#11-4. 최소 신장 트리

나정휘

https://justiceHui.github.io/

최소 신장 트리

용어 정의

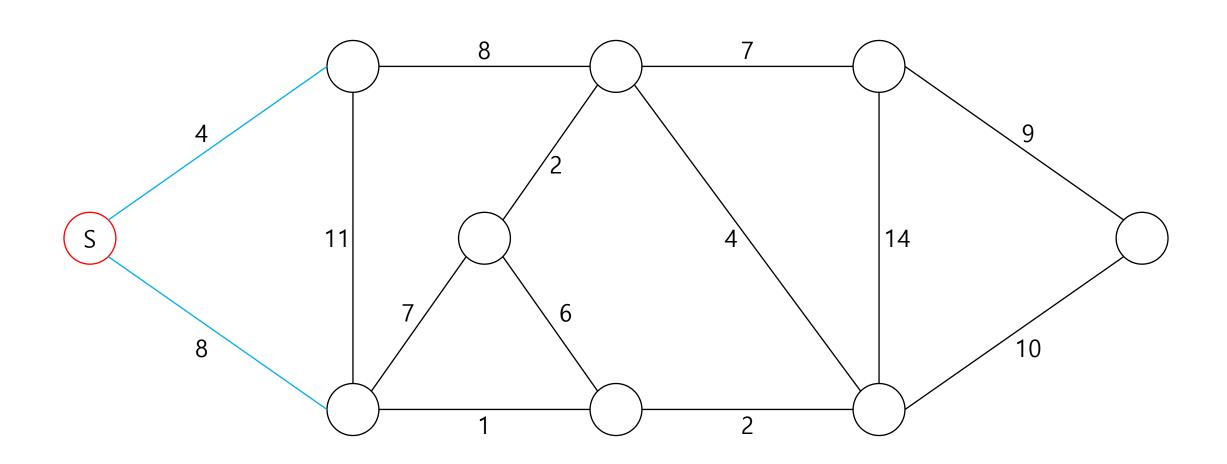
- 부분 그래프(Subgraph): 그래프의 정점과 간선의 일부를 선택해서 만든 그래프
- 신장 부분 그래프(Spanning ~): 그래프의 모든 정점을 포함하는 부분 그래프
- 신장 포레스트(Spanning Forest) : 사이클이 없는 신장 부분 그래프
- 신장 트리(Spanning Tree) : 모든 정점이 연결된 신장 포레스트
- 최소 비용 신장 트리(Minimum ~): 간선의 가중치의 합이 최소인 신장 트리

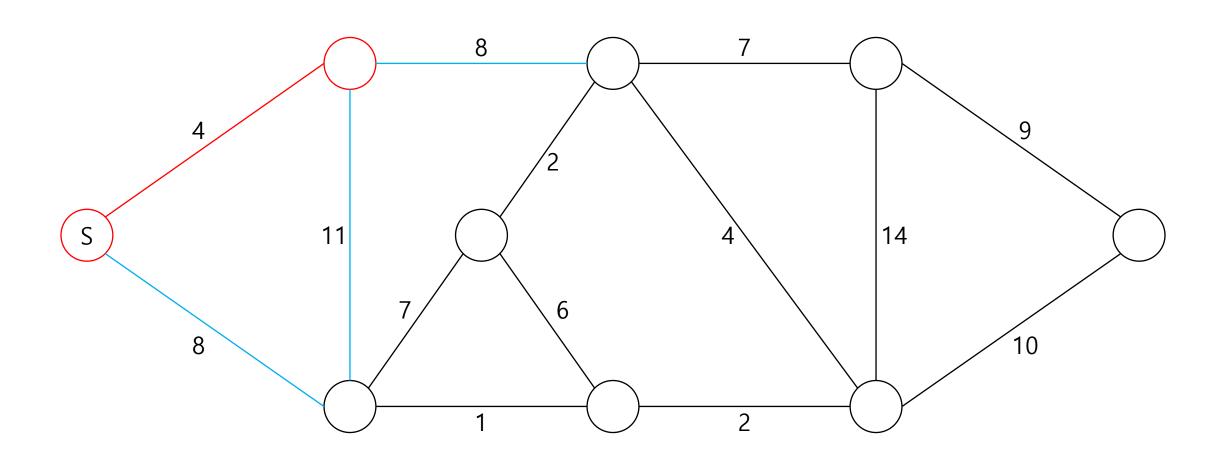
최소 신장 트리

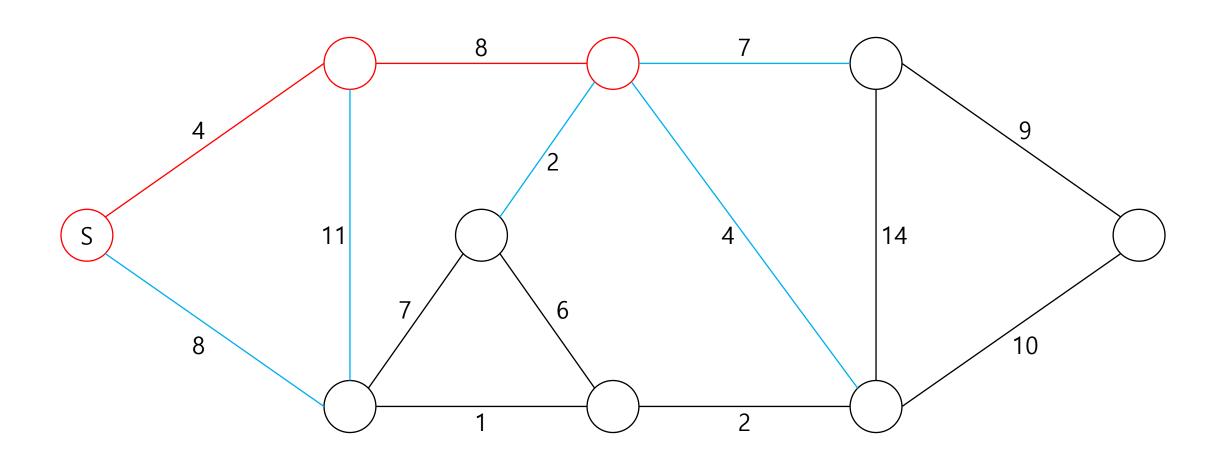
최소 신장 트리 (Minimum Spanning Tree)

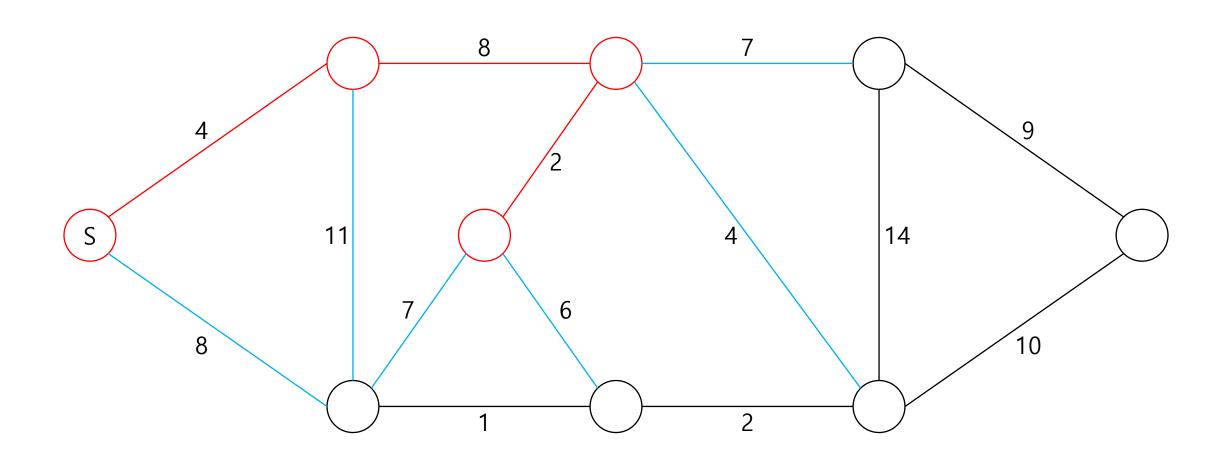
- 그래프가 주어지면 최소 신장 트리를 구하는 알고리즘
- = 최소 비용으로 모든 정점을 연결하는 비용을 구하는 알고리즘
- 여러 가지 알고리즘이 있음
 - Prim's Algorithm (V², E log V, E + V log V 등)
 - Kruskal's Algorithm (E log E)
 - Boruvka's Algorithm (E log V, 이건 설명 안 함)
 - Sollin's Algorithm이라고 부르기도 함

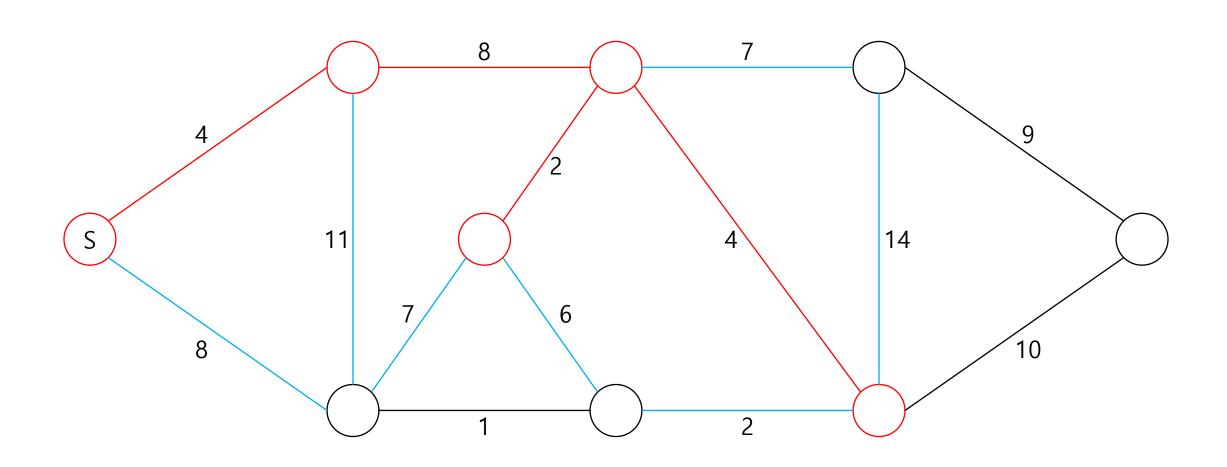
- 시간 복잡도: O(V²) / O(E log E) / O(E + V log V)
- Spanning Tree에 정점을 하나씩 포함시키면서 확장하는 방식으로 진행
- 그리디 기반 알고리즘
 - 1. 시작점(S)을 MST에 넣음
 - 2. 현재 MST에 있는 정점에서 뻗어 나가는 간선 중 가중치가 가장 작은 간선(e) 선택
 - 3. 만약 MST에 e를 추가할 수 있다면(사이클이 생기지 않는다면) e를 MST에 추가
 - 사이클 판별은 e = (u, v)에서 u와 v가 이미 MST에 포함되었는지 확인하면 됨

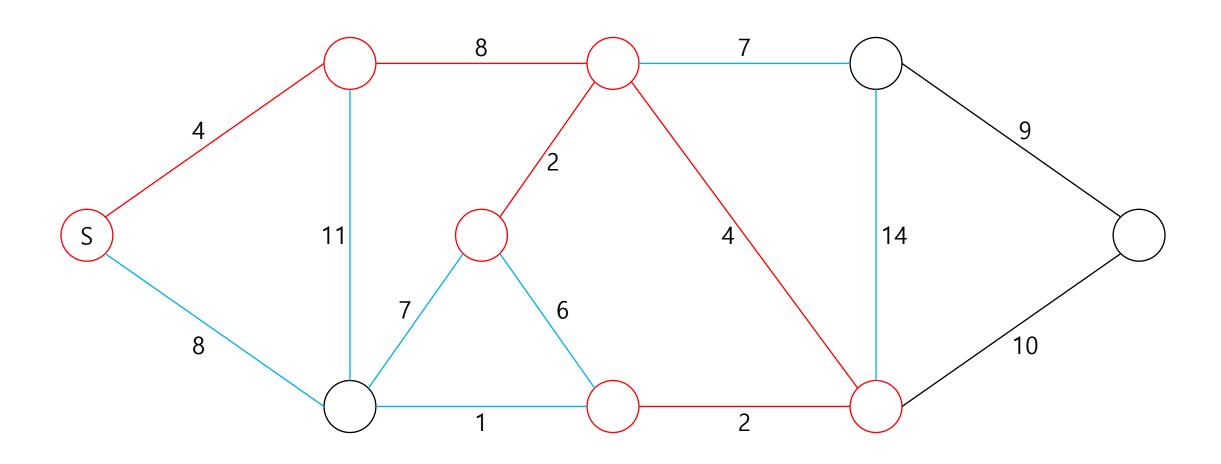


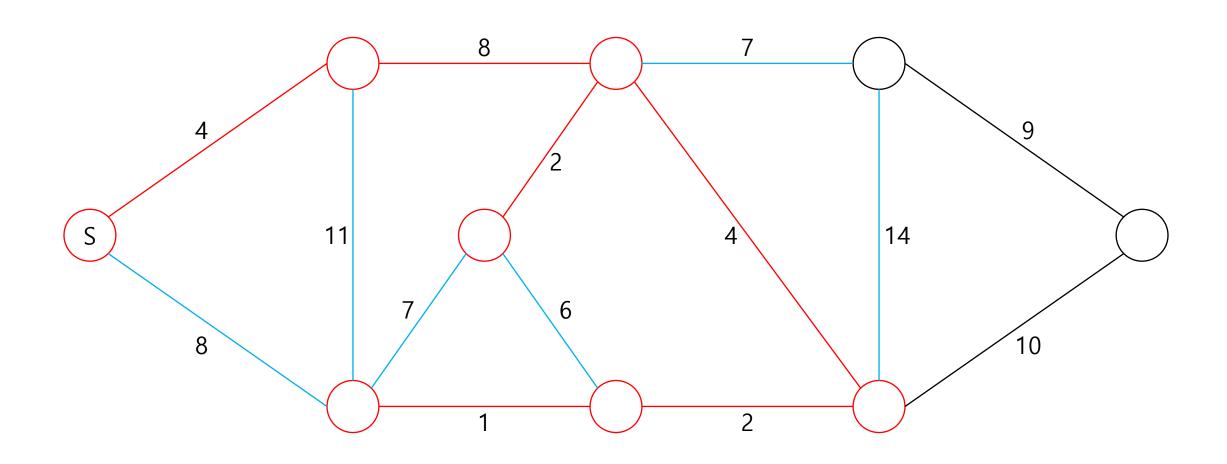


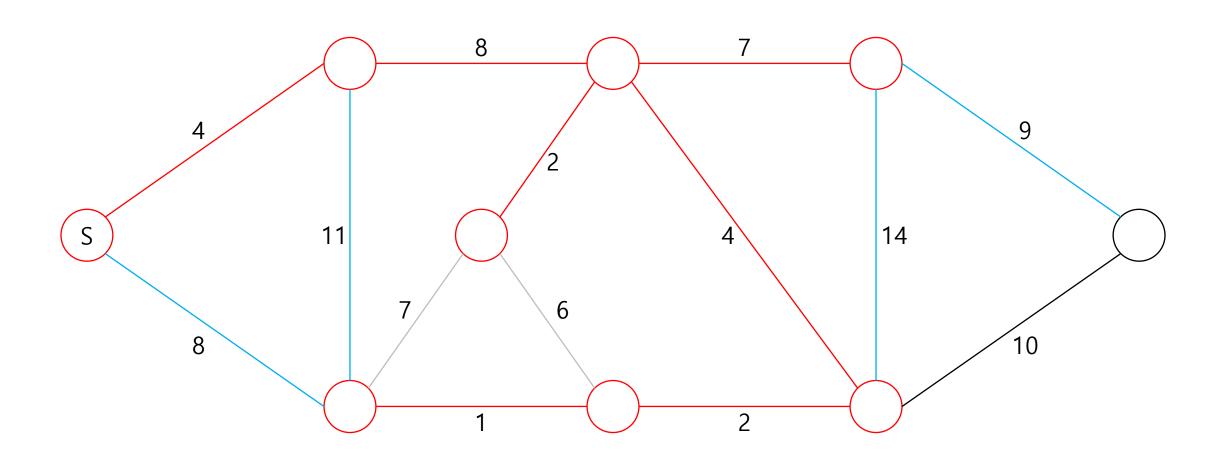


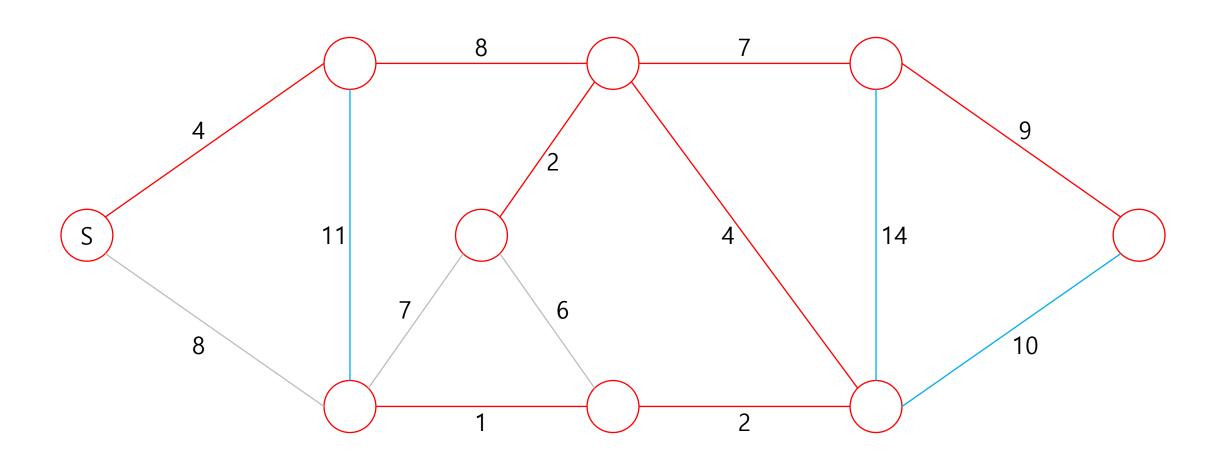


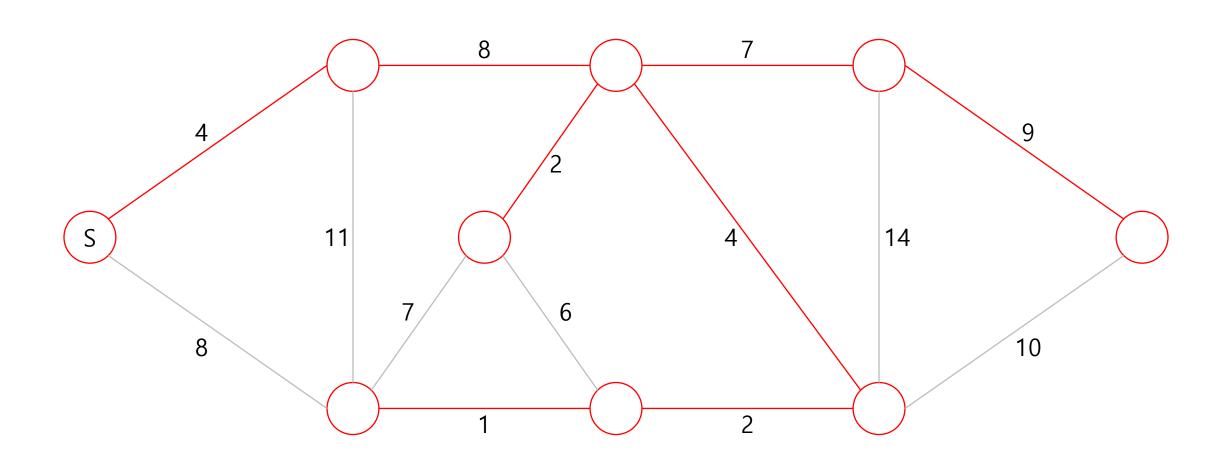












```
using PII = pair<int, int>;
int N, M, C[10101], D[10101];
vector<PII> G[10101];
int Prim(){
   int ret = 0;
   for(int i=1; i<=N; i++) D[i] = 1e9;
                                                  // D[i]: i번 정점을 MST에 추가하기 위해 필요한 비용
   D[1] = 0;
   for(int iter=1; iter<=N; iter++){</pre>
       int v = -1;
       for(int i=1; i<=N; i++){
           if(C[i]) continue;
                                                  // 이미 MST에 포함된 정점 스킵
           if(v == -1 || D[v] > D[i]) v = i;
       C[v] = 1; ret += D[v];
                                                 // MST에 간선 추가
       for(auto [i,w] : G[v]) D[i] = min(D[i], w); // v에서 나가는 간선 정보 반영
    return ret;
```

정당성 증명

- 수학적 귀납법을 사용해 증명
 - 현재까지 만든 포레스트 F를 포함하는 최소 스패닝 트리 T가 존재할 때
 - F와 V-F를 연결하는 최소 간선 e를 추가한 F+e를 포함하는 최소 스패닝 트리 T'이 존재함을 증명
 - 만약 e가 T에 포함되면 T' = T이다.
 - 그렇지 않은 경우, T+e는 e를 포함하는 단순 사이클 C를 갖는다.
 - 이때 C는 F+e에 속하지 않으면서 F와 V-F를 연결하는 간선 f를 갖는다.
 - e는 F와 V-F를 연결하는 최소 간선이므로 f의 가중치는 e보다 크거나 같아야 한다.
 - 단순 사이클에서 간선 하나를 끊어낸 T-f+e는 트리가 되고, 이것의 가중치는 T 이하이므로
 - T' = T-f+e는 F+e를 포함하는 최소 스패닝 트리이다.

질문?

시간 복잡도

- V번의 iteration
 - MST에 포함되지 않은 정점 중 비용이 최소인 정점 찾기 : O(V)
 - v에서 갈 수 있는 정점들의 거리 갱신 : O(deg(v))
- $O(sum(V + deg(i))) = O(V^2 + E) = O(V^2)$
 - Handshaking Lemma : sum(deg(i)) = 2E
- v에서 뻗어 나가는 간선은 모두 봐야 하므로 O(deg(v))가 하한임
- 비용이 최소인 정점을 빠르게 찾을 수 있을까?
 - Min Heap!

```
int Prim(){
   int ret = 0;
   priority_queue<PII, vector<PII>, greater<>> pq; // {거리, 정점} pair를 저장하는 min-heap
   C[1] = 1;
                                           // 시작점 S = 1은 MST에 포함
   for(auto [i,w] : G[1]) pq.emplace(w, i); // S에서 나가는 간선들 Heap에 추가
   while(!pq.empty()){
       auto [c,v] = pq.top(); pq.pop();
                                            // 비용이 가장 작은 정점 v 구함
      if(C[v]) continue;
                                             // heap에 같은 정점이 여러 번 들어갈 수 있으니 주의
      C[v] = 1; ret += c;
                                             // MST에 추가
      for(auto [i,w] : G[v]) pq.emplace(w, i); // v에서 나가는 간선 정보 반영
   return ret;
```

시간 복잡도

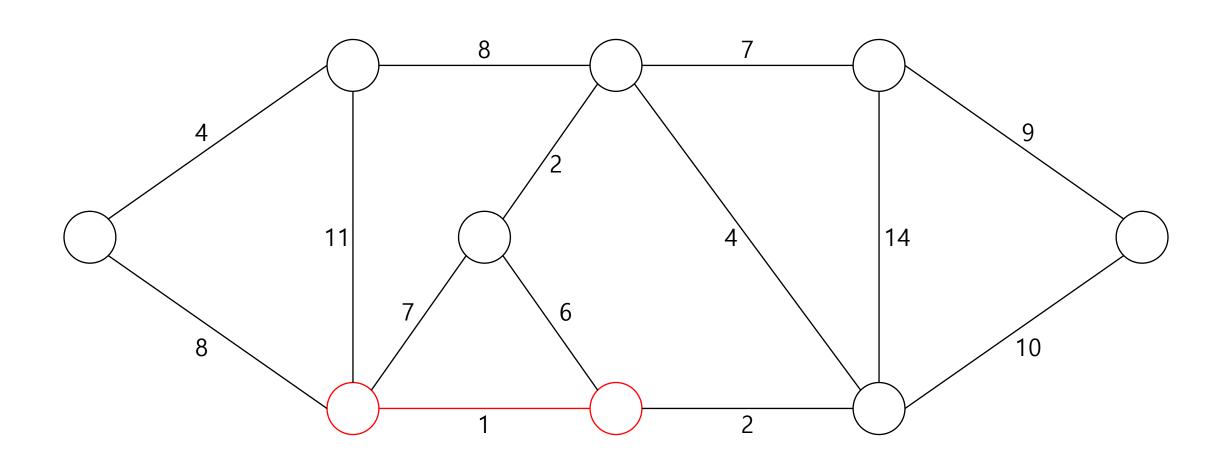
- 각 간선을 한 번씩 보기 때문에 거리 갱신은 최대 O(E)번 발생
- Heap에 원소 O(E)번 삽입
- Heap의 크기는 최대 O(E)이므로 시간 복잡도는 O(E log E)

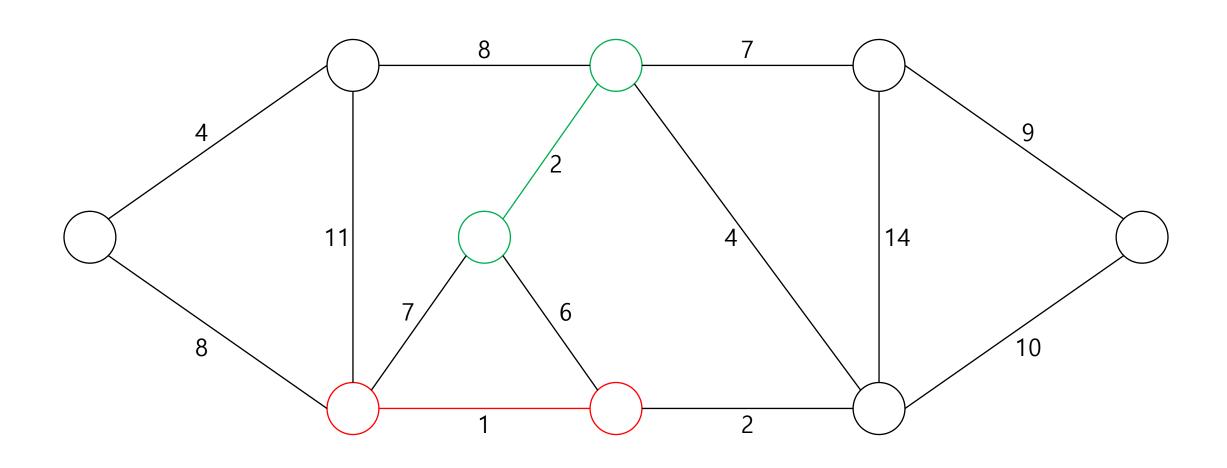
참고

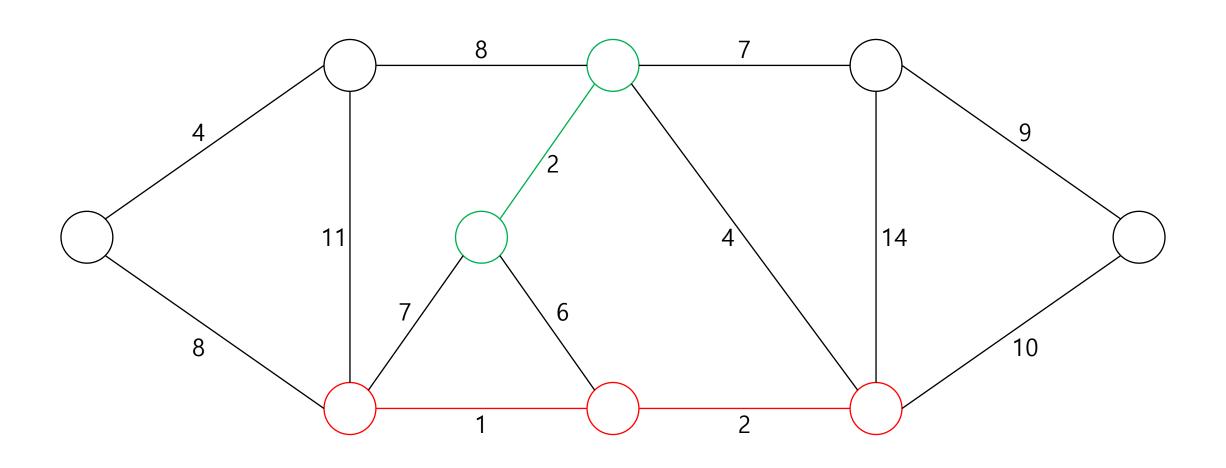
- 각 정점마다 Heap에 원소가 최대 한 개 존재하도록 구현하면 O(E log V)
- Heap의 decrease key 연산을 O(1)에 구현하면 O(E + V log V)도 가능 (Fibonacci Heap, Thin Heap)
 - 몰라도 됨

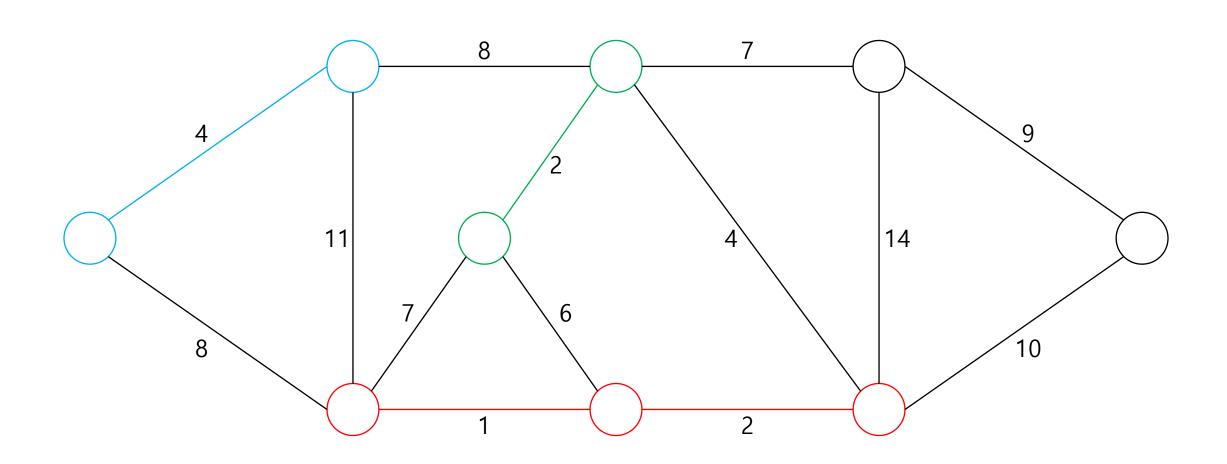
질문?

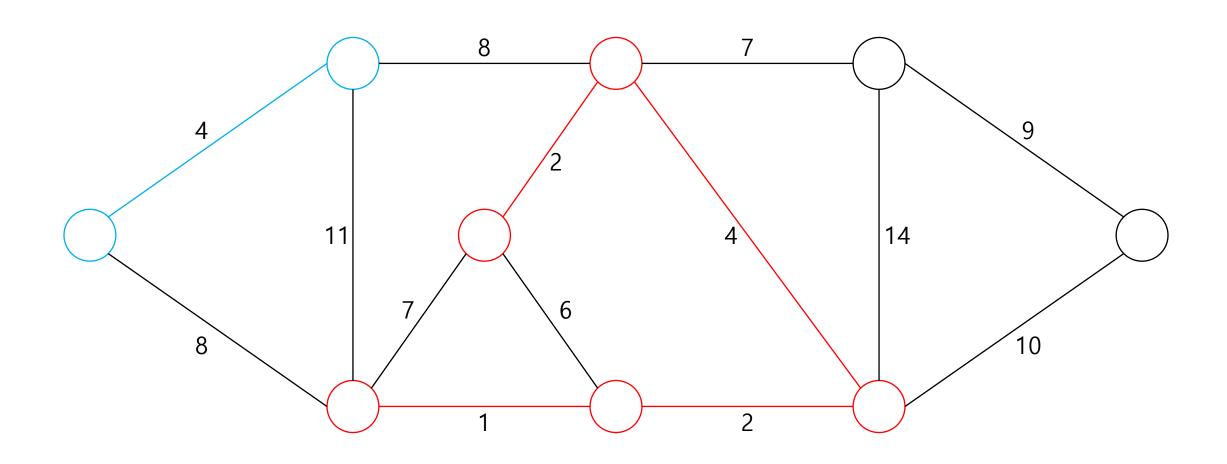
- 시간 복잡도 : O(E log E)
- Spanning Tree에 간선을 하나씩 포함시키는 방식
- 그리디 기반 알고리즘
 - 1. 모든 간선을 가중치 오름차순으로 정렬
 - 2. 가중치가 작은 간선부터 보면서, 사이클이 생기지 않는다면 해당 간선을 MST에 추가
 - Prim's Algorithm과 다르게 알고리즘 진행 도중 트리가 여러 개 있을 수 있음
 - e = (u, v)에서 u와 v가 같은 트리에 있는지 확인해야 함 → Union-Find

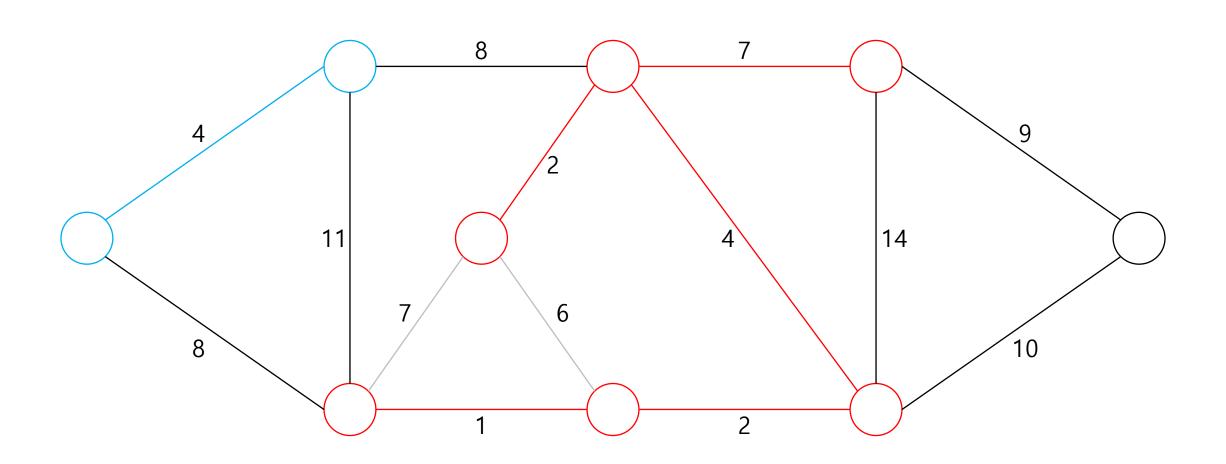


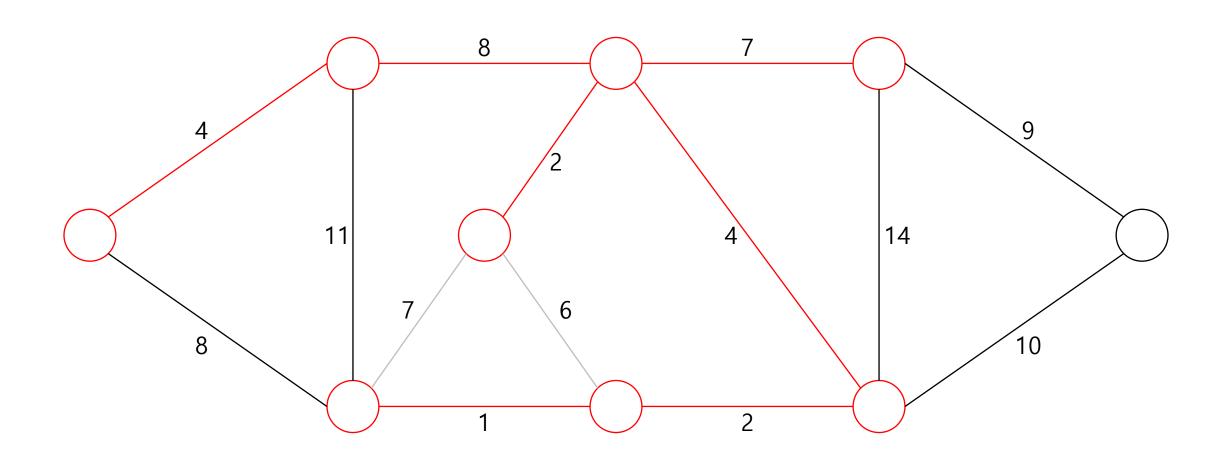


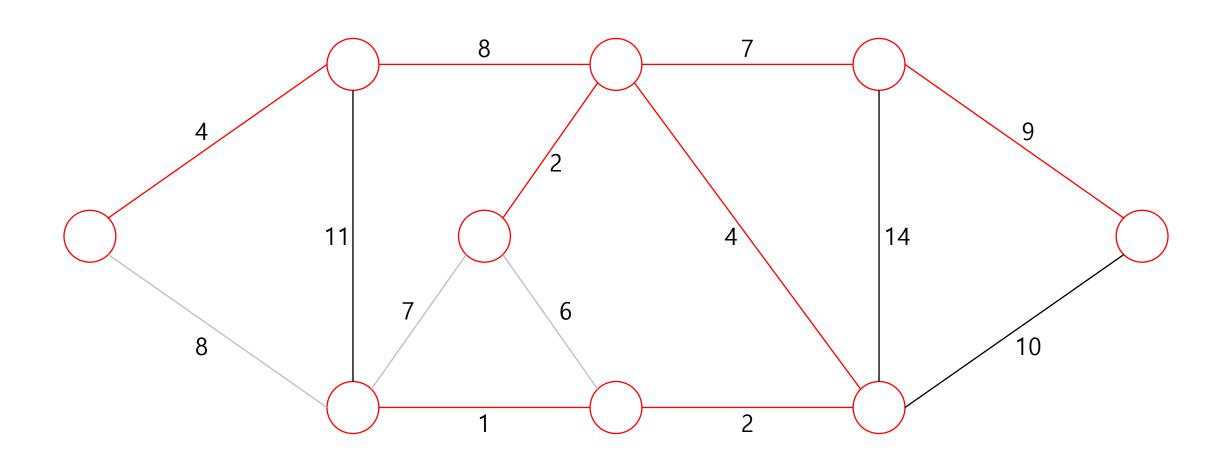


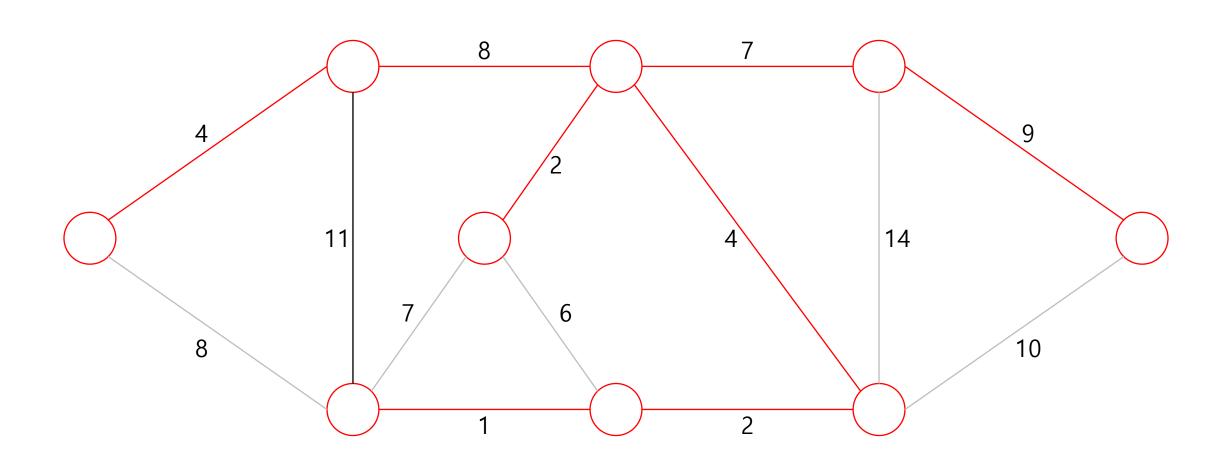












```
int N, M, P[10101];
vector<tuple<int,int,int>> E; // {비용, 정점 1, 정점 2}로 저장
int Find(int v){ return v == P[v] ? v : P[v] = Find(P[v]); }
bool Union(int u, int v){ return Find(u) != Find(v) && (P[P[u]]=P[v], true); }
int Kruskal(){
   int ret = 0;
                                               // Union-Find 초기화
   for(int i=1; i<=N; i++) P[i] = i;
   sort(E.begin(), E.end());
                                         // 간선 오름차순으로 정렬
   for(auto [w,u,v] : E) if(Union(u, v)) ret += w; // 사이클이 생기지 않으면 MST에 추가
   return ret;
```

정당성 증명

- 수학적 귀납법을 사용해 증명
 - 현재까지 만든 포레스트 F를 포함하는 최소 스패닝 트리 T가 존재할 때
 - 사이클을 만들지 않는 최소 간선 e를 추가한 F+e를 포함하는 최소 스패닝 트리 T'이 존재함을 증명
 - 만약 e가 T에 포함되면 T' = T이다.
 - 그렇지 않은 경우, T+e는 e를 포함하는 단순 사이클 C를 갖는다.
 - 이때 C는 F+e에 속하지 않으면서 F와 V-F를 연결하는 간선 f를 갖는다.
 - f는 아직 알고리즘 과정에서 고려되지 않았으므로 e보다 가중치가 크거나 같아야 한다.
 - 단순 사이클에서 간선 하나를 끊어낸 T-f+e는 트리가 되고, 이것의 가중치는 T 이하이므로
 - T' = T-f+e는 F+e를 포함하는 최소 스패닝 트리이다.

시간 복잡도

- 간선 정렬 : O(E log E)
- Union-Find 연산 : O(log V) 연산을 O(E)번 수행
- 시간 복잡도 : O(E log E)

질문?

최소 신장 트리

Prim vs Kruskal

• 구현: Kruskal이 쉬움

• 속도: Kruskal이 빠름

• Prim: 왜 씀?

- 간선의 가중치가 정점 번호에 대한 수식으로 표현되고, 메모리 제한이 작은 경우
 - O(V²) Prim's Algorithm은 공간 복잡도 O(V)
 - O(E log E) Prim's Algorithm과 Kruskal's Algorithm은 공간 복잡도 O(V+E)
 - Prim은 힙에 간선 E개 들어갈 수 있고, Kruskal은 모든 간선을 다 구해서 정렬해야 함
 - BOJ 20390 완전그래프의 최소 스패닝 트리

최소 신장 트리 - 예시 1

BOJ 28119 Traveling SCCC President

- N개의 정점과 M개의 간선으로 구성된 무향 가중치 그래프가 주어짐
- 각 정점마다 한 번씩 주어진 순서대로 방문해서 회의를 진행해야 함
- 간선을 따라 이동할 때마다 간선의 가중치 만큼의 비용이 들지만
- 한 번 방문한 정점으로는 순간이동을 할 수 있음
- S번 건물에서 출발해서 N개의 회의를 모두 마친 다음 다시 S번 건물로 돌아오는 최소 비용을 구하는 문제
- 같은 정점을 여러 번 방문해도 됨

최소 신장 트리 - 예시 1

BOJ 28119 Traveling SCCC President

- 모든 정점을 최소한 한 번씩 간선을 통해 방문해야 하므로 정답은 최소 신장 트리보다 크거나 같음
- 최소 비용으로 모든 정점을 한 번씩 방문하는 방법
 - MST를 만든 다음, DFS 하듯이 이동하면 MST의 간선만 사용해 모든 정점을 방문할 수 있음
 - 자식 정점으로 내려가는 것은 간선을 통해서, 이전 정점으로 돌아가는 것은 순간이동으로...
- 모든 정점을 한 번씩 다 방문한 다음에는 매번 순간이동으로 이동할 수 있음
- 따라서 정답은 최소 신장 트리의 가중치와 같음
 - 사실 회의 순서는 필요 없고 낚시용으로 넣음

질문?