Algoritmos y Estructuras de Datos II

Algoritmos voraces sobre grafos

Clase de hoy

- Árboles generadores de costo mínimo
 - Algoritmo de Prim

- Camino de costo mínimo
 - Algoritmo de Dijkstra

- Sea G = (V, A) un grafo conexo no dirigido con un costo no negativo asociado a cada arista.
- Se dice que T ⊆ A es un árbol generador (intuitivamente, un tendido) si el grafo (V, T) es conexo y no contiene ciclos.
- Su costo es la suma de los costos de sus aristas.
- Se busca T tal que su costo sea mínimo.

- Sea G = (V, A) un grafo conexo no dirigido con un costo no negativo asociado a cada arista.
- Se dice que T ⊆ A es un árbol generador (intuitivamente, un tendido) si el grafo (V, T) es conexo y no contiene ciclos.
- Su costo es la suma de los costos de sus aristas.
- Se busca T tal que su costo sea mínimo.

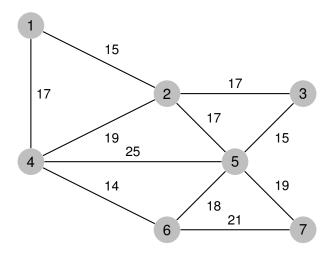
- Sea G = (V, A) un grafo conexo no dirigido con un costo no negativo asociado a cada arista.
- Se dice que T ⊆ A es un árbol generador (intuitivamente, un tendido) si el grafo (V, T) es conexo y no contiene ciclos.
- Su costo es la suma de los costos de sus aristas.
- Se busca T tal que su costo sea mínimo.

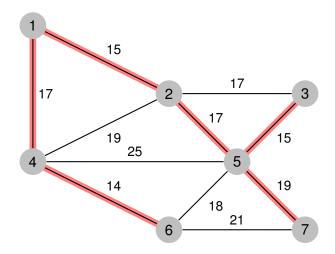
- Sea G = (V, A) un grafo conexo no dirigido con un costo no negativo asociado a cada arista.
- Se dice que T ⊆ A es un árbol generador (intuitivamente, un tendido) si el grafo (V, T) es conexo y no contiene ciclos.
- Su costo es la suma de los costos de sus aristas.
- Se busca T tal que su costo sea mínimo.

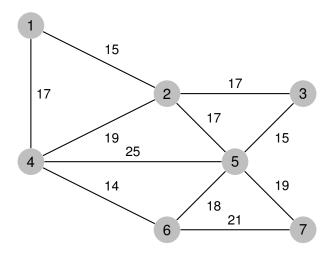
- El problema de encontrar un árbol generador de costo mínimo tiene numerosas aplicaciones en la vida real.
- Cada vez que se quiera realizar un tendido (eléctrico, telefónico, etc) se quieren unir distintas localidades de modo que requiera el menor costo en instalaciones (por ejemplo, cables) posible.
- Se trata de realizar el tendido siguiendo la traza de un árbol generador de costo mínimo.

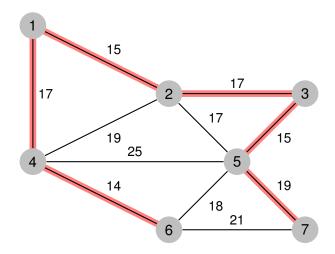
- El problema de encontrar un árbol generador de costo mínimo tiene numerosas aplicaciones en la vida real.
- Cada vez que se quiera realizar un tendido (eléctrico, telefónico, etc) se quieren unir distintas localidades de modo que requiera el menor costo en instalaciones (por ejemplo, cables) posible.
- Se trata de realizar el tendido siguiendo la traza de un árbol generador de costo mínimo.

- El problema de encontrar un árbol generador de costo mínimo tiene numerosas aplicaciones en la vida real.
- Cada vez que se quiera realizar un tendido (eléctrico, telefónico, etc) se quieren unir distintas localidades de modo que requiera el menor costo en instalaciones (por ejemplo, cables) posible.
- Se trata de realizar el tendido siguiendo la traza de un árbol generador de costo mínimo.









Hay dos grandes ideas de cómo resolverlo:

- La de Prim: se parte desde un vértice origen y se va extendiendo el tendido a partir de ahí:
 - en cada paso se une el tendido ya existente con alguno de los vértices aún no alcanzados, seleccionando la arista de menor costo capaz de incorporar un nuevo vértice
- La de Kruskal: se divide el grafo en distintas componentes (originariamente una por cada vértice) y se van uniendo componentes,
 - en cada paso se selecciona la arista de menor costo capaz de unir componentes.

Hay dos grandes ideas de cómo resolverlo:

- La de Prim: se parte desde un vértice origen y se va extendiendo el tendido a partir de ahí:
 - en cada paso se une el tendido ya existente con alguno de los vértices aún no alcanzados, seleccionando la arista de menor costo capaz de incorporar un nuevo vértice
- La de Kruskal: se divide el grafo en distintas componentes (originariamente una por cada vértice) y se van uniendo componentes,
 - en cada paso se selecciona la arista de menor costo capaz de unir componentes.



Hay dos grandes ideas de cómo resolverlo:

- La de Prim: se parte desde un vértice origen y se va extendiendo el tendido a partir de ahí:
 - en cada paso se une el tendido ya existente con alguno de los vértices aún no alcanzados, seleccionando la arista de menor costo capaz de incorporar un nuevo vértice
- La de Kruskal: se divide el grafo en distintas componentes (originariamente una por cada vértice) y se van uniendo componentes,
 - en cada paso se selecciona la arista de menor costo capaz de unir componentes.



Hay dos grandes ideas de cómo resolverlo:

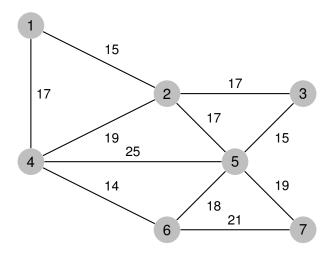
- La de Prim: se parte desde un vértice origen y se va extendiendo el tendido a partir de ahí:
 - en cada paso se une el tendido ya existente con alguno de los vértices aún no alcanzados, seleccionando la arista de menor costo capaz de incorporar un nuevo vértice
- La de Kruskal: se divide el grafo en distintas componentes (originariamente una por cada vértice) y se van uniendo componentes,
 - en cada paso se selecciona la arista de menor costo capaz de unir componentes.

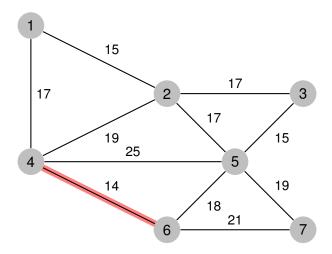
Hay dos grandes ideas de cómo resolverlo:

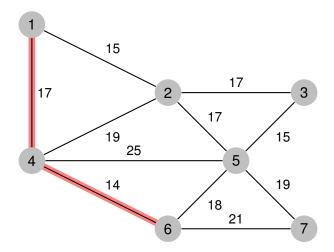
- La de Prim: se parte desde un vértice origen y se va extendiendo el tendido a partir de ahí:
 - en cada paso se une el tendido ya existente con alguno de los vértices aún no alcanzados, seleccionando la arista de menor costo capaz de incorporar un nuevo vértice
- La de Kruskal: se divide el grafo en distintas componentes (originariamente una por cada vértice) y se van uniendo componentes,
 - en cada paso se selecciona la arista de menor costo capaz de unir componentes.

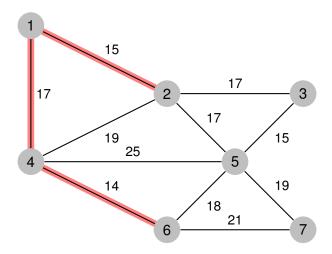
Hay dos grandes ideas de cómo resolverlo:

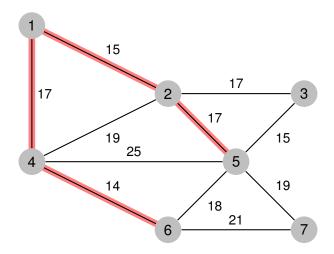
- La de Prim: se parte desde un vértice origen y se va extendiendo el tendido a partir de ahí:
 - en cada paso se une el tendido ya existente con alguno de los vértices aún no alcanzados, seleccionando la arista de menor costo capaz de incorporar un nuevo vértice
- La de Kruskal: se divide el grafo en distintas componentes (originariamente una por cada vértice) y se van uniendo componentes,
 - en cada paso se selecciona la arista de menor costo capaz de unir componentes.

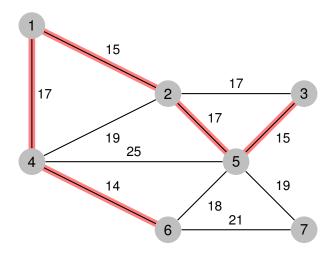


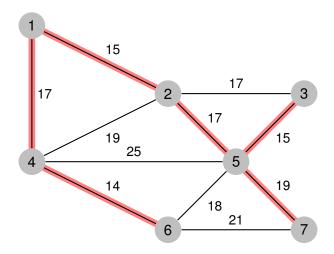












Implementación del Algoritmo de Prim

Podemos representar los grafos como una tupla con dos conjuntos: uno para los vértices y otro para las aristas.

```
type Vertex = Nat
```

```
type Edge = tuple
```

v1 : Vertex v2 : Vertex cost : Nat

end tuple

```
type Graph = tuple
```

vertices : Set of Vertex edges : Set of Edge

end tuple



Implementación del Algoritmo de Prim

```
fun Prim(G : Graph, k: Vertex) ret T: Set of Edge
   var c: Edge
   var C: Set of Vertex
   C:= copy set(G.vertices)
   elim(C,k)
   T:= empty set()
   do (not is empty set(C)) \rightarrow
            c := "selecciono arista de costo mínimo tal que
                 c.v1 \in C y c.v2 \notin C, ó c.v2 \in C y c.v1 \notin C"
            if member(c.v1,C)
              then elim(C,c.v1)
              else elim(C,c.v2)
            add(T,c)
   fi
   od
end fun
```

Camino de costo mínimo

- Sea G = (V, A) un grafo dirigido con costos no negativos en sus aristas, y sea $v \in V$ uno de sus vértices.
- Se busca obtener los caminos de menor costo desde v hacia cada uno de los demás vértices.

Camino de costo mínimo

- Sea G = (V, A) un grafo dirigido con costos no negativos en sus aristas, y sea $v \in V$ uno de sus vértices.
- Se busca obtener los caminos de menor costo desde v hacia cada uno de los demás vértices.

- El algoritmo de Dijkstra realiza una secuencia de n pasos, donde n es el número de vértices.
- En cada paso, "aprende" el camino de menor costo desde
 v a un nuevo vértice.
- A ese nuevo vértice lo pinta de azul.
- Tras esos n pasos, conoce los costos de los caminos de menor costo a cada uno de los vértices.

- El algoritmo de Dijkstra realiza una secuencia de n pasos, donde n es el número de vértices.
- En cada paso, "aprende" el camino de menor costo desde
 v a un nuevo vértice.
- A ese nuevo vértice lo pinta de azul.
- Tras esos n pasos, conoce los costos de los caminos de menor costo a cada uno de los vértices.

- El algoritmo de Dijkstra realiza una secuencia de n pasos, donde n es el número de vértices.
- En cada paso, "aprende" el camino de menor costo desde
 v a un nuevo vértice.
- A ese nuevo vértice lo pinta de azul.
- Tras esos n pasos, conoce los costos de los caminos de menor costo a cada uno de los vértices.

- El algoritmo de Dijkstra realiza una secuencia de n pasos, donde n es el número de vértices.
- En cada paso, "aprende" el camino de menor costo desde
 v a un nuevo vértice.
- A ese nuevo vértice lo pinta de azul.
- Tras esos n pasos, conoce los costos de los caminos de menor costo a cada uno de los vértices.

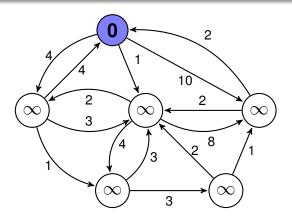
- Tratemos de entenderlo a través de un ejemplo.
- En casa paso, en los vértices azules anotamos el costo del camino de menor costo de v a ese vértice.
- En casa paso, en los vértices blancos anotamos el costo del camino azul de menor costo de v a ese vértice.
- Un camino azul es uno que a lo sumo tiene al vértice destino blanco, sus otros vértices son azules.

- Tratemos de entenderlo a través de un ejemplo.
- En casa paso, en los vértices azules anotamos el costo del camino de menor costo de v a ese vértice.
- En casa paso, en los vértices blancos anotamos el costo del camino azul de menor costo de v a ese vértice.
- Un camino azul es uno que a lo sumo tiene al vértice destino blanco, sus otros vértices son azules.

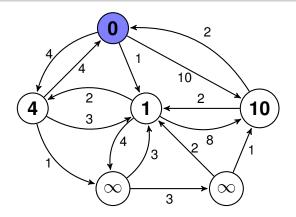
- Tratemos de entenderlo a través de un ejemplo.
- En casa paso, en los vértices azules anotamos el costo del camino de menor costo de v a ese vértice.
- En casa paso, en los vértices blancos anotamos el costo del camino azul de menor costo de v a ese vértice.
- Un camino azul es uno que a lo sumo tiene al vértice destino blanco, sus otros vértices son azules.

- Tratemos de entenderlo a través de un ejemplo.
- En casa paso, en los vértices azules anotamos el costo del camino de menor costo de v a ese vértice.
- En casa paso, en los vértices blancos anotamos el costo del camino azul de menor costo de v a ese vértice.
- Un camino azul es uno que a lo sumo tiene al vértice destino blanco, sus otros vértices son azules.

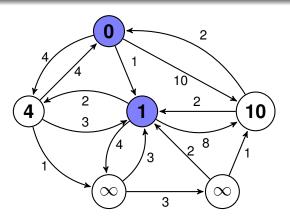
Paso 1 (a): sabemos lo que cuesta llegar de v a v



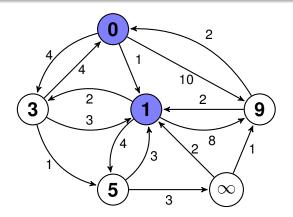
Paso 1 (b): Actualizamos los costos de los caminos azules óptimos



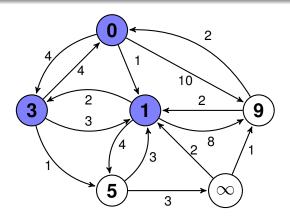
Paso 2 (a): sabemos lo que cuesta llegar de v a un nuevo vértice



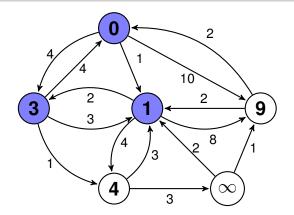
Paso 2 (b): Actualizamos los costos de los caminos azules óptimos



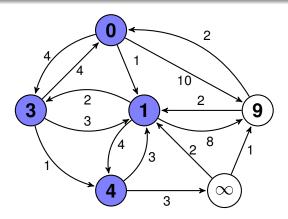
Paso 3 (a): sabemos lo que cuesta llegar de v a un nuevo vértice



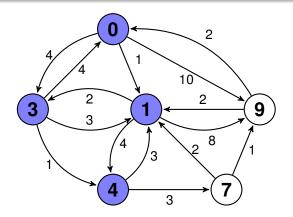
Paso 3 (b): Actualizamos los costos de los caminos azules óptimos



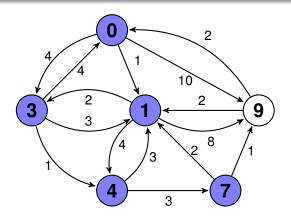
Paso 4 (a): sabemos lo que cuesta llegar de v a un nuevo vértice



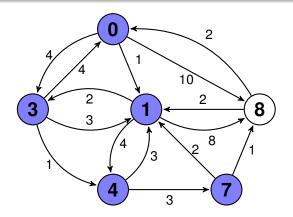
Paso 4 (b): Actualizamos los costos de los caminos azules óptimos



Paso 5 (a): sabemos lo que cuesta llegar de v a un nuevo vértice



Paso 5 (b): Actualizamos los costos de los caminos azules óptimos



- Asumiremos que el grafo viene dado por el conjunto de vértices V = {1,2,...,n}
- y los costos por una matriz L : array[1..n,1..n] of Nat,
- que en L[i, j] mantiene el costo de la arista que va de i a j.
- En caso de no haber ninguna arista de i a j, $L[i,j] = \infty$.
- Asumimos L[j,j] = 0.
- El algoritmo funciona también para grafos no dirigidos, simplemente se tiene L[i, j] = L[j, i] para todo par de vértices i y j.

- Asumiremos que el grafo viene dado por el conjunto de vértices V = {1,2,...,n}
- y los costos por una matriz L : array[1..n,1..n] of Nat,
- que en L[i, j] mantiene el costo de la arista que va de i a j.
- En caso de no haber ninguna arista de i a j, $L[i,j] = \infty$.
- Asumimos L[j,j] = 0.
- El algoritmo funciona también para grafos no dirigidos, simplemente se tiene L[i, j] = L[j, i] para todo par de vértices i y j.

- Asumiremos que el grafo viene dado por el conjunto de vértices V = {1,2,...,n}
- y los costos por una matriz L : array[1..n,1..n] of Nat,
- que en L[i,j] mantiene el costo de la arista que va de i a j.
- En caso de no haber ninguna arista de i a j, $L[i,j] = \infty$.
- Asumimos L[j,j] = 0.
- El algoritmo funciona también para grafos no dirigidos, simplemente se tiene L[i, j] = L[j, i] para todo par de vértices i y j.

- Asumiremos que el grafo viene dado por el conjunto de vértices V = {1,2,...,n}
- y los costos por una matriz L: array[1..n,1..n] of Nat,
- que en L[i,j] mantiene el costo de la arista que va de i a j.
- En caso de no haber ninguna arista de i a j, $L[i,j] = \infty$.
- Asumimos L[j,j] = 0.
- El algoritmo funciona también para grafos no dirigidos, simplemente se tiene L[i, j] = L[j, i] para todo par de vértices i y j.

- Asumiremos que el grafo viene dado por el conjunto de vértices V = {1,2,...,n}
- y los costos por una matriz L : array[1..n,1..n] of Nat,
- que en L[i,j] mantiene el costo de la arista que va de i a j.
- En caso de no haber ninguna arista de i a j, $L[i,j] = \infty$.
- Asumimos L[j,j] = 0.
- El algoritmo funciona también para grafos no dirigidos, simplemente se tiene L[i, j] = L[j, i] para todo par de vértices i y j.

- Asumiremos que el grafo viene dado por el conjunto de vértices V = {1,2,...,n}
- y los costos por una matriz L : array[1..n,1..n] of Nat,
- que en L[i,j] mantiene el costo de la arista que va de i a j.
- En caso de no haber ninguna arista de i a j, $L[i,j] = \infty$.
- Asumimos L[j,j] = 0.
- El algoritmo funciona también para grafos no dirigidos, simplemente se tiene L[i, j] = L[j, i] para todo par de vértices i y j.

- La versión que daremos del algoritmo, en vez de hallar el camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás, halla sólo el costo de dicho camino.
- Es decir, halla el costo del camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás.
- El resultado estará dado por un arreglo D: array[1..n] of Nat,
- en D[j] devolverá el costo del camino de costo mínimo que va de v a j.
- El conjunto C es el conjunto de los vértices hacia los que todavía desconocemos cuál es el camino de menor costo.

- La versión que daremos del algoritmo, en vez de hallar el camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás, halla sólo el costo de dicho camino.
- Es decir, halla el costo del camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás.
- El resultado estará dado por un arreglo D: array[1..n] of Nat,
- en D[j] devolverá el costo del camino de costo mínimo que va de v a j.
- El conjunto C es el conjunto de los vértices hacia los que todavía desconocemos cuál es el camino de menor costo.

- La versión que daremos del algoritmo, en vez de hallar el camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás, halla sólo el costo de dicho camino.
- Es decir, halla el costo del camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás.
- El resultado estará dado por un arreglo D: array[1..n] of Nat.
- en D[j] devolverá el costo del camino de costo mínimo que va de v a j.
- El conjunto C es el conjunto de los vértices hacia los que todavía desconocemos cuál es el camino de menor costo.

- La versión que daremos del algoritmo, en vez de hallar el camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás, halla sólo el costo de dicho camino.
- Es decir, halla el costo del camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás.
- El resultado estará dado por un arreglo D: array[1..n] of Nat.
- en D[j] devolverá el costo del camino de costo mínimo que va de v a j.
- El conjunto C es el conjunto de los vértices hacia los que todavía desconocemos cuál es el camino de menor costo.

- La versión que daremos del algoritmo, en vez de hallar el camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás, halla sólo el costo de dicho camino.
- Es decir, halla el costo del camino de costo mínimo desde v hasta cada uno de los demás.
- El resultado estará dado por un arreglo D: array[1..n] of Nat.
- en D[j] devolverá el costo del camino de costo mínimo que va de v a j.
- El conjunto C es el conjunto de los vértices hacia los que todavía desconocemos cuál es el camino de menor costo.

```
fun Dijkstra(L: array[1..n,1..n] of Nat, v: Nat)
                                          ret D: array[1..n] of Nat
   var c: Nat
   var C: Set of Nat
   for i := 1 to n do add(C,i) od
   elim(C,v)
   for j:=1 to n do D[j]:=L[v,j] od
   do (not is empty set(C))\rightarrow
            c:= "elijo elemento c de C tal que D[c] sea mínimo"
            elim(C,c)
            for i in C do D[i]:= min(D[i],D[c]+L[c,i]) od
   od
end fun
```

- La implementación sigue el esquema de los algoritmos voraces.
- En cada paso, elijo el vértice c al que puedo llegar con menor costo.
- Luego actualizo el costo para llegar a cada uno de los demás vértices, habiendo "aprendido" el mejor camino para ir hasta c.
- Esta actualización se realiza calculando el mínimo entre lo que me costaba antes ir hasta cada vértice j, y lo que me cuesta si voy primero a c, y luego de ahí hasta j.



- La implementación sigue el esquema de los algoritmos voraces.
- En cada paso, elijo el vértice c al que puedo llegar con menor costo.
- Luego actualizo el costo para llegar a cada uno de los demás vértices, habiendo "aprendido" el mejor camino para ir hasta c.
- Esta actualización se realiza calculando el mínimo entre lo que me costaba antes ir hasta cada vértice j, y lo que me cuesta si voy primero a c, y luego de ahí hasta j.



- La implementación sigue el esquema de los algoritmos voraces.
- En cada paso, elijo el vértice c al que puedo llegar con menor costo.
- Luego actualizo el costo para llegar a cada uno de los demás vértices, habiendo "aprendido" el mejor camino para ir hasta c.
- Esta actualización se realiza calculando el mínimo entre lo que me costaba antes ir hasta cada vértice j, y lo que me cuesta si voy primero a c, y luego de ahí hasta j.



- La implementación sigue el esquema de los algoritmos voraces.
- En cada paso, elijo el vértice c al que puedo llegar con menor costo.
- Luego actualizo el costo para llegar a cada uno de los demás vértices, habiendo "aprendido" el mejor camino para ir hasta c.
- Esta actualización se realiza calculando el mínimo entre lo que me costaba antes ir hasta cada vértice j, y lo que me cuesta si voy primero a c, y luego de ahí hasta j.

- La implementación sigue el esquema de los algoritmos voraces.
- En cada paso, elijo el vértice c al que puedo llegar con menor costo.
- Luego actualizo el costo para llegar a cada uno de los demás vértices, habiendo "aprendido" el mejor camino para ir hasta c.
- Esta actualización se realiza calculando el mínimo entre lo que me costaba antes ir hasta cada vértice j, y lo que me cuesta si voy primero a c, y luego de ahí hasta j.

- La implementación sigue el esquema de los algoritmos voraces.
- En cada paso, elijo el vértice c al que puedo llegar con menor costo.
- Luego actualizo el costo para llegar a cada uno de los demás vértices, habiendo "aprendido" el mejor camino para ir hasta c.
- Esta actualización se realiza calculando el mínimo entre lo que me costaba antes ir hasta cada vértice j, y lo que me cuesta si voy primero a c, y luego de ahí hasta j.