

# Laboratorio di Algoritmi

Corso di Laurea in Matematica

Roberto Cordone

DI - Università degli Studi di Milano



Lezioni: Martedì 8.30 - 10.30 in aula 3      Mercoledì 10.30 - 13.30 in aula 2  
Giovedì 15.30 - 18.30 in aula 2      Venerdì 10.30 - 12.30 in aula 3

Ricevimento: su appuntamento (Dipartimento di Informatica)

Tel.: 02 503 16235

E-mail: [roberto.cordone@unimi.it](mailto:roberto.cordone@unimi.it)

Pagina web: <http://homes.di.unimi.it/~cordone/courses/2020-algo/2020-algo.html>

Ogni **relazione binaria su un insieme base finito**  $V = \{v_1, \dots, v_n\}$  si può descrivere elencando le coppie di elementi di  $V$  in relazione

$$E = \{\{i, j\} : i \in V, j \in V, i \text{ e } j \text{ are related}\} \Rightarrow E \subseteq V \times V$$

Un modo standard di rappresentare una relazione binaria è il **grafo**  $G = (V, E)$ , cioè una coppia di insiemi:

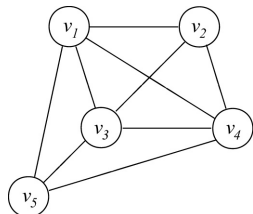
- un insieme  $V$  di **oggetti elementari** detti **vertici**
- un insieme  $E$  di **coppie non ordinate di oggetti di  $V$**  detti **lati**

Un grafo si rappresenta disegnando i vertici come punti (o cerchi) e i lati come linee

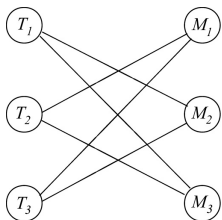
$$V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$$

$$E = \{\{v_1, v_2\}, \{v_1, v_3\}, \{v_1, v_4\}, \{v_1, v_5\}, \{v_2, v_3\}, \\ \{v_2, v_4\}, \{v_3, v_4\}, \{v_3, v_5\}, \{v_4, v_5\}\}$$

*Si notino le parentesi graffe:  
la coppia non è ordinata*



- **reti stradali**: i vertici sono città, i lati strade
- **reti elettriche**: i vertici sono impianti, stazioni o utenti, i lati linee elettriche
- **reti di telecomunicazione**: i vertici sono trasmettitori, ripetitori e ricevitori, i lati collegamenti
- **reti sociali**: i vertici sono utenti, i lati relazioni umane
- **giochi**: i vertici sono posizioni, i lati mosse
- **relazioni di (in)compatibilità**; i vertici sono oggetti/persone, i lati coppie di oggetti/persone (in)compatibili



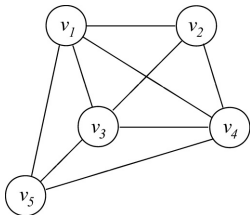
$V$  include operazioni (*task*) e macchine  
 $V = \{T_1, T_2, T_3, M_1, M_2, M_3\}$

Il lato  $\{i, j\}$  indica che il task  $i$   
può essere eseguito dalla macchina  $j$

Non si può eseguire un task su un task,  
né una macchina su una macchina

# Topologia di un grafo

- $i$  e  $j$  sono i **vertici estremi** del lato  $\{i, j\}$
- due vertici  $i$  e  $j$  sono **adiacenti** se il lato  $\{i, j\}$  esiste
- il lato  $\{i, j\}$  è **incidente ai** vertici  $i$  e  $j$
- il **grado**  $\delta_v$  di un vertice  $v$  è il **numero di lati incidenti**

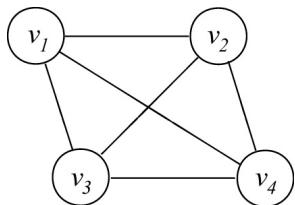


- $v_1$  e  $v_2$  sono i vertici estremi di  $\{v_1, v_2\}$
- $v_3$  e  $v_4$  sono adiacenti (il lato  $\{v_3, v_4\}$  esiste)
- il lato  $\{v_3, v_5\}$  è incidente ai vertici  $v_3$  e  $v_5$
- il grado del vertice  $v_3$  è  $\delta_{v_3} = 4$

# Grafi completi

Un grafo è completo quando ogni coppia di vertici corrisponde a un lato

$$E = \{\{v_i, v_j\} : v_i \in V, v_j \in V, i < j\}$$



Tutti i grafi con  $n$  vertici hanno

$$m \leq \frac{n(n-1)}{2} \text{ lati}$$

(con l'uguaglianza per i grafi completi)

Se sono ammessi gli autoanelli, un grafo completo ha

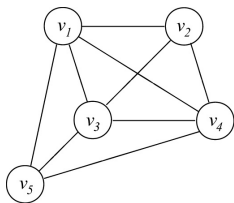
$$E = \{\{v_i, v_j\} : v_i \in V, v_j \in V, i \leq j\} \quad m = \frac{n(n+1)}{2}$$

# Sottografi

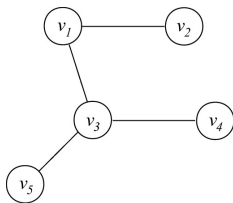
$H = (U, X)$  è un sottografo di  $G = (V, E)$  se

- è un grafo
  - $U \subseteq V$  e  $X \subseteq E$
- È un **sottografo ricoprente** quando  $U = V$   
È un **sottografo indotto** quando  $X = E_U = \{\{u, v\} \in E : u, v \in U\}$

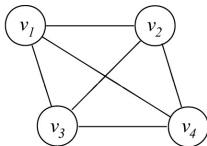
$G = (V, E)$



$H_1 = (U_1, X_1)$



$H_2 = (U_2, X_2)$



$$V = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\}$$

$$E = \{\{v_1, v_2\}, \{v_1, v_3\}, \{v_1, v_4\}, \\ \{v_1, v_5\}, \{v_2, v_3\}, \{v_2, v_4\}, \\ \{v_3, v_4\}, \{v_3, v_5\}, \{v_4, v_5\}\}$$

$$U_1 = \{v_1, v_2, v_3, v_4, v_5\} = V$$

$$X_1 = \{\{v_1, v_2\}, \{v_1, v_3\}, \\ \{v_3, v_4\}, \{v_3, v_5\}\}$$

$$U_2 = \{v_1, v_2, v_3, v_4\}$$

$$X_2 = \{\{v_1, v_2\}, \{v_1, v_3\}, \\ \{v_1, v_4\}, \{v_2, v_3\}, \\ \{v_2, v_4\}, \{v_3, v_4\}\} = E_{U_2}$$

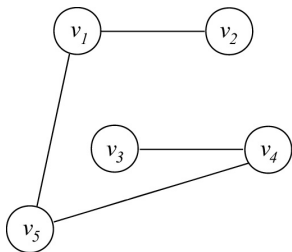
- Un **cammino** è una sequenza di lati, in cui ognuno condivide un estremo col lato precedente e l'altro col lato successivo (*se esistono*)

$$P = (\{v_{\pi_0}, v_{\pi_1}\}, \{v_{\pi_1}, v_{\pi_2}\}, \dots, \{v_{\pi_{k-1}}, v_{\pi_k}\})$$

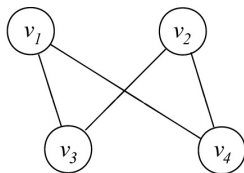
I vertici estremi  $v_{\pi_0}$  e  $v_{\pi_k}$  sono connessi

- Un **ciclo** è un cammino il cui primo e ultimo vertice coincidono

$$v_{\pi_k} = v_{\pi_0}$$



$$P = (\{v_1, v_2\}, \{v_1, v_5\}, \{v_4, v_5\}, \{v_3, v_4\})$$

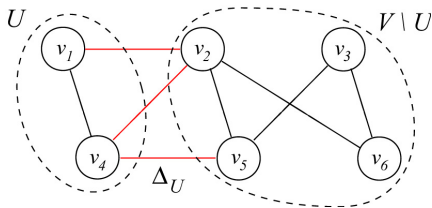


$$P = (\{v_1, v_3\}, \{v_2, v_3\}, \{v_2, v_4\}, \{v_1, v_4\})$$

In un **grafo connesso** ogni coppia di vertici è connessa da un cammino

- Dato un sottoinsieme di vertici  $U \subset V$ , il taglio indotto  $\Delta_U$  è il sottoinsieme di lati con un estremo in  $U$  e l'altro in  $V \setminus U$

$$\Delta_U = \{\{u, v\} \in E : |\{u, v\} \cap U| = |\{u, v\} \cap (V \setminus U)| = 1\}$$



$$U = \{v_1, v_4\}$$

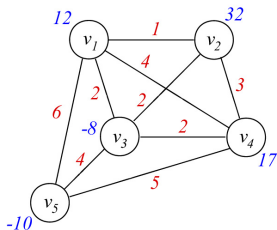
$$\Delta_U = \{\{v_1, v_2\}, \{v_2, v_4\}, \{v_4, v_5\}\}$$



# Grafi pesati

Si possono definire uno o più pesi sui vertici/lati

- Un **grafo pesato sui vertici**  $(V, E, w)$  è un grafo  $G = (V, E)$  i cui vertici sono associati a informazioni quantitative  $w : V \rightarrow \mathbb{R}$
- Un **grafo pesato sui lati**  $(V, E, c)$  è un grafo  $G = (V, E)$  i cui lati sono associati a informazioni quantitative  $c : E \rightarrow \mathbb{R}$



Applicazione	vertici	lati
reti stradali	viaggi generati o attratti	lunghezze, tempi o costi di viaggio
reti elettriche	energia prodotta o consumata	costo di costruzione delle linee
reti di telecomunicazione	domanda di traffico	capacità o costo dei collegamenti
reti sociali	valore individuale	forza della relazione
giochi	valore della posizione	probabilità o costo della mossa
relazione di (in)compatibilità	utilità dell'elemento	forza della (in)compatibilità

# Modelli basati su grafi (1)

*Qual è l'insieme massimo di persone che posso raggiungere per conoscenza?*

L'insieme dei vertici  $V$  include tutti gli individui (io sono il vertice  $i \in V$ );  
l'insieme dei lati  $E$  tutte le conoscenze (coppie di individui che si conoscono)

Si trovi il sottoinsieme di massima cardinalità  $U \subseteq V$  che include solo vertici  $u$  tali che esista un cammino  $P_{iu}$  fra  $i$  e  $u$

$$U = \{u \in V : \exists P_{iu} = (\{v_{\pi_0}, v_{\pi_1}\}, \dots, \{v_{\pi_{k-1}}, v_{\pi_k}\}) \text{ with } v_{\pi_0} = i, v_{\pi_k} = u\}$$

*È vero che ognuno è a sei passi di distanza da ogni altra persona del mondo attraverso una catena di conoscenze?*

L'insieme dei vertici  $V$  include gli individui; l'insieme dei lati  $E$  le conoscenze

Si trovi per ogni individuo  $v \in V$  il sottoinsieme di massima cardinalità  $U_v^6 \subseteq V$  che include solo vertici  $u$  tali che esista un cammino  $P_{vu}^6$  di al più 6 lati fra  $v$  e  $u$

$$U_v^6 = \left\{ u \in V : \exists P_{vu}^6 = (\{v_{\pi_0}, v_{\pi_1}\}, \dots, \{v_{\pi_{k-1}}, v_{\pi_k}\}) \text{ with } v_{\pi_0} = v, v_{\pi_k} = u, k \leq 6 \right\}$$

Se  $U_v^6 = V$  per ogni  $v \in V$ , la proprietà dei "sei gradi di separazione" è valida

## Modelli basati su grafi (2)

*Si calcoli il numero di Erdős di un matematico*

L'insieme dei vertici  $V$  include tutti i matematici (quello dato è  $u$ , Erdős è  $v$ );  
l'insieme dei lati  $E$  include tutte le coppie con un lavoro pubblicato insieme

si trovi il cammino di minima cardinalità  $P_{uv}$  fra  $u$  e  $v$

$$\min |P_{uv}| \text{ such that } P_{uv} = (\{u, v_{\pi_1}\}, \dots, \{v_{\pi_{k-1}}, v\})$$

*Un museo consiste di un insieme di corridoi, che si incrociano in sale.*

*Dove bisogna posizionare le guardie per averne una vicina ad ogni corridoio?*

*Quante guardie servono per controllare l'intero museo?*

L'insieme dei vertici  $V$  include tutte le sale, l'insieme dei lati  $E$  tutti i corridoi

Si trovi il sottoinsieme di vertici di minima cardinalità  $U \subseteq V$  tale che  
ogni lato del grafo sia adiacente ad almeno un vertice di  $U$

$$\min |U| \text{ such that } X = \{\{u, v\} \in E : \{u, v\} \cap U \neq \emptyset\} = E$$

## Modelli basati su grafi (3)

*Quali linee ferroviarie bisogna bombardare per distruggere ogni collegamento fra un centro industriale nemico e il fronte?*

L'insieme dei vertici  $V$  include tutte le stazioni ( $v$  è il centro industriale,  $V^*$  raccoglie le stazioni al fronte), l'insieme dei lati include tutte le linee ferroviarie

$$\min |\Delta_U|$$

$$\Delta_U = \{\{u, v\} \in E : |\{u, v\} \cap U| = |\{u, v\} \cap (V \setminus U)| = 1\}$$

$$U \ni v$$

$$U \subseteq V \setminus V^*$$

*Dato un insieme di possibili investimenti finanziari, il loro rendimento atteso (ROI) e la matrice di correlazione a coppie, qual è il sottoinsieme più redditizio di investimenti scorrelati a coppie?*

L'insieme dei vertici  $V$  include gli investimenti, il peso  $w_v$  fornisce il rendimento dell'investimento  $v \in V$ , l'insieme dei lati include tutte le coppie correlate

$$\max \sum_{v \in U} w_v \text{ such that } U \subseteq V \text{ e } E_U = \emptyset$$

*Qual è la catena più corta di cambi di una lettera da GATTO a PESCE?*

# Grafi orientati

Se la relazione binaria è asimmetrica, l'ordine degli elementi nelle coppie è significativo

Il modello è una coppia di insiemi  $G = (N, A)$  detta **grafo orientato**

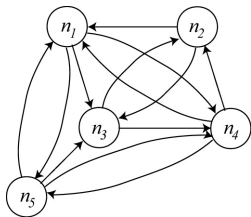
- un insieme di **oggetti elementari** detti **nodi**
- un insieme di **coppie ordinate di oggetti** detti **archi**

Un grafo orientato si rappresenta disegnando i nodi come punti (o cerchi) gli archi come linee e il loro orientamento con frecce

$$N = \{n_1, n_2, n_3, n_4, n_5\}$$

$$A = \{(n_1, n_3), (n_1, n_4), (n_1, n_5), (n_2, n_1), (n_2, n_3), (n_3, n_2), (n_3, n_4), (n_4, n_1), (n_4, n_2), (n_4, n_5), (n_5, n_1), (n_5, n_3), (n_5, n_4)\}$$

*Si notino le parentesi rotonde:  
la coppia è ordinata*



# Cammini, cicli e tagli orientati

- $i$  è la **codice** e  $j$  è la **testa** dell'arco  $(i, j)$
- l'arco  $(i, j)$  è un **arco uscente** for  $i$ , un **arco entrante** per  $j$
- il **grado uscente**  $\delta_i^+$  di un nodo  $i \in N$  è il **numero degli archi uscenti**
- il **grado entrante**  $\delta_i^-$  di un nodo  $i \in N$  è il **numero degli archi entranti**
- un **cammino orientato** è una **sequenza di archi** la cui testa coincide con la coda del successivo (*tranne per l'ultimo arco*)

$$P = ((i_{\pi_0}, i_{\pi_1}), (i_{\pi_1}, i_{\pi_2}), \dots, (i_{\pi_{k-1}}, i_{\pi_k}))$$

I nodi  $i_{\pi_0}$  e  $i_{\pi_k}$  sono **fortemente connessi** e in un grafo fortemente connesso ogni coppia di nodi è fortemente connessa

- un **ciclo orientato** (**circuito**) è un **cammino orientato** il cui primo e ultimo nodo coincidono

$$i_{\pi_k} = i_{\pi_0}$$

- dato un sottoinsieme di nodi  $U \subset N$ , la **sezione uscente** (**entrante**)  $\Delta_U^+$  ( $\Delta_U^-$ ) è il **sottoinsieme di archi con coda** (testa) in  $U$  e testa (coda) in  $N \setminus U$

$$\Delta_U^+ = \{(i, j) \in A : i \in U, j \in N \setminus U\}$$

$$\Delta_U^- = \{(i, j) \in A : i \in N \setminus U, j \in U\}$$

# Modelli basati sui grafi orientati

*Alcune reti sociali considerano relazioni orientate fra gli utenti  
("follower" e "leader")*

*In molti giochi, le posizioni evolvono in altre posizioni irreversibilmente  
(ad es., catture negli scacchi, le pedine nella dama, il tris...)*

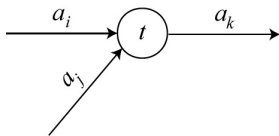
*Nelle reti stradali urbane, molte strade sono a senso unico*

*Un progetto spesso è formato da attività soggette a una relazione binaria di  
precedenza, che richiede di terminare un'attività prima di cominciarne un'altra:  
 $a_i \prec a_k$  e  $a_j \prec a_k$*

Modello activity-on-arc (AOA)

nodo  $\leftrightarrow$  evento "milestone"

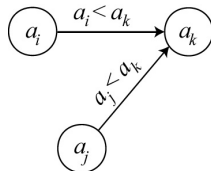
arco  $\leftrightarrow$  attività



Modello activity-on-node (AON)

nodo  $\leftrightarrow$  attività

arco  $\leftrightarrow$  precedenza



Ogni grafo non orientato corrisponde a un grafo orientato simmetrico

Sia  $\mathcal{G}_N$  l'insieme di tutti i grafi orientati su un dato insieme di nodi  $N$   
I grafi orientati ammettono tipicamente le seguenti operazioni

- **aggiunta di un arco**: dato un grafo e una coppia ordinata di nodi, inserisce un arco fra i due nodi nel grafo dato

$$\text{insarco} : \mathcal{G}_N \times N \times N \rightarrow \mathcal{G}_N$$

*E se l'arco esiste già?*

- **eliminazione di un arco**: dato un grafo e una coppia ordinata di nodi, cancella dal grafo dato l'arco fra i due nodi

$$\text{cancarco} : \mathcal{G}_N \times N \times N \rightarrow \mathcal{G}_N$$

*E se l'arco non esiste?*

- **verifica di esistenza**: dato un grafo e una coppia ordinata di nodi, verifica se l'arco fra i due nodi esiste o no

$$\text{esistearco} : \mathcal{G}_N \times N \times N \rightarrow \mathbb{B} \quad (\text{ovvero } \{0, 1\})$$

Molte altre funzioni possono essere utilmente definite: lo faremo poi



In matematica basta definire un oggetto per crearlo

Nelle implementazioni concrete, però questo non sempre vale:  
potrebbe occorrere qualche inizializzazione o allocazione dinamica

Per motivi tecnici, quindi è opportuno definire anche

- **creazione**: crea un grafo vuoto sull'insieme dei nodi  $N$

$$\text{creagrafo} : N \rightarrow \mathcal{G}_N$$

- **distruzione**: distrugge un grafo

$$\text{distruggegrafo} : \mathcal{G}_N \rightarrow ()$$

# Grafi: implementazioni

I nodi sono messi in **corrispondenza biunivoca con numeri naturali**

$$N \leftrightarrow \{1, \dots, |N|\}$$

Le funzioni di peso sui nodi sono rappresentate da vettori/tabelle

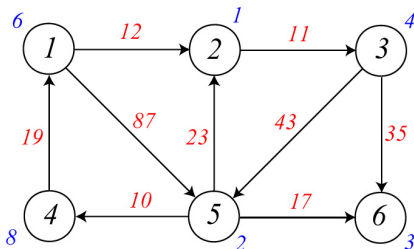
Per gli archi, ci sono tre rappresentazioni principali:

- 1 **lista degli archi**: una semplice **lista/tabella** che include tutti gli archi
- 2 **matrice di adiacenza**: una **matrice quadrata** le cui celle corrispondono a coppie di nodi
- 3 **forward (backward) star**: una **lista/tabella** che include per ogni nodo  $i \in N$  una **lista/tabella** di archi uscenti (entranti)

Le funzioni di peso sugli archi si includono facilmente in ogni rappresentazione

Nei grafi non orientati, non occorrono forward e backward star (sono uguali!): ogni vertice ha una **lista di incidenza**

# Lista degli archi



$N \rightarrow \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$

$w \rightarrow [ 6 \ 1 \ 4 \ 8 \ 2 \ 3 ]$

$A \rightarrow ((1, 2), (1, 5), (2, 3), (3, 5), (3, 6), (4, 1), (5, 2), (5, 4), (5, 6))$

$c \rightarrow [ 12 \quad 87 \quad 11 \quad 43 \quad 35 \quad 19 \quad 23 \quad 10 \quad 17 ]$

- Vantaggio: **rappresentazione compatta** ( $\Theta(|A|)$ )
- Svantaggio: **ricerca inefficiente** di un arco dato ( $\Theta(|A|)$ )

# Lista degli archi: implementazione in C

```
typedef struct _grafo grafo;

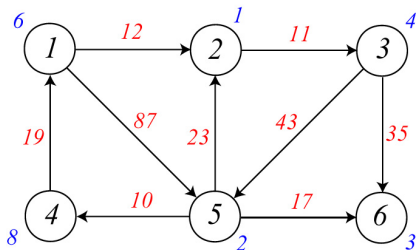
struct _grafo
{
    int n;                (numero dei nodi)
    int m;                (numero degli archi)
    listaarchi L;        (lista degli archi)
};
```

Ovviamente, occorre anche una libreria per gestire archi e liste di archi  
L'esempio che segue usa l'implementazione a puntatori

```
typedef struct _arco arco;      struct _arco
typedef arco* listaarchi;      {
typedef arco* posarco;         nodo orig, dest;
typedef int nodo;              posarco succ, pred;
                                };

#define NO_ARC NULL
#define NO_NODE 0
```

# Matrice di adiacenza



$$N \rightarrow \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

$$w \rightarrow [6 \ 1 \ 4 \ 8 \ 2 \ 3]$$

$$(A, c) \rightarrow \begin{bmatrix} - & 12 & - & - & 87 & - \\ - & - & 11 & - & - & - \\ - & - & - & - & 43 & 35 \\ 19 & - & - & - & - & - \\ - & 23 & - & 10 & - & 17 \\ - & - & - & - & - & - \end{bmatrix}$$

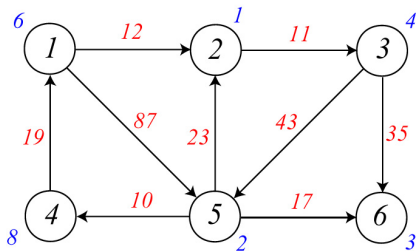
dove “-” è un valore numerico convenzionale per indicare “nessun arco”

- Vantaggio: **ricerca molto efficiente** di un arco dato ( $\Theta(1)$ )
- Svantaggio: **occupazione di memoria enorme** ( $\Theta(|N|^2)$ )

# Matrice di adiacenza: implementazione in C

```
typedef struct _grafo grafo;
struct _grafo
{
    int n;                (numero dei nodi)
    int m;                (numero degli archi)
    boolean **MatriceAdiacenza;  (matrice di adiacenza)
};
```

# Forward star



$$N \rightarrow \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$

$$w \rightarrow [6 \ 1 \ 4 \ 8 \ 2 \ 3]$$

$$(A, c) \rightarrow \left[ \begin{array}{l} (2, 12), (5, 87) \\ (3, 11) \\ (5, 43), (6, 35) \\ (1, 19) \\ (2, 23), (4, 10), (6, 17) \\ \perp \end{array} \right]$$

dove  $\perp$  indica una lista vuota

- Vantaggio: **ricerca di efficienza media** di un arco dato ( $\Theta(\delta_v^+)$ )
- Svantaggio: **nessun'informazione sugli archi entranti**  
(a meno che sia accompagnata dalla backward star)

# Forward star: implementazione in C

```
typedef struct _grafo grafo;
struct _grafo
{
    int n;                               (numero dei nodi)
    int m;                               (numero degli archi)
    listaarchi *FS;                      (forward star)
    listaarchi *BS;                      (backward star: può mancare)
};
```

Ovviamente, occorre anche una libreria per gestire archi e liste di archi  
L'esempio che segue usa l'implementazione a puntatori

```
typedef struct _arco arco;               struct _arco
typedef arco* listaarchi;                {
typedef arco* posarco;                   nodo orig, dest;
typedef int nodo;                        posarco succ, pred;
                                          };
#define NO_ARC NULL
#define NO_NODE 0
```