

# Teorie grafů

**Metodický koncept k efektivní podpoře klíčových odborných kompetencí s využitím cizího jazyka ATCZ62 - CLIL jako výuková strategie na vysoké škole**

**Interreg**   
EVROPSKÁ UNIE  
**Rakousko-Česká republika**  
Evropský fond pro regionální rozvoj



**Europäische Union**  
**Evropská unie**  
Europäischer Fonds für  
regionale Entwicklung  
Evropský fond pro  
regionální rozvoj



**UNIVERSITY**  
**OF APPLIED SCIENCES**  
**UPPER AUSTRIA**

# Teorie grafů

- Graf – uspořádaná dvojice  $(V, E)$ , kde
  - $V$  je množina vrcholů
  - $E$  je množina hran, každá hrana je určena právě dvěma vrcholy, volitelně pak směrem nebo váhou
- Typy hran
  - Orientovaná – uspořádaná dvojice vrcholů  $(u, v)$ , kde  $u$  je počátek,  $v$  je cíl
  - Neorientovaná - uspořádaná dvojice vrcholů  $(u, v)$
  - Smyčky – hrana začíná a končí ve stejném vrcholu
  - Multihrana (násobná, paralelní, rovnoběžná) – mezi vrcholy  $(u, v)$  vede více hran

# Teorie grafů

- Typy grafů
  - Orientovaný – všechny hrany jsou orientované
  - Neorientovaný – všechny hrany jsou neorientované
  - Multigraf – obsahuje multihrany
- Terminologie
  - Sousedství
    - Všechny vrcholy, se kterými daný vrchol sousedí
    - Pokud dva vrcholy jsou spojeny hranou, tak spolu sousedí
  - Stupeň –  $\deg(v)$ 
    - Velikost sousedství stupně
    - $\deg^+(v)$  – počet vstupních hran,  $\deg^-(v)$  – počet výstupních hran

# Teorie grafů

- Sled
  - Posloupnost vrcholů taková, že mezi každými dvěma po sobě jdoucími vrcholy je hrana
- Tah
  - Sled, ve kterém se neopakují hrany
- Cesta
  - Sled, ve kterém se neopakují vrcholy
- Cyklus (kružnice)
  - Uzavřená posloupnost vrcholů

# Teorie grafů

- Aplikace
  - Elektronické obvody
  - Přepavní sítě
  - Počítačové sítě
  - Databáze

# Graf – ADT

- Přístupové operace
  - **aVertex()**
  - **incidentEdges(v)**
  - **endVertices(e)**
  - **isDirected(e)**
  - **origin(e)**
  - **destination(e)**
  - **opposite(v,e)**
  - **areAdjacent(v,w)**
- Aktualizační operace
  - **insertVertex(o)**
  - **insertEdge(v, w, o)**
  - **insertDirectedEdge(v, w, o)**
  - **removeVertex(v)**
  - **removeEdge(e)**
- Obecné operace
  - **numVertices()**
  - **numEdges()**
  - **vertices()**
  - **edges()**

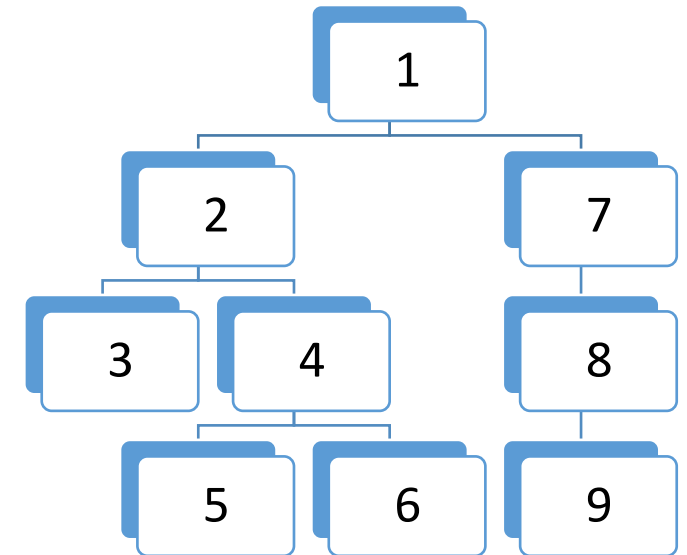
# Graf – DFS – depth-first search

## Prohledávání do hloubky

- Algoritmus je úplný, ale není ideální
- Expanduje prvního následníka každého vrcholu, pokud jej ještě nenavštívil
- Pokud narazí na vrchol, z něž už nelze dále pokračovat (nemá žádné následníky nebo byli všichni navštíveni), vrací se zpět backtrackingem.

```
void DFS (Graph G) {  
  for (Node u in U(G))  
    { stav[u] = FRESH; p[u] = null; }  
  i = 0;  
  for (Node u in U(G))  
    if (stav[u] == FRESH) DFS-Projdi(u); }
```

```
void DFS-Projdi(Node u) {  
  stav[u] = OPEN; d[u] = ++i;  
  for (Node v in Adj[u])  
    if (stav[v] == FRESH) {  
      p[v] = u; DFS-Projdi(v); }  
  stav[u] = CLOSED; f[u] = ++i; }
```

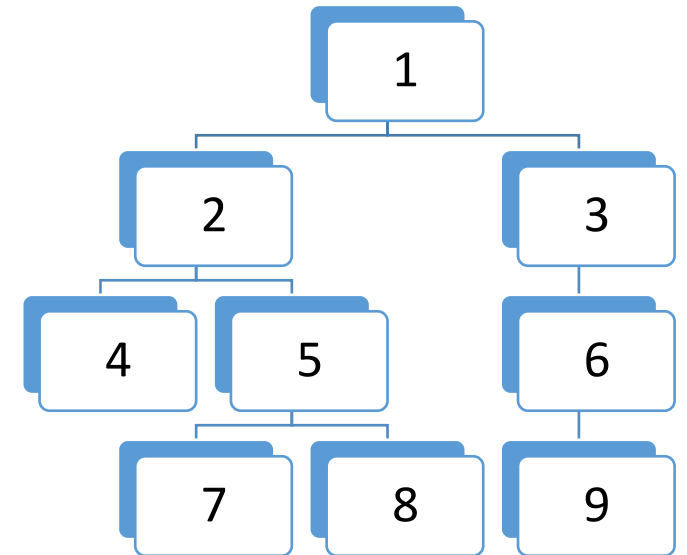


# Graf – BFS – Breadth-first search

## Prohledávání do šířky

- projde všechny sousedy startovního vrcholu, poté sousedy sousedů atd. až projde celou komponentu souvislosti

```
void BFS (Graph G, Node s) {  
  for (Node u in U(G)-s)  
    { stav[u] = FRESH; d[u] = nekonečno; p[u] = null; }  
  stav[s] = OPEN; d[s] = 0; p[s] = null;  
  Queue.Init(); Queue.Push(s);  
  while (!Queue.Empty()) {  
    u = Queue.Pop();  
    for (v in Adj[u]) {  
      if (stav[v] == FRESH) {  
        stav[v] = OPEN; d[v] = d[u]+1;  
        p[v] = u; Queue.Push(v); }  
    }  
  }  
  stav[u]=CLOSED;}}
```





# Graf – hledání nejkratší cesty

- Dijkstrův algoritmus
  - Konečný, funguje pouze na kladně ohodnoceném grafu
  - $O(|V|^2 + |E|)$  –  $V$  je počet vrcholů,  $E$  počet hran
- Bellmanův-Fordův algoritmus
  - Graf může obsahovat i záporné hrany
  - $O(V \cdot E)$  – pomalejší než Dijkstrův alg.
- Floydův-Warshallův algoritmus
  - Orientovaný graf s kladnými hranami
  - Nalezne nejkratší cestu mezi všemi vrcholy
  - Časová náročnost –  $O(V^3)$ , paměťová náročnost  $O(V^2)$

# Graf – hledání nejkratší cesty

- Johnsonův algoritmus

- Orientovaný graf, může mít i záporné hrany
- V řídkých grafech je rychlejší, než Floydův-Warshallův algoritmus
- Dokáže rozpoznat záporný cyklus v grafu a výpočet ukončit
  - využívá Bellmanův-Fordův algoritmus, s jehož pomocí přehodnotí hrany tak, aby žádná neobsahovala zápornou hodnotu
  - Po přehodnocení hran používá Dijkstrův algoritmus k nalezení nejkratších cest mezi všemi uzly.

- $O(V^2 \log_2(V) + VE)$