# Проєкт з дискретної математики: Алгоритм Борувки

Автори проєкту: Кирило Шихальов (ДМ 4) та Олексій Степаник (ДМ 4)

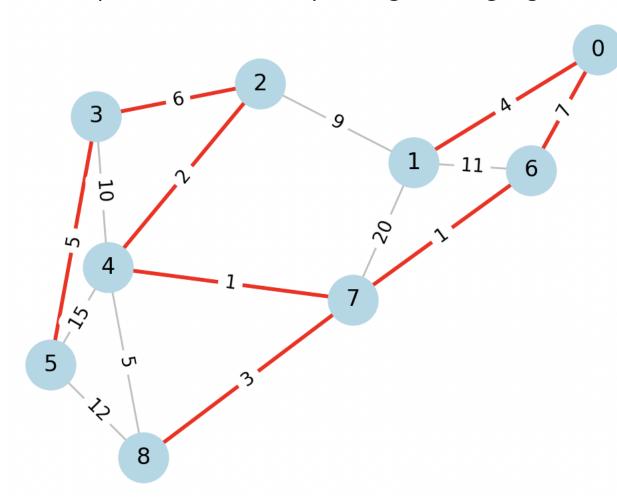
21 квітня 2024 р.

# 1 Формальний опис алгоритму

## 1.1 Основні задачі

Наш алгоритм є жадібним, неорієнтованим і зважаним. Головною задачею є пошук мінімального кістякового дерева в зваженому зв'язному графі.

# Graph with Minimum Spanning Tree Highlighted



## 1.2 Вхідні та вихідні дані

Вхідні дані - зважений зв'язний граф, представлений як набір вершин та ребер, кожне з яких має вагу. Вихідні дані - мінімальне кістякове дерево, яке з'єднує всі вершини без циклів з мінімальною сумою ваг.

## 1.3 Алгоритм

```
function Boruvka(G):
input: graph G with weights on edges
output: minimum spanning tree T
for each vertex v in G:
    create a set {v}
T = empty graph with the same vertices as G
while T has fewer than n-1 edges:
    for each set S in the set of sets:
        find the edge e with the smallest weight that connects S with a vertex outside S
if e does not create a cycle in T:
    add e to T
unite the sets that e connect
```

#### 1.4 Просторові оцінки

Часова складність:  $O(E \log V)$ , де E - кількість ребер, а V - кількість вершин. Просторова складність: O(V + E).

## 2 Програмна реалізація, (коменатарі до неї)

Наш алгоритм працює за принципом створення графу і згодом пошук мінімального кістякового дерева. Спочатку ми зробили реалізацію неорієнтованого графу з вершинами та ребрами. Кожна вершина має суміжні вершини та список ребер, до яких вона належить. Кожне ребро має два кінцеві вершини та вагу. В об'єкті Graph ми зробили список, який містить в собі вершини та ребра. Він має усі методи роботи з графом, наприклад такі, як додавання та видалення вершин, ребер, а також для перевірки суміжності двох вершин. Також реалізовані методи для отримання списку суміжності вершини та перетворення графу в матрицю суміжності. Обрано такі рішення та типи даних: Використано класи Vertex та Еdge для представлення вершин та ребер відповідно. Кожен клас містить необхідні поля та конструктори. Vertex: Репрезентує вершину в графі. Кожна вершина має ім'я, список сусідів і список ребер. Еdge: Репрезентує ребро в графі. Кожне ребро з'єднує дві вершини і має вагу. Для представлення графу використано клас Graph, який містить список

вершин та ребер. Використання списків дозволяє легко маніпулювати вершинами та ребрами графу. В ціломую Код використовує клас List із .NET Framework для зберігання вершин і ребер, що забезпечує функціональність динамічного масиву та амортизований час доступу O(1), звичайно ми також могли щроиби і через Hash, але вибрали працювати з лістами, бо мають більший функціонал . У гіршому випадку методи Add і Remove зі списку мають час виконання O(n), але це прийнятно для використання за призначенням. Також були створені два методи перший з яких це AdjacencyList він повертає список списків сусідів, де кожен внутрішній список містить сусідів вершини. Це представлення дозволяє ефективну ітерацію сусідів вершини з часом виконання O(deg(v)) для вершини ступеня deg(v). Другий Метод AdjacencyMatrix він повертає двовимірний масив, який представляє графік як матрицю суміжності. Це представлення дає змогу ефективно знаходити ваги ребер між вершинами, а час виконання для доступу до одного запису становить O(1). Але час виконання для створення матриці суміжності дорівнює  $O(n^2)$ , де n - кількість вершин.

Загалом, код забезпечує гнучку та ефективну реалізацію структур даних графів.

## 3 Посилання на GitHub-репозиторій

https://github.com/Oleksii-Stepanyk/DM\_Project

### 4 Експериментальна частина

## Схема експерименту та обрані параметри

Для проведення чисельних експериментів, нам потрібно визначитись з параметрами, а саме зі щільністю та розмірністю графа. Оскільки наш алгоритм шукає мінімальне кістякове дерево графу, найкраще буде перевірити його в умовах, коли ребер багато і степені вершин ≈ хоча б половині кількості вершинL

# 5 Висновки

(Тут ваші висновки)