

# Estruturas de Dados

## Aula 13 — Grafos

---

Prof<sup>a</sup> Ana Carolina Sokolonski

Bacharelado em Sistemas de Informação

Instituto Federal da Bahia — Campus Feira de Santana

2026



Motivação

Definição

Representação

BFS — Busca em Largura

DFS — Busca em Profundidade

BFS vs DFS

Exercícios

# Motivação

Grafos estão em todo lugar

# Por quê estudar Grafos?

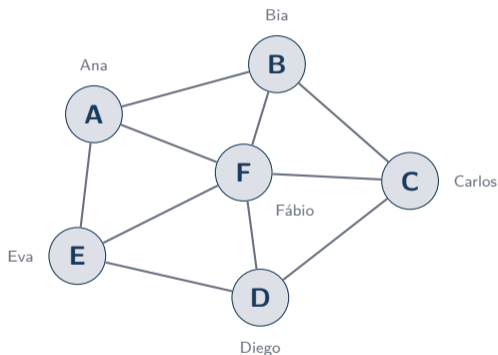
## ▪ Grafos modelam relações

Sempre que temos **objetos** e **conexões** entre eles, temos um grafo. É a estrutura de dados mais geral e expressiva que estudamos neste curso.

## ▪ Aplicações reais

- **GPS/Mapas:** cidades = vértices, estradas = arestas
- **Internet:** roteadores = vértices, cabos = arestas
- **Redes sociais:** pessoas = vértices, amizades = arestas
- **Compiladores:** dependências entre módulos
- **Redes elétricas, circuitos, pipelines**

## Rede social simplificada



# Definição

O que é um grafo?

## Definição

Um **grafo**  $G = (V, E)$  é composto por:

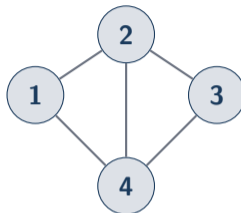
- $V$ : conjunto de **vértices** (nós)
- $E \subseteq V \times V$ : conjunto de **arestas** (edges)

Uma aresta  $e = (u, v)$  conecta os vértices  $u$  e  $v$ .

## Tipos principais

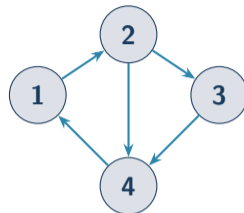
- **Não-dirigido**: arestas sem direção  
 $(u, v) = (v, u)$
- **Dirigido** (dígrafo): arestas com direção  
 $(u, v) \neq (v, u)$
- **Ponderado**: cada aresta tem um **peso**  $w(u, v)$
- **Simples**: sem laços e sem arestas paralelas

### Não-dirigido



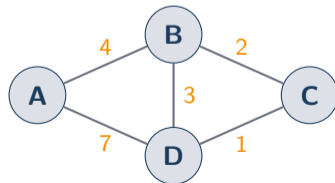
$V = \{1, 2, 3, 4\}$

### Dirigido



$V = \{1, 2, 3, 4\}$

### Ponderado



## ■ Grau de um vértice

- **Grau**  $d(v)$ : número de arestas incidentes a  $v$
- Em dígrafos: **grau de entrada**  $d^-(v)$  e **grau de saída**  $d^+(v)$
- Soma dos graus =  $2|E|$  (lema do aperto de mão)

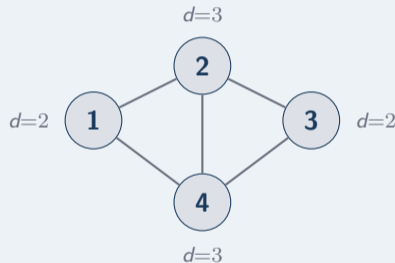
## ■ Conectividade

- **Grafo conexo**: existe caminho entre todo par de vértices
- **Componente conexa**: subgrafo conexo maximal
- **Fortemente conexo** (dígrafo): todo vértice alcança qualquer outro

## ■ Caminho e ciclo

- **Caminho:** sequência de vértices  $v_1, v_2, \dots, v_k$  onde cada par consecutivo é ligado por uma aresta
- **Ciclo:** caminho que começa e termina no mesmo vértice
- **Grafo acíclico:** sem ciclos (DAG se dirigido)

## ■ Exemplo de graus



Graus:  $1 \rightarrow 2$ ,  $2 \rightarrow 3$ ,  $3 \rightarrow 2$ ,  $4 \rightarrow 3$

# Representação

Matriz de Adjacência e Lista de Adjacência

## Definição

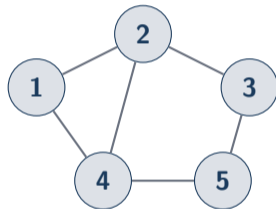
Matriz  $A[n \times n]$  onde  $A[i][j] = 1$  se existe aresta  $(i, j)$ , 0 caso contrário. Para grafos ponderados,  $A[i][j] = w(i, j)$ .

## Complexidades

Espaço	$O(V^2)$
Verificar aresta	$O(1)$
Listar vizinhos	$O(V)$
Inserir aresta	$O(1)$

## Quando usar

Grafos **densos** ( $|E| \approx |V|^2$ ) ou quando é preciso verificar existência de arestas frequentemente.



A

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

## ▪ Definição

Vetor de  $|V|$  listas encadeadas: `adj[v]` contém todos os vizinhos do vértice  $v$ .

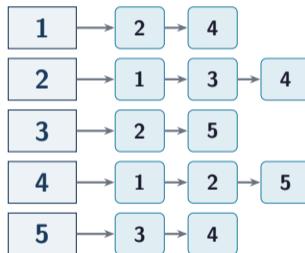
## ▪ Complexidades

Espaço	$O(V + E)$
Verificar aresta	$O(\text{grau}(v))$
Listar vizinhos	$O(\text{grau}(v))$
Inserir aresta	$O(1)$

## ▪ Quando usar

Grafos **esparsos** ( $|E| \ll |V|^2$ ), que é o caso mais comum em aplicações reais.

## Lista de adjacência do mesmo grafo



# Representação em C — Lista de Adjacência

## grafo.h — Estrutura

```
1 #define MAXV 100
2 typedef struct No {
3     int dest; //vértice destino
4     int peso; //peso da aresta
5     struct No *prox;
6 } No;
7 typedef struct {
8     No *adj[MAXV]; //listas adj.
9     int nv; //qtde vértices
10    int na; //qtde arestas
11    bool dirigido;
12 } Grafo;
13 Grafo* criarGrafo(int nv, bool dir){
14     Grafo *g = malloc(sizeof(Grafo));
15     g->nv = nv; g->na = 0;
16     g->dirigido = dir;
17     for (int i=0; i<nv; i++)
18         g->adj[i] = NULL;
19     return g;
20 }
```

## grafo.c — Inserção de aresta

```
1 void addAresta(Grafo *g, int u,
2               int v, int w) {
3     /* u -> v */
4     No *novo = malloc(sizeof(No));
5     novo->dest = v;
6     novo->peso = w;
7     novo->prox = g->adj[u];
8     g->adj[u] = novo;
9     g->na++;
10    if (!g->dirigido) {
11        /* v -> u (nao dirigido) */
12        No *volta = malloc(sizeof(
13            No));
14        volta->dest = u;
15        volta->peso = w;
16        volta->prox = g->adj[v];
17        g->adj[v] = volta;
18    }
```

# BFS

Busca em Largura (Breadth-First Search)

## ▪ Ideia

Visita todos os vértices **camada por camada**, começando na fonte  $s$ . Usa uma **fila** (FIFO) para controlar a ordem de visita.

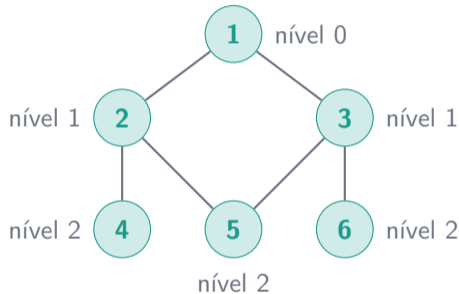
## ▪ Passos

- 1 Marca  $s$  como visitado e enfileira  $s$
- 2 Enquanto a fila não estiver vazia:
  - 1 Desenfileira  $v$
  - 2 Para cada vizinho  $u$  de  $v$ : se  $u$  não visitado: **marcar, enfileirar**

## ▪ Complexidade

$O(V + E)$  — cada vértice e cada aresta são processados uma vez.

## BFS a partir do vértice 1



Ordem de visita: 1, 2, 3, 4, 5, 6

Fila: 1 2 3 → visita 1

## bfs.c — Busca em Largura

```
1 void bfs(Grafo *g, int inicio) {
2     bool visitado[MAXV] = {false};
3     int fila[MAXV];
4     int frente=0, fim=0, dist[MAXV];
5     visitado[inicio] = true;
6     dist[inicio] = 0;
7     fila[fim++] = inicio;
8     while (frente < fim){
9         int v = fila[frente++];
10        printf("Visita: %d (dist=%d)\n", v,
11              dist[v]);
12        No *p = g->adj[v];
13        while (p != NULL){
14            if (!visitado[p->dest]){
15                visitado[p->dest] = true;
16                dist[p->dest] = dist[v]+1;
17                fila[fim++] = p->dest;
18            }
19            p = p->prox;
20        }
21    }
```

## ■ Propriedades da BFS

Garante a **menor distância** (em arestas) de  $s$  a todo vértice alcançável

Funciona para grafos **dirigidos** e **não-dirigidos**  
Identifica **componentes conexas**

Podemos reconstruir o **caminho mínimo** usando o vetor `pai[]`

## ■ Trace para o grafo anterior

Iteração	Ação
1	visita 1, enfileira 2, 3
2	visita 2, enfileira 4, 5
3	visita 3, enfileira 5 (já na fila?)
4	visita 4
5	visita 5
6	visita 6

# DFS

Busca em Profundidade (Depth-First Search)

## ▪ Ideia

Vai o mais **fundo** possível em cada caminho antes de retroceder (*backtrack*). Pode ser implementada de forma **recursiva** ou com uma **pilha** explícita.

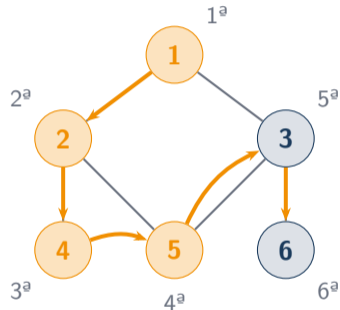
## ▪ Algoritmo recursivo

- 1 Marca  $v$  como visitado
- 2 Para cada vizinho  $u$  de  $v$ :  
se  $u$  não visitado:  
DFS( $u$ )

## ▪ Complexidade

$O(V + E)$  — igual à BFS.

## DFS a partir do vértice 1



Ordem: 1, 2, 4, 5, 3, 6

Arestas em laranja = árvore DFS

## dfs.c — Busca em Profundidade

```
1  bool visitado[MAXV];
2  void dfs(Grafo *g, int v) {
3      visitado[v] = true;
4      printf("Visita: %d\n", v);
5      No *p = g->adj[v];
6      while (p != NULL) {
7          if (!visitado[p->dest]) dfs(g, p
8              ->dest);
9          p = p->prox; }
10 }
11 /* Chama DFS para todo vertice
12    (cobre grafos desconexos) */
13 void dfsTotal(Grafo *g) {
14     for (int i = 0; i < g->nv; i++)
15         visitado[i] = false;
16     for (int i = 0; i < g->nv; i++)
17         if (!visitado[i]) dfs(g, i);
18 }
```

## ▪ Aplicações da DFS

- Detecção de ciclos
- Componentes fortemente conexas (Kosaraju, Tarjan)
- Ordenação topológica de DAGs
- Pontos de articulação e pontes
- Resolver labirintos

## ▪ Ordenação topológica

Em um **DAG** (grafo dirigido acíclico), a DFS produz uma ordenação topológica: os vértices são listados na ordem em que sua DFS **termina** (ordem inversa de saída). Usada em: compilação, agendamento de tarefas, dependências de pacotes.

# BFS vs DFS

Comparação e aplicações

## BFS vs. DFS — Comparação

Critério	BFS	DFS
Estrutura auxiliar	Fila (FIFO)	Pilha / recursão
Estratégia	Camada por camada	O mais fundo possível
Complexidade	$O(V + E)$	$O(V + E)$
Memória (pior caso)	$O(V)$ (fila grande)	$O(V)$ (pilha de recursão)
Caminho mais curto	Sim (arestas)	Não garante
Detecção de ciclos	Sim	Sim (natural)
Ordenação topológica	Não	Sim
Grafos desconexos	Precisa loop externo	Precisa loop externo

### ▪ Use BFS quando...

...precisar do **menor caminho** (sem pesos) ou explorar em **níveis**. Ex.: encontrar contatos de grau  $k$  em rede social.

### ▪ Use DFS quando...

...precisar de **ordenação topológica**, detectar **ciclos**, ou explorar **todo o grafo** rapidamente com menos memória.

# Exercícios

Pratique!

## Exercício 1 — Representação

Dado o grafo não-dirigido com vértices  $\{1, 2, 3, 4, 5\}$  e arestas  $\{(1, 2), (1, 3), (2, 4), (3, 4), (3, 5), (4, 5)\}$ :

- 1 Construa a **matriz de adjacência**
- 2 Construa a **lista de adjacência**
- 3 Qual o grau de cada vértice?

## Exercício 2 — Trace

Para o grafo acima, execute e registre passo a passo: **BFS** a partir do vértice 1 e **DFS** a partir do vértice 1  
Em qual ordem os vértices são visitados em cada caso?

## Exercício 3 — Implementação

Implemente em C um programa completo que:

- 1 Lê  $V$  e  $E$  do usuário
- 2 Lê as  $E$  arestas e constrói a lista de adjacência
- 3 Oferece menu: BFS, DFS, grau de um vértice, verificar se o grafo é conexo
- 4 Libera a memória ao sair

## Exercício 4 — Desafio

Modifique a BFS para imprimir, além da ordem de visita, a **distância** (em número de arestas) de cada vértice à fonte. Teste com um grafo desconexo — o que acontece?

# Fim da Aula 13

Dúvidas e próximos passos

### ■ Próxima aula — Caminhos Mínimos

- **Dijkstra**: menor caminho com pesos positivos
- **Bellman-Ford**: pesos negativos
- **Floyd-Warshall**: todos os pares
- Aplicação em GPS, roteamento de redes

### ■ Referências

- CORMEN et al. *Introduction to Algorithms*, 4.ª ed. Cap. 20–22.
- TENENBAUM et al. *Estruturas de Dados em C*, Cap. 8.

### ■ Resumo da Aula 13

- Grafo  $G = (V, E)$ : vértices + arestas
- Tipos: não-dirigido, dígrafo, ponderado
- Representação: matriz  $O(V^2)$  ou lista  $O(V + E)$
- BFS: menor caminho (sem peso), usa fila
- DFS: topológica, ciclos, componentes
- Ambos:  $O(V + E)$

Dúvidas?

carolsoko@ifba.edu.br

IFBA – Campus Feira de Santana