А2. Кратчайший блиц!

Демченко Георгий Павлович, БПИ-235

Условие

1. DijkstraMULT(G, start)

Модифицированный алгоритм представлен в файле DijkstraMULT.cpp

Алгоритм будет корректно искать кратчайшие пути для графов G с весами ребер ≥ 1 , так как в ином случае:

• Если граф имеет ребра с весом $\in [0,1)$, то нарушается свойство подпутей



Пусть в данном случае длинна SV=5, SW=100, $WV=\frac{1}{100}$, по алгоритму мы возьмем путь SV как минимальный, но в действительности минимальный путь будет SW->WV. По алгоритму мы получим минимальный путь от вершины S до вершины V равному S, когда в действительности минимальный равен $SW\cdot WV=1$

• Аналогично с графом с ребрами весом < 0, как и стандартный Дейкстра, данный алгоритм не сможет корректно обработать такой граф.

Пусть в данном случае длинна SV=-5, SW=100, WV=-1, по алгоритму мы возьмем путь SV как минимальный, но в действительности минимальный путь будет SW->WV. По алгоритму мы получим минимальный путь от вершины S до вершины V равному V=-100 действительности минимальный равен V=-100

2. RestoreGraph(dist[][])

Алгоритм

Реализация алгоритма представлена в файле RestoreGraph.cpp

В матрице кратчайших путей dist[][] нам даны лишь их веса, а не информация о вершине, откуда мы попали в конечную на последнем шаге, поэтому восстановить мы можем только "прямые"/критические ребра между вершинами, которые и являются минимальным путем между ними.

Тогда, для каждого минимального пути dist[i][j], при условии что он существует, мы будем проверять, существует ли вершина k сумма весов путей через которую от вершины i до вершины j равна весу минимального пути от i до j (т.е dist[i][j] = dist[i][k] + dist[k][j]), если такая вершина k находится, то прямого ребра между i,j, скорее всего (так как может существовать несколько минимальных путей, один из которых можем быть "прямым" - ребром) нет и в множество ребер графа оно не добавляется , иначе добавляем ребро ij в множество ребер графа.

Ассимптотическая временная сложность алгоритма = $O(V^3)$

Случаи неоднозначного восстановления графа

Да, существует множество случаев, когда однозначное восстановление графа данным алгоритмом по матрице dist невозможно:

- Если в матрице существует несколько кратчайщих путей от вершины i до вершины j, в данном случае так как могут существовать несколько кобинаций ребер, дающих одинаковую матрицу dist, то восстановить исходные ребра полностью невозможно.
- Если в матрице существует несколько кратчайших путей от вершины i до вершины j, и один из них равен самому ребру ij, тогда ребро не будет восстановлено, так как по матрице весов кратчайщих путей мы никак не сможем узнать о его существовании, что уже упоминалось выше.

- Если в графе существует "тяжелые" ребра между вершинами i и j, вес которых превышает вес минимального пути между этими вершинами, то они никак не могут числиться в матрице dist и соответсвенно, будут упущены при востановлении.
- Дополнительные ребра, не влияющие на минимальные пути будут утеряны в ходе восстановления, так как информация о них не закреплена в матрице dist

Данный алгоритм восстанавливает граф с минимальным числом ребер, соответсвующих матрице dist, для однозначности необходимо, чтобы все рёбра графа входили в единственный кратчайший путь между своими концами, т.е каждое ребро являлось минимальным путем между вершинами.

3. FloydWarshallError

Ошибочная реализация алгоритма Флойда-Уоршелла

```
for (int32_t i = 0; i < n; ++i) {
    for (int32_t j = 0; j < n; ++j) {
        for (int32_t k = 0; k < n; ++k) {
            dist[i][j] = min(dist[i][j], dist[i][k] + dist[k][j])
        }
    }
}</pre>
```

Ошибка допущена в порядке выбора вершины k (порядке циклов), через которую должны считаться пути между вершинами.

Эта ошибка приводит к тому, что промежуточные вершины k не обрабатываются последовательно и минимальные пути через них могут не обновится.

Пример графа

$$G = \{\{V_0, V_1, V_2, V_3, V_5\}, \ldots\}$$

Изначальная матрица минимальных путей dist:

$$dist = egin{pmatrix} 0 & \infty & 8 & \infty & 8 \ 5 & 0 & 6 & 7 & \infty \ \infty & \infty & 0 & \infty & 9 \ 7 & \infty & 4 & 0 & 2 \ \infty & 2 & \infty & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

Частичная трассировка

Для сохранения пространства оставим только часть операций, влияющих на значение минимального пути.

- i = 0 i = 0
 - Ничего не меняется
- i = 0 j = 1
 - Ничего не меняется
 - \circ k = 4 dist[0][1] = min(dist[0][1], dist[0][4] + dist[4][1]) = min(inf, 8 + 2) = 10
- i = 0 j = 2
 - Ничего не меняется
- i = 0 j = 3
 - \circ k = 0 dist[0][3] = min(dist[0][3], dist[0][0] + dist[0][3]) = min(inf, 0 + inf) = inf
 - \circ k = 1 dist[0][3] = min(dist[0][3], dist[0][1] + dist[1][3]) = min(inf, 10 + 7) = 17
 - \circ k = 2 dist[0][3] = min(dist[0][3], dist[0][2] + dist[2][3]) = min(17, 8 + inf) = 17
 - \circ k = 3 dist[0][3] = min(dist[0][3], dist[0][3] + dist[3][3]) = min(17, 17 + 0) = 17
 - $= 4 \text{ dist}[0][3] = \min(\text{ dist}[0][3], \text{ dist}[0][4] + \text{ dist}[4][3]) = \min(17, 8 + 4) = 12$
- i = 0 j = 4
 - Ничего не меняется
- i = 1 i = 0
 - Ничего не меняется
- i = 1 i = 1
 - Ничего не меняется
- i = 1 i = 2
 - Ничего не меняется
- i = 1 i = 3
 - Ничего не меняется
- i = 1 j = 4
 - \circ k = 0 dist[1][4] = min(dist[1][4], dist[1][0] + dist[0][4]) = min(inf, 5 + 8) = 13
 - k = 1 dist[1][4] = min(dist[1][4], dist[1][1] + dist[1][4]) = min(13, 0 + 13) = 13
 - \circ k = 2 dist[1][4] = min(dist[1][4], dist[1][2] + dist[2][4]) = min(13, 6 + 9) = 13
 - \circ k = 3 dist[1][4] = min(dist[1][4], dist[1][3] + dist[3][4]) = min(13, 7 + 2) = 9
 - \circ k = 4 dist[1][4] = min(dist[1][4], dist[1][4] + dist[4][4]) = min(9, 9 + 0) = 9
- i = 2i = 0
 - \circ k = 0 dist[2][0] = min(dist[2][0], dist[2][0] + dist[0][0]) = min(inf, inf + 0) = inf
 - \circ k = 1 dist[2][0] = min(dist[2][0], dist[2][1] + dist[1][0]) = min(inf, inf + 5) = inf
 - \circ k = 2 dist[2][0] = min(dist[2][0], dist[2][2] + dist[2][0]) = min(inf, 0 + inf) = inf

- \circ k = 3 dist[2][0] = min(dist[2][0], dist[2][3] + dist[3][0]) = min(inf, inf + 7) = inf
- \circ k = 4 dist[2][0] = min(dist[2][0], dist[2][4] + dist[4][0]) = min(inf, 9 + inf) = inf

Как мы видим dist[2][0] = inf и результат больше не сможет обновиться (так как каждый элемент dist[i] [j] мы проходим V раз в внутреннем цикле по k и больше не обновляем), хотя реальный минимальный путь от V_2 до V_0 = 16

Полученый (неправильный) результат:

$$\begin{pmatrix} 0 & 10 & 8 & 12 & 8 \\ 5 & 0 & 6 & 7 & 9 \\ \infty & 11 & 0 & 13 & 9 \\ 7 & 4 & 4 & 0 & 2 \\ 7 & 2 & 8 & 4 & 0 \end{pmatrix}$$

Корректный результат:

$$\begin{pmatrix}
0 & 10 & 8 & 12 & 8 \\
5 & 0 & 6 & 7 & 9 \\
16 & 11 & 0 & 13 & 9 \\
7 & 4 & 4 & 0 & 2 \\
7 & 2 & 8 & 4 & 0
\end{pmatrix}$$

4. Одна дуга на кратчайших путях

Да, возможно определить ориентированный взвешенный граф G=(V,E), в котором некоторе ребро (v_i,v_j) лежит как на кратчайшем пути из вершины $a\in V$ в вершину $b\in V$, так и на кратчаейшем пути из вершины b в вершину a.

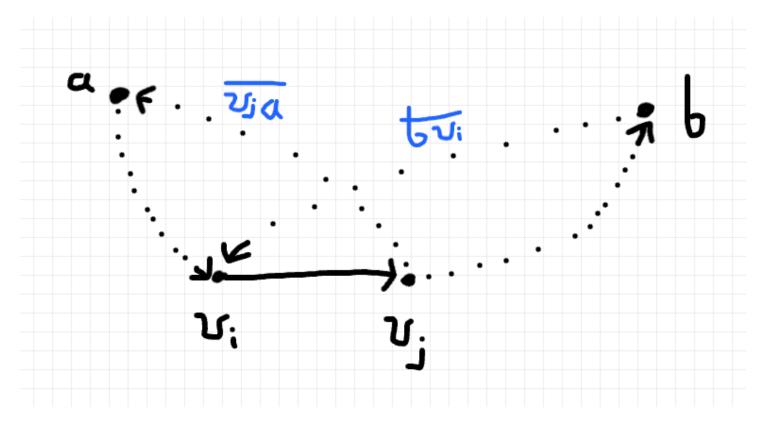
Структура графа

В графе G=(V,E) должен существовать минимальный путь между вершинами $a\in V$, $b\in V$:

$$p_{ab}=\overline{ab}=\{a\dots v_iv_j\dots b\}$$
 , содержащий такое ребро $(v_i,v_j):a
eq v_i,v_j\ \&\ b
eq v_i,v_j,$

что существует путь из вершины b в вершину v_i - $\overline{bv_i}$ и существует путь из вершины v_j в вершину a - $\overline{v_ja}$, при этом длинна пути $\overline{bv_i} + v_iv_j + \overline{v_ja}$ является минимальной среди путей из b в a, т.е данный путь является минимальным.

Тогда ребро (v_iv_j) будет лежать как на минимальном пути из a в b, так и на минимальном пути из b в a.



Т.е существует такой цикл относительно вершины a, содержащий ребро $(v_i,v_j):a\neq v_i,v_j\&b\neq v_i,v_j$, лежащее на минимальном пути из a в b, и существует такой цикл относительно вершины b, содержащий то же ребро (v_i,v_j) , что сумма длинны путя из b в v_i по циклу, реба v_iv_j , путя из v_j в a по циклу является минимальной среди длин путей из b в a.

Описание данной структуры графа также включает в себя случай с циклом отрицательной длинны на минимальном пути из a в b, но при этом он не является единственным. Данная структура более общая.

Ограничение применимости известных алгоритмов поиска кратчайших путей

Даная структура графа не накладывает ограничения на применимость известных алгоритмов поиска кратчайших путей, за исключением уже имеющихся у них общих/глобальных ограничений.

Т.е к примеру мы можем пользоваться алгоритмом Дейкстры для данного графа, покуда в нем нет ребер отрицательного веса, но структура это не контролирует / не задает.