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

# Algoritmica Grafurilor - Cursul 3

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

#### Cuprins

- C. Croitoru Graph Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \*
- Graph Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \* C.
  - Matrici asociate \* 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 G. Croitoru G. Croitoru G. Croitoru G. Croitoru G. Croitoru G.
  - Graph Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \*
- 3 Probleme de drumuri în (di)grafuri Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms
  - \* Traversarea (di)grafurilor Graph Algorithms \* C. Croitoru Gr
  - Drumuri de Cost minim h Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \* C.
  - Croitoru Graph Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \*
- Exerciții pentru seminarul de săptămâna viitoare roitoru Graph Algorithms

  Algorithms \* C. Croitoru Graph Algorithms \* C. Croito
  - Graph Algorithms \* C. Croitoru -

#### Matrici asociate - Matricea de adiacență

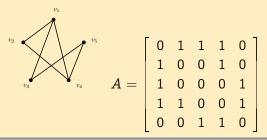
Fie G un graf cu  $V(G) = \{v_1, \ldots, v_n\}$ . Matricea de adiacență a lui G este matricea  $A = (a_{ij})_{1 \le i,j \le n} \in \mathcal{M}_{n \times n}(\{0,1\})$ , unde

$$a_{ij} = \left\{egin{array}{ll} 1, & ext{dacă} \ v_i \ ext{si} \ v_j \ ext{adiacente} \ 0, & ext{altfel} \end{array}
ight. .$$

#### Gradn Algorithms \* C. Croitorii - Gradn Algorithms \* C. Croitorii - Gradn Algorithms \* C. Croitori

## Exemplu

Un graf și matricea sa de adiacență.



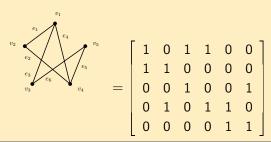
#### Matrici asociate - Matricea de incidență

Fie G un graf cu  $V(G)=\{v_1,\ldots,v_n\}$  şi  $E(G)=\{e_1,\ldots,e_m\}$ . Matricea de incidență a lui G este matricea  $B=(b_{ij})_{1\leqslant i,j\leqslant n}\in\mathcal{M}_{n\times m}(\{0,1\})$ , unde

$$b_{ij} = \left\{egin{array}{ll} 1, & ext{dacă} \ e_j \ ext{este incidentă cu} \ v_i \ 0, & ext{altfel} \end{array}
ight..$$

# Exemplu

Un graf și matricea sa de incidență.



#### Matrici asociate

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

Pentru digrafuri, matrici similare pot fi definite cu elemente din  $\{-1,0,1\}$  pentru a marca direcția arcelor.

Graph Algorithms " C. Croitoru - Graph Algorithms " C. Croitoru - Graph Algorithms " C. Croitoru

Valorile proprii, vectorii proprii şi polinomul caracteristic ale matricei de adiacenţă sunt numite valorile proprii, vectorii proprii, şi, respectiv, polinomul caracteristic ale grafului corespunzător. Acestea sunt obiectele de studiu ale teoriei spectrale a grafurilor.

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

#### Structuri de date pentru matricea de adiacență

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

Fie G = (V, E) un (di)graf cu  $V = \{1, 2, \dots, n\}$ .

- Dacă  $A = (a_{ij})_{1 \leqslant i,j \leqslant n}$  este matricea de adiacență a lui G atunci, reprezentând-o ca un tablou 2-dimensional, avem nevoie de  $\mathcal{O}(n^2)$  timp pentru inițializare (în funcție de limbajul de programare).
- Astfel, orice algoritm care reprezintă G cu matrice de adiacență are complexitatea timp (şi spaţiu)  $\Omega(n^2)$ .
- Testarea dacă două noduri fixate sunt adiacente se face în  $\mathcal{O}(1)$ , dar parcurgerea întregii mulțimi de vecini  $N_G(u)$  (sau  $N_{G^+(u)}$ ), pentru un anume nod  $u \in V$ , necesită  $\Omega(n)$  prea mult pentru grafuri rare de ordin mare.

Argonninis \* C. Cronoru - Graph Argonninis \* C. Cronoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - G. Croit

## Structuri de date pentru listele de adiacență

- Fie G=(V,E) un (di)graf cu  $V=\{1,2,\ldots,n\}$  și |E|=e.
  - Orice nod  $u \in V$  are o listă, A(u), a vecinilor săi din G:
    - când G este graf  $A(u) = N_G(u)$ ;
    - lacktriangledown dacă G este digraf, atunci  $A(u)=N_G^+(u)=\{v\in V: uv\in E\};$
  - Dacă G este graf, atunci fiecare muchie  $uv \in E$  generează două elemente în listele de adiacență: unul în A(u) și unul în A(v); spațiul necesar este O(n+2e).
  - Dacă G este digraf, atunci spaţiul necesar este O(n + e).
  - Listele de adiacență pot fi implementate folosind liste înlănţuite sau tablouri.
  - Testarea dacă un nod u este adiacent cu un altul v în G necesită  $\Omega(d_G(u))$  timp, dar parcurgerea întregii mulțimi de vecini  $N_G(u)$  (sau  $N_G^+(u)$ ), pentru un nod  $u \in V$ , se poate face în  $\Omega(d_G(u))$  (şi nu în O(n) ca în cazul matricei de adiacență).

## Probleme de drumuri - Traversarea (di)grafurilor

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

Traversarea (sistematică a) grafurilor (graph search, graph traversal) este o paradigmă algoritmică care specifică o metodă sistematică de a parcurge mulţimea nodurilor care pot fi accesate (atinse) pe drumuri plecând dintr-un nod fixat al (di)grafului.

Dat un (di)graf 
$$G=(\{1,\ldots,n\},E)$$
 și  $s\in V(G)$  generează "eficient" muțimea

$$S = \{u \in V(G) : \text{ există un drum de la } s \text{ la } u \text{ in } G\}.$$

G va fi reprezentat cu liste de adiacență, deoarece, în timpul procesului de traversare, trebuie manipulată în mod eficient muțimea de vecini a nodului curent.

<sup>-</sup> Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \*

#### Probleme de drumuri - Breadth-First Search (BFS)

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

```
for v \in V do
   label(u) \leftarrow -1; parent(u) \leftarrow -1;
label(s) \leftarrow 0; parent(s) \leftarrow 0;
create queue Q continând s;
while Q \neq \emptyset do
  u \leftarrow pop(Q);
  for v \in A(u) do
     if label(v) < 0 then
        label(v) \leftarrow label(u) + 1;
        parent(v) \leftarrow u; push(Q, v);
```

Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - G. Cro

#### Probleme de drumuri - Breadth-First Search (BFS)

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

## Proprietăți ale BFS. Nu este dificil de arătat că:

- $S = \{u \in V : label(u) \geqslant 0\};$
- $\forall u \in V$ ,  $label(u) = d_G(s, u)$  (distanţa în G de la s la u);
- Variabila parent definește arborele bfs asociat parcurgerii din s: dacă G este graf atunci arborele bfs este un arbore parțial al componentei conexe conținând s; dacă G este digraf atunci arborele bfs este o arborescență (arbore cu rădăcină, orientat - arcele sunt îndreptate către exteriorul rădăcinii s).
- Complexitatea timp a BFS(s) este  $\mathcal{O}(n_S + m_S)$ , unde  $n_S = |S| \leq |V| = n$ , şi  $m_S = |E([S]_G)| \leq |E|$  (se observă că fiecare vecin din lista de adiacență a unui nod din S este accesat o singură dată).

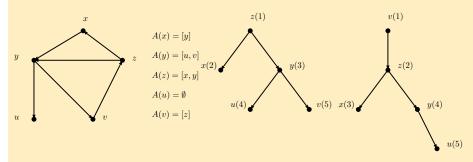
<sup>-</sup> Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \*

#### Probleme de drumuri - Breadth-First Search (BFS)

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

# Exemplu

Două parcurgeri BFS ale unui aceluiași graf (începând din z și din v):



## (Am marcat în paranteze ordinea de vizitare.)

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

# Probleme de drumuri - Depth-First Search (DFS)

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

```
for v \in V do
   label(u) \leftarrow -1; parent(u) \leftarrow -1;
label(s) \leftarrow 0; parent(s) \leftarrow 0;
create stack S continand s; n_S \leftarrow 0;
while S \neq \emptyset do
  u \leftarrow top(S);
  if ((v \leftarrow next[A(u)]) \neq NULL) then
     if label(v) < 0 then
         n_S + +; label(v) \leftarrow n_S;
        parent(v) \leftarrow u; push(S, v);
   else
      delete(S, u);
```

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

## Probleme de drumuri - Depth-First Search (DFS)

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

#### Proprietăți ale DFS. Nu este dificil de arătat că:

- $\{u \in V : label(u) \ge 0\}$  este exact muţimea S de noduri accesibile pe drumuri din s;
- $\forall u \in V$ , label(u) = momentul vizitării lui <math>u (s este vizitat la momentul 0);
- ullet Variabila parent defineşte arborele dfs asociat parcurgerii din s
- Complexitatea timp a DFS(s) este  $\mathcal{O}(n_S + m_S)$ , unde  $n_S = |S| \leq |V| = n$ , şi  $m_S = |E([S]_G)| \leq |E|$  (se observă că fiecare vecin din lista de adiacență a unui nod din S este accesat o singură dată).

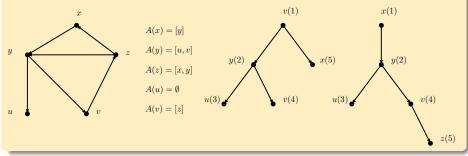
Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph

## Probleme de drumuri - Depth-First Search (DFS)

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

# Exemplu

# Două parcurgeri DFS ale unui aceluiași graf (începând din v și din x):



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

#### Drumuri de cost minim - Notații

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

Fie 
$$G = (V, E)$$
 un digraf, cu  $V = \{1, \ldots, n\}$ .

- Fiecare arc (muchie orientată)  $e \in E$  are asociat un cost  $a(e) \in \mathbb{R}$  (pondere, lungime etc).
- Dacă G este reprezentat cu liste de adiacență, atunci a(ij) este un câmp al elementului din lista de adiacență a lui i (reprezentând un arc ij).
- Pentru uşurinţa notaţiei vom folosi reprezentarea lui G cu o matrice de cost-adiacenţă  $A=(a_{ij})_{1\leqslant i,j\leqslant n}$ , unde

$$a_{ij} = \left\{egin{array}{ll} a(ij), & ext{dacă} \ ij \in E \ & \infty, & ext{altfel} \end{array}
ight..$$

Graph Argoriums - C. Cronoru - Graph Argoriums - C. Cronoru - Graph Argoriums - C. Cronoru

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

#### Drumuri de cost minim - Notații

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

- Aici,  $\infty$  reprezintă un număr real foarte mare relativ la costurile muchiilor(e.g.,  $\infty > n \cdot \max_{ij \in E} a(ij)$ ) și presupunem că  $\infty \pm a = \infty$ ,  $\infty + \infty = \infty$ .
- ullet Este de asemeni posibil să folosim  $\infty$  ca un acces nereuşit la structura de date utilizată pentru reprezentarea matricei A.
- ullet Pentru  $i,j\in V$ , mulţimea tuturor drumurilor din G de la i la j este notată cu  $\mathcal{P}_{ij}$ :

# $\mathcal{P}_{ij} = \{P : P \text{ este un drum de la } i \text{ la } j\}.$

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

#### Drumuri de cost minim - Notații

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

• Dacă  $P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}, P: (i =)v_0, v_0v_1, v_1, \ldots, v_{r-1}, v_{r-1}v_r, v_r (= j),$ atunci

$$V(P_{ij}) = \{v_0, v_1, \dots, v_r\}, E(P_{ij}) = \{v_0 v_1, \dots, v_{r-1} v_r\}.$$

ullet Costul lui  $P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}$  este

$$a(P_{ij}) = 0 + \sum_{uv \in E(P_{ij})} a_{uv}.$$

• În particular  $a(P_{ii}) = 0$ .

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

#### Principalele probleme de drum de cost minim

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

#### Drumul de cost minim între două noduri.

P1 Date 
$$G=(V,E)$$
 digraf;  $a:E\to\mathbb{R}; s,t\in V, s\neq t.$   
Găsiți  $P_{st}^*\in\mathcal{P}_{st},$  așa încât  $a(P_{st}^*)=\min\big\{a(P_{st}):P_{st}\in\mathcal{P}_{st}\big\}.$ 

# Drumurile de cost minim dintre un nod și toate celelalte noduri

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

#### Toate drumurile de cost minim.

$$\textbf{P3} \quad \text{Date } G = (V,E) \text{ digraf; } a:E \rightarrow \mathbb{R}.$$
 Găsiți  $P_{ij}^* \in \mathcal{P}_{ij}, \forall i,j \in V, \text{ a. î. } a(P_{ij}^*) = \min \left\{ a(P_{ij}) \,:\, P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij} \right\}$ 

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

#### Principalele probleme de drum de cost minim

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

#### Remarci 1

- Reprezentarea cu matrice de cost-adiacență a perechii (G, a) implică  $\mathcal{P}_{ij} \neq \varnothing$ ,  $\forall i, j \in V(G)$ : dacă  $a(P_{ij}) < \infty$ , atunci  $P_{ij}$  este un drum real în G, iar dacă  $a(P_{ij}) = \infty$ , atunci  $P_{ij}$  nu este un drum în G dar este un drum în digraful complet simetric obținut din G prin adăugarea tuturor arcelor lipsă (cu costuri  $\infty$ ).
- Urmează că toate mulţimile din care se determină un element (drum) de cost minim în problemele P1 - P3 sunt nevide şi finite şi drumurile minime cerute sunt bine definite.
- Algoritmii pentru rezolvarea problemei P1 se pot obţine din cei pentru rezolvarea problemei P2 prin adăugarea unei condiţii (evidente) de oprire.
- Problema P3 poate fi rezolvată prin iterarea oricărui algoritm pentru problema P2. Vom vedea că sunt şi soluții mai eficiente.

- 1. Rețele de comunicare (Communication Networks). Digraful G = (V, E) reprezintă o rețea de comunicații între nodurile din V, iar E modelează mulțimea legăturilor orientate dintre noduri.
  - Dacă  $a(e) \geqslant 0 \ (\forall e \in E)$  reprezintă lungimea conexiunii directe dintre extremitățile lui e, atunci problemele  $\mathbf{P1}$   $\mathbf{P3}$  sunt probleme de drumuri de cost minim naturale.
  - Dacă  $a(e) \ge 0$  ( $\forall e \in E$ ) reprezintă timpul necesar pentru parcurgerea conexiunii directe dintre extremitățile lui e, atunci problemele P1 P3 probleme pentru determinarea drumurilor celor mai rapide.
  - Dacă a(e) ∈ (0,1] (∀e ∈ E) reprezintă probabilitatea funcţionării corecte a conexiunii directe dintre extremităţile lui e şi dacă presupunem că muchiile funcţionează independent una de cealaltă, atunci problemele P1 - P3 sunt probleme pentru determinarea drumurilor celor mai sigure:

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

Dacă  $P_{ij} \in \mathcal{P}_{ij}$  pentru o pereche  $i, j \in V$ , atunci probabilitatea ca acest drum să funcționeze corect este (datorită independenței)

$$Prob(P_{ij}) = \prod_{e \in E(P_{ij})} a(e).$$

Luând  $a'(e) = -\log a(e)$ ,

$$\log Prob(P_{ij}) = \log \left( \prod_{e \in E(P_{ij})} a(e) 
ight) = - \sum_{e \in E(P_{ij})} a'(e).$$

Funcția log fiind monotonă, problemele P1 - P3 cu costurile a', oferă drumurile cele mai fiabile în rețele de comunicare.

- 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

# 2. Reţele PERT - Metoda drumului critic (Critical path method

- CPM). PERT (Pert Evaluation and Review Technique) este o metodă de a analiza (îndeosebi) îndeplinirea fiecărei sarcini dintr-un proiect mai complex.
  - Fie  $P = \{A_1, A_2, \ldots, A_n\}$  activitățile atomice ale unui mare proiect P (n este foarte mare). (P, <) este o mulțime parțial ordonată, unde  $A_I < A_j$  dacă  $i \neq j$  și activitatea  $A_i$  poate începe înainte ca activitatea  $A_j$  să se fi terminat.
  - Pentru fiecare activitate  $A_i$ , timpul necesar finalizării  $t_i$  este cunoscut (sau doar estimat).

Găsiți o planificare a activităților acestui proiect care să minimizeze durata totală până la finalizare.

Otaphi i ngotianno - O. Otonota - Otaphi i ngotianno - O. Otonota - Otaphi i ngotianna

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

# Asociem acestei problem un digraf aciclic astfel:

- ullet pentru fiecare activitate  $A_p$   $(p \in \{1, \ldots, n\})$  adăugăm un arc  $i_p j_p$  de cost  $a(i_p j_p) = t_p$ ;
- $\bullet\,$ nodul  $i_p$  coresponde startului activității  $A_p$ iar nodul  $j_p$  este asociat finalizării ei;
- ullet dacă activitatea  $A_k$  poate porni imediat după activitatea  $A_p$  adăugăm arcul  $j_p i_k$  (o activitate fictivă dummy activity).

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

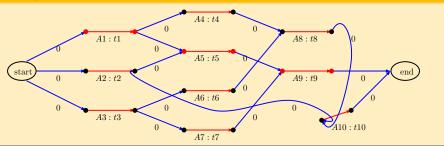
C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \*

- Construcția digrafului este încheiată după adăugarea unui nod s corespunzând momentului inițial al proiectului, legat prin arce  $si_p$  pentru fiecare activitate  $A_p$  în care nu intră vreun arc și a unui nod t corespunzând finalizării proiectului, legat prin arce  $j_p t$  pentru fiecare activitate  $A_p$  din care nu iese vreun arc.
- În digraful obținut costul maxim al unui drum de la s la t este egal cu timpul minim necesar îndeplinirii în întregime a proiectului.
- Un drum de cost este numit a drum critic deoarece orice întârziere a unei activități de pe acest drum implică o întârziere a întregului proiect.

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

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

#### Exemplu



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

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

3. Problema rucsacului (0-1). Avem un rucsac de dimensiune  $b \in \mathbb{N}$ , şi n obiecte de dimensiuni  $a_1, \ldots, a_n \in \mathbb{N}$ . Se cunoaște și profitul  $p_i \in \mathbb{N}$  al adăugării obiectului i  $(i \in \{1, \ldots, n\})$  în rucsac. Se cere să se găsească o completare a rucsacului care să maximizeze profitul total. Fie  $X_i$ , pentru  $i \in \{1, \ldots, n\}$ , o variabilă booleană cu semnificația  $x_i = 1$  dacă și numai dacă obiectul i este pus în rucsac. Problema rucsacului poate fi descrisă astfel

$$\max \{ \sum_{i=1}^n p_i x_i \ : \ \sum_{i=1}^n a_i x_i \leqslant b, x_i \in \{0,1\}, orall i = \overline{1,n} \}.$$

Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - G. Cro

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

- Fie G=(V,E) un digraf cu  $V=\{s\}\cup V_1\cup\ldots\cup V_n\cup\{t\}$ , unde  $V_i=\{i^0,i^1,\ldots,i^b\}$  este asociat obiectului  $i,\ i=\overline{1,n}$ .
- Arcele lui *G* și costurile sunt:
  - ▶  $s1^0$  şi  $s1^{a_1}$  cu  $a(s1^0) = 0$ ,  $a(s1^{a_1}) = p_1$  (obiectul 1 este adăugat rucsacului cu profitul  $p_1$  şi nivelul de umplere  $a_1$ , sau nu esteadăugat, cu profitul şi nivelul de umplere 0).
  - $(i-1)^j i^j$  cu  $a((i-1)^j i^j) = 0$ ,  $\forall i = \overline{2, n}, \forall j = \overline{0, b}$  (obiectul i nu este adăugat rucsacului: după competarea cu primele i-1 obiecte și nivelul de umplere j se trece la umplerea cu primele i objecte, fără obiectul i; nivelul de umplere rămâne neschimbat j iar profitul adăugat este 0).
  - Dacă  $j-a_i \ge 0$ , atunci avem și arcul  $(i-1)^{j-a_i}i^j$  cu  $a((i-1)^{j-a_i}i^j) = p_i$  (se poate ajunge la nivelul de umplere j prin adăugarea obiectului i la o umplere cu primele i-1 obiecte, cu nivelul de umplere  $j-a_i$ ).

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

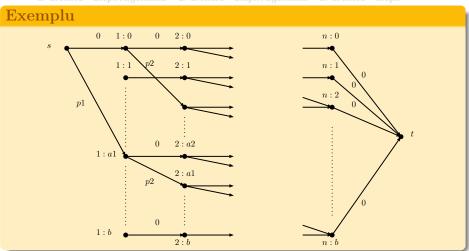
 $ightharpoonup n^j t$  cu  $a(n^j t) = 0$ ,  $\forall j = \overline{0, b}$ .

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

#### Remarci 2

- Fiecare drum de la s la t în G corespunde unei submulțimi de obiecte cu nivelul de umplere  $\leqslant b$  și cu profitul total egal cu costul drumului. Deoarece, reciproc, fiecărei umpleri a rucsacului îi coresponde un drum dela s la t în G, urmează că problema rucsacului poate fi rezolvată prin determinarea unui drum de cost maxim în digraful aciclic G.
- Descrierea statică dată mai sus pentru G poate fi transformată întruna procedurală, folosind programarea dinamică. Problema aceasta este NP-hard (ordinul lui G poate fi exponenţial în dimensiunea problemei).

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



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

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

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

C. Cronoru - Graph Argorninis - C. Cronoru - Graph Argorninis - C. Cronoru - Graph Argorninis

#### Teorema 1

Fie G un digraf,  $s \in V(G) = \{1, \ldots, n\}$  și  $a : E(G) \to \mathbb{R}$ , a. î.

(I) 
$$a(C) > 0$$
, pentru toate circuitele  $C$  din  $G$ .

Atunci  $(u_1, \ldots, u_n)$  este o soluție a sistemului de ecuații

$$\left\{egin{array}{ll} u_s = & 0 \ u_i = & \displaystyle\min_{j 
eq i} (u_j + a_{ij}) \end{array}
ight. dacă și numai dacă \ \end{array}
ight.$$

$$orall i \in V(G)$$
,  $\exists P_{si}^* \in \mathcal{P}_{si}$  a. î.  $u_i = a(P_{si}^*) = \min \{a(P) : P \in \mathcal{P}_{si}\}$ .

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

#### **Proof:**

" $\Leftarrow$ ". Fie  $P_{si}^*$  o soluție optimă a problemei  $\mathbf{P2}$  și  $u_i=a(P_{si}^*).$ 

Ipoteza (I) implică  $u_s=0$ , i.e., prima ecuație a sistemului (B) este satisfăcută. Pentru  $i\neq s$ , drumul  $P_{si}^*$  are penultimul nod j. Dacă  $P_{sj}$  este drumul de la s la j determinat pe  $P_{si}^*$  de j, avem

$$u_i = a(P_{si}^*) = a(P_{sj}) + a_{ji} \geqslant a(P_{sj}^*) + a_{ji} = u_j + a_{ji}.$$

Arătăm că  $u_i=u_j+a_{ji}$ . Presupunem că  $u_i>u_j+a_{ji}$ , i. e.,  $a(P_{sj})>a(P_{sj}^*)$ .

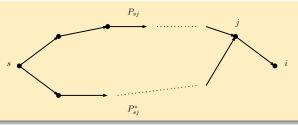
G. Civitora - Oraph Argonthino G. Civitora - Oraph Argonthino G. Civitora - Oraph

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

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

Cazul 1.  $i \notin V(P_{sj}^*)$ . Atunci  $P^1 = P_{sj}^* \circ (j, ji, i) \in \mathcal{P}_{si}$  şi  $a(P^1) = a(P_{sj}^*) + a_{ji} < a(P_{sj}) + a_{ji} = a(P_{si}^*)$ , contradicție  $(P_{si}^*)$  este un drum de cost minim).

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

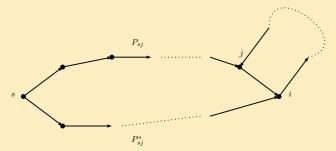


Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph

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

Cazul 2.  $i \in V(P_{sj}^*)$ . Fie  $P_{sj}^* = P_{si} \circ P_{ij}$  cele două drumuri determinate de nodul i on  $P_{sj}^*$ . Atunci costul circuitului  $C = P_{ij} \circ (j, ji, i)$  este  $a(C) = a(P_{ij}) + a_{ji} = a(P_{sj}^*) - a(P_{si}) + a_{ji} = u_j + a_{ji} - a(P_{si})$  care este este  $\leq u_j + a_{ji} - a(P_{si}^*) = u_j + a_{ji} - u_i < 0$ , contradicție (ipoteza (I) este încălcată).

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



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

# Astfel partea " $\Leftarrow$ " este demonstrată.

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

#### Remarcă 1

Am demonstrat mai sus că dacă j este nodul dinaintea lui i pe un drum de cost minim de la s la i, atunci drumul de la s la j determinat de j on acest drum este un drum de cost minim de la s la j. Inductiv, urmează: Principiul de optimalitate al lui Bellman: Dacă  $P_{si}^*$  este un drum de cost minim de la s la i, atunci  $\forall j \in V(P_{si}^*)$ , dacă  $P_{si}^* = P_{sj} \circ P_{ji}$ , atunci  $P_{sj}$  (respectiv  $P_{ji}$ ) este un drum de cost minim de la s la j (respectiv de la j la i).

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

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

" $\Rightarrow$ ". Arătăm că dacă  $(u_1,\ldots,u_n)$  este o soluție a sistemului (B), atunci

- (a)  $\exists P_{si} \in \mathcal{P}_{si}$  aşa încât  $u_i = a(P_{si}), \, \forall i \in V.$
- (b)  $\forall i \in V, \ u_i = \min \left\{ a(P) : P \in \mathcal{P}_{si} \right\} (=a(P_{si})).$
- (a) Dacă i=s, atunci  $u_s=0$  și drumul  $P_{ss}$  satisface  $a(P_{ss})=0=u_s$ .

Dacă  $i \neq s$ , considerăm următorul algoritm

$$v \leftarrow i; k \leftarrow 0;$$

while  $v \neq s$  do

find w a. î.  $u_v = u_w + a_{wv}$ ; //  $\exists w$  decoarece  $u_v$  stasface (B)

$$i_k \leftarrow v; \ k++; \ v \leftarrow w;$$

Algoritmul determină drumul  $P:(s=)i_{k+1},i_{k+1}i_k,i_k,\ldots,i_1,i_1i_0,i_0(=i)$ 

i) cu  $P \in \mathcal{P}_{si}$  și

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

$$egin{align} a(P) &= a(i_{k+1}i_k) + \dots + a(i_1i_0) = \ &(u_{i_k} - u_{i_{k+1}}) + (u_{i_{k-1}} - u_{i_k}) + \dots + (u_{i_0} - u_{i_1}) = \ &u_{i_0} - u_{i_{k+1}} = u_i - u_s = u_i, \end{gathered}$$

(altfel obţinem un circuit de cost 0, în contradicţie cu ipoteza (I)).

Cu notațiile din algoritmul de mai sus avem  $u_i = u_{i_1} + a_{i_1i}$ .

(b) Fie  $\overline{u}_i = a(P_{si}^*)$ ,  $\forall i \in V$ . Din demonstrația anterioară,  $\overline{u}_i$ ,  $i = \overline{1, n}$  satisface sistemul (B).

Presupunem că 
$$u=(u_1,\ldots,u_n)\neq (\overline{u}_1,\ldots,\overline{u}_n)=\overline{u}.$$

Deoarece  $u_s = \overline{u}_s = 0$ , urmează că există un  $i \neq s$  așa încât  $u_i \neq \overline{u}_i$  și  $\forall j \in V(P_{si})$ .  $j \neq i$ ,  $u_j = \overline{u}_j$ , unde  $P_{si}$  este drumul construit la (a) pentru  $\overline{u}_i$ .

<sup>-</sup> Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms

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

Atunci  $u_i > \overline{u}_i = \overline{u}_{i_1} + a_{i_1i} = u_{i_1} + a_{i_1i} \geqslant u_i$  (prima inegalitate are loc datorită modului de alegere a lui i, a doua inegalitate are loc deoarece  $u_i$  satisface (B)).

Contradicția găsită arată că  $u=\overline{u},$  i. e., elementele lui u sunt costuri minime.

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

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

#### Remarci 3

 Din demonstrația de mai sus urmează că pentru a rezolva P2 este suficient să se găsească o soluție a sistemului de ecuații (B). Drumurile de cost minim corespunzătoare pot fi obținute ca la (a) din demonstrația de mai sus: dacă avem  $u_i = u_k + a_{ki}$  atunci k este nodul dinaintea lui i pe drumul de cost minim de la s la i (de cost  $u_i$ ). În algoritmul care rezolva sistemul (B) menţinem un tablou before [1..n] cu elemente din  $V \cup \{0\}$  cu semnificația finală before[i] = nodul dinaintea lui i pe un drum de cost minim de las la i. Nodurile de pe acest drum pot fi determinate în  $\mathcal{O}(n)$  prin construcția secvenței i, before [i], before  $[before [i]], \ldots, s$ .

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

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

#### Remarci 4

- Dacă algoritmii care rezolva sistemul de ecuaţii (B) ocolesc (prin întreţinerea tabloului before) circuitele de cost 0, atunci problema
   P2 este rezolvată, chiar dacă se pierde unicitatea soluţiei. Astfel, aceşti algoritmi vor rezolva P2 în ipoteza
  - (I')  $a(C) \geqslant 0$ , pentru toate circuitele C din G.

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

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

#### Remarci 5

• Dacă, în problemele P1 - P3, G este un graf şi nu un digraf, putem folosi algoritmii pentru digrafuri înlocuind fiecare muchie a lui G cu o pereche simetrică de arce, fiecare cu acelaşi cost ca muchia. Această abordare funcționează doar pentru muchii de cost nenegativ (dacă o muchie are cost negativ, atunci 2-circuitul corespunzător format cu cele două arce simetrice are cost negativ, deci ipoteza (I') este încălcată).

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

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

#### Remarci 6

- Deoarece muţimile  $P_{ij}$  sunt finite (şi nevide), putem considera probleme similare cu P1 P3 înlocuind min cu max.
- Relația evidentă  $\max_{x \in A} x = -\min_{x \in A} (-x)$ , prin înlocuirea costurilor  $a_{ij}$  cu  $-a_{ij}$ , se poate folosi doar în digrafuri în care, pentru fiecare circuit C, avem  $a(C) \leq 0$  (în particular, această abordare merge pentru digrafuri fără circuite). Dacă digraful are circuite, problema celui mai lung drum este, în general, NP hard.

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

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

# Exerciţiul 1.

Spunem că un graf G=(V,E) este rar dacă  $m\leqslant cn^2/\log n$  (n=|V|,m=|E|). Motivul este acela că putem reprezenta matricea de adiacență A a lui G folosind doar  $\mathcal{O}(n^2/\log n)$  spațiu de memorie așa încât răspunsul la întrebarea "a(i,j)=1?" să poată fi dat în  $\mathcal{O}(1)$ . Descrieți o astfel de reprezentare.

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

## Exercițiul 2.

Arătaţi că nu există o ordonare  $e_1, e_2, \ldots, e_{10}$  a muchiilor unui graf  $K_5$ , aşa încât:  $e_{10}$  şi  $e_1$  nu sunt adiacente şi  $e_i$  şi  $e_{i+1}$  nu sunt adiacente pentru orice  $1 \leqslant i \leqslant 9$ .

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

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

Exercițiul 3. Fie G = (V, E) un graf de ordin n și dimensiune m cu matricea de adiacență A. Din mulțimea celor  $2^m$  orientări posibile ale tuturor muchiilor sale alegem una și considerăm matricea de incidență arc-nod  $Q \in \mathcal{M}_{n \times n}(\{-1, 0, 1\})$ .

$$q_{ve} = \left\{ egin{array}{ll} -1, & ext{dacă } v ext{ este extremitatea iniţială a arcului } e \ 1, & ext{dacă } v ext{ este extremitatea finală a arcului } e \ 0, & ext{dacă } e ext{ nu este incident cu } v. \end{array} 
ight.$$

Arătați că  $A+QQ^T$  este matrice diagonală și aflați interpretarea combinatorială a elementelor sale diagonale.

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

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

**Exercițiul 4.** Fie D=(V,E) un digraf cu  $V=\{v_1,v_2,\ldots,v_n\}$  și  $E=\{e_1,e_2,\ldots,e_m\}$ . Fie  $B=(b_{ij})\in\mathcal{M}_{n\times m}(\{-1,0,1\})$  matricea de incidență a lui D, unde

$$b_{ij} = \left\{egin{array}{ll} 1, & ext{dacă} \ e_j \ ext{este incident dinspre} \ v_i \ -1, & ext{dacă} \ e_j \ ext{este incident către} \ v_i \ 0, & ext{altfel} \end{array}
ight.$$

Arătați că  $det(M) \in \{-1, 0, 1\}$  pentru orice submatrice pătratică, M, a lui B (i. e., B este o matrice total unimodulară).

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

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

**Exercițiul 5.** Fie G=(S,T;E) un graf bipartit cu  $V=S\cup T=\{v_1,v_2,\ldots,v_n\}$  și  $E=\{e_1,e_2,\ldots,e_m\}$ . Fie  $B=(b_{ij})\in\mathcal{M}_{n\times m}(\{0,1\})$  matricea de incidență a lui G, unde

$$b_{ij} = \left\{egin{array}{ll} 1, & ext{dacă} \ e_j \ ext{este incidentă cu} \ v_i \ 0, & ext{altfel} \end{array}
ight.$$

Arătați că  $det(M) \in \{-1, 0, 1\}$  pentru orice submatrice pătratică a lui B (i. e., B este o matrice total unimodulară).

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

Exercițiul 6. Arătați că un digraf are o singură ordonare topologică dacă și numai dacă are un drum Hamiltonian iar toate celelate arce sunt orientate înainte relativ la direcția de parcurgere a acestui drum.

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

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

Exercițiul 7. Diametrul unui graf G este cea mai mare distanța dintre any două noduri din G. Două noduri formează o pereche diametrală de noduri dacă distanța dintre ele este cât diametrul. Arătați că următorul algoritm determină pereche diametrală de noduri într-un arbore dat T:

- plecând dintr-un nod al lui T, parcurge bfs (Breadth First Search) arborele T; fie u ultimul nod vizitat.
- 2 mai parcurge o data bfs arborele T plecând din nodul u; fie v ultimul nod vizitat.
- $\odot$  returnează perechea (u, v).

Algorithms \* C. Croitoru - Graph Algorithms \* C. Croitoru - G. Cro

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

# Exercițiul 8. Arătați că o parcurgere DFS poate fi utilizată pentru a determina un circuit par într-un graf 3-regulat în $\mathcal{O}(n)$ .

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