C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Algoritmica grafurilor - Cursul 4

- Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru

Cuprins

- C. Croitoru Graph Algorithms * C. Croitoru Graph Algorithms *
- Graph Algorithms * C. Croitoru Graph Algorithms * C. Croitoru Graph Algorithms * C. Croitoru

 Probleme de drumuri în digrafurims * C. Croitoru Graph Algorithms * C.
 - Drumuri de cost minim Problema P2 pentru dags: sortarea topologică ph Algorithms * C. Croitoru Graph Algorithms * C. Croitoru Graph
 - Drumuri de cost minim Problema P2 pentru costuri nenegative
 - Drumuri de cost minim Problema P2 pentru costuri reale
 - Drumuri de cost minim Solving all-pairs shortest drum problem * P3oitoru Graph Algorithms * C. Croitoru Graph Algorithms * C. Croitoru Graph
 - Al conthus * C. Croitoru Groch Algorithms * C. Croitoru Graph Algorithms * C. Croitoru Inmultirea * (rapida) a matricilors * C. Croitoru Graph Algorithms *
- Exerciții pentru seminarul de săptămâna următare ru Graph Algorithms * C. Croitoru Graph Algori

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Un digraf aciclic (dag) este un digraf fără circuite.

O ordonare topologică a (nodurilor) unui digraf G=(V,E), cu |G|=n, este o funcție injectivă $ord:V\to\{1,2,\ldots,n\}$ $(ord[u]=numărul de ordine al nodului <math>u, \forall u\in V)$ așa încât

$$uv \in E \Rightarrow ord[u] < ord[v], \forall uv \in E.$$

° С. Стоноги - Graph Aigorninis ° С. Стоноги - Graph Aigorninis ° С. Стоноги - Graph

Lema 1

G=(V,E) este un digraf fără circuite dacă și numai dacă admite o ordonare topologică.

Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Proof: " \Leftarrow " Fie *ord* o ordonare topologică a lui G. Dacă $C = (u_1, u_1 u_2, u_2, \ldots, u_k, u_k u_1, u_1)$ este un circuit în G, atunci, din proprietatea funcției *ord*, obținem contradicțiea

$$ord[u_1] < ord[u_2] < \ldots < ord[u_k] < ord[u_1].$$

" \Rightarrow " Fie G=(V,E) un digraf de ordin n fără circuite. Arătăm prin inducție după n că G are o ordonare topologică. Pasul inductiv:

```
egin{aligned} & 	ext{let} \ v_0 \in V; \ & 	ext{while} \ (d_G^-(v_0) 
eq 0) \ & 	ext{do} \ & 	ext{take} \ u \in V \ 	ext{asa încât} \ uv_0 \in E; \ & v_0 \leftarrow u; \ & 	ext{return} \ v_0. \end{aligned}
```

Evident, deoarece G nu are circuite și V este finită, algoritmul se termină și în nodul returnat, v_0 , nu mai intră arce. Digraful $G-v_0$ nu are circuite și din ipoteza inductivă are o ordonare topologică ord'. Ordonarea topologică a lui G este

$$\mathit{ord}[v] = \left\{ egin{array}{ll} 1, & \mathsf{dac}reve{a} \ \mathit{v} = v_0 \ \mathit{ord}'[v] + 1, & \mathsf{dac}reve{a} \ \mathit{v} \in \mathit{V} \setminus \{v_0\}. \end{array}
ight.$$

Din demonstrația de mai sus obținem următorul algoritm pentru recunoașterea unui dag și construcția unei ordonări topologice în cazul instanțelor "yes":

Input: $G = (\{1, ..., n\}, E)$ digraf cu |E| = m. Output: "yes" dacă G este dag şi o ordonare topologică ord; "no" altfel.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

```
construct the array d_G^-[u], \forall u \in V; let v \in V a. î. d_G^-[v] = 0;
count \leftarrow 0; S \leftarrow \{u \in V : d_G^-[u] = 0\}; // S este o coadă sau o stivă;
while (S \neq \emptyset) do
  v \leftarrow pop(S); count + +; ord[v] \leftarrow count;
  for (w \in A[v]) do
     d_{G}^{-}[w] - -;
     if (d_{C}^{-}[w] = 0) then
        push(S, w);
// complexitatea timp \mathcal{O}(n+m);
if (count = n) then
  return "yes" ord;
return "no";
```

- Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

$$egin{aligned} \mathbf{P2} & \mathsf{Dat} \ G = (V, E) \ \mathsf{digraf}; \ a: E
ightarrow \mathbb{R}; s \in V. \ & \mathsf{Determin} \ P_{si}^* \in \mathcal{P}_{si}, orall i \in V, \ \mathsf{a.} \ \hat{\mathsf{1.}} \ a(P_{si}^*) = \min \left\{ a(P_{si}) \ : \ P_{si} \in \mathcal{P}_{si} \right\} \end{aligned}$$

* C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

```
P2 cu G = (\{1, \ldots, n\}, E) dag, cu ord[i] = i, \forall i \in V, şi s = 1.

Condiţia (I) este satisfăcută şi sistemul (B) se rezolvă prin "substituţie".

u_1 \leftarrow 0; before[1] \leftarrow 0;

for (i = \overline{2, n}) do

u_i \leftarrow \infty; before[i] \leftarrow 0;

for (j = \overline{1, i - 1}) do

if (u_i > u_j + a_{ji}) then

u_i \leftarrow u_j + a_{ji}; before[i] \leftarrow j;

// complexitatea timp \mathcal{O}(n^2);
```

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

$$\begin{array}{ll} \mathbf{P2} & \text{Dat } G = (V,E) \text{ digraf; } a:E \to \mathbb{R}; s \in V. \\ & \text{Determină } P_{si}^* \in \mathcal{P}_{si}, \forall i \in V, \text{ a. î. } a(P_{si}^*) = \min \left\{ a(P_{si}) \,:\, P_{si} \in \mathcal{P}_{si} \right\} \end{array}$$

* C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

P2 cu
$$a(e) \geqslant 0, \forall e \in E$$
.

Condiția (I) este satisfăcută și sistemul (B) se poate rezolva cu algoritmul lui Dijkstra, care are următorul invariant: $S \subseteq V$ și

$$ext{(D)} egin{array}{ll} orall i \in S & u_i = \min \left\{ a(P_{si} \ : \ P_{si} \in \mathcal{P}_{si}
ight\} \ orall i \in V \setminus S & u_i = \min \left\{ a(P_{si} \ : \ P_{si} \in \mathcal{P}_{si}, \ V(P_{si}) \setminus S = \{i\}
ight\} \end{array}$$

Iniţial $S = \{s\}$ şi în fiecare dintre cei n-1 paşi un nod nou este adăugat la S, obţinând S = V. Astfel, datorită invariantului (D) de mai sus, $\mathbf{P2}$ este rezolvată.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Algoritmul lui Dijkstra

```
S \leftarrow \{s\}; \ before[s] \leftarrow 0; for (i \in V \setminus \{s\}) do u_i \leftarrow a_{si}; \ before[i] \leftarrow s; \ // \ (are loc D) while (S \neq V) do find j^* \in V \setminus S s. t. u_{j^*} = \min\{u_j : j \in V \setminus S\}; S \leftarrow S \cup \{j^*\}; for (j \in V \setminus S) do if (u_j > u_{j^*} + a_{j^*j}) then u_j \leftarrow u_{j^*} + a_{j^*j}; \ before[j] \leftarrow j^*;
```

Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Demonstrația corectitudinii algoritmului lui Dijkstra Deoarece (D) are loc după pasul de inițializare, trebuie să demonstrăm că dacă (D) are loc înaintea iterației while curente, atunci (D) are loc și înaintea iterației următoare.

Fie $S \subseteq V$ şi $u_1, \ldots u_n$ satisfăcând (D) înaintea iterației while curente. Arătăm a mai întâi că dacă j^* este astfel încât $u_{j^*} = \min\{u_j: j \in V \setminus S\}$, atunci

$$u_{j^*} = \min \left\{ a(P_{sj^*}) \, : \, P_{sj^*} \in \mathcal{P}_{sj^*}
ight\}.$$

Să presupunem că $\exists P^1_{sj^*} \in \mathcal{P}_{sj^*}$ aşa încât $a(P^1_{sj^*}) < u_{j^*}$. Deoarece S şi u_i satisfac (D), avem

$$u_{j^*} = \min \left\{ a(P_{sj^*}) \, : \, P_{sj^*} \in \mathcal{P}_{sj^*}, \, V(P_{sj^*}) \setminus S = \{j^*\} \right\}.$$

Urmează că $V(P^1_{sj^*}) \setminus S \neq \{j^*\}$; fie k primul nod de pe $P^1_{sj^*}$ (începând cu s) așa încât $k \notin S$.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Demonstrația corectitudinii algoritmului lui Dijkstra (cont.)

Atunci $a(P_{sj^*}^1) = a(P_{sk}^1) + a(P_{kj^*}^1)$. Din modul de alegere a lui k, avem $V(P_{sk}^1) \setminus S = \{k\}$ şi, deoarece (D) este satisfăcută, avem $a(P_{sk}^1) = u_k$. Obţinem că $u_{j^*} > a(P_{sj^*}^1) \geqslant u_k + a(P_{kj^*}^1) \geqslant u_k$ (costurile sunt $\geqslant 0$, deci $a(P_{kj^*}^1) \geqslant 0$. Dar aceasta contrazice alegerea lui j^* .

Urmează că în iterația curentă, după asignarea $S \leftarrow S \cup \{j^*\}$, prima parte din (D) are loc.

Bucla for de după această asignare este necesară pentru a asigura partea a doua din(D) după iterația while: $\forall j \in V \setminus (S \cup \{j^*\})$

$$egin{align} \min \left\{ a(P_{sj}) \, : \, P_{sj} \in \mathcal{P}_{sj}, \, V(P_{sj}) \setminus (S \cup \{j^*\}) = \{j\}
ight\} = \ \ \min \left\{ a(P_{sj}) \, : \, P_{sj} \in \mathcal{P}_{sj}, \, V(P_{sj}) \setminus S = \{j\}
ight\} (= u_j), \ \ \ \min \left\{ a(P_{sj}) \, : \, P_{sj} \in \mathcal{P}_{sj}, \, V(P_{sj}) \setminus S = \{j,j^*\}
ight\} (= lpha_j)
ight\}. \end{array}$$

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

Demonstrația corectitudinii algoritmului lui Dijkstra (cont.)

Primul argument din minimul de mai sus este u_j (vechea valoare dinaintea buclei for); fie α_j cel de-al doilea argument.

Fie P_{sj}^1 un drum pentru care $\alpha_j = a(P_{sj}^1)$ cu $j^* \in V(P_{sj}^1)$ şi $V(P_{sj}^1 \setminus (S \cup \{j^*\}) = \{j\}$; avem $\alpha_j = a(P_{sj^*}^1) + a(P_{j^*j}^1)$. Deoarece am demonstrat că $S \cup \{j^*\}$ satisface prima parte din (D), urmează că $a(P_{sj^*}^1) = u_{j^*}$ şi deci $\alpha_j = u_{j^*} + a(P_{j^*j}^1)$.

Dacă $a(P_{j^*j}^1) \neq a_{j^*j}$, urmează că există $i \in V(P_{j^*j}^1) \cap S$, $i \neq j^*$. De unde $u_j \leqslant a(P_{si}^1) + a(P_{ij}^1) = u_i + a(P_{ij}^1) \leqslant a(P_{si}^1) + a(P_{ij}^1) = a(P_{sj}^1) = \alpha_j$. Am obținut că singura posibilitate de a avea $\alpha_j < u_j$ este când $a(P_{j^*j}^1) = a_{j^*j}$, în acest caz $\alpha_j = u_{j^*} + a_{j^*j} < u_j$, care este testul din bucla for a algoritmului $(u_j$ este vechea valoare dinaintea buclei for).

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Complexitatea timp a algoritmului lui Dijkstra

Deoarece bucla for din cel de-al doilea pas poate fi înlocuită echivalent cu

$$egin{aligned} ext{for } (j \in N_G^+(j^*)) ext{ do} \ ext{if } (u_j > u_{j^*} + a_{j^*j}) ext{ then} \ u_j \leftarrow u_{j^*} + a_{j^*j}; ext{ before}[j] \leftarrow j^*; \end{aligned}$$

timpul general necesar algoritmului pentru a actualiza valorile u_j este

$$\mathcal{O}(\sum_{j^* \in V \setminus \{s\}} d^+_G(j^*)) = \mathcal{O}(m).$$

Urmează că complexitatea timp este dominată de secvenţa de determinări a minimelor u_{i*} .

⁻ Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

Complexitatea timp a algoritmului lui Dijkstra

- Dacă alegerea minimului u_{j^*} este făcută prin parcurgerea lui $(u_j)_{j\in V\setminus S}$, atunci algoritmul se execută în $\mathcal{O}((n-1)+(n-2)+\cdots+1)=\mathcal{O}(n^2)$.
- Dacă valorile lui u_j pentru $j \in V \setminus S$ sunt ținute într-o coadă cu priorități (e.g. heap) atunci extragerea fiecărui minim necesită $\mathcal{O}(1)$, dar timpul necsar execuției tuturor reducerilor u_j este în cazul cel mai nefavorabil $\mathcal{O}(m \log n)$ sunt $\mathcal{O}(m)$ reduceri posibile, fiecare necesitând $\mathcal{O}(\log n)$ pentru întreținerea heap-ului (Johnson,1977).
- Cea mai bună implementare se obţine folosind o grămadă (heap) Fibonacci cu o complexitate timp de $\mathcal{O}(m + n \log n)$ (Fredman & Tarjan, 1984).

⁻ Graph Algoriums * C. Cronoru - Graph Algoriums * C. Cronoru - Graph Algoriums

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Remarci 1

- Pentru a rezolva problema P1 folosind algoritmul lui Dijkstra, adăgăm un test de oprire a execuţiei când nodul t este introdus în S. în cazul cel mai nefavorabil complexitatea rămâne aceeaşi.
- O euristica interesantă care dirijează căutarea spre t se obține cu ajutorul unui estimator consistent, i. e. o funcție $g:V\to\mathbb{R}_+$ care satisface condițiile:
 - $\text{(i)} \ \ \forall i \in V, \ u_i + g(i) \leqslant \min \left\{ a(P_{st}) \ : \ P_{st} \in \mathcal{P}_{st} \ \text{si} \ i \in V(P_{st}) \right\}$
 - (ii) $\forall ij \in E, g(i) \leqslant a_{ij} + g(j).$
- Evident, g(i) = 0, $\forall i$ este un estimator consistent trivial.

Argorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Remarci 2

- Dacă V(G) este a mulţime de puncte dintr-un spaţiu Euclidean, atunci, luând g(i) = distanţa Euclideană de la i la t, obţinem un estimator consistent dacă sunt satisfăcute şi condiţiile din (ii).
- Dacă g este un estimator consistent, atunci alegerea lui j^* în algoritmul lui Dijkstra se face astfel

$$u_{j^*}+g(j^*)=\min\{u_j+g(j)\,:\,j\in V\setminus S\}.$$

Corectitudinea demonstrației este similară cu cea dată pentru $g(i) = 0, \forall i$.

Argorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Remarci 3

În descrierea algoritmului lui Dijkstra se folosește matricea de costadiacență. Pentru digrafuri foarte mari sau pentru digrafuri date printro funcție care returnează lista de adiacență a unui nod dat, implementările folosind matricea de cost-adiacență sunt fie ineficiente fie imposibile. O implementare care evită aceste lipsuri este dată pe slide-ul următor (Partition Shortest Path algoritm due to Glover, Klingman și Philips (1985)).

```
C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *
```

Drumuri de cost minim - Algoritmul Partition Shortest Path (PSP)

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

Partition Shortest Path (PSP) algoritm

```
u_s \leftarrow 0; before(s) \leftarrow 0; S \leftarrow \varnothing; NOW \leftarrow \{s\}; NEXT \leftarrow \varnothing;
while (NOW \cup NEXT \neq \emptyset) do
   while (NOW \neq \emptyset) do
      extrge i from NOW; S \leftarrow S \cup \{i\};
      L \leftarrow N_G^+(i); //contine adiacentele și costurile arcelor care pleacă din i.
      for (i \in L) do
         if (j \notin NOW \cup NEXT) then
             u_i \leftarrow u_i + a_{ij}; before(j) \leftarrow i; insert j into NEXT;
          else if (u_i > u_i + a_{ij}) then
             u_i \leftarrow u_i + a_{ij}; before (j) \leftarrow i;
   if (NEXT \neq \emptyset) then
      find d = \min u_i; move to NOW each i \in NEXT cu u_i = d;
```

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Algoritmul Bellman-Ford-Moore

Dacă există un arc $ij\in E$ așa încât $a_{ij}<0$ atunci algoritmul lui Dijkstra poate eșua (strategia "best first" nu mai funcționează). Presupunând că

(I')
$$a(C) \geqslant 0, \forall C \text{ circuit în } G,$$

vom rezolva sistemul

(B)
$$\begin{cases} u_s = 0 \\ u_i = \min_{j \neq i} (u_j + a_{ji}), \forall i \neq s \end{cases}$$

prin aproximări succesive.

Argonums C. Cronoru - Graph Algorithms C. Croitoru - Graph Alg

Algoritmul Bellman-Ford-Moore

Definim

$$(\texttt{BM}) \qquad u_i^m = \min \big\{ a(P) \ : \ P \in \mathcal{P}_{si}, |E(P)| \leqslant m \big\}, \forall i \in \mathit{V}, \, m = \overline{1, \, n-1}$$

Deoarece lungimea (numărul de arce) ale fiecărui drum din G este cel mult n-1, urmează că dacă vom construi

$$\mathbf{u}^{1} = (u_{1}^{1}, \dots, u_{n}^{1}),$$
 $\mathbf{u}^{2} = (u_{1}^{2}, \dots, u_{n}^{2}),$
 \vdots
 $\mathbf{u}^{n-1} = (u_{1}^{n-1}, \dots, u_{n}^{n-1}),$

atunci \mathbf{u}^{n-1} este o soluție a sistemului (B). Deoarece valorile lui \mathbf{u}^1 sunt evidente, atunci, dacă vom indica o regulă de a trece de la \mathbf{u}^m la \mathbf{u}^{m+1} , vom obține următorul algoritm pentru a rezolva (B):

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Algoritmul Bellman-Ford-Moore

$$egin{aligned} u_s^1 &\leftarrow 0; \ & ext{for } (i \in V \setminus \{s\}) ext{ do} \ u_i^1 &\leftarrow a_{si}; ext{//evident (BM) are loc.} \ & ext{for } (m = \overline{1, n-2}) ext{ do} \ & ext{for } (i = \overline{1, n}) ext{ do} \ u_i^{m+1} &\leftarrow \min \left(u_i^m, \min_{j
eq i} \left(u_i^m + a_{ji}
ight)
ight); \end{aligned}$$

Pentru a dovedi corectitudinea acestui algoritm, vom arăta că dacă \mathbf{u}^m satisface (BM) atunci \mathbf{u}^{m+1} satisface (BM), pentru $m = \overline{1, n-2}$.

* C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Algoritmul Bellman-Ford-Moore

$$\left\{\begin{array}{lcl} u_s & = & 0 \\ u_i & = & \min_{j \neq i} \left(u_j + a_{ji}\right), \forall i \neq s \end{array}\right.$$

Pentru $i \in V$, considerăm următoarele mulțimi de drumuri:

$$A = \{P : P \in \mathcal{P}_{si}, length(P) \leqslant m+1\}$$

 $B = \{P : P \in \mathcal{P}_{si}, length(P) \leqslant m\}$
 $C = \{P : P \in \mathcal{P}_{si}, length(P) = m+1\}$

Atunci, $A = B \cup C$, şi

$$\min \{a(P) : P \in A\} = \min (\min \{a(P) : P \in B\}, \min \{a(P) : P \in C\})$$

Deoarece u_i^m satisface (BM) avem

$$\min \{a(P) : P \in A\} = \min (u_i^m, \min \{a(P) : P \in C\})$$

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Algoritmul Bellman-Ford-Moore

Fie $\min\{a(P): P \in C\} = a(P^0)$, pentru $P^0 \in C$. Atunci j este nodul dinaintea lui $i \in P^0$ (există un astfel de j deoarece P^0 are cel puţin două arce), atunci $a(P^0) = a(P^0_{sj}) + a_{ji} \geqslant u^m_j + a_{ji}$ (deoarece P^0_{sj} are m arce şi \mathbf{u}^m satisface (BM). Astfel

$$\min \{a(P) : P \in A\} = \min (u_i^m, \min_{j \neq i} (u_j^m + a_{ji})),$$

adică, valoarea asignată lui u_i^{m+1} în algoritm.

Complexitatea timp este $\mathcal{O}(n^3)$ dacă minimul din al doilea for necesită $\mathcal{O}(n)$.

Drumuri de cost minim pot fi obţinute ca şi în algoritmul lui Dijkstra, dacă vectorul before[], iniţializat trivial, este actualizat corespunzător atunci când se determină minimul din cel de-al doilea for.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Remarci 4

Algoritmul Bellman-Ford-Moore

• Putem adăuga algoritmului următorul pas:

if $(\exists i \in V \text{ aşa încât } u_i^{n-1} > \min_{j \neq i} (u_j^{n-1} + a_{ji}))$ then return "există un circuit de cost negativ";

În acest fel se obține un test de $\mathcal{O}(n^3)$ dacă digraful G și funcția de cost a încalcă condiția (I') (altfel, din demonstrația corectitudinii, u_i^{n-1} nu poate fi scăzut). Un circuit de cost negativ poate fi găsit folosind vectorul before[].

• Dacă există k < n-1 aşa încât $\mathbf{u}^k = \mathbf{u}^{k+1}$, atunci algoritmul poate fi oprit. Folosind această idee, este posibil să implementăm algoritmul în $\mathcal{O}(nm)$, memorând nodurile i pentru care valoarea u_i se modifică în coadă.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

- $\begin{array}{ll} \mathbf{P3} & \text{Dat } G = (V,E) \text{ digraf; } a:E \to \mathbb{R}. \\ & \text{Determină } P_{ij}^* \in \mathcal{P}_{ij}, \forall i,j \in V, \text{ a. î. } a(P_{ij}^*) = \min \left\{ a(P_{ij}) \,:\, P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}, \forall i,j \in V, \text{ a. i. } a(P_{ij}^*) \right\} \end{array}$
 - Fie $u_{ij} = \min\{a(P_{ij}): P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}\}$. Astfel avem de determinat matricea $U = (u_{ij})_{n \times n}$, când matricea de cost-adiacenţă A este dată.
 - Fiecare drum de cost minim poate fi obținut în $\mathcal{O}(n)$ dacă, în timpul construcției matricei U, întreținem matricea $Before = (before_{ij})_{n\times n}$, unde $before_{ij} = \text{nodul dinaintea lui } j$ pe drumul de cost minim de la i la j din G.
 - Dacă perechea (G, a) satisface condiția (I'), putem rezolva **P3** aplicând algoritmul Bellman-Ford-Moore pentru $s \in \{1, ..., n\}$, în $\mathcal{O}(n^4)$. Există și soluții mai eficiente pe care le vom prezenta pe slide-urile următoare.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

Iterarea algoritmului lui Dijkstra

Dacă toate costurile sunt nenegative, putem rezolva P3 aplicând algoritmul lui Dijkstra pentru $s \in \{1, ..., n\}$, în $\mathcal{O}(n^3)$.

Iterarea algoritmului lui Dijkstra este de asemeni posibilă si atunci când avem costuri negative, dacă condiția (I') are loc, după o pre-procesare interesantă.

Fie $\alpha: V \to \mathbb{R}$ aşa încât $\forall ij \in E, \ \alpha(i) + a_{ij} \geqslant \alpha(j).$

 $\text{Fie } \overline{a}: E \to \mathbb{R}_+ \text{ dată prin } \overline{a}_{ij} = a_{ij} + \alpha(i) - \alpha(j), \, \forall ij \in E.$

Avem $\overline{a}_{ij}\geqslant 0$ și nu este dificil de a vedea că pentru orice $P_{ij}\in \mathcal{P}_{ij}$,

$$\overline{a}(P_{ij}) = a(P_{ij}) + [\alpha(i) - \alpha(j)].$$

Astfel, putem itera algoritmul Dijkstra pentru a determina drumurile de cost minim relativ la \overline{a} .

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Iterarea algoritmului lui Dijkstra

Relaţia (*) arată că un drum este de cost minim relativ la costul \overline{a} dacă şi numai dacă este minim relativ la costul a ($\overline{a}(P_{ij}) - a(P_{ij})$) este o constantă care nu depinde de P). Astfel, avem următorul algoritm:

- 1: find α and construct matrice \overline{A} ;
- 2: solve P3 for \overline{A} , returning \overline{U} and \overline{Before} ;
- 3: find $U\left(u_{ij}=\overline{u}_{ij}-\alpha(i)+\alpha(j)\right);$

Pasul 2 necesită $\mathcal{O}(n^3)$ din iterarea algoritmului lui Dijkstra. Pasul 1 poate fi implementat în $\mathcal{O}(n^3)$, alegând un nod $s \in V$ şi rezolvând **P2** cu algoritmul Bellman-Ford-Moore (care testează de asemeni dacă (I') este îndeplinită).

Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Iterarea algoritmului lui Dijkstra

Într-adevăr, dacă $(u_i, i \in V)$ este soluție pentru **P2**, atunci $(u_i, i \in V)$ satisface sistemul (B), deci $u_j = \min_{i \neq j} (u_i + a_{ij})$, adică, $\forall ij \in E$, avem $u_j \leq u_i + a_{ij}$. Astfel, $a_{ij} + u_i - u_j \geq 0$, $\forall ij \in E$, ceea ce arată că putem lua $\alpha(i) = u_i$, $\forall i \in V$ așa încât condiția (*) să aibă loc.

C. Craiton, Craph Algorithms * C. Craiton, Craph Algorithms * C. Craiton, Craph Algorithms

Algoritmul Floyd - Warshall

Fie

$$egin{align} u^m_{ij} &= \min \left\{ a(P_{ij} \ : \ P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}, \ V(P_{ij}) \setminus \{i,j\} \subseteq \{1,2,\ldots,m-1\}
ight\} \ & orall i,j \in V, m = \overline{1,n+1}. \end{split}$$

Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Algoritmul Floyd - Warshall

Evident, $u^1_{ij}=a_{ij}, \ \forall i,j\in V$ (presupunem că $a_{ii}=0, \ \forall i\in V$). Maimult,

$$u_{ij}^{m+1}=\min\{u_{ij}^m,u_{im}^m+u_{mj}^m\}, orall i,j\in V, m=\overline{1,n}.$$

Aceasta rezultă prin inducție după m. În pasul inductiv: un drum de cost minim de la i la j fără noduri interne $\geqslant m+1$ fie nu conține nodul m și costul său este u^m_{ij} , fie conține nodul m și atunci costul său este $u^m_{im} + u^m_{mj}$ (din principiul de optimalitate al lui Bellman și ipoteza inductivă).

Evident, dacă obținem $u_{ii}^{m}<0$, atunci există un circuit de cost negativ C care trece prin nodul i cu $V(C)\setminus\{i\}\subseteq\{1,\ldots,m-1\}$.

Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru -

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

```
for (i = \overline{1, n}) do
   for (j = \overline{1, n}) do
      before(i, j) \leftarrow i;
      if (i = j) then
         a_{ii} \leftarrow 0; before (i, i) \leftarrow 0;
for (m = 1, n) do
   for (i = \overline{1, n}) do
      for (j = 1, n) do
         if (a_{ij} > a_{im} + a_{mj}) then
             a_{ij} \leftarrow a_{im} + a_{mj}; before(i, j) \leftarrow before(m, j);
            if (i = j \text{ si } a_{ij} < 0) then
                return "circuit negativ";
```

⁻ Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Această metodă pentru rezolvarea problemei P3 este cunoscută drept algoritmul Floyd - Warshal:

Evident, complexitate timp a acestui algoritm este $\mathcal{O}(n^3)$.

Graph Algorithms * C Croitory Graph Algorithms * C Croitory Graph Algorithms * C

Remarcă

Dacă știm că digraful nu are circuite de cost negative, atunci dacă elementele diagonale ale lui A sunt inițializate cu ∞ , valoarea finală a fiecărui element diagonal este costul minim al unui circuit care trece prin nodul corespunzător.

* C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Înmulțirea (rapidă) a matricilor

Să presupunem că (I') este îndeplinită și în matricea de cost-adiacență elementele diagonale sunt 0. Fie

$$u_{ij}^m = \min \left\{ a(P_{ij}) : P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}, P_{ij} ext{ are cel mult } m ext{ arce}
ight\}$$

$$\forall i, j \in V, m = \overline{1, n-1}.$$

Notăm cu $U^m=(u^m_{ij})_{1\leqslant i,j\leqslant n}$ pentru $m\in\{0,1,2,\ldots,n-1\}$, unde U^0 are toate elementele ∞ , mai puţin cele de pe diagonal ă care sunt 0. Atunci, iterarea algoritmului Bellman-Ford-Moore poate fi descrisă într-o formă matriceală:

Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

O. Oronora Graphitingorianno O. Oronora Graphitingorianno

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Înmulţirea (rapidă) a matricilor

```
egin{aligned} & 	ext{for } (i,j \in V) 	ext{ do} \ & 	ext{if } (i 
eq j) 	ext{ then} \ & u_{ij}^0 \leftarrow \infty; \ & 	ext{else} \ & u_{ij}^0 \leftarrow 0; \ & 	ext{for } (m = \overline{0, n-2} \ ) 	ext{ do} \ & 	ext{for } (i,j \in V) 	ext{ do} \ & u_{ij}^{m+1} = \min_{k \in V} (u_{ik}^m + a_{kj}); \end{aligned}
```

C. Cionora Ciapirragonama C. Cionora Ciapirragonama C. Cionora Ciapir

Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Înmulţirea (rapidă) a matricilor

Considerăm următorul "produs de matrici"

$$orall B,\, C\in \mathcal{M}_{n imes n},\, B\otimes C=P=(p_{ij}), \,\, ext{where}\,\,\, p_{ij}=\min_{k=\overline{1,n}}(a_{ik}+b_{kj}).$$

Operația \otimes este asociativă și este similară înmulțirii uzuale a matricilor. Putem scrie $U^{m+1}=U^m\otimes A$ și, prin inducție, obținem

$$U^1 = A, U^2 = A^{(2)}, \ldots, U^{n-1} = A^{(n-1)},$$

where
$$A^{(k)} = A^{(k-1)} \otimes A$$
 şi $A^{(1)} = A$.

În ipoteza (I') avem: $A^{(2^k)} = A^{(n-1)}$, $\forall k$ cu $2^k \geqslant n-1$.

Astfel, calculând succesiv, $A, A^{(2)}, A^{(4)} = A^{(2)} \otimes A^{(2)}, \ldots$, obţinem algoritm cu $\mathcal{O}(n^3 \log n)$ complexitate timp pentru rezolvarea problemei **P3**.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Remarcă 1

Dacă operația \otimes este implementată cu algoritmi mai rapizi, n^3 de mai sus devine $n^{\log_2 7} = n^{2.81}$ (Strassen 1969) sau $n^{2.3728639}$ (Cooppersmith & Winograd 1987, Le Gall 2014).

Argorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Exercițiul 1. Un graf G este dat funcțional: pentru fiecare nod $v \in V(G)$ putem obține $N_G(v)$ pentru 1\$; alternativ, după o preprocesare care costă T\$ (T >> 1), putem obține, $N_G(v)$ și also $N_G(w)$, pentru toate nodurile $w \in V(G)$. În G se construiește un drum P plecând dintr-un nod arbitrar și alegând un vecin nevizitat încă atâta vreme cât este posibil. După ce drumul este construit putem să îi comparăm costul, Online(P), cu cel mai mic cost posibil, Offline(P). Descrieți o strategie de plată (de accesare a mulțimilor de vecini) așa încât

$$\mathit{Online}(P) \leqslant \left(2 - rac{1}{T}
ight) \cdot \mathit{Offline}(P).$$

Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Exercițiul 2. Fie D un digraf și $a: E(D) \to \mathbb{R}_+$, $b: E(D) \to \mathbb{R}_+^*$. Descrieți algoritm eficient pentru determinarea unui circuit C^* of D, așa încât

$$\frac{a(C^*)}{b(C^*)} = \min \left\{ \frac{a(C)}{b(C)} : C \text{ circuit în } D \right\}.$$

Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Exercițiul 3. În problema determinării drumurilor de cost minim de la un nod dat s la toate celelalte noduri dintr-un digraf G=(V,E), avem o funcție de cost $c:E\to\{0,1,\ldots,C\}$ unde $C\in\mathbb{N}$ nu depinde de n=|V| sau de m=|E|. Cum se poate modifica algoritmul lui Dijkstra pentru a reduce complexitatea timp la $\mathcal{O}(n+m)$?

Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Exercițiul 4. Fie D=(V,E) un digraf tare conex de ordin n și $a:E\to\mathbb{R}$ o funcție de cost pe arcele sale. Dacă X este un mers, un drum sau un circuit în D, atunci a(X), costul lui X, este suma costurilor de pe arcele sale, len(X), este lungimea lui X (numărul de arce), și $a_{avg}(X)$, costul mediu al arcelor sale, este $a_{avg}(X)=\frac{a(X)}{len(X)}$. Fie

$$a_{avg}^* = \min_{C ext{ circuit în } D} a_{avg}(C).$$

Fie $s \in V$, $k \in \mathbb{N}^*$, şi $A_k(v)$ costul minim al unui mers de la s la v de lungime k (dacă există un astfel de mers, altfel $A_k(v) = +\infty$).

Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms

Exercițiul 4. (cont'd)

a) Dacă D nu conține circuite de cost negativ, dar există un circuit C cu a(C)=0, arătați că există un nod $v\in V$ așa încât

$$A_n(v) = \min \{a(P) : P \text{ este un } sv\text{-drum de la } s \text{ la } v \text{ in } D\}.$$

b) Arătați că dacă $a_{avq}^*=0$, atunci

$$(\mathit{MMC}) \quad a^*_{avg} = \min_{v \in \mathit{V}} \max_{0 \leqslant k \leqslant n-1} rac{A_n(v) - A_k(v)}{n-k}.$$

c) Dacă $a_{avg}^* \neq 0$, transformați funcția a așa încât noua funcție a' să satisfacă ipoteza de la b) și din (MMC) (care are loc pentru a') arătați că (MMC) are loc pentru orice funcție a.

Exercițiul 5. În numeroase aplicații, pentru un digraf dat, G = (V, E) cu $a : E \to \mathbb{R}_+$, trebuie să răspundem consecvent la o întrebare de tipul următor: Care este drumul de cost minim dintre s și t? $(s, t \in V, s \neq t)$. Pentru un digraf foarte mare, G, se propune următorul algoritm Dijkstra modificat (bidirecțional):

- ullet construiește inversul lui $G,\ G',\ ext{cu funcția de cost }a':E(G')
 ightarrow\mathbb{R}_+,\ ext{dată prin }a'_{ij}=a_{ji},\ orall ij\in E(G');$
- aplică succesiv un pas din algoritmul lui Dijkstra lui G şi a (plecând din s) şi lui G' şi a' (plecând din t);
- ullet când un nod u este introdus în S (mulţimea nodurilor etichetate de algoritmul lui Dijkstra) de amândouă instanţele algoritmului ne oprim;
- returnează drumul de la s la u în G reunit cu inversul drumului de la t la u în G'.

Arătați că această procedură nu este corectă, oferind un exemplu care

Exercițiul 6. Dați un exemplu de digraf care să aibă și costuri negative pe arce și pe care algoritmul lui Dijkstra să eșueze.

Exercițiul 7. Fie G un graf conex. Arătați că

- a) orice două drumuri de lungime maximă ale lui G au intersecție nevidă.
- b) dacă G este un arbore, atunci toate drumurile de lungime maximă din G au intersecția nevidă.

Exercitiul 8. Fie G = (V, E) un graf conex.

- a) Arătaţi că există o mulţime stabilă, S, aşa încât graful parţial bipartit $H=(S,\,V\setminus S;E')$ să fie conex, unde $E'=E\setminus \binom{V\setminus S}{2}$.
- (b) Arătaţi că $\alpha(G)\geqslant \frac{|G|-1}{\Delta(G)}$.

C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms *

Exercițiul 9. Arătați că orice arbore, T, are cel puțin $\Delta(T)$ noduri pendante (frunze).

🕆 С. Стоноги - Graph Argorithms – С. Стоноги - Graph Argorithms – С. Стоноги - Graph

Exercițiul 10. Fie G un graf cu $n \ge 2$ noduri și m muchii.

- a) Arătați că G conține cel puțin două noduri de același grad.
- b) Fie r(G) numărul maxim de noduri având același grad în G. Dacă notăm cu $d_{med}=2m/n$, demonstrați că

$$r(\mathit{G})\geqslant\left\lceilrac{n}{2d_{med}-2\delta(\mathit{G})+1}
ight
ceil.$$

Algorithms * C. Croitoru - Graph Algorithms * C. Croitoru - Graph

Exercițiul 11. Fie G=(S,T;E) un graf bipartit cu următoarele proprietăți:

- $|S| = n, |T| = m \ (n, m \in \mathbb{N}^*);$
- $\forall t \in T, |N_G(t)| > k > 0$ (pentru un k < n fixat);
- $\forall t_1, t_2 \in T$, dacă $t_1 \neq t_2$, atunci $|N_G(t_1) \cap N_G(t_2)| = k$;

Arătați că $m \leqslant n$;

Exercițiul 12. Fie G=(V,E) un digraf; definim o funcție $f_G:\mathcal{P}(V)\to\mathbb{N}$ prin $f_G(\varnothing)=0$ și $f_G(S)=|\{v:v\text{ este accesibil din }S\}|$, pentru $\varnothing\neq S\subseteq V$.

(a) Arătaţi că, pentru orice digraf G, avem

$$f_G(S) + f_G(T) \geqslant f_G(S \cup T) + f_G(S \cap T), \ \forall \ S, \ T \subseteq V.$$

(b) Demonstraţi că (a) este echivalentă cu $f_G(X \cup \{v\}) - f_G(X) \geqslant f_G(Y \cup \{v\}) - f_G(Y), \forall X \subset Y \subset V, \forall v \in V \setminus Y$