

### Ελάχιστα διασυνδετικά δένδρα: Ο αλγόριθμος του Kruskal

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

Έξοδος: Ένα ελάχιστο διασυνδετικό δένδρο για το  $G$ .

- Υπενθυμίζεται ο γενικός αλγόριθμος:

*Generic\_MST*( $G, w$ )

$A = \emptyset$

**while**  $A$  does not form a spanning tree **do**

    Find an edge  $(u, v)$  that is safe for  $A$ .

$A = A \cup \{(u, v)\}$

**return**  $A$

**Σταθερά (invariant) του αλγορίθμου:** “Το  $A$  είναι πάντοτε ένα υποσύνολο κάποιου ελάχιστου διασυνδετικού δένδρου”.

- Μια ακμή  $(u, v)$  είναι μία *ασφαλής ακμή* για το  $A$  εάν μπορεί να προστεθεί στο  $A$  χωρίς να διαταραχθεί η σταθερά του αλγορίθμου.

*MST\_Kruskal*( $G, w$ )

1.  $A = \emptyset$

2. **for** each vertex  $v \in V(G)$

3.     **do** *MAKE\_SET*( $v$ )

4. Sort the the edges of  $E$  in non-decreasing weight  $w$ .

5. **for** each edge  $(u, v) \in E$ , in order by non-decreasing weight,

6.     **do if** *FIND\_SET*( $u$ )  $\neq$  *FIND\_SET*( $v$ )

7.         **then**  $A = A \cup \{(u, v)\}$

8.             *UNION*( $u, v$ )

9. **return**  $A$

- Χρησιμοποιήσαμε μια ΑΔΔ που υποστηρίζει πράξεις σε ξένα μεταξύ τους (disjoint) σύνολα.

–*MAKE\_SET*( $v$ ) : Δημιουργεί ένα νέο σύνολο που περιέχει το στοιχείο  $v$ .

–*FIND\_SET*( $v$ ) : Επιστρέφει το σύνολο στο οποίο ανήκει το  $v$ .

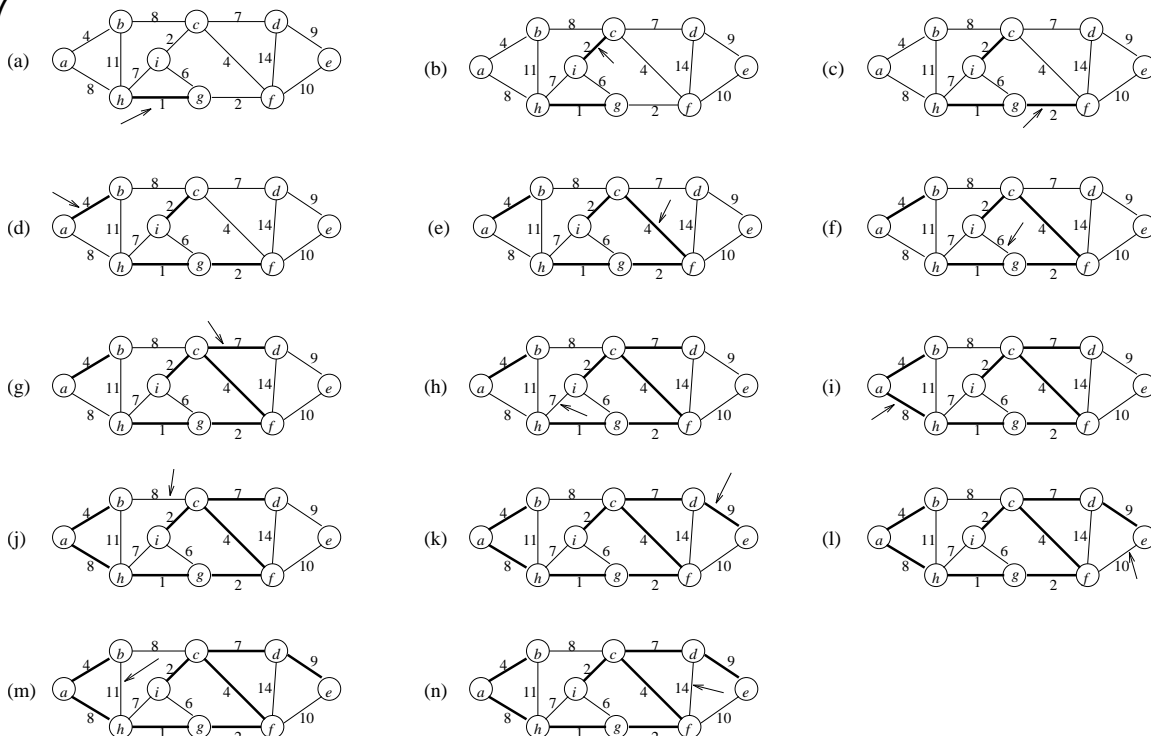
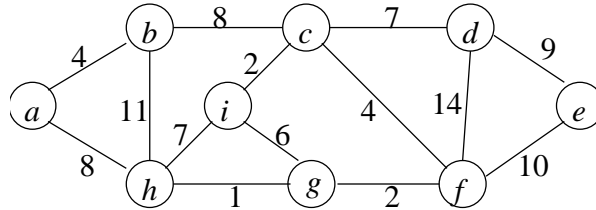
–*UNION*( $u, v$ ) : Δημιουργεί ένα νέο σύνολο που είναι η ένωση των: *FIND\_SET*( $u$ ) και *FIND\_SET*( $v$ ).

- **Ανάλυση** Βήματα 2-3:  $O(V)$   
     Βήμα 4:  $O(E \log E)$   
     Βήματα 5-8:  $O(E + V \log V)$   
     **ΣΥΝΟΛΙΚΑ:**  $O(E \log E)$

**Παράδειγμα**

Το  $E$  είναι ταξινομημένο σε α-  
ύξουσα τάξη:

- $(h, g)$  1
- $(i, c)$  2
- $(g, f)$  2
- $(a, b)$  4
- $(c, f)$  4
- $(i, g)$  6
- $(c, d)$  7
- $(h, i)$  7
- $(a, h)$  8
- $(b, c)$  8
- $(d, e)$  9
- $(f, e)$  10
- $(b, h)$  11
- $(d, f)$  14

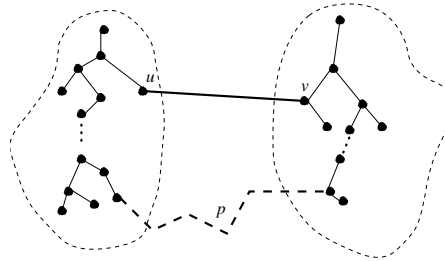


Απόδειξη της ορθότητας του αλγορίθμου του Kruskal

**Θεώρημα** Εάν αποφασίσουμε να προσθέσουμε την ακμή  $(u, v)$  στο  $A$ , τότε η  $(u, v)$  είναι ασφαλής ακμή.

**Απόδειξη** Προσθέτουμε την ακμή  $(u, v)$  στο  $A$  εάν και μόνο εάν οι  $u$  και  $v$  ανήκουν σε διαφορετικά δένδρα του  $G$  (που έχουν ήδη σχηματιστεί από την εκτέλεση του αλγορίθμου του Kruskal).

- Εάν η  $(u, v)$  δεν είναι ασφαλής, τότε δεν ανήκει στο ελάχιστο διασυνδεδετικό δένδρο. Άρα, υπάρχει ένα μονοπάτι  $p$  από το δένδρο που περιέχει την  $u$  προς το δένδρο που περιέχει την  $v$  το οποίο ανήκει στο ελάχιστο διασυνδεδετικό δένδρο του  $G$ .



- Αφού το μονοπάτι  $p$  αποτελείται από ακμές με βάρη μεγαλύτερα ή ίσα του  $w(u, v)$ , μπορούμε να αντικαταστήσουμε οποιαδήποτε ακμή του  $p$  με την  $(u, v)$  και να λάβουμε ένα ελάχιστο διασυνδεδετικό δένδρο με το ίδιο βάρος του “υποθετικού” ελάχιστου διασυνδεδετικού δένδρου του  $G$ .

Άρα, η ακμή  $(u, v)$  είναι ασφαλής.

□

**Ελάχιστα μονοπάτια από κοινή αφετηρία**

- Είσοδος:
- Ένα κατευθυνόμενο, με βάρη, γράφημα  $G = (V, E)$  και μία συνάρτηση βάρους  $w : E \rightarrow \mathcal{R}$  που αντιστοιχεί σε κάθε ακμή ένα πραγματικό αριθμό (βάρος).
  - Ένας κόμβος αφετηρία  $s$ .

Έξοδος: Τα ελάχιστα μονοπάτια από το  $s$  προς κάθε άλλο κόμβο του  $G$ .

Επανεκτίμηση - Relaxation

- Για κάθε κορυφή  $v \in V$ , το  $d[v]$  είναι ένα άνω φράγμα για το βάρος του ελάχιστου μονοπατιού από την αφετηρία στην  $v$ .

$$d[v] = \text{shortest\_path\_estimate}$$

- Η αρχικοποίηση του  $d[v]$ ,  $v \in V$ , γίνεται ως εξής:

**INITIALIZE\_SINGLE\_SOURCE**( $G, s$ )

**for** each vertex  $v \in V$

**do**  $d[v] \leftarrow +\infty$

$\pi[v] \leftarrow \text{NIL}$

$d[s] \leftarrow 0$

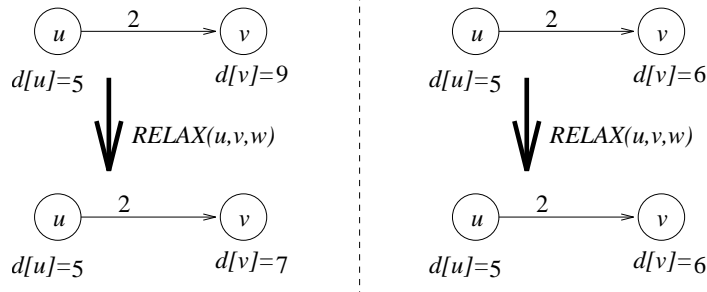
Κατά την επανεκτίμηση της ακμής  $(u, v)$ , ελέγχουμε εάν μπορούμε να βελτιώσουμε το ελάχιστο μονοπάτι από τον  $s$  στον  $v$  πηγαίνοντας μέσω της ακμής  $(u, v)$ .

```

RELAX( $u, v, w$ )
if  $d[v] > d[u] + w(u, v)$ 
  then  $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$ 
         $\pi[v] \leftarrow u$ 

```

### Παράδειγμα



- Αμέσως μετά την επανεκτίμηση της ακμής  $(u, v)$  μέσω της  $RELAX(u, v, w)$ , ισχύει:  $d[v] \leq d[u] + w(u, v)$ .

- Ο αλγόριθμος του Dijkstra μπορεί να γραφεί και ως:

```

Dijkstra( $G, w, s$ )
1. INITIALIZE_SINGLE_SOURCE( $G, s$ )
2.  $S \leftarrow \emptyset$ 
3.  $Q \leftarrow V[G]$ 
4. while  $Q \neq \emptyset$ 
5.   do  $u = extract\_min(Q)$ 
6.      $S \leftarrow S \cup \{u\}$ 
7.     for each vertex  $v \in Adj[u]$ 
8.       do  $RELAX(u, v, w)$ 

```

**Παρατήρηση 1:** Στον αλγόριθμο του Dijkstra, κάθε ακμή επανεκτιμάτε ακριβώς μία φορά.

**Παρατήρηση 2:** Ο αλγόριθμος του Dijkstra δουλεύει σωστά μόνο για γραφήματα με μη αρνητικά βάρη στις ακμές.

**Ερώτημα:** Πώς αντιμετωπίζουμε τα αρνητικά βάρη στις ακμές;

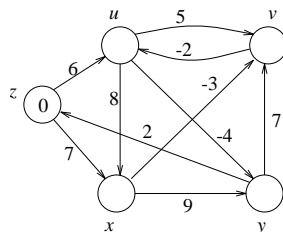
**Ο αλγόριθμος των BELLMAN-FORD**

- Είσοδος:
- Ένα κατευθυνόμενο, με βάρη, γράφημα  $G = (V, E)$  και μία συνάρτηση βάρους  $w : E \rightarrow \mathcal{R}$  που αντιστοιχεί σε κάθε ακμή ένα πραγματικό αριθμό (βάρος).
  - Ένας κόμβος αφετηρία  $s$ .
- Έξοδος:
- Μία τιμή τύπου boolean που θα δηλώνει την ύπαρξη κύκλου αρνητικού βάρους προσπελάσιμου από την αφετηρία  $s$ .
  - Εάν δεν υπάρχουν αρνητικοί κύκλοι, τα ελάχιστα μονοπάτια (και τα βάρη τους) από τον  $s$  προς κάθε άλλο κόμβο του  $G$ .

*BELLMAN\_FORD*( $G, w, s$ )

1. *INITIALIZE\_SINGLE\_SOURCE*( $G, s$ )
2. **for**  $i = 1$  **to**  $|V(G)| - 1$
3.     **do for** each edge  $(u, v) \in E(G)$
4.         **do** *RELAX*( $u, v, w$ )
5. **for** each edge  $(u, v) \in E(G)$
6.     **do if**  $d[v] > d[u] + w(u, v)$
7.         **then return** *FALSE*
8. **return** *TRUE*

**Πολυπλοκότητα**  $O(VE)$  (Κάθε ακμή επανεκτιμάται ακριβώς  $|V| - 1$  φορές.)

**Παράδειγμα**

Επανεκτιμούμε τις κορυφές με την ακόλουθη σειρά:

- ( $z, u$ )
- ( $z, x$ )
- ( $u, v$ )
- ( $u, y$ )
- ( $u, x$ )
- ( $v, u$ )
- ( $x, v$ )
- ( $x, y$ )
- ( $y, z$ )
- ( $y, v$ )

- Η σειρά της επανεκτίμησης των κόμβων είναι αυθαίρετη. Σε κάθε “πέρασμα” μπορεί να επανεκτιμήσουμε τις ακμές σε διαφορετική σειρά.

Απόδειξη της ορθότητας του αλγορίθμου των BELLMAN-FORD

- Έστω  $v$  ένας κόμβος προσπελάσιμος από την αφετηρία  $s$ .
- Έστω  $p = \langle s, v_1, v_2, \dots, v_{k-1}, v \rangle$  το ελάχιστο μονοπάτι μήκους  $k$  από την  $s$  στον  $v$ ,  $k \leq |V| - 1$ .
- Θα αποδείξουμε με επαγωγή ότι  $d[v_i] = \delta(s, v_i)$  ύστερα από το  $i$ -οστό “πέρασμα” των ακμών.

**Βάση**  $d[s] = 0$ .

**Επαγωγικό βήμα**

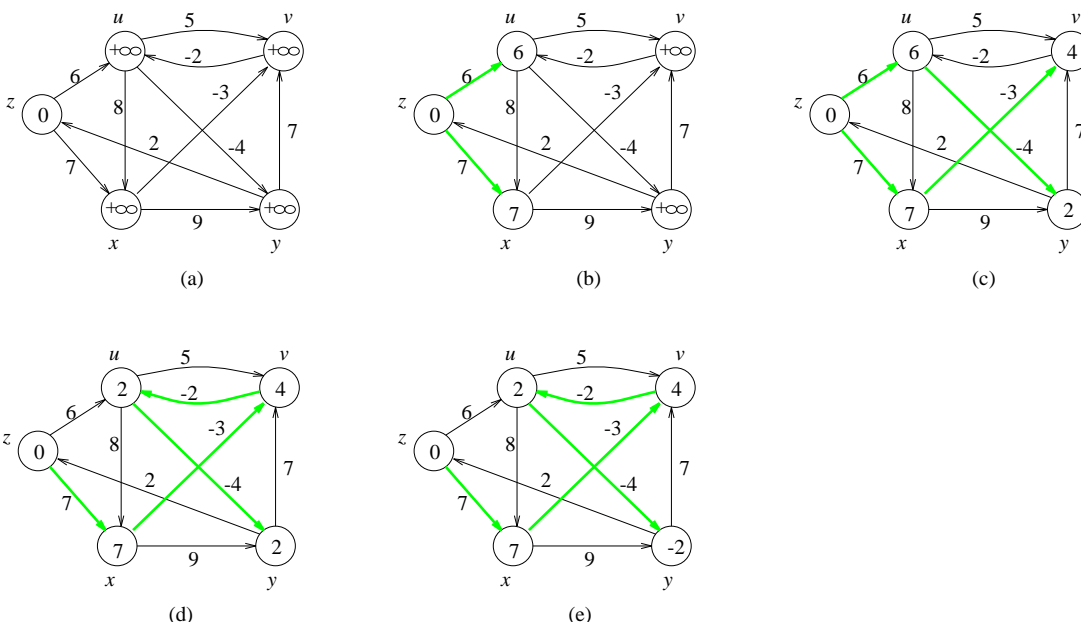
- ◊ Υποθέτουμε ότι  $d[v_{i-1}] = \delta(s, v_{i-1})$  ύστερα από το  $(i - 1)$ -οστό πέρασμα.
- ◊ Θα αποδείξουμε ότι  $d[v_i] = \delta(s, v_i)$  ύστερα από το  $i$ -οστό πέρασμα.

Αυτό έπεται από τα παρακάτω:

1. Επανεκτιμούμε την ακμή  $(v_{i-1}, v_i)$  κατά το  $i$ -οστό πέρασμα.
2. Τα υπό - μονοπάτια των ελάχιστων μονοπατιών είναι ελάχιστα μονοπάτια.

□

**Παράδειγμα** Οι ακμές επανεκτιμούνται με λεξικογραφική σειρά.



**Ελάχιστα μονοπάτια από κοινής αφετηρίας σε DAGs**

(DAGs: Κατευθυνόμενα ακυκλικά γραφήματα)

*DAGs.Shortest.Paths*( $G, w, s$ )

1. Topologically sort the vertices of  $G$
2. *INITIALIZE\_SINGLE\_SOURCE*( $G, s$ )
3. **for** each vertex  $u$  (in the topologically sorted order)
4.       **do for** each vertex  $v \in Adj[u]$
5.               **do** *RELAX*( $u, v$ )

**Πολυπλοκότητα:**  $O(V + E)$