

Experiment 5

PB17111623

范睿

EX5-1 道路规划

解题思路：

题目的本质是求得给定图的最小生成树。利用Kruskal算法，每次选择不成环的权值最小的边加入生成树，直到所有结点都在生成树中。判断不成环的方法是使用不相交集合，对每个结点建立一个不相交集合，若取出的边的两个顶点是同一个不相交集合中的，说明此两边若加入，必成环。

算法实现：

```
1  for i = 1 to n
2      Make_Set(i);
3  for i = 1 to m
4      cin >> a >> b >> c;
5      e = {a,b,c};
6      queue.push(e); //queue是最小优先队列
7  sum = 0;
8  while(!queue.empty())
9      e = queue.pop()
10     if(Find_Set(e.u) != Find_Set(e.v))
11         sum += e.w;
12         Union(e.u, e.v);
13  cout << sum;
```

复杂度分析：

Make_Set用 $\mathcal{O}(n)$ ，读入所有边，处理所有边共需要 $\mathcal{O}(m)$ ；Find_Set单次操作需要 $\mathcal{O}(1)$ ，共需 $2m$ 次操作；Union时间为 $\mathcal{O}(\lg n)$ ，所以算法的总时间为 $m \lg n$

EX5-2 逃离迷宫

解题思路：

题目本质是求的s到t的最短路径。利用Dijkstra算法，找到从s所有点的最短路径，最后输出t的最短路径。利用堆来找到每次距离s最近的点。

算法：

```
1  G[1...n] is a new vertex set;
2  H is a heap;
3  for i = 1 to n
4      G[i].d = inf;
5      G[i].firstarc = NULL;
6      H.array[i] = i;
7  for i = 1 to m
8      cin >> a >> b >> c;
9      addedge(&G, a, b, c);
```

```

10 HeapSortByCost(&H, G);
11 for i = 1 to n
12     v = H.array[0];
13     exchange(&H, 0, H.last);
14     Down(&H, 0);
15     p = G[v].firstarc;
16     while(p){
17         relax(&G[v], &G[p->v], p->cost);
18         MimHeapifySum(&H, Parent(G[p->v].indexinH));
19         p = p->nextarc;
20     }
21 if(G[t].d < 1000000) cout << G[t].d;
22 else cout << -1;

```

复杂度分析：

初始化 $\mathcal{O}(n + m)$, Heapsort $\mathcal{O}(n \lg n)$, dijkstra操作 $\mathcal{O}(n \lg n + m \lg n)$, 总时间为 $\mathcal{O}(n \lg n + m)$

EX5-3 货物运输

解题思路：

此题本质是求s到t的最大流的问题。利用spfa算法计算s到t的最大流。每次寻找一条从s到t可到达的路径，在总流中加上此路径上的流。

算法：

```

1  G[1...n] is a new graph;
2  for i = 1 to m
3      cin >> a >> b >> c;
4      addedge(G, a, b, c, 0); //flow=0
5  cost = 0;
6  flow = 0;
7  while(1){
8      d[1...n] = {INF...INF};
9      in[1...n] = {0...0};
10     p[s] = -1;
11     a[s] = INF;
12     d[s] = 0;
13     in[s] = 1;
14     Q.push(s); //Q is a queue
15     while(!Q.empty()){
16         v = Q.pop();
17         for i = 1 to v.adjnum
18             e = edged[G[v][i]];
19             if(e.capacity > e.flow && d[e.to] > d[v]){
20                 d[e.to] = d[v];
21                 p[e.to] = G[v][i];
22                 a[e.to] = min(a[v], e.capacity-e.flow);
23                 if(!in[e.to]){
24                     Q.push(e.to);
25                     in[e.to] = 1;
26                 }
27             }
28     }
29     if(d[t] == INF) break;
30     flow += a[t];

```

```
31     cost += d[t]*a[t];
32     for(u = t; u != s; u = edges[p[u]].from){
33         edges[p[u]^1].flow -= a[t];
34         edges[p[u]].flow += a[t];
35     }
36 }
37 if(d[t] == INF) cout << -1;
38 else cout << flow;
39
```

复杂度分析

内层循环最多执行 n 次，flow增加最多执行 m 次，外层循环最多执行 $|f^*|$ 次，所以算法总时间为 $\mathcal{O}(|f^*|(n + m))$