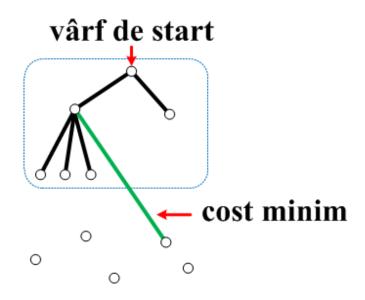
Arbori parțiali de cost minim

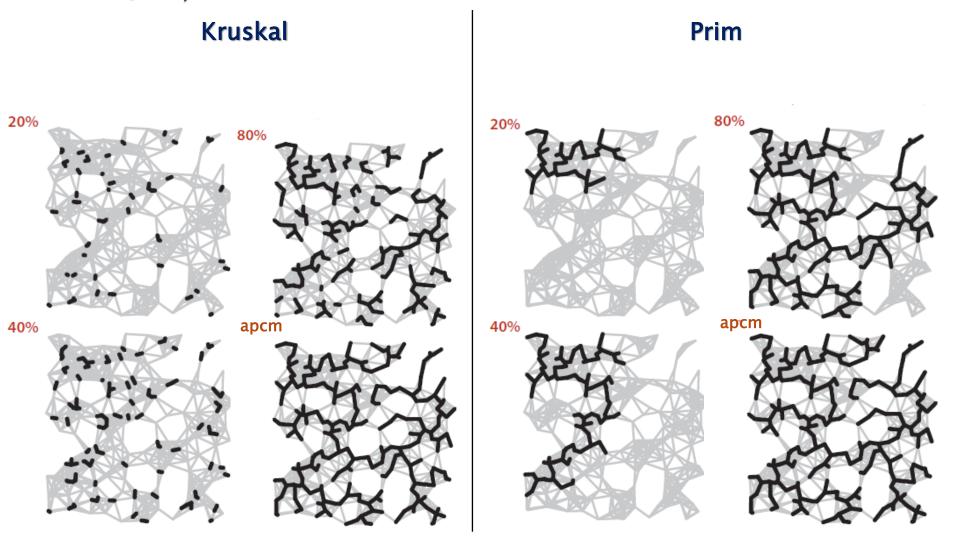
Algoritmul lui Prim

Algoritmul lui Prim

- Se porneşte de la un vârf (care formează arborele iniţial)
- La un pas este selectată o muchie de cost minim de la un vârf deja adăugat la arbore la unul neadăugat



Arbori parțiali de cost minim



Imagine din

R. Sedgewick, K. Wayne - Algorithms, 4th edition, Pearson Education, 2011

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}; ∅)

O primă formă a algoritmului

Kruskal

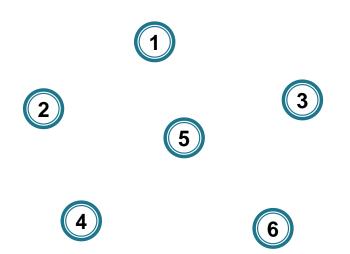
- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n−1
 - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
 - \triangleright E(T) = E(T) \cup uv

Prim

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

Kruskal

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



 Se încearcă unirea acestor componente prin muchii de cost minim

Prim

 Iniţial: se porneşte de la un vârf de start

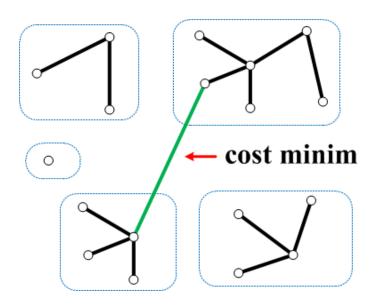


 Se adăugă pe rând câte un vârf la arborele deja construit, folosind muchii de cost minim

Kruskal

La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure**

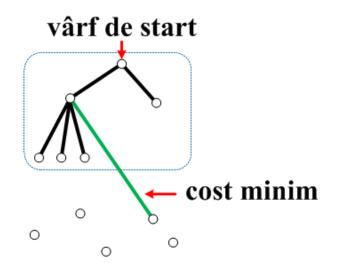


Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

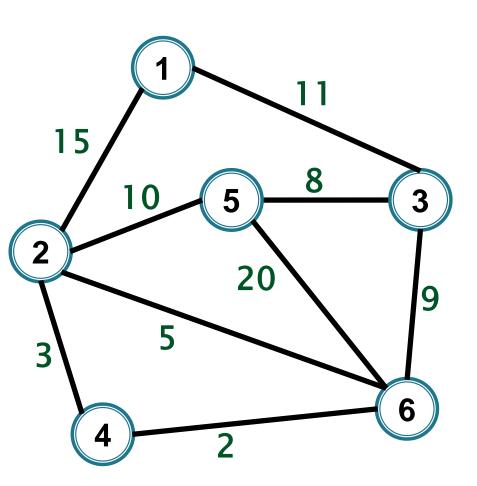
Prim

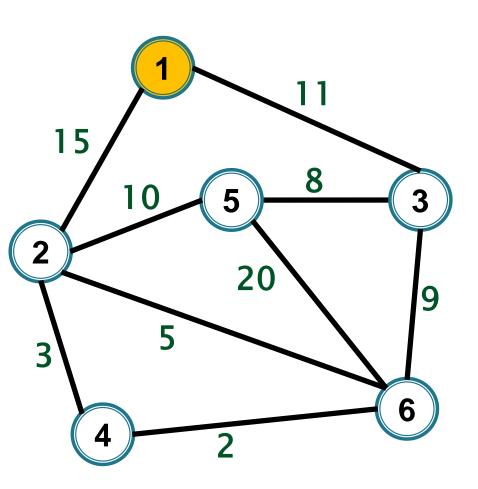
La un pas:

Muchiile selectate formează un arbore

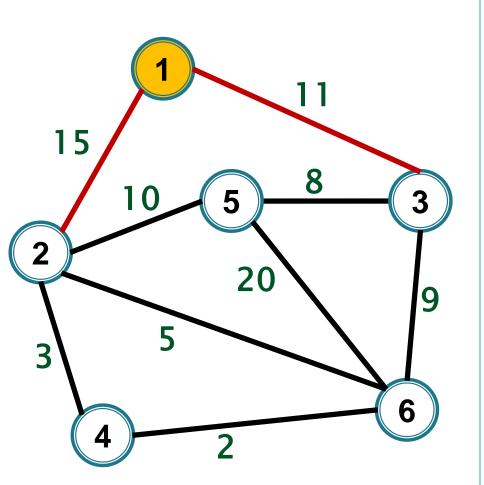


Este selectată o muchie de cost minim care unește un vârf din arbore cu unul care nu este în arbore(neselectat)

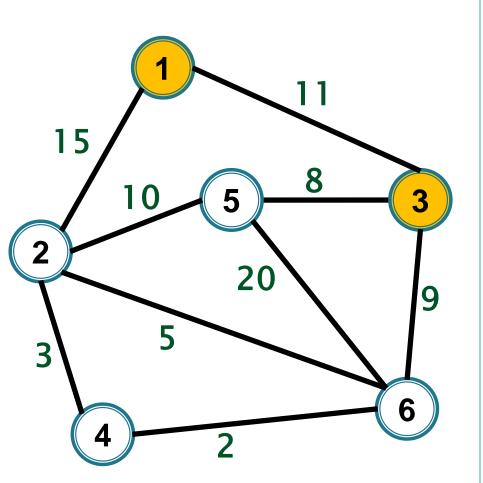


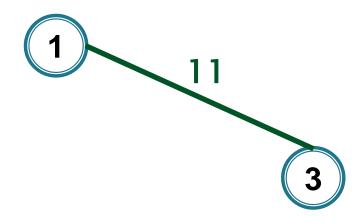


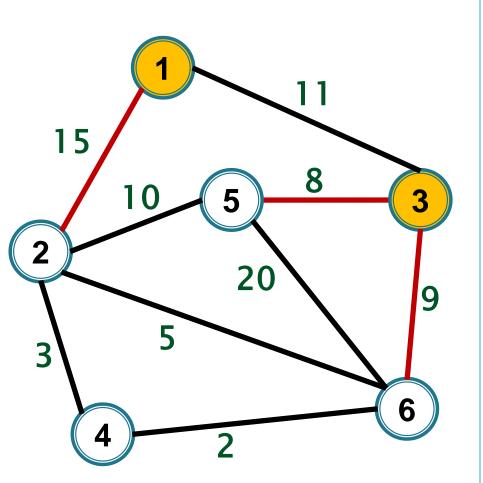
$$s = 1$$

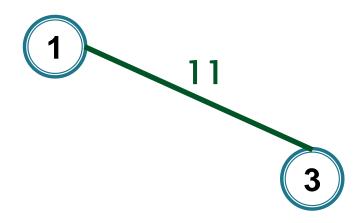


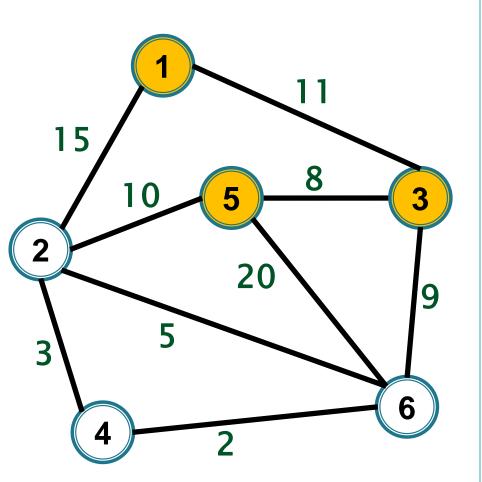


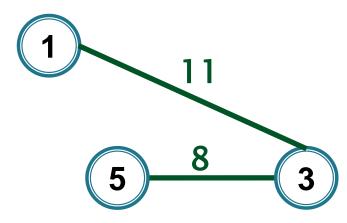


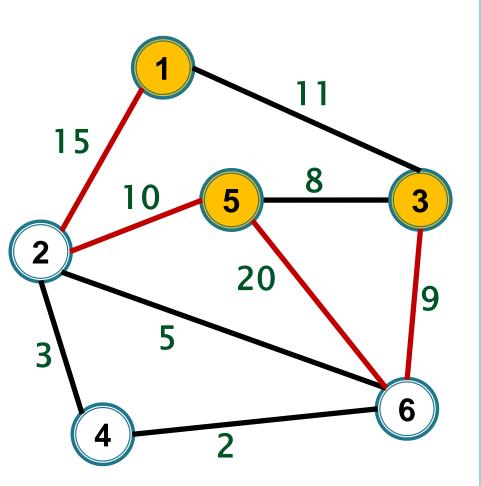


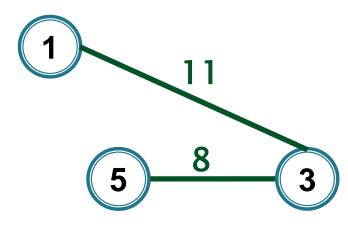


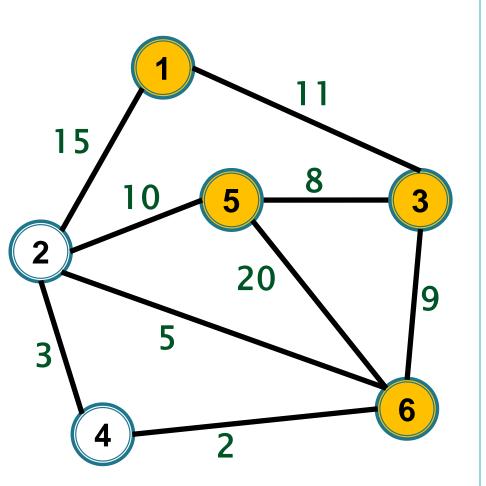


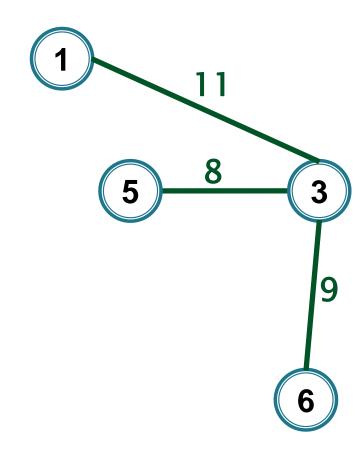


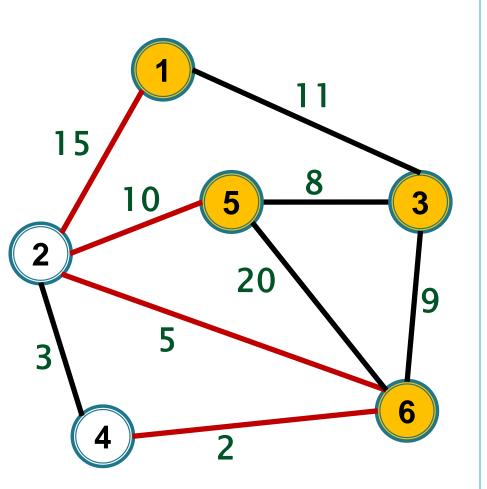


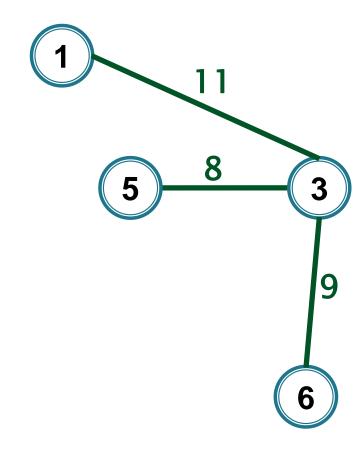


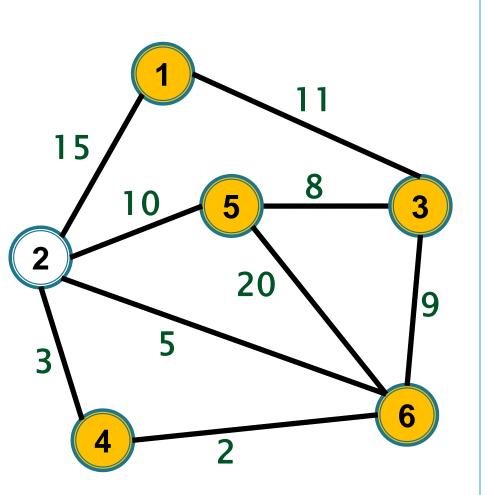


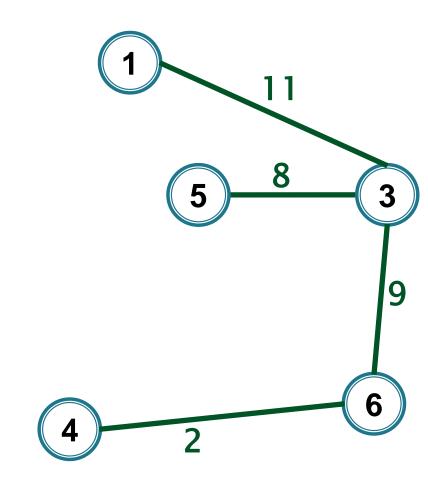


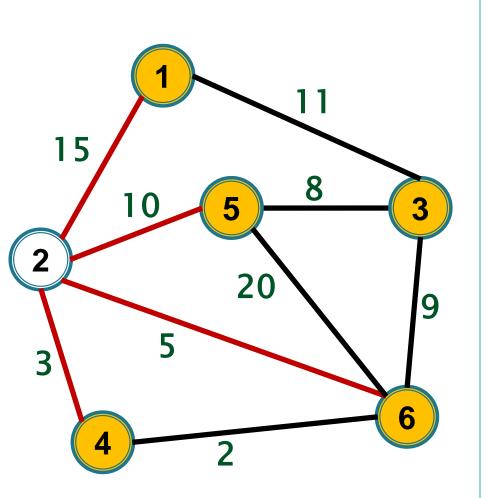


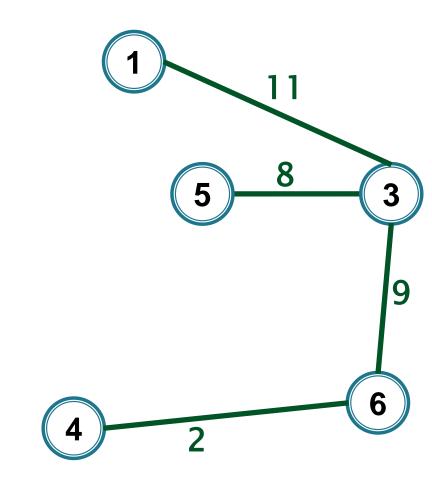


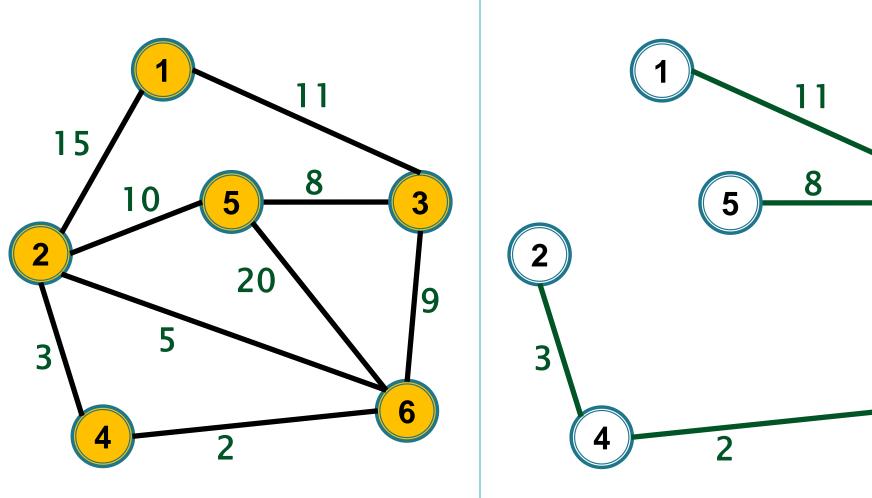


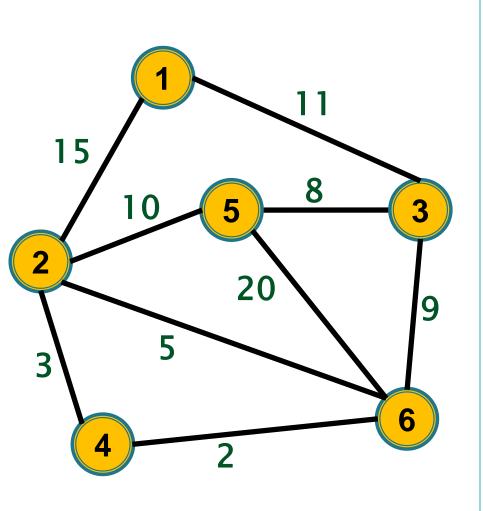


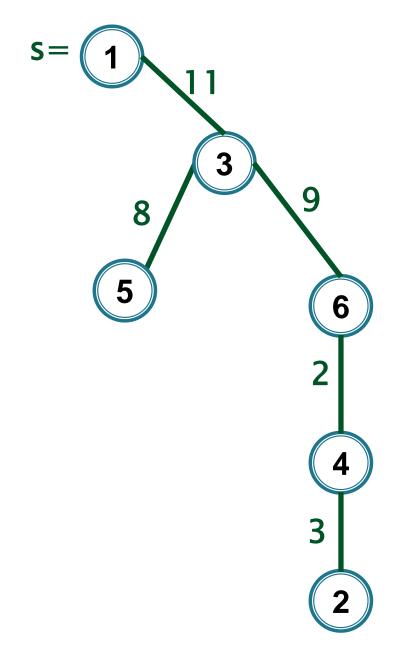














Cum alegem *eficient* o muchie de cost minim cu o extremitate selectată (deja în arbore) și cealaltă nu?



 La fiecare pas parcurgem toate muchiile şi o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată şi una neselectată



 La fiecare pas parcurgem toate muchiile şi o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată şi una neselectată



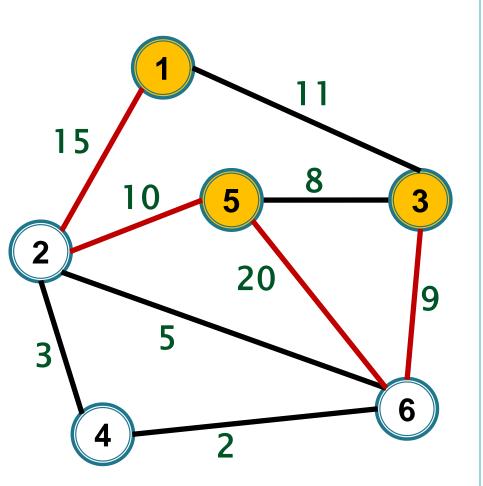


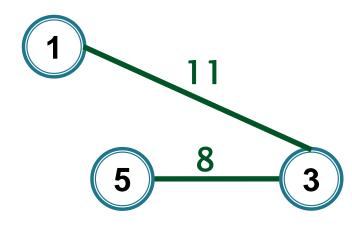


Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu.

Exemplu:

După ce vârfurile 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





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



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

Variante $O(n^2)/O(mlog n)$

 memorăm la fiecare pas pentru fiecare vârf muchia de cost minim care îl uneşte de un vârf care este deja în arbore

sau

- heap de muchii

(v. laborator+seminar)

Detalii implementare Algoritmul lui Prim

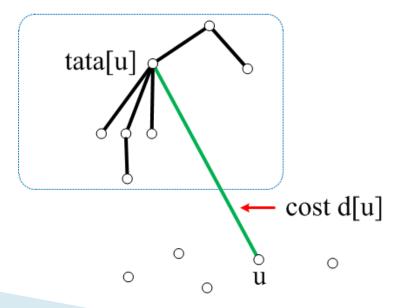
Asociem fiecărui vârf u următoarele informații (etichete) – pentru a reține muchia de cost minim care îl unește de un vârf selectat deja în arbore:

Asociem fiecărui vârf u următoarele informații (etichete) – pentru a reține muchia de cost minim care îl unește de un vârf selectat deja în arbore:

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

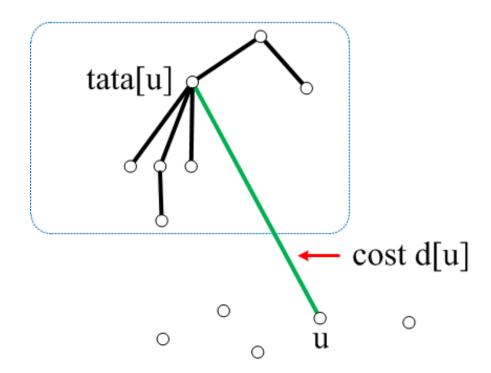
tata[u] = acest vârf din arbore pentru care se realizează

minimul



Avem

- (u, tata[u]) este muchia de cost minim de la u la un vârf din arbore
- d[u] = w(u, tata[u])



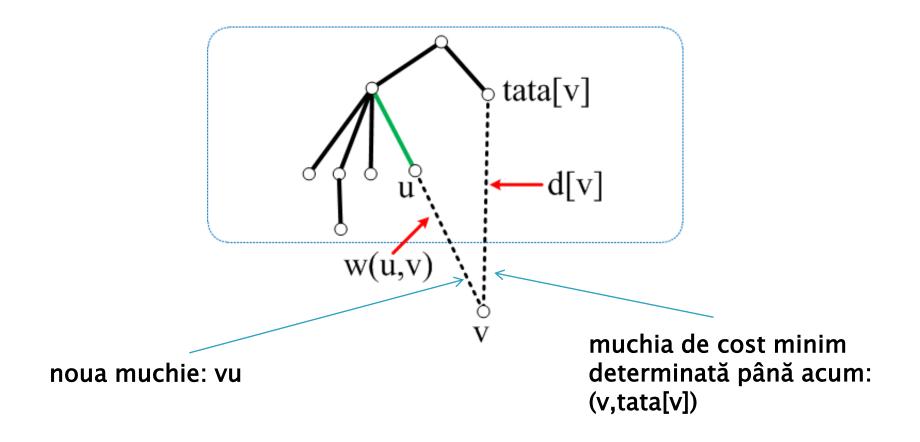
Atunci algoritmul se modifică astfel:

- 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)

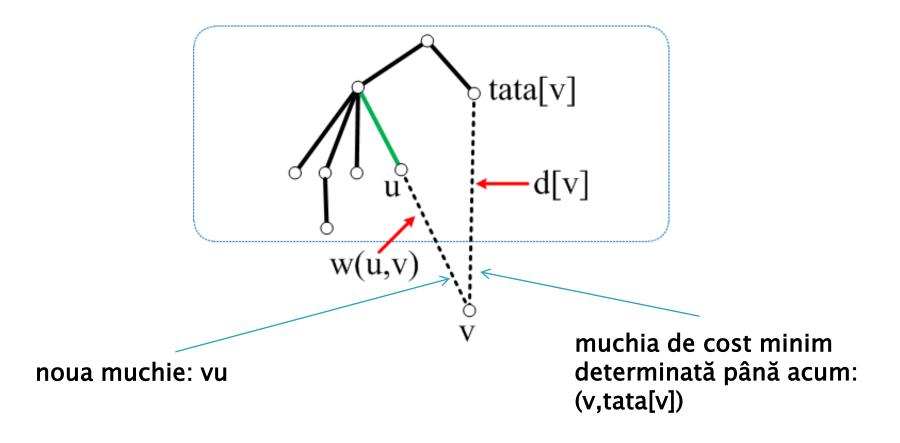
Atunci algoritmul se modifică astfel:

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

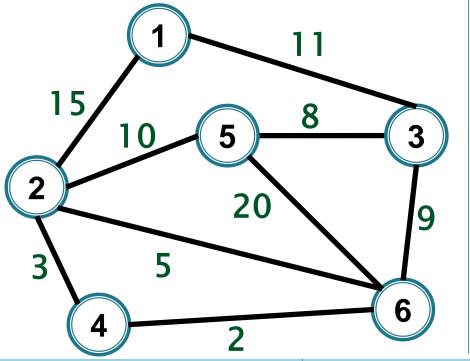
Prim



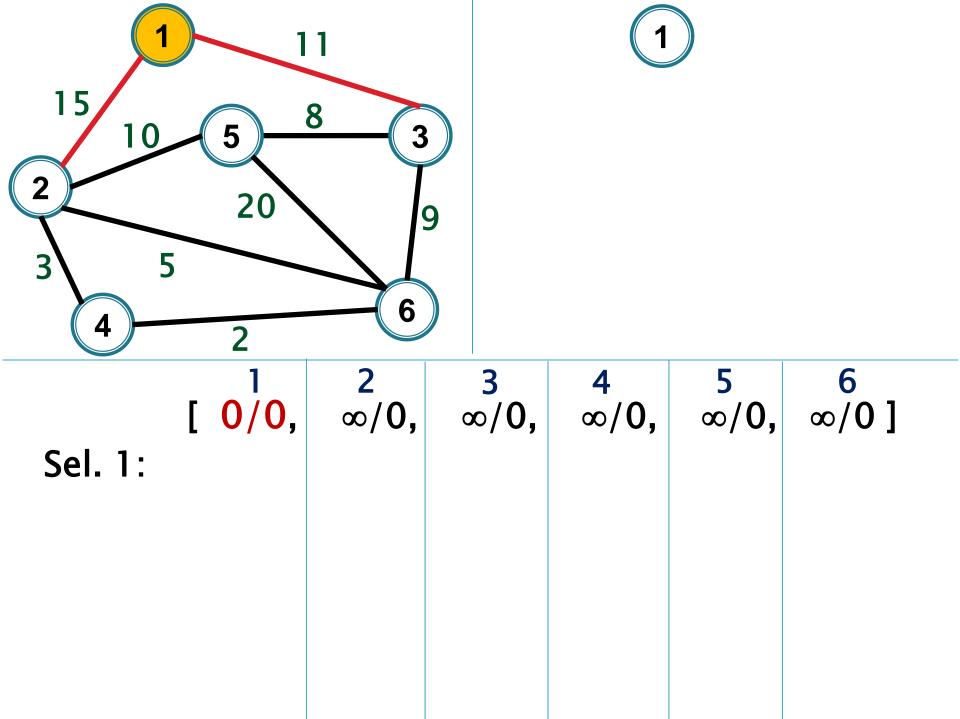
Prim

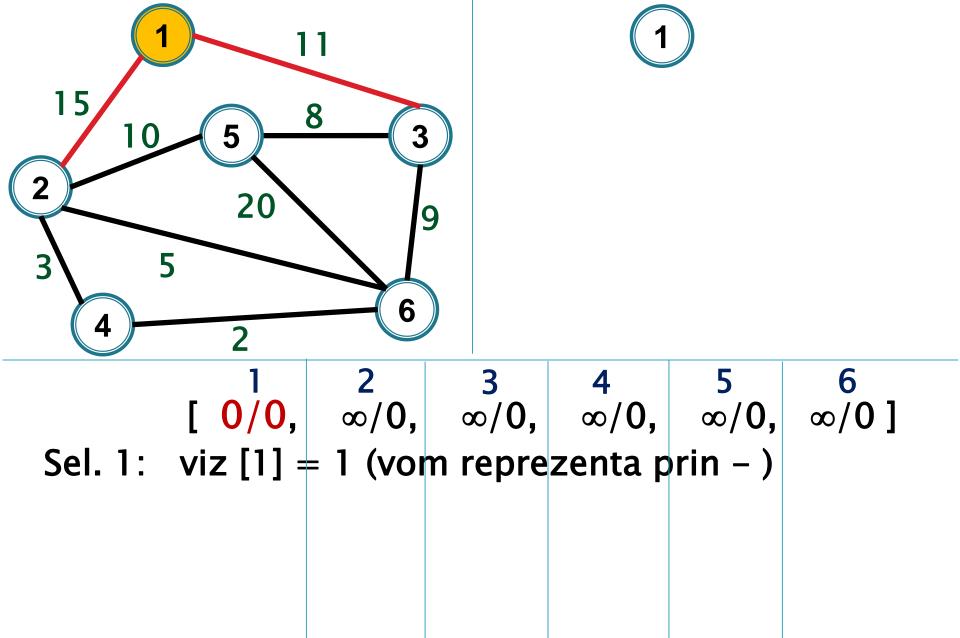


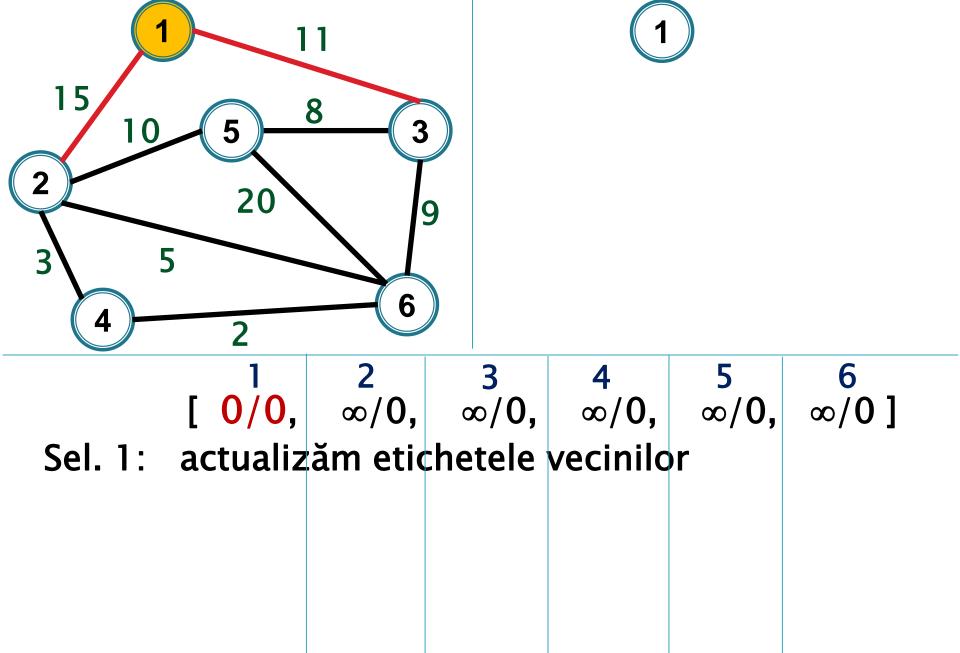
dacă
$$w(u,v) < d[v]$$
 atunci $d[v] = w(u,v)$ tata $[v] = u$

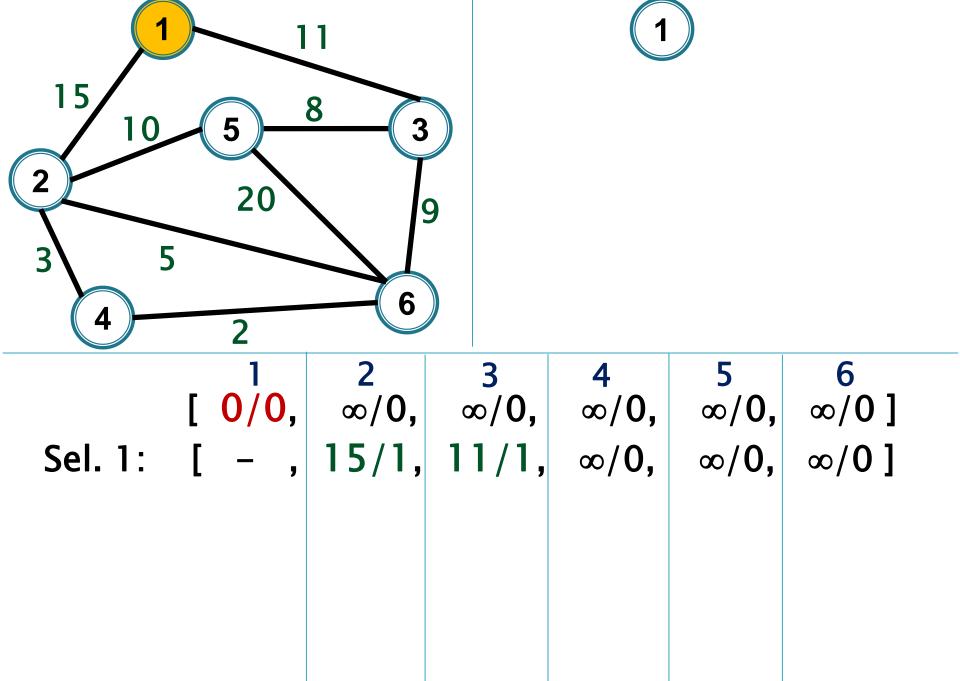


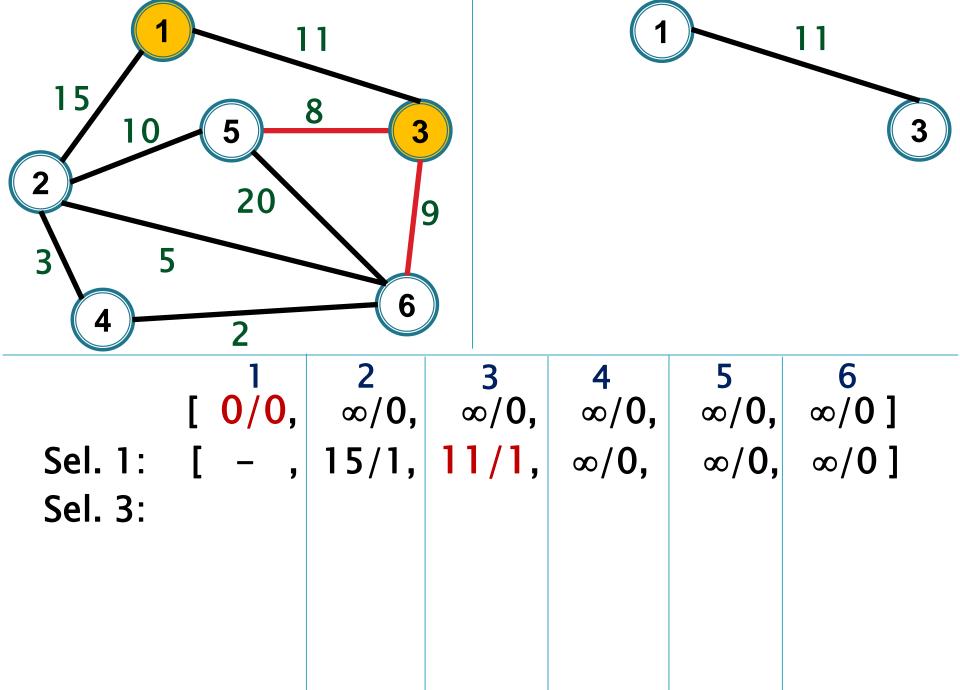
1 d/tata= [0/0,	2 ∞/0,	$\infty/0$,	4 ∞/0,	5 ∞/0,	6 ∞/0]	

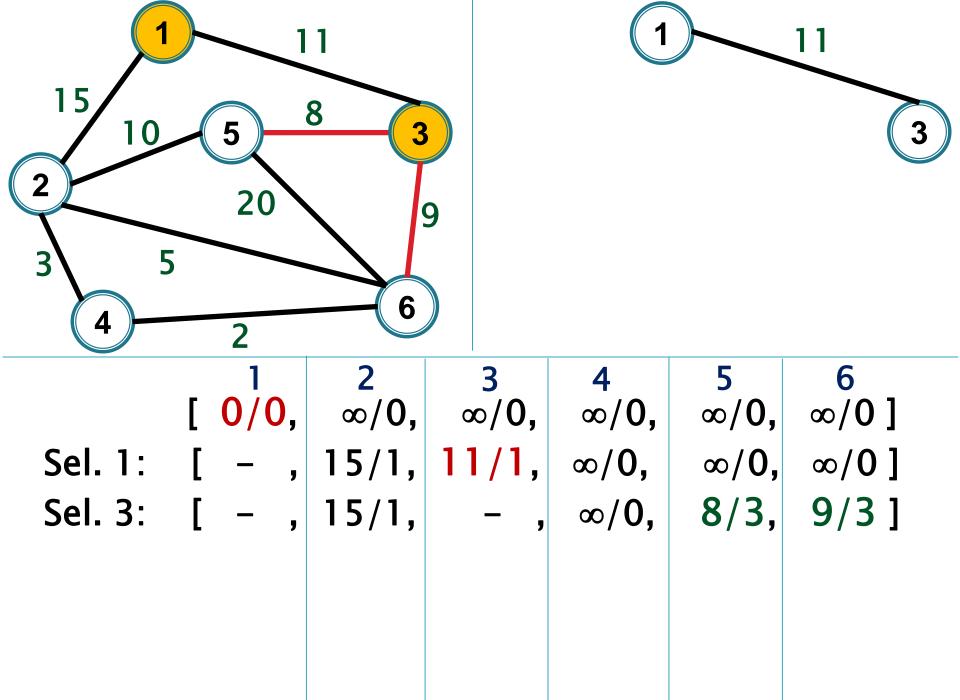


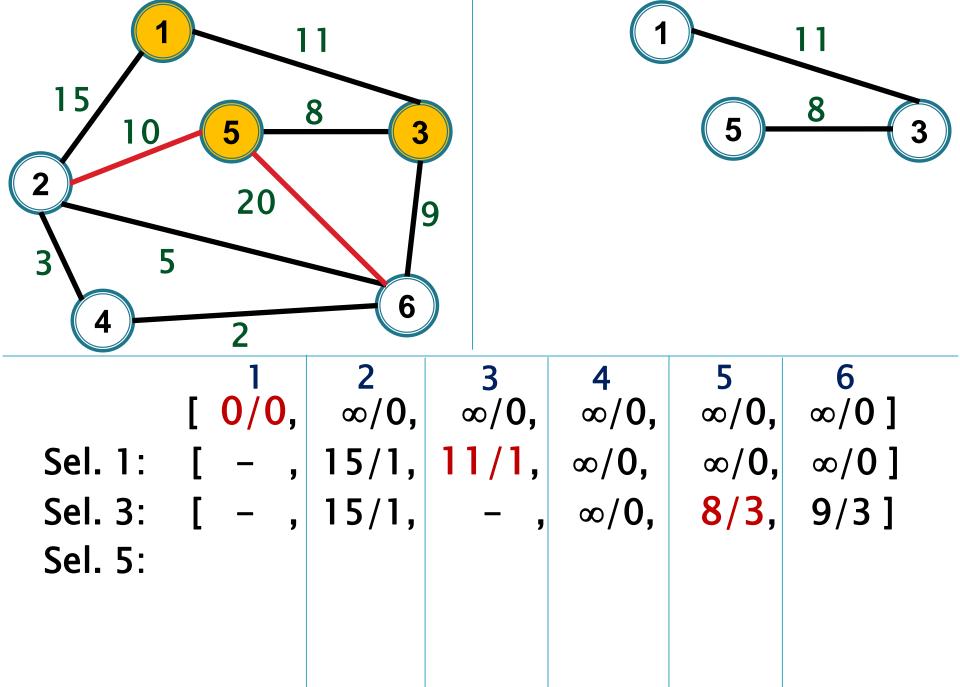


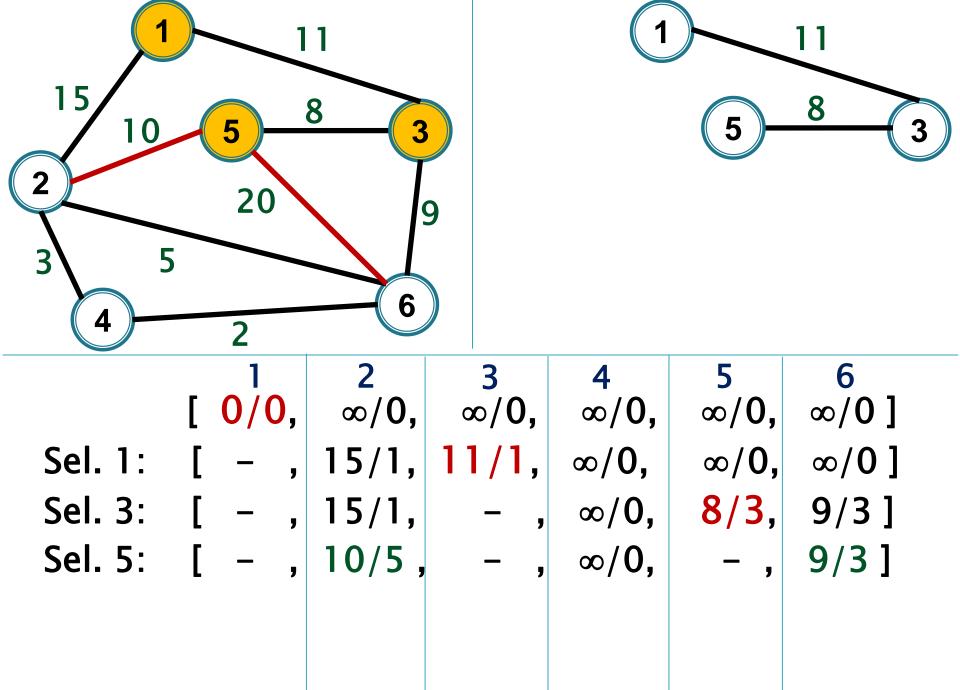


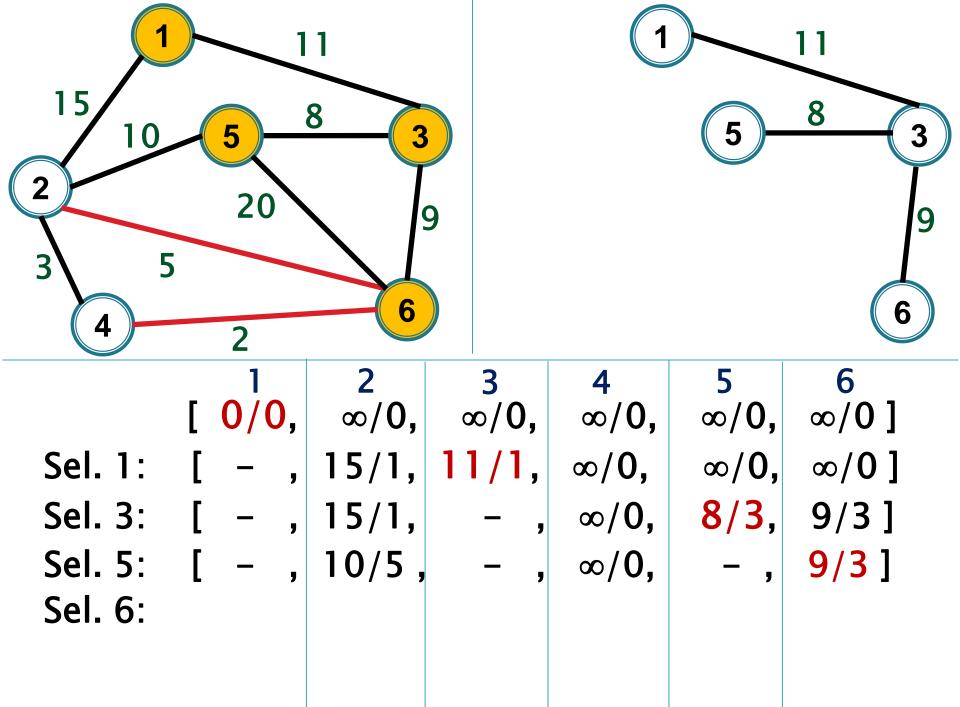


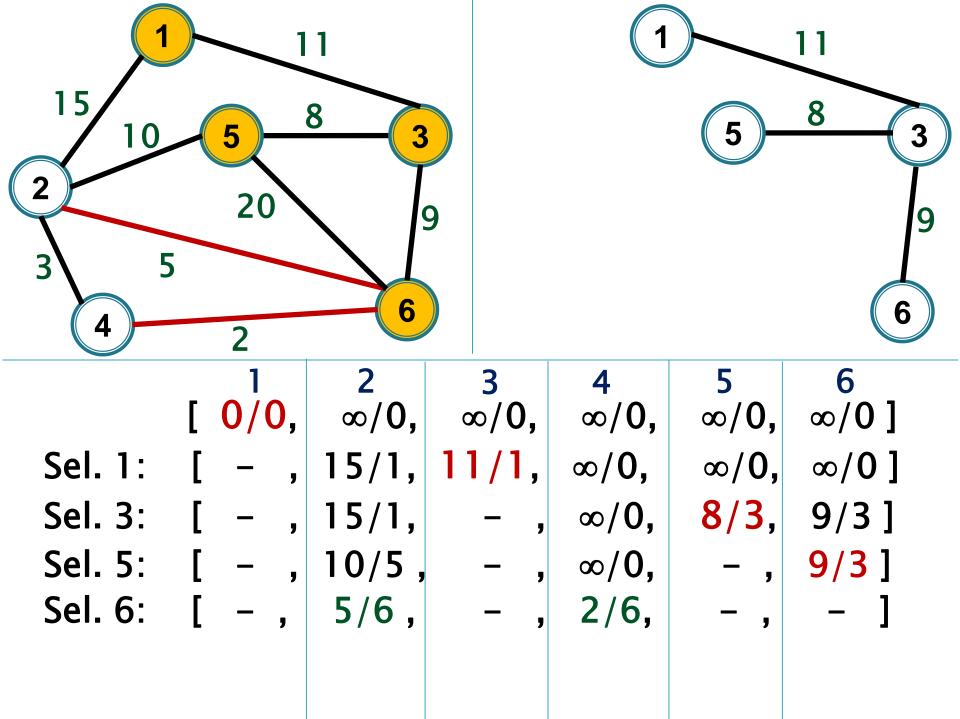


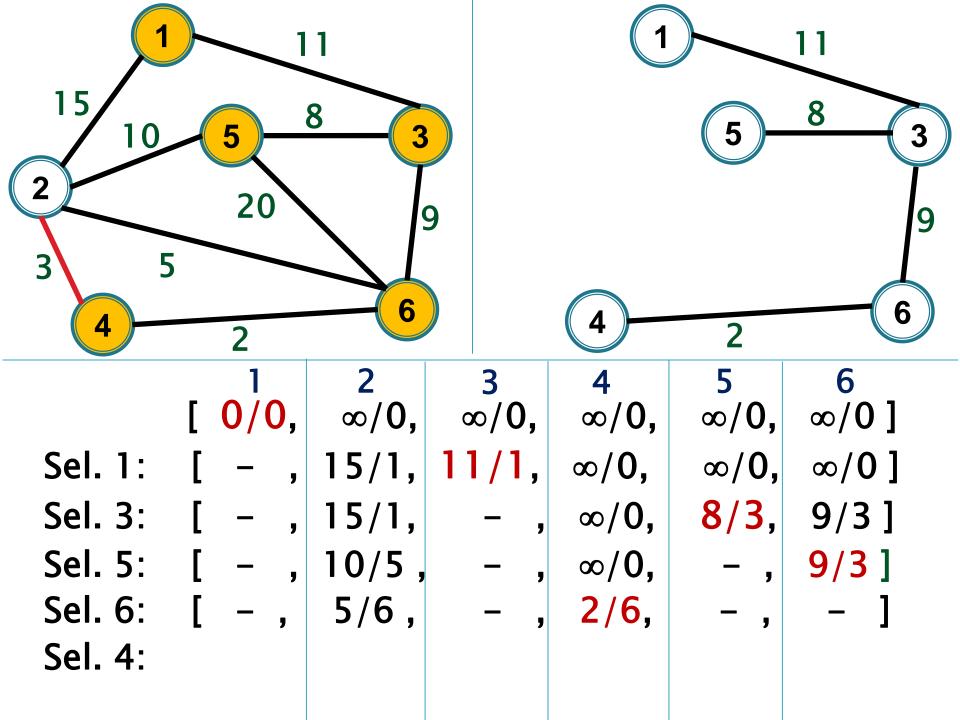


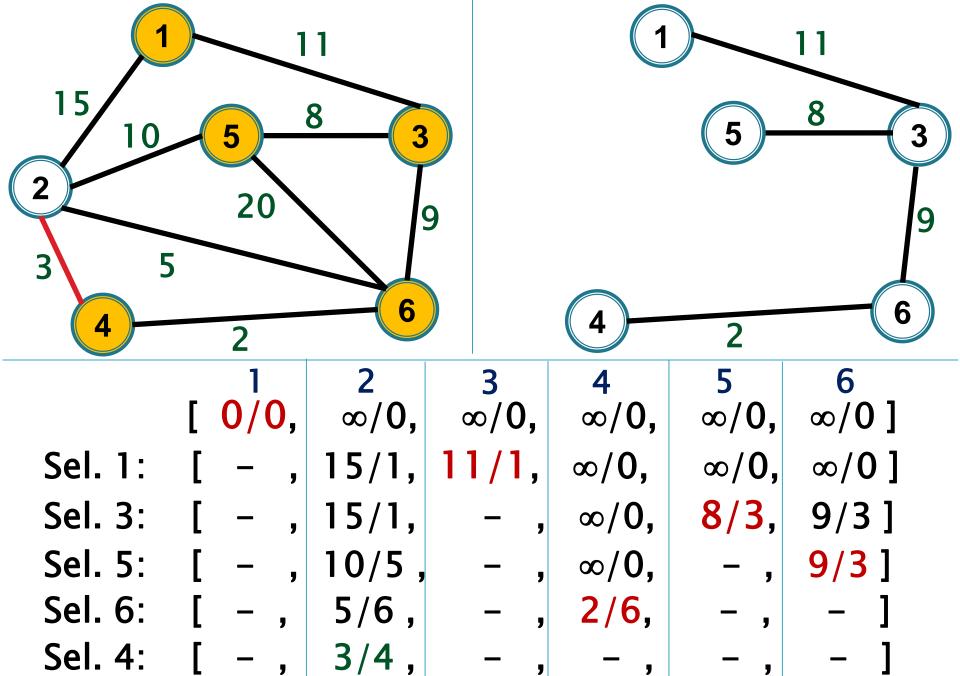


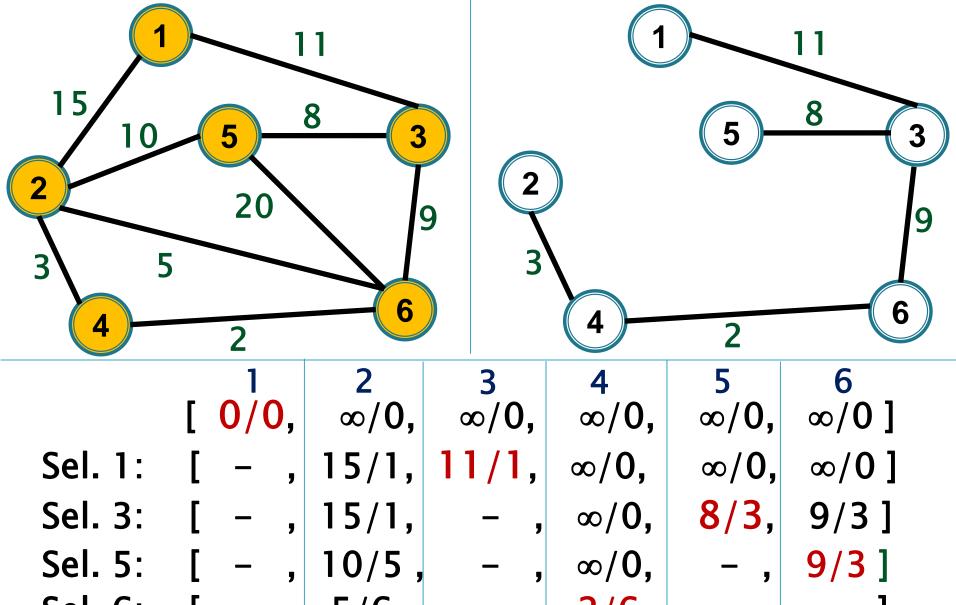




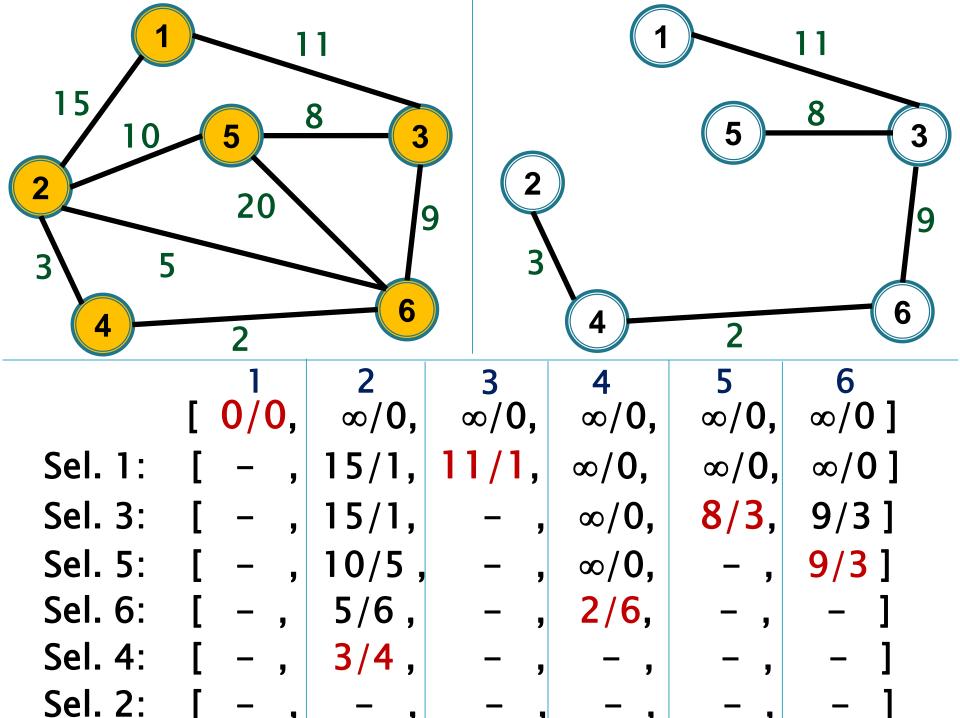








Sel. 6: 2/6, 5/6, Sel. 4: 3/4, Sel. 2:



Implementare Prim

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

Notăm Q=V(G) - V(T) = mulțimea vârfurilor neselectate încă în arbore

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa

 d[u] = ∞; tata[u]=0

 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa⇔ pentru i = 1, n -1

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă pentru fiecare uv∈E executa

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă
 pentru fiecare uv∈E executa
 daca v∈Q si w(u,v)<d[v] atunci
 d[v] = w(u,v)
 tata[v] = u</pre>

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă
 pentru fiecare uv∈E executa
 daca v∈Q si w(u,v)<d[v] atunci
 d[v] = w(u,v)
 tata[v] = u</pre>
- scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s

Complexitate

- ▶ Iniţializări ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->



Cum putem memora Q pentru a determina eficient vârful u∈Q cu eticheta minimă?

Varianta 1 – Folosim vector de vizitat

$$Q[u] = 1$$
, dacă $u \notin Q$
0, altfel

Complexitate

Varianta 1 - cu vector de vizitat

- Iniţializări −>
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

Complexitate

Varianta 1 - cu vector de vizitat

- Iniţializări −> O(n)
- n * extragere vârf minim → O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m) $O(n^2)$

Varianta 2 - memorarea vârfurilor din Q într-un minheap (min-ansamblu)

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

```
Prim(G, w, s)
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   inițializează Q cu V
   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
                     333
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

```
Prim(G, w, s)
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   inițializează Q cu V
   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
                     //actualizeaza Q - pentru Q heap
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

Varianta 2 - memorarea vârfurilor din într-un min-heap Q (min-ansamblu)

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

Observație - Dacă graful este complet (spre exemplu dacă toate punctele se pot conecta și distanța dintre puncte este distanța euclidiană) m = n(n-1)/2 este de ordin n^2

 \Rightarrow O(n²) mai eficient

Corectitudine

Corectitudine Kruskal + Prim



- Cei doi algoritmi determină corect un apcm? Chiar dacă muchiile au şi costuri negative?
- Costul arborelui obținut de algoritmul lui Prim nu depinde de vârful de start ?

Corectitudine Kruskal + Prim

Atât algoritmul lui Kruskal, cât și cel al lui Prim funcționează după următoarea schemă:

- $A \leftarrow \emptyset$ (mulțimea muchiilor selectate în arborele construit)
- pentru i = 1, n-1 execută
 alege o muchie e astfel încât A ∪ {e} ⊆ apcm
 A = A ∪ {e}
- returnează T = (V, A)

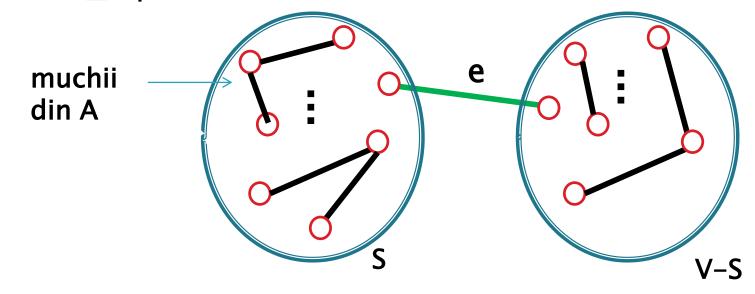
Corectitudinea algoritmilor

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

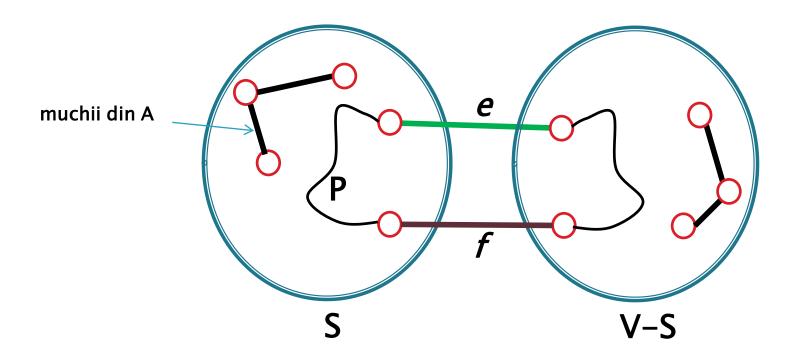
Fie $S \subseteq V$ a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S .

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

Atunci A \cup {e} \subseteq apcm.



Corectitudinea algoritmilor



Algoritmi bazați pe eliminare de muchii



Temă – Care dintre următorii algoritmi determină corect un arbore parțial de cost minim (justificați)? Pentru fiecare algoritm corect precizați ce complexitate are.

- 2. T ← G cât timp T conţine cicluri execută alege C un ciclu oarecare din T şi fie e muchia de cost maxim din C T ← T - e

