# Arbori parțiali de cost minim



# Construcția unui sistem de căi ferate a.î.:

- oricare două stații să fie conectate
- sistem economic



## Construcția unui sistem de căi ferate a.î.:

- oricare două stații să fie conectate
- sistem economic

#### Proiectarea circuitelor electronice

conectarea pinilor cu cost minim



# conectare cu cost minim ⇒ evităm ciclurile



# conectare cu cost minim ⇒ evităm ciclurile

Deci trebuie să construim

graf conex + fără cicluri ⇒ arbore
cu suma costurilor muchiilor minimă

- $\mathbf{G} = (\mathbf{V}, \mathbf{E})$  conex ponderat
  - w :  $E \to \mathbb{R}_+$  funcție pondere (cost)

- $\mathbf{G} = (\mathbf{V}, \mathbf{E})$  conex ponderat
  - w :  $E \to \mathbb{R}_+$  funcție pondere (cost)
- ▶ Pentru A ⊂ E

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

- $\mathbf{G} = (\mathbf{V}, \mathbf{E})$  conex ponderat
  - w :  $E \to \mathbb{R}_+$  funcție **pondere** (cost)
- ▶ Pentru A ⊆ E

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

Pentru T subgraf al lui G

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

• Arbore parțial de cost minim al lui G = un arbore parțial  $T_{min}$  al lui G cu

 $w(T_{min}) = min \{ w(T) | T \text{ arbore partial al lui } G \}$ 

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

## Reprezentarea grafurilor ponderate

Matrice de costuri (ponderi)

## Reprezentarea grafurilor ponderate

- Matrice de costuri (ponderi)
- Liste de adiacență

## Reprezentarea grafurilor ponderate

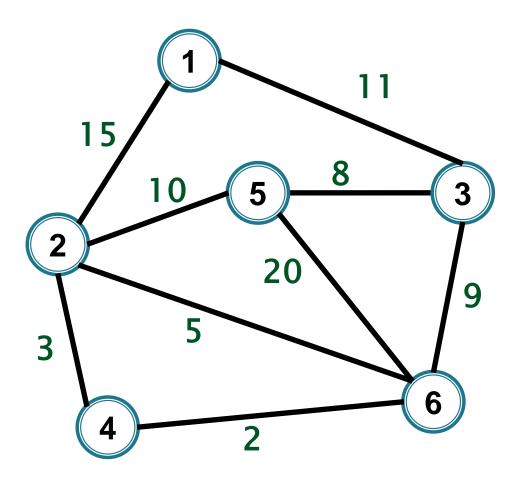
- Matrice de costuri (ponderi)
- Liste de adiacență
- Liste de muchii

# Algoritmi de determinare a unui arbore parțial de cost minim

# Arbori parțiali de cost minim



Cum determinăm un arbore parțial de cost minim al unui graf conex ponderat?



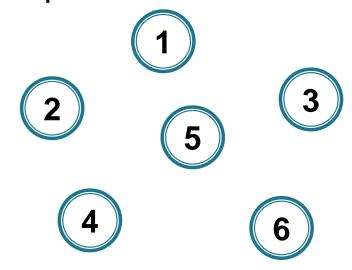
# Algoritmul lui Kruskal



La un pas este selectată o muchie de cost minim care nu formează cicluri cu muchiile deja selectate (care unește două componente)



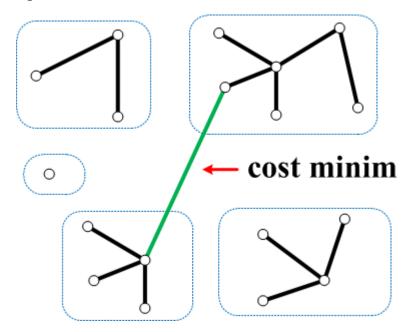
 Iniţial: cele n vârfuri sunt izolate, fiecare formând o componentă conexă



 Se unesc aceste componente prin muchii de cost minim

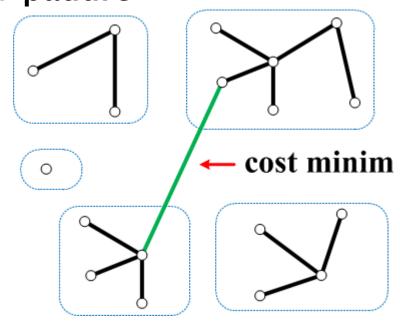
#### La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure** 



#### La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure** 

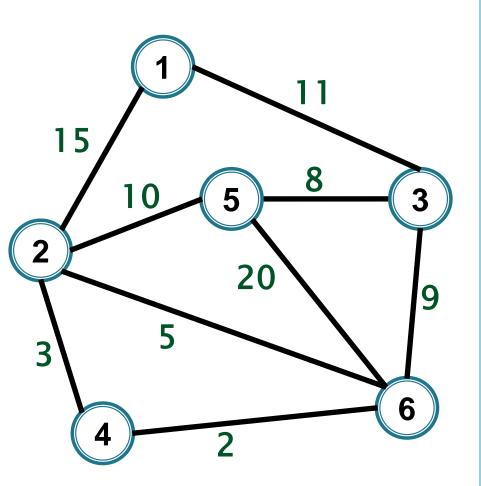


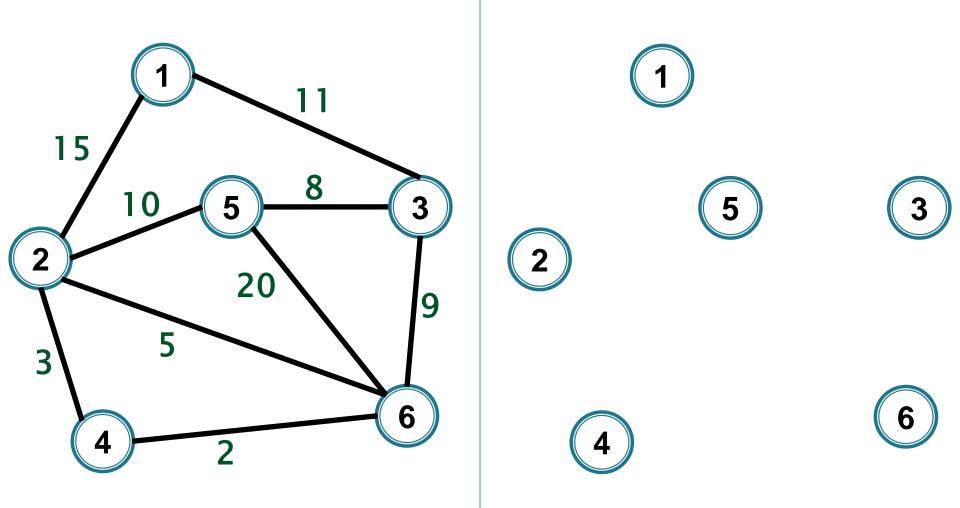
Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

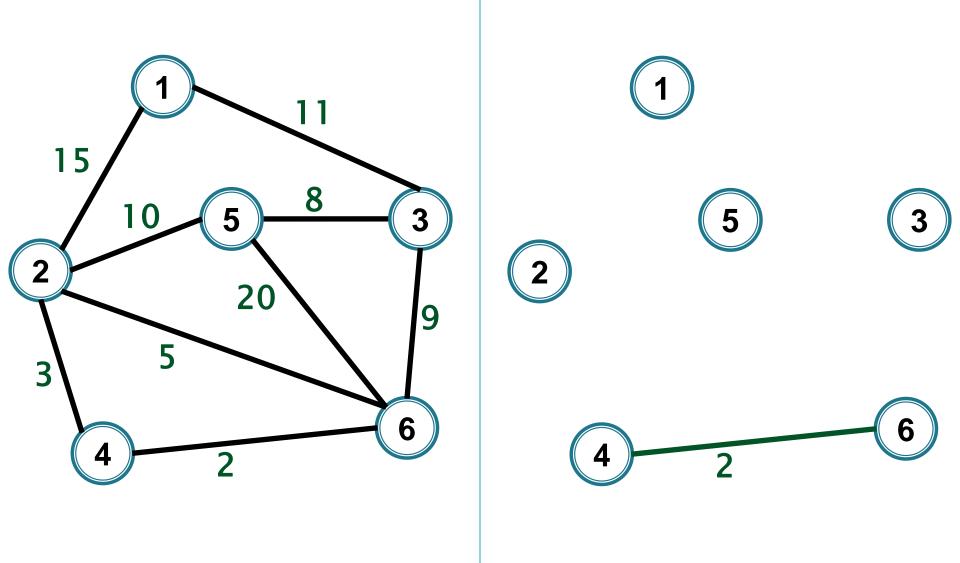
#### O primă formă a algoritmului

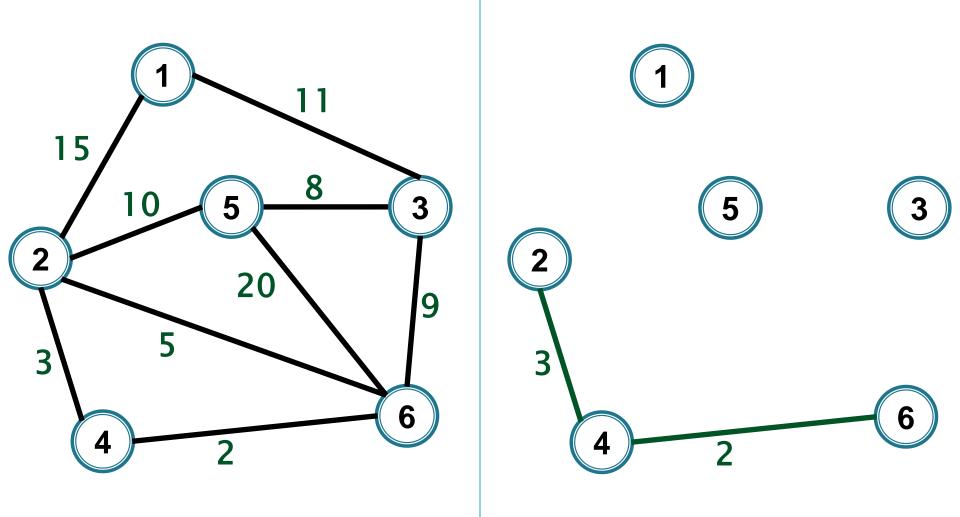
#### Kruskal

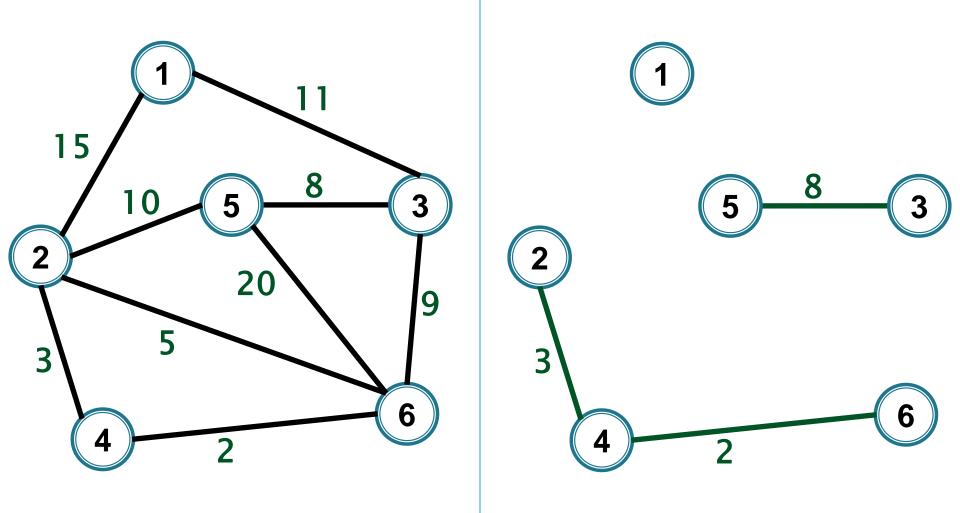
- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n-1
  - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
  - $\triangleright$  E(T) = E(T)  $\cup$  uv

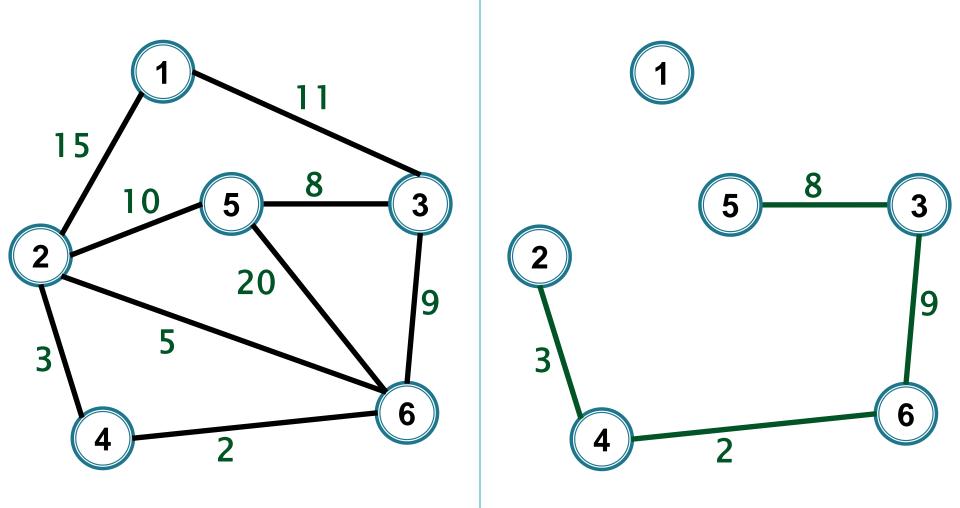


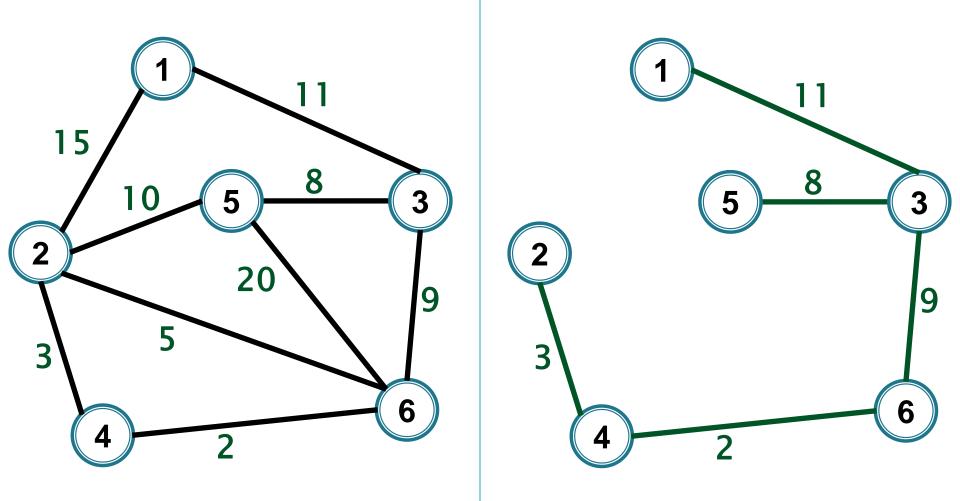














1. Cum reprezentăm graful în memorie?



- 1. Cum reprezentăm graful în memorie?
- 2. Cum selectăm ușor o muchie:
- de cost minim
- care unește două componente (nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)



- 1. Reprezentarea grafului ponderat
  - Listă de muchii: memorăm pentru fiecare muchie extremitățile și costul



2. Pentru a selecta ușor o muchie de cost minim ordonăm crescător muchiile după cost



3. Pentru a verifica dacă o muchie unește două componente (nu formează cicluri cu muchiile deja selectate) asociem fiecărei componente un reprezentant (o culoare)



- 3. Pentru a verifica dacă o muchie unește două componente (nu formează cicluri cu muchiile deja selectate) asociem fiecărei componente un reprezentant (o culoare) Trebuie să
- putem determina uşor componenta căreia aparține un vârf
- reunim eficient două componente conexe



- Operații necesare:
  - Initializare(u) creează o componentă cu un singur vârf, u



- Operații necesare:
  - Initializare(u) creează o componentă cu un singur vârf, u
  - Reprez(u) returnează reprezentantul (culoarea) componentei care conține pe u



- Operații necesare:
  - Initializare(u) creează o componentă cu un singur vârf, u
  - Reprez(u) returnează reprezentantul (culoarea) componentei care conține pe u
  - Reuneste(u,v) unește componenta care conține u cu cea care conține v



O muchie uv unește două componente dacă

 $Reprez(u) \neq Reprez(v)$ 

```
sorteaza(E)
for(v=1;v<=n;v++)
    Initializare(v);</pre>
```

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
```

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
      scrie uv;
      Reuneste (u, v);
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
          STOP; //break;
```



Cum memorăm reprezentantul / culoarea componentei în care se află un vârf



Varianta 1 – memorăm într-un vector pentru fiecare vârf reprezentantul/culoarea componentei din care face parte r[u] = culoarea componentei care

r[u] = culoarea componentei care conține vârful u

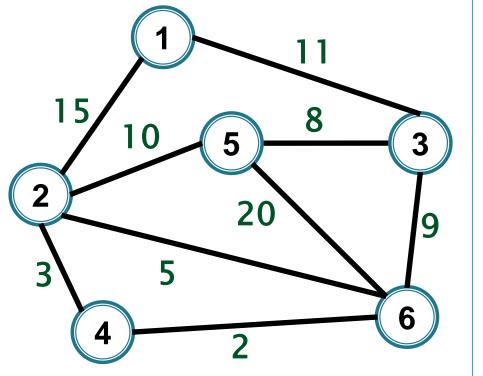
```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
      scrie uv;
      Reuneste (u, v);
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
            STOP //break;
```

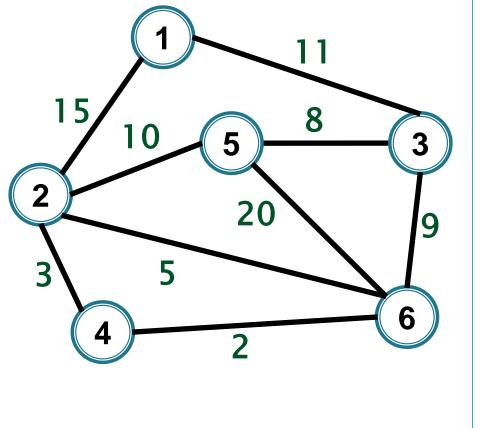
```
void Initializare(int u) {
    r[u]=u;
```

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
      scrie uv;
      Reuneste (u, v);
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
           STOP //break;
```

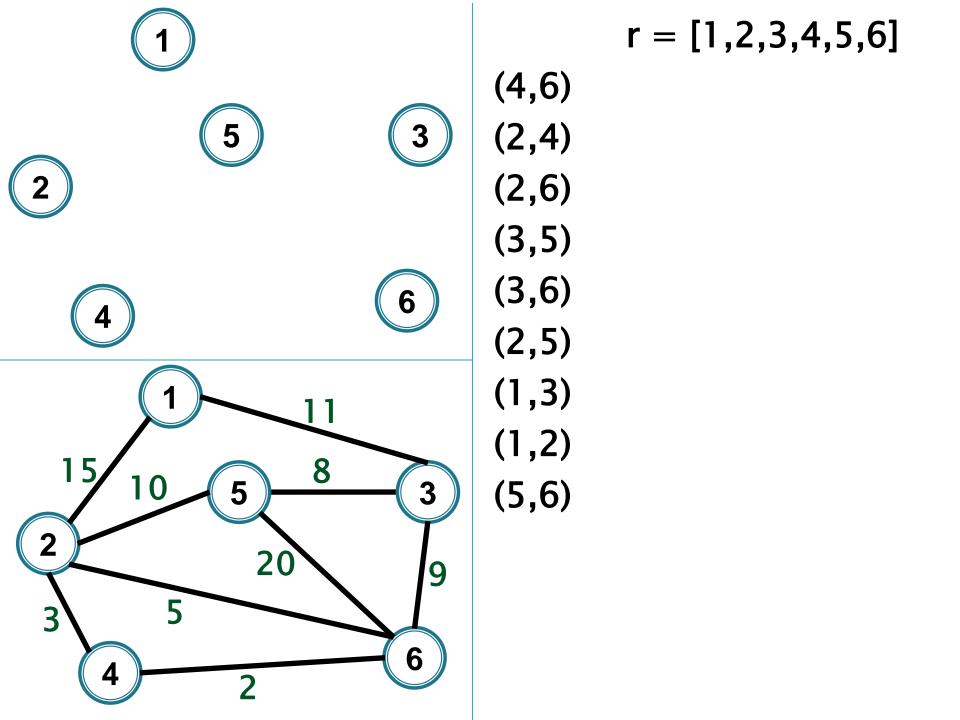
```
void Initializare(int u) {
    r[u]=u;
int Reprez(int u) {
    return r[u];
```

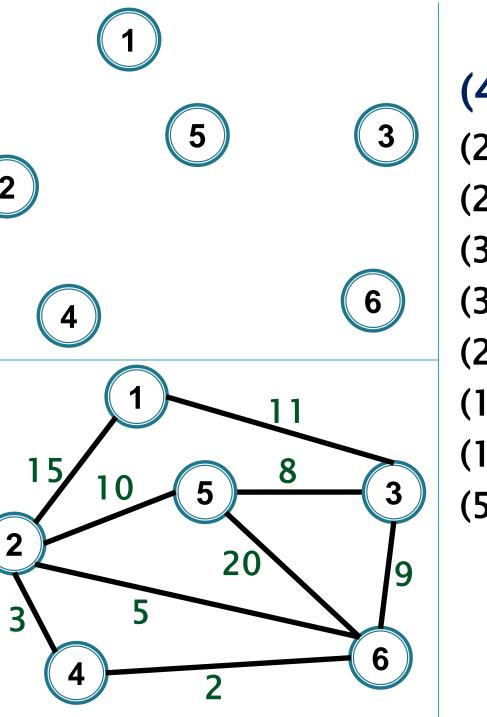
```
void Initializare(int u) {
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
                                  r[u]=u;
    Initializare(v);
                              int Reprez(int u) {
nrmsel=0
for (uv \in E)
                                  return r[u];
                              }
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
                              void Reuneste(int u,int v)
      scrie uv;
                                r1=Reprez(u);//r1=r[u]
      Reuneste (u, v);
                                r2=Reprez(v);//r2=r[v]
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
                                for (k=1; k \le n; k++)
           STOP //break;
                                  if(r[k]==r2)
                                      r[k]=r1;
```





- (4,6)
- (2,4)
- (2,6)
- (3,5)
- (3,6)
- (2,5)
- (1,3)
- (1,2)
- (5,6)





r = [1,2,3,4,5,6]

(4,6)

(2,4)

(2,6)

(3,5)

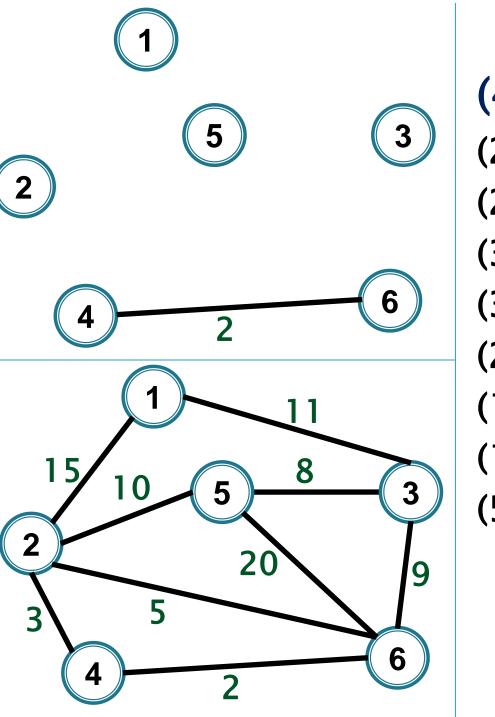
(3,6)

(2,5)

(1,3)

(1,2)

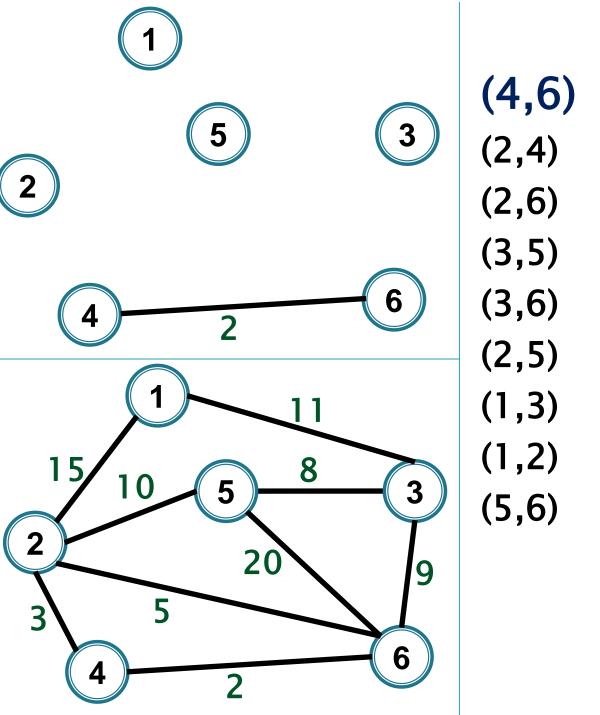
(5,6)



$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

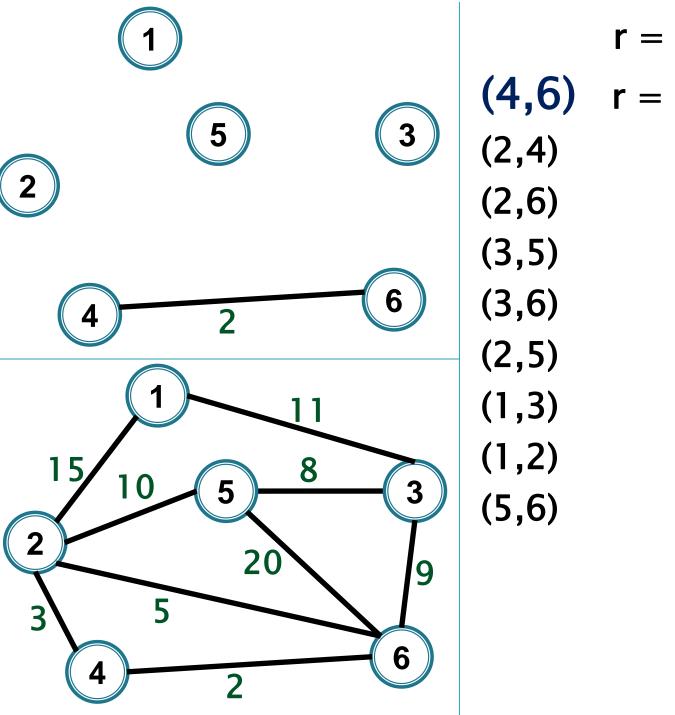
(4,6) 
$$r(4) \neq r(6)$$

- (2,4)
- (2,6)
- (3,5)
- (3,6)
- (2,5)
- (1,3)
- (1,2)
- (5,6)



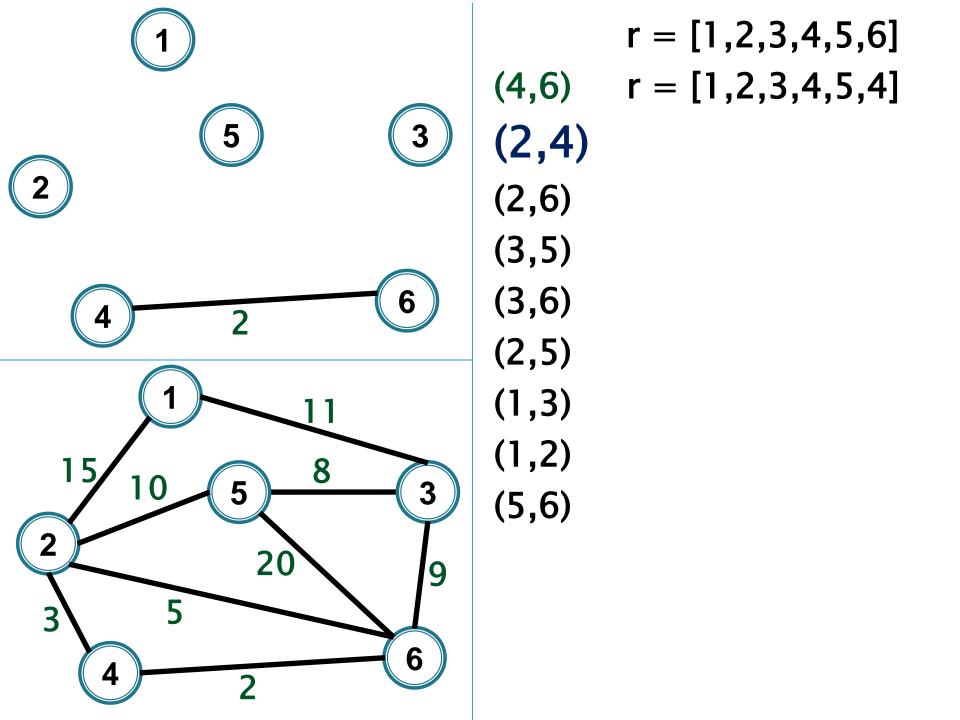
$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

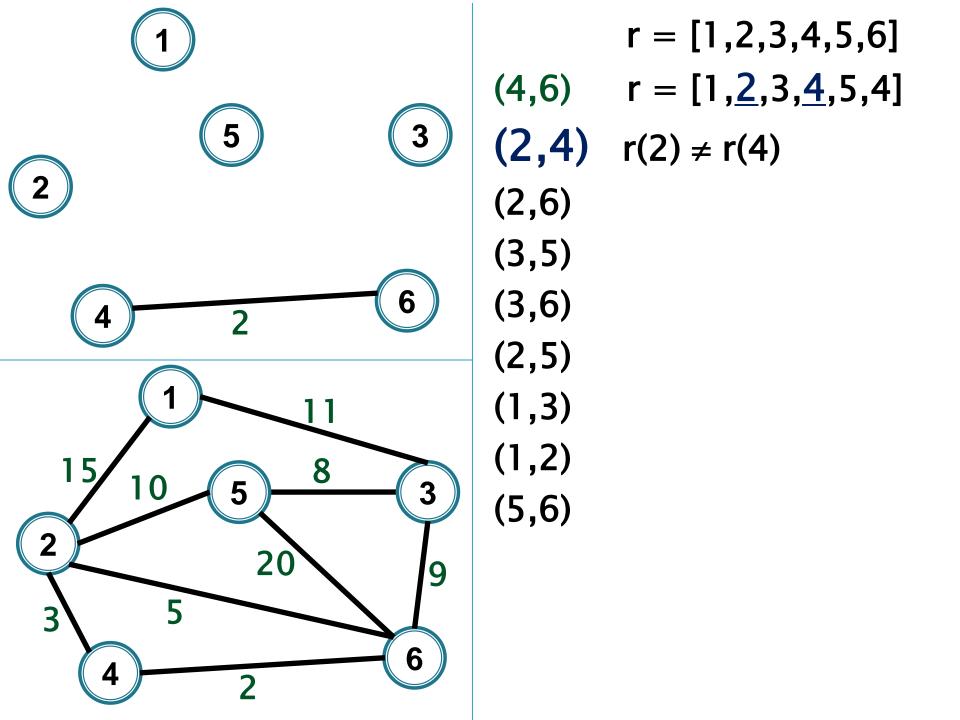
(4,6) Reuneste(4,6)

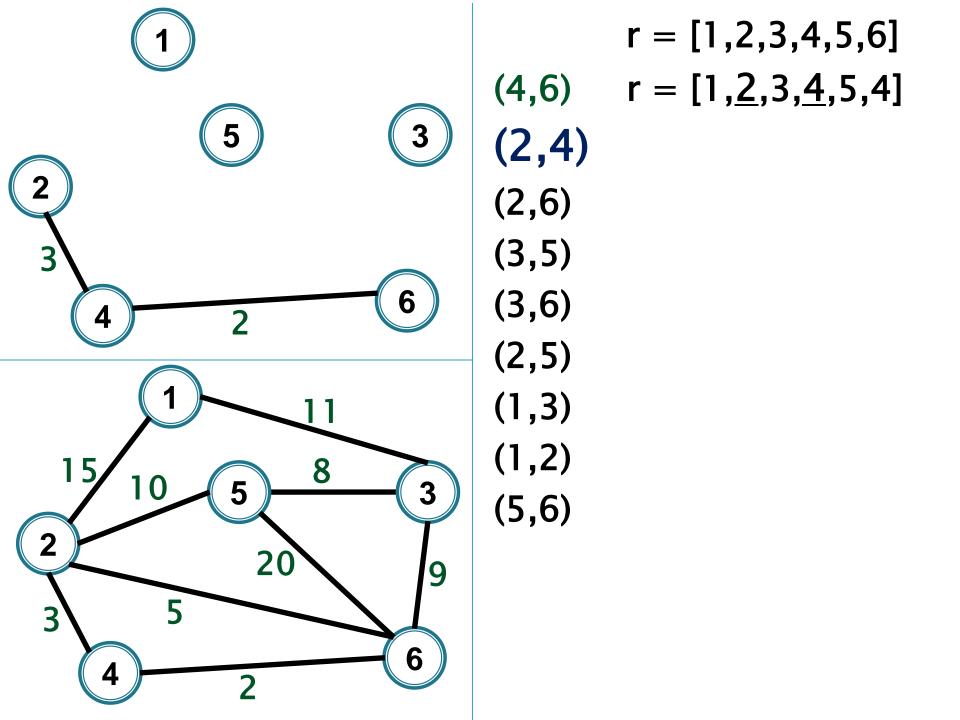


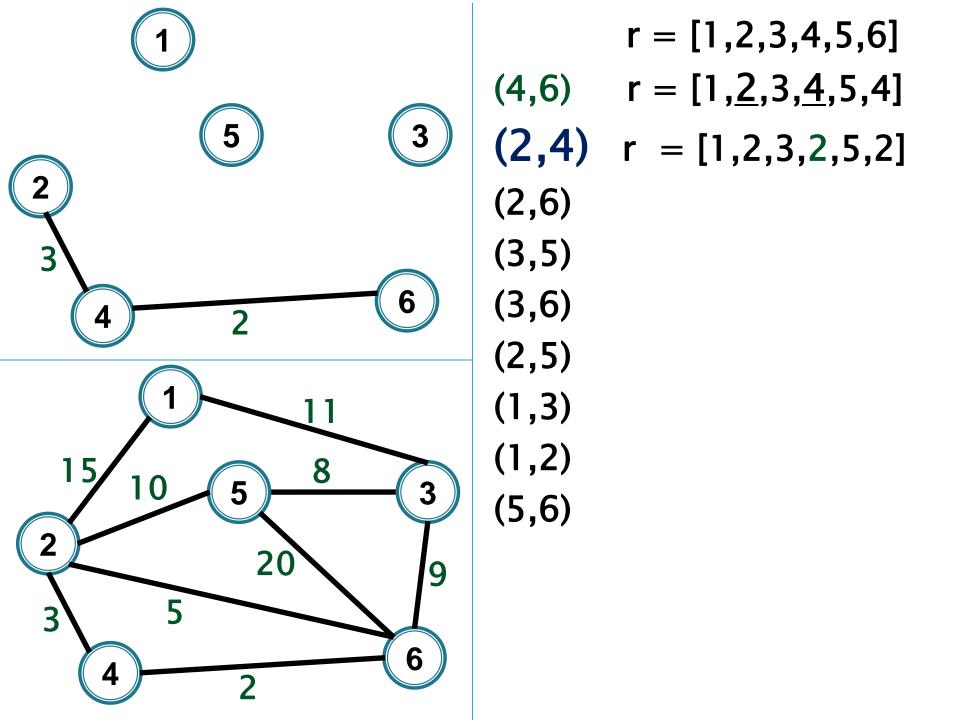
$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

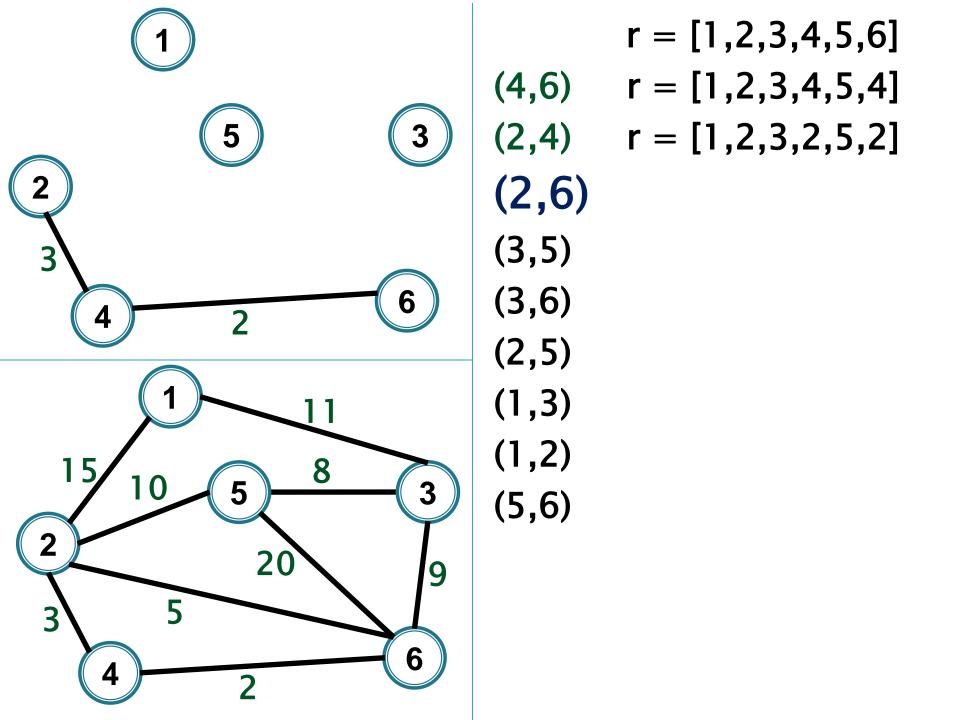
$$(4,6) \quad r = [1,2,3,4,5,4]$$

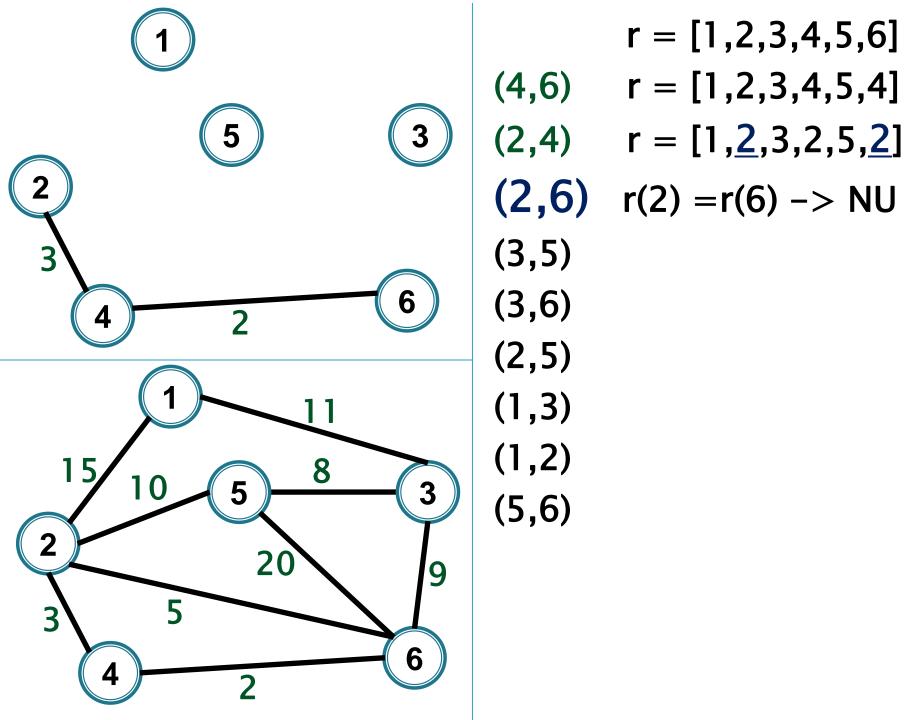


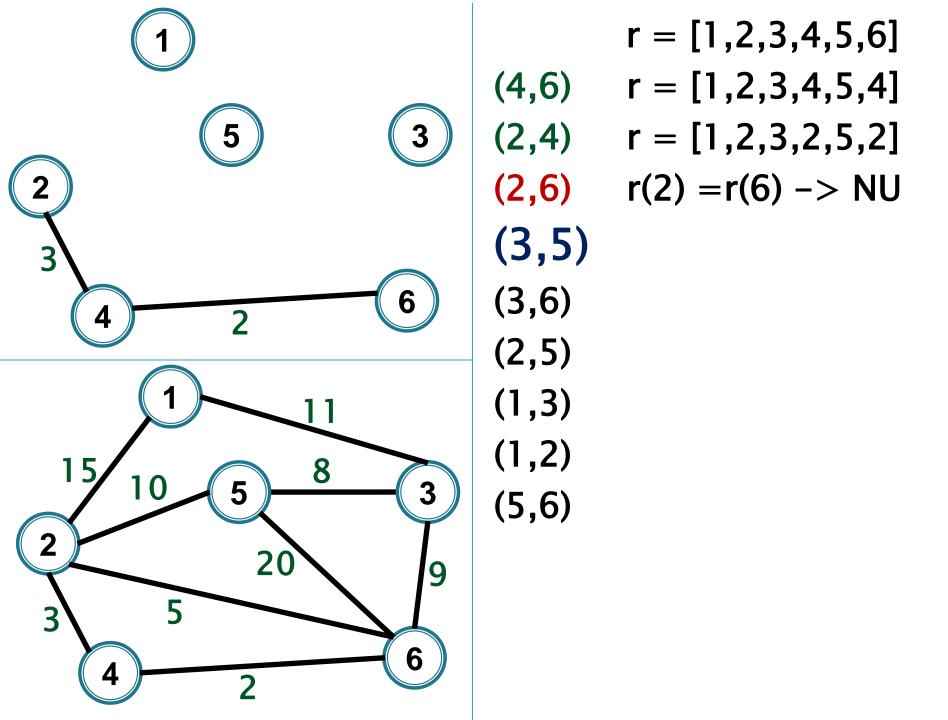


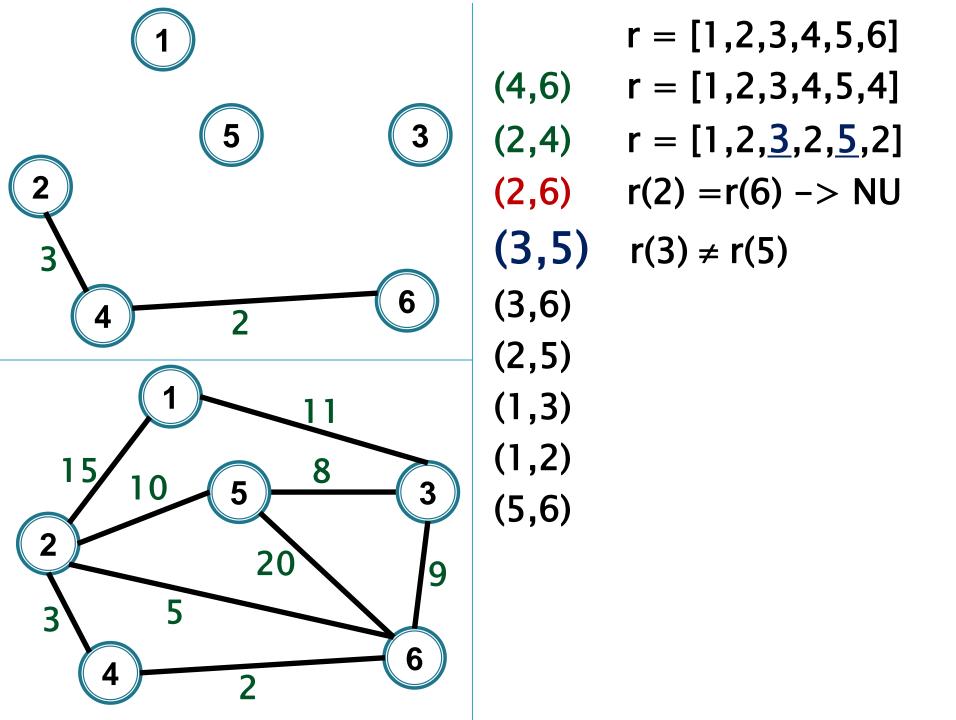


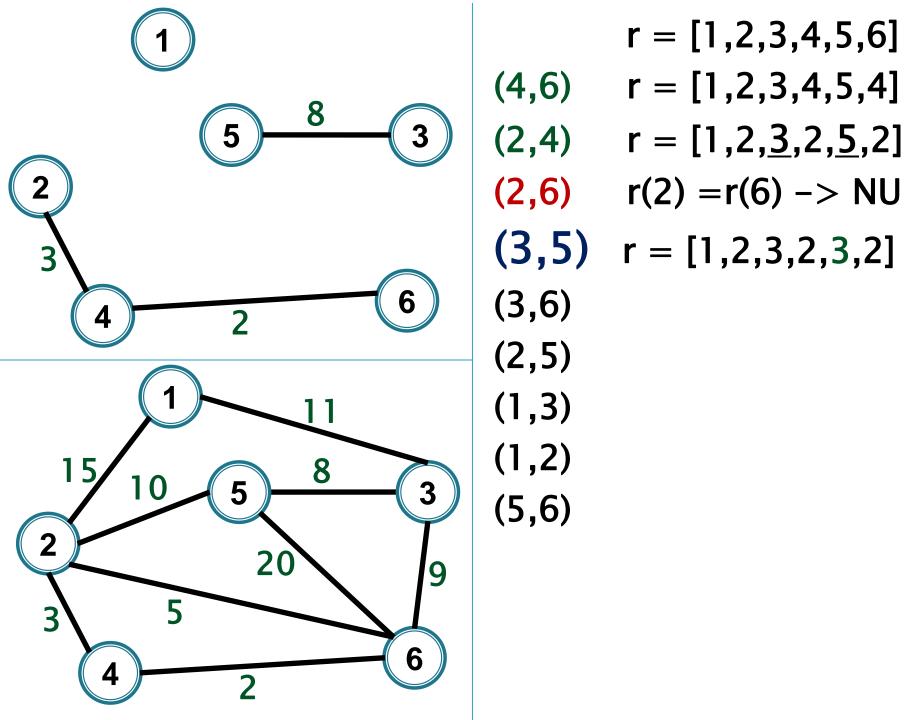


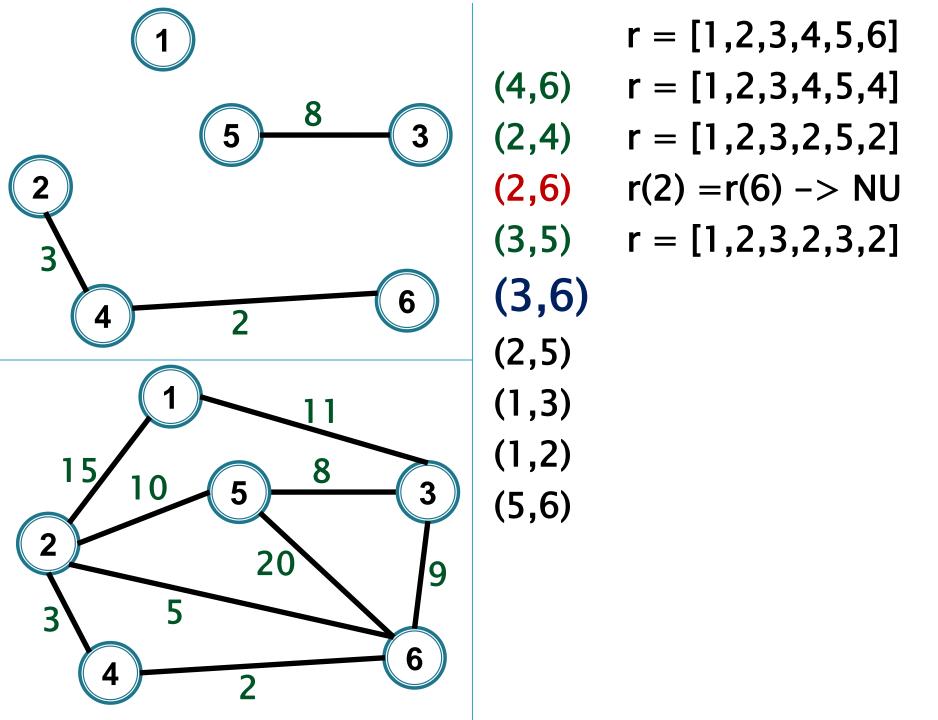


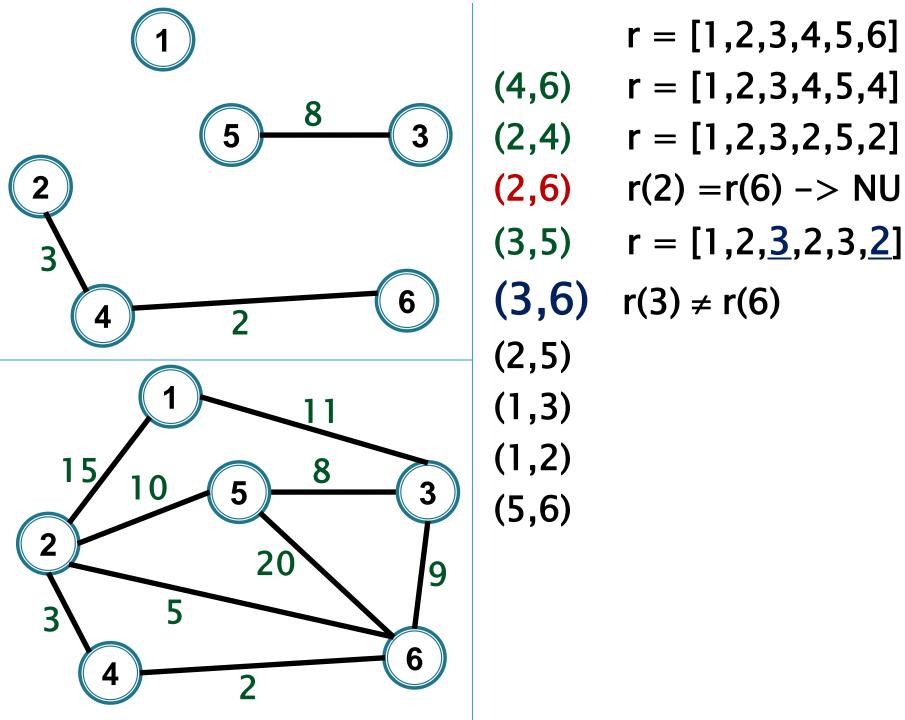


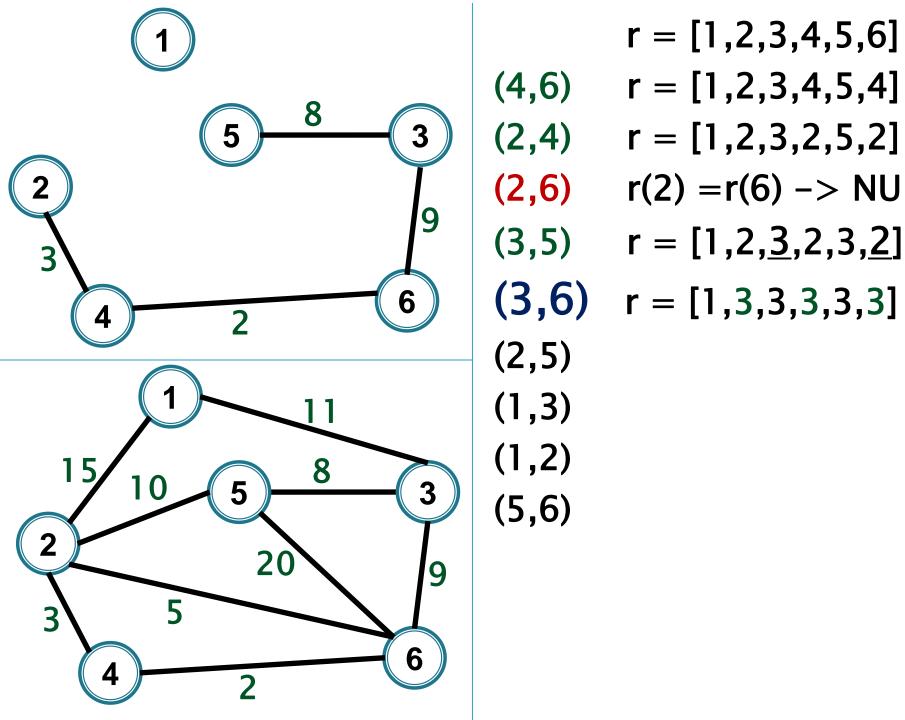


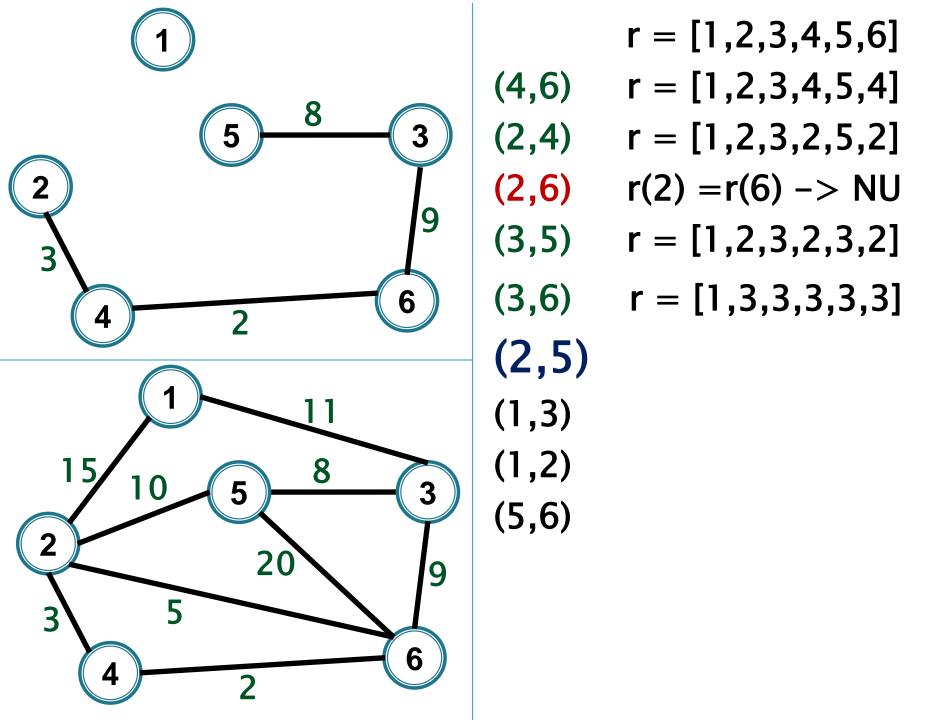


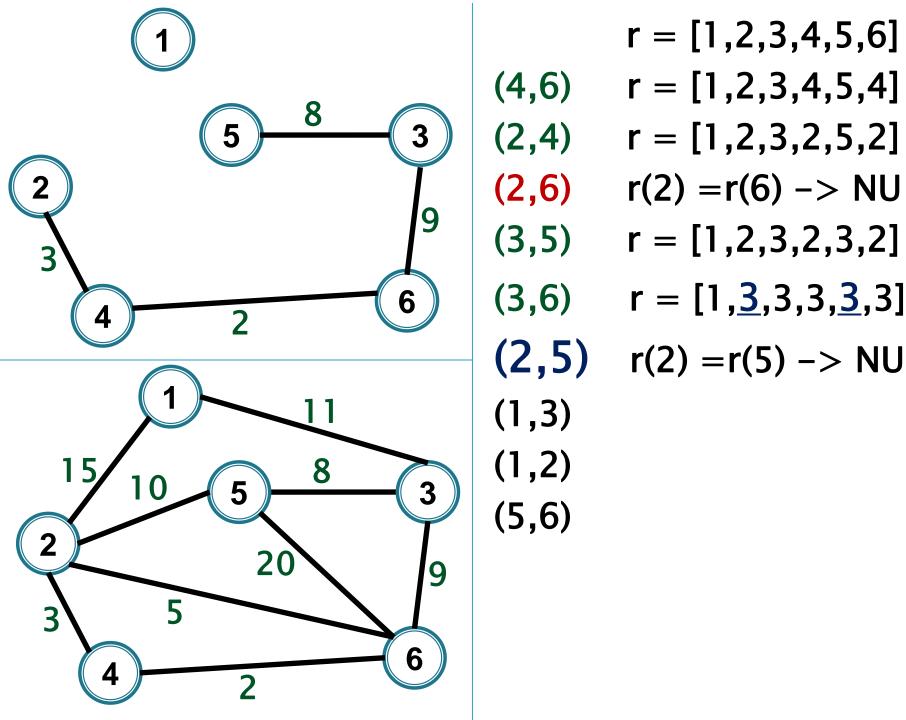


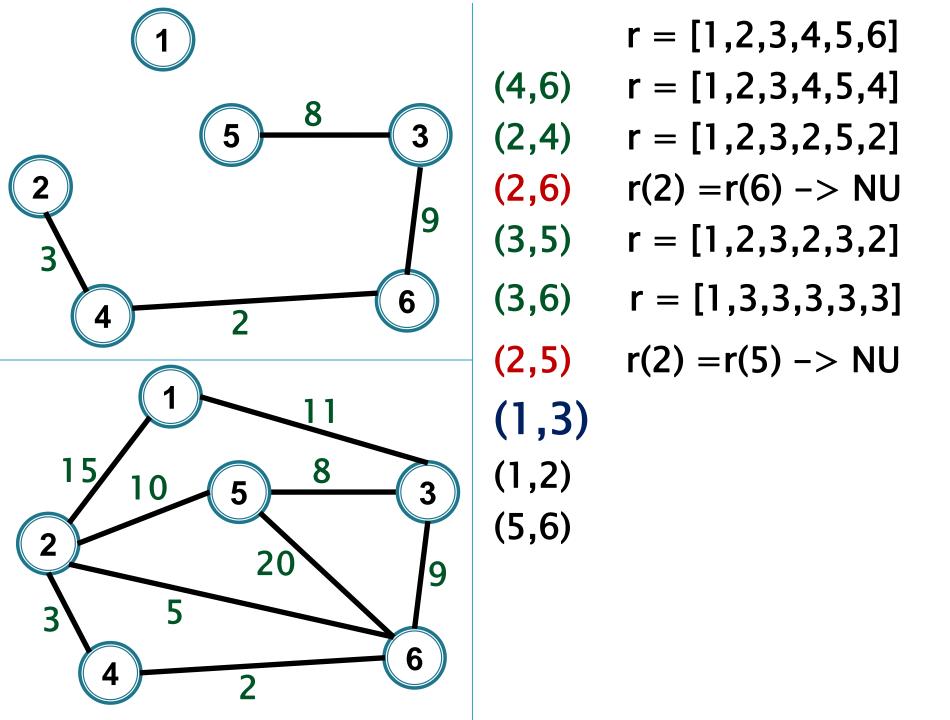


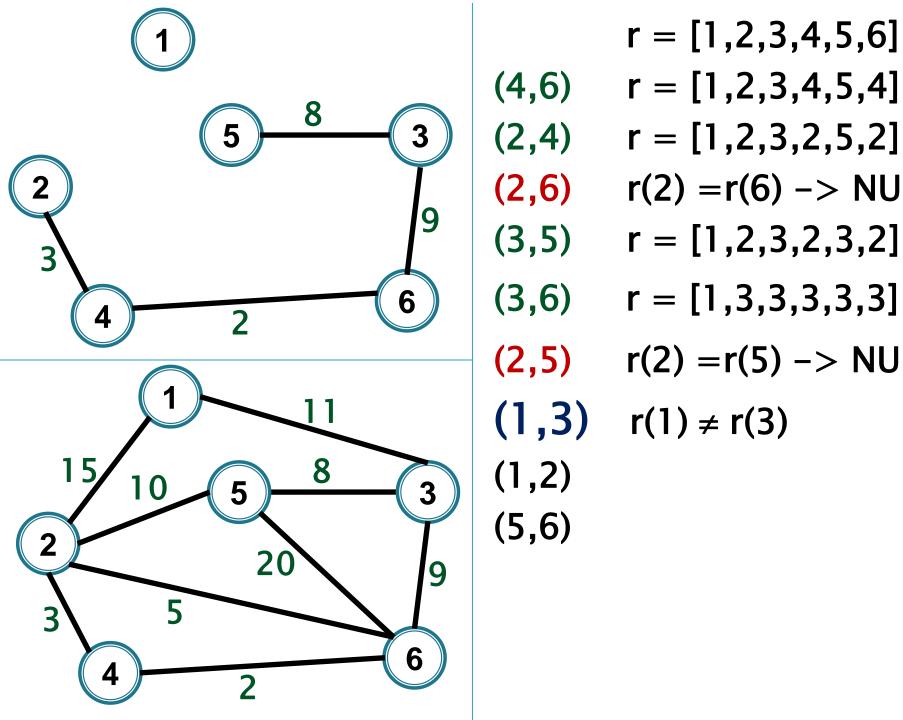


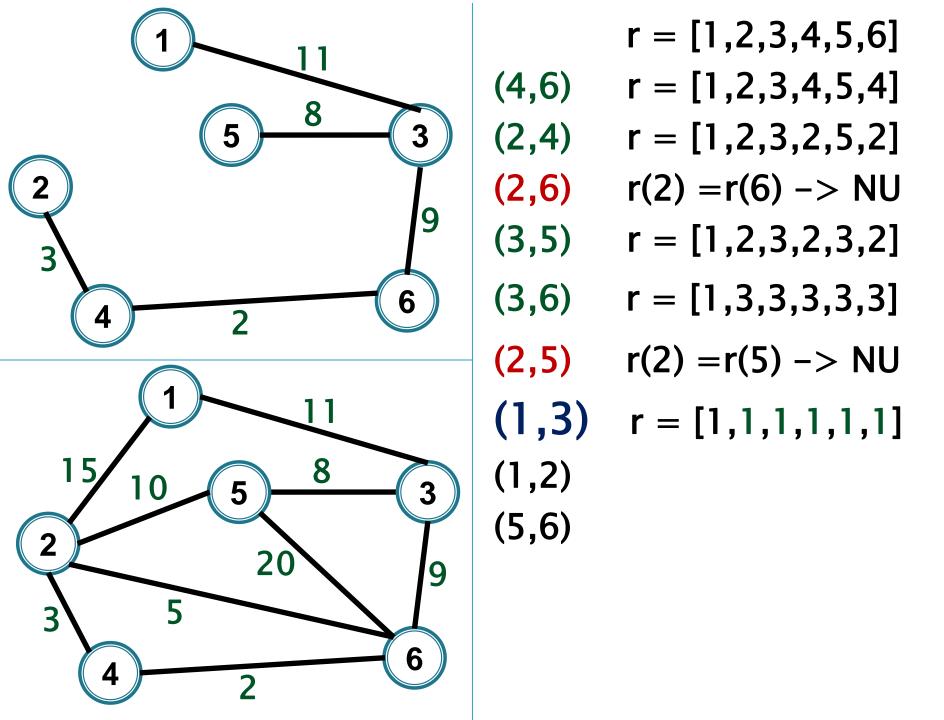


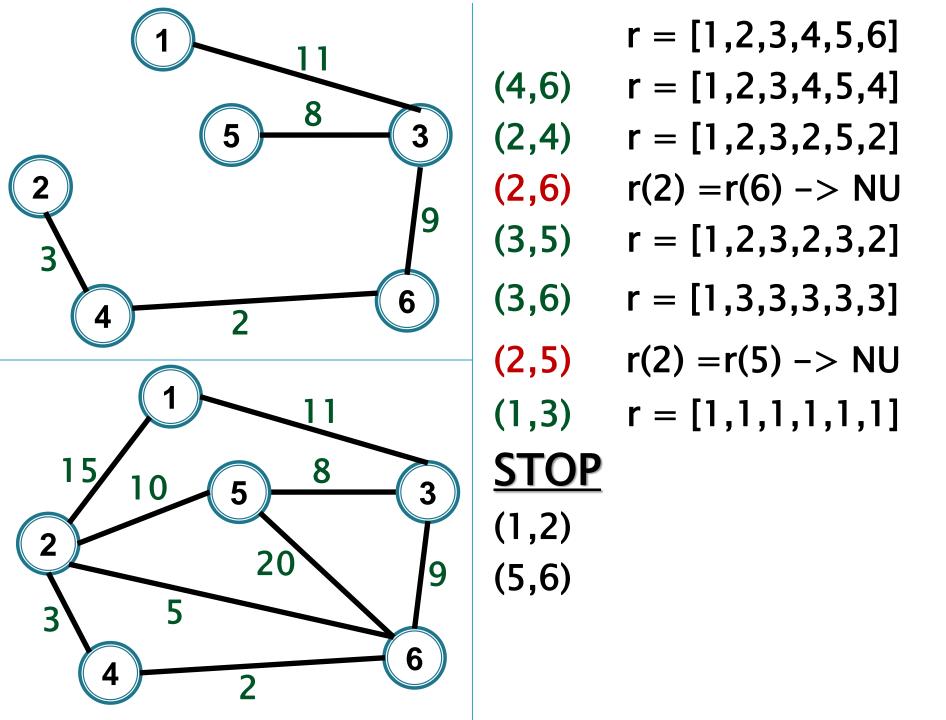












## Complexitate

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
      scrie uv;
      Reuneste (u, v);
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
           break;
```

#### Complexitate

- ▶ Sortare -> O(m log m) = O(m log n)
- n \* Initializare
- 2m \* Reprez
- ▶ (n-1) \* Reuneste

- ► Sortare -> O(m log m) = O(m log n)
- ▶ n \* Initializare ->
- 2m \* Reprez ->
- ▶ (n-1) \* Reuneste ->

- Sortare  $-> O(m \log m) = O(m \log n)$
- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- 2m \* Reprez ->
- ▶ (n-1) \* Reuneste ->

- Sortare -> O(m log m) = O(m log n)
- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- ▶ 2m \* Reprez -> O(m)
- ▶ (n-1) \* Reuneste ->

- Sortare  $-> O(m \log m) = O(m \log n)$
- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- ▶ 2m \* Reprez -> O(m)
- (n-1) \* Reuneste  $-> O(n^2)$

Varianta 1- dacă folosim vector de reprezentanți

```
• Sortare -> O(m log m) = O(m log n)
```

- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- ▶ 2m \* Reprez -> O(m)
- $\rightarrow$  (n-1) \* Reuneste -> O(n<sup>2</sup>)

 $O(m log n + n^2)$ 



Varianta 2 – memorăm componentele conexe ca arbori, folosind vectorul tata; reprezentantul componentei va fi rădăcina arborelui



Varianta 2 – memorăm componentele conexe ca arbori, folosind vectorul tata; reprezentantul componentei va fi rădăcina arborelui



Trebuie ca arborii să rămână cu o înălţime cât mai mică



Reținem în plus și înălțimea unui astfel de arbore - **vectorul h** 

Reuniunea se va face în funcție de înălțimea arborilor (reuniune ponderată):

arborele cu înălțimea mai mică devine subarbore al rădăcinii celuilalt arbore

```
void Initializare(int u) {
    tata[u]=h[u]=0;
}
```

```
void Initializare(int u) {
    tata[u]=h[u]=0;
int Reprez(int u) {
    while(tata[u]!=0)
       u=tata[u];
    return u;
```

```
void Initializare(int u) {
                            void Reuneste(int u,int v)
    tata[u]=h[u]=0;
                             {
                                int ru,rv;
                                ru=Reprez(u);
int Reprez(int u) {
                                rv=Reprez(v);
    while(tata[u]!=0)
                                if (h[ru]>h[rv])
       u=tata[u];
                                  tata[rv]=ru;
    return u;
```

```
void Reuneste(int u,int v)
void Initializare(int u) {
    tata[u]=h[u]=0;
                             {
                                int ru, rv;
                                ru=Reprez(u);
int Reprez(int u) {
                                rv=Reprez(v);
    while(tata[u]!=0)
                                if (h[ru]>h[rv])
       u=tata[u];
                                   tata[rv]=ru;
                                else{
    return u;
                                   tata[ru]=rv;
                                   if(h[ru]==h[rv])
                                       h[rv]=h[rv]+1;
```

#### **Complexitate** – dacă folosim arbori

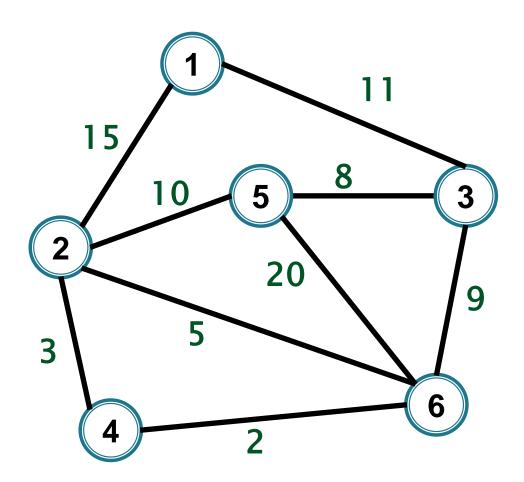
- Sortare  $-> O(m \log m) = O(m \log n)$
- ▶ n \* Initializare ->
- 2m \* Reprez ->
- ▶ (n-1) \* Reuneste ->

#### **Complexitate** – dacă folosim arbori

- Sortare  $-> O(m \log m) = O(m \log n)$
- ▶ n \* Initializare -> O(n)
- ▶ 2m \* Reprez -> O(m log n)
- (n-1) \* Reuneste -> O(n log n)

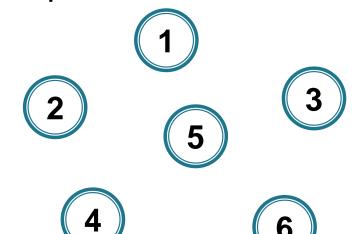
O(m log n)

## Algoritmul lui Prim





 Inițial: cele n vârfuri sunt izolate, fiecare formând o componentă conexă



 Se încearcă unirea acestor componente prin muchii de cost minim

#### Prim

 Inițial: se pornește de la un vârf de start

1

 Se adăugă pe rând câte un vârf la arborele deja construit, folosind muchii de cost minim

La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure** 

#### **Prim**

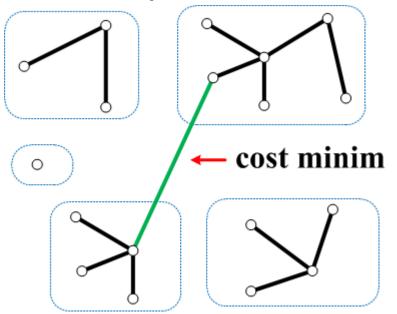
La un pas:

Muchiile selectate formează un **arbore** 

#### La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure** 

Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

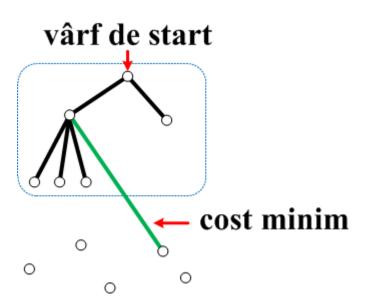


#### Prim

#### La un pas:

Muchiile selectate formează un **arbore** 

Este selectată o muchie de cost minim care unește un vârf din arbore cu unul care nu este în arbore(neselectat)



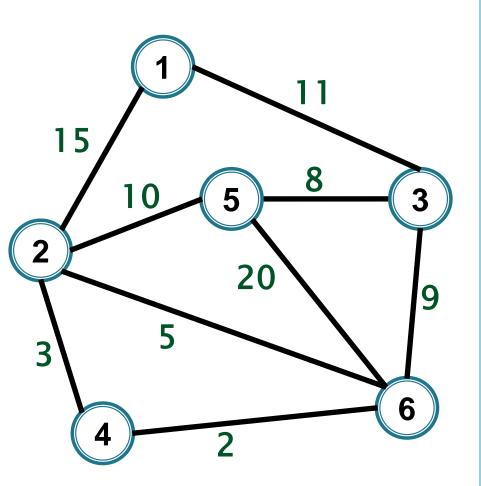
#### O primă formă a algoritmului

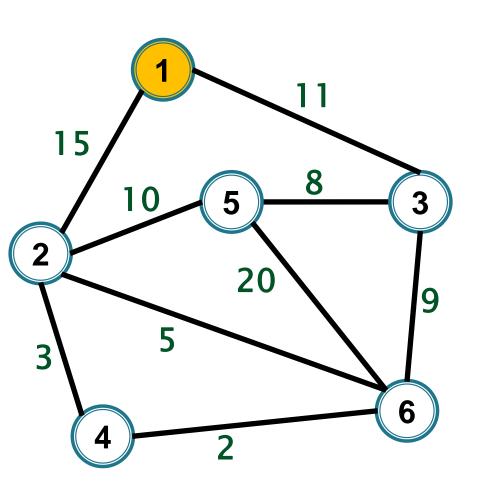
#### Kruskal

- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n-1
  - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
  - $\triangleright$  E(T) = E(T)  $\cup$  uv

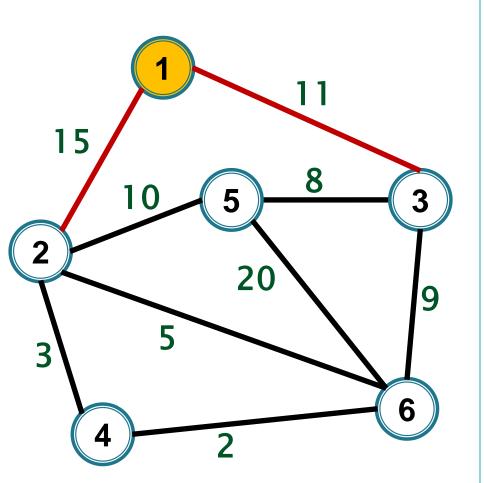
#### Prim

- s- vârful de start
- Iniţial T= ({s}; ∅)
- pentru i = 1, n−1
  - ➤ alege o muchie uv cu cost minim a.î. u∈V(T) şi v∉V(T)
  - $\triangleright V(T) = V(T) \cup \{v\}$
  - $\triangleright$  E(T) = E(T)  $\cup$  uv

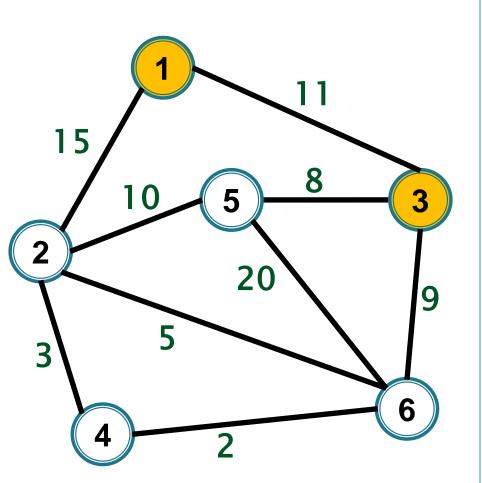


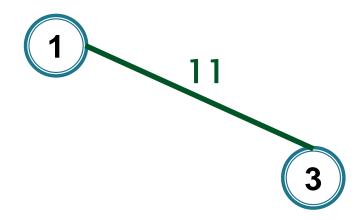


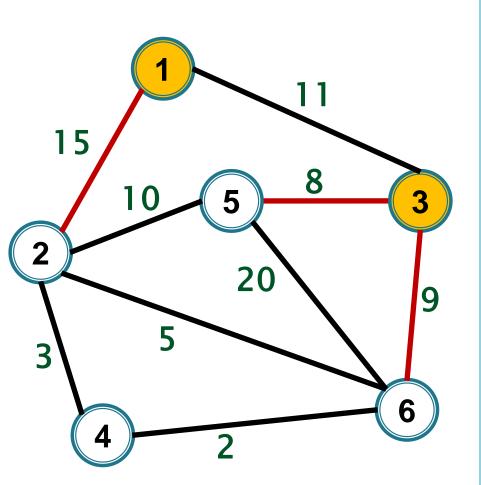
$$s = 1$$

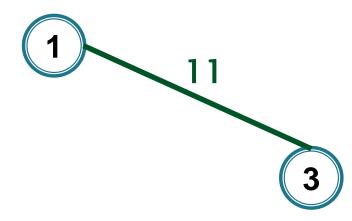


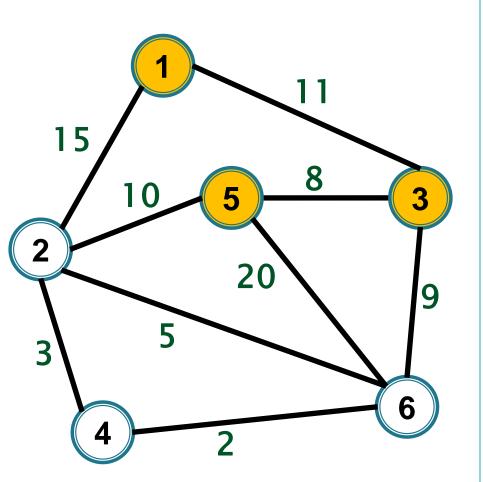


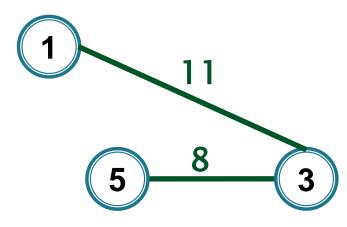


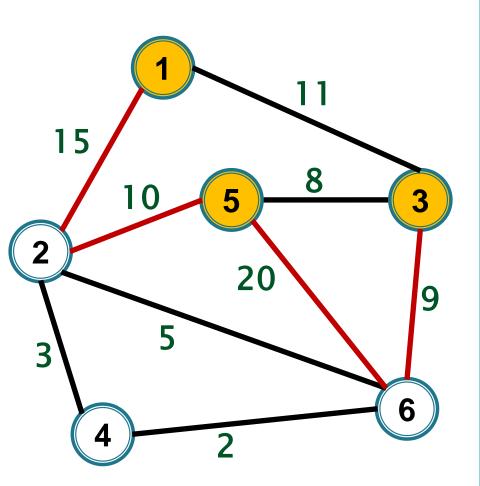


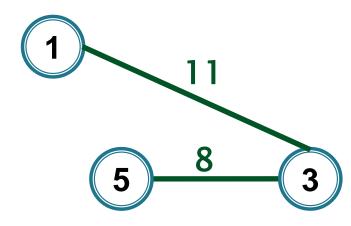


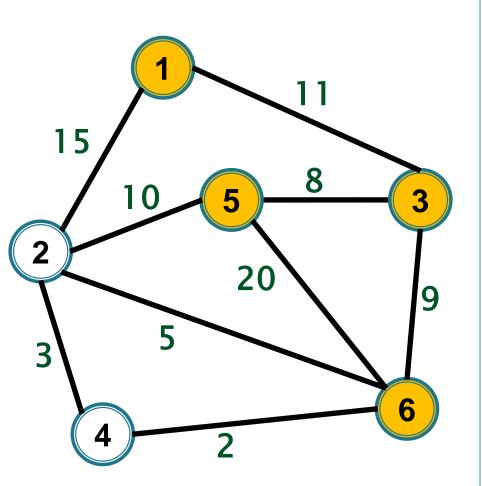


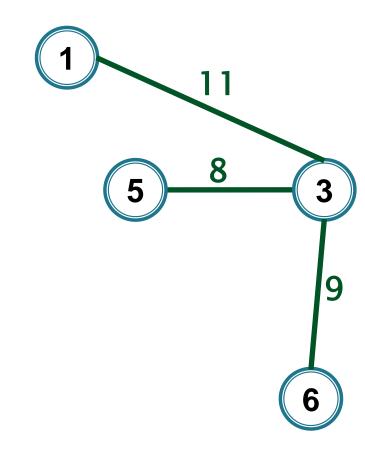


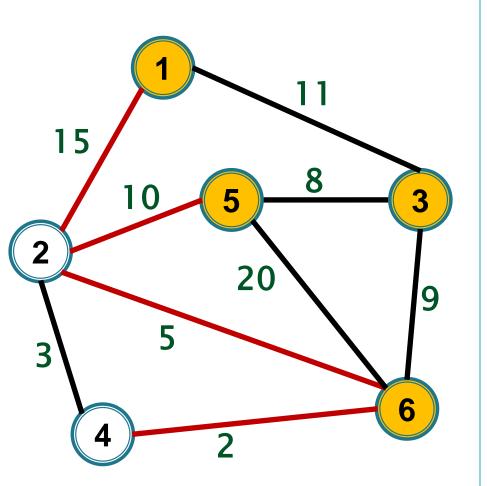


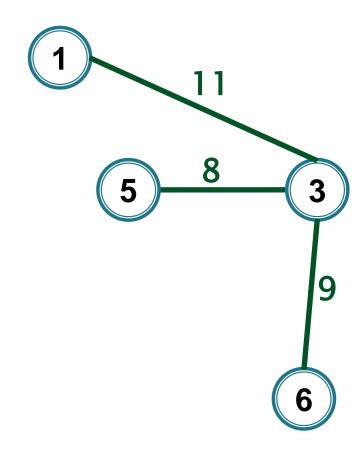


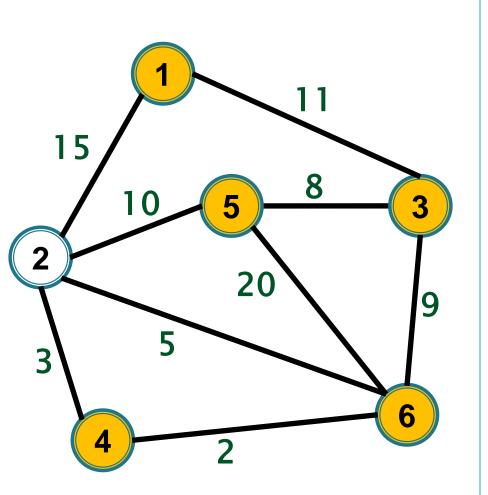


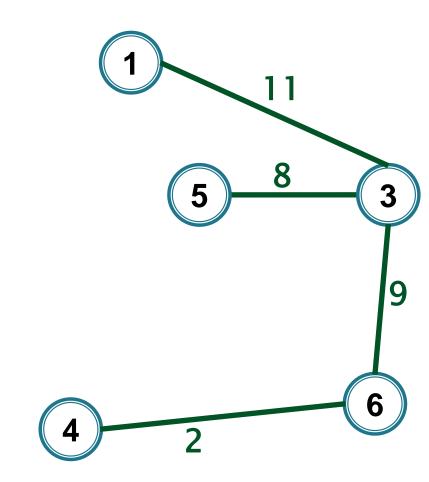


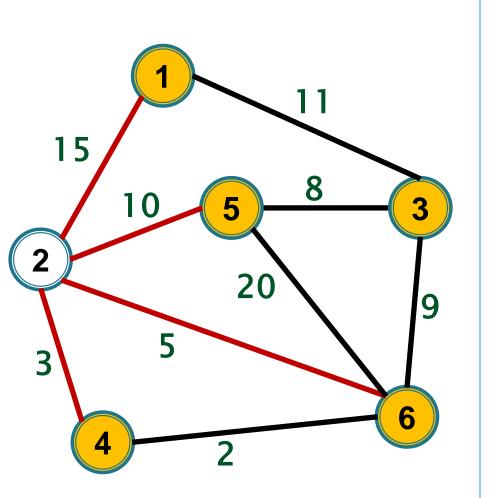


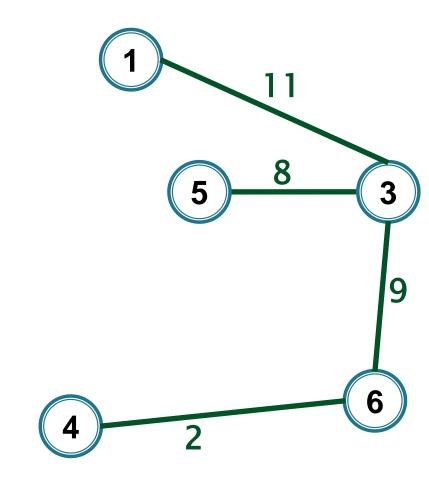


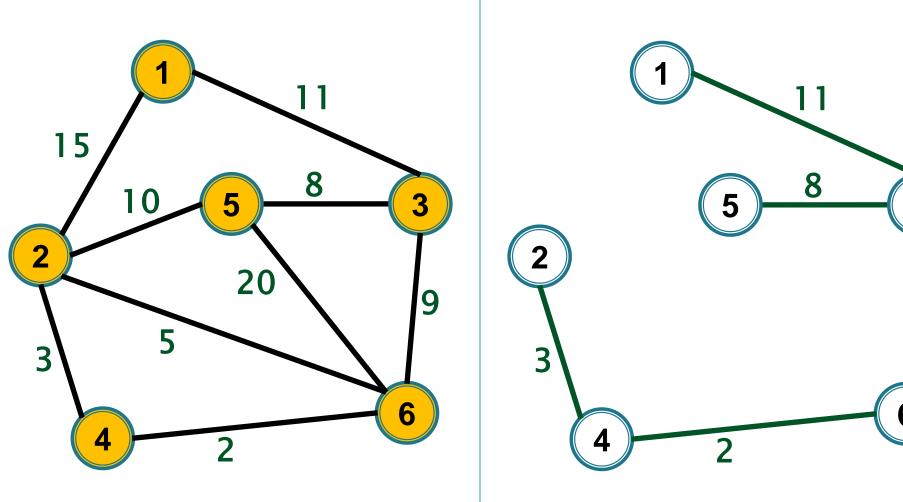


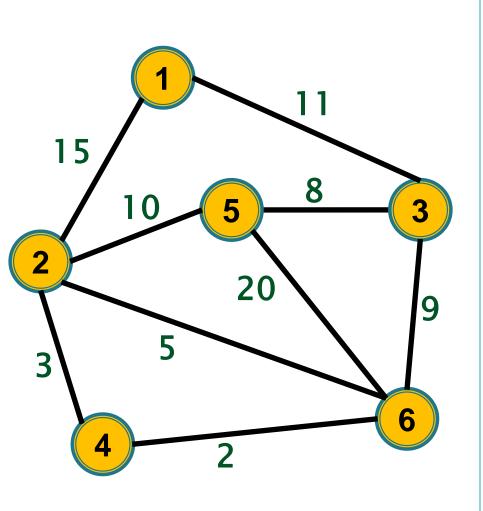


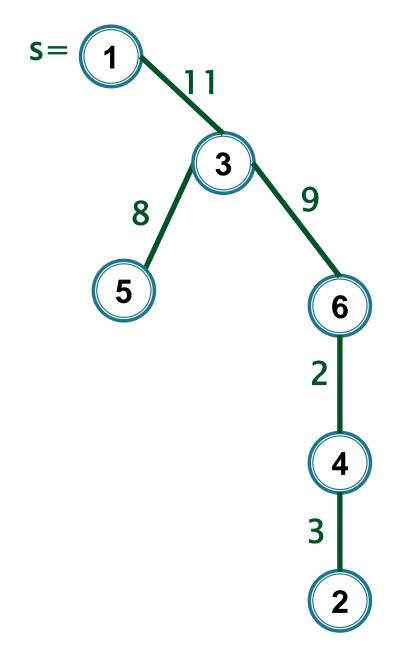












### **Implementare**



Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu.

### **Implementare**



Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu.

#### **Exemplu:**

După ce 1 și 5 au fost adăugate în arbore, muchiile **(2,1)** și **(2,5)** sunt comparate la fiecare pas, deși w(2,1)>w(2,5), deci (2,1) nu va fi selectată niciodată



Pentru un vârf (neselectat) memorăm doar muchia minimă care îl unește cu un vârf din arbore (selectat)



Asociem fiecărui vârf următoarele informații (etichete):

 d[u] = costul minim al unei muchii de la u la un vârf selectat deja în arbore

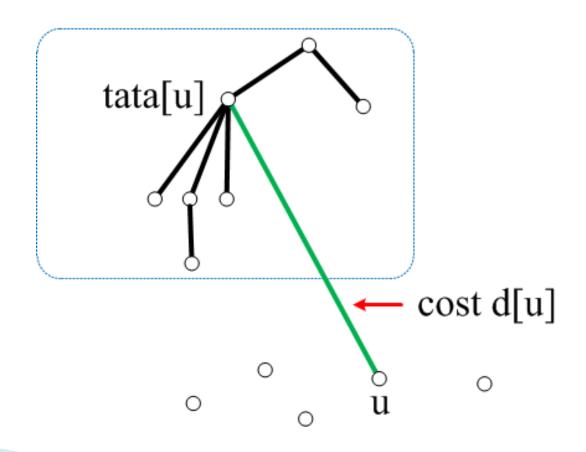


Asociem fiecărui vârf următoarele informații (etichete):

- d[u] = costul minim al unei muchii de la u la un vârf selectat deja în arbore
- tata[u] = acest vârf din arbore pentru care se realizează minimul

Avem

$$d[u] = w(u, tata[u])$$

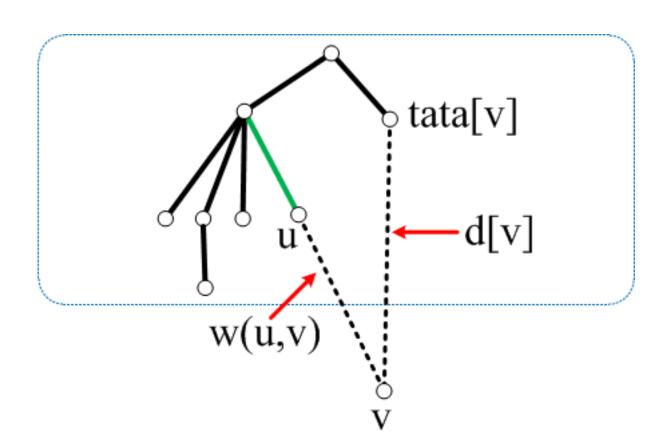


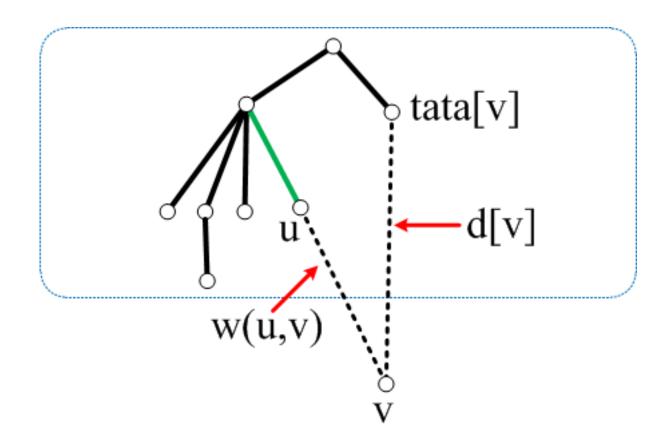
#### Atunci algoritmul se modifică astfel:

- La un pas
- se alege **un vârf** u cu **eticheta d minimă** care nu este încă în arbore și se adaugă la arbore muchia (tata[u], u)

#### Atunci algoritmul se modifică astfel:

- La un pas
- se alege **un vârf** u cu **eticheta d minimă** care nu este încă în arbore şi se adaugă la arbore muchia (tata[u], u)
- se actualizează etichetele vârfurilor v vecine cu u astfel:





Muchiile arborelui vor fi în final (u, tata[u]), u≠ s

Prim(G, w, s)

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V

```
Prim(G, w, s)
```

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

```
\begin{split} Prim(G,\,w,\,s) \\ & \text{inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V} \\ & \text{pentru fiecare } u {\in} V \text{ executa} \\ & d[u] = \infty; \text{ tata}[u] {=} 0 \\ & d[s] = 0 \end{split}
```

```
Prim(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
```

```
Prim(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
```

```
\begin{array}{l} Prim(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 \varnothing \ executa \\ \\ u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q \end{array}
```

pentru fiecare v adiacent cu u executa

```
Prim(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 v adiacent cu u executa
                daca v \in Q si w(u,v) < d[v] atunci
                     d[v] = w(u,v)
                     tata[v] = u
```

```
Prim(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 v adiacent cu u executa
                daca v \in Q si w(u,v) < d[v] atunci
                     d[v] = w(u,v)
                     tata[v] = u
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

Q poate fi

#### Q poate fi

vector:

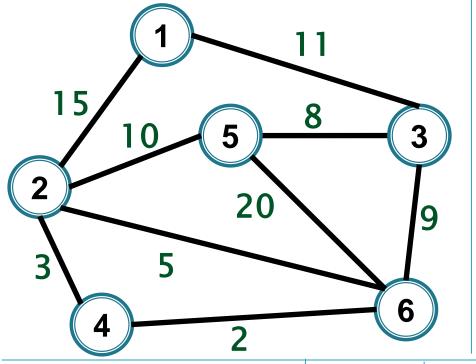
```
Q[u] = 1, dacă u este selectat
0, altfel
```

#### Q poate fi

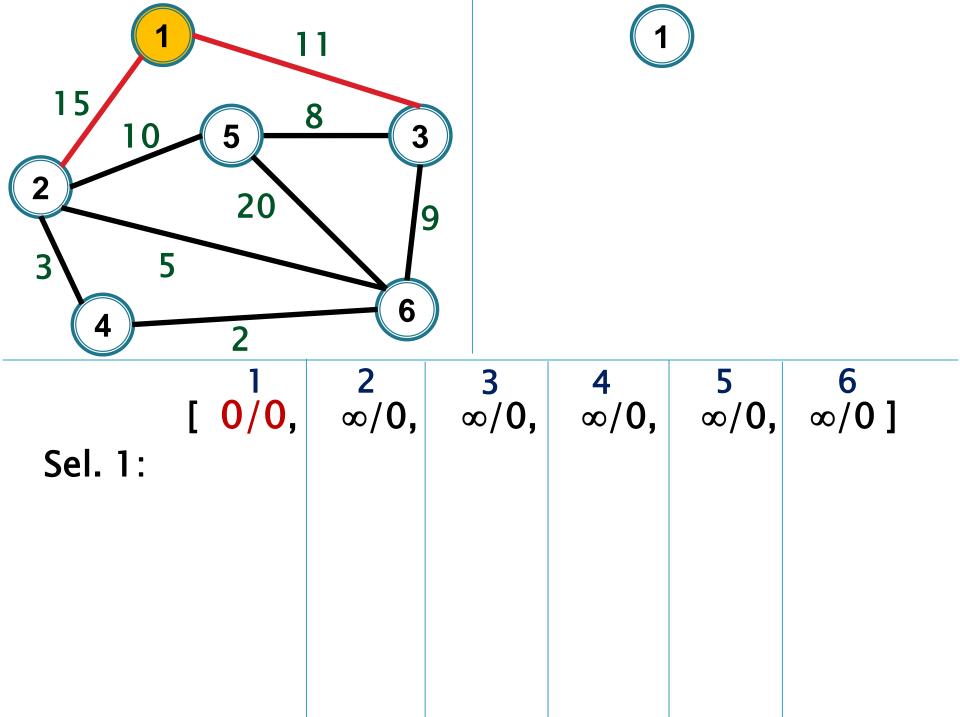
vector:

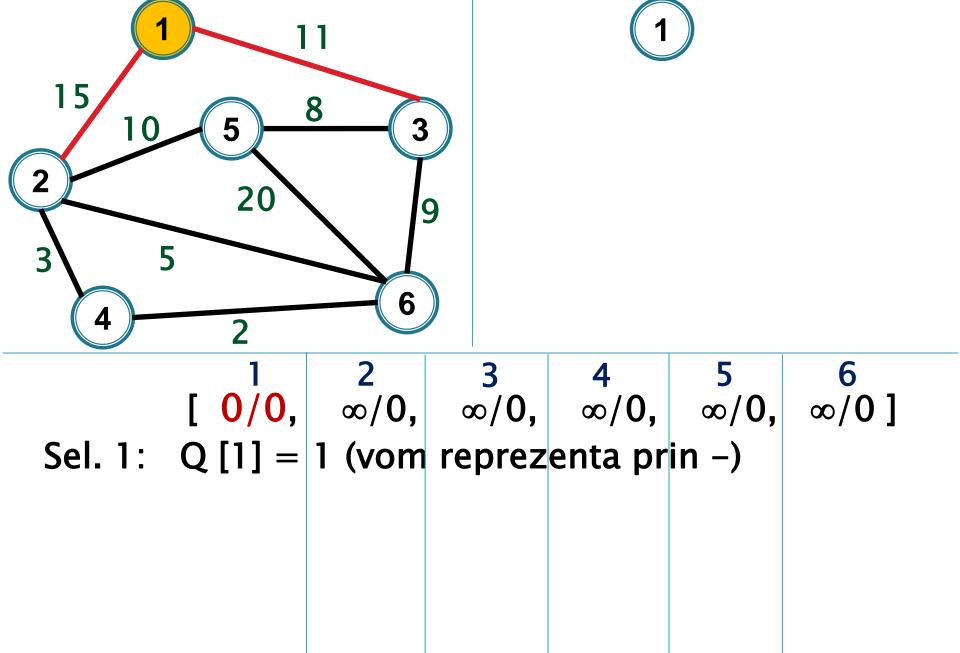
```
Q[u] = 1, dacă u este selectat
0, altfel
```

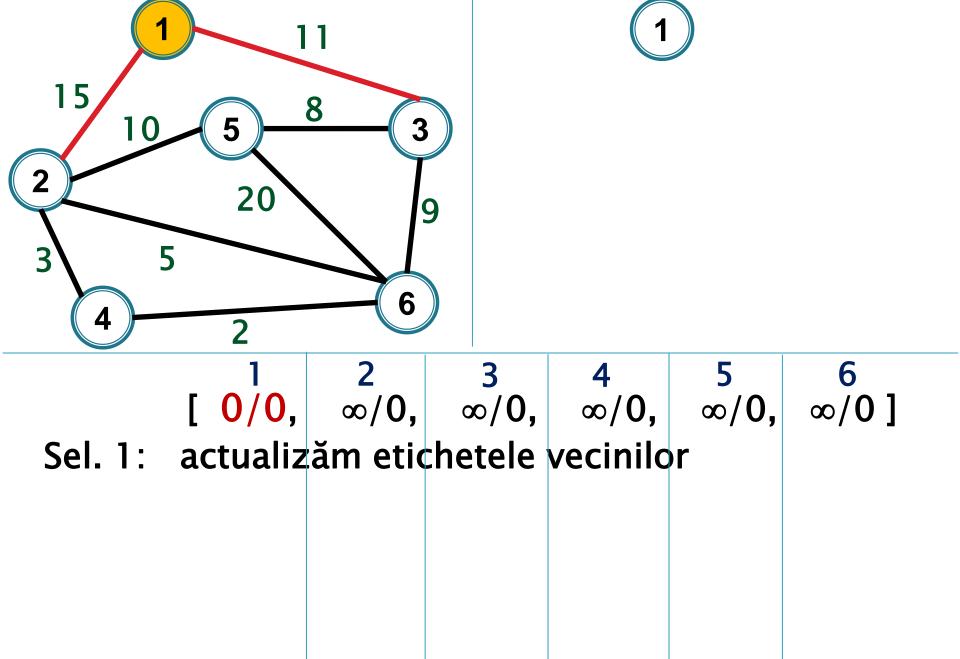
min-ansamblu (heap)

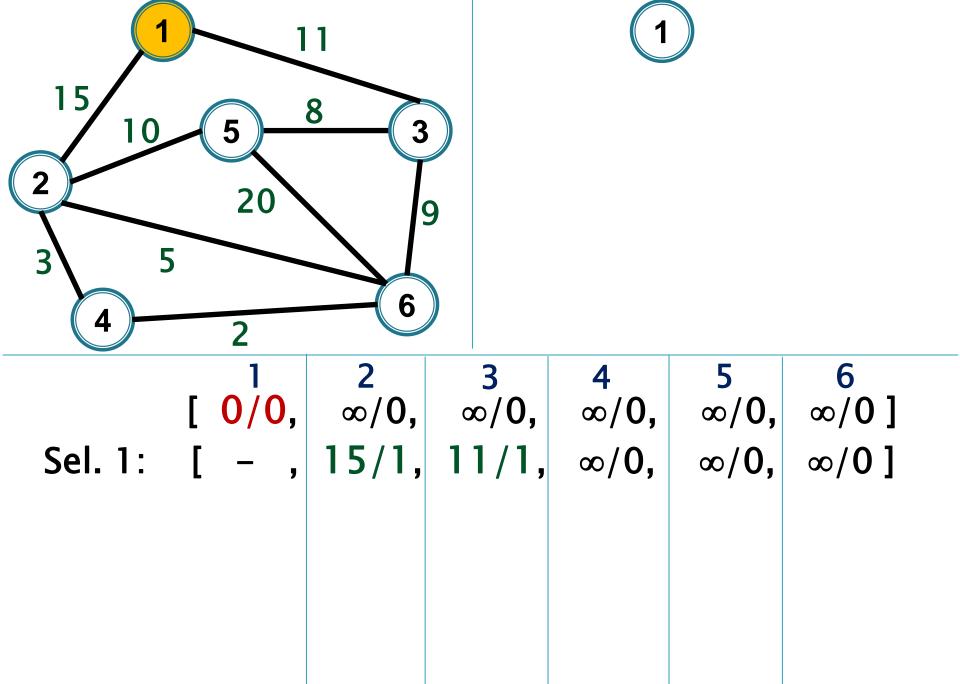


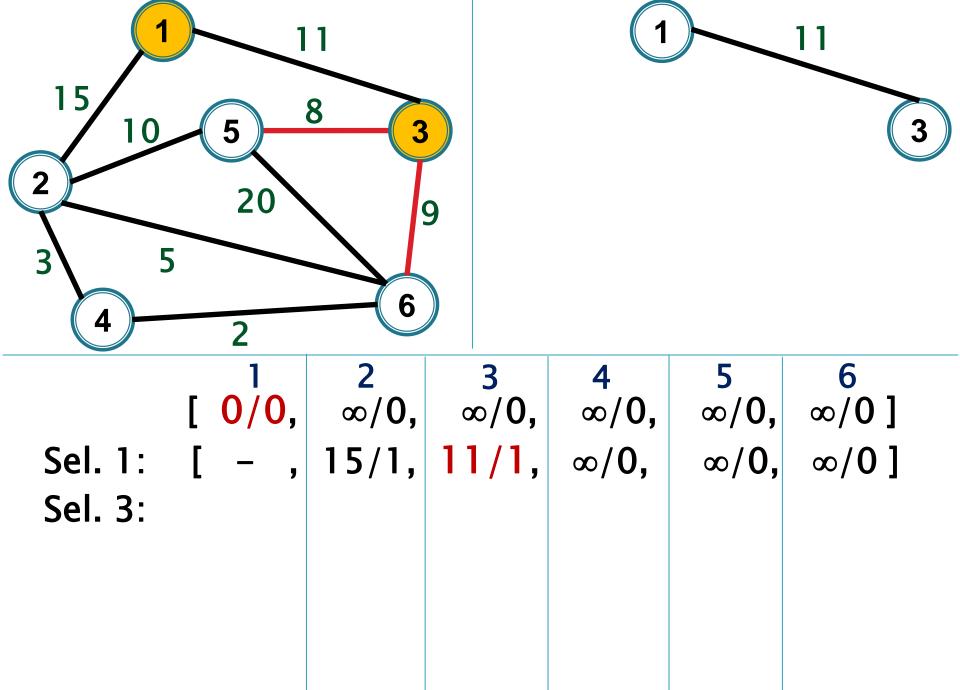
1 d/tata= [0/0,	2 ∞/0,	$\infty/0$ ,	4 ∞/0,	5 ∞/0,	6 ∞/0]	

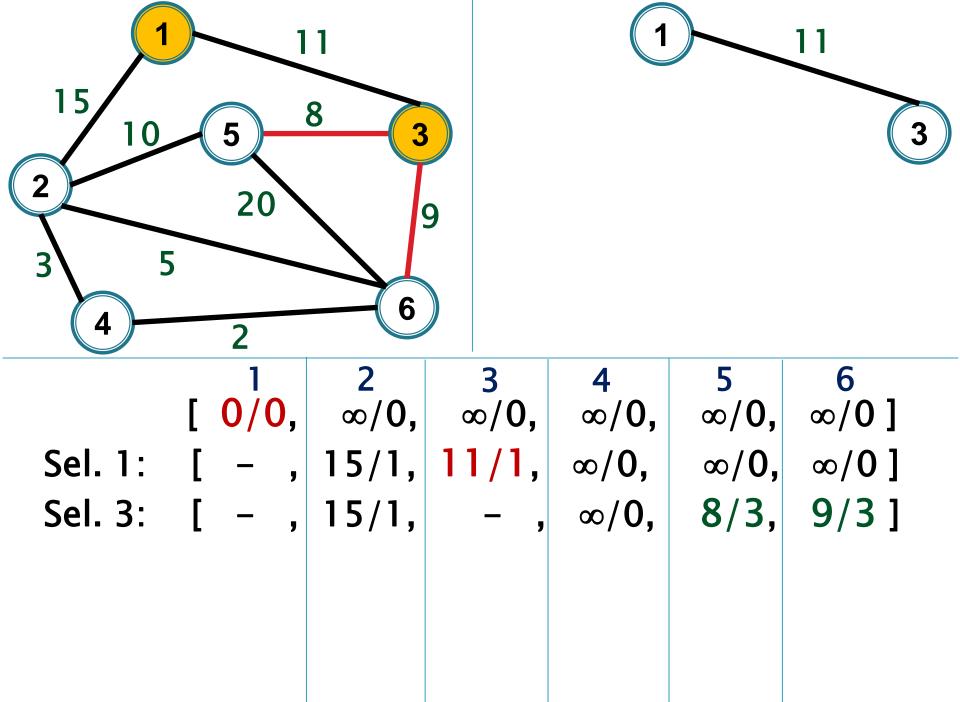


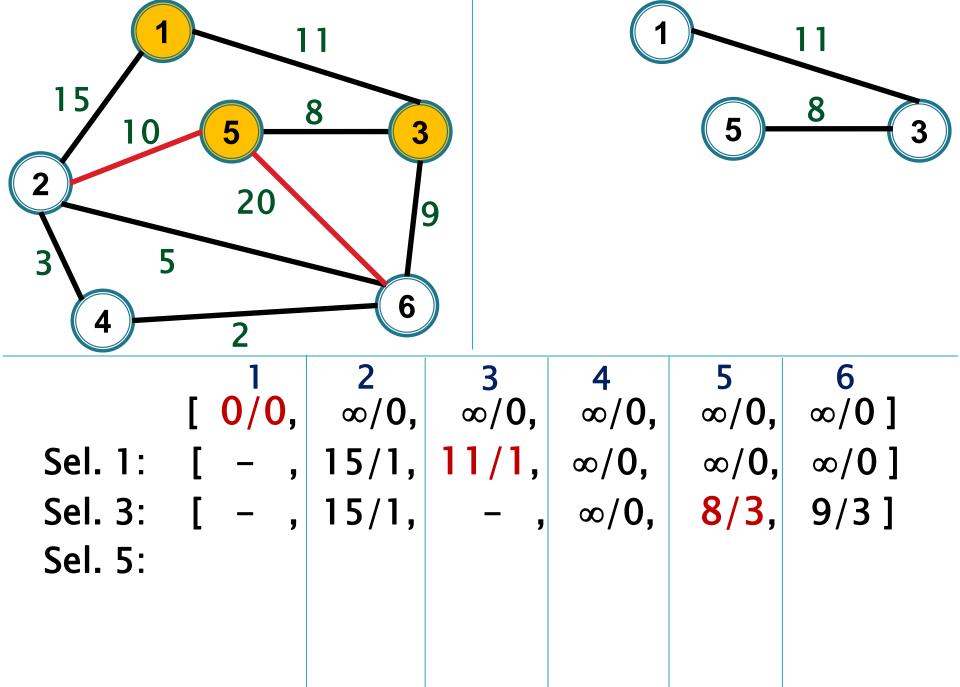


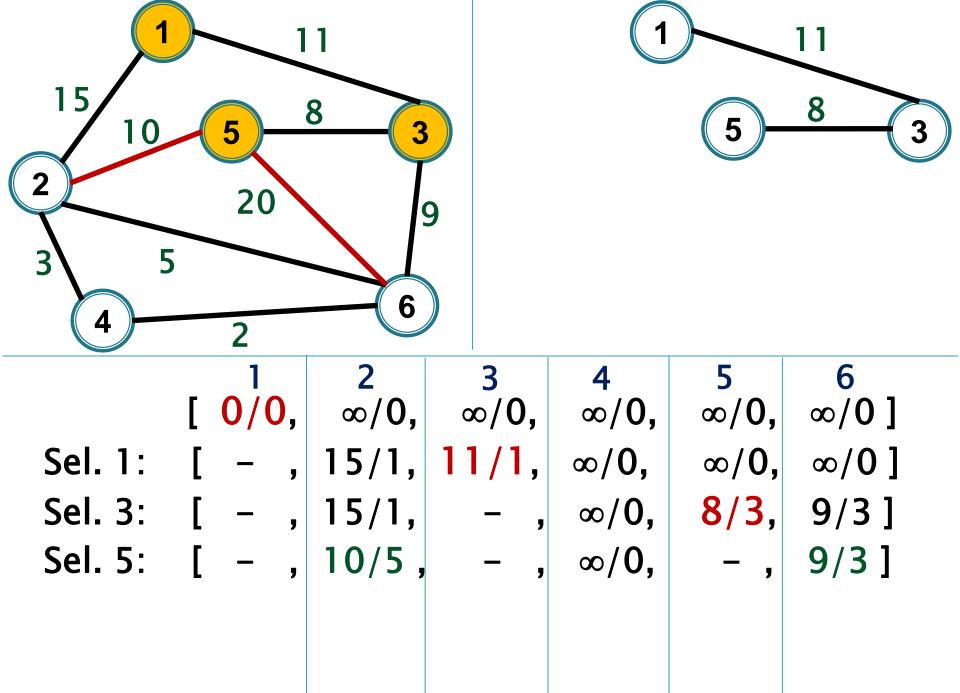


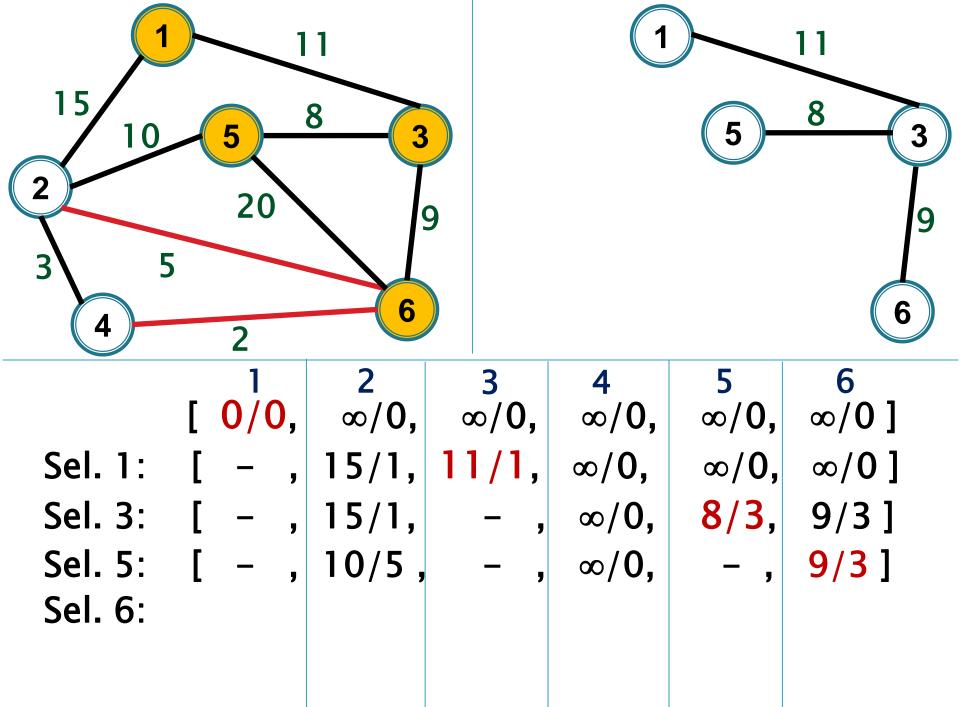


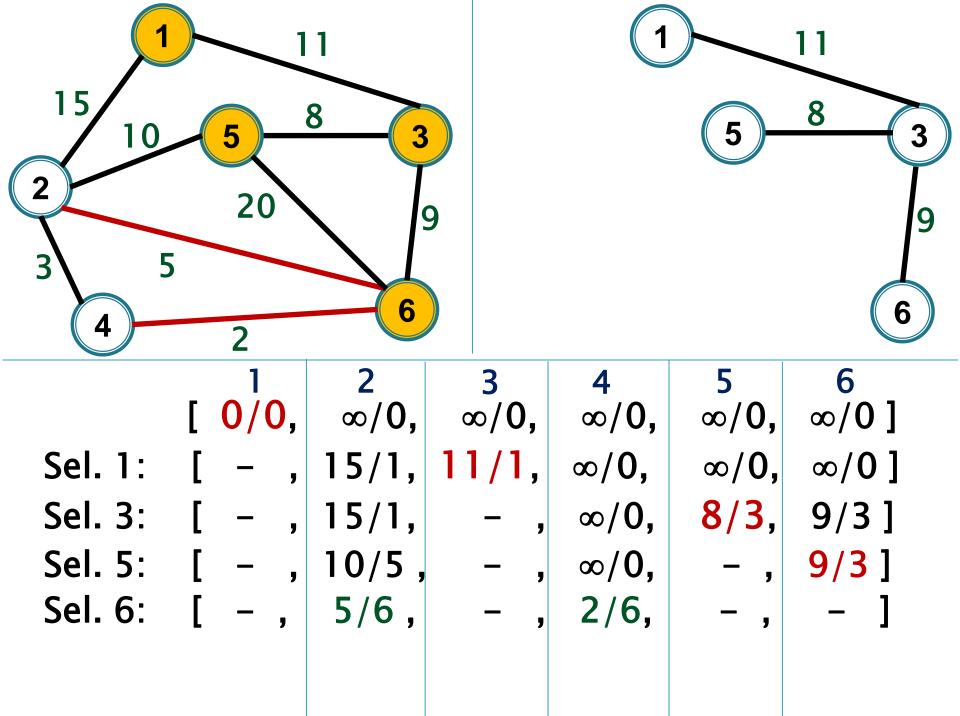


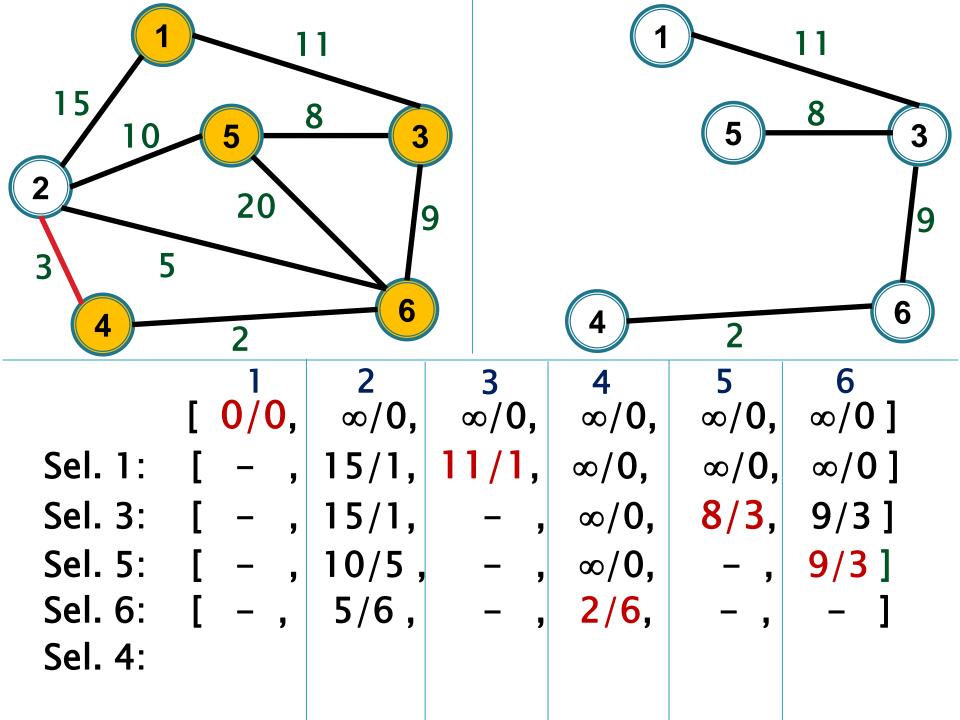


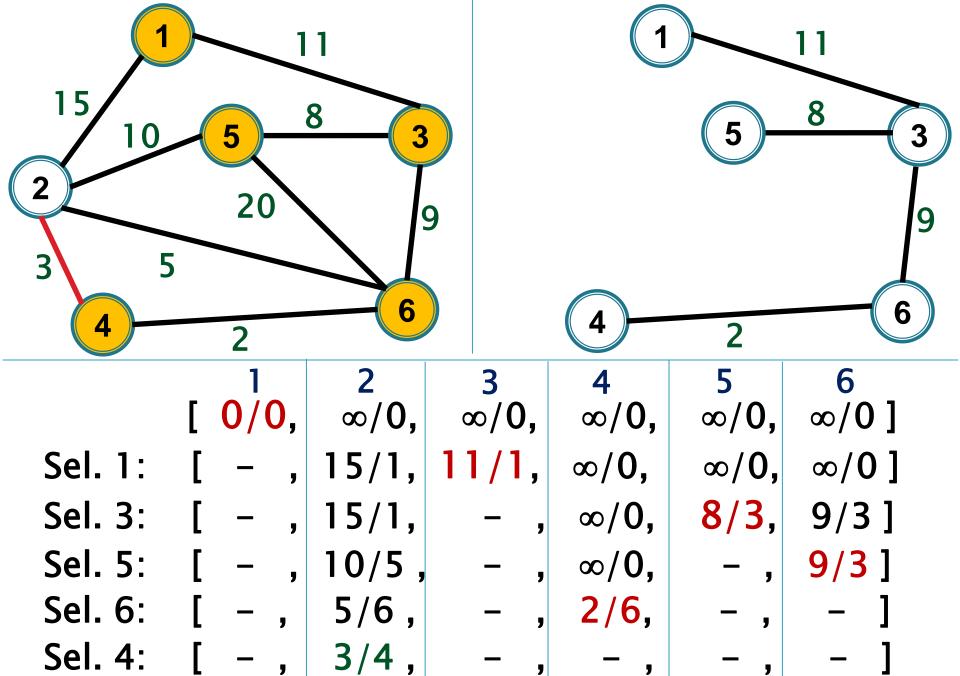


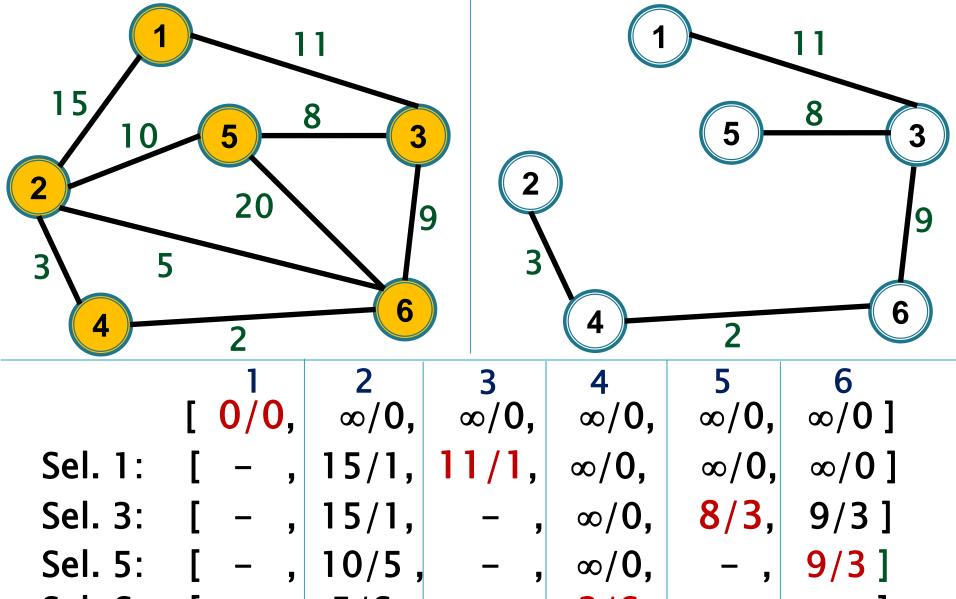




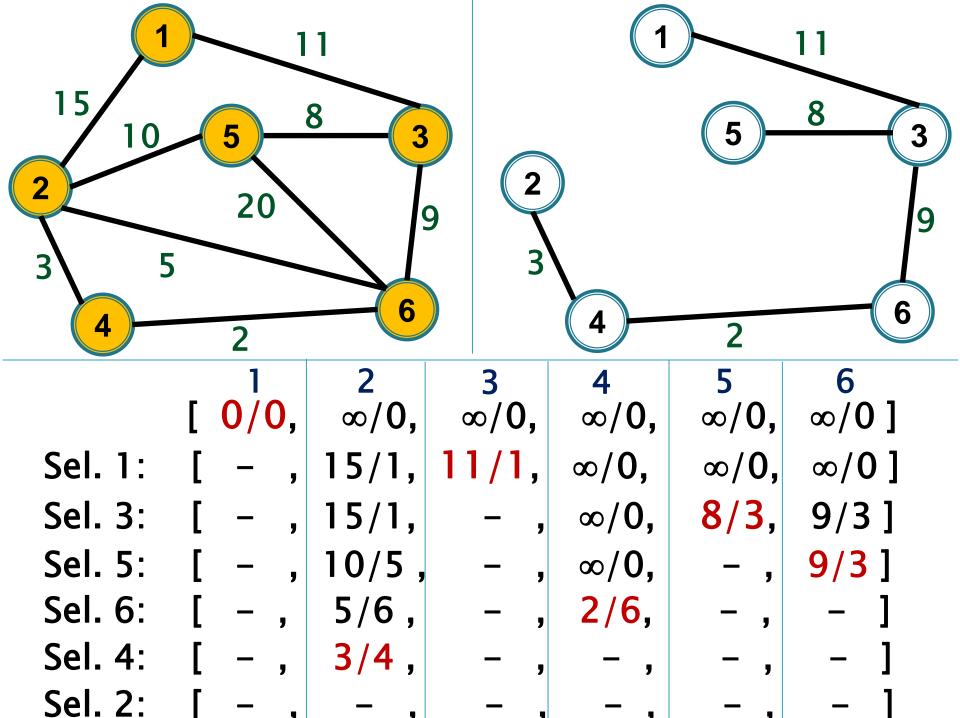








Sel. 6: 2/6, 5/6, Sel. 4: 3/4, Sel. 2:



### Complexitate

- Iniţializare Q
- n \* extragere vârf minim
- actualizare etichete vecini

```
Varianta 1 – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat 0, altfel
```

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

```
Varianta 1 – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat 0, altfel
```

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

Varianta 1 – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat 0, altfel

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

Varianta 1 - reprezentarea lui Q ca vector

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

Varianta 1 – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat 0, altfel

```
Iniţializare Q −> O(n)
```

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

Varianta 2 - reprezentarea lui Q ca min-heap

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

Varianta 2 - reprezentarea lui Q ca min-heap

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

Ideea algoritmilor de determinare a unui arbore parțial de cost minim este:

Se selectează succesiv muchii, astfel încât mulțimea de muchii selectate

» să aibă costul cât mai mic

Ideea algoritmilor de determinare a unui arbore parțial de cost minim este:

Se selectează succesiv muchii, astfel încât mulțimea de muchii selectate

- să aibă costul cât mai mic
- să fie submulțime a mulțimii muchiilor unui arbore parțial de cost minim

- Fie A ⊆ E o mulţime de muchii care este submulţime a mulţimii muchiilor unui apcm al lui G
- O muchie e ∈ E A s.n sigură pentru A dacă A ∪ {e} este de asemenea submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G

### Idee algoritmilor apcm este deci:

- pornim cu  $A \leftarrow \emptyset$
- pentru i = 1, n−1
  - > se selectează o muchie sigură pentru A și se adaugă la A

Vom demonstra că, la fiecare pas, algoritmii Kruskal și Prim aleg muchii sigure (pentru mulțimea muchiilor deja selectate).

- Vom demonstra că, la fiecare pas, algoritmii Kruskal și Prim aleg muchii sigure (pentru mulțimea muchiilor deja selectate).
- Pentru aceasta, vom demonstra un criteriu pentru ca o muchie să fie sigură.

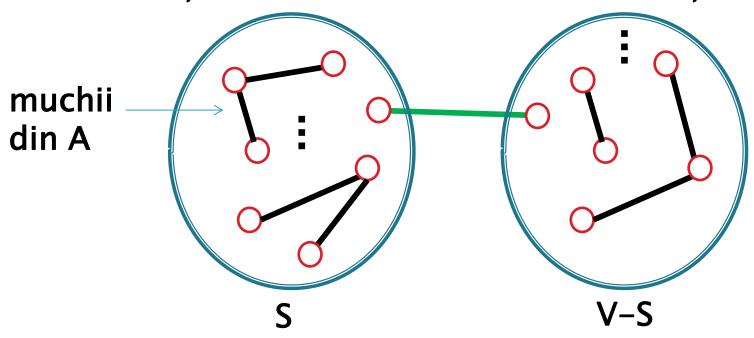
Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și  $A \subseteq E$  o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și  $A \subseteq E$  o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie S ⊆ V a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .

Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și  $A \subseteq E$  o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie S ⊆ V a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .



▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și  $A \subseteq E$  o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie S ⊆ V a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .

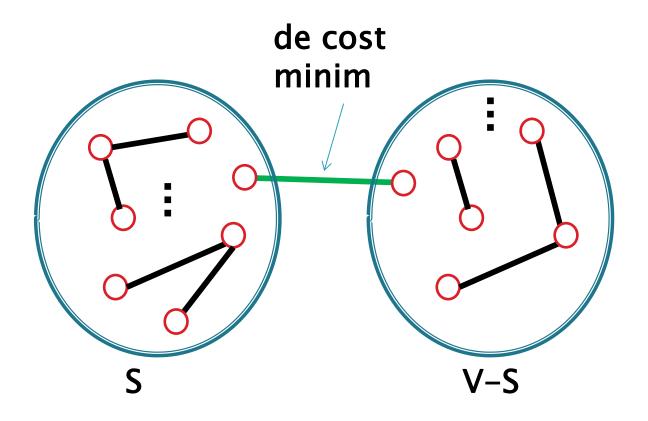
Fie e=uv o muchie de cost minim cu o extremitate în S și cealaltă în V-S.

Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și  $A \subseteq E$  o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie S ⊆ V a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .

Fie e=uv o muchie de cost minim cu o extremitate în S și cealaltă în V-S.

Atunci e este muchie sigură pentru A.



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

- Propoziție. Algoritmul Kruskal determină un apcm
- Propoziție. Algoritmul Prim determină un apcm

