

**Ελάχιστα μονοπάτια για κάθε ζεύγος κόμβων**

**Είσοδος:** Ένα κατευθυνόμενο, με βάρη, γράφημα  $G = (V, E)$  με συνάρτηση βάρους  $w : E \rightarrow \mathcal{R}$ .

**Έξοδος** Για κάθε ζεύγος κόμβων  $u, v \in V$  το ελάχιστο μονοπάτι από τον  $u$  προς τον  $v$ .

**Εφαρμογή** Να δημιουργηθεί ένας πίνακας αποστάσεων μεταξύ των πόλεων ενός οδικού χάρτη.

**Ένας απλός αλγόριθμος**

*Trivial\_All\_Pairs*( $G, w$ )

for each  $v \in V(G)$  do

    Run *Dijkstra*() with  $v$  as the source vertex

**Πολυπλοκότητα** Υλοποίηση ‘διανύσματος’:  $O(V^3)$

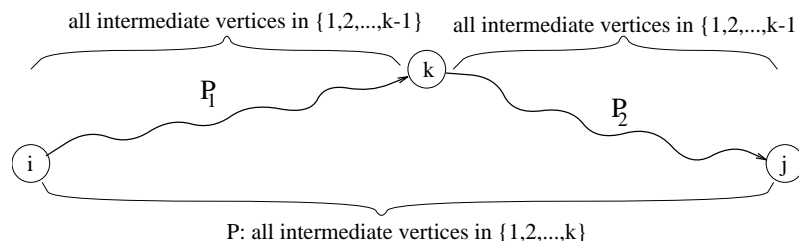
Υλοποίηση ‘δυναμικού σωρού’:  $O(VE \log V)$

**Σημείωση** Ο παραπάνω αλγόριθμος δίνει τη σωστή απάντηση μόνο εάν όλα τα βάρη είναι μη-αρνητικά.

Μία προσέγγιση μέσω δυναμικού προγραμματισμού

• Η δομή ενός ελάχιστου μονοπατιού

Θεωρήστε το ελάχιστο μονοπάτι από τον κόμβο  $i$  προς τον κόμβο  $j$  που διέρχεται μόνο από κόμβους του συνόλου  $\{1, 2, \dots, k\}$ .



• Μία αναδρομική λύση

**Συμβολισμός**  $d_{i,j}^{(k)}$  = Το βάρος του ελάχιστου μονοπατιού από τον  $i$  προς τον  $j$  που διέρχεται μόνο από κόμβους του συνόλου  $\{1, 2, \dots, k\}$ .

$$d_{i,j}^{(k)} = \begin{cases} w_{i,j} & \text{εάν } k = 0 \\ \min(d_{i,j}^{(k-1)}, d_{i,k}^{(k-1)} + d_{k,j}^{(k-1)}) & \text{εάν } k \geq 1 \end{cases}$$

*Floyd\_Warshal*(*W*)

$n = \text{rows}(W)$

$d^{(0)} = W$

for  $k = 1$  to  $n$  do

  for  $i = 1$  to  $n$  do

    for  $j = 1$  to  $n$  do

$$d_{i,j}^{(k)} = \min(d_{i,j}^{(k-1)}, d_{i,k}^{(k-1)} + d_{k,j}^{(k-1)})$$

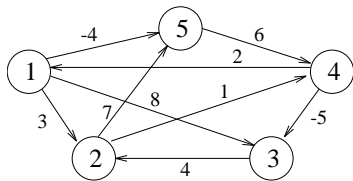
return  $d^{(n)}$

**Πολυπλοκότητα χρόνου & χώρου:**  $O(V^3)$

**Σημείωση 1** Η πολυπλοκότητα χώρου μπορεί να μειωθεί σε  $O(V^2)$ . Παρατηρήστε ότι ο υπολογισμός του  $d^{(k)}$  χρησιμοποιεί μόνο τον  $d^{(k-1)}$ .

**Σημείωση 2** Ο αλγόριθμος *Floyd\_Warshal* δίνει το σωστό αποτέλεσμα μόνο για γραφήματα χωρίς αρνητικούς κύκλους. (Γιατί;)

**Σημείωση 3** Έως τώρα, υπολογίσαμε μόνο το κόστος των ελάχιστων μονοπατιών. Δεν έχουμε δείξει πως να ανακτήσουμε τα μονοπάτια. (Με ποιο τρόπο ανακτάμε τα μονοπάτια;)



$$d^{(3)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$d^{(0)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & \infty & -5 & 0 & \infty \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$d^{(4)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -1 & 4 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$d^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$d^{(5)} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -3 & 2 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$d^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

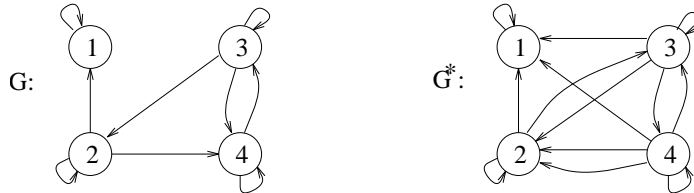
## Μεταβατική κλειστότητα κατευθυνόμενων γραφημάτων

Transitive closure of directed graphs

Είσοδος: Ένα κατευθυνόμενο γράφημα  $G = (V, E)$ .

Έξοδος: Ένα κατευθυνόμενο γράφημα  $G^* = (V, E^*)$  όπου  
 $E^* = \{(i, j) : \text{υπάρχει μονοπάτι από τον } i \text{ προς τον } j \text{ στο } G\}$ .

Παράδειγμα



### Ένας απλός αλγόριθμος

- Καταχώρησε βάρος '1' σε όλες τις ακμές του  $G$ .
- Εκτέλεσε τον αλγόριθμο *Floyd-Warshal*().
- Εάν το κόστος του μονοπατιού από τον  $i$  προς τον  $j$  είναι διάφορο του  $\infty$  τότε  $(i, j) \in E^*$ .

### Ένας συναρκής αλγόριθμος

$$t_{i,j}^{(0)} = \begin{cases} 0 & \text{εάν } i \neq j \text{ και } (i, j) \notin E \\ 1 & \text{εάν } i = j \text{ ή } (i, j) \in E \end{cases} \quad t_{i,j}^{(k)} = t_{i,j}^{(k-1)} \vee (t_{i,k}^{(k-1)} \wedge t_{k,j}^{(k-1)})$$

*Transitive\_Closure*( $G$ )

$n = |V|$

for  $i = 1$  to  $n$  do

  for  $j = 1$  to  $n$  do

    if  $i = j$  or  $(i, j) \in E$  then  $t_{i,j}^{(0)} = 1$   
     else  $t_{i,j}^{(0)} = 0$

for  $k = 1$  to  $n$  do

  for  $i = 1$  to  $n$  do

    for  $j = 1$  to  $n$  do

$t_{i,j}^{(k)} = t_{i,j}^{(k-1)} \vee (t_{i,k}^{(k-1)} \wedge t_{k,j}^{(k-1)})$

return  $t^{(n)}$

**Ανάλυση:** Πανομοιότυπη με αυτή του *Floyd-Warshal*.

**Πλεονεκτήματα** Είναι γρηγορότερος και χρησιμοποιεί λιγότερη μνήμη (κατά ένα σταθερό παράγοντα).