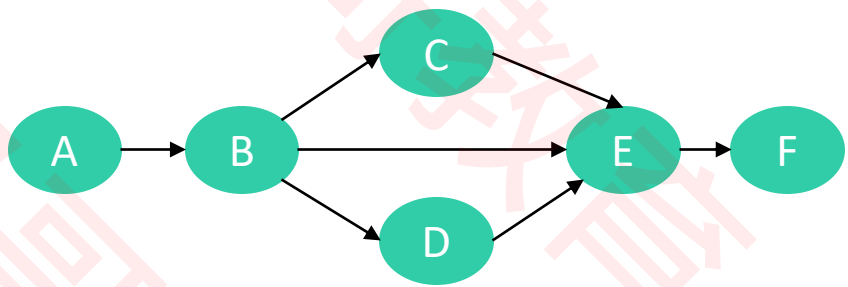


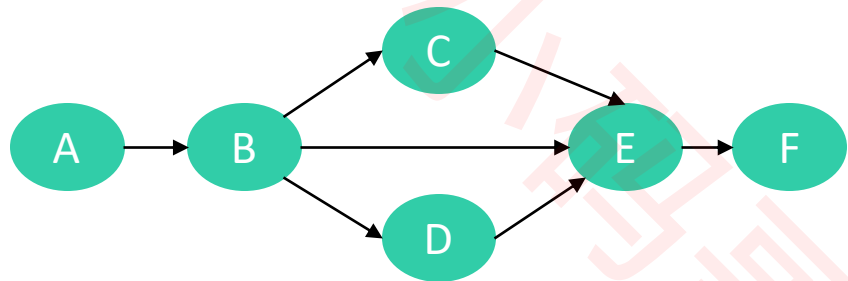
AOV网 (Activity On Vertex Network)

- 一项大的工程常被分为多个小的子工程
 - ✓ 子工程之间可能存在一定的先后顺序，即某些子工程必须在其他的一些子工程完成后才能开始
- 在现代化管理中，人们常用有向图来描述和分析一项工程的计划和实施过程，子工程被称为活动 (Activity)
 - ✓ 以顶点表示活动、有向边表示活动之间的先后关系，这样的图简称为 AOV 网
- 标准的AOV网必须是一个有向无环图 (Directed Acyclic Graph, 简称 DAG)



- B依赖于A
- C依赖于B
- D依赖于B
- E依赖于B、C、D
- F依赖于E

拓扑排序 (Topological Sort)



- 前驱活动：有向边起点的活动称为终点的前驱活动
- 只有当一个活动的前驱全部都完成后，这个活动才能进行
- 后继活动：有向边终点的活动称为起点的后继活动
- 什么是拓扑排序？
- 将 AOV 网中所有活动排成一个序列，使得每个活动的前驱活动都排在该活动的前面
- 比如上图的拓扑排序结果是：A、B、C、D、E、F 或者 A、B、D、C、E、F（结果并不一定是唯一的）

拓扑排序 – 思路

■ 可以使用卡恩算法（Kahn于1962年提出）完成拓扑排序

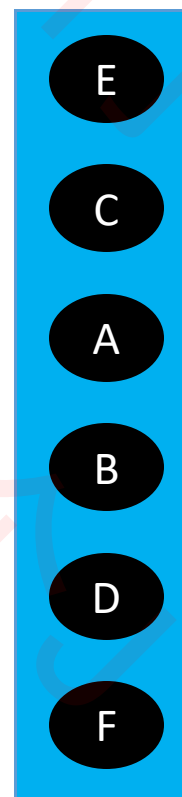
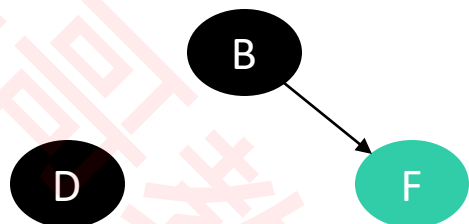
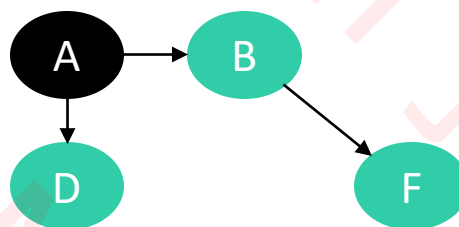
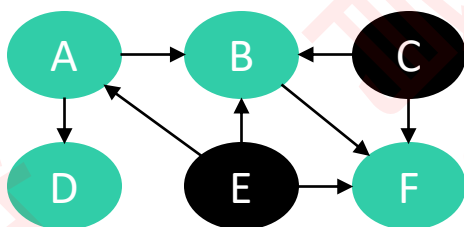
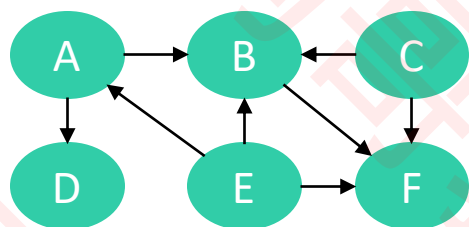
□ 假设 L 是存放拓扑排序结果的列表

① 把所有入度为 0 的顶点放入 L 中，然后把这些顶点从图中去掉

② 重复操作 ①，直到找不到入度为 0 的顶点

□ 如果此时 L 中的元素个数和顶点总数相同，说明拓扑排序完成

□ 如果此时 L 中的元素个数少于顶点总数，说明原图中存在环，无法进行拓扑排序



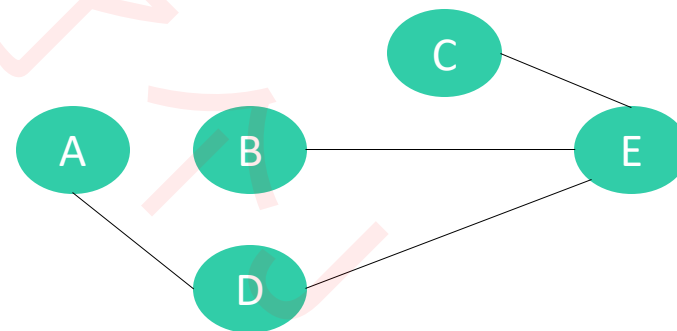
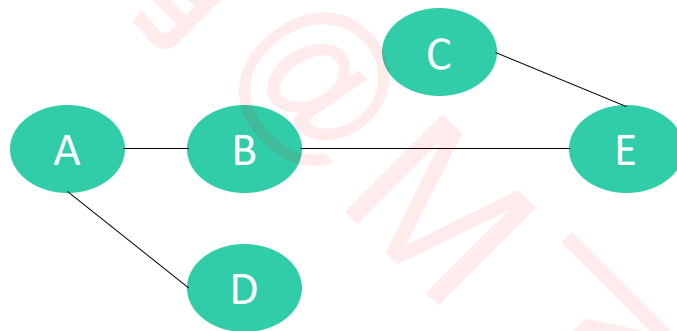
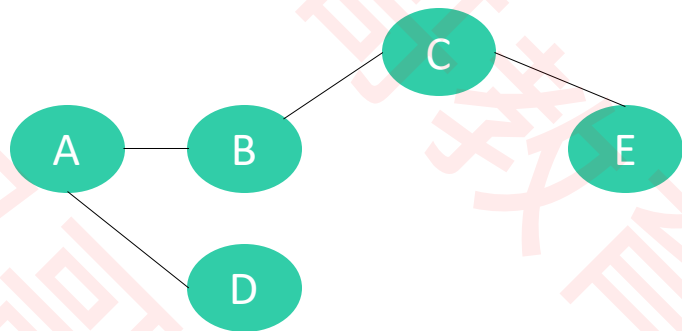
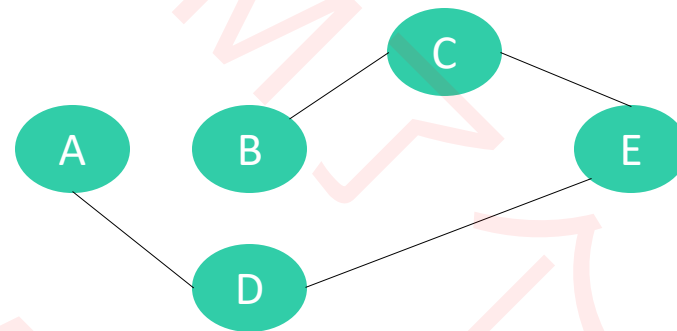
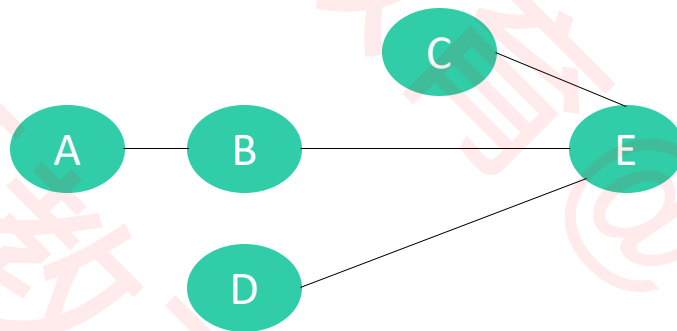
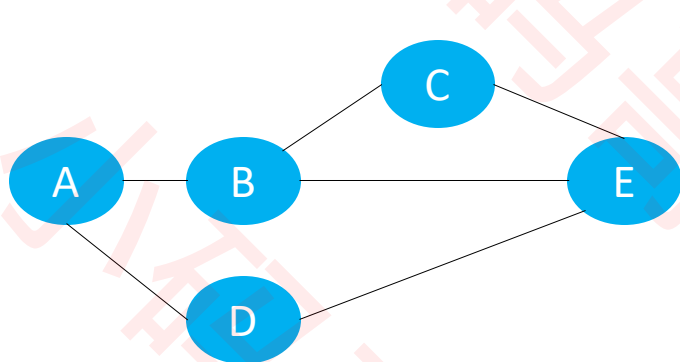
拓扑排序 – 实现

```
List<V> list = new ArrayList<>();
Queue<Vertex<V, E>> queue = new LinkedList<>();
Map<Vertex<V, E>, Integer> ins = new HashMap<>();
vertices.forEach((V key, Vertex<V, E> vertex) -> {
    Integer in = vertex.inEdges.size();
    if (in == 0) {
        queue.offer(vertex);
    } else {
        ins.put(vertex, in);
    }
});
```

```
while (!queue.isEmpty()) {
    Vertex<V, E> vertex = queue.poll();
    list.add(vertex.value);
    for (Edge<V, E> edge : vertex.outEdges) {
        Integer in = ins.get(edge.to) - 1;
        if (in == 0) {
            queue.offer(edge.to);
        } else {
            ins.put(edge.to, in);
        }
    }
}
```

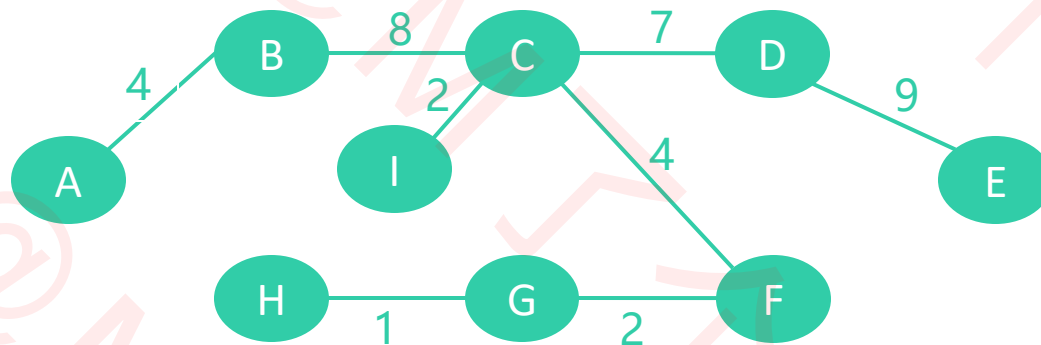
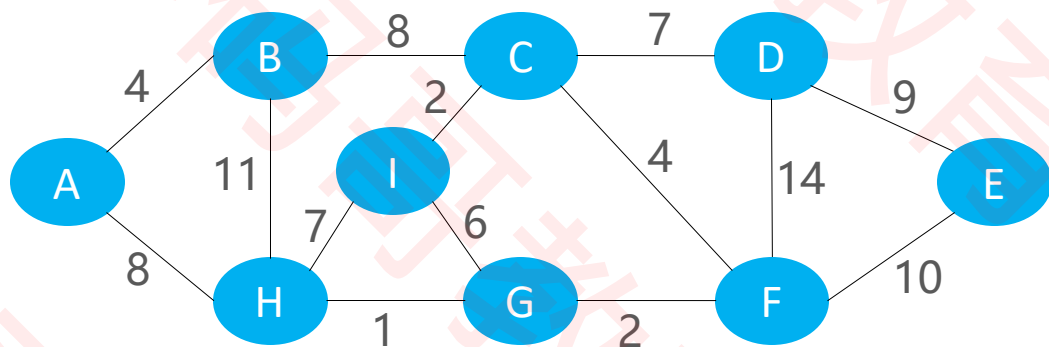
生成树 (Spanning Tree)

- 生成树 (Spanning Tree)，也称为支撑树
- 连通图的极小连通子图，它含有图中全部的 n 个顶点，恰好只有 $n - 1$ 条边



最小生成树 (Minimum Spanning Tree)

- 最小生成树 (Minimum Spanning Tree, 简称MST)
- 也称为最小权重生成树 (Minimum Weight Spanning Tree)、最小支撑树
- 是所有生成树中，总权值最小的那棵
- 适用于**有权**的**连通**图 (无向)



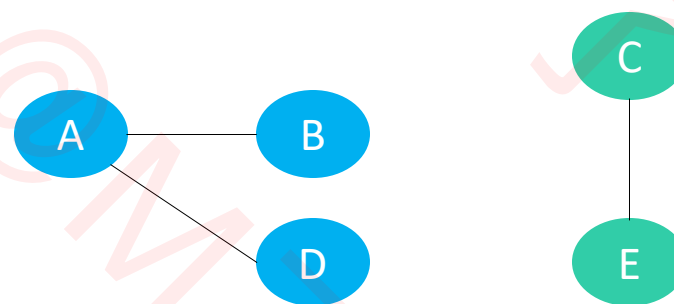
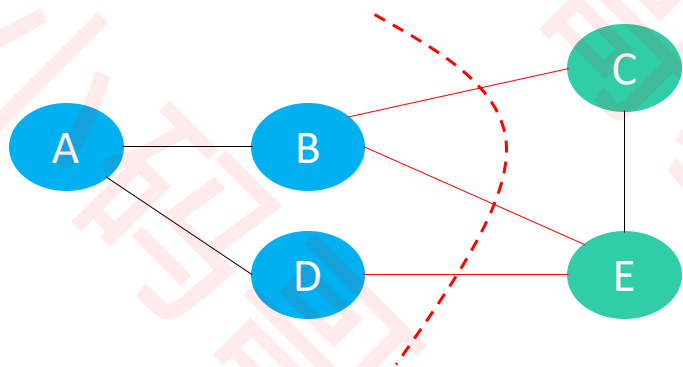
最小生成树

- 最小生成树在许多领域都有重要的作用，例如
 - 要在 n 个城市之间铺设光缆，使它们都可以通信
 - 铺设光缆的费用很高，且各个城市之间因为距离不同等因素，铺设光缆的费用也不同
 - 如何使铺设光缆的总费用最低？
- 如果图的每一条边的权值都互不相同，那么最小生成树将只有一个，否则可能会有多个最小生成树
- 求最小生成树的2个经典算法
 - Prim（普里姆算法）
 - Kruskal（克鲁斯卡尔算法）

切分定理

■ 切分 (Cut) : 把图中的节点分为两部分, 称为一个切分

■ 下图有个切分 $C = (S, T)$, $S = \{A, B, D\}$, $T = \{C, E\}$



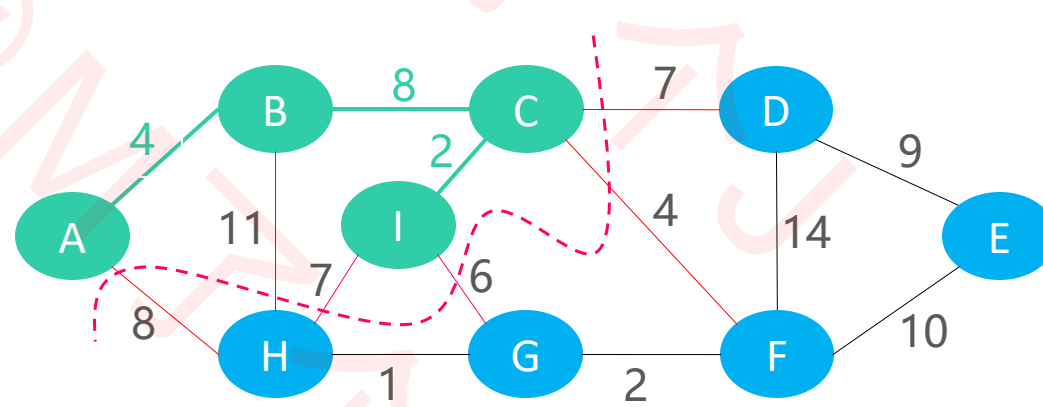
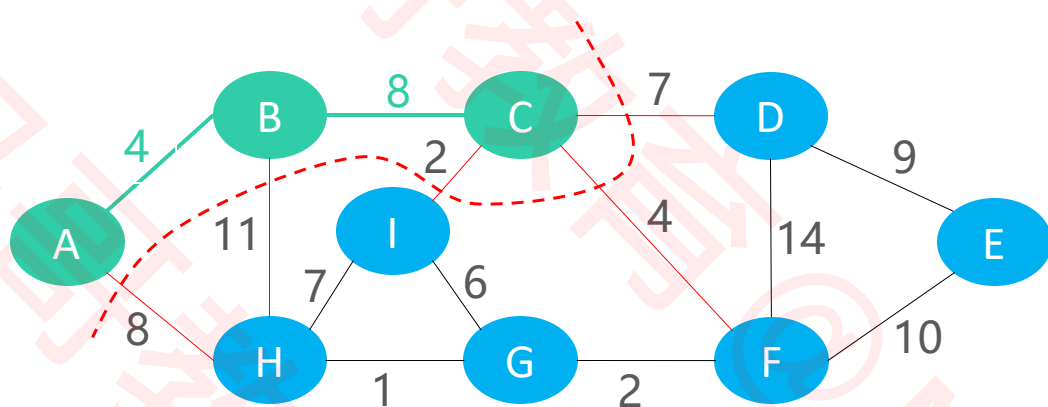
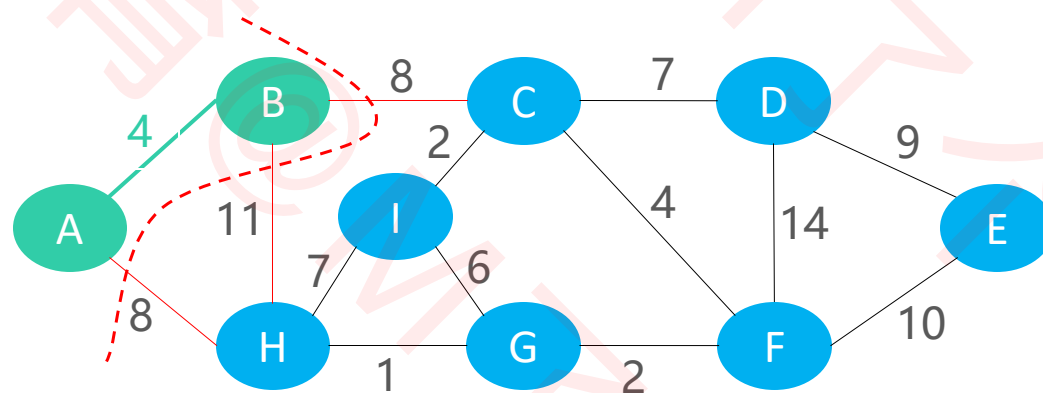
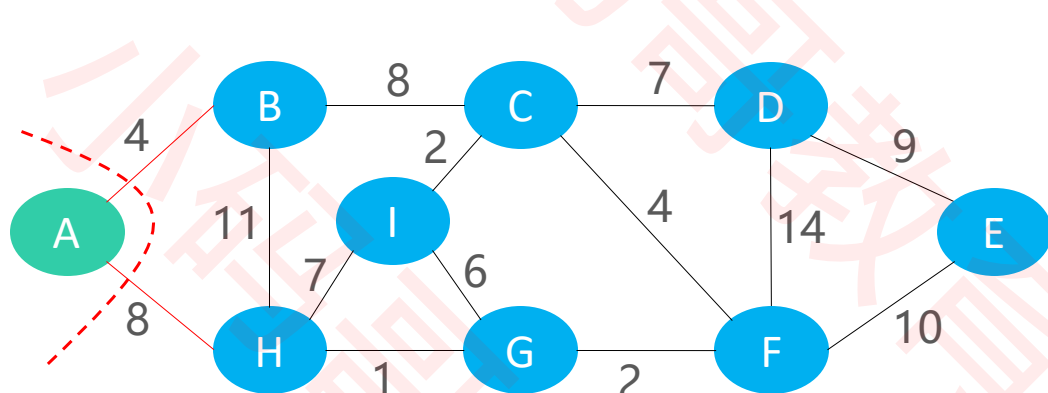
■ 横切边 (Crossing Edge) : 如果一个边的两个顶点, 分别属于切分的两部分, 这个边称为横切边

□ 比如上图的边 BC、BE、DE 就是横切边

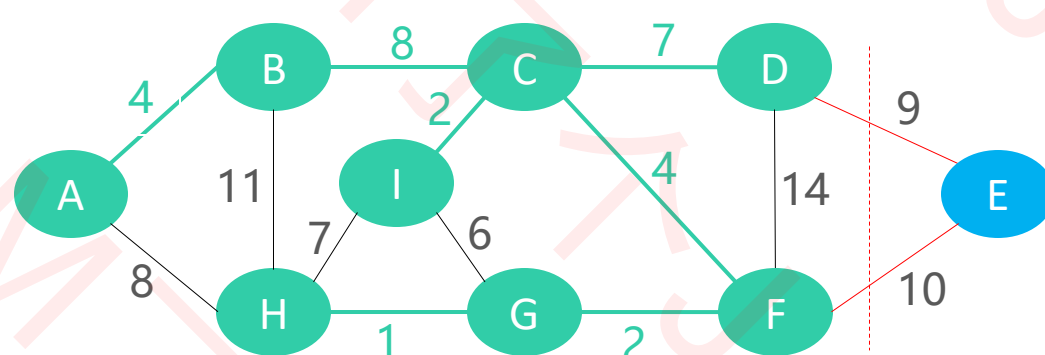
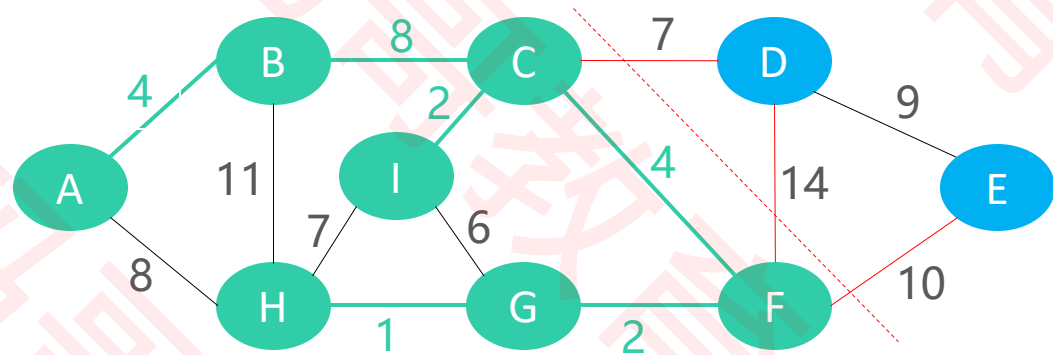
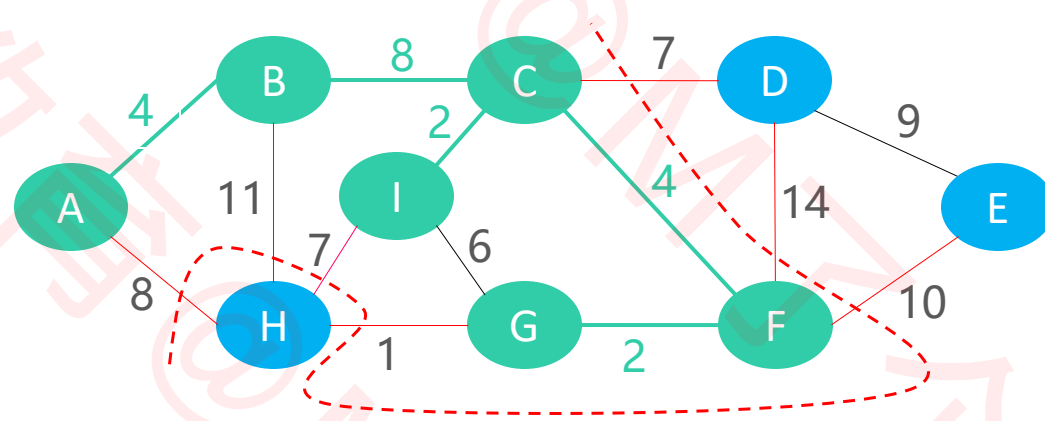
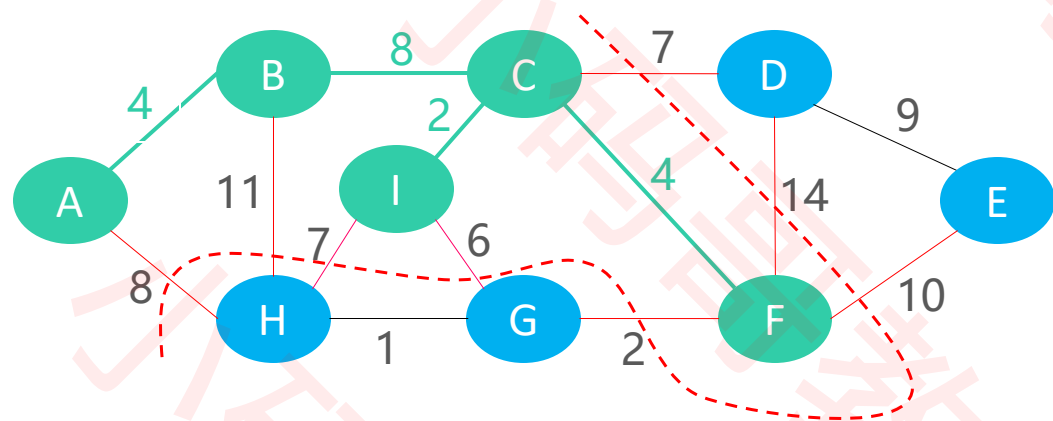
■ 切分定理: 给定任意切分, 横切边中权值最小的边必然属于最小生成树

Prim算法 – 执行过程

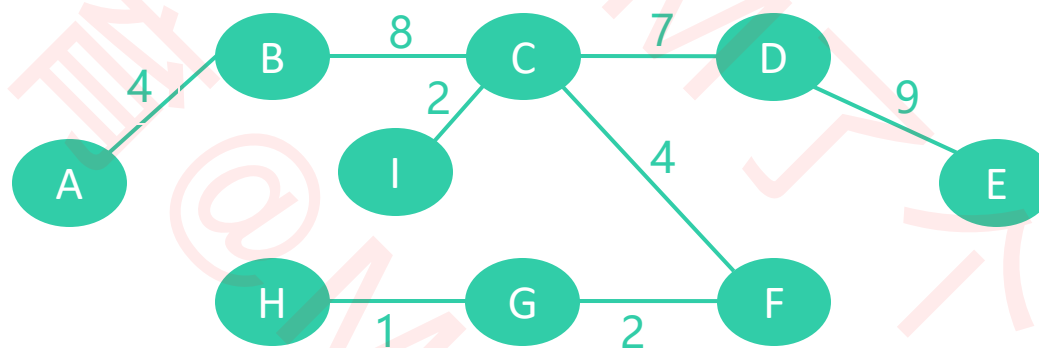
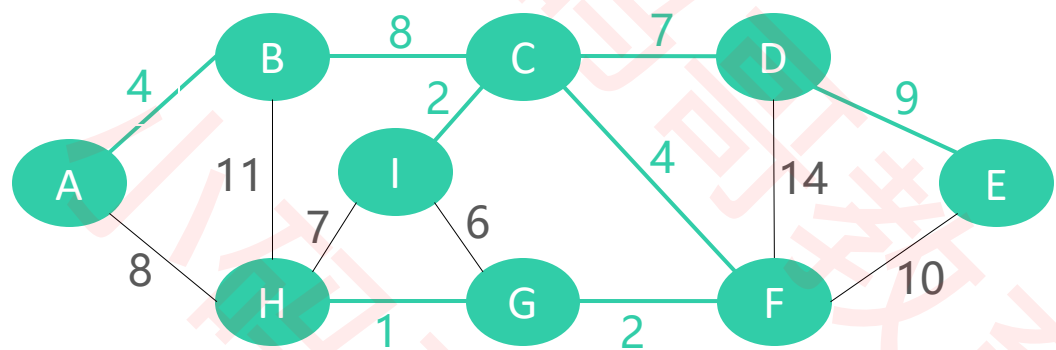
- 假设 $G = (V, E)$ 是有权的连通图（无向）， A 是 G 中最小生成树的边集
- 算法从 $S = \{u_0\}$ ($u_0 \in V$)， $A = \{\}$ 开始，重复执行下述操作，直到 $S = V$ 为止
- ✓ 找到切分 $C = (S, V - S)$ 的最小横切边 (u_0, v_0) 并入集合 A ，同时将 v_0 并入集合 S



Prim算法 - 执行过程



Prim算法 - 执行过程

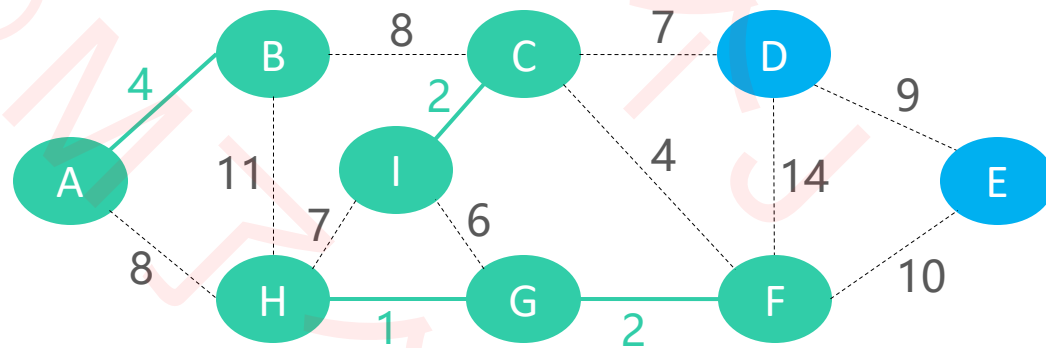
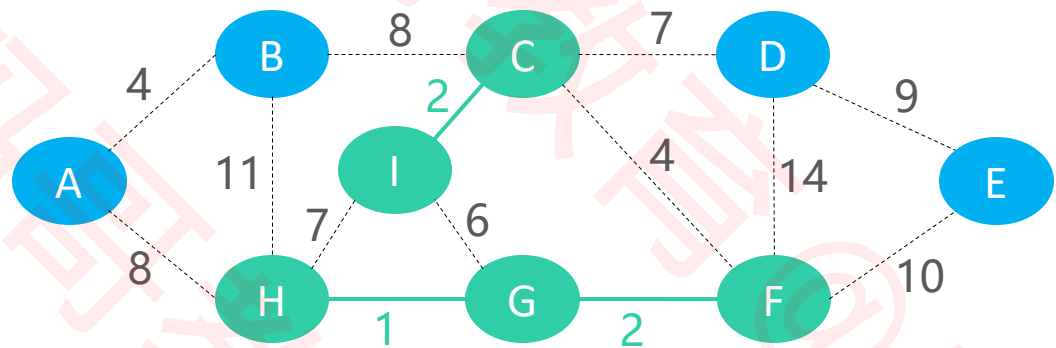
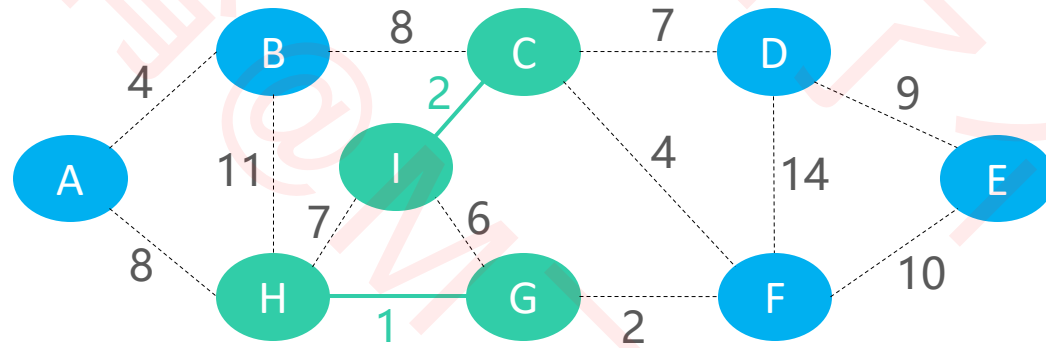
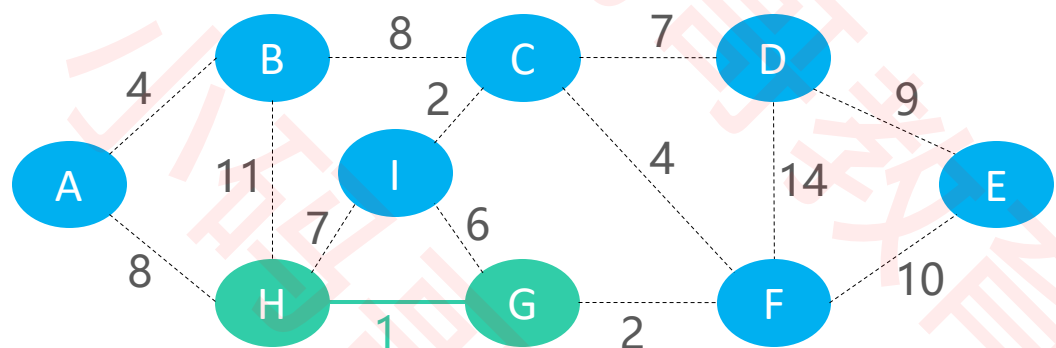


Prim算法 – 实现

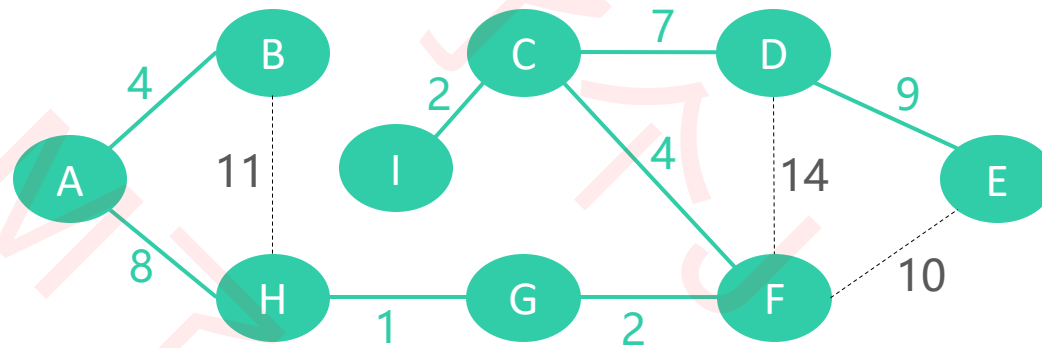
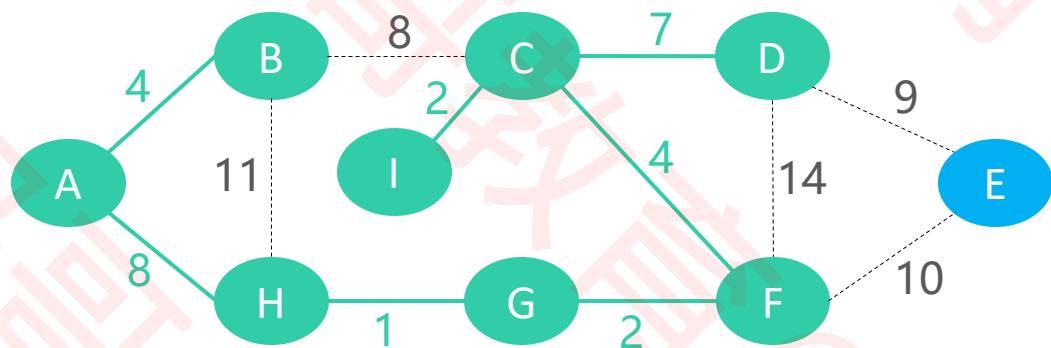
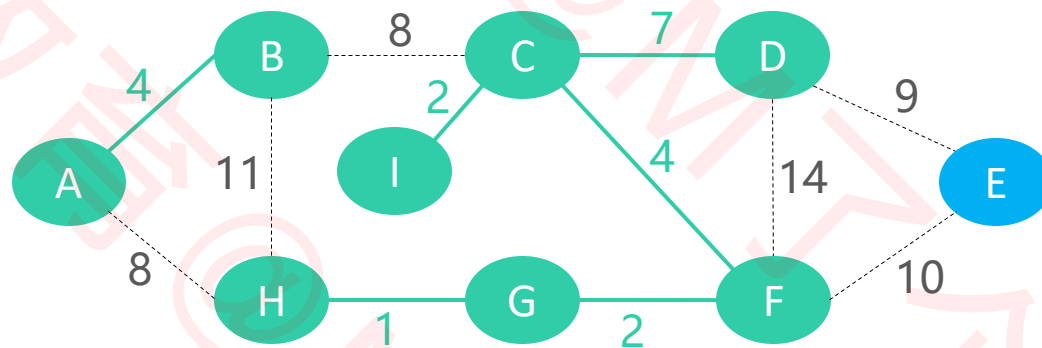
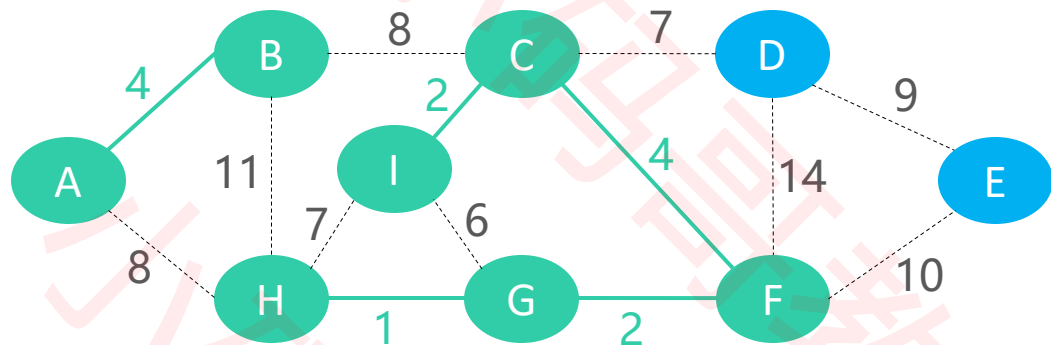
```
private Set<EdgeInfo<V, E>> prim() {  
    Iterator<Vertex<V, E>> it = vertices.values().iterator();  
    if (!it.hasNext()) return null;  
    Vertex<V, E> vertex = it.next();  
    Set<EdgeInfo<V, E>> edgeInfos = new HashSet<>();  
    Set<Vertex<V, E>> addedVertices = new HashSet<>();  
    addedVertices.add(vertex);  
    MinHeap<Edge<V, E>> heap = new MinHeap<>(vertex.outEdges, edgeComparator);  
    int verticesSize = vertices.size();  
    while (!heap.isEmpty() && addedVertices.size() < verticesSize) {  
        Edge<V, E> edge = heap.remove();  
        if (addedVertices.contains(edge.to)) continue;  
        edgeInfos.add(edge.info());  
        addedVertices.add(edge.to);  
        heap.addAll(edge.to.outEdges);  
    }  
    return edgeInfos;  
}
```

Kruskal算法 – 执行过程

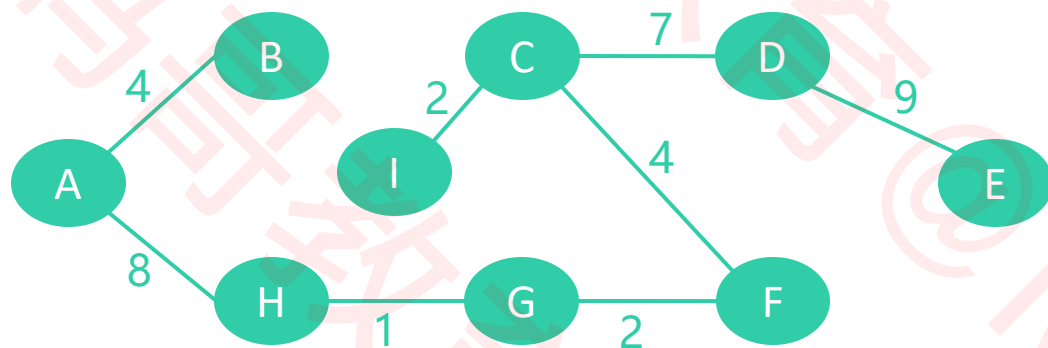
- 按照边的权重顺序（从小到大）将边加入生成树中，直到生成树中含有 $V - 1$ 条边为止（ V 是顶点数量）
- 若加入该边会与生成树形成环，则不加入该边
- 从第3条边开始，可能会与生成树形成环



Kruskal算法 – 执行过程



Kruskal算法 – 执行过程



Kruskal算法 – 实现

```
private Set<EdgeInfo<V, E>> kruskal() {  
    int edgeSize = vertices.size() - 1;  
    if (edgeSize == -1) return null;  
    Set<EdgeInfo<V, E>> edgeInfos = new HashSet<>();  
    MinHeap<Edge<V, E>> heap = new MinHeap<>(edges, edgeComparator);  
    UnionFind<Vertex<V, E>> uf = new UnionFind<>();  
    vertices.forEach((V v, Vertex<V, E> vertex) -> {  
        uf.makeSet(vertex);  
    });  
    while (!heap.isEmpty() && edgeInfos.size() < edgeSize) {  
        Edge<V, E> edge = heap.remove();  
        if (uf.isSame(edge.from, edge.to)) continue;  
        edgeInfos.add(edge.info());  
        uf.union(edge.from, edge.to);  
    }  
    return edgeInfos;  
}
```

■ 时间复杂度: $O(E \log E)$