

Grafi

Luca Tagliavini

April 26-March 17, 2021

Contents

1	Introduzione	3
1.1	Problemi sui grafi	3
1.1.1	Orientamento	3
1.1.2	Incidenza e Adiacenza	3
1.1.3	Operazioni sui grafi	4
1.2	Possibili implementazioni	4
1.3	Grafi pesati	5
1.4	Cammini	5
1.4.1	Raggiungibilita'	6
1.5	Grafi connessi	6
1.5.1	Grafo fortemente connesso	6
1.6	Conversione di grafi	6
1.6.1	Grafo debolmente connesso	6
1.7	Ciclo	6
1.8	Grafo completo	6
1.9	Grafi come alberi	6
2	Algoritmi sui grafi	7
2.1	Visite	7
2.1.1	Visita generica sui grafi	7
2.2	Visita in ampiezza BFS	8
2.3	In particolare: DFS su grafi	10
2.3.1	Teorema delle parentesi	11
2.3.2	Grafi orientati	11
2.3.3	Identificare grafi ciclici	11
2.3.4	Ordinamento topologico	12
2.4	Visite su componenti connesse (grafo non orientato)	12
2.5	Componenti fortemente connesse (grafo orientato)	12
2.6	Minimum Spanning Tree	13
2.7	Algoritmo generico (base di Kruskal e Prim)	13
2.7.1	Def: Taglio	13
2.8	Regole	14

2.9	Algoritmo di Kruskal	14
2.10	Algoritmo di Prim	15
3	Cammini minimi	17
3.1	Casi in cui non esiste un cammino minimo	17
3.2	Proprieta' dei cammini minimi	17
3.3	Risultati degli algoritmi sui cammini minimi	18
3.4	Algoritmo di Bellman-Ford	18
3.4.1	Condizione di Bellman	18
3.5	Tecnica del rilassamento	19
3.6	Algoritmo di Bellman-Ford	19
3.6.1	Dimostrazione per induzione	20
3.6.2	Controllo per cicli negativi	20
3.7	Algoritmo di Dijkstra	21
3.8	Lemma di Dijkstra	21
3.8.1	Dimostrazione (per assurdo)	22
3.9	Algoritmo di Floyd e Warshall	22
3.9.1	Soluzioni per $x = y$ o $k = 0$	22
3.9.2	Soluzioni dei casi non banali	23
3.9.3	Soluzione finale	23
3.9.4	Ricostruzione dei cammini	25

1 Introduzione

Un grafo e' un insieme di punti detti *nodi* collegati da ponti detti *archi*. I grafi possono essere sia **ciclici** che non, ma quelli non ciclici possono essere interpretati come alberi senza radice.

Gli archi possono essere pesati in modo che i collegamenti tra alcuni nodi possano avere un valore ad essi associato.

Gli archi possono oltretutto essere *orientati*, indicando che il collegamento da essi rappresentato e' solo in una data direzione (o maggiormente rilevante in una data direzione).

1.1 Problemi sui grafi

1. Visite

- in ampiezza (BFS), usata per identificare il cammino di lunghezza minima da una singola sorgente
- profondita' (DFS)

2. Alberi di copertura minima

3. Cammini minimi da una singola sorgente o tra tutte le coppie di vertici

1.1.1 Orientamento

I grafi possono essere **orientati** o **non orientati**.

- Un grafo *orientato* e' composto come una coppia (V, E) dove V e' l'insieme finito di tutti i vertici, ed E e' l'insieme di archi **orientati** che collega gli elementi contenuti in V . Percio' se si vuole avere un collegamento a doppio senso tra due nodi A e B bisogna inserire le coppie (A, B) e (B, A) dentro a E .
- Un grafo *non orientato* e' rappresentato come una coppia (V, E) in modo analogo a quello dei grafi orientati, ma per gli archi non vengono usate coppie ma bensì insieme i quali, a differenza delle coppie, ignorano l'ordine nel quale gli elementi appaiono in essi.

1.1.2 Incidenza e Adiacenza

Un *arco* si dice **incidente** su v se collega un qualche nodo ad esso.

Un *arco* si dice **incidente** da v se collega v ad un qualche altro nodo.

Un *vertice* w si dice **adiacente** a v se $(v, w) \in E$, ovvero esiste un collegamento diretto tra v e w .

1.1.3 Operazioni sui grafi

- $n_vertices() \rightarrow int$: ritorna il numero di vertici $\in V$.
- $n_edges() \rightarrow int$: ritorna il numero di vertici $\in V$.
- $grade(vertex_tv) \rightarrow int$: restituisce il numero di archi entranti o uscenti con esso, ossia tutti gli archi incidenti ad esso. Più avanti potremo anche definire $grade$ come $in_degree() + out_degree()$ ossia la somma dei gradi in entrata e in uscita al nodo.
- $incident_edges(vertex_tv) \rightarrow edge_t[]$: ritorna tutti gli archi incidenti al nodo
- $extremes(edge_ta) \rightarrow vertex_t[2]$: ritorna i nodi che l'arco in input collega
- $opposite(edge_ta, vertex_tv) \rightarrow vertex_t$: restituisce l'altro nodo al quale è collegato v tramite l'arco a
- $adjacent(vertex_ta, vertex_tb) \rightarrow bool$: restituisce true se i due vertici hanno un arco di collegamento diretto.
- $add_vertex(vertex_tv) \rightarrow void$: aggiunge un vertice alla lista di vertici V .
- $add_edge(arch_ta) \rightarrow void$: aggiunge un arco alla lista di archi E .
- $del_vertex(vertex_tv) \rightarrow void$: rimuove un vertice dalla lista di vertici V .
- $del_edge(arch_ta) \rightarrow void$: rimuove un arco dalla lista di archi E .

1.2 Possibili implementazioni

Tratteremo solo l'implementazione degli archi, in quanto i nodi saranno mantenuti in ogni caso in un vettore di nodi. Useremo i seguenti valori all'interno delle slide:

- n = numero di vertici = $|V|$
 - m = numero di archi = $|E|$
1. Liste di archi (grafo non orientato): usiamo una struttura dati lista per memorizzare gli archi che collegano i vari nodi. Il costo in quantità di spazio è ottimale, $O(|E|)$, ovvero $O(m)$, ma rende estremamente costose alcune operazioni in quanto bisogna scorrere tutta la lista per prendere l'elemento in posizione n .
 2. Liste di incidenza (grafo non orientato): si possono rappresentare gli archi inserendoli come informazioni aggiuntive ai singoli nodi in modo che i costi delle operazioni siano quasi tutti legati al grado dei nodi (numero di collegamenti del nodo). D'ora in avanti indicheremo il grado con il simbolo $\delta(n)$ dove $n \in V$.

3. Matrice di adiacenza (grafo non orientato): costruiremo una matrice atta a indicare quali nodi sono collegati e con chi, generano una matrice quadrata simmetrica $|v| \times |v|$ descritta dalla seguente equazione:

$$M(u, v) = \begin{cases} 1 & \text{se } \{u, v\} \in E \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$$

Sfortunatamente non solo il costo di memoria sara' dell'ordine di $O(n^2)$, ma anche molte operazioni avranno tale costo a causa della possibile necessita' di scandagliare tutta la matrice o allargarla (copiando i valori vecchi in quella nuova).

4. Lista di adiacenza (grafo non orientato): si salvano i nodi in una lista come sottoliste. Ogni sottolista contiene il valore (nome del nodo) e un puntatore ad altri elementi di questa struttura a lista che contengono tutti i nodi ai quali il nostro $n \in N$ e' collegato. Questa tecnica, molto utilizzata, porta molti metodi a un costo computazionale $O(\delta(v))$ dove $v \in V$. **Rifrasando, teniamo i nodi in una lista, e ogni nodo viene rappresentato come una lista che contiene tutti i nodi ai quali esso e' collegato (ovvero i nodi adiacenti).**

Sara' il tipo d'implementazione usato maggiormente.

1.3 Grafi pesati

In alcuni grafi ogni arco ha un *peso* o costo associato. Il costo associato ad un arco puo' essere calcolato tramite una funzione $w : E \rightarrow \mathbb{R} \cup \{\infty\}$. Quando tra due nodi non esiste un arco il valore $w(\cdot) = \infty$.

Estendendo l'implementazione del grafo vista nel punto 3 sara' possibile scrivere una matrice di adiacenza per grafi non orientati *pesati*:

$$M(u, v) = \begin{cases} w(u, v) & \text{se } \{u, v\} \in E \\ \infty & \text{altrimenti} \end{cases}$$

1.4 Cammini

I *cammini* sono una sequenza di archi che devo attraversare per arrivare da un vertice ad un altro. Matematicamente posso pensare al cammino $\langle w_0, w_1, \dots, w_n \rangle$ tale che $\{w_i, w_{i+1}\} \in E$ con $0 \leq i \leq n-1$. Il cammino $\langle w_0, w_1, \dots, w_n \rangle$ contiene i vertici w_0, w_1, \dots, w_n ma anche i vertici usati per spostarsi nel cammino $\{w_0, w_1\}, \{w_1, w_2\}, \dots, \{w_{n-1}, w_n\}$. La *lunghezza del cammino* e' il numero di archi che devo visitare per andare da w_0 a w_n .

I cammini sono detti *semplici* se non hanno vertici ripetuti al loro intero (i.e. $A \rightarrow B \rightarrow C$). I cammini sono detti *non semplici* quando al loro interno si hanno vertici ripetuti (i.e. $\underline{A} \rightarrow B \rightarrow \underline{A} \rightarrow C$).

1.4.1 Raggiungibilita'

Se esiste un cammino c tra i vertici v e w , si dice che v e' *raggiungibile da w tramite c* . Il viceversa $w \rightarrow v$ vale nei grafi non ordinati, ma non e' garantito in quelli ordinati.

1.5 Grafi connessi

Un grafo non orientato si dice *connesso* se $\forall v_1, v_2 \in V \quad w(v_1, v_2) \neq \infty$. In altre parole, si un grafo si dice connesso quando per ogni vertice esiste un cammino ad ogni altro vertice.

1.5.1 Grafo fortemente connesso

Se siamo in un grafo orientato si dice che esso e' *fortemente connesso* se esiste un cammino da ogni vertice ad ogni altro vertice.

1.6 Conversione di grafi

Prendendo un grafo *orientato* si puo' ottenere la sua versione *non orientata* ignorando i versi e rimuovendo i cappi.

Partendo invece da un grafo *non orientato* lo si puo' rendere *orientato* trasformando ogni arco in due archi direzionali che puntano in entrambe le direzioni.

1.6.1 Grafo debolmente connesso

Un grafo *ordinato* si dice debolmente connesso, se esso non e' fortemente connesso, e presa la sua rappresentazione come grafo *non ordinato* essa si puo' dire *connesso*.

1.7 Ciclo

Un *ciclo* in un grafo orientato e' un cammino $\langle w_0, w_1, \dots, w_n \rangle$ di lunghezza ≥ 1 tale che $w_0 = w_n$. Un ciclo si dice semplice se i nodi w_1, \dots, w_{n-1} sono *distinti*.

I grafi si dicono *aciclici* se non contengono cicli. Una terminologia molto usata sara' quella del *DAG*, ovvero Directed Acyclic Graph.

1.8 Grafo completo

Un *grafo non orientato completo* e' un grafo che ha un arco tra ogni coppia di nodi possibile. Quanti archi si avranno in questo modo? $\frac{n(n-1)}{2}$

1.9 Grafi come alberi

Un *albero libero* e' un grafo non ordinato connesso aciclico. Se un vertice viene denominato radice si ha un classico albero radicato.

2 Algoritmi sui grafi

2.1 Visite

Dato un grafo $G = (V, E)$ e un vertice sorgente $s \in V$ si visita ogni vertice raggiungibile da tale nodo sorgente *una sola volta*.

Come per le visite sugli alberi ci sono due tecniche per la visita: BFS che visita prima in ampiezza, analizzando ogni nodo direttamente collegato alla sorgente e allargandosi poi ricorisivamente, e DFS che visita in profondita' e visita i vertici in base alla loro distanza dalla sorgente.

2.1.1 Visita generica sui grafi

Possiamo usare gli algoritmi per la visita in ampiezza e profondita' sugli alberi, tramite una coda o una stack, ma dobbiamo curarci di segnare i vertici gia' visitati in quanto i grafi possono essere ciclici (o comunque per visitare i "figli" di un nodo si va a visitare inevitabilmente anche il padre) e il nostro algoritmo potrebbe visitare alcuni nodi piu' volte e andare in loop. Marcheremo perciò ogni nodo con tre diversi tipi di stato:

1. **inesplorato** il nodo non e' ancora stato visitato
2. **aperto** il nodo e' uno di quelli attualmente visitati
3. **chiuso** il nodo e' gia' stato esplorato

L'idea per la BFS sui grafi e' quella di creare un albero di visita T radicato nella sorgente s che contiene tutti i nodi raggiungibili da s tramite gli archi che abbiamo poi effettivamente utilizzato per la ricerca. L'albero costituito da questi nodi e questi archi viene restituito dall'algoritmo.

Avremo poi una stack/queue F chiamata anche frontiera, che contiene tutti i nodi gia' visitati ma che possono ancora darci qualche vertice tramite i propri adiacenti.

Esiste poi un algoritmo generico che ci consente di implementare sia una BFS che una DFS variando il tipo della frontiera F . Con una stack *lifo* avremo una ricerca DFS, mentre con una queue *fifo* avremo una ricerca BFS.

Eccone una implementazione generica in pseudocodice:

Algorithm: Generale DFS/BFS su grafi

Data: $G = (V, E)$, V s dove s e' la radice

Result: T = traverse tree

```
begin
  foreach  $v \in V$  do
    |  $v.marked \leftarrow false$ 
  end
   $t \leftarrow s$ 
   $f \leftarrow \{ s \}$ 
  while  $f \neq \emptyset$  do
    |  $u \leftarrow f.extract()$ 
    | visit( $u$ )
    | foreach  $v \in adjacent(u)$  do
      | | if  $v.marked = false$  then
      | | |  $v.marked \leftarrow true$ 
      | | |  $f.push(v)$ 
      | | |  $u.insert(v)$ 
      | | end
    | end
  end
  return  $t$ 
end
```

Globalmente in *tutte le sue esecuzioni* il for each viene eseguito k volte dove $k = 2|E| = m$ poiche' ogni arco viene traversato due volte (una padre-figlio, l'altra figlio-padre). Il ciclo while viene eseguito $k = |V| = n$ volte, e anche se essi sono nestati, abbiamo fatto il calcolo prima in modo globale, non pensandolo come ciclo nestato, il che ci da un costo complessivo di $O(n + m)$.

2.2 Visita in ampiezza BFS

La BFS traversa il grafo in ampiezza, visitando in successione tutti i nodi nello stesso "livello" del grafo, ossia tutti quelli alla stessa distanza dalla sorgente.

Vediamo lo pseudocodice:

Algorithm: Generale DFS/BFS su grafi

Data: $G = (V, E)$, V s dove s e' la radice

Result: T = traverse tree

begin

foreach $v \in V$ **do**

$v.marked \leftarrow false$

end

$t \leftarrow s$

$f \leftarrow \text{new Queue}(s)$

$s.dist \leftarrow 0$

while $f \neq \emptyset$ **do**

$u \leftarrow f.dequeue()$

 visit(u)

foreach $v \in adjacent(u)$ **do**

if $v.marked = false$ **then**

$v.marked \leftarrow true$

$v.dist \leftarrow u.dist + 1$

$f.enqueue(v)$

$u.insert(v)$

end

end

end

return t

end

La BFS puo' essere sfruttata per trovare i percorsi piu' brevi tra due nodi (grazie al suo albero di visita), che vengono chiamati anche *cammini di lunghezza minima*.

2.3 In particolare: DFS su grafi

Algorithm: Funzione ausiliaria a DFS per grafi

```
dfs( $G = (V, E)$ ,  $s$ )
  time  $\leftarrow$  time + 1
  /* discovery time - started exporing the node */
  s.dt  $\leftarrow$  time
  foreach  $v \in adjacent(s)$  do
    if  $v.color = white$  then
      v.parent = s
      dfs( $G, v$ )
    end
  end
end
visit( $s$ )
time  $\leftarrow$  time + 1
/* finish time - the node has been fully visited */
s.ft  $\leftarrow$  time
s.color  $\leftarrow$  black
```

La funzione *dfs* sara' poi chiamata dalla vera funzione di visita, che avra' questa forma:

Algorithm: Generale DFS/BFS su grafi

Data: $G = (V, E)$, $V \setminus V$ insieme di nodi da cui far partire la visita

Result: $T =$ traverse tree

```
begin
  time  $\leftarrow$  0
  foreach  $v \in V$  do
    v.color  $\leftarrow$  white v.parent  $\leftarrow$  null
  end
  foreach  $u \in V$  do
    if  $u.color = white$  then
      dfs( $u$ )
    end
  end
end
```

Come si puo' notare questo algoritmo *DFS* esegue le sottochiamate ausiliare *dfs* su ogni nodo dato in input. Questo comportamento e' desiderabile nel caso in cui si voglia far partire la ricerca da vari nodi poiche' alcuni non sono collegati tra di loro e ci daranno dunque accesso a "nuove" parti dell'albero (rispetto agli altri). Quello che verra' generato non sara' piu' un *albero di visita* ma bensì un insieme di essi, denonminato *foresta di visita*.

Per ogni nodo manteniamo le variabili *discovery time* e *finish time* che rappresentano rispettivamente il "tempo" di scoperta e quello di fine dell'esplorazione di un determinato nodo. Questa proprieta' e l'algoritmo DFS ci consentiranno di risolvere problemi quali: determinare se un grafo orientato e' aciclico, trovare

la mappatura topologica di un grafo,

2.3.1 Teorema delle parentesi

Come in matematica e in programmazione vige l'implicita regola che ogni parentesi vada chiusa, possiamo identificare un simile pattern anche nelle visite DFS sui grafi, in particolare guardando alle variabili dt ed ft .

Poiche' la nostra DFS e' una funzione ricorsiva e le variabili dt e ft vengono assegnate prima e dopo le chiamate ricorsive, esse rispettano la proprieta' delle parentesi.

Per questo teorema, prendendo due vertici u e v dal nostro grafo visitato, varranno le seguenti proprieta':

1. Gli intervalli $[u.dt, u.ft]$ e $[v.df, v.ft]$ sono disgiunti
i due vertici non sono legati da alcuna relazione di parentela
2. L'intervallo $[u.dt, u.ft]$ e' completamente contenuto in $[v.df, v.ft]$ o viceversa
il nodo il cui intervallo e' contenuto e' figlio dell'altro
3. Gli intervalli $[u.dt, u.ft]$ e $[v.df, v.ft]$ sono parzialmente sovrapposti
non puo' mai avvenire in una corretta visita dfs

2.3.2 Grafi orientati

Nei grafi orientati, preso un arco (u, v) non presente negli alberi della foresta restituita da dfs si possono distinguere tre casi in base ai valori df e ft dei vertici:

1. Se $v.dt < u.dt$ e $u.ft < v.ft$ l'arco (u, v) e' detto all'indietro
2. Se $u.dt < v.dt$ e $v.ft < u.ft$ l'arco (u, v) e' detto all'avanti
3. Se $v.ft < u.dt$ l'arco (u, v) e' detto attraversamento a sinistra
NOTA: l'opposto (attraversamento a destra) non si puo' mai verificare in quanto romperebbe la proprieta' di visita singola di ogni singolo vertice delle ricerche sui grafi.

2.3.3 Identificare grafi ciclici

Per identificare un ciclo in un grafo *orientato*, una volta svolta la dfs basta verificare se tra gli archi rimanenti (non usati dalla dfs) si ha un arco all'indietro. Un simile arco ci consentirebbe di tornare ad un nodo precedente e di conseguenza entrare in un ciclo.

2.3.4 Ordinamento topologico

In alcune situazioni, ad esempio una lista di job da svolgere **tra loro dipendenti**, si hanno delle dipendenze causali tra i vari vertici. Una struttura di questo tipo viene solitamente rappresentata tramite un DAG (Direct, Acyclic Graph).

In un grafo di questo tipo si possono individuare ordinamenti, che vengono chiamati *topologici* se preso un arco (u, v) allora u compare prima di v nell'ordinamento. Si noti che un dag può avere svariati ordinamenti topologici. L'algoritmo per risolvere questo problema può essere implementato tramite i seguenti step:

1. Si effettua una DFS sul grafo dato
2. La funzione *visit* viene implementata in modo da aggiungere il nodo attualmente visitato in testa a una lista
3. La lista generata in questo modo viene restituita dall'algoritmo

2.4 Visite su componenti connesse (grafo non orientato)

Introduciamo la nozione di componente connessa: Due vertici u e v appartengono alla stessa componente connessa se u è raggiungibile da v . Questa è una relazione di equivalenza con le proprietà *riflessiva*, *simmetrica* e *transitiva*.

È di nostro interesse eseguire delle visite sui vertici di queste componenti connesse.

NOTA: in un grafo non ordinato tutti i vertici connessi, essendo collegati con archi in entrambe le direzioni, appartengono alla stessa componente connessa.

2.5 Componenti fortemente connesse (grafo orientato)

Ricordiamo: un grafo *orientato* G è fortemente connesso se ogni coppia di vertici è connessa da un cammino.

Due vertici u e v appartengono alla stessa componente fortemente connessa se esiste un cammino da u a v e viceversa. Anche la *relazione di connettività* forte gode delle proprietà *riflessiva*, *simmetrica* e *transitiva*.

Due vertici u e v appartengono alla stessa componente fortemente connessa se esistono i cammini $u \rightarrow v$ e $v \rightarrow u$. Per calcolare tutti i nodi raggiungibili e dai quali si può tornare indietro basta fare l'intersezione tra i vertici discendenti $D(x)$ e i vertici antenati $A(x)$ dove x è il nodo di nostro interesse. Calcolare $D(x) \cap A(x)$ ci darà dunque l'insieme di vertici fortemente connessi.

Identificare l'insieme $D(x)$ è facile, basta seguire gli archi che partono da x , mentre un'idea furba per trovare $A(x)$ è quella di invertire le direzioni di tutti gli archi e vedere ancora una volta gli archi che partono da (ma prima puntavano a) x .

2.6 Minimum Spanning Tree

Problema classico: Bisogna creare un circuito stampato dove svariati componenti hanno svariati pin che vanno collegati tra di loro, e desideriamo trovare i collegamenti piu' corti tra i pin.

Il problema e' risolvibile tramite un grafo *non orientato e connesso*, che ha anche una funzione peso $w : V \times V \rightarrow \mathbb{R}$ che assegna a ogni arco (filo nell'esempio pratico) un peso (lunghezza del filo). Il nostro obbiettivo sara' poi trovare il *sottografo* che connette tutti i vertici ed ha il minimo peso possibile. Possiamo indicare il grafo includendo anche la definizione della funzione peso in questo modo: $G = (V, E, w)$.

L'output del nostro problema sara' uno *spanning tree* (albero di copertura) $T = (V, E_T)$ tale che $V = V$ (ovvero contiene tutti i vertici iniziali), $E_T \subseteq E$ (ovvero i vertici sono collegati da un sottoinsieme degli archi iniziali), e tale che T sia l'albero di copertura con **sommatoria dei pesi minima**, ovvero:

$$w(T) = \sum_{(u,v) \in T} w(u,v) \text{ sia minimo tra tutti i } T \text{ esistenti}$$

NOTA: il MST potrebbe non essere unico, possono esserci infatti coperture equivalentemente buone come peso

2.7 Algoritmo generico (base di Kruskal e Prim)

Scriveremo un algoritmo *greedy* che cerca di ingrandire in modo incrementale un sottografo T del grafo iniziale fino a raggiungere un sottografo con $n - 1$ archi (n e' il numero di vertici) mantenendo sempre la proprieta' che **T e' un sottoinsieme di qualche albero di copertura minimo**, ovvero e' composto interamente da archi *sicuri*, dove *essere sicuro* significa che un arco $(u, v) \cup T$ e' ancora un sottoinsieme di archi di un valido MST.

L'algoritmo generico puo' essere espresso in questo modo:

Algorithm: Generica costruzione di un MST

Data: $G = (V, E, w)$
Result: MST
begin
 $tree \leftarrow \emptyset$
 while $!is_mst(tree)$ **do**
 $vertex \leftarrow find_save_edge()$
 $tree \leftarrow tree \cup vertex$
 end
 return $tree$
end

2.7.1 Def: Taglio

- *Un taglio* e' una terna $(S, V, -S)$ di un grafo $G = (V, E)$ tale che il grafo viene diviso in due sottoinsiemi disgiunti.

- Un arco (u, v) *attraversa un taglio* sse $u \in S \wedge v \in -S$.
- Un arco *rispetta un insieme di archi* T se nessun arco di T attraversa il taglio.
- Un arco che attraversa un taglio e' *leggero* se il suo peso e' minimo tra tutti i nodi che attraversano il taglio.

2.8 Regole

1. Regola del **taglio**: scegli un taglio T che **non contiene archi blu**. Tra tutti gli archi del taglio seleziona un arco di peso minimo e coloralo blu.
2. Regola del **ciclo**: scegli un ciclo G che **non contiene archi rossi**. Tra tutti gli archi del ciclo scegli l'arco di peso maggiore e coloralo rosso.

Soluzione *greedy*: applica ad ogni step una delle due regole, purché si possa applicare, fino a generare un MST.

2.9 Algoritmo di Kruskal

L'algoritmo di Kruskal parte considerando tutti gli archi, in ordine non decrescente per peso dato dalla funzione w . Per ogni arco, se esso e' *l'arco che attraversa un taglio*, sara' sicuramente quello piu' *leggero* poiche' l'arco di peso minimo, quindi potremo colorarlo in blu (regola del taglio). Se esso non attraversa un taglio, ma bensì fa parte di un ciclo dove e' l'arco piu' pesante esso viene colorato di rosso (regola del ciclo).

NOTA: dire che non riusciamo a fare un taglio o che un arco appartiene ad un ciclo ed ha peso massimo sono la stessa cosa applicando questo algoritmo.

Una volta colorati tutti gli archi l'MST sara' dato da tutti gli archi colorati

di blu, o (ancora meglio) quando abbiamo colorato $n - 1$ archi.

Algorithm: Algoritmo di Kruskal

Data: $G = (V, E, w)$

Result: MST

begin

$uf \leftarrow \text{new UnionFind}()$

$tree \leftarrow \emptyset$

foreach $v \in V$ **do**

$uf.\text{make_set}(v)$

end

$\text{sort}(E, w)$

foreach $(u, v) \in E$ **do**

$\text{id_u} \leftarrow uf.\text{find}(u)$

$\text{id_v} \leftarrow uf.\text{find}(v)$

if $v \neq u$ **then**

$tree \leftarrow tree \cup (u, v)$

$uf.\text{merge}(\text{id_u}, \text{id_v})$

end

end

return $tree$

end

Costo: $O(2m \log_2 n + n \log_2 n)$, poichè $m = O(n^2)$ si ha come costo massimo $O(m \log_2 n)$.

2.10 Algoritmo di Prim

L'idea è quella di partire con un singolo vertice e far crescere l'albero ampliando lo spanning tree connettendo gli archi di costo minore al nodo già esplorato.

Ad esempio nella prima esecuzione del ciclo, avremo un solo vertice selezionato. In tal modo *creiamo un taglio* tra il singolo nodo e il resto del grafo, e scegliamo l'arco che attraversa il taglio prendendo quello *di costo minore*.

L'arco sarà ingrandito a ogni step ma si può applicare comunque questa

tecnica fino a completare il Minimum Spanning Tree.

Algorithm: Algoritmo di Prim

Data: $G = (V, E, w)$, V s = radice da cui partire

Result: $\text{int}[]$

```

begin
    /* distance of the node from the tree */
    d  $\leftarrow$  double[ $\text{len}(V)$ ]
    /* vettore dei padri, per ogni elemento indico qual'e' il
       padre (usato per ricostruire l'albero di Prim) */
    p  $\leftarrow$  int[ $\text{len}(V)$ ]
    b  $\leftarrow$  bool[ $\text{len}(V)$ ]
    foreach  $v \in V$  do
        d[v] =  $\infty$ 
        p[v] = -1
        b[v] = false
    end
    /* the first node is at 0 distance */
    d[s]  $\leftarrow$  0
    q  $\leftarrow$  new PriorityQueue(s, d[s])
    while !q.is_empty() do
        u  $\leftarrow$  q.get_max()
        q.delete_max()
        b[u]  $\leftarrow$  true
        foreach  $v \in \text{adjacent}(u)$  and  $b[v] \neq \text{true}$  do
            if d[v] =  $\infty$  then
                d[v]  $\leftarrow$  w(u, v)
                p[v]  $\leftarrow$  u
                q.insert(v, d[v])
            else if w(u, v) < d[v] then
                d[v]  $\leftarrow$  w(u, v)
                p[v]  $\leftarrow$  u
                q.update_key(v, d[v])
            end
        end
    end
    return p
end

```

Il costo dell'algoritmo di Prim e' da: costo del while per costo del for $O(m)$. In ogni for vengono chiamate *insert* e *update* che hanno entrambe costo logaritmico. Si ha dunque $O(m) \cdot O(\log_2 n) = O(m \log_2 n)$. Notare che il while ha costo $O(n)$ poiche' visitera' tutti i vertici del grafo, ma sfruttiamo questa informazione per valutare il costo del for each, che complessivamente, in n cicli, visitera' tutti gli archi, dandoci un costo di $O(m)$.

Anche *delete_min* ha costo logaritmico (essendo dentro al while avrebbe costo $O(n \log_2 n)$) ma puo' essere ignorata rispetto al costo di $O(m \log_2 n)$.

3 Cammini minimi

Dato un grafo *orientato e pesato* $G = (V, E, w)$ si definisce il **costo di un cammino** $\pi = (v_0, v_1, \dots, v_k)$ che collega il nodo v_0 con il nodo v_k :

$$w(\pi) = \sum_{i=1}^k w(v_{i-1}, v_i)$$

Dato una coppia di vertici v_0, v_k vogliamo trovare il cammino tra tutti quelli esistenti con costo minimo. **Si noti che non e' garantito che questo cammino esista.**

Ci sono tre varianti del problema della ricerca del cammino minimo:

1. **cammino minimo tra u e v :** trovare se esiste il cammino minimo tra tutti quelli del tipo $\pi_{u,v}$ tale che il suo costo sia minimo.
2. **single-source shortest path:** partendo da un vertice sorgente s trovare tutti i cammini migliori per raggiungere ogni nodo raggiungibile da s .
3. **all-pairs shortest pairs:** determinare ogni cammino ottimale tra $\forall u \in V, \forall v \in V. (u, v)$.

NOTA: non e' noto alcun problema in grado di risolvere il punto 1 senza risolvere anche il punto 2 nel caso peggiore.

3.1 Casi in cui non esiste un cammino minimo

I casi in cui non esiste un cammino minimo possono essere due:

- la destinazione non e' raggiungibile.
- quando ci sono dei **cicli di costo negativo**. In tal caso un qualunque percorso a sarebbe comunque battibile da un percorso b che fa la stessa strada di a ma passa per una volta in piu' nel ciclo a costo negativo.

3.2 Proprieta' dei cammini minimi

- assumiamo che non ci siano cicli di costo negativo.
- tra ogni coppia di vertici connessi esiste un cammino *semplice* di costo minimo.
- preso un cammino minimo, un suo sottocammino e' anch'esso un cammino minimo tra i vertici d'inizio e destinazione del sottocammino.
- per il punto precedente i nostri algoritmi punteranno a trovare i cammini minimi piu' piccoli per poi allargarli fino a raggiungere la destinazione cercata.

3.3 Risultati degli algoritmi sui cammini minimi

Tutti gli algoritmi per trovare dei cammini minimi restituiscono un albero di copertura tale che ogni cammino nell'albero sia un cammino di costo minimo per andare dal nodo sorgente s ad un qualunque altro nodo (che si trova nell'albero).

3.4 Algoritmo di Bellman-Ford

Dato un grafo $G = (V, E)$ definisco il costo del cammino minimo da x a y come:

$$d_{x,y} = \begin{cases} w(\pi_{x,y}) & \text{se esiste} \\ \infty & \text{altrimenti} \end{cases}$$

NOTA: $d_{v,v} = 0 \forall v \in V$

NOTA: vale la disuguaglianza triangolare:

$$d_{x,z} \leq d_{x,y} + d_{y,z} \quad \forall x, y, z \in V$$

3.4.1 Condizione di Bellman

Un particolare caso della disuguaglianza triangolare vale quando si considera un arco (u, v) e una sorgente s :

$$d_{s,v} \leq d_{s,u} + w(u, v) \quad \forall u, v \in V$$

Dimostrazione:

- si parte dalla disuguaglianza triangolare:

$$d_{s,v} \leq d_{s,u} + d_{u,v} \quad \forall (u, v) \in E, s \in V$$

- ci si ricorda che vale

$$d_{u,v} \leq w(u, v)$$

poichè la distanza *minima* tra u e v non può essere maggiore del costo dell'arco che li collega

- allora ne segue:

$$d_{s,v} \leq d_{s,u} + w(u, v) \quad \forall (u, v) \in E, s \in V$$

Da questa disuguaglianza si può capire che l'arco (u, v) fa parte del cammino minimo da s a v se vale:

$$d_{s,v} = d_{s,u} + w(u, v) \quad \forall (u, v) \in E, s \in V$$

3.5 Tecnica del rilassamento

Supponiamo di mantenere una stima $D_{s,v} \geq d_{s,v}$ della lunghezza del cammino di costo minimo da s a v . Effettuiamo poi dei passi di rilassamento (tecnica di raffinamento progressivo) tramite i quali miglioreremo la nostra stima fino ad avere $D_{s,v} = d_{s,v}$. In pseudocodice:

Algorithm: Condizione di raffinamento

```
if  $D_{s,u} + w(u,v) < D_{s,v}$  then
|    $D_{s,v} \leftarrow D_{s,u} + w(u,v)$ 
end
```

3.6 Algoritmo di Bellman-Ford

Algorithm: Algoritmo di Bellman-Ford

Data: $G = (V, E, w)$, V s = radice da cui partire

Result: double[]

begin

```
    int n ← len(V)
    /* predecessor for each node in the path from s to node
       */
    int pred[1..n]
    /* cost of each path from s to node */
    double D[1..n]
    /* set the cost of each path from s to any node to ∞ */
    for int v ← 1 to n do
        | D[v] ← ∞
        | pred[v] ← -1
    end
    /* the path from the source to itself has a cost of 0 */
    D[s] ← 0
    for int i ← 1 to n-1 do
        | foreach (u, v) ∈ E do
            | /* relaxing technique condition */
            | if  $D[u] + w(u,v) < D[v]$  then
            | |    $D[v] \leftarrow D[u] + w(u,v)$  pred[v] ← u;
            | | end
            | end
        end
    end
    return D
```

end

Costo: $\Theta(n + (n - 1) \cdot m) = O(n \cdot m)$

NOTA: puo' essere ottimizzato fermando l'esecuzione quando il **foreach** non esegue alcun cambiamento, il che significa che non potremo ulteriormente migliorare le nostre stime.

3.6.1 Dimostrazione per induzione

Un cammino di lunghezza k viene scoperto al piu' in k passaggi:

- **Caso base** ($k = 0$): per andare da s a $v_{k|k=0} = s$ ho costo 0:
 $D_{s,s} = d_{s,s} = 0$.
- **Caso ricorsivo** ($k > 0$): per andare da s a $v_{k|k>0}$ posso sfruttare il cammino per andare fino a v_{k-1} e sommarvi anche il peso dell'arco (v_{k-1}, v_k) .
Si ha quindi:

$$D_{s,v_k} = d_{s,v_k} = d_{s,v_{k-1}} + w(v_{k-1}, v_k)$$

Si ha dunque che al k -esimo passaggio potremo calcolare la sua lunghezza tramite i $k-1$ conti svolti prima, dunque svolgeremo al piu' k passaggi semplici.

3.6.2 Controllo per cicli negativi

Una volta eseguito l'algoritmo di Bellman-Ford possono comunque esistere cammini migliori in caso ci siano dei cicli di peso negativo. Ecco un semplice loop da appendere in fondo all'algoritmo di BF per capire se siamo in un grafo con un ciclo di peso negativo.

Algorithm: Condizione per indetificare cicli negativi

```
foreach  $(u, v) \in E$  do
    if  $D[u] + w(u, v) < D[v]$  then
        | throw "ciclo negativo"
    end
end
```

3.7 Algoritmo di Dijkstra

Algorithm: Algoritmo di Dijkstra

Data: $G = (V, E, w)$, V s = radice da cui partire
Result: double[]
begin
 int $n \leftarrow \text{len}(V)$
 /* predecessor for each node in the path from s to node */
 int $\text{pred}[1..n]$, v , u
 /* cost of each path from s to node */
 double $D[1..n]$
 /* set the cost of each path from s to any node to ∞ */
 for int $v \leftarrow 1$ **to** n **do**
 $D[v] \leftarrow \infty$
 $\text{pred}[v] \leftarrow -1$
 end
 /* the path from the source to itself has a cost of 0 */
 $D[s] \leftarrow 0$
 $q \leftarrow \text{new PriorityQueue}(s, D[s])$
 while not $q.\text{is_empty}()$ **do**
 $u \leftarrow q.\text{get_max}()$
 $q.\text{delete_max}()$
 foreach $v \in \text{adjacent}(u)$ **do**
 if $D[v] = \infty$ **then**
 $D[v] \leftarrow D[u] + w(u, v)$
 $q.\text{insert}(v, D[v])$
 $\text{pred}[v] = u$
 else if $D[u] + w(u, v) < D[v]$ **then**
 $D[v] \leftarrow D[u] + w(u, v)$
 $q.\text{update_key}(v, D[v])$
 $\text{pred}[v] = u$
 end
 end
 end
 return D
end

3.8 Lemma di Dijkstra

Sia $G = (V, E, w)$ un grafo orientato con w funzione peso $w : V \times V \rightarrow \mathbb{R}^+$. Sia T una parte dell'albero dei cammini di costo minimo, per cui T rappresenta cammini che partono da s tutti di costo minimo. Si ha dunque che l'arco (u, v) con $u \in \text{vertices}(T)$ e $v \notin \text{vertices}(T)$ che minimizza la quantita' $d_{s,u} + w(u, v)$ appartiene dunque all'albero T nel cammino da s a v .

3.8.1 Dimostrazione (per assurdo)

Supponiamo per assurdo che (u, v) non appartenga al cammino di costo minimo da s a v . Quindi $d_{s,u} + w(u, v) > d_{s,v}$ (H_1).

Quindi deve esistere il cammino $\pi_{s,v}$ che porta da s a v ma non passa per (u, v) con costo inferiore a $d_{s,u} + w(u, v)$.

Il cammino $\pi_{s,v}$ può essere spezzato in $\pi_{s,y}$ e $\pi_{y,v}$ dove y è il primo nodo che scegliamo al posto di u per ottenere il cammino minimo.

Si ha dunque che $d_{s,v} = d_{s,x} + w(x, y) + d_{y,v}$ (H_2).

Tuttavia, per ipotesi sapevamo (u, v) è l'arco che collega un vertice in T con uno non ancora in T tale che esso minimizza la somma $d_{s,u} + w(u, v)$.

In particolare: $d_{s,u} + w(u, v) \leq d_{s,x} + w(x, y)$ (H_3).

$$\begin{aligned} d_{s,u} + w(u, v) &> d_{s,v} \quad \text{da } H_1 \\ d_{s,u} + w(u, v) &> d_{s,x} + w(x, y) + d_{y,v} \quad \text{per } H_2 \\ &\geq d_{s,x} + w(x, y) \quad \text{da } \text{pesi} \geq 0 \\ &\geq d_{s,u} + w(u, v) \quad \text{da } H_3 \end{aligned}$$

Arriviamo ad avere che una cosa è strettamente maggiore di se stessa, il che è assurdo. \square

3.9 Algoritmo di Floyd e Warshall

Algoritmo volto a risolvere il problema **all-pair shortest paths**, ovvero trovare il cammino minimo $\forall x, y \in V$.

Questo algoritmo, scritto tramite la tecnica della programmazione dinamica, può essere applicato a grafi non rientati purché non ci siano cicli negativi. Com'è tipico di questa tecnica ridurremo il problema principale in sottoproblemi semplici, analizzando solo parti del nostro grafo alla volta, componendo poi le soluzioni per trovare il risultato finale. Questo funziona poiché siamo alla ricerca di cammini semplici, useremo quindi i vertici una volta sola.

Sia $D_{x,y}^k$ la distanza minima dal vertice x sorgente a quello y di arrivo, nell'ipotesi in cui eventuali nodi intermedi possano essere solo quelli $V[1..k]$, ossia i primi $1..k$ vertici (possiamo immaginare che ad ogni vertice sia associato un numero, un identificatore che va da 1 a n dove n è il numero di vertici).

La soluzione al nostro problema sarà $D_{x,y}^n$ per ogni coppia di nodi x e y , dove $x, y \in \{1, \dots, n\}, k \in \{0, \dots, n\}$.

3.9.1 Soluzioni per $x = y$ o $k = 0$

Per $k = 0$ abbiamo che dobbiamo raggiungere y da x usando nessun nodo, il che significa che basta controllare se esiste un arco diretto tra i due vertici (x, y) .

Per $x = y$ la risposta è ovvia, i nodi coincidono quindi con 0 spostamenti abbiamo già risolto il problema.

3.9.2 Soluzioni dei casi non banali

Ora risolviamo il caso generale $D_{x,y}^k$ dove $x \neq y$ e $k \geq 1$ assumendo (per la programmazione dinamica) di aver risolto già i problemi $D_{x',y'}^k - 1 \forall x', y' \in V$. Abbiamo due situazioni possibili:

1. $V[k]$ **non viene attraversato**: la soluzione è equivalente a quella del sottoproblema semplice precedente $D_{x,y}^{k-1}$.
2. $V[k]$ **viene attraversato**: se k viene attraversato sappiamo che nel nostro cammino esso compare, quindi si può spezzare il cammino in due pezzi, $D_{x,y}^k = D_{x,k}^{k-1} + D_{k,y}^{k-1}$.

La soluzione al sottoproblema generale $D_{x,y}^k$ sarà uguale al minimo tra i costi dei due casi, ottenendo dunque:

$$D_{x,y}^k = \min\{D_{x,y}^{k-1}, D_{x,k}^{k-1} + D_{k,y}^{k-1}\}$$

3.9.3 Soluzione finale

Mettendo assieme le idee raccolte qui sopra, possiamo formalizzare la soluzione in modo matematico. Partiamo dal caso in cui $k = 0$ o $x = y$.

$$D_{x,y}^{k=0} = \begin{cases} 0 & \text{se } x = y \\ w(x,y) & \text{se } (x,y) \in E \\ \infty & \text{se } (x,y) \notin E \end{cases}$$

Per il caso non banale invece possiamo usare la formula enunciata in precedenza:

$$D_{x,y}^{k \geq 1} = \min\{D_{x,y}^{k-1}, D_{x,k}^{k-1} + D_{k,y}^{k-1}\}$$

Algorithm: Algoritmo di Floyd-Warshall

```
Data:  $G = (V, E, w)$ 
Result: double[]
begin
  int  $n \leftarrow \text{len}(V)$ 
  /* cube matrix where all paths are stored as k increases
  */
  double  $D[1..n][1..n][0..n]$ 
  for  $x \leftarrow 1$  to  $n$  do
    for  $y \leftarrow 1$  to  $n$  do
      /* base case
      */
      if  $x = y$  then
        |  $D[x][y][0] \leftarrow 0$ 
      else if  $(x, y) \in E$  then
        |  $D[x][y][0] \leftarrow w(x, y)$ 
      else
        |  $D[x][y][0] \leftarrow \infty$ 
      end
    end
  end
  for  $k \leftarrow 1$  to  $n$  do
    for  $x \leftarrow 1$  to  $n$  do
      for  $y \leftarrow 1$  to  $n$  do
        /* the body of the loop is the complex-case, an
        algorithmic rewrite of the min function in
        the bastract problem
        */
         $D[x][y][k] \leftarrow D[x][y][k-1]$ 
        if  $D[x][y][k] > D[x][k][k-1] + D[k][y][k-1]$  then
          |  $D[x][y][k] \leftarrow D[x][k][k-1] + D[k][y][k-1]$ 
        end
      end
    end
  end
  /* return the last filled table
  */
  return  $D[1..n][1..n][n]$ 
end
```

Si può notare poi come l'algoritmo possa essere ottimizzato dal punto dello spazio poiché si possono fare modifiche in place, in quanto le modifiche applicate non cambiano i valori che possono tornarci utili nella tabella precedente $k - 1$.

Eccone dunque una versione ottimizzata dal punto di vista dello spazio:

Algorithm: Algoritmo di Floyd-Warshall (ottimizzato)

```

Data:  $G = (V, E, w)$ 
Result: double[]
begin
  int  $n \leftarrow \text{len}(V)$ 
  /* cube matrix where all paths are stored (all variations
     in one as k increases) */
  double  $D[1..n][1..n]$ ,  $x, y$ 
  for  $x \leftarrow 1$  to  $n$  do
    for  $y \leftarrow 1$  to  $n$  do
      /* base case */
      if  $x = y$  then
         $D[x][y] \leftarrow 0$ 
      else if  $(x, y) \in E$  then
         $D[x][y] \leftarrow w(x, y)$ 
      else
         $D[x][y] \leftarrow \infty$ 
      end
    end
  end
  for  $k \leftarrow 1$  to  $n$  do
    for  $x \leftarrow 1$  to  $n$  do
      for  $y \leftarrow 1$  to  $n$  do
        /* the body of the loop is the complex-case, an
           algorithmic rewrite of the min function in
           the bastract problem */
        if  $D[x][y] > D[x][k] + D[k][y]$  then
           $D[x][y] \leftarrow D[x][k] + D[k][y]$ 
        end
      end
    end
  end
  /* return the last filled table */
  return  $D[1..n][1..n]$ 
end

```

3.9.4 Ricostruzione dei cammini

Per ricostruire i cammini si userà una struttura dati aggiuntiva, un array $n \times n$, chiamata *next* che contiene in posizione $\text{next}[x][y]$ il secondo nodo necessario per andare da x a y (il primo nodo è x e l'ultimo è y). Ecco una ulteriore riscrittura

dell'algoritmo per tenere traccia del percorso.

Algorithm: Algoritmo di Floyd-Warshall (ottimizzato)

```

Data:  $G = (V, E, w)$ 
Result: double[]
begin
  int  $n \leftarrow \text{len}(V)$ 
  /* cube matrix where all paths are stored, and cube
     matrix for keeping track of each step in the paths */
  double  $D[1..n][1..n]$ ,  $\text{next}[1..n][1..n]$   $x, y$ 
  for  $x \leftarrow 1$  to  $n$  do
    for  $y \leftarrow 1$  to  $n$  do
      /* base case */
      if  $x = y$  then
         $D[x][y] \leftarrow 0$ 
         $\text{next}[x][y] \leftarrow -1$ 
      else if  $(x, y) \in E$  then
         $D[x][y] \leftarrow w(x, y)$ 
         $\text{next}[x][y] \leftarrow y$ 
      else
         $D[x][y] \leftarrow \infty$ 
         $\text{next}[x][y] \leftarrow -1$ 
      end
    end
  end
  for  $k \leftarrow 1$  to  $n$  do
    for  $x \leftarrow 1$  to  $n$  do
      for  $y \leftarrow 1$  to  $n$  do
        /* the body of the loop is the complex-case, an
           algorithmic rewrite of the min function in
           the bastract problem */
        if  $D[x][y] > D[x][k] + D[k][y]$  then
           $D[x][y] \leftarrow D[x][k] + D[k][y]$ 
           $\text{next}[x][y] \leftarrow \text{next}[x][k]$ 
        end
      end
    end
  end
  /* return the last filled table */
  return  $D[1..n][1..n]$ 
end

```
