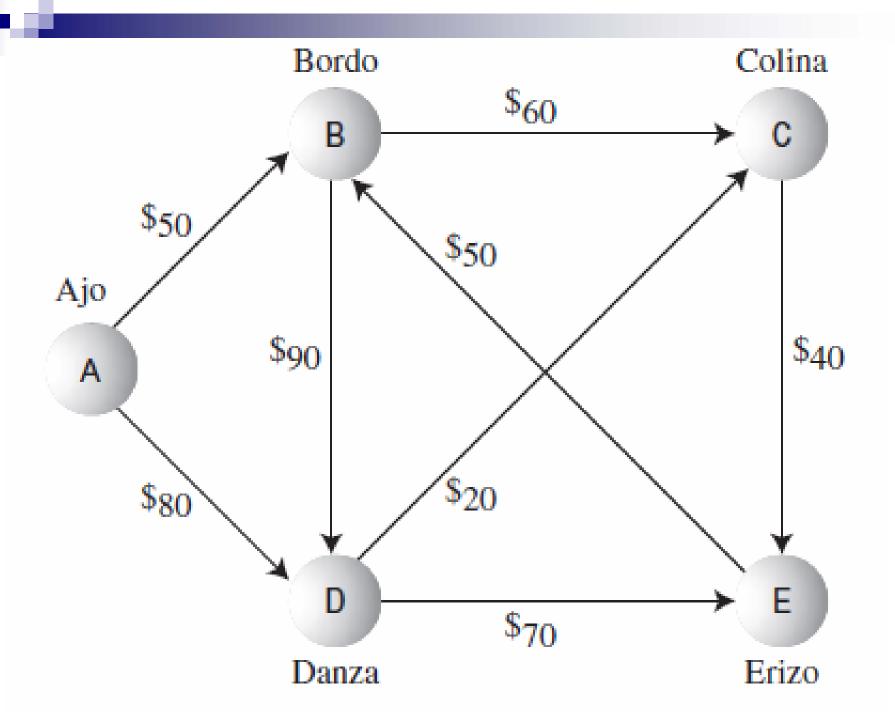
# ALGORITMUL LUI FLOYD

ȘI. Dr. Ing. Șerban Radu Departamentul de Calculatoare Facultatea de Automatică și Calculatoare



# Problema drumului de lungime minimă din orice vârf

- Problema se referă la aflarea costului minim din orice vârf către oricare alt vârf, folosind muchii multiple
- Aceasta se numeşte problema drumului de lungime minimă din orice vârf (all-pairs shortest path problem)



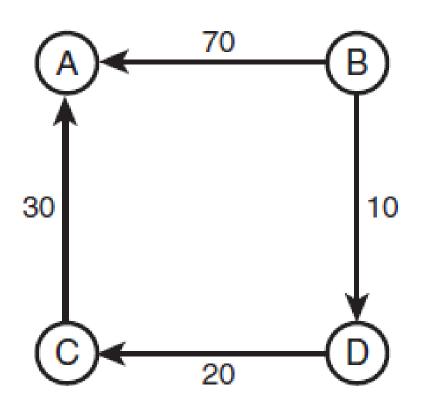
|   | Α | В   | С   | D   | E   |
|---|---|-----|-----|-----|-----|
| A |   | 50  | 100 | 80  | 140 |
| В |   |     | 60  | 90  | 100 |
| C |   | 90  |     | 180 | 40  |
| D |   | 110 | 20  |     | 60  |
| E |   | 50  | 110 | 140 |     |



#### Algoritmul lui Floyd

- Algoritmul lui Warshall reprezintă o modalitate rapidă de a crea un tabel care indică vârfurile în care se poate ajunge dintr-un anumit vârf, într-unul sau mai mulți pași
- O abordare similară pentru grafuri ponderate este folosită de algoritmul lui Floyd, descoperit de Robert Floyd în 1962





| _ | Α  | В | С  | D  |
|---|----|---|----|----|
| Α |    |   |    |    |
| В | 70 |   |    | 10 |
| С | 30 |   |    |    |
| D |    |   | 20 |    |



- Matricea de adiacență indică costurile tuturor căilor cu o singură muchie
- Se dorește extinderea acestei matrici pentru a indica costurile tuturor căilor, indiferent de lungimea lor
- De exemplu, se poate ajunge de la B la C cu un cost de 30 (10 de la B la D şi 20 de la D la C)



- Similar algoritmului lui Warshall, se modifică matricea de adiacență
- Se examinează fiecare celulă de pe fiecare rând
- Dacă există o pondere pozitivă, de exemplu 30 la intersecția liniei C cu coloana A, atunci se analizează coloana C, deoarece C reprezintă linia unde se află 30



- Dacă se găsește o celulă în coloana C, de exemplu 40 la linia D, atunci există o cale de la C la A cu o pondere de 30 și o cale de la D la C cu o pondere de 40
- Se poate deduce că există o cale cu două muchii de la D la A, cu o pondere de 70

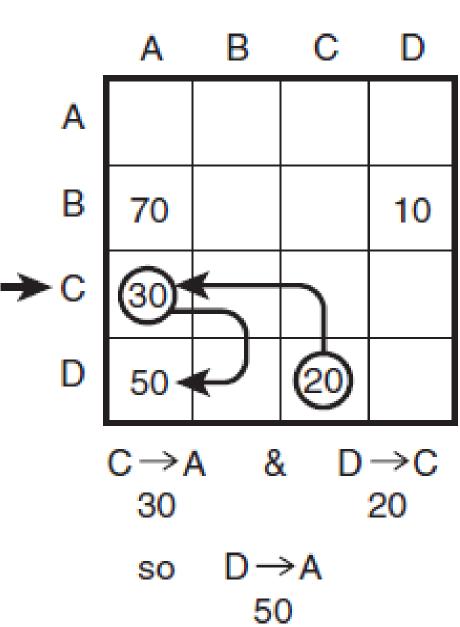


- Linia A este vidă
- Pe linia B este 70 în coloana A şi 10 în coloana D, dar coloana B este vidă, deci muchiile care încep din B nu pot fi combinate cu nicio muchie care se termină în B



- În linia C se află 30 pe coloana A
- În coloana C se află 20 pe linia D
- Muchia de la C la A are o pondere de 30
- Muchia de la D la C are o pondere de 20
- Se obţine calea de la D la A cu ponderea de 50

$$y = 2, x = 0, z = 3$$



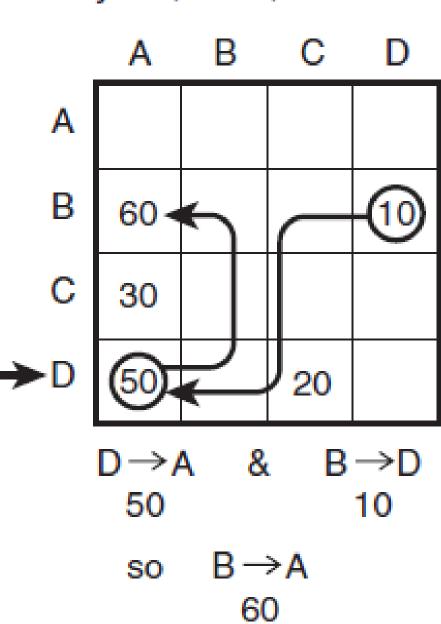


- Linia D arată o situație interesantă se poate micșora un cost existent deja
- Pe linia D există 50 în coloana A
- Pe linia B există 10 în coloana D
- Există o cale de la B la A cu costul 60
- Cu toate acestea, există deja costul 70 pe linia B, în coloana A



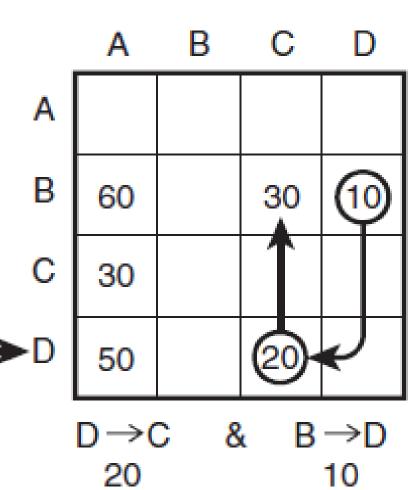
- Deoarece 60 e mai mic decât 70, se înlocuiește 70 cu 60
- În cazul căilor multiple de la un vârf la altul, tabelul indică calea de cost minim

b) 
$$y = 3, x = 0, z = 1$$



~

c) 
$$y = 3, x = 2, z = 1$$



so B→C 30



- Implementarea algoritmului lui Floyd este similară algoritmului lui Warshall
- În locul inserării valorii 1 în tabel, cum se procedează în algoritmul lui Warshall, când se găsește o cale cu două muchii, se adaugă costul căii cu două muchii și se inserează suma costurilor celor două muchii în tabel

- Algoritmul lui Floyd se bazează pe utilizarea unei matrice A a distanțelor minime, ale cărei valori sunt calculate în mai multe etape
- Iniţial:
- A[i,j] = cost[i,j], pentru orice i≠j
- A[i,j] = 0, pentru i=j
- A[i,j] = ∞, dacă nu există arcul (i,j)

- Calculul distanțelor minime se face în n iterații
- La iteraţia k, A[i,j] va avea ca valoare cea mai mică distanţă între i şi j, pe căi care nu conţin vârfuri numerotate peste k (exceptând capetele i şi j)
- Se utilizează formula:

- Deoarece
- $A_{k}[i,k] = A_{k-1}[i,k]$  și
- $A_k[k,j] = A_{k-1}[k,j]$
- nicio intrare cu unul din indici egal cu k nu se modifică la iterația k
- Se poate realiza calculul cu o singură copie a matricei A

```
AlgoritmFloyd() {
pentru toate liniile i execută
  pentru toate coloanele i execută
             A[i,j] \leftarrow cost[i,j]
  pentru toate liniile i execută
             A[i,i] \leftarrow 0
  pentru k de la 1 la n execută
    pentru toate liniile i execută
       pentru toate coloanele i execută
         dacă A[i,k] + A[k,i] < A[i,i] atunci
                    A[i,i] \leftarrow A[i,k] + A[k,i]
```



- Pentru a păstra căile minime, se utilizează un tablou adiţional P, unde P[i,j] reprezintă acel vârf k, care a condus la distanţa minimă A[i,j]
- Dacă **P[i,j] = 0**, atunci arcul (i,j) este calea minimă între i și j

- Pentru a afișa vârfurile intermediare aflate pe calea cea mai scurtă între i și j, se poate utiliza algoritmul:
- Cale(i,j) {
- k ← P[i,j]
- dacă (k != 0) atunci {
- Cale(i,k)
- Scrie nodul k
- Cale(k,j) }
- }



#### Concluzii

- Într-un graf ponderat, fiecare muchie are asociat un număr, numit pondere
- Ponderile pot reprezenta distanțe, costuri, timpi sau alte mărimi
- Arborele minim de acoperire, într-un graf ponderat, minimizează ponderile muchiilor necesare pentru a conecta toate vârfurile



#### Concluzii

- Pentru determinarea arborelui minim de acoperire al unui graf, putem utiliza o coadă cu priorități
- Problema drumului minim într-un graf neponderat presupune determinarea numărului minim de muchii dintre două vârfuri



#### Concluzii

- Rezolvarea problemei drumului minim, în cazul grafurilor ponderate, se poate face utilizând algoritmul lui Dijkstra
- Rezolvarea problemei drumului de lungime minimă din orice vârf înseamnă găsirea costurilor totale ale muchiilor între toate perechile de vârfuri ale unui graf; această problemă se rezolvă folosind algoritmul lui Floyd