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

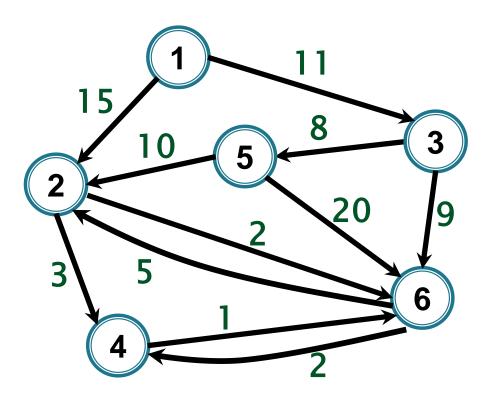
- Fie s, $v \in V$, $s \neq v$.
- Distanța de la s la v

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

- 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

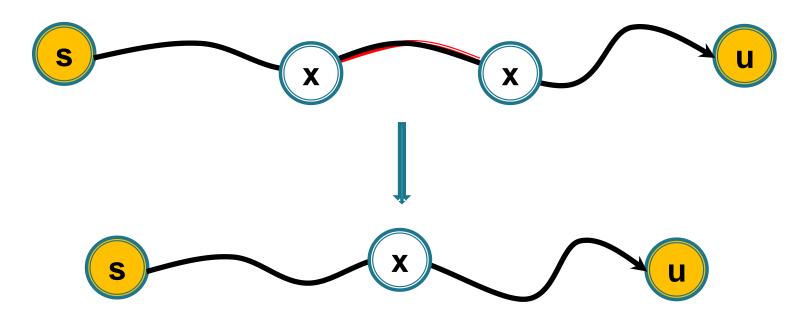
- între două vârfuri date
- de la un vârf la toate celelalte
- între oricare două vârfuri

Situaţii:

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

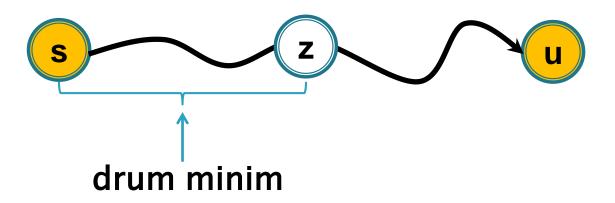
Observații

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.

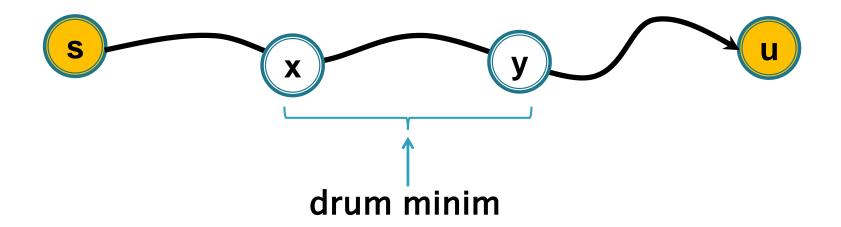


Observații

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)

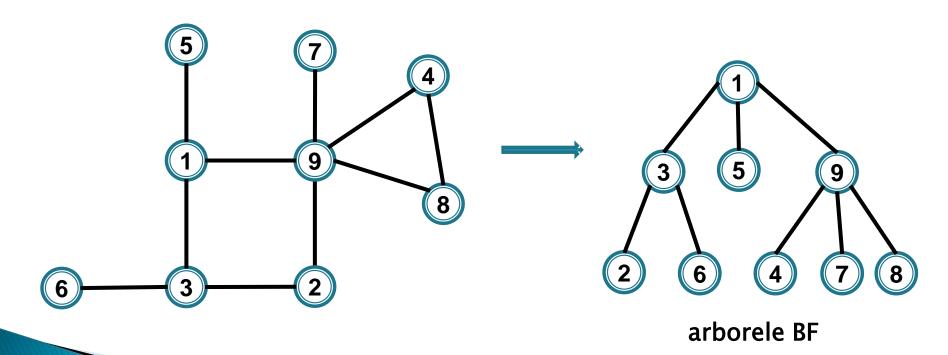


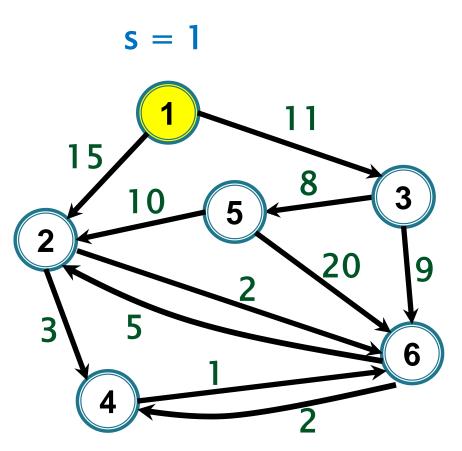
Dacă G <u>nu</u> este ponderat, cum putem calcula distanţele faţă de s?

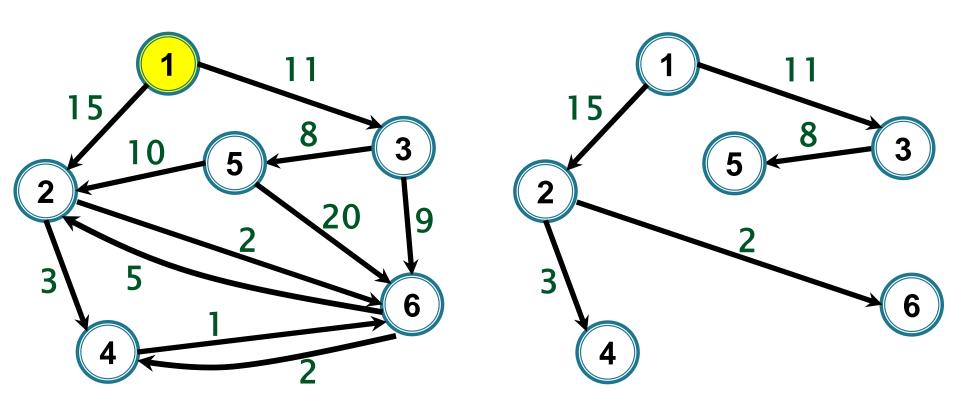
Amintim

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

⇒ arborele BF (al distanțelor față de s)







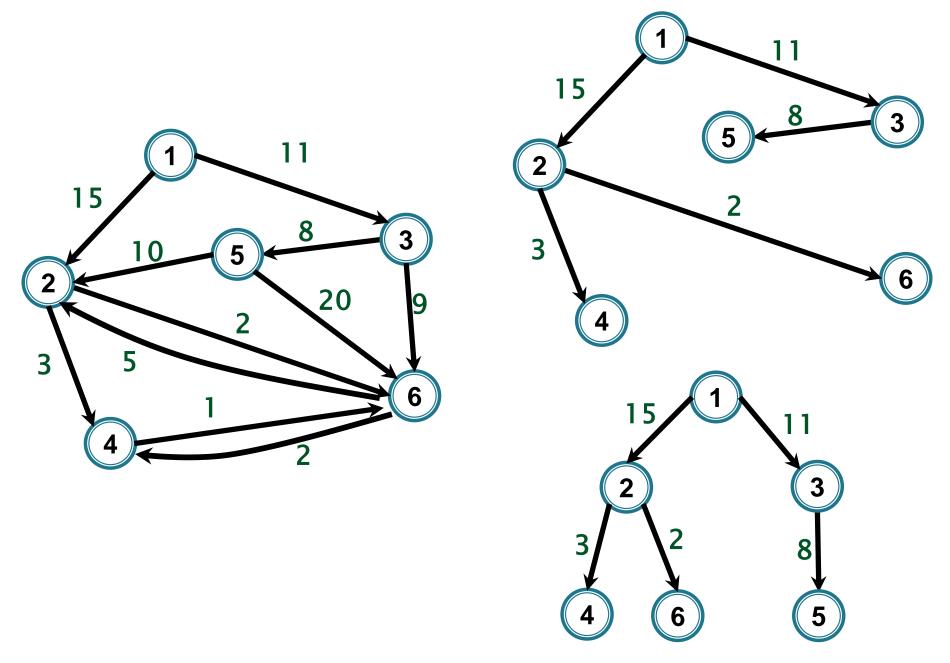
arbore al distanțelor față de 1

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

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

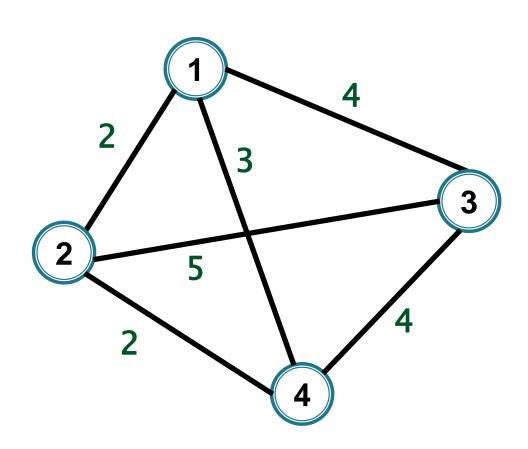
graful neorientat asociat lui T fiind arbore cu rădăcina în s (cu arcele corespunzătoare orientate de la s la frunze)



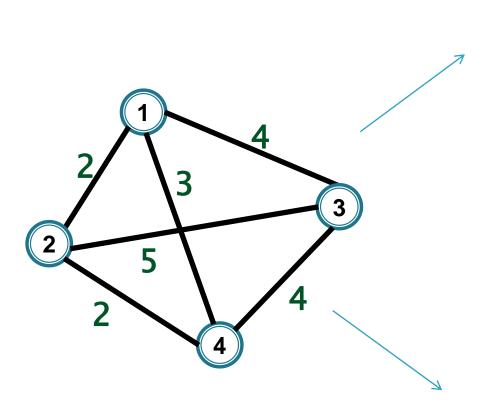
arbore al distanțelor față de 1

- 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

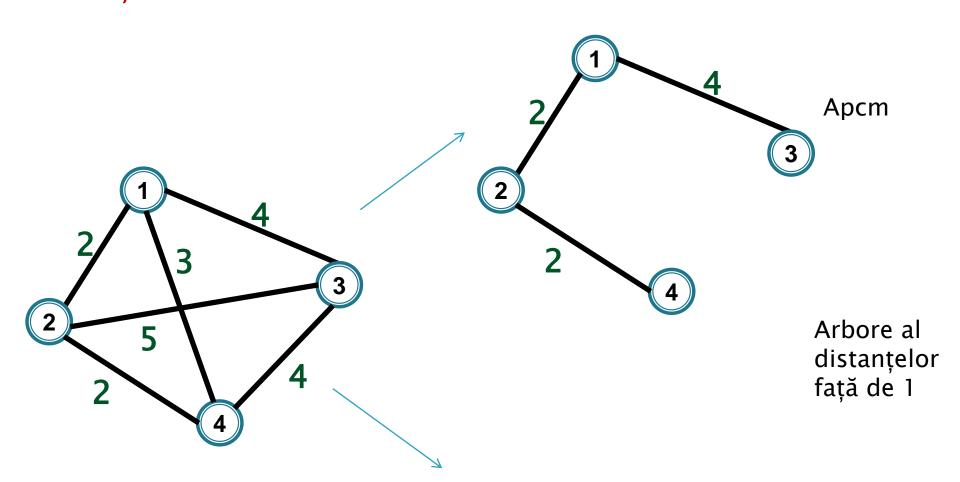


Un arbore parțial de cost minim nu este neapărat un arbore de distanțe minime

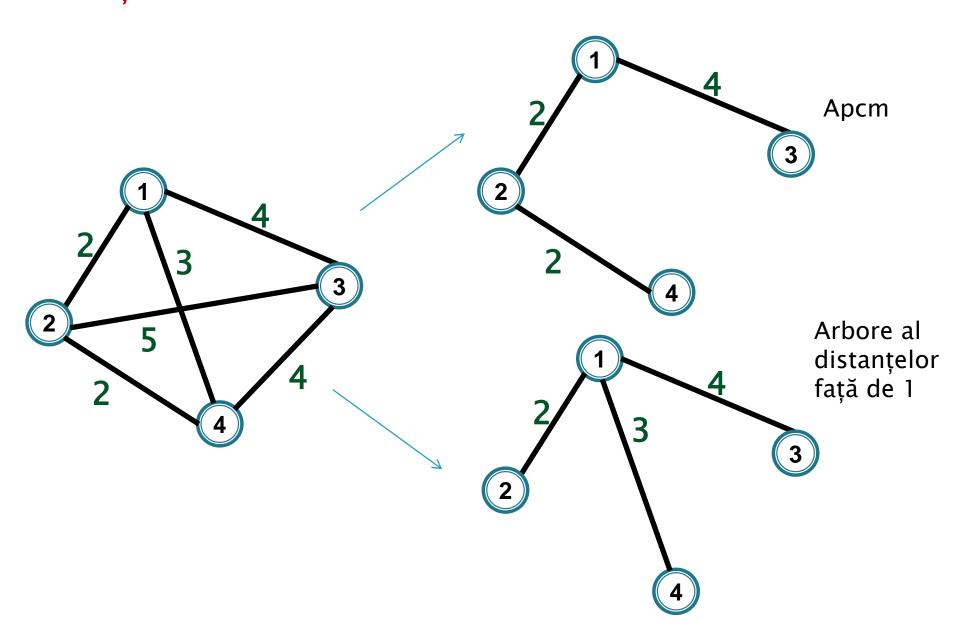


Apcm

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



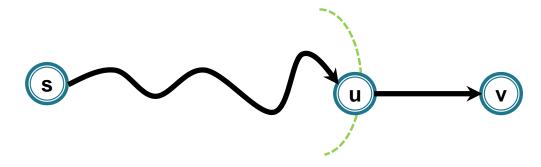


În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanţele faţă de s?

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



"din aproape în aproape"



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

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

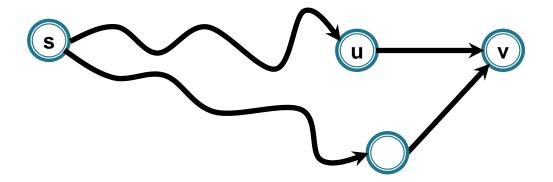
 $\mathsf{Stim}\ \delta(\mathsf{s},\,\mathsf{u})\ \Rightarrow\ \mathsf{aflam}\ \mathsf{si}\ \delta(\mathsf{s},\,\mathsf{v})$

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 u cu uv \in E (?!toate)

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

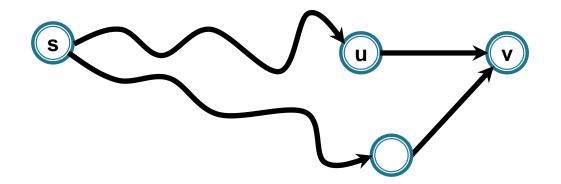


• În ce ordine considerăm vârfurile pentru a calcula distanțele față de s?

"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

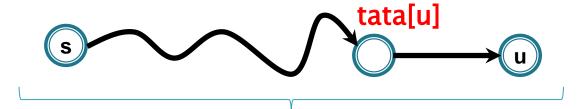
O astfel de ordonare <u>nu există</u> dacă graful conține circuite



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

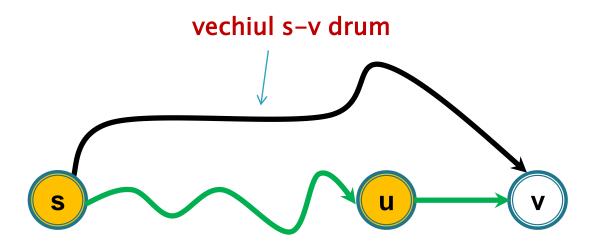
- Idei comune: Pe parcursul algoritmului fiecare vârf are asociate informațiile:
 - d[u] etichetă de distanță
 - tata[u]



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

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>
```

