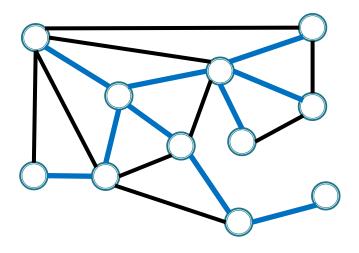
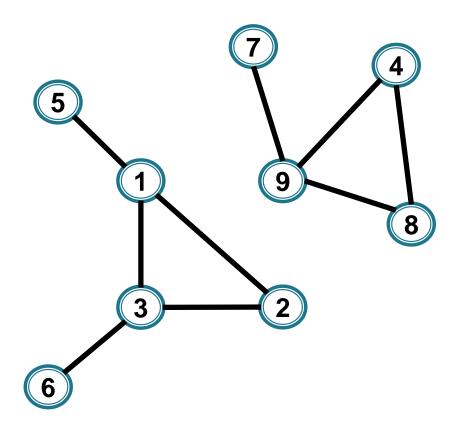
### Arbori parțiali

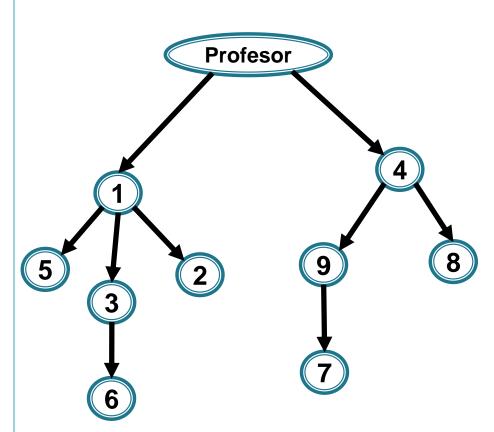


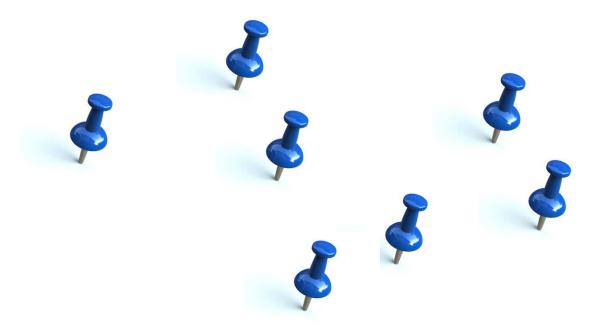
- "Scheletul" grafului
- Transmiterea de mesaje în rețea astfel încât mesajul să ajungă o singură dată în fiecare vârf
- Conectare fără redundanță + cu cost minim

# **Aplicații**

- Determinarea unui arbore parțial al unui graf conex
- Transmiterea unui mesaj în rețea: Între participanții la un curs s-au legat relații de prietenie și comunică și în afara cursului. Profesorul vrea să transmită un mesaj participanților și știe ce relații de prietenie s-au stabilit între ei. El vrea să contacteze cât mai puțini participanți, urmând ca aceștia să transmită mesajul între ei. Ajutați-l pe profesor să decidă cui trebuie să transmită inițial mesajul și să atașeze la mesaj o listă în care să arate fiecărui participant către ce prieteni trebuie să trimită mai departe mesajul, astfel încât mesajul să ajungă la fiecare participant la curs o singură dată.

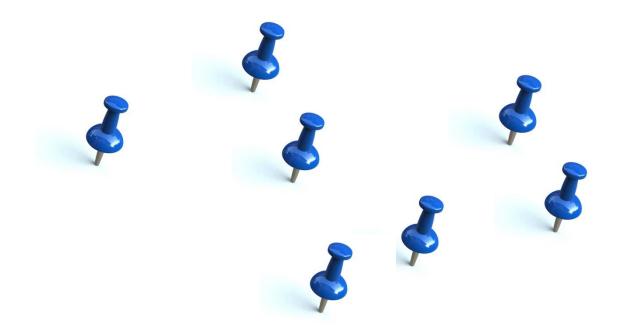






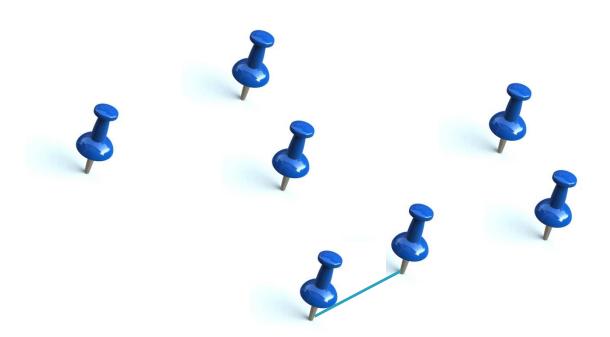


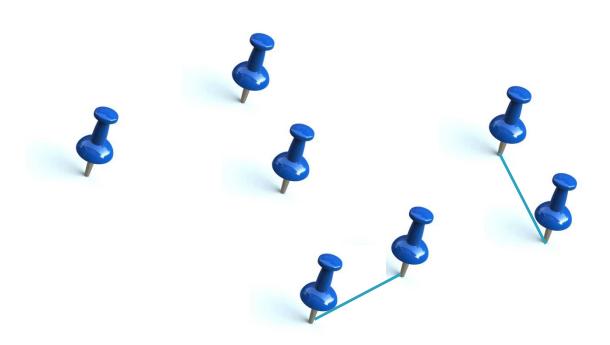
Conectați pinii astfel încât să folosiți cât mai puțin cablu

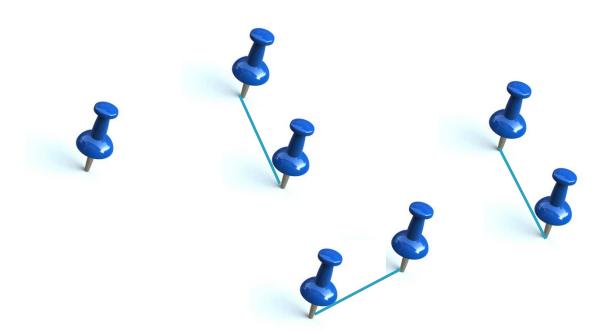


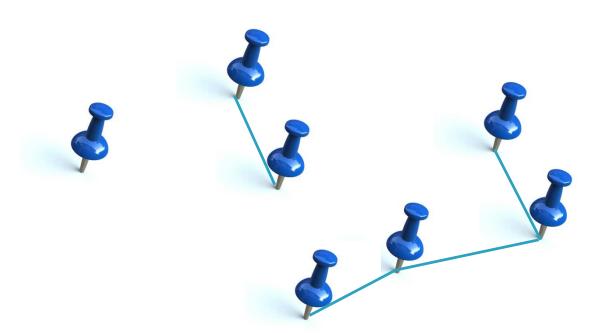


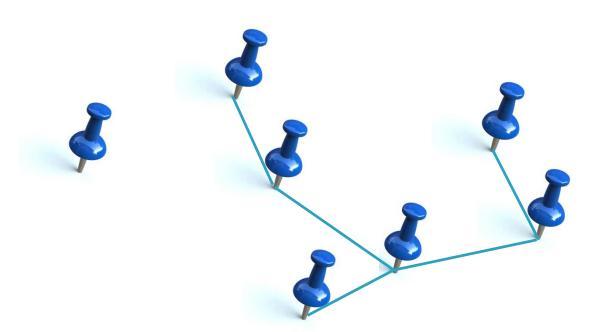
- Legăm pini apropiați
- Nu închidem cicluri

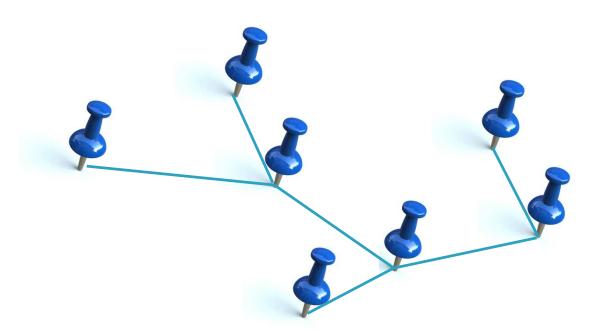












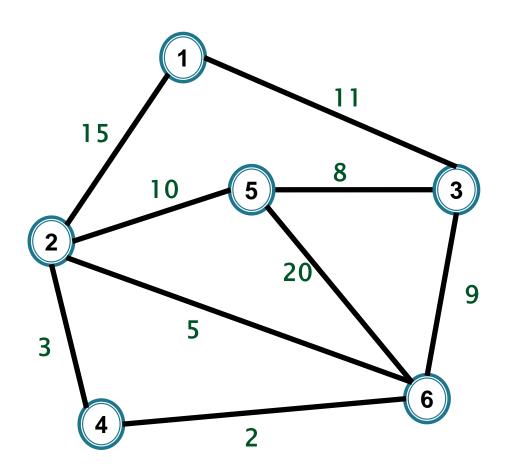


# conectare cu cost minim $\Rightarrow$ evităm ciclurile

Deci trebuie să construim

graf conex + fără cicluri ⇒ arbore

cu suma costurilor muchiilor minimă



- ▶ G = (V, E) ponderat =
  - w :  $E \to \mathbb{R}$  funcție **pondere** (**cost**)
- ightharpoonup notat G = (V, E, w)

- ▶ G = (V, E, w) graf ponderat
- ▶ Pentru A ⊆ E

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

- ▶ G = (V, E, w) graf ponderat
- ▶ Pentru A ⊆ E

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

Pentru T subgraf al lui G

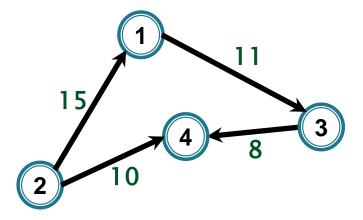
$$\mathbf{w}(\mathbf{T}) = \sum_{\mathbf{e} \in E(T)} \mathbf{w}(\mathbf{e})$$

Reprezentarea grafurilor ponderate

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

Matrice de costuri (ponderi)  $W = (w_{ij})_{i,j=1..n}$ 

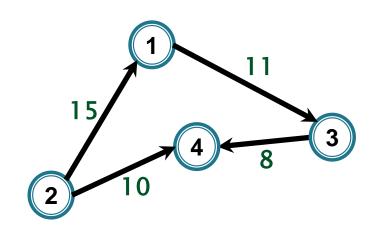
$$w_{ij} = \begin{cases} 0, \text{ daca } i = j \\ w(i,j), \text{ daca } ij \in E \\ \infty, \text{ daca } ij \notin E \end{cases}$$



0	8	11	8
15	0	8	10
8	8	0	8
8	8	8	0

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

- Matrice de costuri (ponderi)
- Liste de adiacență



1: 3 / 11

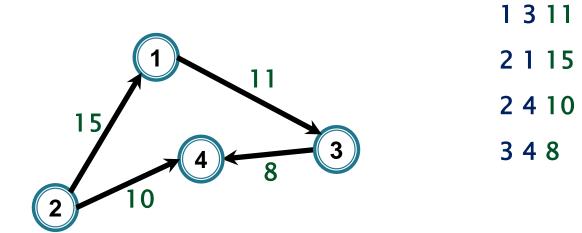
2: 1 / 15, 4 / 10

3: 4/8

4:

#### Reprezentarea grafurilor ponderate

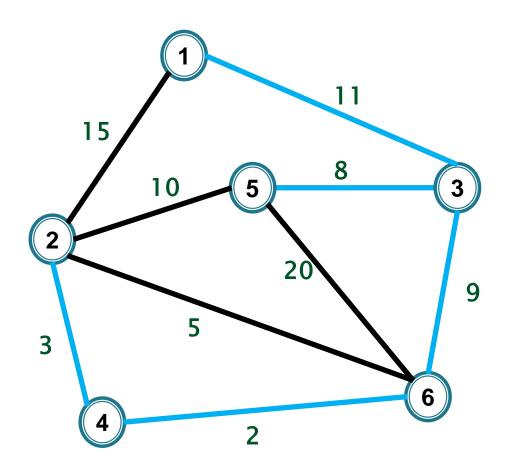
- Matrice de costuri (ponderi)
- Liste de adiacență
- Liste de muchii/arce



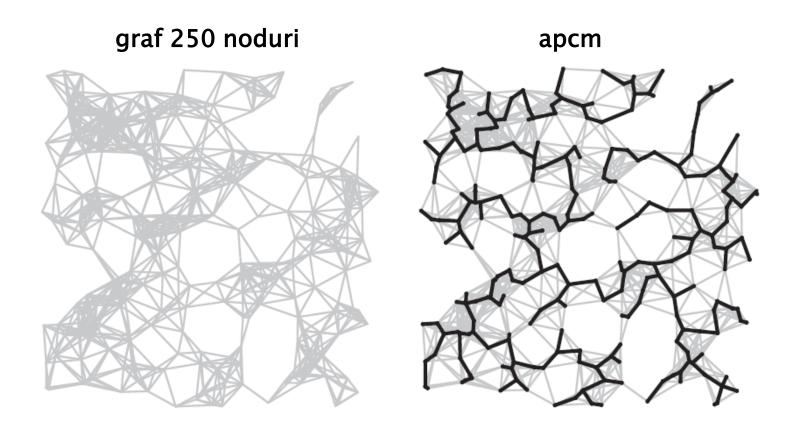
#### A.p.c.m

- ▶ G = (V, E, w) conex ponderat
- 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 \}
```



#### A.p.c.m.



#### Imagine din

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

### Aplicații a.p.c.m.

- Construcția/renovarea unui sistem de căi ferate a.î.:
  - oricare două stații să fie conectate (prin căi renovate)
  - sistem economic (costul total minim)
- Proiectarea de reţele, circuite electronice
  - conectarea pinilor cu cost minim/ fără cicluri
- Clustering
- Subrutină în alți algoritmi (trasee hamiltoniene)
- Proiectarea de rețele
- Protocoale de rutare cu evitarea ciclurilor, analiza imaginilor...

https://www.ics.uci.edu/~eppstein/gina/mst.html

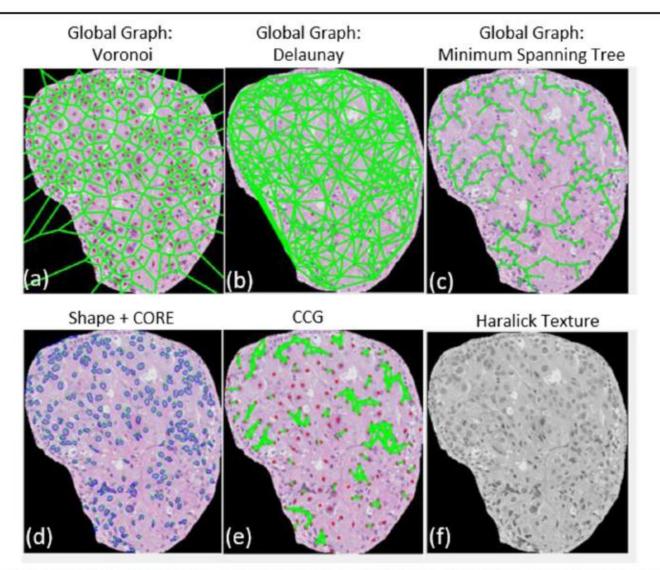
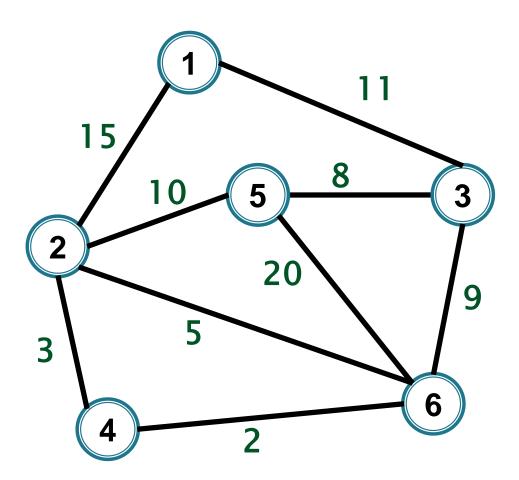


Fig. 4 Illustration of the feature maps corresponding to global graph (Voronoi (a), Delaunay (b), and Minimum Spanning Tree (c)), Shape (d), CORE (d), CCG (e), and Haralick Texture (f) features, capturing respectively spatial arrangement, shape, orientation, local arrangement, and heterogeneity of nuclei within a tissue image of a DCIS patient corresponding to the high ODx risk category the feature maps corresponding to the intermediate- and low-risk categories were included in S.3 as Figure 2 (II) and Figure 2 (III) respectively

# Algoritmi de determinare a unui arbore parțial de cost minim



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





Idee: Prin adăugare succesivă de 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 (apcm)

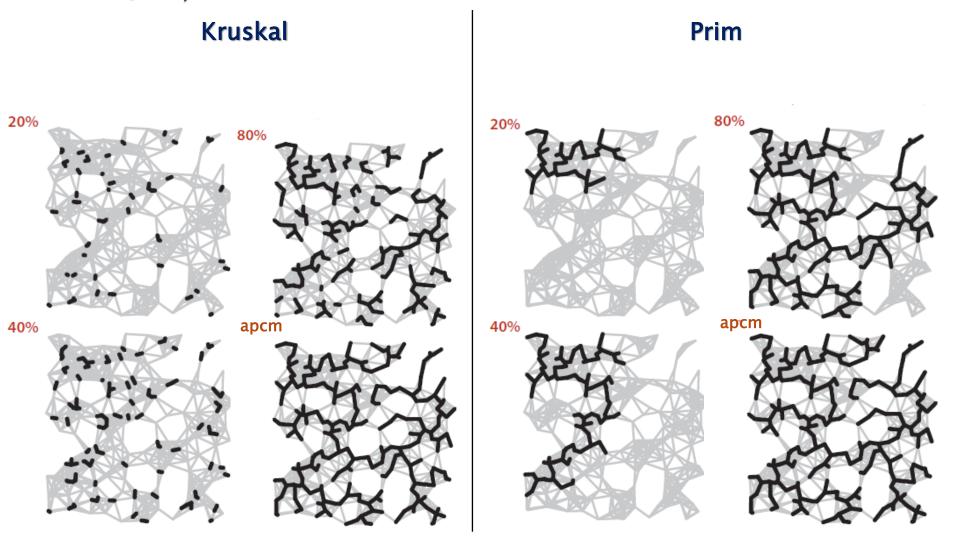


După ce criteriu selectăm muchiile?



După ce criteriu selectăm muchiile?

⇒ diverşi algoritmi



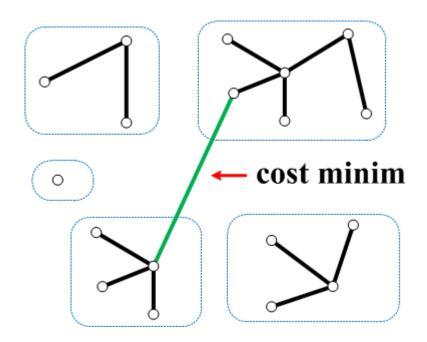
Imagine din

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

# Algoritmul lui Kruskal

#### Algoritmul lui Kruskal

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

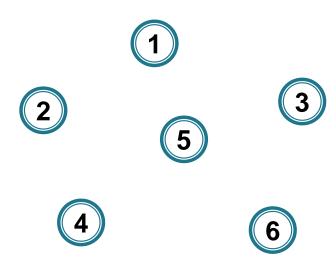


#### O primă formă a algoritmului

#### Kruskal

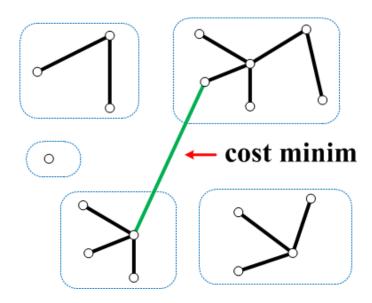
- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n−1
  - alege o muchie uv cu cost minim din G a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
  - $E(T) = E(T) \cup \{uv\}$

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

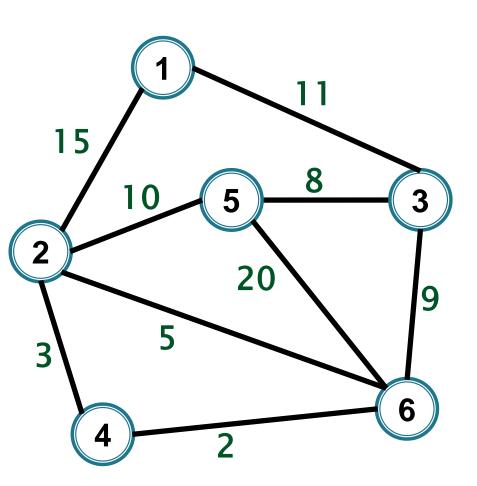


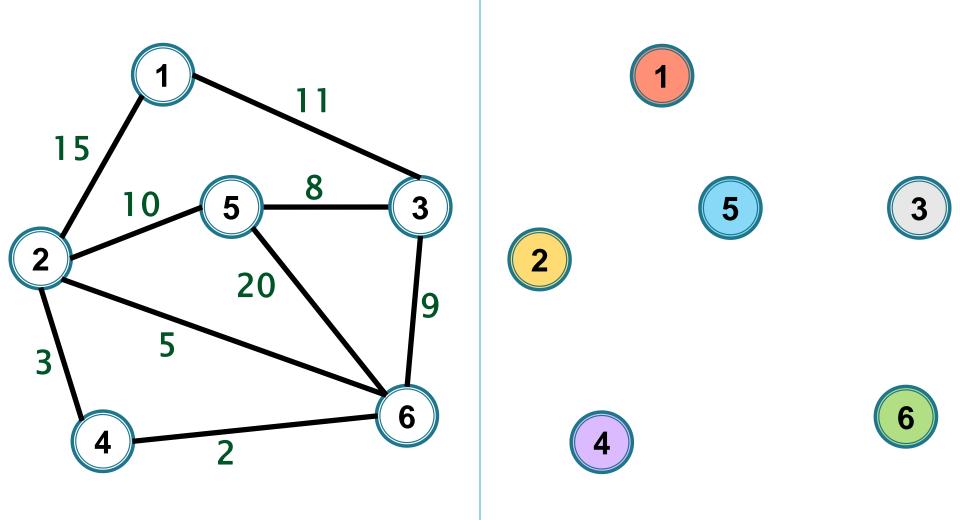
#### La un pas:

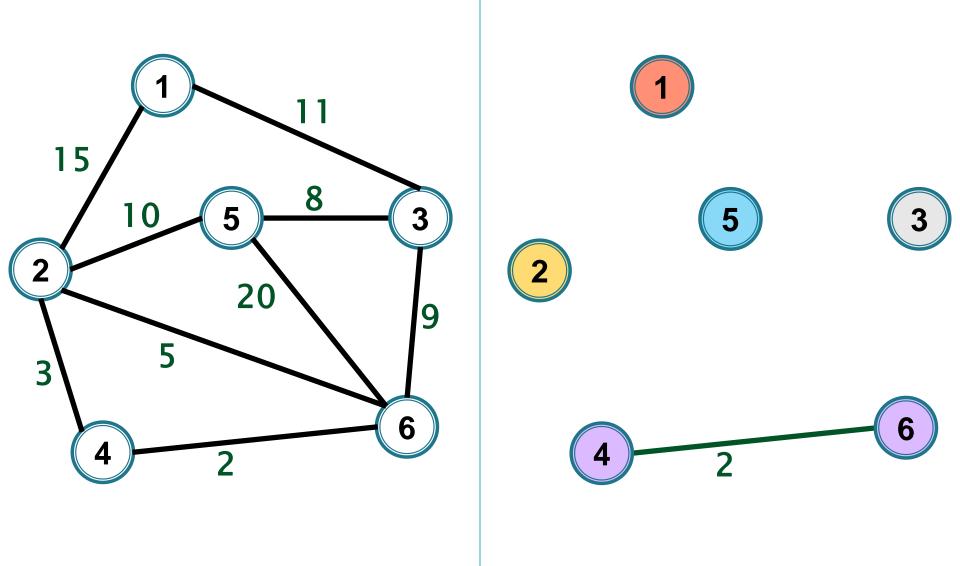
Muchiile selectate formează o **pădure** 

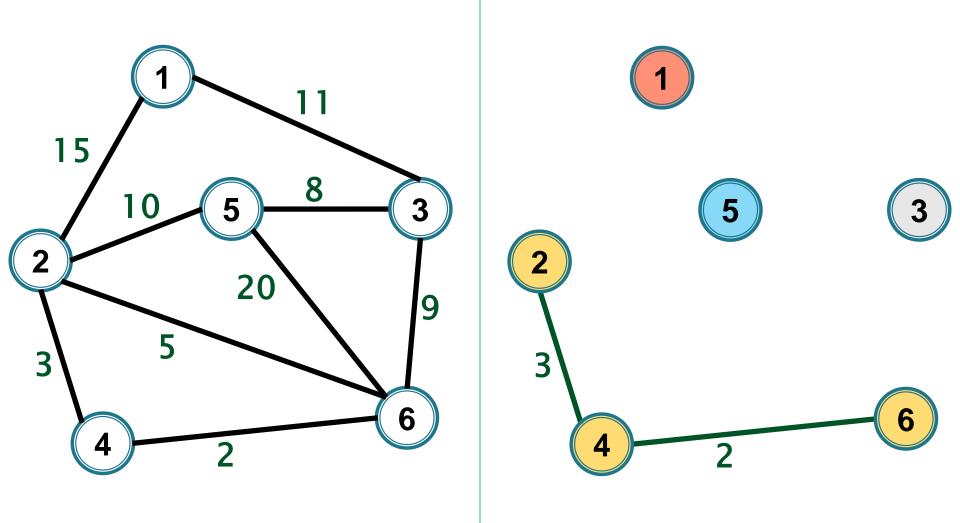


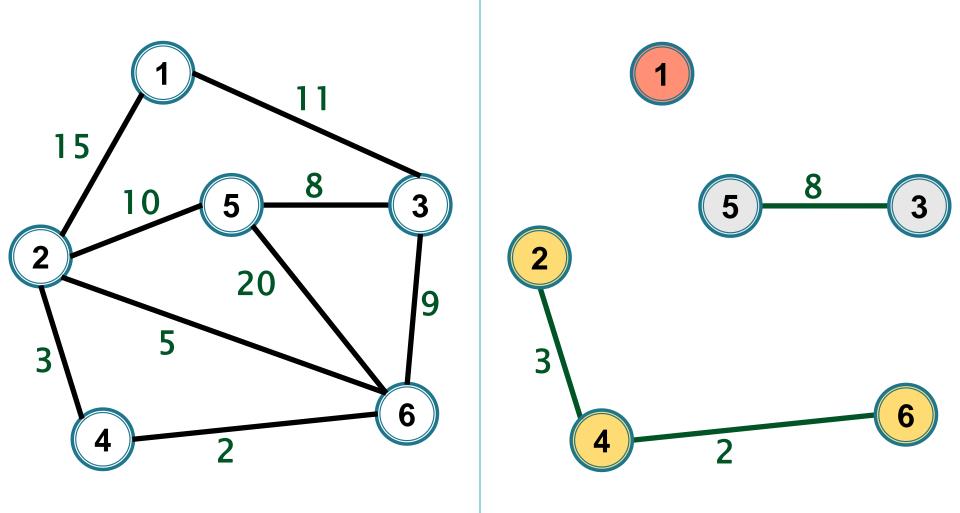
Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

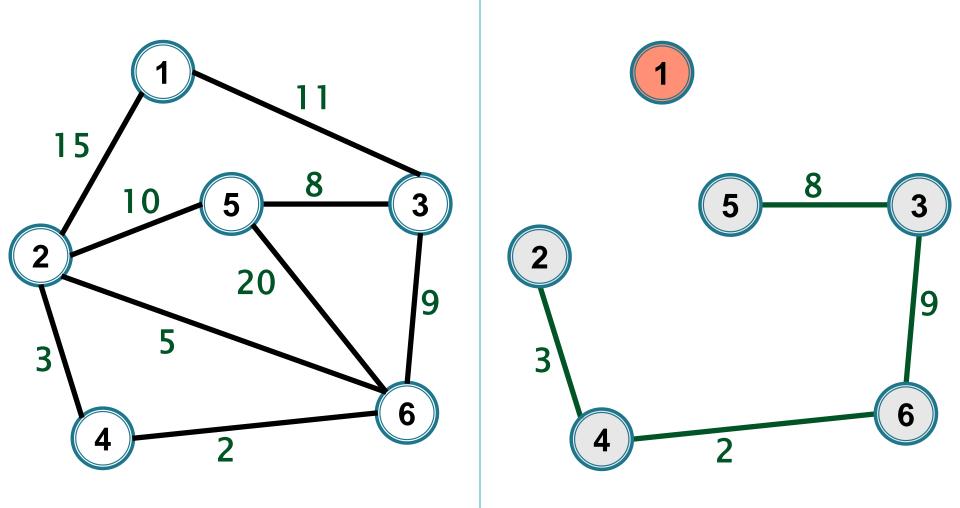


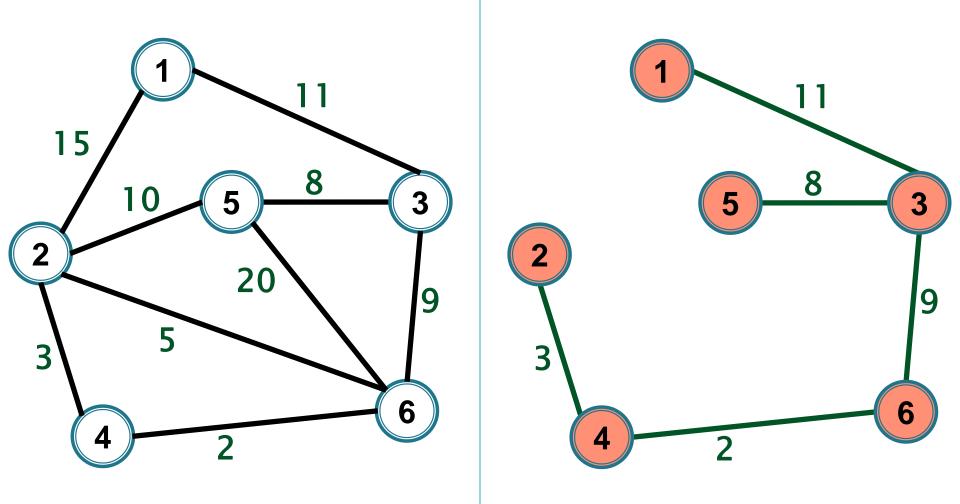












# Kruskal - Implementare



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)



Pentru a selecta ușor o muchie de cost minim cu proprietatea dorită ordonăm crescător muchiile după cost și considerăm muchiile în această ordine



#### Reprezentarea grafului ponderat

• Listă de muchii: memorăm pentru fiecare muchie extremitățile și costul



Cum testăm dacă muchia curentă unește două componente ( ⇔ nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)?



Cum testăm dacă muchia curentă unește două componente ( ⇔ nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)?



verificăm printr-o parcurgere dacă extremitățile muchiei sunt deja unite printr-un lanţ



Cum testăm dacă muchia curentă unește două componente ( ⇔ nu formează cicluri cu muchiile deja selectate)?



verificăm printr-o parcurgere dacă extremitățile muchiei sunt deja unite printr-un lanț

⇒ O(mn) – ineficient





Componentele sunt mulțimi disjuncte din V (partiție a lui V)

⇒ structuri pentru mulțimi disjuncte

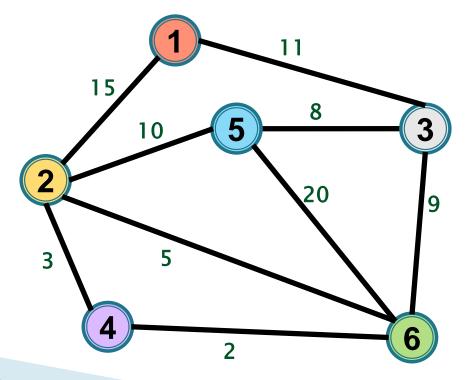


Componentele sunt mulțimi disjuncte din V (partiție a lui V)

⇒ structuri pentru mulţimi disjuncte

asociem fiecărei componente un reprezentant

(o culoare)



- Operații necesare:
  - Initializare(u) –

• Reprez(u) -

Reuneste(u,v) -

- 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 uneşte două componente dacă și numai dacă

 O muchie uv uneşte două componente dacă și numai dacă

Reprez(u) ≠ 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))
      E(T) = E(T) \cup \{uv\};
```

```
sorteaza(E)
for (v=1; v<=n; v++)
    Initializare(v);
nrmsel=0
for (uv \in E)
 if (Reprez (u) !=Reprez (v))
      E(T) = E(T) \cup \{uv\};
      Reuneste (u, v);
      nrmsel=nrmsel+1;
      if(nrmsel==n-1)
           STOP;
```

## Complexitate



De câte ori se execută fiecare operație?

### Complexitate

- Sortare  $\rightarrow$  O(m log m) = O(m log n)
- ? \* Initializare
- ? \* Reprez
- ? \* Reuneste

### Complexitate

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

Depinde de modalitatea de memorare a componentelor

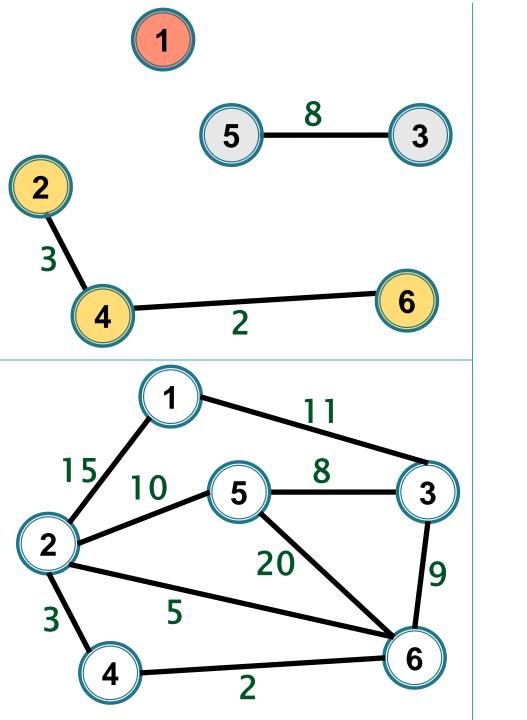


Cum memorăm componentele + reprezentantul / culoarea componentei în care se află un vârf?



Varianta 1 - memorăm într-un vector pentru fiecare vârf reprezentantul/culoarea componentei din care face parte

r[u] = culoarea (reprezentantul) componentei care conține vârful u



r = [1, 2, 3, 2, 3, 2]

Initializare

Reprez

Reuneste

▶ Initializare – O(1)

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

Reprez

Reuneste

▶ Initializare – O(1)

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

Reprez - O(1)
   int Reprez(int u) {
      return r[u];
}
```

Reuneste

```
▶ Initializare – O(1)
     void Initializare(int u) {
         r[u]=u;
▶ Reprez – O(1)
     int Reprez(int u) {
          return r[u];
Reuneste – O(n)
                        void Reuneste(int u,int v)
                           r1 = Reprez(u); //r1=r[u]
                          r2 = Reprez(v); //r2=r[v]
                           for (k=1; k \le n; k++)
                             if(r[k]==r2)
                                r[k] = r1;
```

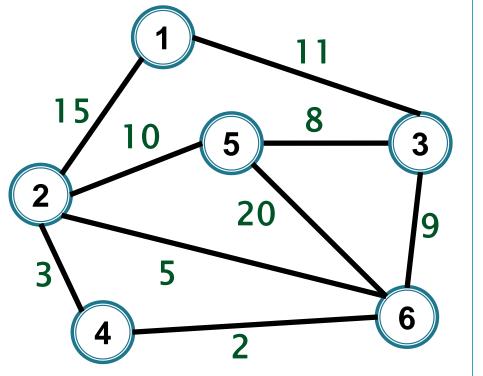
## Complexitate

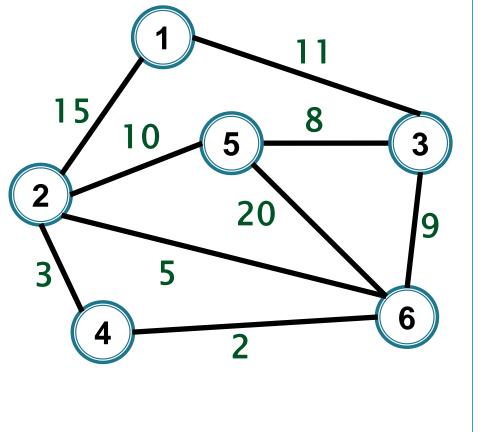
Varianta 1- dacă folosim vector de reprezentanți

```
• Sortare \rightarrow O(m log m) = O(m log n)
```

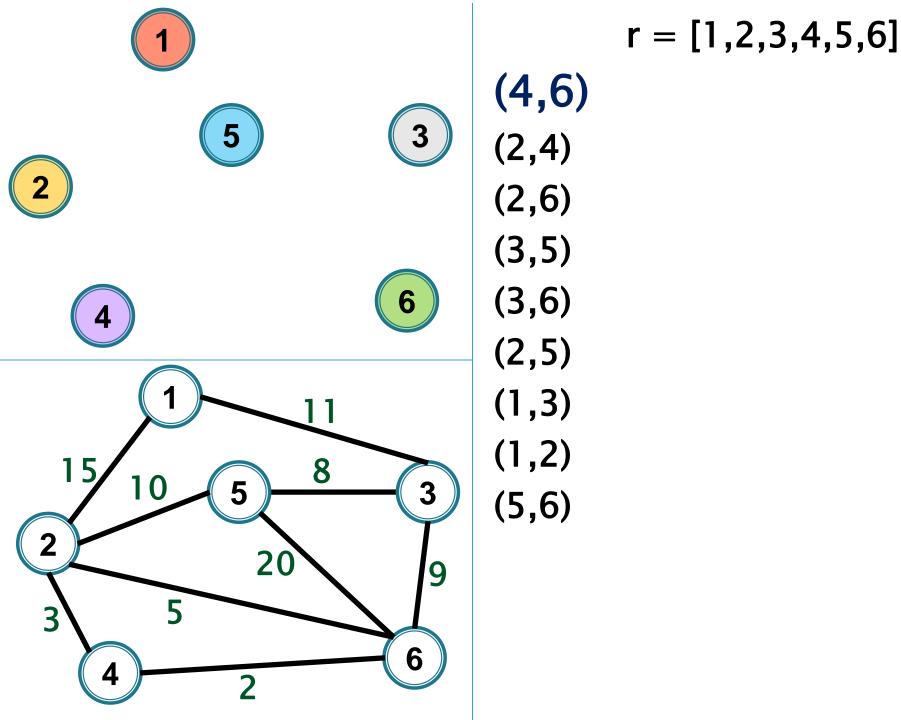
- n \* Initializare -> O(n)
- 2m \* Reprez -> O(m)
- (n-1) \* Reuneste  $-> O(n^2)$

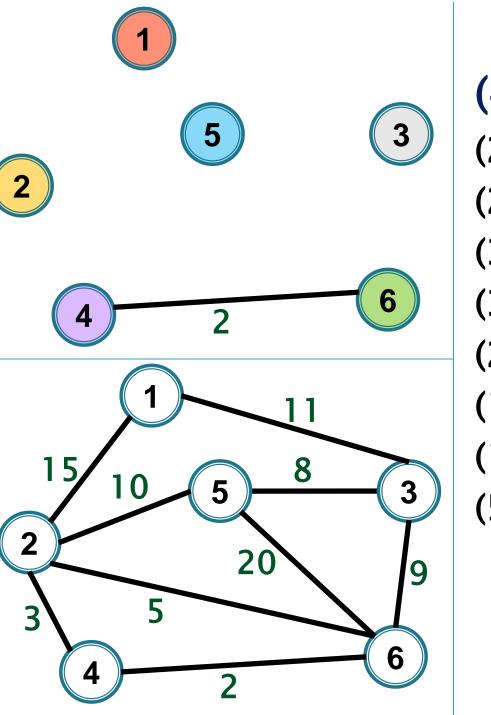
 $O(m log n + n^2)$ 





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

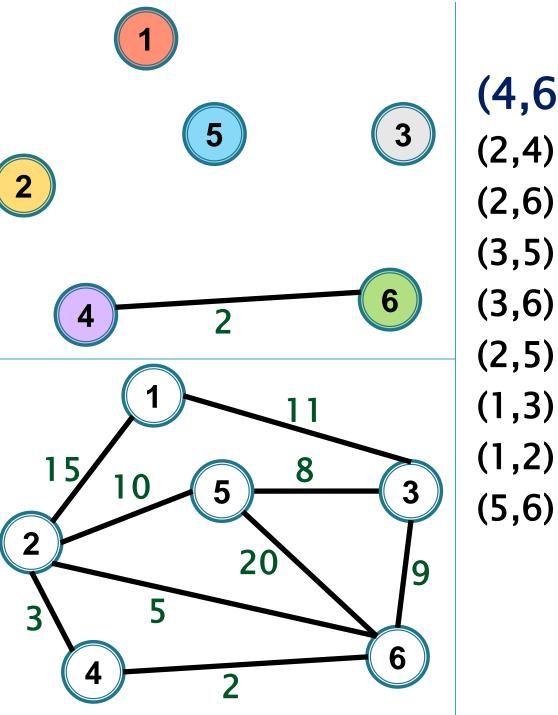




$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

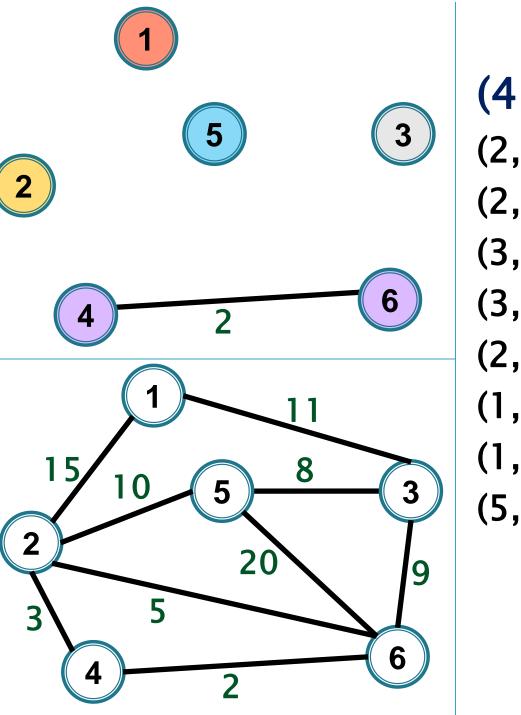
(4,6) 
$$r(4) \neq r(6)$$

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



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

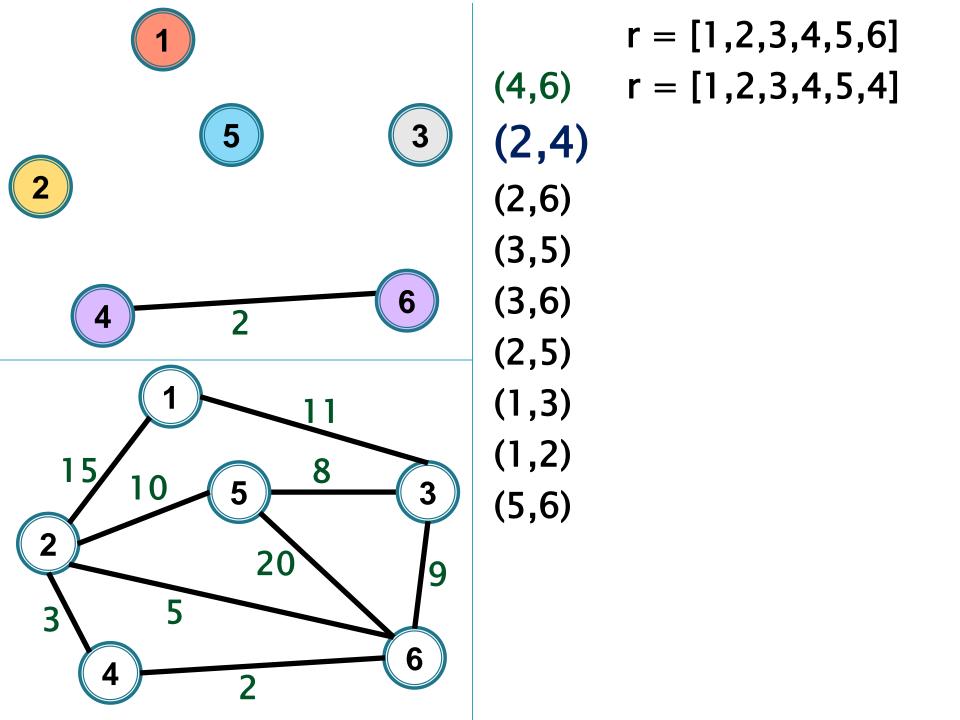
(4,6)Reuneste(4, 6)

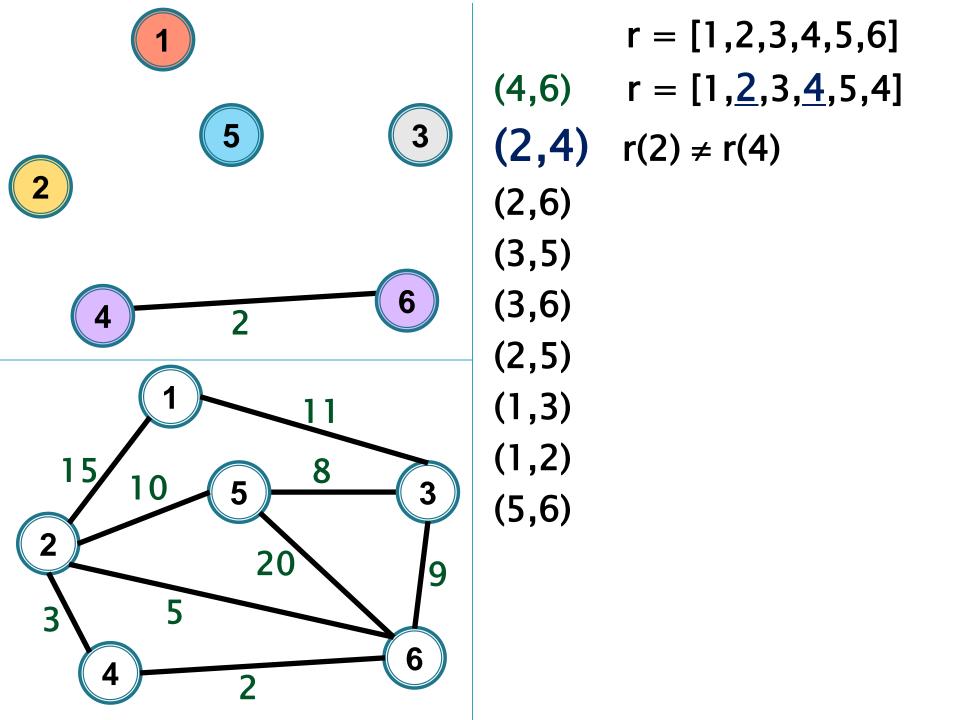


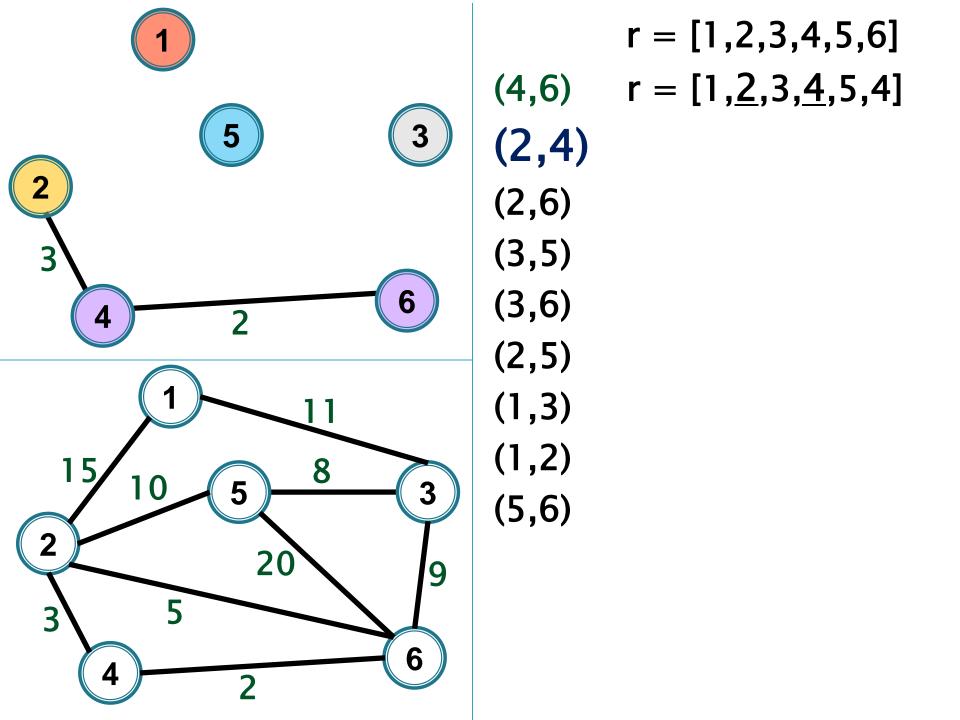
$$r = [1,2,3,4,5,6]$$

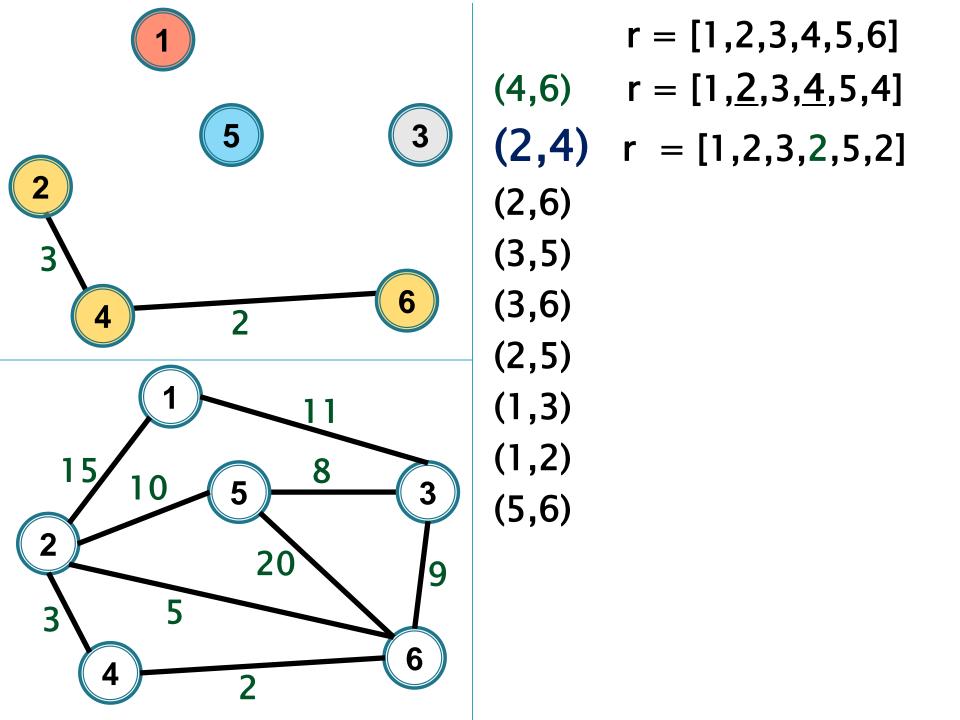
$$(4,6) \quad r = [1,2,3,4,5,4]$$

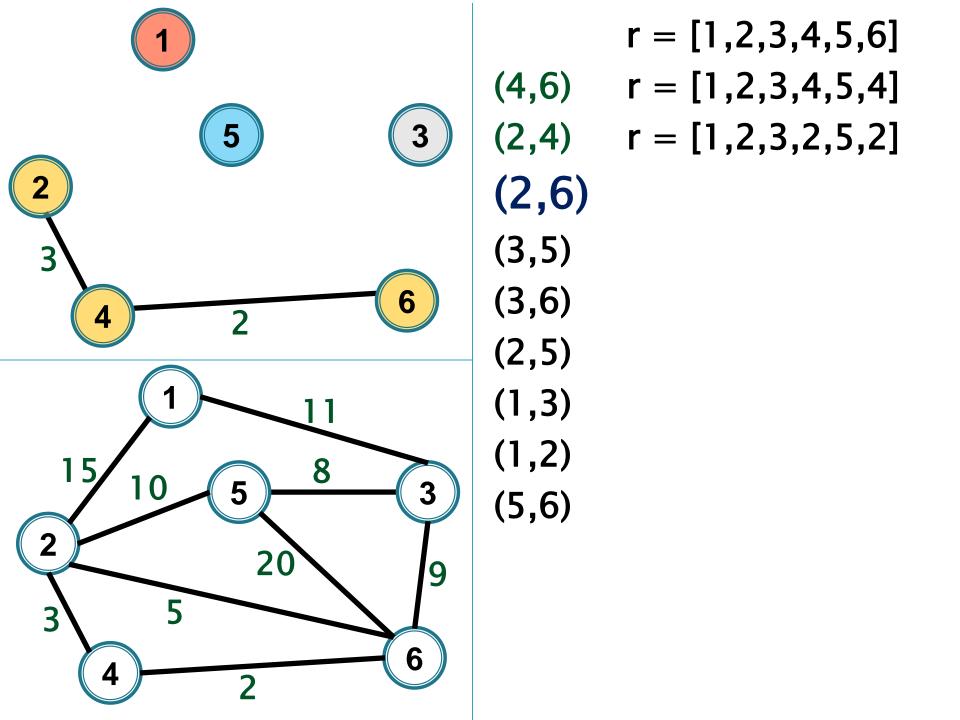
- (2,4)
- (2,6)
- (3,5)
- (3,6)
- (2,5)
- (1,3)
- (1,2)
- (5,6)

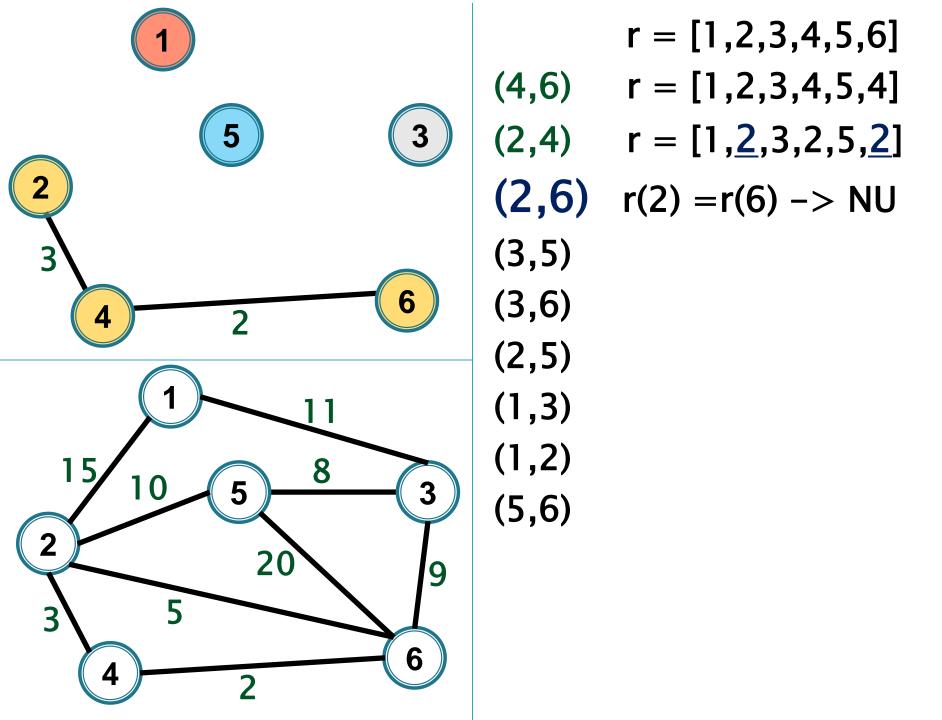


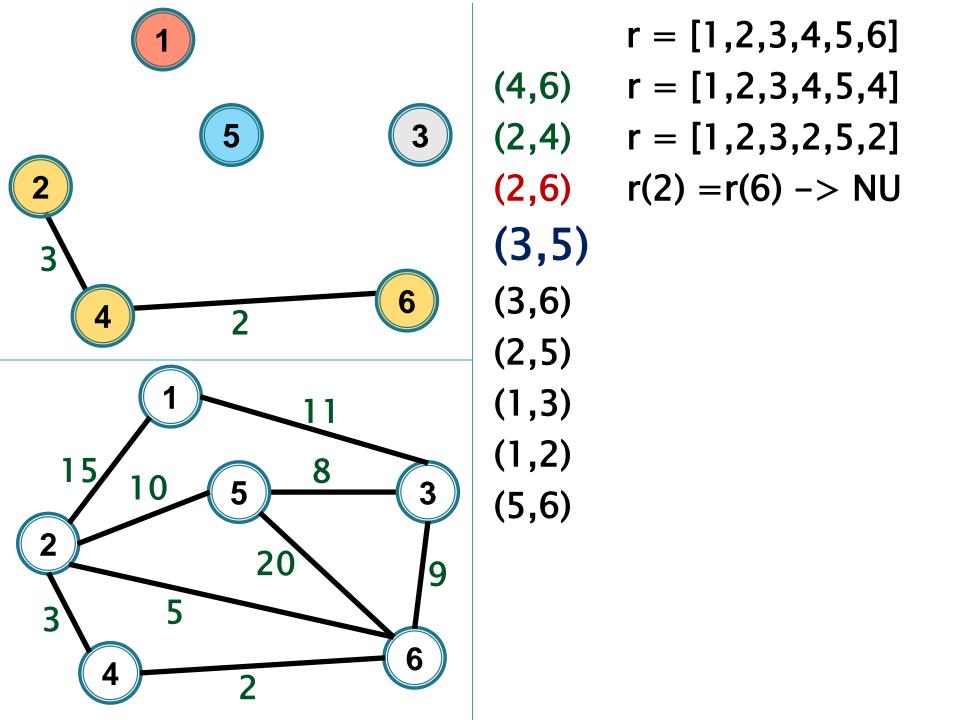


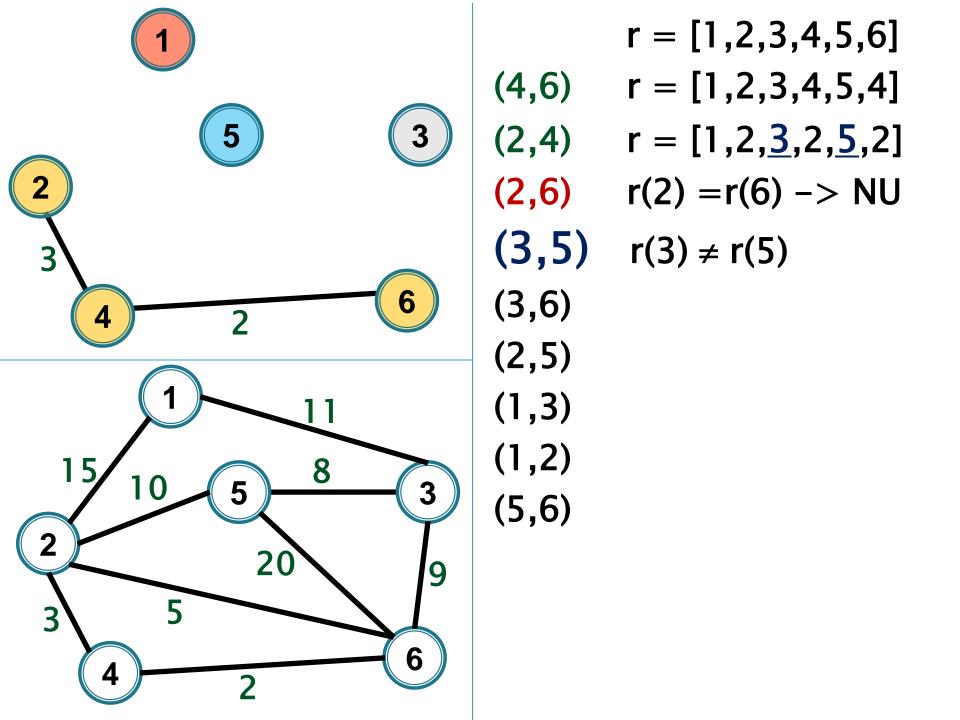


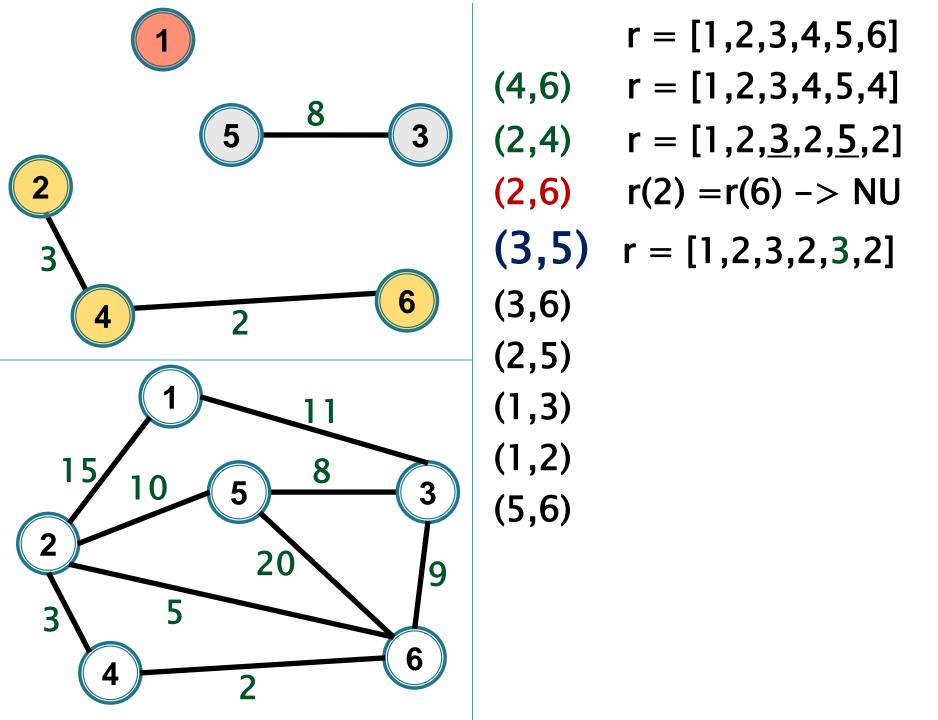


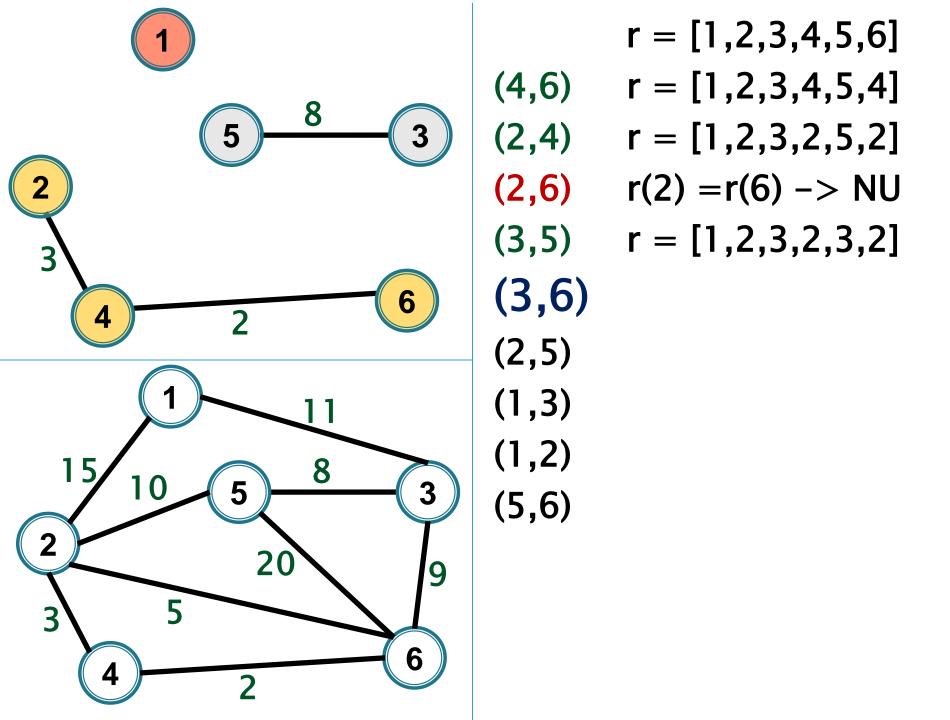


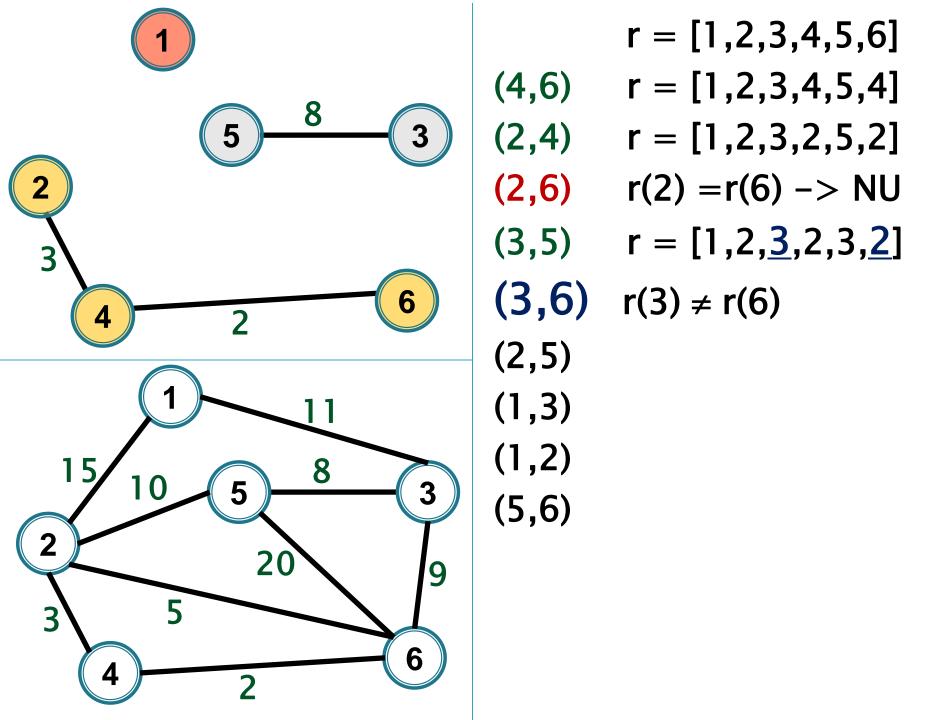


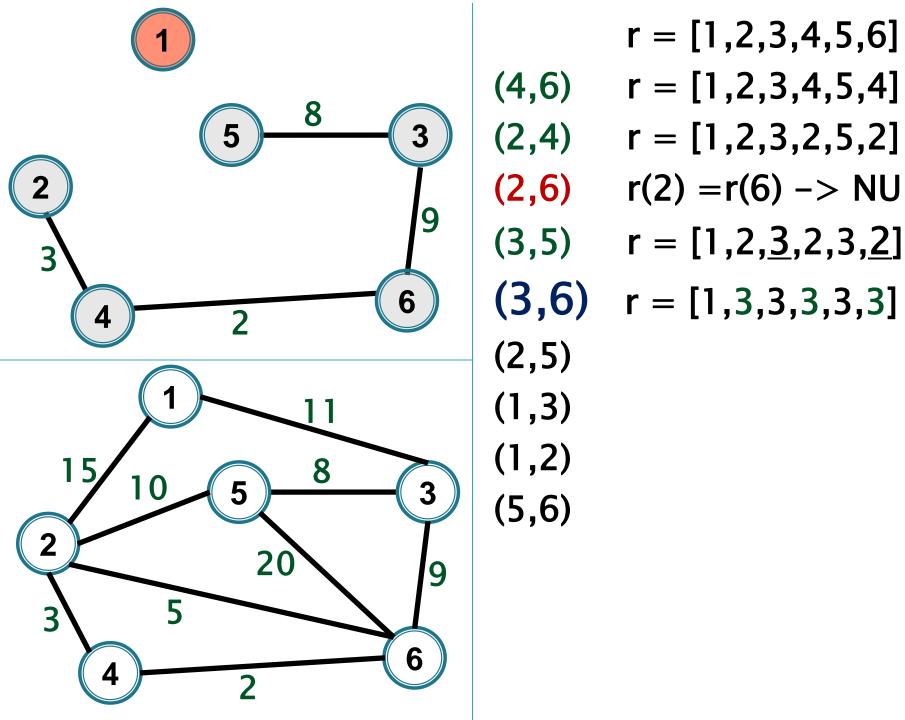


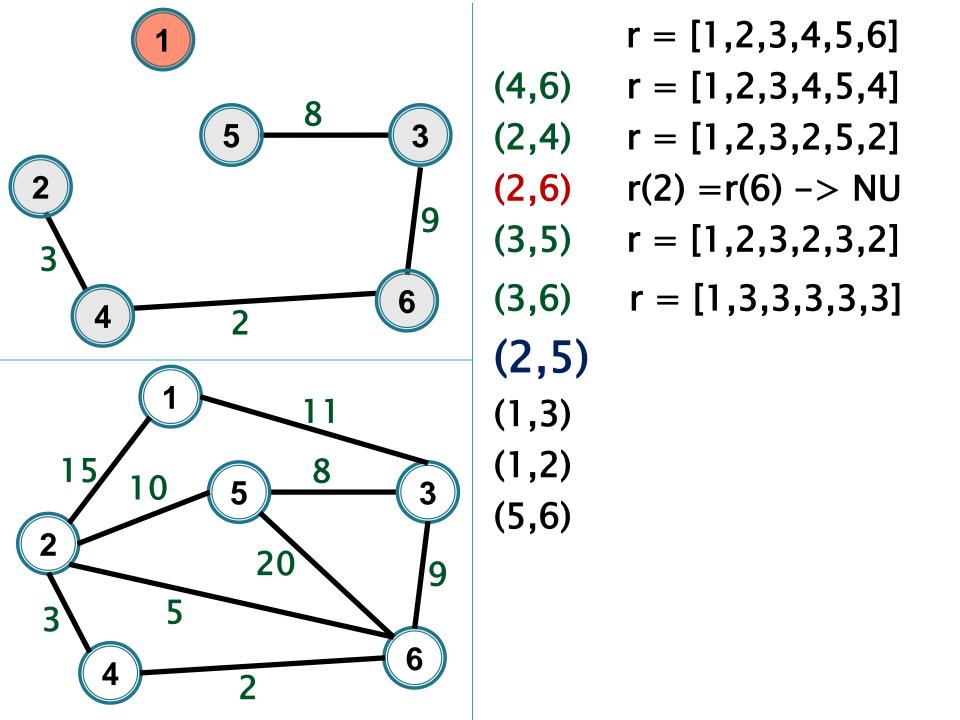


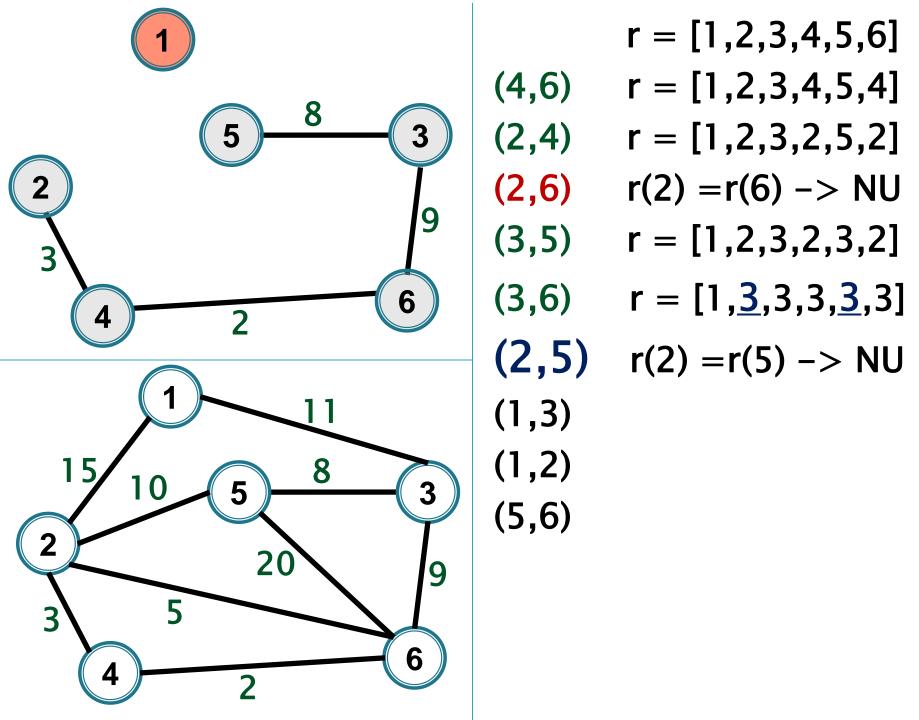


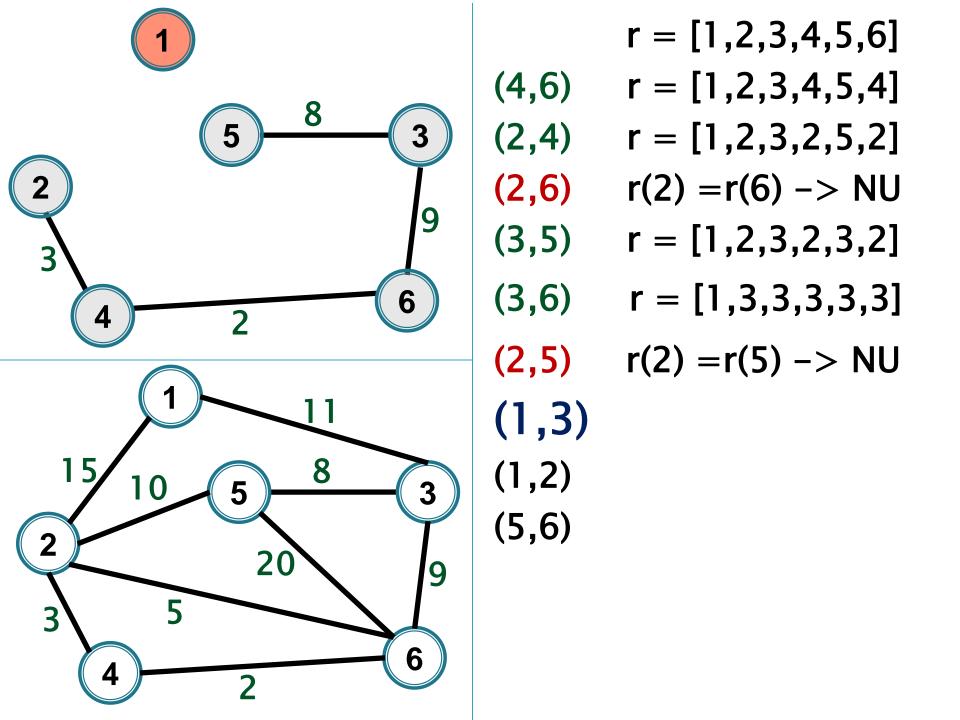


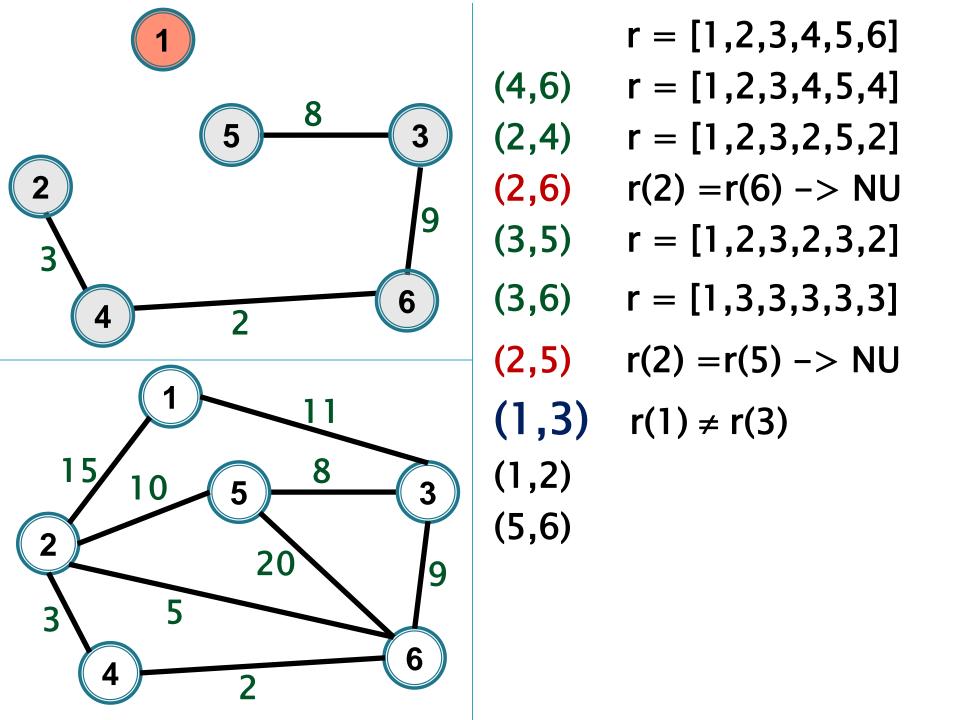


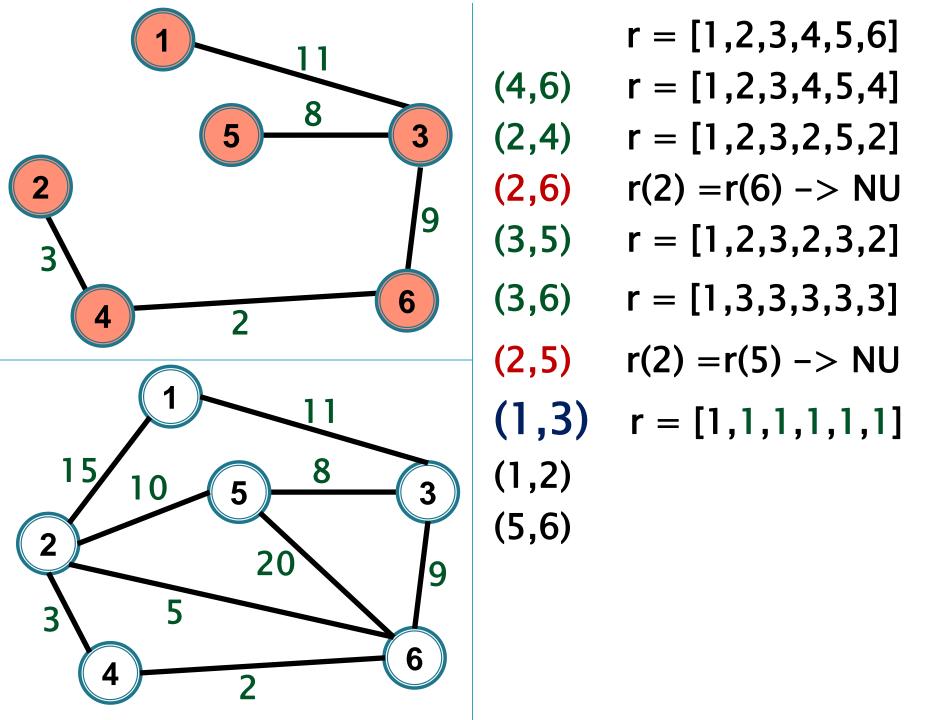


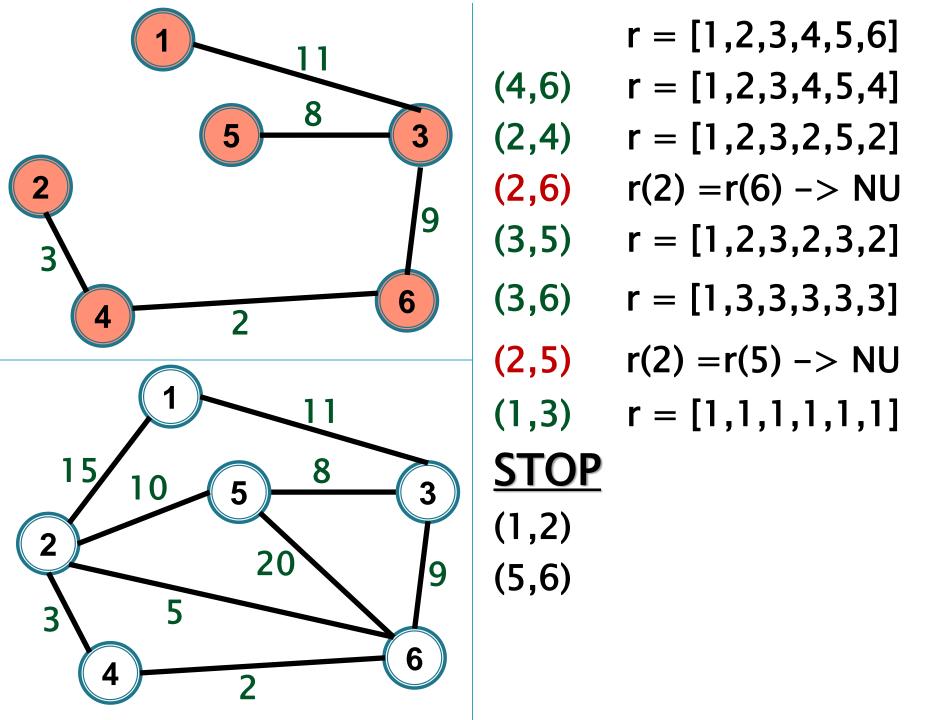












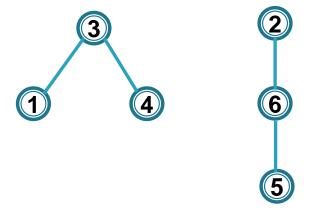


# Varianta 2 - Structuri pentru mulțimi disjuncte Union/Find

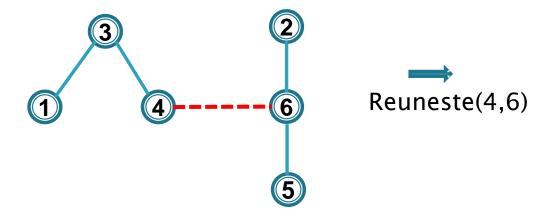


# Varianta 2 - Structuri pentru mulţimi disjuncte Union/Find - arbori

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

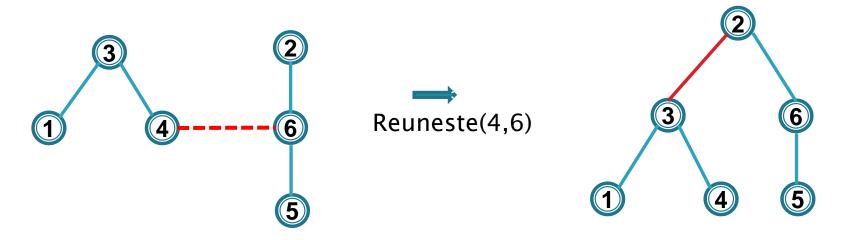


 Reuniunea a doi arbori ⇒ rădăcina unui arbore devine fiu al rădăcinii celuilalt arbore



 Reuniunea se va face în funcţie de înălţimea arborilor (reuniune ponderată)

⇒ arbori de înălțime logaritmică



 arborele cu înălţimea mai mică devine subarbore al rădăcinii celuilalt arbore

Detalii de implementare operații cu structuri Union/Find pentru mulțimi disjuncte:

- Initializare
- Reprez(u) ⇒ determinarea rădăcinii arborelui care conține u
   + compresie de cale (v. seminar+laborator)
- Reuneste(u,v)  $\Rightarrow$  reuniune ponderată

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

```
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

Varianta 2 - dacă folosim arbori Union/Find

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

# Complexitate

Varianta 2 - dacă folosim arbori Union/Find

- Sortare  $\rightarrow$  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)

# Complexitate

Varianta 2 – dacă folosim arbori Union/Find

```
• Sortare \rightarrow 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)

mai mică dacă

folosim și compresie
de cale

O(m log n)

Concluzii complexitate - O(m log n)