Grafos Algoritmo de Dijkstra Algoritmo de Prim

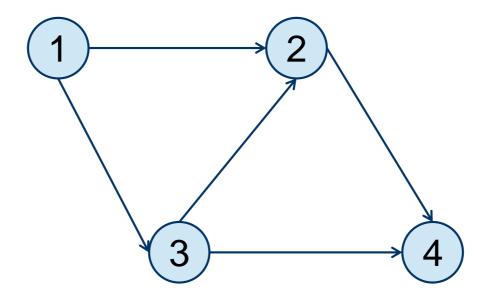
Estructuras de Datos

Gabriel Ávila

Pontificia Universidad Javeriana Departamento de Ingeniería de Sistemas

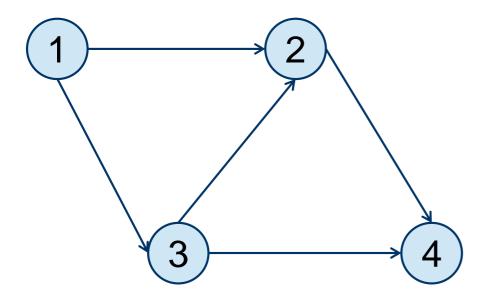
Matriz de Caminos

Para el siguiente grafo:



•Escribir la matriz de adyacencia A.

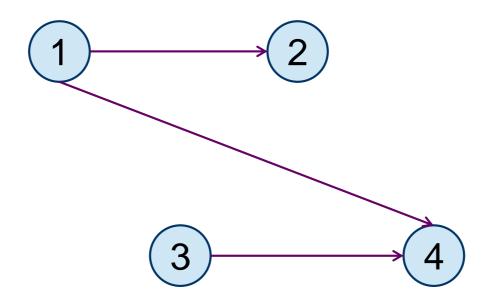
•Matriz de adyacencia:



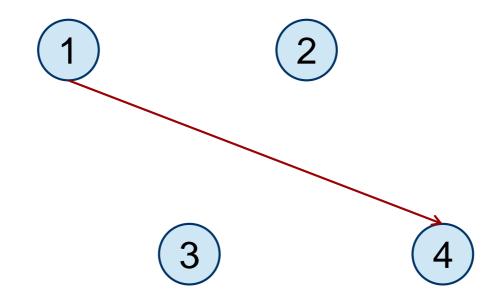
$$A = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

- ·Calcular A²=A*A.
- •Dibujar el grafo representado por A².

$$A^{2} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 0 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



- •Calcular A³=A*A*A.
- •Dibujar el grafo representado por A³.
- ¿Qué puede concluir?



- •*A^k* corresponde a la matriz de adyacencia obtenida de multiplicar *A* por sí misma *k* veces.
- Las entradas o elementos de A^k representan la cantidad de caminos de longitud *k* entre los nodos.

- •Grafo (fuertemente) conectado:
- •En términos de matrices, si existe un entero positivo k de forma que la matriz $B = I + A + A^2 + A^3 + ... + A^k$ es positiva (todos sus elementos diferentes de cero), entonces el grafo es (fuertemente) conectado.
- Si en la matriz B se reemplazan todos los valores mayores a cero por 1, se obtiene la matriz de caminos del grafo.

- •En el ejemplo:
- • A^4 y sucesivas corresponden a matrices con sólo ceros, entonces $B = I + A + A^2 + A^3 + ... + A^k$ es:

La matriz B no es positiva, por lo que el grafo dirigido no está fuertemente conectado.

- •En el ejemplo:
- La matriz de caminos se obtiene al reemplazar todos los valores diferentes de cero por 1:

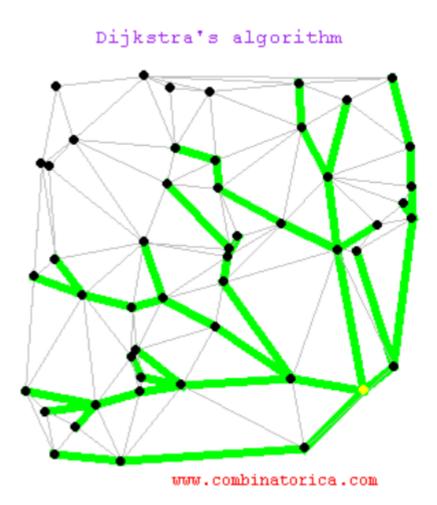
$$B = \begin{bmatrix} 1 & 2 & 1 & 3 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix} \longrightarrow C = \begin{bmatrix} 1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 1 \\ 0 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Nos indica si es posible llegar a cierto vértice desde otro. ¿Cómo será la matriz de caminos de un grafo (fuertemente) conectado?

Dijkstra, E. W. (1959). "A note on two problems in connexion with graphs". Numerische Mathematik 1: 269–271.

- ¿Cómo convertir un grafo en un árbol?
 - Árbol de recubrimiento de "costos mínimos" (*minimal spanning tree*).
- Encontrar TODOS los caminos menos costosos entre un vértice y cualquier otro.

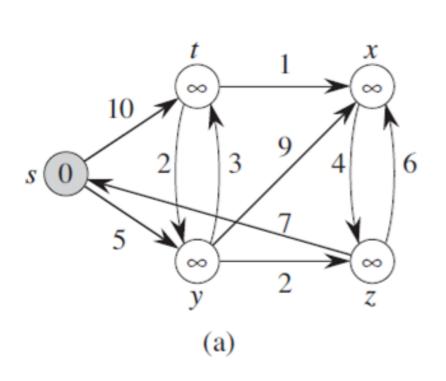
- Respuesta al problema de encontrar la ruta más corta a partir de un nodo en el grafo.
- •Trabaja sobre un grafo con pesos G = (E,V).
- Desde un vértice s ∈ V hacia todos los vértices v ∈ V.



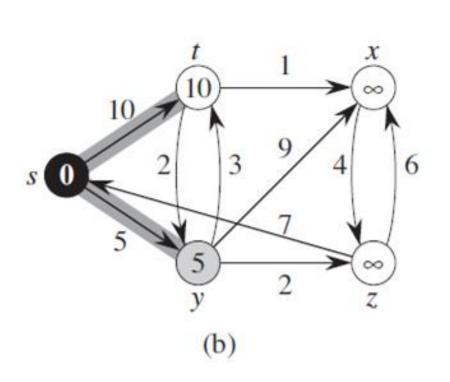
- Mantiene un conjunto S de vértices cuyos pesos de la ruta más corta desde el vértice origen han sido ya determinados.
- •El algoritmo iterativamente selecciona un vértice $u \in V$ -S con el mínimo estimado de ruta más corta, lo añade a S, y relaja todas las aristas salientes de u.
- •Relajar una arista (*u*, *v*) implica verificar si se puede mejorar el estimado de costo de la ruta más corta a *v* a través de *u*.

Pseudocode

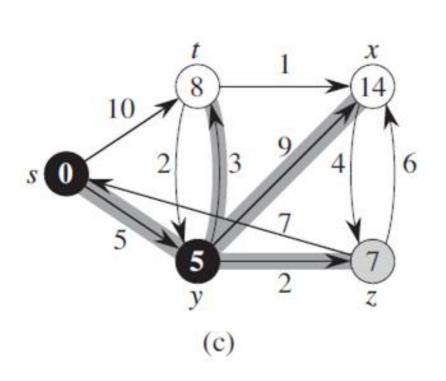
```
dist[s] \leftarrow o
                                              (distance to source vertex is zero)
for all v \in V - \{s\}
     do dist[v] \leftarrow \infty
                                              (set all other distances to infinity)
                                              (S, the set of visited vertices is initially empty)
S \leftarrow \emptyset
O←V
                                              (Q, the queue initially contains all vertices)
while Q ≠∅
                                              (while the queue is not empty)
do u \leftarrow mindistance(Q,dist)
                                              (select the element of Q with the min. distance)
    S \leftarrow S \cup \{u\}
                                              (add u to list of visited vertices)
    for all v \in neighbors[u]
         do if dist[v] > dist[u] + w(u, v)
                                                         (if new shortest path found)
                 then d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)
                                                         (set new value of shortest path)
                                                         (if desired, add traceback code)
```



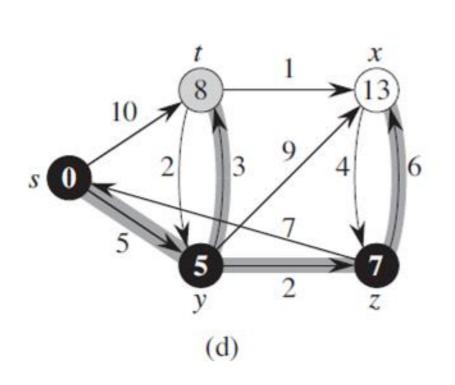
```
\begin{aligned} &\text{dist}[s] \leftarrow &\text{o} \\ &\text{for all } v \in V - \{s\} \\ &\text{do } &\text{dist}[v] \leftarrow &\infty \\ &\text{S} \leftarrow &\varnothing \\ &Q \leftarrow V \\ &\text{while } Q \neq &\varnothing \\ &\text{do } u \leftarrow & \text{mindistance}(Q, \text{dist}) \\ &\text{S} \leftarrow &\text{S} \cup \{u\} \\ &\text{for all } v \in & \text{neighbors}[u] \\ &\text{do if } &\text{dist}[v] > &\text{dist}[u] + &\text{w}(u, v) \\ &\text{then } &\text{d}[v] \leftarrow &\text{d}[u] + &\text{w}(u, v) \end{aligned}
```



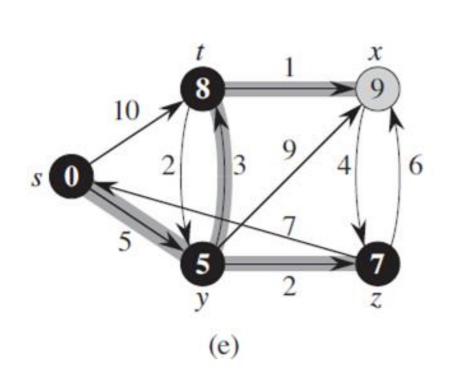
```
\begin{aligned} &\text{dist}[s] \leftarrow &\text{o} \\ &\text{for all } v \in V - \{s\} \\ &\quad &\text{do } \text{dist}[v] \leftarrow &\infty \\ &\text{S} \leftarrow &\varnothing \\ &Q \leftarrow V \\ &\text{while } Q \neq &\varnothing \\ &\text{do } u \leftarrow \text{mindistance}(Q, \text{dist}) \\ &\quad &\text{S} \leftarrow &\text{S} \cup \{u\} \\ &\quad &\text{for all } v \in \text{neighbors}[u] \\ &\quad &\text{do if } \text{dist}[v] > \text{dist}[u] + w(u, v) \\ &\quad &\text{then } d[v] \leftarrow &d[u] + w(u, v) \end{aligned}
```



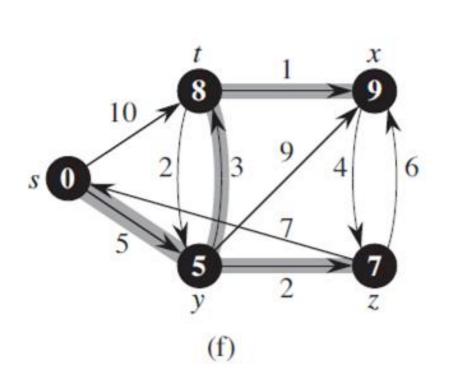
```
\begin{aligned} &\text{dist}[s] \leftarrow &\text{o} \\ &\text{for all } v \in V - \{s\} \\ &\quad &\text{do } \text{dist}[v] \leftarrow &\infty \\ &\text{S} \leftarrow &\varnothing \\ &Q \leftarrow V \\ &\text{while } Q \neq &\varnothing \\ &\text{do } u \leftarrow \text{mindistance}(Q, \text{dist}) \\ &\quad &\text{S} \leftarrow &\text{S} \cup \{u\} \\ &\quad &\text{for all } v \in \text{neighbors}[u] \\ &\quad &\text{do if } \text{dist}[v] > \text{dist}[u] + w(u, v) \\ &\quad &\text{then } d[v] \leftarrow &d[u] + w(u, v) \end{aligned}
```



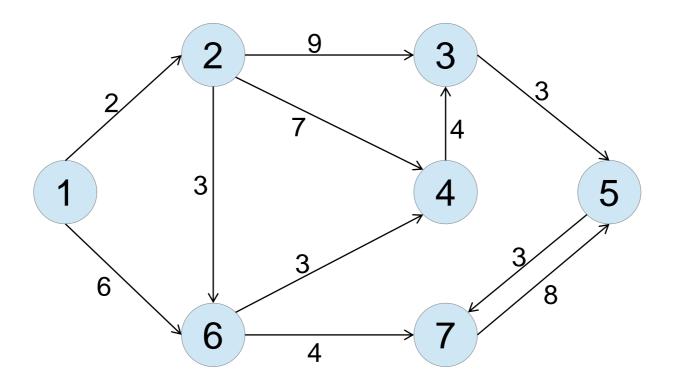
```
\begin{aligned} &\text{dist}[s] \leftarrow &\text{o} \\ &\text{for all } v \in V - \{s\} \\ &\text{do } &\text{dist}[v] \leftarrow &\infty \\ &\text{S} \leftarrow &\varnothing \\ &Q \leftarrow V \\ &\text{while } Q \neq &\varnothing \\ &\text{do } u \leftarrow & \text{mindistance}(Q, \text{dist}) \\ &\text{S} \leftarrow &\text{S} \cup \{u\} \\ &\text{for all } v \in & \text{neighbors}[u] \\ &\text{do if } &\text{dist}[v] > &\text{dist}[u] + &w(u, v) \\ &\text{then } &\text{d}[v] \leftarrow &\text{d}[u] + &w(u, v) \end{aligned}
```

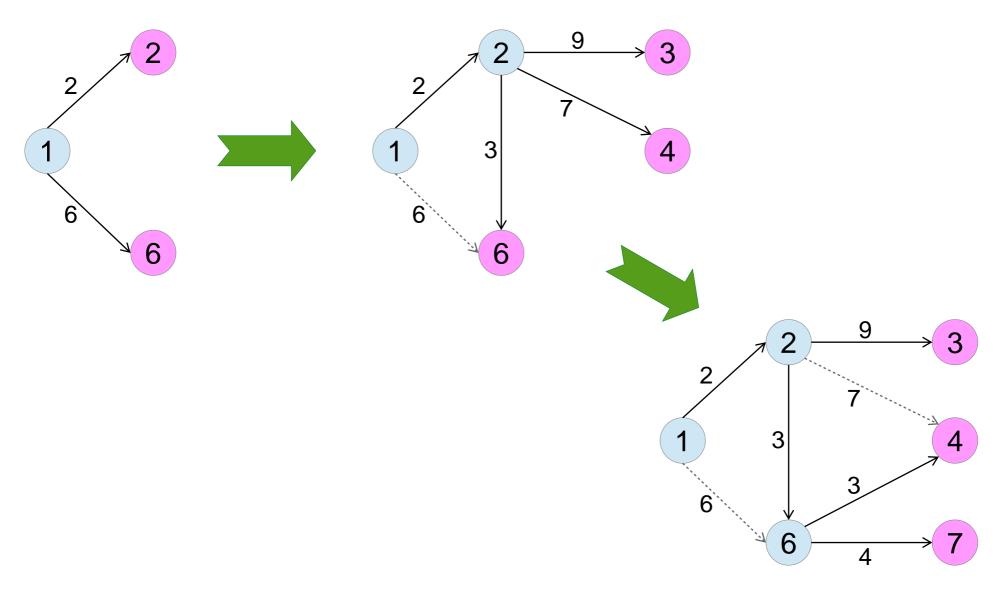


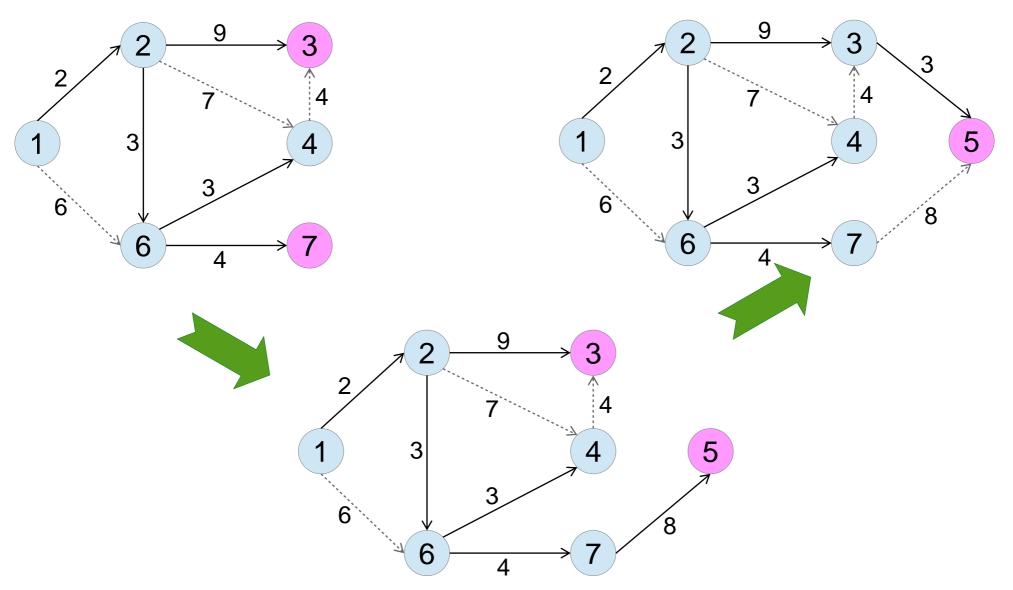
```
\begin{aligned} &\text{dist}[s] \leftarrow &\text{o} \\ &\text{for all } v \in V - \{s\} \\ &\quad &\text{do } \text{dist}[v] \leftarrow &\infty \\ &\text{S} \leftarrow &\varnothing \\ &\text{Q} \leftarrow &V \\ &\text{while } Q \neq &\varnothing \\ &\text{do } u \leftarrow & \text{mindistance}(Q, \text{dist}) \\ &\quad &\text{S} \leftarrow &\text{S} \cup \{u\} \\ &\quad &\text{for all } v \in & \text{neighbors}[u] \\ &\quad &\text{do if } \text{dist}[v] > &\text{dist}[u] + &w(u, v) \\ &\quad &\text{then } d[v] \leftarrow &d[u] + &w(u, v) \end{aligned}
```



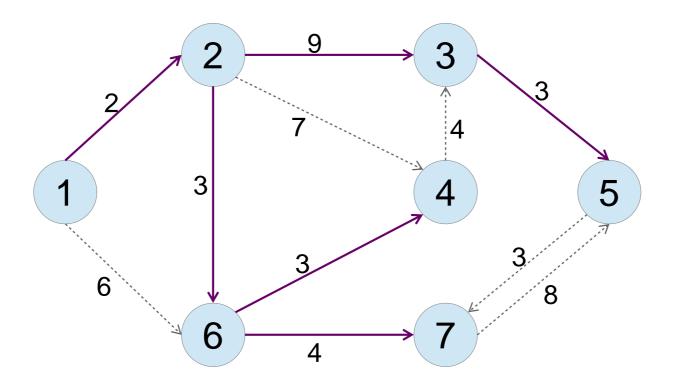
```
\begin{aligned} & \text{dist}[s] \leftarrow & \text{o} \\ & \text{for all } v \in V - \{s\} \\ & \text{do } \text{dist}[v] \leftarrow & \infty \\ & \text{S} \leftarrow & \varnothing \\ & Q \leftarrow V \\ & \text{while } Q \neq & \varnothing \\ & \text{do } u \leftarrow \text{mindistance}(Q, \text{dist}) \\ & \text{S} \leftarrow & \text{S} \cup \{u\} \\ & \text{for all } v \in \text{neighbors}[u] \\ & \text{do if } \text{dist}[v] > \text{dist}[u] + w(u, v) \\ & \text{then } d[v] \leftarrow & d[u] + w(u, v) \end{aligned}
```



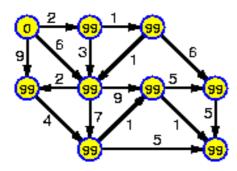




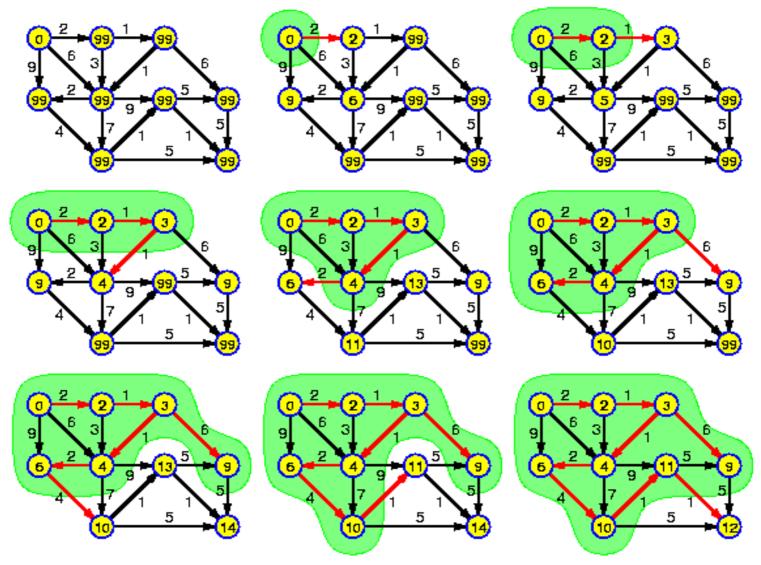
http://www.cosc.canterbury.ac.nz/tad.takaoka/alg/graphalg/graphalg.html



DIJKSTRA'S ALGORITHM



DIJKSTRA'S ALGORITHM



http://www.iekucukcay.com/?p=65

- Applet de demostración:
- www.dgp.toronto.edu/people/JamesStewart/270/ 9798s/Laffra/DijkstraApplet.html

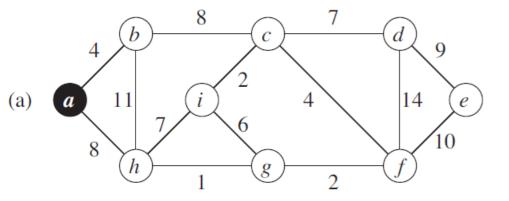
Implementación:

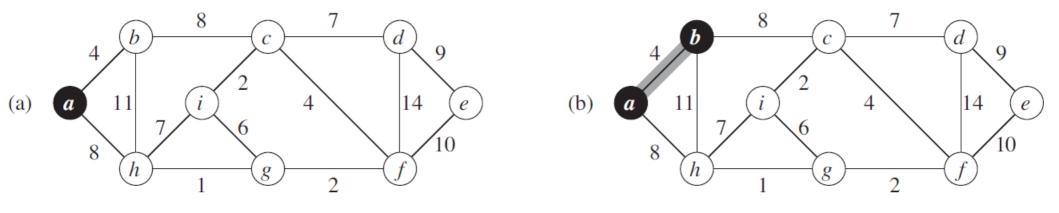
- •Uso de nodos auxiliares:
 - -Vértice.
 - Padre.
 - -Costo (SÓLO POSITIVOS).
- •Cola de prioridades:
 - La prioridad más alta la da el costo más bajo.
 - -Árboles RN, AVL, montículos (heap).
- ·Árbol "hacia el padre".

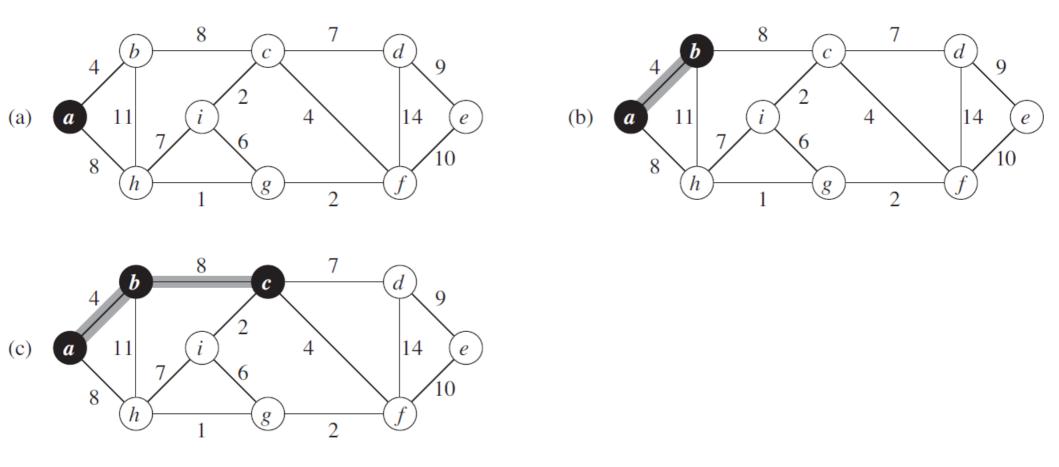
- •1930: Vojtěch Jarník (~30 años antes que Dijkstra).
- .1957: Robert C. Prim.
- 1959: Edsger W. Dijkstra.
- •También sirve para encontrar un árbol de recubrimiento mínimo (*minimum spanning tree*).
- •A diferencia del algoritmo de Dijkstra, soporta costos negativos.

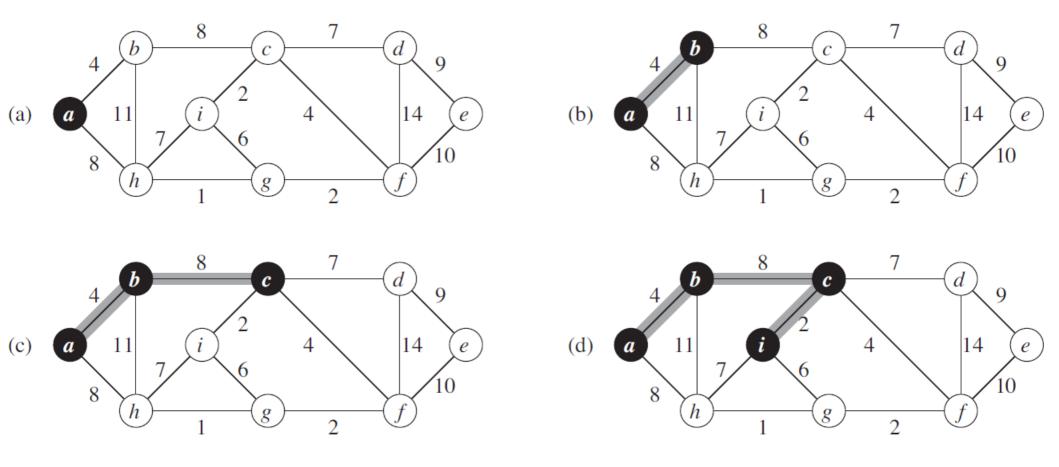
- Sigue la metodología clásica de un algoritmo voraz → hacer en cada paso lo mejor que se pueda hacer.
- Partiendo desde un vértice, va agregando en cada paso la arista con el menor peso que conecte un vértice ya visitado con otro no visitado todavía.
- Su complejidad depende de la estructura utilizada para ordenar las aristas por peso.

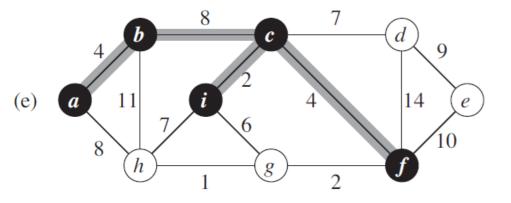
- Seudo-algoritmo:
- •Prim $(G = \{V, E\}, x)$
- Vnew = $\{x\}$ Enew = $\{\}$
- mientras (Vnew ≠ V)
- escoger arista {u,v} con peso mínimo, u debe estar en V_{new} y v no
- añadir v a Vnew y {u, v} a Enew
- fin_mientras

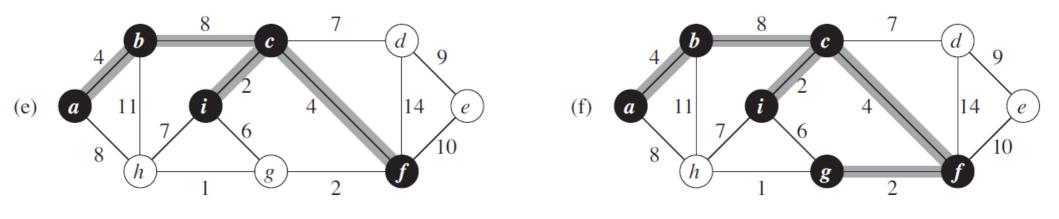


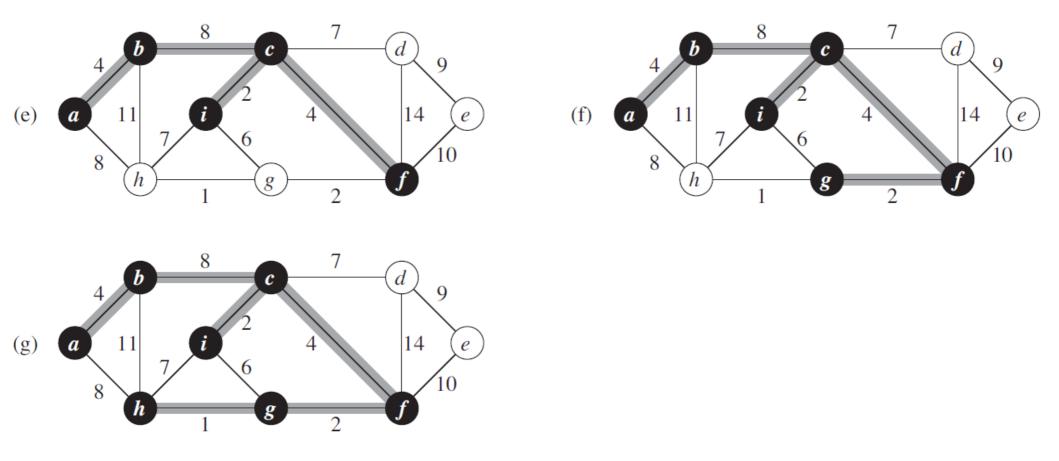


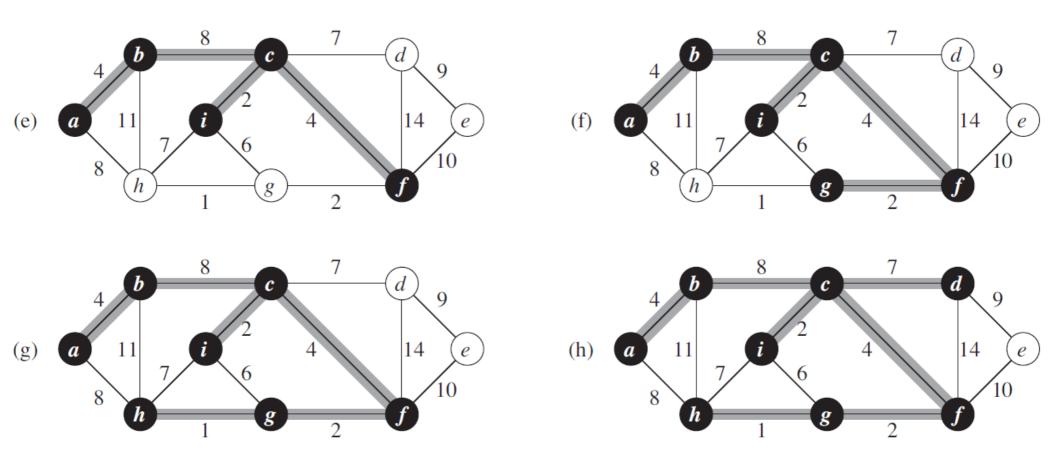


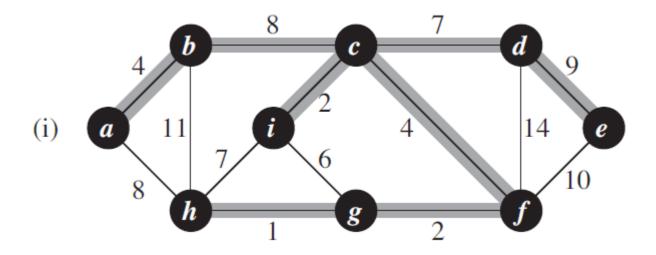






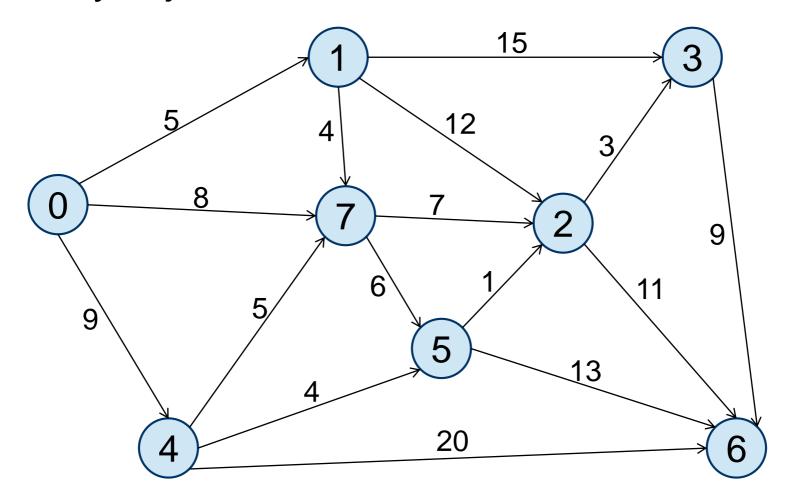






¡ Quiz tarea!

Sobre el siguiente grafo, aplique los algoritmos de Prim y Dijkstra desde el nodo 0:



Algoritmos

Ejercicios

- Implementar el algoritmo de Prim en el TAD del grafo
- Implementar el algoritmo de Dijkstra en el TAD del grafo

Referencias

- Joyanes, L., Zahonero, I. Algoritmos y estructuras de datos. Una perspectiva en C. McGraw-Hill.
- •Kolman, B., Busby, R.C., Ross, S. Estructuras de matemáticas discretas para la computación. Prentice-Hall, Pearson Educación.
- •Cormen, T., Leiserson, C., Rivest, R., & Stein, C. (2009). Introduction to Algorithms (Third Ed.).
- •www.math.cornell.edu/~mec/Winter2009/RalucaRe mus/Lecture2/lecture2.html

Referencias

- •en.wikipedia.org/wiki/Dijkstra's_algorithm
- •WWW-
- m3.ma.tum.de/foswiki/pub/MN0506/WebHome/dijkst ra.pdf
- math.mit.edu/~rothvoss/18.304.3PM/Presentations/1-Melissa.pdf