

ELEMI ALKALMAZÁSOK FEJLESZTÉSE II. Dijkstra és Prim algoritmus

Készítette: Gregorics Tibor

Tartalom

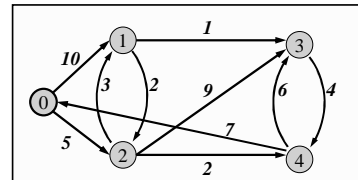


- Dijkstra legrövidebb utakat kereső algoritmus
- Prim optimális feszítőfát kereső algoritmus
- Számított elsőbbségi sor
- Irányított illetve irányítatlan gráf szomszédsági listákkal

1. Feladat

Határozzuk meg egy nem-negatív értékekkel élsúlyozott irányított gráfban egy adott csúsból kiinduló legolcsóbb utakat és azoknak költségét a gráf valamennyi csúcsára!

A gráf csúcsait 0-val kezdődően sorszámozzuk; a 0-dik az a kitüntetett csúcs, amelyből kivezető optimális utakat keressük. A gráfot szomszédsági listákkal adjuk meg egy szöveges fájlban. A fájl első sora a gráf csúcsainak számát, a további sorok az azon csúcsok szomszédsági listáját tartalmazzák (egy sor egy szomszédsági lista), amelyekből legalább egy él vezet ki. Minden szomszédsági lista szögközökkel elválasztott számokat tartalmaz: első szám annak a csúcsnak a sorszáma, amelyből kivezető éleket fel akarjuk itt sorolni; ezt követi a kivezető élek száma; majd minden kivezető élre páronként az él végszúcsának sorszáma és a súlya.



input.txt

```
5
0 2 1 10 2 5
1 2 3 1 2 2
2 3 1 3 3 9 4 2
3 1 4 4
4 2 0 7 3 6
```

output

node	cost	optimal-path
0	0	0
1	8	0->2->1
2	5	0->2
3	9	0->2->1->3
4	7	0->2->4

Specifikáció

$A = G \times \text{vekt}(\mathbf{R}) \times \text{vekt}(\mathbf{N}) \quad G = \text{rec}(V, E)$

$g \quad d \quad p$

$B = G$

g'

$Q = (g = g' \wedge s = 0)$

$R = (g = g' \wedge d[s] = 0 \wedge p[s] = \text{nil} \wedge$

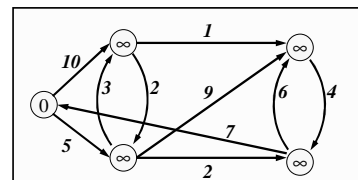
$\forall n \in g.V:$

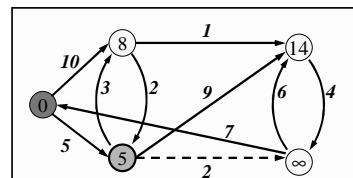
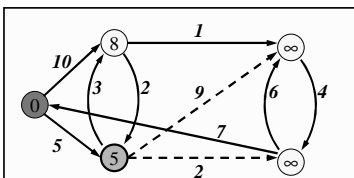
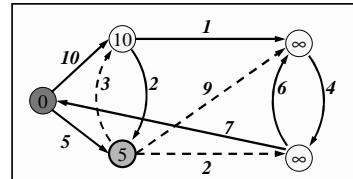
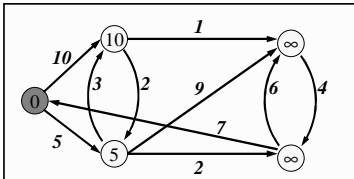
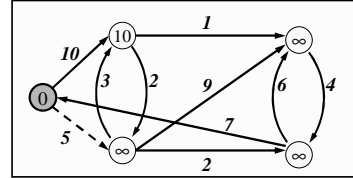
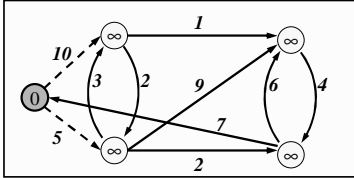
$\text{ha van } g\text{-ben } s \rightarrow n \text{ út akkor}$

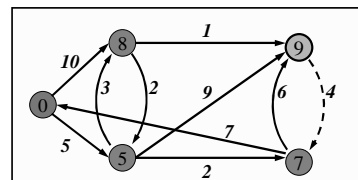
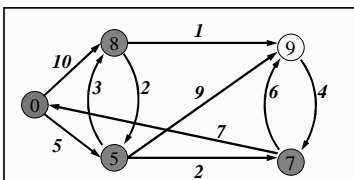
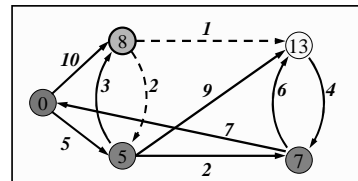
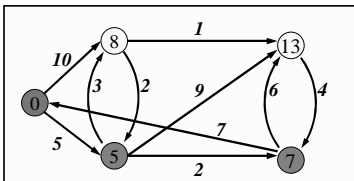
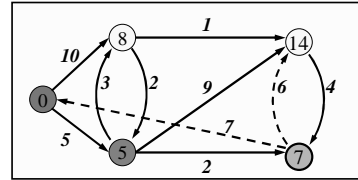
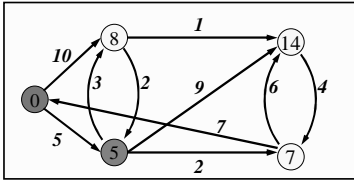
$d[n] = \text{a legolcsóbb } g\text{-beli } s \rightarrow n \text{ út költsége} \wedge$

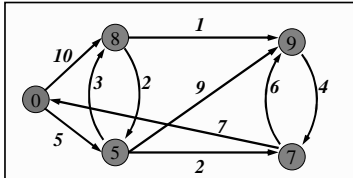
$p[n] = n\text{-nek egy legolcsóbb } s \rightarrow n \text{ úton fekvő szülője}$

$\text{különben } d[n] = \infty \wedge p[n] = \text{nil} \quad)$









Absztrakt program

```

d[s]:=0; p[n]:=nil
Betesz(h,s,d[s])
for  $\forall n \in g.V \setminus s$ -re do
  d[n]:=∞; p[n]:=nil
  Betesz(h,n,d[n])
enddo
while not ?Üres(h) do
  n:=Kivesz_Min(h)
  for  $\forall m \in Ufödök(n)$ -re do
    if ?Elem(h,m) and d[m]>d[n]+c(n,m) then
      d[m]:=d[n]+c(n,m)
      p[n]:=m
      Módosít(h,n,d[n])
    endif
  enddo
enddo
enddo

```

Irányított gráf

Számozott elsőbbségi sor

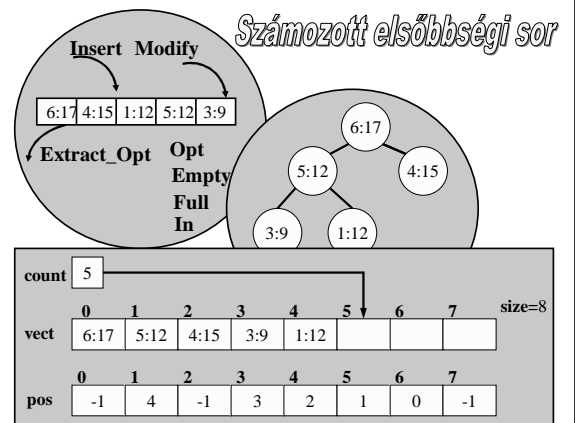
Számozott elsőbbségi sor

Készítsünk elsőbbségi sor osztálysablont olyan elemek tárolására, amelyeknek nemcsak értékük van, hanem egy azonosítójuk (kulcsuk) is. A sorban egy adott kulcsú elemből több nem lehet.

Módosítsuk az elsőbbségi sort arra az esetre, ha a kulcsokról feltehető, hogy azok a $[0..size-1]$ intervallumba esnek.

Vezessünk be egy új műveletet: adott kulcsú elem értékének megváltoztatása

Számozott elsőbbségi sor



Kulcsos elemek típusa

```

template <class KeyType, class ValueType>
class Keyed_Element{
public:
  Keyed_Element();
  Keyed_Element(const KeyType& a,
               const ValueType & b)
    :key(a),value(b){};
  bool operator==(const Keyed_Element& r) const
    {return key==r.key;}
  bool operator>(const Keyed_Element& r) const
    {return value>r.value;}
  bool operator<(const Keyed_Element& r) const
    {return value<r.value;}
  ValueType Value() const { return value;}
  KeyType Key() const { return key;}
private:
  KeyType key;
  ValueType value;
};

```

numbered_priority_queue.h

Az elsőbbségi sor elemi típusa

```

typedef
  Keyed_Element<Node,TypeReversed<float> > Item;

...

Numbered_Priority_Queue<Item> h(nr);

```

shortest_path.cpp

Számozott elsőbbségi sor

```

template <class Element>
Numbered_Priority_Queue
: public Unique_Priority_Queue<Element>{
public:
    enum Exceptions{EMPTY,FULL,EXISTING,NOTFOUND};
    Numbered_Priority_Queue(const int s);
    void Modify(const Element& e);
    ~Numbered_Priority_Queue()
        {delete[] pos; }
protected:
    int* pos;
    virtual int Search(const Element& e) const
        {return pos[e.key()]; }
    virtual Element Get(int i){
        pos[vect[i].key() ] = -1;
        return vect[i];
    }
    virtual void Put(const Element& e, int i)
        {vect[i] = e; pos[e.key()]=i; }
}
numbered_priority_queue.h

```

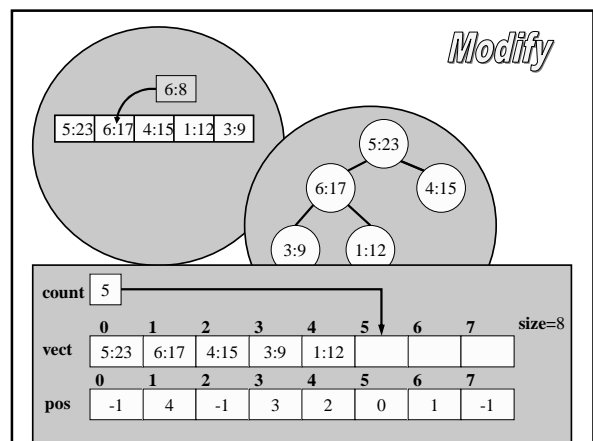
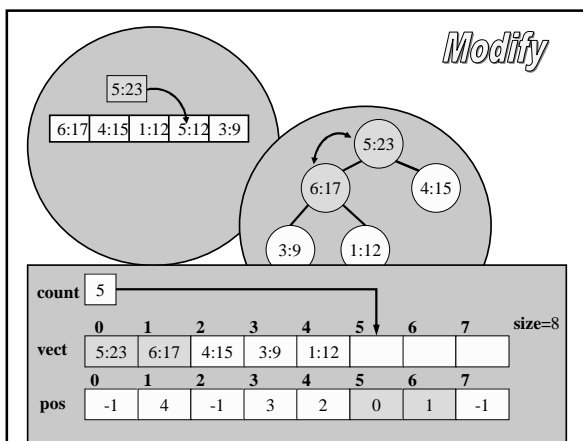
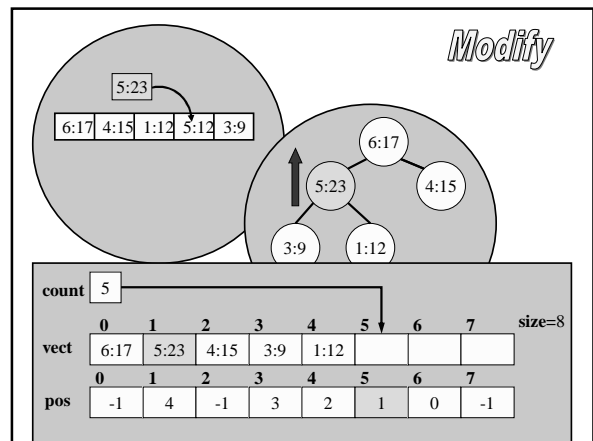
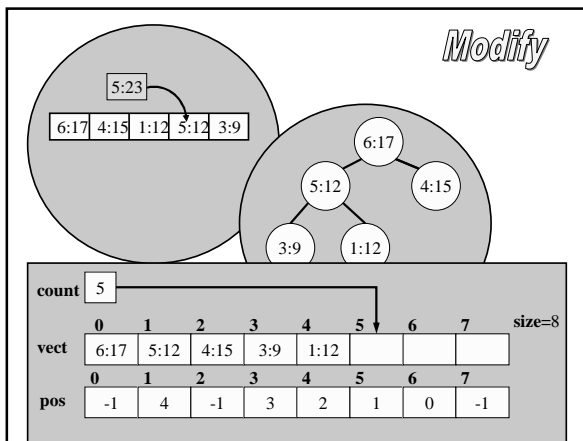
Konstruktor

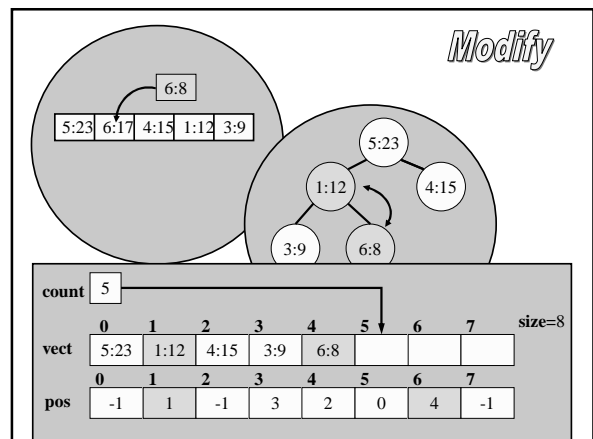
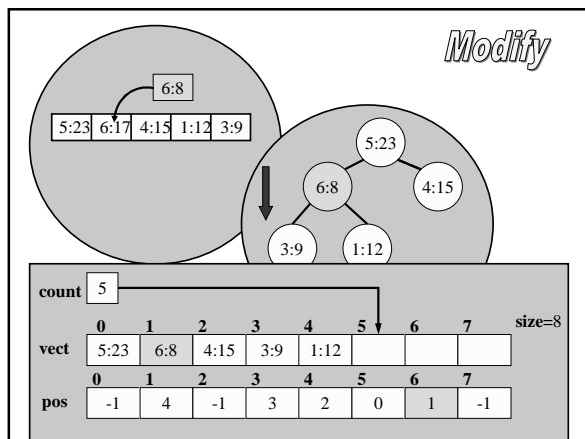
```

template <class Element>
Numbered_Priority_Queue<Element>::
Numbered_Priority_Queue(const int s)
: Unique_Priority_Queue<Element>(s)
{
    pos = new int[size];
    for(int i = 0; i<size; i++) pos[i] = -1;
}

```

numbered_priority_queue.h





Modify

```

template <class Element>
void Numbered_Priority_Queue<Element>::
Modify(const Element& e)
{
    int i = Search(e);
    if(i<0) throw NOTFOUND;

    if( e>vect[i] ){
        Put(e,i);
        Up(i);
    }else{
        Put(e,i);
        Down(i);
    }
}

```

numbered_priority_queue.h

C++ program

```

Dir_Graph g("input.txt");
int nr = g.Nr();
Numbered_Priority_Queue<Item> h(nr);

float d[nr];
Node p[nr];
float c;
Node n,m;

d[0] = 0; p[n] = nil;
h.Insert(Item(0,d[0]));
for(n = 1; n<nr; n++){
    d[n] = infinite; p[n] = nil;
    h.Insert(Item(n,d[n]));
}

```

shortest_path.cpp

C++ program

Egy csúcs gráfbeli utódainak bejárása

```

while( !h.Empty() ) {
    n = h.Extract_Opt().Key();
    Dir_Graph::Iterator it(g,n);
    for(it.Begin(); !it.End(); it.Next()) {
        m = it.Current_Node();
        c = it.Current_Cost();
        if(h.In(Item(m,c) && d[m]>d[n]+ c){
            d[m] = d[n]+c;
            p[m] = n;
            h.Modify(Item(d[m],m));
        }
    }
}

```

shortest_path.cpp

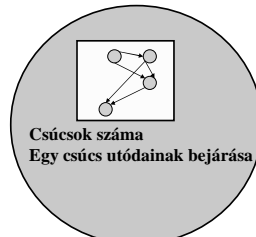
VÉGE
 az 1. résznek

Tartalom



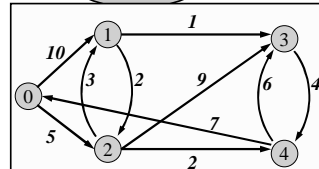
- Dijkstra legrövidebb utakat kereső algoritmus
- Prim optimális feszítőfát kereső algoritmus
- Számozott elsőbbségi sorral
- Irányított illetve irányítatlan gráf szomszédsági listákkal

Gráf típus specifikációja és reprezentációja



size 5

	a			
n ₀	2,-	1,10	2,5	
n ₁	2,-	3,1	2,2	
n ₂	3,-	1,3	3,9	4,2
n ₃	1,-	4,4		
n ₄	2,-	0,7	3,6	



Gráf típus absztrakt osztálya

```
typedef int Node;

class Graph {
public:
    virtual ~Graph();
    int Nr() const {return size;}
protected:
    struct Pair{
        Node n;
        float c;
    };
    int size;
    Pair** a;

    Graph();
    Graph(const Graph& g);
    Graph& operator=(const Graph& g);
};
```

graph.h

Destruktor

```
virtual Graph::~Graph()
{
    for(Node n = 0; n<size; n++){
        delete[] a[n];
    }
    delete[] a;
}
```

graph.h

Gráf típus absztrakt osztálya

```
friend class Iterator;
class Iterator {
public:
    Iterator(Graph& g, Node& n): gr(&g), nd(n){};
    void Begin(){current = 1;}
    void Next(){current++;}
    bool End() const
    {return current>gr->a[nd][0].n;}
    Node Current_Node()const
    {return gr->a[nd][current].n;}
    double Current_Cost()const
    {return gr->a[nd][current].c;}
private:
    Node nd;
    Graph *gr;
    int current;
};
```

graph.h

Irányított gráf típus osztálya

```
class Dir_Graph : public Graph {
public:
    Dir_Graph(const string name);
};
```

A származtatott típushoz olyan konstruktort tervezünk, amely egy fájlból olvassa be a dinamikus mátrixba a szomszédsági listákat.

dirgraph.h

Konstruktor

```
Dir_Graph::Dir_Graph(const string name)
{
    ifstream f(name.c_str());
    if(f.fail()){
        cout<<"Az inputfájl nem létezik!"<<endl;
        char ch; cin>>ch; exit(1);
    }
    Node n;
    f>>size;
    a = new Pair* [size];
    for(n = 0; n<size; n++) {
        a[n] = new Pair [1];
        a[n][0].n=0;
    }
}
```

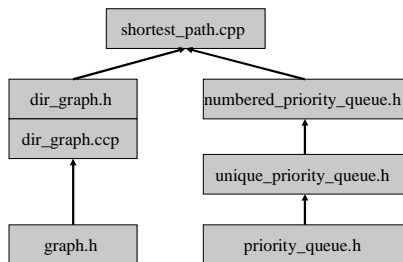
dirgraph.cpp

Konstruktor

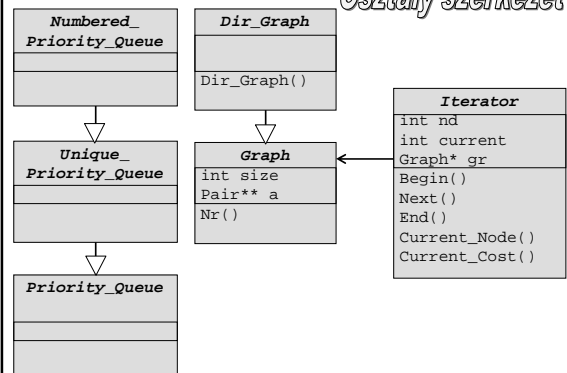
```
int nr_succ;
while (f>>n) {
    f>>nr_succ;
    delete[] a[n];
    a[n] = new Pair [nr_succ+1];
    a[n][0].n = nr_succ;
    for(int k = 1; k<=nr_succ; k++){
        f>>a[n][k].n>>a[n][k].c;
    }
}
```

dirgraph.cpp

Modul szerkezet



Osztály szerkezet



Főprogram

```
#include "dir_graph.h"
#include "priority_queue.h"
#include <iostream>
#include <iomanip>
using namespace std;

typedef Keyed_Element<Node,TypeReversed<float>> > Item;

const int nil = -1;
const float infinite = 1000000.0;

int main()
{
    // Dijkstra's shortest paths algorithm
    ...
    // Results
    ...
    char ch; cin>>ch; return 0;
}
```

shortest_path.cpp

Főprogram

```
// Results
cout<< "node" << " cost" << " optimal path"
<< endl;
for (n = 0; n<nr; n++) {
    cout << setw(3) << n << setw(5) << d[n];
    Node s[nr];
    int i = 0;
    m = n;
    while ( m!=nil ) {
        s[i++] = m;
        m = p[m];
    }
    cout << setw(4) <<
    for(i = i-2; i>=0; i--) {
        cout << "->" << s[i];
    }
    cout << endl;
}
```

shortest_path.cpp

2. Feladat

Határozzunk meg egy nem-negatív értékekkel élsúlyozott irányítatlan gráfban egy minimális élsúlyú feszítőfát!

A gráf csúcsait 0-val kezdődően sorszámozzuk.

A gráfot éleinek felsorolásával adjuk meg egy szöveges fájlban.

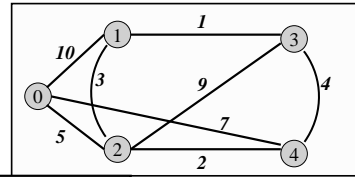
A fájl első sora a gráf csúcsainak számát, majd soronként az élek következnek. Minden sor három számot tartalmaz szögközökkel elválasztva: első két szám az él végcsúcsainak sorszáma, a harmadik szám az él súlya.

input.txt

```
5
0 1 10
0 2 5
0 4 7
1 3 1
1 2 3
2 3 9
2 4 2
3 4 4
```

output

edge	cost
2 0	5
4 2	2
1 2	3
3 1	1
total: 11	



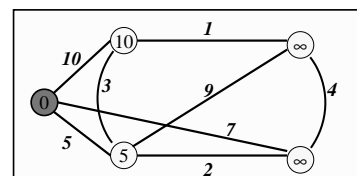
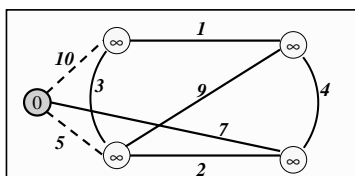
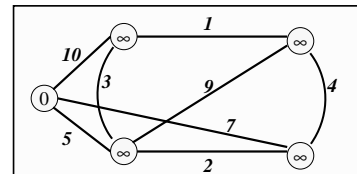
Specifikáció

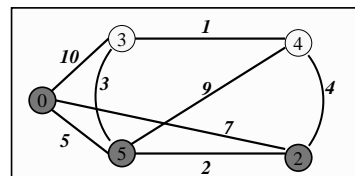
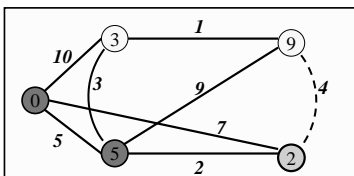
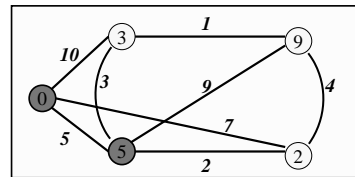
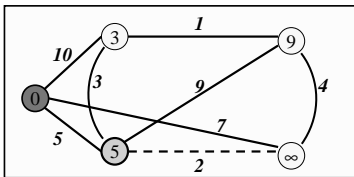
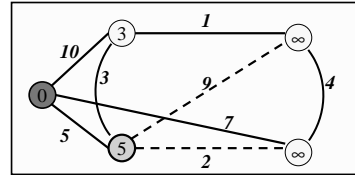
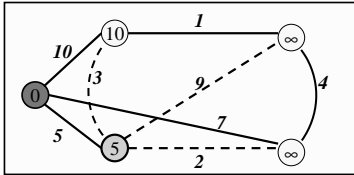
$$A = G \times E^* \quad G = \text{rec}(V, E)$$

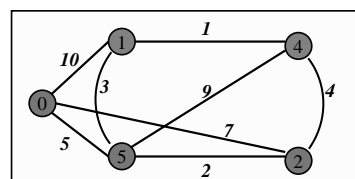
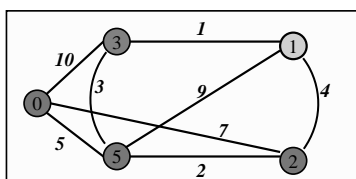
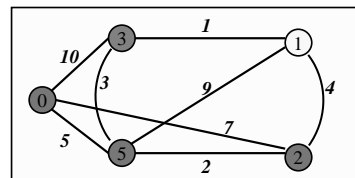
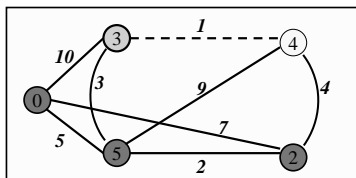
$$B = G$$

$$Q = (g = g')$$

$$R = (g = g' \wedge e = \text{MFF}(g))$$







Absztrakt program

```

d[s]:=0; p[s]:=nil
Betesz(h,n,d[n])
for  $\forall n \in g.V \setminus s$ -re do
  d[n]:=∞; p[n]:=nil
  Betesz(h,n,d[n])
enddo
while not ?Üres(h) do
  n:=Kivesz_Min(h)
  for  $\forall m \in \text{Utódok}(n)$ -re do
    if ?Elem(h,m) and d[m]>c(n,m) then
      d[m]:=c(n,m)
      p[n]:=nil
      Módosít(h,n,d[n])
    endif
  enddo
enddo

```

Irányított gráf

Számozott elsőbbségi sor

spanning_tree.cpp

C++ program

```

Undir_Graph g("input.txt");
int nr = g.Nr();
Numbered_Priority_Queue<Item> h(nr);

float d[nr];
Node p[nr];
Node n,m;
float c;

d[0] = 0; p[0] = nil;
h.Insert(Item(0,d[0]));
for(n = 1; n<nr; n++){
  d[n] = infinite; p[n] = nil;
  h.Insert(Item(n,d[n]));
}

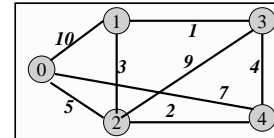
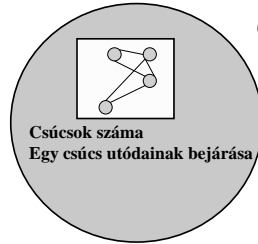
```

C++ program

```
while ( !h.Empty() ) {
    n = h.Extract_Opt().Key();
    Undir_Graph::Iterator it(g,n);
    for(it.Begin(); !it.End(); it.Next()) {
        m = it.Current_Node();
        c = it.Current_Cost();
        if ( h.In(Item(m,c)) && c<d[m] ) {
            d[m] = c; p[m] = n;
            h.Modify(Item(m,d[m]));
        }
    }
}
```

spanning_tree.cpp

Gráf típus specifikációja és reprezentációja



size 5

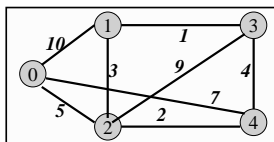
$\mathbf{n_0}$	3,-	1,10	2,5	4,7	
$\mathbf{n_1}$	3,-	0,10	2,3	3,1	
$\mathbf{n_2}$	4,-	0,5	1,3	3,9	4,2
$\mathbf{n_3}$	3,-	1,1	2,9	4,2	
$\mathbf{n_4}$	3,-	0,7	2,2	3,4	

Írányítatlan gráf osztály

```
class Undir_Graph : public Graph {
public:
    Undir_Graph(const string name);
};
```

A származtatott típushoz olyan konstruktort tervezünk, amely egy fájlból olvassa be a dinamikus mátrixba a szomszédsági listákat.

undir_graph.h



size 5

b	n_0	n_1	n_2	n_3	n_4
n_0	∞	10	5	∞	7
n_1	10	∞	3	1	∞
n_2	5	3	∞	9	2
n_3	∞	1	9	∞	4
n_4	7	∞	2	4	∞

a					
n_0	3,-	1,10	2,5	4,7	
n_1	3,-	0,10	2,3	3,1	
n_2	4,-	0,5	1,3	3,9	4,2
n_3	3,-	1,1	2,9	4,2	
n_4	3,-	0,7	2,2	3,4	

Konstruktör

```
const float infinite=1000000.0;
Undir_Graph::Undir_Graph(const string name)
{
    ifstream f(name.c_str());
    if (f.fail()) {
        cout << "Az inputfájl nem létezik!" << endl;
        char ch; cin>>ch; exit(1);
    }
    float **b;
    Node n,m;
    f>>size;
    b = new float* [size];
    for(n = 0; n<size; n++){
        b[n] = new float[size];
        for(m = 0; m<size; m++)b[n][m] = infinite;
    }
    float c;
    while(f>>n>>m>>c) b[n][m]=b[m][n]=c;
}
```

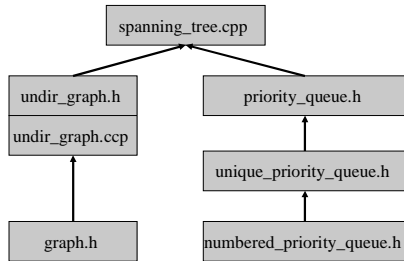
undir_graph.cpp

Konstruktör

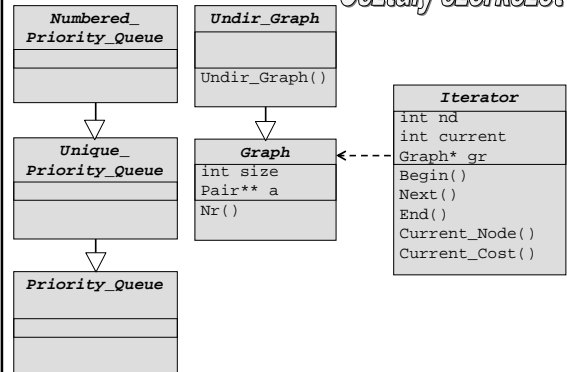
```
a = new Pair* [size];
for(n = 0; n<size; n++) {
    int s;
    for(m = 0, s = 0; m<size; m++){
        if(b[n][m]!=infinite) s++;
    }
    a[n] = new Pair [s+1];
    a[n][0].n = s;
    int k = 1;
    for(m = 0; m<size; m++) {
        while(b[n][m]==infinite) m++;
        a[n][k].n = m;
        a[n][k].c = b[n][m];
        k++;
    }
}
for(n = 0; n<size; n++) delete[] b[n];
delete[] b;
```

undir_graph.cpp

Modul szerkezet



Osztály szerkezet



Főprogram

```

#include "dir_graph.h"
#include "priority_queue.h"
#include <iostream>
#include <iomanip>
using namespace std;

typedef
    Keyed_Element<Node, TypeReversed<float> > Item;
const Node nil = -1;
const float infinite = 1000000.0;

int main()
{
    // Prim's minimal spanning tree algorithm
    ...
    // Results
    ...
    char ch; cin>>ch; return 0;
}
spanning_tree.cpp
  
```

Főprogram

```

// Results

float s = 0;
cout << "node" << " node" << " cost" << endl;
for (n = 1; n<nr; n++) {
    s+=d[n];
    cout << setw(3) << n << setw(5) << p[n]
        << setw(5) << d[n] << endl;
}
cout << setw(12) << "total: " << s << endl;
  
```

edges	cost
2 0	5
4 2	2
1 2	3
3 1	1
total: 11	

spanning_tree.cpp

VÉGE