



Badanie efektywności algorytmów grafowych w zależności od rozmiaru instancji oraz sposobu reprezentacji grafu w pamięci komputeraą

Algorytmy i złożoność obliczeniowa - Projekt

Autor:

Filip Kwiek 280947

Termin zajęć:

Wtorek np. 11:15

Prowadzący:

Dr. inż. Jarosław Mierzwa

Spis treści

1	Wstęp	3								
2	Technologie użyte w projekcie									
3	Plan eksperymentu									
4	Użyty sprzęt									
5	Problem MST 5.1 Algorytmn Kruskala 5.1.1 Lista kroków 5.2 Algorytm Prima 5.2.1 Lista kroków	4 4 5 5 5								
6	Problem najkrótszej ścieżki 6.1 Algorytm Dijkstry 6.1.1 Lista kroków 6.2 Algorytm Bellmana-Forda 6.2.1 Lista kroków 6.3 Algorytm Bellmana-Forda	5 5 6 6								
7	Problem maksymalnego przepływu 7.1 Algorytm Forda-Fulkersona (przeszukiwanie grafu w głąb)	6 7 7 7 7								
8	8.2.1 Tabele	7 8 8 8 9 10 10 11 12 13								
9	8.3.3 Wykresy Typu 2 dla Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa	13 14 15 16								
10	Literatura	16								

1 Wstęp

Celem projektu było zbadanie efektywności wybranych grafowych:

- Algorytmów minimalnego drzewa rozpinającego (MST)
- Algorytmów najkrótszej ścieżki
- Algorytmów maksymalnego przepływu

W projekcie dla każdego problemu badam czas wykonania algorytmu w zależności od rozmiaru instancji oraz sposobu reprezentacji grafu w pamięci komputera. Wszystkie algorytmy zostały zaimplementowane w języku C++ i przetestowane na losowo wygenerowanych grafach o różnych gęstościach oraz reprezentacjach.

Wybrane algorytmy grafowe:

- Algorytm Kruskala
- Algorytm Prima
- Algorytm Dijkstry
- Algorytm Bellmana-Forda
- Algorytm Forda-Fulkersona
- Algorytm Edmondsa-Karpa

2 Technologie użyte w projekcie

Projet został wykonany w języku c++ w wersji 20. Do kompilacji użyto kompilatora g++ w wersji 14.2.1, a do zbudowania oraz zarządzania strukturą wykorzystano system CMake w wersji 3.30 Do zapisu oraz odczytu plików wykorzysano bibliotekę fstream, natomiast do pomiaru czasu bibliotekę chrono.

3 Plan eksperymentu

W ramach przygotowań, cały plan oparty został na założeniu, iż grafy są generowane losowo niezależnie dla każdej reprezetacji, jednocześnie mając stały rozmiar 1000 wezłów.

Eksperyment będzie polegał na zmierzeniu czasu wykonywania algorytmu na 5 reprezentatywnych gęstościach grafów:

- 20%
- 60%
- 99%

7 reprezentatywnych rozmiarach grafów:

- 100 węzłów
- 250 wezłów
- 300 węzłów
- 400 węzłów
- 500 węzłów
- 600 węzłów
- 800 węzłów

Oraz na 2 reprezentacjach grafów:

- Lista sąsiedztwa
- Macierz sąsiedztwa

Dla każdej gęstości oraz reprezentacji grafu zostało wykonane 10 pomiarów czasu, a dane obejmują ich średnią z każdego pomiaru.

Podczas pomiarów, dane były zapisywane do plików csv. Ze względu na ich ilość, nie zostały one wrzucone razem z kodem, ale istnieje możliwość ich samodzielnej generacji w programie. Przy opisie grafów, nie uwzględniam ich złożoności pamięciowej ponieważ zależy ona od ich reprezentacji, a nie od gęstości grafu.

Złożoności pamięciowe dla obu reprezentacji są następujące:

- Macierz sąsiedztwa: $O(V^2)$, gdzie V to liczba wierzchołków w grafie.
- Lista sąsiedztwa: O(V+E), gdzie E to liczba krawędzi w grafie.

4 Użyty sprzet

• Procesor: Amd Ryzen 5 3550H 2.1GHz

• Pamięć RAM: 32GB DDR4

• System operacyjny: EndeavourOS (Arch Linux) - kernel 6.14.7-zen2-1-zen

Podczas pomiarów sprzęt był używany na zasilaniu sieciowym, a proces nie był przypisany do jednego rdzenia, przez aplikację *irqbalance*, która rozbija na siłę procesy obciążające jeden rdzeń na wszystkie rdzenie procesora. Ponadto taktowanie procesora nie było ustawione na stałe.

5 Problem MST

Problem minimalnego drzewa rozpinającego (MST) polega na znalezieniu podzbioru krawędzi grafu, który tworzy drzewo rozpinające i ma najmniejszą możliwą sumę wag krawędzi. W kontekście grafów, drzewo rozpinające to podgraf, który zawiera wszystkie wierzchołki grafu i jest drzewem (czyli nie ma cykli). Minimalne drzewo rozpinające to takie drzewo, które ma najmniejszą możliwą sumę wag krawędzi spośród wszystkich możliwych drzew rozpinających. Istnieją trzy popularne algorytmy do rozwiązania tego problemu:

- Algorytm Kruskala
- Algorytm Prima
- Algorytm Boruvki

W moim eksperymencie, zastosowałem dwa pierwsze algorytmy, ponieważ są one najpopularniejsze i najczęściej stosowane w praktyce.

5.1 Algorytmn Kruskala

Algorytm Kruskala jest jednym z najpopularniejszych algorytmów do znajdowania minimalnego drzewa rozpinającego w grafie. Działa on na zasadzie sortowania krawędzi grafu według ich wag i dodawania ich do drzewa rozpinającego, o ile nie tworzą cyklu. Algorytm ten jest szczególnie efektywny w przypadku grafów rzadkich.

• Złożoność czasowa: $O(E \log E)$, gdzie E to liczba krawędzi w grafie.

Moja imlementacja zakłada użycie struktury setów rozłącznych do sprawdzania cykli, co pozwala na efektywne zarządzanie zbiorami wierzchołków.

5.1.1 Lista kroków

- 1. Posortuj krawędzie grafu według ich wag.
- 2. Inicjalizuj zbiór rozłącznych zbiorów dla każdego wierzchołka.
- 3. Iteruj przez posortowane krawędzie:
 - Jeśli krawędź łączy dwa różne zbiory, dodaj ją do drzewa rozpinającego i połącz te zbiory.
- 4. Zwróć drzewo rozpinające.
- 5. Zwróć sumę wag krawędzi w drzewie rozpinającym.

5.2 Algorytm Prima

Algorytm Prima jest kolejnym popularnym algorytmem do znajdowania minimalnego drzewa rozpinającego w grafie. Działa on na zasadzie iteracyjnego dodawania krawędzi do drzewa rozpinającego, zaczynając od dowolnego wierzchołka i wybierając zawsze krawędź o najmniejszej wadze, która łączy drzewo z wierzchołkiem spoza drzewa.

ullet Złożoność czasowa: $O(E \log V)$, gdzie E to liczba krawędzi, a V to liczba wierzchołków w grafie.

Moja implementacja zakłada użycie kopców minimalbych, które pozwalają na efektywne zarządzanie krawędziami i ich wagami. Ulepsza to wydajność algorytmu, ponieważ znajdywanie krawędzi o najmniejszej wadze w najgorszym wypadku będzie wynosić $O(\log V)$, a nie O(V), jak w przypadku prostego algorytmu.

5.2.1 Lista kroków

- 1. Inicjalizuj drzewo rozpinające jako puste.
- 2. Wybierz dowolny wierzchołek jako wierzchołek startowy i dodaj go do drzewa rozpinającego.
- 3. Utwórz kopiec minimalny, który będzie przechowywał krawędzie łączące drzewo z wierzchołkami spoza drzewa.
- 4. Iteruj, dopóki kopiec nie jest pusty:
 - Wyciągnij krawędź o najmniejszej wadze z kopca.
 - Jeśli krawędź łączy drzewo z wierzchołkiem spoza drzewa, dodaj ją do drzewa rozpinającego i dodaj sąsiadujące krawędzie do kopca.
- 5. Zwróć drzewo rozpinające.
- 6. Zwróć sumę wag krawędzi w drzewie rozpinającym.

6 Problem najkrótszej ścieżki

Problem najkrótszej ścieżki polega na znalezieniu najkrótszej ścieżki pomiędzy dwoma wierzchołkami w grafie. Istnieje wiele algorytmów do rozwiązania tego problemu, ale dwa z nich są szczególnie popularne:

- Algorytm Dijkstry
- Algorytm Bellmana-Forda

6.1 Algorytm Dijkstry

Algorytm Dijkstry jest jednym z najpopularniejszych algorytmów do znajdowania najkrótszej ścieżki w grafie z dodatnimi wagami krawędzi. Działa on na zasadzie iteracyjnego znajdowania najkrótszej ścieżki do każdego wierzchołka, zaczynając od wierzchołka źródłowego i aktualizując odległości do sąsiadujących wierzchołków.

 \bullet Złożoność czasowa: $O(E \log V)$, gdzie E to liczba krawędzi, a V to liczba wierzchołków w grafie.

Algorytm Dijkstry działa tylko dla grafów z dodatnimi wagami krawędzi. W przypadku grafów z ujemnymi wagami krawędzi, należy użyć algorytmu Bellmana-Forda.

6.1.1 Lista kroków

- 1. Inicjalizuj odległości do wszystkich wierzchołków jako nieskończoność, a odległość do wierzchołka źródłowego jako 0.
- 2. Utwórz kopiec minimalny, który będzie przechowywał wierzchołki i ich odległości.
- 3. Iteruj, dopóki kopiec nie jest pusty:
 - Wyciągnij wierzchołek o najmniejszej odległości z kopca.
 - Dla każdego sąsiada tego wierzchołka, jeśli nowa odległość jest mniejsza niż obecna, zaktualizuj odległość i dodaj sąsiada do kopca.
- 4. Zwróć tablicę odległości do wszystkich wierzchołków.
- 5. Zwróć najkrótszą ścieżkę do wierzchołka docelowego.

6.2 Algorytm Bellmana-Forda

Algorytm Bellmana-Forda jest algorytmem do znajdowania najkrótszej ścieżki w grafie, który może zawierać krawędzie o ujemnych wagach. Działa on na zasadzie iteracyjnego relaksowania krawędzi grafu, co pozwala na znalezienie najkrótszej ścieżki do każdego wierzchołka.

 \bullet Złożoność czasowa: $O(V \cdot E)$, gdzie V to liczba wierzchołków, a E to liczba krawędzi w grafie.

Algorytm Bellmana-Forda jest bardziej uniwersalny niż algorytm Dijkstry, ponieważ może obsługiwać grafy z ujemnymi wagami krawędzi, ale jest mniej wydajny w przypadku grafów z dodatnimi wagami krawędzi.

6.2.1 Lista kroków

- 1. Inicjalizuj odległości do wszystkich wierzchołków jako nieskończoność, a odległość do wierzchołka źródłowego jako 0.
- 2. Iteruj V-1 razy (gdzie V to liczba wierzchołków):
 - Dla każdej krawędzi (u,v) z wagą w, jeśli odległość do u+w jest mniejsza niż odległość do v, zaktualizuj odległość do v.
- 3. Sprawdź, czy istnieją cykle o ujemnej wadze:
 - \bullet Jeśli poV-1iteracjach można jeszcze zaktualizować jakąkolwiek krawędź, to graf zawiera cykl o ujemnej wadze.
- 4. Zwróć tablicę odległości do wszystkich wierzchołków.
- 5. Zwróć najkrótszą ścieżkę do wierzchołka docelowego.

7 Problem maksymalnego przepływu

Problem maksymalnego przepływu polega na znalezieniu maksymalnego przepływu w sieci przepływowej, która jest grafem skierowanym z dodatnimi wagami krawędzi. Istnieją dwa popularne algorytmy do rozwiązania tego problemu:

- Algorytm Forda-Fulkersona
- Algorytm Edmondsa-Karpa

7.1 Algorytm Forda-Fulkersona (przeszukiwanie grafu w głąb)

Algorytm Forda-Fulkersona jest jednym z najpopularniejszych algorytmów do znajdowania maksymalnego przepływu w sieci przepływowej. Działa on na zasadzie iteracyjnego znajdowania ścieżek powiększających przepływ w sieci i aktualizowania przepływu, aż nie będzie już możliwe znalezienie kolejnej ścieżki powiększającej.

• Złożoność czasowa: $O(E \cdot f)$, gdzie E to liczba krawędzi w grafie, a f to maksymalny przepływ.

Moja implementacja zakłada użycie algorytmu przeszukiwania w głąb (DFS) do znajdowania ścieżek powiększających przepływ, co pozwala na efektywne zarządzanie przepływem w sieci.

7.1.1 Lista kroków

- 1. Inicjalizuj przepływ do wszystkich krawędzi jako 0.
- 2. Iteruj, dopóki istnieje ścieżka powiększająca przepływ:
 - Znajdź ścieżkę powiększającą przepływ w sieci za pomocą algorytmu DFS.
 - Oblicz minimalną pojemność na tej ścieżce.
 - Zaktualizuj przepływ wzdłuż tej ścieżki.
- 3. Zwróć maksymalny przepływ.

7.2 Algorytm Edmondsa-Karpa (przeszukiwanie grafu wszerz)

Algorytm Edmondsa-Karpa jest ulepszoną wersją algorytmu Forda-Fulkersona, która wykorzystuje algorytm przeszukiwania wszerz (BFS) do znajdowania ścieżek powiększających przepływ. Działa on na zasadzie iteracyjnego znajdowania ścieżek powiększających przepływ w sieci i aktualizowania przepływu, aż nie będzie już możliwe znalezienie kolejnej ścieżki powiększającej.

 \bullet Złożoność czasowa: $O(V\cdot E^2),$ gdzie V to liczba wierzchołków, a E to liczba krawędzi w grafie.

Moja implementacja zakłada użycie algorytmu przeszukiwania wszerz (BFS) do znajdowania ścieżek powiększających przepływ, co pozwala na efektywne zarządzanie przepływem w sieci.

7.2.1 Lista kroków

- 1. Inicjalizuj przepływ do wszystkich krawędzi jako 0.
- 2. Iteruj, dopóki istnieje ścieżka powiększająca przepływ:
 - Znajdź ścieżkę powiększającą przepływ w sieci za pomocą algorytmu BFS.
 - Oblicz minimalną pojemność na tej ścieżce.
 - Zaktualizuj przepływ wzdłuż tej ścieżki.
- 3. Zwróć maksymalny przepływ.

8 Przebieg eksperymentu

Dla każdego algorytmu zastosowano dwie opisane wcześniej reprezentacje oraz gęstości grafów. Każdy algorytm był wykonywany na osobno losowym generowanym grafie, niezależnie od reprezentacji. Każdy z nich został uruchomiony 20 razy (10 dla listy sąsiedztwa i 10 dla macierzy sąsiedztwa), a czas wykonania został uśredniony. Wyniki przedstawiono na wykresach, gdzie oś X to rozmiar tablicy, a oś Y to czas wykonania algorytmu w milisekundach.

8.1 Problem MST

8.1.1 Tabele

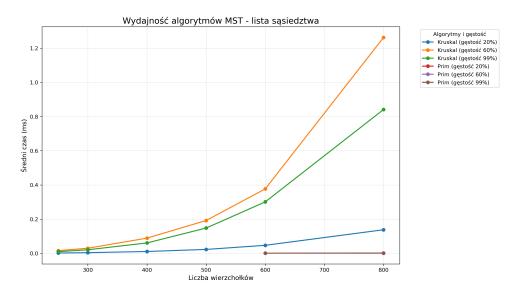
Wierzcholki	Kruskal20	Kruskal60	Kruskal99	Prim20	Prim60	Prim99
100	0	0	0	0	0	0
250	2	16	10	0	0	0
300	4	30	21	0	0	0
400	11	89	61	0	0	0
500	23	192	148	0	0	0
600	47	377	301	0	1	1
800	138	1,262	841	1	2	1

Tabela 1: Tabela średnich wyników w milisekundach dla algorytmu Kruskala i Prima dla Listy sąsiedztwa

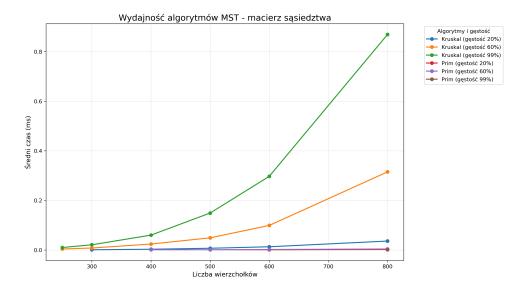
Wierzcholki	Kruskal20	Kruskal60	Kruskal99	Prim20	Prim60	Prim99
100	0	0	0	0	0	0
250	0	4	10	0	0	0
300	1	8	21	0	0	0
400	3	24	60	0	1	0
500	7	49	149	1	1	0
600	13	99	297	1	2	0
800	36	315	869	2	4	1

Tabela 2: Tabela średnich wyników w milisekundach dla algorytmu Kruskala i Prima dla Macierzy sąsiedztwa

8.1.2 Wykresy Typu 1 dla Kruskala i Prima

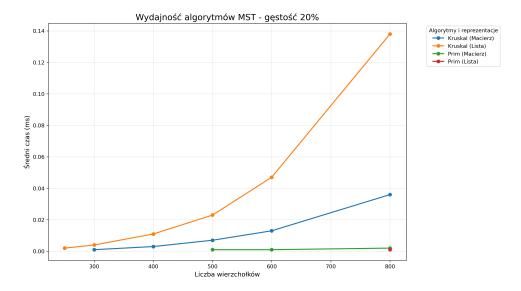


Rysunek 1: Czasy wykonania algorytmów Kruskala i Prima dla Listy sąsiedztwa

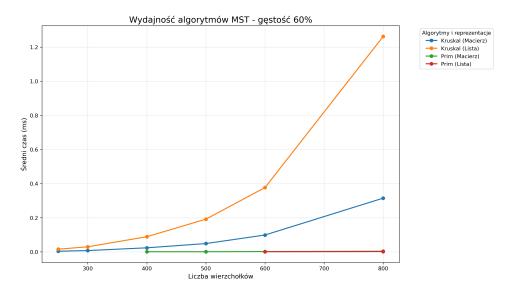


Rysunek 2: Czasy wykonania algorytmów Kruskala i Prima dla Macierzy sąsiedztwa

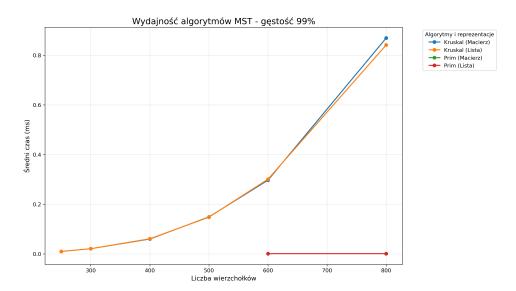
8.1.3 Wykresy Typu 2 dla Kruskala i Prima



Rysunek 3: Czasy wykonania algorytmów Kruskala i Prima dla gęstości20%



Rysunek 4: Czasy wykonania algorytmów Kruskala i Prima dla gęstości 60%



Rysunek 5: Czasy wykonania algorytmów Kruskala i Prima dla gęstości99%

8.2 Problem najkrótszej ścieżki

8.2.1 Tabele

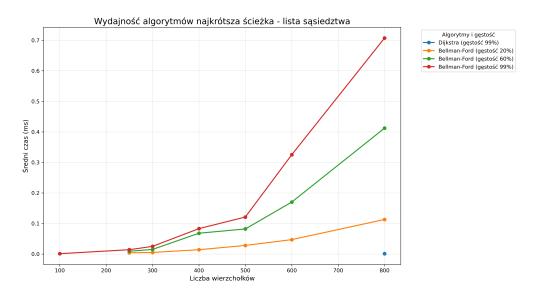
Wierzcholki	Dijkstra20	Dijkstra60	Dijkstra99	Bellman-Ford20	Bellman-Ford60	Bellman-Ford99
100	0	0	0	0	0	1
250	0	0	0	4	9	14
300	0	0	0	5	15	25
400	0	0	0	14	68	83
500	0	0	0	28	82	121
600	0	0	0	47	170	325
800	0	0	1	113	412	707

Tabela 3: Tabela średnich wyników w milisekundach dla algorytmu Dijkstry i Bellmana-Forda dla Listy sąsiedztwa

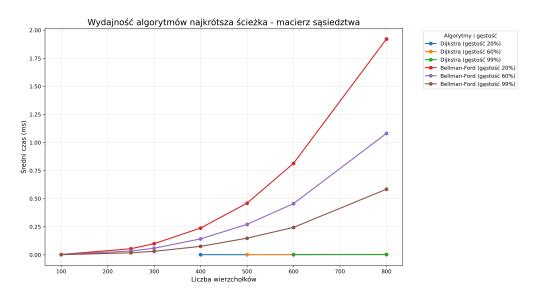
Wierzcholki	Dijkstra20	Dijkstra60	Dijkstra99	Bellman-Ford20	Bellman-Ford60	Bellman-Ford99
100	0	0	0	3	2	1
250	0	0	0	54	34	18
300	0	0	0	99	58	31
400	1	0	0	238	142	75
500	1	1	0	460	271	148
600	2	1	1	814	456	244
800	3	3	2	1,921	1,081	584

Tabela 4: Tabela średnich wyników w milisekundach dla algorytmu Dijkstry i Bellmana-Forda dla Macierzy sąsiedztwa

8.2.2 Wykresy Typu 1 dla Dijkstry i Bellmana-Forda

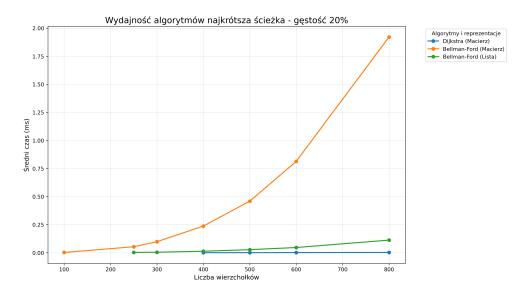


Rysunek 6: Czasy wykonania algorytmów Dijkstry i Bellmana-Forda dla Listy sąsiedztwa

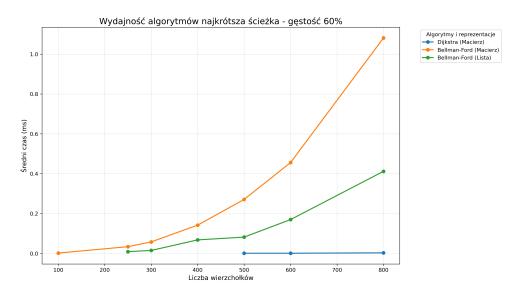


Rysunek 7: Czasy wykonania algorytmów Dijkstry i Bellmana-Forda dla Macierzy sąsiedztwa

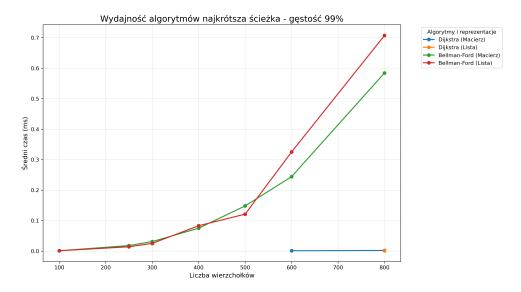
8.2.3 Wykresy Typu 2 dla Dijkstry i Bellmana-Forda



Rysunek 8: Czasy wykonania algorytmów Dijkstry i Bellmana-Forda dla gęstości20%



Rysunek 9: Czasy wykonania algorytmów Dijkstry i Bellmana-Forda dla gęstości60%



Rysunek 10: Czasy wykonania algorytmów Dijkstry i Bellmana-Forda dla gęstości 99%

8.3 Problem maksymalnego przepływu

8.3.1 Tabele

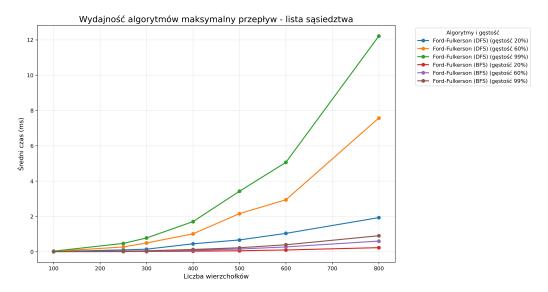
Wierzcholki	Ford-Fulkerson-DFS20	Ford-Fulkerson-DFS60	Ford-Fulkerson-DFS99	Ford-Fulkerson-BFS20	For
100	7	20	30	1	
250	103	269	471	7	
300	143	496	777	13	
400	448	1,011	1,704	32	
500	667	2,158	$3,\!425$	54	
600	1,039	2,940	5,061	98	
800	1,931	$7,\!574$	$12,\!217$	230	

Tabela 5: Tabela średnich wyników w milisekundach dla algorytmu Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla Listy sąsiedztwa

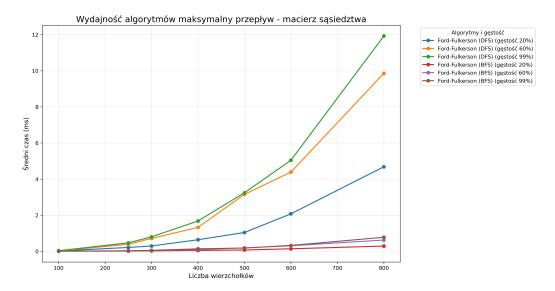
Wierzcholki	Ford-Fulkerson-DFS20	Ford-Fulkerson-DFS60	Ford-Fulkerson-DFS99	Ford-Fulkerson-BFS20	For
100	14	21	30	1	
250	211	386	467	12	
300	292	710	799	21	
400	638	1,324	1,677	48	
500	1,039	$3,\!154$	$3,\!241$	70	
600	2,074	4,386	5,042	137	
800	4,680	9,856	11,926	288	

Tabela 6: Tabela średnich wyników w milisekundach dla algorytmu Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla Listy sąsiedztwa

8.3.2 Wykresy Typu 1 dla Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa

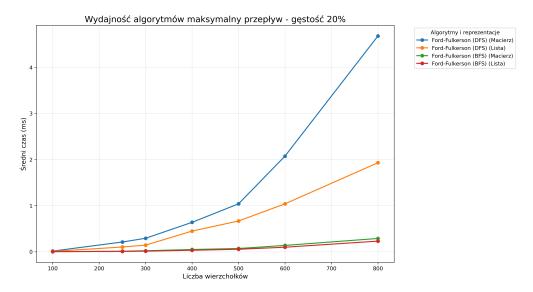


Rysunek 11: Czasy wykonania algorytmów Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla Listy sąsiedztwa

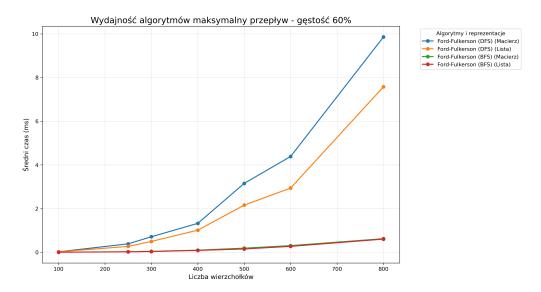


Rysunek 12: Czasy wykonania algorytmów Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla Macierzy sąsiedztwa

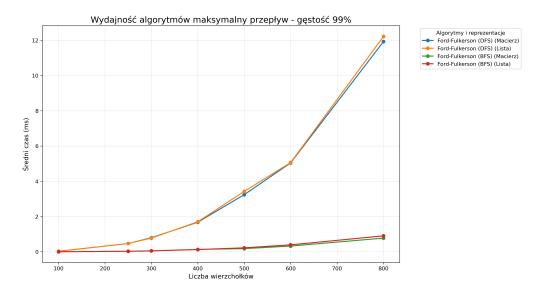
8.3.3 Wykresy Typu 2 dla Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa



Rysunek 13: Czasy wykonania algorytmów Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla gęstości20%



Rysunek 14: Czasy wykonania algorytmów Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla gęstości60%



Rysunek 15: Czasy wykonania algorytmów Forda-Fulkersona i Edmondsa-Karpa dla gęstości 99%

9 Podsumowanie

Na podstawie eksperymentu można zauważyć, iż czasy wykonania algorytmów dla różnych reprezentacji oraz gęstości potrafią drastycznie się różnić. W przypadku problemu MST algorytm Prima jest zdecydowanie szybszy niż algorytm Kruskala, co jest spowodowane tym, że algorytm Prima działa w czasie $O(E\log V)$, podczas gdy algorytm Kruskala w czasie $O(E\log E)$. Jednakże ta różnica nie powinna być rzędu setek i może to wynikać z różnych zaburzeń wynikających z metody pomiaru czasu wykonania algorytmu, takich jak obciążenie procesora, czy też inne procesy działające w tle. Podobne różnice widać w przypadku problemów najkrótszej ścieżki oraz maksymalnego przepływu, gdzie algorytm Dijkstry jest szybszy niż algorytm Bellmana-Forda, a algorytm Edmondsa-Karpa jest szybszy niż algorytm Forda-Fulkersona. Te różnice również sięgają podobnej skali co w wypadku problemu MST.

Algorytmy zachowały się zgodnie z oczekiwaniami i bez większych niespodzianek, ich czas wykonania rośnie w sposób zbliżony do wykładniczego względem ilości wierzchołków w grafie. Dodatkowo, możemy zauważyć dziwne wyniki w postaci 0 w tabelah, dla algorytmów. Wynikają one ze skali pomiarów, gdzie pomiar prowadzony był w milisekundach, a czas wykonania algorytmu był mniejszy niż 1 milisekunda, co skutkowało zaokrągleniem do 0.

Wyniki jasno pokazują, które algorytmy sprawdzą się najlepiej w każdym wymienionym problemie i poza przypadkami tzw. granicznymi, w większości będą one używane.

10 Literatura

- Opracowaie tabel: praca własna, dane obrobione przez skrypty w języku Python
- Dokumentacja chrono: https://cplusplus.com/reference/chrono/
- Dokumentacja fstream https://cplusplus.com/reference/fstream/
- Opracowanie algorytmów MST https://eduinf.waw.pl/inf/alg/001_search/0141.php
- Opracowanie algorytmów SSP https://eduinf.waw.pl/inf/alg/001_search/0138.php https://eduinf.waw.pl/inf/alg/001_search/0138a.php
- Opracowanie algorytmów Maksymalnego przepływu: https://eduinf.waw.pl/inf/alg/001_search/0125.php https://eduinf.waw.pl/inf/alg/001_search/0126.php
- \bullet Złożoność pamięciowa reprezentacji grafów: T. H. Cormen Wprowadzenie do algorytmów, str. 591-593