## Reiknirit Bellmans og Fords (1958 og 1956)

Bergur Snorrason

6. mars 2023

- Hvað gerum við ef við viljum nota reinkirit Dijkstras en það mega vera neikvæðar vigtir á leggjunum.
- ▶ Við getum þá notað reiknirit sem er kennt við Bellman og Ford.
- Við þurfum þó að fórna keyrslutíma.

- ▶ Petta reiknirit er að vissu leiti einfaldara en reiknirit Dijkstras.
- Við notum kvika bestun og svörum spurningunni "Hver er stysta leiðin frá u til v sem fer að mestu í k hnúta?".
- ► Hér táknar u upphafshnútinn á meðan v og k eru frjálsar breytur.
- Látum þá f(v, k) tákna systa veg frá hnútnum u til hnútsins v sem fer ekki í fleiri en k hnúta.
- Til að einfalda skriftir þá skilgreinum við

$$E_u = \{v \in V : (u, v) \in E\}$$

og

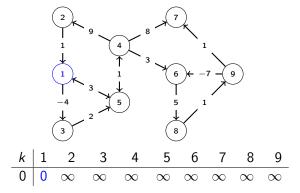
$$E^{v} = \{u \in V : (u, v) \in E\}.$$

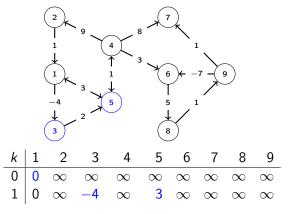
Við fáum að

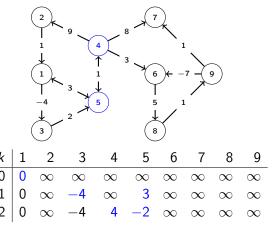
$$f(v,k) = \begin{cases} 0, & \text{ef } u = v \text{ og } k = 0 \\ \infty, & \text{ef } u \neq v \text{ og } k = 0 \\ \min(f(v, k - 1), & \min_{u \in E^v} w((u, v)) + f(u, k - 1)), & \text{ef } u \neq v \text{ og } k = 0 \end{cases}$$

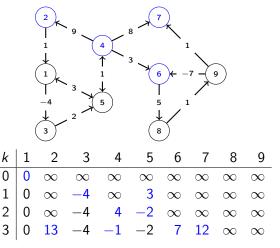
- Við munum leysa þetta með neðansækinni kvikri bestun.
- ► Gerum ráð fyrir að taflan sem við notum fyrir minnun hafi dálk sem svari til *k* breytunnar.
- Þá er hver staða aðeins háð stöðum í röðinni fyrir ofan sig.
- Við notum því aðeins síðustu línu fylkisins þegar við fyllum inn í töfluna.
- Því má geyma tvívíða fylkið sem einvítt fylki.

- Við erum ekki búin þegar við höfum reiknað öll gildin á f(v, k).
- ► Hvað með neikvæðar rásir?
- ► Takið fyrst eftir að ef það er ekki neikvæð rás í netinu þá heimsækir systi vegur milli hnúta engan hnúta tvisvar.
- Einnig er ekki nóg að það sé neikvæð rás í netinu heldur þarf að vera hægt að komast í hana frá upphafshnútnum og svo má vera að það sé ekki hægt að komast frá rásinni í alla aðra hnúta.
- Við getum einfaldlega prófað að lengja vegina um V-1 hnúta í viðbót.
- Ef vegalengdin styttist einhverntíman þá er betra að heimsækja einhvern hnút oftar en einu sinni, sem þýðir að það sé neikvæð rás á leiðinni.

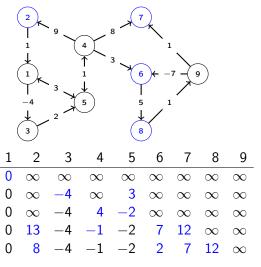






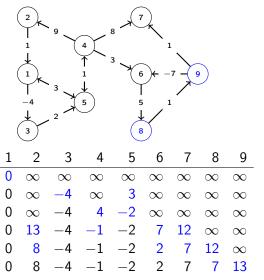


k

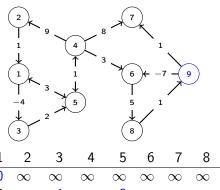


k

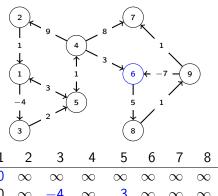
3



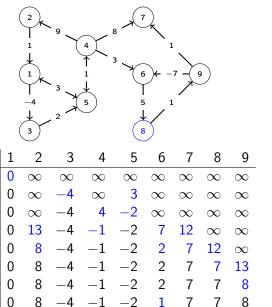
k



k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0	$\infty$	∞ -4 -4 -4	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
1	0	$\infty$	<b>-4</b>	$\infty$	3	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
2	0	$\infty$	<b>-4</b>	4	<b>-2</b>	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
3	0	13	<b>-4</b>	-1	-2	7	12	$\infty$	$\infty$
4	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	2	7	12	$\infty$
5	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	2	7	7	13
6	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	2	7	7	8

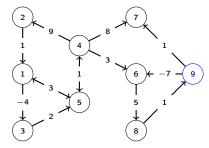


k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
1	0	$\infty$	-4 -4 -4	$\infty$	3	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
2	0	$\infty$	<b>-4</b>	4	-2	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
3	0	13	<b>-4</b>	-1	-2	7	12	$\infty$	$\infty$
4	0	8	-4	-1	-2	2	7	12	$\infty$
5	0		-4						
6	0		-4						
7	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	1	7	7	8

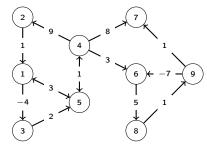


-2

k



k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0	$\infty$		$\infty$			$\infty$	$\infty$	$\infty$
1	0	$\infty$	<b>-4</b>	$\infty$	3	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
2	0	$\infty$	-4	4	-2	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
3	0	13	-4	-1	-2	7	12	$\infty$	$\infty$
4	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	2	7	12	$\infty$
5	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	2	7	7	13
6	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	2			8
7	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	1	7	7	8
8	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	1	7	6	8
9	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	1	7	6	7



k	1	2	3	4	5	6	7	8	9
0	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
1	0	$\infty$	<b>-4</b>	$\infty$	3	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
2	0	$\infty$	-4	4	-2	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
3	0	13	<b>-4</b>	-1	-2	7	12	$\infty$	$\infty$
4	0	8	-4	-1	-2	2	7	12	$\infty$
5	0	8	-4	-1	-2	2			13
6	0	8	-4	-1	-2	2	7	7	8
7	0	8	-4	-1	-2	1		7	8
8	0	8	-4	-1	-2	1	7	6	8
9	0	8	<b>-4</b>	-1	-2	1	7	6	7

```
9 vi bellman ford (vvii&g, ints)
10 {
11
       int i, j, k, n = g.size(), x, w;
12
       vi d(g.size(), INF);
13
       d[s] = 0:
14
       for (i = 0; i < n - 1; i++) for (j = 0; j < n; j++) if (d[j] != INF)
           for (k = 0; k < g[j]. size(); k++)
15
16
               d[g[j][k]. first] = min(d[g[j][k]. first], d[j] + g[j][k]. second);
       for (i = 0; i < n - 1; i++) for (j = 0; j < n; j++) if (d[j] != INF)
17
           for (k = 0; k < g[j]. size(); k++)
18
19
20
               x = g[j][k]. first, w = g[j][k]. second;
               if (d[x]! = -INF \&\& d[j] + w < d[x]) d[x] = -INF;
21
22
23
       return d;
24 }
```

- Sjáum að í fyrri hluta reikniritsins ýtrum við í gegnum alla leggi og allar hnúta (V-1)-sinnum.
- ▶ Tímaflækjan á þeim hluta er því  $\mathcal{O}(E \cdot V)$ .
- Seinni hlutinn er svo að ítra yfir nákvæmlega það sama, svo tímaflækja þar er eins.
- ▶ Því fæst að reikniritið er í heildina  $\mathcal{O}(E \cdot V)$ .
- ▶ Petta er töluvert verra en reiknirit Dijkstras (svipað og að fara úr  $\mathcal{O}(n \log n)$  í  $\mathcal{O}(n^2)$ ).

- Tökum eftir að það er ekki uppfært gildi í hnút v eftir legg (u, v) nema að u hafi verið uppfært í umferðinni áður.
- I sýnidæminu svara þetta til bláu gildanna.
- Við getum notað þetta til að bæta keyrlsuhraðann, án þess þó að bæta tímaflækjuna.

```
9 vi bellman ford (vvii&g, ints)
10 {
11
       int i, j, k, n = g.size(), x, w, q[n];
12
       vi d(n);
13
       for (i = 0; i < n; i++) d[i] = i == s ? 0 : INF, q[i] = i == s ? 0 : -1;
       for (i = 0; i < n - 1; i++) for (j = 0; j < n; j++) if (q[j] == i)
14
15
           for (k = 0; k < g[j]. size(); k++)
16
17
               x = g[j][k]. first, w = g[j][k]. second;
18
               if (d[j] + w < d[x]) d[x] = d[j] + w, q[x] = i + 1;
19
20
       for (i = 0; i < n - 1; i++) for (j = 0; j < n; j++) if (q[j] == n + i - 1)
21
           for (k = 0; k < g[j]. size(); k++)
22
23
               x = g[i][k]. first, w = g[i][k]. second;
24
               if (d[x] != -INF \&\& d[j] + w < d[x]) d[x] = -INF, q[x] = n + i;
25
26
       return d;
27 }
```

DATE	JUDGEMENT	RUNTIME	LANGUAGE
12:01:53	Accepted	0.12 s	C++
<b>000</b>			
11:50:38	Accepted	0.04 s	C++
000			