

## Drumuri minime



Ca și în laboratorul trecut, fișierul `grafpond.in` are următoarea structură: numărul de vârfuri  $n$ , numărul de muchii/arce  $m$  și lista muchiilor/arcilor cu costul lor (o muchie fiind dată prin extremitățile sale și cost). Costul unei muchii este număr natural.

grafpond.in		
5	7	
1	4	1
1	3	5
1	2	10
2	3	2
4	2	6
4	5	12
5	2	11

**Justificați complexitatea+corectitudinea algoritmilor propuși.**

1. **Drum critic (Critical Path Method).** Se citesc din fișierul `activitati.in` următoarele informații despre activitățile care trebuie să se desfășoare în cadrul unui proiect:

- $n$  – numărul de activități (activitățile sunt numerotate  $1, \dots, n$ )
- $d_1, d_2, \dots, d_n$  durata fiecărei activități
- $m$  – număr natural
- $m$  perechi  $(i, j)$  cu semnificația: activitatea  $i$  trebuie să se încheie înainte să înceapă  $j$

Activitățile se pot desfășura și în paralel.

- Să se determine timpul minim de finalizare a proiectului, știind că acesta începe la ora 0 (echivalent – să se determine durata proiectului) și o succesiune (critică) de activități care determină durata proiectului (un drum critic – v. curs)  **$O(m + n)$** .
- Să se afișeze pentru fiecare activitate un interval posibil de desfășurare (!știind că activitățile se pot desfășura în paralel)  **$O(m + n)$** .

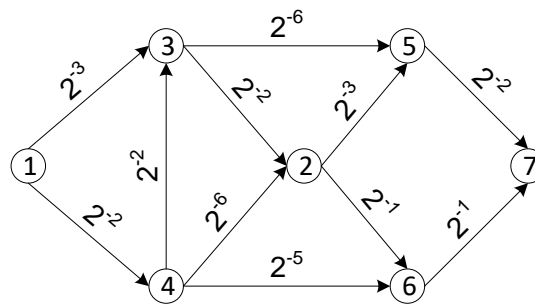
activitati.in	iesire
6	Timp minim 47
7 4 30 12 2 5	Activitati critice: 4 3 6
6	1: 0 7
1 2	2: 7 11
2 3	3: 12 42
3 6	4: 0 12
4 3	5: 42 44
2 6	6: 42 47
3 5	

Robert Sedgewick and Kevin Wayne, *Algorithms, 4th Edition, Addison-Wesley, 2011.*

- Se citesc din fișierul `grafpond.in` informații despre un graf **neorientat** ponderat și de la tastatură un număr  $k$ , o listă de  $k$  puncte de control ale grafului și un vârf  $s$ . Determinați cel mai apropiat punct de control de vârful  $s$  și afișați un lanț minim până la acesta, folosind algoritmul lui **Dijkstra** (problema B.1. din laboratorul 1 pentru cazul ponderat) -  **$O(m \log(n))$** .

3. Pentru fiecare arc al unei rețele de comunicație acestui graf se cunoaște o pondere pozitivă subunitară reprezentând probabilitatea ca legătura corespunzătoare să nu se defecteze (de forma  $1/2^p = 2^{-p}$ ). Aceste probabilități sunt independente, deci **siguranța unui drum** este egală cu produsul probabilităților asociate arcelor care îl compun. Arătați că problema determinării unui drum de siguranță maximă de la un vârf de start  $s$  la un vârf destinație  $t$  (accesibil din  $s$ ) se poate reduce la o problemă de determinare a unui drum minim între  $s$  și  $t$  (pentru un graf cu ponderile modificate). Pornind de la acest fapt, implementați un algoritm bazat pe algoritmul lui **Dijkstra** pentru determinarea unui drum de siguranță maximă între două vârfuri  $s$  și  $t$  citite de la tastatură pentru o rețea orientată dată în fișierul `retea.in` prin următoarele informații:

- $n, m$  – numărul de vârfuri, respectiv arce
- $m$  linii conținând triplete de numere naturale  $i, j, p$  cu semnificația:  $(i, j)$  este arc în rețea cu probabilitatea să nu se defecteze egală cu  $2^{-p}$   **$O(m \log(n))$** .



4. **Drumuri minime din surse multiple** <http://www.infoarena.ro/problema/catun>  **$O(m \log(n))$** .
5. **Centru, rază, diametru.** Se citesc din fișierul `grafpond.in` informații despre un graf **neorientat** ponderat  $G$ . Noțiunile de excentricitate a unui vârf, centru și diametru pentru un graf ponderat se definesc similar cu cele din cazul neponderat (dar cu distanța definită în funcție de costul muchiilor). Să se determine, folosind algoritmul **Floyd-Warshall**, raza, diametrul, centrul grafului și un lanț diametral (un lanț minim  $P$  între două vârfuri  $u$  și  $v$  cu ponderea  $w(P)=d(u,v)=\text{diam}(G)$ ).