

云南大学数学与统计学院  
《运筹学通论实验》上机实践报告

课程名称：运筹学实验	年级：2015 级	上机实践成绩：
指导教师：李建平	姓名：刘鹏	专业：信息与计算科学
上机实践名称：Prim 算法求图的支撑树与联通子图	学号：20151910042	上机实践日期：2018-06-13
上机实践编号：4	组号：	

一、实验目的

- 1. 学习 Prim 算法的使用；
- 2. 了解 Prim 算法作为贪心算法能达最优的理论证明。

二、实验内容

- 1. 写出 Prim（反圈法）算法<sup>[1]</sup>的伪码描述<sup>[2]</sup>；
- 2. 用 C 语言<sup>[3]</sup>编程实现 Prim 算法，找出一幅图的最小生成树；
- 3. 写出 Prim 算法求解一个图的所有联通子图的算法；
- 4. 用 C 语言编程实现求一个图的所有联通子图的 Prim 算法程序。

三、实验平台

Microsoft Windows 10 Pro Workstation 1803;  
Microsoft Visual Studio 2017 Enterprise。

四、算法设计

4.1 算法背景

普里姆算法（Prim 算法），图论中的一种算法，可在加权联通图里搜索最小生成树。意即由此算法搜索到的边子集所构成的树中，不但包括了连通图里的所有顶点，且其所有边的权值之和为最小。该算法于 1930 年由杰克数学家沃伊捷赫·亚尔尼克发现；并在 1957 年由美国计算机科学家罗伯特·普里姆独立发现；1959 年，艾兹格·迪科斯彻再次发现了该算法。因此，在某些场合，普里姆算法又被称为 DJP 算法、亚尔尼克算法或普里姆—亚尔尼克算法。Prim 算法的工作原理与 Dijkstra 的最短路径算法相似。本策略数域贪心策略，因为每一步所加入的边都必须是使得树的总权重增加量最小的边。

4.2 时间复杂度

这个算法的时间复杂度与图的实现方法有关。设图  $G = (V, E)$ ，其中  $V$  是图的所有节点的集合， $E$  是图的所有边的集合。图是由如果采用比较低级的邻接矩阵实现，那么 Prim 算法的时间复杂度是  $O(|V|^2)$ ；

如果用二叉堆、邻接表来实现，那么时间复杂度是 $O((|V| + |E|) \log |V|) = O(|E| \log |V|)$ ；如果用斐波那契堆来实现复杂度可以降低至 $O(|E| + |V| \log |V|)$

## 五、程序代码

### 5.1 程序描述

综合考虑了实现难易程度与算法的时间复杂度，我决定采用邻接映射（Adjacent Map）来做为主要的数据结构。邻接映射的主要思想是用哈希表这种快速查找表来代替遍历带来的高时间复杂度，与之相伴的是储存空间的牺牲。

邻接映射本身就是一张哈希表 $M$ ，key 是 vertex，value 是另外的一个子哈希表 $m$ ，在子哈希表里面，key 是与 vertex 相邻的 vertex（并且是有向的，只能从前者到后者），value 是两个 vertex 中间的边。为了能够在一个结构里实现有向图（directed graph）与无向图（undirected graph），这里采用两个大哈希表来实现有向图，其中一个记录的是 $v_1 \rightarrow v_2$ 这种类型，第二个记录 $v_1 \leftarrow v_2$ 这种类型，两者恰好反向。由于无向图的两种上述类型必然是同时存在的，而有向图则不然，所以可以通过这种方式进行处理。

### 5.2 程序代码

程序代码 1

## 六、运行结果

### 代码分析

## 七、实验体会

## 八、参考文献

- [1] HILLIER F S, LIEBERMAN G J. 运筹学导论 [M]. 9th ed. 北京: 清华大学出版社, 2010.
- [2] CORMEN T H, LEISERSON C E, RIVEST R L, et al. 算法导论 [M]. 3rd ed. 北京: 机械工业出版社, 2013.
- [3] 林锐. 高质量 C++/C 编程指南 [M]. 1.0 ed., 2001.