DATA STRUCTURES USING C

- 가중치 그래프의 개념을 이해한다.
- 가중치 그래프를 표현하는 방법을 이해한다.
- 최소 비용 신장 트리 알고리즘을 이해한다.
- 최단 경로 알고리즘을 이해한다.
- 가중치 그래프를 이용한 문제해결 능력을 배양한다.

CHAPTER

12.1 가중치 그래프란? 12.2 가중치 그래프의 표현 12.3 최소 비용 신장 트리 12.4 최단 경로



#### 12.1 가중치 그래프란?



- Weighted Graph
  - 네트워크(network)라고도 함
  - 간선에 가중치가 할당된 그래프
    - 비용(cost)
    - 가중치(weight)
    - 길이(length)
  - 가중치 그래프 예
    - 정점 : 각 도시를 의미
    - 간선 : 도시를 연결하는 도로 의미
    - 가중치 : 도로의 길이



#### 12.2 가중치 표현방법



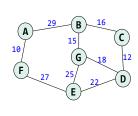
- 인접 행렬을 이용한 그래프의 표현에서
  - 방법 1: 가중치를 위한 추가적인 배열 사용
  - 방법 2: 인접 행렬 M[i][j]를 가중치를 위해 사용
- 방법 2
  - → 추가적인 메모리 사용 없이 가중치 표현 가능
  - nxn 의 인접행렬 M을 이용한 그래프 표현에서 M[i][j] 가 간선 (i,j)의 가중치 값을 나타내도록 함
  - 문제점?
    - 만약, 간선 (i,i)가 존재하지 않으면???
    - M[i][j] 가 매우 큰 값을 갖도록 함
    - 이 값은 가중치로 나타날 수 있는 범위 밖의 값 → INF
  - 가중치는 반드시 양수이어야 함

3

#### 가중치 그래프 표현 예



• 인접 행렬을 이용한 가중치 그래프의 표현 예

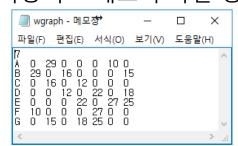


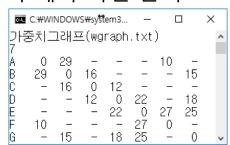
(a)	가중치	그래프

	Α	В	C	D	Ε	F	G
Α	0	29	∞	∞	8	10	8
В	29	0	16	∞	8	∞	15
C	∞	16	0	12	8	∞	8
D	∞	∞	12	0	22	∞	18
Ε	∞	∞	∞	22	0	27	25
F	10	∞	∞	∞	27	0	8
G	∞	15	∞	18	25	∞	0

(b) 인접 행렬을 이용한 표현

• 가중치 그래프의 파일 형식 예와 화면 출력





### 12.3 최소비용 신장트리 문제



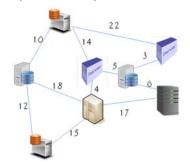
- MST: Minimum Spanning Tree
  - 네트워크에 있는 모든 정점들을 가장 적은 수의 간선과 비용으로 연결
- MST의 응용
  - 도로 건설: 도시들을 모두 연결하면서 도로의 길이를 최소화
  - 전기 회로: 단자를 모두 연결하면서 전선의 길이를 최소화
  - 통신: 전화 케이블 망을 구성하면서 전화선의 길이가 최소화
  - 배관: 배관을 모두 연결하면서 파이프의 총 길이를 최소화

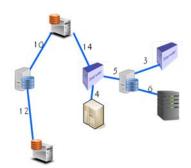
5

#### 최소비용 신장트리 조건



- 간선의 가중치의 합이 최소
- 반드시 (n-1)개의 간선만 사용
- 사이클이 포함되면 안됨



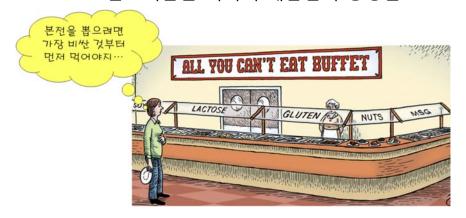


- Kruskal 알고리즘
- Prim 알고리즘

### Kruskalº| MST



- 탐욕적인 방법(greedy method)
  - 주요 알고리즘 설계 기법
  - 각 단계에서 최선의 답을 선택하는 과정을 반복함으로써 최종적인 해답에 도달
  - 탐욕적인 방법은 항상 최적의 해답을 주는지 검증 필요
  - Kruskal MST 알고리즘은 최적의 해답임이 증명됨



7

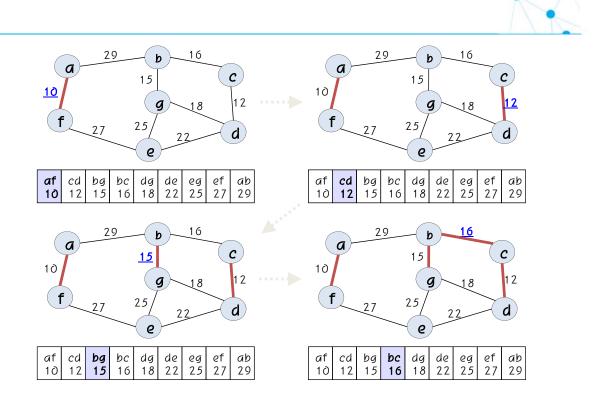
#### Kruskal<sup>©</sup> MST

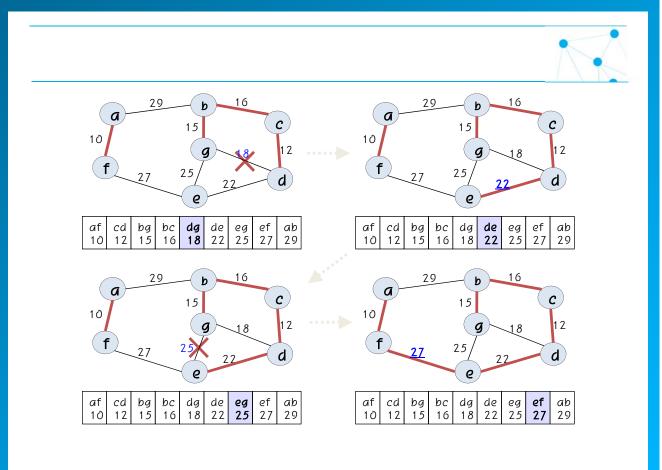


- 알고리즘
  - 각 단계에서 사이클을 이루지 않는 최소 비용 간선 선택

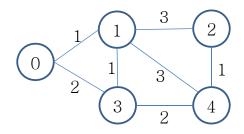
#### kruskal()

- 1. 그래프의 모든 간선을 가중치에 따라 오름차순으로 정렬한다.
- 2. 가장 가중치가 작은 간선 e를 뽑는다.
- 3. e를 넣어 신장트리에 사이클이 생기면 넣지 않고 2번으로 이동한다.
- 4. 사이클이 생기지 않으면 최소 신장 트리에 삽입한다.
- 5. n-1개의 간선이 삽입될 때 까지 2번으로 이동한다.





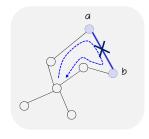
• 아래의 네트워크에 대하여 Kruskal의 MST 알고리즘을 이용해서 최 소 비용 신장 트리가 구성되는 과정을 보여라.

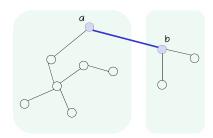


<sup>11</sup> 11

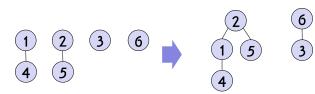
## 사이클의 검사→Union-Find







- Union-Find 알고리즘
  - Find: 원소가 어떤 집합에 속하는지 알아냄. 속한 집합을 반환
  - Union: 두 집합들의 합집합 만듦
  - 예: union(4, 5)와 union(3, 6) 처리



 $\{1, 4\}, \{5, 2\}, \{3\}, \{6\} \rightarrow \{1, 4, 5, 2\}, \{3, 6\}$ 

# Union-Find 연산



```
int parent[MAX_VTXS];
                                          int find_set( int id)
int set_size;
                                          {
                                            while ( parent[id] >= 0 )
                                              id = parent[id];
                                            return id;
                                          }
void init_set ( int nSets)
 int i;
                                          void union_set(int s1, int s2)
  set_si ze = nSets;
  for( i =0 ; i < nSets ; i ++ )</pre>
                                            parent[s1] = s2;
    parent[i] = -1;
                                            set_si ze--;
}
```

13

## 최소 가중치 간선 뽑기 → 최소힙



```
voi d Kruskal ( )
           int i, j, edgeAccepted=0, uset, vset;
           HNode e;
           i ni t_heap();
           init_set( vsize);
           for( i =0 ; i < vsi ze-1 ; i ++ )</pre>
           for (j=i+1; j < vsize; j++)
                                                            C:\Windows\system32\cmd.exe
                                                                                          0 0
                      if (adj[i][j] < INF) {</pre>
                                                            MST By Kruskal's Algorithm
                                  e. key = adj [i][j];
                                                             간선 추가 : A - F (비용:10)
                                 e. v1 = i;
                                                            간선 추가 : R - P (비용:10)
간선 추가 : C - D (비용:12)
간선 추가 : B - G (비용:15)
간선 추가 : B - C (비용:16)
                                  e. v2 = i;
                                  insert_heap(e);
                                                            간선 추가 : D - E (비용:22)
간선 추가 : E - F (비용:27)
           while( edgeAccepted < vsize-1 ){</pre>
                      e = del ete_heap( );
                      uset = find_set( e.v1 );
                      vset = find_set( e.v2 );
                      if( uset != vset ){
                                  printf( "간선 추가 : %c - %c (비용: %d) \n",
                                             vdata[e. v1], vdata[e. v2], e. key);
                                  uni on_set(uset, vset);
                                  edgeAccepted++;
                      }
           }
}
```

15

## Kruskal의 MST 알고리즘 복잡도



- 대부분 간선들을 정렬하는 시간에 좌우됨
  - 사이클 테스트 등의 작업은 정렬에 비해 매우 신속하게 수행됨
- 간선 e개
  - 퀵정렬과 같은 효율적인 알고리즘으로 정렬한다면
  - Kruskal 알고리즘의 시간 복잡도는 O(e\*log(e))

### Prim의 MST 알고리즘



- 기본 개념
  - 처음에는 시작 정점만이 신장 트리 집합에 포함됨
  - 시작 정점부터 신장 트리 집합을 단계적으로 확장해나감
  - 현재의 신장 트리 집합에 인접한 정점 중 최저 간선으로 연결된 정점 선택하여 신장 트리 집합에 추가
  - 이 과정을 n-1개의 간선을 가질 때까지 반복

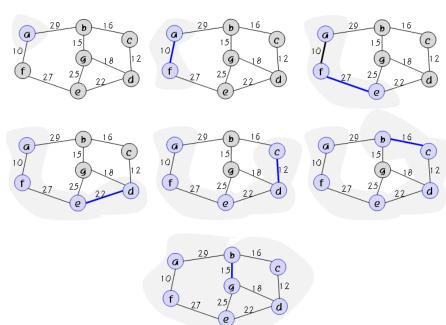
#### Prim()

- 1. 그래프에서 시작 정점을 선택하여 초기 트리를 만든다.
- 2. 현재 트리의 정점들과 인접한 정점들 중에서 간선의 가중치가 가장 작은 정점 v를 선택한다.
- 3. 이 정점 v와 이때의 간선을 트리에 추가한다.
- 4. 모든 정점이 삽입될 때 까지 2번으로 이동한다.

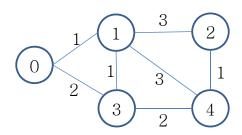
17

### Prim의 MST 알고리즘



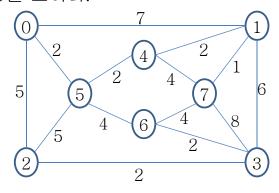


• 아래의 네트워크에 대하여 Prim의 MST 알고리즘을 이용해서 최소 비용 신장 트리가 구성되는 과정을 보여라 (0번 정점으로 시작).



<sup>19</sup> 19

• 아래 그래프에 Kruskal의 알고리즘을 이용해 최소 비용 신장 트리를 만드는 과정을 보여라.



• 위의 그래프에서 0번 정점을 시작 정점으로 Prim 알고리즘을 이용해 최소 비용 신장 트리를 만드는 과정을 보여라.

## Prim의 MST 구현



```
void Prim()
        int i, u, v;
        selected[i] = 0;
        dist[0]=0;
        for(i =0 ; i < vsi ze ; i ++){</pre>
                 u = getMinVertex();
                 selected[u] = 1;
                 if( dist[u] == INF ) return;
                 printf("%c ", vdata[u]);
                 for( v=0; v<vsi ze; v++)
                          if( adj [u][v] != INF)
                                   if( !selected[v] && adj[u][v]< dist[v] )</pre>
                                           dist[v] = adj[u][v];
        pri ntf("\n");
}
```

21

# Prim의 MST 알고리즘 복잡도

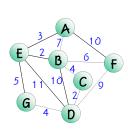


- Prim의 알고리즘은 O(n²) 의 복잡도
  - 주 반복문이 정점의 수 n만큼 반복하고
  - 내부 반복문이 n번 반복
- 희박한 그래프
  - O(e\*log(e)) 인 Kruskal의 알고리즘이 유리
- 밀집한 그래프 (간선이 매우 많은 그래프)
  - O(n<sup>2</sup>) 인 Prim의 알고리즘이 유리

## 12.4 최단 경로(shortest path) 문제



- 최단경로란?
  - 네트워크에서 정점 u와 정점 v를 연결하는 경로 중에서 간선들의 가중치 합이 최소가 되는 경로
  - 간선의 가중치는 비용, 거리, 시간 등



	A	В	С	D	E	F	G
A	0	7	∞	8	3	10	œ
В	7	0	4	10	2	6	œ
С	∞	4	0	2	∞	∞	œ
D	∞	10	2	0	11	9	4
E	3	2	∞	11	0	œ	5
F	10	6	∞	9	œ	0	œ
G	œ	8	œ	4	5	œ	0

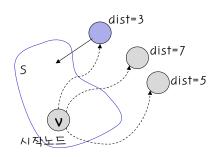
- 경로1: (A,B,C,D): 비용 = 7 + 4 + 2 = 13
- 경로2: (A,E,B,C,D): 비용 = 3 + 2 + 4 + 2 = 11
- 경로3: (A,F,B,D): 비용 = 10 + 6 + 10 = 26

23

## Dijkstra의 최단경로 알고리즘



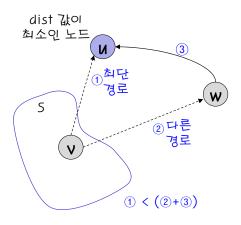
- 시작 정점 v에서 모든 다른 정점까지의 최단 경로 찾음
  - 집합 S: v에서부터의 최단경로가 이미 발견된 정점들의 집합
  - dist 배열: 최단경로가 알려진 정점들을 이용한 다른 정점들까지의 최단경로 길이
    - 시작정점 v, 다른 정점들 u
    - 초기값
      - dist[v] = 0
      - dist[u] = 시작정점 v와 u간의 가중치 값



- 매 단계에서 최소 distance인 정점을 S에 추가

#### 최단경로 증명





- distance 값이 가장 작은 정점이 u
- v에서 u까지의 최단경로는 ①
- 경로 ②는 ①보다 항상 길 수 밖에 없음.
- Why? ③ 은 항상 양수이므로...
- 따라서 매 단계에서 distance 값이 가장 작은 정점들을 추가하면 모든 정점까지 의 최단거리를 구할 수 있다.

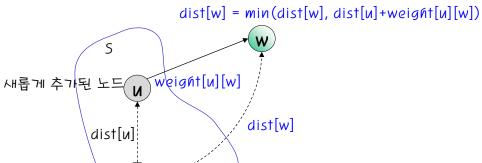
25

#### distance값 갱신



• 새로운 정점이 S에 추가되면 distance값 갱신

시작노드



26

## Dijkstra의 최단경로 알고리즘



```
// 입력: 가중치 그래프 G, 가중치는 음수가 아님.

// 출력: dist 배열, dist[u]는 v에서 u까지의 최단 거리이다.

shortestPath(v)

S←{v}

for 각 정점 w∈G do

    dist[w]←weight[v][w];

while 모든 정점이 S에 포함되지 않으면 do

    u←집합 S에 속하지 않는 정점 중에서 최소 distance 정점;

S←S∪{u}

for u에 인접하고 S에 있지 않은 각 정점 z do

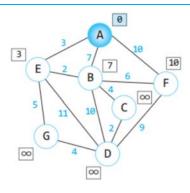
    if dist[u]+weight[u][z] < dist[z]

    then dist[z]←dist[u]+weight[u][z];
```

27

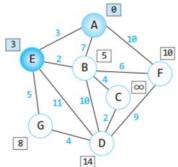
### 알고리즘 실행 과정: Step1 - 2





S={A}

dist(A)=w(A,A)=0 dist(B)=w(A,B)=7  $dist(C)=w(A,C)=\infty$   $dist(D)=w(A,D)=\infty$  dist(E)=w(A,E)=3 dist(F)=w(A,F)=10 $dist(G)=w(A,G)=\infty$ 

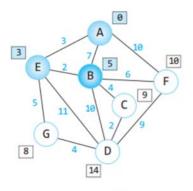


 $S=\{A, E\}$ 

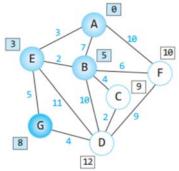
$$\label{eq:dist(A)=0} \begin{split} & \operatorname{dist}(A) = 0 \\ & \operatorname{dist}(B) = \min(\operatorname{dist}(B), \operatorname{dist}(E) + w(E,B)) = \min(7,3+2) = 5 \\ & \operatorname{dist}(C) = \min(\operatorname{dist}(C), \operatorname{dist}(E) + w(E,C)) = \min(\infty,3+\infty) = \infty \\ & \operatorname{dist}(D) = \min(\operatorname{dist}(D), \operatorname{dist}(E) + w(E,D)) = \min(\infty,3+11) = 14 \\ & \operatorname{dist}(E) = w(A,E) = 3 \\ & \operatorname{dist}(F) = \min(\operatorname{dist}(F), \operatorname{dist}(E) + w(E,F)) = \min(10,3+\infty) = 10 \\ & \operatorname{dist}(G) = \min(\operatorname{dist}(G), \operatorname{dist}(E) + w(E,G)) = \min(\infty,3+5) = \infty \end{split}$$

## 알고리즘 실행 과정: Step3 - 4





```
S=\{A, E, B\} \\ dist(A)=\emptyset \\ dist(B)=5 \\ dist(C)=min(dist(C),dist(B)+w(B,C))=min(\infty,5+4)=9 \\ dist(D)=min(dist(D),dist(B)+w(B,D))=min(14,5+10)=14 \\ dist(E)=3 \\ dist(F)=min(dist(F),dist(B)+w(B,F))=min(10,5+6)=10 \\ dist(G)=min(dist(G),dist(B)+w(B,G))=min(8,5+\infty)=10 \\ \end{cases}
```

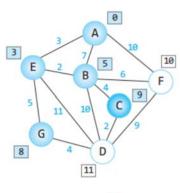


```
S=\{A, E, B, G\}
dist(A)=0
dist(B)=5
dist(C)=\min(dist(C),dist(G)+w(G,C))=\min(9,8+\infty)=9
dist(D)=\min(dist(D),dist(G)+w(G,D))=\min(14,8+4)=12
dist(E)=3
dist(F)=\min(dist(F),dist(G)+w(G,F))=\min(10,8+\infty)=10
dist(G)=8
```

29

## 알고리즘 실행 과정: Step5 - 6





```
S={A, E, B, G, C} 

dist(A)=0 

dist(B)=5 

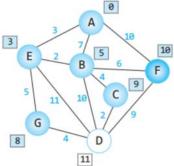
dist(C)=9 

dist(D)=min(dist(D),dist(C)+w(C,D))=min(12,9+2)=11 

dist(E)=3 

dist(F)=min(dist(F),dist(C)+w(C,F))=min(10,9+\infty)=10 

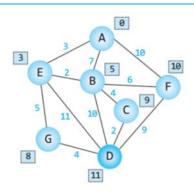
dist(G)=8
```



```
S={A, E, B, G, C, F}
dist(A)=0
dist(B)=5
dist(C)=9
dist(D)=min(dist(D),dist(F)+w(F,D))=min(11,10+9)=11
dist(E)=3
dist(F)=10
dist(G)=8
```

# 알고리즘 실행 과정: 최종





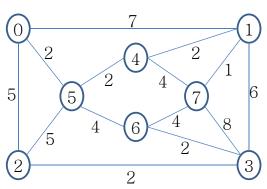
S={A, E, B, G, C, D} dist(A)=0

dist(B)=5
dist(C)=9
dist(D)=11
dist(E)=3
dist(F)=10

dist(G)=8

31

• 아래의 그래프에 0번 정점을 시작 정점으로 Dijkstra의 알고리즘을 이용해 최단 경로를 구하는 과정을 배열 distance[]의 변화 과정으로 보여라.



### Dijkstra의 최단경로 함수

```
int path[MAX_VTXS];
int dist[MAX_VTXS];
int found[MAX_VTXS];

int choose_vertex()
{
   int i, min = INF, minpos = -1;
   for( i = 0 ; i < vsize ; i ++ )
      if(dist[i] < min && !found[i]) {
       min = dist[i];
      minpos=i;
   }
   return minpos;
}</pre>
```

```
void shortest_path_dijkstra( int start )
  int i, u, w;
  for( i = 0 ; i < vsize ; i + +) {
  dist[i] = adj[start][i];</pre>
     path[i] = start;
     found[i] = 0;
  found[start] = 1;
  dist[start] = 0;
  for( i =0 ; i < vsi ze ; i ++ ){
     u = choose_vertex();
     found[u] = 1;
     for( w=0 ; w<vsize ; w++) {</pre>
       if( found[w] == 0 ) {
          if(dist[u]+adj[u][w] < dist[w]){</pre>
            dist[w] = dist[u] + adj[u][w];
            path[w] = u;
       }
    }
  }
}
```

33

#### 전체 프로그램



```
voi d mai n()
            int i;
            load_wgraph( "wgraph_sp. txt" );
            print_wgraph( "최단거리(wgraph_sp. txt)\n");
            printf("Shortest Path By Dijkstra Algorithm\n");
            shortest_path_dijkstra( 0 );
                                                                       // 진행상황 출력용
            for (i = 1; i < vsize; i++)
                        print_shortest_path(0, i);
                                                                       // 진행상황 출력용
}
     ■ 선택 C:#WINDOWS#system32#cmd.exe
    Shortest Path By Dijkstra Algorithm
                       INF
                                            INF
     Step 1
                             INF
                              14
     Step
                                        10
                                              88888
                                        10
                              14
                                    3
                                                       각 단계별 dist[] 배열의
     Step
                             12
11
     Step 4:
                                        10
                                                       값 변화
                                    3
                                        10
     Step
               Ø
               Ø
     Step 6:
                              11
                                        10
   Step 7: 0 5 9 11
[최단경로: B---A] B-E-A
[최단경로: C---A] C-B-E-A
[최단경로: D---A] D-C-B-E-A
[최단경로: E---A] E-A
[최단경로: F---A] F-A
[최단경로: G---A] G-E-A
                                       A부터 모든 정점까지의
                                       최단 경로
    계속하려면 아무 키나 누르십시오 .
```

## Dijkstra 알고리즘 시간 복잡도



- 네트워크에 n개의 정점이 있다면
  - 주 반복문을 n번 반복
  - 내부 반복문을 2n번 반복
  - → Dijkstra의 최단경로 알고리즘은 O(n²)의 시간 복잡도

31

### Floyd의 최단경로 알고리즘



- 기본 개념
  - 모든 정점 사이의 최단경로를 찾음
  - 2차원 배열 A를 이용하여 3중 반복을 하는 루프로 구성
    - 배열 A의 초기 값은 인접 행렬 weight
    - 인접 행렬 weight 구성
      - i==j이면, weight[i][j]=0
      - 두 정점 i, j 사이에 간선이 존재하지 않으면, weight[i][j]=∞
      - i, j 사이에 간선이 존재하면, weight[i][j]는 간선 (i, j)의 가중치

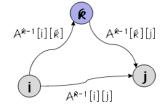
#### FLoyd(G)

```
for k ← 0 to n - 1
    for i ← 0 to n - 1
    for j ← 0 to n - 1
        A[i][j] = min(A[i][j], A[i][k] + A[k][j])
```

#### 알고리즘 증명



- 알고리즘
  - A<sup>k</sup> [i][j]: 0부터 k까지의 정점만을 이용한 정점 i에서 j까지의 최단 경로 길이
  - $A^{\text{-}1}{\rightarrow}A^0$   $\rightarrow$   $A^1$   $\rightarrow$  ...  $\rightarrow$   $A^{\text{n-}1}$  순으로 최단 경로 구해감
  - A<sup>k-1</sup> 에서 k번째 정점이 추가되는 상황
    - 다음의 2가지의 경우로 나뉘어짐



- (1) 정점 k를 거치지 않는 경우:  $A^{k[i][j]} \leftarrow A^{k-1[i][j]}$ .
- (2) 정점 k를 통과하는 경우:  $A^{k[i][j]} \leftarrow A^{k-1[i][k]} + A^{k-1[j][k]}$

따라서 최종적인 최단거리는 다음과 같이 당연히 (1)<u>과</u> (2)중에서 더 적은 값이 될 것이다.

$$A^{k}[i][j] \leftarrow \min(A^{k-1}[i][j], A^{k-1}[i][k] + A^{k-1}[j][k])$$

37

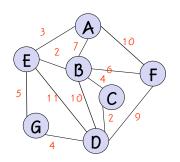
## Floyd의 최단경로 함수



```
staticint A[MAX_VTXS][MAX_VTXS]; // 최단경로 거리
static void printA( ) { ... }
voi d shortest_path_fl oyd()
          int i, j, k;
          for( i = 0 ; i < vsize ; i ++ )</pre>
          for( j =0 ; j <vsi ze ; j ++ )</pre>
                   A[i][j] = adj[i][j];
          for(k=0 ; k<vsize ; k++ ){</pre>
                   for( i =0; i < vsi ze ; i ++ )</pre>
                   for (j = 0; j < vsize; j++) {
                             if (A[i][k]+A[k][j] < A[i][j])</pre>
                                       A[i][j] = A[i][k] + A[k][j];
                   pri ntA();
                                      // 진행상황 출력용
         }
}
```

## Floyd 알고리즘 실행 결과





■ C:#WINDOWS#system32#tmd.e □ × 최단거리(wgraph_sp.txt)	
A 0 7 3 10 - B 7 0 4 10 2 6 - C - 4 0 2 D - 10 2 0 11 9 4 E 3 2 - 11 0 13 5 F 10 6 - 9 13 0 - G 4 5 - 0	0 7 11 13 3 10 17 7 0 4 6 2 6 10 11 4 0 2 6 10 6 13 6 2 0 8 9 4 3 2 6 8 0 8 5 10 6 10 9 8 0 13 17 10 6 4 5 13 0
Shortest Path By Floyd Algorithm  0 7 INF INF 3 10 INF 7 0 4 10 2 6 INF INF 4 0 2 INF INF INF INF 10 2 0 11 9 4 3 2 INF 11 0 13 5 10 6 INF 9 13 0 INF	0 5 9 11 3 10 8 5 0 4 6 2 6 7 9 4 0 2 6 10 6 11 6 2 0 8 9 4 3 2 6 8 0 8 5 10 6 10 9 8 0 13 8 7 6 4 5 13 0
INF   INF   INF   4   5   INF   0	0 5 9 11 3 10 8 5 0 4 6 2 6 7 9 4 0 2 6 10 6 11 6 2 0 8 9 4 3 2 6 8 0 8 5 10 6 10 9 8 0 13 8 7 6 4 5 13 0
NF	0 5 9 11 3 10 8 5 0 4 6 2 6 7 9 4 0 2 6 10 6 11 6 2 0 8 9 4 3 2 6 8 0 8 5 10 6 10 9 8 0 13 8 7 6 4 5 13 0 계속하려면 아무 키나 누르십시오 ▼

# Floyd의 알고리즘 복잡도



- 네트워크에 n개의 정점이 있다면,
  - Floyd의 최단경로 알고리즘은 3중 반복문을 실행
  - 시간 복잡도는 O(n³)
- Dijkstra 알고리즘과의 비교
  - 모든 정점쌍의 최단경로를 구하려면 Dijkstra의 알고리즘 O(n²)
     을 n번 반복해도 되며, 이 경우 전체 복잡도는 O(n³) 이 된다
  - 모든 정점쌍의 최단경로를 구하는데 있어 두 알고리즘 모두 동일한 O(n³)의 복잡도를 가지지만 Floyd의 알고리즘은 매우 간결한 반복구문을 사용하므로 Dijkstra의 알고리즘 보다 효율적 이다

• 아래의 그래프에 Floyd의 알고리즘을 이용해 최단 경로를 구할 때 2 차원 배열 A[]가 변경되는 모습을 보여라.

