Agenda - Grafos

• Árbol de expansión mínimo

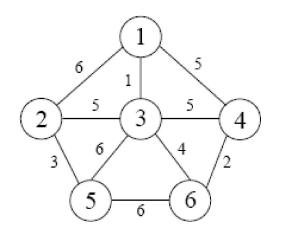
Agenda – Grafos

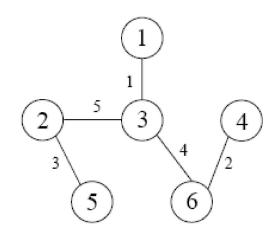
- Arbol de expansión mínimo
 - Definición
 - Aplicaciones
 - Algoritmo de Prim
 - Algoritmo de Kruskal

Árbol de expansión mínima Definición

Dado un grafo G=(V, E) no dirigido y conexo

El árbol de expansión mínima es un árbol formado por las aristas de G que conectan todos los vértices con un costo total mínimo.



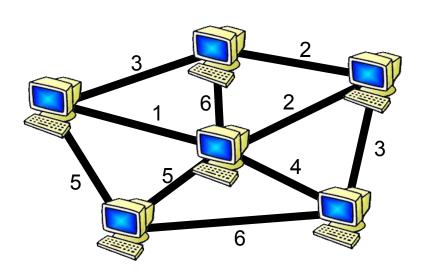


Árbol de expansión mínima Aplicaciones

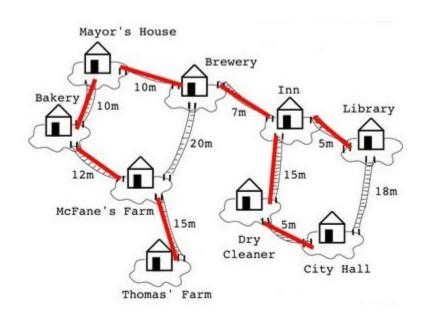
- Construcción de tendidos eléctricos
- Diseño de redes de tuberías
- Cableado de redes de comunicaciones
- Diseño de redes de logística y transporte
- Taxonomías

Árbol de expansión mínima

Ejemplo:



Conectar todas las computadoras con el menor costo total



Conectar todas las ciudades con el menor costo total

Árbol de expansión mínima Algoritmo de Prim

Construye el árbol haciéndolo crecer por etapas Se elige un vértice como raíz del árbol.

En las siguientes etapas:

- a) se selecciona la arista (u,v) de mínimo costo que cumpla: $u \in \text{árbol y } v \notin \text{árbol}$
- b) se agrega al árbol la arista seleccionada en a) (es decir, ahora el vértice $v \in \text{árbol}$)
- c) se repite a) y b) hasta que se hayan tomado todos los vértices del grafo.

- Para la implementación se usa una tabla (similar a la utilizada en la implementación del algoritmo de Dijkstra).
- La dinámica del algoritmo consiste en, una vez seleccionado una arista (u,v) de costo mínimo tq $u \in \text{árbol y } v \notin \text{árbol}$:
 - se agrega la arista seleccionada al árbol
 - \square se actualizan los costos a los adyacentes del vértice v de la sig. manera :
 - \checkmark se compara $Costo_w con c(v,w)$

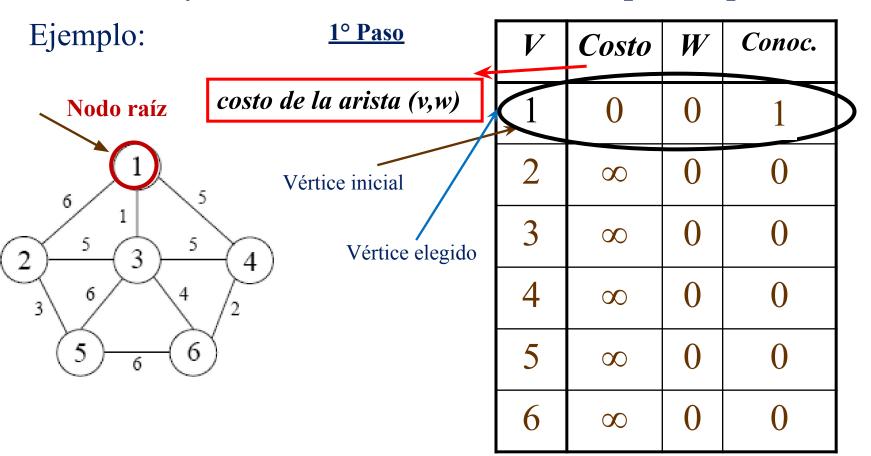
Costo mínimo a w (costo de la arista entre un vértice perteneciente al árbol y vértice w)

 \square se actualiza si $Costo_w > c(v,w)$



Costo de la arista (v, w)

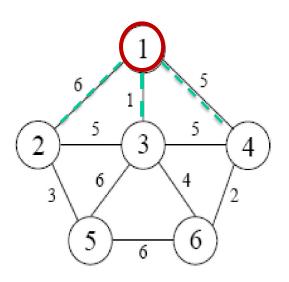
☐ Construye el árbol haciéndolo crecer por etapas



Implementación

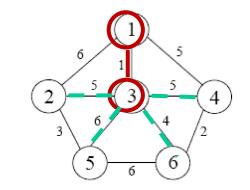
1° Paso

Vértice elegido	V	Costo	W	Conoc.
	1	0	0	1
Vértices	2	(6)	1	0
	3	(1)	1	0
	4	(5)	1	0
	5	8	0	0
	6	8	0	0



V	Costo	W	Conoc.
1	0	0	1
2	6	1	0
3	1	1	1
4	5	1	0
5	∞	0	0
6	8	0	0

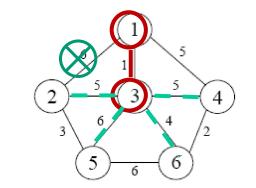
2° Paso Vértice elegido Se agrega la arista (1,3) y el vértice 3



2° Paso

	V	Costo	W	Conoc.
	1	0	0	1
Vértice elegido	2	6	1	0
	3	1	1	1
	4	5	1	0
	5	∞	0	0
	6	∞	0	0

	V	Costo	W	Conoc.
	1	0	0	1
Vártigas 1	2	5	3	0
Vértices actualizados	3	1	1	1
	4	5	1	0
	5	6	3	0
	6	4	3	0



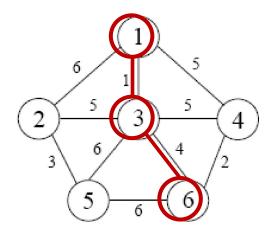
2° Paso

	V	Costo	W	Conoc.
	1	0	0	1
Vértice elegido	2	6	1	0
	3	1	1	1
	4	5	1	0
	5	∞	0	0
	6	∞	0	0

	V	Costo	W	Conoc.
	1	0	0	1
Vártigas	2	(5)	3	0
Vértices actualizados	3	1	1	1
	4	5	1	0
	5	(6)	3	0
1	6	(4)	3	0

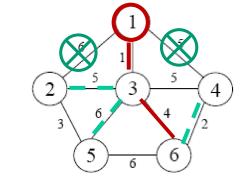
V	Costo	W	Conoc.
1	∞	0	1
2	5	3	0
3	1	1	1
4	5	1	0
5	6	3	0
6	4	3	1

3° Paso



Vértice elegido

Se agrega la arista (3,6) y el vértice 6



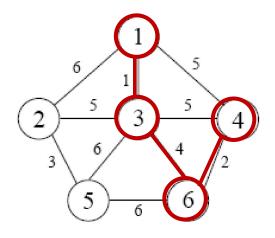
3° Paso

V	Costo	W	Conoc.		V	Costo	W	Conoc.
1	∞	0	1		1	0	0	1
2	5	3	0		2	5	3	0
3	1	1	1	Vértices actualizados	3	1	1	1
4	5	1	0		4	(2)	6	0
5	6	3	0	Vértice elegido	5	6	3	0
6	4	3	1		6	4	3	0

Implementación

	V	Costo	W	Conoc.
	1	0	0	1
	2	5	3	0
Vértice	3	1	1	1
elegido	4	2	6	1
	5	6	3	0
	6	4	3	1

4° Paso

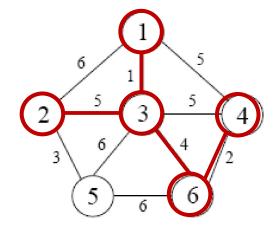


Se agrega la arista (6,4) y el vértice 4

Implementación

V	Costo	W	Conoc.	
1	0	0	1	Vértice elegido
2	5	3	1	
3	1	1	1	
4	2	6	1	
5	6	3	0	
6	4	3	1	

<u>5° Paso</u>



Se agrega la arista (3,2) y el vértice 2

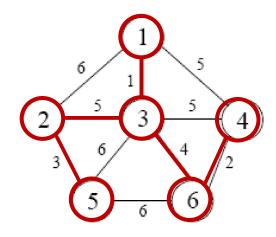
Implementación

5° Paso

$oxed{V}$	Costo	W	Conoc.		V	Costo	W	Conoc.
1	0	0	1	Vértice elegido	1	0	0	1
2	5	3	1		2	5	3	1
3	1	1	1		3	1	1	1
4	2	6	1	Vértice actualizado	4	2	6	1
5	6	3	0		5	3	2	0
6	4	3	1		6	4	3	1

V	Costo	W	Conoc.	
1	0	0	1	
2	5	3	1	
3	1	1	1	
4	2	6	1	Vértice elegido
5	3	2	1	
6	4	3	1	

6° Paso



Se agrega la arista (2,5) y el vértice 5

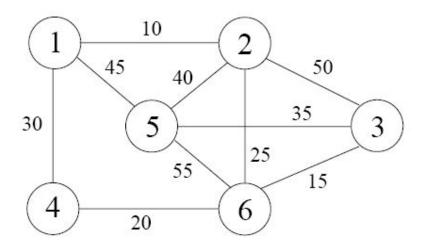
Algoritmo de Prim Tiempo de Ejecución

- ☐ Se hacen las mismas consideraciones que para el algoritmo de Dijkstra:
 - ☐ Si se implementa con una tabla secuencial:
 - \square El costo total del algoritmo es $O(|V|^2)$
 - □ Si se implementa con heap:
 - \square El costo total del algoritmo es $O(|E| \log |V|)$

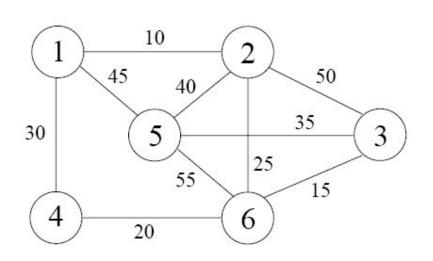
- ☐ Selecciona las aristas en orden creciente según su peso y las acepta si no originan un ciclo.
- El invariante que usa me indica que en cada punto del proceso, dos vértices pertenecen al mismo conjunto si y sólo sí están conectados.
- Si dos vértices u y v están en el mismo conjunto, la arista (u,v) es rechazada porque al aceptarla forma un ciclo.

- ☐ Inicialmente cada vértice pertenece a su propio conjunto
 - □ |V| conjuntos con un único elemento
- ☐ Al aceptar una arista se realiza la Unión de dos conjuntos.
- ☐ Las aristas se organizan en una heap, para ir recuperando la de mínimo costo en cada paso.

Ejemplo:



Ejemplo:



Aristas ordenadas por su costo de menor a mayor:

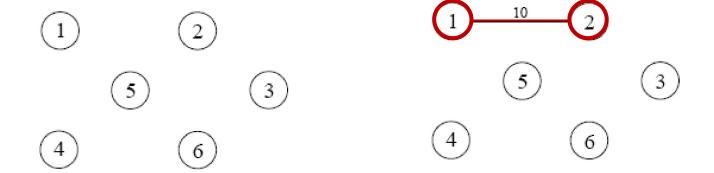
 $(1,2) \square 10$ $(3,6) \square 15$ $(4,6) \square 20$ $(2,6) \square 25$ $(1,4) \square 30$ $(5,3) \square 35$ $(5,2) \square 40$ $(1,5) \square 45$ $(2,3) \square 50$

 $(5,6) \square 55$

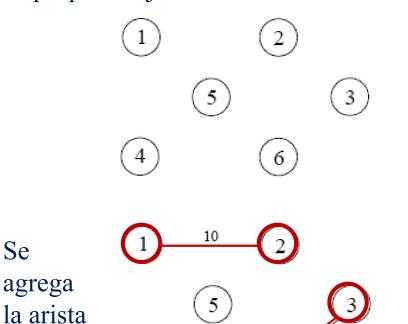
- Ordenar las aristas, usando un algoritmo de ordenación
- Construir una min-heap □ más eficiente

Inicialmente cada vértice está en su propio conjunto

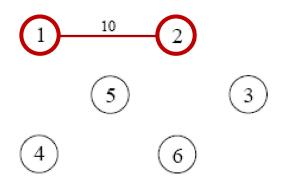
Se agrega la arista (1,2)

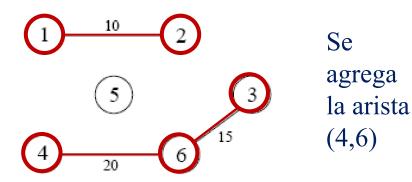


Inicialmente cada vértice está en su propio conjunto



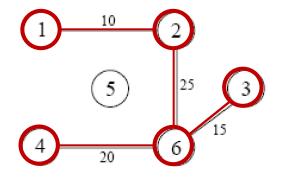
Se agrega la arista (1,2)



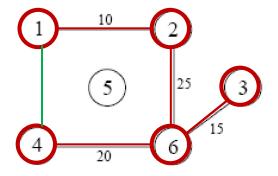


(3,6)

Se agrega la arista (2,6)

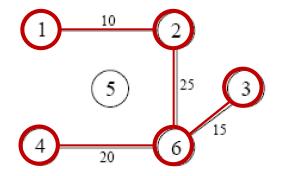


¿Se agrega la arista (1,4) con costo 30?

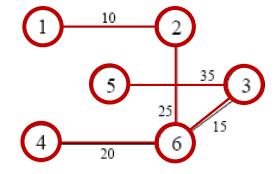


No, porque forma ciclo, ya que pertenece a la misma componente conexa

Se agrega la arista (2,6)



Se agrega la arista (3,5)



Algoritmo de Kruskal Tiempo de Ejecución

- Se organizan las aristas en una heap, para optimizar la recuperación de la arista de mínimo costo
- ☐ El tamaño de la heap es |E|, y extraer cada arista lleva O(log |E|)
- ☐ El tiempo de ejecución es O(|E|log|E|)
- Dado que $|E| \le |V|^2$, $\log |E| \le 2 \log |V|$,
 - □ el costo total del algoritmo es O(|E |log|V|)

Grafos Conclusiones

- □ Podemos utilizar grafos para modelar problemas de la "vida real".
- ☐ Los grafos son una herramienta fundamental en resolución de problemas.
- ☐ Representación:
 - Tamaño reducido: matrices de adyacencia.
 - Tamaño grande y grafo "disperso": listas de adyacencia.

Grafos **Conclusiones**

- Existen muchos algoritmos "clásicos" para resolver diferentes problemas sobre grafos.
- □ Nuestro trabajo: saber modelar los problemas de interés usando grafos y encontrar el algoritmo adecuado para la aplicación que se requiera.
- ☐ Es importante el estudio de problemas genéricos sobre grafos.
- La búsqueda primero en profundidad (DFS) y búsqueda en amplitud (BFS) son herramientas básicas, subyacentes en muchos de los algoritmos estudiados





Algoritmo genérico con

Algoritmo para el problema de interés