גרף מכוון קשיר: גרף מכוון G עבורו לכל $u,v \in V\left(G\right)$ קיים מסלול מ־u ל־v או מסלול מ־v ל־u.

גרף מכוון קשיר חזק: גרף מכוון G עבורו לכל $u,v \in V\left(G\right)$ קיים מסלול מ־u ל־v.

אלגוריתם BFS: יהי G גרף ויהי $s \in V\left(G\right)$ אזי

```
function BFS(G, s):
    (d, π, color) ← dict(V(G))
    for u ∈ V(G)\{s} do
        color[u] ← White
        d[u] ← ∞
        π[u] ← Null
    end
    color[s] ← Grey
    d[s] ← 0
    π[s] ← Null
    Q ← queue()
    while Q ≠ ∅ do
        u ← Q.head
        for v ∈ Neighbor(u) do
            if color[v] = White then
                color[v] ← Grey
                d[v] ← d[u] + 1
                π[v] ← u
                Q.enqueue(v)
        end
        Q.dequeue()
        color[u] ← Black
    end
    return (d, π, color)
```

טענה: יהי G גרף ויהי $s \in V\left(G\right)$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{BFS}\left(G,s\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(\left|V\right|+\left|E\right|\right)$.

משפט: יהי G גרף ויהי $s \in V$ אזי $\left\{v \in V \mid \text{BFS}\left(G,s\right).\text{color}\left[v\right]=\text{Black}\right\}=\left[s\right]_{\rightarrow}$.

סימון: יהי G גרף ויהיו $u,v \in V$ אזי $\delta\left(v,u\right)=\min\left(\left\{\text{len}\left(\sigma\right) \mid v,u \text{ טיול בין } \sigma\right\}\right)$.

טענה: יהי G גרף ויהיו $v,u,w \in V$ באשר $\left(w,u\right) \in E$ אזי $\delta\left(v,u\right) \le \delta\left(v,w\right)+1$.

למה: יהי G גרף ויהיו $s,v \in V$ אזי בכל שלב בהרצת $\text{BFS}\left(G,s\right)$ מתקיים $d\left[v\right] \ge \delta\left(v\right)$.

למה: יהי G גרף יהי שלב בהרצת $\text{BFS}\left(G,s\right)$ בו $Q=\left(v_1 \ldots v_n\right)$ אזי מתקיים $d\left[v_i\right] \le d\left[v_{i+1}\right]$ וכן $d\left[v_i\right] \le d\left[v_1\right]+1$.

משפט נכונות מרחקים: יהי G גרף ויהיו $s,v \in V$ אזי $d\left[v\right]=\delta\left(v,s\right)$.$\text{BFS}\left(G,s\right)$.

עץ BFS: יהי G גרף ויהי $s \in V$ נגדיר $V_\pi=\left\{v \in V \mid \text{BFS}\left(G,s\right).\pi\left[v\right] \ne \text{Null}\right\} \cup \left\{s\right\}$ וכן $E_\pi=\left\{\left(\pi\left[v\right],v\right) \mid v \in V_\pi \backslash \left\{s\right\}\right\}$ אזי $G_\pi=\left(V_\pi,E_\pi\right)$.

טענה: יהי G גרף ויהי $s \in V$ אזי

- מתקיים $\deg^{-}_{G_\pi}\left(s\right)=0$.
- לכל $v \in V\left(G_\pi\right)$ מתקיים $\deg^{-}_{G_\pi}\left(v\right)=1$.
- לכל $v \in V\left(G_\pi\right)$ קיים מסלול ב־G_π בין s,v.
- G_π הינו עץ.
- יהי $v \in V\left(G_\pi\right)$ ויהי σ מסלול ב־G_π בין s,v אזי σ המסלול הקצר ביותר בין s,v ב־G.

מסלול אוילר: מסלול העובר על כל הקשתות בגרף.

מעגל אוילר: מסלול אוילר שהינו מעגל.

טענה: יהי G גרף קשיר ולא מכוון אזי (יש מעגל אוילר ב־G)$\Longleftrightarrow$(לכל $v \in V$ מתקיים $\deg\left(v\right) \in \mathbb{N}_{\text{even}}$).

אלגוריתם למציאת מעגל אוילר: יהי G גרף קשיר ולא מכוון עבורו לכל $u \in V$ מתקיים $\deg\left(u\right) \in \mathbb{N}_{\text{even}}$ אזי

```
function EulerCircle(G, v):
    σ ← List(E(G))
    u ← Neighbor(v)
    while u ≠ v do
        σ.append({v, u})
        G = G\{{v, u}}
        u ← Neighbor(u)
    end
    if length(σ) = |E(G)| then
        return σ
    else
        w ← {x ∈ V(G) | (∃y ∈ V(G).(x, y) ∈ σ) ∧ (deg(x) > 0)}
        σ[w] = EulerCircle(G, w)
    return σ
```

טענה: יהי G גרף קשיר ולא מכוון עבורו לכל $u \in V$ מתקיים $\deg(u) \in \mathbb{N}_{\text{even}}$ ויהי $v \in V(G)$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{EulerCircle}(G, v)$ הינה $\mathcal{O}(|E|)$.

טענה: באלגוריתם EulerCircle כל עוד לולאת ה־while פעילה מתקיים $|\text{Neighbor}(u)| \neq \varnothing$.

משפט: יהי G גרף קשיר ולא מכוון עבורו לכל $v \in V$ מתקיים $\deg(v) \in \mathbb{N}_{\text{even}}$ אזי $\text{EulerCircle}(G)$ הינו מעגל אוילר.

טענה: יהי G גרף קשיר ולא מכוון אזי (יש מסלול אוילר שאינו מעגל ב־G)$\Longleftrightarrow$($|\{v \in V(G) \mid \deg(v) \in \mathbb{N}_{\text{odd}}\}| = 2$).

אלגוריתם למציאת מסלול אוילר: יהי G גרף קשיר ולא מכוון עבורו $|\{v \in V(G) \mid \deg(v) \in \mathbb{N}_{\text{odd}}\}| = 2$ אזי

```
function EulerPath(G):
    {v, u} ← {v ∈ V(G) | deg(v) ∈ N_odd}
    G = G + {{v, u}}
    σ = EulerCircle(G, v)
    return σ\{v, u}
```

טענה: יהי G גרף לא מכוון אזי (G דו־צדדי)$\Longleftrightarrow$(לא קיים ב־G מעגל באורך אי־זוגי).

אלגוריתם זיהוי גרפים דו־צדדיים: יהי G גרף לא מכוון ופשוט אזי

```
function IsBipartite(G):
    (d, π, color) ← BFS(G)
    for (v, u) ∈ V do
        if d(v) = d(u) then return False
    end
    return True
```

טענה: יהי G גרף לא מכוון ופשוט אזי (G דו־צדדי)$\Longleftrightarrow$($\text{IsBipartite}(G) = \text{True}$).

מסלול קצר ביותר בין קודקודים: יהי G גרף ויהיו $s, t \in V$ אזי מסלול σ מ־s ל־t עבורו $|\sigma| = \min\{|\tau| \mid s\text{ מסלול מ־}\tau\text{ ל־}t\}$.

גרף המסלולים הקצרים ביותר מקודקוד (גרף מק"ב): יהי G גרף ויהי $s \in V$ נגדיר $E' = \{e \in E \mid s\text{ חלק ממסלול קצר ביותר היוצא מ־}e\}$ אזי (V, E').

אלגוריתם למציאת גרף המסלולים הקצרים ביותר מקודקוד: יהי G גרף ויהי $s \in V$ אזי

```
function ShortestPathGraph(G, s):
    (d, π, color) ← BFS(G)
    E' ← E(G_π)
    for (u, v) ∈ E(G) do
        if |height_{G_π}(u) − height_{G_π(v)}| = 1 then
            E'.append((u, v))
    end
    return (V(G), E')
```

טענה: תהא $e \in E$ אזי (e מחברת בין רמות עוקבות ביער BFS G_π)$\Longleftrightarrow$(e קשת במק"ב).

מסקנה: יהי G גרף ויהי $s \in V$ אזי $\text{ShortestPathGraph}\,(G, s)$ הינו גרף מק"ב מ־s.

גרף המסלולים הקצרים ביותר בין קודקודים: יהי G גרף ויהיו $s, t \in V$ נגדיר $E' = \{e \in E \mid$ t־ל s־מ ביותר היוצא e חלק ממסלול קצר $\}$ אזי (V, E').

טענה: יהי G גרף מכוון ויהיו $s, t \in V$ אזי קיים אלגוריתם לחישוב גרף המסלולים הקצרים ביותר מ־s ל־t בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|V| + |E|\right)$.

אלגוריתם DFS: יהי G גרף ויהי $s \in V$ אזי

```
function DFS(G, s):
    (k, π) ← dict(V)
    color ← dict(E)
    k[s] ← 1
    π[s] ← Null
    for u ∈ V\s do
        k[u] ← 0
        π[u] ← Null
    end
    for e ∈ E do
        color[e] ← White
    end
    i ← 2
    v ← s
    while (∃u ∈ Adj(v).color[(v, u)] = White) ∨ (π[v] ≠ Null) do
        if {u ∈ Adj(v) | color[(v, u)] = White} ≠ ∅ then
            w ← {u ∈ Adj(v) | color[(v, u)] = White}
            color[(v, w)] ← Black
            if k[w] = 0 then
                k[w] ← i
                π[w] ← v
                v ← w
                i ← i + 1
        else
            v ← π[v]
    end
    return (k, π)
```

טענה: יהי G גרף ויהי $s \in V$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{DFS}\,(G, s)$ הינה $\mathcal{O}\left(|V| + |E|\right)$.

זמן גילוי: יהי G גרף ויהי $s \in V(G)$ אזי k בהרצת $\text{DFS}\,(G, s)$.

טענה: יהי G גרף ויהיו $s, v \in V$ באשר $v \in [s]_\rightarrow$ אזי בהרצת $\text{DFS}\,(G, s)$ מתקיים $k\,[v] > 0$.

עץ DFS: יהי G גרף ויהי $s \in V$ נגדיר $V_\pi = \{v \in V \mid \text{DFS}\,(G, s)\,.\pi\,[v] \neq \text{Null}\} \cup \{s\}$ וכן $E_\pi = \{(\pi\,[v]\,, v) \mid v \in V_\pi \backslash \{s\}\}$ אזי $G_\pi = (V_\pi, E_\pi)$.

טענה: עץ DFS הינו עץ.

קשתות ביחס לריצת DFS: יהי G גרף ויהי G_π יער DFS אזי

- קשתות עץ: קשת $e \in E(G)$ עבורה $e \in E(G_\pi)$.
- קשתות קדמיות: קשת $(u,v) \in E(G)$ עבורה $(u,v) \notin E(G_\pi)$ וכן u הינו אב של v.
- קשתות אחוריות: קשת $(u,v) \in E(G)$ עבורה $(u,v) \notin E(G_\pi)$ וכן v הינו אב של u.
- קשתות חוצות: קשת $e \in E(G)$ שאינה קשת עץ או קדמית או אחורית.

טענה: יהי G גרף לא מכוון ותהא (u,v) קשת עץ אזי u צאצא של v בגרף G_π או v צאצא של u בגרף G_π.

מסקנה: יהי G גרף לא מכוון אזי לא קיימות קשתות חוצות.

אלגוריתם DFS בעל זמני נסיגה: יהי G גרף אזי

```
function DFS(G):
    (k, f, π, color, low) ← dict(V)
    for u ∈ V do
        k[u] ← 0
        π[u] ← Null
        color ← White
        low ← ∞
    end
    i ← 0
    for s ∈ V do
        if k[s] = 0 then
            DFS-VISIT(s, k, f, π, i)
    end
    return (k, f, π, low)
```

```
function DFS-VISIT(v, k, f, π, color, low, i):
    color[u] ← Gray
    i ← i + 1
    k[v] ← i
    for w ∈ Adj(v) do
        if (color[v] = Gray) ∧ (v ≠ π[u]) then
            low ← min(low[u], k[v])
        else if color[v] = White then
            π[w] ← v
            DFS-VISIT(w, k, f, π, color, low, i)
            low ← min(low[u], low[v])
    end
    color[u] ← Black
    i ← i + 1
    f[v] ← i
```

זמן נסיגה: יהי G גרף ויהי $s \in V(G)$ אזי f בהרצת $\text{DFS}(G)$.

טענה Gray Path Lemma: יהיו $v,u \in V$ אזי (v צאצא של u ביער G_π)$\Longleftrightarrow$($k[u] < k[v] < f[u]$).

טענה: יהיו $v,u \in V$ אזי ((u,v) קשת חוצה)$\Longleftrightarrow$($f[v] < k[u]$).

משפט הסוגריים: יהי G גרף ויהיו $u,v \in V$ אזי מתקיים בדיוק אחד מהבאים
- מתקיים $[k(u), f(u)] \cap [k(v), f(v)] = \varnothing$ וכן u,v אינם צאצא־אב ביער G_π.
- מתקיים $[k(u), f(u)] \subset [k(v), f(v)]$ וכן u צאצא של v ביער G_π.
- מתקיים $[k(u), f(u)] \supset [k(v), f(v)]$ וכן v צאצא של u ביער G_π.

משפט המסלול הלבן: יהי G גרף ויהיו $u,v \in V$ אזי (v צאצא של u ביער G_π)$\Longleftrightarrow$(בזמן $k(u)$ באלגוריתם $\text{DFS}(G)$ יש מסלול לבן מ־u ל־v).

גרף מכוון אציקלי: גרף מכוון G בו לא קיים מעגל.

מיון טופולוגי: יהי G גרף מכוון אזי יחס סדר $\prec$ על V המקיים לכל $u,v \in V$ אם $(u,v) \in E$ אזי $v \prec u$.

משפט: יהי G גרף מכוון אזי (G אציקלי)$\Longleftrightarrow$(קיים מיון טופולוגי על G).

טענה אלגוריתם קנות': יהי G גרף מכוון אזי קיים אלגוריתם לבדיקת קיום מיון טופולוגי בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|V|+|E|\right)$.

משפט: יהי G גרף מכוון אזי (G אציקלי)$\Longleftrightarrow$(אין קשתות אחוריות ב־G).

טענה: יהי G גרף מכוון אציקלי אזי f המתקבלת מהרצת $\text{DFS}\left(G\right)$ משרה מיון טופולוגי על G.

קודקוד מנתק: יהי G גרף מכוון אזי $v\in V\left(G\right)$ עבורו $\left|{}^{G-\{v\}}/_{\xrightarrow[G-\{v\}]{}}\right| < \left|{}^{G}/_{\xrightarrow[G]{}}\right|$.

אב חורג: יהי G גרף מכוון ויהי $v\in V$ אזי $w\in V$ עבורו $\left(w,v\right)$ קשת אחורית.

זמן גילוי האב החורג המוקדם ביותר: יהי G גרף אזי low בהרצת $\text{DFS}\left(G\right)$.

אלגוריתם למציאת כל הקודקודים המנתקים: יהי G גרף מכוון וקשיר אזי

```
function DetachableVertices(G):
    s ← V
    (k, f, π, low) ← DFS(G, s)
    A ← set(V)
    if |Adj_{G_π}(s)| ≠ 1 then
        A.append(s)
    for u ∈ V\{s} do
        if ∃v ∈ children(u).low[v] ≥ k[u] then
            A.append(u)
    end
    return A
```

טענה: יהי G גרף מכוון וקשיר אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{DetachableVertices}\left(G\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(|V|+|E|\right)$.

טענה: יהי G גרף מכוון וקשיר אזי $\text{DetachableVertices}\left(G\right)$ הינה קבוצת כל הקודקודים המנתקים.

רכיב קשיר היטב (רק"ה): יהי G גרף מכוון אזי קבוצה $C\subseteq V$ מקסימלית בגודלה עבורה לכל $u,v\in C$ קיים מסלול מ־u ל־v וכן מ־v ל־u.

גרף הופכי/משוחלף: יהי G גרף מכוון נגדיר $E'=\left\{\left(v,u\right)\mid\left(u,v\right)\in E\right\}$ אזי $G^T=\left(V,E'\right)$.

טענה: יהי G גרף מכוון ותהא $C\subseteq V$ אזי (C רק"ה של G)$\Longleftrightarrow$(C רק"ה של G^T).

אלגוריתם קוסראג'ו־שריר למציאת רכיבים קשירים היטב: יהי G גרף מכוון אזי

```
function SCC(G):
    (k, f, π) ← DFS(G)
    /* In the next line, in the main loop of DFS we go through the vertices in decreasing order of f[u]   */
    (k', f', π') ← DFS(G^T)
    A ← set(set(V))
    for v ∈ V do
        A.append([v]_{→ G_π^T})
    end
    return A
```

גרף הרכיבים: יהי G גרף מכוון נגדיר $E^*=\left\{\left(A,B\right)\in\text{SCC}\left(G\right)^2\mid\exists u\in A.\exists v\in B.\left(u,v\right)\in E\right\}$ אזי $G^*=\left(\text{SCC}\left(G\right),E^*\right)$.

אלגוריתם למציאת גרף הרכיבים: יהי G גרף מכוון אזי

```
function KosarajuSharir(G):
    V* ← SCC(G)
    E* ← set((V*)^2)
    for (u,v) ∈ E do
        if [v]_{→ G_π^T} ≠ [u]_{→ G_π^T} then
            E*.append(([v]_{→ G_π^T}, [u]_{→ G_π^T}))
        end
    end
    return (V*, E*)
```

למה: יהי G גרף מכוון אזי G^* אציקלי.

הגדרה: יהי G גרף ותהא $U \subseteq V$ אזי

- זמן גילוי: $k\left(U\right)=\min_{u\in U}\left(k\left[u\right]\right)$.
- זמן נסיגה: $f\left(U\right)=\max_{u\in U}\left(f\left[u\right]\right)$.

למה: יהי G גרף מכוון ויהיו $C_1,C_2\subseteq V$ רק"ה באשר $\left(C_1,C_2\right)\in E\left(G^*\right)$ אזי $f\left(C_2\right)<f\left(C_1\right)$.

מסקנה: יהי G גרף מכוון ויהיו $C_1,C_2\subseteq V$ רק"ה באשר $\left(C_1,C_2\right)\in E\left(\left(G^T\right)^*\right)$ אזי $f\left(C_2\right)>f\left(C_1\right)$.

משפט: יהי G גרף מכוון ויהי $C\subseteq V$ אזי (C רק"ה)$\Longleftrightarrow$($C\in \text{SCC}\left(G\right)$).

מסקנה: יהי G גרף מכוון אזי $G^*=\text{KosarajuSharir}\left(G\right)$.

קבוצת מוצא: יהי G גרף מכוון אזי $S\subseteq V$ המקיימת $\forall v\in V.\exists s\in S.s\to v$.

אלגוריתם למציאת קבוצת מוצא מינימלית: יהי G גרף מכוון אזי

```
function MinimalOriginSet(G):
    A ← set(V(G))
    G* ← ComponentGraph(G)
    for C ∈ V(G*) do
        v ← {u ∈ C | ∄w ∈ V(G)\C.(w,u) ∈ E(G)}
        A.append(v)
    end
    return A
```

טענה: יהי G גרף מכוון אזי $\text{MinimalOriginSet}\left(G\right)$ קבוצת מוצא מינימלית.

טענה: יהי G גרף מכוון וקשיר אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{MinimalOriginSet}\left(G\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(\left|V\right|+\left|E\right|\right)$.

טענה: יהי G גרף מכוון ותהא $S\subseteq V$ אזי קיים אלגוריתם הבודק האם קיים הילוך σ העובר על S בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(\left|V\right|+\left|E\right|\right)$.

גרף ממושקל: יהי G גרף ותהא $w:E\to\mathbb{R}$ אזי $\left(G,w\right)$.

עץ פורש: יהי G גרף קשיר לא מכוון אזי תת־גרף $T\le G$ באשר T עץ וכן $V\left(T\right)=V\left(G\right)$.

משקל עץ פורש: יהי G גרף קשיר לא מכוון ויהי $T\le G$ עץ פורש אזי $w\left(T\right)=\sum_{e\in E(T)}w\left(e\right)$.

עץ פורש מינימלי (עפ"מ): יהי G גרף קשיר לא מכוון אזי עץ פורש $T\le G$ עבורו $w\left(T\right)=\min\left\{w\left(S\right)\mid G \text{ עץ פורש של } S\right\}$.

חתך: יהי G גרף אזי $A,B\subseteq V\left(G\right)$ עבורם $A\uplus B=V\left(G\right)$.

קשתות החתך/חוצות: יהי G גרף ויהי $A,B\subseteq V\left(G\right)$ חתך אזי $\left\{\left(u,v\right)\in E\left(G\right)\mid\left(u\in A\right)\wedge\left(v\in B\right)\right\}$.

טענה: יהי $T\le G$ עץ פורש ותהא $e\in E\left(G\right)\backslash E\left(T\right)$ אזי $T+\left\{e\right\}$ בעל מעגל יחיד.

טענה: יהי $T\le G$ עץ פורש תהא $e_1\in E\left(G\right)\backslash E\left(T\right)$ ותהא $e_2\in E\left(T+\left\{e_1\right\}\right)$ אשר הינה חלק ממעגל אזי $T+\left\{e_1\right\}-\left\{e_2\right\}$ עץ פורש.

טענה: יהי $T\le G$ עץ פורש ותהא $e\in E\left(T\right)$ אזי $T-\left\{e\right\}$ הינו יער בעל שני עצים.

מסקנה: יהי $T\le G$ עץ פורש תהא $e\in E\left(T\right)$ ויהי $v\in V\left(G\right)$ אזי $V\left(G\right)\backslash\left[v\right]_{\xrightarrow[T-\{e\}]{}}, \left[v\right]_{\xrightarrow[T-\{e\}]{}}$ חתך של G.

אלגוריתם גנרי למציאת עץ פורש מינימלי: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי

```
function MST(G, w):
    color ← dict(E)
    for e ∈ E do
        color[e] = White
    end
    while ∃e ∈ E.color[e] = White do
        Blueless ← {A ⊆ V | ∀e ∈ (A² ∩ E).color[e] ≠ Blue}
        Redless ← {σ circle in G | ∀i ∈ [len(σ)].color[(σ[i], σ[i + 1])] ≠ Red}
        if Blueless ≠ ∅ then
            A ← Blueless
            f ← argmin_{e∈A²∩E}(w(e))
            color[f] = Blue
        if Redless ≠ ∅ then
            σ ← Redless
            f ← argmax_{e∈σ}(w(e))
            color[f] = Red
    end
    return (V, {e ∈ E | color[e] = Blue})
```

טענה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w ותהא $a \in E$ עבורה $\text{color}\left[a\right] = \text{White}$ באיטרציה של $\text{MST}\left(G\right)$ אזי קיימת $e \in E$ אשר ניתנת לצביעה.

מסקנה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי $\text{MST}\left(G\right)$ צובעת $|E|$ קשתות.

טענה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי בכל איטרציה של $\text{MST}\left(G\right)$ קיים $T \leq G$ עפ"מ עבורו

- לכל $e \in E$ המקיימת $\text{color}\left[e\right] = \text{Blue}$ מתקיים $e \in E\left(T\right)$.
- לכל $e \in E$ המקיימת $\text{color}\left[e\right] = \text{Red}$ מתקיים $e \notin E\left(T\right)$.

מסקנה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי $\text{MST}\left(G\right)$ עפ"מ של G.

אלגוריתם פרים למציאת עץ פורש מינימלי: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי

```
function Prim'sAlgorithm(G):
    color ← dict(E)
    U ← set(V)
    for e ∈ E do
        color[e] = White
    end
    r ← V
    U.append(r)
    while U ≠ V do
        (u, v) ← argmin_{e∈U×(V\U)}(w(e))
        color[(u, v)] = Blue
        U.append(v)
        for w ∈ U do
            if (w, v) ∈ E then
                color[(w, v)] = Red
        end
    end
    return (V, {e ∈ E | color[e] = Blue})
```

טענה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי כל צביעת קשת באלגוריתם $\text{Prim'sAlgorithm}\left(G\right)$ נעשית כמו באלגוריתם הגנרי.

מסקנה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי $\text{Prim'sAlgorithm}\left(G\right)$ עפ"מ של G.

משפט: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי ניתן לממש את $\text{Prim'sAlgorithm}\left(G\right)$ עם ערימת מינימום בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|E|\log|V|\right)$.

הערה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי ניתן לממש את $\text{Prim'sAlgorithm}\left(G\right)$ בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|E| + |V|\log|V|\right)$.

אלגוריתם קרוסקל למציאת עץ פורש מינימלי: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי

```
function Kruskal'sAlgorithm(G):
    color ← dict(E)
    L ← sort(E)
    for (u, v) ∈ L do
        if ∃σ ∈ {u → v}.∀i ∈ [n].color(σ(i)) = Blue then
            color[e] = Red
        else
            color[e] = Blue
    end
    return (V, {e ∈ E | color[e] = Blue})
```

טענה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי כל צביעת קשת באלגוריתם $\text{Kruskal'sAlgorithm}\left(G\right)$ נעשית כמו באלגוריתם הגנרי.

מסקנה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי $\text{Kruskal'sAlgorithm}\left(G\right)$ עפ"מ של G.

משפט: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w אזי ניתן לממש את $\text{Kruskal'sAlgorithm}\left(G\right)$ עם Union-Find בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|E|\log|V|\right)$ וכן סיבוכיות זמן amortized $\mathcal{O}\left(|E|\cdot\alpha\left(|V|\right)\right)$.

אלגוריתם Borůvska למציאת עץ פורש מינימלי: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w באשר w חח"ע אזי

```
function Borůvska'sAlgorithm(G):
    Trees ← set(set(G))
    for v ∈ V do
        Trees.append({v})
    end
    while |Trees| ≠ 1 do
        for T ∈ Tree do
            (u, v) ← argmin_{(u,v)∈V(T)×V(G)}(w((u, v)))
            S ← {S ∈ Tree | u ∈ V(S)}
            S ← S + T + {(u, v)}
            Trees.Remove(T)
        end
    end
    A ← Trees
    return A
```

טענה: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w באשר w חח"ע אזי סיבוכיות זמן ריצה $\text{Borůvska'sAlgorithm}\left(G\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(|E|\log|V|\right)$.

משפט: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w באשר w חח"ע אזי קיים ויחיד $T\le G$ עפ"מ.

משפט: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w באשר w חח"ע אזי $\text{Borůvska'sAlgorithm}\left(G\right)$ עפ"מ של G.

משפט: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w תהא $A\subseteq E$ יהי C מעגל ותהא $e\in E$ בעלת משקל מקסימלי אזי קיים עפ"מ $T\le G$ עבורו $A\subseteq E\left(T\right)$ וכן $e\notin E\left(T\right)$.

טענה: יהיו $T_1,T_2\le G$ עפ"מ ויהיו $\alpha_1\le\ldots\le\alpha_n$ ו־$\beta_1\le\ldots\le\beta_m$ משקליי הקשתות כולל כפילויות אזי $n=m$ וכן $\alpha_i=\beta_i$ לכל $i\in[n]$.

אלגוריתם למציאת עץ פורש מינימלי המכיל מספר מקסימלי של קשתות מקבוצה מסוימת: יהי G גרף קשיר לא מכוון וממושקל w ותהא $F\subseteq E$ אזי

```
function PrioritizeMST(G, w, F):
    ω ← (V(G) → ℝ)
    m ← min({|w(e_1) − w(e_2)| | (e_1, e_2 ∈ E) ∧ (w(e_1) ≠ w(e_2))})
    ε ← m/2
    for e ∈ E do
        if e ∈ F then
            ω(e) ← w(e)
        else
            ω(e) ← w(e) + ε
    end
    return Kruskal'sAlgorithm(G, ω)
```

טענה: תהא $F \subseteq E$ ויהי T עפ"מ ביחס ל־w' באלגוריתם PrioritizeMST אזי T עפ"מ ביחס ל־w.

מסקנה: תהא $F \subseteq E$ אזי $\text{PrioritizeMST}\left(G, w\right)$ עפ"מ ב־G ביחס ל־w.

בעיית שיבוץ המשימות: יהיו $s_1 \ldots s_n, f_1 \ldots f_n \in \mathbb{R}$ באשר $s_i < f_i$ לכל $i \in [n]$ אזי $\max\left\{|A| \mid (A \subseteq \{[s_1, f_i]\}_{i=1}^{n}) \wedge (\forall I, J \in A. I \cap J = \varnothing)\right\}$.

אלגוריתם חמדן לבעיית שיבוץ המשימות: יהיו $s_1 \ldots s_n, f_1 \ldots f_n \in \mathbb{R}$ באשר $s_i < f_i$ לכל $i \in [n]$ אזי

```
function ActivitySelectionProblem(s_1, ..., s_n, f_1, ..., f_n):
    F ← list([s_1, f_1], ..., [s_n, f_n])
    /* In the next line, we put all the parameters in F and sort it based on f_i */
    F ← sort({f_1, ..., f_n})
    X ← list([s_1, f_1], ..., [s_n, f_n])
    X ← ∅
    for k ∈ [1, ..., n] do
        if X = ∅ then
            X.append(L[k])
        else if L[k] ∩ X.last = ∅ then
            X.append(L[k])
    end
    return X
```

טענה: יהיו $s_1 \ldots s_n, f_1 \ldots f_n \in \mathbb{R}$ באשר $s_i < f_i$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של ActivitySelectionProblem הינה $\mathcal{O}\left(n \log\left(n\right)\right)$.

משפט: לכל $k \in [n]$ באיטרציה ה־k בלולאה ב־ActivitySelectionProblem קיים פתרון לבעיה X^* עבורו $\left([s_i, f_i] \in X^*\right) \iff \left([s_i, f_i] \in X\right)$.

מסקנה: יהיו $s_1 \ldots s_n, f_1 \ldots f_n \in \mathbb{R}$ באשר $s_i < f_i$ אזי ActivitySelectionProblem פתרון לבעיית שיבוץ המשימות.

הערה: כאשר משקל הגרף הוא ℓ הכוונה היא "אורך הקשת" ובכך אנו "מכלילים" גרף ללא משקל בתור גרף עבורו $\ell = 1$.

מעגל שלילי: יהי G מעגל ממושקל ℓ אזי מעגל C עבורו $\ell\left(C\right) < 0$.

מסלול קצר ביותר בין קודקודים: יהי G גרף ממושקל ℓ ויהיו $s, t \in V$ אזי מסלול σ מ־s ל־t עבורו $\ell\left(\sigma\right) = \min\left\{\ell\left(\tau\right) \mid \tau \in \{s \to t\}\right\}$.

למה: יהיו $s, t \in V$ עבורם קיים מסלול מ־s ל־t וכן כל מסלול מ־s ל־t לא עובר דרך קשת השייכת למעגל שלילי אזי קיים מסלול פשוט קצר ביותר בין s ל־t.

למה: יהיו $s, t \in V$ עבורם קיים מסלול מ־s ל־t וכן קיים מסלול מ־s ל־t העובר דרך קשת השייכת למעגל שלילי אזי לא קיים מסלול פשוט קצר ביותר בין s ל־t.

סימון: יהי G גרף ממושקל ℓ ויהיו $s, t \in V$ אזי $\delta\left(s, t\right) = \inf_{\sigma \in \{s \to t\}} \ell\left(\sigma\right)$.

בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא (SSSP): יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ ויהי $s \in V$ אזי $T \leq G$ עץ פורש בו כל מסלול מ־s ל־v הינו מסלול קצר ביותר ב־G.

למה אי־שיוויון המשולש: יהיו $u, v, w \in V$ אזי $\delta\left(u, v\right) \leq \delta\left(u, w\right) + \delta\left(w, v\right)$.

למה תת־מסלול קצר ביותר: יהי σ מסלול קצר ביותר ויהי $i \in \text{len}\left(\sigma\right)$ אזי $\left(\sigma\left[i\right], \ldots \sigma\left[i+k\right]\right)$ מסלול קצר ביותר.

אלגוריתם בלמן־פורד למציאת מסלולים קצרים ביותר מנקודת מוצא: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ ויהי $s \in V$ אזי

```
function BellmanFord(G, ℓ, s):
    (d, π) ← dict(V)
    d[s] ← 0
    for u ∈ V do
        d[u] ← ∞
        π[u] ← None
    end
    (c, i) ← 1
    while (i ≤ |V|) ∧ (c ≠ 0) do
        c ← 0
        for (u, v) ∈ E do
            c ← Relax(ℓ, d, u, v)
        end
    end
    return c

function Relax(ℓ, d, u, v):
    if d[v] > d[u] + ℓ(u, v) then
        d[v] ← d[u] + ℓ(u, v)
        π[v] ← u
        return 1
    return 0
```

למה: יהיו $s,u,v\in V$ באשר $(u,v)\in E$ וכן בריצת BellmanFord מתקיים $\delta(s,u)\le d[u]$ אזי $\delta(s,v)\le d[u]+\ell((u,v))$.

מסקנה: יהיו $s,u,v\in V$ באשר $(u,v)\in E$ וכן בריצת BellmanFord מתקיים $\delta(s,u)\le d[u]$ וכן $\delta(s,v)\le d[v]$ אזי לאחר הרצת $\text{Relax}(u,v)$ מתקיים $\delta(s,v)\le d[v]$.

למה: יהי $s\in V$ עבורו לכל $v\in V$ בריצת BellmanFord מתקיים $\delta(s,v)\le d[v]$ אזי לאחר כל רצף פעולות Relax נקבל כי לכל $v\in V$ מתקיים $\delta(s,v)\le d[v]$.

מסקנה: יהיו $s,v\in V$ עבורם בריצת BellmanFord מתקיים $d[v]=\infty$ אזי לאחר כל רצף פעולות Relax נקבל כי $d[v]=\infty$.

מסקנה: יהיו $s,v\in V$ עבורם בריצת BellmanFord מתקיים $d[v]=\delta(s,v)$ אזי לאחר כל רצף פעולות Relax נקבל כי $d[v]=\delta(s,v)$.

למה: יהיו $s,t\in V$ עבורם בריצת BellmanFord מתקיים $d[s]=0$ ויהי $\sigma\in\{s\to t\}$ מסלול אזי לאחר הפעלת הרצף $(\text{Relax}(\sigma[0],\sigma[1]),\ldots,\text{Relax}(\sigma[n-1],\sigma[n]))$ נקבל כי $d[t]\le\ell(\sigma)$.

למה: יהי $s\in V$ עבורו לא קיים מעגל שלילי אשר ניתן להגיע אליו מ־s אזי BellmanFord יוצא מהלולאה הראשית כאשר $i<|V|$ וכן מחזיר 0 וכן לכל $v\in V$ מתקיים $d[v]=\delta(s,v)$.

למה: יהי $s\in V$ עבורו קיים מעגל שלילי אשר ניתן להגיע אליו מ־s אזי BellmanFord יוצא מהלולאה הראשית כאשר $i=|V|$ וכן מחזיר 1.

מסקנה: יהי $s\in V$ אזי

- (BellmanFord החזיר 1)$\Longleftrightarrow$(קיים מעגל שלילי אשר ניתן להגיע אליו מ־s).
- (BellmanFord החזיר 0)$\Longleftrightarrow$(לא קיים מעגל שלילי אשר ניתן להגיע אליו מ־s וכן לכל $v\in V$ מתקיים $d[v]=\delta(s,v)$).

עץ BellmanFord: יהי $s\in V$ נגדיר $V_\pi=\{v\in V\mid\text{BellmanFord}(G,s).\pi[v]\neq\text{Null}\}\cup\{s\}$ וכן $E_\pi=\{(\pi[v],v)\mid v\in V_\pi\backslash\{s\}\}$ אזי $G_\pi=(V_\pi,E_\pi)$.

למה: יהי $s\in V$ ויהי C מעגל בעץ BellmanFord באיזשהו שלב של הרצת BellmanFord אזי C מעגל שלילי.

למה: יהי $s\in V$ עבורו לא קיים מעגל שלילי אשר ניתן להגיע אליו מ־s אזי עץ BellmanFord הינו עץ.

למה: יהי $s\in V$ עבורו קיים מעגל שלילי אשר ניתן להגיע אליו מ־s אזי עץ BellmanFord מכיל מעגל שלילי.

מסקנה: יהי $s\in V$ אזי BellmanFord פתרון לבעיית SSSP.

משפט: יהי $s\in V$ אזי BellmanFord בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}(|E|\cdot|V|)$.

הערה: נניח כי $\ell:E\to\mathbb{Z}$ וכן $\ell(e)\ge -W$ אזי קיים אלגוריתם לבעיית SSSP בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|E|\log^2(|V|)\log(|V|\cdot W)\log\log(|V|)\right)$.

אלגוריתם לבדיקת קיום מעגל במשקל 0 בגרף מכוון חסר מעגלים שליליים: יהי G גרף מכוון חסר מעגלים שליליים אזי

```
function IsZeroCircle(G, ℓ):
    V ← V ⊎ {s}
    for v ∈ V\{s} do
        E ← E ∪ {(s, v)}
        ℓ((s, v)) ← 0
    end
    (c, d, π) getsBellmanFord(G, ℓ, s)
    for e ∈ E do
        if d(v) ≠ d(u) + δ(u, v) then
            E ← E\{(s, v)}
    end
    if ∃ circle C ∈ G then  return True
    return False
```

טענה: בריצת IsZeroCircle לאחר מחיקת כל הקשתות נקבל את גרף מק"ב מ־s.

טענה: אם בריצת IsZeroCircle לאחר מחיקת כל הקשתות קיים מעגל C אזי $\ell\left(C\right)=0$.

טענה: יהי C מעגל עבורו $\ell\left(C\right)=0$ אזי בריצת IsZeroCircle לאחר מחיקת כל הקשתות נקבל כי C בגרף.

מסקנה: יהי G גרף מכוון חסר מעגלים שליליים אזי (G בעל מעגל ממשקל 0)$\iff$(IsZeroCircle מחזיר True).

טענה: יהי G גרף מכוון חסר מעגלים שליליים אזי סיבוכיות זמן הריצה של IsZeroCircle הינה $\mathcal{O}\left(\left|V\right|\cdot\left|E\right|\right)$.

אלגוריתם למציאת מסלולים קצרים ביותר מנקודת מוצא בגרף מכוון אציקלי: יהי G מכוון אציקלי ויהי $s\in V$ אזי

```
function SSSP-DAG(G, ℓ, s):
    (d, π) ← dict(V)
    d[s] ← 0
    for u ∈ V do
        d[u] ← ∞
        π[u] ← None
    end
    /* Knuth'sAlgorithm is an algorithm to compute a topological sorting.   */
    f ← Knuth'sAlgorithm(G)
    for i ∈ [1, ..., |V|] do
        for v ∈ Adj(f(i)) do
            Relax((f(i), v))
        end
    end
    return (d, π)
```

טענה: יהי G מכוון אציקלי ויהי $s\in V$ אזי $\text{SSSP-DAG}\left(G\right)$ פתרון לבעיית SSSP.

טענה: יהי G מכוון אציקלי ויהי $s\in V$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{SSSP-DAG}\left(G\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(\left|E\right|+\left|V\right|\right)$.

אלגוריתם דייקסטרה למציאת מסלולים קצרים ביותר מנקודת מוצא בגרף ללא משקלים שליליים: יהי G גרף מכוון עבורו $\ell\geq0$ ויהי $s\in V$ אזי

```
function Dijkstra(G, ℓ, s):
    Q ← heap((V, int))
    (d, π) ← dict(V)
    d[s] ← 0
    for u ∈ V do
        d[u] ← ∞
        π[u] ← None
    end
    Q.insert((s, d[s]))
    while Q ≠ ∅ do
        u ← Q.min
        for v ∈ Adj(u) do
            if d[v] = ∞ then
                π[v] ← u
                d[v] ← d[u] + ℓ(u, v)
                Q.insert((v, d[v]))
            else if d[u] + ℓ(u, v) < d[v] then
                π[v] ← u
                d[v] ← d[u] + ℓ(u, v)
                Q.decrease-key((v, d[v]))
        end
    end
    return (d, π)
```

למה: יהיו $s,u\in V$ עבור בריצת Dijkstra הצומת u נמחקה מ־Q אזי $d\left[u\right]=\delta\left(s,u\right)$.

משפט: יהי $s\in V$ אזי Dijkstra פתרון לבעיית SSSP כאשר $\ell\geq0$.

משפט: יהי $s\in V$ אזי ניתן לממש את Dijkstra עם Fibonacci heaps בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(\left|E\right|+\left|V\right|\cdot\log\left(\left|V\right|\right)\right)$.

בעיית כל המסלולים הקצרים (APSP): יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי $D\in M_{\left|V\right|}\left(\mathbb{R}\right)$ עבור לכל $u,v\in V$ מתקיים $D_{u,v}=\delta\left(u,v\right)$ וכן $\Pi\in M_{\left|V\right|}\left(V\right)$ עבור לכל $u,v\in V$ קיים מסלול קצר ביותר σ מ־u ל־v המקיים $\left(\Pi_{u,v},v\right)\in\sigma$.

פונקציית פוטנציאל: יהי G גרף אזי $p:V\to\mathbb{R}$.

פונקציית משקל מותאמת: תהא p פונקציית פוטנציאל אזי פונקציית משקל ℓ_{p} עבורה לכל $u,v\in V$ המקיימים $\left(u,v\right)\in E$ מתקיים $\ell_{p}\left(\left(u,v\right)\right)=\ell\left(\left(u,v\right)\right)+p\left(u\right)-p\left(v\right)$.

משפט: תהא p פונקציית פוטנציאל יהיו $s,t\in V$ ויהי σ מסלול מ־s ל־t אזי $\ell_{p}\left(\sigma\right)=\ell\left(\sigma\right)+p\left(s\right)-p\left(t\right)$.

מסקנה: תהא p פונקציית פוטנציאל יהיו $s,t\in V$ ויהי σ מסלול מ־s ל־t אזי (σ מסלול קצר ביותר ביחס ל־ℓ)$\Longleftrightarrow$(מסלול קצר ביותר ביחס ל־ℓ_{p}).

מסקנה: תהא p פונקציית פוטנציאל ויהי σ מעגל אזי $\ell_{p}\left(\sigma\right)=\ell\left(\sigma\right)$.

מסקנה: תהא p פונקציית פוטנציאל ויהיו $s,t\in V$ אזי $\delta_{\ell}\left(s,t\right)=\delta_{\ell_{p}}\left(s,t\right)-p\left(s\right)+p\left(t\right)$.

פונקציית פוטנציאל פיזבילית: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי פונקציית פוטנציאל p עבורה $\ell_{p}\geq0$.

משפט: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי (קיימת פונקציית פוטנציאל פיזבילית)$\Longleftrightarrow$(G מצוייד עם ℓ חסר מעגלים שליליים).

אלגוריתם למציאת פונקציית פוטנאציל פיזבילית: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי

```
function FeasiblePotential(G, ℓ):
    G' ← G ⊎ {s}
    for v ∈ V(G) do
        E(G') ← E(G') ∪ {(s, v)}
        ℓ((s, v)) ← 0
    end
    c ← BelmanFord(G', ℓ, s)
    if c = 1 then  return None
    p ← (V(G) → ℝ)
    for v ∈ V(G) do
        p(v) ← δ(s, v)
    end
    return p
```

טענה: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי
- (G מצוייד עם ℓ בעל מעגל שלילי)$\Longleftrightarrow$($\text{FeasiblePotential}\left(G,\ell\right)$ מחזיר None).
- (G מצוייד עם ℓ בעל פונקציית פוטנציאל פיזבילית)$\Longleftrightarrow$$\text{FeasiblePotential}\left(G,\ell\right)$ מחזיר פונקציית פוטנציאל פיזבילית).

אלגוריתם ג'ונסון לבעיית כל המסלולים הקצרים: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי

```
function Johnson(G, ℓ):
    p ← FeasiblePotential(G, ℓ)
    if p = None then  return None
    ℓ_p ← (E → ℝ)
    for (u, v) ∈ E do
        ℓ_p((u, v)) = ℓ((u, v)) + p(u) − p(v)
    end
    (D_{ℓ_p}, D_ℓ) ← M_{|V|}(ℝ)
    Π ← M_{|V|}(E)
    for v ∈ V do
        (d, π) ← Dijkstra(G, ℓ_p, v)
        /* Here D and Π will be simplified, to get a solution to APSP as needed we can modify a bit Dijkstra's
           algorithm to calculate D and Π on the way to get constant time for this assignment.              */
        D_v ← d
        Π_v ← π
    end
    for (u, v) ∈ E do
        D_ℓ((u, v)) = D_{ℓ_p}((u, v)) − p(u) + p(v)
    end
    return (D, Π)
```

משפט: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי $\text{Johnson}\left(G,\ell\right)$ פתרון לבעיית APSP.

טענה: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{Johnson}\left(G,\ell\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(\left|E\right|\left|V\right|+\left|V\right|^{2}\log\left(\left|V\right|\right)\right)$.

מכפלת Min Plus: תהא $A\in M_{m\times n}\left(\mathbb{F}\right)$ ותהא $B\in M_{n\times k}\left(\mathbb{F}\right)$ אזי $A*B\in M_{m\times k}\left(\mathbb{F}\right)$ באשר $\left(A*B\right)_{i,j}=\min_{k=1}^{n}\left(A_{i,k}+B_{k,j}\right)$.

טענה: תהיינה $A,B\in M_{n}\left(\mathbb{F}\right)$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של $A*B$ הינה $\mathcal{O}\left(n^{3}\right)$.

טענה: תהיינה $A,B,C\in M_{n}\left(\mathbb{F}\right)$ אזי $\left(A*B\right)*C=\left(A*B\right)*C$.

סימון: יהי $s,v\in V$ אזי $\delta_{k}\left(s,v\right)=\min\left\{ \ell\left(\sigma\right)\mid\left(\sigma\in\left\{ s\to v\right\} \right)\wedge\left(\left|\sigma\right|\le k\right)\right\}$.

טענה: יהי $s,v\in V$ אזי $\delta_{k}\left(s,v\right)=\min_{u\in V}\left(\delta_{k-1}\left(s,v\right)+\ell\left(u,v\right)\right)$.

סימון: יהי $s\in V$ אזי $\delta_{k}\left(s\right)\in M_{1\times\left|V\right|}\left(\mathbb{R}\right)$ באשר $\left(\delta_{k}\left(s\right)\right)_{v}=\delta_{k}\left(s,v\right)$ לכל $v\in V$.

מטריצת המשקל: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ אזי $L\in M_{\left|V\right|}\left(\mathbb{R}\right)$ באשר לכל $u,v\in V$ מתקיים $L_{u,v}=\begin{cases} 0 & u=v\\ \ell\left(\left(u,v\right)\right) & \left(u\ne v\right)\wedge\left(\left(u,v\right)\in E\right)\\ \infty & \left(u\ne v\right)\wedge\left(\left(u,v\right)\notin E\right) \end{cases}$.

מסקנה: יהי $s\in V$ ותהא $L\in M_{\left|V\right|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $\delta_{k}\left(s\right)=\delta_{k-1}\left(s\right)*L$.

סימון: יהי $k\in\mathbb{N}$ אזי $D^{\left(k\right)}\in M_{\left|V\right|}\left(\mathbb{R}\right)$ באשר לכל $u,v\in V$ מתקיים $D_{u,v}^{\left(k\right)}=\delta_{k}\left(u,v\right)$.

מסקנה: תהא $L\in M_{|V|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $D^{(k)}=D^{(k-1)}*L$.

טענה: תהא $L\in M_{|V|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $D^{(k)}=L^{k}$.

הערה: יהי $k\in\mathbb{N}$ ותהא $L\in M_{|V|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $L^{k}=L*\ldots*L$.

טענה: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ וחסר מעגלים שליליים ויהיו $k,m\geq|V|-1$ אזי $D^{(k)}=D^{(m)}$.

טענה: יהי G גרף מכוון וממושקל ℓ בעל מעגל שלילי ויהי $v\in V$ המופיע במעגל שלילי אזי $D_{v,v}^{(|V|)}<0$.

מסקנה: תהא $L\in M_{|V|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $L^{|V|}$ פתרון לבעיית APSP.

אלגוריתם חזקה איטרטיבית: תהא $A\in M_{n}\left(\mathbb{R}\right)$ תהא $\star$ פעולה אסוציאטיבית אזי

```
function RepeatedSquaring(A, ⋆):
    (a_k ... a_0) ← (n)_2
    B ← M_n(ℝ)
    for i ∈ [k] do
        if a_i = 1 then
            B = B ⋆ A
        A = A ⋆ A
    end
    return B
```

טענה: תהא $L\in M_{|V|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $\text{RepeatedSquaring}\left(L,*\right)$ פתרון לבעיית APSP.

טענה: תהא $L\in M_{|V|}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{RepeatedSquaring}\left(L,*\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(|V|^{3}\log\left(|V|\right)\right)$.

סימון: יהי $\left(\left[n\right],E\right)$ גרף מכוון ויהי $k\in\mathbb{N}$ אזי $F^{(k)}\in M_{n}\left(\mathbb{R}\right)$ באשר לכל $u,v\in V$ מתקיים $F_{u,v}^{(k)}=\min\left\{ \ell\left(\sigma\right)\mid\left(\sigma\in\left\{ u\to v\right\} \right)\wedge\left(\text{עוברת דרך הצמתים } [k] \text{ למעט בהתחלה ובסוף } \sigma\right)\right\}$.

סימון: יהי $\left(\left[n\right],E\right)$ גרף מכוון ותהא $L\in M_{n}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי $F^{(0)}\in M_{n}\left(\mathbb{R}\right)$ באשר לכל $u,v\in V$ מתקיים $F_{u,v}^{(0)}=L$.

טענה: יהי $\left(\left[n\right],E\right)$ גרף מכוון ויהיו $u,v\in\left[n\right]$ אזי $F_{u,v}^{(k)}=\min\left\{ F_{u,v}^{(k-1)},F_{u,k}^{(k-1)}+F_{k,v}^{(k-1)}\right\}$.

אלגוריתם פלויד־וורשאל: יהי $\left(\left[n\right],E\right)$ גרף מכוון ותהא $L\in M_{n}\left(\mathbb{R}\right)$ מטריצת המשקל אזי

```
function FloydWarshall(n, L):
    Π ← M_n([n])
    for u ∈ [n] do
        for v ∈ [n] do
            if (u ≠ v) ∧ (L_{u,v} < ∞) then
                Π_{u,v} ← u
            else
                Π_{u,v} ← None
        end
    end
    F ← L
    for k ∈ [n] do
        for u ∈ [n] do
            for v ∈ [n] do
                if F_{u,k} + F_{k,v} < F_{u,v} then
                    F_{u,v} ← F_{u,k} + F_{k,v}
                    Π_{u,v} ← Π_{k,v}
            end
        end
    end
    return (F, Π)
```

טענה: יהי $([n], E)$ גרף מכוון ותהא $L \in M_n(\mathbb{R})$ מטריצת המשקל אזי $\text{FloydWarshall}(n, L)$ פתרון לבעיית APSP.

טענה: יהי $([n], E)$ גרף מכוון ותהא $L \in M_n(\mathbb{R})$ מטריצת המשקל אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{FloydWarshall}(n, L)$ הינה $\mathcal{O}(n^3)$.

קבוצה בלתי תלויה: יהי G גרף אזי $I \subseteq V$ עבורה לכל $u, v \in I$ מתקיים $(u, v) \notin E$.

סימון: יהי $([n], E)$ גרף שרוך ויהי $w : [n] \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ אזי $\text{mis}(i) = \max\{w(I) \mid (I \subseteq [i]) \wedge (I \text{ בלתי תלויה})\}$.

טענה: יהי $([n], E)$ גרף שרוך ויהי $w : [n] \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ אזי $\text{mis}(0) = 0$ וכן $\text{mis}(1) = w(1)$ וכן $\text{mis}(i) = \max\{w(i) + \text{mis}(i-2), \text{mis}(i-1)\}$.

מסקנה: יהי $([n], E)$ גרף שרוך ויהי $w : [n] \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ אזי $\text{mis}(n)$ בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}(n)$.

תת־סדרה: יהי Σ אלפבית ותהא $A \in \Sigma^*$ אזי $B \in \Sigma^*$ עבורה קיימת $f : [|B|] \to [|A|]$ עולה ממש וחח"ע המקיימת $A_{f(i)} = B_i$ לכל $i \in [|B|]$.

סימון: יהי Σ אלפבית תהא $A \in \Sigma^*$ ותהא $B \in \Sigma^*$ תת־סדרה אזי $B \lhd A$.

בעיית תת־סדרה משותפת ארוכה ביותר (LCS): יהי Σ אלפבית ותהיינה $A, B \in \Sigma^*$ אזי $\max\{|C| \mid (C \in \Sigma^*) \wedge (C \lhd A) \wedge (C \lhd B)\}$.

סימון: תהיינה $A, B \in \Sigma^*$ תהא $k \leq |A|$ ותהא $\ell \leq |B|$ אזי $\text{lcs}(k, \ell) = \max\{|C| \mid (C \lhd (A_1, \ldots, A_k)) \wedge (C \lhd (B_1, \ldots, B_\ell))\}$.

טענה: תהיינה $A, B \in \Sigma^*$ אזי $\text{lcs}(k, \ell) = \begin{cases} 0 & (k=0) \vee (\ell=0) \\ \text{lcs}(k-1, \ell-1)+1 & (k, \ell>0) \wedge (A_k = B_\ell) \\ \max\{\text{lcs}(k-1, \ell), \text{lcs}(k, \ell-1)\} & (k, \ell>0) \wedge (A_k \neq B_\ell) \end{cases}$.

מסקנה: תהיינה $A, B \in \Sigma^*$ אזי $\text{lcs}(|A|, |B|)$ בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}(|A| \cdot |B|)$ וסיבוכיות מקום $\mathcal{O}(|A| \cdot |B|)$.

בעיית תת־סדרה עולה ארוכה ביותר (LIS): יהי Σ אלפבית בעל סדר $\prec$ ותהא $A \in \Sigma^*$ אזי $\max\{|C| \mid (C \lhd A) \wedge (\forall i. C_{i-1} \prec C_i)\}$.

טענה: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי בעיית LIS של A הינה בעיית LCS של $(A, \text{sort}(A))$.

סימון: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי $\text{lenlis}(k) = \max\{|X| \mid ((A_1, \ldots, A_k) \text{ של lis הינו } X) \wedge (A_k \text{ מסתיים עם } X)\}$.

טענה: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי $\text{lenlis}(1) = 1$ וכן $\text{lenlis}(k) = \max_{i \in [k-1]}\{\text{lenlis}(i) \mid A_i \prec A_k\}$.

סימון: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי $\pi\text{lis}(1) = \text{None}$ וכן $\pi\text{lis}(k) = \arg\max\{\text{lenlis}(i) \mid A_i \prec A_k\}$.

מסקנה: תהא $A \in \Sigma^*$ ויהי $k = \arg\max\{\text{lenlis}(1), \ldots, \text{lenlis}(|A|)\}$ אזי $\left(x_{\pi\text{lis}^{(\ell)}(k)}, \ldots, x_{\pi\text{lis}^{(2)}(k)}, x_{\pi\text{lis}(k)}, x_k\right)$ פתרון של LIS בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|A|^2\right)$.

סימון: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי $\min\text{lis}(m) = \min\{x_k \mid \text{lenlis}(k) = m\}$.

טענה: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי $\min\text{lis}$ עולה ממש.

מסקנה: תהא $A \in \Sigma^*$ אזי $(\min\text{lis}(1), \ldots, \min\text{lis}(\ell))$ פתרון של LIS בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}(|A| \cdot \log(|A|))$.

סימון: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ ויהי T עץ חיפוש בינארי מעל $\{x_1 \ldots x_n\}$ אזי $\text{costp}(T) = \sum_{i=1}^{n}(p_i \cdot \text{depth}_T(x_i))$.

בעיית עץ חיפוש בינארי סטטי אופטימלי: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ אזי עץ חיפוש בינארי T עבורו $\text{costp}(T)$ מינימלי.

טענה: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ ויהי T עץ חיפוש בינארי אזי $\text{costp}(T) = \left(\sum_{i=1}^{n} p_i\right) + \text{costp}(T.\text{left}) + \text{costp}(T.\text{right})$.

מסקנה: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ ויהי T פתרון לבעיית עץ חיפוש בינארי סטטי אופטימלי אזי $T.\text{left}, T.\text{right}$ הינם פתרונות לבעיית עץ חיפוש בינארי סטטי אופטימלי.

סימון: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ אזי $\text{pp}(i, j) = \sum_{k=i}^{j} p_k$.

סימון: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ ויהיו $x_1 \ldots x_n$ אזי $\text{cp}(i, j) = \min\{\text{costp}(T) \mid \{x_i \ldots x_j\} \text{ עץ חיפוש בינארי מעל } T\}$.

טענה: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ ויהיו $x_1 \ldots x_n$ אזי $\text{cp}(i, i-1) = 0$ וכן $\text{cp}(i, i) = p_i$ וכן $\text{cp}(i, j) = \text{pp}(i, j) + \min_{i \leq k \leq j}(\text{cp}(i, k-1) + \text{cp}(k+1, j))$.

מסקנה אלגוריתם לבעיית עץ חיפוש בינארי סטטי אופטימלי: יהיו $p_1 \ldots p_n \in (0,1]$ ויהיו $x_1 \ldots x_n$ אזי

```
function OSBST(pp):
    K, C ← List([n]^2)
    for i ← [n+1] do
        C(i, i−1) ← 0
    end
    for d ← {0, ..., n−1} do
        for i ← [n−d] do
            C(i, i+d) ← ∞
            for k ← {i, ..., i+d} do
                t ← pp(i, j) + C(i, k−1) + C(k+1, j)
                if t < C(i, j) then
                    C(i, j) ← t
                    K(i, j) ← k
            end
        end
    end
```

מסקנה: יהיו $p_1 \dots p_n \in (0,1]$ אזי K. $\text{OSBST}(\text{pp})$ משרה פתרון לבעיית עץ חיפוש בינארי סטטי אופטימלי.

מסקנה: יהיו $p_1 \dots p_n \in (0,1]$ אזי $\text{OSBST}(\text{pp})$ בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(n^3\right)$.

הערה: קיים אלגוריתם קנות' לבעיית עץ חיפוש בינארי סטטי אופטימלי בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(n^2\right)$.

בעיית 0/1 תרמיל הגב: יהיו $W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי $S \subseteq [n]$ באשר $\sum_{i\in S} v_i$ מקסימלית וכן $\sum_{i\in S} w_i \leq W$.

בעיית שבר תרמיל הגב: יהיו $W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי $f : [n] \to [0,1]$ באשר $\sum_{i\in[n]} f(i) v_i$ מקסימלית וכן $\sum_{i\in[n]} f(i) w_i \leq W$.

אלגוריתם חמדן לבעיית שבר תרמיל הגב: יהיו $W, w_1 \dots w_n > 0$ ויהיו $v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי

```
function FractionalKnapsack(W, w_1, ..., w_n, v_1, ..., v_n):
    f ← ([n] → [0,1])
    P ← List([n] × ℝ)
    for i ← [n] do
        P(i) ← (i, v_i / w_i)
        f(i) ← 0
    end
    P ← sort(P) // Sort from high to low based on second coordinate.
    t ← 0
    i ← 1
    while (t < W) ∧ (i ≤ n) do
        j ← P(i)[0]
        if t + w_j ≤ W then
            f(j) ← 1
            t ← t + w_j
        else
            f(j) ← (W − t) / w_j
            t ← W
    end
    return f
```

סימון: יהיו $W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי $\text{bknap}(k, W) = \max\left\{\sum_{i\in S} v_i \mid (S \subseteq [k]) \wedge \left(\sum_{i\in S} w_i \leq W\right)\right\}$.

טענה: יהיו $w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי

- יהי $m \geq 0$ אזי $\text{bknap}(0, m) = 0$.
- יהי $i \in [n]$ אזי $\text{bknap}(i, 0) = 0$.
- יהי $m \geq 0$ ויהי $i \in [n]$ אזי $\text{bknap}(i, m) = \begin{cases} \text{bknap}(i-1, m) & w_i > m \\ \max\{\text{bknap}(i-1, m), \text{bknap}(i-1, m-w_i) + v_i\} & w_i \leq m \end{cases}$.

מסקנה: יהיו $W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי חישוב $\text{bknap}(n, W)$ בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}(nW)$.

מסקנה אלגוריתם לבעיית 0/1 תרמיל הגב: יהיו $W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי

```
function ZeroOneKnapsack(W, w_1, ..., w_n, v_1, ..., v_n):
    k ← n
    w ← W
    S ← Set([n])
    S ← ∅
    while (k > 0) ∧ (w > 0) do
        if bknap(k, w) ≠ bknap(k − 1, w) then
            S ← S ∪ {k}
            k ← k − 1
            w ← w − w_k
        else
            k ← k − 1
    end
```

מסקנה: יהיו $W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n \geq 0$ אזי $\text{ZeroOneKnapsack}\left(W, w_1 \dots w_n, v_1 \dots v_n\right)$ פתרון לבעיית 0/1 תרמיל הגב.

רשת זרימה: יהי G גרף מכוון וממושקל $c \geq 0$ ותהיינה $s, t \in V$ אזי (V, E, c, s, t).

פונקציית קיבולת: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה אזי c.

קודקוד מקור: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה אזי s.

קודקוד בור: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה אזי t.

עודף זרימה: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה ותהא $f : E \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ אזי $\chi_f : V \to \mathbb{R}$ המוגדרת $\chi_f(v) = \sum_{\substack{u \in V \\ (u,v) \in E}} f((u,v)) - \sum_{\substack{u \in V \\ (v,u) \in E}} f((v,u))$.

פונקציית זרימה: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה אזי $f : E \to \mathbb{R}_{\geq 0}$ עבורה

- חסם קיבולת: $f \leq c$.
- שימור זרם: לכל $v \in V \backslash \{s, t\}$ מתקיים $\chi_f(v) = 0$.

בעיית הזרימה המקסימלית: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה אזי פונקציית זרימה f עבורה $\chi_f(t)$ מקסימלית.

חתך s-t: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה אזי (S, T) באשר $S, T \subseteq V$ וכן $S \uplus T = V$ וכן $s \in S$ וכן $t \in T$.

קשתות חוצות: תהא G רשת זרימה ויהי (S, T) חתך s-t אזי $E(S, T) = \{(u, v) \in E \mid (u \in S) \wedge (v \in T)\}$.

קשתות אחוריות: תהא G רשת זרימה ויהי (S, T) חתך s-t אזי $E(T, S) = \{(u, v) \in E \mid (u \in T) \wedge (v \in S)\}$.

קיבולת של חתך: יהי (S, T) חתך s-t אזי $c(S, T) = \sum_{e \in E(S,T)} c(e)$.

זרימה על פני חתך: יהי (S, T) חתך s-t אזי $f(S, T) = \sum_{e \in E(S,T)} f(e) - \sum_{e \in E(T,S)} f(e)$.

ערך/גודל של זרימה: תהא f זרימה אזי $|f| = f(V \backslash \{t\}, \{t\})$.

למה: תהא f זרימה ויהי (S, T) חתך s-t אזי $|f| = f(S, T)$.

מסקנה: תהא f זרימה אזי $|f| = f(\{s\}, V \backslash \{s\})$.

למה: תהא f זרימה ויהי (S, T) חתך s-t אזי $f(S, T) \leq c(S, T)$.

מסקנה: תהא f זרימה ויהי (S, T) חתך s-t עבורו $f(S, T) = c(S, T)$ אזי

- f זרימה מקסימלית.
- לכל חתך s-t (A, B) מתקיים $c((S, T)) \leq c((A, B))$.

מסלול ניתן להגדלה s-t: תהא f זרימה אזי $P \in \{s \to t\}$ באשר $f(e) < c(e)$ לכל $e \in P$.

טענה הגדלת מסלול: תהא f זרימה ויהי $P \in \{s \to t\}$ מסלול ניתן להגדלה s-t אזי קיימת פונקציית זרימה g עבורה $g_{\restriction_{E \backslash P}} = f_{\restriction_{E \backslash P}}$ וכן $|f| < |g|$.

זרימה חוסמת: פונקציית זרימה f עבורה לא קיים מסלול ניתן להגדלה s-t.

קשת אנטי־מקבילה: יהי G גרף מכוון ותהא $e \in E$ עבורה $e^{-1} \in E$ אזי e^{-1}.

רשת זרימה שיורית: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה חסרת קשתות אנטי־מקבילות ותהא f זרימה אזי (V, E_f, c_f, s, t) באשר

- $E_f = \{e \in E \mid c(e) > f(e)\} \cup E^{-1}$.
- פונקציית שיוריות הקיבולת: תהא $e \in E_f$ אזי $c_f(e) = \begin{cases} c(e) - f(e) & e \in E \\ f\left(e^{-1}\right) & e \in E^{-1} \end{cases}$.

רשת זרימה שיורית: תהא (V, E, c, s, t) רשת זרימה בעלת קשתות אנטי־מקבילות ותהא f זרימה אזי (V, E_f, c_f, s, t) באשר

- פונקציית שיוריות הקיבולת: תהא $e\in E$ אזי $c_f(e)=c(e)-f(e)+f(e^{-1})$.
- $E_f=\{e\in E\mid c_f(e)>0\}$.

הערה: יהיו $u,v\in V$ עבורם $(u,v)\notin E$ אזי $c((u,v))=0$.

סימון: תהא G רשת זרימה ותהא f זרימה אזי G_f הינה רשת הזרימה השיורית.

מסלול ניתן לשיפור s-t: תהא G רשת זרימה ותהא f זרימה אזי מסלול $P\in\{s\to t\}$ בגרף G_f.

מחסום/שיורית הקיבולת של מסלול: תהא f זרימה ויהי P מסלול ניתן לשיפור s-t אזי $c_f(P)=\min\{c_f(e)\mid e\in P\}$.

זרימה משופרת: תהא f זרימה ויהי P מסלול ניתן לשיפור s-t אזי $f_P(e)=\begin{cases}f(e)+c_f(P) & e\in P\\ f(e)-c_f(P) & e^{-1}\in P\\ f(e) & \text{else}\end{cases}$ לכל $e\in E(G)$.

למה: תהא f זרימה ויהי P מסלול ניתן לשיפור s-t אזי f_P זרימה של G וכן $|f_P|=|f|+c_f(P)$.

משפט: תהא f זרימה התב"ש
- f זרימה מקסימלית ב־G.
- לכל מסלול $P\in\{s\to t\}$ בגרף G_f מתקיים כי P אינו מסלול ניתן לשיפור s-t.
- קיים (S,T) חתך s-t מינימלי ל־G.

משפט זרימה מקסימלית קיבולת מינימלית: תהא G רשת זרימה אזי $\max\{|f|\mid \text{זרימה } f\}=\min\{c(S,T)\mid \text{חתך s-t } (S,T)\}$.

אלגוריתם פורד־פלקרסון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי

```
function FordFulkerson(V, E, c, s, t):
    f ← (E → ℝ)
    f ← 0
    while True do
        G_f ← ResidualNetwork(G, c, s, t, f)  // Construct it like any graph.
        π_{G_f} ← BFS(G, s)
        if {s → t} ∩ π_{G_f} = ∅ then return f
        else
            P ← {s → t} ∩ π_{G_f}  // The path is taken from π_{G_f}.
            f ← f_P
    end
```

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי $\text{FF}=\text{FordFulkerson}(V,E,c,s,t)$.

משפט: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה באשר $c(E)\subseteq\mathbb{N}$ אזי קיימת זרימה מקסימלית f באשר $f(E)\subseteq\mathbb{N}$.

טענה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה באשר $c(E)\subseteq\mathbb{N}$ אזי בכל איטרציה של FF מתקיים
- f זרימה של G.
- $f(E)\subseteq\mathbb{N}$.
- $c_f(P)\ge 1$.

משפט: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה באשר $c(E)\subseteq\mathbb{N}$ ותהא f זרימה מקסימלית באשר $f(E)\subseteq\mathbb{N}$ אזי
- FF פתרון לבעיית הזרימה המקסימלית לכל בחירת מסלולים באלגוריתם.
- FF עושה לכל היותר $|f|$ שיפורי מסלול.
- $\text{FF}(E)\subseteq\mathbb{N}$.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה באשר $c(E)\subseteq\mathbb{N}$ ותהא f זרימה מקסימלית באשר $f(E)\subseteq\mathbb{N}$ אזי סיבוכיות זמן הריצה של FF הינה $\mathcal{O}(|E|\,|f|)$.

זיווג: יהי G גרף לא מכוון אזי $M\subseteq E(G)$ עבורה לכל $e_1,e_2\in M$ מתקיים $|e_1\cap e_2|\ne 1$.

בעיית זיווג מקסימלי: יהי G גרף לא מכוון אזי $\arg\max\{|M|\mid G \text{ זיווג של } M\}$.

זיווג מושלם: יהי G גרף לא מכוון אזי זיווג $M\subseteq E(G)$ עבורו $\bigcup M=V(G)$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהיו $A,B\subseteq V(G)$ עבורם $A\uplus B=V(G)$ וכן לכל $e\in E(G)$ מתקיים $|e\cap A|=|e\cap B|=1$ אזי $G_L=A$ וכן $G_R=B$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהיו $s,t\notin V(G)$ אזי $V^\perp=V(G)\cup\{s,t\}$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי $E^\to=\{\langle v,u\rangle\mid (\{v,u\}\in E(G))\wedge(v\in G_L)\wedge(u\in G_R)\}$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהיו $s,t\notin V(G)$ אזי $E^\perp=(\{s\}\times G_L)\cup E^\to\cup(G_R\times\{t\})$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהיו $s,t\notin V(G)$ אזי $c^{\perp}:E^{\perp}\to\mathbb{R}_+$ המוגדרת $c^{\perp}_{\restriction(\{s\}\times G_L)\cup(G_R\times\{t\})}=1$ וכן $c^{\perp}_{\restriction E^{\rightarrow}}=\infty$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהיו $s,t\notin V(G)$ אזי $G^{\perp}=\left(V^{\perp},E^{\perp},c^{\perp},s,t\right)$.

אלגוריתם לבעיית זיווג מקסימלי בגרף דו־צדדי: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי

function BMMF(G):
  $(s,t)\not\leftarrow V(G)$
  $G^{\perp}\leftarrow(V^{\perp},E^{\perp},c^{\perp},s,t)$
  $f\leftarrow$ FordFulkerson$(G^{\perp})$
  return $\{e\in E(G)\mid f(e)=1\}$

טענה: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי BMMF(G) הינו זיווג מקסימלי.

טענה: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי BMMF(G) בעל סיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}(|E|\cdot|V|)$.

משפט: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהיו $s,t\notin V(G)$ אזי $\max\{|f|\mid G^{\perp}$ זרימה של $f\}=\max\{|M|\mid G$ זיווג של $M\}$.

כיסוי צמתים: יהי G גרף לא מכוון אזי $C\subseteq V(G)$ עבורה לכל $e\in E$ מתקיים $e\cap C\neq\varnothing$.

בעיית כיסוי צמתים מינימלי: יהי G גרף לא מכוון אזי $\arg\min\{|C|\mid G$ כיסוי צמתים של $C\}$.

למה: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי $\max\{|M|\mid G$ זיווג של $M\}\le\min\{|C|\mid G$ כיסוי צמתים של $C\}$.

אלגוריתם לבעיית כיסוי צמתים מינימלי בגרף דו־צדדי: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי

function BMVC(G):
  $(M,s,t,G^{\perp},f)\leftarrow$ BMMF(G)
  $C\leftarrow V(G)$
  for $\{u,v\}\in M\cap(G_L\times G_R)$ **do**
    if $\left\{\tau:s\to v\;\middle|\;G^{\perp}_f \text{ מסלול בגרף } \tau\right\}\neq\varnothing$ **then**
      $C\leftarrow C\cup\{v\}$
    else
      $C\leftarrow C\cup\{u\}$
  end
  return C

טענה: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי BMVC(G) הינו כיסוי צמתים.

טענה: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ויהי M זיווג מקסימלי אזי $|\text{BMVC}(G)|=|M|$.

מסקנה: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי BMVC(G) הינו כיסוי צמתים מינימלי.

משפט: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון אזי $\max\{|M|\mid G$ זיווג של $M\}=\min\{|C|\mid G$ כיסוי צמתים של $C\}$.

סימון: יהי G גרף מכוון ויהיו $s,t\in V$ אזי $\text{DP}_{s,t}=\max\{n\in\mathbb{N}\mid t$־ל s־קיימים n מסלולים זרים בקשתות מ$\}$.

סימון: יהי G גרף מכוון ויהיו $s,t\in V$ אזי $\text{DE}_{s,t}=\min\{n\in\mathbb{N}\mid t$־ל s־קיימות n קשתות שאם נסירן לא יהיה מסלול מ$\}$.

רשת 0/1: יהי G גרף מכוון ויהיו $s,t\in V$ אזי $(V,E,1,s,t)$.

טענה: יהי G גרף מכוון ויהיו $s,t\in V$ אזי $\text{DP}_{s,t}=\max\{|f|\mid$ זרימה ברשת 0/1 $f\}$.

טענה: יהי G גרף מכוון ויהיו $s,t\in V$ אזי $\text{DE}_{s,t}=\min\{c(S,T)\mid$ חתך s-t ברשת 0/1 $(S,T)\}$.

מסקנה משפט מנגר: יהי G גרף מכוון ויהיו $s,t\in V$ אזי $\text{DP}_{s,t}=\text{DE}_{s,t}$.

סימון: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון ותהא $A\subseteq G_L$ אזי $N(A)=\{y\in G_R\mid(A\times\{y\})\cap E\neq\varnothing\}$.

משפט החתונה/הול: יהי G גרף דו־צדדי לא מכוון באשר $|G_L|=|G_R|$ אזי (קיים זיווג מושלב ב־G)$\Longleftrightarrow$(לכל $A\subseteq G_L$ מתקיים $|A|\le|N(A)|$).

גרף k־קשיר בקשתות: יהי $k\in\mathbb{N}_+$ אזי גרף מכוון G עבורו לכל $u,v\in G$ קיימים k מסלולים זרים בקשתות מ־u ל־v.

אלגוריתם לבדיקת k־קשירות בקשתות: יהי $k\in\mathbb{N}_+$ ויהי G גרף מכוון אזי

```
function kConnected(k, G):
    v ← V
    for u ∈ V\{v} do
        /* The following FordFulkerson calls will return True if the flow size is bigger then k after k augmenting
           paths else False                                                                                      */
        b_1 ← FordFulkerson(V, E, 1, v, u)
        b_2 ← FordFulkerson(V, E, 1, u, v)
        if (¬b_1) ∨ (¬b_2) then  return False
    end
    return True
```

טענה: יהי $k\in\mathbb{N}_+$ ויהי G גרף מכוון אזי (G גרף k־קשיר בקשתות)$\Longleftrightarrow$($\text{kConnected}\left(G\right)=\text{True}$).

טענה: יהי $k\in\mathbb{N}_+$ ויהי G גרף מכוון אזי סיבוכיות זמן הריצה של $\text{kConnected}\left(G\right)$ הינה $\mathcal{O}\left(\left|V\right|\cdot k\left|E\right|\right)$.

פונקציית פרה־זרימה/קדם זרימה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי $f:E\to\mathbb{R}_{\geq0}$ עבורה
- חסם קיבולת: $f\leq c$.
- לכל $v\in V\backslash\left\{s,t\right\}$ מתקיים $\chi_f\left(v\right)\geq0$.

צומת גולשת/בעלת עודף זרימה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה ותהא f פונקציית קדם זרימה אזי $v\in V\backslash\left\{s,t\right\}$ עבורה $\chi_f\left(v\right)>0$.

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה חסרת קשתות אנטי־מקבילות ותהא f קדם זרימה אזי $E_f=\left\{e\in E\mid c\left(e\right)>f\left(e\right)\right\}\cup E^{-1}$.

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה בעלת קשתות אנטי־מקבילות ותהא f קדם זרימה אזי $E_f=E_f=\left\{e\in E\mid c_f\left(e\right)>0\right\}$.

פונקציית שיוריות הקיבולת: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה ותהא f קדם זרימה אזי $c_f:E_f\to\mathbb{R}_+$ המוגדרת $c_f\left(e\right)=\begin{cases}c(e)-f(e) & e\in E\\ f\left(e^{-1}\right) & e\in E^{-1}\end{cases}$.

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ויהיו $u,v\in V$ אזי $\Delta_{u,v}=\min\left\{\chi_f\left(u\right),c_f\left(\left(u,v\right)\right)\right\}$.

אלגוריתם דחיפה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ויהיו $u,v\in V$ אזי

```
function Push((V, E, c, s, t), f, u, v):
    f* ← f
    if (u, v) ∈ E then
    |   f*((u, v)) ← f((u, v)) + Δ_{u,v}
    if (v, u) ∈ E then
    |   f*((v, u)) ← f((v, u)) − Δ_{u,v}
    return f*
```

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ויהיו $u,v\in V$ אזי $\text{Push}\left(f,u,v\right)=\text{Push}\left(\left(V,E,c,s,t\right),f,u,v\right)$.

טענה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ויהיו $u,v\in V$ אזי $\text{Push}\left(f,u,v\right)$ קדם זרימה.

טענה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ויהיו $u,v\in V$ אזי $\chi_{\text{Push}(f,u,v)}\left(u\right)=\chi_f\left(u\right)-\Delta_{u,v}$.

דחיפה מרווה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ויהיו $u,v\in V$ עבורם $\Delta_{u,v}=c_f\left(\left(u,v\right)\right)$ אזי $\text{Push}\left(f,u,v\right)$.

פונקציית גובה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה ותהא f קדם זרימה אזי $h:V\to\mathbb{N}$ עבורה
- $h\left(s\right)=\left|V\right|$.
- $h\left(t\right)=0$.
- יהי $\left(u,v\right)\in E_f$ אזי $h\left(u\right)\leq h\left(v\right)+1$.

קשת קבילה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה ותהא f קדם זרימה אזי $\left(u,v\right)\in E_f$ עבורה $\chi_f\left(u\right)>0$ וכן $h\left(u\right)=h\left(v\right)+1$.

אלגוריתם שינוי שם: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ותהא $u\in V$ אזי

```
function Relabel((V, E, c, s, t), f, h, u):
    h* ← h
    h*(u) ← min{h(v) | (u, v) ∈ E_f} + 1
    return h*
```

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ותהא $u\in V$ אזי $\text{Relabel}\left(f,h,u\right)=\text{Push}\left(\left(V,E,c,s,t\right),f,h,u\right)$.

טענה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ותהא $u\in V$ אזי
- יהי $(u,v)\in E_f$ אזי $\text{Relabel}\left(f,h,u\right)\left(u\right)\le\text{Relabel}\left(f,h,u\right)\left(v\right)+1$.
- יהי $(w,u)\in E_f$ אזי $\text{Relabel}\left(f,h,u\right)\left(w\right)\le\text{Relabel}\left(f,h,u\right)\left(u\right)+1$.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ותהא $u\in V\backslash\left\{s,t\right\}$ אזי $\text{Relabel}\left(f,h,u\right)$ פונקציית גובה.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ותהא $u\in V\backslash\left\{s,t\right\}$ אזי קיימת $(u,v)\in E_f$ קבילה ביחס ל־$\text{Relabel}\left(f,h,u\right)$.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ותהיינה $u,v\in V$ אזי $h\left(u\right)\le h\left(v\right)+\delta_{G_f}\left(u,v\right)$.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ויהי $u\in V$ עבורו קיים מסלול מ־u ל־t ב־G_f אזי $h\left(u\right)\le\left|V\right|-1$.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה תהא h פונקציית גובה ויהי $u\in V$ עבורו קיים מסלול מ־u ל־s ב־G_f אזי $h\left(u\right)\le2\left|V\right|-1$.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ותהא h פונקציית גובה אזי לא קיים מסלול מ־s ל־t ב־G_f.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ותהא $u\in V$ באשר $\chi_f\left(u\right)>0$ אזי קיים מסלול P מ־s ל־u ב־G עבורו $f\left(e\right)>0$ לכל $e\in P$.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ותהא $u\in V$ באשר $\chi_f\left(u\right)>0$ אזי קיים מסלול P מ־u ל־s ב־G_f.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה תהא f קדם זרימה ותהא $u\in V$ באשר $\chi_f\left(u\right)>0$ אזי $h\left(u\right)\le2\left|V\right|-1$.

אלגוריתם דחיפה ושינוי שם: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי

```
function GoldbergTarjan((V,E,c,s,t)):
    f ← (E → ℝ₊)
    f ← 0
    for (s,v) ∈ E do
        f((s,v)) ← c((s,v))
    end
    h ← (V → ℕ)
    h ← 0
    h(s) ← |V|
    while {u ∈ V\{s,t} | χ_f(u) > 0} ≠ ∅ do
        u ← {u ∈ V\{s,t} | χ_f(u) > 0}
        if {(u,v) ∈ E_f | h(u) = h(v) + 1} ≠ ∅ then
            (u,v) ← {(u,v) ∈ E_f | h(u) = h(v) + 1}
            f ← Push(f,u,v)
        else
            h ← Relabel(f,h,u)
    end
    return f
```

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי $f_s:E\to\mathbb{R}_+$ המוגדרת $f_s\left(\left(u,v\right)\right)=\begin{cases}c((u,v)) & u=s\\ 0 & \text{else}\end{cases}$.

סימון: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי $\mathbb{1}_s:V\to\mathbb{N}$ המוגדרת $\mathbb{1}_s\left(u\right)=\begin{cases}1 & u=s\\ 0 & \text{else}\end{cases}$.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי $\left|V\right|\cdot\mathbb{1}_s$ פונקציית גובה וכן לא קיים מסלול מ־s ל־t ב־G_{f_s}.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי לאחר כל איטרציה של GoldbergTarjan מתקיים
- f הינה קדם זרימה.
- h פונקציית גובה.
- לא קיים מסלול מ־s ל־t ב־G_f.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי GoldbergTarjan קוראת לפונקציה Relabel לכל היותר $2\cdot\left|V\right|^2$ פעמים.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי GoldbergTarjan מבצעת דחיפה מרווה לכל היותר $2\left|E\right|\left|V\right|$ פעמים.

למה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי GoldbergTarjan מבצעת דחיפה לא מרווה לכל היותר $2\left|V\right|\cdot2\left(\left|E\right|\left|V\right|+\left|V\right|^2\right)$ פעמים.

משפט: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי GoldbergTarjan הינה זרימה מקסימלית.

טענה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי ניתן לממש את GoldbergTarjan עם List בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|E|\cdot|V|^2\right)$.

הערה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי ניתן לממש את GoldbergTarjan עם Dynamic Trees בסיבוכיות זמן ריצה $\mathcal{O}\left(|E|\,|V|\log\left(|V|\right)\right)$.

סימון: תהיינה $x,y\in\mathbb{R}^n$ עבורן $x_i\le y_i$ לכל $i\in[n]$ אזי $x\le y$.

סימון: תהיינה $x,y\in\mathbb{R}^n$ עבורן $x_i\ge y_i$ לכל $i\in[n]$ אזי $x\ge y$.

תוכנה לינארית: יהיו $n,m,k,\ell\in\mathbb{N}$ יהי $c\in\mathbb{R}^n$ תהא $P\in M_{m\times n}(\mathbb{R})$ יהי $p\in\mathbb{R}^m$ תהא $Q\in M_{k\times n}(\mathbb{R})$ יהי $q\in\mathbb{R}^k$ תהא $R\in M_{\ell\times n}(\mathbb{R})$ יהי $r\in\mathbb{R}^\ell$ אזי (c,P,p,Q,q,R,r).

בעיית תכנות לינארי: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) תוכנה לינארית אזי מציאת נקודת קיצון של c^Tx תחת ההנחות $\{Px\le p,Qx=q,Rx\ge r\}$.

בעיית תכנות לינארי מקסימלית: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) תוכנה לינארית אזי מציאת נקודת מקסימום של c^Tx תחת ההנחות $\{Px\le p,Qx=q,Rx\ge r\}$.

בעיית תכנות לינארי מינימלית: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) תוכנה לינארית אזי מציאת נקודת מינימום של c^Tx תחת ההנחות $\{Px\le p,Qx=q,Rx\ge r\}$.

הערה: מכאן והלאה נשתמש במונח תוכנה לינארית גם עבור בעיית תכנות לינארי.

סימון: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) בעיית תכנות לינארית מקסימלית אזי

$$\begin{aligned}\max\quad & c^Tx\\ \text{s.t.}\quad & Px\le p\\ & Qx=q\\ & Rx\ge r\end{aligned}$$

סימון: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) בעיית תכנות לינארית מינימלית אזי

$$\begin{aligned}\min\quad & c^Tx\\ \text{s.t.}\quad & Px\le p\\ & Qx=q\\ & Rx\ge r\end{aligned}$$

פתרון פיזיבילי של תוכנה לינארית: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) תוכנה לינארית אזי $x\in\mathbb{R}^n$ עבורו $Px\le p$ וכן $Qx=q$ וכן $Rx\ge r$.

פתרון אופטימלי של תוכנה לינארית: תהא LP תוכנה לינארית אזי $x\in\mathbb{R}^n$ המהווה פתרון של בעיית התכנות הלינארי.

תוכנה לינארית פיזבילית: תוכנה לינארית LP עבורה קיים פתרון אופטימלי.

תוכנה לינארית מקסימלית חסומה: תוכנה לינארית (c,P,p,Q,q,R,r) עבורה קיים $B\in\mathbb{R}$ המקיים כי לכל פתרון פיזיבילי $x\in\mathbb{R}^n$ מתקיים $c^Tx\le B$.

משפט: תהא LP תוכנה לינארית מקסימלית אזי (LP בעלת פתרון אופטימלי)$\Longleftrightarrow$(LP חסומה ופיזיבילית).

תוכנה לינארית בצורה סטנדרטית: יהיו $n,m\in\mathbb{N}$ יהי $c\in\mathbb{R}^n$ תהא $A\in M_{m\times n}(\mathbb{R})$ ויהי $b\in\mathbb{R}^m$ אזי התוכנה הלינארית המקסימלית $(c,A,b,0,0,I_n,0)$.

הערה: יהיו $n,m\in\mathbb{N}$ יהי $c\in\mathbb{R}^n$ תהא $A\in M_{m\times n}(\mathbb{R})$ ויהי $b\in\mathbb{R}^m$ אזי $(c,A,b,0,0,I_n,0)$ הינה

$$\begin{aligned}\max\quad & c^Tx\\ \text{s.t.}\quad & Ax\le b\\ & x\ge 0\end{aligned}$$

טענה: תהא LP תוכנה לינארית אזי קיימת תוכנה לינארית בצורה סטנדרטית SLP אשר שקולה ל־LP.

מצולע/פאון/פוליהדרון הפיזביליות: תהא (c,P,p,Q,q,R,r) תוכנה לינארית אזי $\{Px\le p,Qx=q,Rx\ge r\}$.

קבוצה קמורה: קבוצה $K\subseteq\mathbb{R}^n$ עבורה לכל $x,y\in K$ ולכל $\alpha\in[0,1]$ מתקיים $\alpha x+(1-\alpha)y\in K$.

נקודה קיצונית בקבוצה: תהא $K\subseteq\mathbb{R}^n$ אזי $x\in K$ עבורה לכל $y,z\in K$ ולכל $\alpha\in(0,1)$ מתקיים $x\neq\alpha y+(1-\alpha)z$.

קודקוד של פאון: יהי $P\subseteq\mathbb{R}^n$ פאון אזי נקודה קיצונית $x\in P$.

תוכנה לינארית בצורה משוואתית: יהיו $n,m\in\mathbb{N}$ יהי $c\in\mathbb{R}^n$ תהא $A\in M_{m\times n}(\mathbb{R})$ ויהי $b\in\mathbb{R}^m$ אזי התוכנה הלינארית $(c,0,0,A,b,I_n,0)$.

הערה: יהיו $n,m\in\mathbb{N}$ יהי $c\in\mathbb{R}^n$ תהא $A\in M_{m\times n}(\mathbb{R})$ ויהי $b\in\mathbb{R}^m$ אזי $(c,0,0,A,b,I_n,0)$ הינה

$$\begin{aligned}\max\quad & c^Tx\\ \text{s.t.}\quad & Ax=b\\ & x\geq 0\end{aligned}$$

צורת סלאק/צורה רפויה של תוכנה לינארית סטנדרטית: תהא $(c,A,b,0,0,I_n,0)$ תוכנה לינארית בצורה סטנדרטית אזי $\left(\left(\begin{smallmatrix}c\\0\end{smallmatrix}\right),0,0,(A|I_m),b,I_{n+m},0\right)$.

הערה: תהא $(c,A,b,0,0,I_n,0)$ תוכנה לינארית בצורה סטנדרטית אזי $\left(\left(\begin{smallmatrix}c\\0\end{smallmatrix}\right),0,0,(A|I_m),b,I_{n+m},0\right)$ הינה

$$\begin{aligned}\max\quad & c^Tx\\ \text{s.t.}\quad & Ax+s=b\\ & \left(\begin{smallmatrix}x\\s\end{smallmatrix}\right)\geq 0\end{aligned}$$

משתנים בסיסיים בצורה רפויה: תהא SF צורה רפויה אזי $\{x_{n+1},\ldots,x_{n+m}\}$ בבעיית התכנות הלינארי.

משתנים לא בסיסיים בצורה רפויה: תהא SF צורה רפויה אזי $\{x_1,\ldots,x_n\}$ בבעיית התכנות הלינארי.

טענה צורה רפויה: תהא SLP תוכנה לינארית בצורה סטנדרטית ויהי $x\in\mathbb{R}^n$ אזי (קיים $y\in\mathbb{R}^m$ עבורו $\left(\begin{smallmatrix}x\\y\end{smallmatrix}\right)$ פתרון פיזבילי של הצורה הרפויה)$\iff$(x פתרון פיזבילי של SLP).

אלגוריתם סימפלקס: ...

טענה: בעיית הזרימה המקסימלית הינה בעיית תכנות לינארי מקסימלית.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה אזי בעיית הזרימה המקסימלית הינה

$$\begin{aligned}\max\quad & \sum_{\substack{u\in V\\(u,v)\in E}}f((u,t))-\sum_{\substack{u\in V\\(v,u)\in E}}f((v,t))\\ \text{s.t.}\quad & \sum_{\substack{u\in V\\(u,v)\in E}}f((u,v))-\sum_{\substack{u\in V\\(v,u)\in E}}f((v,u))=0\qquad,\forall v\in V\backslash\{s,t\}\\ & f((u,v))\leq c((u,v))\qquad,\forall(u,v)\in E\\ & f((u,v))\geq 0\qquad,\forall(u,v)\in E\end{aligned}$$

רשת זרימה בעלת עלות: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה ותהא $a:E\to\mathbb{R}$ אזי (V,E,c,s,t,a).

עלות זרימה: תהא (V,E,c,s,t) רשת זרימה ותהא f זרימה אזי $a\cdot f$.

בעיית העלות המינימלית: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות ויהי $d\in\mathbb{N}_+$ אזי פונקציית זרימה f עבורה $\chi_f(t)=d$ וכן $\sum_{e\in E}a(e)\cdot f(e)$ מינימלית.

טענה: בעיית העלות המינימלית הינה בעיית תכנות לינארי מינימלית.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות ויהי $d\in\mathbb{N}_+$ אזי בעיית העלות המינימלית הינה

$$
\begin{aligned}
\min \quad & \sum_{(u,v)\in E} a\left((a,v)\right)\cdot f\left((a,v)\right) \\
\text{s.t.} \quad & \sum_{\substack{u\in V\\(u,v)\in E}} f\left((u,t)\right) - \sum_{\substack{u\in V\\(v,u)\in E}} f\left((v,t)\right) = d \\
& \sum_{\substack{u\in V\\(u,v)\in E}} f\left((u,v)\right) - \sum_{\substack{u\in V\\(v,u)\in E}} f\left((v,u)\right) = 0 \qquad ,\forall v\in V\setminus\{s,t\} \\
& f\left((u,v)\right) \le c\left((u,v)\right) \qquad ,\forall (u,v)\in E \\
& f\left((u,v)\right) \ge 0 \qquad ,\forall (u,v)\in E
\end{aligned}
$$

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות יהי $d\in\mathbb{N}_+$ ותהא f זרימה מקסימלית של (V,E,c,s,t) אזי (בעיית העלות המינימלית פיזבילית)$\Longleftrightarrow$($|f|\ge d$).

טענה: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות ויהי $d\in\mathbb{N}_+$ עבורו בעיית העלות המינימלית פיזבילית אזי בעיית העלות המינימלית בעיית פתרון אופטימלי.

בעיית העלות המינימלית עם היצע וביקוש: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות ותהא $d:V\to\mathbb{Z}$ אזי פונקציה $f:E\to\mathbb{R}_+$ עבורה $f\le c$ וכן $\chi_f=d$ וכן $\sum_{e\in E} a(e)\cdot f(e)$ מינימלית.

טענה: בעיית העלות המינימלית עם היצע וביקוש הינה בעיית תכנות לינארי מינימלית.

מסקנה: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות ותהא $d:V\to\mathbb{Z}$ אזי בעיית העלות המינימלית עם היצע וביקוש הינה

$$
\begin{aligned}
\min \quad & \sum_{(u,v)\in E} a\left((a,v)\right)\cdot f\left((a,v)\right) \\
\text{s.t.} \quad & \sum_{\substack{u\in V\\(u,v)\in E}} f\left((u,v)\right) - \sum_{\substack{u\in V\\(v,u)\in E}} f\left((v,u)\right) = d(v) \qquad ,\forall v\in V \\
& f\left((u,v)\right) \le c\left((u,v)\right) \qquad ,\forall (u,v)\in E \\
& f\left((u,v)\right) \ge 0 \qquad ,\forall (u,v)\in E
\end{aligned}
$$

טענה: תהא (V,E,c,s,t,a) רשת זרימה בעלת עלות ותהא $d:V\to\mathbb{Z}$ עבורה בעיית העלות המינימלית עם היצע וביקוש פיזבילית אזי $\sum_{v\in V} d(v)=0$.

בעיית הזרימה הרב־סחורתית המקסימלית: יהי G גרף מכוון וממושקל $c\ge 0$ יהי $k\in\mathbb{N}_+$ ויהיו $s_1\ldots s_k,t_1\ldots t_k\in V$ ותהא $d:[k]\to\mathbb{N}_+$ אזי

$$
\begin{aligned}
\max \quad & \alpha \\
\text{s.t.} \quad & \sum_{u\in V} f\left((u,t_i),i\right) - \sum_{u\in V} f\left((t_i,u),i\right) = \alpha\cdot d(i) \qquad ,\forall i\in[k] \\
& \sum_{\substack{u\in V\\(u,v)\in E}} f\left((u,v),i\right) - \sum_{\substack{u\in V\\(v,u)\in E}} f\left((v,u),i\right) = 0 \qquad ,\forall i\in[k].\forall v\in V\setminus\{s_i,t_i\} \\
& \sum_{i=1}^{k} f\left((u,v),i\right) \le c\left((u,v)\right) \qquad ,\forall (u,v)\in E \\
& f\left((u,v),i\right) \ge 0 \qquad ,\forall i\in[k].\forall (u,v)\in E
\end{aligned}
$$

פונקציית תת־משקל: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ חסר מעגלים שליליים ויהי $s\in V$ עבורו $\delta(s,v)<\infty$ לכל $v\in V$ אזי $y:V\to\mathbb{R}$ עבורה $y(s)=0$ וכן $y(e_2)\le y(e_1)+\ell(e)$ לכל $e\in E$.

למה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ חסר מעגלים שליליים יהי $s\in V$ עבורו $\delta\left(s,v\right)<\infty$ לכל $v\in V$ ותהא $y:V\to\mathbb{R}$ תת־משקל אזי $u\left(v\right)\le\delta_{\ell}\left(v\right)$ לכל $v\in V$.

קשת הדוקה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ חסר מעגלים שליליים יהי $s\in V$ עבורו $\delta\left(s,v\right)<\infty$ לכל $v\in V$ ותהא $y:V\to\mathbb{R}$ תת־משקל אזי קשת $e\in E$ עבורה $y\left(e_{2}\right)=y\left(e_{1}\right)+\ell\left(e\right)$.

למה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ חסר מעגלים שליליים יהי $s\in V$ עבורו $\delta\left(s,v\right)<\infty$ לכל $v\in V$ תהא $y:V\to\mathbb{R}$ תת־משקל ויהי $u\in V$ עבורו קיים מסלול σ מ־s ל־u המכיל רק קשתות הדוקות אזי $y\left(u\right)=\delta_{\ell}\left(s,u\right)$.

מסקנה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ חסר מעגלים שליליים יהי $s\in V$ עבורו $\delta\left(s,v\right)<\infty$ לכל $v\in V$ ותהא $y:V\to\mathbb{R}$ תת־משקל אזי y הינה פונקציית פוטנציאל פיזבילית.

טענה: בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא הינה בעיית תכנות לינארי מינימלית.

מסקנה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ ויהי $s\in V$ אזי בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא הינה

$$\begin{aligned}
\max\quad & \sum_{u\in V}y(u)\\
\text{s.t.}\quad & y(v)-y(u)\le\ell(u,v) & ,\forall(u,v)\in E\\
& y(s)=0
\end{aligned}$$

משפט: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ חסר מעגלים שליליים ויהי $s\in V$ עבורו $\delta\left(s,v\right)<\infty$ לכל $v\in V$ אזי

- בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא בעלת פתאון אופטימלי.
- יהי y פתרון אופטימלי של בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא אזי $y\left(u\right)=\delta_{\ell}\left(s,u\right)$ לכל $u\in V$.

טענה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ בעל מעגל שלילי ויהי $s\in V$ אזי בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא לא פיזבילית.

טענה: יהי G גרף מכוון ממושקל ℓ ויהי $s\in V$ עבורו קיים $u\in V$ המקיים $\delta\left(s,u\right)=\infty$ אזי בעיית המסלולים הקצרים מנקודת מוצא לא חסומה.