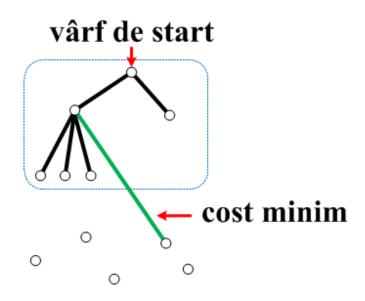
Arbori parțiali de cost minim

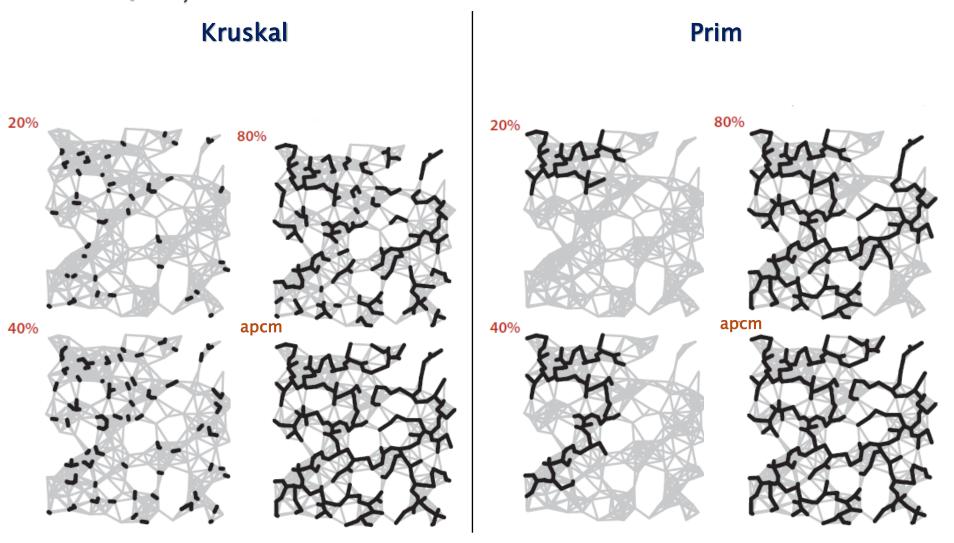
Algoritmul lui Prim

Algoritmul lui Prim

- Se porneşte de la un vârf (care formează arborele iniţial)
- La un pas este selectată o muchie de cost minim de la un vârf deja adăugat la arbore la unul neadăugat



Arbori parțiali de cost minim



Imagine din

R. Sedgewick, K. Wayne - Algorithms, 4th edition, Pearson Education, 2011

O primă formă a algoritmului

Kruskal

- Iniţial T= (V; Ø)
- pentru i = 1, n−1
 - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
 - \triangleright E(T) = E(T) \cup uv

Prim

- s- vârful de start
- Iniţial T= ({s}; ∅)

O primă formă a algoritmului

Kruskal

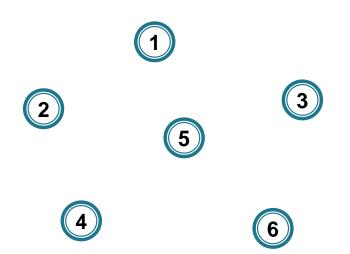
- Iniţial T= (V; Ø)
- pentru i = 1, n−1
 - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
 - \triangleright E(T) = E(T) \cup uv

Prim

- s- vârful de start
- Iniţial T= ({s}; ∅)
- pentru i = 1, n−1
 - > alege o muchie uv cu **cost minim** a.î. $u \in V(T)$ și $v \notin V(T)$
 - $ightharpoonup V(T) = V(T) \cup \{v\}$
 - \triangleright E(T) = E(T) \cup uv

Kruskal

 Iniţial: cele n vârfuri sunt izolate, fiecare formând o componentă conexă



 Se încearcă unirea acestor componente prin muchii de cost minim

Prim

 Iniţial: se porneşte de la un vârf de start

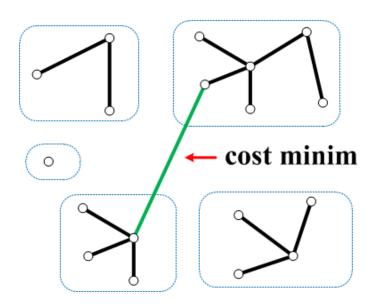


 Se adăugă pe rând câte un vârf la arborele deja construit, folosind muchii de cost minim

Kruskal

La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure**

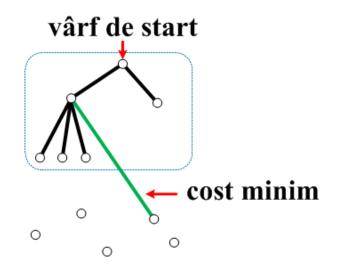


Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

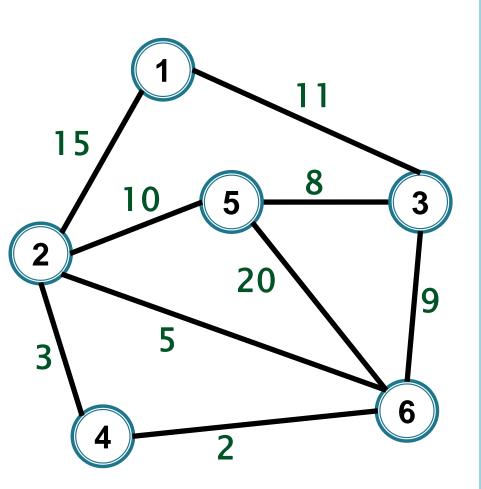
Prim

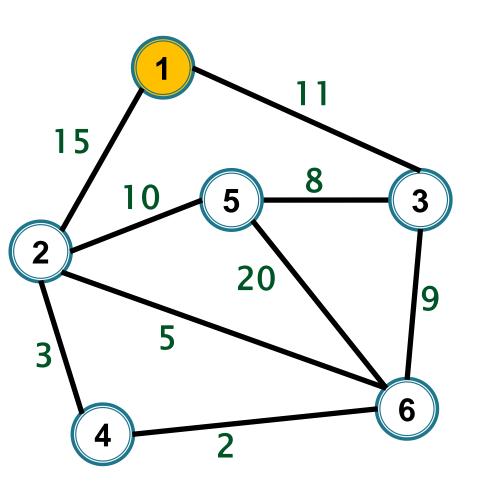
La un pas:

Muchiile selectate formează un arbore

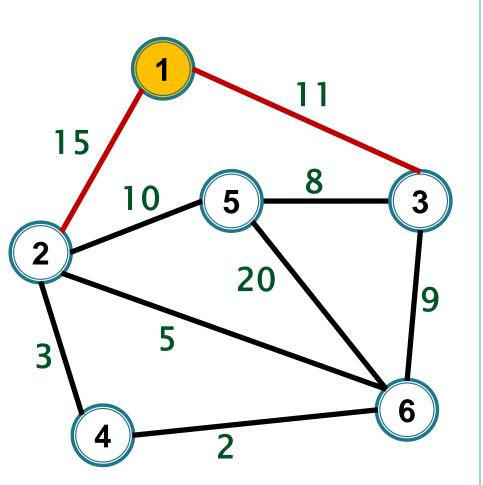


Este selectată o muchie de cost minim care unește un vârf din arbore cu unul care nu este în arbore(neselectat)

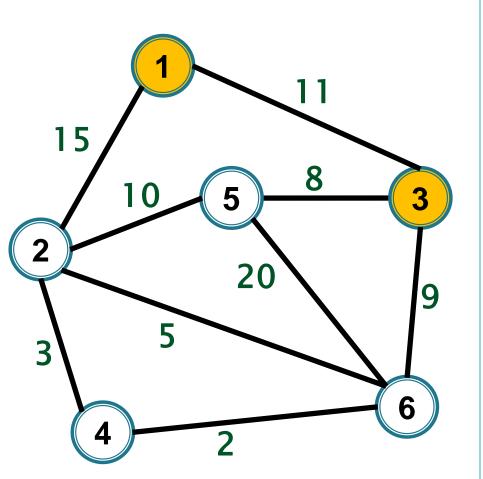


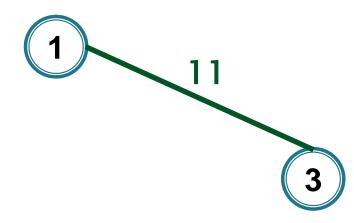


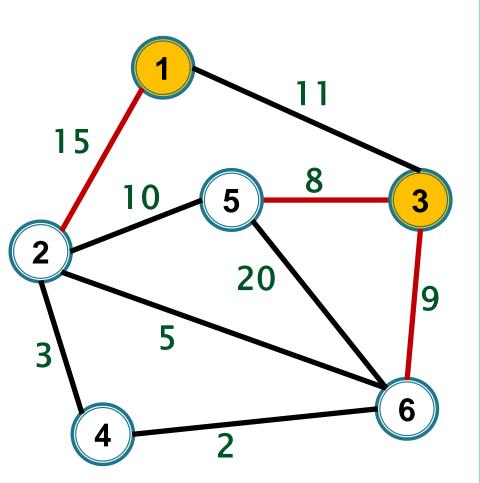
$$s = 1$$

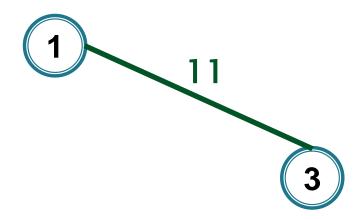


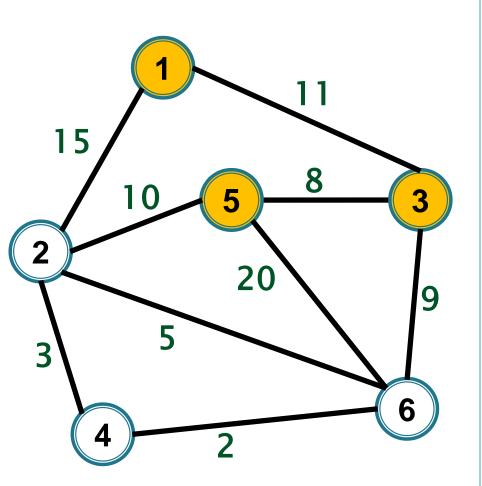


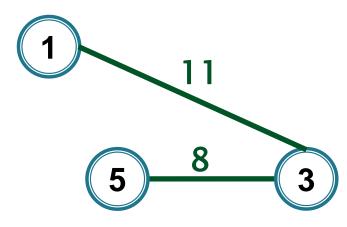


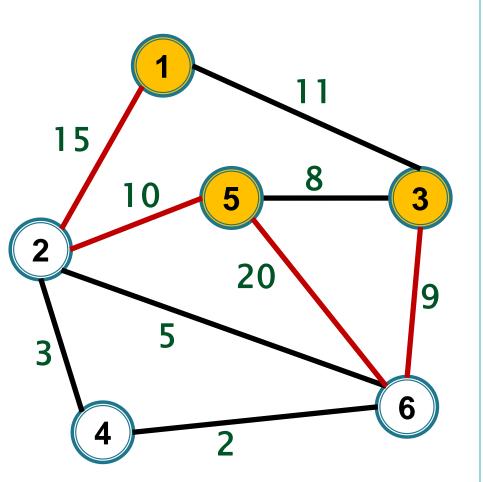


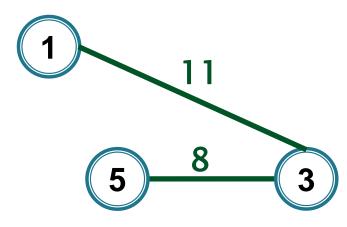


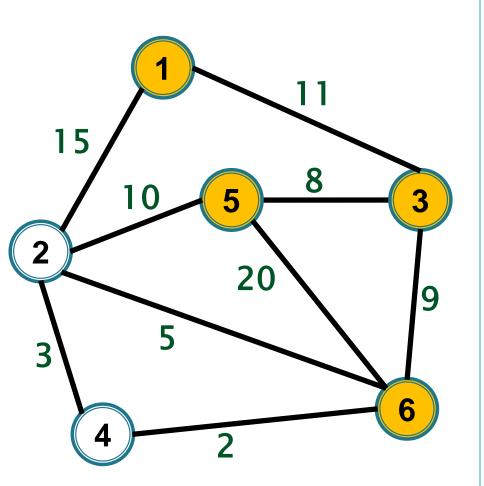


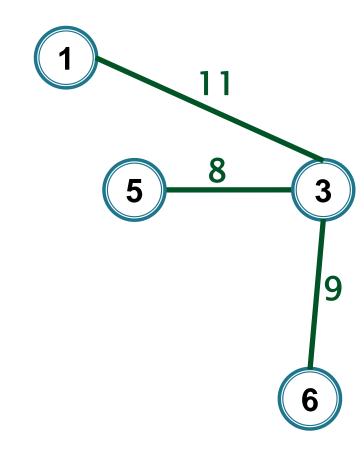


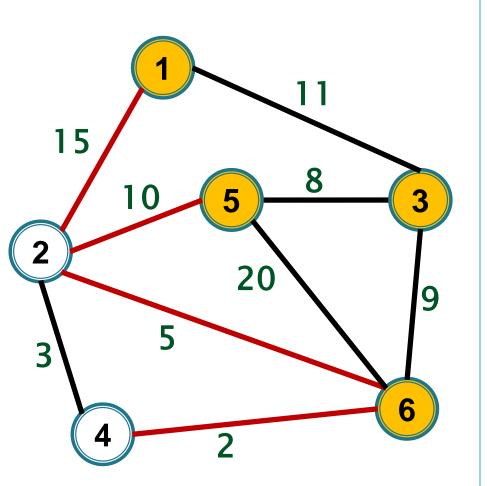


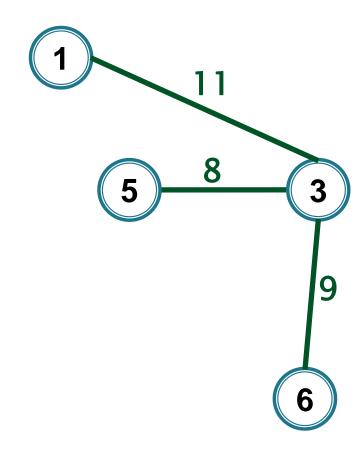


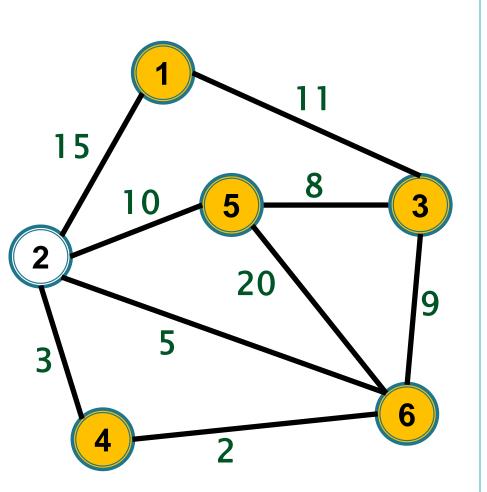


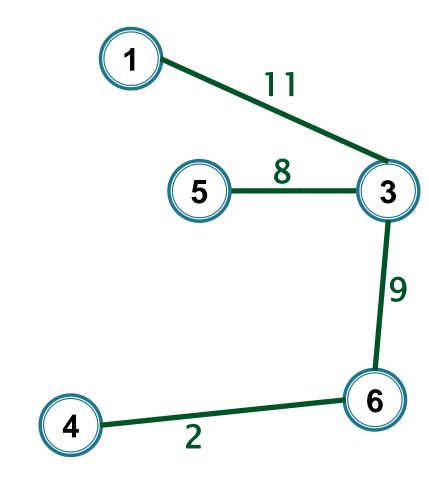


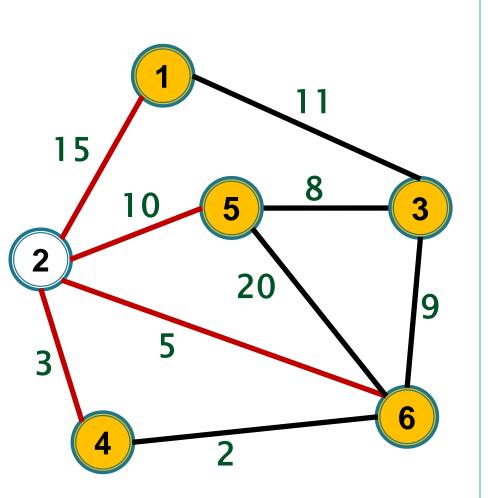


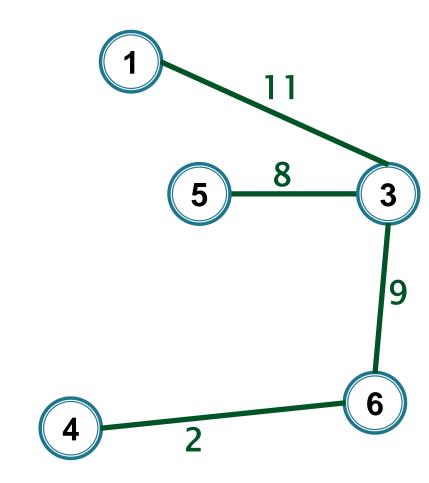


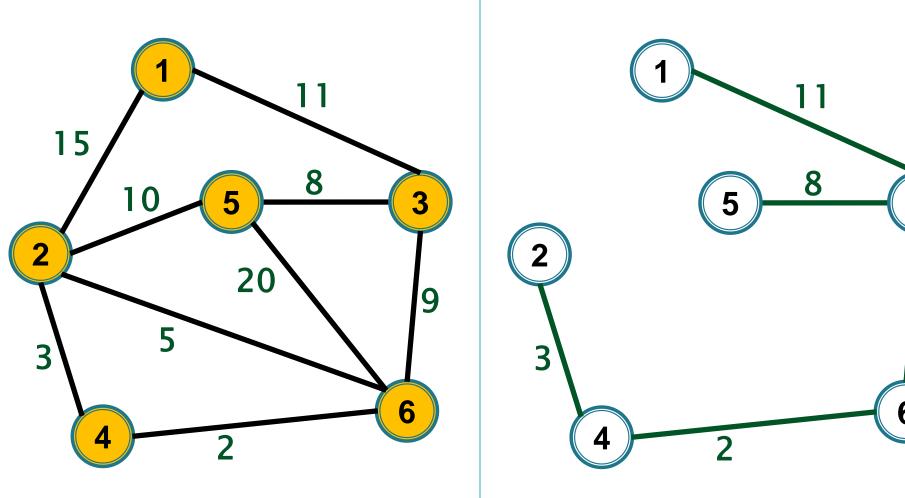


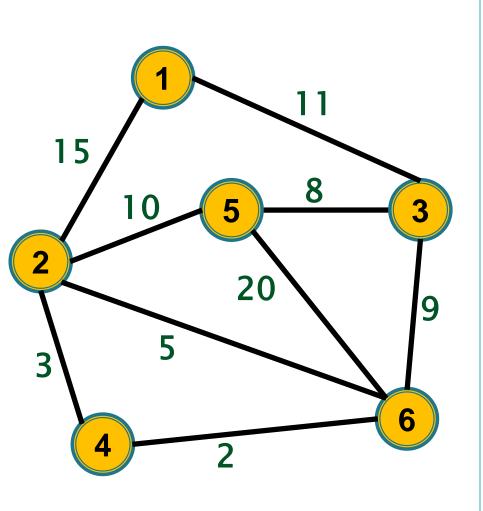


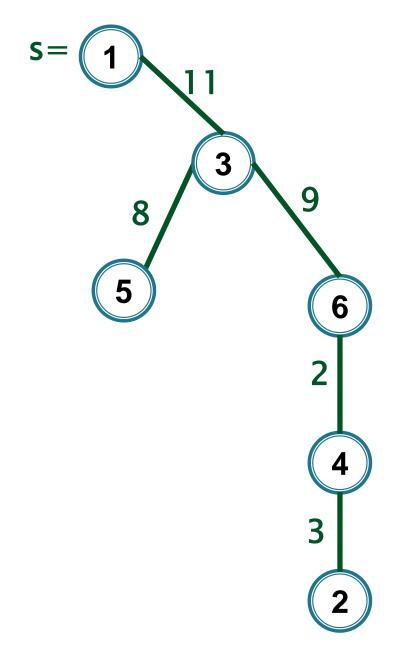














Cum alegem *eficient* o muchie de cost minim cu o extremitate selectată (deja în arbore) și cealaltă nu?



 La fiecare pas parcurgem toate muchiile şi o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată şi una neselectată



 La fiecare pas parcurgem toate muchiile şi o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată şi una neselectată

O(nm)

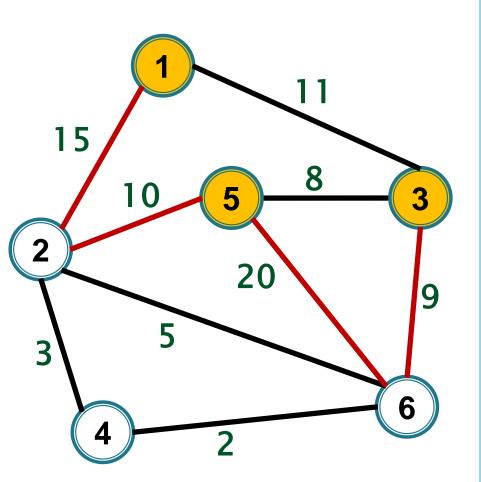


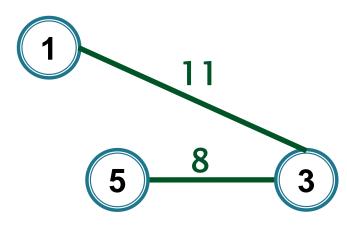


Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu.

Exemplu:

După ce vârfurile 1 și 5 au fost adăugate în arbore, muchiile (2,1) și (2,5) sunt comparate la fiecare pas, deși w(2,1)>w(2,5), deci (2,1) nu va fi selectată niciodată





Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu.



Pentru un vârf (neselectat) memorăm doar muchia de cost minim care îl unește cu un vârf din arbore (selectat)

Variante $O(n^2)/O(mlog n)$

 memorăm la fiecare pas pentru fiecare vârf muchia de cost minim care îl uneşte de un vârf care este deja în arbore

sau

- heap de muchii

(v. laborator+seminar)

Detalii implementare Algoritmul lui Prim

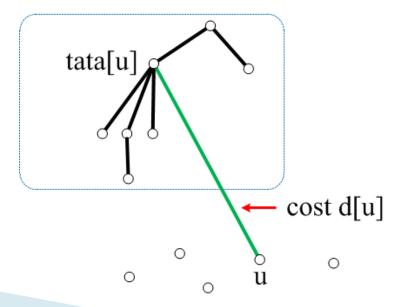
Asociem fiecărui vârf u următoarele informații (etichete) – pentru a reține muchia de cost minim care îl unește de un vârf selectat deja în arbore:

Asociem fiecărui vârf u următoarele informații (etichete) – pentru a reține muchia de cost minim care îl unește de un vârf selectat deja în arbore:

• d[u] = costul minim al unei muchii de la u la un vârf selectat deja în arbore

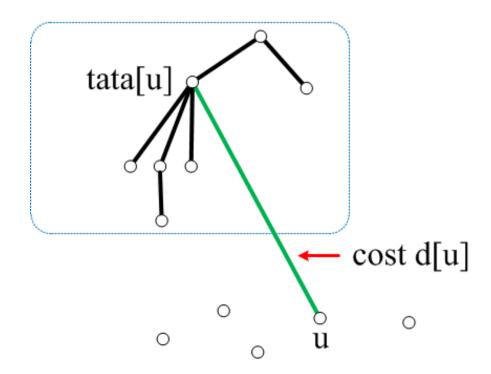
tata[u] = acest vârf din arbore pentru care se realizează

minimul



Avem

- (u, tata[u]) este muchia de cost minim de la u la un vârf din arbore
- d[u] = w(u, tata[u])



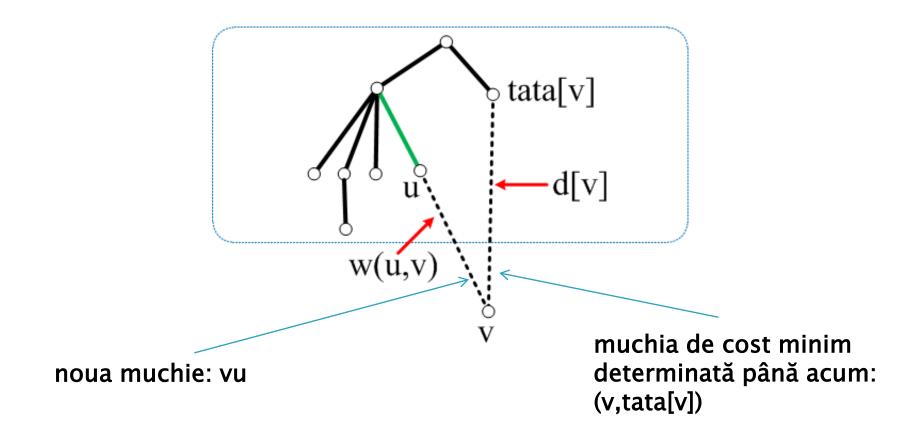
Atunci algoritmul se modifică astfel:

- La un pas
- se alege **un vârf** u cu **eticheta d minimă** care nu este încă în arbore și se adaugă la arbore muchia (tata[u], u)

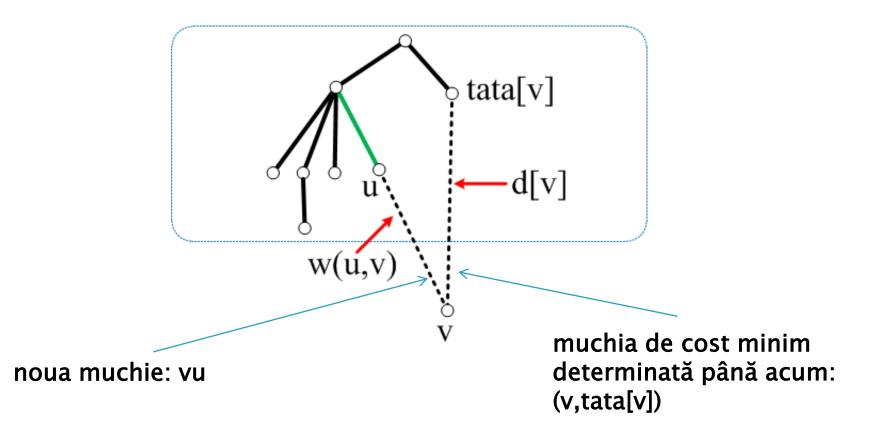
Atunci algoritmul se modifică astfel:

- La un pas
- se alege **un vârf** u cu **eticheta d minimă** care nu este încă în arbore și se adaugă la arbore muchia (tata[u], u)
- se actualizează etichetele vârfurilor v∉V(T) vecine cu u astfel:

Prim



Prim



dacă
$$w(u,v) < d[v]$$
 atunci $d[v] = w(u,v)$ tata $[v] = u$

Implementare Prim

Muchiile arborelui vor fi în final (u, tata[u]), u≠ s

Notăm Q=V(G) - V(T) = mulțimea vârfurilor neselectate încă în arbore

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa

 d[u] = ∞; tata[u]=0

 d[s] = 0
- cat timp $Q \neq \emptyset$ executa \Leftrightarrow pentru i = 1, n-1

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă pentru fiecare uv∈E executa

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă
 pentru fiecare uv∈E executa
 daca v∈Q si w(u,v)<d[v] atunci
 d[v] = w(u,v)
 tata[v] = u</pre>

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă
 pentru fiecare uv∈E executa
 daca v∈Q si w(u,v)<d[v] atunci
 d[v] = w(u,v)
 tata[v] = u</pre>
- scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s

Complexitate

- ▶ Iniţializări ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->



Cum putem memora Q pentru a determina eficient vârful u∈Q cu eticheta minimă?

Varianta 1 – Folosim vector de vizitat

$$Q[u] = 1$$
, dacă $u \notin Q$
0, altfel

Complexitate

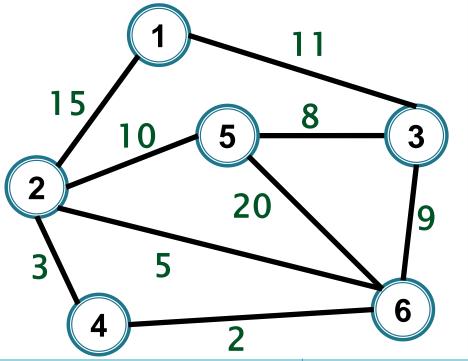
Varianta 1 - cu vector de vizitat

- ▶ Iniţializări ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

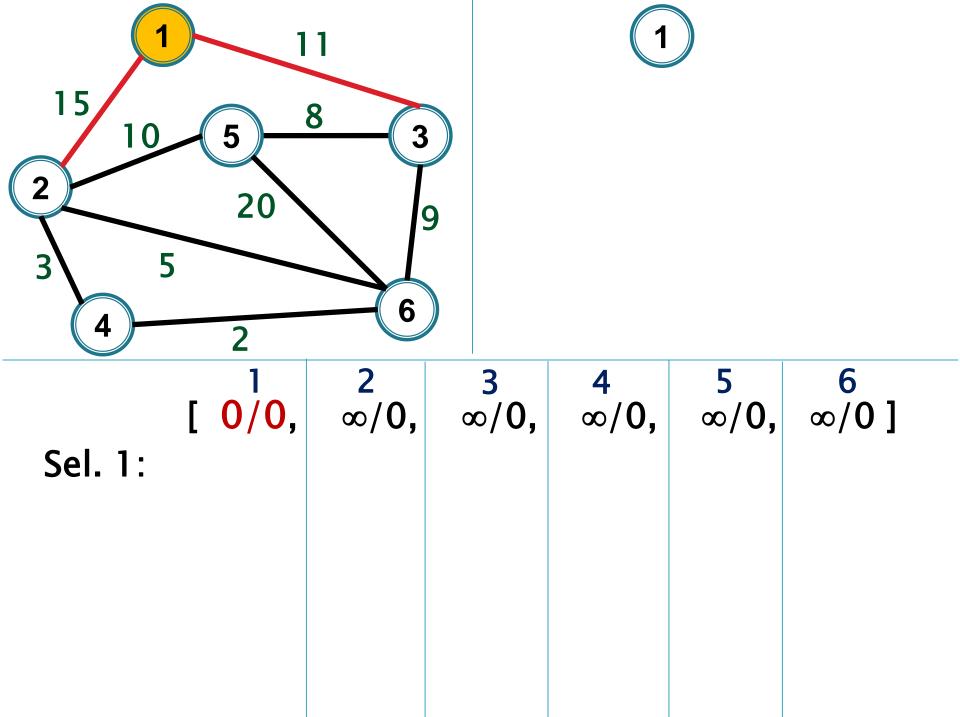
Complexitate

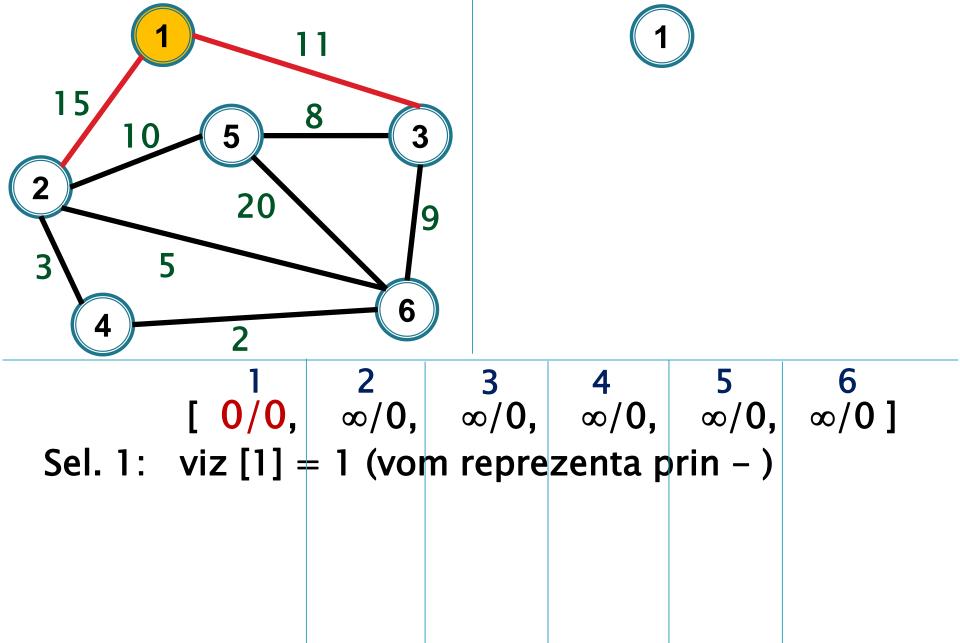
Varianta 1 - cu vector de vizitat

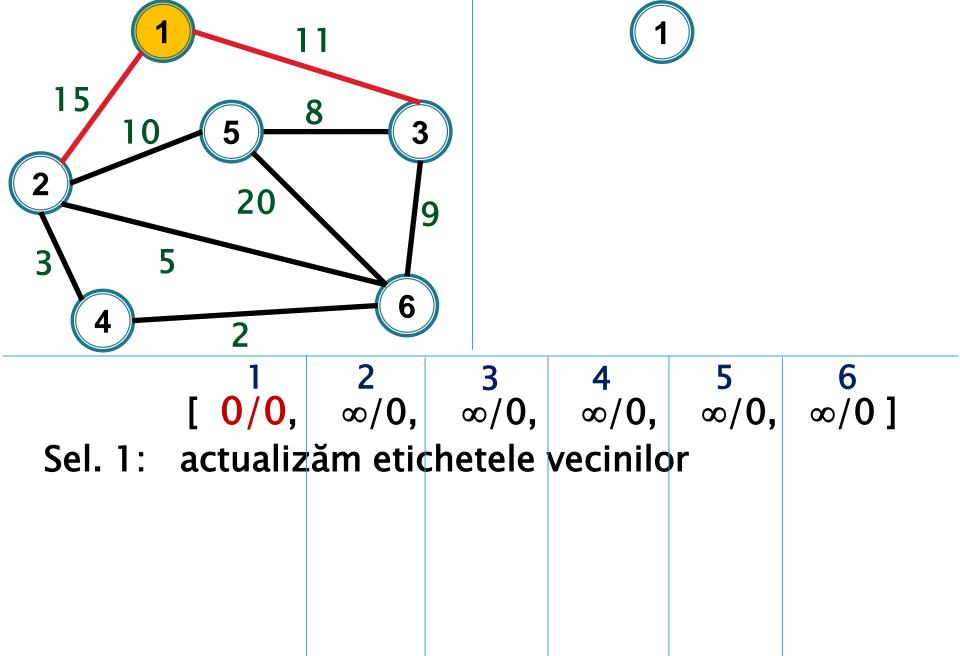
- Iniţializări −> O(n)
- n * extragere vârf minim −> O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m) $O(n^2)$

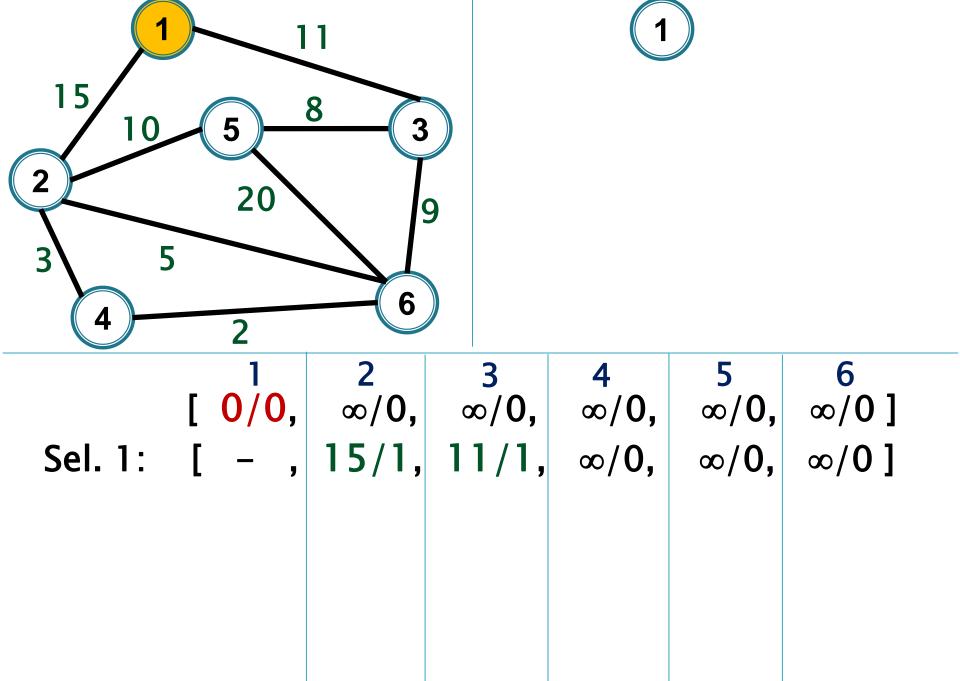


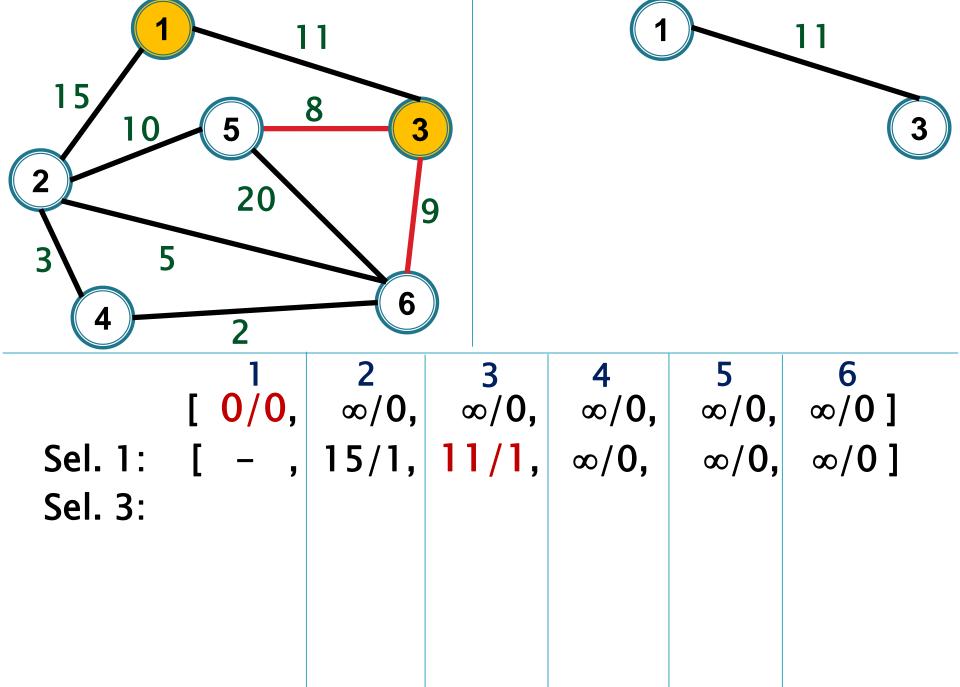
1 d/tata= [0/0,	2 ∞/0,	$\frac{3}{\infty/0}$,	4 ∞/0,	5 ∞/0,	6 ∞/0]	

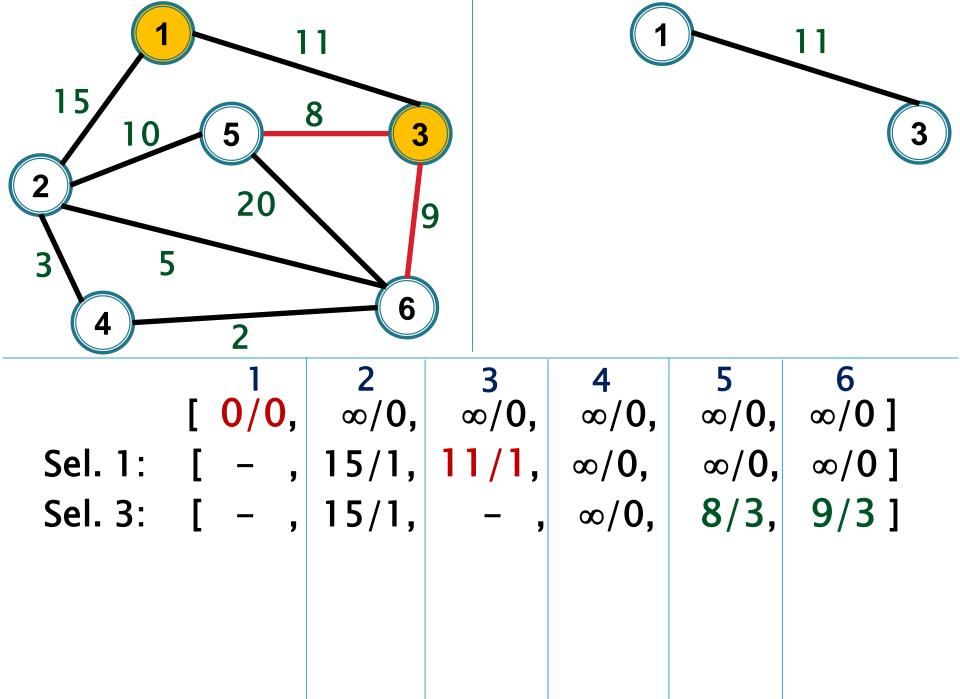


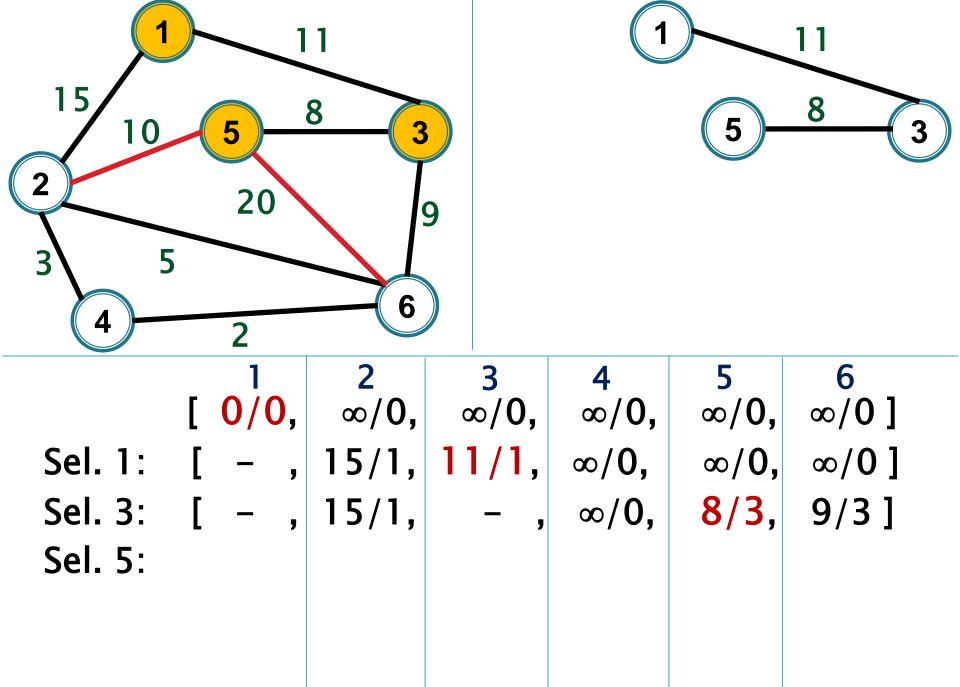


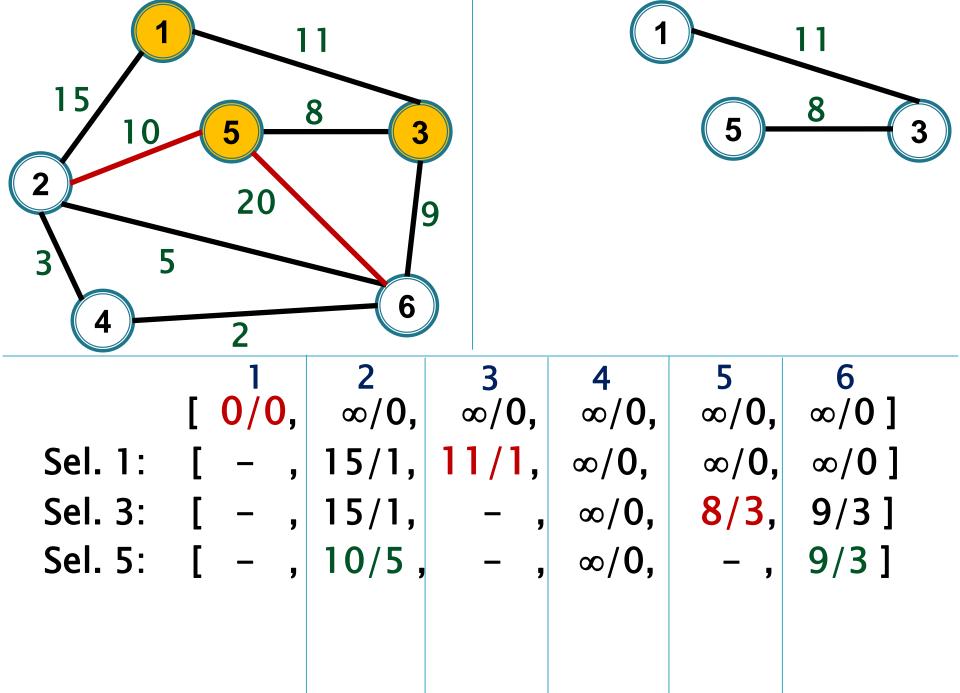


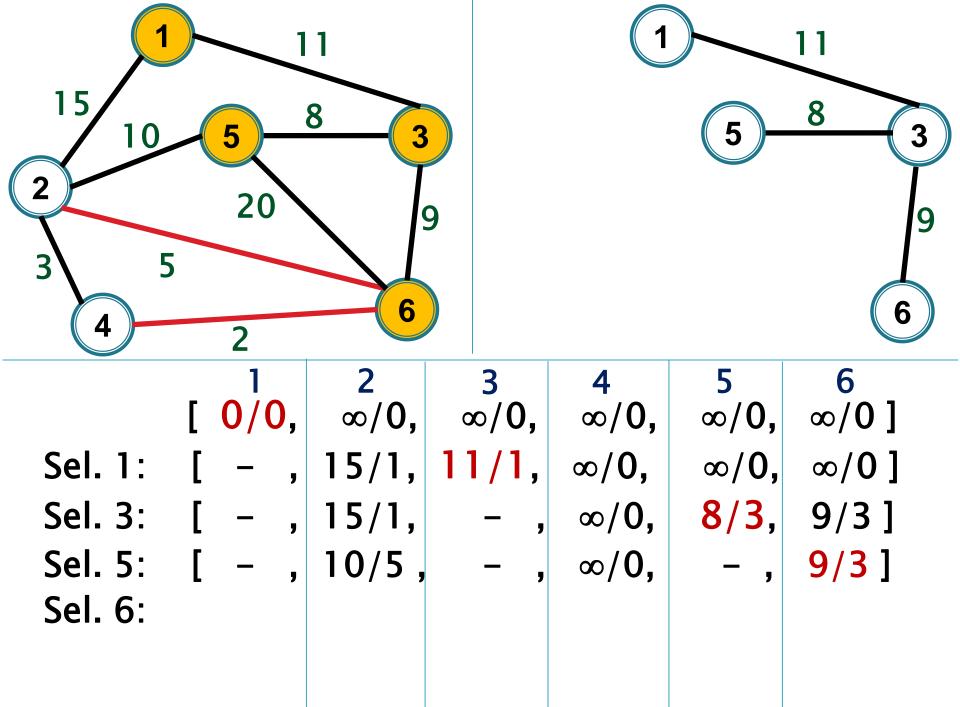


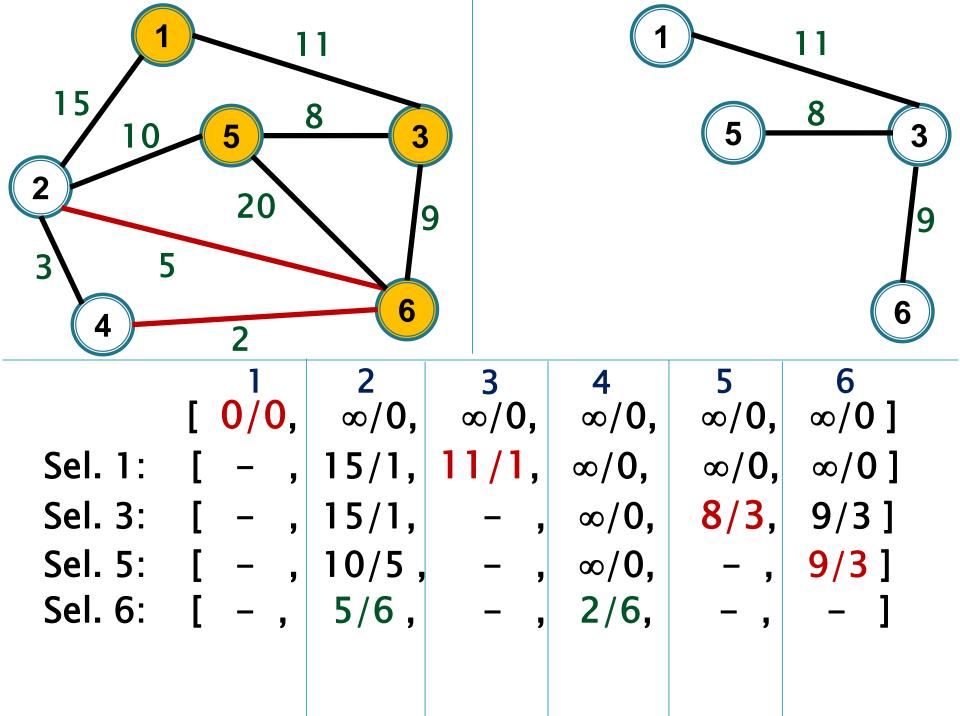


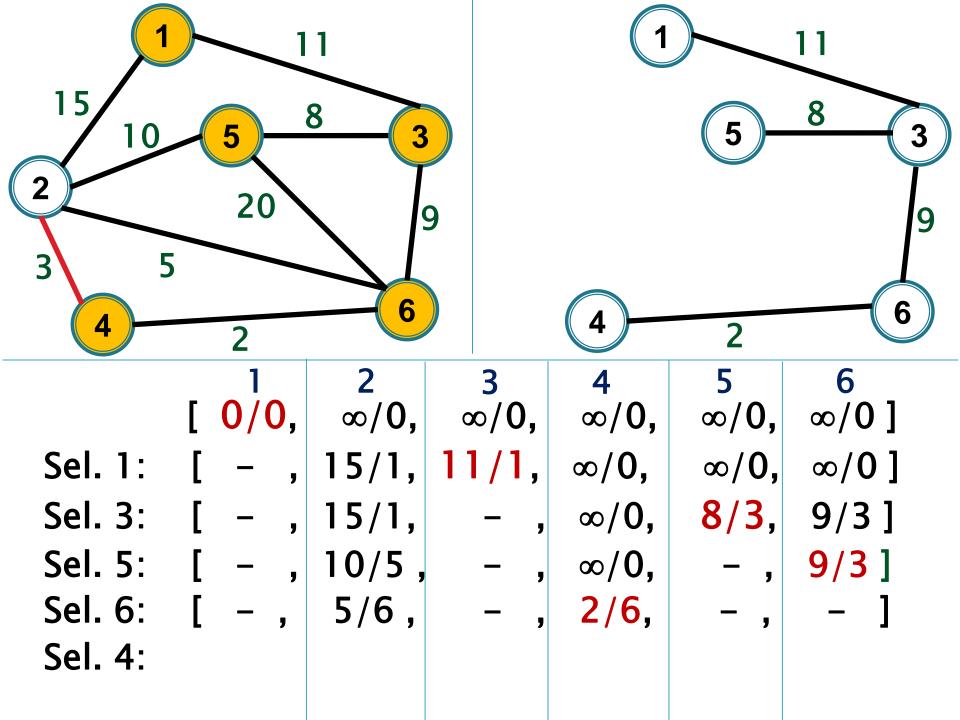


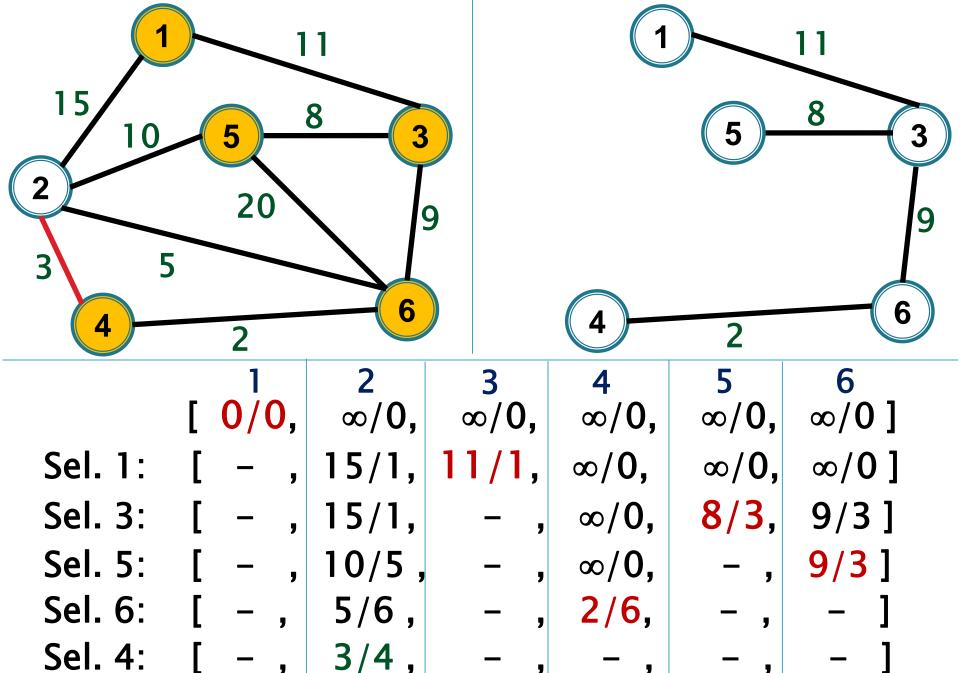


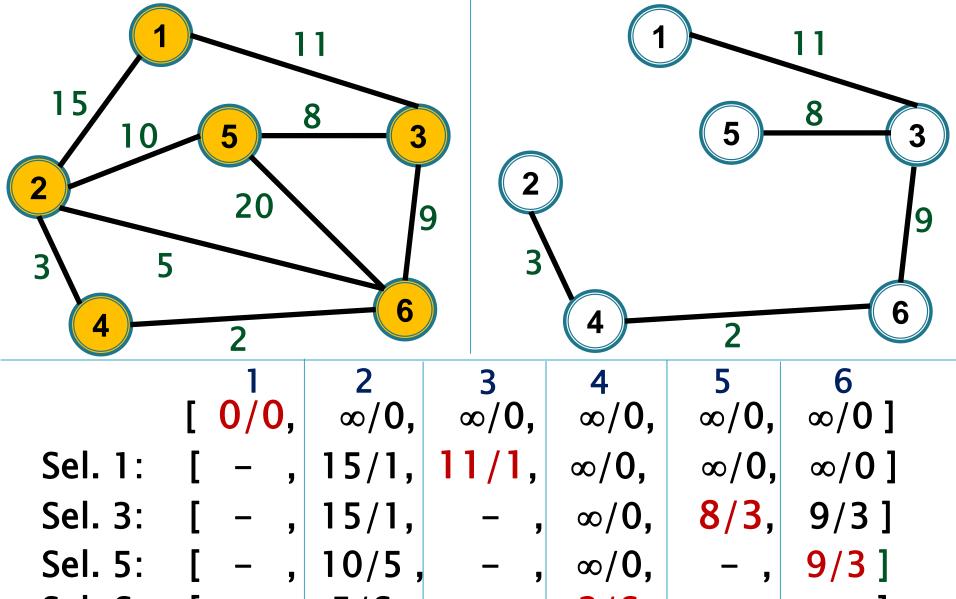




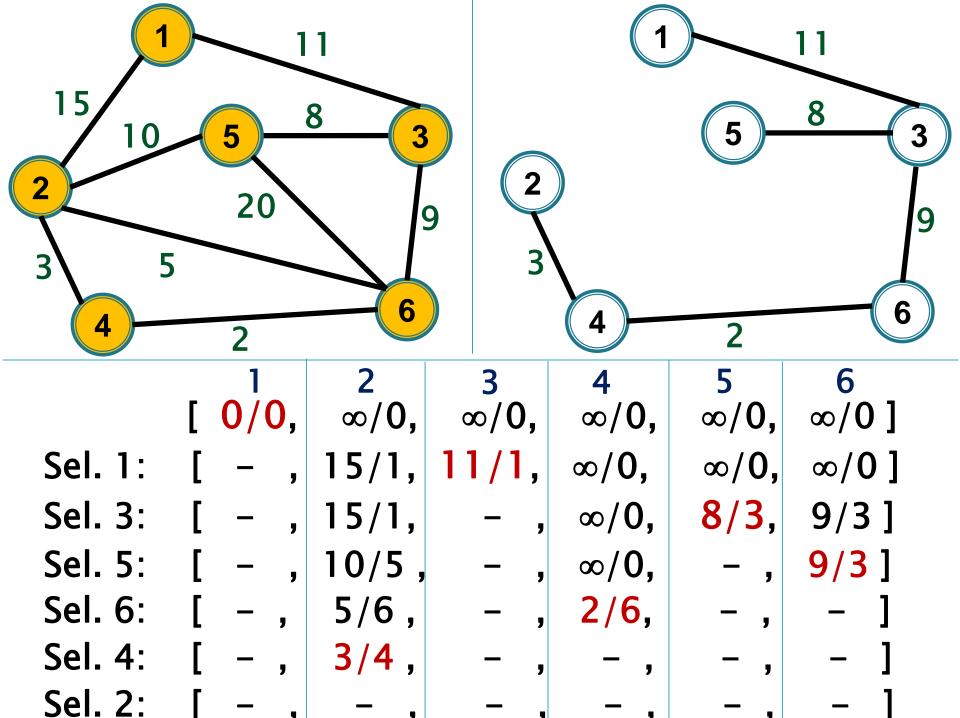








Sel. 6: 2/6, 5/6, Sel. 4: 3/4, Sel. 2:



Varianta 2 - memorarea vârfurilor din Q într-un minheap (min-ansamblu)

- Iniţializare Q −>
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Prim(G, w, s)
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   inițializează Q cu V
   cat timp Q \neq \emptyset executa
         u=extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
         pentru fiecare v adiacent cu u executa
                daca v \in Q si w(u,v) < d[v] atunci
                    d[v] = w(u,v)
                    tata[v] = u
                     333
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

```
Prim(G, w, s)
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   inițializează Q cu V
   cat timp Q \neq \emptyset executa
         u=extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
         pentru fiecare v adiacent cu u executa
                daca v \in Q si w(u,v) < d[v] atunci
                    d[v] = w(u,v)
                    tata[v] = u
                     //actualizeaza Q - pentru Q heap
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

Varianta 2 - memorarea vârfurilor din într-un min-heap Q (min-ansamblu)

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim -> O(n log n)
- actualizare etichete vecini -> O(m log n)O(m log n)

Observație – Dacă graful este complet (spre exemplu dacă toate punctele se pot conecta și distanța dintre puncte este distanța euclidiană) m = n(n-1)/2 este de ordin n^2

 \Rightarrow O(n²) mai eficient

Corectitudine

Corectitudine Kruskal + Prim



- Cei doi algoritmi determină corect un apcm? Chiar dacă muchiile au şi costuri negative?
- Costul arborelui obținut de algoritmul lui Prim nu depinde de vârful de start ?

Corectitudine Kruskal + Prim

- Fie A ⊆ E o mulţime de muchii
- ▶ Notăm $A \subseteq apcm \Leftrightarrow \exists T un apcm astfel încât <math>A \subseteq E(T)$

Corectitudine Kruskal + Prim

Atât algoritmul lui Kruskal, cât și cel al lui Prim funcționează după următoarea schemă:

- $A \leftarrow \emptyset$ (mulțimea muchiilor selectate în arborele construit)
- pentru i = 1, n-1 execută
 alege o muchie e astfel încât A ∪ {e} ⊆ apcm
 A = A ∪ {e}
- returnează T = (V, A)

Corectitudine Kruskal + Prim

vom demonstra un criteriu de alegere a muchiei e la un pas astfel încât:

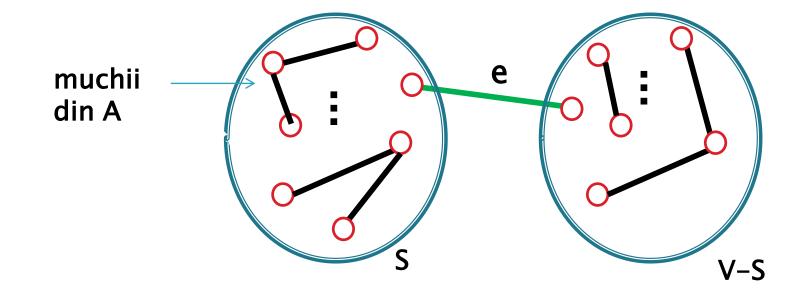
$$A \subseteq apcm \Rightarrow A \cup \{e\} \subseteq apcm$$

şi

vom demonstra că algoritmii lui Kruskal şi Prim aplică acest criteriu.

▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și $A \subseteq E$ o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G. Fie $S \subseteq V$ a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremită în S sau ambele extremități în S sau ambele extremită în S sau ambele ext

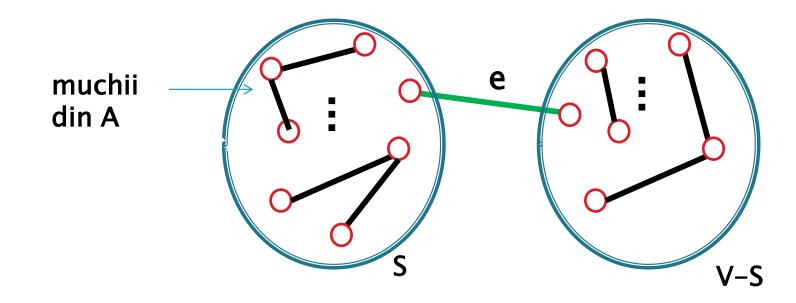
▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și $A \subseteq E$ o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G. Fie $S \subseteq V$ a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremită în S sau ambele



▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și $A\subseteq E$ o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie $S \subseteq V$ a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .

Fie e=uv o muchie de cost minim cu o extremitate în S și cealaltă în V-S.

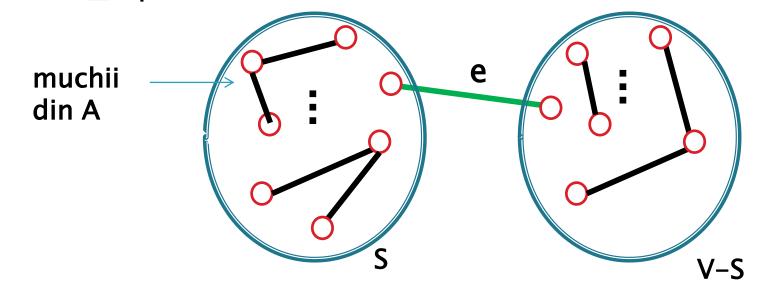


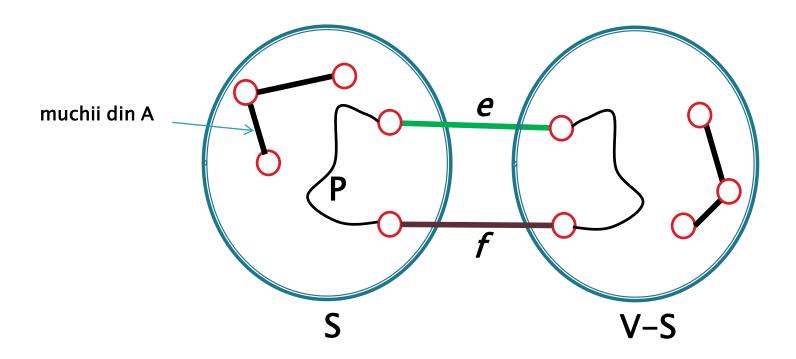
▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și $A\subseteq E$ o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie $S \subseteq V$ a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .

Fie e=uv o muchie de cost minim cu o extremitate în S și cealaltă în V-S.

Atunci A \cup {e} \subseteq apcm.





Algoritmi bazați pe eliminare de muchii



Temă – Care dintre următorii algoritmi determină corect un arbore parțial de cost minim (justificați)? Pentru fiecare algoritm corect precizați ce complexitate are.

- 2. T ← G cât timp T conţine cicluri execută alege C un ciclu oarecare din T şi fie e muchia de cost maxim din C T ← T - e

Gruparea unor obiecte în k clase cât mai *bine separate* (k dat)

obiecte din clase diferite să fie cât mai diferite

Gruparea unor obiecte în k clase cât mai *bine separate* (k dat)

obiecte din clase diferite să fie cât mai diferite

Exemplu: k= 3, mulțime de cuvinte:

sinonim, ana, apa, care, martian, este, case, partial, arbore, minim

 \Rightarrow 3 clase

arbore este ana case apa care martian partial

sinonim minim

Gruparea unor obiecte în k clase cât mai *bine separate* (k dat)

obiecte din clase diferite să fie cât mai diferite

Exemplu: k= 3, mulțime de cuvinte:

sinonim, ana, apa, care, martian, este, case, partial, arbore, minim

\Rightarrow 3 clase

arbore este ana case apa care martian partial

sinonim minim

Sunt necesare (se dau):

- Criteriu de "asemănare" între 2 obiecte ⇒ o distanță
- Măsură a gradului de separare a claselor

Cadru formal

Se dau:

- O mulțime de **n obiecte** $S = \{o_1, ..., o_n\}$
 - · cuvinte, imagini, fișiere, specii de animale etc
- ▶ O funcție de **distanță** $d: S \times S \rightarrow \mathbb{R}_+$
 - $d(o_i, o_j) = gradul de asemănare între <math>o_i$ și o_j
- k un număr natural
 - k = numărul de clase

Definiții

Un k-clustering a lui S = o partiționare a lui S în k submulțimi nevide (numite clase sau clustere)

$$\mathscr{C} = (C_1, ..., C_k)$$

Definiții

Un k-clustering a lui S = o partiţionare a lui S în k submulţimi nevide (numite clase sau clustere)

$$\mathscr{C} = (C_1, ..., C_k)$$

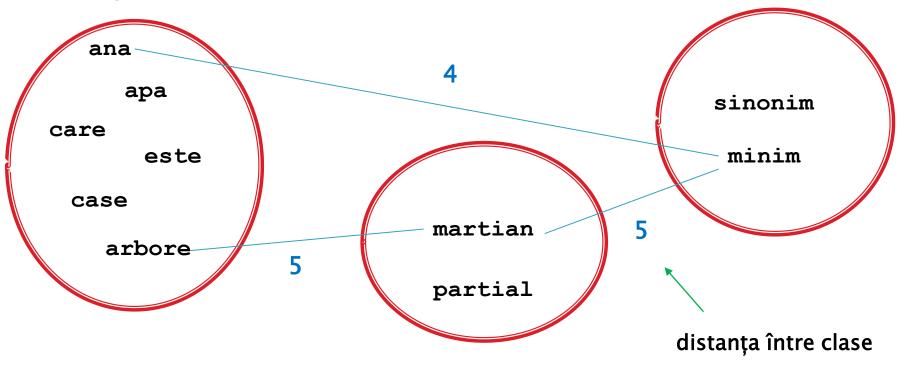
- ▶ Gradul de separare a lui
 - = distanța minimă dintre două obiecte aflate în clase diferite
 - = distanța minimă dintre două clase ale lui 🔗

$$\begin{aligned} \textbf{sep(\mathscr{C})} &= \min\{d(o,o') \mid o,o' \in S, \ o \ \text{$;$ o'$ sunt în clase diferite ale lui } \mathscr{C}\} \\ &= \min\{\ d(C_i,\ C_i) \mid i \neq j \in \{1,...,\ k\}\} \end{aligned}$$

- obiecte= cuvinte
- ▶ d = distanța de editare d(ana, care) = 3: $ana \rightarrow cana \rightarrow cara \rightarrow care$
- k = 3



- obiecte= cuvinte,
- d = distanţa de editare
- k = 3

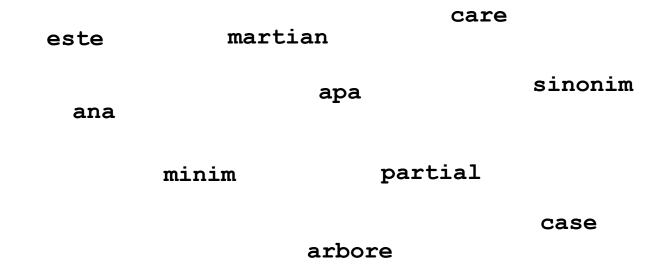


3-clustering cu gradul de separare = 4

Problemă Clustering:

Date S, d și k, să se determine un k-clustering cu grad de separare maxim





Idee

- Iniţial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- La un pas determinăm cele mai asemănătoare (apropiate) două obiecte aflate în clase diferite (cu distanţa cea mai mică între ele) şi unim clasele lor

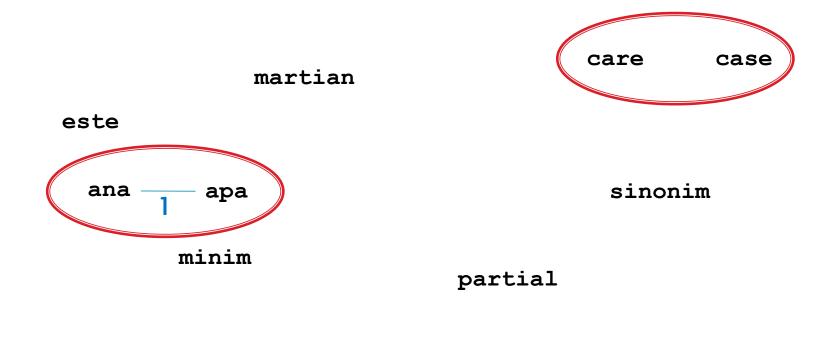
Idee

- Iniţial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- La un pas determinăm cele mai asemănătoare (apropiate) două obiecte aflate în clase diferite (cu distanţa cea mai mică între ele) şi unim clasele lor
- Repetăm până obținem k clase ⇒ n k paşi

Cuvinte - distanța de editare

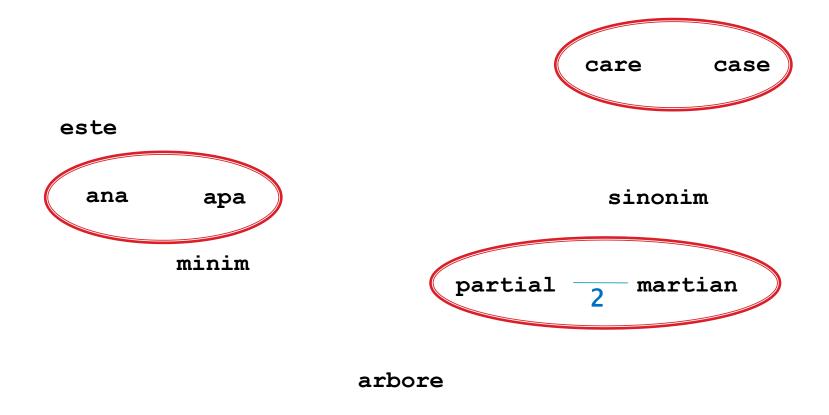
care martian este apa sinonim ana minim partial arbore case

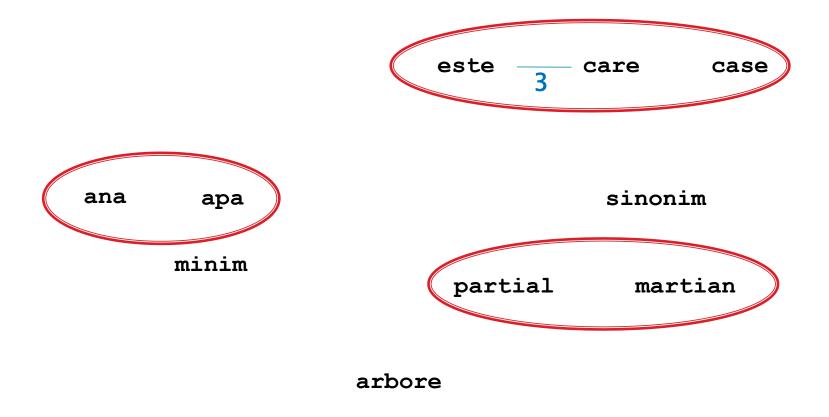
care case martian este apa sinonim ana minim partial arbore

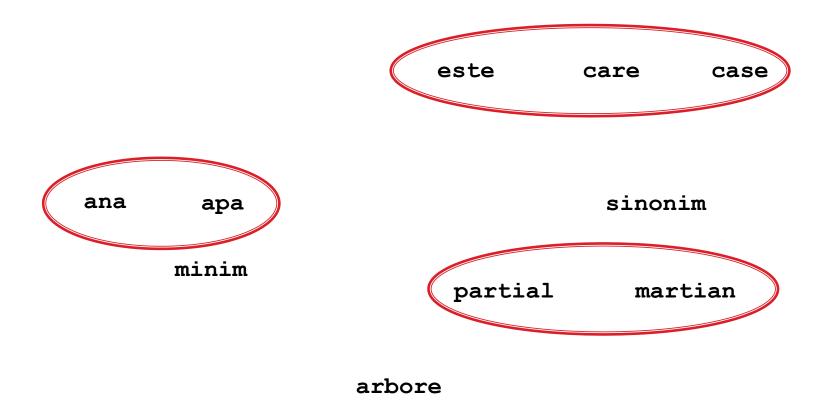


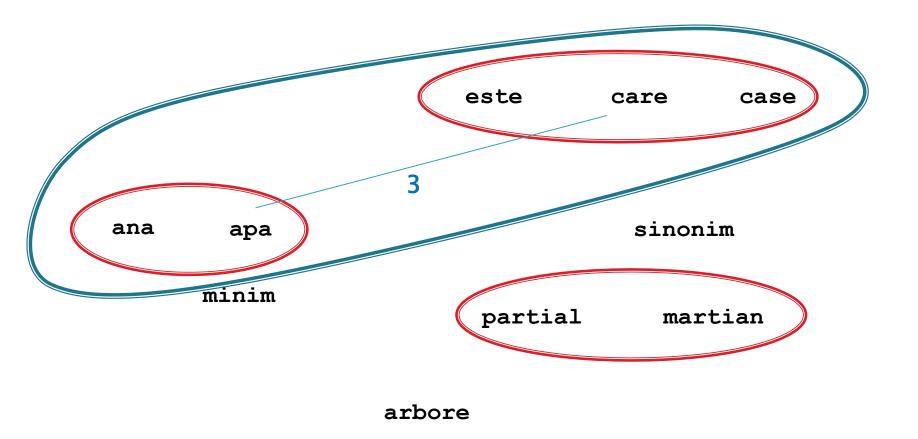
K = 3 clustere

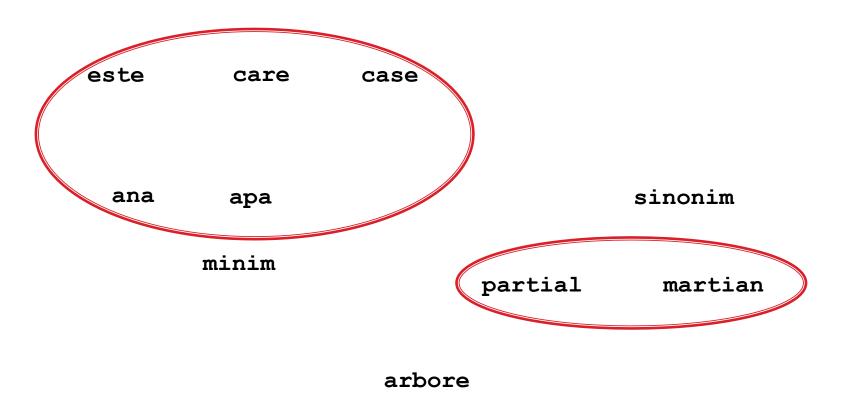
arbore

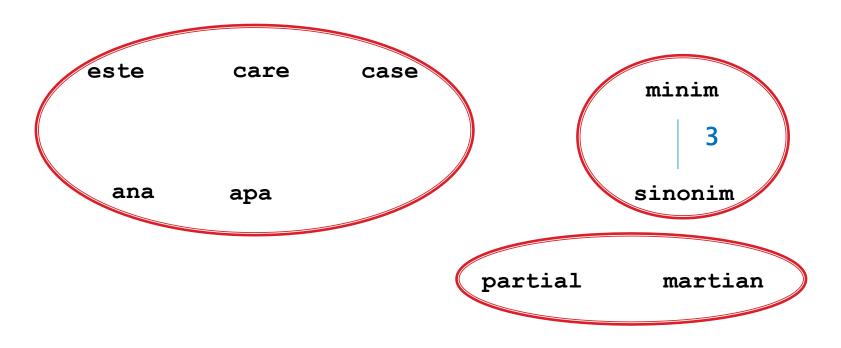




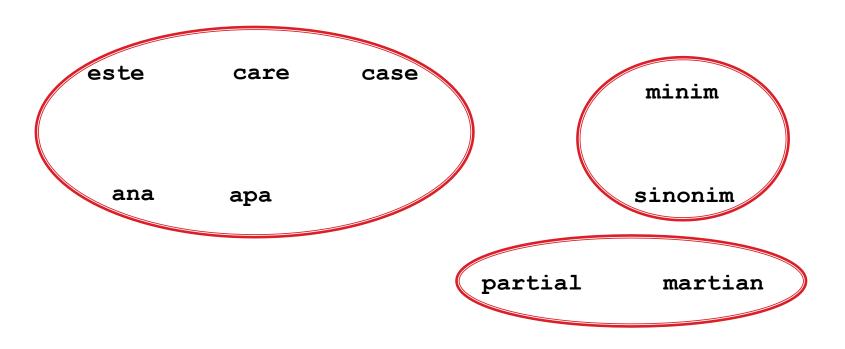




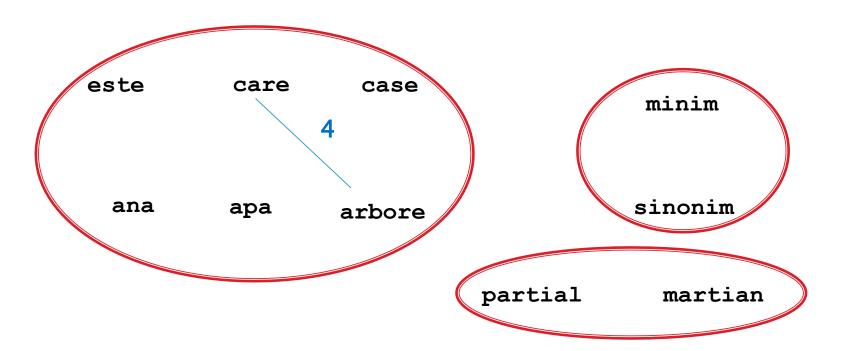


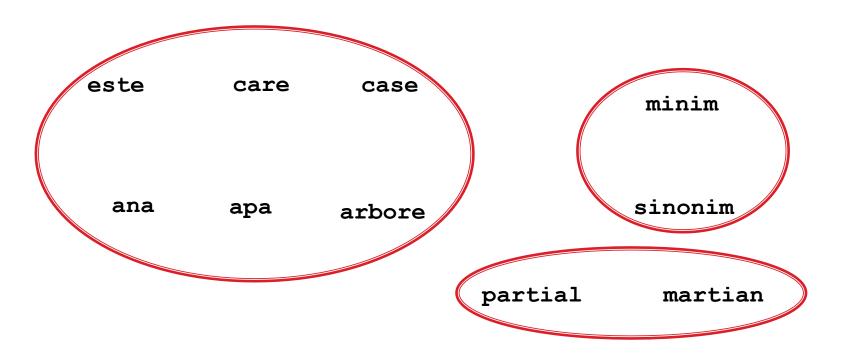


arbore

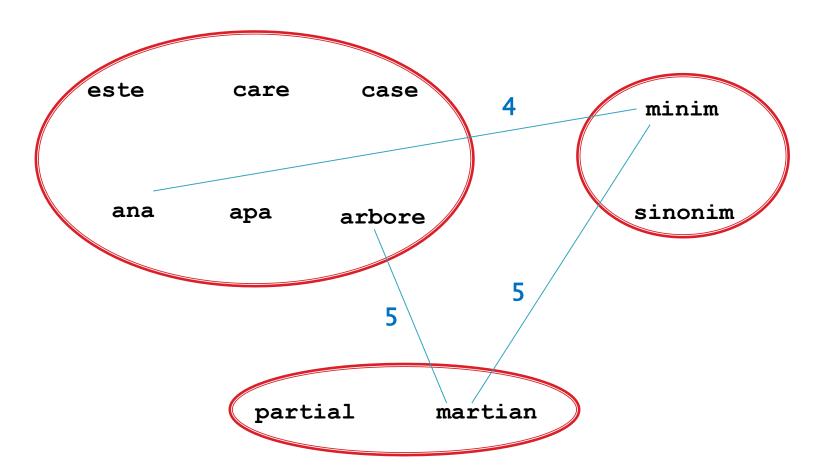


arbore





Soluția cu k= 3 clustere



Grad de separare =4

Pseudocod:

- Inițial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- pentru i = 1, n-k
 - alege două obiecte o_r, o_t din clase diferite cu d(o_r, o_t)
 minimă
 - reunește (clasa lui o_r, clasa lui o_t)
- afișează cele k clase obținute

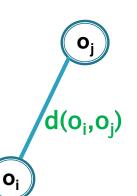
Pseudocod:

- Inițial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă
- pentru i = 1, n-k
 - alege două obiecte o_r , o_t din clase diferite cu $d(o_r, o_t)$ minimă
 - reunește (clasa lui o_r, clasa lui o_t)
- afișează cele k clase obținute



Modelare cu graf ponderat (complet)

⇒ n - k paşi din algoritmul lui Kruskal



Pseudocod:

Inițial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă

pentru i = 1, n-k

- alege două obiecte o_r, o_t din clase diferite cu d(o_r, o_t) minimă
- reunește clasa lui o_r și clasa lui o_t

returneză cele k clase obținute

Pseudocod – modelare cu graf complet G:

$$V = \{o_1, ..., o_n\}, w(o_i o_i) = d(o_i, o_i)$$

Pseudocod:

Inițial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă

pentru i = 1, n-k

- alege două obiecte o_r, o_t din clase diferite cu d(o_r, o_t) minimă
- reunește clasa lui o_r și clasa lui o_t

returneză cele k clase obținute

Pseudocod – modelare cu graf complet G:

$$V = \{o_1, ..., o_n\}, w(o_i o_i) = d(o_i, o_i)$$

Inițial fiecare vârf formează o componentă conexă (clasă): $T'=(V, \emptyset)$

Pseudocod:

Inițial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă

pentru i = 1, n-k

- alege două obiecte o_r , o_t din clase diferite cu $d(o_r, o_t)$ minimă
- reunește clasa lui o_r și clasa lui o_t

returneză cele k clase obținute

Pseudocod – modelare cu graf complet G:

$$V = \{o_1, ..., o_n\}, w(o_i o_i) = d(o_i, o_i)$$

Inițial fiecare vârf formează o componentă conexă (clasă): $T'=(V, \emptyset)$

pentru i = 1, n-k

- alege o muchie e_i=uv de cost minim din G astfel încât u şi v sunt în componente conexe diferite ale lui T'
- reunește componenta lui u și componenta lui v: **E(T')=E(T')** ∪ **{uv}**

Pseudocod:

Inițial fiecare obiect (cuvânt) formează o clasă

pentru i = 1, n-k

- alege două obiecte o_r , o_t din clase diferite cu $d(o_r, o_t)$ minimă
- reunește clasa lui o_r și clasa lui o_t

returneză cele k clase obținute

Pseudocod – modelare cu graf complet G:

$$V = \{o_1, ..., o_n\}, w(o_i o_i) = d(o_i, o_i)$$

Inițial fiecare vârf formează o componentă conexă (clasă): $T'=(V, \emptyset)$

pentru i = 1, n-k

- alege o muchie e_i=uv de cost minim din G astfel încât u şi v sunt în componente conexe diferite ale lui T'
- reunește componenta lui u și componenta lui v: **E(T')=E(T')** ∪ **{uv}**

returnează cele k mulțimi formate cu vârfurile celor k componente conexe ale lui T'

0

0

- Observație. Algoritmul este echivalent cu următorul, mai general
 - determină un apcm T al grafului complet G

- Observație. Algoritmul este echivalent cu următorul, mai general
 - determină un apcm T al grafului complet G
 - consideră mulțimea {e_{n-k+1}, ..., e_{n-1}} formată cu k-1 muchii cu cele mai mari ponderi în T
 - fie pădurea $T'=T-\{e_{n-k+1}, \dots, e_{n-1}\}$

0

- Observație. Algoritmul este echivalent cu următorul, mai general
 - determină un apcm T al grafului complet G
 - consideră mulțimea {e_{n-k+1}, ..., e_{n-1}} formată cu k-1 muchii cu cele mai mari ponderi în T
 - fie pădurea $T'=T-\{e_{n-k+1}, \dots, e_{n-1}\}$
 - definește clasele k-clustering-ului & ca fiind mulțimile vârfurilor celor k componente conexe ale pădurii astfel obținute

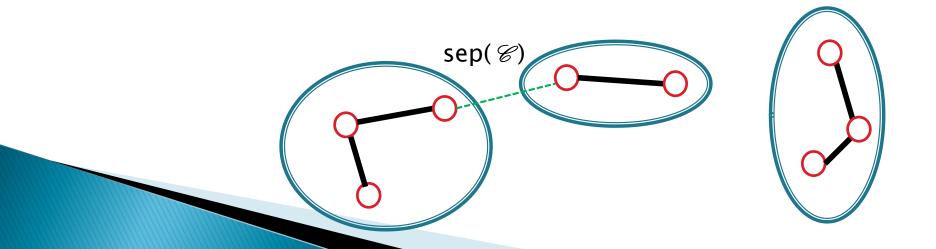
Corectitudine

 k-clusteringul obţinut de algoritm are grad de separare maxim

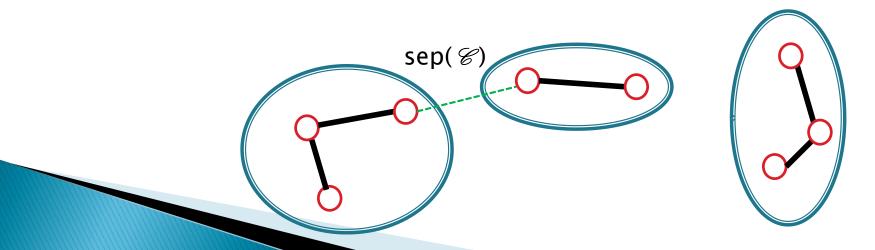
Jon Kleinberg, Éva Tardos, **Algorithm Design**, Addison-Wesley 2005 **Secțiunea 4.7**

http://www.cs.princeton.edu/~wayne/kleinbergtardos/pdf/04GreedyAlgorithmsII-2x2.pdf

- La finalul algoritmului
 - $E(T') = \{e_1, ..., e_{n-k}\}, \text{ cu } w(e_1) \le \cdots \le w(e_{n-k})$
 - T' este o pădure cu k componente conexe, vârfurile componentelor determinând clasele lui &.



- La finalul algoritmului
 - $E(T') = \{e_1, ..., e_{n-k}\}, \text{ cu } w(e_1) \le \cdots \le w(e_{n-k})$
 - T' este o pădure cu k componente conexe, vârfurile componentelor determinând clasele lui 8.
- sep(ℰ) = min{w(e)| e = uv ∈ E(G) ce unește două componente conexe din T'}



Demonstrație

Atunci

$$sep(\mathscr{C}) = ?$$

Demonstrație

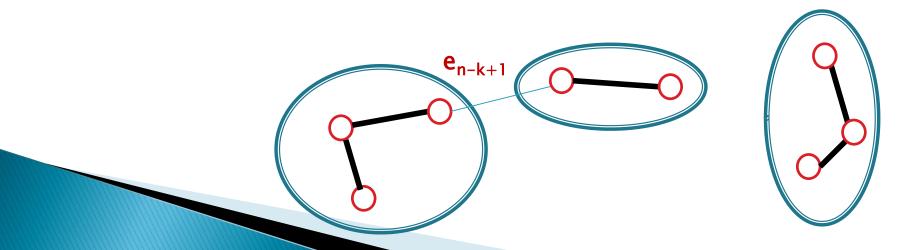
Atunci

$$sep(\mathscr{C}) = w(e_{n-k+1}), unde$$

 $e_{n-k+1} = muchia de cost minim care unește două componente conexe din T'$

= următoarea muchie care ar fi fost

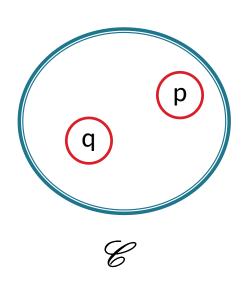
selectată de algoritm dacă ar fi continuat cu i = n-k+1

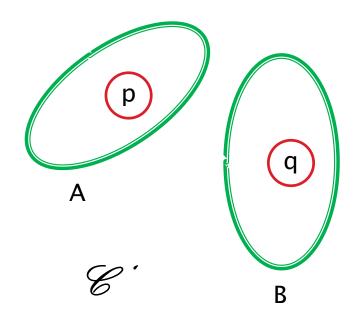


Demonstrație

PRA că există un alt k-clustering & cu sep(& ') > sep(&)

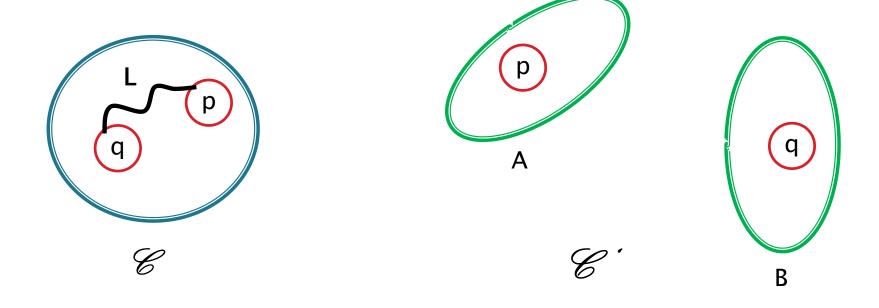
- ▶ PRA că există un alt k-clustering ℰ'cu sep(ℰ') > sep(ℰ)
- Atunci există două obiecte p și q care sunt
 - în aceeași clasă în &,
 - în două clase diferite în & ' notate A, B





Demonstrație

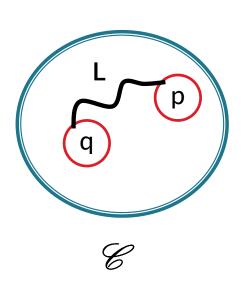
p și q sunt în aceeași clasă în 8

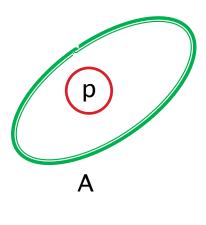


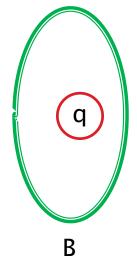
Demonstrație

- p și q sunt în aceeași clasă în 8
 - ⇒ în aceeași componentă a lui T'
 - ⇒ există L un lanț de la p la q în T'

(cu muchii din mulţimea = $\{e_1, ..., e_{n-k}\}$)

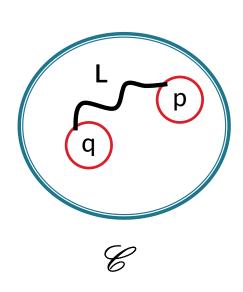


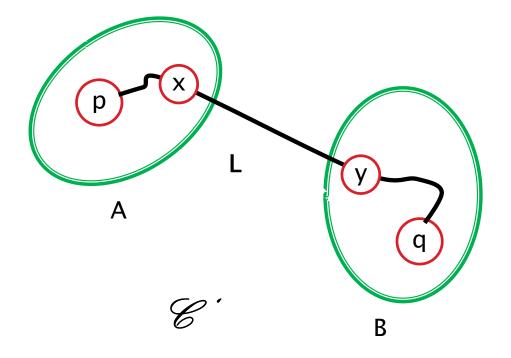




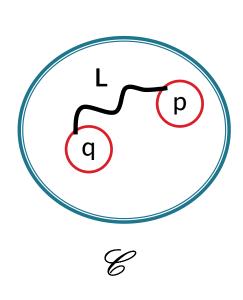
Demonstrație

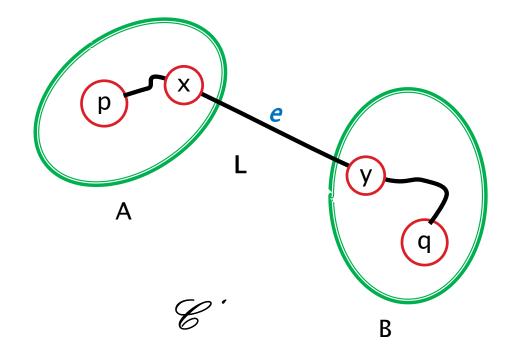
▶ p și q sunt în clase diferite în \mathscr{C} ' (p∈A, q∈B)





- ▶ p și q sunt în clase diferite în \mathscr{C}' (p∈A, q∈B)
 - ⇒ există în L o muchie e=xy cu o extremitate în A și cealaltă în B

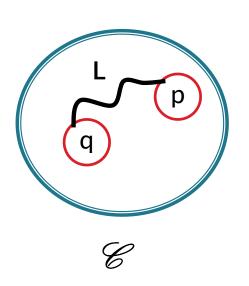


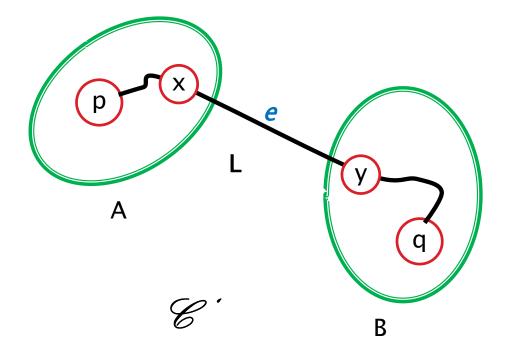


Demonstrație

Avem

$$sep(\mathscr{C}') \leq w(e)$$





Demonstrație

Avem

$$sep(\mathscr{C}') \leq w(e) \leq w(e_{n-k}) \leq w(e_{n-k+1}) = sep(\mathscr{C}) \quad \text{Contradicție}$$

$$\uparrow$$

$$e \in E(T')$$

