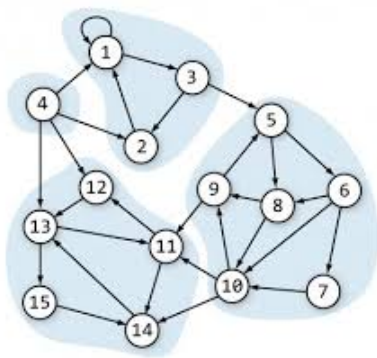
Ponto de articulação:



Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Componentes fortemente conexos:



Árvores Mínimas de Suporte

Uma **árvore de suporte** é um subgrafo conexo que é uma árvore e que contém todos os vértices do grafo. Uma **árvore mínima de suporte** é uma árvore de suporte onde a soma dos pesos das arestas é mínima.

- Algoritmo de **Prim**

- ▶ Algoritmo greedy que adiciona um nó de cada vez
- ▶ Complexidade temporal: $\mathcal{O}(|E| \log |V|)$ com uma fila de prioridade

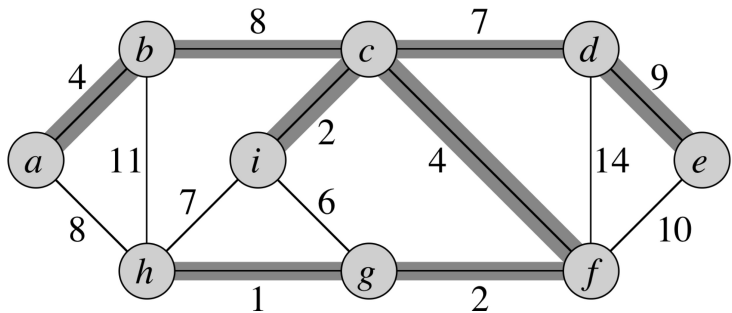
- Algoritmo de **Kruskal**

- ▶ Algoritmo greedy que adiciona uma aresta de cada vez
- ▶ Complexidade temporal: $\mathcal{O}(|E| \log |E|)$ com conjuntos disjuntos

Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Árvore Mínima de Suporte:



Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

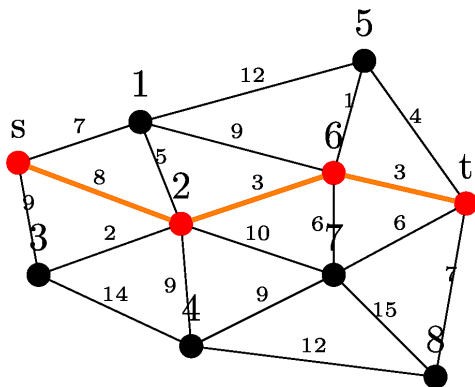
Caminhos mínimos

- Algoritmo de **Dijkstra** - Distância de um nó para todos os outros (não funciona em grafos com pesos negativos)
 - ▶ Um "mix" de greedy com programação dinâmica
 - ▶ Complexidade temporal: $\mathcal{O}(|E| \log |V|)$ com uma fila de prioridade
- Algoritmo de **Bellman-Ford** - Distância de um nó para todos os outros (funciona em grafos com pesos negativos)
 - ▶ Parecido com Dijkstra mas sempre com "relaxamento" de todas as arestas
 - ▶ Complexidade temporal: $\mathcal{O}(|E| \times |V|)$ com conjuntos disjuntos
- Algoritmo de **Floyd-Warshall** - Distâncias entre todos os nós
 - ▶ Usa ideias de programação dinâmica
 - ▶ Complexidade temporal: $\mathcal{O}(|V|^3)$

Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Caminho mínimo entre dois pontos:



Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Fluxos máximos

Problema de otimização que envolve descobrir fluxo máximo (não excedendo capacidades das arestas) entre dois nós.

Exemplos de aplicações:

- *Bipartite matching*
- Mínima cobertura de caminhos
- Número de caminhos sem nós e/ou arestas comuns

O algoritmo que vamos dar:

- Algoritmo de **Edmonds-Karp**

Uma implementação do algoritmo de **Ford-Fulkerson**

- ▶ Ir descobrindo *augmenting paths* com sucessivas pesquisas em largura
- ▶ Complexidade temporal: $\mathcal{O}(|V| \times |E|^2)$

Algoritmos

Alguns dos algoritmos que vamos dar em DAA

Fluxo máximo:

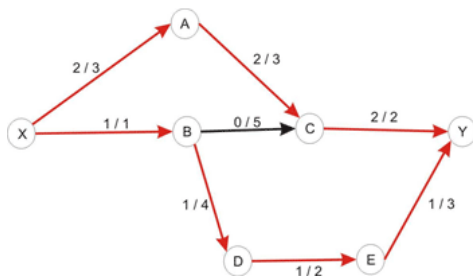


Figure 1a - Maximum Flow in a network