



Bit Algo  
START



# Algorytmy najkrótszych ścieżek w grafach



## Reprezentacja grafów ważonych

- listy adjacencji: trzymamy dodatkowy atrybut oprócz numeru sąsiada (np. trzymamy 2-elementowe krotki)
- macierz adjacencji: jeżeli jest krawędź, to trzymamy jej wagę, a nie koniecznie 1; jeżeli krawędzi nie ma, a chcielibyśmy mieć w grafie krawędzie o wadze 0, to można trzymać None'y
- inne reprezentacje (np. zbiory adjacencji): podobnie jak w listach adjacencji, trzeba po prostu razem z sąsiadem trzymać wagę krawędzi do niego



## Najkrótsze ścieżki w grafach

- **ścieżka** - zbiór krawędzi pomiędzy wierzchołkami
- **podścieżka** - ścieżka zawarta w innej ścieżce
- **waga ścieżki** - suma wag krawędzi na ścieżce
- **najkrótsza ścieżka (ścieżka optymalna)** - ścieżka o najmniejszej wadze
- **negatywny cykl (cykl o ujemnej wadze)** - ścieżka będąca cyklem, której suma wag jest ujemna; często wymaganiem jest, żeby takiego nie było



## Optimal substructure najkrótszych ścieżek

- najkrótsze ścieżki mają własność optimal substructure
- “podścieżki ścieżek optymalnych są optymalne”
- na tej własności opierają się algorytmy, o których będziemy mówić, bo pozwala ona na działanie algorytmów dynamicznych i zachłannych



## Rodzaje algorytmów najkrótszych ścieżek

- **1-do-1:** interesuje nas tylko optymalna droga z punktu A do punktu B, np. w Google Maps trasa pomiędzy miastami
- **1-do-wiele:** interesują nas optymalne drogi ze źródła do wszystkich pozostałych wierzchołków w grafie, np. w routingu pakietów, kiedy chcemy jak najszybciej kontaktować się z innymi komputerami w sieci
- **wiele-do-wiele:** interesują nas wszystkie możliwe ścieżki 1-do-1 w grafie, np. *nie udało mi się znaleźć zastosowań, to też pewnie o czymś świadczy*



## Przygotowanie na ćwiczenia

- zaimplementuj algorytmy, o których będziemy mówić; najłatwiej pewnie w postaci list adjacencji, ale bądź też gotowy/-a na implementację na macierzy adjacencji
- zmodyfikuj algorytmy tak, aby dało się dostać nie tylko odległość najkrótszej ścieżki między wierzchołkami  $v$  i  $u$ , ale także samą ścieżkę (numery wierzchołków na tej ścieżce)



## Algorytm Dijkstry (1-do-wiele)

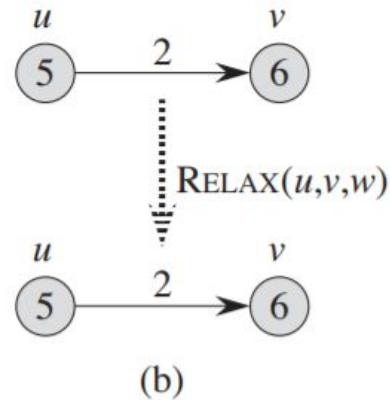
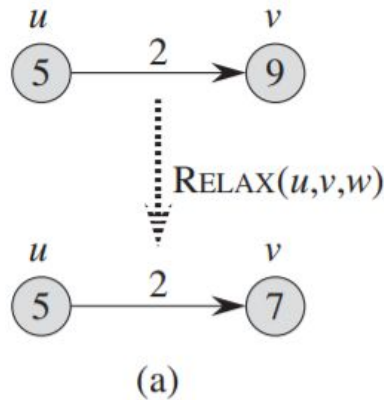
- **problem:** znaleźć najkrótsze ścieżki z wierzchołka źródłowego do wszystkich pozostałych wierzchołków
- **wejście:** graf ważony skierowany o nieujemnych wagach
- **idea:** algorytm zachłanny, eksplorujemy graf od źródła i zawsze bierzemy najlepszego sąsiada, czyli tego, do którego jest najbliżej (ścieżka do niego jest optymalna), a potem aktualizujemy odległości od niego do jego sąsiadów (jeżeli ścieżka przez niego jest lepsza od poprzedniej)
- **relaksacja** - proces zmniejszania wartości; można skojarzyć z rozluźnianiem naciągniętej sprężyny, bo oznacza zmniejszenie niepotrzebnie dużej wagi ścieżki do nowej, mniejszej, “luźniejszej”
- nie będziemy dowodzić greedy choice property - opiera się na sformułowaniu optimal substructure





## Relaksacja odległości

- “rozluźniamy” zbyt duże odległości - są one “napięte” i po znalezieniu krótszej ścieżki możemy zmniejszyć je do lepszej, mniejszej wartości
- z tej funkcji pomocniczej korzysta dużo algorytmów



**RELAX**( $u, v, w$ )

```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$   
2       $v.d = u.d + w(u, v)$   
3       $v.\pi = u$ 
```



## Algorytm Dijkstry

- inicjalizacja: wszystkie wierzchołki poza źródłem mają odległość nieskończoność, źródło 0
- $S$  to “zakończone” wierzchołki, do których znamy najkrótszą ścieżkę
- $Q$  to kolejka minimum wag ścieżek do wierzchołków; zakładamy, że każdy wierzchołek  $V$  ma zapisany atrybut  $d$  najkrótszej ścieżki do niego i z tego korzysta kolejka
- póki mamy wierzchołki, to wyciągamy je i relaksujemy odległości do sąsiadów

DIJKSTRA( $G, w, s$ )

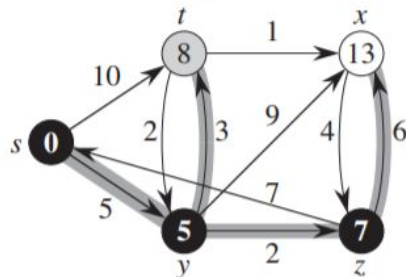
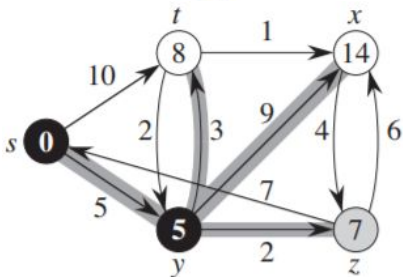
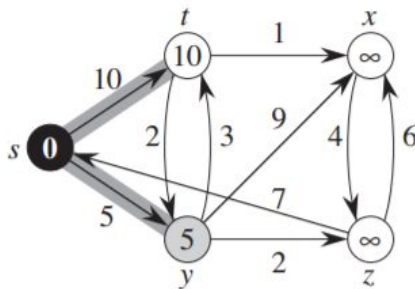
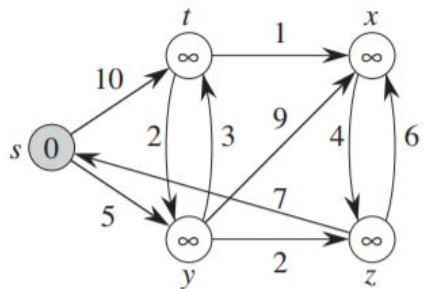
```
1  INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
2   $S = \emptyset$ 
3   $Q = G.V$ 
4  while  $Q \neq \emptyset$ 
5       $u = \text{EXTRACT-MIN}(Q)$ 
6       $S = S \cup \{u\}$ 
7      for each vertex  $v \in G.Adj[u]$ 
8          RELAX( $u, v, w$ )
```

RELAX( $u, v, w$ )

```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
2       $v.d = u.d + w(u, v)$ 
3       $v.\pi = u$ 
```



## Algorytm Dijkstry - przykład



DIJKSTRA( $G, w, s$ )

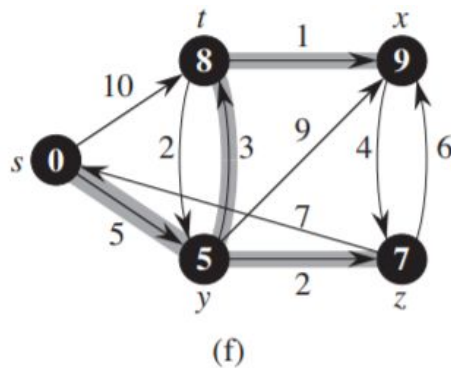
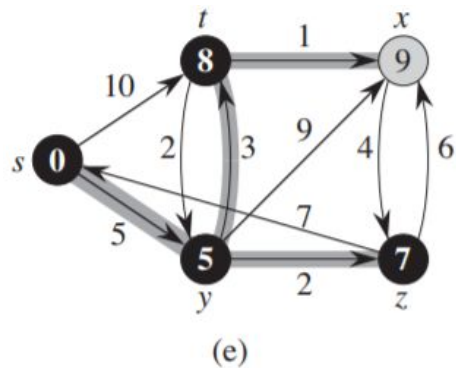
```
1  INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
2   $S = \emptyset$ 
3   $Q = G.V$ 
4  while  $Q \neq \emptyset$ 
5       $u = \text{EXTRACT-MIN}(Q)$ 
6       $S = S \cup \{u\}$ 
7      for each vertex  $v \in G.Adj[u]$ 
8          RELAX( $u, v, w$ )
```

RELAX( $u, v, w$ )

```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
2       $v.d = u.d + w(u, v)$ 
3       $v.\pi = u$ 
```



## Algorytm Dijkstry - przykład



DIJKSTRA( $G, w, s$ )

```
1  INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
2   $S = \emptyset$ 
3   $Q = G.V$ 
4  while  $Q \neq \emptyset$ 
5       $u = \text{EXTRACT-MIN}(Q)$ 
6       $S = S \cup \{u\}$ 
7      for each vertex  $v \in G.Adj[u]$ 
8          RELAX( $u, v, w$ )
```

RELAX( $u, v, w$ )

```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
2       $v.d = u.d + w(u, v)$ 
3       $v.\pi = u$ 
```



## Algorytm Dijkstry - złożoność

- każdy wierzchołek dokładnie raz jest wyjęty z kolejki i odwiedzany; dla kolejki minimum na kopcu jest to  $O(\log(V))$
- odwiedzając wierzchołek sprawdzamy wszystkie jego krawędzie i ew. relaksujemy -  $O(E)$
- każdy wierzchołek wyjmujemy z kolejki i odwiedzamy jego sąsiadów, więc mnożymy złożoności
- złożoność dla list adiacencji:  $O(E * \log(V))$
- złożoność dla macierzy adiacencji:  $O(V * \log(V))$



## Algorytm Bellmana-Forda (1-do-wiele)

- **problem:** znaleźć najkrótsze ścieżki z wierzchołka źródłowego do wszystkich pozostałych wierzchołków
- **wejście:** graf ważony skierowany o dowolnych wagach
- **idea:** k-ta relaksacja znajduje najkrótsze ścieżki o długości do k włącznie (dowód - Cormen); najdłuższa możliwa ścieżka niebędąca cyklem (w sensie liczby wierzchołków) ma długość  $V - 1$ , więc tyle razy trzeba zrelaksować wszystkie krawędzie; w ten sposób każdy wierzchołek w każdej z  $V - 1$  iteracji “dowiaduje się” o najkrótszych ścieżkach długości o 1 większej niż poprzednio znane
- **wykrywa negatywne cykle** - jeżeli w grafie jest cykl o sumie ujemnej, to te relaksacje to ujawnią i na koniec trzeba sprawdzić, czy taki cykl jest; jeżeli tak, to zwracamy informację o tym, a **nie** najkrótsze ścieżki; w Cormenie zwracany jest False



## Algorytm Bellmana-Forda, złożoność

- relaksujemy  $V - 1$  razy, za każdym razem “wydłużając” znane najkrótsze ścieżki o 1 krawędź
- na koniec sprawdzamy, czy jest cykl ujemny; jeżeli jest, to aktualna krawędź musi móc być “zmniejszona” przez uwzględnienie kolejnej krawędzi, czyli da się “skrócić” najkrótszą ścieżkę (oczywiście sprzeczność)
- złożoność:  $O(V * E)$

BELLMAN-FORD( $G, w, s$ )

```
1  INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
2  for  $i = 1$  to  $|G.V| - 1$ 
3      for each edge  $(u, v) \in G.E$ 
4          RELAX( $u, v, w$ )
5  for each edge  $(u, v) \in G.E$ 
6      if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
7          return FALSE
8  return TRUE
```

RELAX( $u, v, w$ )

```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
2       $v.d = u.d + w(u, v)$ 
3       $v.\pi = u$ 
```



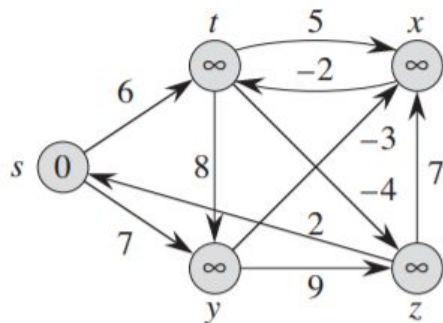
## Algorytm Bellmana-Forda - przykład

RELAX( $u, v, w$ )

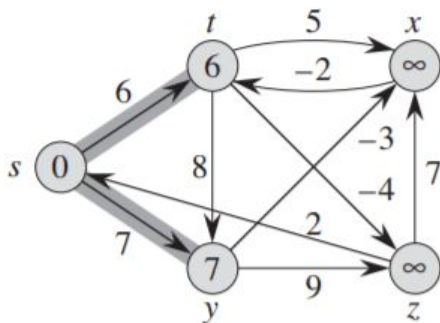
```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
2     $v.d = u.d + w(u, v)$ 
3     $v.\pi = u$ 
```

BELLMAN-FORD( $G, w, s$ )

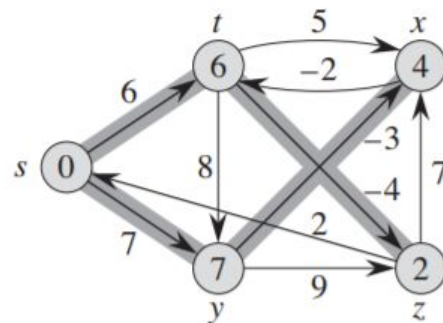
```
1  INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
2  for  $i = 1$  to  $|G.V| - 1$ 
3    for each edge  $(u, v) \in G.E$ 
4      RELAX( $u, v, w$ )
5  for each edge  $(u, v) \in G.E$ 
6    if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
7      return FALSE
8  return TRUE
```



(a)



(b)



(c)

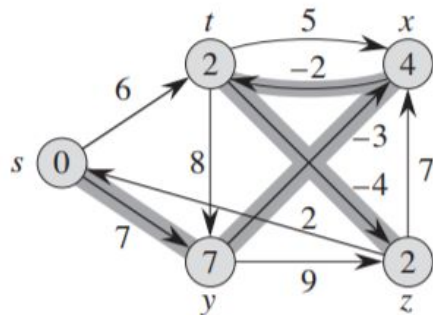




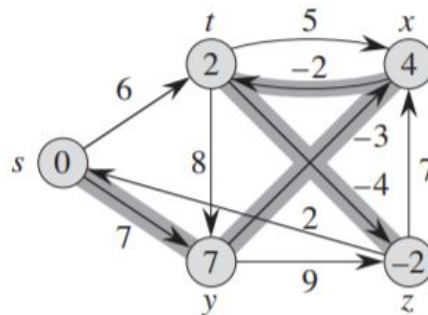
## Algorytm Bellmana-Forda - przykład

RELAX( $u, v, w$ )

```
1  if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
2     $v.d = u.d + w(u, v)$ 
3     $v.\pi = u$ 
```



(d)



(e)

BELLMAN-FORD( $G, w, s$ )

```
1  INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
2  for  $i = 1$  to  $|G.V| - 1$ 
3    for each edge  $(u, v) \in G.E$ 
4      RELAX( $u, v, w$ )
5  for each edge  $(u, v) \in G.E$ 
6    if  $v.d > u.d + w(u, v)$ 
7      return FALSE
8  return TRUE
```



## Najkrótsze ścieżki między każdą parą wierzchołków

Opisane wcześniej algorytmy Dijkstry i Bellmana-Forda, pozwalają znaleźć najkrótsze ścieżki do wszystkich wierzchołków z jednego źródła. Chcąc znaleźć najkrótsze ścieżki między każdą parą wierzchołków, należałoby wykonać te algorytmy z każdego wierzchołka jako źródła. Dla Bellmana-Forda daje to złożoność  $O(V^2 * E)$ , dla algorytmu Dijkstry daje  $O((V^2 + V * E) * \log(V))$ , co jest dobrą złożonością dla grafów rzadkich, mających wagi dodatnie.



## Najkrótsze ścieżki między każdą parą wierzchołków - heurystyka rekurencyjna

Podstawą do stworzenia algorytmu wyznaczającego wagi i najkrótsze ścieżki między każdą parą wierzchołków może być następujące twierdzenie:

Jeżeli w grafie ważonym najkrótsza ścieżka od  $i$  do  $j$  wiedzie przez  $k$ , to fragmenty od  $i$  do  $k$  i  $k$  do  $j$ , stanowią najkrótsze ścieżki między tymi parami wierzchołków.

Dowód nie wprost: gdyby tak nie było, to moglibyśmy poprawić naszą ścieżkę od  $i$  do  $j$ , puszczacząc od  $i$  do  $k$  najkrótszą ścieżką od  $i$  do  $k$ . A to oznaczałoby, że nie wzięliśmy najkrótszej ścieżki od  $i$  do  $j$ .



## Najkrótsze ścieżki między każdą parą wierzchołków - funkcja dynamiczna

Udowodnione poprzednio twierdzenie można wykorzystać do utworzenia rekurencyjnej funkcji, która podaje wagę najkrótszej ścieżki między parą  $i$  oraz  $j$ :

$$f(i, j) = \min [k \in V] (f(i, k) + f(k, j))$$

ma ona następujące warunki brzegowe:

$$i = j \rightarrow 0$$

$$(i, j) \in E \rightarrow w(i, j)$$

$$\_ \rightarrow +\infty$$



## Najkrótsze ścieżki między każdą parą wierzchołków - algorytm Floyda - Warshalla

Floyd - Warshall(V, E):

dp = array(V, V)

for i = 0 to V-1:

    for j = 0 to V-1:

        if i == j:

            dp[i][j] = 0

        elif (i,j) in E:

            dp[i][j] = w(i,j)

        else:

            dp[i][j] = +inf

for k = 0 to V-1:

    for i = 0 to V -1:

        for j = 0 to V-1:

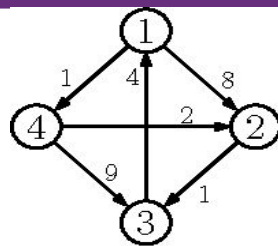
            dp[i][j] = min(dp[i][j], dp[i][k]+dp[k][j])

return dp

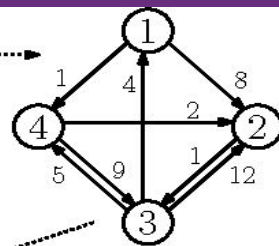


# Bit Algo START

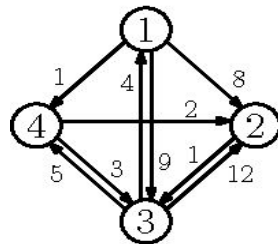
## Algorytm Floyda - Warshalla



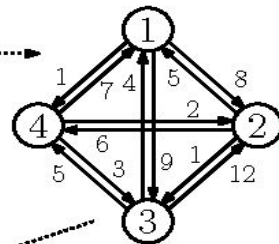
$$d^{(0)} = \begin{bmatrix} 0 & 8 & \infty & 1 \\ \infty & 0 & 1 & \infty \\ 4 & \infty & 0 & \infty \\ \infty & 2 & 9 & 0 \end{bmatrix}$$



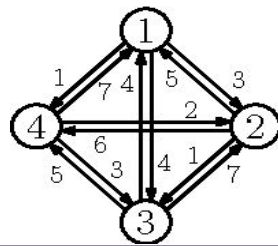
$$d^{(1)} = \begin{bmatrix} 0 & 8 & \infty & 1 \\ \infty & 0 & 1 & \infty \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ \infty & 2 & 9 & 0 \end{bmatrix}$$



$$d^{(2)} = \begin{bmatrix} 0 & 8 & 9 & 1 \\ \infty & 0 & 1 & \infty \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ \infty & 2 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$



$$d^{(3)} = \begin{bmatrix} 0 & 8 & 9 & 1 \\ 5 & 0 & 1 & 6 \\ 4 & 12 & 0 & 5 \\ 7 & 2 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$



$$d^{(4)} = \begin{bmatrix} 0 & 3 & 4 & 1 \\ 5 & 0 & 1 & 6 \\ 4 & 7 & 0 & 5 \\ 7 & 2 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$

$$\text{final} = \begin{bmatrix} 0 & 3 & 4 & 1 \\ 5 & 0 & 1 & 6 \\ 4 & 7 & 0 & 5 \\ 7 & 2 & 3 & 0 \end{bmatrix}$$



## Algorytm Floyda - Warshalla - znajdowanie ścieżek

Aby znajdować faktyczne ścieżki, wystarczy oprócz `dp` dołożyć drugą tablicę `solution[V][V]`, gdzie pod `solution[i][j]` znajduje się `k`, dla którego uzyskaliśmy najmniejszą wartość `dp[i][j]`. Intuicyjnie, jeśli najkrótsza ścieżka między `i` i `j` idzie przez `k`, to można najpierw wypisać najkrótszą ścieżkę między `i` i `k`, a potem najkrótszą ścieżkę między `k` i `j`. Mamy zatem:

```
printPath(solution, i, j, E):
```

```
    if (i,j) in E:
```

```
        return to_string(i)+to_string(j)
```

```
    k = solution[i][j]
```

```
    return printPath(i,k) - to_string(k) + printPath(k,j)
```



## Algorytm Floyda - Warshalla - podsumowanie

Algorytm Floyda Warshalla działa dla każdego grafu, zawsze w złożoności  $O(V^3)$ , co dla grafów gęstych jest lepsze niż Dijkstra każdy z każdym. Jego złożoność pamięciowa wynosi zawsze  $O(V^2)$ . Algorytm nie może zostać wykorzystany do obliczenia najkrótszych ścieżek między wierzchołkami z jakiegoś podzbioru wierzchołków.





## Problem wymiany walut

Problem: Proszę podać algorytm, który mając tablicę przeliczników wymiany walut stwierdzi, czy istnieje seria wymian, taka, że startujemy z jednej waluty i wracamy do tej samej, ale z większą ilością pieniędzy.



## Problem wymiany walut - model grafowy

Aby wykorzystać algorytm grafowy, należy zdefiniować dla problemu strukturę grafową. Wierzchołkami będą konkretne waluty, a krawędziami (skierowanymi!!!) przeliczniki między nimi. Problem przekłada się następująco na język grafowy: Mając dany graf ważony skierowany podaj algorytm, który sprawdzi, czy istnieje cykl, taki, że iloczyn wag krawędzi  $> 1$ . Jeżeli tak, to dowolna liczba przejść po tym cyklu może służyć, za serię wymiany walut, która daje na końcu więcej gotówki tej samej waluty.

No ale mamy problem: Nie znamy algorytmów grafowych, operujących na iloczynach wag.



## Problem wymiany walut - modyfikacja grafu

Możemy zauważyć, że:

$$a*b*c*d*... > 1 \Leftrightarrow \log(a*b*c*d*...) > 0 \Leftrightarrow -\log(a*b*c*d*...) < 0 \Leftrightarrow -\log(a) + -\log(b) + -\log(c) + -\log(d) + ... < 0$$

W takim razie zamiast przeliczników walut, na każdej krawędzi trzymamy ujemny logarytm z tego przelicznika. Teraz nasz problem sprowadza się do znalezienia ujemnego cyklu w grafie ważonym skierowanym. Na to istnieje już standardowy algorytm: algorytm Bellemana - Forda



Bit Algo  
START