אלגוריתמים מבוזרים τ הרצאה בעיית עץ פורש מינימלי

שרון מלטר, אתגר 17 2024 בספטמבר 18

תוכן עניינים

3		קדמה														'קד	ה	1																																			
3																																														ולי					,		2
3																					 																							ī	עיר	הבי	٠ (אור	תי		2	.1	
3																					 																									. :	1	נה	טע		2.	.2	
3																					 																			1	l i	ננר	אע	לו	וה	וכו	ה	יון	רע		2.	.3	
3	•																		•		 					•)1	רח	T	ס	, ,	לג	אי	-	•	Во	ri	w	ca	מם	ייך	גור	אל		2.	4	
3	•									•		•																			•				t	נכ	יח	ור	לגו	75	ļΠ	7	יוו	בוכ	זינ	,		2.	4.1				
4										•		•																•			•							תנ	-را	11:	לג	XT	1	נות	כוו)		2.	4.2				
4	•		•	•	•					•		•				•							•	•							•	•											2	נה	אעי)		2.	4.3				
4	•		•	•	•					•		•				•							•	•							•	•							2	ī	ננו	vo	7	ברור:	זוכ	1		2.	4.4				
4																										•		•								. (C(0.	N	G	E	S_{2}	Γ	ה־	לו	מוד	בנ	ג' ו	אל		2.	.5	
5																																														מלו					2.	.6	
5	•	•	•	•				•			•						•	•	•		 				•	•		•			•					•		ת	,-	לוו	ולו	スコ	1	יור	בוכ	סינ	, -	שד	המ		2.	.7	
5	•		•	•				•	•	•		•				•		•			 •		•	•		•		•	•	•	•	•		•	•					•		•	3	נה	אעי)		2.	7.1				
6	•		•	•				•	•	•		•				•		•			 •		•	•		•		•	•	•	•	•		•	•					•		. :	4	נה	אעי)		2.	7.2				
6	•		•	•				•		•		•				•		•	•			•	•	•		•					•	•									•			•			t	בוכ	סיי		2.	.8	
6	•	•	•	•		•		•	•	•	•	•				•	•	•	•			•	•	•	•	•	•	•			•	•			•	•					•			٠	ון	בות:	ת	ם	חס		2.	9	
6																				•										•		•							•							. \sqsubset	גיכ	スコ	ה t	קיכ	פרי	ב	3

1 הקדמה

נתקלנו כבר בבעיית עץ פורש מינימלי בת.ב. היום נלמד באופן מקיף יותר על הבעיה. מתקלנו כבר בבעיית עס סיבוכיות $O(D),\ O(n)$ והיום נראה בעיה ב־ \tilde{O}

2 עץ פורש מינימלי

2.1 תיאור הבעיה

נתון גרף עם משקלים על הקשתות.

<u>המטרה:</u> למצוא עץ פורש לגרף שסכום משקלי הקשתות שלו מינימלי.

הפלט: כל צומת יודע את הקשתות שסמוכות אליו בעץ.

בתחילת האלגוריתם כל צומת יידע את משקלי הקשתות הסמוכות אלי. נניח שהמשקלים פולינומים, וניתנים לייצוג ע"י O(logn) ביטים (כלומר, ניתן לשלוח משקל בסיבוב אחד) כמו כן, נניח לשם פשטות שמהשקלים ייחודים (אם הם לא, ניתן לשבור סימטריה לפי המזהים)

CONGEST או בעיה גלובלית שמצריכה $\Omega(D)$ סיבובים (הוכחנו בת.ב) נתעניין באלגוריתמים ב־

:1 טענה 2.2

 $_{,e}$ טענה: אם נתון רכיב קשירות C בעץ הפורש המינימלי $_{\rm T}$ ונתסכל על הקשת המינימלית היוצאת מ־ C טענה: אז היא חלק מ־ $_{\rm T}$

2.3 רעיון הוכחה לטענה 1

נניח $e=\{u,v\}$ שכנים ונסמן $u,\ v$ שכנים כך שר v צומת מחוץ לרכיב כך שר $u,\ v$ שכנים ונסמן $e=\{u,v\}$ נניח בעלת משקל מינימלי בין צומת מר C לצומת מחוץ לרכיב כך היא הקשת בעלת משקל מינימלי בין צומת מר C לצומת מחוץ לר T קשת אחרת e' שנמצאת נסתכל על המסלול בין u לר v בר T אם e היא לא חלק מר T, אז חייבת להיות בר T קשת אחרת e' שנמצאת על המסלול בין u לר v וחוצה את החתך בין C לשאר העץ, כך שר v (שוע לפי איך שבחרנו את v שבחרנו את אבל אז הגרף v (די וחוצה און פורש בעל משקל קטן משל v וקיבלנו סתירה.

אלג' סדרתי Boruvka אלג' סדרתי 2.4

להלן האלגוריתם;

- 1. נתחיל כאשר כל צומת הוא רכיב קשירות בפני עצמו.
- 2. נמצא את הקשת המינימלית שיוצאת מכל רכיב ונאחד רכיבים בהתאם.
- 3. נחזור על שלב 2 עם הרכיבים החדשים ונמשיך עד שיש רק רכיב אחד.

2.4.1 סיבוכיות האלגוריתם

במקרה הכי גרוע מספר רכיבי הקשירות קטן בחצי בכל איטרציה (מכיוון שכל רכיב מתחבר לרכיב אחד לפחות) אזי לאחר O(logn) האלג' יסתיים. כלומר, סיבוכיות הזמן של האלגוריתם היא O(logn).

2.4.2 נכונות האלגוריתם

2 טענה 2 2.4.3

טענה: לאחר סיום האלגוריתם נקבל עץ פורש מינימלי.

2.4.4 הוכחת טענה 2

לפי טענה 1, כל הקשתות שהוספנו הן באמת חלק מעץ פורש מינימלי. נוכיח באינדוקציה שבסוף איטרציה i כל רכיב הוא מגודל לפחות i ולכן אחרי logn איטרציות קיבלנו רכיב מגודל n כך שקיבלנו עץ פורש וסיימנו.

- $2^1=2$ עבור i=1, נכון כי כל צומת מתחבר לעוד צומת אחד לפחות, לכן הרכיב שלו כולל לפחות i=1, צמתים.
- איטרציה i הרכיבים הינם בגודל לפחות i איטרציה i הסוף איטרציה והרכיבים הינם בגודל לפחות עבור $2\cdot 2^i=2^{i+1}$ או מתחבר לפחות לפחות ווסף ולכן הרכיבים החדשים הינם מגודל לפחות i באיטרציה i באיטרציה בינם מגודל לפחות i באיטרציה ווסף ולכן הרכיבים החדשים הינם מגודל לפחות i באיטרציה כד שהטענה נכונה עבור i

2.5 אלג' במודל ה־ CONGEST

כמה סיבובים נצטרך על מנת לממש את Boruvka ב־

נצטרך לממש $O(\log n)$ איטרציות ובכל איטרציה יש למצוא את הקשת המינימלית היוצאת מכל רכיב ולאחד רכיבים.

ניתן למצוא קשת מינימלית יוצאת מרכיב C ב־ $O(D_C)$ כאשר בהינו הקוטר של הרכיב C. זאת מכיוון שכך כל צומת יידע מהי הקשת המינימלית שיוצאת מכל צומת אחר מהרכיב.

נצטרך גם למצוא לכל רכיב ייצוג, או **שורש** - שיהיה הצומת בעל המזהה המינימלי שנמצא בו. לשם כך נצטרך גם למצוא לכל רכיב ייצוג, או הרכיב החדש. C' הוא הרכיב החדש.

(הקוטר של עץ פורש יכול להיות גדול יותר, למשל עבור גרף קליקה שהעץ הפורש המינימלי שלו הוא גרף שרוך) באופן כללי, קוטר הרכיב יכול להיות O(n) ולכן סה"כ נצטרך O(nlogn) זמן כדי לממש את האלגוריתם גם באופן כללי, קוטר הרכיב יכול להיות בהיות ולכן סה"כ נצטרך בהיותר של הגרף נמוד.

לא הכי חמוד. ניתן לטפל בבעיה באופן מהיר יותר!

רעיון: נפריד את רכיבי הקשירות לקטנים ולגדולים. רכיב קטן מכיל לכל היותר \sqrt{n} צמתים וכל רכיב אחר הוא רכיב גדול.

ברכיב קטן נשתמש בתקשורת בתוך הרכיב כדי למצוא **קשת מינימלית יוצאת** בלכל היותר (מכיוון שקוטר הרכיב לא יכול להיות גדול מ־ $O(\sqrt{n})$)

ברכיב גדול ניעזר בעץ BFS גלובלי בגרף כדי למצוא קשת מינימלית יוצאת. כלומר, אם C הוא רכיב גדול אז כל ברכיב גדול ניעזר בעץ BFS גלובלי כדי לדעת מה המינימום צומת ב־ C יחשב קשת מינימלית יוצאת ממנו ונשתמש בתקשורת על פני עץ BFS גלובלי כדי לדעת מה המינימום מביניהן. לוקח O(D) זמן עבור רכיב אחד.

יש לכל היותר $O(D+\sqrt{n})=\sqrt{n}$ רכיבים גדולים. אזי לחשב קשת מינימלית יוצאת מכולם ייקח $O(\frac{n}{\sqrt{n}})=\sqrt{n}$ זמן (נוכיח כעת)

מטרה: חישוב $k=\sqrt{n}$ ערכי מינימום גלובלי, אחד לכל רכיב גדול.

ניתן לבצע את חישוב זה ב־ $O(D+k)=O(D+\sqrt{n})$ זמן ב־ pipelining זמן ב־ pipelining זמן ב' pipelining זמן במקביל, אך אם צומת מקבל הודעה מכמה אלגוריתמים במקביל, הוא ישלח אותן הלאה לפי סדר המזהים. רצים במקביל, אך אם צומת מקבל הודעה מכמה אלגוריתמים במקביל (תרגיל). האלגוריתם השני יסתיים תוך pipelining ניתן להראות שהאלגוריתם הראשון יסתיים תוך pipelining סיבובים (חדע שהוא עוכב בסיבוב אחד ע"י האלגוריתם הראשון, אך לא מעבר לכך) האלגוריתם השלישי יסתיים תוך pipelining סיבובים. pipelining יסתיימו לאחר pipelining יסתיים תוך להוכיח שכל האלגוריתמים יסתיימו לאחר pipelining סיבובים.

בעיה: איד נאחד רכיב?

למשל, נניח כי ישנם מספר רכיבים שהקשתות המינימליות שיוצאות מהם הן מאחד לשני, איך נאחד ביניהם? במקרה הגרוע, נצטרך זמן **לינארי** בשביל לעבור על צמתי כל הרכיבים ולעדכן את המזהה שלהם.

> רעיון: נאחד רכיבים לפי **שידוך מקסימלי** (כן, כמו בתרגיל הבית) נזכיר כעת מהו שידוך מקסימלי ונסביר איך הוא יסייע לנו.

נסתכל על הגרף שהצמתים בו הם רכיבי קשירות והקשתות הן קשתות יוצאות מינימליות מכל רכיב. נחשב $u,\ v$ שידוך מקסימלי בגרף זה, M, (אוסף של קשתות זרות כך שלכל קשת $\{u,v\}$ שלא בשידוך לפחות אחד מ־v מצא בקשת שכן בשידוך)

נאחד רכיבים באופן הבא: תחילה אנחנו נחבר בין רכיבים שסמוכים לקשתות השידוך. עבור רכיב ${\tt C}$ שאינו בשידוך, אנו יודעים כי קיים שכן של ${\tt C}$ שכן בשידוך מכיוון שמדובר בשידוך מקסימלי והוא יצטרף לשכן כזה. כלומר, אנו יודעים כי קיים של רכיב היה ${\tt d}$, הקוטר החדש שלו יהיה ${\tt O}(d)$ (הוא גדל לכל היותר פי קבוע ולא יותר מכך) זהו היתרון של שימוש בשידוך מקסימלי :)

2.6 תיאור מלא של האלגוריתם

- 1. בהתחלה כל צומת הוא רכיב קשירות בפני עצמו.
- ב. כל עוד הגודל של רכיבים הוא לכל היותר \sqrt{n} נפעל כך;
- (א) נחשב קשתות מינימליות יוצאות מכל רכיב ע"י תקשורת בתוך הרכיב (א) מון) אמן)
- (ב) נחשב שידוך מקסימלי M על הקשתות הנ"ל ונאחד רכיבים לפי השידוך כפי שהוסבר מקודם.
 - נפעל באופן הבא; \sqrt{n} כאשר הגודל של כל הרכיבים הוא יותר מ־
- אמן כי יש $O(D+\sqrt{n})$) און עץ אור על עץ ע"י תקשורת מכל הרכיבים מכל מכל מינימליות מינימליות מכל הרכיבים ע"י תקשורת אור מכל מכל $O(\sqrt{n})$

כפי שראינו קודם, יש O(logn) איטרציות סה"כ כי בכל שלב כל רכיב מתאחד לפחות עם עוד רכיב אחד.

2.7 המשד סיבוכיות האלגוריתם

. נרצה להראות שניתן לחשב כל איטרציה בי מון. נרצה להראות שניתן לחשב לחשב להראות איטרציה להראות שניתן לחשב לחשב ל

CONGEST - ממן ב־ $O(log^*n)$ אמן בי ניתן לחשב שידוך מקסימלי בי בגרף בעל דרגת יציאה 1 ניתן לחשב שידוך מקסימלי בי

אנחנו פועלים בגרף הרכיבים ולכן כדי לסמלץ סיבוב של האלגוריתם לחישוב מקסימלי, נצטרך זמן פרופורציונאלי אנחנו פועלים בגרף הרכיבים ולכן כדי לסמלץ לחשב שידוך בגרף הרכיבים ב־ $O(\sqrt{n}log^*n)$ זמן.

אחרי שחישבנו שידוך אנחנו יכולים לאחד את הרכיבים לרכיב חדש ב־ $O(\sqrt{n})$ זמן כי קוטר הרכיב החדש הוא $O(\sqrt{n})$.

כאשר הרכיבים גדולים, יש לכל היותר \sqrt{n} רכיבים ולכן ניתן לחשב את כל הקשתות היוצאות ולאחד ע"י תקשורת על עץ ה־ BFS, גם אם יש שרשראות ארוכות. השורש של עץ ה־ BFS יראה איזה רכיבים מתחברים לרכיב חדש; יקבע להם מזהה חדש ויודיע לכל רכיב מקורי את המזהה החדש שלו. מדובר בתהליך שלוקח $O(D+\sqrt{n})$ אמן מכיוון שיש $O(\sqrt{n})$ רכיבים בזמן הזה.

מתי נעבור מהחישוב הלוקלי של האלגוריתם לשלב 'הגלובלי' של כל האלגוריתם! כל רכיב שגודלו לכל היותר \sqrt{n} מחכה שכל הרכיבים האחרים כל רכיב שגודלו לכל היותר \sqrt{n} מחכה שכל הרכיבים האחרים

. דקות: רכיב קטן עשון להתחבר לרכיב גדול בשלב זה, רק צריך ללמוד את המזהה של הרכיב הגדול ב־ $O(\sqrt{n})$ זמן.

3 טענה 2.7.1

 \sqrt{n} איטרציות גודל כל רכיב הוא לכל הפחות O(logn)

יהיו גדולים ורק אז מריצים את החלק הגלובלי.

:4 טענה 2.7.2

 0.2^i בסוך איטרציה איטרציה לפחות כל הרכיבים בל הוא לפחות איטרציה ולפוע עבור 0.3^i בסוך איטרציה איטרציה אודלו איטרציה עבור אודלו לוכיב אודלו אוראלו מרכיב מתחבר לרכיב אחר אוראלו מוכפל.

2.8 סיכום

(: אמן כפי שרצינו $\widetilde{O}(D+\sqrt{n})$ לוקח לוקח

2.9 חסם תחתון

 $\widetilde{\Omega}(D+\sqrt{n})$ ישנו חסם תחתון לבעיה, שהוא באופן מפתיע

3 בפרקים הבאים

נתחיל לתרגל שאלות למבחן :) מוזמנים להביא שאלות / חומר בשביל שנעבור עליו.