Drumuri minime în grafuri ponderate

Aplicații



- Dată o hartă rutieră, să se determine
 - o un drum minim între două orașe date
 - o câte un drum minim între oricare două orașe de pe hartă

Aplicații

- Determinarea de drumuri minime / distanțe numeroase aplicații
 - probleme de rutare
 - robotică
 - procesarea imaginilor
 - strategii jocuri
 - probleme de planificare (drumuri critice)

Fie:

- ☐ G un graf orientat ponderat
- ☐ P un drum

$$w(P) = \sum_{e \in E(P)} w(e)$$

costul / ponderea / lungimea drumului P

Fie:

- ☐ G un graf orientat ponderat
- □ Presupunem că G nu conţine circuite de pondere negativă

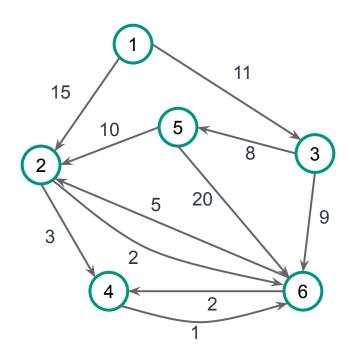
- ☐ Fie s, $v \in V$, $s \neq v$
- □ Distanța de la s la v
 - $\delta_{G}(s, v) = min \{ w(P) \mid P \text{ este drum de la s la } v \}$

- ☐ Fie s, $v \in V$, $s \neq v$
- Distanța de la s la v
 - $\delta_G(s, v) = min \{ w(P) \mid P \text{ este drum de la s la v } \}$
 - $\circ \quad \delta_{G}(s, s) = 0$

Conventie: $\min \emptyset = \infty$

Un drum P de la s la v se numește drum minim de la s la v dacă $w(P) = \delta_{G}(s, v)$

Exemplu



Aplicații

Tipuri de probleme de drumuri minime

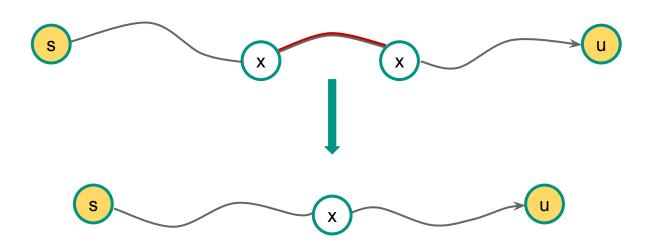
- între două vârfuri date
- de la un vârf la toate celelalte
- ☐ între oricare două vârfuri

Situații

- Sunt acceptate și arce de cost negativ?
- Graful conţine circuite?
- Graful conţine circuite de cost negativ?

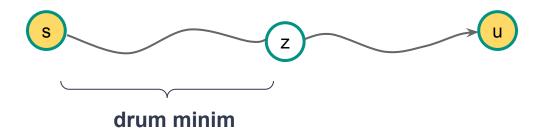
Observații

Observația 1. Dacă P este un drum minim de la s la v și nu există circuite de cost negativ, atunci P este drum elementar.

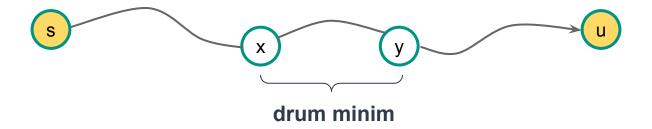


Observații

Observația 2. Dacă P este un drum minim de la s la u și z este un vârf al lui P, atunci subdrumul lui P de la s la z este drum minim de la s la z.



Observații



Drumuri minime de la un vârf s dat la celelalte vârfuri (de sursă unică)

Problemă

Problema drumurilor minime de <u>sursă unică</u> (de la s la celelalte vârfuri)

Se dau:

□ un graf orientat ponderat G = (V, E, w) cu

 $w: E \to \mathbb{R}$

un vârf de start s

Să se determine distanța de la s la fiecare vârf x al lui G / la un vârf dat t (și un arbore al distanțelor față de s / un drum minim de la s la t).

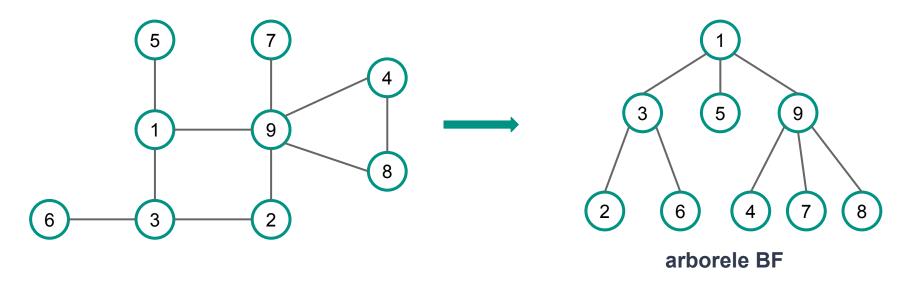


Dacă G <u>nu</u> este ponderat, cum putem calcula distanțele față de s?

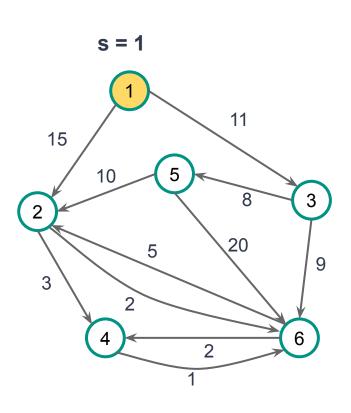
Amintim

În cazul unui graf neponderat, problema se rezolvă folosind parcurgerea BF din s

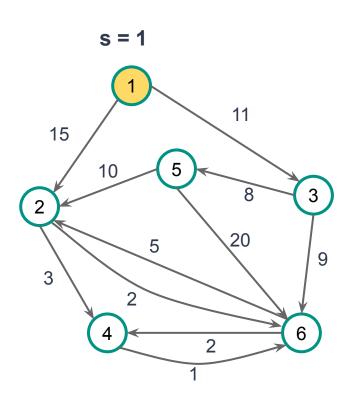
⇒ arborele BF (al distanțelor față de s)

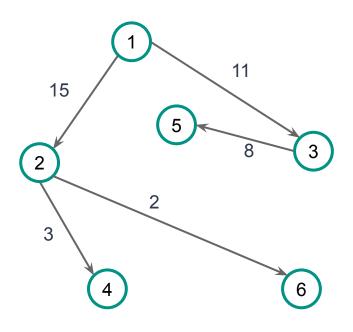


Exemplu



Exemplu



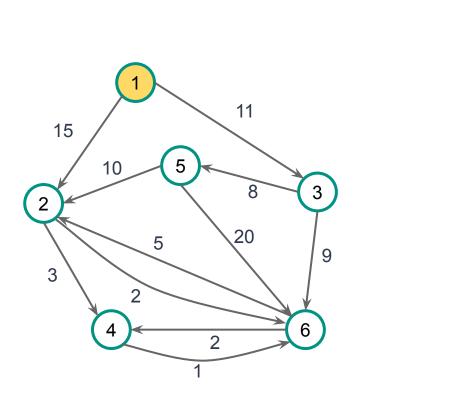


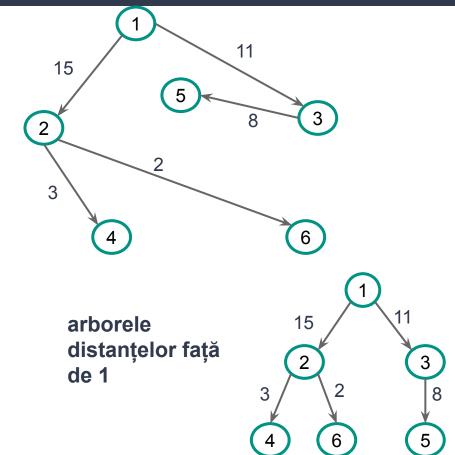
arborele distanțelor față de 1

Definiție. Pentru un vârf dat s, un <u>arbore al distanțelor față de s</u> = un subgraf T al lui G, care conservă distanțele de la s la celelalte vârfuri accesibile din s

$$\delta_{T}(s, v) = \delta_{G}(s, v), \forall v \in V \text{ accesibil din } s,$$

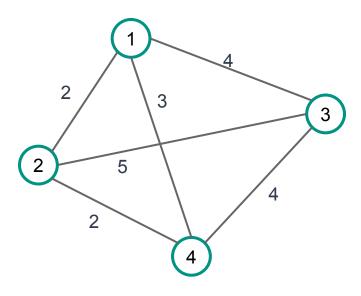
graful neorientat asociat lui T fiind arbore cu rădăcina în s (cu arcele corespunzătoare orientate de la s la frunze).



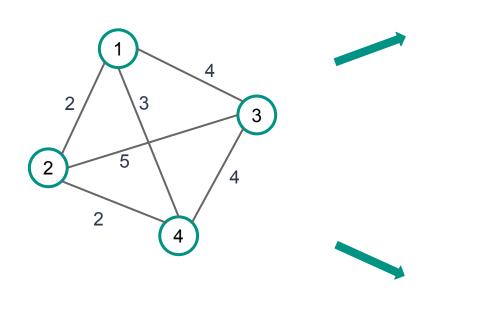


- Presupunem că toate vârfurile sunt accesibile din s
- □ Problema drumurilor minime de sursă unică este echivalentă cu determinarea unui arbore al distanțelor față de s

□ Un arbore parțial de cost minim <u>nu</u> este neapărat un arbore de distanțe minime



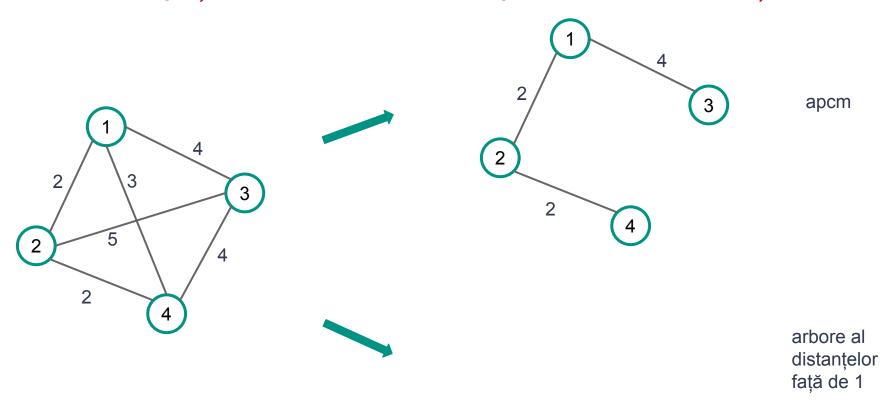
□ Un arbore parțial de cost minim <u>nu</u> este neapărat un arbore de distanțe minime



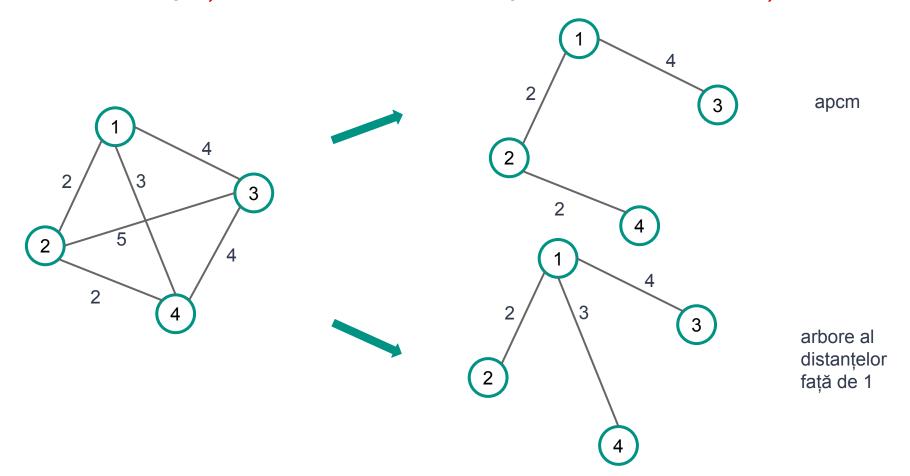
apcm

arbore al distanțelor față de 1

Un arbore parțial de cost minim <u>nu</u> este neapărat un arbore de distanțe minime



Un arbore parţial de cost minim <u>nu</u> este neapărat un arbore de distanţe minime





În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?



În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape"



Dacă u este predecesor al lui v pe un drum minim de la s la v ⇒

$$\delta(s, v) = \delta(s, u) + w(uv)$$

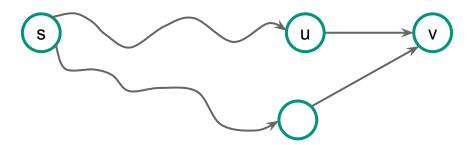
Ştim $\delta(s, u) \Rightarrow \text{aflăm și } \delta(s, v)$



☐ În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s, v)$, ar fi util să știm deja $\delta(s, u)$, pentru u cu uv \in E (?! toate)

$$\delta(s, v) = \min \{ \delta(s, u) + w(u, v) \mid uv \in E \}$$

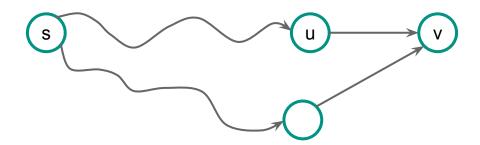


☐ În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s, v)$, ar fi util să știm deja $\delta(s, u)$, pentru orice u cu uv \in E



Ar fi utilă o ordonare a vârfurilor astfel încât, dacă uv E, atunci u se află înaintea lui v



☐ În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s, v)$, ar fi util să știm deja $\delta(s, u)$, pentru orice u cu uv \in E

Ar fi utilă o ordonare a vârfurilor astfel încât, dacă uv E, atunci u se află înaintea lui v



O astfel de ordonare <u>nu există</u> dacă graful conține circuite

☐ În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s, v)$, ar fi util să știm deja $\delta(s, u)$, pentru orice u cu uv \in E

Ar fi utilă o ordonare a vârfurilor astfel încât, dacă uv E, atunci u se află înaintea lui v



O astfel de ordonare <u>nu există</u> dacă graful conține circuite

Dacă există circuite - <u>estimăm</u> distanțele pe parcursul algoritmului și considerăm vârful care este <u>estimat</u> a fi cel mai aproape de s

- □ Algoritmi pentru grafuri orientate cu circuite, dar cu ponderi pozitive **Dijkstra**
- Algoritmi pentru grafuri orientate fără circuite (cu ponderi reale) DAGs = Directed
 Acyclic Graphs
- Algoritmi pentru grafuri orientate cu circuite şi ponderi reale, care detectează existența de circuite negative - Bellman-Ford

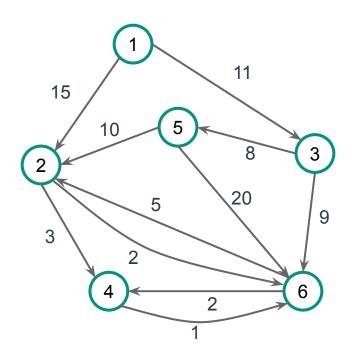
Algoritmul lui Dijkstra

Algoritmul lui Dijkstra

Ipoteză:

Presupunem că arcele au cost pozitiv (graful poate conține circuite)

Exemplu



Algoritmul lui Dijkstra

Idee: La un pas, este ales ca vârf curent (vizitat) vârful u care este <u>estimat</u> a fi cel mai apropiat de s

□ Estimarea pentru u = cel mai scurt drum de la s la u determinat până la pasul curent



Idee: La un pas, este ales ca vârf curent (vizitat) vârful u care este <u>estimat</u> a fi cel mai apropiat de s

☐ Estimarea pentru u = cel mai scurt drum de la s la u determinat până la pasul curent

+ se descoperă noi drumuri către vecinii lui ⇒ se actualizează distanțele estimate pentru vecini



- Generalizare a ideii de parcurgere BF
- □ Dacă toate arcele au cost egal ⇒ Dijkstra ≡ BF

Pseudocod

Pentru fiecare vârf, reținem etichetele:

- □ d[u] etichetă de distanță
- □ tata[u]



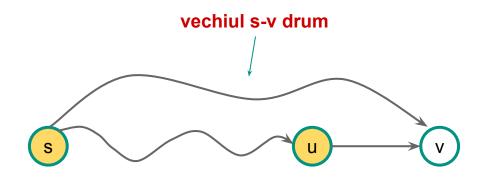
d[u] = costul minim al unui drum de la s la u descoperit până la acel moment

tata[u] = predecesorul lui u pe drumul de cost minim de la s la u descoperit până la acel moment

La un pas:

- □ este selectat un vârf u (neselectat) care "pare" cel mai apropiat de s ⇔ are eticheta d
 minimă
- se actualizează etichetele **d[v]** ale vecinilor lui u considerând drumuri care trec prin u
 - tehică de relazare a arcelor care ies din u

Relaxarea unui arc (u, v) = verificarea dacă d[v] poate fi îmbunătățit, trecând prin vârful u



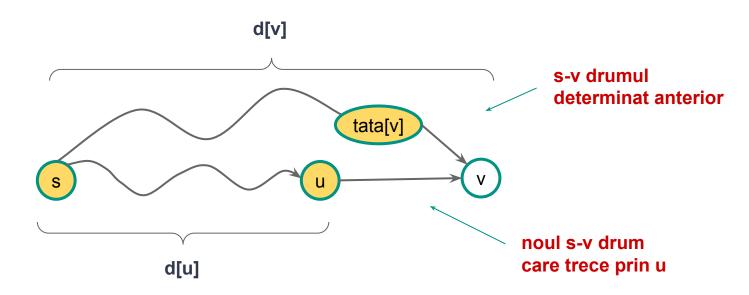
noul s-v drum care trece prin u

Relaxarea unui arc (u, v)

```
dacă d[u] + w(u,v) < d[v] atunci

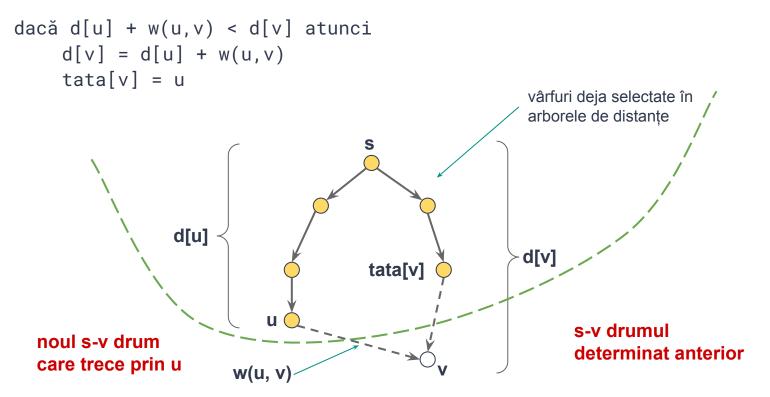
d[v] = d[u] + w(u,v)

tata[v] = u
```



Relaxarea unui arc (u, v)

Raportat la vârfuri deja selectate - similar Prim



```
Dijkstra(G, w, s)
inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
```

```
Dijkstra(G, w, s)
inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
pentru fiecare u∈V execută
d[u] = ∞; tata[u] = 0
```

```
Dijkstra(G, w, s)
   inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
   pentru fiecare u∈V execută
        d[u] = ∞; tata[u] = 0
   d[s] = 0
```

```
Dijkstra(G, w, s)
   iniţializează mulţimea vârfurilor neselectate Q cu V
   pentru fiecare u∈V execută
        d[u] = ∞; tata[u] = 0
   d[s] = 0
   cât timp Q≠∅ execută // ⇔ pentru i=1,n execută
```

```
Dijkstra(G, w, s)
   inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
   pentru fiecare u∈V execută
        d[u] = ∞; tata[u] = 0
   d[s] = 0
   cât timp Q≠∅ execută
        u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
```

```
Dijkstra(G, w, s)

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V

pentru fiecare u∈V execută

d[u] = ∞; tata[u] = 0

d[s] = 0

cât timp Q≠∅ execută

u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q

pentru fiecare uv∈E execută // relaxare uv
```

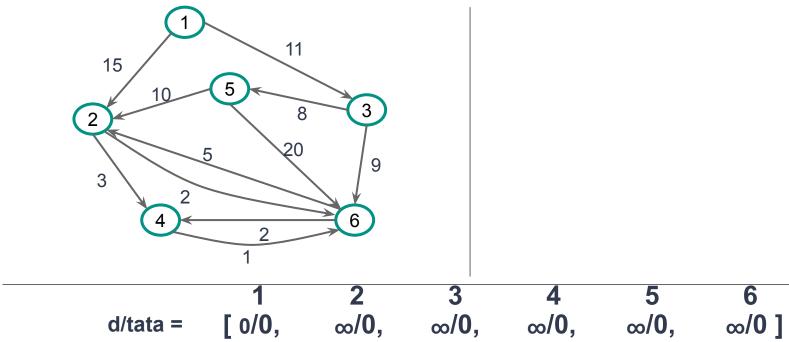
```
Dijkstra(G, w, s)
    inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
    pentru fiecare u∈V execută
         d[u] = \infty: tata[u] = 0
    d[s] = 0
    cât timp Q≠∅ execută
         u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
         pentru fiecare uv∈E execută
              dacă \forall \in \mathbb{Q} și d[u]+w(u,v) < d[v] atunci
                  d[v] = d[u] + w(u,v)
                  tata[v] = u
```

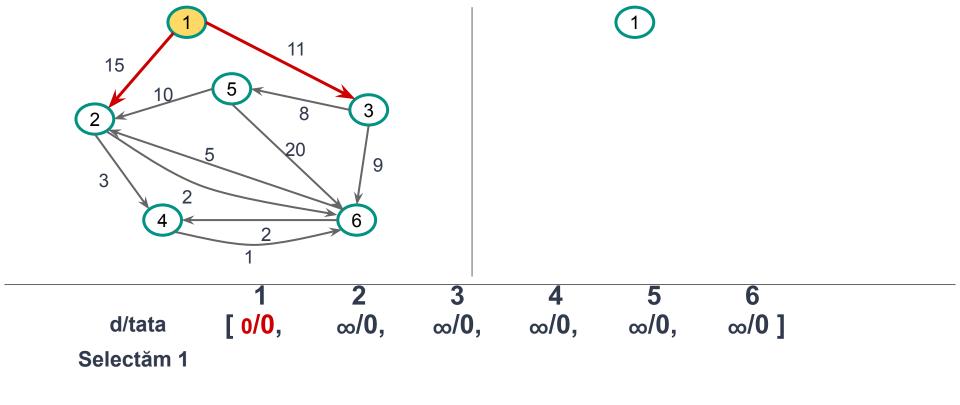
```
Dijkstra(G, w, s)
    inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
    pentru fiecare u∈V execută
        d[u] = \infty: tata[u] = 0
    d[s] = 0
    cât timp Q≠∅ execută
        u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
        pentru fiecare uv∈E execută
             dacă d[u]+w(u,v) < d[v] atunci
                 d[v] = d[u] + w(u,v)
                 tata[v] = u
    scrie d, tata
    // scrie drum minim de la s la un vârf t dat folosind tata
```

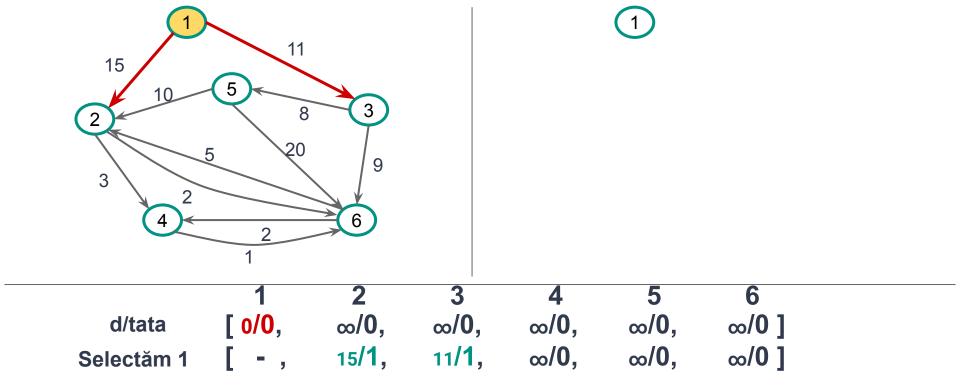
Observatie

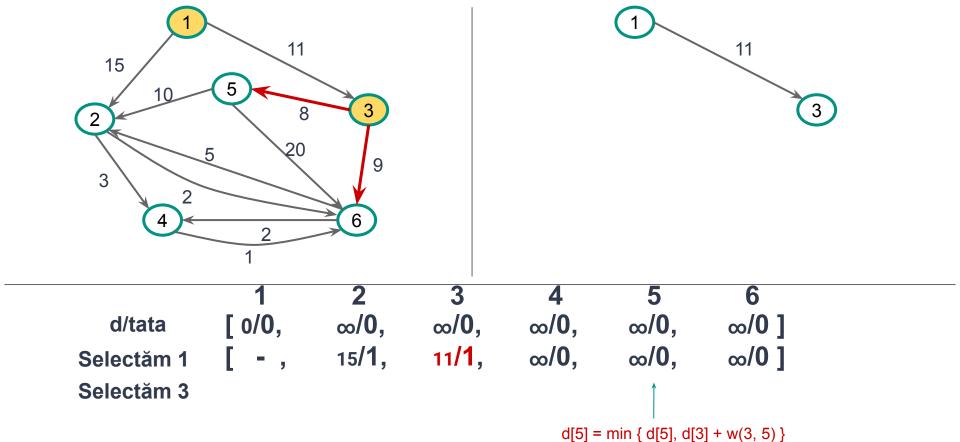
Vom demonstra că, atunci când u este extras din Q, eticheta lui d[u] este chiar egală cu δ (s, u) (este corectă) şi **nu se va mai actualiza** ⇒ v∈Q

Exemplu

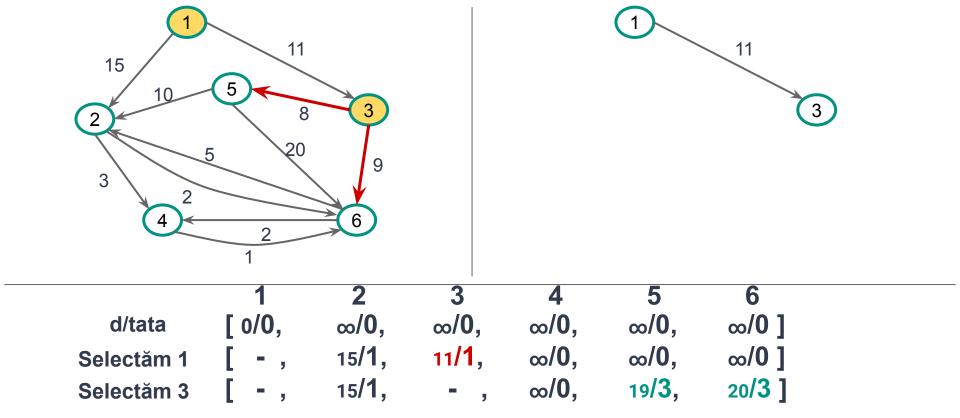


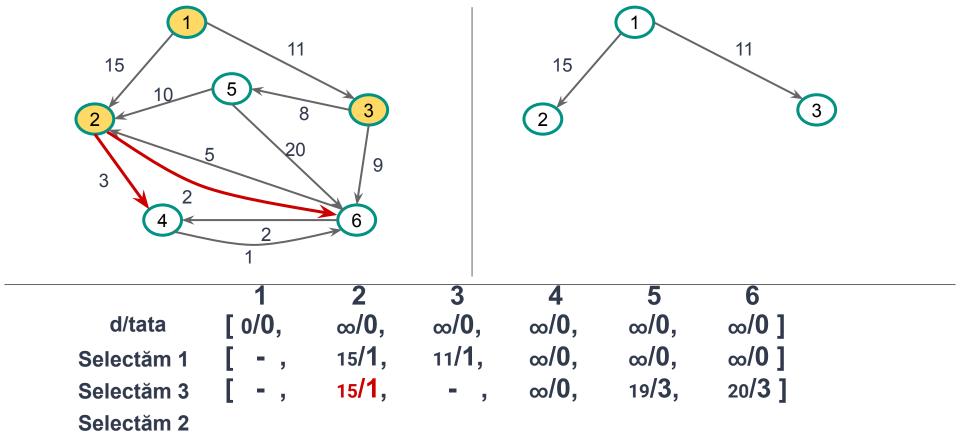


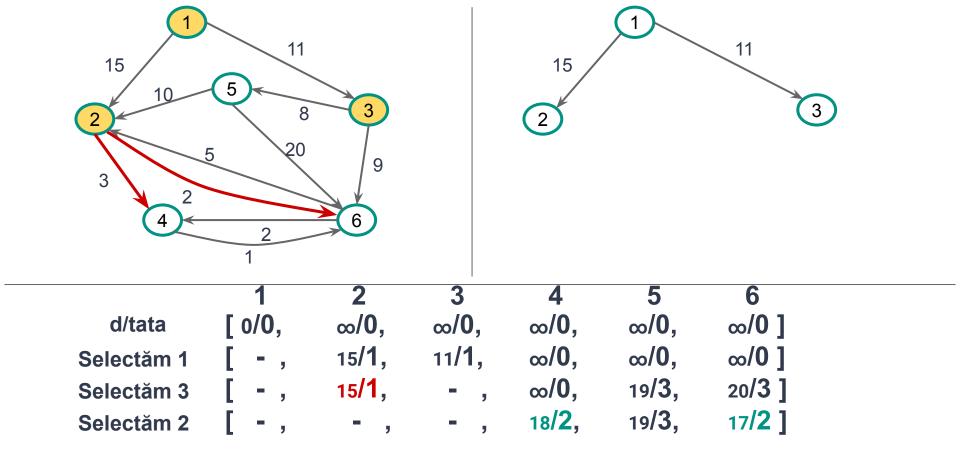


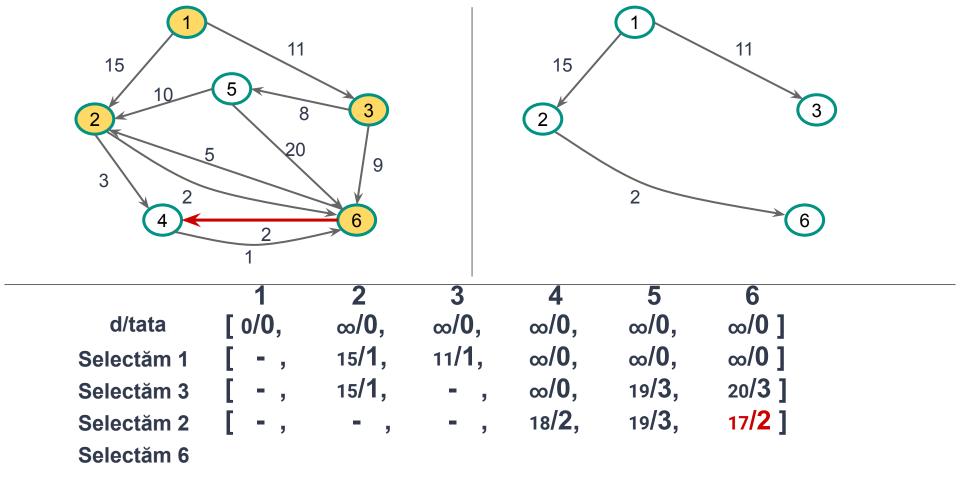


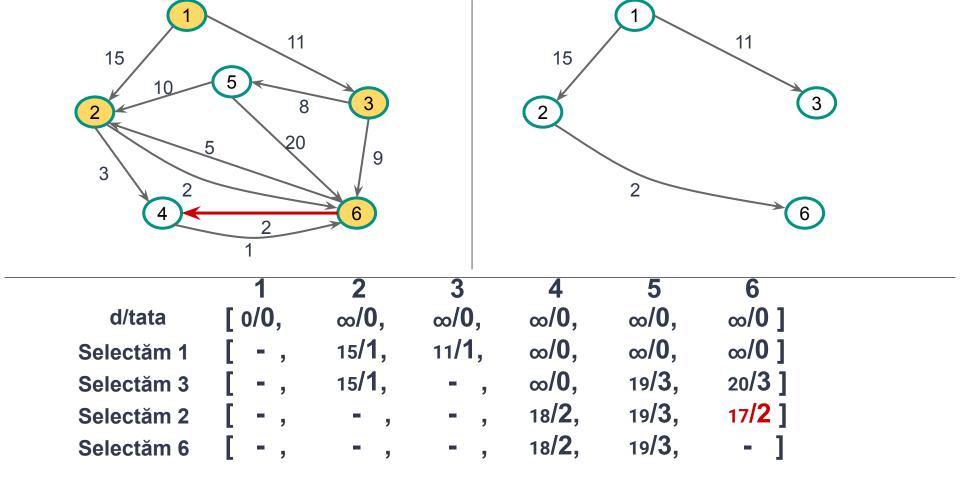
$$d[v] = min \{ d[v], d[u] + w(u, v) \}$$

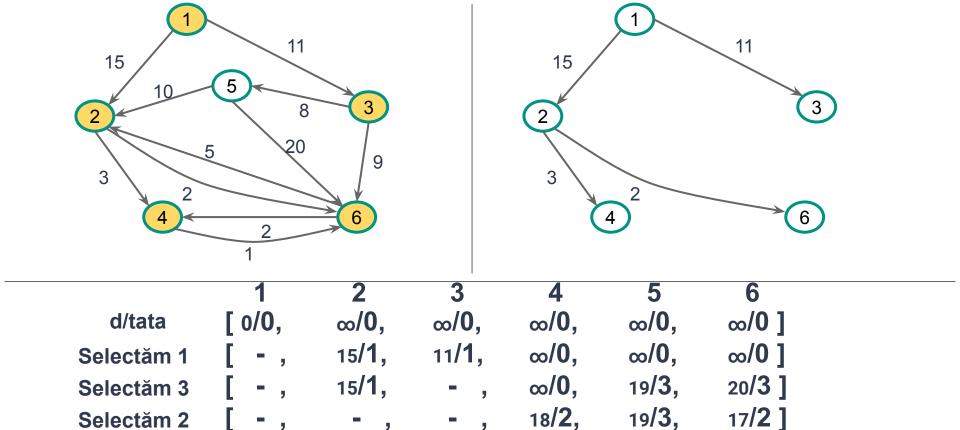










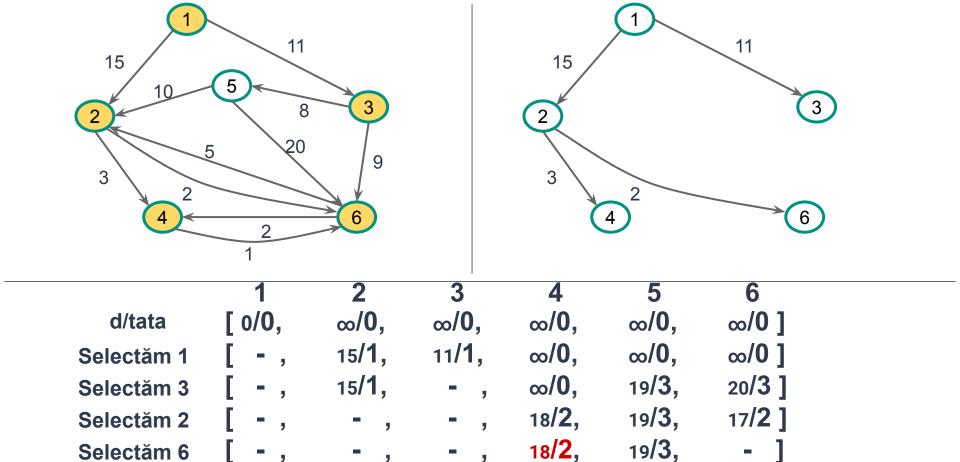


Selectăm 6

Selectăm 4 $d[v] = min \{ d[v], d[u] + w(u, v) \}$

18**/2**,

19/3,

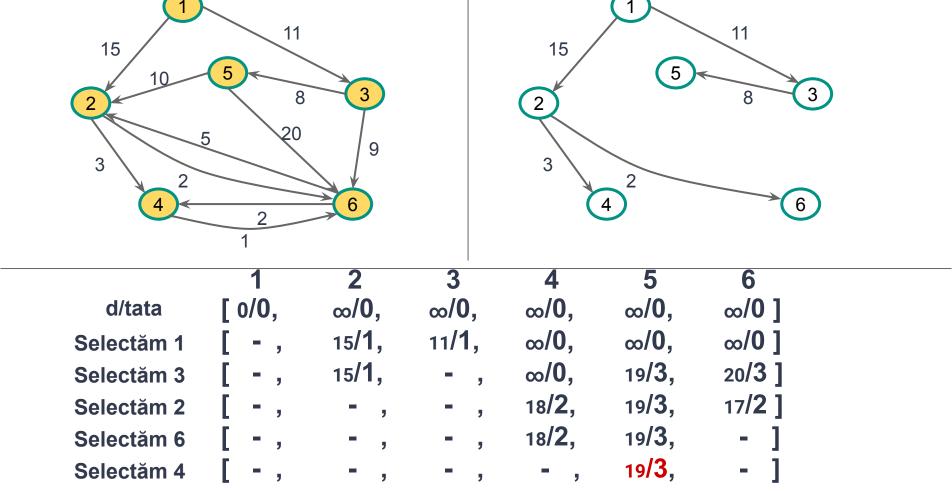


Selectăm 6

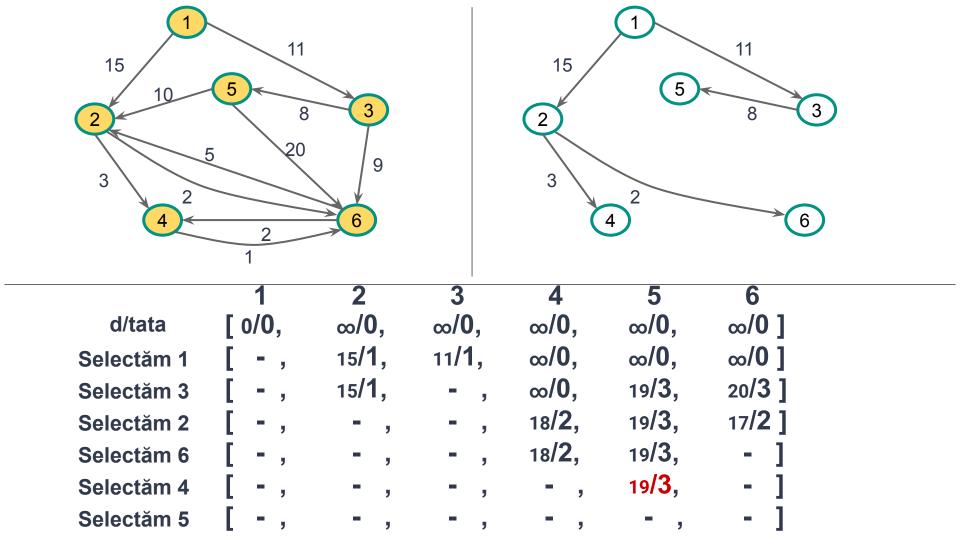
Selectăm 4

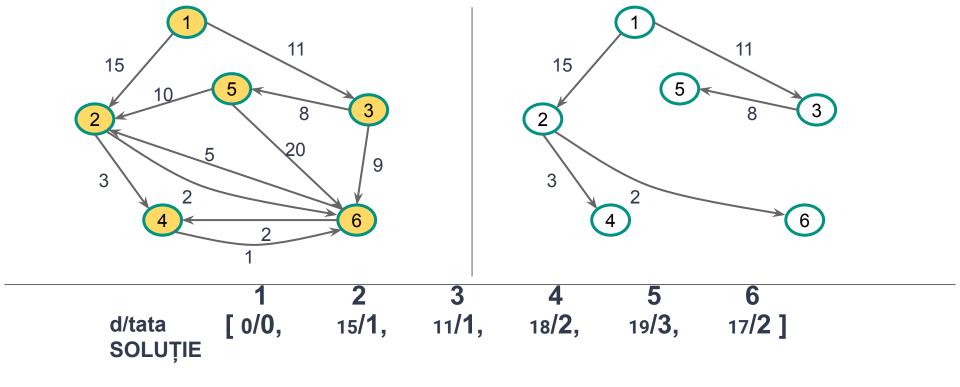
 $d[v] = min \{ d[v], d[u] + w(u, v) \}$

19/3,



Selectăm 5 $d[v] = min \{ d[v], d[u] + w(u, v) \}$





Un drum minim de la 1 la 6?

Observații

- Dacă vârful u curent are eticheta d[u] = ∞, algoritmul se poate opri
- Vectorul tata memorează arborele distanțelor față de s (vârfurile neaccesibile din s rămân cu tata 0)

Algoritmul lui Dijkstra - Complexitate

```
Dijkstra(G, w, s)
    inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
    pentru fiecare u∈V execută
        d[u] = \infty: tata[u] = 0
    d[s] = 0
    cât timp Q≠∅ execută
        u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
        pentru fiecare uv∈E execută
             dacă d[u]+w(u,v) < d[v] atunci
                 d[v] = d[u] + w(u,v)
                 tata[v] = u
    scrie d, tata
    // scrie drum minim de la s la un vârf t dat folosind tata
```

Algoritmul lui Dijkstra - Complexitate



Cum memorăm Q = vârfurile încă neselectate?

Algoritmul lui Dijkstra - Complexitate

Q poate fi (ca și în cazul algoritmului lui Prim)

- vector
 - Q[u] = 1, dacă u este selectat (u ∉ Q)0, altfel (u ∈ Q)
- ☐ min-ansamblu (heap)

Varianta 1 - reprezentarea lui Q ca vector

Q[u] = 1, dacă u este selectat (u
$$\in$$
 Q)
0, altfel (u \in Q)

- ☐ Iniţializare Q
- n * extragere vârf minim
- actualizare etichete vecini

Varianta 1 - reprezentarea lui Q ca vector

Q[u] = 1, dacă u este selectat (u
$$\in$$
 Q)
0, altfel (u \in Q)

- □ n * extragere vârf minim —
- actualizare etichete vecini —

Varianta 1 - reprezentarea lui Q ca vector

Q[u] = 1, dacă u este selectat (u
$$\in$$
 Q)
0, altfel (u \in Q)

☐ Iniţializare Q

 \rightarrow O(n)

□ n * extragere vârf minim

- \rightarrow O(n²)
- actualizare etichete vecini

Varianta 1 - reprezentarea lui Q ca vector

Q[u] = 1, dacă u este selectat (u
$$\in$$
 Q)
0, altfel (u \in Q)

☐ Iniţializare Q

 \rightarrow O(n)

□ n * extragere vârf minim

 \rightarrow O(n²)

actualizare etichete vecini

 \rightarrow O(m)

Varianta 1 - reprezentarea lui Q ca vector

Q[u] = 1, dacă u este selectat (u
$$\in$$
 Q)
0, altfel (u \in Q)

- Initializare Q
 - n * extragere vårf minim
- actualizare etichete vecini

- \rightarrow O(n)
- \rightarrow O(n²)
- \rightarrow O(m)

 $O(n^2)$

Varianta 2 - reprezentarea lui Q ca min-heap

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

```
Dijkstra(G, w, s) // - Q min-heap în raport cu d
    pentru fiecare u∈V execută
        d[u] = \infty: tata[u] = 0
    d[s] = 0
    Q = V // creare heap cu cheile din d
    cât timp Q≠∅ execută
        u = extrage_min(Q)
         pentru fiecare uv∈E execută
             dacă d[u]+w(u,v) < d[v] atunci</pre>
                 d[v] = d[u] + w(u,v)
                 repara(Q, v)
                 tata[v] = u
    scrie d, tata
    // scrie drum minim de la s la un vârf t dat folosind tata
```

Varianta 2 - reprezentarea lui Q ca min-heap

- actualizare etichete vecini -

Varianta 2 - reprezentarea lui Q ca min-heap

- Initializare Q
- n * extragere vårf minim
- actualizare etichete vecini
 - !! + actualizare Q

- O(n)
- O(n logn)
- O(m logn)

O(m logn)

Observație. Pentru a determina drumul minim între două vârfuri s și t **date**, putem folosi algoritmul lui Dijkstra, cu următoarea modificare:

- dacă vârful u ales este chiar t, algoritmul se oprește
- drumul de la s la t se afișează folosind vectorul tata (vezi BF)

Dijkstra ≈ Prim (versiunea O(n²) / O(m logn))



Algoritmul funcționează și pentru grafuri neorientate?



□ De ce nu funcționează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ? Exemplu.

Cum putem rezolva problema dacă avem și arce de cost negativ?

□ De ce nu funcționează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ? Exemplu.

Cum putem rezolva problema dacă avem și arce de cost negativ?



Putem aduna o constantă la costul fiecărui arc, astfel încât toate arcele să aibă cost pozitiv. Drumul minim între 2 vârfuri rămâne la fel?

□ De ce nu funcționează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ? Exemplu.

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?

Putem aduna o constantă la costul fiecărui arc, astfel încât toate arcele să aibă cost pozitiv. Drumul minim între 2 vârfuri rămâne la fel?





Cum putem rezolva problema dacă avem și arce de cost negativ?



Algoritmul BELLMAN-FORD (suplimentar)

La un pas, nu relaxăm arcele dintr-un vârf selectat u, ci din toate vârfurile (deci relaxăm toate arcele)

Cum putem rezolva problema dacă avem și arce de cost negativ?



Algoritmul BELLMAN-FORD (suplimentar)

La un pas, nu relaxăm arcele dintr-un vârf selectat u, ci din toate vârfurile (deci relaxăm toate arcele)

```
pentru i = 1, n-1 execută
    pentru fiecare uv∈E execută
    dacă d[u]+w(u,v) < d[v] atunci
    d[v] = d[u]+w(u,v)
    tata[v] = u</pre>
```

Cum putem rezolva problema dacă avem și arce de cost negativ?



Algoritmul BELLMAN-FORD

La un pas, nu relaxăm arcele dintr-un vârf selectat u, ci din toate vârfurile (deci relaxăm toate arcele)

```
pentru i = 1, n-1 execută
    pentru fiecare uv∈E execută
        dacă d[u]+w(u,v) < d[v] atunci
        d[v] = d[u]+w(u,v)
        tata[v] = u</pre>
```

După pasul i \rightarrow d[u] = costul minim al unui s-u drum cu cel mult i arce

Lema 1. Pentru orice u∈V, la orice pas al algoritmului lui Dijkstra, avem:

- dacă d[u] < ∞, există un drum de la s la u în G, de cost d[u], iar acesta se poate determina din vectorul tata:
 - tata[u] = predecesorul lui u pe un drum de la s la u de cost d[u]
- □ d[u] ≥ δ(s, u)

Lema 1. Pentru orice u∈V, la orice pas al algoritmului lui Dijkstra, avem:

- dacă d[u] < ∞, există un drum de la s la u în G, de cost d[u], iar acesta se poate determina din vectorul tata:
 - tata[u] = predecesorul lui u pe un drum de la s la u de cost d[u]

Consecință. Dacă, la un pas al algoritmului, avem, pentru un vârf u, relația $d[u] = \delta(s, u)$, atunci d[u] nu se mai modifică până la final.

Teoremă

Fie G = (V, E, w) un graf orientat ponderat cu $w : E \to \mathbb{R}_+$ și $s \in V$ fixat.

La finalul algoritmului lui Dijkstra, avem:

$$d[u] = \delta(s, u)$$
, pentru orice $u \in V$

și tata memorează un arbore al distanțelor față de s.

Demonstrație (idee). Inducție: $d[x] = \delta(s, x)$, $\forall x \in \mathbb{Q}$ (= deja selectat)

Când un vârf u este selectat: fie P un s-u drum minim

