

ساختمان داده‌ها

فصل ششم

گرافها

E-mail: Hadi.khademi@gmail.com

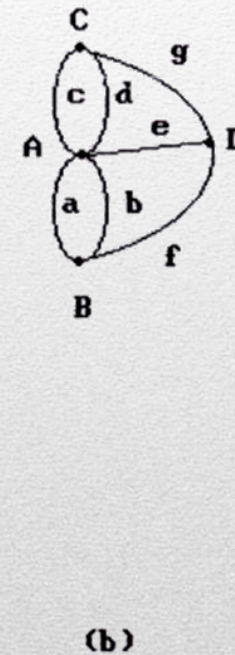
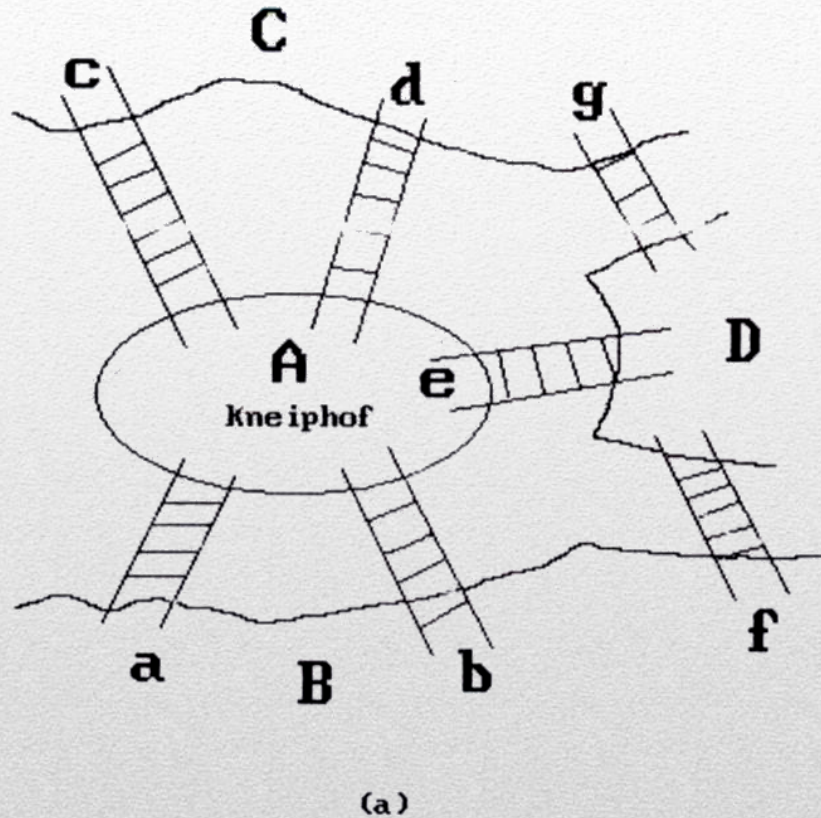
مهر ماه ۹۴ - دانشگاه علم و فرهنگ

- نوع داده مجرد گراف
- صورت های مختلف بازنمایی گراف
- عملیات روی گراف ها
- جستجوی روی گرافها
- جستجوی عمقی
- جستجوی عرضی
- مولفه های همبند
- درختهای پوشا
- مولفه های همبند دوطرفه
- درختهای پوشا با کمترین هزینه
- کوتاه ترین مسیر
- بستار متعدی

گرافها

■ مقدمه

مثال : یک مساله گراف



نوع داده مجرد گراف

تعریف

- یک گراف از دو مجموعه تشکیل می شود:
- یک مجموعه محدود غیر تهی از رئوس $V(G)$
- یک مجموعه (احیاناً تهی) از یالها $E(G)$
- $G(V, E)$ یک گراف را نشان می دهد
- یک گراف بدون جهت گرافی است که در آن ترتیب رئوس در یک یال اهمیت ندارد. $(v_0, v_1) = (v_1, v_0)$
- یک گراف جهت دار گرافی است که در آن یک یال متناظر با یک زوج مرتب از رئوس است $\langle v_0, v_1 \rangle \neq \langle v_1, v_0 \rangle$

ابتدا \longrightarrow انتها

نوع داده مجرد گراف

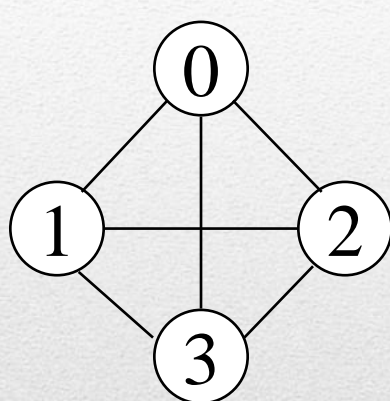
■ **گراف کامل :** گرافی است که دارای حداکثر تعداد لبه باشد.

گراف بدون جهت کامل:

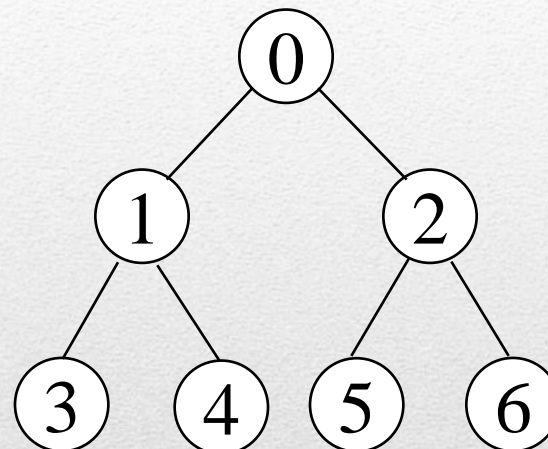
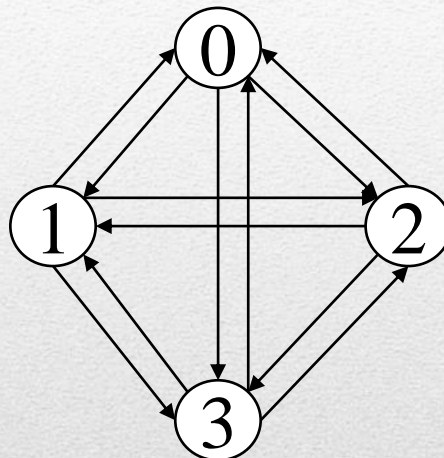
■ $n(n-1)/2$ یال

گراف جهت دار کامل:

■ $n(n-1)$ یال



G_1



G_2



G_3

گراف کامل

گراف غیر کامل

$V(G_1) = \{0, 1, 2, 3\}$

$E(G_1) = \{(0, 1), (0, 2), (0, 3), (1, 2), (1, 3), (2, 3)\}$

$V(G_2) = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6\}$

$E(G_2) = \{(0, 1), (0, 2), (1, 3), (1, 4), (2, 5), (2, 6)\}$

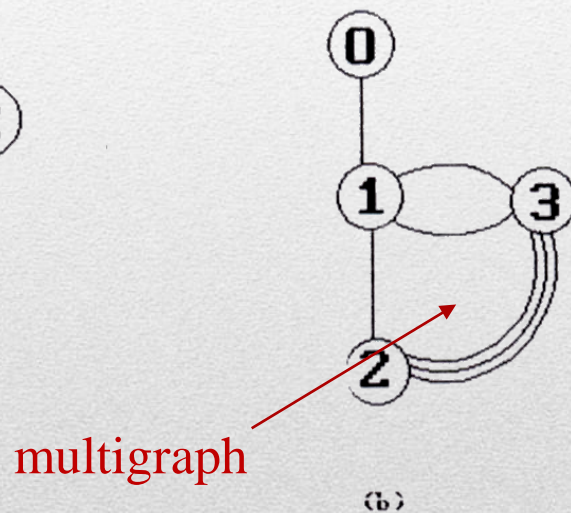
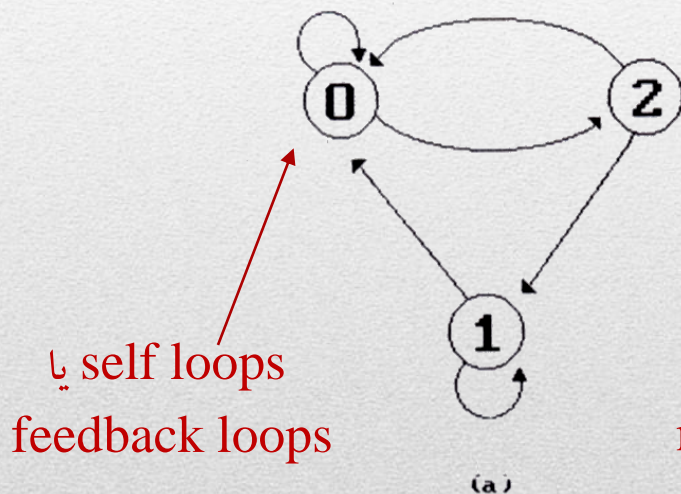
$V(G_3) = \{0, 1, 2\}$

$E(G_3) = \{<0, 1>, <1, 0>, <1, 2>\}$

نوع داده مجرد گراف

■ در یک گراف نمی توان یالی از بک راس به خودش داشت. چنین یالهایی self loops نامیده می شوند. با حذف این محدودیت گراف خودیالی به دست می آید.

■ در یک گراف یک یال نمی تواند چند بار ظاهر شود. با حذف این محدودیت گراف چند گانه به دست می آید.



نوع داده مجرد گراف

- اگر (u,v) یک یال از یک گراف بدون جهت باشد
- u و v مجاور هستند و یال (u,v) حاوی راس های u و v است.



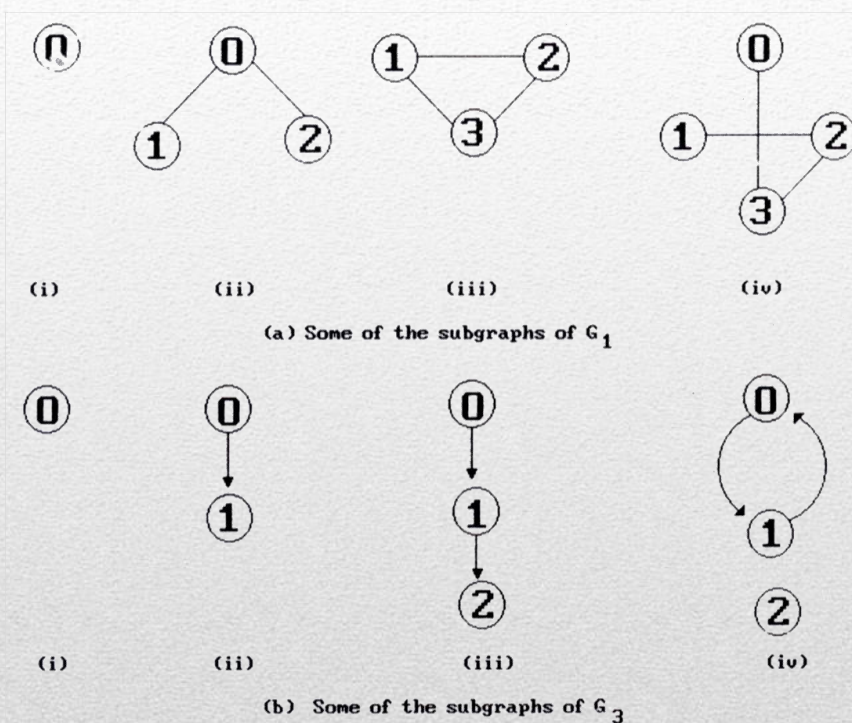
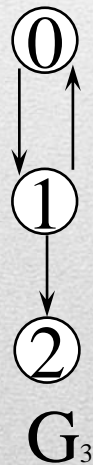
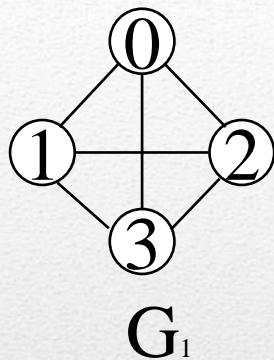
- اگر $\langle u,v \rangle$ یک یال از یک گراف جهت دار باشد
- راس u مجاور به راس v و راس v مجاور از راس u است. یال $\langle u,v \rangle$ حاوی راس های u و v است.



نوع داده مجرد گراف

■ یک زیر گراف G گرافی است مانند G' به گونه ای که

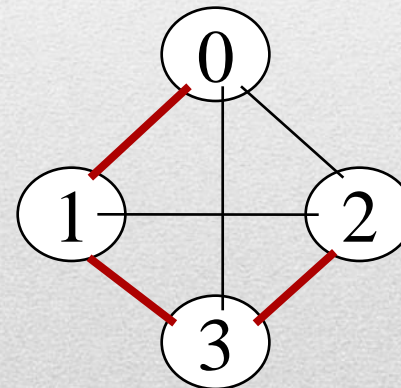
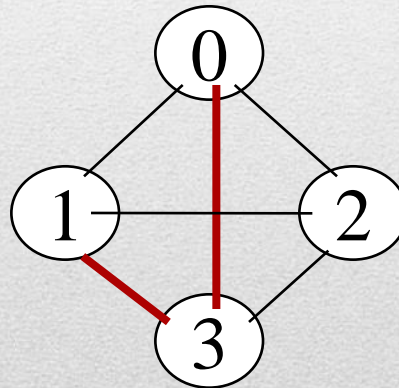
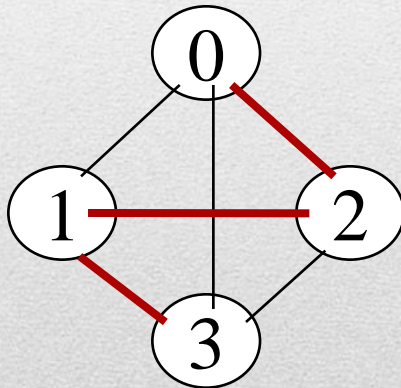
■ $V(G') \subseteq V(G)$ and $E(G') \subseteq E(G)$.



نوع داده مجرد گراف

مسیر

- یک مسیر از راس v_p به راس v_q در گراف G دنباله ای از رئوس به صورت $v_p, v_{i_1}, v_{i_2}, \dots, v_{i_n}, v_q$ است به نحوی که $(v_p, v_{i_1}), (v_{i_1}, v_{i_2}), \dots, (v_{i_n}, v_q)$ یالهای گراف G باشند.
- مسیر $(0, 2), (2, 1), (1, 3)$ به صورت $0, 2, 1, 3$ نیز نشان داده می شود.
- طول یک مسیر به صورت تعداد لبه های درون آن تعریف می شود.

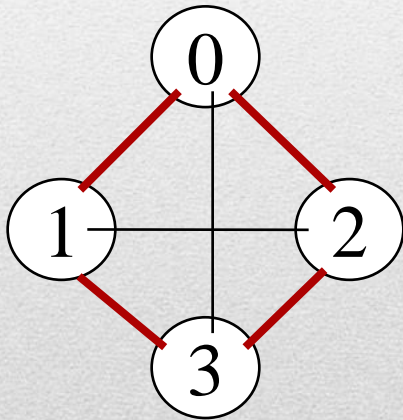


نوع داده مجرد گراف

■ مسیر ساده و حلقه

■ مسیر ساده (جهت دار) مسیری است که در آن تمام راس ها احتمالا به جز راس اول و آخر متمایز باشند.

■ دور یا حلقه مسیر ساده ای است که راس اول و آخر آن یکی است.



برای مثال 0, 2, 3, 1, 0 یک حلقه است.

نوع داده مجرد گراف

■ گراف همبند

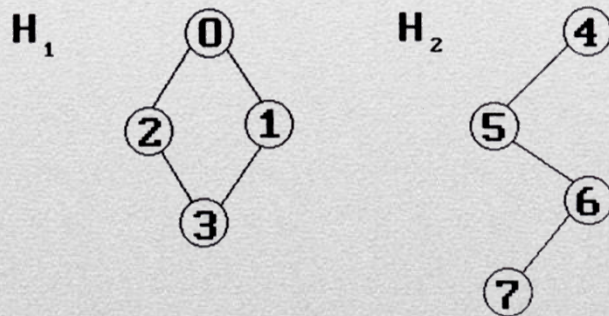
■ در یک گراف بدون جهت G دو راس u و v را همبند گویند اگر مسیری در G بین آنها وجود داشته باشد.

■ یک گراف بدون جهت را همبند گویند اگر و فقط اگر برای هر زوج راس u و v مسیری از u به v در G وجود داشته باشد.

■ مولفه های همبند

■ مولفه همبند یک گراف بدون جهت بزرگترین زیر گراف همبند آن است

■ درخت یک گراف همبند بدون دور است



یک گراف با دو مولفه همبند

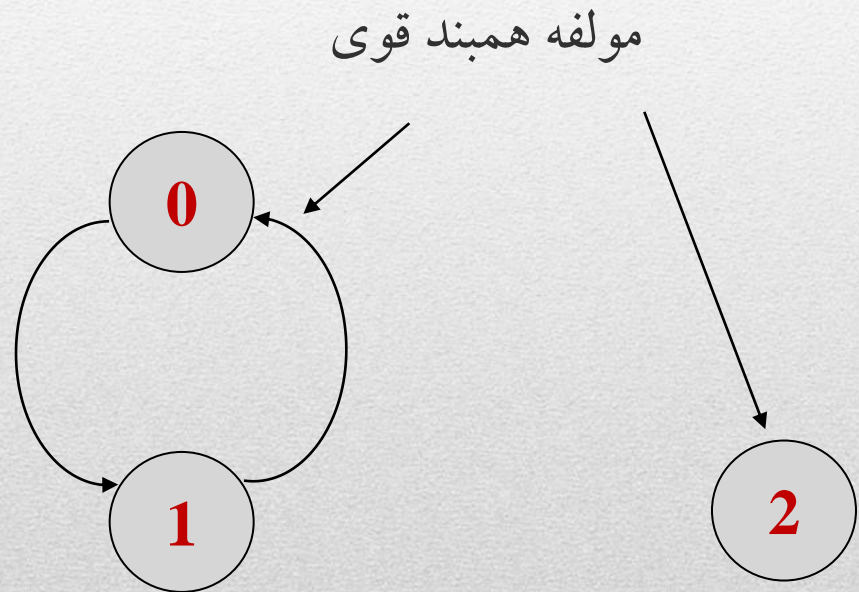
نوع داده مجرد گراف

■ مولفه همبند قوی

- یک گراف جهت دار همبند قوی است اگر و فقط اگر برای هر زوج راس u و v یک مسیر جهت دار از u به v و همچنین از v به u وجود داشته باشد.
- مولفه همبند قوی بزرگترین زیر گرافی است که همبند قوی باشد.



گراف همبند قوی نیست



نوع داده مجرد گراف

■ درجه

■ درجه یک راس، تعداد یالهایی است که با آن تلاقی دارند

■ برای گراف جهت دار

■ درجه ورودی راس: تعداد یالهایی است که سر آنها به راس مذکور متصل باشد.

■ درجه خروجی راس: تعداد یالهایی است که ته آنها به راس مذکور متصل باشد.

■ گراف روبرو: درجه ورودی راس ۱ برابر ۱، درجه خروجی آن برابر ۲، درجه آن برابر ۳



G_3

■ اگر d_i درجه راس i در گراف G با n راس و e یال باشد، تعداد یالها برابر است با

$$e = \left(\sum_{i=0}^{n-1} d_i \right) / 2$$

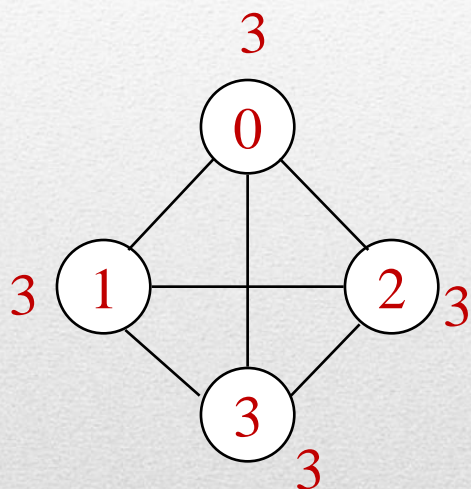
نوع داده مجرد گراف

■ گراف جهت دار

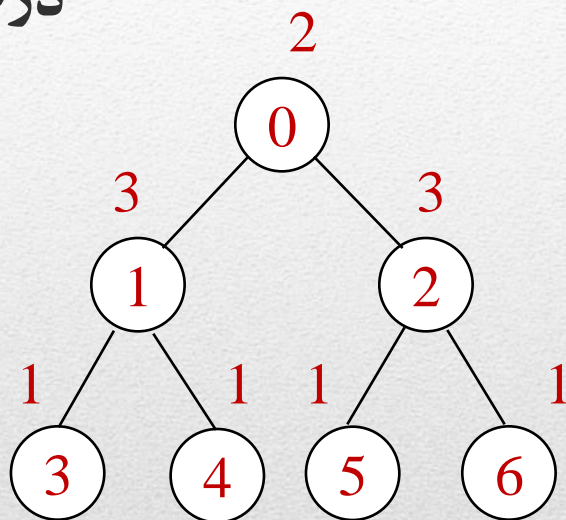
درجه ورودی و خروجی

گراف بدون جهت

درجه



G1



G2



in:1, out: 1

in: 1, out: 2

in: 1, out: 0

G3

نوع داده مجرد گراف

structure *Graph* is

objects: a nonempty set of vertices and a set of undirected edges, where each edge is a pair of vertices.

functions:

for all *graph* \in *Graph*, *v*, *v*₁, and *v*₂ \in *Vertices*

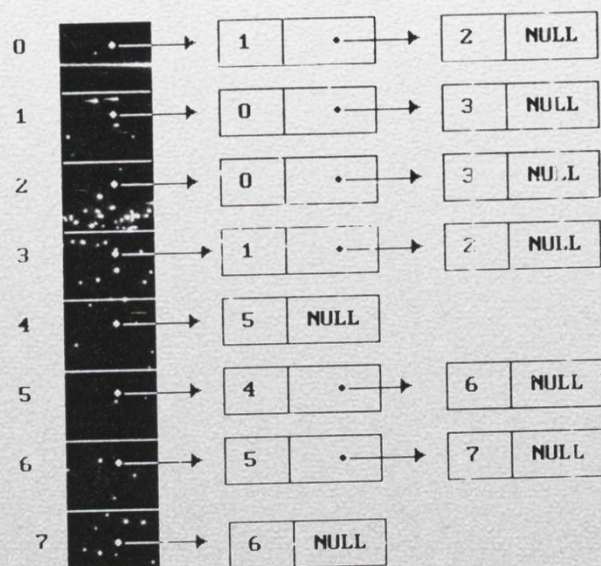
<i>Graph</i> Create()	::=	return an empty graph.
<i>Graph</i> InsertVertex(<i>graph</i> , <i>v</i>)	::=	return a graph with <i>v</i> inserted. <i>v</i> has no incident edges.
<i>Graph</i> InsertEdge(<i>graph</i> , <i>v</i> ₁ , <i>v</i> ₂)	::=	return a graph with a new edge between <i>v</i> ₁ and <i>v</i> ₂ .
<i>Graph</i> DeleteVertex(<i>graph</i> , <i>v</i>)	::=	return a graph in which <i>v</i> and all edges incident to it are removed.
<i>Graph</i> DeleteEdge(<i>graph</i> , <i>v</i> ₁ , <i>v</i> ₂)	::=	return a graph in which the edge (<i>v</i> ₁ , <i>v</i> ₂) is removed. Leave the incident nodes in the graph.
<i>Boolean</i> IsEmpty(<i>graph</i>)	::=	if (<i>graph</i> == empty graph) return <i>TRUE</i> else return FALSE .
<i>List</i> Adjacent(<i>graph</i> , <i>v</i>)	::=	return a list of all vertices that are adjacent to <i>v</i> .

نوع داده مجرد گراف

	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0	1	1	0	0	0	0	0
1	1	0	0	1	0	0	0	0
2	1	0	0	1	0	0	0	0
3	0	1	1	0	0	0	0	0
4	0	0	0	0	0	1	0	0
5	0	0	0	0	1	0	1	0
6	0	0	0	0	0	1	0	1
7	0	0	0	0	0	0	1	0

■ ماتریس همسایگی

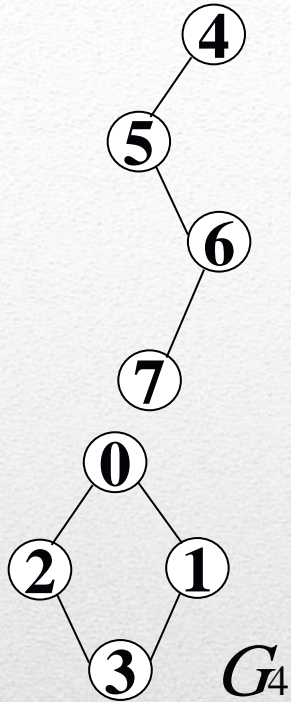
■ لیست همسایگی

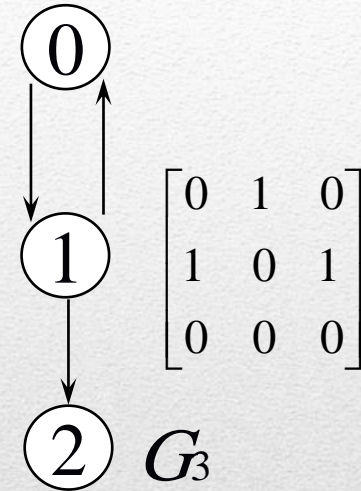


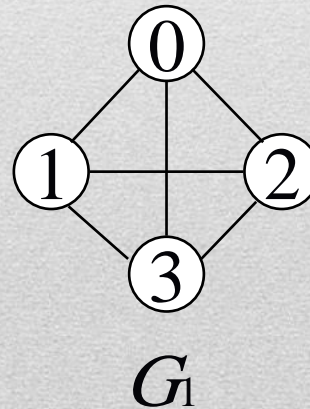
بازنمایی گراف

■ ماتریس همسایگی

■ برای یک گراف بدون جهت متقارن است ولی برای گراف جهت دار لزوماً اینطور نیست



$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 1 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$


$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 \\ 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$


$$\begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

بازنمایی گراف

■ ماتریس همسایگی

■ در یک گراف بدون جهت درجه هر راس 1 برابر است با مجموع عضوهای سطری آن

$$\sum_{j=0}^{n-1} adj_mat[i][j]$$

■ در یک گراف جهت دار مجموع عضوهای سطری درجه خروجی آن راس و مجموع عضوهای ستونی درجه ورودی آن راس است.

$$ind(vi) = \sum_{j=0}^{n-1} A[j, i] \quad outd(vi) = \sum_{j=0}^{n-1} A[i, j]$$

■ پیچیدگی زمانی تشخیص تعداد یال گراف و یا تشخیص همبند بودن گراف

■ گراف بدون جهت $O(n^2/2)$

■ گراف جهت دار $O(n^2)$

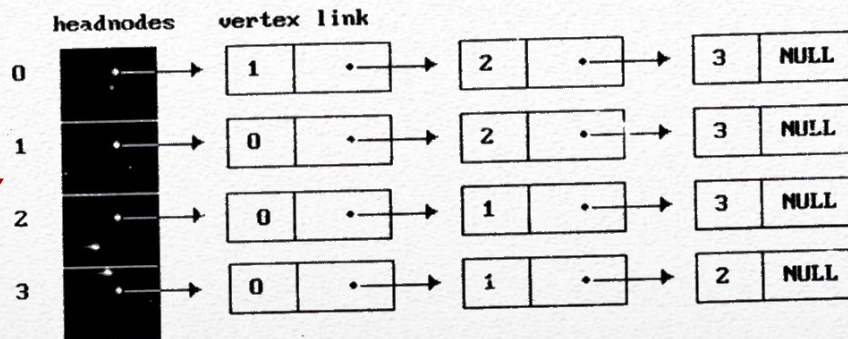
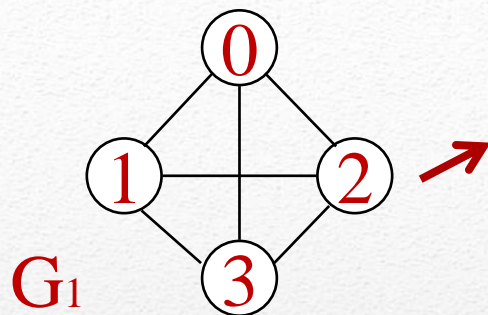
بازنمایی گراف

■ لیست همسایگی

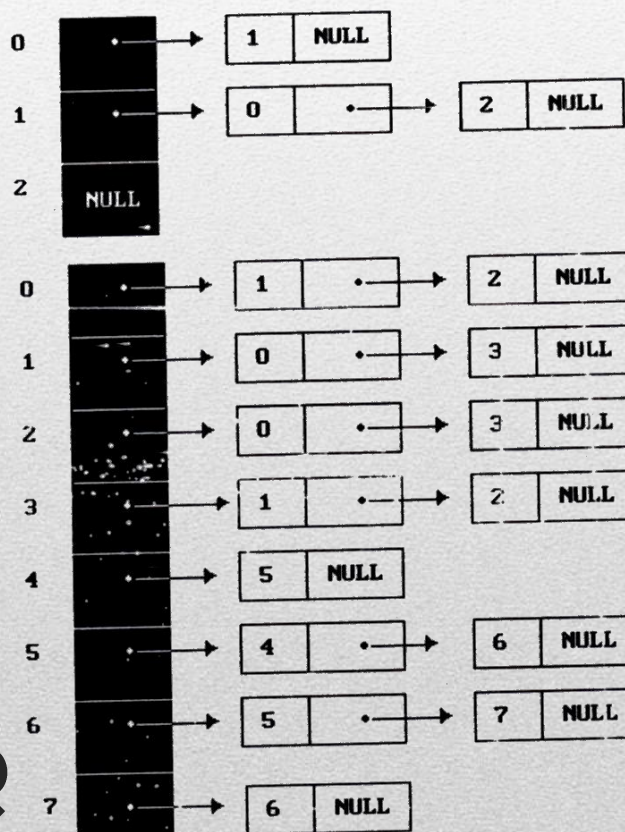
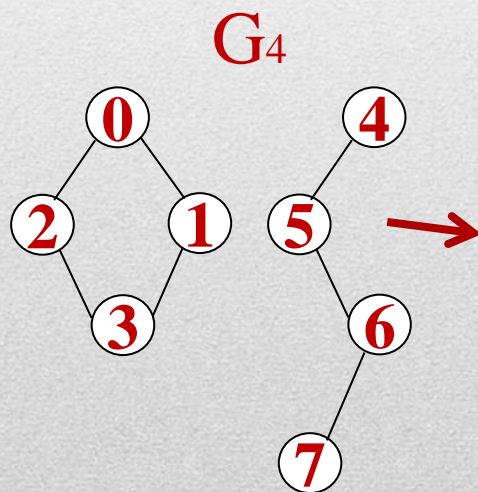
برای یک گراف بدون جهت با n راس و e یال این بازنمایی به n گره سر و $2e$ گره لیست نیاز دارد.

```
#define MAX_VERTICES 50 /*maximum number of vertices*/
typedef struct node *node_pointer;
typedef struct node {
    int vertex;
    struct node *link;
};
node_pointer graph[MAX_VERTICES];
int n = 0; /* vertices currently in use */
```

بازنمایی گراف



■ مثال

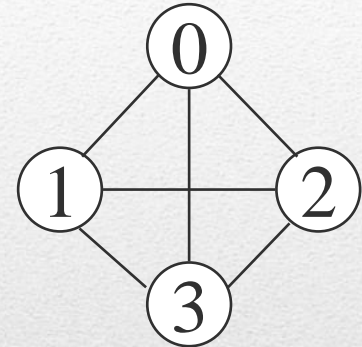
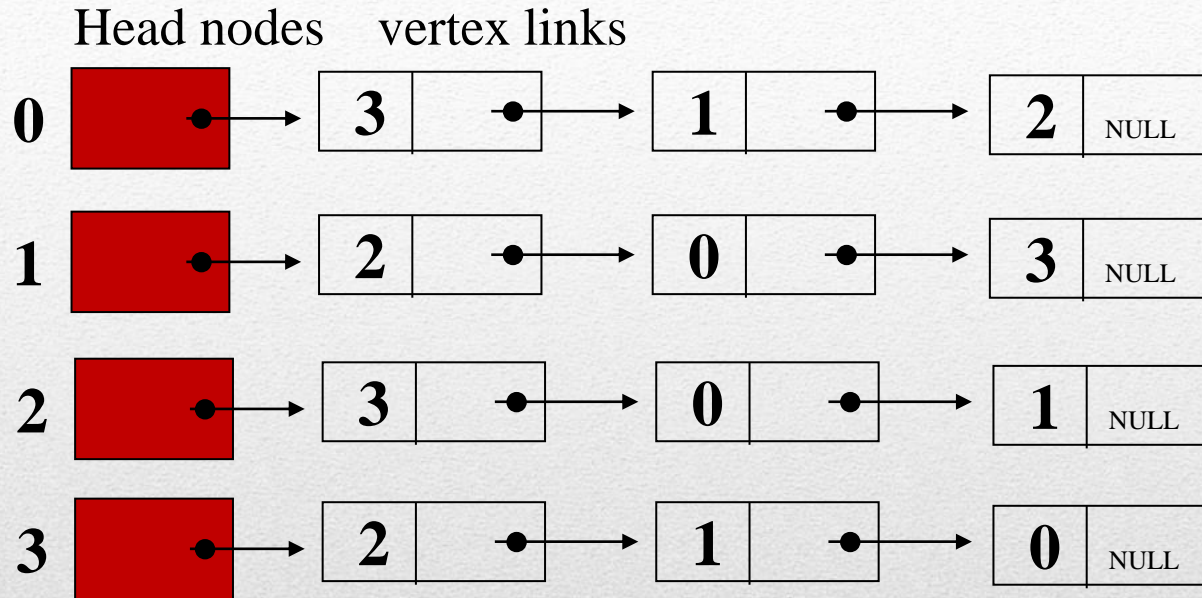


G₃



بازنمایی گراف

ترتیب اهمیتی ندارد



بازنمایی گراف

- پیمایش (جستجو)

- جستجوی عمقی

- جستجوی عرضی

Depth First Search (DFS): preorder traversal

Breadth First Search (BFS): level order traversal

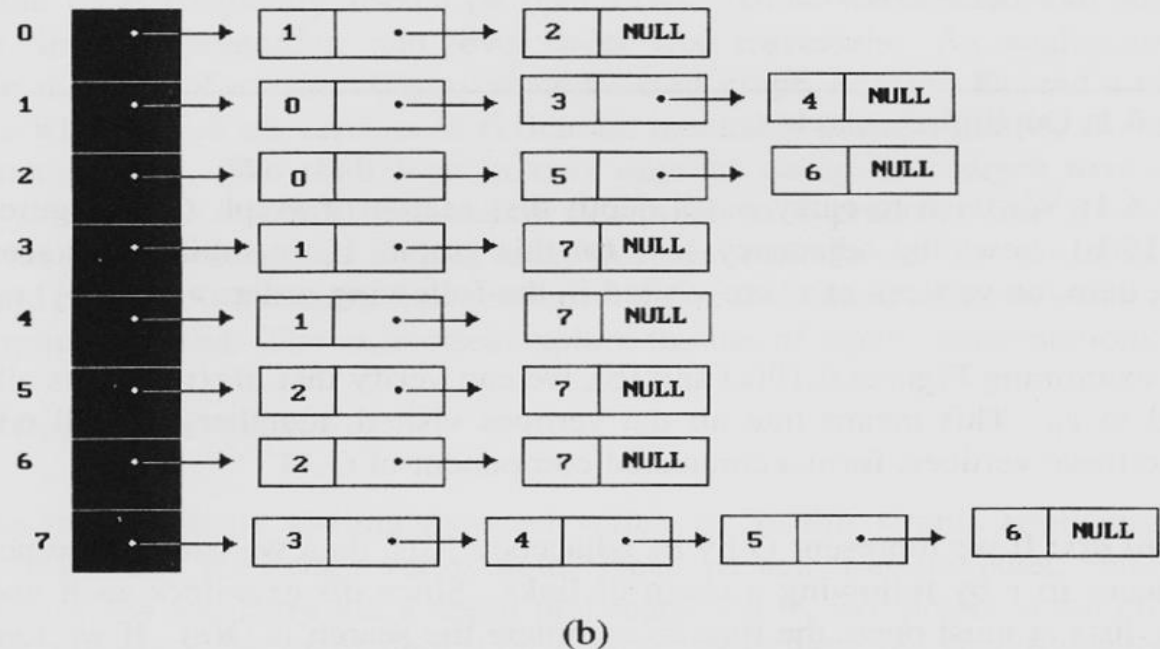
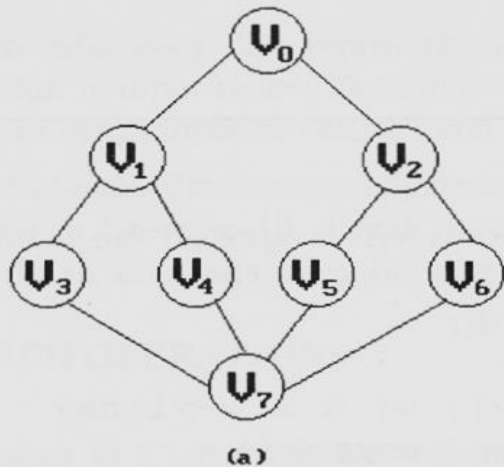
- درخت پوشا

- مولفه های همبند دوطرفه

عملیات روی گراف ها

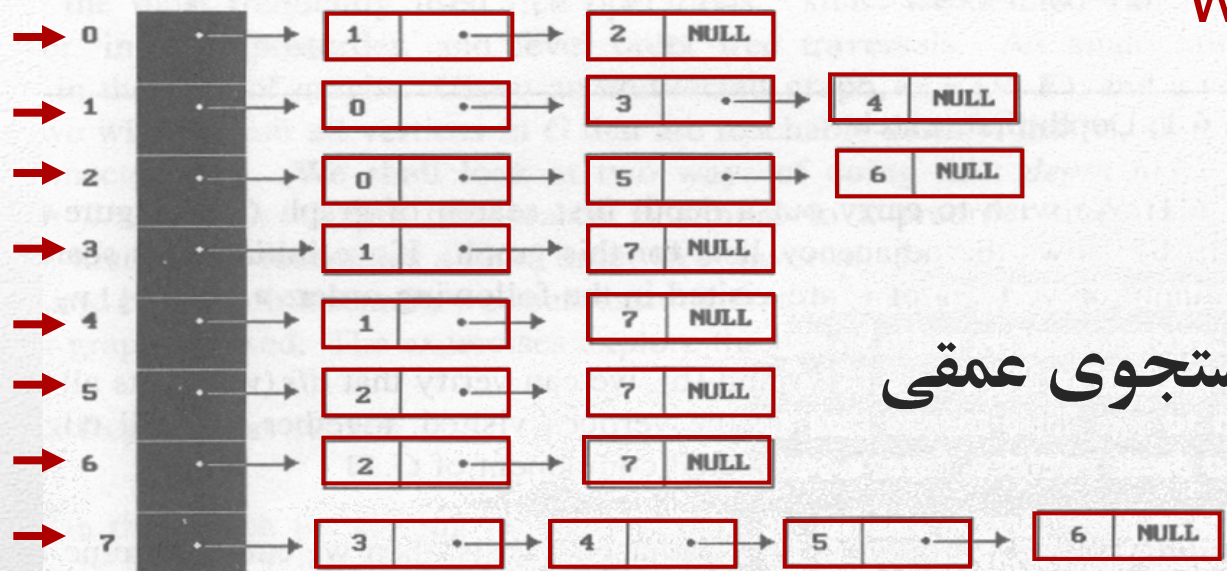
■ مثال پیمایش گراف با استفاده از لیست همسایگی

depth first search (DFS): $v_0, v_1, v_3, v_7, v_4, v_5, v_2, v_6$

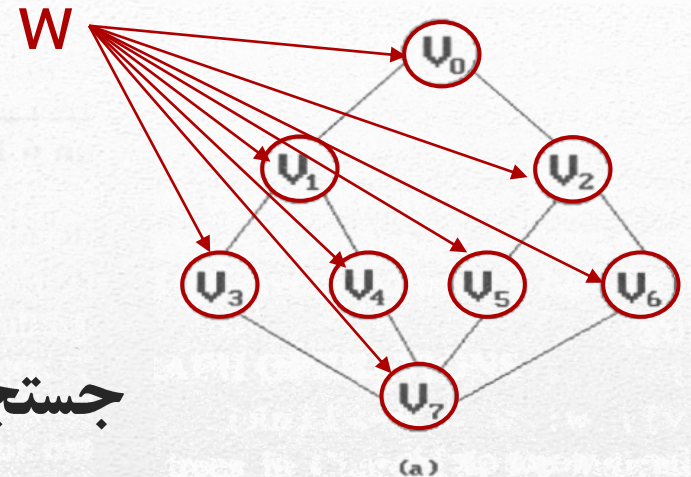


breadth first search (BFS): $v_0, v_1, v_2, v_3, v_4, v_5, v_6, v_7$

عملیات روی گراف ها



جستجوی عمقی



Data structure
adjacency list: $O(e)$
adjacency matrix: $O(n^2)$

```
void dfs(int v)
{
    /* depth first search of a graph begin
    node_pointer w;
    visited[v] = TRUE;
    printf("%5d",v);
    for (w = graph[v]; w; w = w->link)
        if (!visited[w->vertex])
            dfs(w->vertex);
}
```

```
#define FALSE 0
#define TRUE 1
short int visited[MAX_VERTICES];
```

visited:

[0]	[1]	[2]	[3]	[4]	[5]	[6]	[7]
X	X	X	X	X	X	X	X

output: 0 1 3 7 4 5 2 6

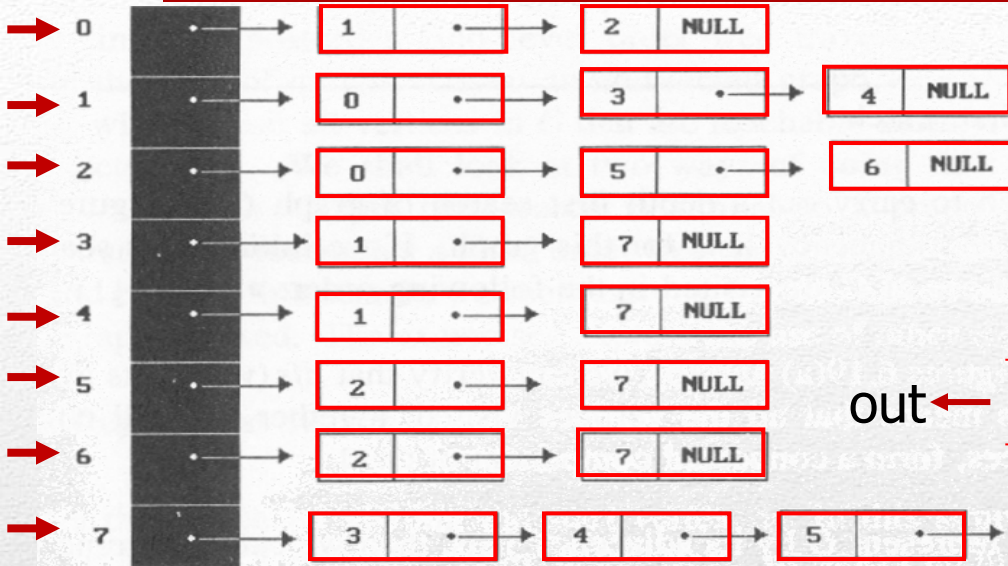
■ جستجوی عرضی

- برای پیاده سازی نیاز به
- به یک صف: که اعمال روی صف مشابه اعمال بیان شده در فصل ۴ است
- به یک آرایه سراسری visited: که در ابتدا به صفر مقدار دهی اولیه می شود.

```
typedef struct queue *queue_pointer;  
typedef struct queue {  
    int vertex;  
    queue_pointer link;  
};  
void addq(queue_pointer *, queue_pointer *, int);  
int deleteq(queue_pointer *);
```

عملیات روی گراف ها

جستجوی عرضی



visited:

[0]	[1]	[2]	[3]	[4]	[5]	[6]	[7]
X	X	X	X	X	X	X	X

out ←

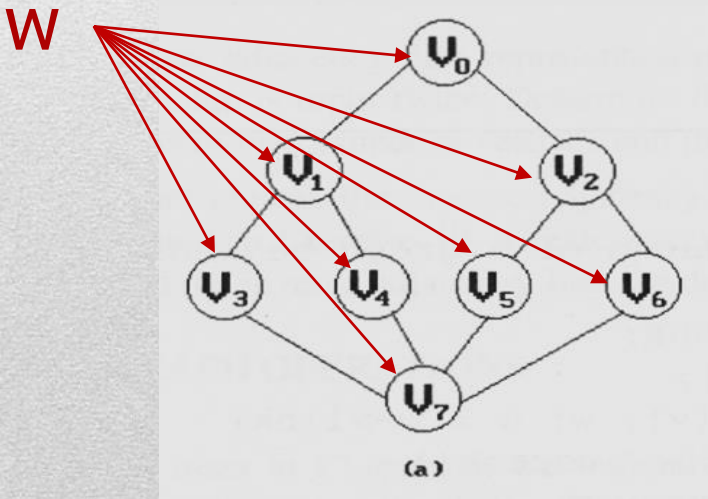
0	1	2	3	4	5	6	7
---	---	---	---	---	---	---	---

 ← in

output: 0 1 2 3 4 5 6 7

adjacency list: $O(e)$

adjacency matrix: $O(n^2)$



```
node_pointer w;
queue_pointer front, rear;
front = rear = NULL; /* initialize queue */
printf("%5d", v);
visited[v] = TRUE;
addq(&front, &rear, v);
while (front) {
    v = deleteq(&front);
    for (w = graph[v]; w; w = w->link)
        if (!visited[w->vertex]) {
            printf("%5d", w->vertex);
            addq(&front, &rear, w->vertex);
            visited[w->vertex] = TRUE;
        }
}
```


▪ مولفه های همبند

- اگر G یک گراف بدون جهت باشد می توان تعیین کرد که آیا گراف همبند است یا نه.
- یکی از دو تابع dfs یا bfs را احضار کنیم و سپس تعیین کنیم آیا راس ملاقات نشده ای وجود دارد یا نه.
- مولفه های همبند یک گراف را می توان با احضارهای مکرر یکی از دو تابع $\text{dfs}(v)$ یا $\text{bfs}(v)$ تعیین کرد که در آن v راسی است که هنوز ملاقات نشده است.

```
void connected(void)
{
/* determine the connected components of a graph */
int i;
for (i = 0; i < n; i++)
    if(!visited[i]) {
        dfs(i);
        printf("\n");
    }
}
```

adjacency list: $O(n+e)$

adjacency matrix: $O(n^2)$

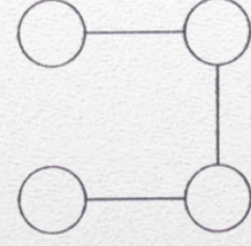
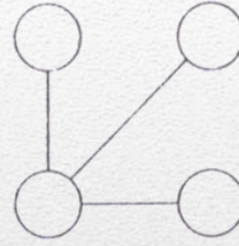
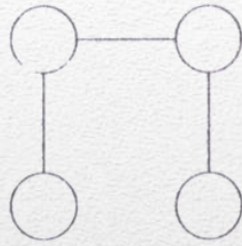
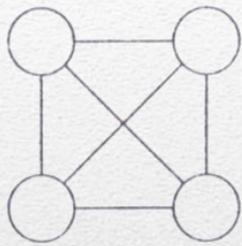
عملیات روی گراف ها

■ درخت های پوشا

- چنانچه G یک گراف همبند باشد، آنگاه پیمایش آن به صورت جستجوی عمقی یا عرضی، با شروع از هر راس دلخواه تمام رئوس گراف G را ملاقات می کنند. در این حالت لبه های گراف G به دو قسمت تقسیم می شوند :
- T (یعنی لبه های درخت) : مجموعه لبه های به کار رفته یا پیمایش شده در جریان جستجو می باشد.
- N (یعنی لبه های غیر درخت) : مجموعه لبه های باقی مانده می باشد.
- لبه های T تشکیل درختی را می دهند که شامل تمام راس های گراف G می باشد.

عملیات روی گراف ها

■ درختی که تعدادی از لبه ها و تمام رئوس G را در بر دارد ،
درخت پوشا نامیده می شود.



یک گراف کامل و سه درخت از درخت های پوشای آن

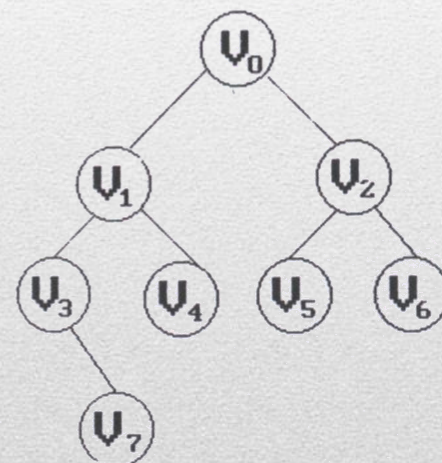
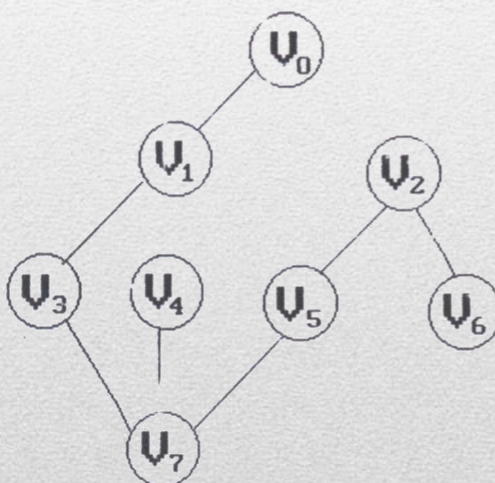
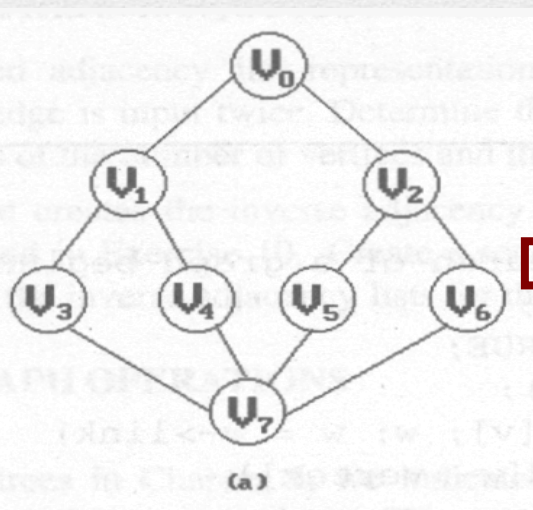
عملیات روی گراف ها

■ درخت پوشا

■ با استفاده از جستجوی عمقی یا جستجوی عرضی می توان درخت پوشا را ایجاد کرد

■ درخت حاصل از جستجوی عمقی پوشای عمقی نام دارد

■ درخت حاصل از جستجوی عرضی پوشای عرضی نام دارد



عملیات روی گراف ها

■ درخت پوشای عمقی

```
Void dfs (int V)
{
/* depth first search of a graph beginning with vertex V . */
    T={};
    node_pointer w ;
    visited[V] = TRUE ;
    print f ( “ %5d “ ,V ) ;
    for (w = graph[V] ; w ; w = w-> link )
        if ( ! Visited [w->vertex] ) {
            dfs (w-> vertex ) ;
            T=T ∪ { (v,w) }
        }
}
```

عملیات روی گراف ها

■ درخت پوشای عرضی

```
Void bfs (int V)
```

```
{
```

```
/* breadth search of a graph beginning with vertex V . */
```

```
T={};
```

```
node_pointer w ;
```

```
queue_pointer front , rear;
```

```
front = rear = NULL; /* initialize queue*/
```

```
print f ( “ %5d “ , V ) ;
```

```
visited[V] = TRUE ;
```

```
addq (&front, &rear, V)
```

```
while (front) {
```

```
    V= deleteq (&front) ;
```

```
    for (w = graph[V] ; w ; w = w-> link ) {
```

```
        if ( ! Visited [w->vertex] ) {
```

```
            print f ( “ %5d “ , w-> vertex ) ;
```

```
            addq (&front, &rear, w-> vertex )
```

```
            visited[w-> vertex ] = TRUE ;
```

```
T=T∪ { (v,w) }
```

```
}
```

```
}
```

عملیات روی گراف ها

■ ویژگیهای درخت پوشا

- یک درخت پوشا کوچکترین زیر گراف G' از G است به طوری که $V(G') = V(G)$
- کوچکترین زیر گراف، زیر گرافی با حداقل تعداد یال تعریف می شود
- هر گراف متصل با n راس، بایستی حداقل $n-1$ لبه داشته باشد و همه گراف ها متصل با $n-1$ لبه، درخت هستند.
- درخت پوشا دارای $n-1$ لبه می باشد.
- اگر یال غیر درختی مانند (v, w) به یک درخت پوشا مانند T اضافه شود آنگاه یک دور ایجاد می شود.

عملیات روی گراف ها

- درخت پوشای با کمترین هزینه، درخت پوشایی است که کمترین هزینه را دارد.
- سه الگوریتم مختلف برای به دست آوردن درخت پوشا با کمترین هزینه از یک گراف بدون جهت وجود دارد.
- الگوریتم Kruskal
- الگوریتم Prim
- الگوریتم Sollin
- همه این الگوریتم ها از روش طراحی حریصانه (greedy method) استفاده می کنند.

درختهای پوشا با کمترین هزینه

■ راهکار حریصانه

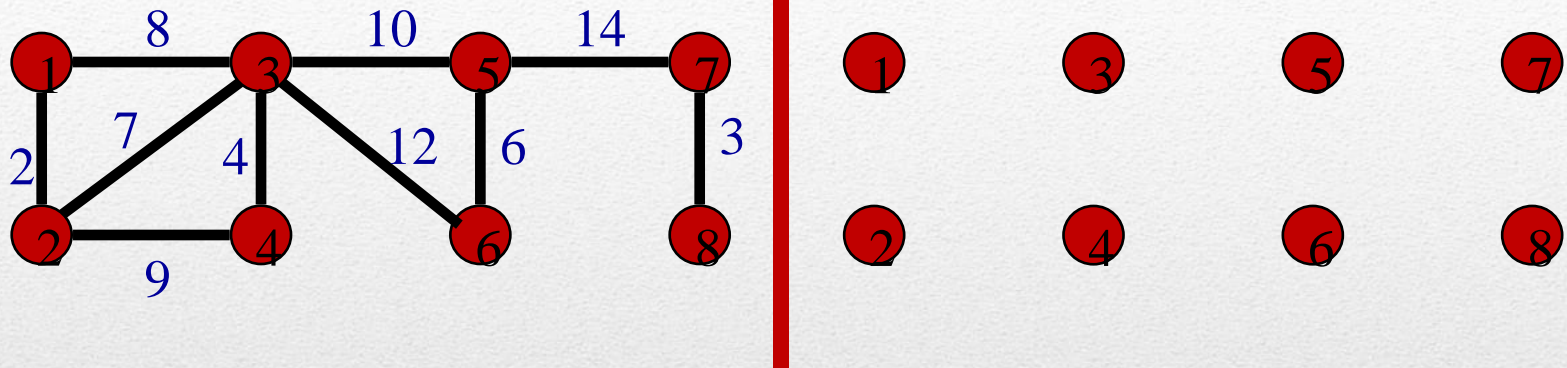
- در هر مرحله بهترین تصمیم را بر اساس اطلاعات موجود در آن لحظه اتخاذ می کنیم. معمولاً اتخاذ تصمیم در هر مرحله بر اساس کمترین هزینه یا بیشترین سود استوار است.
- برای ایجاد درخت های پوشا با کمترین هزینه از معیار کمترین هزینه استفاده می کنیم.
- در مراحل بعدی نمی توانیم تصمیم های قبل را عوض کنیم بنابراین باید مطمئن شویم این تصمیم منجر به راه حل معتبر می شود.
- یک راه حل معتبر بر اساس قیده های بیان شده در مساله تعیین می شود.
- راه حل ما باید در شرایط زیر صدق کند:
- تنها باید از یالهای گراف استفاده کند.
- باید دقیقاً از $n-1$ یال استفاده کند.
- از یالهایی که دور ایجاد می کنند نمی توان استفاده کرد.

درختهای پوشا با کمترین هزینه

■ الگوریتم Kruskal

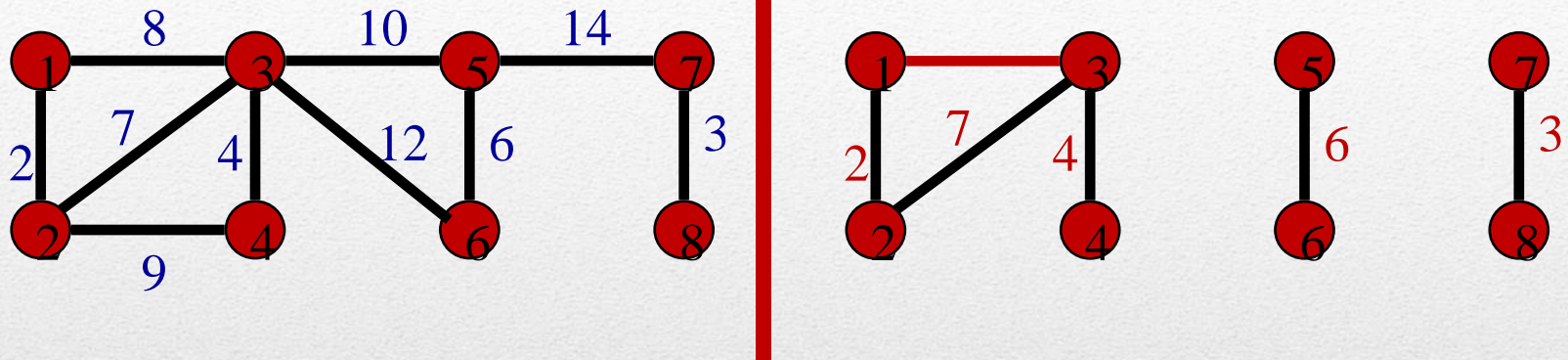
- درخت پوشا با کمترین هزینه را با اضافه کردن یک یال در هر مرحله می سازد.
- یال ها برای اضافه شدن به T به ترتیب غیر نزولی هزینه شان انتخاب می شوند.
- یک یال به T اضافه می شود مشروط به اینکه با یالهایی که قبلا در T بوده اند دور تشکیل ندهد.
- از آنجا که گراف G همبند است و $n > 0$ راس دارد دقیقا $n-1$ یال برای اضافه شدن به T انتخاب می شود.
- قضیه: اگر G یک گراف همبند بدون جهت باشد آنگاه الگوریتم Kruskal یک درخت پوشا با کمترین هزینه را تولید می کند.
- Time complexity: $O(e \log e)$

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)



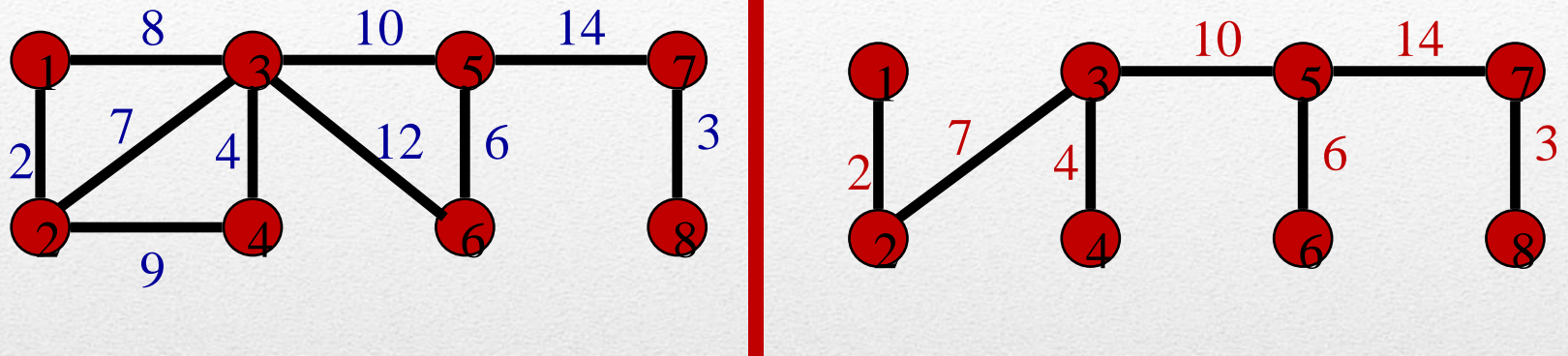
- با یک جنگل که هیچ یالی ندارد شروع کنید
- لبه ها را به ترتیب صعودی وزن آنها انتخاب کنید.
- لبه (1,2) انتخاب شده و به جنگل اضافه می شود.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)



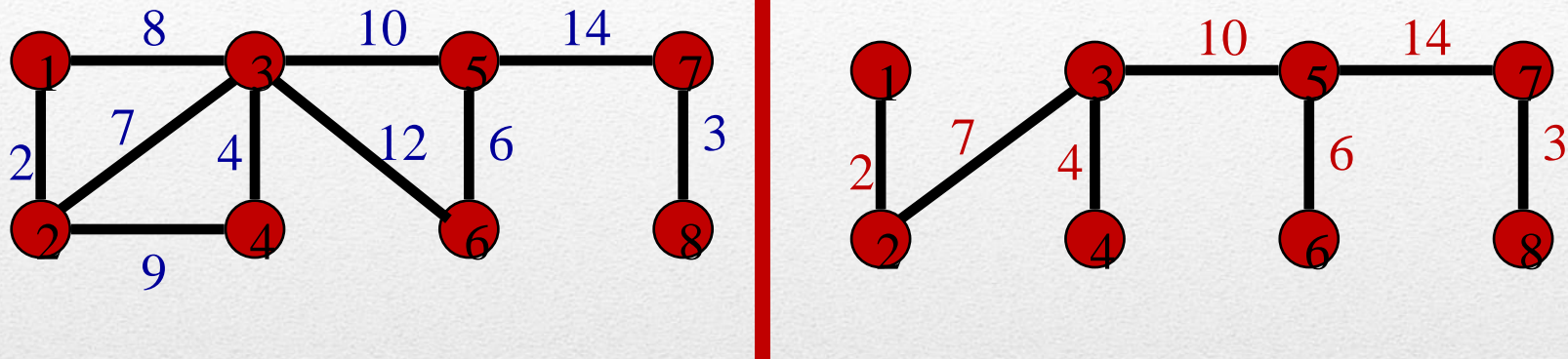
- در مرحله بعد لبه $(7,8)$ انتخاب شده و اضافه می شود.
- در مرحله بعد لبه $(3,4)$ انتخاب شده و اضافه می شود.
- در مرحله بعد لبه $(5,6)$ انتخاب شده و اضافه می شود.
- در مرحله بعد لبه $(2,3)$ انتخاب شده و اضافه می شود.
- در مرحله بعد لبه $(1,3)$ انتخاب شده و به دلیل آنکه دور ایجاد می کند حذف می شود.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)



- در مرحله بعد لبه $(2,4)$ انتخاب شده و به دلیل آنکه دور ایجاد می کند حذف می شود.
- در مرحله بعد لبه $(3,5)$ انتخاب شده و اضافه می شود.
- در مرحله بعد لبه $(3,6)$ انتخاب شده و به دلیل آنکه دور ایجاد می کند حذف می شود.
- در مرحله بعد لبه $(5,7)$ انتخاب شده و اضافه می شود.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)



■ $n-1$ یال انتخاب شد و هیچ دوری ایجاد نگردید.

■ بنابراین ما یک درخت پوشا به دست آوردیم.

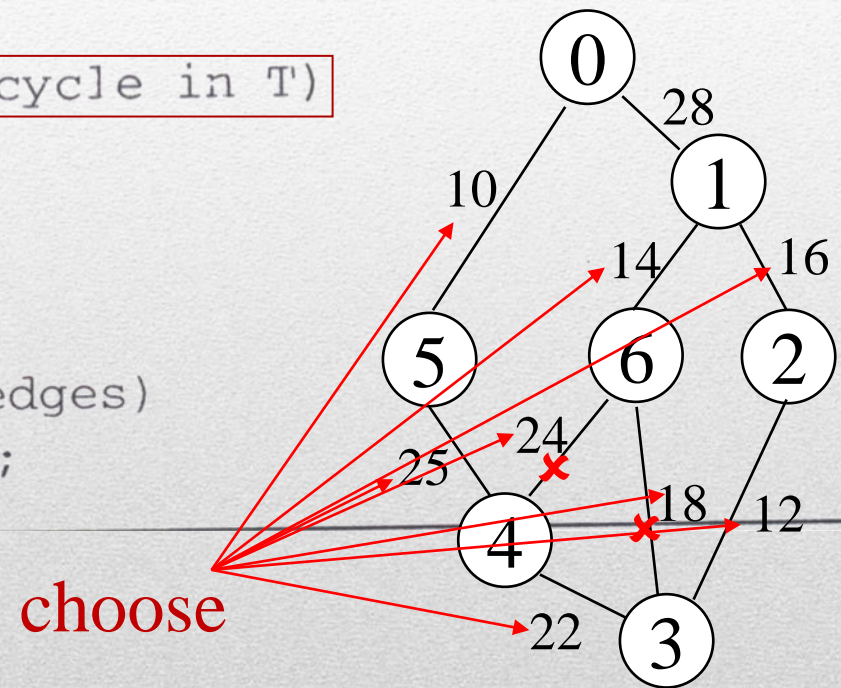
■ هزینه این درخت 46 است.

■ در صورتی که هزینه یالهای مختلف درخت متفاوت باشد درخت پوشای با کمترین هزینه یکتا است.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ شبه کد الگوریتم Kruskal

```
T = {};  
while (T contains less than n-1 edges && E is not empty) {  
    choose a least cost edge (v,w) from E;  
    delete (v,w) from E;  
    if ((v,w) does not create a cycle in T)  
        add (v,w) to T;  
    else  
        discard (v,w);  
}  
if (T contains fewer than n-1 edges)  
    printf("No spanning tree\n");
```



درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

- ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal
- مجموعه لبه ها E
- عملیات:
- آیا E تهی است؟
- انتخاب و حذف یال با کمترین هزینه
- می توان یالها را به ترتیب غیر نزولی در زمان $O(e \log e)$ مرتب کرد
- می توان از یک min heap برای نگهداری یالها استفاده کرد.
- ساختن اولیه heap : $O(e)$
- تعیین و حذف یال با کمترین هزینه $O(\log e)$

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

- ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal

- مجموعه یالهای انتخاب شده T

- عملیات:

- آیا T ، $n-1$ یال دارد؟

- آیا اضافه کردن یال (v, w) به T دور ایجاد می کند؟

- یک یال به T اضافه کنید.

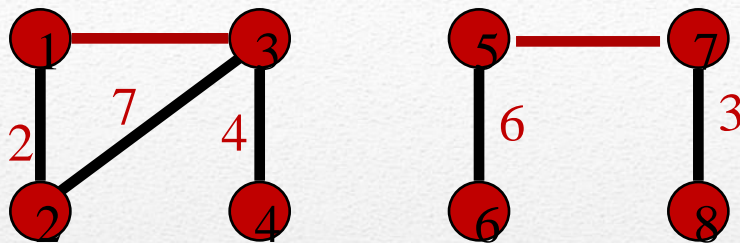
درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal

- نگهداری مجموعه یالهای انتخاب شده T در یک آرایه
- آیا T ، $n-1$ یال دارد؟
- تعداد یالها را در آرایه بررسی می کنیم: $O(1)$
- آیا اضافه کردن یال (v, w) به T دور ایجاد می کند ؟
- آسان نیست
- یک یال به T اضافه کنید.
- آن را به انتهای آرایه اضافه می کنیم: $O(1)$

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

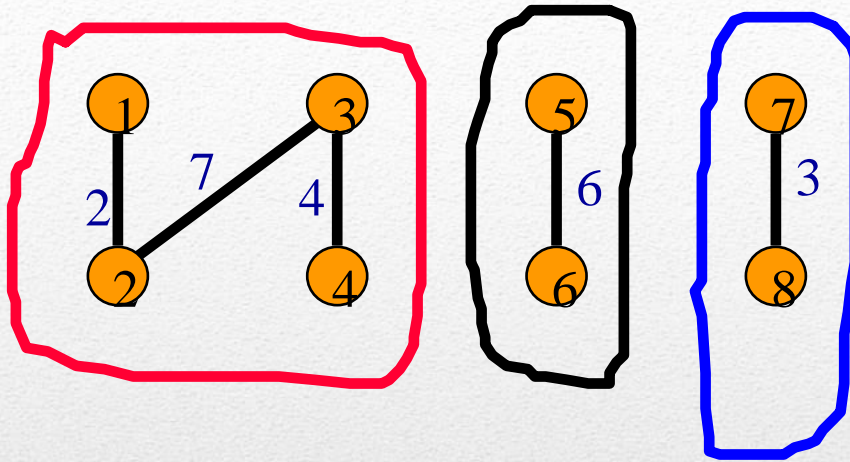
■ ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal



- آیا اضافه کردن یال (v, w) به T دور ایجاد می کند؟
- اجزای T در هر لحظه درخت هستند.
- وقتی v و w در یک جزء باشند اضافه کردن یال (v, w) دور ایجاد می کند.
- وقتی که v و w در دو جزء جدا باشند اضافه کردن یال (v, w) دور ایجاد نمی کند.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal



■ هر جزء T با رئوس درون آن مشخص می شود.

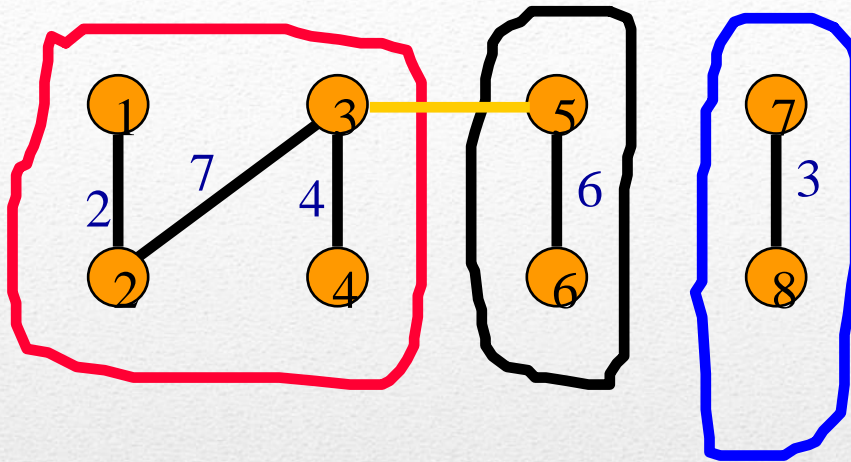
■ هر جزء را با مجموعه رئوس آن نشان می دهیم

$\{1, 2, 3, 4\}, \{5, 6\}, \{7, 8\}$

■ دو راس در یک جزء هستند اگر درون یک مجموعه باشند.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal



■ هنگامی که یال (v, w) به T اضافه می شود، دو جزئی که شامل v و w بوده اند با هم ترکیب می شوند تا یک جزء را تشکیل دهند.

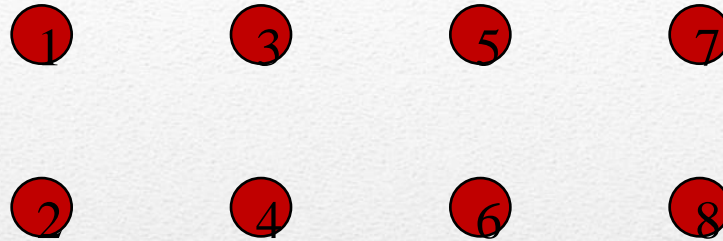
■ چنانچه مجموعه ها برای بازنمایی اجزای T به کار روند، مجموعه های شامل v و w را با هم اجتماع می گیریم.

■ $\{1, 2, 3, 4\} + \{5, 6\} \Rightarrow \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal

■ در ابتدا T تهی است.



■ مجموعه ها در ابتدا به صورت:

■ $\{1\} \{2\} \{3\} \{4\} \{5\} \{6\} \{7\} \{8\}$

■ آیا اضافه کردن یال (v, w) به T دور ایجاد می کند ؟ اگر دور ایجاد نمی کند آن را اضافه کنید.

$s1 = \text{Find}(v); s2 = \text{Find}(w);$

$\text{if } (s1 \neq s2) \text{ Union}(s1, s2);$

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ ساختمان داده برای الگوریتم Kruskal

- استفاده از توابع سریع برای پیاده سازی مجموعه ها
- مقدار دهی اولیه:

$O(n)$

- حداکثر $2e$ عمل find و $n-1$ عمل اجتماع:

خیلی نزدیک به $O(n+e)$

- عملیات روی min heap برای انتخاب یالها به ترتیب غیر نزولی

$O(e \log e)$

- پیچیدگی زمانی الگوریتم Kruskal:

$O(n + e \log e)$

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Kruskal)

■ الگوریتم Prim

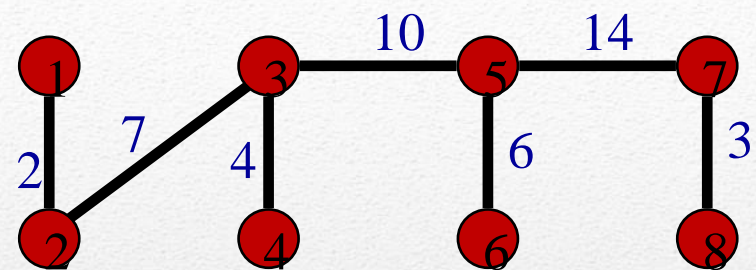
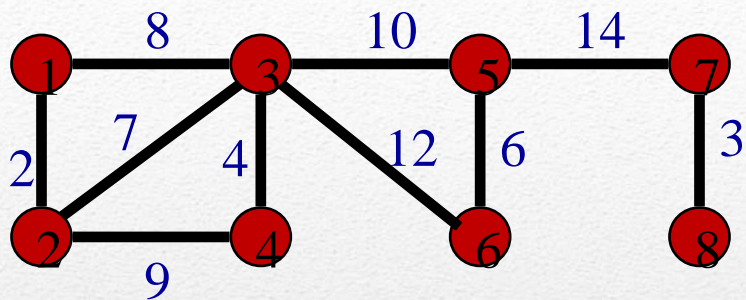
- درخت پوشا با کمترین هزینه را با اضافه کردن یک یال در هر مرحله می سازد.
- یال ها برای اضافه شدن به T به ترتیب غیر نزولی هزینه شان انتخاب می شوند.
- در تمام مراحل الگوریتم مجموعه یالهای انتخاب شده یک درخت را تشکیل می دهند.
- توجه در الگوریتم Kruskal مجموعه یالهای انتخاب شده در هر مرحله یک جنگل را می سازند.

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Prim)

■ الگوریتم Prim

- در ابتدا T تنها شامل یک راس است.
 - یال (u,v) با حداقل هزینه را به گونه ای می یابیم که با اضافه شدن آن به T ، T درخت باقی بماند.
 - یال (u,v) به گونه ای است که تنها یکی از رئوس u و v در T باشد.
 - اضافه کردن یال را ادامه می دهیم تا T شامل $n-1$ یال شود.
- الگوریتم Prim برای هر گراف بدون جهت همبند درخت پوشا با کمترین هزینه را پیدا می کند .

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Prim)

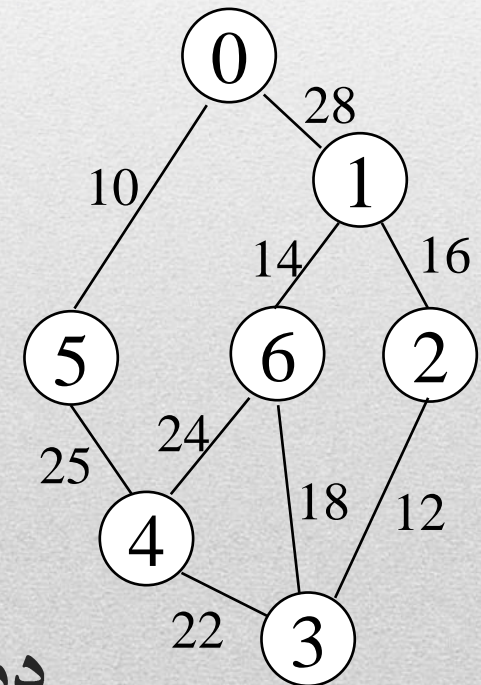


- با هر راس دلخواهی شروع کنید
- یک درخت با دو راس از طریق اضافه کردن کم هزینه ترین یال ایجاد کنید.
- یک درخت با سه راس از طریق اضافه کردن کم هزینه ترین یال ایجاد کنید.
- در هر لحظه یک یال به درخت اضافه کنید تا درختی با $n-1$ یال به دست بیاید (اگر درخت $n-1$ یال داشته باشد شامل همه ی n راس خواهد بود).

درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Prim)

■ شبه کد الگوریتم Prim

```
T = {};  
TV = {0}; /* start with vertex 0 and no edges */  
while (T contains fewer than n-1 edges) {  
    let (u, v) be a least cost edge such that u ∈ TV and  
    v ∉ TV;  
    if (there is no such edge)  
        break;  
    add v to TV;  
    add (u, v) to T;  
}  
if (T contains fewer than n-1 edges)  
    printf("No spanning tree\n");
```



درختهای پوشا با کمترین هزینه (الگوریتم Prim)

- می توان ثابت کرد که همه ی روشهای ذکر شده منجر به درخت پوشای کمترین هزینه می شوند.

- سریع ترین روش، روش Prim است
 $O(n^2)$ با استفاده از پیاده سازی مشابه الگوریتم Dijkstra برای کوتاهترین مسیر
 $O(e + n \log n)$ با استفاده از Fibonacci heap

- الگوریتم Kruskal از درختهای union-find برای رسیدن به پیچیدگی $O(n + e \log e)$ استفاده می کند

روشهای ایجاد درخت پوشا با کمترین هزینه