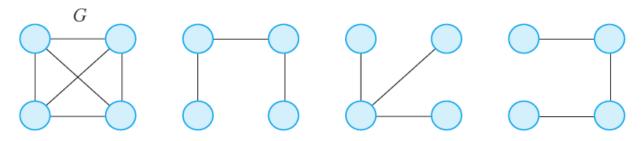
생성 트리 (Spanning Tree)



• Spanning tree: 그래프 G의 모든 노드를 포함(연결)하는 트리 (subgraph)

X

주어진 그래프 G와 그것의 3가지 생성 트리들



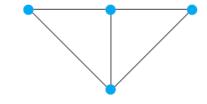
(그림 8.13) 주어진 그래프와 그것의 생성 트리들

생성 트리의 예

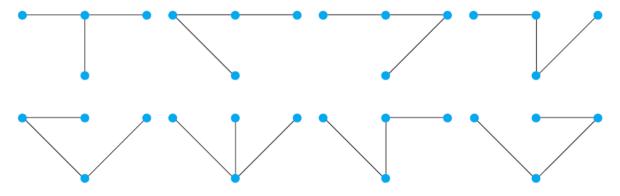




다음과 같은 그래프 *G*의 생성 트리를 모두 구해보자.



풀 0 0 *G*의 생성 트리는 모두 8가지인데 다음과 같다.



최소비용 생성 트리 (Minimum Spanning Tree, MST)



- Weighted graph에서 모든 vertex를 연결하는 spanning tree 중에서 edge의 weight 총합이 minimum인 것
 - 가장 싼 비용으로 6 개의 도시를 모두 연결할 수 있는 통신 망 구축하기
- MST 구하는 알고리즘
 - 프림(Prim)의 알고리즘 (하나의 node 에서 시작)
 - 크루스칼(Kruskal)의 알고리즘 (가장 weight가 작은 edge에서 시작)

Prim's Algorithm



알고리즘 1

프림의 알고리즘(Prim's algorithm)

주어진 가중 그래프 G = (V, E)에서 $V = \{1, 2, \dots, n\}$ 이라고 하자.

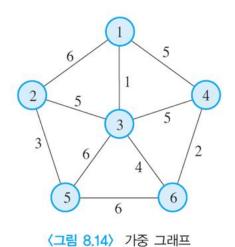
- (1) 노드의 집합 U를 1로 시작한다. u 1
- (2) $u \in U$, $v \in V U$ 일 때 U와 V U를 연결하는 가장 짧은 연결선인 (u, v)를 찾아서 v를 U에 포함시킨다. 이때 (u, v)는 사이클(cycle)을 형성하지 않는 것이라야 한다.
- (3) (2)의 과정을 U = V 때까지 반복한다.

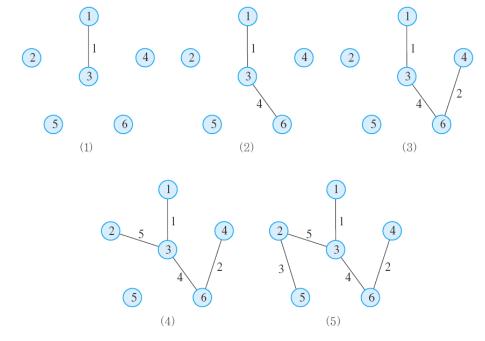
u: MST v-u: MST

Prim 알고리즘 예



프림의 알고리즘으로 MST 구하는 과정





(그림 8.15) 프림의 알고리즘에 의한 MST의 생성 과정

Kruskal's Algorithm



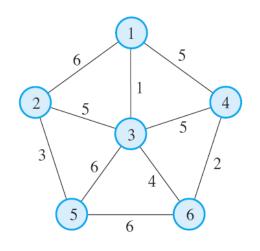
알고리즘 2 크루스칼의 알고리즘(Kruskal's algorithm)

주어진 가중 그래프 G = (V, E)에서 $V = \{1, 2, \dots, n\}$ 이라고 하고 T를 연결선의 집합이 라고 하자.

- (1) *T를 Ф*으로 놓는다.
- (2) 연결선의 집합 E를 비용이 적은 순서로 정렬한다.
- (3) 가장 최소값을 가진 연결선 (u, v)를 차례로 찾아서 (u, v)가 사이클을 이루지 않으면 (u, v)를 T에 포함시킨다.
- (4) (3)의 과정을 |T| = |V| 1일 때까지 반복한다.

Kruskal 알고리즘 예





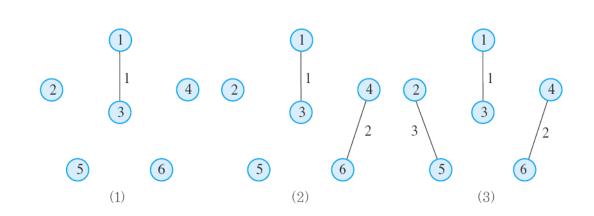
〈그림 8.14〉 가중 그래프

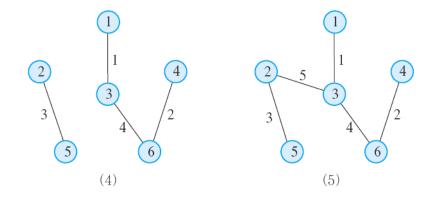
먼저 비용이 적은 순서로 나열

1, 2, 3, 4, 5, 5, 5, 6, 6, 6

비용이 적은 순서대로 적용

단, 같은 값일 때는 어느 것을 선택하여 연결해도 관계없음





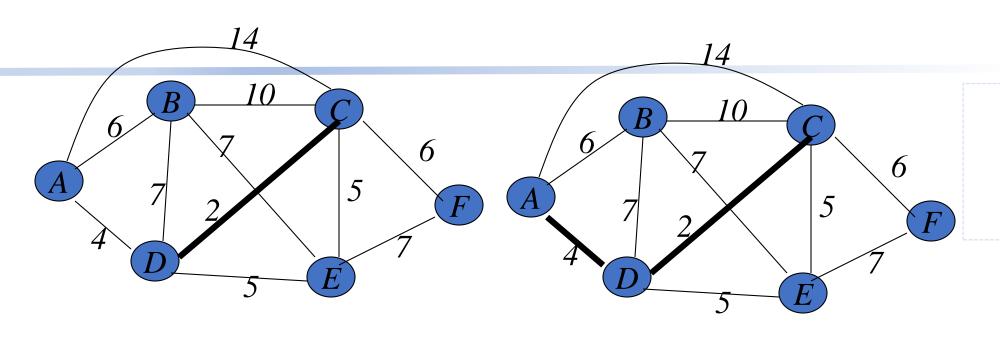
⟨그림 8.16⟩ 크루스칼의 알고리즘에 의한 MST의 생성 과정

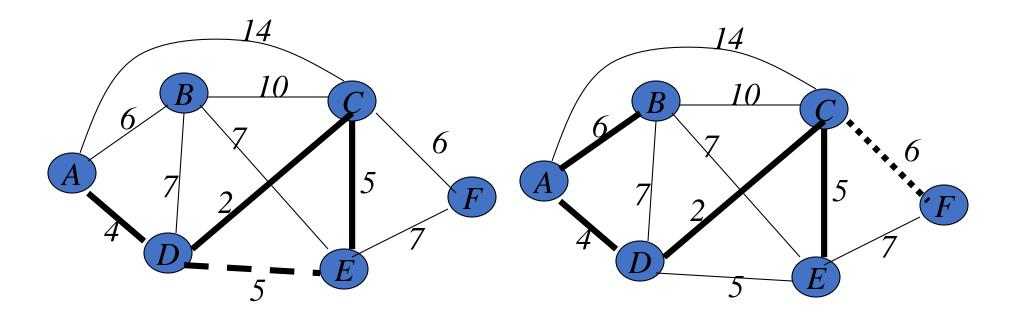
Kruskal's Algorithm



```
// Let G = <V, E>. V :set of vertices, E :set of edges
//
                             N : the number of vertices in V
T = 0; // T is a set of edges (set to empty)
while (T contains less than N-1 edges && E not Empty)
 choose the lowest weighted edge e from E;
 delete e from E;
  if e does not create a cycle in T, add e to T;
if T contains fewer than N -1 edges, there is no spanning tree
```



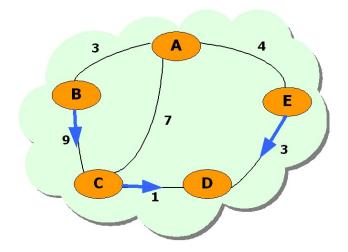




- Dijkstra 알고리즘
- 하나의 노드 s에서 모든 노드까지 최단 경로를 찾은 알고리즘
 - D = []: 다른 점까지 거리를 나타내는 1차원 배열
 - 예) D[s] = 0: 자신까지의 거리는 0
 - V = { } : 방문한 노드 집합
 - 1. D, V의 초기화:
 - D는 s에 직접 인접한 노드의 값을 각 링크의 cost로 대입. 직접 인접하지 않으면 무한대
 - 예) D = [0, 3, ∞] Cost =
 - V = { s }

- $\begin{array}{c|c}
 \hline
 0 & \text{Cost} = 3 \\
 \hline
 \end{array}$
- 2. 미방문 노드 중에 가장 가까운 노드 u를 V에 추가 u의 모든 이웃 w에 대해서D[w] = min(D[w], D[u] + cost[u][w])
- 3. 더 이상 미방문 노드를 고를 수 없을 때까지 2의 과정 반복

- Dijkstra 알고리즘
- A로부터의 최단경로를 찾는다면?
- 초기화
 - V = { A }
 - A B C D E
 D = $[0, 3, 7, \infty, 4]$
- 첫번째
 - V = { A, B }
 - B의 이웃은 A와 C
 - D[C] = min (D[C], D[B] + cost[B][C]) = min (7, 3 + 9) = 7
 - D = $[0, 3, 7, \infty, 4]$
- 두번째
 - V = { A, B, E }
 - E의 이웃은 A와 D
 - D[D] = min (D[D], D[E] + cost[E][D]) = min (∞, 4 + 3) = 7
 - D = [0, 3, 7, 7, 4]

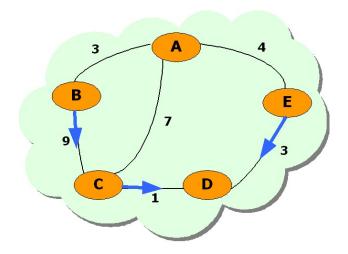


- · 세번째
 - V = { A, B, E, C }
 - C의 이웃은 B, D
 - D[B], D[D]는 더 작아질 수 없음
 - 네번째도 마찬가지
- 네번째를 마치고 모든 노드 방문 후 종료

- Dijkstra 알고리즘
- 하나의 노드 s에서 모든 노드까지 최단 경로를 찾은 알고리즘
 - D = []: 다른 점까지 거리를 나타내는 1차원 배열
 - 예) D[s] = 0: 자신까지의 거리는 0
 - V = { } : 방문한 노드 집합
 - 1. D, V의 초기화:
 - D는 s에 직접 인접한 노드의 값을 각 링크의 cost로 대입. 직접 인접하지 않으면 무한대
 - 예) D = [0, 3, ∞]
 - V = { s }

- Cost = 3 (1) (2)
- 2. 미방문 노드 중에 가장 가까운 노드 u를 v에 추가 u의 모든 이웃 ŵ에 대해서 D[w] = min(D[w], D[u] + cost[u][w]) → D(w) = 4
- 3. 더 이상 미방문 노드를 고를 수 없을 때까지 2의 과정 반복

- Dijkstra 알고리즘
- A로부터의 최단경로를 찾는다면?
- 초기화
 - V = { A }
 - A B C D E • D = $[0, 3, 7, \infty, 4]$
- 첫번째
 - V = { A, B }
 - B의 이웃은 A와 C
 - D[C] = min (D[C], D[B] + cost[B][C]) = min (7, 3 + 9) = 7
 - $D = [0, 3, 7, \infty, 4]$
- 두번째
 - V = { A, B, E }
 - E의 이웃은 A와 D
 - D[D] = min (D[D], D[E] + cost[E][D]) = min (∞, 4 + 3) = 7
 - D = [0, 3, 7, 7, 4]



- 세번째
 - V = { A, B, E, C }
 - C의 이웃은 B, D
 - D[B], D[D]는 더 작아질 수 없음
 - 네번째도 마찬가지
- 네번째를 마치고 모든 노드 방문 후 종료