

אזורי תחום  
הצורה 7  
2 מ-1  
15.12.08  
5.12.08

## אזורי תחום - הרצאה 7

הוכחת נכונות אף אזורי תחום דייקסטרה:

א) תמיד מתקיים  $(u, v) \geq d(u, v)$  לכל צומת  $v$

הוכחה: באינדוקציה על סוגי היציאה מ- $T$ .

בסיס: הצומת הבוסס שילבו מהקבוצה  $T$  היא צומת המקור  $s$  שם  $d(s) = 0 = \delta(s, s)$

יהיו  $v$  צומת שילבו כרגע מהקבוצה  $T$ , אכן:  $d(v) < \infty$  אזי יש צומת  $u$  כך

שמקיים:  $d(v) = d(u) + w(u, v)$

בהנחה אינדוקטיבית הנחנו שיש מסלול  $s$ - $u$  שמסלול  $d(u)$

\* יש מסלול שמסלול  $d(u)$  לכל צומת  $x$  שילבו מ- $T$ .

כיון ש  $u$  עדיין את התווית  $u$  יש גם מסלול  $s$ - $u$   $v$  שמסלול  $d(v)$

ולכן בוודאי  $v$  ילבו מ- $T$   $(u, v) \geq d(v)$

לומר: האזורי תחום שומרים את התכונה: שהתווית הן סידרה מינוסונית לזו אחרת. והתווית אף פסג

לזו קטנה מהמסלול הן ביותר.

משפט: אזורי תחום דייקסטרה מתשק את המסלול הקצר ביותר לכל צומת.

הוכחה: באינדוקציה על סוג היציאה מהקבוצה  $T$ .

בסיס:  $d(s) = \delta(s, s) = 0$  כן עבור  $s$  כי

מזכיר: נניח שהמשפט נכון עבור א הצומתים הבוססים שילבו מ- $T$  ונקרא נכונות

עבור הצומת ה- $v$  ו- $u$  שלהו  $v$ .

$x$  הוא הצומת באחרון שהמסלול הירך בו לען

שעבר את  $v$ - $T$  (המסלול הקצר ביותר מ- $s$  ל- $v$ ).

$y$  הוא הצומת הבוסס שהמסלול הירך בו אחרי

שעבר את  $v$ - $T$  בפעם הבאותה (המסלול הקצר ביותר מ- $s$  ל- $v$ )

$d(x) = \delta(s, x)$  צפי הנחת האינדוקציה.

$d(y) = \delta(s, y) = \delta(s, x) + w(x, y) = d(x) + w(x, y) = d(y)$

כיון שזוהי שגיאה  $d(y) \geq d(x)$

מקבל  $d(y) = d(x)$

לשם  $x$  ילבו מ- $T$  הוא ילבו אף עין תווית  
שדולה מ- $(x, y) + w(x, y)$

ס המסקנה: כגוף אף שלמים ולכן:  $d(y) \leq d(x)$

מתקבל ש:  $d(y) = d(x) \leq d(y) \leq d(x)$

האזורי תחום בחר להוסיף מקבוצה  $T$  את הצומת  $v$  ולכן  $d(v) \leq d(y)$

מתקבל ש:  $d(y) \leq d(v) \leq d(y)$

ומכאן שיהיו שוויוני מתחלפים בשוויוני מקבל:

$d(v) = d(y)$

(הוכחנו את הנחת האינדוקציה אף צומת  $v$ ).

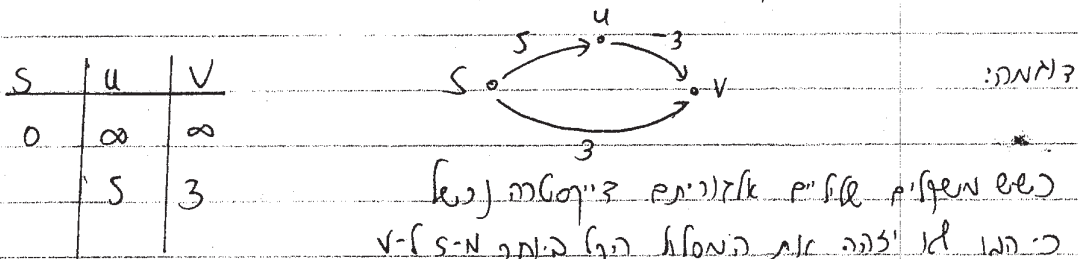
## הסיבוכיות:

כמעט נאיבי  $O(V^2)$

את מצאת התיאום אפשר לעשות במחצית צרימת התיאום לכל הסיבוכיות תהיה:  $O(|E| \log |V|)$   
ואפשרי האמצעות צרימת פיבור:  $O(|E| + |V| \log |V|)$ .

הערות: • אם  $\mathcal{G}$  תכליתית משקול אחד אז לא נצטרך להחיל את האלגוריתם הזה כי BFS ייתן  
זאת דבר בסיבוכיות ליניארית.

• אם מקומי קטן מכוון נחיל  $\mathcal{G}$  קשת בשתי קשתות מכוונות אנטי סימטריות.



כש משקלים שלים אלגוריתם דייקסטרה נכנס  
כי הוא לא יצפה את המסלול הקל ביותר מ-s ל-v  
שצובר דרך u אלא יצפה את המסלול מ-s ל-v שמשקלו 3.

הפונקציות  $\pi$  מחזירות על מסלול קל ביותר.

## ראקסציה (החלפה)

נתונה קשת  $(u, v)$  אז:  $d(v) > d(u) + w(u, v)$  אזי נעביר  $d(v) \leftarrow d(u) + w(u, v)$

זמנה (נכונות לזמנים שלים - אבל לא מעלים שלים).

נניח ש  $d$  ממותחלת קל של צומת  $v$  מתקיים:  $d(v) \geq d(s, v)$ ,  $d(s) = 0$

אז: סידור שליות של צעדי ראקסציה (כולל חזרות) תשמי אז צומת  $v$ :  $(v, s) \geq d(v)$

מסקנה: אם בודד  $s$ :  $(s, v) = d(v)$  והתוצאה  $v$  לא תשתנה יותר.

הכחמה: באינדוקציה א צעדי ראקסציה.

• בסיס: היותה של שומה על דרישה הזמנה.

• מחזורי: נניח בשלילה ש  $v$  הצומת הבאשון שצובר ראקסציה בקשת  $(u, v)$

אזי  $d(v) < d(s, v)$

נתבונן מסלול ראקסציה מתקיים  $d(v) = d(u) + w(u, v)$

אם הנחת השלילה:  $d(u) + w(u, v) = d(v) < d(s, v)$

$d(s, v) \leq d(s, u) + w(u, v)$

$\downarrow$

קבלנו ש-  $u$  הפר את תנאי הזמנה.

בכך אפני  $v$  תסתירה לכך ש  $v$  הוא הבאשון שהפר.

אלגוריתמים  
קורס 7  
2 מ 2  
15.12.08

## אלגוריתם בלמן פורד

זהירות! 1-10 פגמים:

בהם אינדיקציה אסבור על הקשתות בסדר שיהיה, לא קשה לבדוק אם אפשר לעשות  
ריקסציה, אם כן אזכור לא צומת את הצומת הנרחבון שעצבן את התווית שלו.

ראינו מהמשפט האליעל ריקסציות שבהם לא אלגוריתם בלמן פורד  
מתיימים:  $(u, v), d(u, v) > d(v, u)$

משפט: בסיום ריצת האלגוריתם מתיימים לא צומת  $v: d(u, v) = d(v, u)$

הוכחה: האנדרוקציה לא אורך המסלול הקר ביותר מ- $s$  אל  $t$  של הצמתים.

הקמת האנדרוקציה: אם יש מסלול קר ביותר מ- $s$  אל צומת  $v$  שמכאן קשתות

אל  $t$  לא המאוחר בסיום הריצה ה- $k$  מתיימים:  $(u, v), d(u, v) = d(v, u)$

1-10  $\leq k$  כי אין מצבים שונים וכן זה מסלול פשוט.

בסיס האנדרוקציה: המסלול הקר ביותר מ- $s$  לעצמו מכאן  $0$  קשתות ואכן נכון

המתחיל:  $d(s, s) = 0$

נניח שהמשפט נכון עבור  $k-1$  ונרצה עבור  $k$ . יהיה  $v$  צומת שיש אליו מסלול

קר ביותר שמכאן קשתות.  $s = v_0 \rightarrow v_1 \rightarrow \dots \rightarrow v_{k-1} \rightarrow v_k = v$

מסלול קר ביותר ל  $v_{k-1}$  שמכאן קשתות

אכן, ניתן להשתמש בהוכחה האנדרוקציה ל  $v_{k-1}$ , בסיום הריצה ה- $(k-1)$

יתקיים:  $d(v_{k-1}, v) = d(v, v_{k-1})$

מה קרה בהריצה ה- $k$ ? כאשר נגיע לקשת  $(v_{k-1}, v_k)$  (האלגוריתם

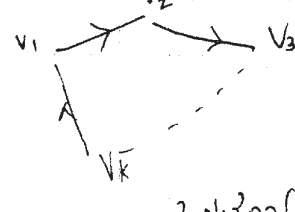
יבדוק האם  $d(v_k) > d(v_{k-1}) + w(v_{k-1}, v_k)$

אם כן, נעביר את  $d(v_k)$  לעצמו הנכונה.

המצבים  $\pi$  באכרים את המסלול הקר ביותר מ- $s$  אל צומת, הווכחה

האנדרוקציה כמו במשפט ריקסציה.

מה קרה אם יש בקיף מעגל של  $n$ ?



$$\sum_{i=1}^{k-1} w(v_i, v_{i+1}) + w(v_k, v_1) < 0$$

הוא יתכן שסיום ריצת BFS לא ניתן יהיה לאשר ריקסציות.

לומר:  $d(v_i) \leq d(v_{i+1}) + w(v_i, v_{i+1})$   $d(v_k) \leq d(v_1) + w(v_k, v_1)$   $1 \leq i \leq k-1$

$$\sum_{i=1}^k d(v_i) \leq \sum_{i=1}^k d(v_i) + \left( \frac{\text{משקל}}{\text{המשקל}} \right)$$

(חבר אר אי השליונים וקבל:

וקבל משקל המעוז  $0 \leq$  וכל סתירה .

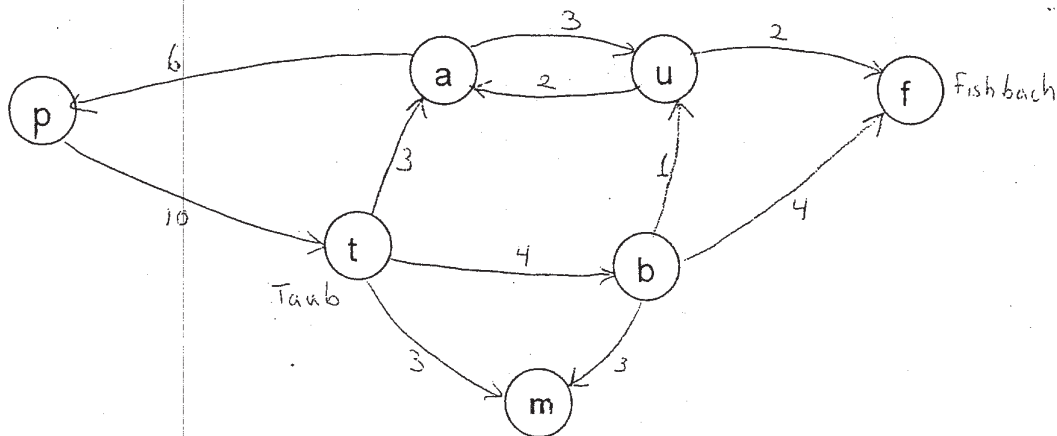
## האלגוריתם של Dijkstra

קלט: גרף מכוון, סופי. צומת התחלה  $s$ , צומת יעד  $t$ , לכל קשת נתון אורך  $l(e) \geq 0$   
 פלט:  $\lambda(t)$  = אורך המסלול הקצר ביותר מ- $s$  ל- $t$ .

$T$  – קבוצת הצמתים שמרחקם הסופי מ- $s$  לא נקבע עדיין.

1.  $\lambda(s) = 0$  ולכל  $v \neq s$ ,  $\lambda(v) = \infty$
2.  $T = V$
3. יהי  $u$  צומת ב- $T$  עבורו  $\lambda(u)$  מינימלי.
4. אם  $u = t$  עצור.
5. לכל קשת  $e = (u, v)$ , אם  $v \in T$  ו- $\lambda(v) > \lambda(u) + l(e)$ , בצע:  $\lambda(v) = \lambda(u) + l(e)$
6.  $T = T - \{u\}$ , חזור לצעד 3.

דוגמת ריצה: מהו המסלול הקצר ביותר המחבר את בניין טאוב עם בניין פישבך?



	init	s	a	m	b	u	f
t (Taub)	0						
p (pool)	$\infty$	$\infty$					
a (Amado)	$\infty$	3					
u (Ulman)	$\infty$	$\infty$					
m (Michlol)	$\infty$	3					
b (בית הסטודנט)	$\infty$	4					
f (Fishbach)	$\infty$	$\infty$					

↑  
 המרחק הקצר ביותר מ- $s$  אל הצומת.

## האלגוריתם של Ford

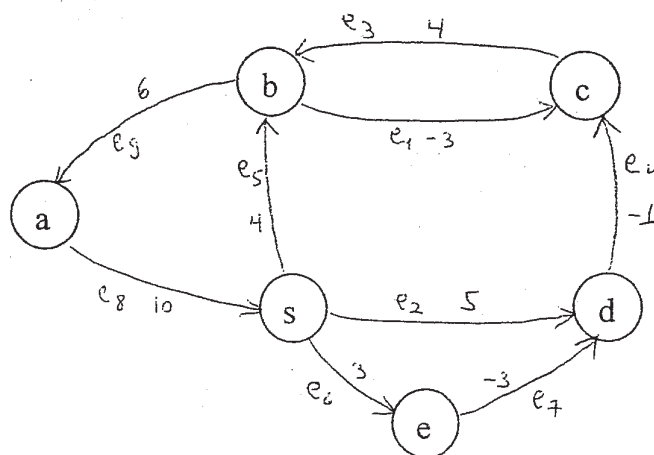
קלט: גרף מכוון, סופי. צומת התחלה  $s$ , לכל קשת נתון אורך  $l(e)$ , יתכן  $l(e) < 0$  אך אין בגרף מעגלים מכוונים שליליים.

פלט: לכל צומת  $v$ ,  $\lambda(v)$  = אורך המסלול הקצר ביותר מ- $s$  ל- $v$ .

1.  $\lambda(s) = 0$  ולכל  $v \neq s$ ,  $\lambda(v) = \infty$

2. כל עוד קיימת קשת  $e = (u, v)$  עבורה  $\lambda(v) > \lambda(u) + l(e)$ , בצע:  $\lambda(v) = \lambda(u) + l(e)$

דוגמת ריצה:



	init	pass #1	pass #2	pass
s	0	0	0	0
a	$\infty$	$\infty$	10	10
b	$\infty$	4	4	3
c	$\infty$	$\infty$	1	-1
d	$\infty$	5	0	0
e	$\infty$	3	3	3
	pass #4			
s	0			
a	9			
b	3			
c	-1			
d	0			
e	3			