

Aula 7 - DFS em grafos direcionados

Luís Felipe

UFF

02 de Abril de 2026

Busca em profundidade p/ dígrafos

Objetivo: percorrer um dígrafo G usando busca em profundidade (DFS), registrando:

- o instante em que cada vértice é **descoberto**;
- o instante em que cada vértice tem sua exploração **encerrada**;
- a relação de **pai** entre os vértices da floresta de profundidade;
- a **classificação das arestas** do dígrafo.

Busca em profundidade p/ dígrafos

Objetivo: percorrer um dígrafo G usando busca em profundidade (DFS), registrando:

- o instante em que cada vértice é **descoberto**;
- o instante em que cada vértice tem sua exploração **encerrada**;
- a relação de **pai** entre os vértices da floresta de profundidade;
- a **classificação das arestas** do dígrafo.

Ideia central:

- ao entrar em um vértice v , registramos seu tempo de entrada $PE(v)$;
- exploramos todos os seus sucessores (vértices alcançáveis a partir de v);
- ao terminar, registramos seu tempo de saída $PS(v)$.

Busca em profundidade p/ dígrafos

Inicialização:

$t \leftarrow 0$ // relógio ou tempo global

Para todo vértice $v \in V(G)$, fazemos:

$PE(v) \leftarrow 0$ // relógio de entrada de v

$PS(v) \leftarrow 0$ // tempo de saída de v

$pai(v) \leftarrow null$ // define a floresta de profundidade

Busca em profundidade p/ dígrafos

Inicialização:

$t \leftarrow 0$ // relógio ou tempo global

Para todo vértice $v \in V(G)$, fazemos:

$PE(v) \leftarrow 0$ // relógio de entrada de v

$PS(v) \leftarrow 0$ // tempo de saída de v

$pai(v) \leftarrow null$ // define a floresta de profundidade

Ou seja:

- $PE(v) = 0$ significa que v ainda não foi visitado;
- $PS(v) = 0$ significa que a exploração de v ainda não terminou;
- $pai(v)$ indicará de qual vértice v foi alcançado pela primeira vez.

Busca em profundidade p/ dígrafos

Chamada externa

Enquanto existir $v \in V(G)$ tal que $PE(v) = 0$, faça:

executar $P(v)$ // nova raiz da busca

Obs.: Por que essa etapa é necessária?

Busca em profundidade p/ dígrafos

Chamada externa

Enquanto existir $v \in V(G)$ tal que $PE(v) = 0$, faça:

executar $P(v)$ // nova raiz da busca

Obs.: Por que essa etapa é necessária?

- Em um dígrafo, pode acontecer de a busca iniciada em um vértice não alcançar todos os demais.
- Por isso, a DFS completa pode gerar uma floresta de profundidade, e não apenas uma única árvore.
- Cada vez que encontramos um vértice ainda não visitado, iniciamos uma nova raiz.

Ou seja:

A chamada externa garante que todos os vértices do dígrafo serão processados.

Procedimento recursivo de busca p/ dígrafos

Procedimento $P(v)$

Ao entrar no vértice v :

$$\begin{aligned} t &\leftarrow t + 1 \\ PE(v) &\leftarrow t \end{aligned}$$

Ou seja:

- incrementamos o relógio global;
- registramos o instante em que v foi descoberto;
- a partir desse momento, v passa a estar **ativo** na recursão.

Procedimento recursivo de busca p/ dígrafos

Procedimento $P(v)$

Ao entrar no vértice v :

$$\begin{aligned} t &\leftarrow t + 1 \\ PE(v) &\leftarrow t \end{aligned}$$

Ou seja:

- incrementamos o relógio global;
- registramos o instante em que v foi descoberto;
- a partir desse momento, v passa a estar **ativo** na recursão.

Depois disso, percorremos todos os sucessores de v ($N_{out}(v)$ são os **vizinhos de saída** de v , i.e. vértices que v apontam):

para todo vértice $w \in N_{out}(v)$ faça

Analizamos cada arco vw que sai de v .

Classificação das arestas: **aresta de árvore**

Ao analisar um sucessor w de v , primeiro verificamos:

$$PE(w) = 0$$

Se isso acontecer, então w ainda não foi alcançado pela busca.

Nessa situação:

- marcamos vw como **aresta de árvore**;
- definimos $pai(w) \leftarrow v$
- executamos recursivamente $P(w)$

Obs.:

- a aresta vw é a responsável por descobrir w pela primeira vez;
- por isso, ela passa a fazer parte da **floresta de profundidade**.

Classificação das arestas: **aresta de retorno**

Se w já foi descoberto, então $PE(w) \neq 0$.

Classificação das arestas: aresta de retorno

Se w já foi descoberto, então $PE(w) \neq 0$.

O próximo teste é:

$$PS(w) = 0$$

Classificação das arestas: **aresta de retorno**

Se w já foi descoberto, então $PE(w) \neq 0$.

O próximo teste é:

$$PS(w) = 0$$

Se isso ocorrer, então w ainda não saiu da busca.

Ou seja, w ainda está ativo na pilha recursiva.

Nesse caso, marcamos vw como **aresta de retorno**.

Classificação das arestas: **aresta de retorno**

Se w já foi descoberto, então $PE(w) \neq 0$.

O próximo teste é:

$$PS(w) = 0$$

Se isso ocorrer, então w ainda não saiu da busca.

Ou seja, w ainda está ativo na pilha recursiva.

Nesse caso, marcamos vw como **aresta de retorno**.

Obs.:

- a aresta volta para um vértice que ainda está em processamento;
- em geral, isso significa que w é **ancestral de v** na árvore DFS;
- essas arestas são importantes para detectar ciclos e estruturas de conectividade.

Classificação das arestas: **aresta de avanço**

Se w já foi descoberto e já saiu da busca, então $PS(w) \neq 0$.
Nesse caso, verificamos:

$$PE(v) < PE(w)$$

Se essa desigualdade for verdadeira, marcamos vw como **aresta de avanço**.

Classificação das arestas: **aresta de avanço**

Se w já foi descoberto e já saiu da busca, então $PS(w) \neq 0$.
Nesse caso, verificamos:

$$PE(v) < PE(w)$$

Se essa desigualdade for verdadeira, marcamos vw como **aresta de avanço**.

Obs.:

- w foi descoberto depois de v ;
- portanto, w pertence à região descendente de v na floresta DFS;
- porém, a aresta vw não foi a aresta usada para descobrir w .

Assim, a aresta aponta para um **descendente já finalizado**.

Classificação das arestas: **aresta de avanço**

Se w já foi descoberto e já saiu da busca, então $PS(w) \neq 0$.
Nesse caso, verificamos:

$$PE(v) < PE(w)$$

Se essa desigualdade for verdadeira, marcamos vw como **aresta de avanço**.

Obs.:

- w foi descoberto depois de v ;
- portanto, w pertence à região descendente de v na floresta DFS;
- porém, a aresta vw não foi a aresta usada para descobrir w .

Assim, a aresta aponta para um **descendente já finalizado**.

Ou seja, uma aresta de avanço **encurta um caminho já existente** entre v e w .

Classificação das arestas: **aresta de cruzamento**

Se os casos anteriores não ocorrerem, então a aresta vw é classificada como **aresta de cruzamento**.

Isso acontece quando:

- w já foi descoberto ($PE(w) \neq 0$);
- w já foi finalizado ($PS(w) \neq 0$);
- e $PE(v) > PE(w)$.

Obs.:

- a aresta não liga v a um ancestral ativo;
- também não liga v a um descendente descoberto depois;
- ela conecta vértices de **ramos diferentes da floresta DFS**, ou **subárvores já encerradas**.

Classificação das arestas: **aresta de cruzamento**

Se os casos anteriores não ocorrerem, então a aresta vw é classificada como **aresta de cruzamento**.

Isso acontece quando:

- w já foi descoberto ($PE(w) \neq 0$);
- w já foi finalizado ($PS(w) \neq 0$);
- e $PE(v) > PE(w)$.

Obs.:

- a aresta não liga v a um ancestral ativo;
- também não liga v a um descendente descoberto depois;
- ela conecta vértices de **ramos diferentes da floresta DFS**, ou **subárvores já encerradas**.

Ou seja, uma aresta de cruzamento **conecta partes independentes** entre v e w .

Procedimento recursivo: finalização de um vértice

Depois que todos os sucessores de v foram analisados, encerramos sua exploração:

$$\begin{aligned} t &\leftarrow t + 1 \\ PS(v) &\leftarrow t \end{aligned}$$

Obs.:

- o vértice v terminou de processar todos os seus arcos de saída;
- a partir desse momento, ele deixa de estar ativo na recursão;
- o valor $PS(v)$ registra o instante em que a exploração de v se encerrou.

Relembrando:

- $PE(v)$ marca a entrada em v ;
- $PS(v)$ marca a saída de v .

Procedimento recursivo de busca p/ dígrafos

```
1 def P(v):
2     global t
3     t = t + 1
4     PE[v] = t
5
6     for w in Nout[v]:
7         if PE[w] == 0:
8             # aresta de arvore (azul)
9             pai[w] = v
10            P(w)
11
12        elif PS[w] == 0:
13            # aresta de retorno (vermelho)
14            pass
15
16        elif PE[v] < PE[w]:
17            # aresta de avanco (amarelo)
18            pass
19
20        else:
21            # aresta de cruzamento (verde)
22            pass
23
24    t = t + 1
25    PS[v] = t
```

Resumo da classificação das arestas

Ao analisar um arco vw em uma DFS de dígrafo:

- **Aresta de árvore:**

$$PE(w) = 0$$

- **Aresta de retorno:**

$$PE(w) \neq 0 \quad \text{e} \quad PS(w) = 0$$

- **Aresta de avanço:**

$$PS(w) \neq 0 \quad \text{e} \quad PE(v) < PE(w)$$

- **Aresta de cruzamento:**

$$PS(w) \neq 0 \quad \text{e} \quad PE(v) > PE(w)$$

Esses testes permitem classificar todas as arestas do dígrafo durante a execução da DFS.

Resumo da classificação das arestas

Ao analisar um arco vw em uma DFS de dígrafo:

- **Aresta de árvore:**

$$PE(w) = 0$$

- **Aresta de retorno:**

$$PE(w) \neq 0 \quad \text{e} \quad PS(w) = 0$$

- **Aresta de avanço:**

$$PS(w) \neq 0 \quad \text{e} \quad PE(v) < PE(w)$$

- **Aresta de cruzamento:**

$$PS(w) \neq 0 \quad \text{e} \quad PE(v) > PE(w)$$

Esses testes permitem classificar todas as arestas do dígrafo durante a execução da DFS.

Complexidade: $O(n + m)$.

DFS em dígrafos

- A DFS atribui a cada vértice um instante de **entrada** e um instante de **saída**.

DFS em dígrafos

- A DFS atribui a cada vértice um instante de **entrada** e um instante de **saída**.
- Esses tempos revelam a posição relativa dos vértices na floresta de profundidade.

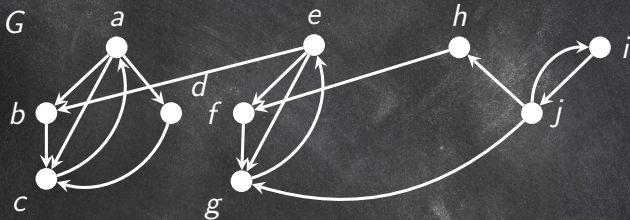
DFS em dígrafos

- A DFS atribui a cada vértice um instante de **entrada** e um instante de **saída**.
- Esses tempos revelam a posição relativa dos vértices na floresta de profundidade.
- Com base nesses valores, cada arco pode ser classificado como:
 - ▶ **aresta de árvore**;
 - ▶ **aresta de retorno**;
 - ▶ **aresta de avanço**;
 - ▶ **aresta de cruzamento**.

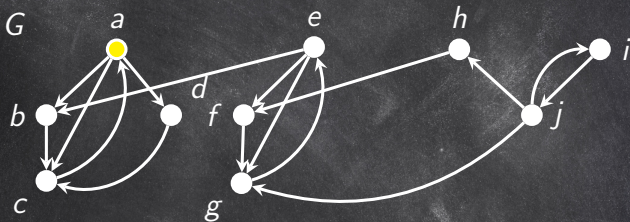
DFS em dígrafos

- A DFS atribui a cada vértice um instante de **entrada** e um instante de **saída**.
- Esses tempos revelam a posição relativa dos vértices na floresta de profundidade.
- Com base nesses valores, cada arco pode ser classificado como:
 - ▶ **aresta de árvore**;
 - ▶ **aresta de retorno**;
 - ▶ **aresta de avanço**;
 - ▶ **aresta de cruzamento**.
- Essa classificação é fundamental em vários algoritmos sobre dígrafos, como:
 - ▶ detecção de ciclos;
 - ▶ ordenação topológica;
 - ▶ componentes fortemente conexas.

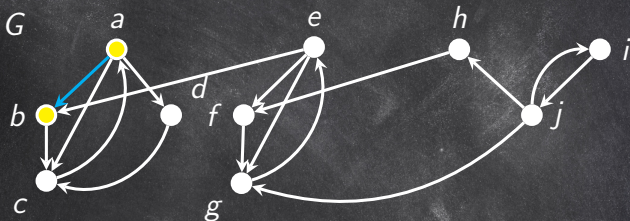
DFS em grafos direcionados

[illegible]

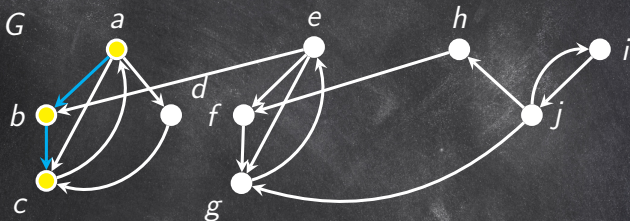
DFS em grafos direcionados

[illegible]

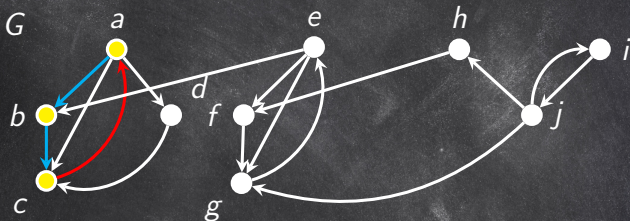
DFS em grafos direcionados

[illegible]

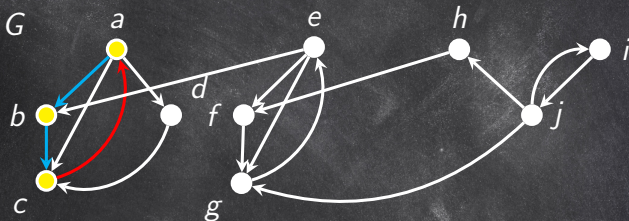
DFS em grafos direcionados

[illegible]

DFS em grafos direcionados

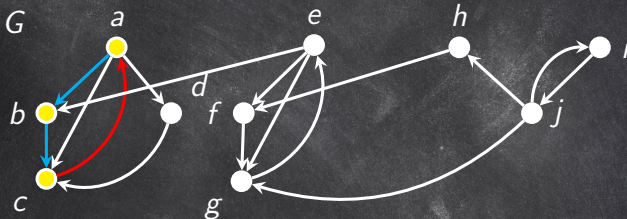
[illegible]

DFS em grafos direcionados



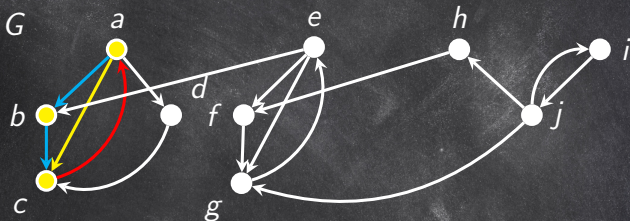
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	0	0	0	0	0	0	0
PS(v)	0	0	4	0	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



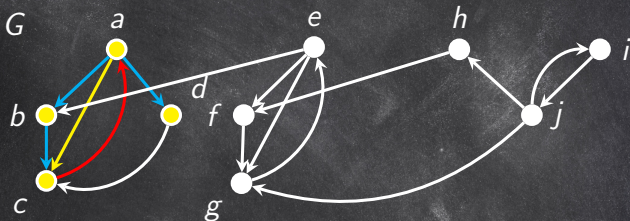
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	0	0	0	0	0	0	0
PS(v)	0	5	4	0	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



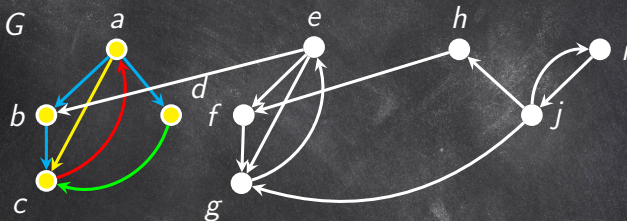
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	0	0	0	0	0	0	0
PS(v)	0	5	4	0	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



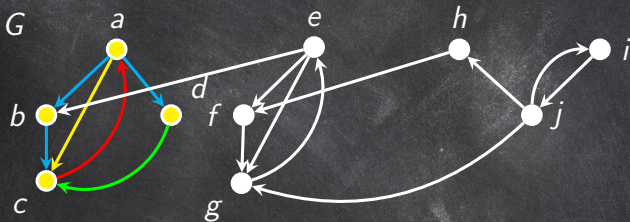
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	0	0	0	0	0	0
PS(v)	0	5	4	0	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



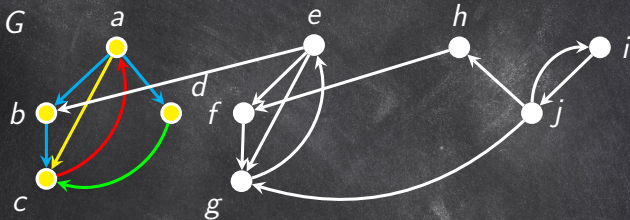
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	0	0	0	0	0	0
PS(v)	0	5	4	0	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



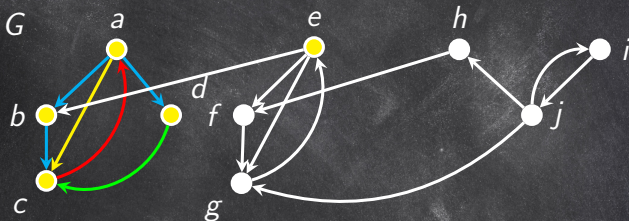
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	0	0	0	0	0	0
PS(v)	0	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



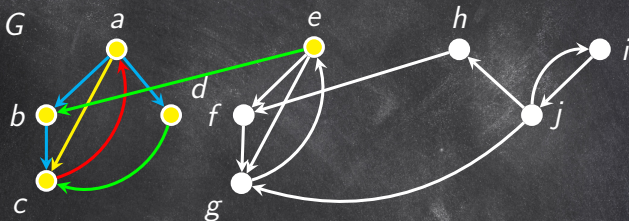
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	0	0	0	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



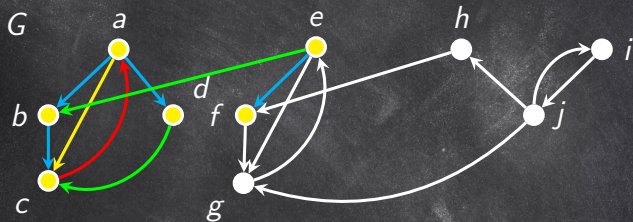
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	0	0	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



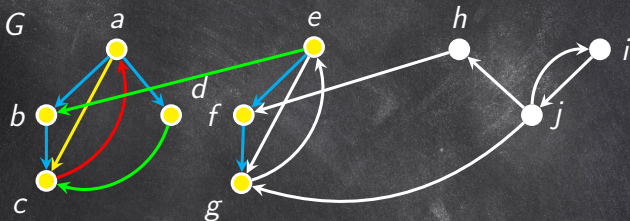
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	0	0	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



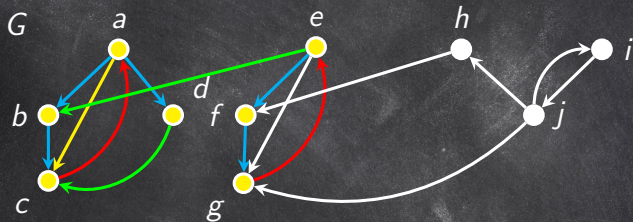
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	0	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



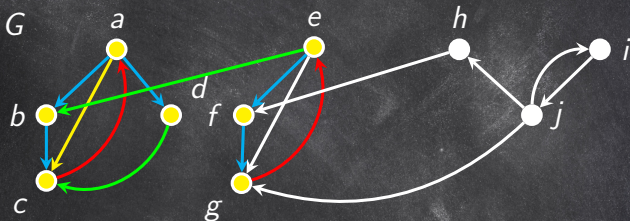
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



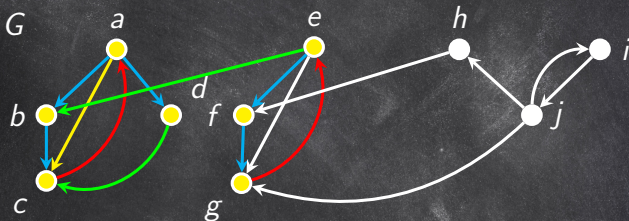
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	0	0	0	0

DFS em grafos direcionados



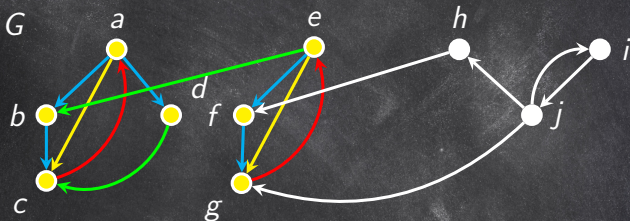
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	0	12	0	0	0

DFS em grafos direcionados



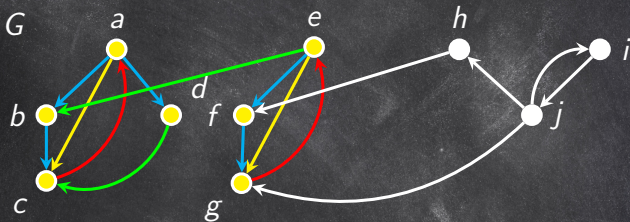
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	13	12	0	0	0

DFS em grafos direcionados



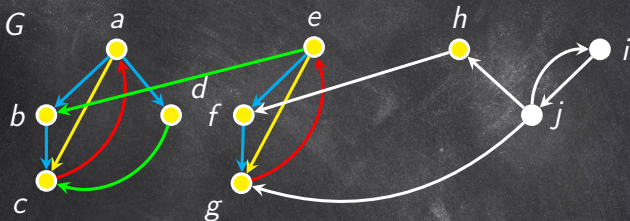
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	0	13	12	0	0	0

DFS em grafos direcionados



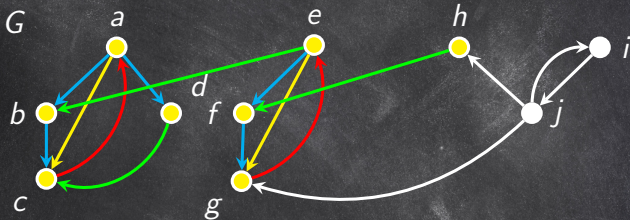
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	0	0	0
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	0	0	0

DFS em grafos direcionados



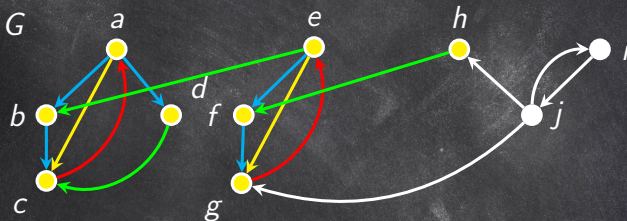
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	0	0
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	0	0	0

DFS em grafos direcionados



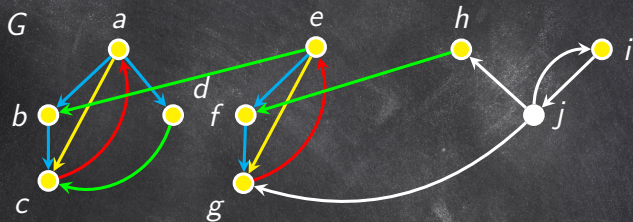
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	0	0
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	0	0	0

DFS em grafos direcionados



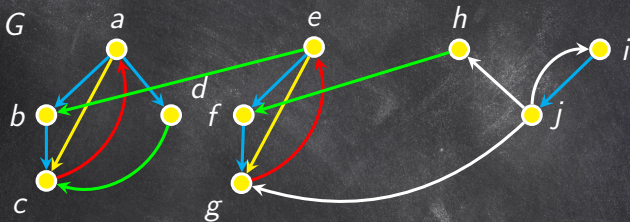
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	0	0
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	0

DFS em grafos direcionados



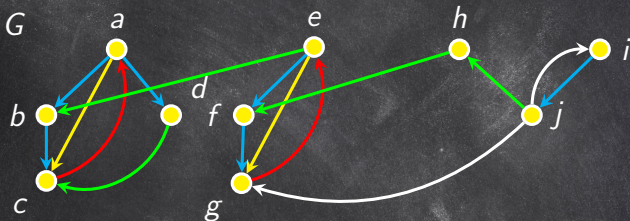
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	0
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	0

DFS em grafos direcionados



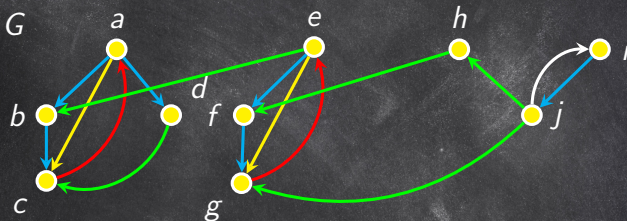
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	0

DFS em grafos direcionados



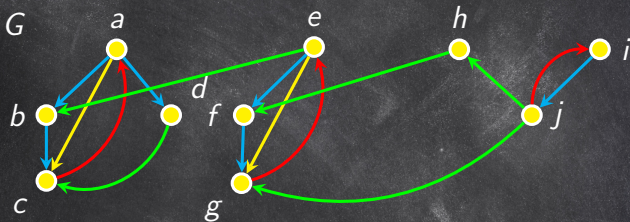
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	0

DFS em grafos direcionados



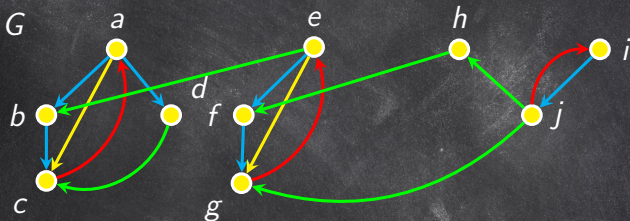
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	0

DFS em grafos direcionados



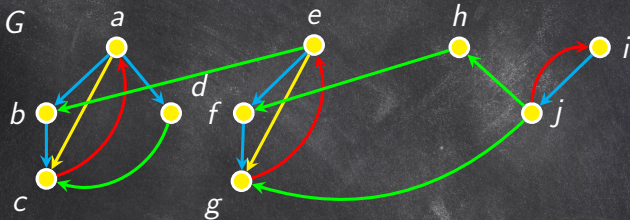
v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	0

DFS em grafos direcionados



v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	0	19

DFS em grafos direcionados



v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	20	19

Floresta geradora

- A floresta (direcionada) de profundidade T é uma floresta geradora de G , ou seja, componentes conexas são árvores. Neste caso, todos os vértices de G são alcançados pela busca e ficam com uma PE diferente de zero no final do procedimento.

Floresta geradora

- A floresta (direcionada) de profundidade T é uma **floresta geradora de G** , ou seja, componentes conexas são árvores. Neste caso, todos os vértices de G são alcançados pela busca e ficam com uma **PE** diferente de zero no final do procedimento.
- Somente as arestas **azuis** (ligando pai e filho) pertencem à floresta de profundidade T . As arestas de **retorno** (arestas vermelhas), de **avanço** (amarelas) e de **cruzamento** (verdes) não pertencem a T .

Floresta geradora

- A floresta (direcionada) de profundidade T é uma **floresta geradora de G** , ou seja, componentes conexas são árvores. Neste caso, todos os vértices de G são alcançados pela busca e ficam com uma **PE** diferente de zero no final do procedimento.
- Somente as arestas **azuis** (ligando pai e filho) pertencem à floresta de profundidade T . As arestas de **retorno** (arestas vermelhas), de **avanço** (amarelas) e de **cruzamento** (verdes) não pertencem a T .

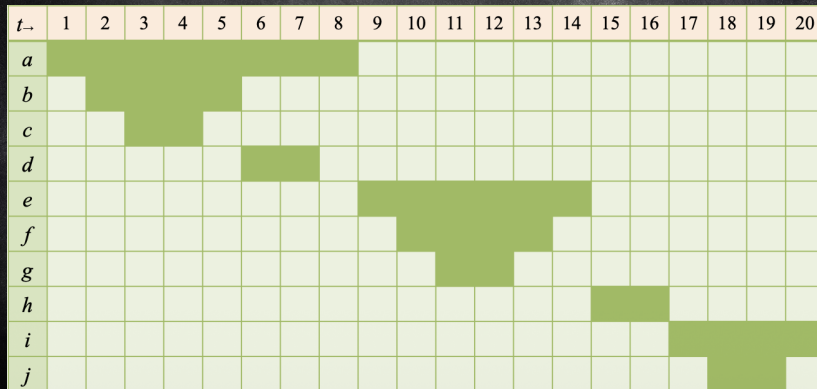
Propriedade:

- Toda aresta de retorno fecha um **ciclo direcionado**.
- Equivalentemente, toda aresta de retorno liga um vértice v a um de seus ancestrais na floresta de profundidade T .

Intervalo de vida

Intervalo de vida de um vértice v : $I(v) = [PE(v), PS(v)]$

v	a	b	c	d	e	f	g	h	i	j
PE(v)	1	2	3	6	9	10	11	15	17	18
PS(v)	8	5	4	7	14	13	12	16	20	19



Caracterização das arestas da busca

Seja vw aresta de G e T sua árvore de profundidade. Temos que:

- **Arestas de T (azuis):** vw é uma aresta de T sse $I(v)$ contém $I(w)$ e, no momento da visita, $PE(w) = 0$.
- **Arestas de avanço (amarelas):** vw é uma aresta de avanço sse $I(v)$ contém $I(w)$ e, no momento da visita, $PE(w) \neq 0$.
- **Arestas de retorno (vermelhas):** vw é uma aresta de retorno sse $I(v)$ está contido em $I(w)$.
- **Arestas de cruzamento (verdes):** vw é uma aresta de cruzamento sse $I(v)$ está totalmente à direita de $I(w)$.

DFS iterativa em dígrafos

Até aqui, vimos a DFS em sua forma recursiva.

DFS iterativa em dígrafos

Até aqui, vimos a DFS em sua forma recursiva.

Agora, vamos reescrever a busca em profundidade de forma **iterativa**, usando uma pilha explícita.

DFS iterativa em dígrafos

Até aqui, vimos a DFS em sua forma recursiva.

Agora, vamos reescrever a busca em profundidade de forma **iterativa**, usando uma pilha explícita.

Ideia:

- a pilha de chamadas recursivas será substituída por uma pilha de vértices;
- o vértice no topo da pilha é o que está sendo processado no momento;
- os vértices da pilha representam o caminho ativo da busca.

Estruturas usadas

Nesta versão, manteremos:

- `marca[v]`: indica se v já foi visitado;
- `pilha`: contém os vértices ativos da DFS;
- `n_out[v]`: lista de sucessores de v ainda não examinados.

Estruturas usadas

Nesta versão, manteremos:

- `marca[v]`: indica se v já foi visitado;
- `pilha`: contém os vértices ativos da DFS;
- `n_out[v]`: lista de sucessores de v ainda não examinados.

Observação:

- aqui não precisamos guardar todos os tempos *PE* e *PS*;
- o foco passa a ser o andamento da busca e a detecção de ciclo.

Passo iterativo da DFS

Enquanto a pilha não estiver vazia:

1. olhamos o vértice v no topo;
2. se ainda houver sucessor não examinado de v , escolhemos um;
3. se esse sucessor w não foi visitado, empilhamos w ;
4. caso contrário, seguimos examinando os demais sucessores de v ;
5. se não restar mais nenhum sucessor, desempilhamos v .

Passo iterativo da DFS

Enquanto a pilha não estiver vazia:

1. olhamos o vértice v no topo;
2. se ainda houver sucessor não examinado de v , escolhemos um;
3. se esse sucessor w não foi visitado, empilhamos w ;
4. caso contrário, seguimos examinando os demais sucessores de v ;
5. se não restar mais nenhum sucessor, desempilhamos v .

Obs.: a busca desce quando empilha e sobe quando desempilha.

Por que alterar a lista de sucessores?

Na implementação recursiva, ao voltar de uma chamada, o algoritmo já sabe de qual sucessor deve continuar.

Por que alterar a lista de sucessores?

Na implementação recursiva, ao voltar de uma chamada, o algoritmo já sabe de qual sucessor deve continuar.

Na implementação iterativa, precisamos controlar isso explicitamente.

Por que alterar a lista de sucessores?

Na implementação recursiva, ao voltar de uma chamada, o algoritmo já sabe de qual sucessor deve continuar.

Na implementação iterativa, precisamos controlar isso explicitamente.

Uma **forma simples** é:

- manter, para cada vértice v , a lista de sucessores ainda não examinados;
- remover um sucessor dessa lista cada vez que ele for considerado.

Por que alterar a lista de sucessores?

Na implementação recursiva, ao voltar de uma chamada, o algoritmo já sabe de qual sucessor deve continuar.

Na implementação iterativa, precisamos controlar isso explicitamente.

Uma **forma simples** é:

- manter, para cada vértice v , a lista de sucessores ainda não examinados;
- remover um sucessor dessa lista cada vez que ele for considerado.

Logo:

$$n_out[v] = \emptyset \implies v \text{ terminou.}$$

Detecção de ciclo

Durante a DFS, pode acontecer de uma aresta vw apontar para um vértice w que ainda está na pilha.

Detecção de ciclo

Durante a DFS, pode acontecer de uma aresta vw apontar para um vértice w que ainda está na pilha.

Isso significa que w é um ancestral ativo de v .

Detecção de ciclo

Durante a DFS, pode acontecer de uma aresta vw apontar para um vértice w que ainda está na pilha.

Isso significa que w é um ancestral ativo de v .

Portanto, já existe um caminho de w até v na árvore DFS, e a aresta vw fecha um ciclo.

Detecção de ciclo

Durante a DFS, pode acontecer de uma aresta vw apontar para um vértice w que ainda está na pilha.

Isso significa que w é um ancestral ativo de v .

Portanto, já existe um caminho de w até v na árvore DFS, e a aresta vw fecha um ciclo.

$$w \in \text{pilha} \implies vw \text{ é aresta de retorno} \implies \text{há ciclo.}$$

Pseudocódigo da etapa iterativa

```
1 while pilha != []:                # enquanto ainda há vértices ativos
2     v = pilha[-1]                 # topo da pilha
3     marca[v] = 1                  # marca v como visitado
4
5     if n_out[v] != []:            # ainda existem sucessores de v
6         w = n_out[v][0]           # escolhe um sucessor
7         del n_out[v][0]           # remove da lista
8
9         if marca[w] == 0:          # se w não foi visitado
10            pilha.append(w)         # empilha w
11            na_pilha[w] = 1         # marca w como ativo
12            elif na_pilha[w] == 1:  # se w ainda está na pilha
13                ciclo = True       # aresta de retorno, implica em ciclo
14        else:
15            na_pilha[v] = 0         # v deixa de estar ativo
16            pilha.pop()             # desempilha v
```

Pseudocódigo da etapa iterativa

```
1 while pilha != []:                # enquanto ainda há vértices ativos
2     v = pilha[-1]                  # topo da pilha
3     marca[v] = 1                   # marca v como visitado
4
5     if n_out[v] != []:              # ainda existem sucessores de v
6         w = n_out[v][0]             # escolhe um sucessor
7         del n_out[v][0]             # remove da lista
8
9         if marca[w] == 0:            # se w não foi visitado
10            pilha.append(w)           # empilha w
11            na_pilha[w] = 1          # marca w como ativo
12            elif na_pilha[w] == 1:    # se w ainda está na pilha
13                ciclo = True         # aresta de retorno, implica em ciclo
14        else:
15            na_pilha[v] = 0           # v deixa de estar ativo
16            pilha.pop()              # desempilha v
```

O topo da pilha é sempre o vértice atualmente em processamento.

DFS completa

Como o dígrafo pode não ser conexo, repetimos o processo para cada vértice ainda não visitado.

```

1  na_pilha = [0]*n                # indica se o vértice está atualmente na pilha
2
3  for a in range(n):              # percorre todos os vértices (DFS completa)
4      if marca[a] == 0:           # se ainda não foi visitado
5          pilha = [a]             # inicia nova árvore da floresta
6          na_pilha[a] = 1         # marca a como ativo (na pilha)
7
8          while pilha != []:       # enquanto houver vértices ativos
9              v = pilha[-1]        # topo da pilha (vértice atual)
10             marca[v] = 1         # marca v como visitado
11
12             if n_out[v] != []:    # ainda há sucessores de v não examinados
13                 w = n_out[v][0]  # escolhe um sucessor w
14                 del n_out[v][0]  # remove w da lista (evita reprocessar)
15
16                 if marca[w] == 0: # se w ainda não foi visitado
17                     pilha.append(w) # desce na DFS (empilha w)
18                     na_pilha[w] = 1 # marca w como ativo
19
20                 elif na_pilha[w] == 1: # se w ainda está na pilha (ativo)
21                     ciclo = True    # aresta de retorno, implica em ciclo
22
23             else:                 # não restam sucessores
24                 na_pilha[v] = 0    # v deixa de estar ativo
25                 pilha.pop()        # sobe na DFS (desempilha v)

```

Correspondência com a versão recursiva

Recursiva	Iterativa
chamar $P(w)$	empilhar w
retornar de $P(w)$	desempilhar w
vértices ativos	vértices na pilha
aresta de retorno	aresta para vértice na pilha

A lógica da DFS é a mesma; muda apenas a forma de controlar a execução.