

Warshall算法

动态规划求传递闭包

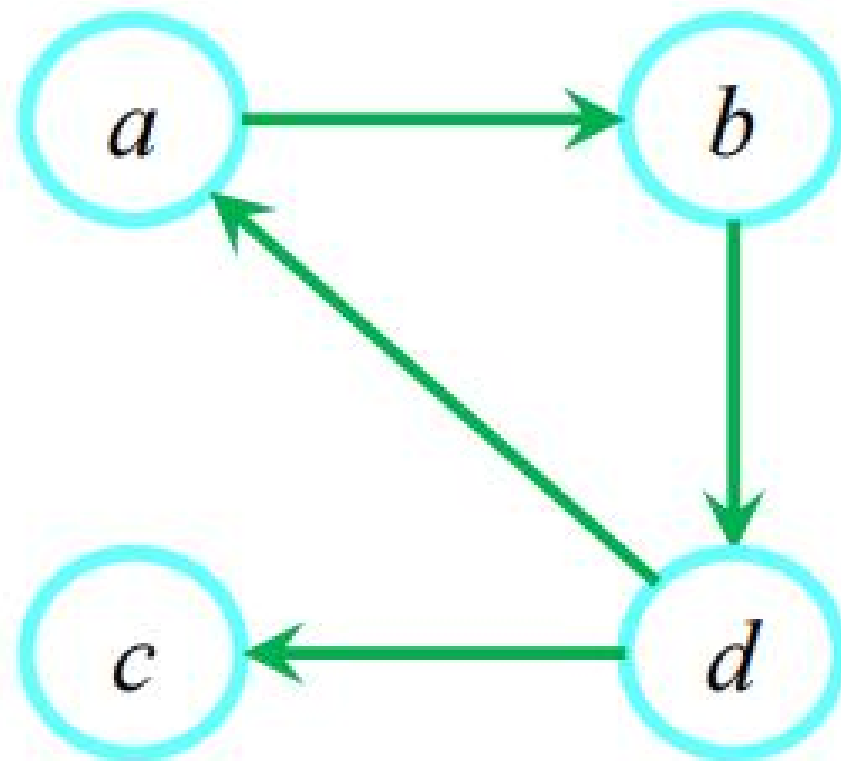
By Grant He

传递性连接

a -> b & b -> d & d -> c



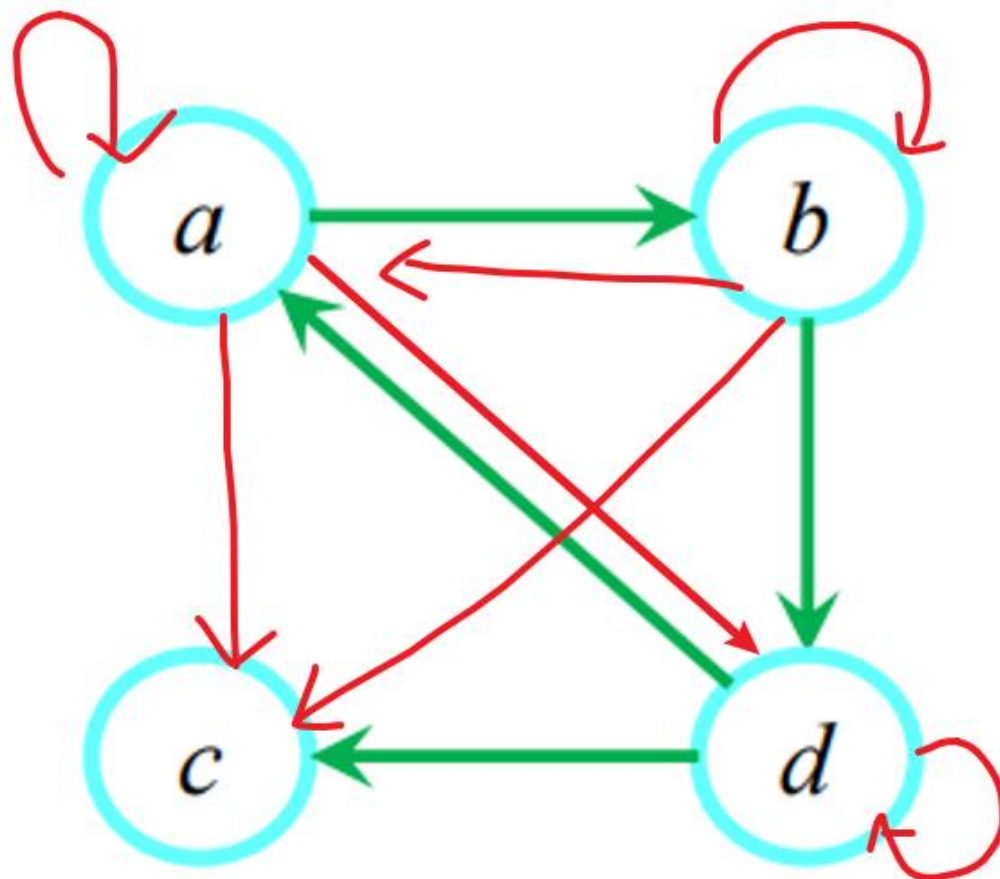
a -> c



传递闭包

*每一个元素表示在有向图中，从一个顶点到另一个顶点是否存在一条路径

即求出所有的传递性连接



全部的传递性连接

第一种 定义法：例如 $a \rightarrow b$ & $b \rightarrow c \Rightarrow a \rightarrow c$ 相当于做一次传递运算

例： $a \rightarrow b$ $b \rightarrow d$ $d \rightarrow e$ -----> $a \rightarrow e$ 相当于两次运算

注意到， n 个节点的邻接矩阵，如果两个点 i, j 是有可达路径的，则 i 最多只需要经过 $n-1$ 个节点便可以到 j

所以， n 个元素分别做1, 2, ..., $n-1$ 次传递运算，然后求并集，便是所有可达通路的集合，也就是传递闭包

$$S = R \cup R \cdot R \cup R \cdot R \cdot R \cup \dots \dots R \cdot R \cdot \dots \cdot R$$

(0个中间点) (1个中间点) (1.2个中间点)

(1. 2. 3. ... $n-1$ 个中间点)

即

$$S = \bigcup_{i=1}^n R^i$$

复杂度

$$\bullet S = R \cup R \cdot R \cup R \cdot R \cdot R \cup \dots R \cdot R \cdot \dots \cdot R$$

并集运算： 每一个矩阵并都是 $n \cdot n$ 次比较，共比 $(n-1) \cdot n \cdot n$ 次
 $\rightarrow O(n^3)$

布尔矩阵乘法 $O(n^3)$ 共 $n-1$ 个 $\rightarrow O(n^4)$

相加后，时间复杂度为 $O(n^4)$

动态规划法

- 定义法要不断显式地构建和更新传递闭包的矩阵
- 动态规划法在同一个矩阵上不停的运算，
就不用计算矩阵乘法，或者 n 个矩阵再求并集了

动态规划思路

- 把求解问题分成多个阶段，按顺序求出子问题
(最优化原理，最优子结构)

优化思路

$$S = R \cup R \cdot R \cup R \cdot R \cdot R \cup \dots \cup R \cdot R \cdot \dots \cdot R$$

(0个中间点) (1个中间点) (2个中间点) (n-1个中间点)

即

$$S = \bigcup_{i=1}^n R^i$$

1. 先求出 只有一个中间点 只有两个及以下中间点 只有三个及以下中间点....
有n-1个 中间点的可达路径的矩阵 最后n个矩阵求并

2. 先求出中间可以经过一个点的矩阵，在这基础上求出 中间可以经过两个点的矩阵 在这基础上 求出中间可以经过三个点的矩阵....(都在同一个矩阵上)

优化思路

(R^k 代表 一个有可以经过k及以下个中间点的可达路径 的矩阵)

1.最初状态, 不加任何中间点 R^0 (原本的邻接矩阵)

2.选择一个点作为中间点, 计算 R^1 ($a \rightarrow b \ b \rightarrow c \Rightarrow a \rightarrow c$)

3.接着选第二个点 (现在每条路径可以有两个及以下中间点) 计算 R^2

.... ($a \rightarrow b \ b \rightarrow c \ c \rightarrow d \Rightarrow a \rightarrow d$) $\in R^2$

n+1: 计算出答案 R^n

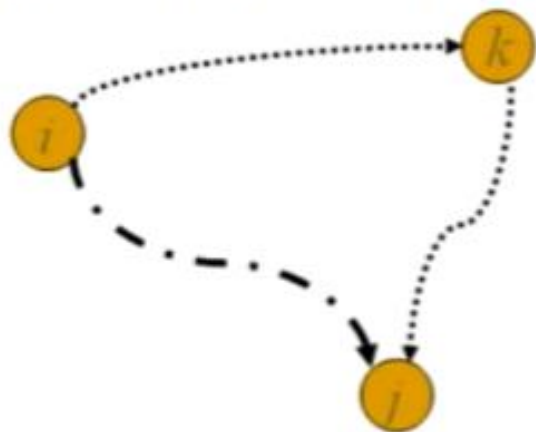
为了方便, 选择点的时候可以按顺序选, 这样 R^k 图中的任意一条由传递性而得来的路径中, 不会有大于k的中间节点。

例如 $5 \rightarrow 2 \ 2 \rightarrow 6$, 在 R^1 中就不会推出 $5 \rightarrow 6$

怎样递推

如果在 R^{k-1} 存在一条从 i 到 j 的路径 那么 R^k 中也一定存在。
(路径不会减少)

如果 R^{k-1} 中本身没有从 i 到 j 的路径, 但在加入 k 时, 发现存在 i 到 k 和 k 到 j 的两条路径, 则 i 到 j 就开辟了一条新路径



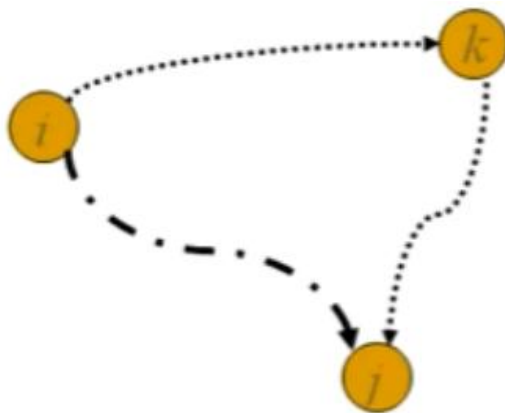
递推公式：

(i 代表起点, j代表终点)

(继承上一次的路径)

$$R^k[i, j] = \left\{ \begin{array}{c} R^{k-1}[i, j] \\ or \\ R^k[i, k] \text{ and } R^k[k, j] \end{array} \right\}$$

(开辟的新路径)



$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

以 $n = 4$ 为例

首先，开辟新路径的公式， i, j, k 哪些可以变化
 $R^k[i, k]$ and $R^k[k, j]$? ? ?

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

以 $n = 4$ 为例

$R^k[i, k]$ and $R^k[k, j]$

选定 k 不变,

i 与 j 分别取 $[1, 2, 3, 4]$

(对于每个起点, 遍历每个终点, 查看能否开辟新路径)

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$R^k[i, k]$ and $R^k[k, j]$

k不变, i与j分别取[1,2,3,4]

例 k=1时

	$R^k[1,1]$	$R^k[1,2]$	$R^k[1,3]$	$R^k[1,4]$
$R^k[1,1]$				
$R^k[2,1]$				
$R^k[3,1]$				
$R^k[4,1]$				

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$M = \begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 \end{pmatrix}$$

Diagram illustrating a sequence of operations on the matrix. Blue arrows indicate the transformation of zero entries into ones, resulting in the matrix below.

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 \end{pmatrix}$$

.....

- 计算n次即可

每次计算ij $n \times n$

计算n次

时间复杂度

$$O(n^3)$$

谢谢