

算法设计与分析

Computer Algorithm Design & Analysis 2022.03

何琨

brooklet60@hust.edu.cn

群 号:638562638





Chapter 23 Minimum Spanning Trees

最小生成树

布线问题:



在电子电路设计中,通常需要将多个组件的针脚连接在一起。 设有n个针脚,则至少需要n-1根连线连接(每根连线连接两个针脚)。问怎么连线才能使所使用的连线总长度最短?

建模:最小生成树

将布线问题用一个连通无向图G=(V,E)表示,**结点表示针脚**,**边表示针脚之间的连线**。对每条边 $(u,v) \in E赋予$ **权重** $\omega(u,v)$ 表示连接针脚(结点)u和v的代价(连线长度)。

问题的解:

找G中的一个无环子集 $\mathbb{T} \subseteq \mathbb{E}$,使之既能够将所有的结点(针脚)连接起来,又具有最小的权重,即使得 $\omega(T) = \sum_{(u,v)\in T} \omega(u,v)$ 的值最小。

生成树:

由于T无环,并且连通所有的结点,所以T必然是一棵树,称这样的树为图G的生成树(Spanning Tree)。

- 图G的生成树是G的一个子图T=(V,E'), T是树且V_T=V_G, E'⊆E
- ◆ 对于带权图,生成树的成本等于树中所有边的权重之和。

最小生成树: 具有最小权重的生成树称为最小成本生成树,简称 最小生成树。

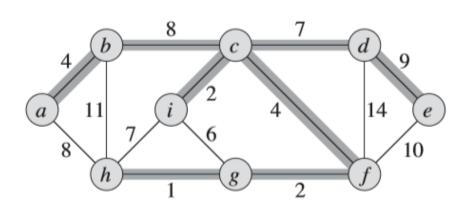


图23.1 连通图的最小生成树

- 一个连通图的最小生成树。
- 边上标记了权重,属于最小生成 树的边用阴影表示。
- 生成树的总权重是37。
- 注:最小生成树并不一定唯一。



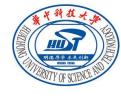
23.1 最小生成树的形成

对无向连通图G=(V,E)和权重函数 $\omega:E\rightarrow R$,如何找出G的最小生成树?

- MST性质
- 一个贪心策略设计如下:

在每个时刻,该方法生长最小生成树的一条边,并在整个策略的实施过程中,管理一个遵守下述循环不变式的边的集合A:

在每遍循环之前,A是某棵最小生成树的一个子集。



. **处理策略**:每一步,我们选择一条边(u, v)加入集合A,使得

小生成树的子集。

A不违反循环不变式,即A∪{(u,v)}后还是某棵最

》这样的边使得我们可以"安全地"将之加入到集合A而不会破坏A的循环不变式,因此称之为集合A的"安全边"。

算法描述:

GENERIC-MST(G, w)

- $1 \quad A = \emptyset$
- 2 **while** A does not form a spanning tree
- 3 find an edge (u, v) that is safe for A
- $A = A \cup \{(u, v)\}$
- 5 return A

循环不变式:

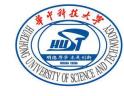
初始化: 在算法第一行之后,集 合A为空,直接满足循环不变式。

保持: 算法2[~]4行的循环通过只加入安全边来构造A, 故可以维持循环不变式。

终止: 所有加入到A中的边都属于 某棵最小生成树, 因此, 某个时 刻while一定终止, 且第5行所返 回的集合A必然是一棵最小生成树。

说明: 算法第3行找一条安全边,这条安全边必然是存在的。因为在执行算法第3行时,循环不变式告诉了我们存在一棵生成树,满足 $A \subseteq T$ 。在进入whi1e循环时,**A是T的真子集**,因此必然存在一条边 $(u,v) \in T$,使得 $(u,v) \notin A$,并且 (u,v) 对于集合A是安全的。

怎么寻找安全边?



定义:

切割: 无向图G=(V, E)的一个切割(S, V-S)是集合V的一个划分。 如图所示:

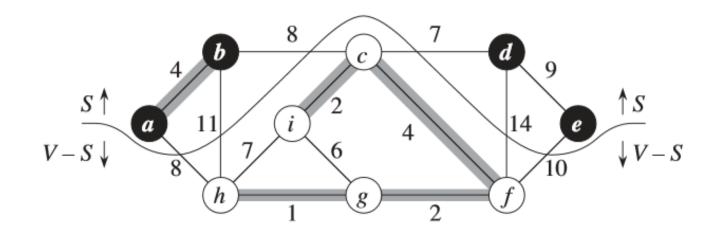
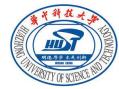
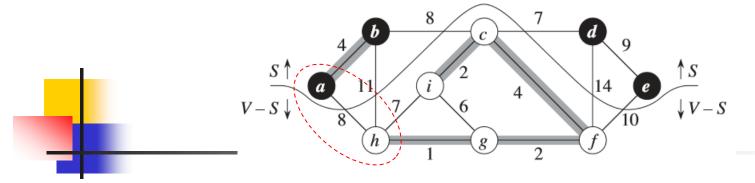


图23-2 图23-1的一个切割(S,V-S)





横跨切割:如果一条边 $(u,v) \in E$ 的一个端点在集合S中,另一个端点在集合V-S中,则称该条边横跨切割(S,V-S)。

尊 重:如果**边集A**中不存在横跨该切割的边,则称该切割<mark>尊</mark> 重集合A。

轻量级边:在横跨一个切割的所有边中,权重最小的边称为**轻量** 级边。

- > 轻量级边可能不是唯一的。
- 》一般,如果一条边是满足某个性质的所有边中权重最小的,则称该边是满足 给定性质的一条轻量级边。

例

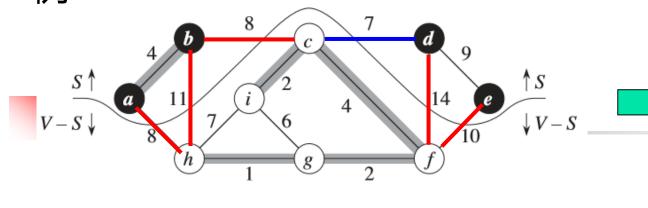


图23-1的一个切割(S,V-S)

▶ 横跨切割(S, V-S)的边:

(b, c), (c, d), (b, h), (d, f), (a, h), (e, f)

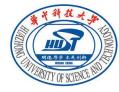
▶ **轻量级边:** (c, d)是唯一一条轻量级边,权重为7。

> 尊 重:

将图中加了阴影的边, (a, b)、(c, i)、(c, f)、(f, g)、(g, h)构成一个集合A,其中不存在横跨该切割的边,故切割(S, V-S)尊重集合A。

- 将切割(S, V-S)中两个集合的 结点分别画在左、右两边, 左边是集合S中的结点,右边 是集合V-S中的结点。
- 横跨切割的边一端连接左边的一个结点,一端连接右边的一个结点。

选择安全边的规则

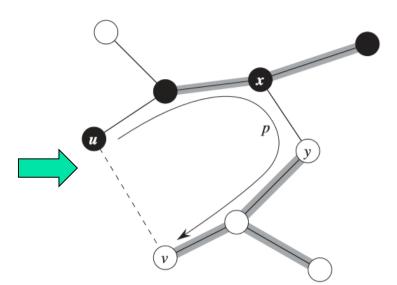


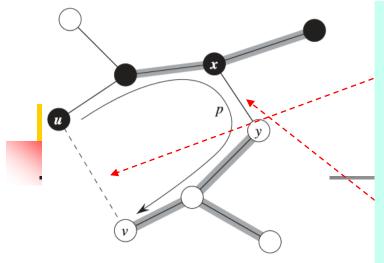
定理23.1 设G=(V, E)是一个在边E上定义了实数值权重函数ω的连通无向图。设集合A为E的一个子集,且A包含在图G的某棵最小生成树中,设(S, V-S)是图G中尊重集合A的任意一个切割,又设(u,v)是横跨切割(S,V-S)的一条轻量级边。那么边(u, v)对于集合A是安全的(即MST性质)。

证明:设T是一棵包含A的最小生成树,且T不包含轻量级边(u,v)

> 注:若T包含轻量级边(u,v),则证毕。

T中包含有G的所有结点,且是一棵树,所以(u,v)与T中从结点u到结点v的简单路径p形成一个环。





对于(u, v)而言,

- u和v分别处在它所横跨的切割(S, V-S)的两端(如 图所示,所有黑色的结点位于集合S中,所有白色 的结点位于集合V-S中);
- ▶ 且**T**中至少有一条属于p的边也横跨该切割(如图中的(x, y)所示)。

设(x,y)是T中属于简单路径p但横跨该切割的边,且根据已知条件:切割(S,V-S)尊重集合A,所以边(x,y)不在集合A中。

由于边(x,y)位于树T中,是从u到v的唯一简单路径上的一条边,所以将该边删除会导致T被分解为两个连通分量。

将(u,v)加上去,则可以将这两个连通分量连接起来再次形成一棵新的生成树,记为 $T'=T-\{(x,y)\}\cup\{(u,v)\}$ 。

<u>b</u>

由于边(u,v)是横跨切割(S,V-S)的一条轻量级边,而且边(x,y)也横跨该切割,所以应有 $\omega(u,v) \leq \omega(x,y)$ 。因此,

$$w(T') = w(T) - w(x, y) + w(u, v)$$

$$\leq w(T).$$

而T是一棵最小生成树,所以还应有 $\omega(T) \leq \omega(T')$ 。

所以 $\omega(T) = \omega(T')$,即**T'一定也是一棵最小生成树**。

另,因为 $A \subseteq T$,且 $(x,y) \not\in A$,所以 $A \subseteq T$ 。因此 $A \cup \{(u,v)\} \subset T'$

由于T'是最小生成树,所以(u, v)对于集合A是安全的。证毕。

循环不变式:在每遍循环之前,A是某棵最小生成树的一个子集。

基于定理23.1理解算法GENERIC-MST

```
GENERIC-MST(G, w)

1 A = \emptyset

2 while A does not form a spanning tree

3 find an edge (u, v) that is safe for A

4 A = A \cup \{(u, v)\}

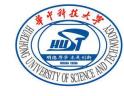
5 return A
```

- 在算法推进的过程中,**集合A始终保持无环状态。**
 - > 因为加入A中每条边都是安全的,使A始终保持为一棵最小生成树子集的状态。
- 算法执行的任意时刻,**图G_A=(V,A)是一个森林。**
 - ▶ G_A中的每个连通分量是一棵树
 - 》某些连通分量可能是仅含一个结点的树,如在初始时,A=Ø,G_A中有 |V|棵树,每棵树都只有一个结点。
 - ▶ 对于安全边(u, v),由于A∪{(u, v)}必须无环,所以(u, v) 连接的是G_A中的两个不同连通分量。

GENERIC-MST(G, w)1 $A = \emptyset$ 2 **while** A does not form a spanning tree 3 find an edge (u, v) that is safe for A4 $A = A \cup \{(u, v)\}$

5

return A



- while循环执行 | V | -1次,每次找出构造最小生成树所需的一条边。
 - ▶ 初始时, A=Ø, G_A中有 | V | 棵树;
 - ▶ 其后每遍循环将GA中树的数量减少1。
 - 》 当整个森林只含有一棵树时,算法终止。此时A是问题的解 (最小成本生成树)。



推论 23.2 设G=(V, E)是一个无向连通图,并有定义在边集合 E上的实数值权重函数 ω 。设集合A为E的一个子集,且A包含在图G 的某棵最小生成树中。设C=(V_C , E_C)为森林 G_A =(V, A)中的一个连通 分量,边(u, v) \in E、(u, v) \notin A 是C连接和 G_A 中其它连通分量的所 有边中权重最小的边。则边(u, v)对于集合A是安全的。

证明:由于C是一个连通分量,与其它连通分量没有边连接,所以定义在C的结点集V_C上的切割(V_C,V-V_C)尊重集合A,即A中没有横跨该切割的边。而边(u,v)就是横跨该切割的一条轻量级边,根据定理23.1,(u,v)对于集合A是安全的。

23.2 Kruskal和Prim算法



Kruskal和Prim算法是求解最小生成树的两个经典算法。它们都是GENERIC-MST算法的具体细化,每种算法都使用一条具体的规则来确定GENERIC-MST算法第3行所描述的安全边:

- Kruskal算法:集合A始终是一个森林,开始时,其结点集就是G的结点集,并且A是所有单节点树构成的森林。之后每次加入到集合A中的安全边是G中连接A的两个不同分量的权重最小的边。
- Prim算法:集合A始终是一棵树,每次加入到A中的安全边是连接 A和A之外某个结点的边中权重最小的边。

注: Kruskal算法和Prim算法都是典型的贪心算法。

1. Kruskal算法



Kruskal算法找安全边的方法:在所有连接森林中两棵不同树的边中,找权重最小的边(u,v)。

》设 C_1 和 C_2 是边(u, v)所连接的两棵树,则边(u, v)一定是 C_1 连接其它连通分量(包括树 C_2)的一条轻量级边,根据推论23.2,边(u, v)是 C_1 的一条安全边。

```
MST-KRUSKAL(G, w)

1 A = \emptyset

2 for each vertex v \in G.V

3 MAKE-SET(v)

4 sort the edges of G.E into nondecreasing order by weight w

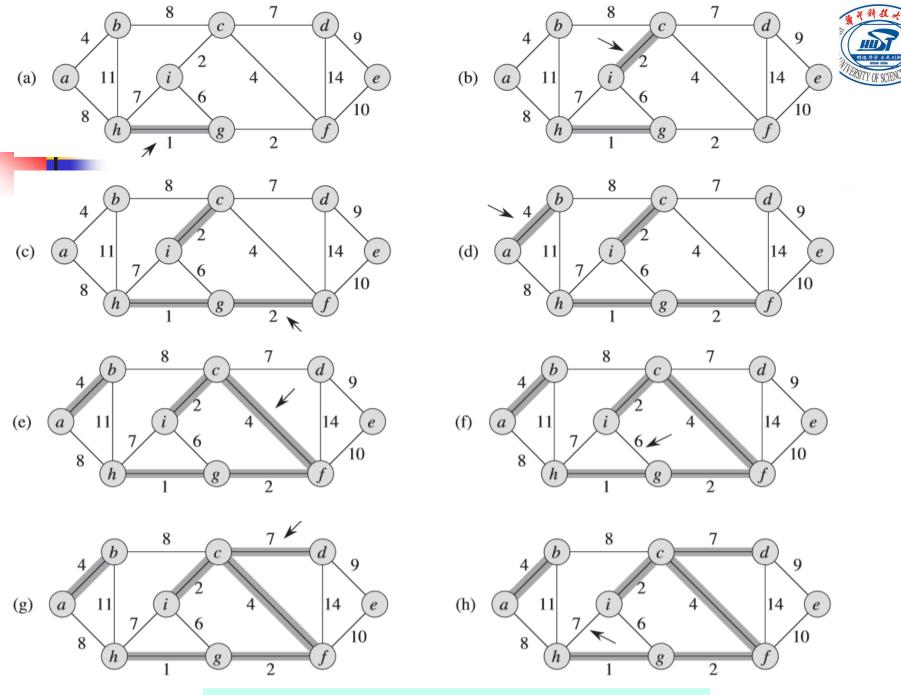
5 for each edge (u, v) \in G.E, taken in nondecreasing order by weight

6 if FIND-SET(u) \neq FIND-SET(v)

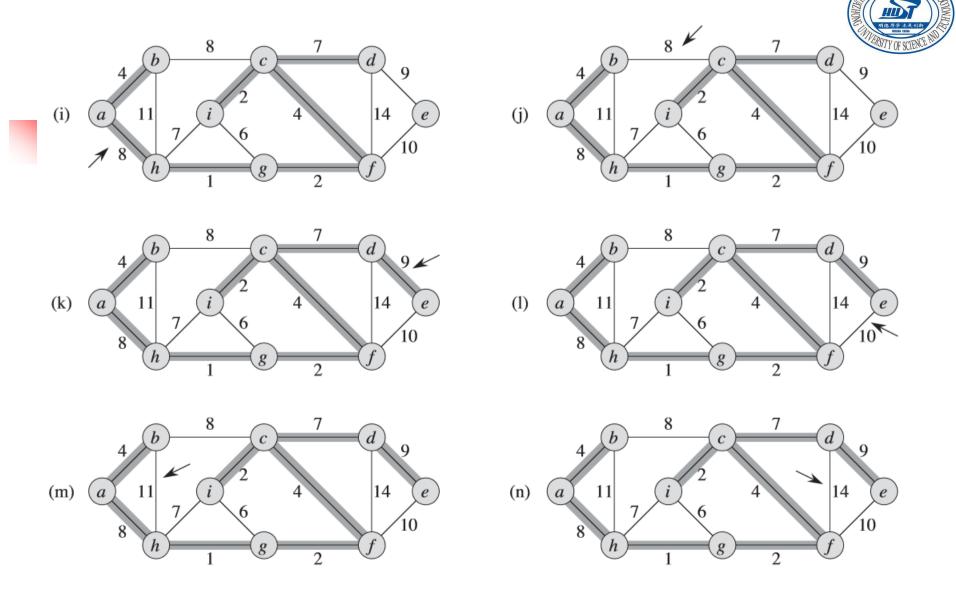
7 A = A \cup \{(u, v)\}

UNION(u, v)

8 世動不相交集合数据结构实现
```



在图23-1上执行Kruskal算法。加了阴影的边属于不断增长的森林A。



在图**23-1**上执行Kruskal算法。加了阴影的边属于不断增长的森林A。(continue)



21

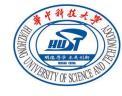
Kruskal算法的时间

- Kruskal算法的运行时间依赖于**不相交集合**数据结构的具体 实现。
- Kruskal算法的时间为: 0(*E* 1g*E*)。
 - 如果再注意到 $|E|<|V|^2$,则有1g|E|=0(1gV),所以Kruskal 算法的时间可表示为0(E 1gV)。

■ (见教材P366)

2022/3/17

2. Prim算法



Prim算法的每一步是在**连接集合A和A之外所有结点**的边中, 选择一条轻量级边加入到A中。根据推论23.2,这条规则所加入的

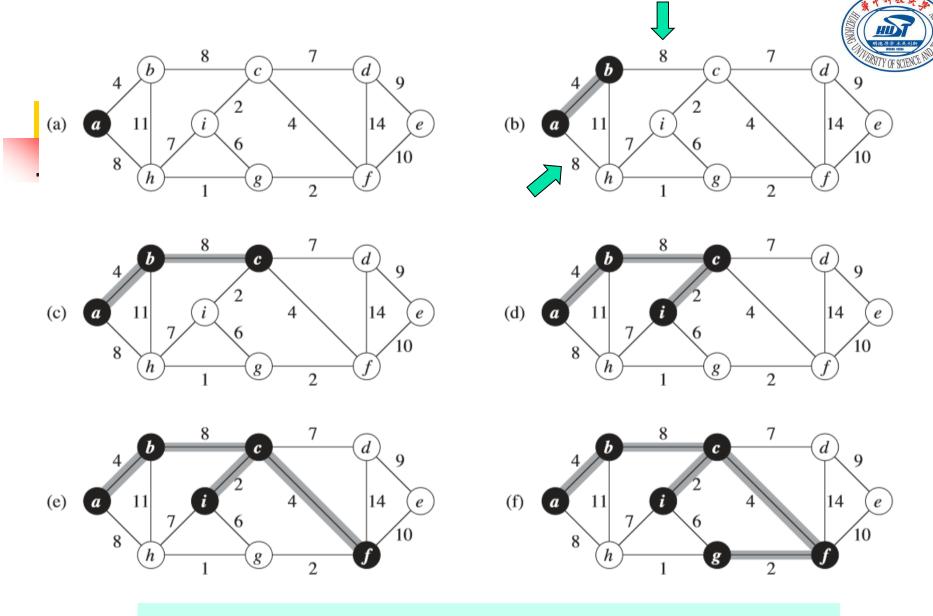
边对于A也是安全的。

Prim算法的基本性质:集合A中的边总是构成一棵树。

```
MST-PRIM(G, w, r)
    for each u \in G.V
         u.key = \infty
         u.\pi = NIL
    r.key = 0
     Q = G.V
     while Q \neq \emptyset
         u = \text{EXTRACT-MIN}(Q)
         for each v \in G.Adj[u]
 8
              if v \in Q and w(u, v) < v. key
 9
                   \nu.\pi = u
10
11
                   v.key = w(u, v)
```

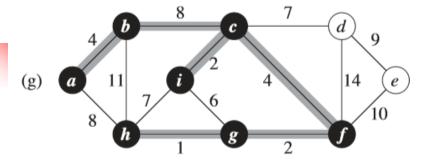
- r是树根,从r.key=0并首次选中r开始。
- 结点的属性key的值是其连接至A的最小权重。
- ▶ 这里使用最小优先队列Q,以快速地选择下一条边
- •_ v.π记录结点v在树中的父结点。
- 算法终止时,最小优先队列Q为空,G的最小成本生成树为:

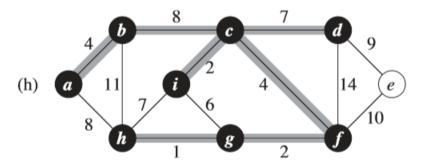
 $A=\{(v,v. \ \sqcap):v\in V-\{r\}\}$

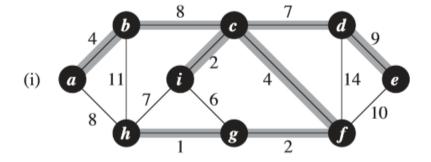


在图23-1上执行Prim算法,初始时根结点为a。加阴影的边和黑色的结点都属于树A。 在算法的每一步,树中的结点就决定了图的一个切割。横跨该切割的一条轻量级边被加入树中。









在图23-1上执行Prim算法,初始时根结点为a。加阴影的边和黑色的结点都属于树A。在算法的每一步,树中的结点就决定了图的一个切割。横跨该切割的一条轻量级边被加入树中。(continue)

2022/3/17



Prim算法的时间

- Prim算法的运行时间依赖于最小优先队列Q的具体实现。
 - > 可用二叉最小优先队列的方式实现。
 - ▶ 每次EXTRACT-MIN的时间是0(1g V)。
 - ▶ EXTRACT-MIN的总时间是O(V 1gV)。
- 其它时间:第11行的赋值操作共需0(E 1gV)。

Prim算法的时间为: O($V \lg V + E \lg V$)=O($E \lg V$)。

- > 从渐进意义上看,Kruskal和Prim算法具有相同的运行时间。
- (见教材P369)

2022/3/17