# ALGORITMI E STRUTTURE DATI

#### **Prof. Manuela Montangero**

A.A. 2022/23

Programmazione Dinamica All Pairs Shortest Paths

"E' vietata la copia e la riproduzione dei contenuti e immagini in qualsiasi forma.

E' inoltre vietata la redistribuzione e la pubblicazione dei contenuti e immagini non autorizzata espressamente dall'autore o dall'Università di Modena e Reggio Emilia."



#### **PROBLEMA**:

**INPUT**: Grafo G = (V,E), con V = {1,2,...,n} funzione peso sugli archi  $c: E \to R$  che non genera cicli negativi

**OUTPUT**: cammini minimi tra ogni coppia di nodi di G

#### **SOLUZIONE 1:**

Eseguire l'algoritmo di Bellman-Ford IVI volte, usando ogni nodo del grafo come sorgente.

Costo computazionale  $O(|V|) \cdot O(|V| \cdot |E|) \in O(|V|^2 |E|)$ 

#### **PROBLEMA**:

**INPUT**: Grafo G = (V,E)

funzione peso sugli archi  $c: E \rightarrow R$  che non

genera cicli negativi

OUTPUT: cammini minimi tra ogni coppia di nodi di G

#### **SOLUZIONE 2:**

Progettare un algoritmo che usi la programmazione dinamica

#### **SOTTOPROBLEMA:**

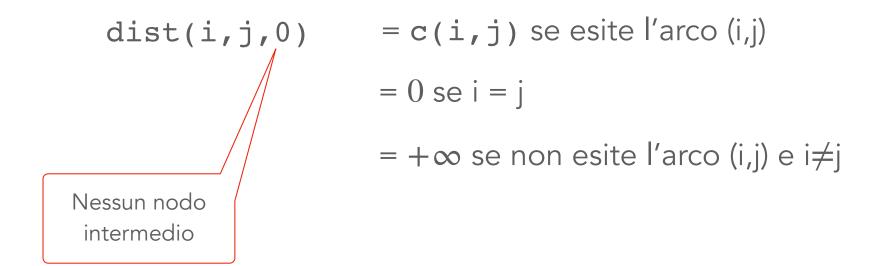
Dati tre nodi i,j,k di V, definiamo

 $i, j, k = 0, 1, 2, \dots, n$ 

Abbiamo bisogno di n matrici! Se tale cammino minimo non esiste dist(i,j,k) =  $+\infty$ 

assomiglia a quello che abbiamo fatto per lo zaino senza ripetizione!

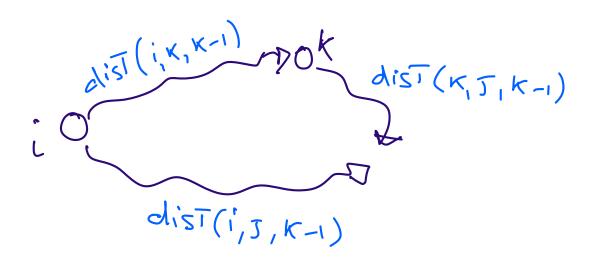
Quali lunghezze siamo in grado di calcolare facilmente?



Come possiamo scrivere dist(i,j,k) in funzione di sottoproblemi più piccoli?

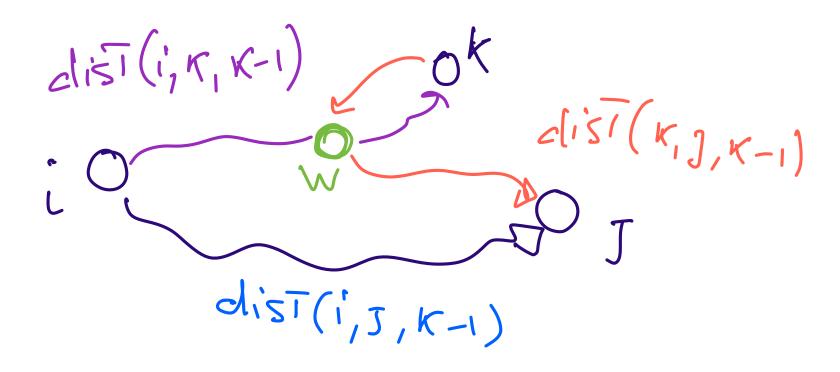
Il cammino più breve tra i e j o passa per k o non ci passa

Come possiamo scrivere dist(i,j,k) in funzione di sottoproblemi più piccoli?

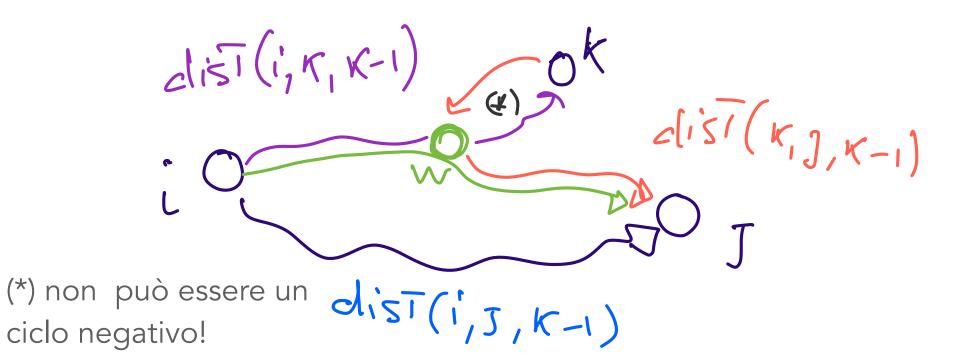


$$\label{eq:dist(i,j,k)} \text{dist(i,j,k-1)} \\ \text{dist(i,k,k-1)} + \text{dist(k,j,k-1)} \\$$

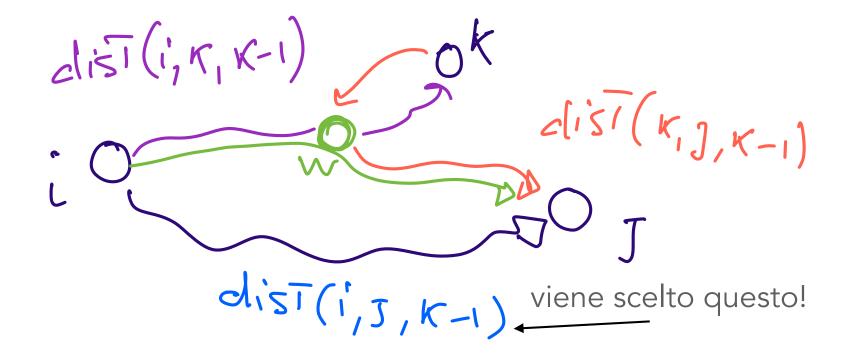
E se i cammini da i a k e da k a j condividono (almeno) un nodo?



Il cammino che va da i a j passando per w ma non per k, non è più lungo della somma di dist(i,k,k-1) e dist(k,j, k-1) ed è lungo almeno come dist(i,j,k-1)



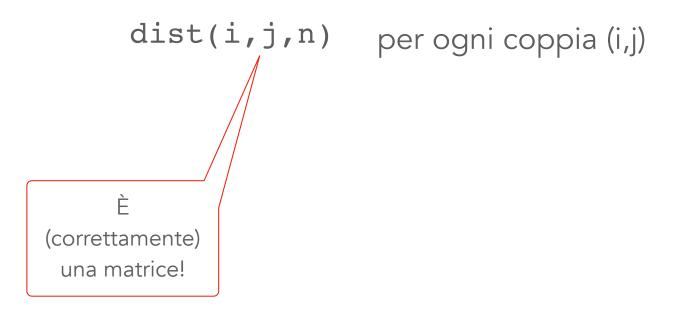
```
dist(i,j,k-1) \leq dist(i,k,k-1) + dist(k,j,k-1)
minimo
```



Come possiamo scrivere dist(i,j,k) in funzione di sottoproblemi più piccoli?

 $\label{eq:percalcolare} \text{Per calcolare la matrice relativa a k} \\ \text{abbiamo bisogno solo della} \\ \text{matrice relativa a k-1} \\ \\ \text{dist}(\texttt{i},\texttt{j},\texttt{k}-\texttt{1}) \\ \text{dist}(\texttt{i},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{1}) + \text{dist}(\texttt{k},\texttt{j},\texttt{k}-\texttt{1}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{i},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{1}) + \text{dist}(\texttt{k},\texttt{j},\texttt{k}-\texttt{1}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{i},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{1}) + \text{dist}(\texttt{k},\texttt{j},\texttt{k}-\texttt{1}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{i},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k},\texttt{k}-\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k},\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dist}(\texttt{k}) \\ \\ \text{dist}(\texttt{k}) + \text{dis$ 

Quali sono le lunghezze dei cammini minimi? (valore della soluzione ottima)



Per calcolare tutte le lunghezze dei cammini minimi

#### Floyd-Warshall(G,c)

```
for i = 1 to n do
  for j = 1 to n do
   if i = j
     then dist[i,j,0] := 0
     else dist[i,j,0] := +∞
for all (i,j)∈ E do
   dist[i,j,0] := c(i,j)
```

### Costo computazionale $O(n^3)$

Inizializzazione  $O(n^2)$ 

```
for k = 1 to n do
  for i = 1 to n do
  for j = 1 to n do
```

Tre for annidati  $O(n^3)$ 

Riempimento una cella di

```
\label{eq:dist}  \begin{aligned} \text{dist}[\text{i},\text{j},\text{k}] &= \min \left\{ \begin{aligned} \text{dist}[\text{i},\text{j},\text{k}-1] \\ \text{dist}[\text{i},\text{k},\text{k}-1] + \text{dist}[\text{k},\text{j},\text{k}-1] \end{aligned} \right.
```

una matrice O(1)

return dist[i,j,n] ∀(i,j)

#### **OSSERVAZIONE:**

se i=k, per ogni j=1,2,..., n abbiamo che:

$$\label{eq:dist(k,j,k-1)} \begin{aligned} \text{dist(k,j,k-1)} \\ \text{dist(k,k,k-1)} + \text{dist(k,j,k-1)} \\ &= 0 \end{aligned}$$



$$dist(k, j, k) = dist(k, j, k - 1)$$

La riga k-esima della matrice k è UGUALE alla riga k-esima della matrice k-1

#### **OSSERVAZIONE:**

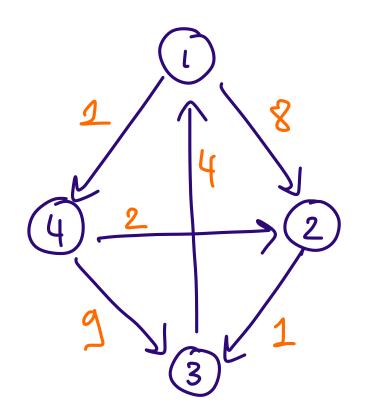
se j=k, per ogni i = 1, 2, ..., n abbiamo che:

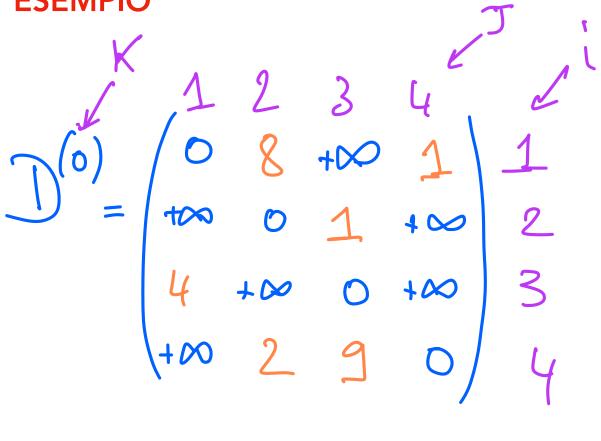
$$\label{eq:dist(i,k,k)} \begin{aligned} \text{dist(i,k,k-1)} \\ \text{dist(i,k,k-1)} + \\ \text{dist(k,k,k-1)} \\ &= 0 \end{aligned}$$



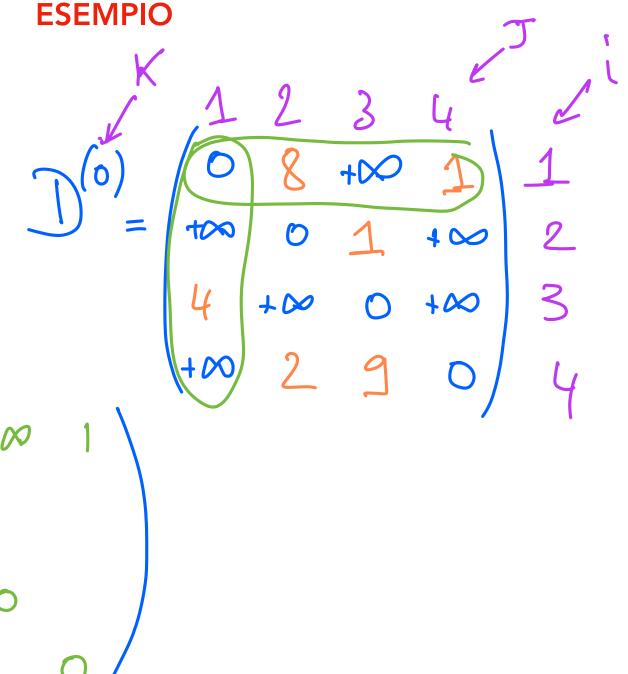
$$dist(i, k, k) = dist(i, k, k - 1)$$

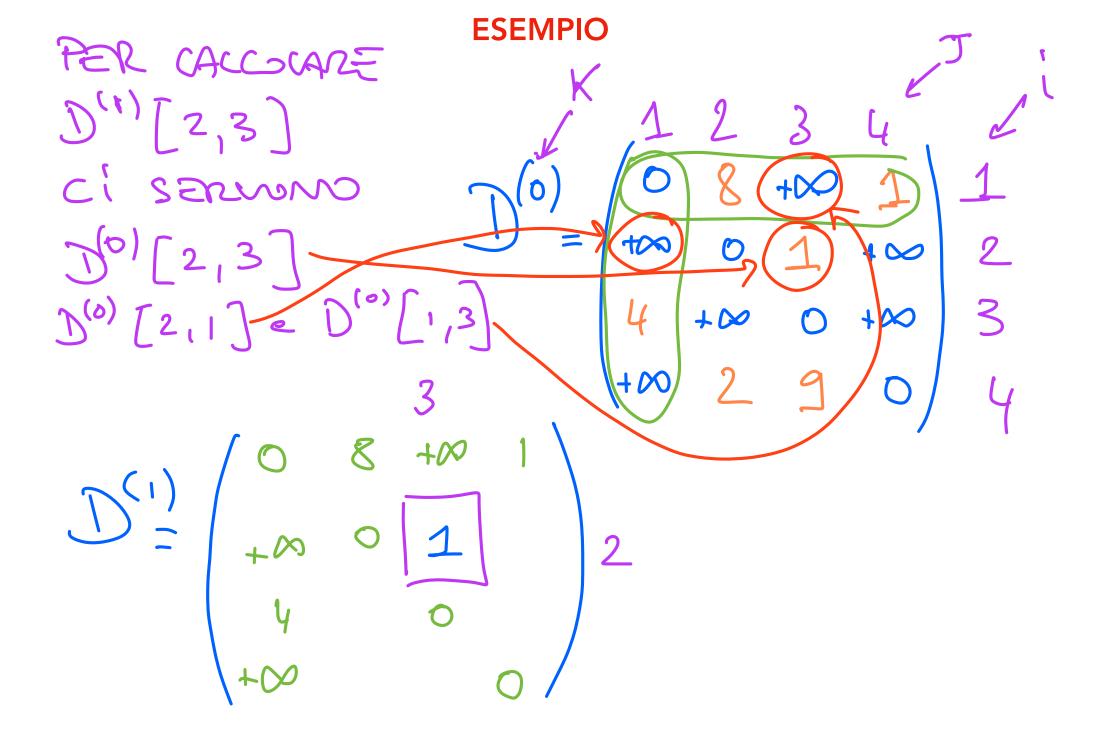
La colonna k-esima della matrice k è UGUALE alla colonna k-esima della matrice k-1

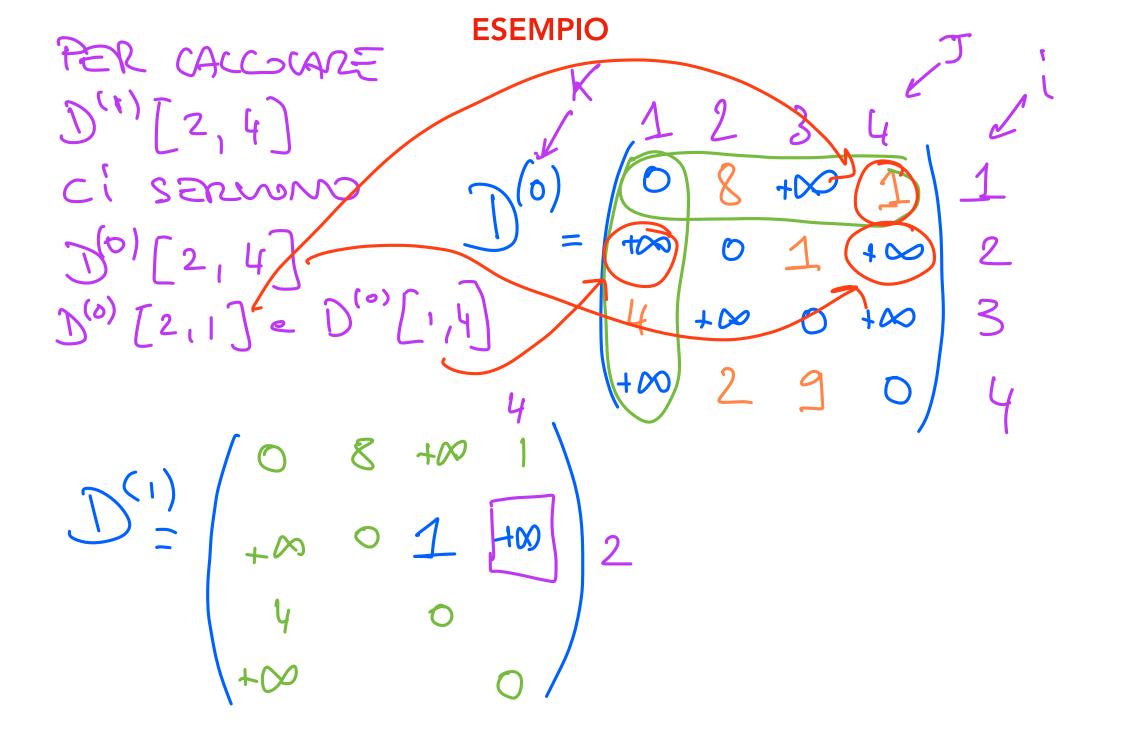


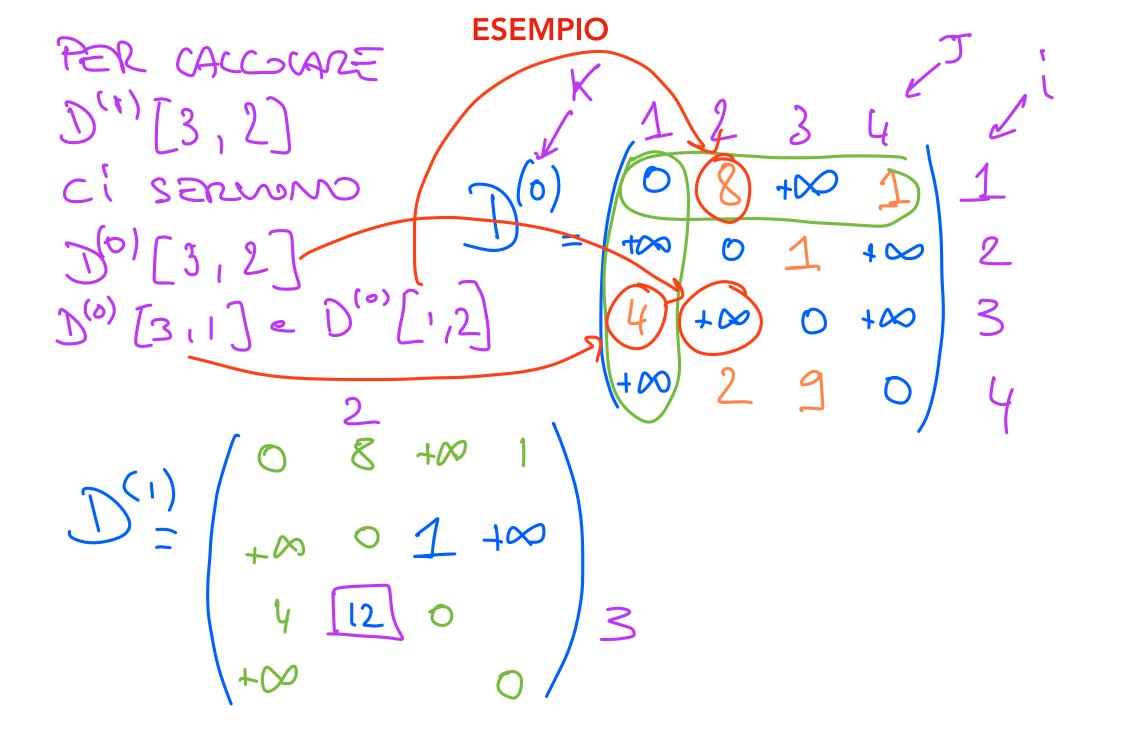


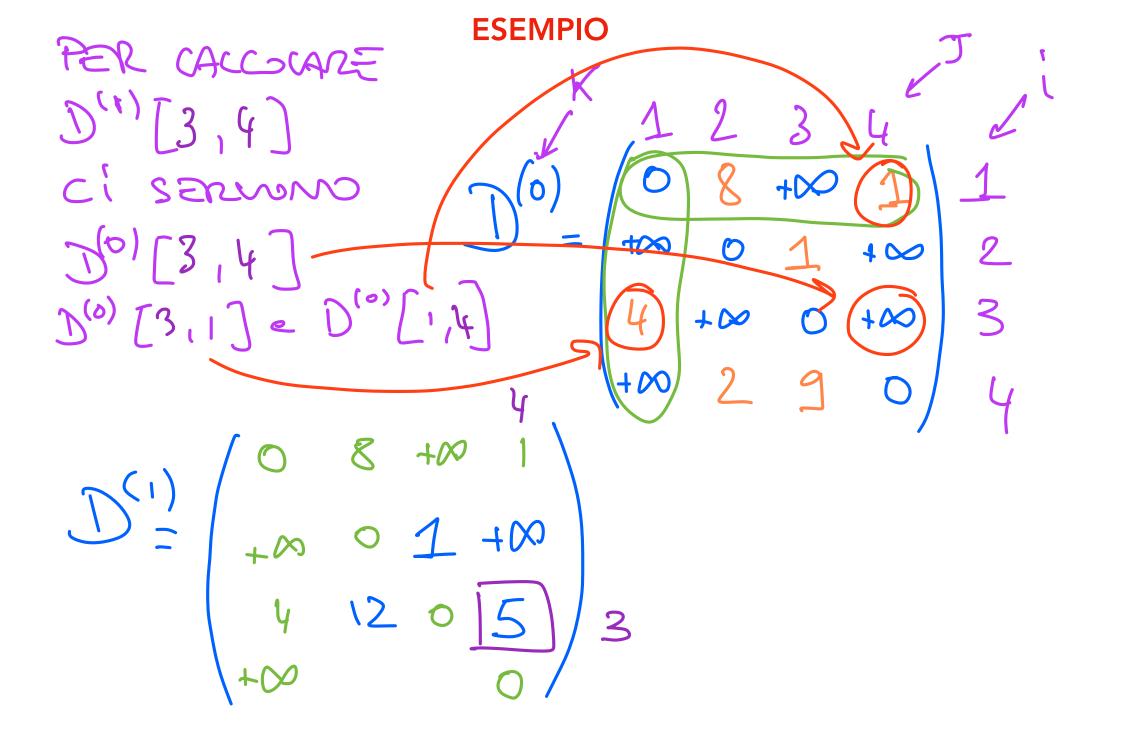
#### Ricopiamo in D<sup>(1)</sup> la riga 1, la colonna 1 e la diagonale

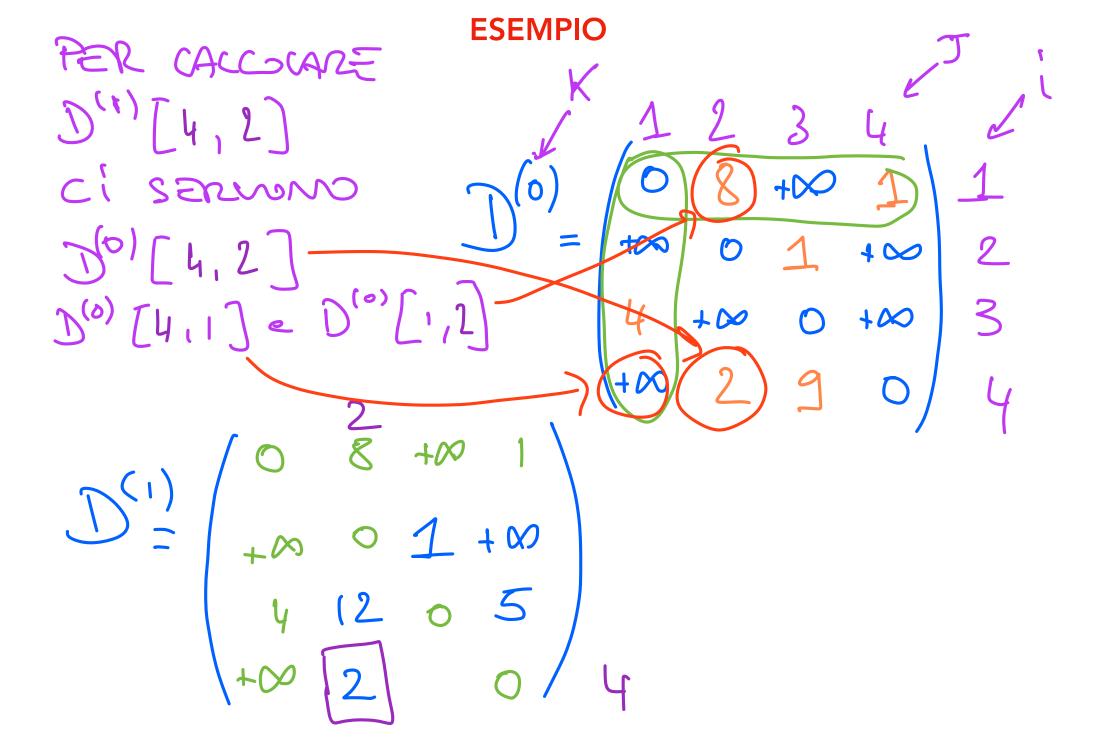


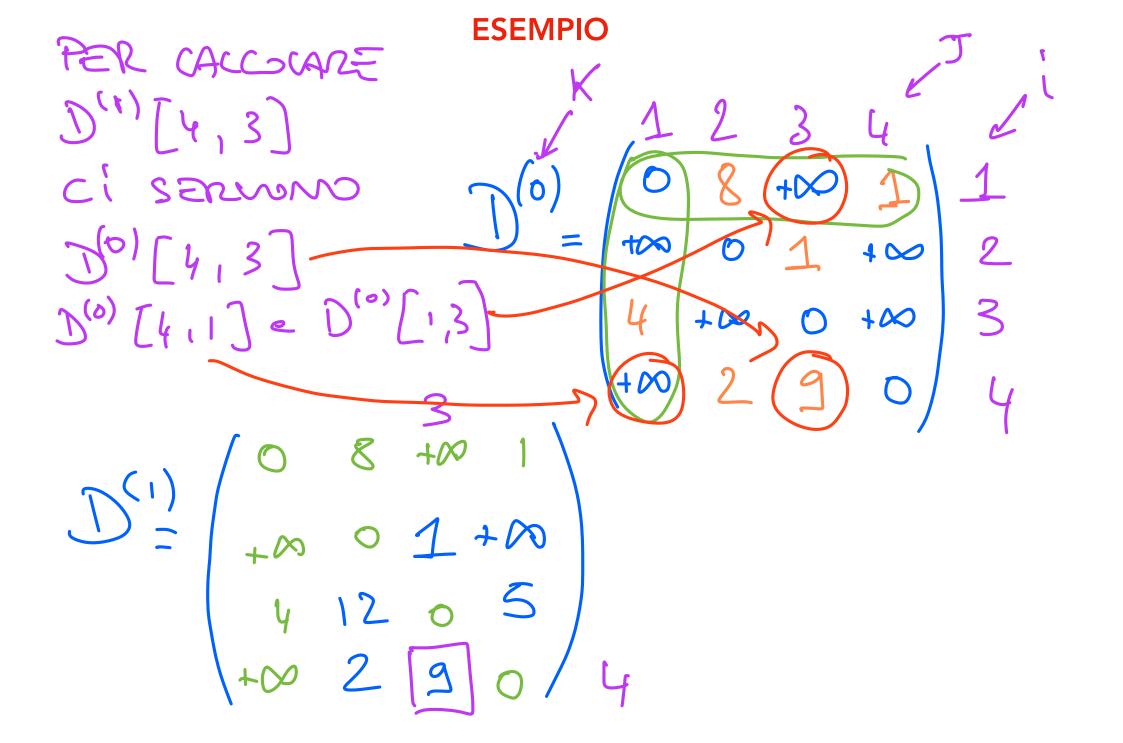








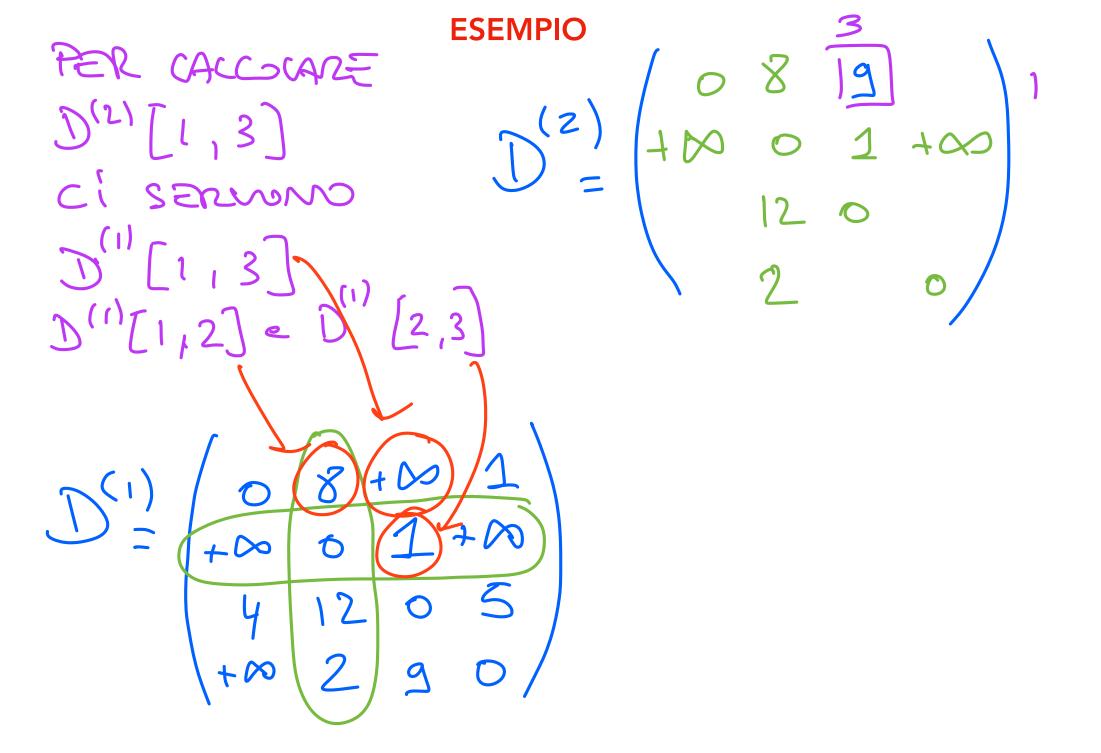




Ricopiamo in D<sup>(2)</sup> la riga 1, la colonna 1 e la diagonale

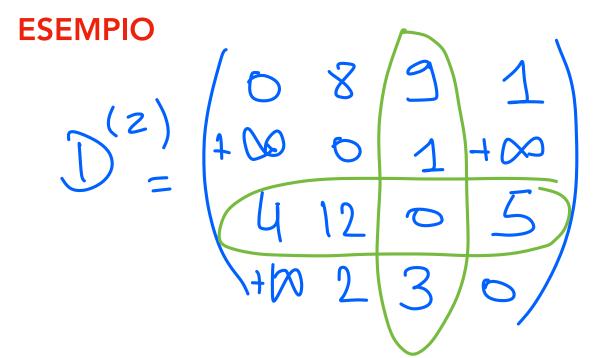
$$D^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 & 8 \\ + 1 & 0 & 1 & +\infty \\ 12 & 0 & 2 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 & 8 + 89 & 1 \\ + 89 & 6 & 1 + 89 \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ + 89 & 2 & 9 & 0 \end{pmatrix}$$

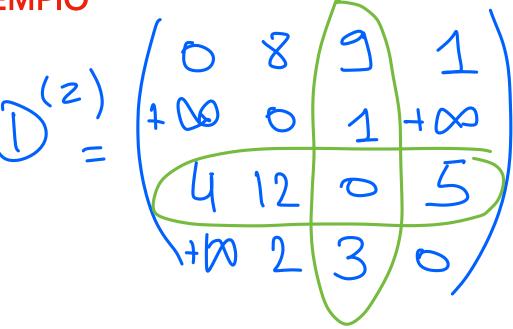


$$D^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 & 8 & 9 & 1 \\ + 10 & 0 & 1 & + \infty \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ + 10 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

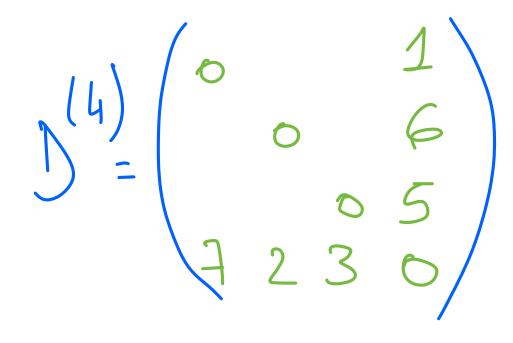
$$D^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 & 8 + 100 & 1 \\ + 00 & 5 & 1 + 100 \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ + 00 & 2 & 9 & 0 \end{pmatrix}$$







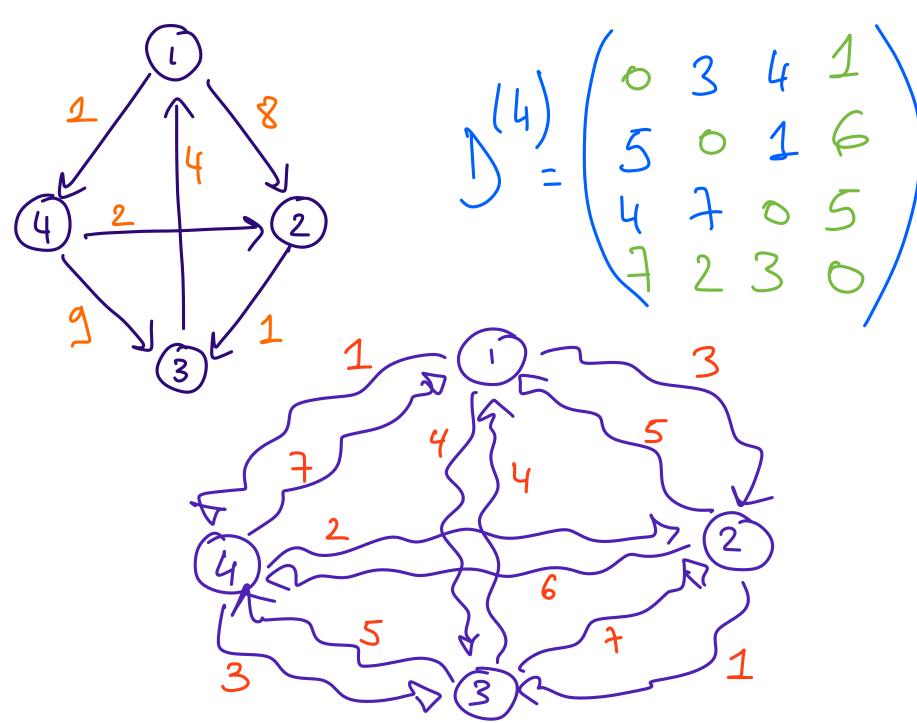
Alcuni valori sono migliorati perché si può usare anche il nodo 3



$$T^{(3)} = \begin{pmatrix} 0 & 8 & 9 & 1 \\ 5 & 0 & 1 & 6 \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ 7 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

$$\int_{3}^{3} = \begin{pmatrix} 0 & 8 & 9 & 1 \\ 5 & 0 & 1 & 6 \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ 7 & 2 & 3 & 0 \end{pmatrix}$$

Alcuni valori sono migliorati perché si può usare anche il nodo 4



Per calcolare tutti i cammini minimi

Inizializzazione:

$$P[i,j] = \begin{cases} i \text{ se esiste } (i,j) \in E \\ 0 \text{ altrimenti} \end{cases}$$

#### FACOLTATIVO da qua in poi

Per calcolare tutti i cammini minimi

per ogni coppia di nodi (i,j) teniamo traccia del predecessore di j sul cammino minimo che va da i a j —> P[i,j]

Durante la computazione dei dist[i,j,k]

```
if dist[i,j,k-1] > dist[i,k,k-1]+dist[k,j,k-1]
then P[i,j] := P[k,j]
```

il nuovo predecessore di j sul cammino minimi da i a j è il predecessore di j sul cammino minimi da k a j

se abbiamo trovato un cammino più breve di quello precedentemente trovato passando da k

Per calcolare tutti i cammini minimi

per ogni coppia di nodi (i,j) teniamo traccia del predecessore di j sul cammino minimo che va da i a j

Alla fine, per trovare il cammino minimo da i a j:

$$p_1 = P[i,j], p_2 = P[i,p_1], p_3 = P[i,p_2],$$

$$..., p_t = P[i,p_{t-1}], i = P[i,p_t]$$

e il cammino è dato da: i,  $p_t$ ,  $p_{t-1}$ , ...,  $p_3$ ,  $p_2$ ,  $p_1$ , j

Per calcolare tutti i cammini minimi

per ogni coppia di nodi (i,j) teniamo traccia del predecessore di j sul cammino minimo che va da i a j

Alla fine, per trovare il cammino minimo da i a j:

$$p_1 = P[i,j], p_2 = P[i,p_1], p_3 = P[i,p_2],$$

$$..., p_t = P[i,p_{t-1}], i = P[i,p_t]$$

e il cammino è dato da: i,  $p_t$ ,  $p_{t-1}$ , ...,  $p_3$ ,  $p_2$ ,  $p_1$ , j

Costo computazionale O(n)