Caminhos mínimos de todos os pares

Algoritmos em Grafos

Marco A L Barbosa



Conteúdo

Introdução

Algoritmos

Baseado em multiplicação de matrizes

Algoritmo de Floyd-Warshall

Agoritmo de Johnson para grafos esparsos

Referências

O estudo utilizando apenas este material **não é suficiente** para o entendimento do conteúdo. Recomendamos a leitura das referências no final deste material e a resolução (por parte do aluno) de todos os exercícios indicados.



▶ Dado um grafo orientado G = (V, E) e uma função peso $w : E \rightarrow R$, queremos encontrar, para todo par de vértices $u, v \in V$, o caminho de peso mínimo de u até v

- Podemos resolver este problema aplicando um algoritmo de caminho mínimo de única origem |V| vezes, uma vez para cada vértice
 - Dijkstra (sem arestas com pesos negativos)
 - Arranjo linear: $O(V^3 + VE) = O(V^3)$
 - ► Heap binário: $O(VE \lg V)$, se o grafo é denso $O(V^3 \lg V)$
 - ► Heap de fibonacci: $O(V^2 \lg V + VE)$, se o grafo é denso $O(V^3)$
 - Bellman-Ford (grafos gerais)
 - $O(V^2E)$, se o grafo é denso $O(V^4)$
- Veremos um algoritmo $O(V^3)$ que não usa nenhuma estrutura de dados especial

- Considerações
 - Supomos que não existem ciclos de pesos negativos
 - ▶ Os vértices estão numerados como 1, 2, 3, ..., n, onde n = |V|

Entrada

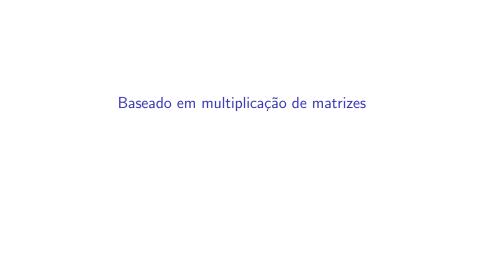
• Uma matriz $Wn \times n$ que representa os pesos das arestas. Isto é, $W=w_{ij}$, onde

$$w_{ij} = \begin{cases} 0 & \text{se } i = j \\ \text{o peso da aresta } (i,j) & \text{se } i \neq j \text{ e } (i,j) \in E \\ \infty & \text{se } i \neq j \text{ e } (i,j) \notin E \end{cases}$$

Saída

- Matriz $Dn \times n = d_{ij}$, onde a entrada d_{ij} contém o peso do caminho mínimo do vértice i até o vértice j, ou seja, $d_{ij} = \delta(i,j)$
- ► Matriz predecessora $\Pi n \times n = \pi_{ij}$, onde π_{ij} é o vértice predecessor de j em um caminho mínimo a partir de i





Baseado em multiplicação de matrizes

► Não estudaremos este algoritmo



lacktriangle Algoritmo de programação dinâmica com tempo $\Theta(V^3)$

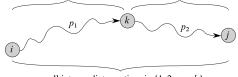
- ▶ Algoritmo de programação dinâmica com tempo $\Theta(V^3)$
- Ideia
 - O caminho mínimo pode ser calculado baseado nos caminhos mínimos para subproblemas já calculados e memorizados

- ▶ Algoritmo de programação dinâmica com tempo $\Theta(V^3)$
- Ideia
 - O caminho mínimo pode ser calculado baseado nos caminhos mínimos para subproblemas já calculados e memorizados
- Etapas para resolver um problema com programação dinâmica
 - Caracterizar a estrutura de uma solução ótima
 - ▶ Definir recursivamente o valor da solução ótima
 - Computar o valor da solução ótima de baixo para cima (bottom-up)
 - Construir a solução ótima a partir das informações computadas

- Para um caminho p = ⟨v₁, v₂,..., v_I⟩, um vértice intermediário é qualquer vértice de p que não seja v₁ ou v_I
- ▶ Lembramos que n = |V|

Caracterização da estrutura da solução ótima

- ► Considere um caminho mínimo $i \stackrel{p}{\leadsto} j$ com todo os vértices intermediários em $\{1, 2, \dots, k\}$
 - Se k não é um vértice intermediário de p, então, todos os vértices intermediários de p estão em $\{1,2,\ldots,k-1\}$. Deste modo, um caminho mínimo $i \leadsto j$ com todo os vértices intermediários no conjunto $\{1,2,\ldots,k-1\}$, também é um caminho mínimo $i \leadsto j$ com todos os vértices intermediários no conjunto $\{1,2,\ldots,k\}$
 - Se k é um vértice intermediário do caminho p, então desmembramos o caminho p em $i \stackrel{p_1}{\leadsto} k \stackrel{p_2}{\leadsto} j$. p_1 é um caminho mínimo de i até k, com todos os vértices intermediários no conjunto $\{1,2,\ldots,k-1\}$. A mesma ideia se aplica a p_2 all intermediate vertices in $\{1,2,\ldots,k-1\}$ all intermediate vertices in $\{1,2,\ldots,k-1\}$



Definição recursiva do custo da solução ótima

▶ Seja $d_{ij}^{(k)}$ o peso de um caminho mínimo $i \rightsquigarrow j$ com todos os vértices intermediários em $\{1, 2, \ldots, k\}$

$$d_{ij}^{(k)} = egin{cases} w_{ij} & ext{se } k = 0 \ \min(d_{ij}^{(k-1)}, d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)})) & ext{se } k \geq 1 \end{cases}$$

Observe que a matriz $D^{(n)}=(d^{(n)}_{ij})$ fornece a reposta desejada: $d^{(n)}_{ij}=\delta(i,j)$ para todo $i,j\in V$, isto porque para qualquer caminho todos os vértices intermediários estão no conjunto $\{1,2,\ldots,n\}$

```
floyd-warshall(W)

1 n = W.linhas

2 D^{(0)} = W

3 for k = 1 to n

4 seja D^{(k)} = \left(d_{ij}^{(k)}\right) uma matriz n \times n

5 for i = 1 to n

6 for j = 1 to n

7 d_{ij}^{(k)} = \min(d_{ij}^{(k-1)}, d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)})

8 return D^{(n)}
```

```
floyd-warshall(W)

1 n = W.linhas

2 D^{(0)} = W

3 for k = 1 to n

4 seja D^{(k)} = \begin{pmatrix} d_{ij}^{(k)} \end{pmatrix} uma matriz n \times n

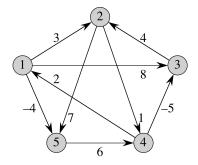
5 for i = 1 to n

6 for j = 1 to n

7 d_{ij}^{(k)} = \min(d_{ij}^{(k-1)}, d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)})

8 return D^{(n)}
```

- Análise do tempo de execução
 - ► Cada execução da linha 7 demora O(1)
 - ▶ A linha 7 é executada n³ vezes
 - ▶ Portanto, o tempo de execução do algoritmo é $\Theta(n^3) = \Theta(V^3)$



$$D^{(0)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & \infty & -5 & 0 & \infty \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix} \quad \Pi^{(0)} = \begin{pmatrix} \text{NIL} & 1 & 1 & \text{NIL} & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 2 & 2 \\ \text{NIL} & 3 & \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} \\ 4 & \text{NIL} & 4 & \text{NIL} & \text{NIL} \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} \end{pmatrix}$$

$$D^{(1)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix} \quad \Pi^{(1)} = \begin{pmatrix} \text{NIL} & 1 & 1 & \text{NIL} & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 2 & 2 \\ \text{NIL} & 3 & \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} \\ 4 & 1 & 4 & \text{NIL} & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 5 & \text{NIL} \end{pmatrix}$$

$$D^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix} \qquad \Pi^{(2)} = \begin{pmatrix} \text{NIL} & 1 & 1 & 2 & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 2 & 2 \\ \text{NIL} & 3 & \text{NIL} & 2 & 2 \\ 4 & 1 & 4 & \text{NIL} & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 5 & \text{NIL} \end{pmatrix}$$

$$D^{(3)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix} \qquad \Pi^{(3)} = \begin{pmatrix} \text{NIL} & 1 & 1 & 2 & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 2 & 2 \\ \text{NIL} & 3 & \text{NIL} & 2 & 2 \\ 4 & 3 & 4 & \text{NIL} & 1 \\ \text{NIL} & \text{NIL} & \text{NIL} & 5 & \text{NIL} \end{pmatrix}$$

$$D^{(4)} = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -1 & 4 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix} \qquad \Pi^{(4)} = \begin{pmatrix} \text{NIL} & 1 & 4 & 2 & 1 \\ 4 & \text{NIL} & 4 & 2 & 1 \\ 4 & 3 & \text{NIL} & 2 & 1 \\ 4 & 3 & 4 & \text{NIL} & 1 \\ 4 & 3 & 4 & 5 & \text{NIL} \end{pmatrix}$$

$$D^{(5)} = \begin{pmatrix} 0 & 1 & -3 & 2 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix} \qquad \Pi^{(5)} = \begin{pmatrix} \text{NIL} & 3 & 4 & 5 & 1 \\ 4 & \text{NIL} & 4 & 2 & 1 \\ 4 & 3 & \text{NIL} & 2 & 1 \\ 4 & 3 & 4 & \text{NIL} & 1 \\ 4 & 3 & 4 & 5 & \text{NIL} \end{pmatrix}$$

- Como construir um caminho mínimo
 - Calcular a matriz predecessora Π, durante o calculo da matriz de distância de caminhos mínimos D
 - Quando k = 0, um caminho mínimo de i até j não tem nenhum vértice intermediário, então

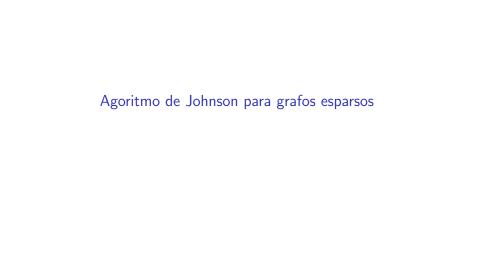
$$\pi_{ij}^{(0)} = \begin{cases} \text{nil} & \text{se } i = j \text{ ou } w_{ij} = \infty \\ i & \text{se } i \neq j \text{ e } w_{ij} < \infty \end{cases}$$

▶ Quando k > 1

$$\pi_{ij}^{(k)} = \begin{cases} \pi_{ij}^{(k-1)} & \text{se } d_{ij}^{(k-1)} \leq d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)} \\ \pi_{kj}^{(k-1)} & \text{se } d_{ij}^{(k-1)} > d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)} \end{cases}$$

 Considerando o exercício 25.2-4 e acrescentando o calculo de Π, podemos reescrever o procedimento floyd-warshall

```
floyd-warshall(W)
1 n = W.linhas
2 D = W
3 \Pi = (\pi_{ii}) uma matriz n \times n
4 for i=1 to n
     for i = 1 to n
       if i = j ou w_{ij} = \infty
        \pi_{ii} = nil
8 if i \neq j e w_{ij} < \infty
        \pi_{ii} = i
10 for k=1 to n
   for i=1 to n
11
12
         for j=1 to n
13
            if d_{ii} > d_{ik} + d_{ki}
              d_{ii} = d_{ik} + d_{ki}
14
15
             \pi_{ii} = \pi_{ki}
16 return D, \Pi
```



Algoritmo de Johnson para grafos esparsos

► Não estudaremos este algoritmo



Referências

► Thomas H. Cormen et al. Introduction to Algorithms. 3rd edition. Capítulo 25.