

Algoritmi pentru grafuri și aplicații

Gălbiniță Sebastian

September 6, 2020

Cuprins

- 1 Drumuri minime de sursă unică
 - Relaxare
 - Algoritmul lui Dijkstra
- 2 Drumuri minime între toate perechile de vârfuri
 - Structura unui drum minim
 - Algoritmul Floyd-Warshall
- 3 Flux maxim
 - Metoda lui Ford-Fulkerson

Drumuri minime de sursă unică

Fie un graf orientat ponderat $G = (V, E)$ și funcția cost $f : E \rightarrow \mathbb{R}$. **Costul** drumului $p = [\alpha_0, \alpha_1, \dots, \alpha_k]$ este dat de

$$f(p) = \sum_{i=1}^k f(\alpha_{i-1}, \alpha_i)$$

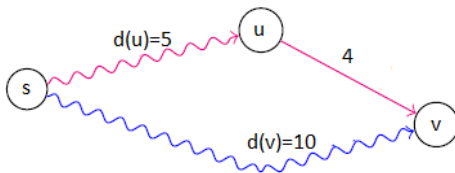
Astfel putem defini **costul unui drum minim**

$$\delta(u, v) = \begin{cases} \min \{f(p) : u \rightsquigarrow v\}, & \text{dacă există drum de la } u \text{ la } v \\ \infty, & \text{altfel} \end{cases}$$

Pentru fiecare nod $v \in V$, se va reține un **predecesor** $\omega[v]$ și conservăm un atribut $d[v]$.

Procesul de relaxare a unei muchii (u, v) este dat de următoarea inegalitate:

$$d[v] > d[u] + f(u, v)$$



Algoritmul lui Dijkstra

Algoritmul lui Dijkstra rezolvă problema drumurilor minime de sursă unică într-un graf orientat ponderat $G = (V, E)$ pentru care toate costurile muchiilor sunt nenegative. Vom presupune că pentru fiecare muchie $(u, v) \in E$, $f(u, v) \geq 0$.

DIJKSTRA (G, f, s)

- 1: INIȚIALIZEAZĂ-SURSĂ-UNICĂ(G, s)
- 2: $S \leftarrow \emptyset$
- 3: $Q \leftarrow V(G)$
- 4: **while** $Q \neq \emptyset$
- 5: $u \leftarrow \text{EXTRAGE-MIN}(Q)$
- 6: $S \leftarrow S \cup \{u\}$
- 7: **for** fiecare vârf $v \in \text{Adj}[u]$
- 8: RELAXEAZĂ(u, v, f)

Drumuri minime între toate perechile de vârfuri

Fie un graf orientat ponderat $G = (V, E)$ și o funcție de costuri $f : E \rightarrow \mathbb{R}$ aplicată arcelor grafului. Pentru fiecare $u, v \in V$, determinăm un **drum de cost minim** de la u la v . Ca date de intrare avem o matrice A , având dimensiunea $n \times n$.

$$a_{ij} = \begin{cases} 0, & \text{dacă } i = j, \\ f(i, j), & \text{dacă } i \neq j \text{ și } (i, j) \in E, \\ \infty, & \text{dacă } i \neq j \text{ și } (i, j) \notin E. \end{cases}$$

Iar ca date de ieșire o matrice $D = (d_{ij})$ de dimensiune $n \times n$.

Structura unui drum minim

Presupunem că graful este reprezentat printr-o matrice de adiacență $A = (a_{ij})$. Considerăm un **drum minim** p de la nodul i la j și presunem că are m arce. Presupunând că nu sunt cicluri de cost negativ, atunci m este finit. Dacă $i = j$, atunci p are costul 0 și nu conține nici un arc. Dacă nodurile sunt distincte, atunci descompunem drumul p în $i \xrightarrow{p'} k \rightarrow j$, unde drumul p' conține cel mult $m - 1$ arce. Mai mult, p' este un drum minim de la i la k . Deci avem următoarea egalitate:

$$\delta(i, j) = \delta(i, k) + f(k, j).$$

Determinarea drumurilor minime

Presupunem ca date de intrare matricea $A = (a_{ij})$, determinăm o serie de matrici $D^{(1)}, D^{(2)}, \dots, D^{(n-1)}$, unde, pentru $m = 1, 2, \dots, n - 1$ avem $D^{(m)} = (d_{ij}^{(m)})$. Matricea finală $D^{(n-1)}$ va conține costurile drumurilor minime.

EXTINDE(D, A)

```
1:  $n \leftarrow \text{linii}[D]$ 
2: fie  $B = (b_{ij})$  matrice cu dimensiunea  $n \times n$ 
3: for  $i \leftarrow 1, n$ 
4:   for  $j \leftarrow 1, n$ 
5:      $b_{ij} \leftarrow \infty$ 
6:     for  $k \leftarrow 1, n$ 
7:        $b_{ij} \leftarrow \min(b_{ij}, d_{ik} + a_{kj})$ 
8: return B
```


Determinarea drumurilor minime

$$d_{ij}^{(m)} = \min \left(d_{ij}^{(m-1)}, \min_{1 \leq k \leq n} \left\{ d_{ik}^{(m-1)} + a_{kj} \right\} \right) = \min_{1 \leq k \leq n} \left\{ d_{ik}^{(m-1)} + a_{kj} \right\}$$

Deoarece am determinat șirul de $n - 1$ matrice, putem transpune tot ce scris într-o funcție.

DRUMURI-MINIME(A)

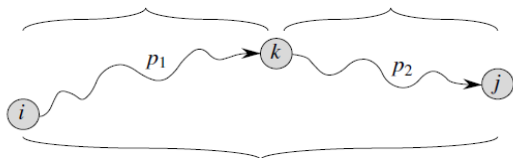
```
1:  $n \leftarrow \text{linii}[A]$ 
2:  $D^{(1)} \leftarrow A$ 
3: for  $i \leftarrow 2, n - 1$ 
4:    $D^{(i)} \leftarrow \text{EXTINDE}(D^{(i-1)}, A)$ 
5: return  $D^{(n-1)}$ 
```

Algoritmul Floyd-Warshall

Algoritmul lui Floyd-Warshall este un algoritm pentru găsirea celor mai scurte drumuri într-un graf orientat ponderat cu cost pozitiv sau negativ. Acest algoritm se bazează pe următoarea observație. Fie $V = \{1, 2, \dots, n\}$ mulțimea nodurilor lui G . Considerăm submulțimea $\{1, 2, \dots, k\}$ pentru un anumit k . Pentru orice pereche de noduri $i, j \in V$, considerăm toate drumurile de la i la j ale căror noduri intermediare fac parte din mulțimea $\{1, 2, \dots, k\}$. Fie p drumul de cost minim dintre aceste drumuri. Algoritmul Floyd-Warshall exploatează o relație între drumul p și drumul minim de la i la j cu toate nodurile intermediare.

toate nodurile intermediare
din $\{1, 2, \dots, k-1\}$

toate nodurile intermediare
din $\{1, 2, \dots, k-1\}$



p : toate nodurile intermediare din $\{1, 2, \dots, k\}$

Dacă k nu este nod intermediar al drumului p , un drum minim de la nodul i la j cu toate nodurile intermediare din mulțimea $\{1, 2, \dots, k-1\}$ este, de asemenea, un drum minim de la i la j cu toate nodurile intermediare din mulțimea $\{1, 2, \dots, k\}$.

Dacă k este nod intermediar al drumului p , atunci împărțim p în două alte drumuri. Deoarece p este drum minim rezultă că și p_1 este drum minim de la i la k cu toate nodurile intermediare din mulțimea $\{1, 2, \dots, k-1\}$. Analog pentru p_2 .

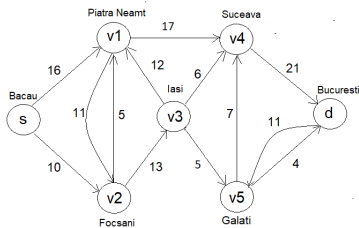
Intrarea este o matrice A de dimensiune $n \times n$. Funcția returnează matricea $D^{(n)}$ a costurilor drumurilor minime.

FLOYD-WARSHALL(A)

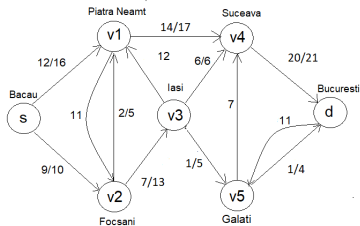
```
1:  $n \leftarrow \text{linii}[A]$ 
2:  $D^{(0)} \leftarrow A$ 
3: for  $k \leftarrow 1, n$ 
4:   for  $i \leftarrow 1, n$ 
5:     for  $j \leftarrow 1, n$ 
6:        $d_{ij}^{(k)} \leftarrow \min(d_{ij}^{(k-1)}, d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)})$ 
7: return  $D^{(n)}$ 
```

Flux maxim

Problema **fluxului maxim** este aceea de a determina cantitatea cea mai mare de material care poate fi transportată pornind de la sursă și ajungând la destinație ținând cont de restricțiile de capacitate.



a)



b)

Fluxuri și rețele de transport

O **rețea de transport** este un graf orientat $G = (V, E)$ în care fiecărei muchii $(u, v) \in E$ îi este atașată o **capacitate** nenegativă $c(u, v) \geq 0$. Dacă $(u, v) \notin E$ atunci considerăm $c(u, v) = 0$. Fixăm nodul sursă s și nodul destinație d . Denumim **fluxul** G ca fiind o funcție $f : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ care satisface următoarele condiții:

- 1 **Restricția de capacitate:** Pentru orice $u, v \in V$,
 $f(u, v) \leq c(u, v)$.
- 2 **Antisimetria:** Pentru orice $u, v \in V$, $f(u, v) = -f(v, u)$.
- 3 **Conservarea fluxului:** Pentru orice $u \in V \setminus \{s, d\}$ avem

$$\sum_{v \in V} f(u, v) = 0$$

Denumim **capacitatea reziduală** a arcului (u, v) ca fiind cantitatea de flux adițională care poate fi transportată de la u la v , fără a depăși $c(u, v)$.

Metoda lui Ford-Fulkerson

În fiecare iterație a metodei lui Ford-Fulkerson căutăm un drum *oarecare* de ameliorare p și mărim fluxul f de-a lungul drumului p cu capacitatea reziduală $c_f(p)$.

METODA-FORD-FULKERSON(s, d, G)

- 1: **for** fiecare arc $(u, v) \in E[G]$
- 2: $f(u, v) \leftarrow 0$
- 3: $f(v, u) \leftarrow 0$
- 4: **while** există un drum de la s la d în rețeaua reziduală G_f
- 5: $c_f(p) \leftarrow \min\{c_f(u, v) \mid (u, v) \in p\}$
- 6: **for** fiecare (u, v) din p
- 7: $f(u, v) \leftarrow f(u, v) + c_f(p)$
- 8: $f(u, v) \leftarrow -f(u, v)$