

Cesty v grafoch

Stanislav Palúch

Fakulta riadenia a informatiky, Žilinská univerzita

22. marca 2011



Nech G = (V, H) je graf.

Sled $(v_1-v_k \text{ sled})$ v grafe G je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, \{v_1, v_2\}, v_2, \{v_2, v_3\}, v_3, \dots, \{v_{k-1}, v_k\}, v_k).$$
 (1)

Ťah $(v_1-v_k \text{ tah})$ v grafe G je taký v_1-v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Cesta (v_1 – v_k **cesta**) v grafe G je taký v_1 – v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Nech G = (V, H) je graf.

Sled (v_1 – v_k **sled)** v grafe G je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, \{v_1, v_2\}, v_2, \{v_2, v_3\}, v_3, \dots, \{v_{k-1}, v_k\}, v_k).$$
 (1)

Ťah $(v_1-v_k \text{ tah})$ v grafe G je taký v_1-v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Cesta (v_1 – v_k **cesta**) v grafe G je taký v_1 – v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Nech G = (V, H) je graf.

Sled $(v_1-v_k \text{ sled})$ v grafe G je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, \{v_1, v_2\}, v_2, \{v_2, v_3\}, v_3, \dots, \{v_{k-1}, v_k\}, v_k).$$
 (1)

Ťah $(v_1-v_k \text{ tah})$ v grafe G je taký v_1-v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Cesta (v_1 – v_k **cesta)** v grafe G je taký v_1 – v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Nech G = (V, H) je graf.

Sled $(v_1-v_k \text{ sled})$ v grafe G je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, \{v_1, v_2\}, v_2, \{v_2, v_3\}, v_3, \dots, \{v_{k-1}, v_k\}, v_k).$$
 (1)

Ťah $(v_1-v_k \text{ tah})$ v grafe G je taký v_1-v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Cesta (v_1 – v_k **cesta)** v grafe G je taký v_1 – v_k sled v grafe G, v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Orientovaný sled, orientovaný ťah, orientovaná cesta

Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Orientovaný sled (orientovaný v_1-v_k sled) v digrafe \overrightarrow{G} je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, (v_1, v_2), v_2, (v_2, v_3), v_3, \dots, (v_{k-1}, v_k), v_k).$$
 (2)

Orientovaný ťah v digrafe \overrightarrow{G} je taký orientovaný v_1-v_k sled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Orientovaná cesta v digrafe \overrightarrow{G} je taký orientovaný v_1 – v_k sled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Orientovaný sled, orientovaný ťah, orientovaná cesta

Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Orientovaný sled (orientovaný v_1-v_k sled) v digrafe \overrightarrow{G} je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, (v_1, v_2), v_2, (v_2, v_3), v_3, \dots, (v_{k-1}, v_k), v_k).$$
 (2)

Orientovaný ťah v digrafe \overrightarrow{G} je taký orientovaný v_1-v_k sled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Orientovaná cesta v digrafe \overrightarrow{G} je taký orientovaný v_1-v_k sled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Orientovaný sled, orientovaný ťah, orientovaná cesta

Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Orientovaný sled (orientovaný v_1-v_k sled) v digrafe \overrightarrow{G} je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, (v_1, v_2), v_2, (v_2, v_3), v_3, \dots, (v_{k-1}, v_k), v_k).$$
 (2)

Orientovaný ťah v digrafe \overrightarrow{G} je taký orientovaný v_1-v_k sled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Orientovaná cesta v digrafe \overrightarrow{G} je taký orientovaný v_1-v_k sled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Polosled, poloťah, polocesta

Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Polosled (v_1 – v_k **polosled**) v digrafe \overrightarrow{G} je ľubovoľná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

v ktorej je každá hrana h_i incidentná s obomi susednými vrcholmi v_i , v_{i+1} tak, že jeden z nich je začiatočným a druhý koncovým vrcholom hrany h.

Poloťah (v_1 – v_k **poloťah)** v digrafe \overrightarrow{G} je taký v_1 – v_k polosled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Polocesta (v_1-v_k polocesta) v digrafe \overrightarrow{G} je taký v_1-v_k polosled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Polosled, poloťah, polocesta

Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Polosled (v_1 – v_k **polosled)** v digrafe \overrightarrow{G} je l'ubovolná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

v ktorej je každá hrana h_i incidentná s obomi susednými vrcholmi v_i , v_{i+1} tak, že jeden z nich je začiatočným a druhý koncovým vrcholom hrany h.

Poloťah (v_1-v_k **poloťah)** v digrafe \overrightarrow{G} je taký v_1-v_k polosled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

Polocesta (v_1-v_k polocesta) v digrafe \overrightarrow{G} je taký v_1-v_k polosled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.



Polosled, poloťah, polocesta

Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Polosled (v_1-v_k **polosled)** v digrafe \overrightarrow{G} je l'ubovolná alternujúca (striedavá) postupnosť vrcholov a hrán tvaru

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

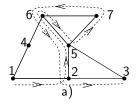
v ktorej je každá hrana h_i incidentná s obomi susednými vrcholmi v_i , v_{i+1} tak, že jeden z nich je začiatočným a druhý koncovým vrcholom hrany h.

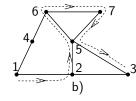
Poloťah (v_1-v_k **poloťah)** v digrafe \overrightarrow{G} je taký v_1-v_k polosled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiadna hrana neopakuje.

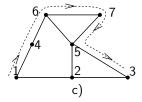
Polocesta (v_1-v_k polocesta) v digrafe \overrightarrow{G} je taký v_1-v_k polosled v digrafe \overrightarrow{G} , v ktorom sa žiaden vrchol neopakuje.

Sledy, ťahy, cesty

V anglickej literatúre sa pre sled, ťah a cestu používajú termíny **walk**, **trail** a **path** (avšak nejednotne, podobne ako v našej slovenskej literatúre).





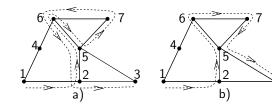


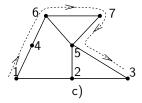
Obr.: Sled, tah a cesta v grafe.

a) 1–3 sled:
$$(1,\{1,2\},2,\{2,5\},5,\{5,6\},6,\{6,5\},5,\{5,7\},7,\{7,6\},6,\{6,5\},5,\{5,2\},2,\{2,3\},3).$$

Sledy, ťahy, cesty

V anglickej literatúre sa pre sled, ťah a cestu používajú termíny **walk**, **trail** a **path** (avšak nejednotne, podobne ako v našej slovenskej literatúre).



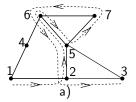


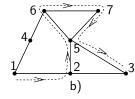
Obr.: Sled, tah a cesta v grafe.

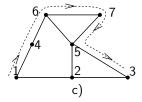
a) 1–3 sled:
$$(1,\{1,2\},2,\{2,5\},5,\{5,6\},6,\{6,5\},5,\{5,7\},7,\{7,6\},6,\{6,5\},5,\{5,2\},2,\{2,3\},3)$$

Sledy, ťahy, cesty

V anglickej literatúre sa pre sled, ťah a cestu používajú termíny walk, trail a path (avšak nejednotne, podobne ako v našej slovenskej literatúre).







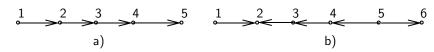
Obr.: Sled, tah a cesta v grafe.

a) 1–3 sled:
$$(1,\{1,2\},2,\{2,5\},5,\{5,6\},6,\{6,5\},5,\{5,7\},7,\{7,6\},6,\{6,5\},5,\{5,2\},2,\{2,3\},3).$$

b) 1–3 ťah: $(1,\{1,2\},2,\{2,5\},5,\{5,6\},6,\{6,7\},7,\{7,5\},5,\{5,3\},3).$

c) 1–3 cesta: (1, {1, 4}, 4, {4, 6}, 6, {6, 7}, 7, {7, 5}, 5, {5, 3}, 3).





- a) 1–5 orientovaná cesta: (1, (1, 2), 2, (2, 3), 3, (3, 4), 4, (4, 5), 5).
- b) 1-6 polocesta: (1, (1, 2), 2, (3, 2), 3, (4, 3), 4, (4, 5), 5, (5, 6), 6).

V prípadoch, kedy nedôjde k nedorozumeniu, pripustíme v grafoch a digrafoch namiesto

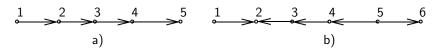
$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

aj skrátený zápis sledu v tvare

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, v_2, \dots, v_k).$$

stále však budeme sled považovať za postupnosť vrcholov a hrán





a) 1–5 orientovaná cesta:
$$(1, (1, 2), 2, (2, 3), 3, (3, 4), 4, (4, 5), 5)$$
.

V prípadoch, kedy nedôjde k nedorozumeniu, pripustíme v grafoch a digrafoch namiesto

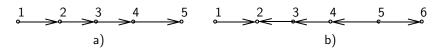
$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

aj skrátený zápis sledu v tvare

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, v_2, \dots, v_k)$$

stále však budeme sled považovať za postupnosť vrcholov a hrán





- a) 1-5 orientovaná cesta: (1, (1, 2), 2, (2, 3), 3, (3, 4), 4, (4, 5), 5).
- b) 1-6 polocesta: (1, (1, 2), 2, (3, 2), 3, (4, 3), 4, (4, 5), 5, (5, 6), 6).

V prípadoch, kedy nedôjde k nedorozumeniu, pripustíme v grafoch a digrafoch namiesto

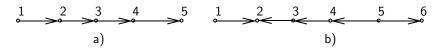
$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

aj skrátený zápis sledu v tvare

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, v_2, \dots, v_k).$$

stále však budeme sled považovať za postupnosť vrcholov a hrán.





- a) 1-5 orientovaná cesta: (1, (1, 2), 2, (2, 3), 3, (3, 4), 4, (4, 5), 5).
- b) 1–6 polocesta: (1, (1, 2), 2, (3, 2), 3, (4, 3), 4, (4, 5), 5, (5, 6), 6)

V prípadoch, kedy nedôjde k nedorozumeniu, pripustíme v grafoch a digrafoch namiesto

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k),$$

aj skrátený zápis sledu v tvare

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, v_2, \dots, v_k),$$

stále však budeme sled považovať za postupnosť vrcholov a hrán.



Sled (polosled, ťah, poloťah)

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k)$$

nazveme uzavretý, ak $v_1 = v_k$. Inak sled (polosled, ťah, poloťah) $\mu(v_1, v_k)$ nazveme otvorený.

Poznámka

Uzavretú cestu a polocestu nemožno týmto spôsobom definovať, pretože by došlo k sporu s požiadavkou, že jeden vrchol sa v týchto štruktúrach nesmie vyskytovať viackrát.

Namiesto uzavretej cesty a polocesty budeme mať cyklus a polocyklus

Presná definícia týchto pojmov je nasledujúca



Sled (polosled, ťah, poloťah)

$$\mu(v_1, v_k) = (v_1, h_1, v_2, h_2, \dots, v_{k-1}, h_{k-1}, v_k)$$

nazveme **uzavretý**, ak $v_1 = v_k$.t.j. začiatočný a koncový vrchol sa rovnajú Inak sled (polosled, ťah, poloťah) $\mu(v_1, v_k)$ nazveme **otvorený**.

Poznámka

Uzavretú cestu a polocestu nemožno týmto spôsobom definovať, pretože by došlo k sporu s požiadavkou, že jeden vrchol sa v týchto štruktúrach nesmie vyskytovať viackrát.

Namiesto uzavretej cesty a polocesty budeme mať cyklus a polocyklus.

Presná definícia týchto pojmov je nasledujúca:



Cyklus (orientovaný cyklus, polocyklus)

Definícia

Cyklus (orientovaný cyklus, polocyklus) je netriviálny uzavretý ťah (orientovaný ťah, poloťah), v ktorom sa okrem prvého a posledného vrchola žiaden vrchol nevyskytuje viac než raz.



Nech

$$\mu(v_1, v_r) = (v_1, \{v_1, v_2\}, v_2, \{v_2, v_3\}, v_3, \dots, \{v_{r-1}, v_r\}, v_r),$$

$$\mu(w_1, w_s) = (w_1, \{w_1, w_2\}, w_2, \{w_2, w_3\}, w_3, \dots, \{w_{s-1}, w_s\}, w_s),$$

nech $v_r = w_1$. Zreťazením sledov $\mu(v_1, v_r)$, $\mu(w_1, w_s)$ nazveme sled

$$\mu(v_1, v_r) \oplus \mu(w_1, w_s) =$$

$$= (v_1, \{v_1, v_2\}, v_2, \dots, \{v_{r-1}, v_r\}, v_r = w_1, \{w_1, w_2\}, w_2, \dots, \{w_{s-1}, w_s\}, w_s).$$

Zreťazenie orientovaných sledov a polosledov definujeme analogicky.

Poznámka

Zreťazenie $\mu(u, w) \oplus \mu(w, v)$ dvoch ciest $\mu(u, w)$ $\mu(w, v)$ nemusí byť cesta, vo všeobecnosti môžeme dostať sled.



Nech G = (V, H) je graf, resp. digraf, nech $u, v \in V$. Hovoríme, že vrchol v je **dosiahnuteľný** z vrchola u v grafe, resp. digrafe G, ak v grafe, resp. digrafe G existuje u–v sled, resp. u–v orientovaný sled.

Veta

Ak v grafe G = (V, H) existuje u-v sled pre niektoré $u, v \in V$, $u \neq v$, potom v ňom existuje aj u-v cesta.



Nech G = (V, H) je graf, resp. digraf, nech $u, v \in V$. Hovoríme, že vrchol v je **dosiahnuteľný** z vrchola u v grafe, resp. digrafe G, ak v grafe, resp. digrafe G existuje u–v sled, resp. u–v orientovaný sled.

Veta

Ak v grafe G = (V, H) existuje u-v sled pre niektoré $u, v \in V$, $u \neq v$, potom v ňom existuje aj u-v cesta.



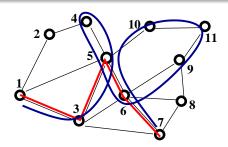
Dosiahnuteľnosť

Definícia

Nech G = (V, H) je graf, resp. digraf, nech $u, v \in V$. Hovoríme, že vrchol v je **dosiahnuteľný** z vrchola u v grafe, resp. digrafe G, ak v grafe, resp. digrafe G existuje u–v sled, resp. u–v orientovaný sled.

Veta

Ak v grafe G = (V, H) existuje u-v sled pre niektoré $u, v \in V$, $u \neq v$, potom v ňom existuje aj u-v cesta.





Hovoríme, že graf G = (V, H) je **súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje u–v cesta. Inak hovoríme, že graf G je **nesúvislý**.

Definícia

Komponent grafu G = (V, H) je jeho ľubovoľný maximálny súvislý podgraf.

Definícia

Mostom v grafe G = (V, H) nazveme takú hranu grafu G, po vylúčení ktorej vzrastie počet komponentov.



Hovoríme, že graf G = (V, H) je **súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje u–v cesta. Inak hovoríme, že graf G je **nesúvislý**.

Definícia

Komponent grafu G = (V, H) je jeho ľubovoľný maximálny súvislý podgraf.

Definícia

Mostom v grafe G = (V, H) nazveme takú hranu grafu G, po vylúčení ktorej vzrastie počet komponentov.



Hovoríme, že graf G = (V, H) je **súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje u–v cesta. Inak hovoríme, že graf G je **nesúvislý**.

Definícia

Komponent grafu G = (V, H) je jeho ľubovoľný maximálny súvislý podgraf.

Definícia

Mostom v grafe G = (V, H) nazveme takú hranu grafu G, po vylúčení ktorej vzrastie počet komponentov.



Hovoríme, že graf G = (V, H) je **súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje u–v cesta. Inak hovoríme, že graf G je **nesúvislý**.

Definícia

Komponent grafu G = (V, H) je jeho ľubovoľný maximálny súvislý podgraf.

Definícia

Mostom v grafe G = (V, H) nazveme takú hranu grafu G, po vylúčení ktorej vzrastie počet komponentov.



Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je neorientovane súvislý, alebo slabo súvislý, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje v G u–v polosled; inak je digraf \overrightarrow{G} nesúvislý.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je orientovane súvislý, alebo jednostranne súvislý, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje $v \not G$ u–v sled

Digraf \overrightarrow{G} je **silne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje aj orientovaný u–v sled aj orientovaný v–u sled.



Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je neorientovane súvislý, alebo slabo súvislý, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje v G u–v polosled; inak je digraf \overrightarrow{G} nesúvislý.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je **orientovane súvislý**, alebo **jednostranne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje $v \overrightarrow{G}$ u–v sled alebo v–u sled.

Digraf \overrightarrow{G} je **silne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje aj orientovaný u-v sled aj orientovaný v-u sled.



Definícia

Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je **neorientovane súvislý**, alebo **slabo súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje v G u–v polosled; inak je digraf \overrightarrow{G} **nesúvislý**.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je **orientovane súvislý**, alebo **jednostranne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje $v \overrightarrow{G}$ u–v sled alebo v–u sled.

Digraf \overrightarrow{G} je **silne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje aj orientovaný u-v sled aj orientovaný v-u sled.



Definícia

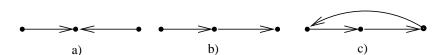
Nech $\overrightarrow{G} = (V, H)$ je digraf.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je neorientovane súvislý, alebo slabo súvislý, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje v G u–v polosled; inak je digraf \overrightarrow{G} nesúvislý.

Povieme, že digraf \overrightarrow{G} je **orientovane súvislý**, alebo **jednostranne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje $v \overrightarrow{G}$ u–v sled alebo v–u sled.

Digraf \overrightarrow{G} je **silne súvislý**, ak pre každú dvojicu vrcholov $u, v \in V$ existuje aj orientovaný u-v sled aj orientovaný v-u sled.





Obr.: Digrafy s rôznymi typmi súvislosti.

a) neorientovane súvislý b) orientovane súvislý c) silne súvislý

Stanislav Palúch, Fakulta riadenia a informatiky, Žilinská univerzita



Algoritmus

Tarryho algoritmus na konštrukciu takého sledu v grafe G = (V, H), ktorý začína v ľubovoľnom vrchole $s \in V$, prejde všetkými hranami komponentu grafu G a skončí vo vrchole s. Výsledný sled budeme volať **Tarryho sled**.

- Krok 1. Začni z ľubovoľného vrchola s ∈ V, polož u := s, T = (u).
 {T je inicializačne triviálny sled, obsahujúci jediný vrchol.}
- Krok 2. Ak môžeš, vyber k poslednému vrcholu u sledu T ďalšiu incidentnú hranu {u, v} podľa nižšie uvedených pravidiel T1, T2 a zaraď ju do sledu T. Zaznač si smer použitia hrany {u, v}. Ak doteraz vrchol v ešte nebol zaradený do sledu T, označ hranu {u, v} ako hranu prvého príchodu. Pri výbere hrany dodržuj nasledujúce pravidlá:

T1: Každú hranu možno v jednom smere použiť iba raz T2: Hranu prvého príchodu možno použiť, iba ak niet inej možnosti

Krok 3. Ak taká hrana neexistuje – STOP.
 Inak polož u := v a pokračuj Krokom 2.





Algoritmus

Tarryho algoritmus na konštrukciu takého sledu v grafe G = (V, H), ktorý začína v ľubovoľnom vrchole $s \in V$, prejde všetkými hranami komponentu grafu G a skončí vo vrchole s. Výsledný sled budeme volať **Tarryho sled**.

- Krok 1. Začni z ľubovoľného vrchola s ∈ V, polož u := s, T = (u).
 {T je inicializačne triviálny sled, obsahujúci jediný vrchol.}
- Krok 2. Ak môžeš, vyber k poslednému vrcholu u sledu T ďalšiu incidentnú hranu {u, v} podľa nižšie uvedených pravidiel T1, T2 a zaraď ju do sledu T. Zaznač si smer použitia hrany {u, v}. Ak doteraz vrchol v ešte nebol zaradený do sledu T, označ hranu {u, v} ako hranu prvého príchodu. Pri výbere hrany dodržuj nasledujúce pravidlá:

T1: Každú hranu možno v jednom smere použiť iba raz T2: Hranu prvého príchodu možno použiť, iba ak niet inej možnosti

Krok 3. Ak taká hrana neexistuje – STOP.
 Inak polož u := v a pokračuj Krokom 2.



Algoritmus

Tarryho algoritmus na konštrukciu takého sledu v grafe G = (V, H), ktorý začína v ľubovoľnom vrchole $s \in V$, prejde všetkými hranami komponentu grafu G a skončí vo vrchole s. Výsledný sled budeme volať **Tarryho sled**.

- Krok 1. Začni z ľubovoľného vrchola s ∈ V, polož u := s, T = (u).
 {T je inicializačne triviálny sled, obsahujúci jediný vrchol.}
- Krok 2. Ak môžeš, vyber k poslednému vrcholu u sledu T ďalšiu incidentnú hranu {u, v} podľa nižšie uvedených pravidiel T1, T2 a zaraď ju do sledu T. Zaznač si smer použitia hrany {u, v}. Ak doteraz vrchol v ešte nebol zaradený do sledu T, označ hranu {u, v} ako hranu prvého príchodu. Pri výbere hrany dodržuj nasledujúce pravidlá:
 - T1: Každú hranu možno v jednom smere použiť iba raz
 T2: Hranu prvého príchodu možno použiť, iba ak niet inej možnosti
- Krok 3 Ak taká hrana negyistuje STOP
- Krok 3. Ak taká hrana neexistuje STOP.
 Inak polož u := v a pokračuj Krokom 2.





Algoritmus

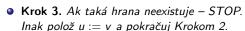
Tarryho algoritmus na konštrukciu takého sledu v grafe G = (V, H), ktorý začína v ľubovoľnom vrchole $s \in V$, prejde všetkými hranami komponentu grafu G a skončí vo vrchole s. Výsledný sled budeme volať Tarryho sled.

- Krok 1. Začni z ľubovoľného vrchola $s \in V$, polož u := s, T = (u). { T je inicializačne triviálny sled, obsahujúci jediný vrchol.}
- Krok 2. Ak môžeš, vyber k poslednému vrcholu u sledu T ďalšiu incidentnú hranu $\{u, v\}$ podľa nižšie uvedených pravidiel **T1**, **T2** a zaraď ju do sledu T. Zaznač si smer použitia hrany $\{u, v\}$. Ak doteraz vrchol v ešte nebol zaradený do sledu T, označ hranu $\{u, v\}$ ako hranu prvého príchodu. Pri výbere hrany dodržuj nasledujúce pravidlá:

T1: Každú hranu možno v jednom smere použiť iba raz

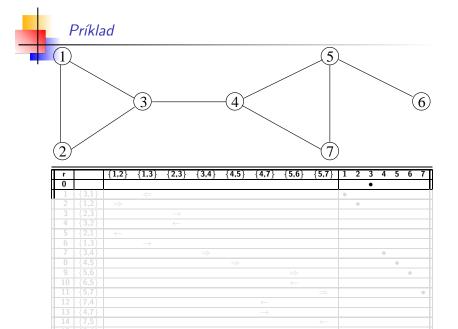


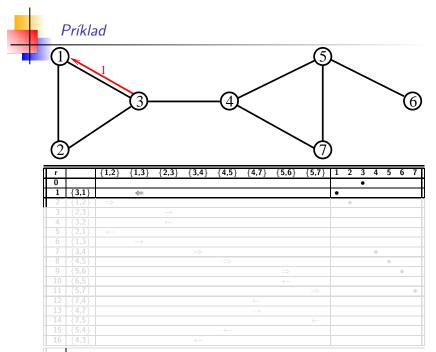
T2: Hranu prvého príchodu možno použiť, iba ak niet in žmožnosti

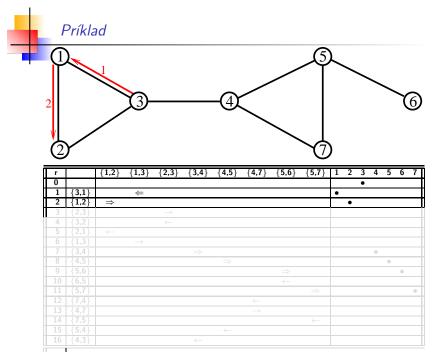


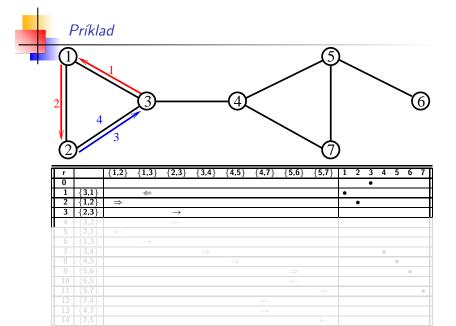


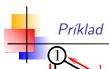


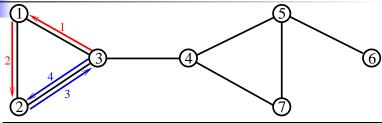




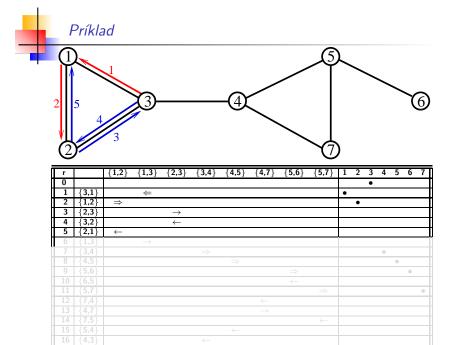


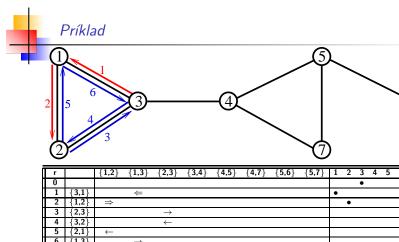




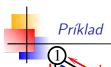


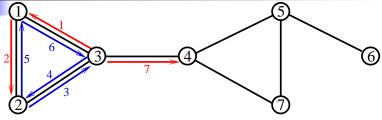
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7}	{5,6 }	{5,7}	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			\leftarrow												
5	{2,1}	\leftarrow														\neg
6	{1,3}															
7	{3,4}												0			
8	{4,5}													0		\Box
9															0	
10																
11																0
12	{7,4}															
13	{4,7}															
14																
15	{5,4}															
16	{4,3}															



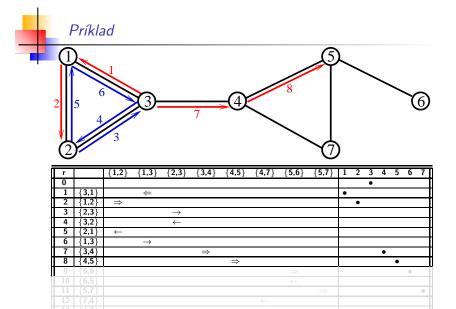


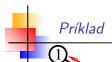
							•	•	
1	{3,1}	(•		
2	{1,2}	\Rightarrow					•		
3	{2,3}		\rightarrow						
4	{3,2}		←						
5	{2,1}	←							
6	{1,3}	\rightarrow							
7	{3,4}			\Rightarrow				0	
8	{4,5}							0	
9									0
10									
11									
12	{7,4}								
13	{4,7}								
14									
15	{5,4}								
16	{4,3}								

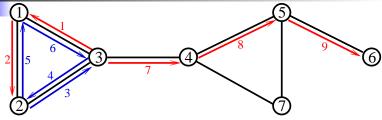




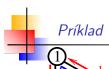
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6 }	{5,7 }	1	2	3	4	5 (5 7
0												•			
1	{3,1}		#							٠					
2	{1,2}	\Rightarrow									•				
3	{2,3}			\rightarrow											
4	{3,2}			\leftarrow											
5	{2,1}	\leftarrow													
6	{1,3}		\rightarrow												
7	{3,4}				\Rightarrow								•		
8	{4,5}					\Rightarrow								•	
9															
															0
12	{7,4}														
13	{4,7}														
14															
15	{5,4}														
16	{4,3}														

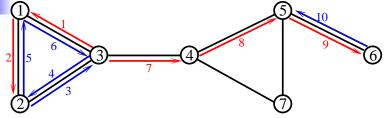




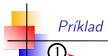


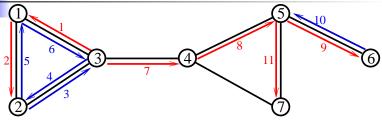
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6}	{5,7}	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			\leftarrow												
5	{2,1}	\leftarrow														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5}					\Rightarrow								•		
9	{5,6}							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							\leftarrow								
111																_



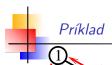


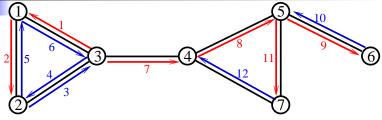
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7}	{5,6}	{5,7 }	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							٠						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			←												
5	{2,1}	—														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5 }					\Rightarrow								•		
9	{5,6 }							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							\leftarrow								
11	{5,7}								\Rightarrow							•
	{7,4}															
13	{4,7}															
14																
	{5,4}															



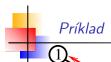


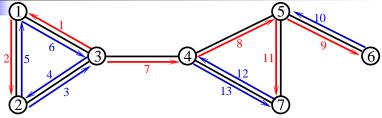
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6 }	{5,7 }	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			←												
5	{2,1}	\leftarrow														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5}					\Rightarrow								•		
9	{5,6}							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							←								
11	{5,7}								\Rightarrow							•
12	{7,4}						\leftarrow									
13	{4,7}															
14																
15	{5,4}															
	{4,3}															



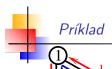


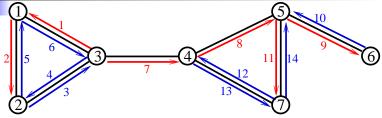
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5 }	{4,7 }	{5,6 }	{5,7 }	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			\leftarrow												
5	{2,1}															
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5}					\Rightarrow								•		
9	{5,6 }							\Rightarrow							•	
10	{6,5 }							\leftarrow								
11	{5,7 }								\Rightarrow							•
12	{7,4 }						—									
13	{4,7}						\rightarrow									
14																
	{5,4}															
	{4,3}															



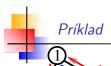


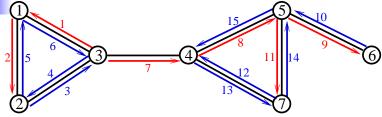
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6 }	{5,7}	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			←												
5	{2,1}	\leftarrow														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5}					\Rightarrow								•		
9	{5,6 }							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							←								
11	{5,7}								\Rightarrow							•
12	{7,4}						\leftarrow									
13	{4,7}						\rightarrow									
14	{7,5}								\leftarrow							
	{5,4}															
	{4,3}															



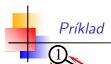


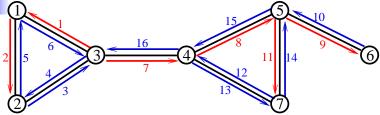
r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6 }	{5,7 }	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							٠						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			←												
5	{2,1}	←														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5 }					\Rightarrow								•		
9	{5,6 }							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							—								
11	{5,7 }								\Rightarrow							•
12	{7,4}						\leftarrow									T.
13	{4,7}						\rightarrow									
14	{7,5}								—							
15	{5,4}					\leftarrow										
16	{4,3}															П





r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6 }	{5,7}	1	2	3	4	5	6	7
0												•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			←												
5	{2,1}	←														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5}					\Rightarrow								•		
9	{5,6}							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							\leftarrow								
11	{5,7}								\Rightarrow							•
12	{7,4}						\leftarrow									
13	{4,7}						\rightarrow									
14	{7,5}								\leftarrow							
15	{5,4}					←										
16	{4,3}				\leftarrow											





r		{1,2}	{1,3}	{2,3}	{3,4}	{4,5}	{4,7 }	{5,6}	{5,7 }	1	2	3	4	5	6	7
0								·				•				
1	{3,1}		#							•						
2	{1,2}	\Rightarrow									•					
3	{2,3}			\rightarrow												
4	{3,2}			←												
5	{2,1}	←														
6	{1,3}		\rightarrow													
7	{3,4}				\Rightarrow								•			
8	{4,5}					\Rightarrow								•		
9	{5,6}							\Rightarrow							•	
10	{6,5}							←								
11	{5,7}								\Rightarrow							•
12	{7,4}						\leftarrow									
13	{4,7}						\rightarrow									
14	{7,5}								\leftarrow							
15	{5,4}					←										
16	{4,3}				\leftarrow											

Definícia

Nech $\mu(u,v)$ je u–v sled (resp. orientovaný sled, resp. polosled) v hranovo ohodnotenom grafe G=(V,H,c) (resp. digrafe $\overrightarrow{G}=(V,H,c)$). **Dĺžkou sledu (polosledu)** $\mu(u,v)$ alebo tiež **cenou sledu (polosledu)** nazveme súčet ohodnotení jeho hrán, pričom ohodnotenie každej hrany započítavame toľkokrát, koľkokrát sa táto hrana v slede vyskytuje.

Dĺžku sledu $\mu(u, v)$ budeme značiť $d(\mu(u, v))$.

Poznámka

Podľa definície sledu sa pripúšťa aj triviálny sled s jediným vrcholom a žiadnou hranou. Dĺžka takéhoto sledu je nulová.

Poznámka

Predchádzajúcou definíciou je definovaná i dĺžka ťahu, orientovaného ťahu, cesty, poloťahu a polocesty, pretože všetky tieto pojmy sú špeciálnym prípadom sledu, resp. polosledu.



Definícia

Nech $\mu(u,v)$ je u–v sled (resp. orientovaný sled, resp. polosled) v hranovo ohodnotenom grafe G=(V,H,c) (resp. digrafe $\overrightarrow{G}=(V,H,c)$). Dĺžkou sledu (polosledu) $\mu(u,v)$ alebo tiež cenou sledu (polosledu) nazveme súčet ohodnotení jeho hrán, pričom ohodnotenie každej hrany započítavame toľkokrát, koľkokrát sa táto hrana v slede vyskytuje.

Dĺžku sledu $\mu(u, v)$ budeme značiť $d(\mu(u, v))$.

Poznámka

Podľa definície sledu sa pripúšťa aj triviálny sled s jediným vrcholom a žiadnou hranou. Dĺžka takéhoto sledu je nulová.

Poznámka

Predchádzajúcou definíciou je definovaná i dĺžka ťahu, orientovaného ťahu, cesty, poloťahu a polocesty, pretože všetky tieto pojmy sú špeciálnym prípadom sledu, resp. polosledu.



Definícia

Nech $\mu(u,v)$ je u–v sled (resp. orientovaný sled, resp. polosled) v hranovo ohodnotenom grafe G=(V,H,c) (resp. digrafe $\overrightarrow{G}=(V,H,c)$). **Dĺžkou sledu (polosledu)** $\mu(u,v)$ alebo tiež **cenou sledu (polosledu)** nazveme <u>súčet ohodnotení jeho hrán</u>, pričom ohodnotenie každej hrany započítavame toľkokrát, koľkokrát sa táto hrana v slede vyskytuje.

Dĺžku sledu $\mu(u, v)$ budeme značiť $d(\mu(u, v))$.

Poznámka

Podľa definície sledu sa pripúšťa aj triviálny sled s jediným vrcholom a žiadnou hranou. Dĺžka takéhoto sledu je nulová.

Poznámka

Predchádzajúcou definíciou je definovaná i dĺžka ťahu, orientovaného ťahu, cesty, poloťahu a polocesty, pretože všetky tieto pojmy sú špeciálnym prípadom sledu, resp. polosledu.



Dĺžka ťahu, dĺžka cesty

Poznámka

Pre ťah, poloťah, cestu, a polocestu, (v ktorých sa podľa ich definície každá hrana môže vyskytovať len raz), môžeme zjednodušene definovať:

Dĺžka $d(\mu(u,v))$ ťahu (poloťahu, cesty alebo polocesty) $\mu(u,v)$ je súčet ohodnotení ich hrán, t. j.

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h).$$

Poznámka

Často býva užitočné definovať dĺžku sledu $\mu(u,v)$ v grafe G=(V,H), resp. digrafe $\overrightarrow{G}=(V,H)$, ktorý nie je hranovo ohodnotený, ako počet hrán sledu $\mu(u,v)$. Takto definovaná dĺžka sledu je totožná s dĺžkou sledu v hranovo ohodnotenom grafe, (resp. digrafe) G'=(V,H,c), kde c(h)=1 pre každú hranu $h\in H$.



Dĺžka ťahu, dĺžka cesty

Poznámka

Pre ťah, poloťah, cestu, a polocestu, (v ktorých sa podľa ich definície každá hrana môže vyskytovať len raz), môžeme zjednodušene definovať:

Dĺžka $d(\mu(u,v))$ ťahu (poloťahu, cesty alebo polocesty) $\mu(u,v)$ je súčet ohodnotení ich hrán, t. j.

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h).$$

Poznámka

Často býva užitočné definovať dĺžku sledu $\mu(u,v)$ v grafe G=(V,H), resp. digrafe $\overrightarrow{G}=(V,H)$, ktorý nie je hranovo ohodnotený, ako počet hrán sledu $\mu(u,v)$. Takto definovaná dĺžka sledu je totožná s dĺžkou sledu v hranovo ohodnotenom grafe, (resp. digrafe) G'=(V,H,c), kde c(h)=1 pre každú hranu $h\in H$.



Najkratšia cesta v grafe a digrafe

Definícia

Najkratšia u-v cesta v hranovo ohodnotenom grafe G = (V, H, c) (resp. v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$) je tá u-v cesta v G (resp. tá orientovaná u-v cesta v \overrightarrow{G}), ktorá má najmenšiu dĺžku.

Dohoda

- Všetky algoritmy na hľadanie najkratšej cesty (okrem Floydovho algoritmu) budú formulované pre hranovo ohodnotené digrafy $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$, v ktorých sa predpokladá, že $c(h) \ge 0$.
- Predpokladáme, že $0 \notin V$.



Najkratšia cesta v neorientovanom grafe

Najkratšiu cestu v neorientovanom grafe G=(V,H,c) nájdeme ako najkratšiu cestu v digrafe $\overrightarrow{G}=(V,\overrightarrow{H},\overrightarrow{c})$, ktorom \overrightarrow{H} je množina orientovaných hrán obsahujúca pre každú neorientovanú hranu $h=\{u,v\in H\}$ dvojicu orientovaných hrán $(u,v),\ (v,u)$, obe s rovnakou cenou rovnou $c(h)=c(\{u,v\})$, t.j.

$$\overrightarrow{c}(u,v) = \overrightarrow{c}(v,u) = c(h).$$

Algoritmus

Základný algorimus na hľadanie najkratších orientovaných u-v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých dosiahnuteľných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\vec{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou hrany c(h)(a kde $0 \notin V$).

Krok 1. Inicializácia.

Krok 2. Zisti, či existuje orientovaná hrana (i, j) ∈ H, pre ktorú platí

$$t(j) > t(i) + c(i,j). \tag{3}$$

$$t(j) := t(i) + c(i, j), \quad x(j) := t(i, j)$$

Krok 3. Ak taká orientovaná hrana (z kroku 2.) neexistuje, STOP.







Algoritmus

Základný algoritmus na hľadanie najkratších orientovaných u–v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých dosiahnuteľných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou hrany c(h) (a kde $0 \notin V$).

Krok 1. Inicializácia.

Pre každý vrchol $i \in V$ priraď dve značky t(i) a x(i). {Značka t(i) predstavuje horný odhad dĺžky doteraz nájdenej najlepšej u—i cesty a x(i) jej predposledný vrchol.} Polož t(u) := 0, $t(i) := \infty$ pre $i \in V$, i a x(i) := 0 pre každé $i \in V$.

Krok 2. Zisti, či existuje orientovaná hrana (i, j) ∈ H, pre ktorú platí

$$t(j) > t(i) + c(i,j). \tag{3}$$

Ak taká hrana $(i,j) \in H$ existuje, potom polož

$$t(j) := t(i) + c(i, j), \quad x(j) := i$$

a opakuj Krok 2.

• Krok 3. Ak taká orientovaná hrana (z kroku 2.) neexistuje, STOP.





Algoritmus

Základný algoritmus na hľadanie najkratších orientovaných u–v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých dosiahnuteľných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou hrany c(h) (a $kde\ 0 \notin V$).

- Krok 1. Inicializácia.
 - Pre každý vrchol $i \in V$ priraď dve značky t(i) a x(i). {Značka t(i) predstavuje horný odhad dĺžky doteraz nájdenej najlepšej u–i cesty a x(i) jej predposledný vrchol.}
 - Polož t(u) := 0, $t(i) := \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$.
- Krok 2. Zisti, či existuje orientovaná hrana (i, j) ∈ H, pre ktorú platí

$$t(j) > t(i) + c(i,j). \tag{3}$$

Ak taká hrana $(i,j) \in H$ existuje, potom polož

$$t(j) := t(i) + c(i, j), \quad x(j) := i$$

a opakuj Krok 2.

• Krok 3. Ak taká orientovaná hrana (z kroku 2.) neexistuje, STOP.





Algoritmus

Základný algoritmus na hľadanie najkratších orientovaných u–v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých dosiahnuteľných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou hrany c(h) (a $kde\ 0 \notin V$).

- Krok 1. Inicializácia.
 - Pre každý vrchol $i \in V$ priraď dve značky t(i) a x(i). {Značka t(i) predstavuje horný odhad dĺžky doteraz nájdenej najlepšej u–i cesty a x(i) jej predposledný vrchol.}
 - Polož t(u) := 0, $t(i) := \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$.
- Krok 2. Zisti, či existuje orientovaná hrana (i, j) ∈ H, pre ktorú platí

$$t(j) > t(i) + c(i,j)$$
(3)

Ak taká hrana $(i, j) \in H$ existuje, potom polož

$$t(j) := t(i) + c(i, j), \quad x(j) := i$$

a opakuj Krok 2.

• Krok 3. Ak taká orientovaná hrana (z kroku 2.) neexistuje, STOP.





Najkratšiu u-i cestu zostroj potom spätne pomocou značiek x(i) ako cestu prechádzajúcu vrcholmi

$$i, x(i), x(x(i)), x(x(x(i))), \ldots, u$$

teda táto najkratšia cesta bude mať tvar

$$\underbrace{(x(x(i))),\underbrace{(x(x(x(i))),x(x(i)))}_{\text{hrana}},x(x(i)),\underbrace{(x(x(i)),x(i))}_{\text{hrana}},x(i),\underbrace{(x(i)),x(i))}_{\text{hrana}},x(i),\underbrace{(x(i),i)}_{\text{hrana}},i)$$

Po zastavení algoritmu konečná hodnota značky t(i) predstavuje dĺžku najkratšej u-i cesty pre každý vrchol i.

Ak $t(i) = \infty$, potom vrchol i nie je dosiahnuteľný z vrchola u.



Dohoda (o značení)

Majme pole smerníkov $x(\)$ získané niektorým algoritmom najkratšej cesty.

Rekurzívne možno definovať $x^{(k)}(j)$ pre $j \in V$ takto

- $x^{(1)}(j) = x(j)$
- $x^{(k)}(j) = x(x^{(k-1)}(j))$

$$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\dots x(j)\dots))}_{k \cdot k \cdot r \neq 1}$$

Potom možno rovnocenne zapísať vrcholy najkratšej *u-j* cesty v opačnom poradí (t.j. odzadu) takto

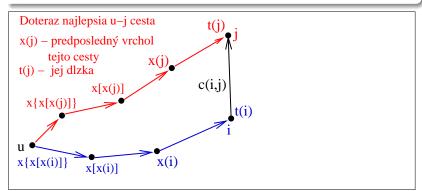
$$j, x^{(1)}(j), x^{(2)}(j), \ldots x^{(k)}(j) \equiv u,$$

najkratšia u-j cesta teda prechádza postupne vrcholmi

$$u \equiv x^{(k)}(j), \ x^{(k-1)}(j), \ \dots, \ x^{(2)}(j), \ x^{(1)}(j), \ j$$

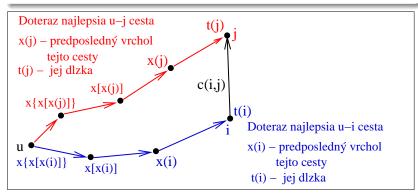


Veta



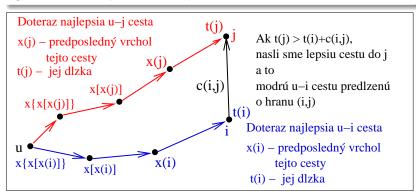


Veta



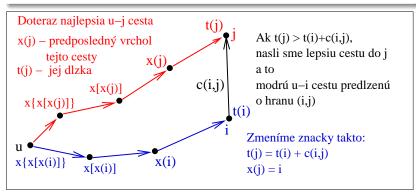


Veta





Veta

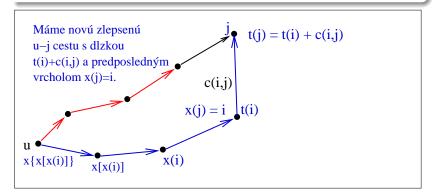




Princíp základného algoritmu

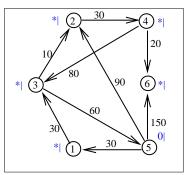
Veta

V digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou hrany sa základný algoritmus zastaví po konečnom počte krokov.





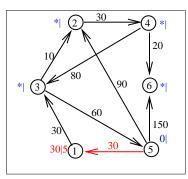
										(5,6)
c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6
				t(v) x(v)		
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5, 1)	0	30	30 5					
(5, 2)								
(5, 6)								150 5
(1, 3)					60 1			
(2, 4)						120 2		
(3, 2)		10						
(4, 6)	120							140 4
(2, 4)						100 2		
(4, 6)	100							120 4



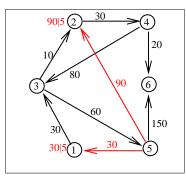
h	(1,3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h=(i,j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6
				t(v x(v)		
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5,1)	0	30	30 5					
(5, 2)	0	90		90 5				
(5, 6)								150 5
(1, 3)					60 1			
(2, 4)						120 2		
(3, 2)		10						
(4, 6)	120							140 4
(2, 4)						100 2		
(4, 6)	100							120 4



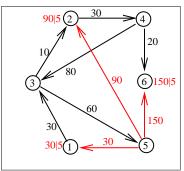
h	(1,3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



/ /: :>	. (1)	(1.)	-	_	^		_	_
h=(i,j)	t(1)	c(h)	1	2	3	4	5	6
				t(v x(v)		
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5,1)	0	30	30 5					
(5,2)	0	90		90 5				
(5,6)	0	150						150 5
(1,3)					60 1			
(2, 4)						120 2		
(3, 2)		10						
(4, 6)	120							140 4
(2, 4)						100 2		
(4, 6)								120 4



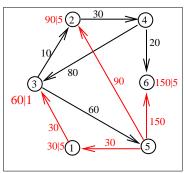
h	(1,3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6
				t(v) x(v)		
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5,1)	0	30	30 5					
(5, 2)	0	90		90 5				
(5, 6)	0	150						150 5
(1, 3)	30	30			60 1			
(2, 4)						120 2		
(3, 2)		10						
(4, 6)	120							140 4
(2, 4)						100 2		
(4, 6)	100	20						120 4



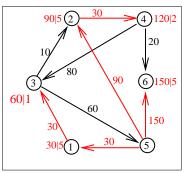
h	(1,3)	(2,4)	(3,2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6
				t(v x(v)		
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5,1)	0	30	30 5					
(5,2)	0	90		90 5				
(5,6)	0	150						150 5
(1,3)	30	30			60 1			
(2,4)	90	30				120 2		
(3, 2)		10						
(4, 6)	120							140 4
(2, 4)						100 2		
(4, 6)	100							120 4



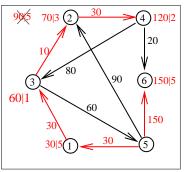
ſ	h	(1,3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
Ī	c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6
				t(v) x(v)		
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5,1)	0	30	30 5					
(5, 2)	0	90		90 5				
(5,6)	0	150						150 5
(1,3)	30	30			60 1			
(2, 4)	90	30				120 2		
(3, 2)	60	10		70 3				
(4, 6)	120							140 4
(2, 4)						100 2		
(4, 6)	100							120 4



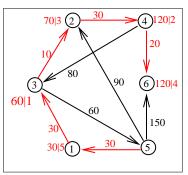
h	(1, 3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i,j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6		
				t(v) x(v)						
-			∞	∞	∞	∞	0	∞		
(5,1)	0	30	30 5							
(5,2)	0	90		90 5						
(5,6)	0	150						150 5		
(1,3)	30	30			60 1					
(2, 4)	90	30				120 2)			
(3, 2)	60	10		70 3						
(4, 6)	120	20						140 4		
(2, 4)						100 2				
(4, 6)	100							120 4		



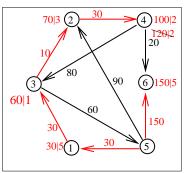
h	(1, 3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6		
				t(v) x(v)						
-			∞	∞	∞	∞	0	∞		
(5,1)	0	30	30 5							
(5,2)	0	90		90 5						
(5,6)	0	150						150 5		
(1,3)	30	30			60 1					
(2,4)	90	30				120 2				
(3,2)	60	10		70 3						
(4,6)	120	20						140 4		
(2,4)	70	30				100 2				
(4, 6)	100	20						120 4		



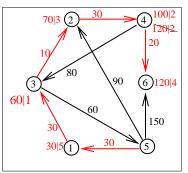
h	(1, 3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6		
				t(v) x(v)						
-			∞	∞	∞	∞	0	∞		
(5,1)	0	30	30 5							
(5,2)	0	90		90 5						
(5,6)	0	150						150 5		
(1,3)	30	30			60 1					
(2,4)	90	30				120 2)			
(3, 2)	60	10		70 3						
(4,6)	120	20						140 4		
(2, 4)	70	30				100 2	2			
(4, 6)	100	20						120 4		



h	(1,3)	(2,4)	(3, 2)	(3,5)	(4,3)	(4,6)	(5,1)	(5,2)	(5,6)
c(h)	30	30	10	60	80	20	30	90	150



h = (i, j)	t(i)	c(h)	1	2	3	4	5	6
-			∞	∞	∞	∞	0	∞
(5,1)	0	30	30 5					
(5,2)	0	90		90 5				
(5,6)	0	150						150 5
(1,3)	30	30			60 1			
(2,4)	90	30				120 2		
(3, 2)	60	10		70 3				
(4, 6)	120	20						140 4
(2,4)	70	30				100 2		
(4, 6)	100	20						120 4
(', ')								

Dijkstrov algoritmus

^T Algoritmus

Dijkstrov algoritmus Algoritmus pre zostrojenie najkratšej orientovanej u–v cesty v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezáporným ohodnotením hrán (a kde $0 \notin V$).

 Krok 1. Inicializácia. Pre každý vrchol i ∈ V priraď dve značky t(i) a x(i). Značky t(i) budú dvojakého druhu, a to dočasné (ktoré sa ešte v priebehu výpočtu môžu zmeniť) a definitívne (ktoré sa už nemôžu zmeniť).

Polož t(u) = 0, $t(i) = \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) = 0 pre každé $i \in V$. Zvoľ riadiaci vrchol r := u a značku t() pri vrchole r = u prehlás za definitívnu, ostatné značky za dočasné.

• Krok 2. Ak je r = v, STOP. Ak $t(v) < \infty$, značka t(v) predstavuje dĺžku najkratšej u-v cesty, ktorú zostroj spätne z v pomocou smerníkov x(i). Inak pre všetky hrany tvaru $(r,j) \in H$, kde j je vrchol s dočasnou značkou, urob:

Ak t(j) > t(r) + c(r, j), potom t(j) := t(r) + c(r, j), x(j) := rPonechaj zmenené značky ako dočasné.

Dijkstrov algoritmus



Dijkstrov algoritmus Algoritmus pre zostrojenie najkratšej orientovanej u–v cesty v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezáporným ohodnotením hrán (a kde $0 \notin V$).

ohodnotením hrán (a kde 0 ∉ V).
• Krok 1. Inicializácia. Pre každý vrchol i ∈ V priraď dve značky t(i) a x(i). Značky t(i) budú dvojakého druhu, a to dočasné (ktoré sa ešte v priebehu výpočtu môžu zmeniť) a definitívne (ktoré sa už nemôžu zmeniť).

Polož t(u)=0, $t(i)=\infty$ pre $i\in V$, $i\neq u$ a x(i)=0 pre každé $i\in V$. Zvoľ riadiaci vrchol r:=u a značku $t(\cdot)$ pri vrchole r=u prehlás za definitívnu, ostatné značky za dočasné.

• Krok 2. Ak je r = v, STOP. Ak $t(v) < \infty$, značka t(v) predstavuje dĺžku najkratšej u-v cesty, ktorú zostroj spätne z v pomocou smerníkov x(i). Inak pre všetky hrany tvaru $(r,j) \in H$, kde j je vrchol s dočasnou značkou, urob:

Ak t(j) > t(r) + c(r,j), potom t(j) := t(r) + c(r,j), x(j) := r. Ponechaj zmenené značky ako dočasné.



Algoritmus

Dijkstrov algoritmus Algoritmus pre zostrojenie najkratšej orientovanej u–v cesty v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezáporným ohodnotením hrán (a kde $0 \notin V$).

ohodnotením hrán (a kde $0 \notin V$).

• Krok 1. Inicializácia. Pre každý vrchol $i \in V$ priraď dve značky t(i) a x(i). Značky t(i) budú dvojakého druhu, a to dočasné (ktoré sa ešte v priebehu výpočtu môžu zmeniť) a definitívne (ktoré sa už nemôžu zmeniť).

Polož t(u) = 0, $t(\overline{t}) = \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) = 0 pre každé $i \in V$. Zvoľ riadiaci vrchol r := u a značku $t(\cdot)$ pri vrchole r = u prehlás za definitívnu, ostatné značky za dočasné.

• Krok 2. Ak je r = v, STOP. Ak $t(v) < \infty$, značka t(v) predstavuje dĺžku najkratšej u-v cesty, ktorú zostroj spätne z v pomocou smerníkov x(i). Inak pre všetky hrany tvaru $(r,j) \in H$, kde j je vrchol s dočasnou značkou, vrob:

Ak t(j) > t(r) + c(r,j), potom t(j) := t(r) + c(r,j), x(j) := r. Ponechaj zmenené značky ako dočasné.

Dijkstrov algoritmus

Algoritmus (- pokračovanie)

 Krok 3. Zo všetkých dočasne označených vrcholov nájdi ten vrchol i, ktorý má značku t(i) minimálnu.

Značku pri tomto vrchole i prehlás za definitívnu a zvoľ za nový $riadiaci\ vrchol\ r:=i$.

{Pokiaľ existuje viac vrcholov s rovnakou minimálnou značkou, akú má vrchol i, za definitívnu značku môžeme prehlásiť len značku pri jednom z týchto vrcholov – ten potom berieme za riadiaci. Na tie ďalšie dôjde v nasledujúcich krokoch výpočtu.} GOTO Krok 2.





Algoritmus (- pokračovanie)

• **Krok 3.** Zo všetkých dočasne označených vrcholov nájdi ten vrchol i, ktorý má značku t(i) minimálnu.

Značku pri tomto vrchole i prehlás za definitívnu a zvoľ za nový riadiaci vrchol r := i.

{Pokiaľ existuje viac vrcholov s rovnakou minimálnou značkou, akú má vrchol i, za definitívnu značku môžeme prehlásiť len značku pri jednom z týchto vrcholov – ten potom berieme za riadiaci. Na tie ďalšie dôjde v nasledujúcich krokoch výpočtu.}
GOTO Krok 2.



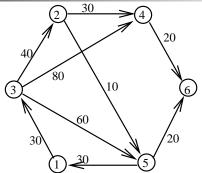
Poznámka

Ak upravíme podmienku zastavenia v Kroku 2. na podmienku:

Ak sú značky všetkých vrcholov definitívne, STOP, dostaneme verziu algoritmu, ktorá hľadá najkratšie cesty z vrchola u do

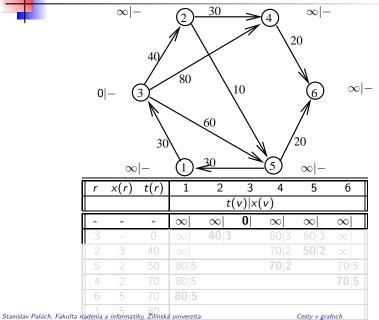




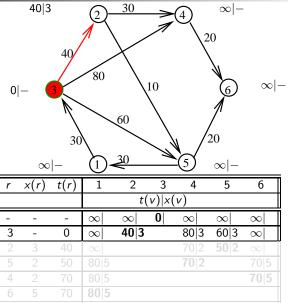


	r	x(r)	t(r)	1	2	3	4	5	6
					t(v) x((v)		
	-	-	-	∞	∞	0	∞	∞	∞
				∞	40 3		80 3	60 3	∞
	2	3	40	∞			70 2	50 2	∞
		2					70 2		70 5
	4	2	70						70 5
	6	5	70	80 5					
Stanislav Palúch, Fakulta ri	iadenia	a informati	ky, Žilinska	í univerzita				Cesty v gra	foch

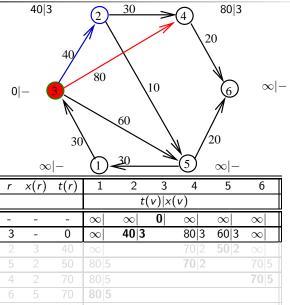




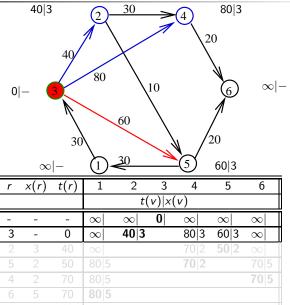




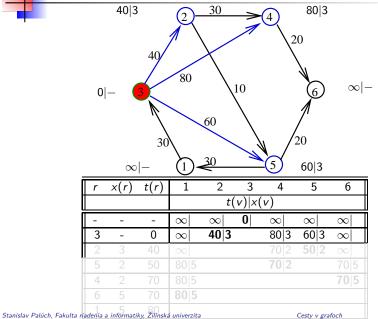






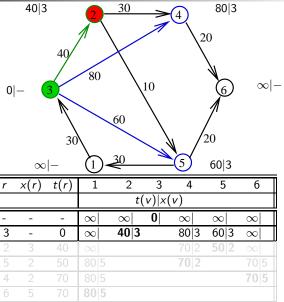




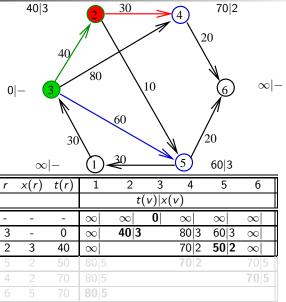




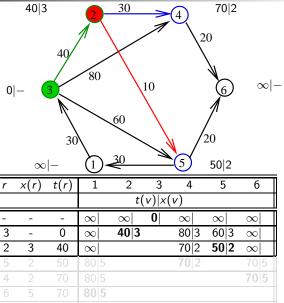
Stanislav Palúch, Fakulta riadenia a informatiky, Zilinská univerzita



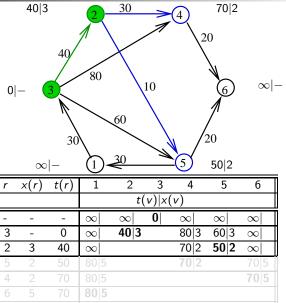




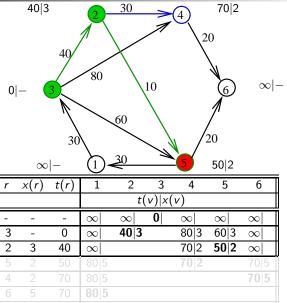




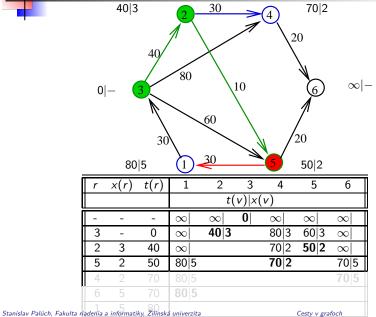






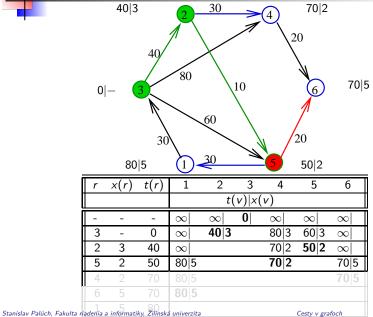




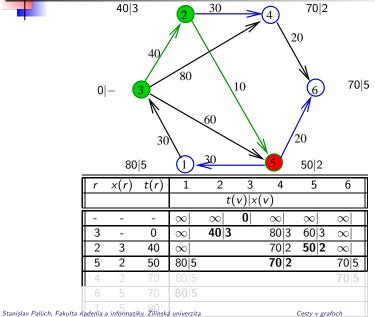


27/47



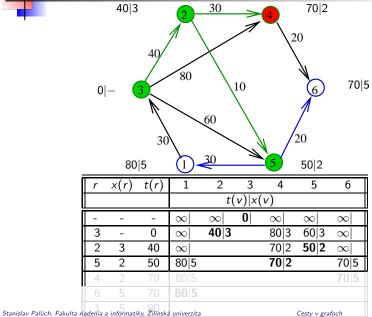




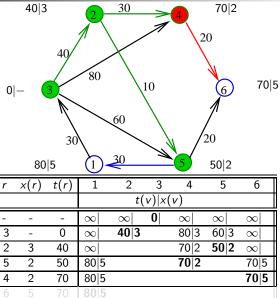


Cesty v grafoch

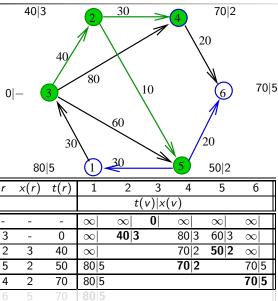




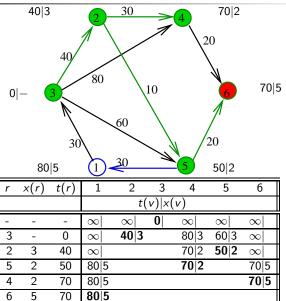




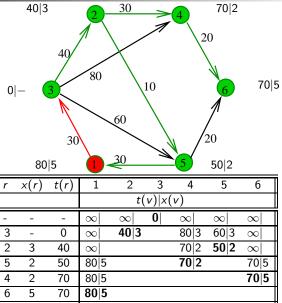






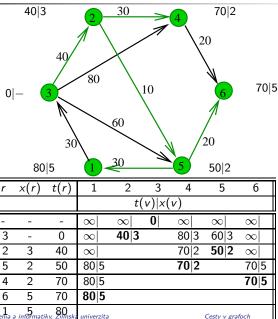








Stanislav Palúch, Fakulta riadenia



univerzita



Výpočet matice vzdialeností

Definícia

Reálna funkcia d definovaná na kartézskom súčine $V \times V$ sa nazýva **metrikou na množine** V, ak platí:

- 1. Pre každé $u, v \in V$ je $d(u, v) \ge 0$ a rovnosť nastáva práve vtedy, keď u=v.
- 2. Pre každé $u, v \in V$ platí d(u, v) = d(v, u).
- 3. Pre každé $u, v, w \in V$, je $d(u, w) \leq d(u, v) + d(v, w)$.

Definícia

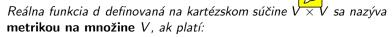
Nech G = (V, H, c) je súvislý hranovo ohodnotený graf alebo silne súvislý digraf, c(h) > 0.

Vzdialenosť vrcholov $u, v \in V$ d(u, v) je dĺžka najkratšej u–v cesty.



Výpočet matice vzdialeností

Definícia



- **1**. Pre každé $u, v \in V$ je $d(u, v) \ge 0$ a rovnosť nastáva práve vtedy, keď u=v.
- 2. Pre každé $u, v \in V$ platí d(u, v) = d(v, u).
- 3. Pre každé $u, v, w \in V$, je $d(u, w) \leq d(u, v) + d(v, w)$.

Definícia

Nech G = (V, H, c) je súvisty hranovo ohodnotený graf alebo silne súvislý digraf, c(h) > 0.

Vzdialenosť vrcholov $u, v \in V$ d(u, v) je dĺžka najkratšej u-v cesty.



Veta

Ak v súvislom grafe G=(V,H,c) je c(h)>0 pre každú hranu $h\in H$, potom je funkcia vzdialenosti $d:V\times V\to \mathbb{R}$ metrikou na množine vrcholov V.

Poznámka

V digrafoch predchádzajúce veta neplatí (nemusí platiť vzťah d(u, v) = d(v, u)).

Poznámka

Ak graf G nie je súvislý, resp. digraf \overrightarrow{G} nie je silne súvislý, potom možno pre $u \in V$, $v \in V$ také, že v nie je dosiahnuteľný z u doplniť definíciu vzdialenosti tak. že položíme $d(u,v) = \infty$.



Veta

Ak v súvislom grafe G=(V,H,c) je c(h)>0 pre každú hranu $h\in H$, potom je funkcia vzdialenosti $d:V\times V\to \mathbb{R}$ metrikou na množine vrcholov V.

Poznámka

V digrafoch predchádzajúce veta neplatí (nemusí platiť vzťah d(u, v) = d(v, u)).

Poznámka

Ak graf G nie je súvislý, resp. digraf \overrightarrow{G} nie je silne súvislý, potom možno pre $u \in V$, $v \in V$ také, že v nie je dosiahnuteľný z u doplniť definíciu vzdialenosti tak. že položíme $d(u,v) = \infty$.



Veta

Ak v súvislom grafe G=(V,H,c) je c(h)>0 pre každú hranu $h\in H$, potom je funkcia vzdialenosti $d:V\times V\to \mathbb{R}$ metrikou na množine vrcholov V.

Poznámka

V digrafoch predchádzajúce veta neplatí (nemusí platiť vzťah d(u, v) = d(v, u)).

Poznámka

Ak graf G nie je súvislý, resp. digraf G nie je silne súvislý, potom možno pre $u \in V$, $v \in V$ také, že v nie je dosiahnuteľný z u doplniť definíciu vzdialenosti tak, že položíme $d(u,v) = \infty$.



Veta

Ak v súvislom grafe G=(V,H,c) je c(h)>0 pre každú hranu $h\in H$, potom je funkcia vzdialenosti $d:V\times V\to \mathbb{R}$ metrikou na množine vrcholov V.

Poznámka

V digrafoch predchádzajúce veta neplatí (nemusí platiť vzťah d(u, v) = d(v, u)).

Poznámka

Ak graf G nie je súvislý, resp. digraf \overrightarrow{G} nie je silne súvislý, potom možno pre $u \in V$, $v \in V$ také, že v nie je dosiahnuteľný z u doplniť definíciu vzdialenosti tak, že položíme $d(u,v) = \infty$.



Polomer, priemer a excentricita grafu

Definícia

Nech G = (V, H, c) je hranovo ohodnotený graf, c(h) > 0. Definujeme:

excentricita vrchola
$$v \in V$$
 $e(v) = \max\{d(u, v) \mid u \in V\}$ polomer – rádius grafu G $r(G) = \min\{e(v) \mid v \in V\}$ priemer – diameter grafu G $d(G) = \max\{e(v) \mid v \in V\}$

Každý vrchol grafu G s minimálnou excentricitou e(v) nazveme centrálnym vrcholom grafu G, množinu všetkých centrálnych vrcholov grafu nazveme centrom grafu G.

Poznámka

Dá sa ľahko ukázať, že pre priemer d(G) grafu G plati

$$d(G) = \max\{d(u, v) \mid u \in V, v \in V\}.$$



Polomer, priemer a excentricita grafu

Definícia

Nech G = (V, H, c) je hranovo ohodnotený graf, c(h) > 0. Definujeme:

excentricita vrchola
$$v \in V$$
 $e(v) = \max\{d(u, v) \mid u \in V\}$
polomer – rádius grafu G $r(G) = \min\{e(v) \mid v \in V\}$
priemer – diameter grafu G $d(G) = \max\{e(v) \mid v \in V\}$

Každý vrchol grafu G s minimálnou excentricitou e(v) nazveme centrálnym vrcholom grafu G, množinu všetkých centrálnych vrcholov grafu nazveme centrom grafu G.

Poznámka

Dá sa ľahko ukázať, že pre priemer d(G) grafu G platí

$$d(G) = \max\{d(u, v) \mid u \in V, v \in V\}.$$



Algoritmus

Floydov algoritmus na výpočet matice vzdialeností vrcholov v hranovo ohodnotenom grafe, resp. digrafe G = (V, H, c), kde $c(h) \ge 0$.

• Krok 1. Zostroj maticu $C = (c_{ij})$, ktorej prvky sú definované nasledovne:

$$c_{ii} = 0$$
 pre všetky $i \in V$

a pre všetky $i, j, také, že i \neq j$

$$c_{ij} = \begin{cases} c(i,j), & \text{ak } \{i,j\} \in H, \text{ resp. } (i,j) \in H \\ \infty, & \text{ak } \{i,j\} \notin H, \text{ resp. } (i,j) \notin H \end{cases}$$

Zostroj aj maticu $\mathbf{X} = (x_{ij})$, kde

$$x_{ii} = i$$
 pre všetky $i \in V$

a pre všetky i, j, také, že $i \neq j$

$$x_{ij} = \begin{cases} i &, & \text{ak } \{i,j\} \in H, \text{ resp. } (i,j) \in H \\ \infty, & \text{ak } \{i,j\} \notin H, \text{ resp. } (i,j) \notin H \end{cases}$$



Algoritmus (- pokračovanie)

• Krok 2. Urob pre všetky k = 1, 2, ..., n = |V|: Pre všetky $i \neq k$ také, že $c_{ik} \neq \infty$, a pre všetky $j \neq k$ také, že $c_{kj} \neq \infty$, urob:

Ak $c_{ij} > c_{ik} + c_{kj}$, potom polož:

$$c_{ij}:=c_{ik}+c_{kj}$$

$$x_{ij} := x_{kj}$$



Matica **X** obsahuje pre každú dvojicu vrcholov i, j takú, že j je dosiahnuteľný z i, predposledný vrchol najkratšej i-j cesty.

Ak potrebujeme nájsť najkratšiu i-j cestu, využijeme maticu smerníkov ${\bf X}$ nasledovne:

Pre predposledný vrchol j_1 najkratšej i-j cesty je $j_1 = x_{ij}$. Ďalší vrchol tejto cesty (odzadu) je $j_2 = x_{ij_1}$, ďalší $j_3 = x_{ij_2}$ atď., pokiaľ nedôjdeme do vrchola



Algoritmus (- pokračovanie)

• Krok 2. Urob pre všetky $k=1,2,\ldots,n=|V|$: Pre všetky $i\neq k$ také, že $c_{ik}\neq \infty$, a pre všetky $j\neq k$ také, že $c_{kj}\neq \infty$, urob:

Ak $c_{ij} > c_{ik} + c_{kj}$, potom polož:

$$c_{ij} := c_{ik} + c_{kj}$$
$$x_{ij} := x_{kj}$$

Po skončení Floydovho algoritmu je matica ${\bf C}$ maticou vzdialeností vrcholov grafu, resp. digrafu G.

Matica \mathbf{X} obsahuje pre každú dvojicu vrcholov i, j takú, že j je dosiahnuteľný z i, predposledný vrchol najkratšej i-j cesty.

Ak potrebujeme nájsť najkratšiu i-j cestu, využijeme maticu smerníkov ${\bf X}$ nasledovne:

Pre predposledný vrchol j_1 najkratšej i-j cesty je $j_1 = x_{ij}$. Ďalší vrchol tejto cesty (odzadu) je $j_2 = x_{ji_1}$, ďalší $j_3 = x_{ji_2}$ atď., pokiaľ nedôjdeme do vrchola i

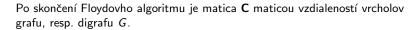


Algoritmus (- pokračovanie)

• Krok 2. Urob pre všetky $k=1,2,\ldots,n=|V|$: Pre všetky $i\neq k$ také, že $c_{ik}\neq \infty$, a pre všetky $j\neq k$ také, že $c_{kj}\neq \infty$, urob:

Ak $c_{ij} > c_{ik} + c_{kj}$, potom polož:

$$c_{ij} := c_{ik} + c_{kj}$$
$$x_{ii} := x_{ki}$$



Matica **X** obsahuje pre každú dvojicu vrcholov i, j takú, že j je dosiahnuteľný z i, predposledný vrchol najkratšej i-j cesty.

Ak potrebujeme nájsť najkratšiu i-j cestu, využijeme maticu smerníkov ${\bf X}$ nasledovne:

Pre predposledný vrchol j_1 najkratšej i-j cesty je $j_1 = x_{ij}$. Ďalší vrchol tejto cesty (odzadu) je $j_2 = x_{ij}$, ďalší $j_3 = x_{ij}$ atď., pokiaľ nedôjdeme do vrchola



Algoritmus (- pokračovanie)

Stanislav Palúch, Fakulta riadenia a informatiky, Žilinská univerzita

• Krok 2. Urob pre všetky k = 1, 2, ..., n = |V|: Pre všetky $i \neq k$ také, že $c_{ik} \neq \infty$, a pre všetky $j \neq k$ také, že $c_{kj} \neq \infty$, urob:

 $Ak c_{ij} > c_{ik} + c_{kj}$, potom polož:

$$c_{ij} := c_{ik} + c_{kj}$$
$$x_{ij} := x_{kj}$$

Po skončení Floydovho algoritmu je matica ${\bf C}$ maticou vzdialeností vrcholov grafu, resp. digrafu G.

Matica \mathbf{X} obsahuje pre každú dvojicu vrcholov i, j takú, že j je dosiahnuteľný z i, predposledný vrchol najkratšej i-j cesty.

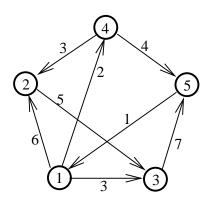
Ak potrebujeme nájsť najkratšiu i-j cestu, využijeme maticu smerníkov ${\bf X}$ nasledovne:

Pre predposledný vrchol j_1 najkratšej i-j cesty je $j_1 = x_{ij}$. Ďalší vrchol tejto cesty (odzadu) je $j_2 = x_{ij_1}$, ďalší $j_3 = x_{ij_2}$ atď., pokiaľ nedôjdeme do vrchola i.



Je daný digraf $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ diagramom z nasledujúceho obrázku. Vypočítame maticu vzdialeností pomocou Floydovho algoritmu.

Matica \mathbf{C}



Obr.: Digraf k príkladu.

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	∞
2	∞	0	5	∞	∞
3	∞	∞	0	∞	7
4	∞	3	∞	0	4
5	1	∞	∞	∞	0

Matica X

	1	2	3	4	5
1	1	1	1	1	∞
2	∞	2	2	∞	∞
3	∞	∞	3	∞	3
4	∞	4	∞	4	4
5	5	∞	∞	∞	5



Matica C

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	8
2	8	0	5	∞	∞
3	∞	∞	0	∞	7
4	∞	3	∞	0	4
5	1	∞	∞	∞	0

Matica X

ĺ		1	2	3	4	5
ſ	1	1	1	1	1	∞
I	2	∞	2	2	∞	∞
ı	3	∞	∞	3	∞	3
ı	4	∞	4	∞	4	4
l	5	5	∞	∞	∞	5

Matica \mathbf{C} po kroku 2 s k=1

	1	3	4	
1			2	00
	∞		00	7
4	00	00		4
	1 1	4		

Matica X po kroku 2 s k = 1

	1			4	
	1	1	1	1	00
	00			00	
4	00	4	∞	4	4
		1	1	1	5

Matica **C**So kroku 2 s k=2

	1		4	
1		6	2	∞
	00		00	00
4	00			4
	1	7		

Matica X by kroku 2 s k=2

po kroku 2 s k — 2							
	1			4			
1	1	1		1	∞		
	00	2		00	∞		
4	00	4		4	4		
	5	1		1			



Matica C

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	∞
2	8	0	5	∞	∞
3	∞	∞	0	∞	7
4	∞	3	∞	0	4
5	1	∞	∞	∞	0

Matica **C** po kroku 2 s k = 1

[1	2	3	4	5
[1	0	6	3	2	∞
ſ	2	∞	0	5	∞	8
ſ	3	∞	8	0	∞	7
l	4	∞	3	∞	0	4
l	5	1	7	4	3	0

Matica **C** kroku 2 s k = 2

	1	2	4	5
1		6	2	∞
2	00		00	00
3				
4	00			4
5	-1	7		

Matica X

Ī		1	2	3	4	5
Ī	1	1	1	1	1	∞
[2	2	8	2	2	∞	∞
1	3	∞	∞	3	∞	3
4	4	∞	4	∞	4	4
í	5	5	∞	∞	∞	5

Matica **X** po kroku 2 s k = 1

	po kioku 2 3 k = 1								
		1	2	3	4	5			
ſ	1	1	1	1	1	∞			
ĺ	2	∞	2	2	∞	8			
ĺ	3	∞	8	3	∞	3			
	4	∞	4	∞	4	4			
ı	5	5	1	1	1	5			

Matica **X** b kroku 2 s k=2

po kroku $2.5 k = 2$								
	1			4				
1	1	1		1	∞			
2	00	2		00	∞			
4	00	4		4	4			
5	5	1		1				



Matica C

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	∞
2	8	0	5	∞	∞
3	∞	∞	0	∞	7
4	∞	3	∞	0	4
5	1	∞	∞	∞	0

Matica **X**

	1	2	3	4	5
1	1	1	1	1	∞
2	∞	2	2	∞	∞
3	∞	∞	3	∞	3
4	∞	4	∞	4	4
5	5	∞	∞	∞	5

Matica **C** po kroku 2 s k = 1

		1	2	3	4	5
	1	0	6	3	2	∞
ſ	2	∞	0	5	∞	8
ſ	3	∞	8	0	∞	7
ı	4	∞	3	∞	0	4
l	5	1	7	4	3	0

Matica **X**no kroku 2 s k = 1

	po kroku 2 s k — 1									
		1	2	3	4	5				
ſ	1	1	1	1	1	∞				
I	2	∞	2	2	∞	8				
I	3	∞	8	3	∞	3				
	4	∞	4	∞	4	4				
	5	5	1	1	1	5				

Matica \mathbf{C} po kroku 2 s k=2

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	∞
2	∞	0	5	∞	∞
3	8	∞	0	∞	7
4	∞	3	8	0	4
5	1	7	4	3	0

Matica \mathbf{X} po kroku 2 s k=2

F	po kroku $2 \text{ s } k = 2$									
	1 2 3 4 5									
1	1	1	1	1	∞					
2	∞	2	2	∞	∞					
3	8	∞	3	8	3					
4	∞	4	2	4	4					
5	5	1	1	1	5					



Matica \mathbf{C} po kroku 2 s k=3

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	10
2	∞	0	5	∞	12
3	∞	∞	0	∞	7
4	8	3	8	0	4
5	1	7	4	3	0

Matica X po kroku 2 s k = 3

	1	2	3	4	5
1	1	1	1	1	3
2	∞	2	2	∞	3
3	∞	∞	3	∞	3
4	∞	4	2	4	4
5	5	1	1	1	5

Matica **C** po kroku 2 s k=4

	1			4	5
1				2	6
	∞		5	00	
	00	00		∞	
4	00	3		0	

Matica **X** po kroku 2 s *k* = 4

	1			4	
1	1	4	1	1	4
	∞	2	2	00	
	00	00		∞	
4	00	4	4	4	4
			1	1	

Matica **C** so kroku 2 s k = 5

	1			4	
1				2	6
	13		5	15	12
	6	13		10	7
4					4
	1	6	4		

Matica **X** oo kroku 2 s *k* = 5

	1			4	5
1	1	4	1	1	4
2	5	2	2	1	
3	5	4		1	
4	5	4	2	4	4
5	5	4	1	1	



Matica \mathbf{C} po kroku 2 s k=3

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	10
2	∞	0	5	∞	12
3	∞	∞	0	∞	7
4	8	3	8	0	4
5	1	7	4	3	0

Matica \mathbf{X} po kroku 2 s k=3

		1	2	3	4	5
1		1	1	1	1	3
2	2	∞	2	2	∞	3
3	3	∞	∞	3	∞	3
4	ļ	∞	4	2	4	4
5	;	5	1	1	1	5

Matica **C** po kroku 2 s k = 4

	1	2	3	4	5
1	0	5	3	2	6
2	∞	0	5	∞	12
3	∞	∞	0	∞	7
4	∞	3	8	0	4
5	1	6	4	3	0

Matica X po kroku 2 s k=4

		P 0 11				•
I		1	2	3	4	5
Ī	1	1	4	1	1	4
	2	∞	2	2	∞	3
	3	∞	∞	3	∞	3
	4	∞	4	4	4	4
ĺ	5	5	4	1	1	5

Matica **C** oo kroku 2 s *k* = 5

	1			4	
1				2	6
2	13		5	15	12
3	6	13		10	7
4					4
5	1	6	4		

Matica **X** po kroku 2 s *k* = !

	1			4	5
1	1	4	1	1	4
2	5	2	2	1	
3	5	4		1	
4	5	4	2	4	4
5	5	4	1	1	



Matica \mathbf{C} po kroku 2 s k = 3

	1	2	3	4	5
1	0	6	3	2	10
2	∞	0	5	∞	12
3	∞	∞	0	∞	7
4	8	3	8	0	4
5	1	7	4	3	0

Matica X po kroku 2 s k = 3

	1	2	3	4	5
1	1	1	1	1	3
2	∞	2	2	∞	3
3	∞	∞	3	∞	3
4	∞	4	2	4	4
5	5	1	1	1	5

Matica **C** po kroku 2 s k = 4

	1	2	3	4	5
1	0	5	3	2	6
2	∞	0	5	∞	12
3	∞	∞	0	∞	7
4	∞	3	8	0	4
5	1	6	4	3	0

Matica X po kroku 2 s k = 4

	po mona z o n .								
		1	2	3	4	5			
ſ	1	1	4	1	1	4			
ı	2	∞	2	2	∞	3			
l	3	∞	∞	3	∞	3			
l	4	∞	4	4	4	4			
I	5	5	4	1	1	5			

Matica **C** po kroku 2 s k = 5

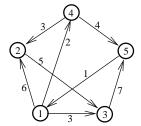
PΟ	KIC	nu	_	3 N		
	1	2	3	4	5	
1	0	5	3	2	6	Π
2	13	0	5	15	12	
3	$\langle \vee \rangle$	2 3	0	10	7	
4	⟨ ^^	>3	8	0	4	
5	1	6	4	3	0	
			_			-

Matica \mathbf{X} so kroku 2 s k=1

рc	Kr	oku	2 :	5 K	= 5
	1	2	3	4	5
1	1	4	1	1	4
2	5	2	2	1	3
3	5	4	3	1	3
4	5	4	2	4	4
5	5	4	1	1	5



Floydov algoritmus - výsledky príkladu



i-tý riadok výslednej matice \mathbf{X} obsahuje smerníky pre konštrukcieu všetkých najkratších i-j ciest.

Hľadajme najkratšiu 3-4 cestu.

 $x_{3,4} = 1$ – predposledný vrchol hľadanej cesty je vrchol 1

 $x_{3,1} = 5 - d'alší vrchol odzadu je vrchol 5$

 $x_{3,5} = 3$ – vrchol 3 je začiatočný vrchol hľadanej cestv

Najkratšia 3-4 cesta je (3, (3,5), 5, (5,1), 1, (1,4), 4) a má dĺžku $c_{3,4} = 10$.

Matica \mathbf{C} po kroku 2 s k=5

	1	2	3	4	5
1	0	5	3	2	6
2	13	0	5	15	12
3	6	13	0	10	7
4	5	3	8	0	4
5	1	6	4	3	0

Matica \mathbf{X} po kroku 2 s k = 5

		ρυ.			. •	
		1	2	3	4	5
Π	L	1	4	1	1	4
2	2	5	2	2	1	3
3	3	5	4	3	1	3
4	1	5	4	2	4	4
í	5	5	4	1	1	5



Algoritmus

Label-set a Label-correct implementácia algoritmu na hľadanie najkratších orientovaných u–v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých ostatných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou orientovanej hrany c(h), kde $0 \notin V$.

- Krok 1: Inicializácia.
 - Polož t(u) := 0, $t(i) := \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$. Polož $\mathcal{E} := \{u\}$.
- **Krok 2:** Vyber $r \in \mathcal{E}$, polož $\mathcal{E} := \mathcal{E} \{r\}$. Pre všetky orientované hrany tvaru $(r, j) \in H$ urob: $Ak \ t(j) > t(r) + c(r, j)$, potom

$$t(j) := t(r) + c(r, j), x(j) := r, \mathcal{E} := \mathcal{E} \cup \{j\}$$

• Krok 3: Ak E ≠ ∅, choď na Krok 2. Ak E = ∅, potom t(i) predstavuje dĺžku najkratšej orientovanej u−i cesty pre každý vrchol i. Najkratšiu orientovanú u−i cestu zostroj potom spätne pomocou značiek x(i) ako v predchádzajúcich dvoch algoritmoch.



Algoritmus

Label-set a Label-correct implementácia algoritmu na hľadanie najkratších orientovaných u–v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých ostatných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou orientovanej hrany c(h), kde $0 \notin V$.

- Krok 1: Inicializácia.
 - Polož t(u) := 0, $t(i) := \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$. Polož $\mathcal{E} := \{u\}$.
- **Krok 2:** Vyber $r \in \mathcal{E}$, polož $\mathcal{E} := \mathcal{E} \{r\}$. Pre všetky orientované hrany tvaru $(r, j) \in H$ urob: $Ak \ t(j) > t(r) + c(r, j)$, potom

$$t(j) := t(r) + c(r, j), x(j) := r, \mathcal{E} := \mathcal{E} \cup \{j\}.$$

• Krok 3: Ak E ≠ ∅, choď na Krok 2. Ak E = ∅, potom t(i) predstavuje dĺžku najkratšej orientovanej u−i cesty pre každý vrchol i. Najkratšiu orientovanú u−i cestu zostroj potom spätne pomocou značiek x(i) ako v predchádzajúcich dvoch algoritmoch.



Algoritmus

Label-set a Label-correct implementácia algoritmu na hľadanie najkratších orientovaných u-v ciest z pevného vrchola $u \in V$ do všetkých ostatných vrcholov $v \in V$ v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ s nezápornou cenou orientovanej hrany c(h), kde $0 \notin V$.

- Krok 1: Inicializácia.
 - Polož t(u) := 0, $t(i) := \infty$ pre $i \in V$, $i \neq u$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$. Polož $\mathcal{E} := \{u\}$.
- **Krok 2:** Vyber $r \in \mathcal{E}$, polož $\mathcal{E} := \mathcal{E} \{r\}$. Pre všetky orientované hrany tvaru $(r, j) \in H$ urob: $Ak \ t(j) > t(r) + c(r, j)$, potom

$$t(j) := t(r) + c(r, j), x(j) := r, \mathcal{E} := \mathcal{E} \cup \{j\}.$$

• Krok 3: $Ak \ \mathcal{E} \neq \emptyset$, choď na Krok 2. $Ak \ \mathcal{E} = \emptyset$, potom t(i) predstavuje dĺžku najkratšej orientovanej u-i cesty pre každý vrchol i. Najkratšiu orientovanú u-i cestu zostroj potom spätne pomocou značiek x(i) ako v predchádzajúcich dvoch algoritmoch.



Ak v druhom kroku posledného algoritmu vyberáme $r \in \mathcal{E}$ ľubovoľne, dostávame implementáciu základného algoritmu, ktorú voláme **label correct algoritmus**.

Ak za prvok $r \in \mathcal{E}$ vyberáme prvok z najmenšou značkou t(), potom dostaneme implementáciu Dijkstrovho algoritmu, ktorú voláme **label set algoritmus**.

Ak potrebujeme len jednu u-v cestu, label set algoritmus zastavíme v okamihu vybratia vrchola v z množiny \mathcal{E} .

Pre label correct algoritmus je výhodné organizovať $\mathcal E$ ako zásobník, pre label set algoritmus sa $\mathcal E$ organizuje ako prioritný front, prípadne ako halda.

Aby sme do zásobníka, resp. do prioritného frontu $\mathcal E$ nevkladali ten istý vrchol viackrát, je vhodné ku každému vrcholu $v \in V$ udržiavať indikátor hovoriaci, či vrchol v je v množine $\mathcal E$.



												(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7	
							t(v) x	r(v)		množina ${\cal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3
1.	3	0		10 3			60 3			2 5
2.	2	10				40 2				5 4
								210 5		4 1 6
4.	4	40						50 4		1 6
	1								210 1	6 7
6.	6	50	70 6							7 1
		210								1
	1								190 1	
9.	7	190								



								(5,1)	(5, 2)	(5,6)	(6,1)	(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7		
							t(v) x	(v)			množina ${\mathcal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
1.	3	0		10 3			60 3			2	5
2.	2	10				40 2				5	4
								210 5		4	1 6
4.	4	40						50 4		1	
	1								210 1		7
											1
		210								1	
	1								190 1		
		190									



												(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7		
							t(v) x	r(v)		ı	množina ${\cal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
1.	3	0		10 3			60 3			2	5
2.	2	10				40 2				5	4
3.	5	60	90 5					210 5		4	1 6
4.	4	40						50 4		1	
	1								210 1		7
											1
		210								1	
	1								190 1		
		190									



	(1,3)							(5,1)	(5, 2)	(5,6)	(6,1)	(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	<i>t</i> (<i>r</i>)	1	2	3	4	5	6	7			
							t(v) x	(v)		ı	mn	ožina ${\mathcal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3		
1.	3	0		10 3			60 3			2	5	
2.	2	10				40 2				5	4	
3.	5	60	90 5					210 5		4	1	6
4.	4	40						50 4		1	6	
	1								210 1		7	
											1	
		210								1		
	1								190 1			
		190										



							(4,6)	(5,1)	(5, 2)	(5,6)	(6,1)	(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

					5	6	'		
					t(v) x	r(v)		ı	množina ${\mathcal E}$
	$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
0		10 3			60 3			2	5
10				40 2				5	4
60	90 5					210 5		4	1 6
40						50 4		1	6
90							210 1	6	7
									1
210								1	
							190 1		
190									
	10 60 40 90 50 210	10 60 90 5 40 90 50 70 6 210 70	10 60 90 5 40 90 50 70 6 210	10 60 90 5 40 90 50 70 6 210	10 40 2 60 90 5 40 90 50 70 6 210	10 40 2 60 90 5 40 90 50 70 6 210 70	10 40 2 60 90 5 210 5 40 50 4 90 50 70 6 210 70	10 40 2 60 90 5 210 5 40 50 4 90 210 1 50 70 6 210 70 190 1	10 40 2 5 60 90 5 210 5 4 40 50 4 1 90 210 1 6 50 70 6 7 210 1 7 70 190 1 7



												(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7		•
							t(v) x	(v)			množina ${\mathcal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
1.	3	0		10 3			60 3			2	5
2.	2	10				40 2				5	4
3.	5	60	90 5					210 5		4	1 6
4.	4	40						50 4		1	6
5.	1	90							210 1	6	7
6.	6	50	70 6							7	1
7.		210								1	
	1								190 1		
		190									



												(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7		
							t(v) x	(v)		1	množina ${\cal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
1.	3	0		10 3			60 3			2	5
2.	2	10				40 2				5	4
3.	5	60	90 5					210 5		4	1 6
4.	4	40						50 4		1	6
5.	1	90							210 1	6	7
6.	6	50	70 6							7	1
7.	7	210								1	
	1								190 1		
		190									



												(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7		
							t(v) x	(v)		-	množina ${\mathcal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
1.	3	0		10 3			60 3			2	5
2.	2	10				40 2				5	4
3.	5	60	90 5					210 5		4	1 6
4.	4	40						50 4		1	6
5.	1	90							210 1	6	7
6.	6	50	70 6							7	1
7.	7	210								1	
8.	1	70							190 1	7	
		190									



												(7,3)
c(h)	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	t(r)	1	2	3	4	5	6	7	
							t(v) x	(v)		množina ${\mathcal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3
1.	3	0		10 3			60 3			2 5
2.	2	10				40 2				5 4
3.	5	60	90 5					210 5		4 1 6
4.	4	40						50 4		1 6
5.	1	90							210 1	6 7
6.	6	50	70 6							7 1
7.	7	210								1
8.	1	70						•	190 1	7
9.	7	190								



	(1, 3)							(5,1)	(5, 2)	(5,6)	(6,1)	(7,3)
c(h	20	120	30	10	60	80	10	30	90	150	20	40

	r	<i>t</i> (<i>r</i>)	1	2	3	4	5	6	7		
		· /					t(v) x	(v)		n	nnožina ${\cal E}$
	-		$\infty 0$	$\infty 0$	0 0	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	$\infty 0$	3	
1.	3	0		10 3			60 3			2	5
2.	2	10				40 2				5	4
3.	5	60	90 5					210 5		4	1 6
4.	4	40						50 4		1	6
5.	1	90							210 1	6	7
6.	6	50	70 6							7	1
7.	7	210								1	
8.	1	70							190 1	7	
9.	7	190									



Hľadanie cyklu zápornej ceny v digrafe

Algoritmus

Algoritmus na na hľadanie cyklu zápornej ceny v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ so všeobecnou cenou hrán.

- Krok 1: Inicializácia.
 - Polož t(i) := 0 pre všetky $i \in V$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$. Polož $\mathcal{E} := V$
- Krok 2: Vyber $r \in \mathcal{E}$, polož $\mathcal{E} := \mathcal{E} \{r\}$. Pre všetky orientované hrany tvaru $(r,j) \in H$ urob: $Ak \ t(j) > t(r) + c(r,j)$, potom polož t(j) := t(r) + c(r,j), x(j) := r, $\mathcal{E} := \mathcal{E} \cup \{j\}$ a vyskúšaj či s v postupnosti

$$\times(j), \times(\times(j)), \times(\times(\times(j))), \dots$$

vyskytuje vrchol j. Ak áno, našiel si cyklus obsahujúci vrchol j. STOP. Ak nie, pokračuj krokom 3.

• Krok 3: $Ak \mathcal{E} \neq \emptyset$, chod' na Krok 2.

Ak $\mathcal{E} = \emptyset$. STOP. v digrafe \overrightarrow{G} neexistuie cvklus.





Hľadanie cyklu zápornej ceny v digrafe

Algoritmus

Algoritmus na na hľadanie cyklu zápornej ceny v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ so všeobecnou cenou hrán.

- Krok 1: Inicializácia. Polož t(i) := 0 pre všetky $i \in V$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$. Polož $\mathcal{E} := V$.
- Krok 2: Vyber $r \in \mathcal{E}$, polož $\mathcal{E} := \mathcal{E} \{r\}$. Pre všetky orientované hrany tvaru $(r,j) \in H$ urob: $Ak \ t(j) > t(r) + c(r,j)$, potom polož t(j) := t(r) + c(r,j), x(j) := r, $\mathcal{E} := \mathcal{E} \cup \{j\}$ a vyskúšaj či sa v postupnosti

$$x(j), x(x(j)), x(x(x(j))), \dots$$

vyskytuje vrchol j. Ak áno, našiel si cyklus obsahujúci vrchol j. STOP. Ak nie, pokračuj krokom 3.

• Krok 3: $Ak \mathcal{E} \neq \emptyset$, chod' na Krok 2.

Ak $\mathcal{E} = \emptyset$, STOP, v digrafe \overrightarrow{G} neexistuje cyklus.





Hľadanie cyklu zápornej ceny v digrafe

Algoritmus

Algoritmus na na hľadanie cyklu zápornej ceny v hranovo ohodnotenom digrafe $\overrightarrow{G} = (V, H, c)$ so všeobecnou cenou hrán.

- Krok 1: Inicializácia. Polož t(i) := 0 pre všetky $i \in V$ a x(i) := 0 pre každé $i \in V$. Polož $\mathcal{E} := V$.
- Krok 2: Vyber $r \in \mathcal{E}$, polož $\mathcal{E} := \mathcal{E} \{r\}$. Pre všetky orientované hrany tvaru $(r,j) \in H$ urob: $Ak \ t(j) > t(r) + c(r,j)$, potom polož t(j) := t(r) + c(r,j), x(j) := r, $\mathcal{E} := \mathcal{E} \cup \{j\}$ a vyskúšaj či sa v postupnosti

$$x(j), x(x(j)), x(x(x(j))), \dots$$

vyskytuje vrchol j. Ak áno, našiel si cyklus obsahujúci vrchol j. STOP. Ak nie, pokračuj krokom 3.

• Krok 3: $Ak \mathcal{E} \neq \emptyset$, chod' na Krok 2.

Ak $\mathcal{E} = \emptyset$, STOP, v digrafe \overrightarrow{G} neexistuje cyklus.





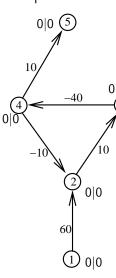
Cyklus zápornej ceny v digrafe

Poznámka

Postupnosť

v druhom kroku počítame pokiaľ sa v nej vyskytne prvok j, alebo taký vrchol k = x(x(...x(j)...)), pre ktorý x(k) = 0.



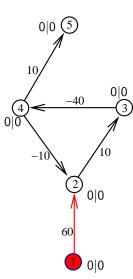


	r	t(r)	1	2	3	4	5					
					t(v)	x(v)		m	no	žina	\mathcal{E}	
	-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2	3	4 5		_
1.	1	0						2	3	4 5		
2.										4 5		
						-40 3				4 5		
4.	4	-40		-50 4			-30 4				2	
											2	
					-40 2							

$$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\ldots x(j)\ldots x(j)\ldots))}_{k \cdot kr \acute{a}t}$$

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.						
3.	4					
4.	2	4				
4.		4				
5.						
6.		2	4			



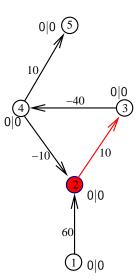


	r	t(r)	1	2	3	4	5			
					t(v)	x(v)		m	ınožina	\mathcal{E}
	-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2	3 4 5	
1.	1	0						2	3 4 5	
2.	2	0							3 4 5	
						-40 3			4 5	
4.	4	-40		-50 4			-30 4			2
										2
6.	2				-40 2					

 $x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\dots x(j)\dots x(j)\dots))}_{k-\text{krát}}$

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.	-					
3.	4					
4.	2	4				
4.		4				
6.		2	4			



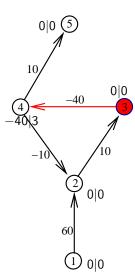


	r	t(r)	1	2	3	4	5	
					t(v)	x(v)		množina ${\cal E}$
	-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2 3 4 5
1.	1	0						2 3 4 5
2.	2	0						3 4 5
3.	3	0				-40 3		4 5
4.	4	-40		-50 4			-30 4	5 2
								2
6.					-40 2			

$$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\ldots x(j)\ldots x(j)\ldots))}_{k-krát}$$

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.	-					
3.	4	3	0			
4.	2	4				
4.		4				
6.		2	4			



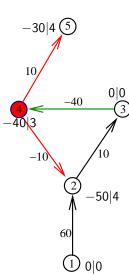


	r	t(r)	1	2	3	4	5	
					t(v)	x(v)		množina ${\cal E}$
	-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2 3 4 5
1.	1	0						2 3 4 5
2.	2	0						3 4 5
3.	3	0				-40 3		4 5
4.	4	-40		-50 4			-30 4	5 2
								2
					-40 2			

$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\ldots x(j)\ldots x(j)\ldots))}$
k-krát

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.	-					
3.	4	3	0			
4.	2	4	3	0		
4.		4				
6.		2	4			



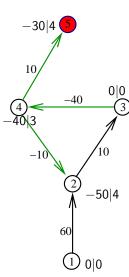


	r	<i>t</i> (<i>r</i>)	1	2	3	4	5	
					t(v)	x(v)		množina ${\mathcal E}$
	-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2 3 4 5
1.	1	0						2 3 4 5
2.	2	0						3 4 5
3.	3	0				-40 3		4 5
4.	4	-40		-50 4			-30 4	5 2
5.	5	0						2
	2							

$$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\ldots x(j)\ldots x(j)\ldots))}_{k-\text{krát}}$$

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.	-					
3.	4	3	0			
4.	2	4	3	0		
4.	5	4	3	0		
5.	-					
			- 4			





	r	<i>t</i> (<i>r</i>)	1	2	3	4	5	
					t(v)	x(v)		množina ${\mathcal E}$
	-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2 3 4 5
1.	1	0						2 3 4 5
2.	2	0						3 4 5
3.	3	0				-40 3		4 5
4.	4	-40		-50 4			-30 4	5 2
5.	5	0						2
6.	2	-50			-40 2			3

$$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\ldots x(j)\ldots x(j)\ldots))}_{k-krát}$$

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.	-					
3.	4	3	0			
4.	2	4	3	0		
4.	5	4	3	0		
5.	-					
6	3	2	4	3		



-30|4 (5)

Hľadanie cyklu zápornej ceny

Í		r	t(r)	1	2	3	4	5	
						t(v)	x(v)		množina ${\mathcal E}$
ſ		-		0 0	0 0	0 0	0 0	0 0	1 2 3 4 5
	1.	1	0						2 3 4 5
	2.	2	0						3 4 5
	3.	3	0				-40 3		4 5
	4.	4	-40		-50 4			-30 4	5 2
	5.	5	0						2
2	6.	2	-50			-40 2			3
់ វ									

(A)	-40	-4
-40/3		1
-10	. /	10
•		
	_	50 4

60

$$x^{(k)}(j) = \underbrace{x(x(\ldots x(j)\ldots x(j)\ldots))}_{k \text{ left}}$$

	j	x(j)	$x^{(2)}(j)$	$x^{(3)}(j)$	$x^{(4)}(j)$	$x^{(5)}(j)$
1.	-					
2.	-					
3.	4	3	0			
4.	2	4	3	0		
4.	5	4	3	0		
5.	-					
6.	3	2	4	3		

0|0



Floydov algoritmus 5 (str. 117) možno tiež modifikovať tak, že v prípade všeobecného digrafu nájde záporný cyklus.

Stačí v kroku 1. definovať začiatočnú maticu C nasledovne

$$c_{ij} = \begin{cases} c(i,j), & \text{ak } \{i,j\} \in H, & \text{resp.} \quad (i,j) \in H \\ \mathbf{\infty}, & \text{ak } \{i,j\} \notin H, & \text{resp.} \quad (i,j) \notin H \end{cases}$$

Matica \mathbf{C} má na rozdiel od štandardného Floydovho algoritmu na hlavnej diagonále ∞ . Matica \mathbf{X} je bez zmeny. Krok 2. je rovnaký. Pozor! Treba meniť aj prvky hlavnej diagonály!!!

Po ukončení práce tohto algoritmu budú prvky c_{ii} na diagonále rovné dĺžke najkratšieho i-i cyklu.

Ak sa na hlavnej diagonále matice \mathbf{C} v priebehu výpočtu Floydovým algoritmom objaví záporné číslo c_{jj} , objavili sme tým cyklus zápornej ceny obsahujúci vrchol j.

Tento cyklus určíme pomocou matice smerníkov X.



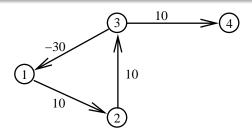
Príklad

Treba zistiť, či digraf z nasledujúceho obrázku obsahuje cyklus zápornej ceny.

Zostavíme matice ${\bf C}$ a ${\bf X}$ a postupne urobíme Krok 2. Floydovho algoritmu pre k=1,2,3.

Vývoj matíc C a X vidíme postupne v tabuľkách na nasledujúcej fólii.

Keďže v poslednom riadku matice ${\bf C}$ pre k=3 sú samé ∞ , pre k=4 sa už matice ${\bf C}$ a ${\bf X}$ nezmenia.





												C po <i>k</i> = 3				
I	∞	10	∞	∞	∞	10	∞	∞	∞	10	20	∞	-10	0	20	30
ı	∞	∞	10	∞	∞	∞	10	∞	∞	∞	10	∞	-20	-10	10	20
ı	-30	∞	∞	10	∞ ~ -30	-20	∞	10	-30	-20	-10	10	-30	-20	-10	10
l	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞	∞

	Х											X po $k = 3$			
-	1	-	-	-	1	-	-	-	1	2	-	3	1	2	3
-	-	2	-	-	-	2	-	-	-	2	-	3	1	2	3
3	-	-	3	3	1	-	3	3	1	2	3	3 3 3	1	2	3
-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-	-

Už po vypočítaní tretej dvojice tabuliek sa na diagonále matice C objavilo na mieste c_{33} záporné číslo -10, čo stačí na konštatovanie, že skúmaný digraf obsahuje cyklus so zápornou cenou, ktorý obsahuje vrchol 3.

Tretí riadok matice smerníkov **X** hovorí, že predposledný vrchol tohto cyklu je $x_{33} = 2$, bezprostredne pred vrcholom 2 leží na hľadanom cykle vrchol $x_{32} = 1$ a pred ním je vrchol $x_{31} = 3$, v ktorom sa cyklus uzaviera.

Hľadaný cyklus so zápornou cenou je teda



Majme hranovo ohodnotený graf G = (V, H, c) kde ohodnotenie c predstavuje spoľahlivosť hrany (pravdepodobnosť úspešného prechodu hranou), t. j. 0 < c(h) < 1.

Nech $\mu(u, v)$ je u–v cesta.

Spoľahlivosť $s(\mu(u, v))$ **cesty** $\mu(u, v)$ *definujeme:*

$$s(\mu(u,v)) = \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h) .$$

u-v cesta maximálnej spoľahlivosti je tá u-v cesta $\mu(u,v)$, ktorá má zo všetkých u-v ciest najväčšiu spoľahlivosť.

Veta

Nech G=(V,H,c), $kde\ c(h)>0$ je spoľahlivosť hrany $h\in H$. u–v cesta $\mu(u,v)$ je cestou maximálnej spoľahlivosti v grafe G=(V,H,c) práve vtedy, ak $\mu(u,v)$ je najkratšou cestou v grafe $\overline{G}=(V,H,\overline{c})$, kde pre cenu hrany \overline{c} platí $\overline{c}(i,j)=-\log_z\big(c(i,j)\big)$, $(kde\ z>1)$.



Najspoľahlivejšia u-v cesta

Cieľ: maximalizovať

$$s(\mu(u,v)) = \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$

 $d(\mu(u,v))$ je maximálne \Leftrightarrow $\Leftrightarrow \log d(\mu(u,v))$ je maximálne.

Ciel': maximalizovať

$$\log s(\mu(u,v)) = \log \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h) = \sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h)$$

$$\sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h) \text{ je maximálne} \Leftrightarrow \\ \Leftrightarrow \sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h) \text{ je minimálne}$$

Ciel': minimalizovat
$$\sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h)$$

Najkratšia u-v cesta

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$



Najspoľahlivejšia u-v cesta

Cieľ: maximalizovať

$$s(\mu(u,v)) = \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$

 $d(\mu(u,v))$ je maximálne \Leftrightarrow $\Leftrightarrow \log d(\mu(u,v))$ je maximálne.

Cieľ: maximalizovať

$$\log s(\mu(u,v)) = \log \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h) = \sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h)$$

$$\sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h) \text{ je maximálne} \Leftrightarrow \\ \Leftrightarrow \sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h) \text{ je minimálne}$$

Ciel': minimalizovat
$$\sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h)$$

Najkratšia u-v cesta

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$



Najspoľahlivejšia u-v cesta

Ciel': maximalizovať

$$s(\mu(u,v)) = \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$

 $d(\mu(u,v))$ je maximálne \Leftrightarrow $\Leftrightarrow \log d(\mu(u,v))$ je maximálne.

Ciel': maximalizovať

$$\log s(\mu(u,v)) = \log \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h) = \sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h)$$

$$\sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h) \text{ je maximálne} \Leftrightarrow \\ \Leftrightarrow \sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h) \text{ je minimálne}$$

Ciel': minimalizovat' $\sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h)$

Najkratšia u-v cesta

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$



Najspoľahlivejšia u-v cesta

Cieľ: maximalizovať

$$s(\mu(u,v)) = \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$

 $d(\mu(u,v))$ je maximálne \Leftrightarrow $\Leftrightarrow \log d(\mu(u,v))$ je maximálne.

Ciel': maximalizovať

$$\log s(\mu(u,v)) = \log \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h) = \sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h)$$

$$\sum_{h \in \boldsymbol{\mu}(u,v)} \log c(h) \text{ je maximálne} \Leftrightarrow \sum_{h \in \boldsymbol{\mu}(u,v)} -\log c(h) \text{ je minimálne}.$$

Ciel': minimalizovat
$$\sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h)$$

Najkratšia u-v cesta

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$



Najspoľahlivejšia u-v cesta

Ciel': maximalizovať

$$s(\mu(u,v)) = \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$

 $d(\mu(u,v))$ je maximálne \Leftrightarrow $\Leftrightarrow \log d(\mu(u,v))$ je maximálne.

Cieľ: maximalizovať

$$\log s(\mu(u,v)) = \log \prod_{h \in \mu(u,v)} c(h) = \sum_{h \in \mu(u,v)} \log c(h)$$

$$\sum_{h \in \boldsymbol{\mu}(u,v)} \log c(h) \text{ je maximálne} \Leftrightarrow \sum_{h \in \boldsymbol{\mu}(u,v)} -\log c(h) \text{ je minimálne}.$$

Ciel': minimalizovat
$$\sum_{h \in \mu(u,v)} -\log c(h)$$

Najkratšia u-v cesta

$$d(\mu(u,v)) = \sum_{h \in \mu(u,v)} c(h)$$