

# Algoritmusok és adatszerkezetek II.

## előadásjegyzet

Élsúlyozott gráfok és algoritmusaik

Ásványi Tibor – asvanyi@inf.elte.hu

2026. január 3.

# Tartalomjegyzék

|  |           |
|--|-----------|
| <b>1. Élsúlyozott gráfok és ábrázolásaiak ([2] 22)</b>   | <b>4</b>  |
| 1.1. Grafikus ábrázolás . . . . .  | 4         |
| 1.2. Szöveges ábrázolás . . . . .  | 5         |
| 1.3. Szomszédossági mátrixos (adjacency matrix), más néven csúcsmátrixos reprezentáció . . . . .               | 5         |
| 1.4. Szomszédossági listás (adjacency list) reprezentáció . . . . .  | 6         |
| 1.5. Élsúlyozott gráfábrázolások tárígénye . . . . .   | 6         |
| 1.5.1. Szomszédossági mátrixok . . . . .   | 6         |
| 1.5.2. Szomszédossági listák . . . . .   | 6         |
| 1.6. Élsúlyozott gráfok absztrakt osztálya . . . . .   | 7         |
| <b>2. Minimális feszítőfák ([2] 23)</b>  | <b>8</b>  |
| 2.1. Egy általános módszer . . . . .   | 8         |
| 2.2. Kruskal algoritmusa . . . . .   | 12        |
| 2.2.1. A Kruskal algoritmus halmazműveletei . . . . .  | 15        |
| 2.2.2. A Kruskal algoritmus grafikus szemléltetése a halmazműveletekkel együtt . . . . .                       | 19        |
| 2.2.3. A Kruskal algoritmus táblázatos szemléltetése a halmazműveletekkel együtt* . . . . .                    | 22        |
| 2.3. A Prim-Jarník algoritmus . . . . .  | 26        |
| <b>3. Legrövidebb utak egy forrásból([2] 24 ; [5, 8])</b>  | <b>29</b> |
| 3.1. Dijkstra algoritmusa . . . . .  | 32        |
| 3.2. DAG legrövidebb utak egy forrásból (DAGshP) . . . . .   | 35        |
| 3.3. Sor-alapú (Queue-based) Bellman-Ford algoritmus (QBF) . . . . .   | 39        |
| 3.3.1. A negatív körök kezelése . . . . .  | 40        |
| 3.3.2. A legrövidebb utak fája meghatározásának szemléltetése  | 41        |
| 3.3.3. A negatív körök kezelésének szemléltetése . . . . .   | 42        |
| 3.3.4. A negatív körök kezelésével kiegészített struktogramok  | 43        |
| 3.3.5. A sor-alapú Bellman-Ford algoritmus (QBF) elemzése .  | 44        |
| <b>4. Utak minden csúcspárra ([2] 25)</b>  | <b>46</b> |
| 4.1. Legrövidebb utak minden csúcspárra:   |           |
| a Floyd-Warshall algoritmus (FW) . . . . .   | 46        |
| 4.1.1. A legrövidebb utak minden csúcspárra probléma visszavezetése a legrövidebb utak egy forrásból feladatra | 49        |
| 4.2. Gráf tranzitív lezártja (TC) . . . . .  | 50        |
| 4.2.1. A tranzitív lezárt kiszámításának visszavezetése széles-ségi keresésre . . . . .                        | 51        |

## Hivatkozások

- [1] ÁSVÁNYI TIBOR, Algoritmusok és adatszerkezetek II.  
Útmutatások a tanuláshoz, jelölések, tematika,  
fák, gráfok,  
mintaillesztés, tömörítés
- [2] CORMEN, T.H., LEISERSON, C.E., RIVEST, R.L., STEIN, C.,  
**magyarul:** Új Algoritmusok, *Scolar Kiadó*, Budapest, 2003.  
ISBN 963 9193 90 9  
**angolul:** Introduction to Algorithms (Fourth Edititon),  
*The MIT Press*, 2022.
- [3] FEKETE ISTVÁN, Algoritmusok jegyzet
- [4] RÓNYAI LAJOS – IVANYOS GÁBOR – SZABÓ RÉKA, Algoritmusok,  
*TypoTEX Kiadó*, 1999. ISBN 963 9132 16 0
- [5] TARJAN, ROBERT ENDRE, Data Structures and Network Algorithms,  
*CBMS-NSF Regional Conference Series in Applied Mathematics*, 1987.
- [6] WEISS, MARK ALLEN, Data Structures and Algorithm Analysis,  
*Addison-Wesley*, 1995, 1997, 2007, 2012, 2013.
- [7] ÁSVÁNYI TIBOR, Algoritmusok és adatszerkezetek I. előadásjegyzet  
(2025)
- [8] ÁSVÁNYI TIBOR, Detecting negative cycles with Tarjan's breadth-first scanning algorithm (2016) <http://ceur-ws.org/Vol-2046/asvanyi.pdf>

# 1. Élsúlyozott gráfok és ábrázolásaiak ([2] 22)

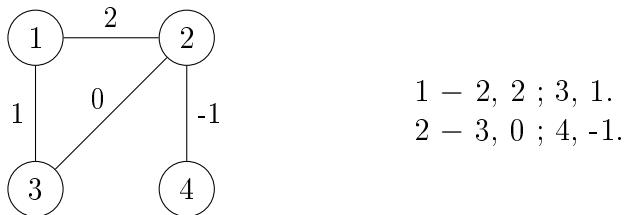
**1.1. Definíció.** Élsúlyozott gráf alatt  $G = (V, E)$  gráfot értünk a  $w : E \rightarrow \mathbb{R}$  súlyfüggvényel, ahol  $V$  a csúcsok (vertices) tetszőleges, véges halmaza,  $E \subseteq V \times V \setminus \{(u, u) : u \in V\}$  az élek (edges) halmaza.

A  $w : E \rightarrow \mathbb{R}$  minden egyes élhez hozzárendeli annak súlyát, más néven hosszát, illetve költségét. (Az élsúly, elhossz és élköltség elnevezések szinonimák.)

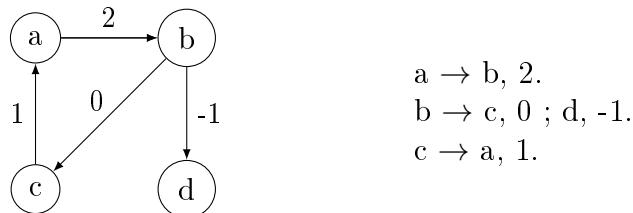
**1.2. Definíció.** Élsúlyozott gráfban tetszőleges út hossza, más néven költsége, illetve súlya az út mentén található élek összsúlya. Hasonlóképpen tetszőleges gráf/fa súlya az élei súlyainak összege.

## 1.1. Grafikus ábrázolás

Az éleket súlyukkal címkezzük.



1. ábra. Ugyanaz az élsúlyozott irányítatlan gráf grafikus (balra) és szöveges (jobbra) ábrázolással.



2. ábra. Ugyanaz az élsúlyozott irányított gráf grafikus (balra) és szöveges (jobbra) ábrázolással.

## 1.2. Szöveges ábrázolás

Az irányítatlan gráfoknál „ $u - v_{u_1}, w_{u_1}; \dots; v_{u_k}, w_{u_k}$ ” azt jelenti, hogy  $(u, v_{u_1}), \dots, (u, v_{u_k})$  élei a gráfnak, sorban  $w(u, v_{u_1}) = w_{u_1}, \dots, w(u, v_{u_k}) = w_{u_k}$  súlyokkal. (Ld. az 1. ábrát!)

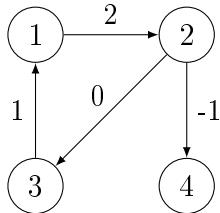
Az irányított gráfoknál pedig „ $u \rightarrow v_{u_1}, w_{u_1}; \dots; v_{u_k}, w_{u_k}$ ” azt jelenti, hogy a gráfban az  $u$  csúcsból az  $(u, v_{u_1}), \dots, (u, v_{u_k})$  irányított élek indulnak ki, most is sorban  $w(u, v_{u_1}) = w_{u_1}, \dots, w(u, v_{u_k}) = w_{u_k}$  súlyokkal. (Ld. a 2. ábrát!)

## 1.3. Szomszédossági mátrixos (adjacency matrix), más néven csúcsmátrixos reprezentáció

A szomszédossági mátrixos, vagy más néven csúcsmátrixos ábrázolásnál a  $G = (V, E)$  gráfot a  $w : E \rightarrow \mathbb{R}$  súlyfüggvényel ( $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ ) egy  $A/1 : \mathbb{R}_\infty[n, n]$  mátrix reprezentálja, ahol  $n = |V|$  a csúcsok száma,  $1 \dots n$  a csúcsok sorszámai, és tetszőleges  $i, j \in 1 \dots n$  csúcstelepedésekre

$$\begin{aligned} A[i, j] = w(v_i, v_j) &\iff (v_i, v_j) \in E \\ A[i, i] &= 0 \\ A[i, j] = \infty &\iff (v_i, v_j) \notin E \wedge i \neq j \end{aligned}$$

A 3. ábrán látható irányított gráfot például a mellette lévő szomszédossági mátrix reprezentálja.



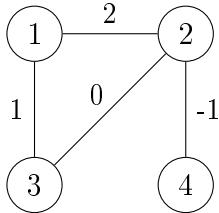
| $A$ | 1        | 2        | 3        | 4        |
|-----|----------|----------|----------|----------|
| 1   | 0        | 2        | $\infty$ | $\infty$ |
| 2   | $\infty$ | 0        | 0        | -1       |
| 3   | 1        | $\infty$ | 0        | $\infty$ |
| 4   | $\infty$ | $\infty$ | $\infty$ | 0        |

3. ábra. Ugyanaz az élsúlyozott, irányított gráf grafikus (balra) és szomszédossági mátrixos (jobbra) ábrázolással.

A főátlóban minden elem nulla, mert csak egyszerű gráfokkal foglalkozunk (amelyekben nincsenek hurokélek), és tetszőleges csúcsból önmaga közvetlenül, nulla költségű úton érhető el.

Vegyük észre, hogy irányítatlan esetben a szomszédossági mátrixos reprezentáció minden szimmetrikus, ui.  $(v_i, v_j) \in E$  esetén  $(v_j, v_i) = (v_i, v_j) \in E$ .

Az 1. ábráról már ismerős irányítatlan gráf csúcsmátrixos ábrázolása a 4. ábrán látható.



| $A$ | 1        | 2  | 3        | 4        |
|-----|----------|----|----------|----------|
| 1   | 0        | 2  | 1        | $\infty$ |
| 2   | 2        | 0  | 0        | -1       |
| 3   | 1        | 0  | 0        | $\infty$ |
| 4   | $\infty$ | -1 | $\infty$ | 0        |

4. ábra. Ugyanaz az élsúlyozott, irányítatlan gráf grafikus (balra) és szomszédossági mátrixos (jobbra) ábrázolással.

## 1.4. Szomszédossági listás (adjacency list) reprezentáció

A szomszédossági listás ábrázolás hasonlít a szöveges reprezentációhoz. A  $G = (V, E)$  gráfot a  $w : E \rightarrow \mathbb{R}$  súlyfüggvénnyel ( $V = \{v_1, \dots, v_n\}$ ) az  $A : Edge^*[n]$  pointertömb segítségével ábrázoljuk, ahol az *Edge* típus a következő.

| <i>Edge</i>       |
|-------------------|
| $+v : \mathbb{N}$ |
| $+w : \mathbb{R}$ |
| $+next : Edge^*$  |

A *next* és a *v* attributumok szerepe ugyanaz, mint az élsúlyozatlan gráfoknál, *w* pedig a megfelelő él súlya. Az élsúlyozatlan gráfokhoz hasonlóan az élsúlyozott gráfoknál is: irányítatlan gráfok esetén minden élet kétszer ábrázolunk, irányított gráfok esetén csak egyszer. Élsúlyozott, irányított gráfra láthatunk példát az 5. ábrán.

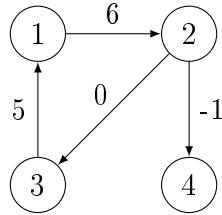
## 1.5. Élsúlyozott gráfábrázolások tárigénye

### 1.5.1. Szomszédossági mátrixok

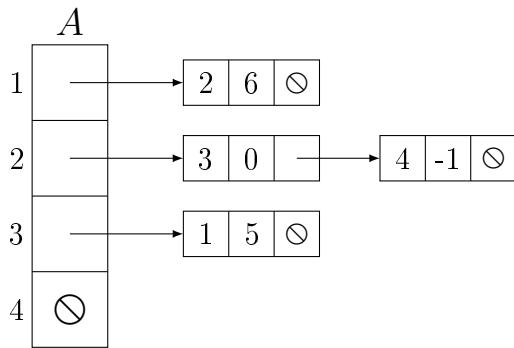
Tárigényük hasonlóan számolható, mint élsúlyozatlan esetben. Feltéve, hogy egy valós számot egy gépi szóban tárolunk, a szomszédossági mátrixos (más néven csúcsmátrixos) ábrázolás tárigénye alapesetben  $n^2$  szó. Irányítatlan gráfoknál, csak az alsóháromszög mátrixot tárolva,  $n * (n - 1)/2$  szó. Mivel  $n * (n - 1)/2 \in \Theta(n^2)$ , az aszimptotikus tárigény minden esetben  $\Theta(n^2)$ .

### 1.5.2. Szomszédossági listák

Mindegyik élben egygel több mező van, mint az élsúlyozatlan esetben. Ez az aszimptotikus tárigényt nyilván nem befolyásolja.



$A[1] \rightarrow v = 2 ; A[1] \rightarrow w = 6 ; A[1] \rightarrow next = \otimes$   
 $A[2] \rightarrow v = 3 ; A[2] \rightarrow w = 0 ; A[2] \rightarrow next \rightarrow v = 4$   
 $; A[2] \rightarrow next \rightarrow w = -1 ; A[2] \rightarrow next \rightarrow next = \otimes$   
 $A[3] \rightarrow v = 1 ; A[3] \rightarrow w = 5 ; A[3] \rightarrow next = \otimes$   
 $A[4] = \otimes$

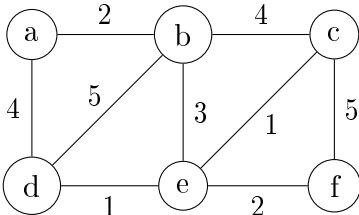


5. ábra. Ugyanaz az élsúlyozott, irányított gráf grafikus (balra) és szomszédosossági listás (jobbra) ábrázolással.

### 1.6. Élsúlyozott gráfok absztrakt osztálya

| $\mathcal{G}_w$  |
|--|
| + $V : \mathcal{V}\{\}$  |
| + $E : \mathcal{E}\{\} // E \subseteq V \times V \setminus \{(u, u) : u \in V\}$ |
| + $A : V \rightarrow 2^V // A(u) = \{ v \in V \mid (u, v) \in E \}$              |
| // $A(u)$ = the adjacent vertices of vertex $u$ .                                |
| + $w : E \rightarrow \mathbb{R} //$ weights of edges                             |

## 2. Minimális feszítőfák ([2] 23)



$a - b, 2 ; d, 4.$   
 $b - c, 4 ; d, 5 ; e, 3.$   
 $c - e, 1 ; f, 5.$   
 $d - e, 1.$   
 $e - f, 2.$

6. ábra. Összefüggő, élsúlyozott, irányítatlan gráf. A csúcsok pl. városok, az élek lehetséges összeköttetések, a megépítésük költségeivel. A lehető legkisebb építési költséggel szeretnénk elérni, hogy tetszőleges városból bármelyik másikba el lehessen jutni.

A 6. ábrán megfogalmazott (és még sok más hasonló) feladat megoldása céljából definiáljuk a *minimális feszítőfa* (MST = Minimum Spanning Tree) fogalmát. Ebben a fejezetben tetszőleges összefüggő, irányítatlan, élsúlyozott gráf *minimális feszítőfáját* keressük. (Az élsúlyok negatívak is lehetnek.)

**2.1. Definíció.** A  $G = (V, E)$  irányítatlan gráf feszítő erdeje a  $T = (V, F)$  gráf, ha  $F \subseteq E$ , valamint  $T$  (irányítatlan) erdő (azaz  $T$  olyan irányítatlan gráf, aminek mindenkomponense irányítatlan fa, a fák páronként diszfunktok, és együtt éppen lefedik a  $G$  csúcshalmazát).

**2.2. Definíció.** A  $G = (V, E)$  irányítatlan, összefüggő gráf feszítőfája a  $T = (V, F)$  gráf, ha  $F \subseteq E$ , és  $T$  (irányítatlan) fa.

**2.3. Definíció.** Amennyiben  $G = (V, E)$  élsúlyozott gráf (fa, erdő stb.) a  $w : E \rightarrow \mathbb{R}$  súlyfüggvénnyel, akkor a  $G$  súlya az élei súlyainak összege:

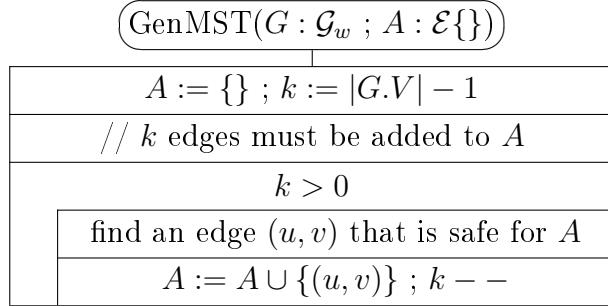
$$w(G) = \sum_{e \in E} w(e)$$

**2.4. Definíció.** A  $G$  irányítatlan, összefüggő, élsúlyozott gráf minimális feszítőfája (minimum spanning tree: MST)  $T$ , ha  $T$  a  $G$  feszítőfája, és  $G$  bármely  $T'$  feszítőfájára  $w(T) \leq w(T')$ .

### 2.1. Egy általános módszer

Az alábbi általános módszer az  $A = \{\}$  üres élhalmazból indul, és ezt úgy bővíti újabb és újabb élekkel, hogy  $A$  végig a  $G$  összefüggő, irányítatlan, élsúlyozott gráf valamelyik minimális feszítőfája élhalmazának a részhalmaza

marad: Éppen az így választott éleket nevezük az  $A$  élhalmazra nézve *biztonságosnak* (*safe for A*). Amikor az élek száma eléri a  $|G.V| - 1$  értéket, az  $A$  szükségszerűen feszítőfa, és így minimális feszítőfa is lesz.



**2.5. Definíció.** Tegyük fel, hogy  $G = (V, E)$  élsúlyozott, irányítatlan, összefüggő gráf, és  $A \subseteq G$  valamelyik minimális feszítőfája élhalmazának! Ekkor az  $(u, v) \in E$  él biztonságosan hozzávehető az  $A$  élhalmazhoz (safe for  $A$ ), ha  $(u, v) \notin A$  és  $A \cup \{(u, v)\} \subseteq G$  valamelyik (az előzővel nem okvetlenül egyező) minimális feszítőfája élhalmazának.

**2.6. Következmény.** Tegyük fel, hogy  $G = (V, E)$  élsúlyozott, irányítatlan, összefüggő gráf! Ha egy kezdetben üres  $A$  élhalmazt újabb és újabb biztonságosan hozzávehető éssel bővítünk, akkor  $|G.V| - 1$  bővítés után éppen a  $G$  egyik minimális feszítőfáját kapjuk meg.

A kérdés most az, hogyan tudunk minden biztonságos élet választani az  $A$  élhalmazhoz. Ehhez lesz szükségünk az alábbi fogalmakra és tételekre.

**2.7. Definíció.** Ha  $G = (V, E)$  gráf és  $\{\} \subsetneq S \subsetneq V$ , akkor a  $G$  gráfon  $(S, V \setminus S)$  egy vágás.

**2.8. Definíció.**  $G = (V, E)$  gráfon az  $(u, v) \in E$  él keresztezi az  $(S, V \setminus S)$  vágást, ha  $(u \in S \wedge v \in V \setminus S) \vee (u \in V \setminus S \wedge v \in S)$ .

**2.9. Definíció.**  $G = (V, E)$  élsúlyozott gráfon az  $(u, v) \in E$  könnyű él az  $(S, V \setminus S)$  vágásban, ha  $(u, v)$  keresztezi a vágást, és  $\forall (p, q)$ , a vágást keresztező érre  $w(u, v) \leq w(p, q)$ .

**2.10. Definíció.** A  $G = (V, E)$  gráfban az  $A \subseteq E$  élhalmazt elkerüli az  $(S, V \setminus S)$  vágás, ha az  $A$  egyetlen éle sem keresztezi a vágást.

**2.11. Tétel.** Ha a  $G = (V, E)$  irányítatlan, összefüggő, élsúlyozott gráfon

- (1)  $A$  részhalmaza a  $G$  valamelyik minimális feszítőfája élhalmazának,
  - (2) az  $(S, V \setminus S)$  vágás elkerüli az  $A$  élhalmazt, és
  - (3) az  $(u, v) \in E$  könnyű él az  $(S, V \setminus S)$  vágásban,
- $\implies$  az  $(u, v)$  él biztonságosan hozzávehető az  $A$  élhalmazhoz.

**Bizonyítás.**  $(u, v) \notin A$ , ui.  $(u, v)$  keresztezi az  $A$ -t elkerülő vágást.

Legyen  $T = (V, T_E)$  olyan MST, amire  $A \subseteq T_E$

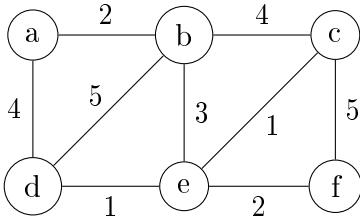
a,  $(u, v) \in T_E \Rightarrow$  készen vagyunk.

b,  $(u, v) \notin T_E$  esetén megjegyezzük, hogy  $T$  feszítőfa, tehát  $T$ -ben el lehet jutni  $u$ -ból  $v$ -be, és a  $T$ -ben az  $u$ -ból a  $v$ -be vezető út egyértelmű. Akkor ezen az úton van olyan él, ami keresztezi az  $(S, V \setminus S)$  vágást. Legyen  $(p, q)$  egy ilyen él! Ekkor  $w(p, q) \geq w(u, v) \wedge (p, q) \notin A$ . A  $(p, q)$  él törlésével a  $T$  MST szétesik (azaz két fából álló „feszítő erdő” lesz, az egyik fában az  $u$ , a másikban a  $v$  csúccsal), de ha az eredményhez az  $(u, v)$  élet hozzávesszük, akkor az így adódó  $T'$  újra feszítőfa lesz:

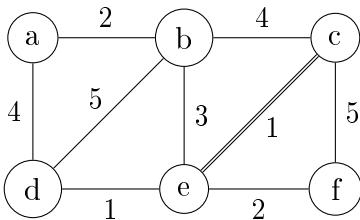
$T' := T \setminus (p, q) \cup (u, v)$ . Akkor  $w(T') = w(T) - w(p, q) + w(u, v) \leq w(T)$  viszont mivel  $T$  MST volt,  $w(T') \geq w(T)$ , azaz  $w(T') = w(T)$ , és  $T'$  is MST kell, hogy legyen.  $\square$

Az előbbi téTEL segítségével már módszeresen tudunk minimális feszítőfát építeni. Jejöljük a gráfban dupla vonallal az  $A$  élhalmaz elemeit!

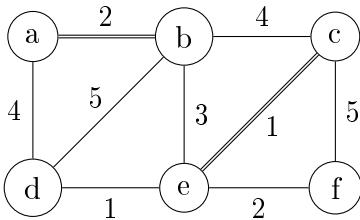
Az alábbi példában minden lépésben választunk egy  $A$ -t elkerülő vágást, majd ebben egy könnyű élt, amit hozzáveszünk  $A$ -hoz. A hozzávetel eredménye a következő lépés kiinduló pontja.



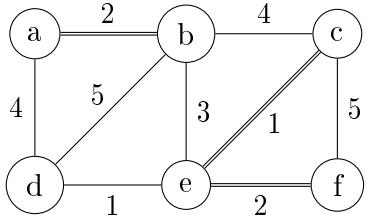
Kezdetben  $A = \{\}$ , így bármielyik vágás jó. Válasszuk pl. az  $(\{a, b, c\}, \{d, e, f\})$  vágást! Ebben  $(c, e)$  a könnyű, tehát biztonságos él. Vegyük hozzá  $A$ -hoz!



Most  $A = \{(c, e)\}$ . Ezet elkerüli pl. az  $(\{a, f\}, \{b, c, d, e\})$  vágás, amiben  $(a, b)$  és  $(e, f)$  a könnyű, tehát biztonságos élek. Válasszuk pl.  $(a, b)$ -t!

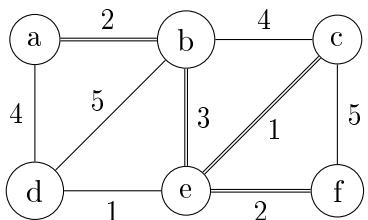


Most  $A = \{(a, b), (c, e)\}$ . Ezet elkerüli pl. az  $(\{a, b, c, d, e\}, \{f\})$  vágás, amiben  $(e, f)$  a könnyű, tehát biztonságos él.



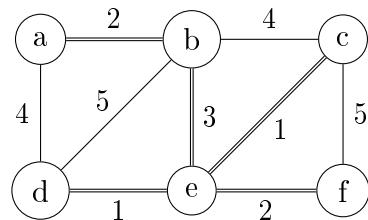
Most  $A = \{(a, b), (c, e), (e, f)\}$ .

Ezt elkerüli pl. az  $(\{a, b\}, \{c, d, e, f\})$  vágás, amiben  $(b, e)$  a könnyű, tehát biztonságos él.



$A = \{(a, b), (b, e), (c, e), (e, f)\}$ .

Ezt egyedül az  $(\{a, b, c, e, f\}, \{d\})$  vágás kerüli el, amiben  $(d, e)$  a könnyű, tehát biztonságos él.



$A = \{(a, b), (b, e), (c, e), (d, e), (e, f)\}$ .

$|A| = 5 = |G.V| - 1$ , tehát  $A$  egy minimális feszítőfa (MST) élhalmaza.

A fenti módszer még nem tekinthető szigorú értelemben vett algoritmusnak, mert nem adtuk meg, hogyan válasszunk ki az  $A$  halmazt elkerülő vágást, és abban könnyű élt. A következő alfejezetekben ismertetendő **Kruskal** és **Prim-Jarník** algoritmusok éppen ezt teszik, mégpedig

$$O(m * \lg n),$$

tehát nagyon jó maximális műveletigénnel. (Mint minden,  $n$  a gráf csúcsainak,  $m$  pedig az éleinek száma.) Érdekes módon egyik sem adja meg az  $A$ -t elkerülő vágást expliciten, a vágásban (az egyik) könnyű élt viszont igen. Ilyen módon, mivel lokálisan optimalizálnak, mindkettő *mohó algoritmus*. A 2.11. téTEL szerint viszont a mohóság most kifizetődik, azaz minden algoritmus minimális feszítőfát számol.

**2.12. Feladat.** Adjon meg olyan 3 csúcsú, összefüggő irányítatlan, élsúlyozott gráfot, amelynek pontosan 2 minimális feszítőfája van. Hány feszítőfája van összesen? Adjon olyant, amelynek 3 minimális feszítőfája van! Létezik olyan 3 csúcsú összefüggő irányítatlan, élsúlyozott gráf, aminek háromnál több feszítőfája van? (Gráf alatt, mint minden, most is egyszerű gráfot értünk.)

## 2.2. Kruskal algoritmusa

Kruskal algoritmusa a  $G = (V, E)$  gráf éleit a súlyuk (hosszuk) szerint monoton növekvően veszi sorba. Azokat az éleket eldobja, amelyek az  $A$  bizonyos éleivel együtt kört képeznének. A többöt hozzáveszi  $A$ -hoz. Az explicit körkeresés azonban nem lenne hatékony, mert minden egyes  $e$  ére bejárást kellene indítani a  $(V, A \cup \{e\})$  gráfon. Ehelyett a következő definíció és invariánson alapuló megoldáshoz folyamodunk.

**2.13. Definíció.** A  $G = (V, E)$  gráf feszítő erdeje a  $(V, A)$  gráf, ha egymástól diszjunkt fákból, mint komponensekből áll, és  $A \subseteq E$ . (Két fa egymástól diszjunkt, ha nincs közös csúcsuk [és így közös élük sem].)

A **Kruskal algoritmus invariánsa**, hogy  $(V, A)$  a  $G = (V, E)$  összefüggő, irányítatlan, élsúlyozott gráf feszítő erdeje, és  $A$  részhalmaza a  $G$  valamelyik minimális feszítőfája élhalmazának.

**Kruskal algoritmusa:**  $A = \{\}$ -val indulunk, ami azt jelenti, hogy a kezdeti feszítő erdő fái a  $G = (V, E)$  gráf egycsúcsú fái. A  **$G$  gráf éleit a súlyuk (hosszuk) szerint monoton növekvően vesszük sorba**, és tetszőleges élet pontosan akkor veszünk hozzá  $A$ -hoz, ha a  $(V, A)$  erdő két fáját köti össze (azaz nem egy fán belül fut, és így nem zár be egyetlen kört sem). Ezért minden egyes él hozzávételével egyetlen csökken az erdő fáinak száma, de továbbra is feszítő erdőt alkotnak. Mivel  $G$  összefüggő, bármelyik két fa között van út, így előbb-utóbb összekapcsolódnak és már csak egy  $T$  fából áll az erdő,  $T$  feszítőfa. A fenti invariáns miatt a  $T$  élhalmaza részhalmaza valamelyik  $M$  minimális feszítőfa élhalmazának. A  $G$  minden feszítőfájának  $|V|-1$  éle van, így a  $T$  és  $M$  élhalmaza megegyezik. Mindkettő csúcshalmaza  $V$ , tehát  $T = M$ , azaz  $T$  minimális feszítőfa.

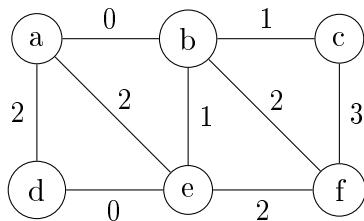
Kérdés még, hogy a fenti invariáns miért igaz. Kezdetben a  $(V, A)$  úgy feszítő erdő, hogy  $A = \{\}$ , tehát  $A$  részhalmaza a  $G$  bármelyik minimális feszítőfája élhalmazának, azaz az invariáns igaz.

Tekintsünk most az algoritmus futása során egy olyan pillanatot, amikor az invariáns még igaz, és egy újabb  $e$  élet készülünk megvizsgálni. Belátjuk, hogy az invariáns az  $e$  él feldolgozása után is igaz marad.

Ha  $e$  a jelenlegi feszítő erdő valamelyik fáján belül fut, eldobjuk, a feszítő erdő nem változik és az invariáns igaz marad.

Ha  $e$  a jelenlegi feszítő erdő két fáját köti össze, legyen  $S$  az egyik fa csúcshalmaza, és tekintsük az  $(S, V \setminus S)$  vágást, ami nyilván elkerüli  $A$ -t. Ekkor  $e$  könnyű él a vágásban [mert a  $G$  gráf éleit a súlyuk (hosszuk) szerint monoton növekvően vesszük sorba, tehát az aktuális élnél kisebb súlyú éleket már

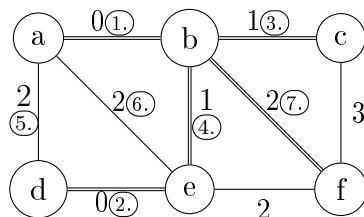
korábban feldolgoztuk, így ezek vagy benne vannak  $A$ -ban, vagy nincsenek benne  $A$ -ban, de a  $(V, A)$  feszítő erdő egyik fájának két csúcsát kötik össze, ezért eldobtuk őket]. Teljesülnek tehát a 2.11. téTEL feltételei. Ennél fogva  $e$  biztonságosan hozzávehető  $A$ -hoz, és hozzá is vesszük. A fentiek szerint tehát az invariáns ebben az esetben is igaz marad.



a - b, 0 ; d, 2 ; e, 2.  
 b - c, 1 ; e, 1 ; f, 2.  
 c - f, 3.  
 d - e, 0.  
 e - f, 2.

7. ábra. Összefüggő, élsúlyozott, irányítatlan gráf

**2.14. Példa.** Szemléltessük Kruskal algoritmusát a 7. ábrán látható gráfon!



Az MST szöveges ábrázolása:  
a - b, 0.  
b - c, 1 ; e, 1 ; f, 2.  
d - e, 0.

8. ábra. A 7. ábráról ismerős gráfon a *kapott* minimális feszítőfa (MST) eleit dupla vonallal jelöltük. Az élsúly mellett vagy alatt jelöltük bekarikázva az él feldolgozásának sorszámát. Az 5. és a 6. lépésben az élt nem vettük hozzá a feszítő erdőhöz mert a két végpontja már ugyanabban a fában volt. Az e–f és a c–f éleket nem dolgoztuk fel, mert a feszítő erdő a 7. lépés után már csak egy fából áll, ami a keresett MST. Alább táblázattal is szemléltetjük az algoritmust. A komponenseket a feszítőerdő fái csúcsainak sztringjeivel jelöltük. Az *indeterminisztikus esetekben* alfabetikus sorrendet alkalmaztunk. Ez az élek leírására is vonatkozik (pl. nem b–a, hanem a–b él).

| lépés | komponensek      | él                | biztonságos? |
|-------|------------------|-------------------|--------------|
| ①.    | a, b, c, d, e, f | $a \frac{0}{1} b$ | +            |
| ②.    | ab, c, d, e, f   | $d \frac{0}{1} e$ | +            |
| ③.    | ab, c, de, f     | $b \frac{1}{1} c$ | +            |
| ④.    | abc, de, f       | $b \frac{1}{1} e$ | +            |
| ⑤.    | abcde, f         | $a \frac{2}{1} d$ | -            |
| ⑥.    | abcde, f         | $a \frac{2}{1} e$ | -            |
| ⑦.    | abcde, f         | $b \frac{2}{1} f$ | +            |
| -     | abcdef           | -                 | -            |

| Kruskal( $G : \mathcal{G}_w$ ; $A : \mathcal{E}\{\}$ ) : $\mathbb{N}$ |      |
|---|------|
| $\forall v \in G.V$   |      |
| makeSet( $v$ ) // a spanning forest of single vertices is formed      |      |
| $A := \{\}$ ; $k :=  G.V $  |      |
| // $k$ is the number of components of the spanning forest             |      |
| // let $Q$ be a minimum priority queue of $G.E$ by weight $G.w$ :     |      |
| $Q := \text{minPrQ}(G.E, G.w)$  |      |
| $k > 1 \wedge \neg Q.\text{isEmpty}()$                                |      |
| $e := Q.\text{remMin}()$  |      |
| $x := \text{findSet}(e.u)$ ; $y := \text{findSet}(e.v)$               |      |
| $x \neq y$  |      |
| $A := A \cup \{e\}$ ; $\text{union}(x, y)$ ; $k --$                   | SKIP |
| <b>return <math>k</math></b>  |      |

Mint látható, ez az algoritmus kivételesen „ellenőrzi”, hogy  $G$  összefüggő-e. Ha ugyanis összefüggő,  $k = 1$  értékkel tér vissza. Ha nem,  $k > 1$  lesz.

A műveletigény-számítást az azzal a feltételezéssel végezzük el, hogy a makeSet( $v$ ) és a union( $x, y$ ) eljárások futási ideje  $\Theta(1)$ , a findSet( $v$ ) függvényé pedig  $O(\log n)$ . E feltételezések jogosságát a 2.2.1. alfejezetben igazoljuk. Feltesszük még, hogy a  $Q$  prioritásos sort bináris kupaccal valósítjuk meg. Így, mivel a gráf eleit tároljuk benne, inicializására  $\Theta(m)$ , remMin() művelete pedig  $O(\log m)$  időt igényel.

Az első ciklus műveletigénye az előző bekezdés alapján  $\Theta(n)$ , a két ciklus közti részé pedig  $\Theta(m)$ . Az  $e := Q.\text{remMin}()$  utasítás  $O(\log m)$  futási ideje egyben  $O(\log n)$ , mivel  $G$  összefüggő és irányítatlan, és így  $n - 1 \leq m \leq n * (n - 1)/2 < n^2$ , amiből  $(\log n) - 1 < \log(n - 1) \leq \log m < \log n^2 = 2 * \log n$ , azaz  $(\log n) - 1 < \log m < 2 * \log n$ , tehát  $\log m \in \Theta(\log n)$ , ahonnét  $\Theta(\log m) = \Theta(\log n)$ , következőleg  $O(\log m) = O(\log n)$ . Az „ $x := \text{findSet}(e.u)$  ;  $y := \text{findSet}(e.v)$ ” utasításoké a feltevésünk szerint szintén  $O(\log n)$ , az elágazásé pedig  $\Theta(1)$ . A fő ciklus egy iterációja tehát maga is  $O(\log n)$  időt igényel, és mivel legfeljebb  $m$ -szer iterál, a teljes műveletigénye  $O(m * \log n)$ . Ezt aszimptotikus értelemben már nem módosítja a fő ciklust megelőző inicializálások nála nagyságrenddel kisebb  $\Theta(n + m)$  futási ideje.

**2.15. Feladat.** Hogyan tudná kifinomultabban értelmezni azt az esetet, ha a Kruskal algoritmus  $k > 1$  értékkel tér vissza? Mit jelent a  $k$  értéke általá-

*ban? Tudna-e értelmet tulajdonítani a Kruskal algoritmus által kiszámolt A élhalmaznak, ha végül  $k > 1$  értéket ad vissza?*

**2.16. Feladat.** *Implementálja a Kruskal algoritmust az elméleti  $O(m * \lg n)$  maximális műveletigény megtartásával!*

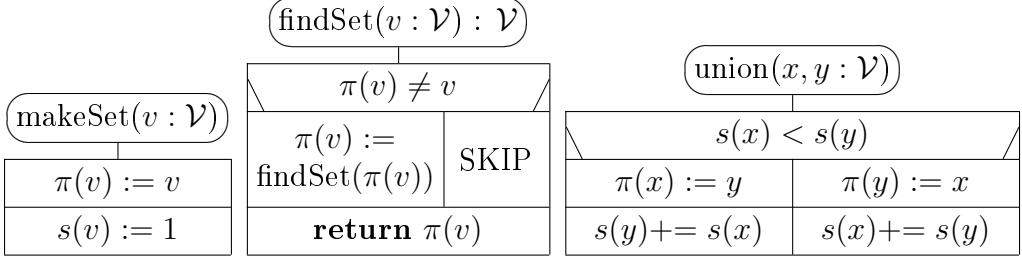
### 2.2.1. A Kruskal algoritmus halmazműveletei

A fentiekben feltételeztük, hogy a  $\text{makeSet}(v)$  és a  $\text{union}(x, y)$  eljárások futási ideje  $\Theta(1)$ , a  $\text{findSet}(v)$  függvényé pedig  $O(\log n)$ . A táblázatos szemléltetésből nyilvánvaló, hogy az élek kezelése mellett nem szükséges még a feszítő erdő fáit is expliciten reprezentálni, elég a fák (a feszítő erdő komponensei) csúcshalmazait megfelelő adatszerkezettel ábrázolni. Ezeknek az adatszerkezeteknek a kezelésére vonatkozik tehát az előbb felsorolt három művelet, amelyeknek a kívánt hatékonyúságú megvalósítása nemtriviális. A klasszikus megoldás az ún, “Unió-Holvan” adatszerkezet (disjoint-set data structure), aminek a segítségével a gráf csúcsait diszjunkt komponensekbe osztályozhatjuk, ahol a komponensek lefedik a gráf teljes csúcshalmazát. Az adatszerkezetet a fenti három művelettel kezeljük. Mindegyik csúcshalmaznak van egy reprezentáns eleme, ami azonosítja a csúcshalmazt.

- A  $\text{makeSet}(v)$  eljárás  $\Theta(1)$  műveletigénnyel létrehoz egy egyelemű halmazt, ami csak a  $v$  csúcst tartalmazza.
- A  $\text{findSet}(v)$  függvény  $O(\log n)$  műveletigénnyel meghatározza a  $v$  csúcst tartalmazó komponens reprezentáns elemét.
- A  $\text{union}(x, y)$  eljárás  $\Theta(1)$  műveletigénnyel uniózza az  $x$  és az  $y$  csúcsok által reprezentált diszjunkt halmazokat, és beállítja az új halmaz reprezentáns elemét. A helyes működés előfeltétele, hogy  $x$  és  $y$  két különböző halmazt reprezentálnak. A mi megvalósításunkban a  $\text{union}(x, y)$  eljárás végrehatása után az eredetileg nagyobb komponens reprezentáns eleme lesz az egyesített halmazt reprezentáló csúcs.

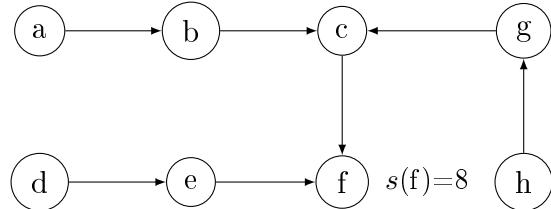
A csúcshalmazokat a reprezentáns elemük felé irányított fákkal ábrázoljuk. Ezért minden csúcsnak van egy  $\pi$  címkeje, aminek értéke az ő szülője, kivéve az irányított fák gyökéracsúcsait; tetszőleges  $r$  gyökéracsúcsra viszont  $\pi(r) = r$ ,  $s(r)$  pedig az  $r$ -hez tartozó fa mérete. (A fákban a gyökéracsúcstól különböző csúcsok  $s$  címkeje érdektelen.) Így minden irányítatlan fát a neki megfelelő irányított fa gyökéracsúcsával azonosítjuk be. Az irányítatlan feszítőerdő nyilvántartásához tehát egy másik, irányított erdőt is kezelünk. Az irányítatlan feszítőerdő minden egyes (irányítatlan) fájának megfelel az irányított erdő egy (irányított) fája, aminek ugyanaz a csúcshalmaza, az

irányított és az irányítatlan fa élthalmaza viszont általában, irányítástól eltekintve is különböző. A fentieknek megfelelően adódnak a következő struktogramok.

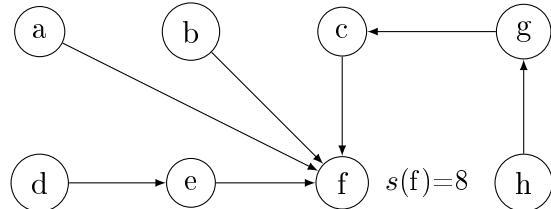


Mint látható, a  $\text{makeSet}(v)$  művelet a gráf  $v$  csúcsából egyelemű irányított fát képez. (Ezt a Kruskal algoritmus kezdetén a gráf minden egyik csúcsára meghívjuk.)

A  $\text{findSet}(v)$  függvény megállapítja, hogy a  $v$  csúcs melyik irányítatlan fában van, azaz megkeresi a csúcsot tartalmazó irányított fa *gyökércsúcsát*. Közben a  $v$  csúcs és minden egyik őse  $\pi$  mutatóját a gyökércsúcsra állítja. Ezzel azok a későbbi  $\text{findSet}(x)$  hívások, amelyekre az  $x \rightarrow$  gyökércsúcs út most rövidebb lett, hatékonyabbak lesznek. Ez ún. spekulatív munka, ami a tapasztalatok szerint, nagy gráfokon általában kifizetődik.



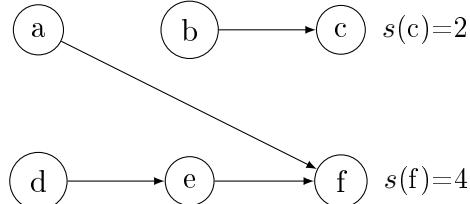
9. ábra. Gyökere (f) felé irányított fa. Pl.  $\pi(d)=e$ ,  $\pi(e)=f$ ,  $\pi(f)=f$ . Fent a  $\text{findSet}(a)$  függvényhívás egy lehetséges inputja, lent ugyanennek a függvényhívásnak a mellékhatása. (A hívás az f csúccsal tér vissza.)



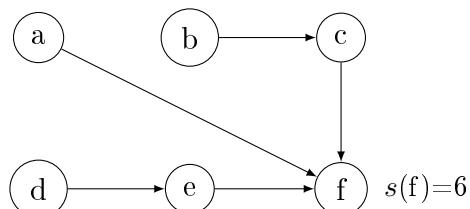
Pl. tegyük fel, hogy adott a 9. ábrán látható felső irányított fa, ahol a gyökér-csúcs önmagára mutató pointerének berajzolásától eltekintettünk. Ha erre a fára végrehajtjuk a  $\text{findSet}(a)$  függvényhívást, ez az  $f$  csúccsal tér vissza, mellékhatása pedig az ábra alsó részén látható eredménnyel módosítja a fát.

Arról, hogy ez a heurisztikusnak tűnő *útrövidítés*, nagy gráfokra tényleges *hatékonyiségnövekedést* hoz magával, az „Új Algoritmusok” [2] könyvben részletes elemzés olvasható. Az alábbi hatékonyiségelemzésnél eltekintünk az *útrövidítésből* eredő *hatékonyiségnövekedéstől*. Célunkat az így adódó pontatlanabb felső becslésekkel is elérjük.

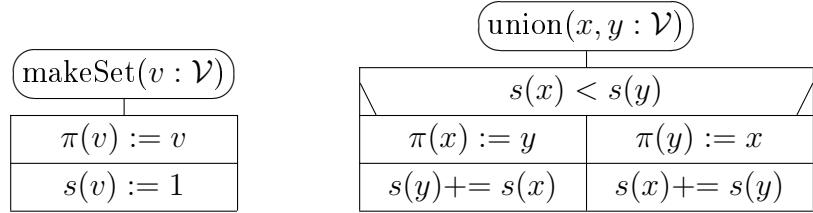
Annak megfelelően, hogy a Kruskal algoritmusban az „ $x := \text{findSet}(e.u)$  ;  $y := \text{findSet}(e.v)$ ” utasítások az  $e$  él két végpontjához tartozó gyökér-csúcsokat határozzák meg, a  $\text{union}(x, y)$  művelet később a megfelelő irányított fák gyökér-csúcsait köti össze, feltéve, hogy  $x \neq y$ . A fenti módszerrel a  $\text{union}(x, y)$  művelet a kisebb méretű irányított fa gyökerét a nagyobb gyökere alá köti be. (Egyenlő méretek esetén mindegy, hogy  $x$  vagy  $y$  lesz az új gyökér.) Alább belájtuk, hogy ezzel a módszerrel sosem lesz az egyes fák magassága nagyobb, mint a méretük kettes alapú logaritmusa. (Ld. a 2.17. tulajdonságot!) Ebből pedig közvetlenül következik az, hogy a  $\text{findSet}(v)$  függvény műveletigénye  $O(\log n)$ , ahol  $n = |G.V|$ . A  $\text{union}()$  művelet hatására a 10. ábrán láthatunk példát.



10. ábra. A  $\text{union}(c,f)$  eljáráshívás inputja (fent) és outputja (lent).



**2.17. Tulajdonság.** A  $\text{makeSet}(v)$  és a  $\text{union}(x, y)$  eljárások hatására létrejövő, gyökércsúcsuk felé irányított fák magassága sosem lesz nagyobb, mint a méretük kettes alapú logaritmusa, azaz, ha  $r$  egy ilyen fa gyökércsúcsa,  $s(r)$  a mérete és  $h(r)$  a magassága, akkor  $\log s(r) \geq h(r)$ .



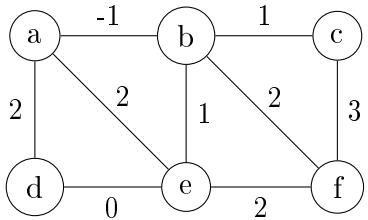
**Bizonyítás.** A  $\text{makeSet}(v)$  eljárás egy csúcsú, nulla magasságú fát hoz létre, és  $\log 1 = 0$ , tehát a bizonyítandó tulajdonság kezdetben igaz. Elelegendő belátni, hogy a  $\text{union}(x, y)$  eljárás is tartja a fenti egyenlőtlenséget. Legyen  $r$  a  $\text{union}(x, y)$  eljárás hatására létrejövő fa gyökere! Feltehető, hogy az eljáráshívás előtt  $\log s(x) \geq h(x) \wedge \log s(y) \geq h(y)$ . Azt kell belátnunk, hogy a  $\text{union}(x, y)$  eljáráshívás után  $\log s(r) \geq h(r)$ . Feltehető még, hogy  $s(x) \geq s(y)$ . Ekkor az  $x$  gyökércsúcs alá csatoljuk be az  $y$  gyökércsúcsot, így  $h(r) = \max(h(x), h(y) + 1)$ . Két eset van.

- $h(x) > h(y) \Rightarrow h(r) = h(x) \wedge s(r) \geq s(x) \Rightarrow \log s(r) \geq \log s(x) \geq h(x) = h(r) \Rightarrow \log s(r) \geq h(r)$ .
- $h(x) \leq h(y) \Rightarrow h(r) = h(y) + 1 \wedge s(r) = s(x) + s(y) \geq 2 * s(y) \Rightarrow \log s(r) \geq \log(2 * s(y)) = 1 + \log s(y) \geq 1 + h(y) = h(r) \Rightarrow \log s(r) \geq h(r)$ .

□

Most belátjuk a Kruskal algoritmus műveletigény-számításával kapcsolatos feltételezések jogosságát, azaz, hogy a  $\text{makeSet}(v)$  és a  $\text{union}(x, y)$  eljárások futási ideje  $\Theta(1)$ , a  $\text{findSet}(v)$  függvényé pedig  $O(\log n)$ .

Jelölje ez utóbbihoz  $h$  a  $v$  csúcsot tartalmazó irányított fa magasságát,  $s$  pedig a méretét! A  $\text{findSet}(v)$  függvény műveletigénye nyilván  $O(h)$ . Másrészről a 2.17. tulajdonság alapján  $h \leq \log s$ . Ezeket az  $s \leq n$  egyenlőtlenséggel összefüggően a  $\text{findSet}(v)$  függvény futási ideje durva felső becsléssel  $O(\log n)$ . A  $\text{makeSet}(v)$  és a  $\text{union}(x, y)$  műveleteké pedig  $\Theta(1)$ , hiszen sem ciklust, sem eljáráshívást nem tartalmaznak. Ezzel a Kruskal algoritmus műveletigény-számításával kapcsolatos feltételezések jogosságát beláttuk.



$a = b, -1 ; d, 2 ; e, 2.$   
 $b = c, 1 ; e, 1 ; f, 2.$   
 $c = f, 3.$   
 $d = e, 0.$   
 $e = f, 2.$

11. ábra. Összefüggő, élsúlyozott, irányítatlan gráf

### 2.2.2. A Kruskal algoritmus grafikus szemléltetése a halmazműveletekkel együtt

A 11. ábrán látható gráfra szemléltetjük a 8. ábránál részletesebb módon a Kruskal algoritmus működését, az alábbi illusztráció segítségével. Az algoritmus által kezelt feszítő erdő fáinak csúcshalmazait a megelőző, 2.2.1. alfejezetben ismertetett módon, a gyökerük felé irányított fák segítségével reprezentáljuk, ahol az  $r$  gyökécsúcsra  $s(r)$  a megfelelő fa mérete. Az alábbi illusztráció sorai az algoritmus fő ciklusa iterációinak felelnek meg. Az utolsót kivéve, mindenkor sor négy részből áll.

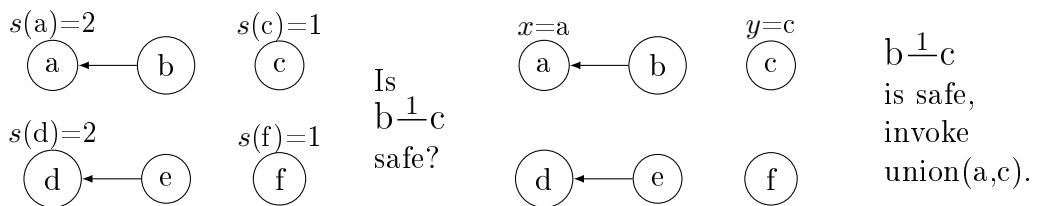
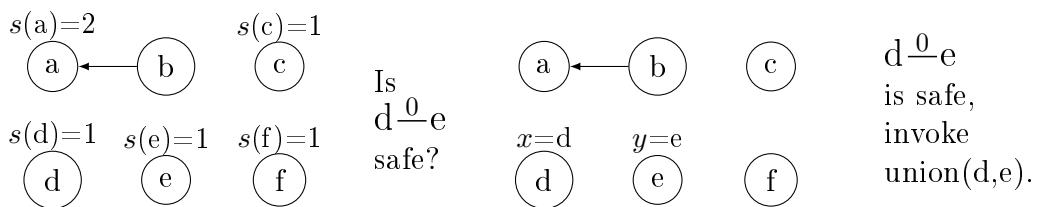
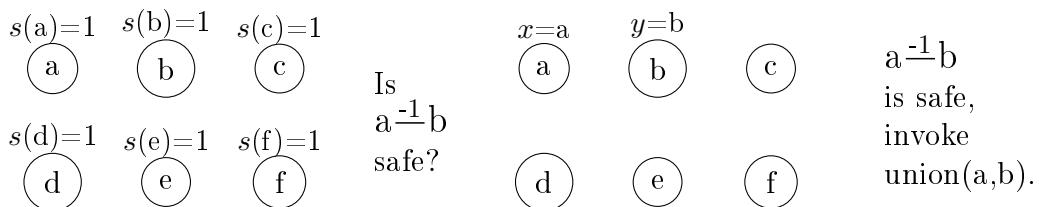
1. Az első az irányított erdő állapota a ciklusmag végrehajtásának kezdete. A csúcsok  $s$  címkei csak a reprezentáns elemük (gyökerük) felé irányított fák gyökércsúcsainál tüntették fel, mert a többi csúcsnál ezek értéke érdektelen. Mivel mindenkor fa  $r$  gyökércsúcsánál  $r = \pi(r)$ , ezeknél az irányított hurokélek ábrázolásától eltekintettünk.
2. A sor második eleme az adott ciklusiterációban megvizsgált  $e = u \xrightarrow{w} v$  él. (Ez a legkisebb súlyú, korábban megvizsgált él. Ha több ilyen, egyenlő súlyú él van, akkor a Kruskal algoritmus prezentációjában az alfabetikusan legkisebbet vesszük sorba, az élek csúcsait is alfabetikus sorrendbe írva, pl. nem  $b \xrightarrow{-1} a$ , hanem  $a \xrightarrow{-1} b$  él.)
3. A sor harmadik része az irányított erdő állapota az  $x := \text{findSet}(e.u); y := \text{findSet}(e.v)$  utasítások végrehajtása után, az  $x$  és az  $y$  változók értékével együtt (ahol  $e.u$  és  $e.v$  az  $e$  él két végpontja). Mivel itt az irányított fáknak sem a gyökércsúcsa, sem a mérete nem változik, ezeknél az ábráknál a gyökércsúcsok  $s$ -értékeitől eltekintettünk.
4. A sor negyedik eleménél megállapítjuk, hogy az aktuális  $e$  él biztonságos-e, azaz, hogy éle lesz-e az algoritmusunk által meghatározott MST-nek. Ez attól függ, hogy az  $e$  két végpontjához tartozó

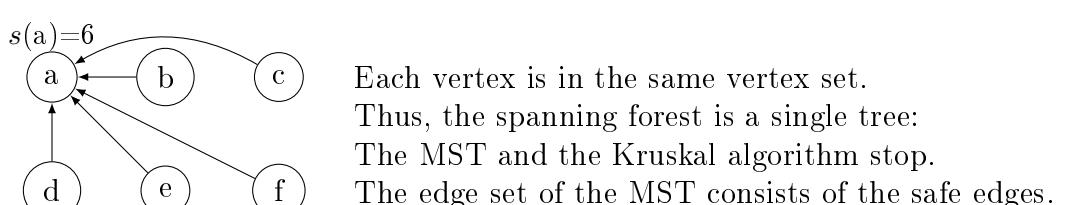
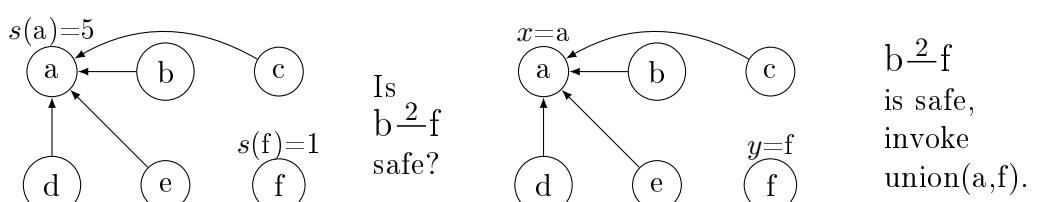
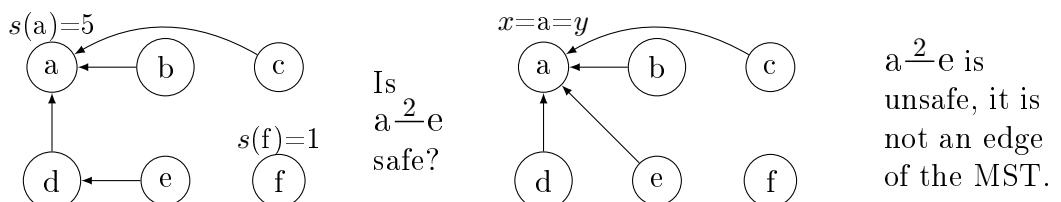
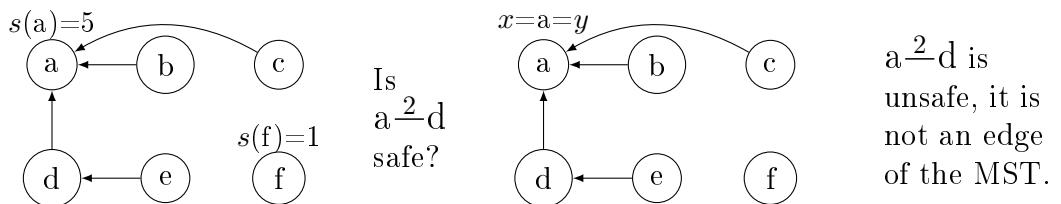
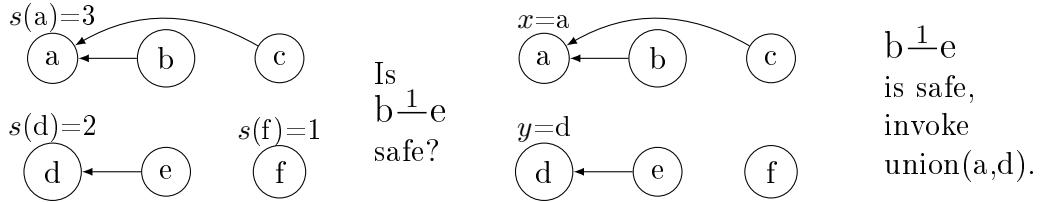
irányított fák gyökércsúcsai (azaz  $x$  és  $y$ , amik a megfelelő csúcshalmazok reprezentáns elemei) különböznek-e, ami megfelel annak, hogy az  $e$  él a  $(V, A)$  feszítő erdő (ld. a 2.2. alfejezetet) két különböző fáját köti-e össze.

Ha igen, akkor  $(V, A)$  az  $A := A \cup \{e\}$  utasítás után is feszítő erdő marad, és a két irányított fát a  $\text{union}(x, y)$  struktogram szerint egyesítve az irányított és az irányítatlan erdő fáinak csúcshalmazai továbbra is megfelelnek egymásnak. (A  $\text{union}(x, y)$  struktogram szerint, a kisebbik fa gyökerét a nagyobbik alá csatoljuk. Ha pedig a méretek egyenlők, akkor  $x$  lesz az új gyökércsúcs, azaz az  $e$  él bal végpontjához tartozó irányított fa gyökere.)

Ha  $x = y$ , akkor az  $e$  él két végpontja ugyanabban az irányított fában, azaz az eddig biztonságos élek által kialakított feszítő erdőnek is ugyanabban a fájában van. Az  $e$  él tehát ez utóbbi, irányítatlan fában is kört képezne, tehát nem biztonságos. Ezért ezt az élt nem vesszük hozzá az irányítatlan feszítő erdő  $A$  élhalmazához, és a megfelelő irányított fákat sem egyesítjük.

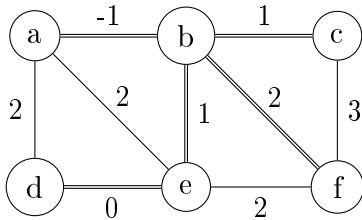
5. Az  $e$  él feldolgozása után adódó irányított erdőt a következő sor első ábráján láthatjuk.





A fenti illusztrációban csak az utolsó előtti, az  $a \xrightarrow{2} e$  él feldolgozása alatt, a  $\text{findSet}(e)$  függvényhívás végrehajtása során történik tényleges útrövidítés: az “ $e \rightarrow d \rightarrow a$ ” irányított út rövidül “ $e \rightarrow a$ ”-ra.

Az algoritmus eredménye a biztonságosnak talált élek halmaza. A kapott MST pedig a gráf csúcshalmazából és ezen élekből áll össze. Ld. a 12. ábrát!



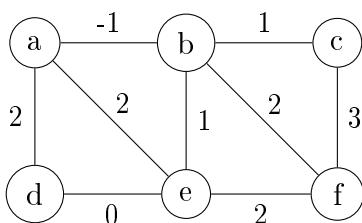
Az MST itt kapott élhalmaza:  
 $\{ a \xrightarrow{-1} b, d \xrightarrow{0} e, b \xrightarrow{1} c, b \xrightarrow{1} e, b \xrightarrow{2} f \}$ .

12. ábra. A 11. ábra gráfjából az utána következő táblázattal kapott biztonságos élhalma (jobbra), és a hozzá tartozó MST a gráfban (balra). A gráfnak a minimális feszítőfához tartozó éleit a grafikus ábrázolásban dupla vonallal jelöltük. Látható, hogy a  $b \xrightarrow{2} f$  helyett az  $e \xrightarrow{2} f$  élt is választhattuk volna az MST-be, ha a (tulajdonképpen önkényes, de a számonkérésben kötelezően alkalmazandó) konvenciók helyett az utolsó lépésben az algoritmus indeterminizmusát másképp oldottuk volna fel.

### 2.2.3. A Kruskal algoritmus táblázatos szemléltetése a halmazműveletekkel együtt\*

(Ez az alfejezet nem része a hivatalos tananyagnak.)

A 13. ábrán látható gráfra szemléltetjük a 8. ábránál részletesebb módon a Kruskal algoritmus működését, az alábbi táblázat segítségével. Az algoritmus által kezelt feszítő erdő fáinak csúcshalmazait a 2.2.1. alfejezetben ismertetett módon, a gyökerük felé irányított fák segítségével reprezentáljuk. Az alábbi típusú táblázatos illusztrációknál minden feltesszük, hogy a gráf csúcsait az  $a, \dots, z$  betűk azonosítják.



$a - b, -1 ; d, 2 ; e, 2.$   
 $b - c, 1 ; e, 1 ; f, 2.$   
 $c - f, 3.$   
 $d - e, 0.$   
 $e - f, 2.$

13. ábra. Összefüggő, élsúlyozott, irányítatlan gráf

Ennél a szemléltetésnél tekintettel vagyunk arra, hogy nagy gráfok esetén a feszítő erdő fáinak csúcshalmazait nemtriviális hatékony módon kezelni. Ezért ebben a példában ezeknek a csúcshalmazoknak a hatékony kezelését

is bemutatjuk, a 2.2.1. alfejezetben ismertetett megfontolásoknak megfelelő módon.

| komponensek      | a  | b  | c  | d  | e  | f  | $u^w v$   | $u\pi^* s$ | $v\pi^* s$ | $\pm$ |
|------------------|----|----|----|----|----|----|-----------|------------|------------|-------|
| a, b, c, d, e, f | a1 | b1 | c1 | d1 | e1 | f1 | $a^{-1}b$ | a1         | b1         | +     |
| ab, c, d, e, f   | a2 | a  |    |    |    |    | $d^0 e$   | d1         | e1         | +     |
| ab, c, de, f     |    |    |    | d2 | d  |    | $b^{-1}c$ | ba2        | c1         | +     |
| abc, de, f       | a3 |    | a  |    |    |    | $b^{-1}e$ | ba3        | ed2        | +     |
| abcde, f         | a5 |    |    | a  |    |    | $a^2 d$   | a5         | da5        | -     |
| abcde, f         |    |    |    |    |    |    | $a^2 e$   | a5         | eda5       | -     |
| abcde, f         |    |    |    |    | a  |    | $b^2 f$   | ba5        | f1         | +     |
| abcdef           | a6 |    |    |    |    | a  |           |            | -          |       |

A táblázat első oszlopában a feszítő erdő komponensei (irányítatlan fái) csúcs-halmazainak alakulását láthatjuk, a lehető legegyszerűbb módon, az aktuális állapot halmazait a csúcsai betűi szerint rendezett sztringekkel ábrázolva.

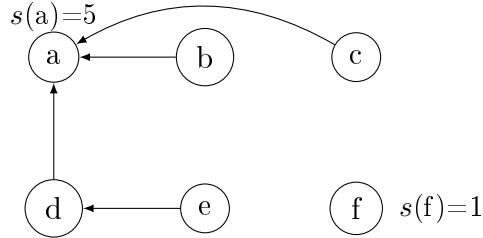
A következő hat oszlop soraiban a gráf csúcsai aktuális  $\pi$  és  $s$  értékeinek változásait mutatjuk meg. Ezen hat oszlop első sorában az inicializálás utáni állapotot láthatjuk: minden  $v \in G.V$  csúcsra végrehajtottuk a `makeSet(v)` műveletet. A további sorokban minden előző sorban elvégzett `findSet()` és `union()` műveleteknek a  $\pi$  és  $s$  értékekre gyakorolt hatását illusztráltuk. Az  $s$ -értékek csak az irányított fák gyökérök csainál érdekesek.

Az  $u^w v$  oszlopból a feszítő erdő aktuális állapotának kialakulása után feldogozásra kiválasztott él találjuk. Ezt az élsúly szerint növekvő sorrend alapján választjuk ki. (Az eddig is alkalmazott konvenció szerint mindegyik irányítatlan él két végpontját betű szerint növekvő sorrendben írjuk le, pl.  $a^{-1}b$ ; az egyenlő súlyú eleket pedig lexikografikusan növekvő sorrendben választjuk ki feldogozásra.)

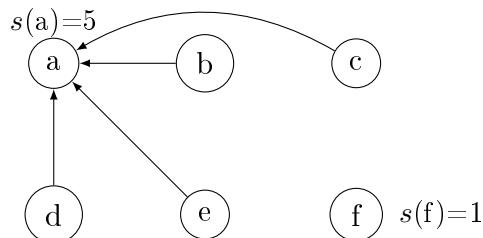
Az  $u\pi^* s$  oszlopból azt a sztringet ábrázoljuk, amelynek első betűje az előbb kiválasztott él bal végpontja; a sztringben tetszőleges két, egymást követő betű közül a második az előző  $\pi$  értéke; a szám előtt a sztring utolsó betűje a hozzá és az őt megelőző betűkhöz tartozó irányított fa gyökere; a sztring végén található szám pedig az aktuális fa mérete, ami a fa gyökeréhez tartozó  $s$  érték. A sztringben található betűk a rekurzív `findSet()` függvény által bejárt csúcsokat azonosítják. A függvény mellékhatása, hogy hatására minden csúcs  $\pi$  értéke a gyökérök csúcsra hivatkozik. Ez az útrövidítés. Ennek tényleges hatása azonban csak a sztring utolsó két betűje előtti csúcsokra van. Ez azt jelenti, hogy a mi példánk esetében az ebben az oszlopból illusztrált `findSet()` hívásoknak nincs valódi melléhatása.

A  $v\pi^* s$  oszlopból levő sztring első betűje az aktuális él jobb oldali végpontja, egyébként a felépítése ugyanolyan, mint az előző oszlopból található

sztringé. A hatodik sorban találjuk a eda5 sztringet, ami szerint az e már jobbról a harmadik betű, és ennek megfelelően a következő sorban már  $\pi(e)=a$ . A mi példánkban ez az egyetlen tényleges útövidítés (a megfelelő irányított fában). Ld. a 14. ábrát!



14. ábra. A táblázat hatodik sorában, a gráf  $a \xrightarrow{2} e$  élének feldolgozása alatt végrehajtódik a `findSet(e)` hívás. Ennek során az a gyökerű irányított fában az “eda” út (ld. fent) “ea”-ra rövidül, azaz  $\pi(e)=a$  lesz (ld. lent). Ez a mellékhatás a táblázat következő sorában tükröződik. (Mivel az  $a \xrightarrow{2} e$  él feldolgozása során azt találjuk, hogy  $\text{findSet}(a)=\text{findSet}(e)$ , ez a két csúcs az irányítatlan feszítő erdőnek is azonos fájában van, ezért kört képezne, s így nem vesszük hozzá az irányítatlan feszítő erdő, azaz a a kialakulóban lévő MST élhalmazához.)



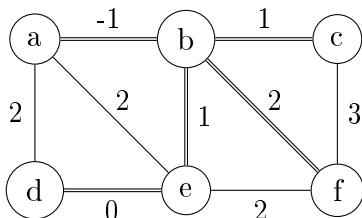
Tekintsük most azt az esetet, amikor az  $u\pi^*s$  és a  $v\pi^*s$  oszlopban levő sztringnek a számok előtti utolsó betűi egyenlők! Világos, hogy tetszőleges sorban ez akkor és csak akkor teljesül, ha a két sztring első betűinek megfelelő csúcsok azonos irányított fában vannak. Mivel az irányítatlan és az irányított fák (élei nem, de) csúcshalmazai megfelelnek egymásnak, ebben az esetben az  $u \xrightarrow{w} v$  oszlopban levő él az irányítatlan feszítő erdő egyik fájának két csúcsát köti össze, így az él nem biztonságos, mert kört zárna be. Ezért az irányítatlan feszítő erdőhöz nem vesszük hozzá. Ezt az utolsó oszlopban “–” jellel jelezzük, és a feszítő erdő a következő sorban ugyanaz marad, bár az

esetleges útrövidítések miatt az irányított erdő egy vagy két fájában néhány, a gyökérbe vezető út lerövidülhet. (A mi példánkban csak az előző bekezdésben tárgyalt egyetlen egy esetben van útrövidülés: az “eda” irányított út rövidül “ea”-ra. Ld. a 14. ábrát!)

Ha pedig az  $u\pi^*s$  és a  $v\pi^*s$  oszlopban levő sztringnek a számok előtti utolsó betűi különbözök, akkor a két sztring első betűinek megfelelő  $u$  és  $v$  csúcsok különböző irányított fákban vannak. Így az  $u-v$  él biztonságos, mert az irányítatlan feszítő erdőnek is két különböző fáját köti össze. Ekkor ezt az élet hozzávesszük a feszítő erdőhöz, amivel a két irányítatlan fát egyetlen fává egyesítjük. Az irányítatlan fák új csúcshalamazait a táblázatunk következő sorának első oszlopa mutatja.

Ahhoz viszont, hogy a táblázat utolsó három oszlopában bemutatott *biztonságos él vizsgálat* helyesen működjön, ez utóbbi esetben a két irányított fa gyökércsúcsát is össze kell kötni, a kisebb  $s$ -értékűtől a nagyobb  $s$ -értékű felé mutató éssel, az egyesített fa gyökércsúcsánál a fa méretének megfelelő  $s$ -értéket az eredeti  $s$ -értékek összegére átírva. (Azonos méretű irányított fák esetében a  $\text{union}(x, y)$  struktogram szerint  $x$  lesz az új gyökércsúcs, azaz a táblázat adott sorában feldolgozott irányítatlan él bal végpontjához tartozó irányított fa gyökere.)

Az algoritmus eredménye a  $+$ -szal jelölt sorokban kiválasztott irányítatlan élek, azaz a biztonságosnak talált élek halmaza. A kapott MST pedig a gráf csúcshalmazából és ezen élekből áll össze. Ld. a 15. ábrát!



Az MST itt kapott élhalmaza:  
 $\{ a \xrightarrow{-1} b, d \xrightarrow{0} e, b \xrightarrow{1} c, b \xrightarrow{2} e, b \xrightarrow{2} f \}$ .

15. ábra. A 13. ábra gráfjából az utána következő táblázattal kapott biztonságos élhalma (jobbra), és a hozzá tartozó MST a gráfban (balra). A gráfnak a minimális feszítőfához tartozó éleit a grafikus ábrázolásban dupla vonallal jelöltük. Látható, hogy a  $b \xrightarrow{2} f$  helyett az  $e \xrightarrow{2} f$  élt is választhatott volna az MST-be, ha a (tulajdonképpen önkényes, de a számonkéréseken kötelezően alkalmazandó) konvenciónk helyett az utolsó lépésben az algoritmus indeterminizmusát másképp oldottuk volna fel.

### 2.3. A Prim-Jarník algoritmus

Kijelölünk a  $G = (V, E)$  összefüggő, élsúlyozott, irányítatlan gráfban egy tetszőleges  $r \in V$  csúcsot. A  $T = (\{r\}, \{\})$ , egyetlen csúcsból álló fából kiindulva építünk fel egy minimális  $(V, F)$  feszítőfát: minden lépésben a  $T = (N, A)$  fához egy újabb biztonságos élet és hozzá tartozó csúcsot adunk.

Ez azt jelenti, hogy a  $T = (N, A)$  fa végig ennek a minimális feszítőfának a része marad, azaz végig igaz az  $N \subseteq V \wedge A \subseteq F$  invariáns. Ehhez mindegyik lépésben egy könnyű élet választunk ki az  $(N, V \setminus N)$  vágásban. (Ld. a 2.11. tételel!)

A megfelelő könnyű él hatékony meghatározása céljából egy  $Q$  min-prioritásos sorban tartjuk nyilván a  $V \setminus N$  csúcshalmazt. Mindegyik  $u \in V \setminus N$  csúchoz tartozik egy  $c(u)$  és egy  $p(u)$  címke. Ha van él az  $u$  csúcs és a  $T$  fa  $N$  csúcshalmaza között, azaz az  $(N, V \setminus N)$  vágásban, akkor a  $(p(u), u)$  a gráf egyik éle a vágásban,  $c(u) = w(p(u), u)$ , és minden olyan  $x$  csúcsra, amelyre  $(x, u)$  vágásbeli él,  $w(x, u) \geq w(p(u), u)$ .

Ez azt jelenti, hogy  $(p(u), u)$  minimális súlyú él azok között, amelyek az  $u$  csúcsot a  $T$  fához kapcsolják. Ha nincs él a  $u$  csúcs és a  $T$  fa között, akkor  $p(u) = \infty \wedge c(u) = \infty$ .

A  $Q$  min-prioritásos sorban a csúcsokat a  $c(u)$  értékeik szerint tartjuk nyilván. Az  $u := Q.\text{remMin}()$  utasítás tehát egy olyan  $u$  csúcsot vesz ki  $Q$ -ból, amire a  $(p(u), u)$  könnyű él az  $(N, V \setminus N)$  vágásban. Ezt az élt így a 2.11. térel szerint biztonságosan adjuk hozzá a  $T$  fához, azaz  $T$  továbbra is kiegészíthető minimális feszítőfává, ha még nem az.

Így az eredetileg egyetlen csúcsból álló  $T$  fa,  $n-1$  db ilyen  $(p(u), u)$  él hozzá-adásával MST (minimális feszítőfa) lesz.

Amikor  $u$  bekerül a  $T$  fába, a  $Q$ -beli  $v$  szomszédai közelebb kerülhetnek a fához, így ezeket meg kell vizsgálni, és ha némelyikre  $w(u, v) < c(v)$ , akkor a  $c(v) := w(u, v)$  és a  $p(v) := u$  utasításokkal aktualizálni kell a  $v$  csúcs címkéit.

Ilyen módon a  $c(v)$  érték csökkenése miatt a  $Q$  helyreállítása is szükségessé válhat. Ha például  $Q$  reprezentációja egy minimum kupac, a  $v$  csúcsot lehet, hogy meg kell cserélni a szülőjével, esetleg újra és újra, míg nem a szülőjének  $c$  értéke  $\leq c(v)$  lesz, vagy  $v$  fölér kupac gyökerébe.

Az alábbi algoritmusban valaki hiányolhatja a  $T$  fa explicit reprezentációját. Világos, hogy implice  $N = V \setminus Q$ ,  $T$  éleit pedig az  $N \setminus \{r\}$ -beli  $x$  csúcsok és  $p(x)$  címkéik segítségével  $(p(x), x)$  alakban definiálhatjuk.

| Prim( $G : \mathcal{G}_w$ ; $r : \mathcal{V}$ )  |
|--|
| $\forall v \in G.V$  |
| $c(v) := \infty$ ; $p(v) := \emptyset$ // costs and parents still undefined<br>// edge $(p(v), v)$ will be in the MST where $c(v) = G.w(p(v), v)$  |
| $c(r) := 0$ // $r$ is the root of the MST where $p(r)$ remains undefined<br>// let $Q$ be a minimum priority queue of $G.V \setminus \{r\}$ by label values $c(v) :$<br>$Q : \text{minPrQ}(G.V \setminus \{r\}, c)$ // $c(v) = \text{cost of light edge to (partial) MST}$<br>$u := r$ // vertex $u = r$ has become the first node of the (partial) MST<br>$\neg Q.\text{isEmpty}()$ |
| // neighbors of $u$ may have come closer to the partial MST<br>$\forall v \in G.A(u) : v \in Q \wedge c(v) > G.w(u, v)$<br>$p(v) := u$ ; $c(v) := G.w(u, v)$ ; $Q.\text{adjust}(v)$<br>$u := Q.\text{remMin}()$ // $(p(u), u)$ is a new edge of the MST  |

**A Prim-Jarník algoritmus műveletigénye:** Feltételezzük, hogy  $Q$  reprezentációja bináris minimum kupac,  $n = |G.V| \wedge m = |G.E|$ .

Az első ciklus futási ideje  $\Theta(n)$ . Az első és a második ciklus közti rész műveletigényét a  $Q$  kupac inicializálása határozza meg, amire így szintén  $\Theta(n)$  adódik.

A második ciklus mindegyik iterációja kiveszi a  $Q$  legkisebb  $c$ -értékű elemét. Ez tehát  $n - 1$ -szer fut le, és a belső ciklustól eltekintve minden egyik iterációja  $O(\log n)$  időt igényel, ami összesen  $O(n * \log n)$ .

Ehhez hozzá kell még adni a belső ciklus futási idejét, ami a gráf minden egyik élére legfeljebb kétszer fog lefutni, hiszen minden egyik élet minden két végpontja felől megtaláljuk, kivéve azokat, amelyek egyik vélpontja a  $Q$ -ban utoljára megmaradt csúcs. (A ciklusfejben a  $\forall v \in G.A(u)$  rész után következő  $v \in Q \wedge c(v) > G.w(u, v)$  szűrő feltétel valójában egy implicit, beágazott elágazás feltétel része.) Itt a  $Q.\text{adjust}(v)$  utasítás  $O(\log n)$  műveletigénye aszimptotikusan domináns a többi  $\Theta(1)$ -es futási idő felett. A belső ciklus tehát, összes végrehajtását tekintve is biztosan lefut  $O(m * \log n)$  idő alatt.

A fenti részeredményeket összeadva a Prim-Jarník algoritmus teljes futási idejére  $\Theta(n) + \Theta(n) + O(n * \log n) + O(m * \log n) = O((n+m) * \log n)$  adódik. Mivel a gráf összefüggő,  $m \geq n - 1$ , így végül

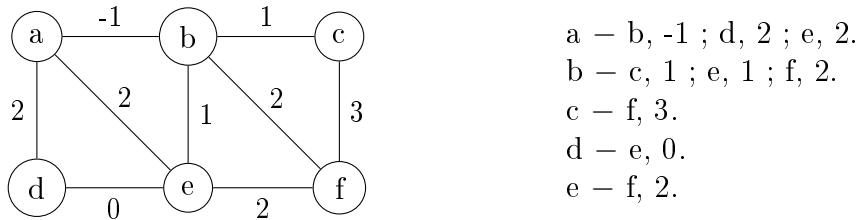
$$MT_{\text{Prim}}(n, m) \in O(m * \log n).$$

**2.18. Feladat.** Implementálja a Prim-Jarník algoritmust szomszédossági mátrixos gráfábrázolás esetén! A prioritásos sort rendezetlen tömbbel rep-

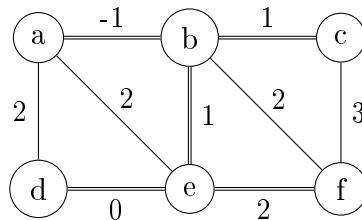
rezentálja! Mekkora lesz a műveletigény? Lehet-e az aszimptotikus műveletigényen javítani a prioritásos sor kifinomultabb megvalósításával?

**2.19. Feladat.** Implementálja a Prim-Jarník algoritmust szomszédossági listás gráfábrázolás esetén! Ügyeljen arra, hogy a prioritásos sor megfelelő megvalósításával biztosítani kell az elméleti  $O(m * \lg n)$  műveletigényt!

Az alábbi, már ismerős gráfon szemléltetjük a Prim-Jarník algoritmus működését, a **d** csúcsból indítva. Az inicializálás után mindenki sorban azt a (még benne nem lévő) csúcsot vesszük hozzá a részleges feszítőfához, amelyik a legközelebb van hozzá. Először tehát a **d** csúcsot vesszük hozzá. Ezzel az **a** és az **e** csúcsok a pillanatnyi (egy csúcsú) fa közvetlen szomszédai lesznek, 2, illetve 0 távolsággal. Most az **e** csúcs van legközelebb a fához. Hozzávesszük tehát a fához az ahhoz kapcsoló  $e \xrightarrow{0} d$  éssel együtt. Emiatt az **e** csúcs **b** és **f** szomszédai kerülnek közelebb a fához stb.



| in-<br>to<br>MST       | changes of $c$ and $p$ labels |                  |                  |             |                  |                  |
|------------------------|-------------------------------|------------------|------------------|-------------|------------------|------------------|
|                        | a                             | b                | c                | d           | e                | f                |
|                        | $\infty \otimes$              | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $0 \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ |
| d                      | 2d                            |                  |                  |             | 0d               |                  |
| $e \xrightarrow{0} d$  |                               | 1e               |                  |             |                  | 2e               |
| $b \xrightarrow{1} e$  | -1b                           |                  | 1b               |             |                  |                  |
| $a \xrightarrow{-1} b$ |                               |                  |                  |             |                  |                  |
| $c \xrightarrow{2} b$  |                               |                  |                  |             |                  |                  |
| $f \xrightarrow{2} e$  |                               |                  |                  |             |                  |                  |



A Kruskal algoritmus eredményéhez képest most a gráf másik minimális feszítőfáját kaptuk meg.

### 3. Legrövidebb utak egy forrásból([2] 24 ; [5, 8])

**Feladat:** A  $G : \mathcal{G}_w$  gráf tetszőlegesen rögzített  $s$  start csúcsából (source vertex) legrövidebb, azaz optimális utat keresünk mindenki, az  $s$ -ból  $G$ -ben elérhető csúcsba.

A most következő algoritmusokban az irányítatlan gráfokat olyan irányított gráfoknak tekintjük, ahol a gráf tetszőleges  $(u, v)$  élével együtt  $(v, u)$  is éle a gráfnak, és  $w(u, v) = w(v, u)$ .

A feladat pontosan akkor oldható meg, ha  $G$ -ben nem létezik  $s$ -ból elérhető negatív kör, azaz olyan kör, amely mentén az élsúlyok összege negatív.

Mivel az irányítatlan gráfokat ebben a fejezetben speciális irányított gráfoknak tekintjük, ez a feltétel irányítatlan gráfok esetében azt jelenti, hogy a feladatot akkor tudjuk megoldani, ha nincs a gráfban  $s$ -ból elérhető negatív él. (Ha pl. az irányítatlan gráfban  $(u, v)$   $s$ -ból elérhető negatív él, akkor a fenti egyszerűsítés miatt  $\langle u, v, u \rangle$  egy  $s$ -ból elérhető negatív kör.)

Amennyiben a feladat megoldható, mindenki  $v \in G.V \setminus \{s\}$  csúcsra két lehetőség van:

- Ha létezik út  $s$ -ból  $v$ -be,  $d(v)$ -ben az optimális út hosszát szeretnénk megkapni,  $\pi(v)$ -ben pedig egy ilyen optimális úton a  $v$  csúcs közvetlen megelőzőjét, azaz szülőjét.
- Ha nem létezik út  $s$ -ból  $v$ -be, a  $d(v) = \infty$  és  $\pi(v) = \emptyset$  értékeket szeretnénk kapni.

Az  $s$  csúcsra a helyes eredmény  $d(s) = 0$  és  $\pi(s) = \emptyset$ , mivel az optimális út csak az  $s$  csúcsból áll. (Ez már az alábbi algoritmusok inicializálása után teljesül, és végig igaz is marad.)

A legrövidebb utakat kereső algoritmusok futása során az optimális utakat fokozatosan közelítjük. Jelölje  $s \rightsquigarrow v$  az adott pillanatig kiszámolt  $s$ -ból  $v$ -be vezető legrövidebb utat! Az alábbi algoritmusok közös, az inicializálásuk után már teljesülő invariánsa, hogy  $d(v)$  ennek a hossza,  $\pi(v)$  pedig ( $v \neq s$  esetén) ezen az úton a  $v$  csúcs közvetlen megelőzője. Ha még nem számoltunk ki  $s \rightsquigarrow v$  utat, akkor végtelen hosszúnak tekintjük, azaz  $d(v) = \infty$  és  $\pi(v) = \emptyset$ .

Az optimális utak fokozatos közelítéséhez a gráf  $(u, v)$  éleit szisztematikusan vizsgáljuk, és ha  $s \rightsquigarrow u \rightarrow v$  rövidebb mint  $s \rightsquigarrow v$ , akkor az előbbi lesz az új  $s \rightsquigarrow v$ . Kód szinten ez azt jelenti, hogy végrehajtjuk az alábbi elágazást, amit közelítésnek (*relaxation*) nevezünk. (Az egyes algoritmusok specialitásai miatt a közelítés egyéb utasításokat is tartalmazhat.)

|  |      |
|--|------|
| $d(v) > d(u) + G.w(u, v)$                | /    |
| $\pi(v) := u ; d(v) := d(u) + G.w(u, v)$ | SKIP |

Az alábbi algoritmusok közös vonása még, hogy ismételten kiválasztanak és ki is vesznek az ún. *feldolgozandó* csúcsok halmazából egy csúcsot, és a csúcsból kimenő összes érre végeznek közelítést. Ezeket a közelítéseket együtt a csúcs *kiterjesztésének* nevezzük, míg a csúcs kiválasztását (és kivételét a feldolgozandók közül) a kiterjesztésével együtt a *feldolgozásának* nevezzük.

Főbb különbségeik a következők:

- A Dijkstra algoritmus kezdetben kiválasztja kiterjesztésre  $s$ -et, a feldolgozandó csúcsok halmazát pedig  $G.V \setminus \{s\}$ -sel inicializálja. Először tehát  $s$ -et terjeszti ki, majd a feldolgozandók közül mindenkor egy olyan csúcsot dolgoz fel, amibe az adott időpontig a többihez képest legrövidebb utat talált. Így ez egy *mohó algoritmus*, mert lokálisan optimalizál, azaz mindenkor a legígéretesebb csúcsot dolgozza fel. Kiderül, hogy így mindenkor olyan csúcsot terjeszti ki, amibe már eddig optimális út talált, és egy csúcsot sem kell kétszer kiterjesztenie.
- A DAGshP algoritmus először meghatározza az  $s$ -ből elérhető csúcsokat, és egyúttal sorbarendezzi ezeket olyan módon, ami garantálja, hogy az adott sorrend szerint feldolgozva őket, mindenkor kiválasztásának az időpontjában már megvan bele az optimális út. Ilyen módon ez is csak egyszer terjeszti ki, és csak az  $s$ -ből elérhető csúcsokat.
- Az előbbi két algoritmusnak speciális előfeltételei vannak. Egyik sem tudja a lehető legáltalánosabb esetben megoldani a *legrövidebb utak egy forrásból* problémát. A Dijkstra algoritmus elégséges előfeltétele, hogy a gráfban ne legyen  $s$ -ből elérhető negatív súlyú él, míg a DAGshP-é, hogy a gráf  $s$ -ből elérhető része DAG legyen. Cserébe mindenkor algoritmus a legrosszabb esetben is meglehetősen hatékony. (DAGshP:  $\Theta(n + m)$ , Dijkstra:  $O(n + m) * \log n$ .)
- Ezekkel szemben a QBF algoritmus a lehető legáltalánosabb esetben oldja meg a feladatot. Szükséges és elégséges előfeltétele tehát, hogy a gráfban ne legyen az  $s$ -ből elérhető negatív kör. Cserébe csak  $O(n * m)$  műveletigényt tudunk garantálni, mert ugyanazt a csúcsot többször is feldolgozhatja. Szerencsére átlagos esetben ennél sokkal hatékonyabb, implementációikat összehasonlítva sok nemnegatív élsúlyú gráfon a Dijkstra algoritmusnál is gyorsabb (amihez hozzá kell tenni, hogy talán még gyakrabban ez fordítva van).
- Mivel a DAGshP és a QBF algoritmusok előfeltétele nemtriviális, ezeknél így az algoritmus része az előfeltételének az ellenőrzése, sőt, a

nem megfelelő bemenetek visszautasítása is oly módon, hogy minden kettő megad egy olyan kört a gráfban, ami miatt nem tudja a feladatot megoldani. (A QBF ebben az esetben negatív kört ad meg.)

### 3.1. Dijkstra algoritmusa

**Előfeltétel:** A  $G : \mathcal{G}_w$  gráfban  $\forall(u, v) \in G.E$ -re  $G.w(u, v) \geq 0$ , azaz a gráf minden egyik élének élsúlya nemnegatív.

Ebben az esetben nem lehet a gráfban negatív kör, tehát a *legrövidebb utak egy forrásból* feladat megoldható. Erre

| Dijkstra( $G : \mathcal{G}_w$ ; $s : \mathcal{V}$ )   |
|---|
| $\forall v \in G.V$   |
| $d(v) := \infty$ ; $\pi(v) := \emptyset$ // distances are still $\infty$ , parents undefined    |
| // $\pi(v)$ = parent of $v$ on $s \rightsquigarrow v$ where $d(v) = w(s \rightsquigarrow v)$    |
| $d(s) := 0$ // $s$ is the root of the shortest-path tree  |
| // let $Q$ be a minimum priority queue of $G.V \setminus \{s\}$ by label values $d(v)$ :        |
| $Q : \text{minPrQ}(G.V \setminus \{s\}, d)$   |
| $u := s$ // going to calculate shortest paths from $s$ to other vertices                        |
| $d(u) < \infty \wedge \neg Q.\text{isEmpty}()$  |
| // check, if $s \rightsquigarrow u \rightarrow v$ is shorter than $s \rightsquigarrow v$ before |
| $\forall v \in G.A(u) : d(v) > d(u) + G.w(u, v)$  |
| $\pi(v) := u$ ; $d(v) := d(u) + G.w(u, v)$ ; $Q.\text{adjust}(v)$                               |
| $u := Q.\text{remMin}()$ // $s \rightsquigarrow u$ is optimal now, if it exists                 |

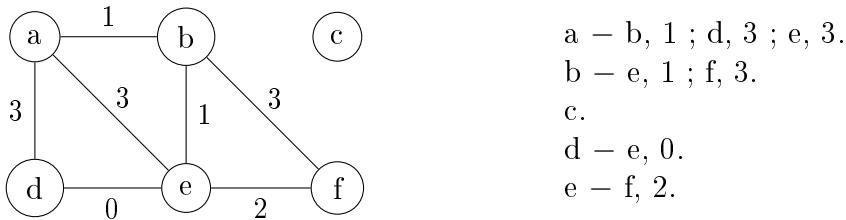
$MT_{\text{Dijkstra}}(n, m) \in O((n + m) * \lg n)$ , és a Prim-Jarník algoritmusnál már bemutatott módon adódik, tekintettel a két algoritmus közötti meglepő hasonlóságra.

Másrészt  $mT_{\text{Dijkstra}}(n, m) \in \Theta(n)$ , mivel a 2. ciklus előtti rész műveletigénye már  $\Theta(n)$ , amihez csak a második ciklus egyetlen iterációja és a belső ciklus nullaszori iterációja adódik hozzá, amennyiben nincs a gráfban  $s$ -nek rákövetkezője. Ebben az esetben a második ciklus műveletigénye  $O(\log n)$  (pontosabban  $\Theta(1)$ ), ami nagysárenddel kisebb, mint  $\Theta(n)$ .

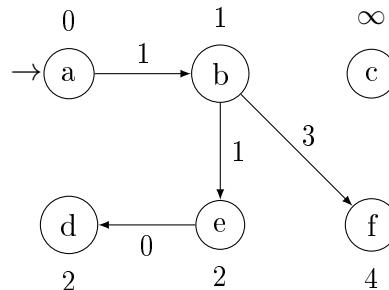
**3.1. Feladat.** Implementálja a Dijkstra algoritmust szomszédossági mátrixos gráfbrázolás esetén! A prioritásos sort rendezetlen tömbbel reprezentálja! Mekkora lesz a műveletigény? Lehet-e az aszimptotikus műveletigényen javítani a prioritásos sor kifinomultabb megvalósításával?

**3.2. Feladat.** Implementálja a Dijkstra algoritmust szomszédossági listás gráfbrázolás esetén! Ügyeljen arra, hogy a prioritásos sor megfelelő megvalósításával biztosítani lehet az elméleti  $O((m + n) * \lg n)$  műveletigényt!

Az alábbi gráfon szemléltetjük a Dijkstra algoritmus működését, az **a** csúcsból indítva. A Dijkstra algoritmusnál a *ki nem terjesztett* csúcsokat röviden *nyílt* csúcsoknak nevezzük. Az algoritmus mindenkor a nyílt csúcsok közül választja ki kiterjesztésre a(z) egyik legkisebb  $d$ -értékűt. Ha a minimális  $d$ -érték  $\infty$ , vagy a kiválasztás után már nem marad nyílt csúcs, az algoritmus megáll.



| ex-<br>pand<br>$d\mathcal{V}$ | changes of $d$ and $\pi$ labels |                  |                  |                  |                  |                  |
|-------------------------------|---------------------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|
|                               | a                               | b                | c                | d                | e                | f                |
| 0 ⊕                           | 0 ⊕                             | $\infty \ominus$ |
| 0 a                           |                                 | 1 a              |                  | 3 a              | 3 a              |                  |
| 1 b                           |                                 |                  |                  |                  | 2 b              | 4 b              |
| 2 e                           |                                 |                  |                  | 2 e              |                  |                  |
| 2 d                           |                                 |                  |                  |                  |                  |                  |
| 4 f                           |                                 |                  |                  |                  |                  |                  |



A legrövidebb utak fája  $s = a$  esetén. Az  $s$ -ből elérhetetlen csúcsot vagy csúcsokat is feltüntetjük,  $\infty$   $d$ -értékkel.

**3.3. Tétel.** Amikor az  $u$  csúcsot kiválasztjuk kiterjesztésre (először az  $u := s$ , később az  $u := Q.\text{remMin}()$  utasítással), akkor  $u$ -ba már optimális utat találtunk, feltéve, hogy  $d(u) < \infty$ .

**Bizonyítás.**  $u = s$ -re nyilván igaz az állítás. Tegyük fel indirekt módon, hogy nem minden csúcsra igaz!

Eszerint van egy olyan  $v$  csúcs, amire az algoritmus futása során először lesz igaz, hogy kiválasztjuk kiterjesztésre, de  $w(s \xrightarrow{\text{opt}} v) < d(v) < \infty$ , ahol  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  egy  $s$ -ből  $v$ -be vezető optimális út,  $w(s \xrightarrow{\text{opt}} v)$  pedig ennek a hossza. Világos, hogy  $v \neq s$ . Továbbá, az  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  úton az  $s$  csúcsot már kiterjesztettük, a  $v$  csúcsot viszont még nem. Van tehát az  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  úton egy első csúcs, amit még nem terjesztettünk ki.

Legyen  $t$  az  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  úton az első csúcs, amit még nem terjesztettünk ki! Személetesen:  $s \xrightarrow{\text{opt}} t \xrightarrow{\text{opt}} v$ . Mivel  $s$ -et már kiterjesztettük,  $t \neq s$ . Továbbá, az  $s \xrightarrow{\text{opt}} t$  úton  $t$  közvetlen  $x$  megelőzőjét is kiterjesztettük már, és az  $x$  kiterjesztésekor még teljesült, hogy  $d(x) = w(s \xrightarrow{\text{opt}} x)$ . Akkor viszont az  $x \rightarrow t$  él feldolgozása óta már  $d(t) = w(s \xrightarrow{\text{opt}} t)$  is teljesül. Mivel a  $t \xrightarrow{\text{opt}} v$  úton minden él súlya (azaz hossza) nemnegatív, és  $t$  az  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  úton van, azaz  $s \xrightarrow{\text{opt}} t \xrightarrow{\text{opt}} v$ , szükségszerűen  $w(s \xrightarrow{\text{opt}} t) \leq w(s \xrightarrow{\text{opt}} v)$ .

A fentieket összegezve  $d(t) = w(s \xrightarrow{\text{opt}} t) \leq w(s \xrightarrow{\text{opt}} v) < d(v) < \infty$ , azaz  $d(t) < d(v)$ , ami ellentmond az indirekt feltételezésnek, ami szerint a  $v$  csúcsot választottuk kiterjesztésre.  $\square$

**3.4. Tétel.** Ha a kiterjesztésre kiválasztott  $u$  csúcsra  $d(u) = \infty$ , akkor  $Q \cup \{u\}$  egyetlen eleme sem érhető már el az  $s$  csúcsból.

**Bizonyítás.** Nyilván  $u$  az első és egyetlen olyan csúcs, amit  $d(u) = \infty$  értékkel választottunk ki, mert ezzel megáll a fő ciklus. A korábban kiterjesztésre kiválasztott  $x$  csúcsokra tehát  $d(x) < \infty$ , és ezekbe az előző tétel szerint már optimális utat találtunk.

Tegyük fel indirekt módon, hogy  $Q \cup \{u\}$ -nak van olyan  $v$  eleme, amely elérhető  $s$ -ból! Ekkor létezik  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  is, amin kell lennie egy első  $t$  csúcsnak, amely eleme  $Q \cup \{u\}$ -nak, de az előző téTEL bizonítása szerint erre már  $d(t) = w(s \xrightarrow{\text{opt}} t) < \infty = d(u)$ , tehát  $d(t) < d(u)$ , ami ellentmond annak, hogy az  $u$  csúcsot választottuk ki kiterjesztésre.  $\square$

**3.5. Következmény.** Amíg tehát a kiterjesztésre kiválasztott  $u$  csúcsra  $d(u) < \infty$ , addig olyan csúcsot választunk ki, amelyikbe már optimális utat találtunk.

Ha  $d(u) < \infty$  minden kiválasztott csúcsra igaz, akkor és csak akkor a fenti algoritmus 2. ciklusa  $n - 1$  iterációval kiüríti  $Q$ -t, és megáll, miután a gráf minden csúcsába optimális utat talált.

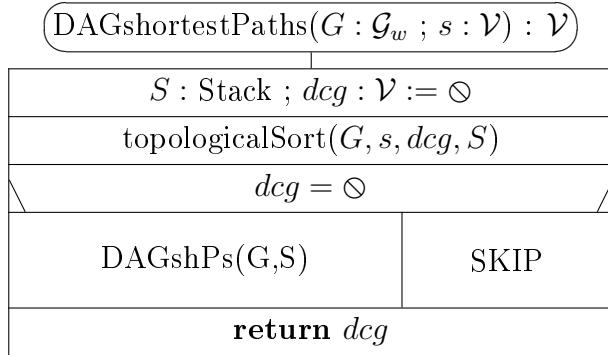
*Ha pedig egyszer a kiterjesztésre kiválasztott u csúcsra már  $d(u) = \infty$ , akkor  $Q \cup \{u\}$  egyetlen eleme sem érhető már el az s csúcsból, és megállhatunk: minden d-értéke végtelen,  $\pi$ -érteke pedig  $\emptyset$ , míg a korábban, véges d-értékkel kiterjesztett csúcsok éppen azok, amelyek elérhetők s-ből, és ezekbe találtunk is optimális utat.*

### 3.2. DAG legrövidebb utak egy forrásból (DAGshP)

**Előfeltétel:** A  $G : \mathcal{G}_w$  gráf irányított, és a gráfban nincs s-ből elérhető irányított kör.

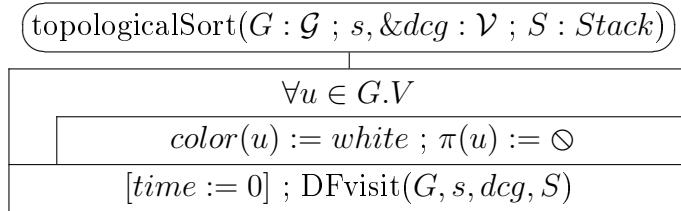
Ebben az esetben nincs a gráfban s-ből elérhető negatív kör sem, így a *legrövidebb utak egy forrásból* feladat megoldható.

Ez az algoritmus ellenőrzi az előfeltételét. Ha teljesül, a DAGshortestPaths() függvény  $\emptyset$  értékkel tér vissza. Különben megtalál egy irányított kört, aminek egyik csúcsával tér vissza. Ebből indulva a  $\pi$ -címkék mentén a kör fordított irányban bejárható.



A topologikus rendezés csak az s-ből elérhető részgráfot próbálja topologikusan rendezni.

A *time* nevű változóra – amit az egyszerűség kedvéért globálisanak képzelünk – és a hozzá kapcsolódó utasításokra csak a topologikus rendezés szemléltetésének megkönyítése végett van szükségünk. Ezek az implementációkból elhagyhatók, ezért a vonatkozó utasításokat szögletes zárójelbe tettük.



| DFvisit( $G : \mathcal{G}$ ; $u$ , $\&dcg : \mathcal{V}$ ; $S : Stack$ ) |                            |      |
|--|----------------------------|------|
| $color(u) := grey$ ; $[d(u) := ++ time]$                                 |                            |      |
| $\forall v \in G.A(u)$ <b>while</b> $dcg = \odot$                        |                            |      |
| $color(v) = white$   |                            |      |
| $\pi(v) := u$  | $color(v) = grey$          |      |
| DFvisit( $G, v, dcg, S$ )  | $\pi(v) := u$ ; $dcg := v$ | skip |
| $[f(u) := ++ time]$ ; $color(u) := black$ ; $S.push(u)$                  |                            |      |

| DAGshPs( $G : \mathcal{G}_w$ ; $S : Stack$ )  |  |  |
|---|--|--|
| $\forall v \in G.V$   |  |  |
| $d(v) := \infty$ ; $\pi(v) := \odot$ // distances are still $\infty$ , parents undefined        |  |  |
| // $\pi(v)$ = parent of $v$ on $s \rightsquigarrow v$ where $d(v) = w(s \rightsquigarrow v)$    |  |  |
| $s := S.pop()$  |  |  |
| $d(s) := 0$ // $s$ is the root of the shortest-path tree  |  |  |
| $u := s$ // going to calculate shortest paths from $s$ to other vertices                        |  |  |
| $\neg S.isEmpty()$  |  |  |
| // check, if $s \rightsquigarrow u \rightarrow v$ is shorter than $s \rightsquigarrow v$ before |  |  |
| $\forall v \in G.A(u) : d(v) > d(u) + G.w(u, v)$  |  |  |
| $\pi(v) := u$ ; $d(v) := d(u) + G.w(u, v)$  |  |  |
| $u := S.pop()$ // $s \rightsquigarrow u$ is optimal now   |  |  |

$$MT(n, m) \in \Theta(n + m) \quad \wedge \quad mT(n, m) \in \Theta(n)$$

**3.6. Feladat.** Mikor lesz a legkisebb az algoritmus futási ideje? Mikor lesz a legnagyobb? Miért?

**3.7. Tétel.** A legrövidebb utak egy forrásból algoritmus az  $s$ -ből elérhető csúcsokba optimális utat talál. Az  $s$ -ból el nem érhető  $x$  csúcsokra  $d(x) = \infty$  és  $\pi(x) = \odot$  lesz.

**Bizonyítás.** A kis  $s$ -ből indított részleges topologikus rendezés pontosan az  $s$ -ből elérhető csúcsokat teszi a nagy  $S$  verembe, a megfelelő sorrendben, és így pontosan ezeket a csúcsokat terjesztjük ki, a topologikus sorrendnek megfelelően. A többi  $x$  csúcsra az inicializálás eredményeként  $d(x) = \infty$  és

$\pi(x) = \emptyset$  marad, ui. ha egy csúcs nem érhető el  $s$ -ből, akkor egyetlen  $G$ -beli megelőzője sem.

Elegendő belátni, hogy amikor egy  $u$  csúcsot kiválasztjuk kiterjesztésre (először az  $u := s$ , később az  $u := S.pop()$  utasítással), akkor  $u$ -ba már optimális utat találtunk.

Az előbbi állítás  $u = s$  esetben nyilván igaz. Tegyük fel, hogy adott  $v \neq s$  csúcs kiválasztása előtt mindegyik kiterjesztésre kiválasztott csúcsra igaz volt. Mivel a  $v$  csúcsnak topologikus sorrend szerinti és így  $G$ -beli megelőzőit is a  $v$  kiválasztásának pillanatában már kiterjesztettük, a  $v$  csúcsnak adott  $s \xrightarrow{opt} v$  úton vett közvetlen  $u$  megelőzőjét is, mégpedig úgy, hogy  $u$ -ba a kiterjesztésekor már optimális utat találtunk, és így legkésőbb az  $u \rightarrow v$  él feldolgozásakor  $v$ -be is optimális utat találtunk már.  $\square$

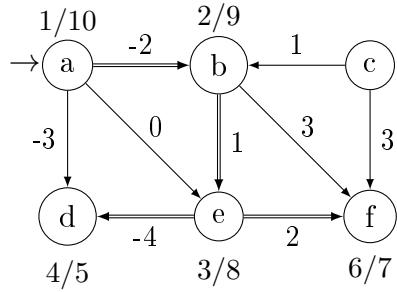
**3.8. Feladat.** *Implementálja a DAG legrövidebb utak egy forrásból algoritmust szomszédossági mátrixos gráfábrázolás esetén!*

*Mekkora lesz a műveletigény? Tartható-e az elméleti maximális, illetve minimális műveletigény ezzel az ábrázolással?*

**3.9. Feladat.** *Implementálja a DAG legrövidebb utak egy forrásból algoritmust szomszédossági listás gráfábrázolás esetén!*

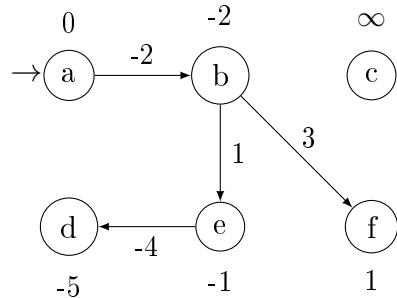
*Mekkora lesz a műveletigény? Tartható-e az elméleti maximális, illetve minimális műveletigény ezzel az ábrázolással?*

A következő oldalon látható gráfon szemléltetjük a *DAG legrövidebb utak egy forrásból algoritmust*, ahol  $s = a$ . Először topologikusan rendezzük az  $s$ -ból elérhető részgráfot. (A dupla nyílak a mélységi fa *fa-éleit* jelölik.) Ezután – a szokásos inicializálásokat követően – a csúcsokat a topologikus sorrendjüknek ( $S$ ) megfelelően terjesztjük ki. Az utolsó csúcs nem kerül kiterjesztésre, ennek ui. már nem lehet a gráfban sem rákövetkezője.



$a \rightarrow b, -2 ; d, -3 ; e, 0.$   
 $b \rightarrow e, 1 ; f, 3.$   
 $c \rightarrow b, 1 ; f, 3.$   
 $e \rightarrow d, -4 ; f, 2.$   
 $S = \langle a, b, e, f, d \rangle$

| ex-<br>pand<br>$d\mathcal{V}$ | changes of $d$ and $\pi$ labels |                  |                  |                  |                  |                  |
|-------------------------------|---------------------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|------------------|
|                               | a                               | b                | c                | d                | e                | f                |
| $0 \otimes$                   | $\infty \otimes$                | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ |
| 0 a                           |                                 | -2 a             |                  | -3 a             | 0 a              |                  |
| -2 b                          |                                 |                  |                  |                  | -1 b             | 1 b              |
| -1 e                          |                                 |                  |                  | -5 e             |                  |                  |
| 1 f                           |                                 |                  |                  |                  |                  |                  |



A legrövidebb utak fája  $s = a$  esetén. Az  $s$ -ből elérhetetlen csúcsot vagy csúcsokat is feltüntetjük,  $\infty$   $d$ -értékkal.

### 3.3. Sor-alapú (Queue-based) Bellman-Ford algoritmus (QBF)

**Előfeltétel:** Nincs az  $s$ -ból elérhető negatív kör. (Irányított gráf esetén lehetnek negatív élsúlyok.)

A *Sor-alapú Bellman-Ford algoritmus (QBF)* (tudományos elemzés és negatív kör vizsgálat nélkül) az informatikai folklórból származik. Legjobb tudásunk szerint először Tarján Róbert Endre amerikai matematikus<sup>1</sup> elemezte és publikálta, *Breadth-first Scanning* néven [5].

A QBF hasonlít a szélességi kereséshez, de az utak hosszát a Dijkstra, a DAGshP (és a Bellman-Ford [2, 3]) algoritmushoz hasonlóan, mint az út menti élsúlyok összegét határozza meg. Kezdetben csak az  $s$  start (forrás) csúcsot teszi a sorba. A BFS-hez hasonlóan a szokásos inicializálások után, a fő ciklusban minden kiveszi a sor első elemét és kiterjeszti, de most minden egyik közvetlen rákövetkezőjére meg is vizsgálja, nem talált-e bele rövidebb utat mint eddig, és ha igen, megfelelően módosítja a  $d$  és a  $\pi$  értékét. Ha a módosított  $d$  és  $\pi$  értékű csúcs pillanatnyilag nincs benne a sorban, betesz a sor végére.

| QueueBasedBellmanFord( $G : \mathcal{G}_w$ ; $s : \mathcal{V}$ ) |      |
|--|------|
| $\forall u \in G.V$  |      |
| $d(u) := \infty$ ; $\pi(u) := \odot$ ; $inQ(u) := false$         |      |
| $d(s) := 0$  |      |
| $Q : Queue$ ; $Q.add(s)$ ; $[inQ(s) := true]$                    |      |
| $\neg Q.isEmpty()$   |      |
| $u := Q.rem()$ ; $inQ(u) := false$                               |      |
| $\forall v \in G.A(u) : d(v) > d(u) + G.w(u, v)$                 |      |
| $d(v) := d(u) + G.w(u, v)$ ; $\pi(v) := u$                       |      |
| $\neg inQ(v)$  |      |
| $Q.add(v)$   | SKIP |
| $inQ(v) := true$   |      |

Mivel a sor (Queue) adattípusra nincs „ $\in$ ” műveletünk, vagy átlátszó *sor* típust kellene bevezetnünk és megvalósítanunk, vagy – mint itt is – minden  $v$  csúcsra értelmezünk egy  $inQ(v)$  logikai értékű címkét, ami pontosan akkor

---

<sup>1</sup>Tarján professzor úr szülei magyar származásúak.

lesz igaz, amikor  $v$  eleme a sornak. (Implementációs szinten – feltéve, hogy a csúcsokat 1-től  $n$ -ig sorszámoztuk – az  $\text{in}Q(v)$  címkéket reprezentálhatjuk pl. az  $\text{in}Q/1 : \mathbb{B}[n]$  tömbbel. Ez a tömb persze az átlátszó sor típus része is lehetne.)

Ha nincs a gráfban  $s$ -ből elérhető negatív kör, az előző bekezdésben ismertetett algoritmus, miután minden  $s$ -ből elérhető  $v$  csúcsra meghatározott egy  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  utat, üres sorral megáll. Ha a gráf tartalmaz az  $s$ -ből elérhető negatív kört, akkor a kiterjesztések egy ilyen mentén „körbejárnak”, a sor sosem ürül ki, és az előbbi algoritmus végtelen ciklusba kerül.

### 3.3.1. A negatív körök kezelése

Arra az esetre, ha nem eleve kizárt, hogy a gráf  $s$ -ből elérhető negatív kört tartalmaz, egy ilyen meghatározására Tarján több módszert is kidolgozott [5]. Itt e jegyzet szerzőjének egy viszonylag egyszerű, de könnyen ellenőrizhető kritériumát fogjuk használni [8].

Bevezetjük a gráf  $v$  csúcsaira az  $e(v)$  címkét: ennyi élt tartalmaz  $s \rightsquigarrow v$ . Belátható, hogy ha nincs a gráfban  $s$ -ből elérhető negatív kör  $\iff$  a QBF futása során minden, a fő ciklusban kezelt  $v$  csúcsra  $e(v) < n$ .

A fenti állítást fordítva megfogalmazva, ha van a gráfban  $s$ -ből elérhető negatív kör  $\iff$  a QBF futása során van olyan, a fő ciklusban kezelt  $v$  csúcs, amelyre  $e(v) \geq n$ . Ilyenkor ez a  $v$  csúcs vagy része egy negatív körnek, amit a csúcsok  $\pi$  címkéi mutatnak meg, vagy a  $\pi$  címkéken keresztül el lehet belőle jutni egy ilyen negatív körbe, ami gráf csúcsainak  $n$  száma miatt összesen legfeljebb  $n$  lépésben azonosítható.

A továbbiakban tehát az  $s$ -ből elért  $v$  csúcsokra a  $d(v)$ , a  $\pi(v)$  és az  $\text{in}Q(v)$  mellett az  $e(v)$  címkét is nyilvántartjuk.

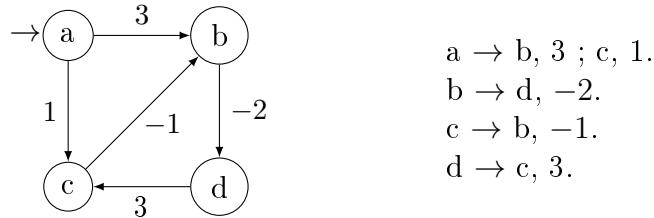
Ha valamely  $(u, v)$  él mentén végzett közelítés során úgy találjuk, hogy  $e(v) \geq n$ , akkor a fentiek szerint meghatározzuk valamelyik negatív kör egyik csúcsát, és az algoritmus ezzel tér vissza.

Ha a QBF futása során mindegyik közelítés után  $e(v) < n$ , akkor üres sorral állunk meg, és a  $\otimes$  extremális hivatkozással térünk vissza.

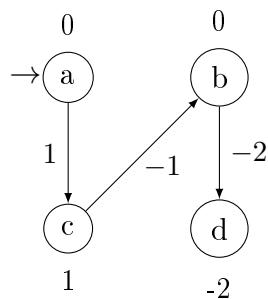
Belátható, hogy az így kegészített QBF  $O(n*m)$  idő alatt minden esetben befejeződik.

### 3.3.2. A legrövidebb utak fája meghatározásának szemléltetése

Mindegyik  $s$ -ből elérhető  $v$  csúcsra kiszámítunk egy  $s \xrightarrow{opt} v$  utat.

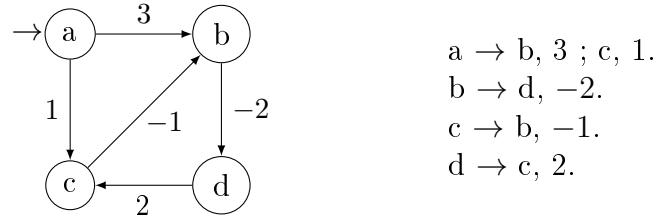


| ex-<br>pand<br>$d\mathcal{V}e$ | changes of $d\pi e$ |                  |                  |                  | $Q$ :<br>Queue         |
|--------------------------------|---------------------|------------------|------------------|------------------|------------------------|
|                                | a                   | b                | c                | d                |                        |
| 0 $\otimes$ 0                  | $\infty \otimes$    | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\langle a \rangle$    |
| 0 a 0                          |                     | 3 a 1            | 1 a 1            |                  | $\langle b, c \rangle$ |
| 3 b 1                          |                     |                  |                  | 1 b 2            | $\langle c, d \rangle$ |
| 1 c 1                          |                     | 0 c 2            |                  |                  | $\langle d, b \rangle$ |
| 1 d 2                          |                     |                  |                  |                  | $\langle b \rangle$    |
| 0 b 2                          |                     |                  |                  | -2 b 3           | $\langle d \rangle$    |
| -2 d 3                         |                     |                  |                  |                  | $\langle \rangle$      |

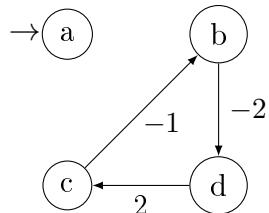


A legrövidebb utak fája  $s = a$  esetén. A csúcsoknál csak a  $d$ -értékeket tüntettük föl.

### 3.3.3. A negatív körök kezelésének szemléltetése



| ex-<br>pand<br>$d\mathcal{V}e$ | changes of $d\pi e$ |                  |                  |                  | $Q:$<br>Queue          |
|--------------------------------|---------------------|------------------|------------------|------------------|------------------------|
|                                | a                   | b                | c                | d                |                        |
|                                | 0 ⊕ 0               | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ |                        |
| 0 a 0                          |                     | 3 a 1            | 1 a 1            |                  | $\langle a \rangle$    |
| 3 b 1                          |                     |                  |                  | 1 b 2            | $\langle c, d \rangle$ |
| 1 c 1                          |                     | 0 c 2            |                  |                  | $\langle d, b \rangle$ |
| 1 d 2                          |                     |                  |                  |                  | $\langle b \rangle$    |
| 0 b 2                          |                     |                  |                  | -2 b 3           | $\langle d \rangle$    |
| -2 d 3                         |                     |                  | 0 d ④            |                  | $\langle \rangle$      |

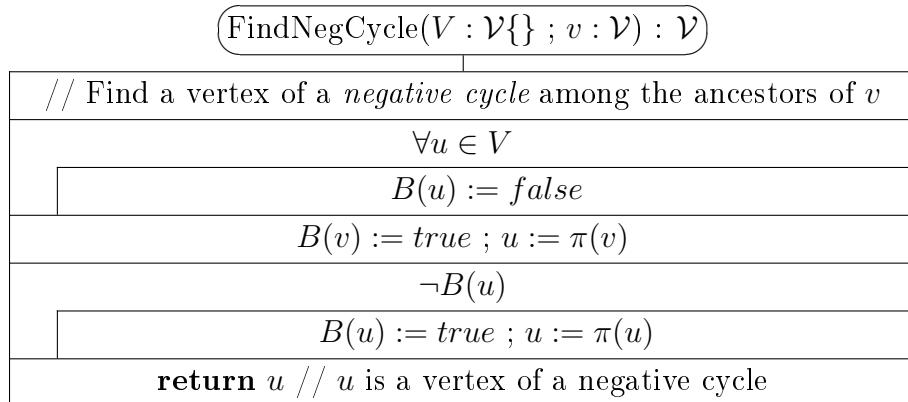
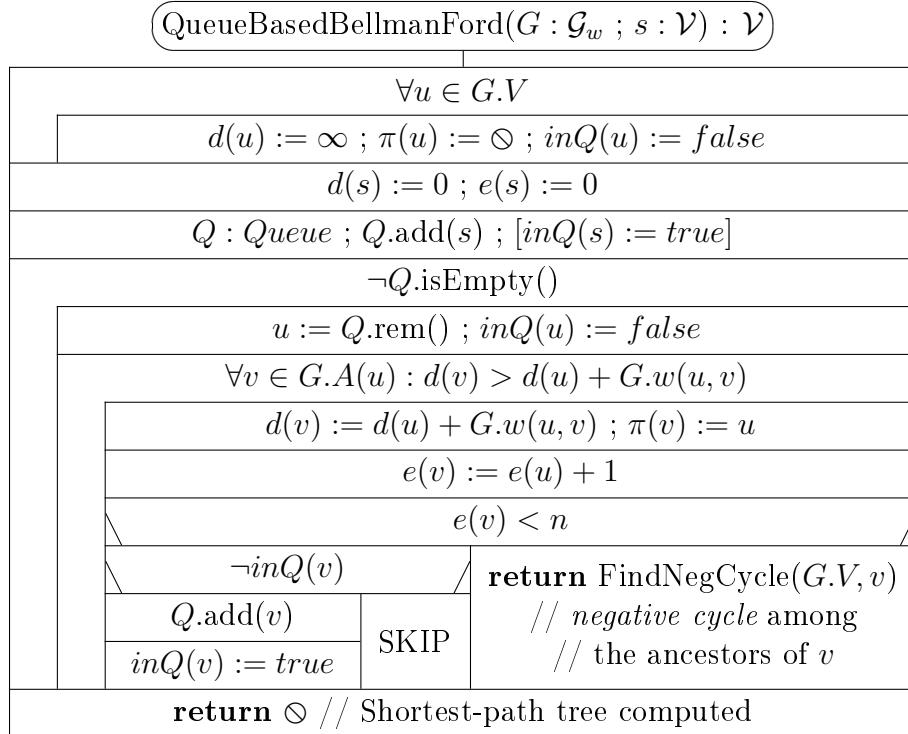


Itt megállunk, mert  $e(c) = 4 = n$ , tehát negatív kör található a „c” csúcs ōsei közt.  
A  $\pi$  értékek szerint visszafelé haladva megtalálhatjuk a negatív kört.

### 3.3.4. A negatív körök kezelésével kiegészített struktogramok

Vegyük figyelembe, hogy egy tetszőleges  $v$  csúcs  $d, e$  és  $\pi$  címkéjének módosítása után a  $v$  csúcsot akkor és csak akkor tesszük a sor végére, ha  $e(v) < n$ , és  $v$  pillanatnyilag nincs benne a sorban!

Ha biztosan nincs a gráfban  $s$ -ből elérhető negatív kör, akkor az algoritmus fentebbi változata alkalmazható.



### 3.3.5. A sor-alapú Bellman-Ford algoritmus (QBF) elemzése

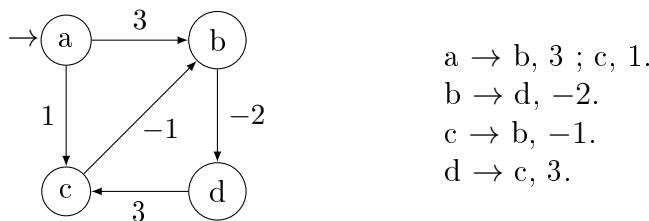
Az alábbi elemzésben arra az esetre szorítkozunk, amikor nincs a gráfban  $s$ -ből elérhető negatív kör.

Az algoritmus helyességének bizonyítása és az algoritmus hatékonyságának vizsgálata szempontjából is alapvető a QBF futásának menetekre bontása.

**3.10. Definíció.** Menet rekurzív definíciója:

- 0. menet: a start csúcs ( $s$ ) feldolgozása.
- ( $i+1$ ). menet: az  $i$ . menet végén a sorban levő csúcsok feldolgozása.

Vegyük pl. az első gráfunkon az algoritmus szemléltetését menetszámlálással együtt! (Az  $s \xrightarrow{\text{opt}} v$  utak megkeresésének szemléltetése.)



| ex-<br>pand<br>$d\mathcal{V}e$ | changes of $d\pi e$ |                  |                  |                  | $Q$ :<br>Queue         | Pass |
|--------------------------------|---------------------|------------------|------------------|------------------|------------------------|------|
|                                | a                   | b                | c                | d                |                        |      |
|                                | $\infty \otimes 0$  | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ | $\infty \otimes$ |                        |      |
| 0 a 0                          |                     | 3 a 1            | 1 a 1            |                  | $\langle a \rangle$    |      |
| 3 b 1                          |                     |                  |                  | 1 b 2            | $\langle b, c \rangle$ | 0.   |
| 1 c 1                          |                     | 0 c 2            |                  |                  | $\langle c, d \rangle$ | 1.   |
| 1 d 2                          |                     |                  |                  |                  | $\langle d, b \rangle$ | 1.   |
| 0 b 2                          |                     |                  |                  | -2 b 3           | $\langle b \rangle$    | 2.   |
| -2 d 3                         |                     |                  |                  |                  | $\langle d \rangle$    | 2.   |
|                                |                     |                  |                  |                  | $\langle \rangle$      | 3.   |

**3.11. Tulajdonság.** A gráf tetszőleges u csúcsára, ha  $s$ -ből nem érhető el negatív kör, és az u csúcsba vezet k élből álló  $s \xrightarrow{\text{opt}} u$  út, akkor a k. menet elején már  $d(u) = w(s \xrightarrow{\text{opt}} u)$  és  $\langle s, \dots, \pi^2(u), \pi(u), u \rangle$  egy optimális út.

**Bizonyítás.**  $k$  szerinti teljes indukcióval.  $\square$

**3.12. Lemma.** Ha  $s$ -ből nem érhető el negatív kör, akkor tetszőleges u elérhető csúcsra van olyan  $s \xrightarrow{\text{opt}} u$  út, ami legfeljebb  $n-1$  élből áll.

**Bizonyítás.** Ebben az esetben az  $s$ -ből induló körmentes utak biztosan nem hosszabbak, mint a kört is tartalmazók. Tetszőleges körmentes útnak viszont legfeljebb  $n-1$  éle van. Ebből azonnal adódik, hogy véges sok körmentes út van a gráfban. Akkor  $s$ -ből tetszőleges  $v$  csúcsba is véges sok körmentes út van, és így létezik ezek között optimális.  $\square$

**3.13. Tétel.** (*A fenti Lemma és Tulajdonság következménye*)

*Ha  $s$ -ból nem érhető el negatív kör  $\Rightarrow$  tetszőleges  $s$ -ból elérhető  $u$  csúcsra van olyan  $s \xrightarrow{\text{opt}} u$  út, amit az  $n-1$ . menet elejére már a QBF kiszámolt.  $\Rightarrow$  az  $n-1$ . menet végére kiürül a sor, az algoritmus pedig  $O(n * m)$  időben megáll, azaz*

$$MT(n, m) \in O(n * m).$$

Az elméleti műveletigény becslés meglehetősen rossz hatékonyságot sugall. Gyakorlati tesztek pozitív élsúlyú, véletlenszerűen generált, nagyméretű,  $s$ -ből összefüggő ritka gráfokra<sup>2</sup> ( $m \in O(n)$ ) statisztikusan  $\Theta(n)$  átlagos műveletigényt adtak, szomszédossági listás gráfábrázolás esetén. Ez viszont aszimptotikusan az elméleti minimummal egyezik. (A hálózatok jelentős része nagyméretű, ritka gráffal modellezhető. Nem véletlen, hogy hálózatokon való útkeresésnél alkalmazzák is ezt a viszonylag egyszerű, de általános algoritmust.)

---

<sup>2</sup>Egy gráf egy *adott csúcsból összefüggő*, ha ebből a csúcsból a gráf mindegyik csúcsa elérhető. A *ritka gráfokra* az  $m \leq k * n$ , ahol  $k$  előre adott konstans, gyakran  $k \leq 4$ .

## 4. Utak minden csúcspárra ([2] 25)

Ebben a fejezetben két algoritmust ismertetünk. Mindkettő a gráfok csúcs-mátrixos reprezentációjára épül, műveletigényük  $\Theta(n^3)$  és hasonló elven is működnek.<sup>3</sup> Floyd ún. Floyd-Warshall algoritmusával általánosabb feladatot old meg és egyben későbbi, mint Roy, illetve Warshall, tetszőleges gráf transitív lezártját meghatározó algoritmusá [2]. Az irányítatlan gráfokat minden két algoritmus olyan irányított gráfnak tekinti, amelyben minden  $(u, v)$  élnek megvan az ellentétes irányú  $(v, u)$  élpárja és  $w(u, v) = w(v, u)$ .

### 4.1. Legrövidebb utak minden csúcspárra: a Floyd-Warshall algoritmus (FW)

**4.1. Jelölés.**  $\mathbb{R}_\infty = \mathbb{R} \cup \{\infty\}$

Az  $A/1 : \mathbb{R}_\infty[n, n]$  csúcmátrixszal adott élsúlyozott gráf alapján meghatározza a  $D/1 : \mathbb{R}_\infty[n, n]$  mátrixot, ahol  $D[i, j]$  az  $i$  indexű csúcsból a  $j$  indexű csúcsba vezető optimális út hossza, vagy  $\infty$ , ha nincs út  $i$ -ből  $j$ -be. Megadja még a  $\pi/1 : \mathbb{N}[n, n]$  mátrixot is, ahol  $\pi[i, j]$  az algoritmus által kiszámolt, az  $i$  indexű csúcsból a  $j$  indexű csúcsba vezető optimális úton a  $j$  csúcs közvetlen megelőzője, ha  $i \neq j$  és létezik út  $i$ -ból  $j$ -be. Különben  $\pi[i, j] = 0$ .

**Előfeltétel:** A gráfban nincs negatív kör. (Ezt az algoritmus ellenőrzi.)

A továbbiakban gráf csúcsait 1-től  $n$ -ig indexeljük és a csúcsokat az indexükkel azonosítjuk.

Az algoritmusunk a  $\langle (D^{(0)}, \pi^{(0)}), (D^{(1)}, \pi^{(1)}), \dots, (D^{(n)}, \pi^{(n)}) \rangle$  mátrixpárosorozatot állítja elő, amit a következőképpen definiálunk.

**4.2. Jelölés.**  $i \xrightarrow[k]{\text{opt}} j$  az  $i$  csúcsból a  $j$  csúcsba vezető út, azzal a megszorítással, hogy az úton a közbenső csúcsok indexe  $\leq k$  ( $i > k$  és  $j > k$  megengedett, továbbá  $i, j \in 1..n$  és  $k \in 0..n$ ).

**4.3. Jelölés.**  $i \xrightarrow[\text{opt}]{k} j$  az  $i$  csúcsból a  $j$  csúcsba vezető legrövidebb körmentes út, azzal a megszorítással, hogy az úton a közbenső csúcsok indexe  $\leq k$ . Ha több ilyen út lenne, azt vesszük, ahol a közbenső csúcsok indexeinek maximuma a lehető legkisebb.

---

<sup>3</sup>Mindkettő az ún. *dinamikus programozás* iskolapéldája [2].

**4.4. Mj.**  $k$  szerinti indukcióval adódik, hogy amennyiben létezik  $i \xrightarrow{k} j$  út  $\Rightarrow$  az  $i \xrightarrow[k]{opt} j$  út egyértelműen definiált, ui. a negatív körök hiánya miatt  $i = j$  esetén  $i \xrightarrow[k]{opt} j = \langle i \rangle$ ,  $i \neq j$  esetén pedig

- $\exists i \xrightarrow[\text{opt}]{0} j = \langle i, j \rangle \iff (i, j) \in G.E.$
  - $k \in 1..n$  esetén pedig egy  $i \xrightarrow[\text{opt}]{k} j$  úttal kapcsolatban két lehetőség van:  
 $i \xrightarrow[\text{opt}]{k} j = i \xrightarrow[\text{opt}]{k-1} j \quad \vee \quad i \xrightarrow[\text{opt}]{k} j = i \xrightarrow[\text{opt}]{k-1} k \xrightarrow[\text{opt}]{k-1} j.$

**4.5. Definíció.**  $D_{ij}^{(k)} = \begin{cases} w(i \xrightarrow[k]{\text{opt}} j) & \text{ha létezik } i \xrightarrow[k]{\text{opt}} j \\ \infty & \text{ha nem létezik } i \xrightarrow[k]{\text{opt}} j \end{cases}$

#### 4.6. Definíció.

$$\pi_{ij}^{(k)} = \begin{cases} az & i \xrightarrow[k]{opt} j \text{ úton a } j \text{ csúcs közvetlen megelőzője,} \\ & ha i \neq j \text{ és létezik } i \xrightarrow{k} j \\ 0 & ha i = j \text{ vagy nem létezik } i \xrightarrow{k} j \end{cases}$$

**4.7. Tulajdonság.** A  $D^{(0)}$  mátrix megegyezik a gráf  $A$  csúcsmátrixával, a  $D^{(n)}$  mátrix pedig éppen a kiszámítandó  $D$  mátrix.

#### 4.8. Tulajdonság.

$$\pi_{ij}^{(0)} = \begin{cases} i & \text{ha } i \neq j \wedge (i, j) \text{ a gráf éle} \\ 0 & \text{ha } i = j \vee (i, j) \text{ nem éle a gráfnak} \end{cases}$$

$A \pi^{(n)}$  mátrix pedig megegyezik a kiszámítandó  $\pi$  mátrixszal.

**4.9. Tulajdonság.** A 4.4. megjegyzés alapján,  $k \in 1..n$  esetén:

$$\text{Ha } D_{ij}^{(k-1)} > D_{ik}^{(k-1)} + D_{kj}^{(k-1)}$$

akkor  $D_{i:i}^{(k)} = D_{i:k}^{(k-1)} + D_{k:i}^{(k-1)} \wedge \pi_{i:i}^{(k)} = \pi_{k:i}^{(k-1)}$

különben  $D_{ij}^{(k)} = D_{ij}^{(k-1)} \wedge \pi_{ij}^{(k)} = \pi_{ij}^{(k-1)}$

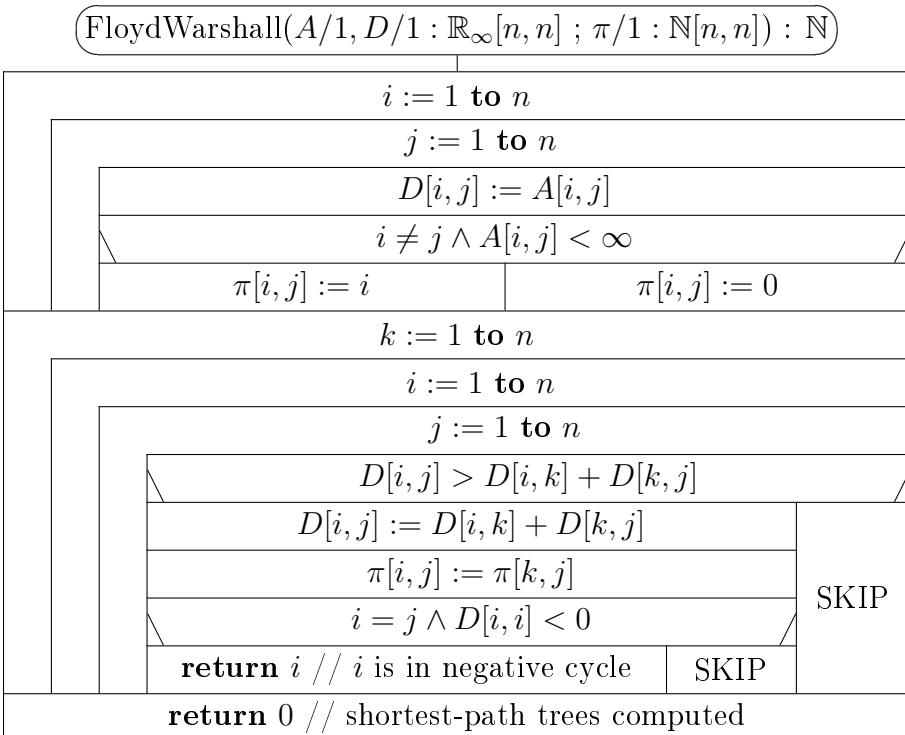
**4.10. Következmény.**  $k \in 1..n$  esetén:

$$D_{ik}^{(k)} = D_{ik}^{(k-1)} \wedge \pi_{ik}^{(k)} = \pi_{ik}^{(k-1)} \quad \wedge \quad D_{kj}^{(k)} = D_{kj}^{(k-1)} \wedge \pi_{kj}^{(k)} = \pi_{kj}^{(k-1)}$$

Ez azt jelenti, hogy a  $D^{(k)}$  mátrix  $k$ -adik sora és oszlopa ugyanaz, mint  $D^{(k-1)}$ -é, és a  $\pi^{(k)}$  mátrix  $k$ -adik sora és oszlopa is ugyanaz, mint  $\pi^{(k-1)}$ -é.

Mivel  $D_{ij}^{(k)}$  csak a  $D_{ij}^{(k-1)}$ , a  $D_{ik}^{(k-1)}$  és a  $D_{kj}^{(k-1)}$  értékektől függ, valamint  $D_{ik}^{(k)} = D_{ik}^{(k-1)} \wedge D_{kj}^{(k)} = D_{kj}^{(k-1)}$ , a  $D$  mátrix kiszámításához nem kell segéd-mátrixokat tárolni. A fizikailag is létező  $D$  mátrixot az elméleti  $D^{(0)}$  mátrix elemeivel inicializáljuk, az alábbi függvény első, kettős ciklusával, majd  $k = 1$ -től  $n$ -ig kiszámoljuk  $D^{(k-1)}$ -ből  $D^{(k)}$ -t, az alábbi függvény háromszorosan beágyazott ciklusával, fizikailag véigig ugyanazt a  $D$  mátrixot használva. Ugyanígy, a  $\pi$  mátrixból is elég egy példány.

Ha a  $D$  mátrix főátlójában negatív érték jelenik meg, akkor negatív kört találtunk (ennek meggondolását az Olvasóra bízzuk).



Az algoritmus műveletigényéhez elég meggondolni, hogy az első külső ciklus  $n$ -szer, a belső  $n^2$ -szer fut le, így az inicializálás műveletigénye  $\Theta(n^2)$ . Ugyanígy, ha nincs a gráfban negatív kör, akkor a második külső ciklus minden egyik iterációjának futási ideje  $\Theta(n^2)$ , így az összes iterációjáé  $\Theta(n^3)$ , ami egyben a teljes algoritmus maximális műveletigénye is, azaz  $MT(n) \in \Theta(n^3)$ . Ha van a gráfban negatív kör, ez akár a második külső ciklus első iterációja alatt kiderülhet, így  $mT(n) \in \Theta(n^2)$ .

#### 4.1.1. A legrövidebb utak minden csúcspárra probléma *visszavezetése* a legrövidebb utak egy forrásból feladatra

Vegyük észre, hogy a Floyd-Warshall (FW) algoritmus által  $D$  és  $\pi$  mátrixok  $i$ -edik sora a *legrövidebb utak egy forrásból* feladat megoldása  $s = i$  esetére. Megfordítva, ha minden  $s \in 1..n$  értékre megoldjuk a *legrövidebb utak egy forrásból* feladatot, megkapjuk a *legrövidebb utak minden csúcspárra* probléma megoldását is.

Az alábbiakban – a teljesség igénye nélkül – megvizsgálunk néhány esetet.

Ha például a gráfunk DAG, ilyen módon a *legrövidebb utak minden csúcspárra* probléma megoldása a legrosszabb esetben is  $\Theta(n * (n + m))$  idő alatt számolható ki, ami ritka gráfokon  $\Theta(n^2)$ , tehát nagysárenddel gyorsabb, mint az FW algoritmus. Sűrű gráfokon viszont – feltéve, hogy a csúcsok többségéből a gráfunk nagy része elérhető –  $\Theta(n^3)$  a műveletigény, ami a gyakorlatban a nagyobb rejtett konstansok miatt lassúbb futást eredményez.

Hasonló eredményeket kaphatunk, ha élsúlyozatlan gráfokra szélességi keresést alkalmazunk.

Ha a gráfunk élsúlyai nemnegatívak, a Dijkstra algoritmust minden  $s \in 1..n$  értékre végrehajtva  $MT(n, m) \in O(n * (n + m) * \log n)$ . Ritka gráfokra ez még mindig csak  $O(n^2 * \log n)$ , ami aszimptotikusan lényegesen jobb, mint az FW algoritmus  $\Theta(n^3)$  műveletigénye, tehát nemnegatív élsúlyú, nagyméretű, ritka gráfokon ez lesz a jobb megoldás. Sűrű gráfokra a *felső becslés* most  $MT(n, m) \in O(n^3 * \log n)$ , ami rosszabb, mint az FW esetén.

Ha csak annyit tudunk, hogy nincs a gráfunkban negatív kör, a QBF algoritmust minden  $s \in 1..n$  értékre végrehajtva  $MT(n, m) \in O(n * n * m)$ , ami – legalábbis a legrosszabb esetet tekintve, és feltételezve, hogy nincs lényegesen kevesebb él, mint csúcs a gráfban – sosem ad jobb *felső becslést*, mint amit az FW algoritmus esetén kaptunk.

## 4.2. Gráf tranzitív lezártja (TC)

Ebben az alfejezetben csak azzal foglalkozunk, hogy egy hálózatban (gráfban) honnét hova lehet eljutni. Az eljutás módja és költsége most nem érdekel bennünket. Ebből célból vezetjük be a címben jelzett fogalmat.

**4.11. Definíció.** A  $G = (V, E)$  gráf tranzitív lezártja alatt a  $T \subseteq V \times V$  relációt értjük, ahol

$$(u, v) \in T \iff \text{ha } G\text{-ben az } u \text{ csúcsból elérhető a } v \text{ csúcs.}$$

**4.12. Jelölés.**  $\mathbb{B} = \{0; 1\}$

Amenyiben a gráfunk csúcsai az  $1..n$  indexekkel azonosíthatók, a gráfot ábrázolhatjuk az  $A/1 : \mathbb{B}[n, n]$  csúcsmátrixszal (az esetleges élsúlyuktól eltekintve), tranzitív lezártját pedig a  $T/1 : \mathbb{B}[n, n]$  mátrix segítségével, ahol

$T[i, j] \iff \text{ha az } A \text{ mátrixszal ábrázolt gráfban van út az } i \text{ csúcsból a } j \text{ csúcsba.}$

A  $T$  mátrix kiszámításához definiáljuk a  $\langle T^{(0)}, T^{(1)}, \dots, T^{(n)} \rangle$  mátrixsorozatot, aminek utolsó tagja magával a  $T$  mátrixszal lesz egyenlő.

**4.13. Definíció.**  $T_{ij}^{(k)} \iff \exists i \xrightarrow{k} j \quad (k \in 0..n \wedge i, j \in 1..n)$

**4.14. Tulajdonság.** (A  $T$  mátrixok rekurzív megadása.)

$$T_{ij}^{(0)} = A[i, j] \vee (i = j) \quad (i, j \in 1..n)$$

$$T_{ij}^{(k)} = T_{ij}^{(k-1)} \vee T_{ik}^{(k-1)} \wedge T_{kj}^{(k-1)} \quad (k \in 1..n \wedge i, j \in 1..n)$$

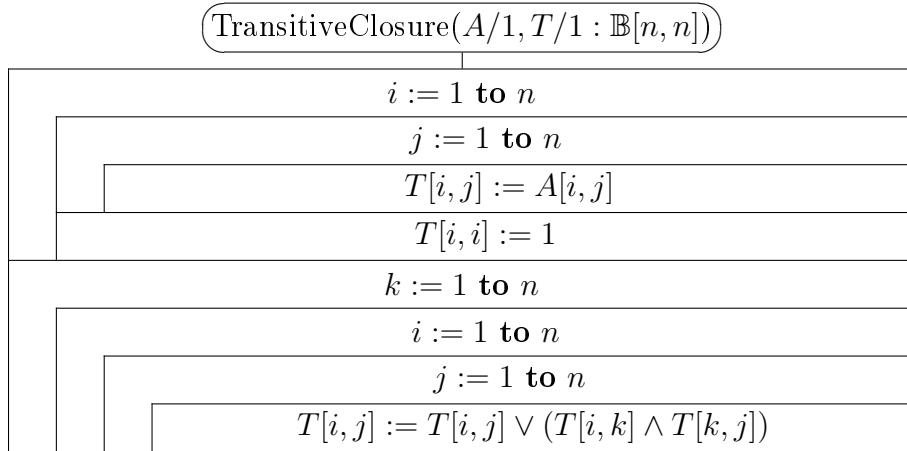
**4.15. Következmény.**

$$T_{ik}^{(k)} = T_{ik}^{(k-1)} \wedge T_{kj}^{(k)} = T_{kj}^{(k-1)} \quad (k \in 1..n \wedge i, j \in 1..n)$$

Ez azt jelenti, hogy a  $T^{(k)}$  mátrix  $k$ -adik oszlopa és sora ugyanaz, mint a  $T^{(k-1)}$  mátrixé.  $(k \in 1..n)$

Mivel  $T_{ij}^{(k)}$  csak a  $T_{ij}^{(k-1)}$ , a  $T_{ik}^{(k-1)}$  és a  $T_{kj}^{(k-1)}$  értékektől függ, valamint  $T_{ik}^{(k)} = T_{ik}^{(k-1)} \wedge T_{kj}^{(k)} = T_{kj}^{(k-1)}$ , a  $T$  mátrix kiszámításához nem kell segédmátrixokat tárolni. A fizikailag is létező  $T$  mátrixot az elméleti  $T^{(0)}$  mátrix elemeivel inicializáljuk, az alábbi eljárás első, kettős ciklusával, majd  $k = 1$ -től  $n$ -ig kiszámoljuk  $T^{(k-1)}$ -ből  $T^{(k)}$ -t, az alábbi eljárás háromszorosan beágyazott ciklusával, fizikailag végig ugyanazt a  $T$  mátrixot használva:

Amikor a háromszorosan beágyazott ciklus végrehajtása során  $T[i, j]$  új értékét számolom ki, az elméleti mátrixsorozat  $T_{ij}^{(k)}$  elemét határozom meg. Az értékadás végrehajtása előtt még egyrészt  $T[i, j] = T_{ij}^{(k-1)}$ , másrészt pedig  $T[i, k] = T_{ik}^{(k)} = T_{ik}^{(k-1)}$  és  $T[k, j] = T_{kj}^{(k)} = T_{kj}^{(k-1)}$ , tehát mindegy, hogy a második külső ciklus adott iterációján belül a  $T[i, k]$ , illetve a  $T[k, j]$  már értéket kapott-e.



A fenti algoritmusra  $T(n) \in \Theta(n^3)$  az FW algoritmusnál már alkalmazott gondolatmenethez teljesen hasonlóan adódik.

Az is világos, hogy a tranzitív lezárt eredményképpen  $T[i, j] \iff D[i, j] < \infty$  az FW algoritmus végrehajtása után ( $i, j \in 1..n$ ).

Ez az algoritmus ezt az egyszerűbb feladatot gyakorlatilag mégis hatékonyabban oldja meg, mint az FW a magáét, az egyszerűbb ciklusmagok miatt.

#### 4.2.1. A tranzitív lezárt kiszámításának *visszavezetése* szélességi keresésre

A szélességi keresés után,  $s = i$  esetben éppen azok a csúcsok lesznek feketék, amelyek elérhetők  $i$ -ből.

Ha tehát lefuttatjuk a szélességi keresés egyszerűsített változatát, ahol  $T[i, j] \iff \text{color}(j) \neq \text{white}$ , éppen a  $T$  mátrix megfelelő sorát kapjuk meg,  $MT(n, m) \in \Theta(n + m)$  műveletigénnel.

A mátrix összes sorát így  $\Theta(n * (n + m))$  maximális futási idővel kapjuk meg, ami ritka gráfok esetén  $\Theta(n^2)$ , azaz aszimptotikusan jobb, mint a TC algoritmus, a gráf sűrűségétől független műveletigénye.

Sűrű gráfok esetében viszont a szélességi keresésekkel is  $\Theta(n^3)$  lesz a maximális műveletigény, ami a gyakorlatban hosszabb futási időt eredményez, a nagyon egyszerű TC algoritmussal összehasonlítva.