

Algorytmy do zestawu nr 4¹

1. Algorytm Kosaraju

Algorytm Kosaraju, oznaczający silnie spójne składowe w grafie skierowanym, polega na dwóch przeszukiwaniach w głąb: w liniach 1–10 oraz 12–22.

- $d[v]$ – czas odwiedzenia wierzchołka v .
- $f[v]$ – czas przetworzenia wierzchołka v .
- $comp[v]$ – numer silnie spójnej składowej, do której należy wierzchołek v .

Algorytm 1: kosaraju(G) ▷ G – skierowany graf wejściowy

```
1: for każdy wierzchołek  $v$  należący do grafu  $G$  do
2:    $d[v] \leftarrow -1$  ▷ Oznaczenie wierzchołka nieodwiedzonego.
3:    $f[v] \leftarrow -1$ 
4: end for
5:  $t \leftarrow 0$ 
6: for każdy wierzchołek  $v$  należący do grafu  $G$  do
7:   if  $d[v] = -1$  then
8:     DFS_visit( $v, G, d, f, t$ )
9:   end if
10: end for
11: Utwórz graf  $G^T$ , będący transpozycją  $G$  ▷ W  $G^T$  zwroty krawędzi są odwrócone.
12:  $nr \leftarrow 0$  ▷ Numer silnie spójnej składowej.
13: for każdy wierzchołek  $v$  należący do grafu  $G^T$  do
14:    $comp[v] \leftarrow -1$  ▷ Wszystkie wierzchołki są nieodwiedzone.
15: end for
16: for każdy wierzchołek  $v$  należący do  $G^T$  w kolejności malejących czasów  $f[v]$  do
17:   if  $comp[v] = -1$  then
18:      $nr \leftarrow nr + 1$ 
19:      $comp[v] \leftarrow nr$ 
20:     components_r( $nr, v, G^T, comp$ )
21:   end if
22: end for
23: return  $comp$ 
```

¹Na podstawie: Cormen Thomas H., Leiserson Charles E., Rivest Ronald L., *Wprowadzenie do algorytmów*, Wyd. 4, Warszawa, Wydawnictwo Naukowo – Techniczne, 2001, ISBN 83-204-2665-0.

Uwaga: algorytm rekurencyjny $\text{DFS_visit}(v, G, d, f, t)$ musi mieć bezpośredni dostęp do zmiennej t , żeby móc ją edytować – nie wystarczy przekazanie parametru t przez wartość.

Algorytm 2: $\text{DFS_visit}(v, G, d, f, t)$

```
1:  $t \leftarrow t + 1$ 
2:  $d[v] \leftarrow t$ 
3: for każdy wierzchołek  $u \in G$  będący sąsiadem  $v$  do       $\triangleright$  Przejdźcie po krawędzi  $(v, u)$ 
4:   if  $d[u] = -1$  then
5:      $\text{DFS\_visit}(u, G, d, f, t)$ 
6:   end if
7: end for
8:  $t \leftarrow t + 1$ 
9:  $f[v] \leftarrow t$        $\triangleright$  W implementacji ze stosem: tutaj należy dodać  $v$  do stosu.
```

Algorytm 3: $\text{components_r}(nr, v, G^T, comp)$

```
1: for każdy wierzchołek  $u \in G^T$  będący sąsiadem  $v$  do
2:   if  $comp[u] = -1$  then
3:      $comp[u] \leftarrow nr$ 
4:      $\text{components\_r}(nr, u, G^T, comp)$ 
5:   end if
6: end for
```

W implementacji ze stosem wierzchołek v należy dodać do stosu w momencie zakończenia jego przetwarzania przez pierwsze przeszukiwanie w głąb, tj. w 9. kroku procedury $\text{DFS_visit}(v, G, d, f, t)$. Wówczas główna pętla drugiego przeszukiwania w głąb, tj. pętla z 16. kroku procedury $\text{kosaraju}(G)$, przechodzi po wierzchołkach w kolejności ściągania ich ze stosu.

2. Algorytm Bellmana-Forda

Algorytm 4: $\text{bellman_ford}(G, w, s)$ \triangleright *Graf G ma n wierzchołków. w – macierz wag krawędzi, s – wierzchołek startowy.*

```
1:  $\text{init}(G, s)$ 
2: for  $i \leftarrow 1$  to  $n - 1$  do       $\triangleright$   $n - 1$  iteracji.
3:   for każda krawędź  $(u, v)$  należąca do grafu  $G$  do
4:      $\text{relax}(u, v, w)$ 
5:   end for
6: end for
7: for każda krawędź  $(u, v)$  należąca do grafu  $G$  do
8:   if  $d_s[v] > d_s[u] + w[u][v]$  then
9:     return FALSE       $\triangleright$  W grafie jest cykl o ujemnej wadze osiągalny ze źródła  $s$ .
10:  end if
11: end for
12: return TRUE
```

3. Algorytm Johnsona

- $d_s[v]$ – długość najkrótszej ścieżki z dodatkowego wierzchołka s do v , obliczona w 2. kroku.
- D – wynikowa macierz odległości w grafie G (długości najkrótszych ścieżek między każdą parą wierzchołków).
- \hat{w} – macierz z przeskalowanymi wagami (nieujemnymi).
- $\hat{d}_u[v]$ – długość najkrótszej ścieżki z wierzchołka u do v dla zmodyfikowanych wag \hat{w} .

Algorytm 5: johnson(G, w)

```
1:  $G' \leftarrow \text{add\_s}(G)$ 
2: if bellman_ford( $G', w, s$ ) = FALSE then
3:     ERROR ▷  $G$  zawiera cykl o ujemnej wadze.
4: else
5:     for każdy wierzchołek  $v$  należący do  $G'$  do
6:          $h[v] \leftarrow d_s[v]$  ▷ Tablica odległości  $d_s$  pochodzi z algorytmu Bellmana-Forda.
7:     end for
8:     for każda krawędź  $(u, v)$  należąca do grafu  $G'$  do
9:          $\hat{w}[u][v] \leftarrow w[u][v] + h[u] - h[v]$ 
10:    end for
11:    Utwórz macierz  $D$  rozmiaru  $n \times n$ 
12:    for każdy wierzchołek  $u$  należący do  $G$  do
13:        dijkstra( $G, \hat{w}, u$ ) ▷ Aby obliczyć  $\hat{d}_u[v]$  dla każdego  $v$  należącego do  $G$ .
14:        for każdy wierzchołek  $v$  należący do  $G$  do
15:             $D[u][v] \leftarrow \hat{d}_u[v] - h[u] + h[v]$ 
16:        end for
17:    end for
18:    return  $D$ 
19: end if
```

Algorytm 6: add_s(G)

```
1: Utwórz  $G' \leftarrow G \cup s$ 
2: for każdy wierzchołek  $v$  należący do grafu  $G$  do
3:     Dodaj krawędź  $(s, v)$  do  $G'$ 
4:      $w[s][v] \leftarrow 0$ 
5: end for
6: return  $G'$ 
```
