Drumuri minime în grafuri ponderate

Aplicații



- Dată o hartă rutieră, să se determine
 - un drum minim între două orașe date
 - câte un drum minim între oricare două orașe de pe hartă

Aplicații

- Determinarea de drumuri minime/distanţe numeroase aplicaţii
 - probleme de rutare
 - robotică
 - procesarea imaginilor
 - strategii jocuri
 - probleme de planificare (drumuri critice)

Fie:

- G graf orientat ponderat
- ▶ P drum

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

costul/ponderea/lungimea drumului P

Fie:

- G graf orientat ponderat
- Presupunem că G nu conține circuite de pondere negativă

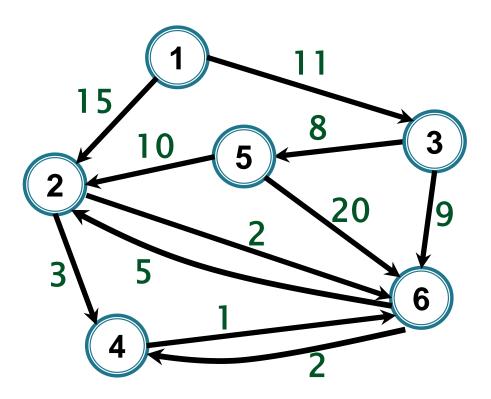
- Fie s, $v \in V$, $s \neq v$.
- Distanța de la s la v

 $\delta_G(s, v) = \min\{ w(P) \mid P \text{ este drum de la s la v} \}$

- Fie s, $v \in V$, $s \neq v$.
- Distanța de la s la v

$$\delta_G(s, v) = \min\{ w(P) \mid P \text{ este drum de la s la v} \}$$

- $\delta_{G}(s, s) = 0$
- Convenţie. $\min \emptyset = \infty$
- Un drum P de la s la v se numește drum minim de la s la v dacă w(P) = $\delta_G(s, v)$



Tipuri de probleme de drumuri minime

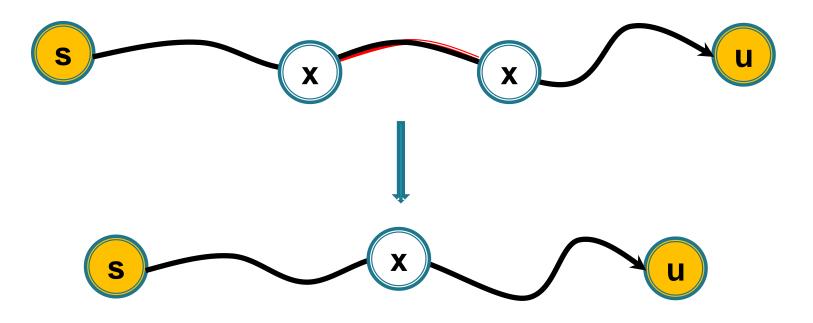
- între două vârfuri date
- de la un vârf la toate celelalte
- între oricare două vârfuri

Situaţii:

- Sunt acceptate şi arce de cost negativ?
- Graful conţine circuite?
- Graful conţine circuite de cost negativ?

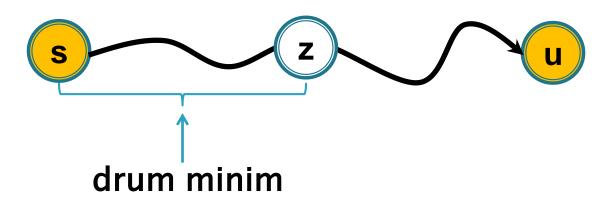
Observații

Observaţia 1. Dacă P este un drum minim de la s la u şi nu există circuite de cost negativ, atunci P este drum elementar.

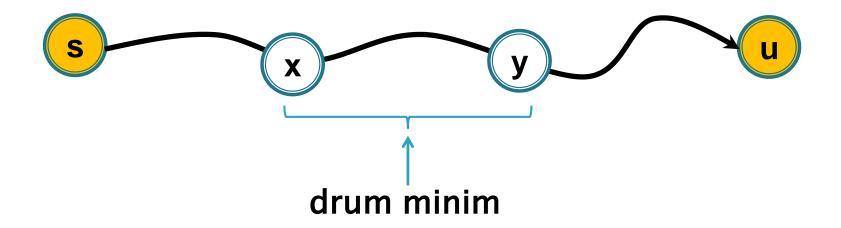


Observații

Observația 2. Dacă P este un drum minim de la s la u și z este un vârf al lui P, atunci subdrumul lui P de la s la z este drum minim de la s la z.



Observații



Drumuri minime de la un vârf s dat la celelalte vârfuri (de sursă unică)

Problema drumurilor minime de <u>sursă</u> <u>unică</u> (de la s la celelalte vârfuri)

Se dau:

un graf orientat ponderat G= (V, E, w), cu

$$w: E \to \mathbb{R}$$

un vârf de start s

Să se determine distanța de la s la fiecare vârf x al lui G / la un vârf dat t (și un arbore al distanțelor față de s/ un drum minim de la s la t)

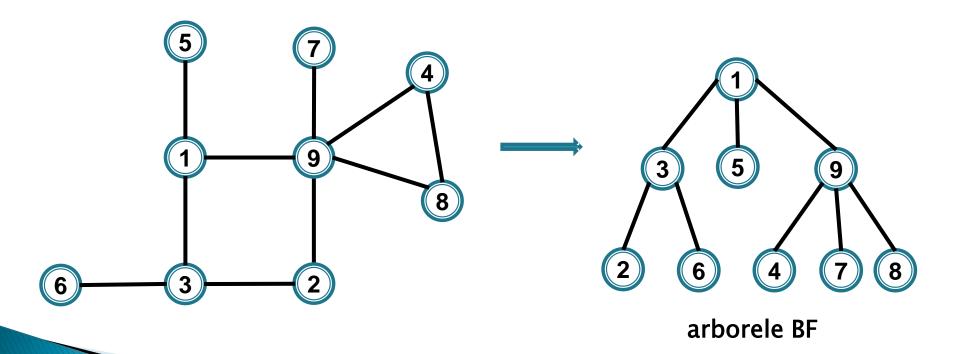


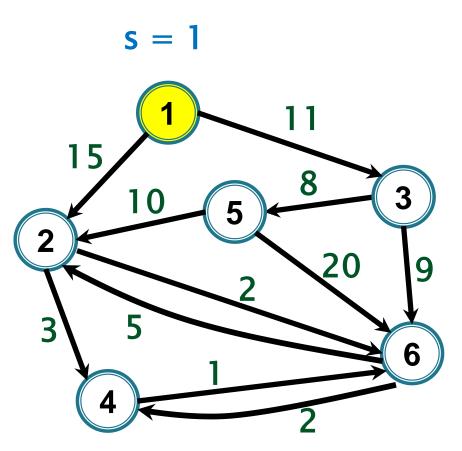
Dacă G <u>nu</u> este ponderat, cum putem calcula distanţele faţă de s?

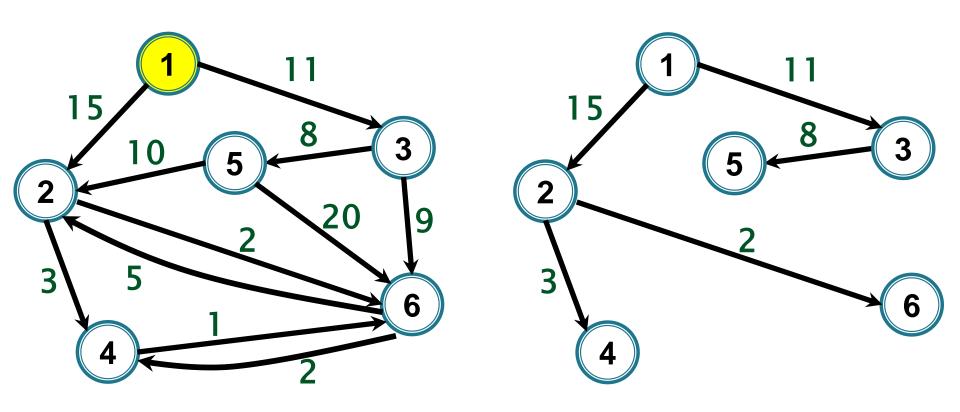
Amintim

În cazul unui graf neponderat, problema se rezolvă folosind parcurgerea BF din s

⇒ arborele BF (al distanțelor față de s)







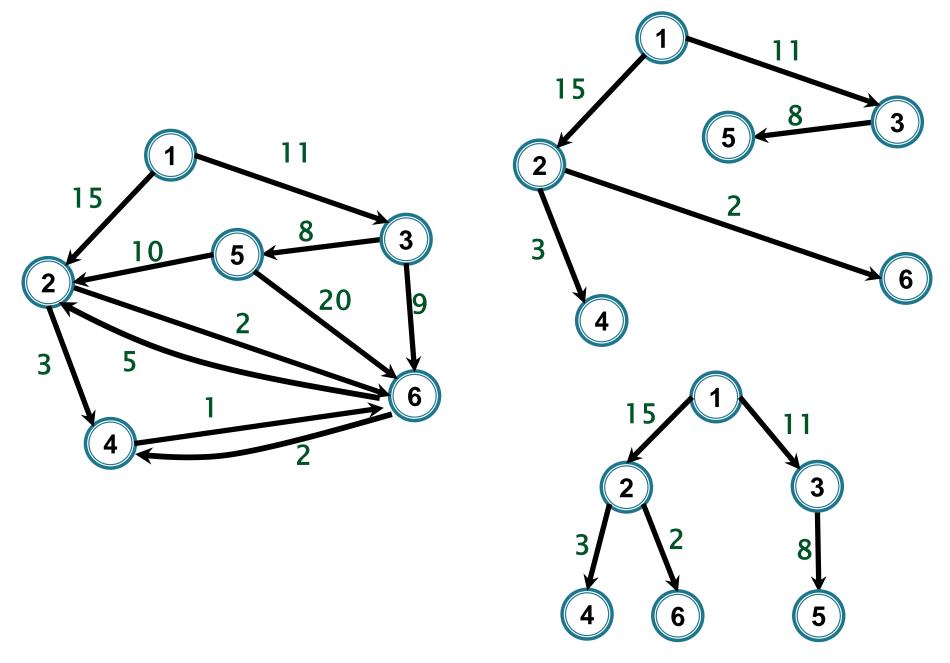
arbore al distanțelor față de 1

Definiție: Pentru un vârf dat s un arbore al distanțelor

<u>față de s</u> = un subgraf T al lui G care **conservă distanțele** de la s la celelalte vârfuri accesibile din s

$$\delta_T(s, v) = \delta_G(s, v), \forall v \in V \text{ accesibil din } s,$$

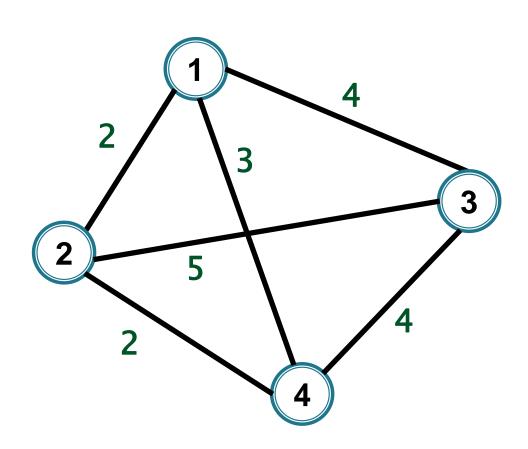
graful neorientat asociat lui T fiind arbore cu rădăcina în s (cu arcele corespunzătoare orientate de la s la frunze)



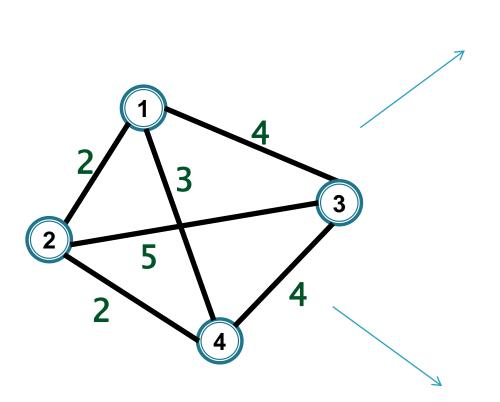
arbore al distanțelor față de 1

- Presupunem că toate vârfurile sunt accesibile din s
- Problema drumurilor minime de sursă unică este echivalentă cu determinarea unui arbore al distanțelor față de s

 Un arbore parţial de cost minim <u>nu</u> este neapărat un arbore de distanţe minime

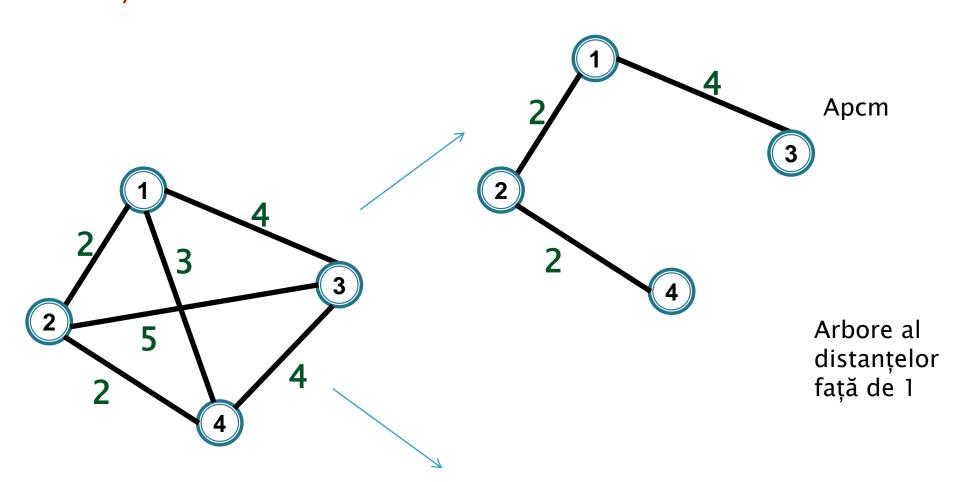


Un arbore parțial de cost minim nu este neapărat un arbore de distanțe minime

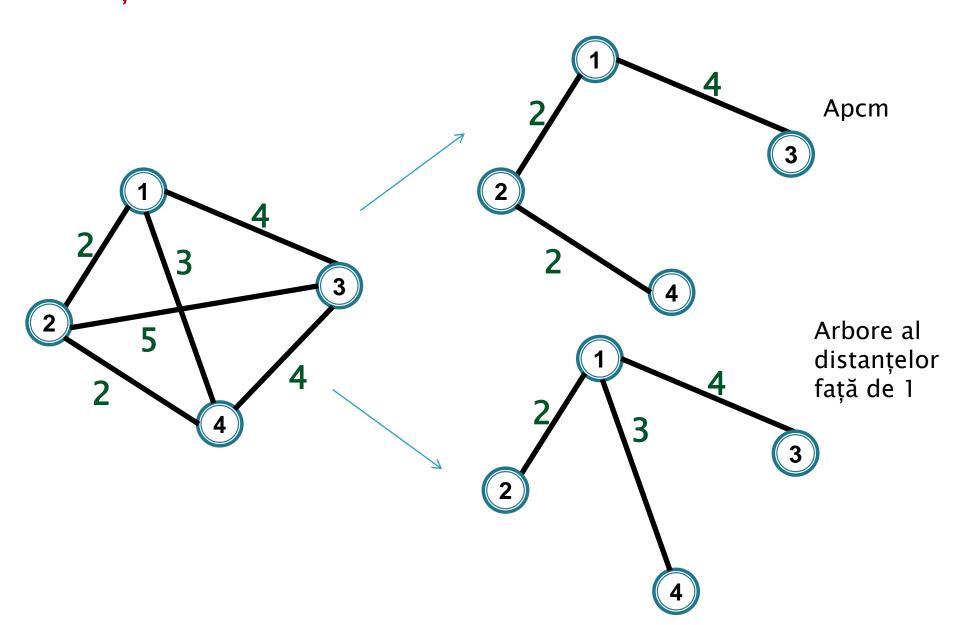


Apcm

Arbore al distanțelor față de 1 Un arbore parțial de cost minim nu este neapărat un arbore de distanțe minime



Un arbore parțial de cost minim nu este neapărat un arbore de distanțe minime



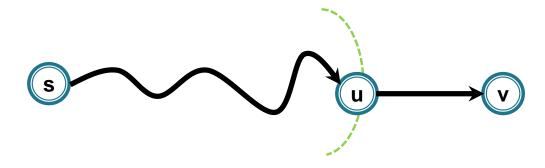


În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanţele faţă de s?

În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanţele faţă de s?



"din aproape în aproape"



Dacă u este predecesor al lui v pe un drum minim de la s la $v \Rightarrow$

$$\delta(\mathsf{s},\mathsf{v}) = \delta(\mathsf{s},\mathsf{u}) + \mathsf{w}(\mathsf{u}\mathsf{v})$$

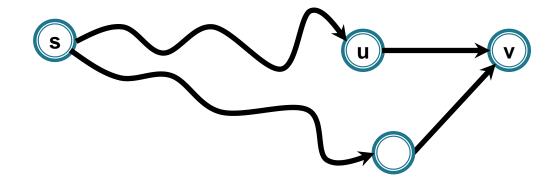
 $\mathsf{Stim}\ \delta(\mathsf{s},\,\mathsf{u})\ \Rightarrow\ \mathsf{aflam}\ \mathsf{si}\ \delta(\mathsf{s},\,\mathsf{v})$

În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanţele faţă de s?



"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s,v)$ ar fi util să ştim deja $\delta(s,u)$ pentru u cu uv \in E (?!toate)

 $\delta(s,v) = \min\{ \delta(s,u) + w(u,v) \mid uv \in E \}$

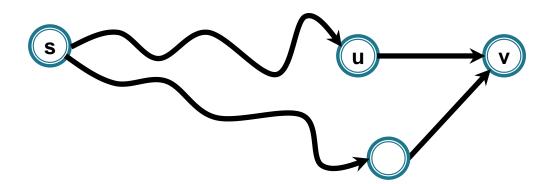


In ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s,v)$ ar fi util să ştim deja $\delta(s,u)$ pentru orice u cu uv \in E



Ar fi utilă o ordonare a vârfurilor astfel încât dacă uv∈E, atunci u se află înaintea lui v



În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanţele faţă de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s,v)$ ar fi util să știm deja $\delta(s,u)$ pentru orice u cu uv \in E

 Ar fi utilă o ordonare a vârfurilor astfel încât dacă uv∈E, atunci u se află înaintea lui v



O astfel de ordonare <u>nu există</u> dacă graful conține circuite

In ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"din aproape în aproape" \Rightarrow când considerăm un vârf v, pentru a calcula $\delta(s,v)$ ar fi util să știm deja $\delta(s,u)$ pentru orice u cu uv \in E

 Ar fi utilă o ordonare a vârfurilor astfel încât dacă uv∈E, atunci u se află înaintea lui v

O astfel de ordonare <u>nu există</u> dacă graful conține circuite



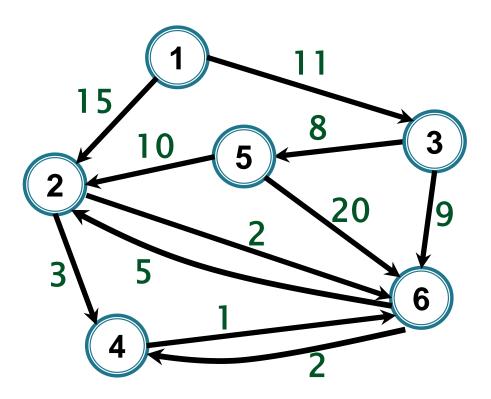
Dacă există circuite - <u>estimăm</u> distanțele pe parcursul algoritmului și considerăm vârful care este <u>estimat</u> a fi cel mai aproape de s

- Algoritmi pentru grafuri orientate cu circuite, dar cu ponderi pozitive - Dijkstra
- Algoritmi pentru grafuri orientate fără circuite (cu ponderi reale) DAGs = Directed Acyclic Graphs
- Algoritmi pentru grafuri orientate cu circuite şi ponderi reale, care detectează existenţa de circuite negative – Bellman-Ford (suplimentar)

Algoritmul lui Dijkstra

Ipoteză:

Presupunem că arcele au <u>cost pozitiv</u> (graful poate conţine circuite)



Algoritmul lui Dijkstra

Idee: La un pas este ales ca vârf curent (vizitat) vârful u care <u>estimat</u> a fi cel mai apropiat de s

 Estimarea pentru u = cel mai scurt drum de la s la u determinat până la pasul curent



Idee: La un pas este ales ca vârf curent (vizitat) vârful u care <u>estimat</u> a fi cel mai apropiat de s

 Estimarea pentru u = cel mai scurt drum de la s la u determinat până la pasul curent

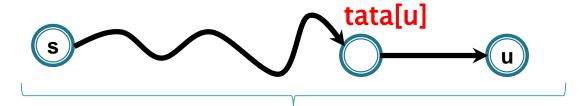
+ se descoperă noi drumuri către vecinii lui ⇒ se actualizează distanțele estimate pentru vecini



- generalizare a ideii de parcurgere BF
- dacă toate arcele au cost egal Dijkstra ≡ BF

Pseudocod

- Reţinem pentru fiecare vârf etichetele
 - d[u] etichetă de distanță
 - tata[u]



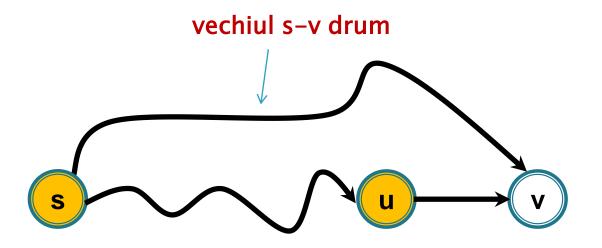
d[u] = costul minim al unui drum de la s la u descoperit până la acel moment

tata[u] = predecesorul lui u pe drumul de cost minim de la s la u descoperit până la acel moment

La un pas

- este selectat un vârf u (neselectat) care "pare" cel mai apropiat de s ⇔ are eticheta d minimă
- Se actualizează etichetele d[v] ale vecinilor lui u –
 considerând drumuri care trec prin u
 - · tehnică de relaxare a arcelor care ies din u

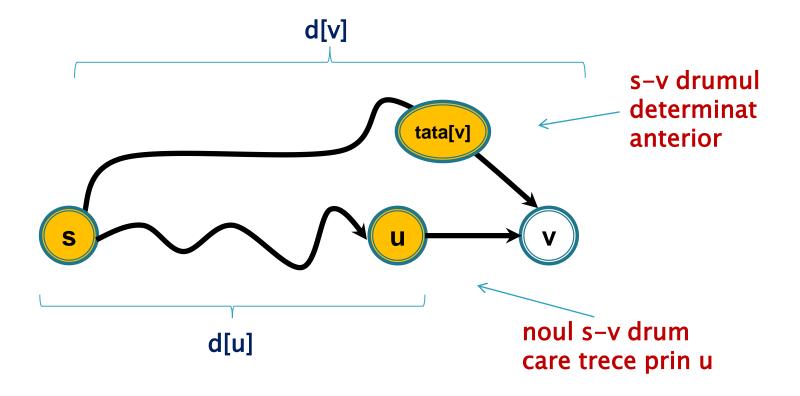
Relaxarea unui arc (u, v) = a verifica dacă d[v] poate fi îmbunătăţit trecând prin vârful u



noul s-v drum care trece prin u

Relaxarea unui arc (u, v) :

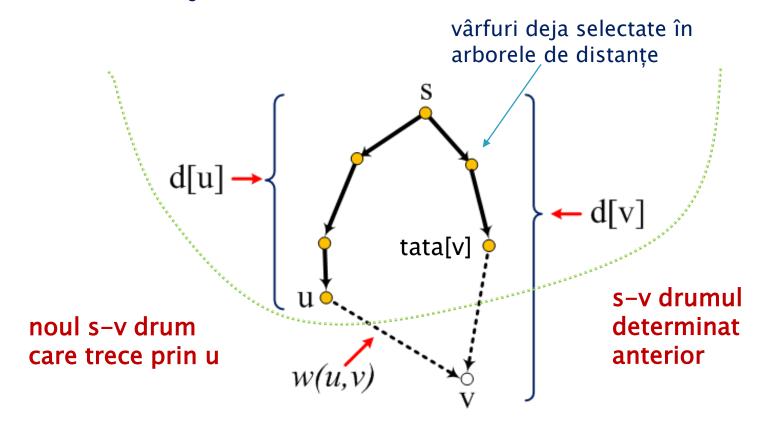
```
dacă d[u] + w(u,v) < d[v] atunci
    d[v] = d[u] + w(u,v);
    tata[v] = u</pre>
```



Relaxarea unui arc (u, v) :

```
dacă d[u] + w(u,v) < d[v] atunci
    d[v] = d[u] + w(u,v);
    tata[v] = u</pre>
```

Raportat la vârfuri deja selectate - similar Prim



Dijkstra(G, w, s)

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V

Dijkstra(G, w, s)

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa $d[u] = \infty$; tata[u] = 0

```
Dijkstra(G, w, s)
```

d[s] = 0

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa $d[u] = \infty$; tata[u] = 0

```
Dijkstra(G, w, s)
```

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa

 $d[u] = \infty; tata[u]=0$ d[s] = 0

cat timp $Q \neq \emptyset$ executa \Leftrightarrow pentru i=1,n executa

```
Dijkstra(G, w, s)
```

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa $d[u] = \infty; tata[u] = 0$ d[s] = 0

cat timp $Q \neq \emptyset$ executa

u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q

```
Dijkstra(G, w, s)
```

```
inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
pentru fiecare u∈V executa
    d[u] = ∞; tata[u]=0
d[s] = 0
cat timp Q ≠ Ø executa
    u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
    pentru fiecare uv∈E executa //relaxare uv
```

```
Dijkstra(G, w, s)
  inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   cat timp Q \neq \emptyset executa
       u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
       pentru fiecare uv∈E executa
             daca v \in Q si d[u] + w(u, v) < d[v] atunci
                     d[v] = d[u] + w(u,v)
```

tata[v] = u

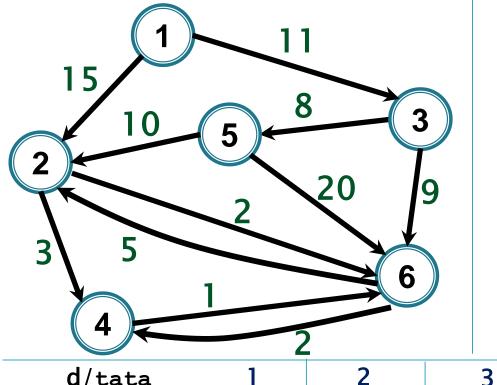
Dijkstra(G, w, s) inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare u∈V executa $d[u] = \infty; tata[u]=0$ d[s] = 0cat timp $Q \neq \emptyset$ executa u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q pentru fiecare uv∈E executa daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci d[v] = d[u] + w(u,v)tata[v] = uscrie d, tata

//scrie drum minim de la s la t un varf t dat folosind tata

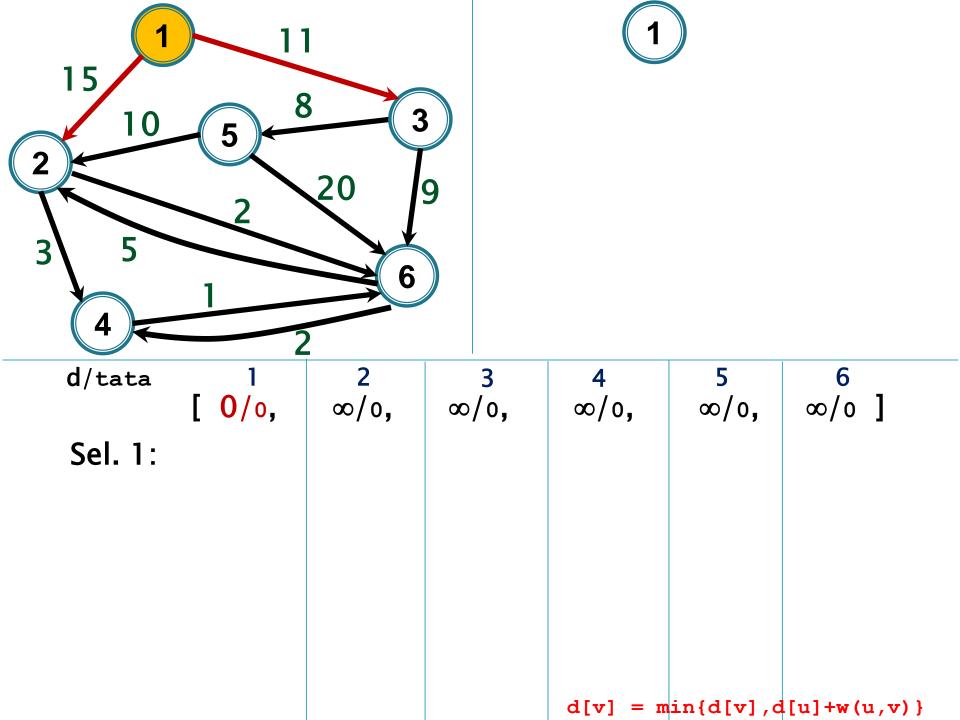
Observaţie

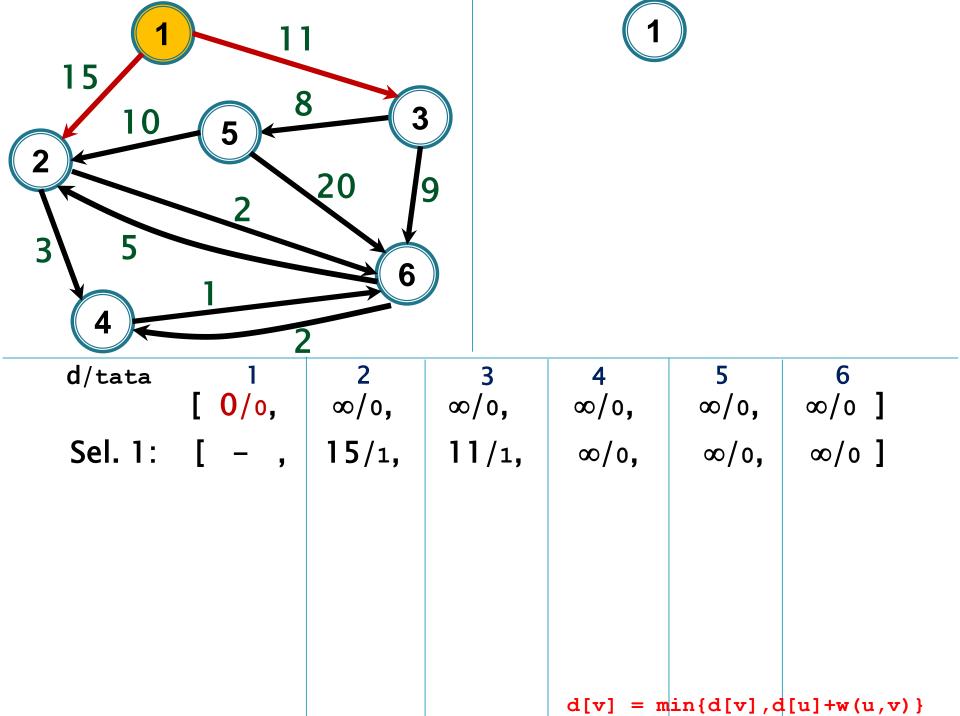
Vom demonstra că atunci când u este extras din Q eticheta lui d[u] este chiar cu $\delta(s,u)$ (este corectă) și **nu se va mai** actualiza $\Rightarrow \forall \in Q$

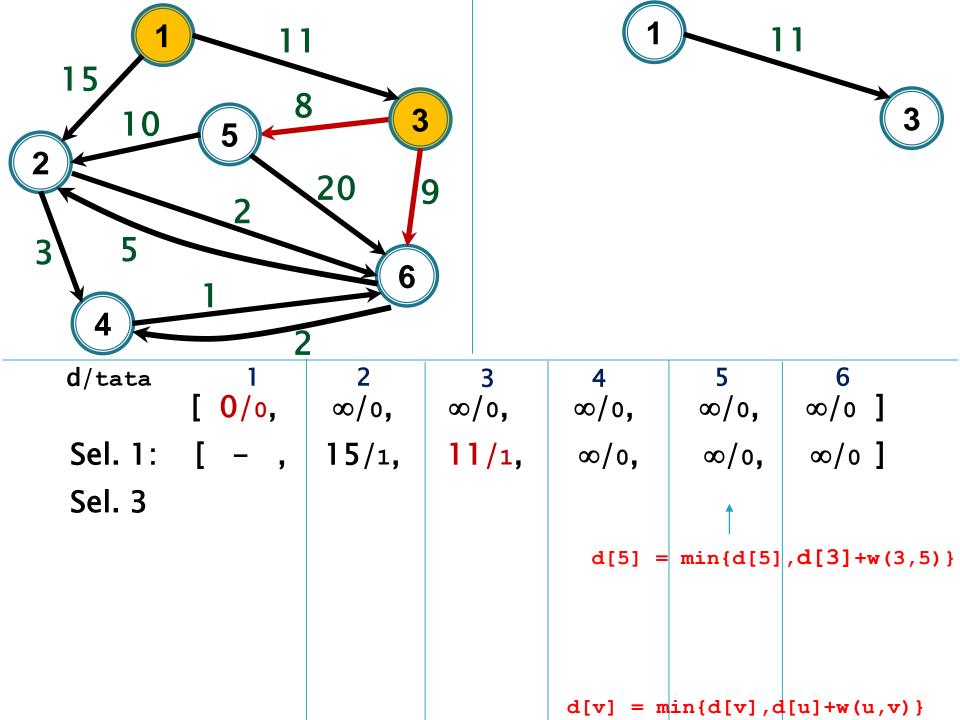
Exemplu

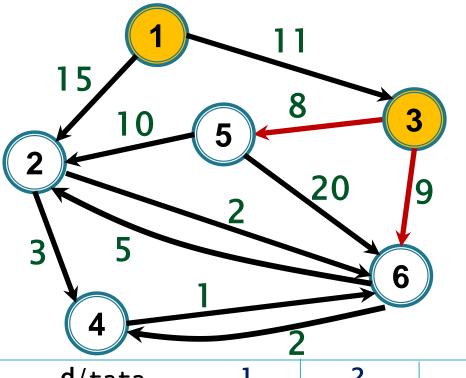


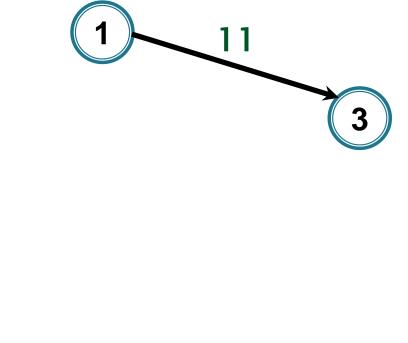
| d/tata | 1 [O /o, | 2 ∞/o, | 0.3 $\infty/0$, | 4 ∞/0, | 5 ∞/o, | 6 ∞/o] |
|--------|---------------------|-----------|--------------------|-----------|-----------|------------|
| | | | | | | |
| | | | | | | |
| | | | | | | |
| | | | | | | |



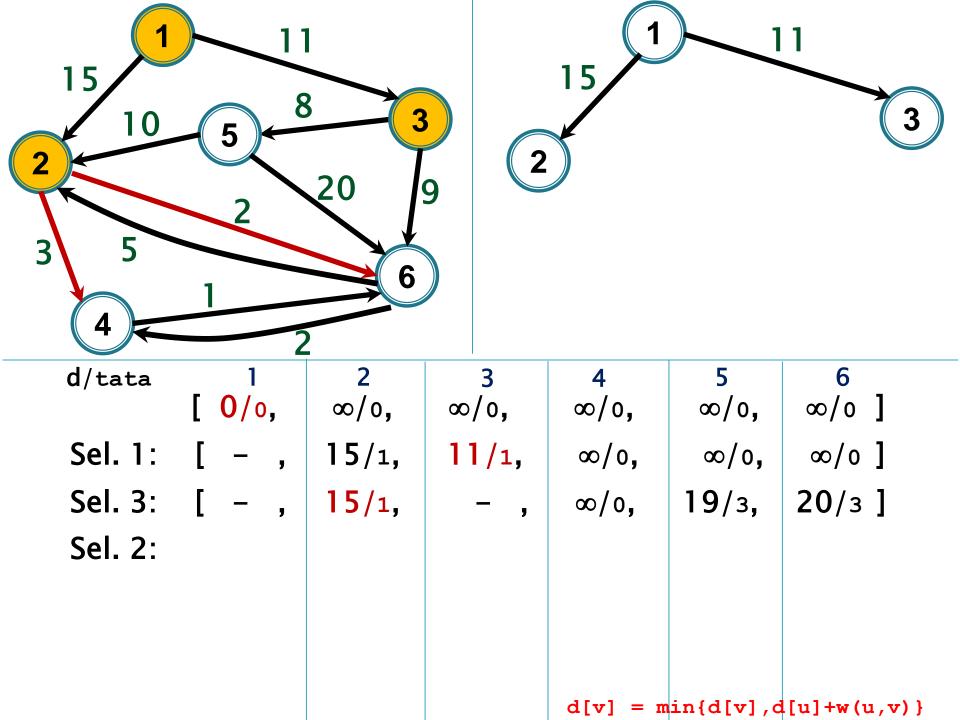


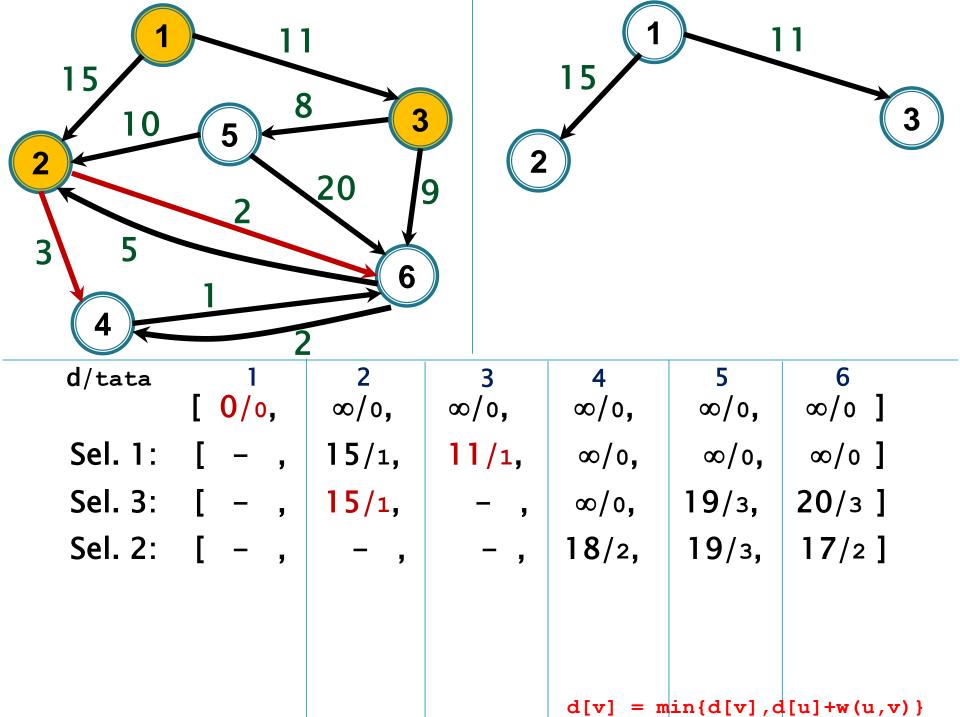


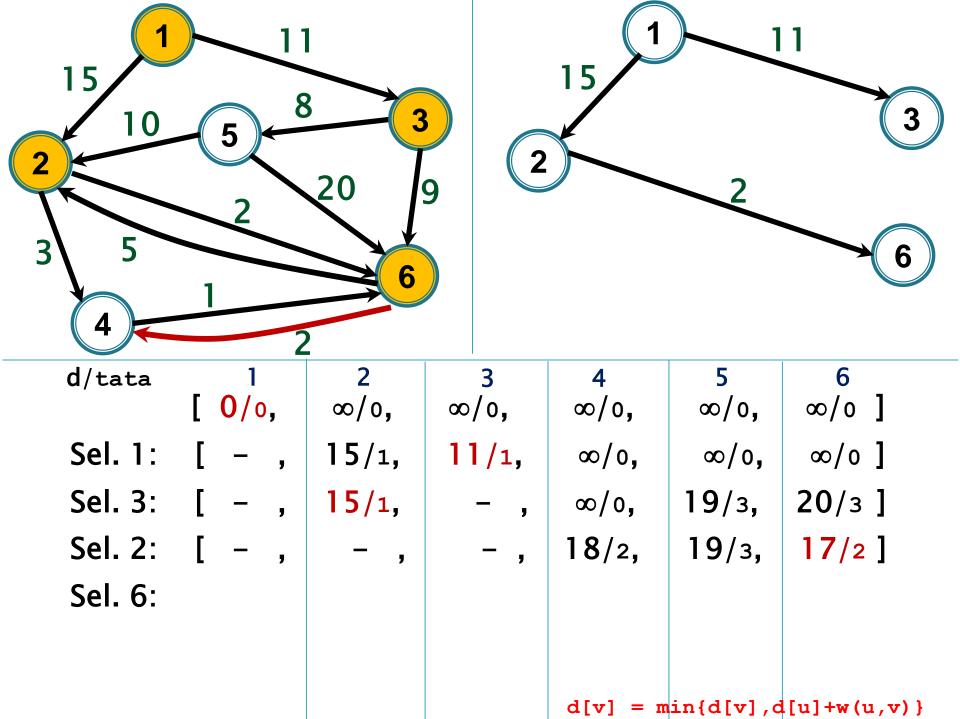


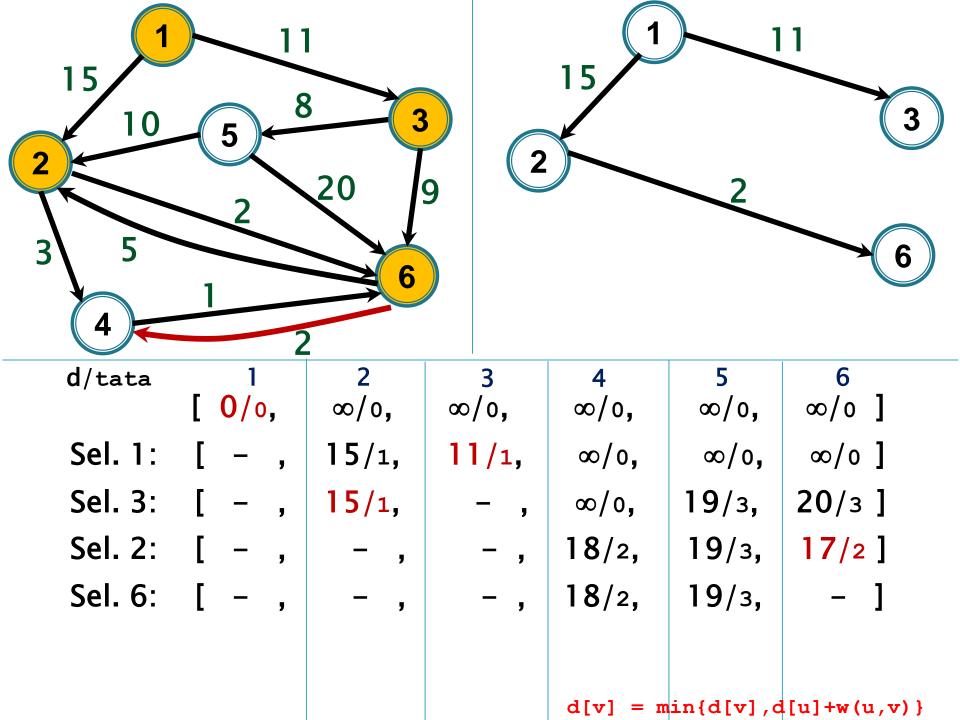


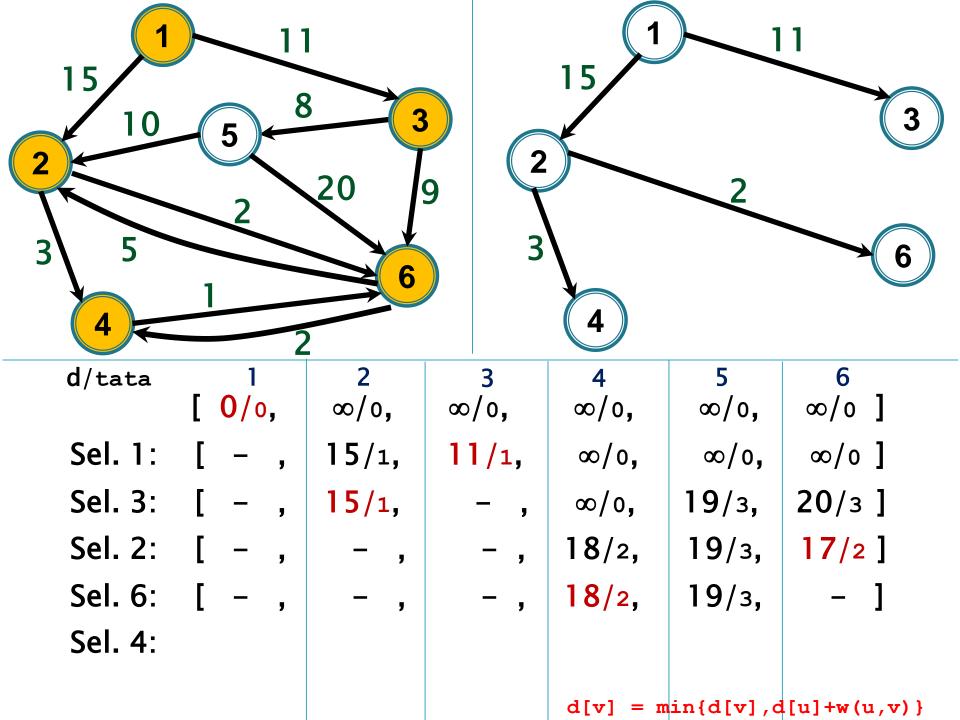
```
3
                                                       4
                                                                    5
                                                                                 6
d/tata
             [ 0/0,
                           \infty/0,
                                                                             \infty/0 ]
                                        \infty/0,
                                                     \infty/0,
                                                                  \infty/0,
Sel. 1:
                           15/1,
                                       11/1,
                                                     \infty/0,
                                                                  \infty/0,
                                                                              \infty/0
Sel. 3:
                           15/1,
                                                                 19/<sub>3</sub>,
                                                                            20/3]
                                                     \infty/0,
                                                           = \min\{d[v],d[u]+w(u,v)\}
```

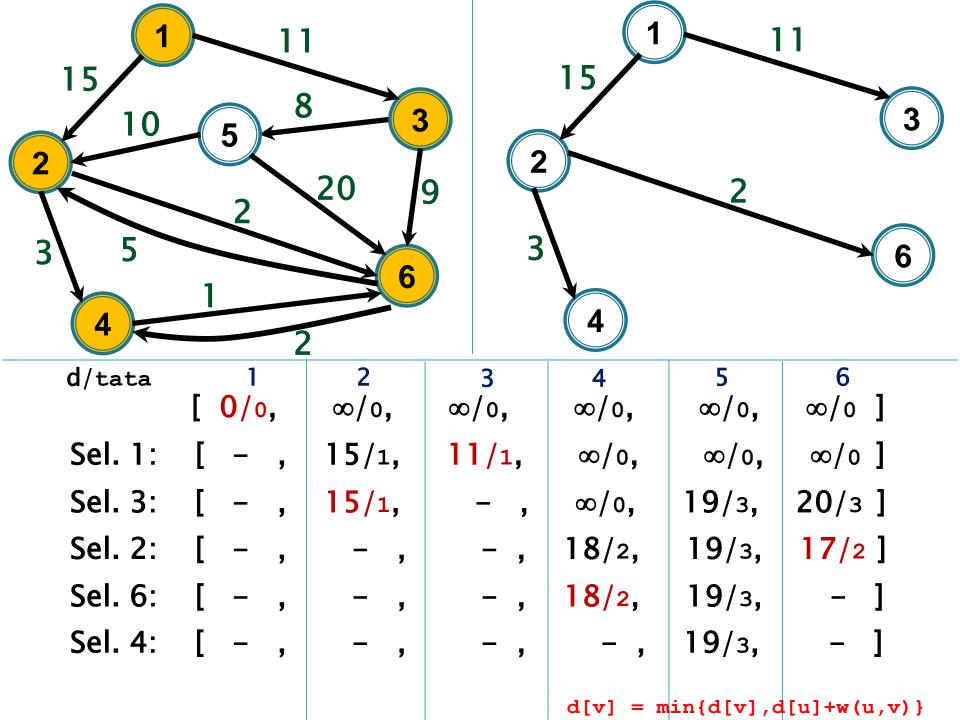


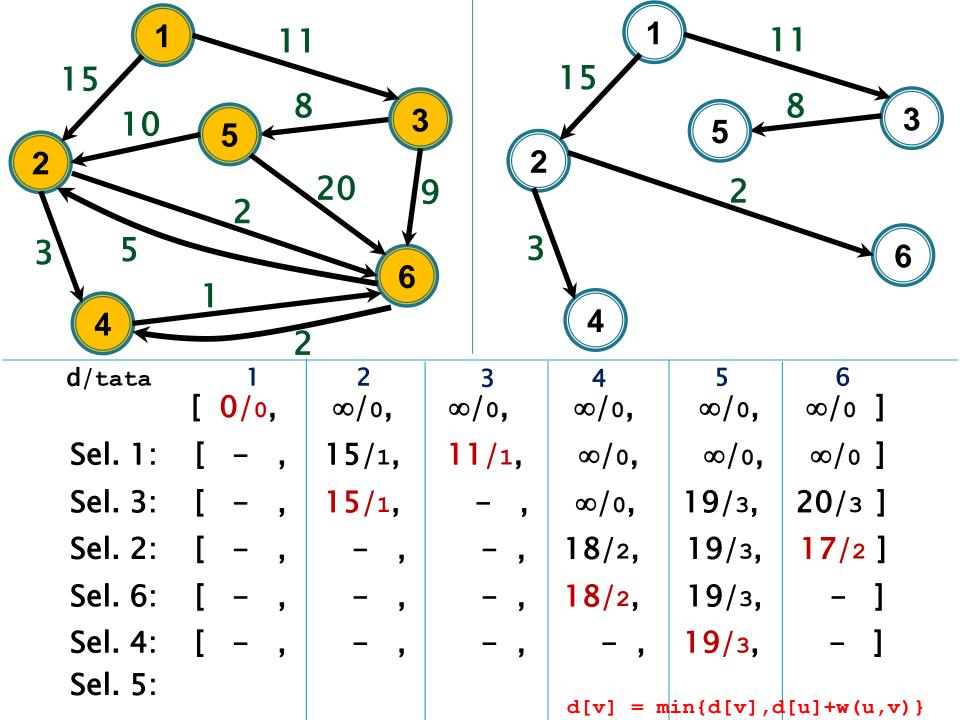


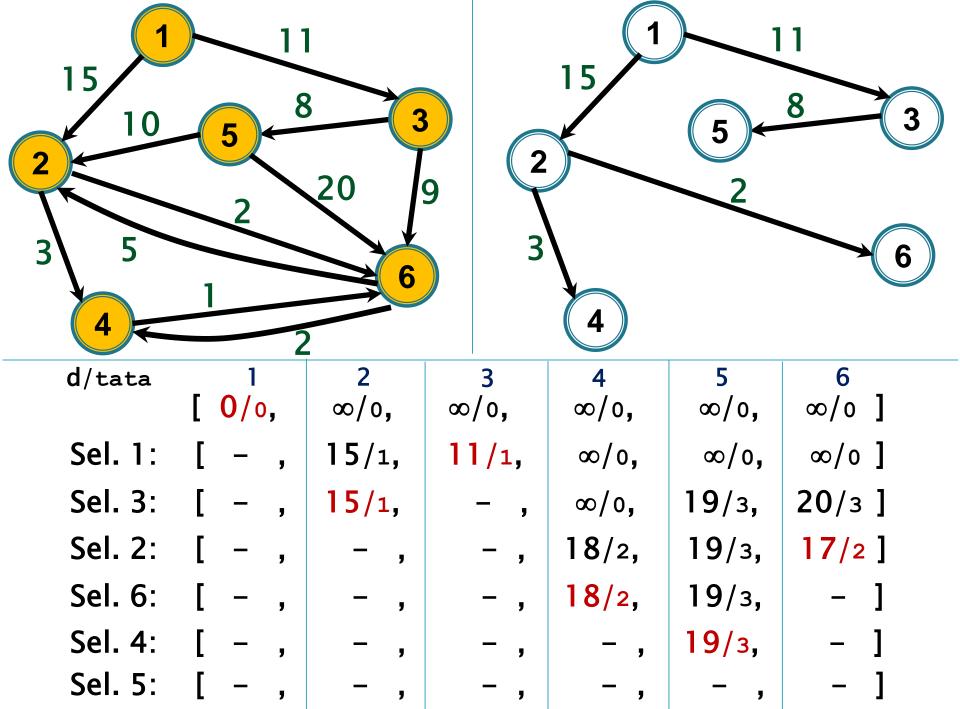


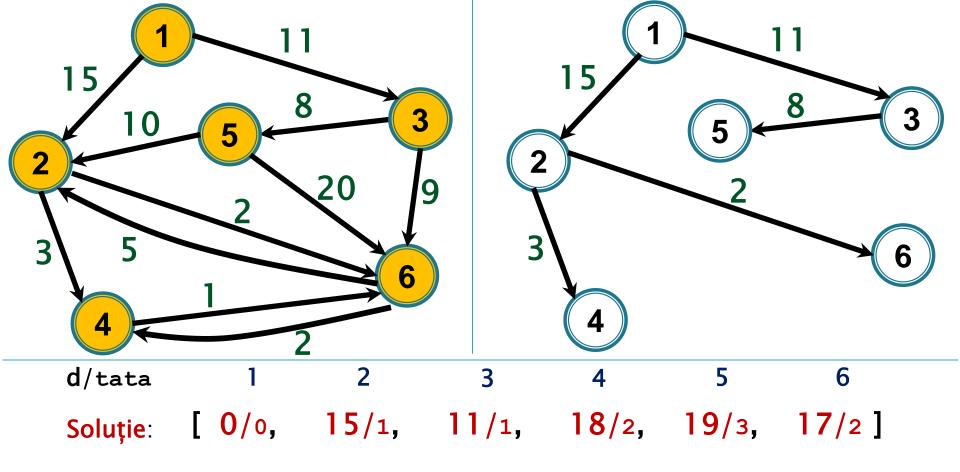












Un drum minim de la 1 la 6?

- Observaţii.
 - 1. Dacă vârful u curent are eticheta $d[u] = \infty$, algoritmul se poate opri
 - 2. Vectorul tata memorează arborele distanțelor față de s (vârfurile neaccesibile din s rămân cu tata 0)

Complexitate

```
Dijkstra(G, w, s)
  inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
   pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   cat timp Q \neq \emptyset executa
       u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
       pentru fiecare uv∈E executa
             daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci
                    d[v] = d[u] + w(u,v)
                    tata[v] = u
   scrie d, tata
   //scrie drum minim de la s la t un varf t dat folosind tata
```



Cum memorăm Q = vârfurile încă neselectate?

Q poate fi (ca și în cazul algoritmului lui Prim)

vector:

```
Q[u] = 1, dacă u este selectat (u \notin Q)
0, altfel (u \in Q)
```

min-ansamblu (heap)

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −>
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim −> O(n²)
- actualizare etichete vecini ->

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim −> O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m)

Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel ($u \in Q$)

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim −> O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m)O(n²)

Complexitate - Q min-heap

- ▶ Iniţializare Q ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Dijkstra(G, w, s) - Q min-heap in raport cu d
   pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   Q = V //creare heap cu cheile din d
   cat timp Q \neq \emptyset executa
       u = extrage min(Q)
       pentru fiecare uv∈E executa
             daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci
                     d[v] = d[u] + w(u,v)
                     repara(Q,v)
                     tata[v] = u
   scrie d, tata
   //scrie drum minim de la s la t un varf t dat folosind tata
```

Complexitate - Q min-heap

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim -> O(n log n)
- actualizare etichete vecini ->

Complexitate - Q min-heap

- Iniţializare Q
- n * extragere vârf minim -> O(n log n)
- !!+ actualizare Q

- -> O(n)
- actualizare etichete vecini -> O(m log n)

O(m log n)

- Observație. Pentru a determina drumul minim între două vârfuri s și t date putem folosi algoritmul lui Dijkstra cu următoarea modificare:
 - dacă vârful u ales este chiar t, algoritmul se oprește;
 - drumul de la s la t se afișează folosind vectorul tata (vezi BF)

▶ Dijkstra ≈ Prim (versiunea $O(n^2)/O(m \log n)$)



Algoritmul funcționează și pentru grafuri neorientate?



De ce nu funcţionează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ + exemplu?

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?

- De ce nu funcţionează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ + exemplu?
- Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?
- Putem aduna o constantă la costul fiecărui arc astfel încât toate arcele să aibă cost pozitiv. Drumul minim între 2 vârfuri rămâne la fel?

- De ce nu funcţionează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ + exemplu?
- Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?
 - Putem aduna o constantă la costul fiecărui arc astfel încât toate arcele să aibă cost pozitiv. Drumul minim între 2 vârfuri rămâne la fel? – NU

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?



<u>Algoritmul BELLMAN – FORD</u> (suplimentar)

 La un pas nu relaxăm arcele dintr-un vârf selectat u, ci din toate vârfurile (deci relaxăm toate arcele)

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?



<u>Algoritmul BELLMAN – FORD</u> (suplimentar)

 La un pas nu relaxăm arcele dintr-un vârf selectat u, ci din toate vârfurile (deci relaxăm toate arcele)

```
pentru i = 1,n-1 executa
    pentru fiecare uv∈E executa
        daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci
        d[v] = d[u]+w(u,v)
        tata[v] = u</pre>
```

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?



<u>Algoritmul BELLMAN – FORD</u> (suplimentar)

 La un pas nu relaxăm arcele dintr-un vârf selectat u, ci din toate vârfurile (deci relaxăm toate arcele)

```
pentru i = 1,n-1 executa
    pentru fiecare uv∈E executa
        daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci
        d[v] = d[u]+w(u,v)
        tata[v] = u</pre>
```

 După pasul i - d[u] = costul minim al unui s-u drum cu cel mult i arce

Corectitudinea Algoritmului lui Dijkstra

- Lema 1. Pentru orice u∈V, la orice pas al algoritmului lui Dijkstra avem:
 - a) dacă d[u]<∞, există un drum de la s la u în G de cost d[u] și acesta se poate determina din vectorul tata:

tata[u] = predecesorul lui u pe un drum de la s la u de cost d[u]

b) $d[u] \ge \delta(s,u)$

- Lema 1. Pentru orice u∈V, la orice pas al algoritmului lui Dijkstra avem:
 - a) dacă d[u] $<\infty$, există un drum de la s la u în G de cost d[u] și acesta se poate determina din vectorul tata:

tata[u]= predecesorul lui u pe un drum de la s la u de cost d[u]

- b) $d[u] \ge \delta(s,u)$
- **Consecință.** Dacă la un pas al algoritmului avem pentru un vârf u relația $d[u] = \delta(s, u)$, atunci d[u] nu se mai modifică până la final.

Teoremă

Fie G=(V, E, w) un graf orientat ponderat cu

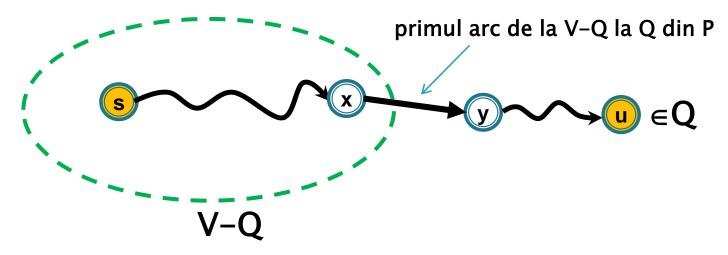
 $w: E \to \mathbb{R}_+$ și $s \in V$ fixat.

La finalul algoritmul lui Dijkstra avem:

 $d[u] = \delta(s, u)$ pentru orice $u \in V$

și tata memorează un arbore al distanțelor față de s.

- ▶ Demonstraţie (idee). Inducţie: $d[x] = \delta(s, x) \forall x \notin Q$ (=deja selectat)
- Când un vârf u este selectat: fie P un s-u drum minim



din modul în çare este ales u

dupa relaxarea lui xy (mai mult, are loc chiar egalitate: $d[y] = \delta(s, x) + w(x, y) = w(s^{\frac{P}{-}}y) = \delta(s, y)$)

$$d[u] \le d[y] \le d[x] + w(x, y) = \delta(s, x) + w(x, y) = w(s - y)$$

$$\le w(P) \le d[u]$$
 ipoteza de inductie pentru x

$$\Rightarrow d[u] = d[y] = w(P) = \delta(s, u)$$

