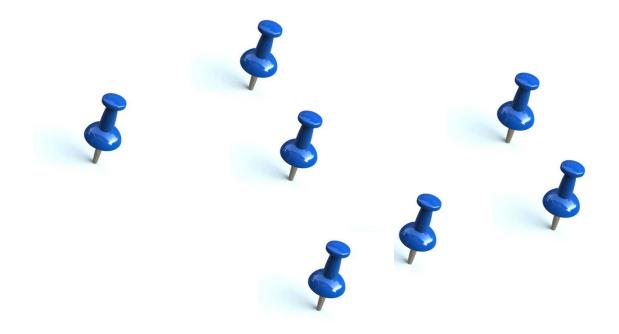
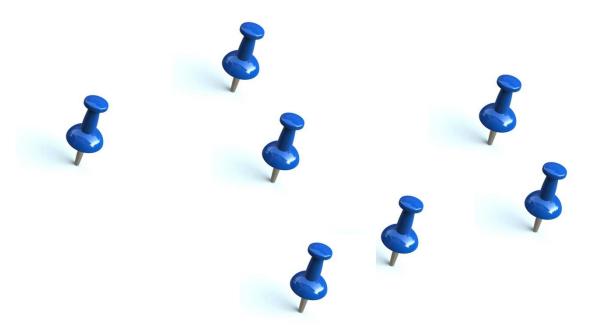
# Arbori parțiali de cost minim



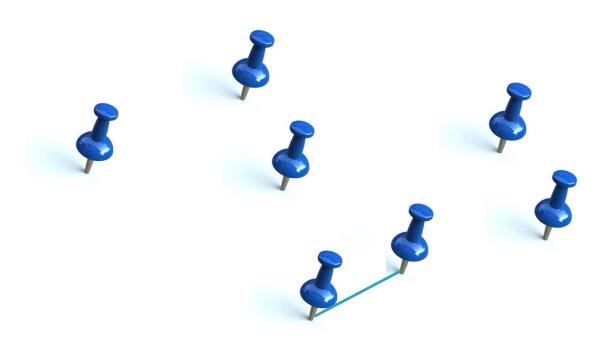


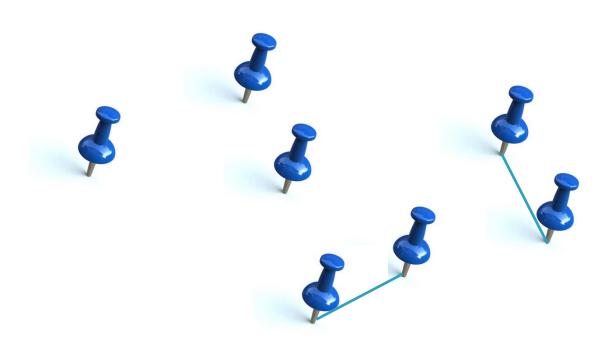
Conectați pinii astfel încât să folosiți cât mai puțin cablu

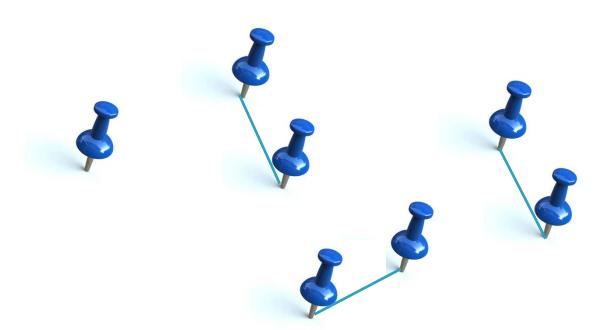


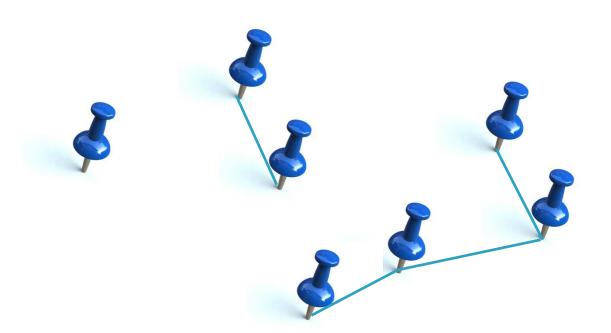


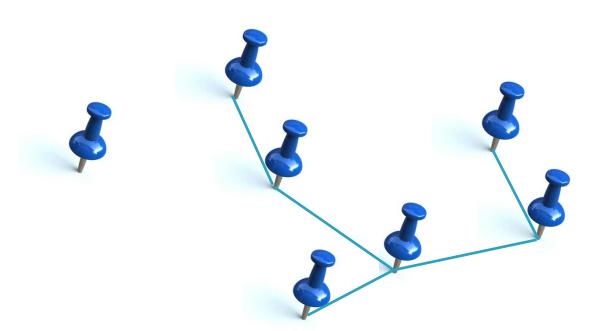
- Legăm pini apropiați
- Nu închidem cicluri

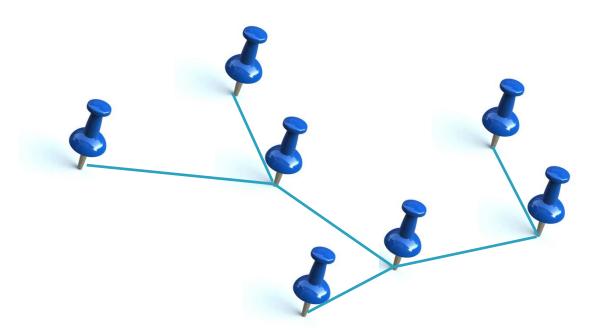














# conectare cu cost minim ⇒ evităm ciclurile

Deci trebuie să construim

graf conex + fără cicluri ⇒ arbore
cu suma costurilor muchiilor minimă

- ▶ G = (V, E) conex ponderat
  - w :  $E \to \mathbb{R}$  funcție **pondere** (cost)
  - notat G = (V, E, w)

- ▶ G = (V, E, w) conex ponderat
- ▶ Pentru A ⊆ E

$$\mathbf{w}(\mathbf{A}) = \sum_{\mathbf{e} \in \mathbf{A}} \mathbf{w}(\mathbf{e})$$

- ▶ G = (V, E, w) conex ponderat
- ▶ Pentru A ⊆ E

$$\mathbf{w}(\mathbf{A}) = \sum_{\mathbf{e} \in \mathbf{A}} \mathbf{w}(\mathbf{e})$$

Pentru T subgraf al lui G

$$\mathbf{w}(\mathbf{T}) = \sum_{\mathbf{e} \in E(T)} \mathbf{w}(\mathbf{e})$$

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

Matrice de costuri (ponderi)

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

- Matrice de costuri (ponderi)
- Liste de adiacență

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

- Matrice de costuri (ponderi)
- Liste de adiacență
- Liste de muchii

#### A.p.c.m

- G = (V, E, w) conex ponderat
- Arbore parțial de cost minim al lui G = un arbore parțial T<sub>min</sub> al lui G cu

```
w(T_{min}) = min \{ w(T) | T \text{ arbore partial al lui } G \}
```

## Aplicații a.p.c.m.



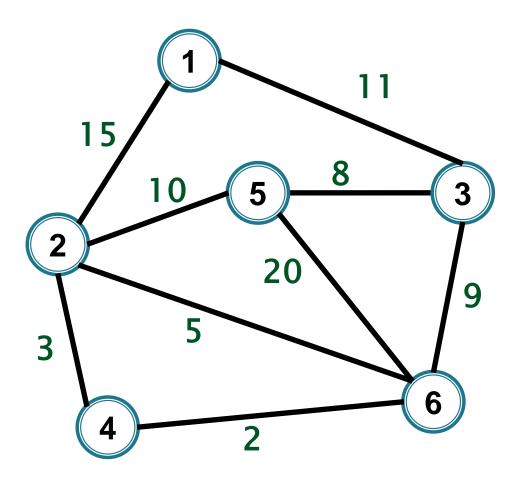
- Construcţia/renovarea unui sistem de căi ferate a.î.:
  - oricare două stații să fie conectate (prin căi renovate)
  - sistem economic
- Proiectarea circuitelor electronice
  - conectarea pinilor cu cost minim
- Clustering ...

# Algoritmi de determinare a unui arbore parțial de cost minim

#### Arbori parțiali de cost minim



Cum determinăm un arbore parțial de cost minim al unui graf conex ponderat?



#### Arbori parțiali de cost minim



Idee: Prin adăugare succesivă de muchii, astfel încât mulțimea de muchii selectate

- > să aibă costul cât mai mic
- să fie submulțime a mulțimii muchiilor unui arbore parțial de cost minim (apcm)

#### Arbori parțiali de cost minim



După ce criteriu selectăm muchiile?

# Algoritmul lui Kruskal

La un pas este selectată o muchie de cost minim care nu formează cicluri cu muchiile deja selectate (care unește două componente din graful deja construit)

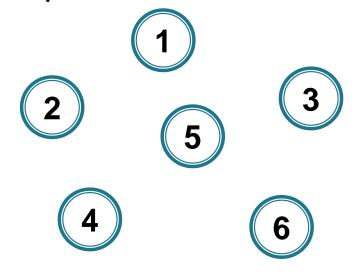
#### O primă formă a algoritmului

#### Kruskal

- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n-1
  - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
  - $\triangleright$  E(T) = E(T)  $\cup$  {uv}

#### Kruskal

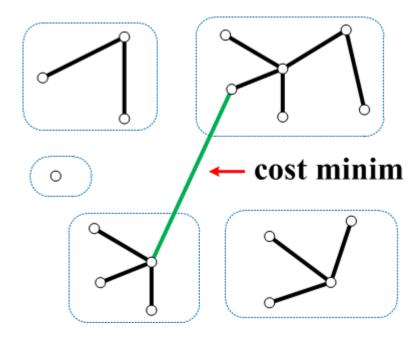
 Iniţial: cele n vârfuri sunt izolate, fiecare formând o componentă conexă



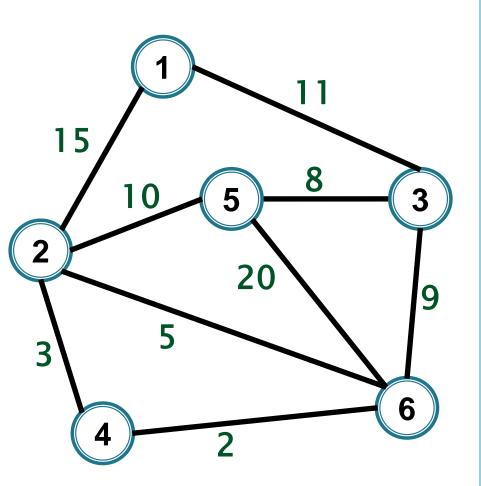
#### Kruskal

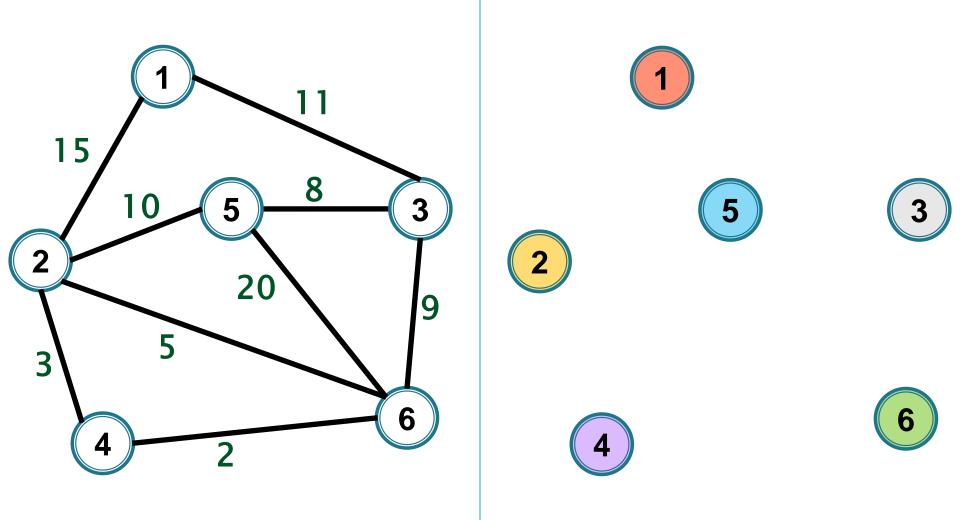
#### La un pas:

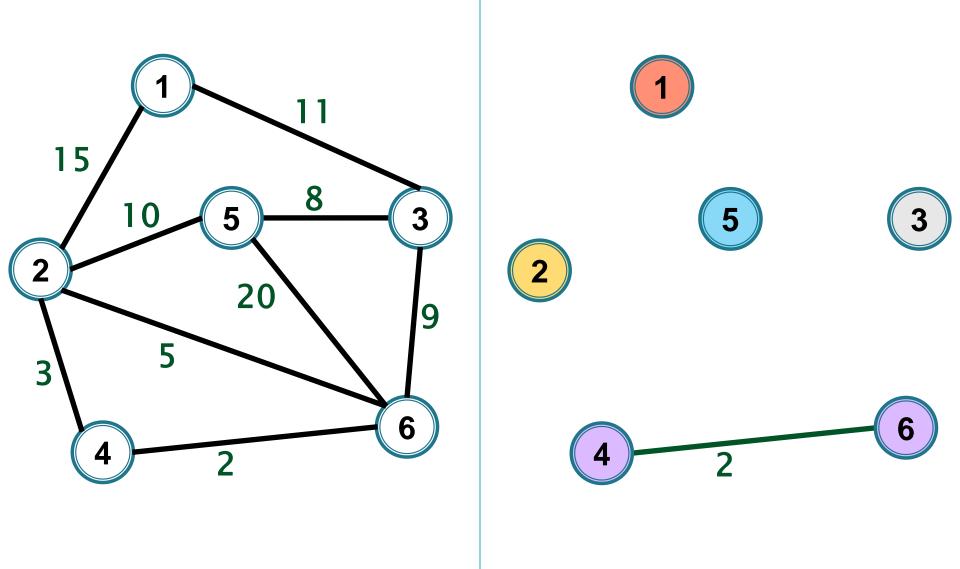
Muchiile selectate formează o **pădure** 

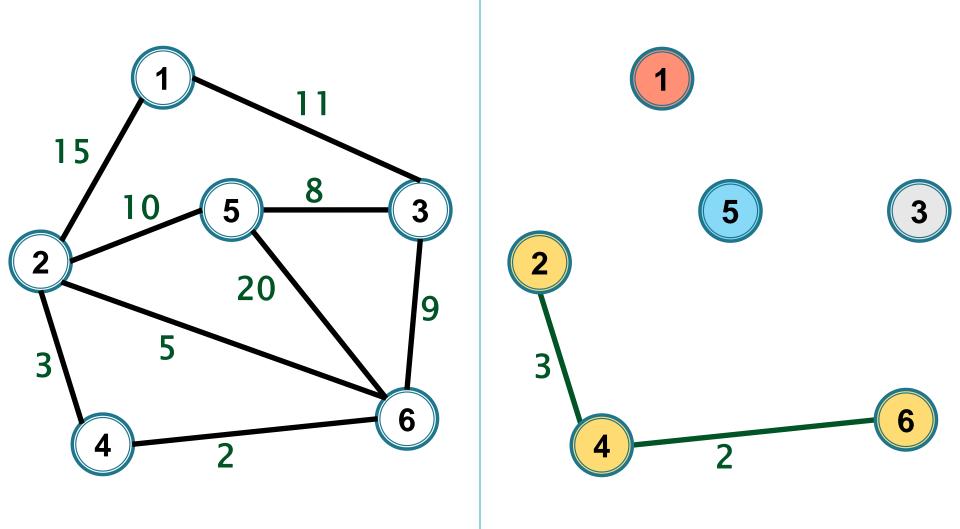


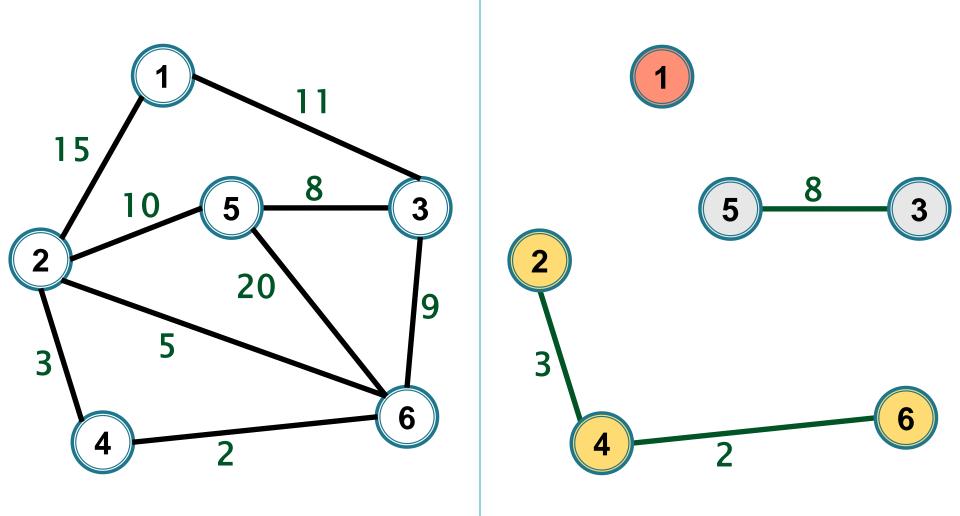
Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

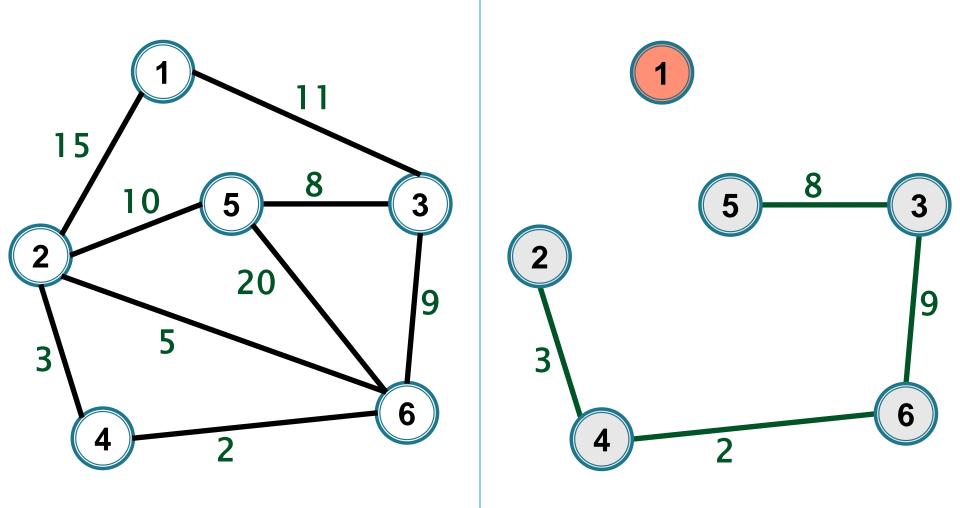


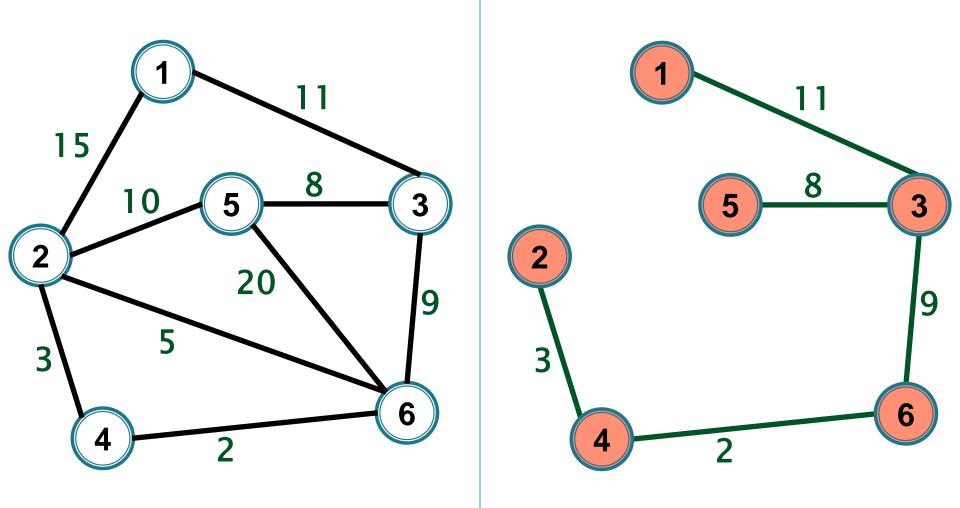












# Kruskal - Implementare



- 1. Cum reprezentăm graful în memorie?
- 2. Cum selectăm ușor o muchie:
  - de cost minim
  - care unește două componente (nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)



Pentru a selecta ușor o muchie de cost minim cu proprietatea dorită ordonăm crescător muchiile după cost și considerăm muchiile în această ordine



#### Reprezentarea grafului ponderat

 Listă de muchii: memorăm pentru fiecare muchie extremitățile și costul



Cum testăm dacă muchia curentă unește două componente (⇔ nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)?



Cum testăm dacă muchia curentă unește două componente (⇔ nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)?



verificăm printr-o parcurgere dacă extremitățile muchiei sunt deja unite printr-un lanț



Cum testăm dacă muchia curentă unește două componente (⇔ nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)?



verificăm printr-o parcurgere dacă extremitățile muchiei sunt deja unite printr-un lanț

O(mn) – ineficient





Componentele sunt mulţimi disjuncte din V (partiţie a lui V) – **structuri pentru mulţimi disjuncte** 

 asociem fiecărei componente un reprezentant (o culoare)



- Operații necesare:
  - Initializare(u) creează o componentă cu un singur vârf, u



- Operații necesare:
  - Initializare(u) creează o componentă cu un singur vârf, u
  - Reprez(u) returnează reprezentantul (culoarea) componentei care conține pe u



- Operații necesare:
  - Initializare(u) creează o componentă cu un singur vârf, u
  - Reprez(u) returnează reprezentantul (culoarea) componentei care conține pe u
  - Reuneste(u,v) unește componenta care conține u cu cea care conține v



O muchie uv unește două componente dacă

 $Reprez(u) \neq Reprez(v)$ 

```
sorteaza(E)
for(v=1;v<=n;v++)
    Initializare(v);</pre>
```

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
```

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
      E(T) = E(T) \cup \{uv\};
      Reuneste (u, v);
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
          STOP; //break;
```

# Complexitate

#### Complexitate

- ▶ Sortare -> O(m log m) = O(m log n)
- n \* Initializare
- 2m \* Reprez
- ▶ (n-1) \* Reuneste

Depinde de memorarea componentelor conexe



Cum memorăm componentele + reprezentantul / culoarea componentei în care se află un vârf



Varianta 1 – memorăm într-un vector pentru fiecare vârf reprezentantul/culoarea componentei din care face parte r[u] = culoarea componentei care

r[u] = culoarea componentei care conține vârful u

Initializare

Reprez

Reuneste

▶ Initializare – O(1)

```
void Initializare(int u) {
    r[u]=u;
}
```

Reprez

Reuneste

▶ Initializare – O(1)

```
void Initializare(int u) {
    r[u]=u;
}

Reprez - O(1)
  int Reprez(int u) {
    return r[u];
}
```

Reuneste

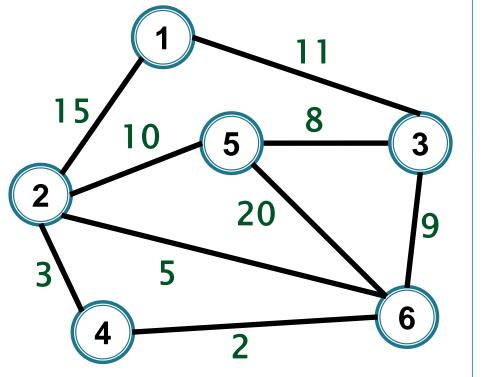
```
▶ Initializare – O(1)
     void Initializare(int u) {
         r[u]=u;
▶ Reprez – O(1)
     int Reprez(int u) {
          return r[u];
Reuneste – O(n)
                        void Reuneste(int u,int v)
                           r1=Reprez (u) ;//r1=r[u]
                           r2=Reprez(v);//r2=r[v]
                           for (k=1; k \le n; k++)
                             if(r[k]==r2)
                                r[k]=r1;
```

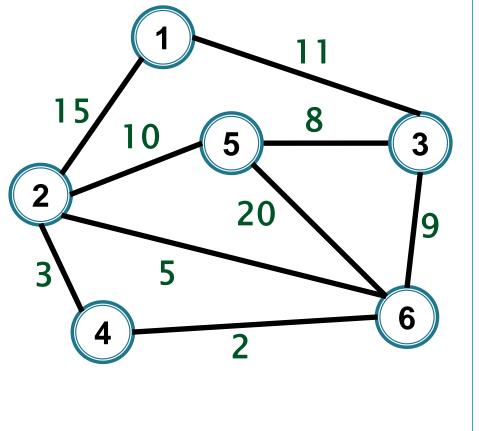
Varianta 1- dacă folosim vector de reprezentanți

```
• Sortare -> O(m log m) = O(m log n)
```

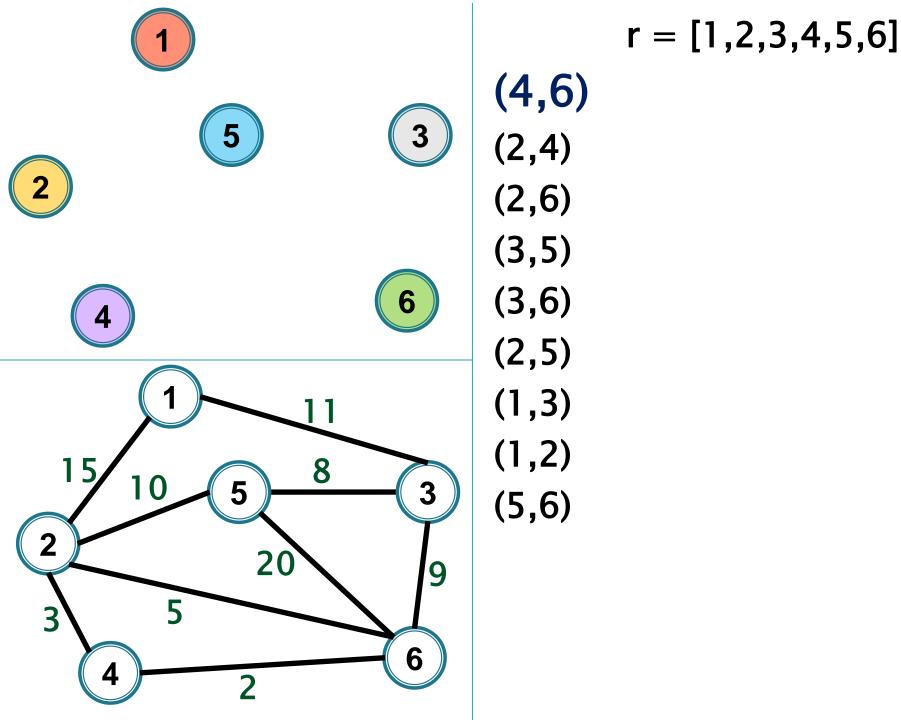
- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- ▶ 2m \* Reprez -> O(m)
- $\rightarrow$  (n-1) \* Reuneste -> O(n<sup>2</sup>)

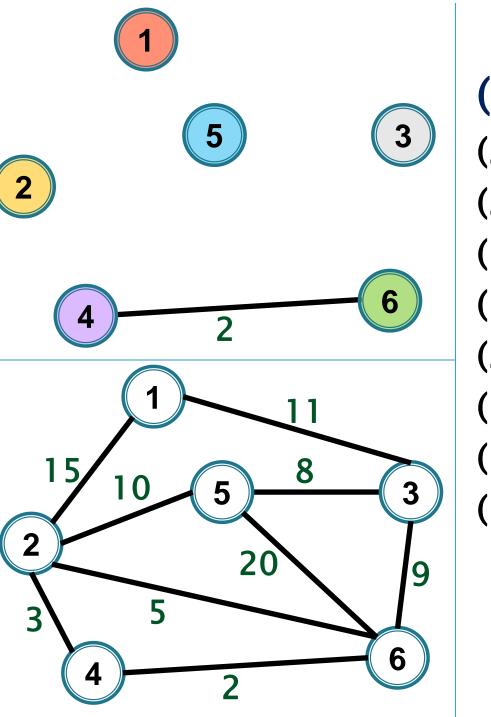
 $O(m log n + n^2)$ 





- (4,6)
- (2,4)
- (2,6)
- (3,5)
- (3,6)
- (2,5)
- (1,3)
- (1,2)
- (5,6)

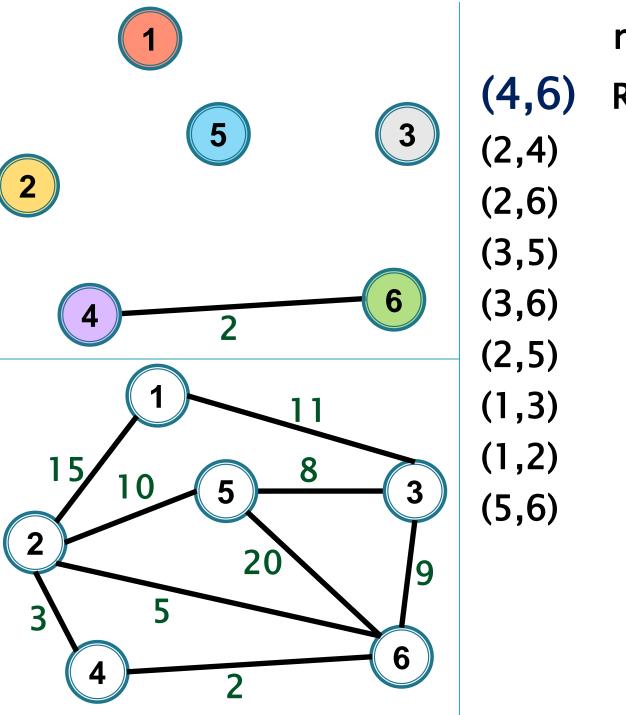




$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

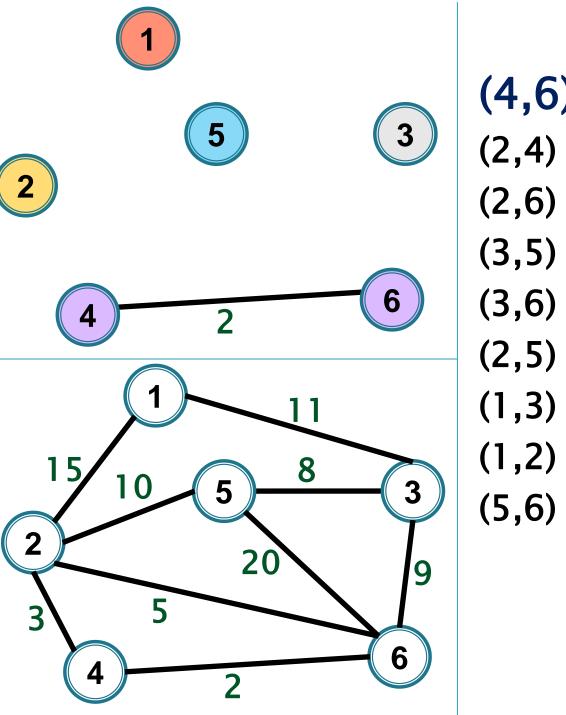
(4,6) 
$$r(4) \neq r(6)$$

- (2,4)
- (2,6)
- (3,5)
- (3,6)
- (2,5)
- (1,3)
- (1,2)
- (5,6)



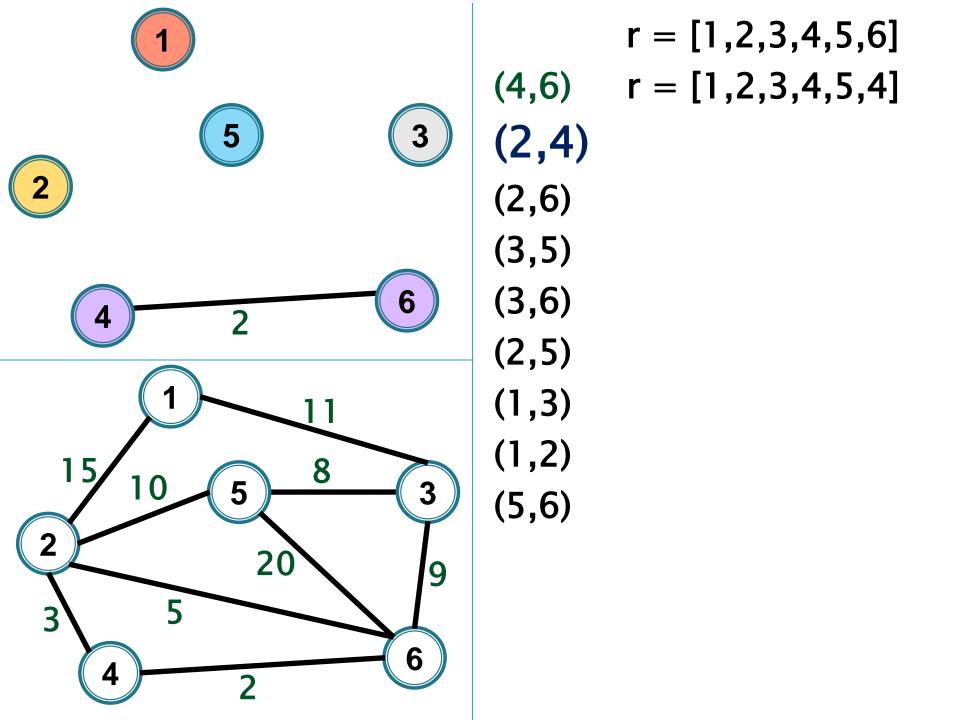
$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

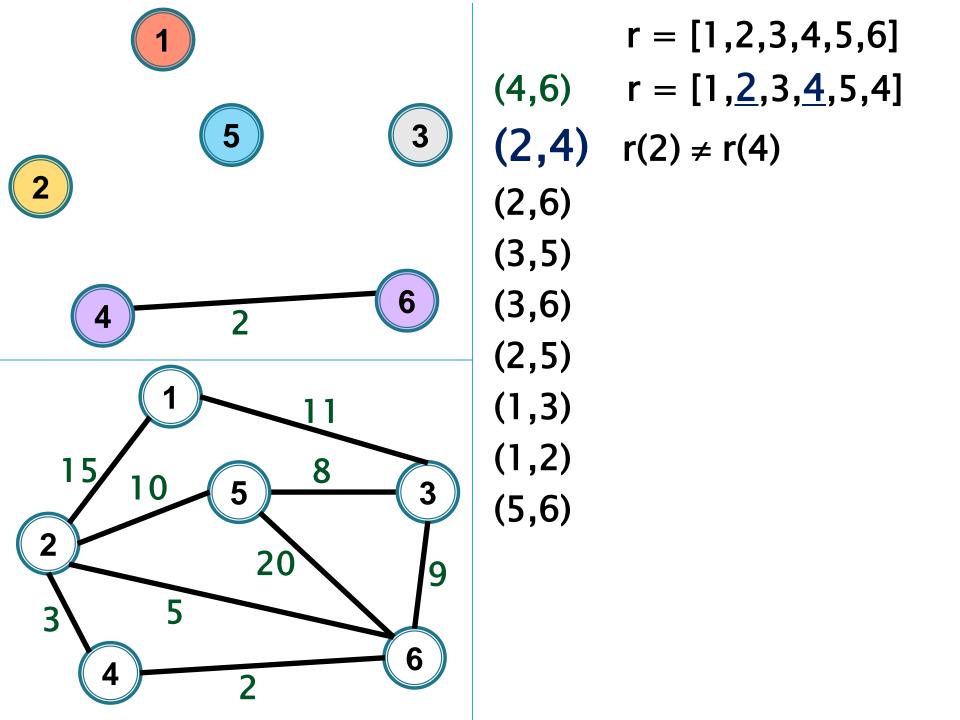
(4,6) Reuneste(4,6)

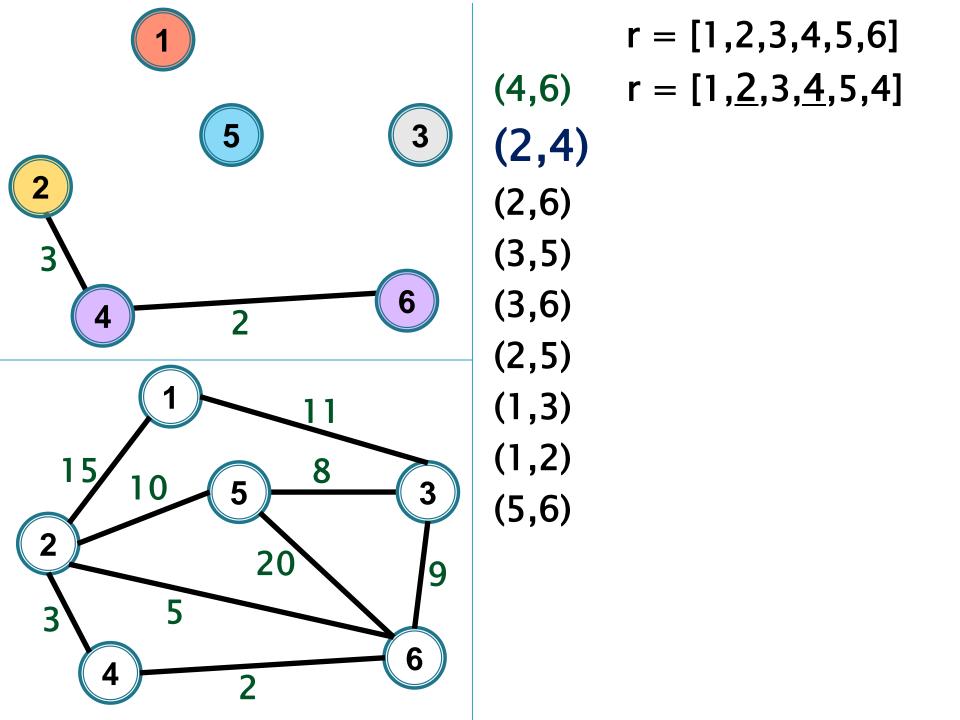


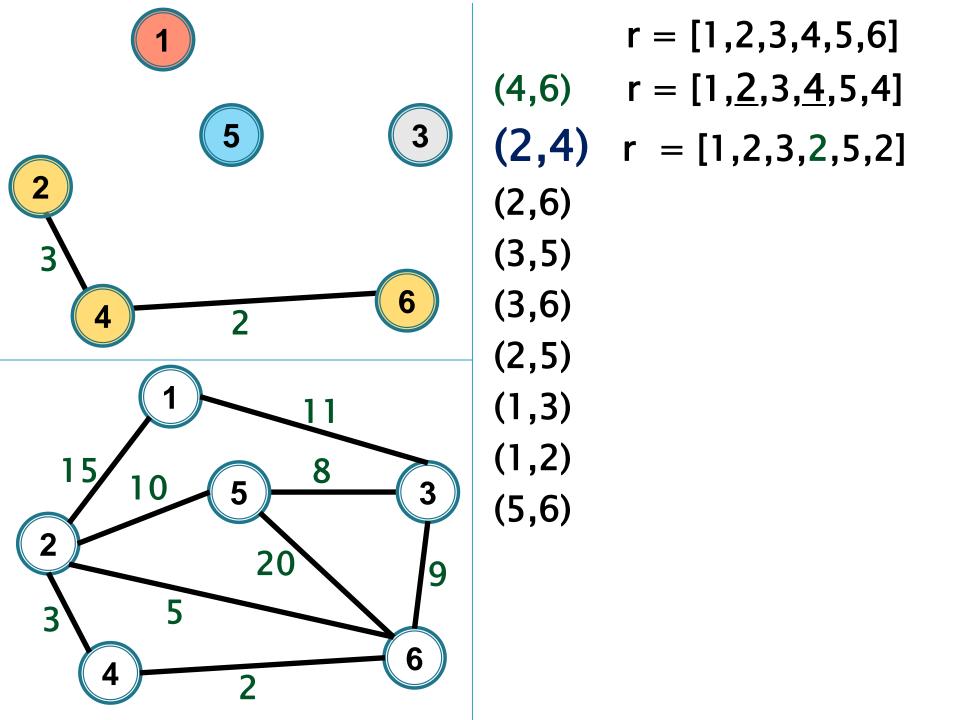
$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

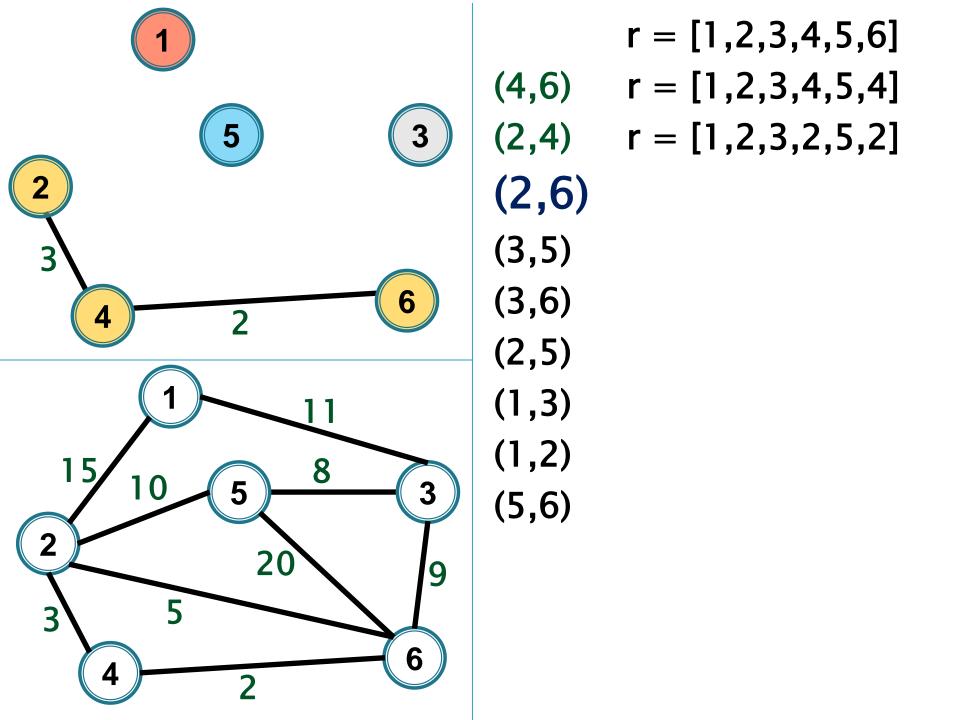
$$(4,6) \quad r = [1,2,3,4,5,4]$$

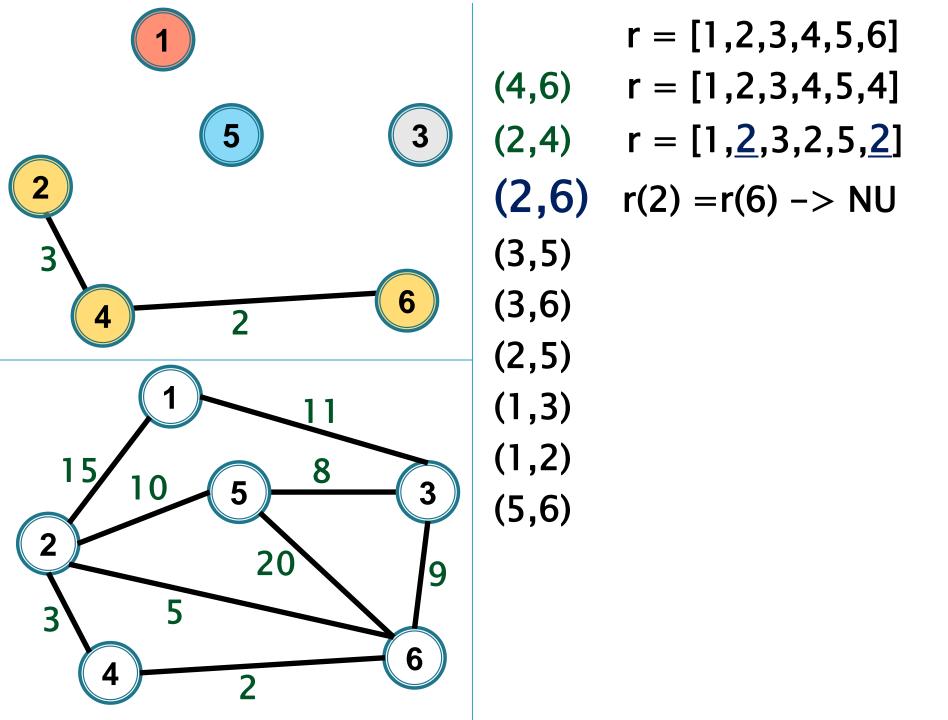


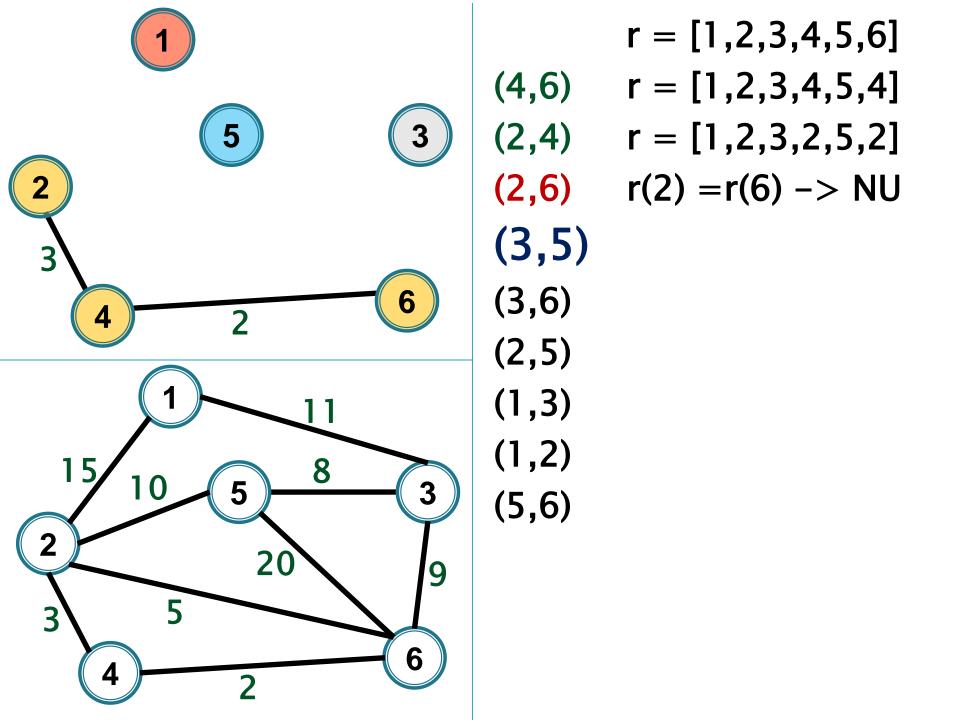


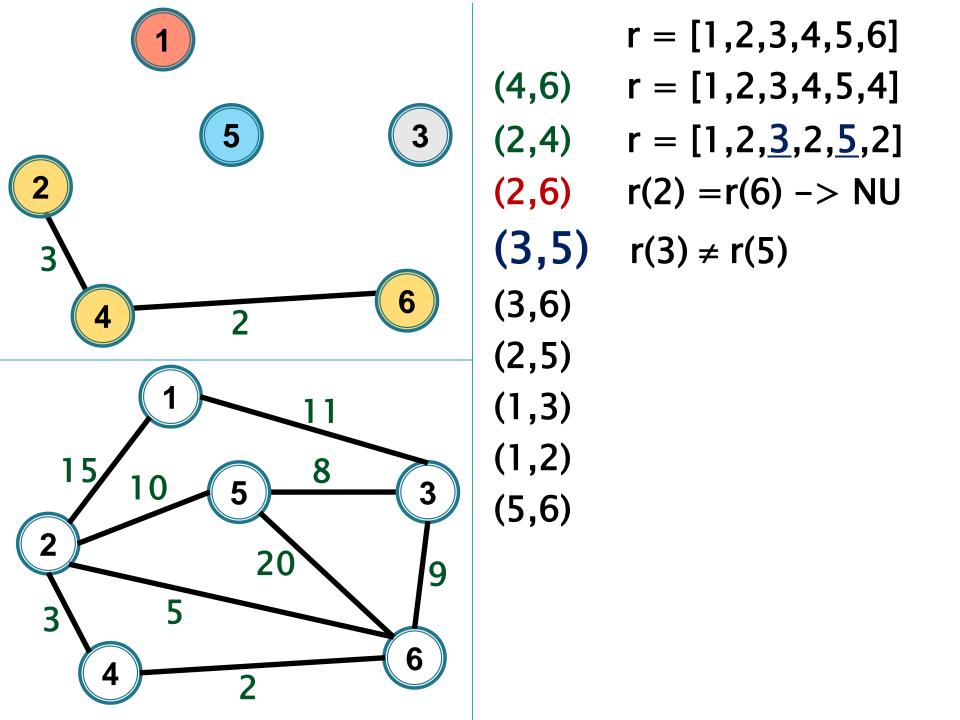


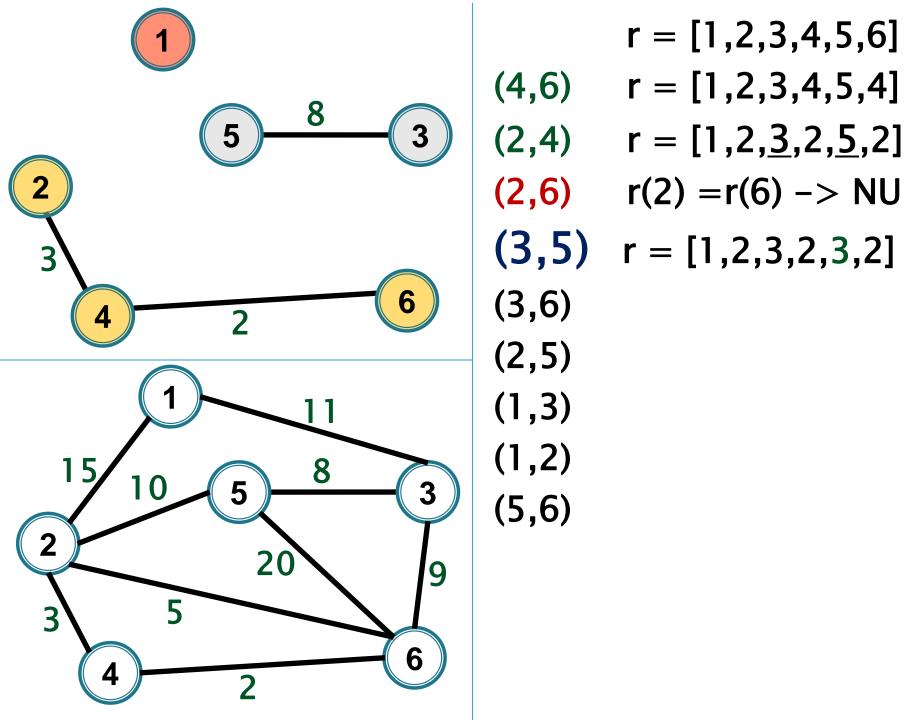


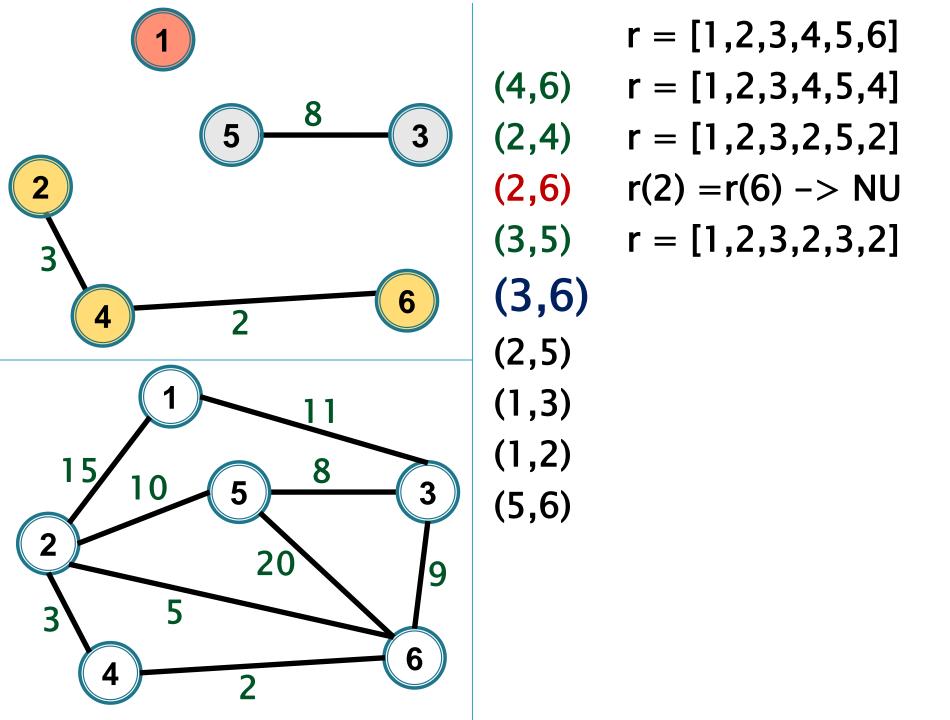


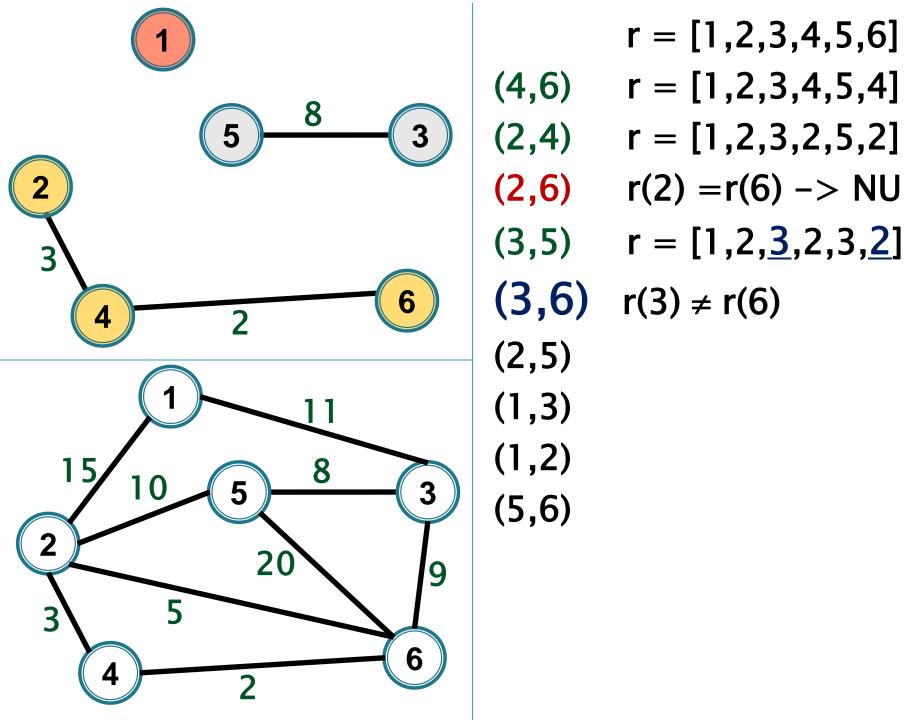


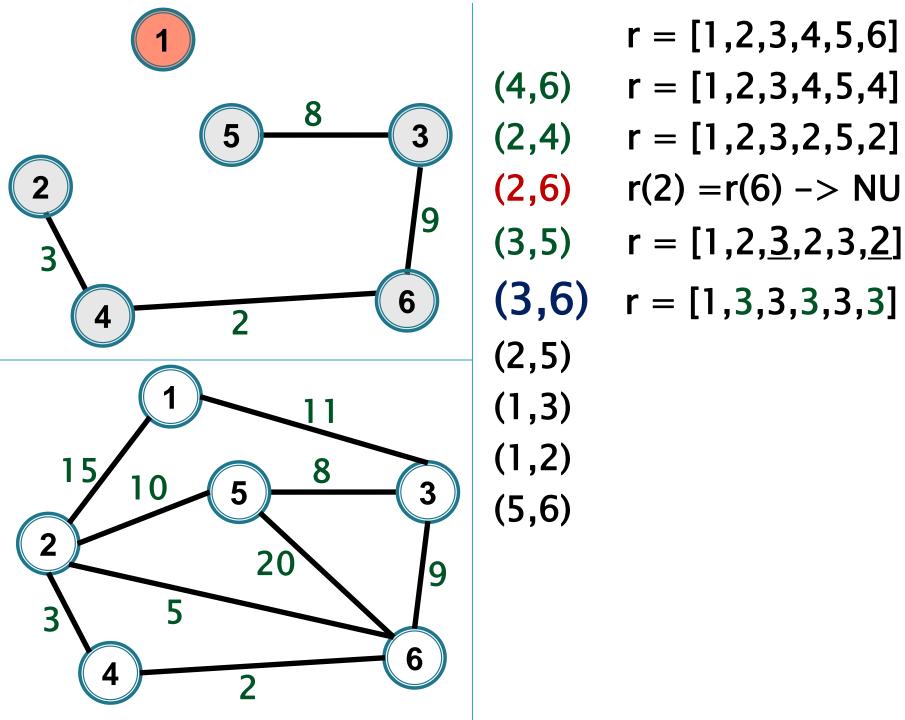


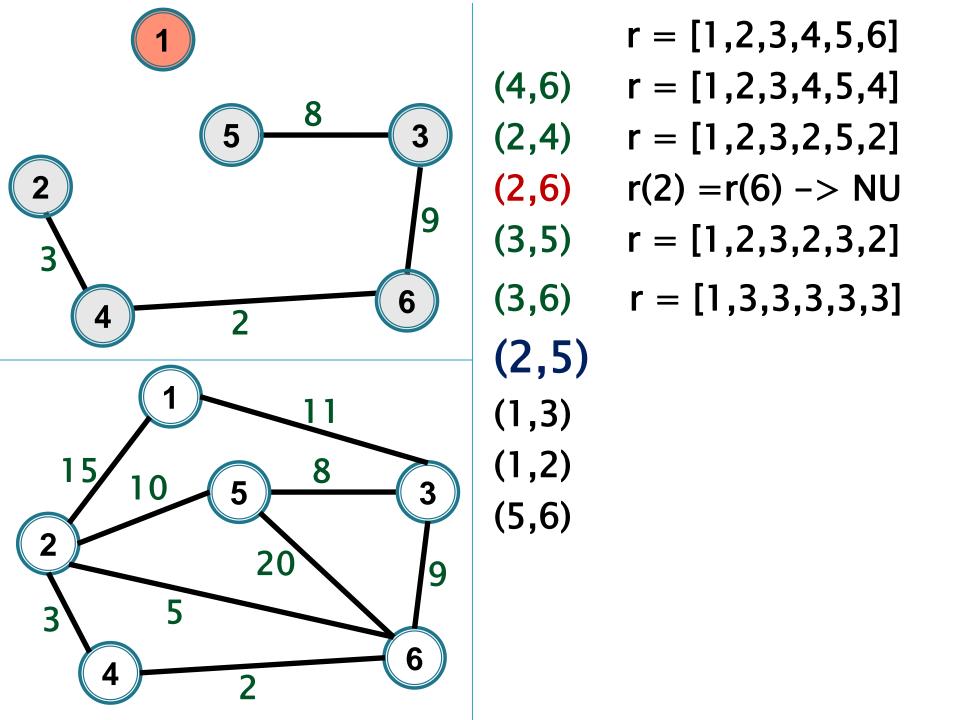


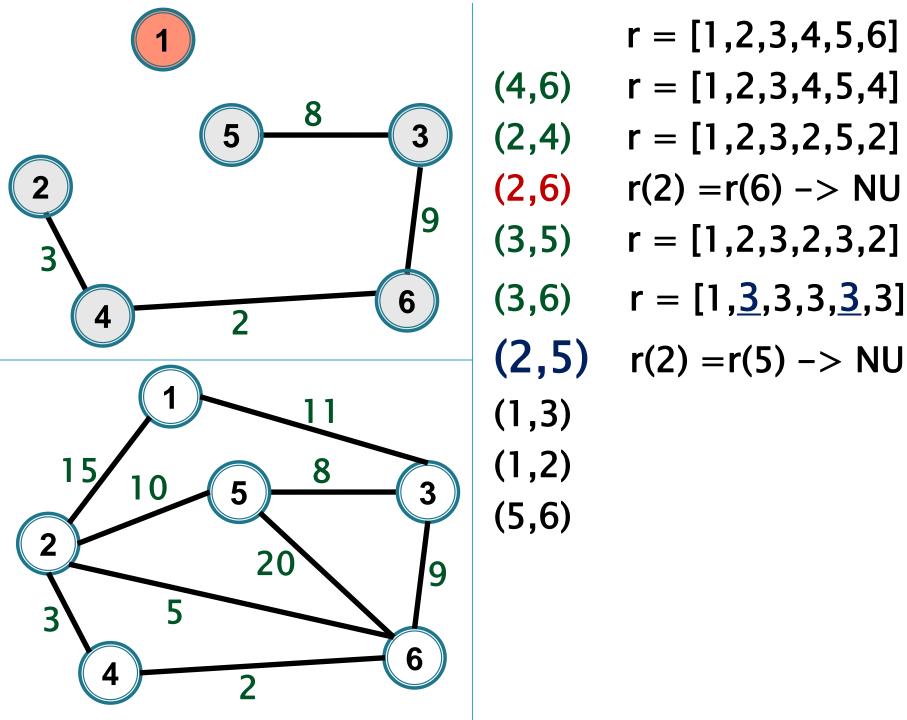


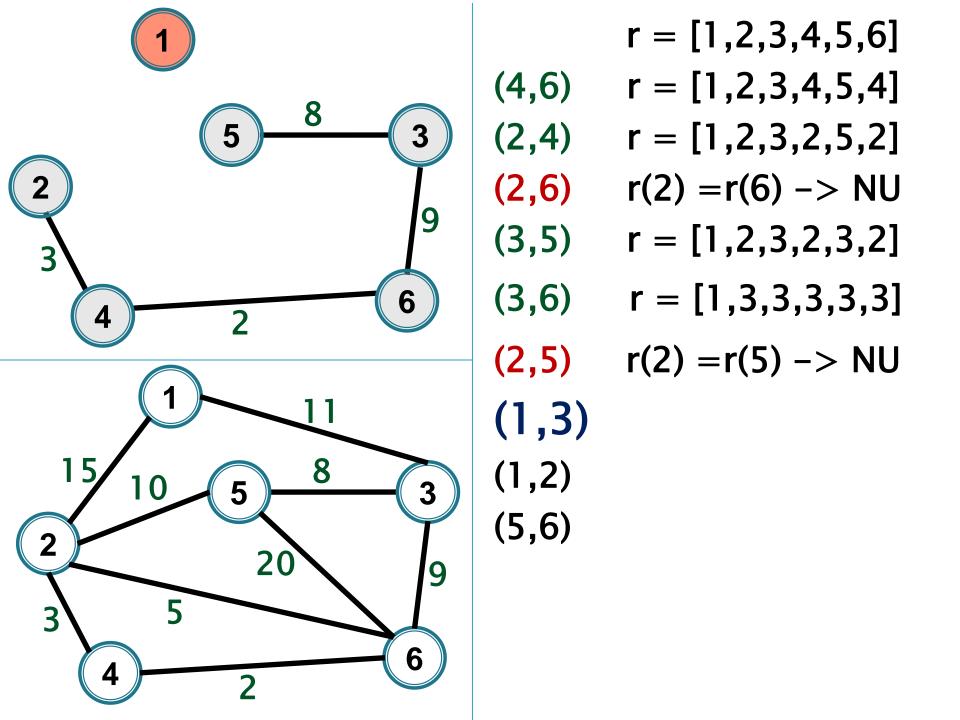


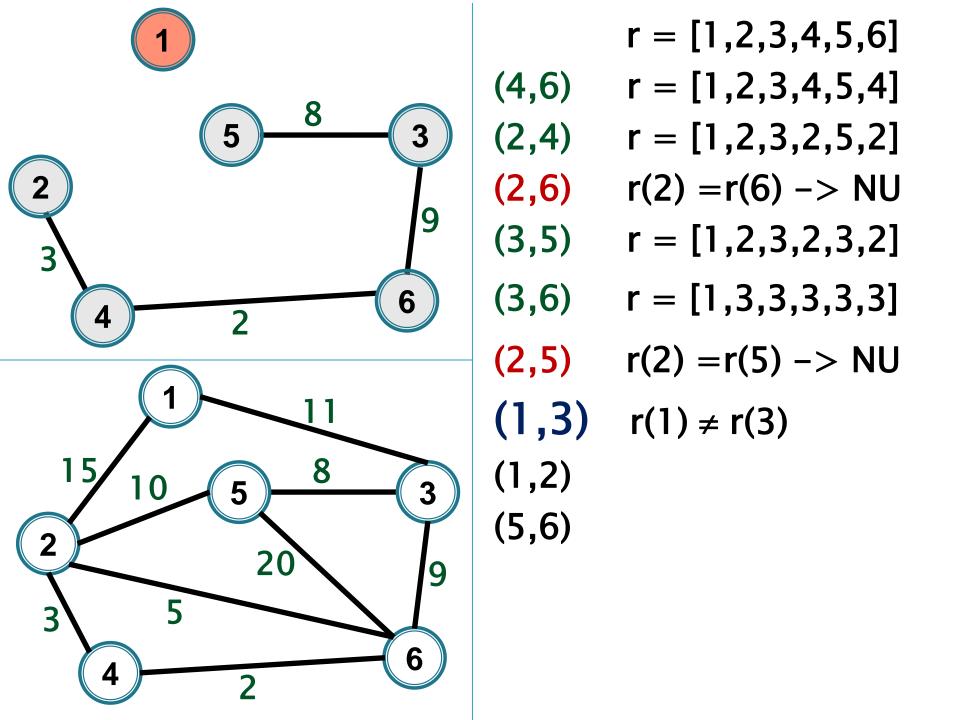


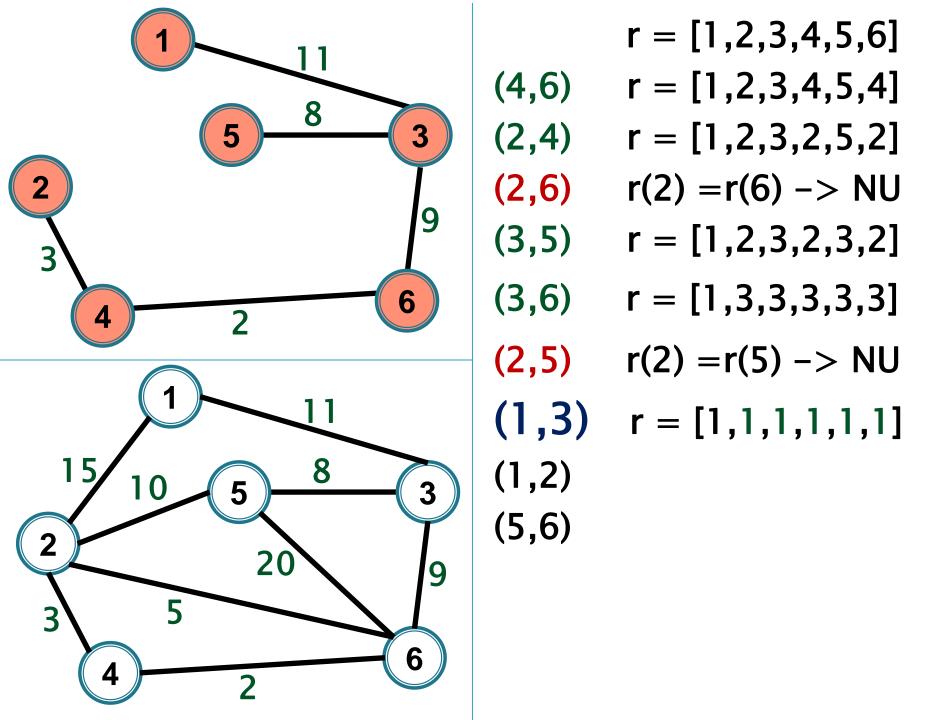


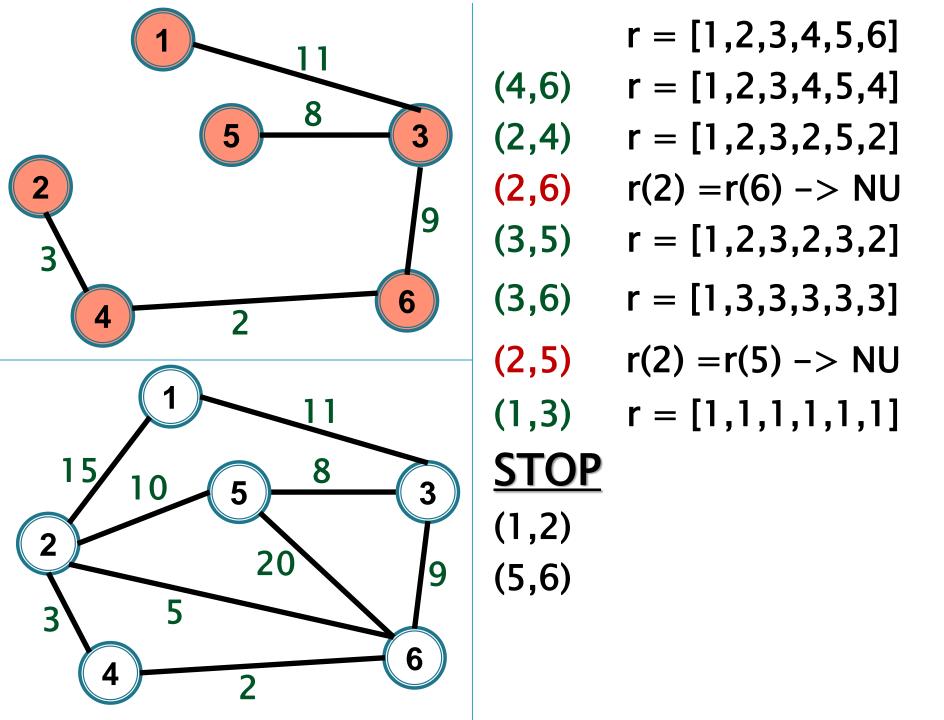














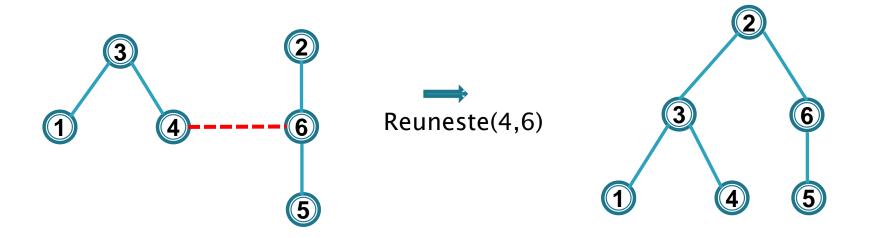
Varianta 2 - Structuri pentru mulțimi disjuncte Union/Find - arbori



### Varianta 2 - Structuri pentru mulțimi disjuncte Union/Find - arbori

 memorăm componentele conexe ca arbori, folosind vectorul tata; reprezentantul componentei va fi rădăcina arborelui

 Reuniunea se va face în funcţie de înălţimea arborilor (reuniune ponderată) ⇒ arbori de înălţime logaritmică



 arborele cu înălţimea mai mică devine subarbore al rădăcinii celuilalt arbore

### **Complexitate** – dacă folosim arbori

- Sortare  $-> O(m \log m) = O(m \log n)$
- ▶ n \* Initializare ->
- 2m \* Reprez ->
- ▶ (n-1) \* Reuneste ->

### **Complexitate** – dacă folosim arbori

- > Sortare  $\rightarrow$  O(m log m) = O(m log n)
- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- ▶ 2m \* Reprez -> O(m log n)
- (n-1) \* Reuneste -> O(n log n)

### O(m log n)

(cu compresie de cale - Reprez+Reuneste O(n+m))

Concluzii complexitate - O(m log n)

Gruparea unor obiecte în k clase cât mai *bine* separate (k dat)

obiecte din clase diferite să fie cât mai diferite

### Cuvinte - distanța de editare

este

ana

minim

partial

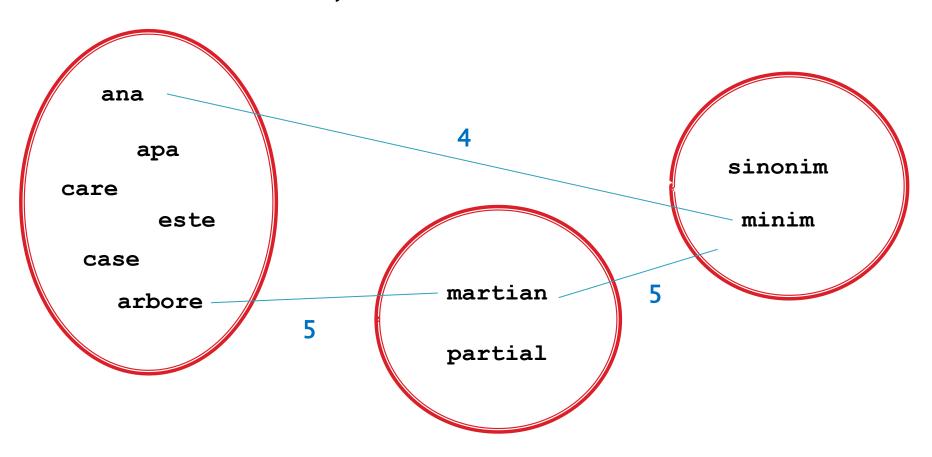
arbore

care

case

### Soluţie posibilă

### Cuvinte - distanța de editare



**Formal** 



#### Idee

- Iniţial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- La un pas determinăm cele mai apropiate două obiecte aflate în clase diferite (cu distanţa cea mai mică între ele) şi unim clasele lor

#### Idee

- Iniţial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- La un pas determinăm cele mai apropiate două obiecte aflate în clase diferite (cu distanţa cea mai mică între ele) şi unim clasele lor
- ∘ n k paşi

### Cuvinte - distanța de editare

martian
este

ana
ana
minim
partial
arbore
care
care
care
care
care
care
care

martian

care \_\_\_ case

este

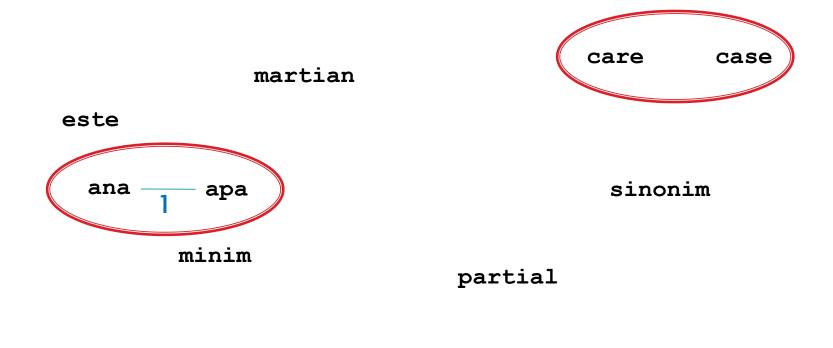
apa

sinonim

minim

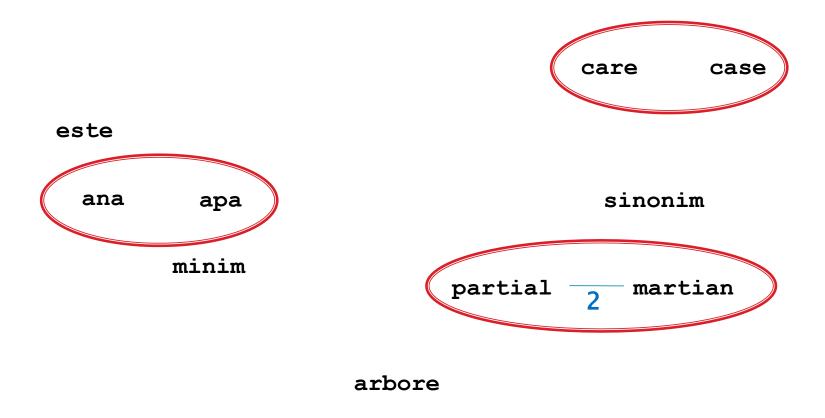
partial

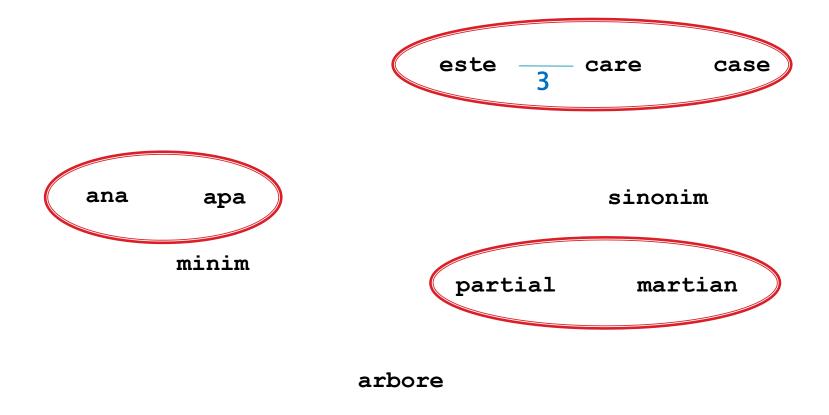
arbore

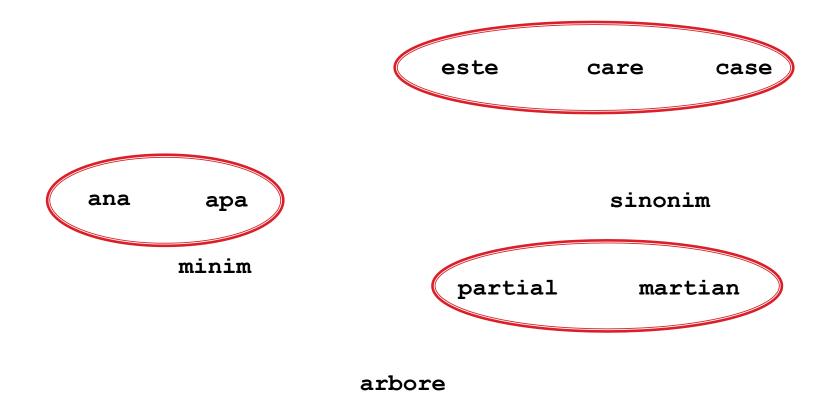


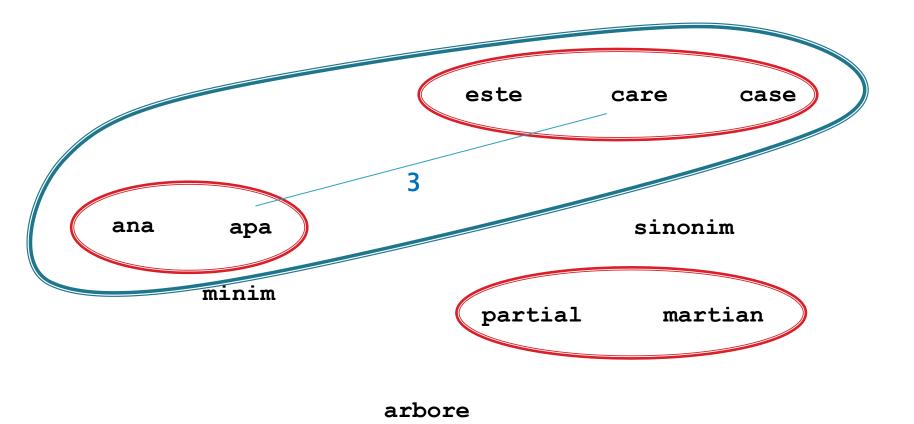
K = 3 clustere

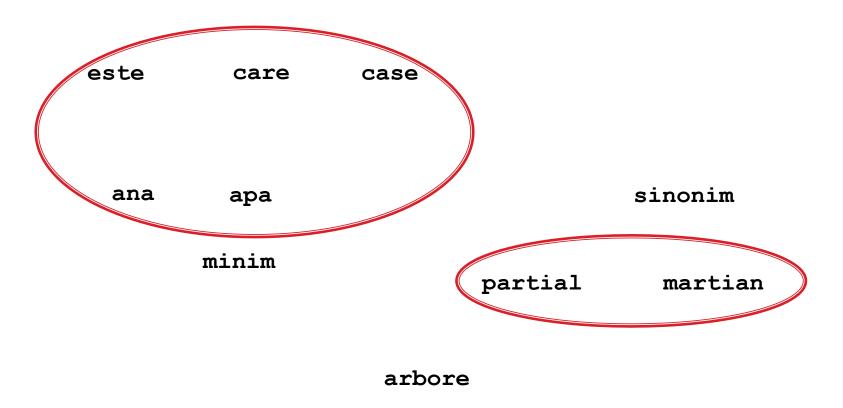
arbore



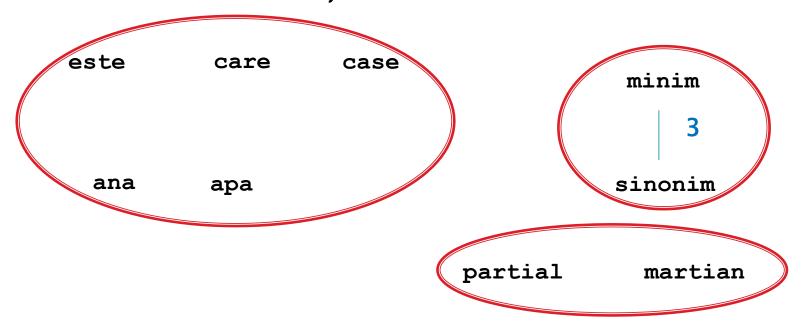




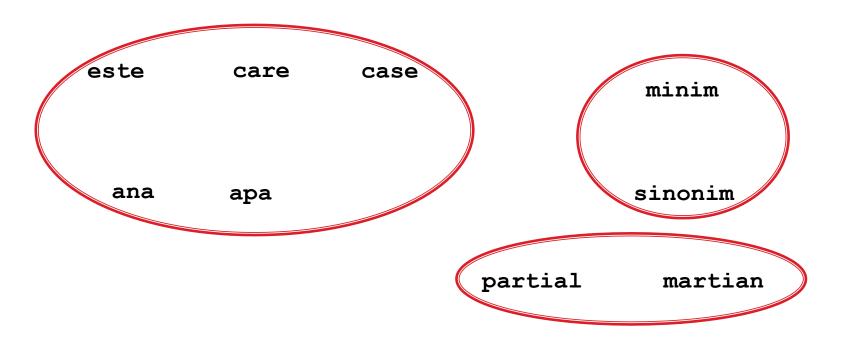




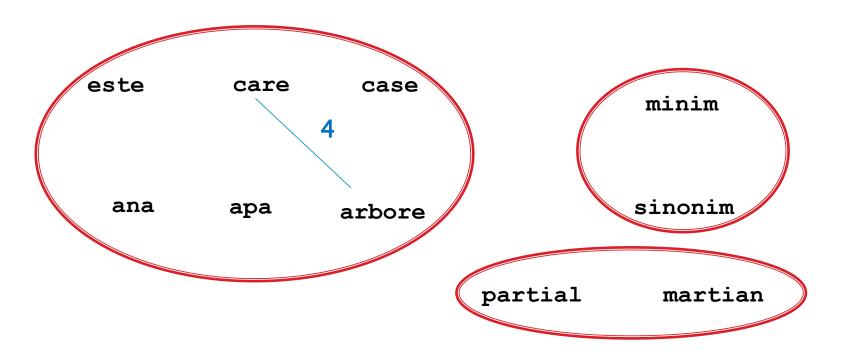
### Cuvinte - distanța de editare

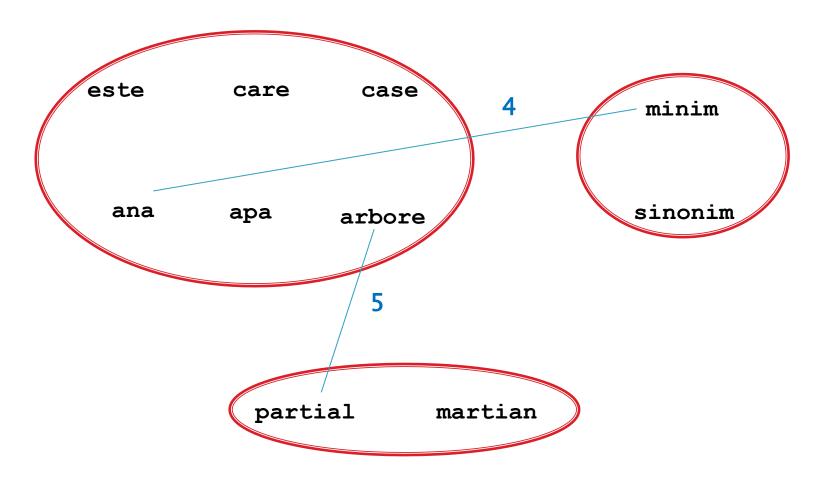


arbore

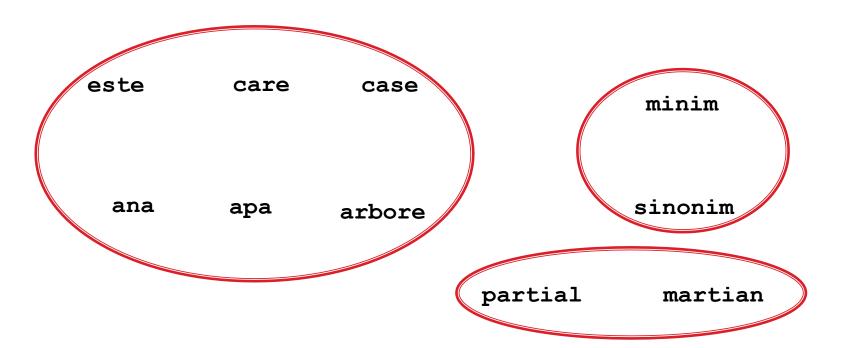


arbore





K = 3 clustere



K = 3 clustere

### Idee

- Iniţial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- La un pas determinăm cele mai apropiate două obiecte aflate în clase diferite (cu distanţa cea mai mică între ele şi unim clasele lor)
- n k paşi



Modelare cu graf ⇒ n - k paşi din algoritmul lui Kruskal

### Corectitudine

k-clusteringul obţinut are grad de separare maxim

# Algoritmul lui Prim

- Se porneşte de la un vârf (care formează arborele iniţial)
- La un pas este selectată o muchie de cost minim de la un vârf deja adăugat la arbore la unul neadăugat

### O primă formă a algoritmului

### Kruskal

- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n-1
  - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
  - $\triangleright$  E(T) = E(T)  $\cup$  uv

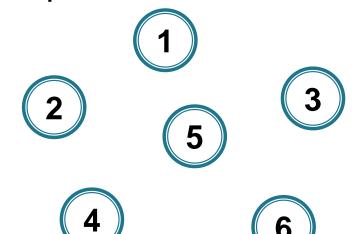
#### Prim

- s- vârful de start
- Iniţial T= ({s}; ∅)
- pentru i = 1, n−1
  - ➤ alege o muchie uv cu cost minim a.î. u∈V(T) şi v∉V(T)
  - $\triangleright V(T) = V(T) \cup \{v\}$
  - $\triangleright$  E(T) = E(T)  $\cup$  uv



### Kruskal

 Inițial: cele n vârfuri sunt izolate, fiecare formând o componentă conexă



 Se încearcă unirea acestor componente prin muchii de cost minim

#### Prim

 Inițial: se pornește de la un vârf de start

1

 Se adăugă pe rând câte un vârf la arborele deja construit, folosind muchii de cost minim

### Kruskal

La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure** 

### **Prim**

La un pas:

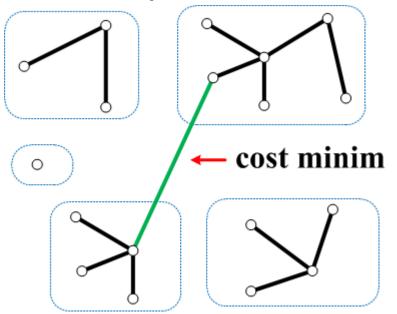
Muchiile selectate formează un **arbore** 

### Kruskal

#### La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure** 

Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

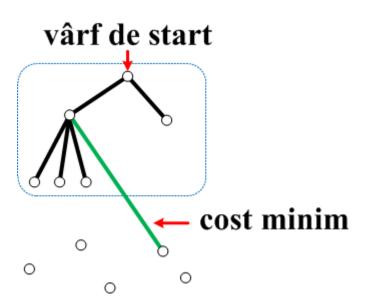


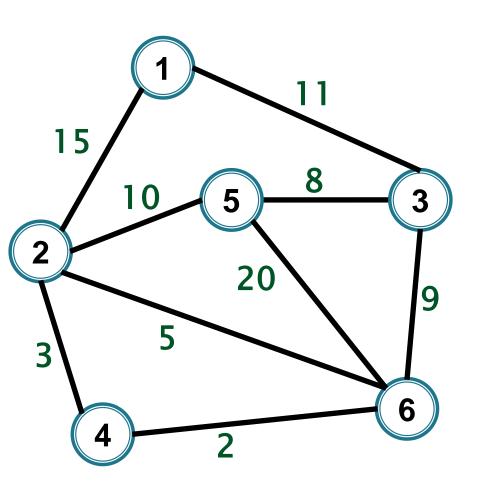
#### Prim

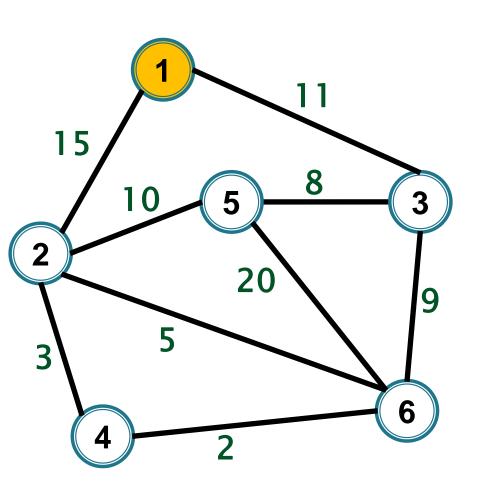
### La un pas:

Muchiile selectate formează un **arbore** 

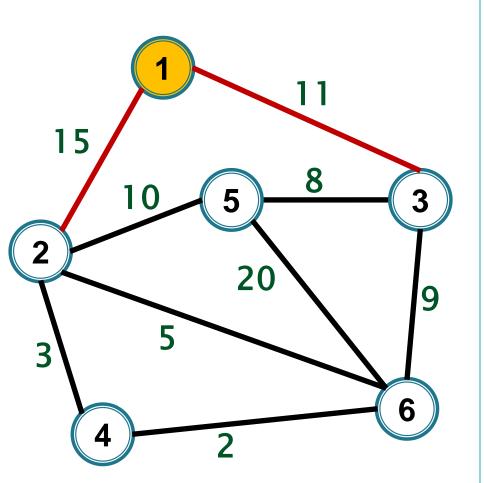
Este selectată o muchie de cost minim care unește un vârf din arbore cu unul care nu este în arbore(neselectat)



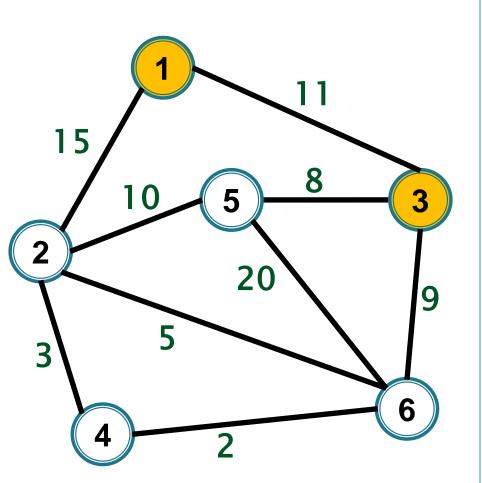


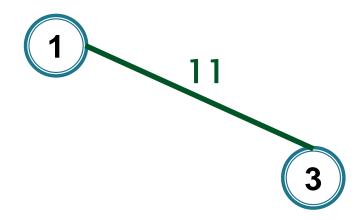


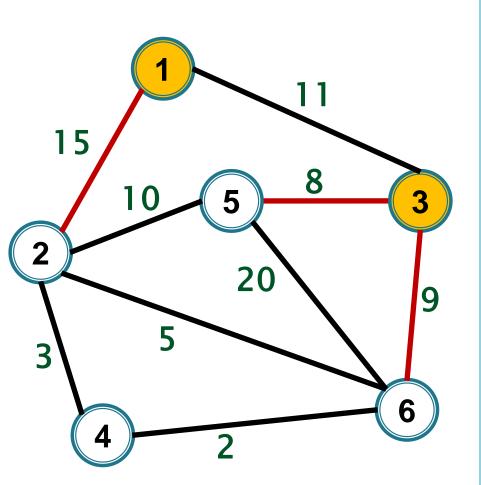
$$s = 1$$

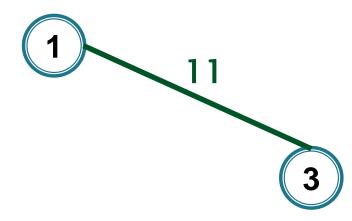


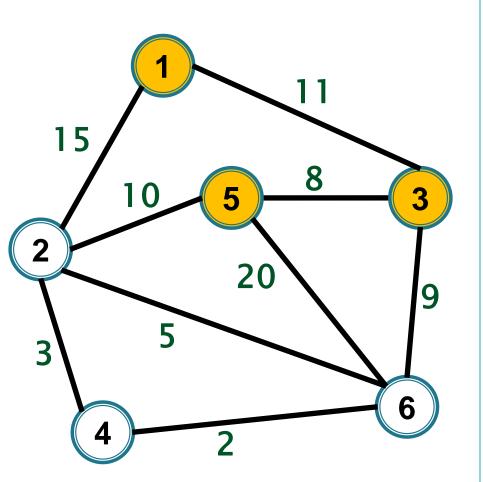


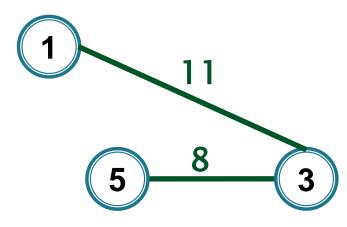


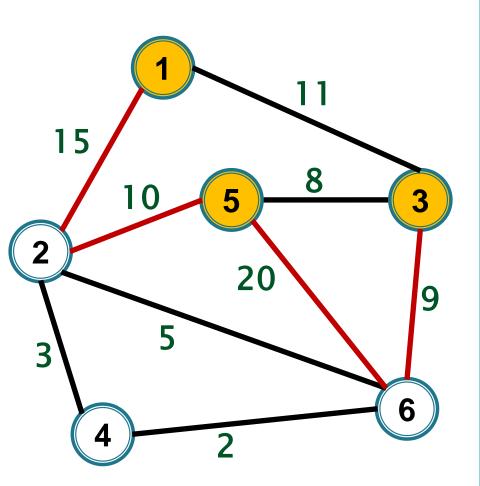


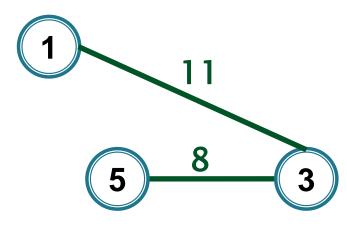


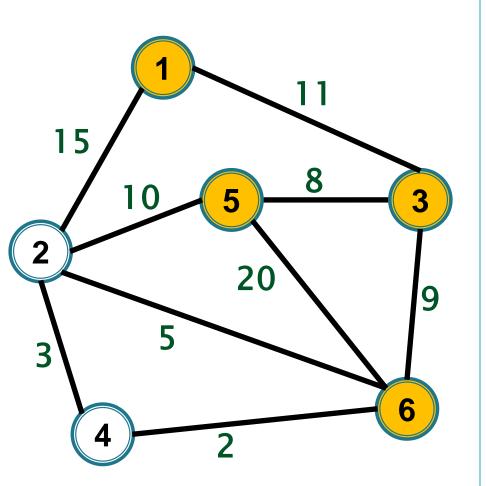


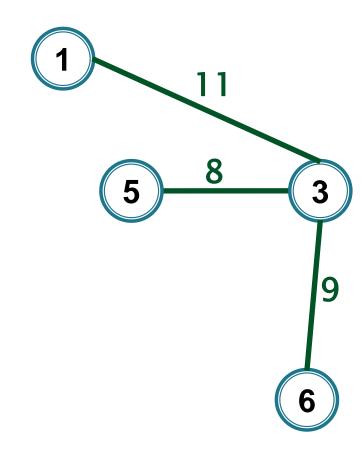


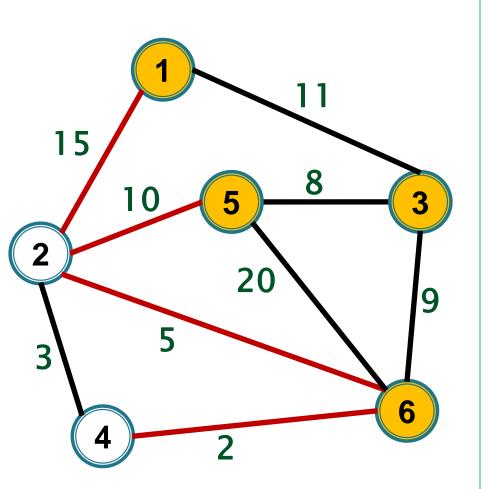


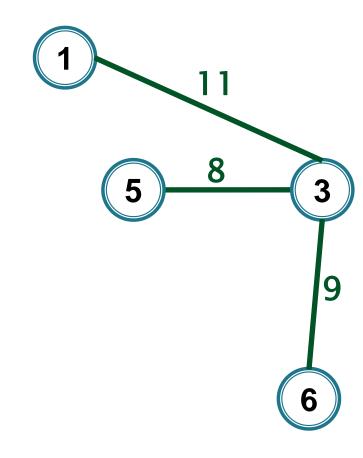


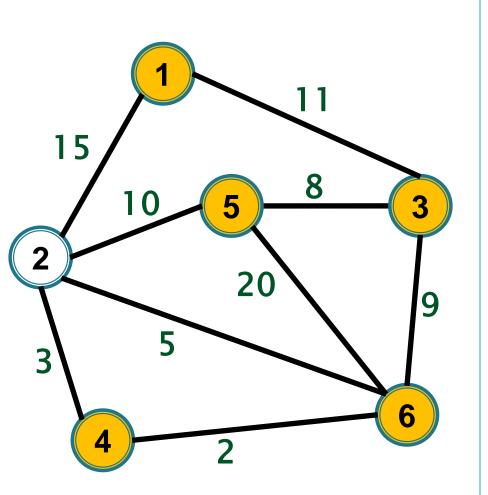


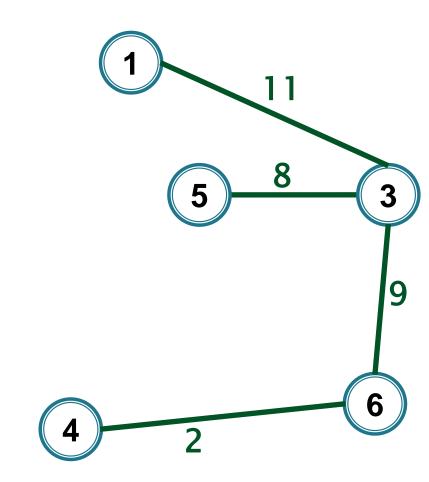


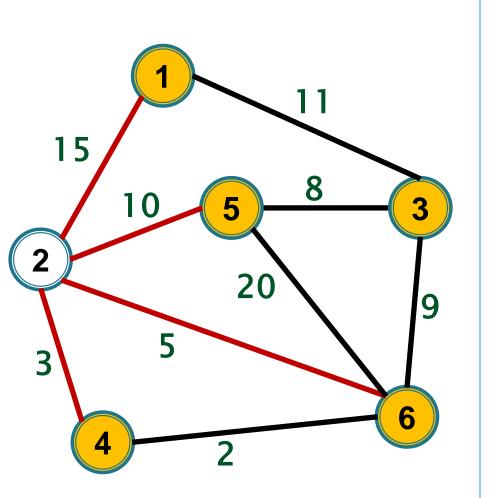


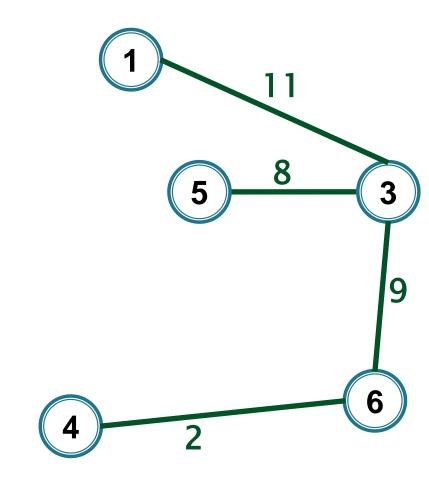


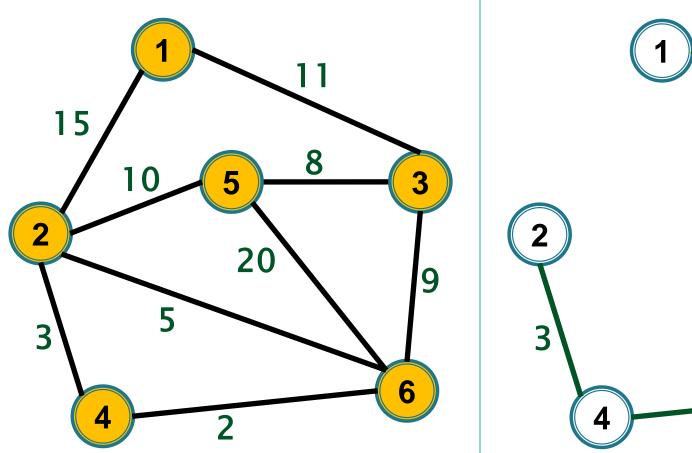


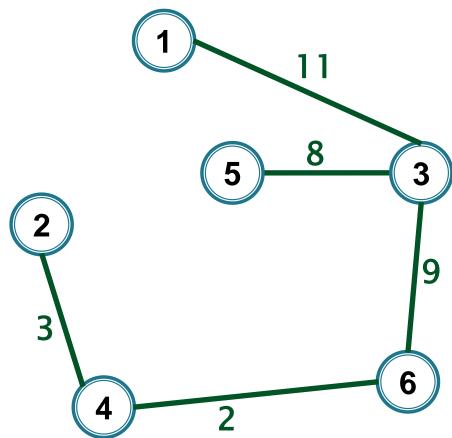


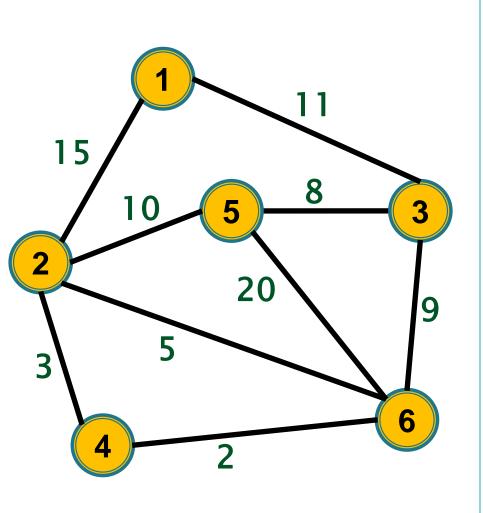


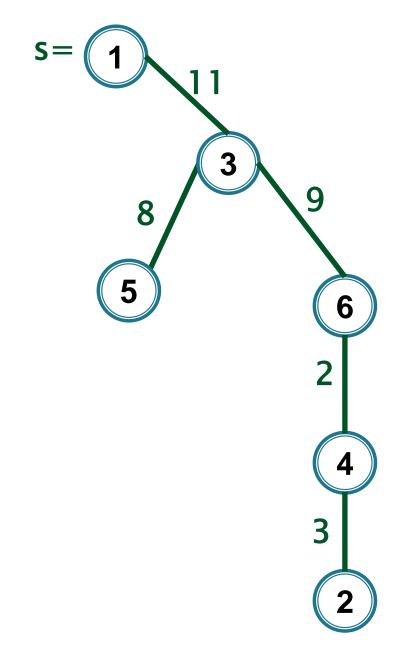












## **Implementare**

La fiecare pas parcurgem toate muchiile şi o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată şi una neselectată

O(nm)



## Implementare

### Variante O(n<sup>2</sup>)/ O(mlog n)

- heap de muchii

#### sau

 memorăm la fecare pas pentru fiecare vârf muchia de cost minim care îl uneşte de un vârf care este deja în arbore

(v. laborator+seminar + slideuri implementare+ alg. Dijkstra)

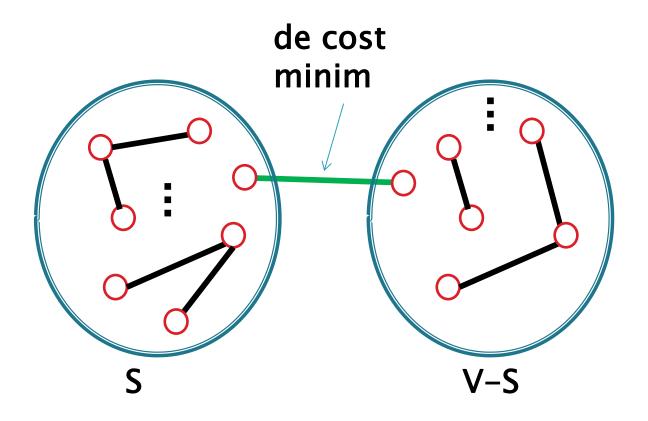
## Algoritmi bazați pe eliminare de muchii

Temă - Care dintre următorii algoritmi determină corect un arbore parțial de cost minim (justificați)? Pentru fiecare algoritm corect precizați ce complexitate are.

- 2. T ← G
  cât timp T conţine cicluri execută
   alege C un ciclu oarecare din T şi fie e
   muchia de cost maxim din C
   T ← T e

# Corectitudine

## Corectitudinea algoritmilor



## Corectitudinea algoritmilor

Fie G=(V,E, w) un graf conex ponderat

- Propoziție. Algoritmul Kruskal determină un apcm
- Propoziție. Algoritmul Prim determină un apcm

