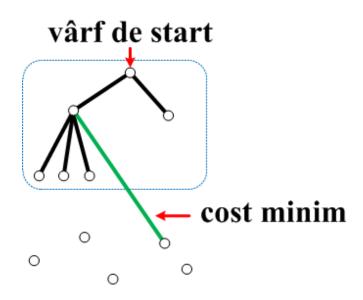
Arbori parțiali de cost minim

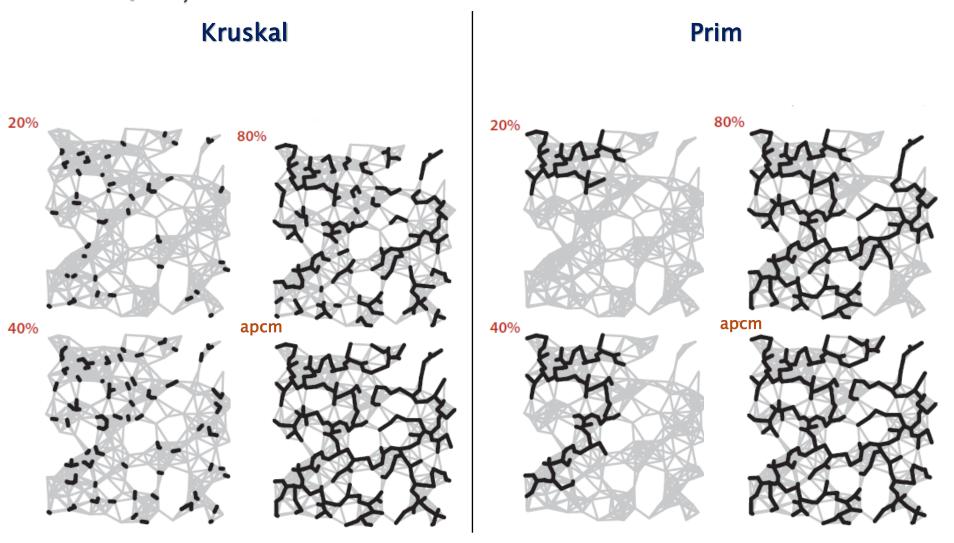
Algoritmul lui Prim

Algoritmul lui Prim

- Se porneşte de la un vârf (care formează arborele iniţial)
- La un pas este selectată o muchie de cost minim de la un vârf deja adăugat la arbore la unul neadăugat



Arbori parțiali de cost minim



Imagine din

R. Sedgewick, K. Wayne - Algorithms, 4th edition, Pearson Education, 2011

O primă formă a algoritmului

Kruskal

- Inițial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n−1
 - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
 - \triangleright E(T) = E(T) \cup uv

Prim

- s- vârful de start
- Iniţial T= ({s}; ∅)

O primă formă a algoritmului

Kruskal

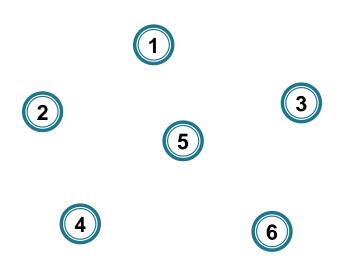
- Iniţial T= (V; ∅)
- pentru i = 1, n−1
 - alege o muchie uv cu cost minim a.î. u,v sunt în componente conexe diferite (T+uv aciclic)
 - \triangleright E(T) = E(T) \cup uv

Prim

- s- vârful de start
- Iniţial T= ({s}; ∅)
- pentru i = 1, n−1
 - > alege o muchie uv cu cost minim a.î. $u \in V(T)$ și $v \notin V(T)$
 - $ightharpoonup V(T) = V(T) \cup \{v\}$
 - \succ E(T) = E(T) \cup uv

Kruskal

 Iniţial: cele n vârfuri sunt izolate, fiecare formând o componentă conexă



 Se încearcă unirea acestor componente prin muchii de cost minim

Prim

 Iniţial: se porneşte de la un vârf de start

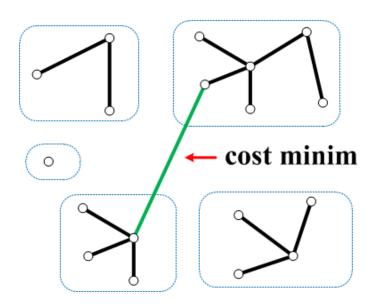


 Se adăugă pe rând câte un vârf la arborele deja construit, folosind muchii de cost minim

Kruskal

La un pas:

Muchiile selectate formează o **pădure**

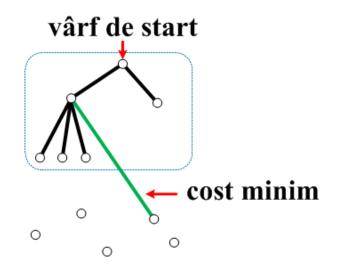


Este selectată o muchie de cost minim care unește doi arbori din pădurea curentă (două componente conexe)

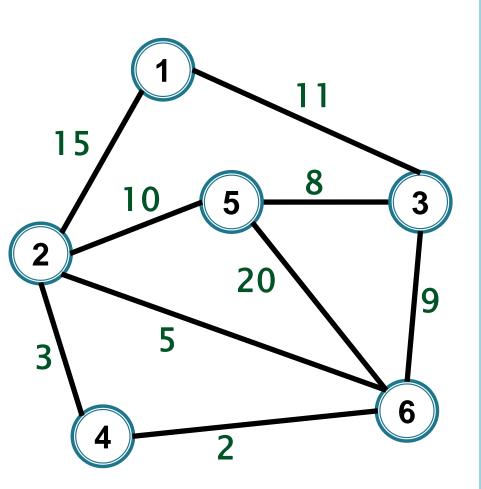
Prim

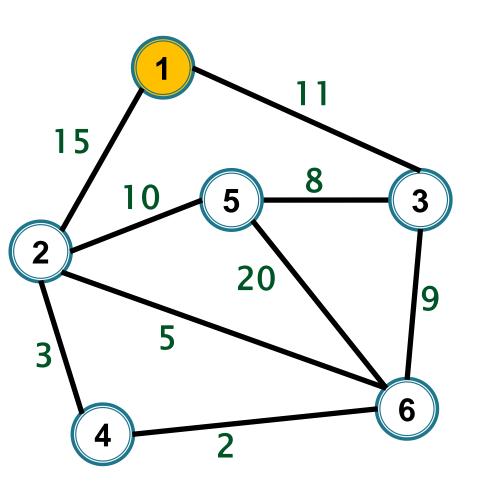
La un pas:

Muchiile selectate formează un arbore

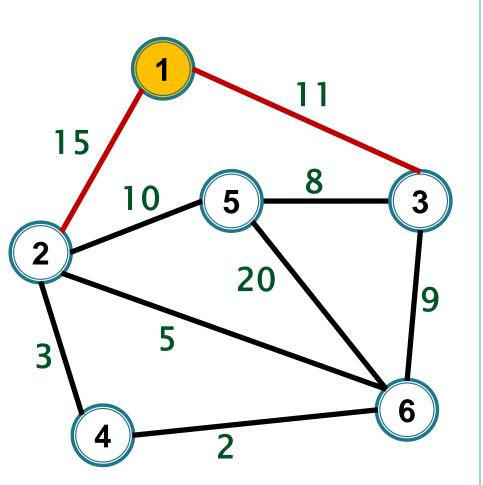


Este selectată o muchie de cost minim care unește un vârf din arbore cu unul care nu este în arbore(neselectat)

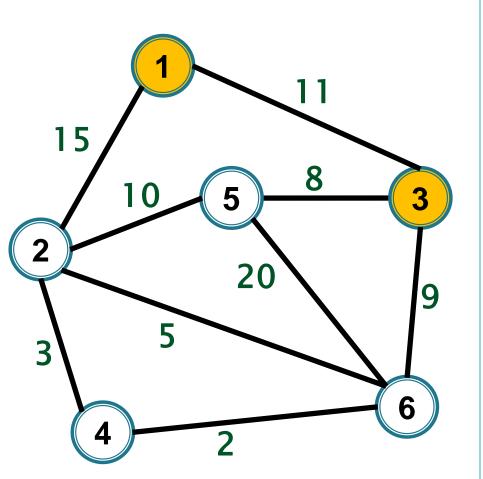


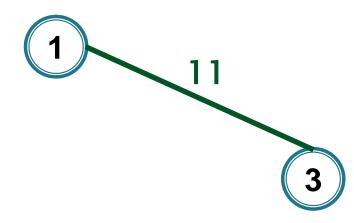


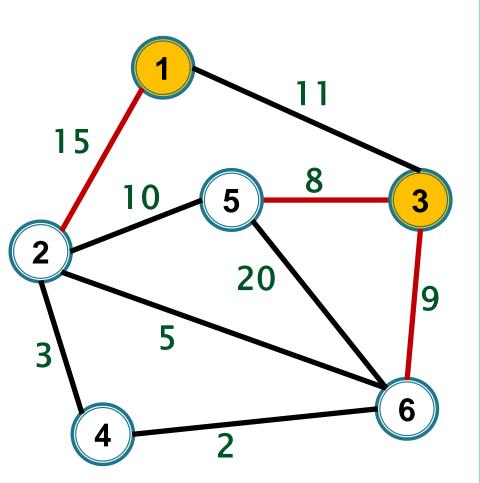
$$s = 1$$

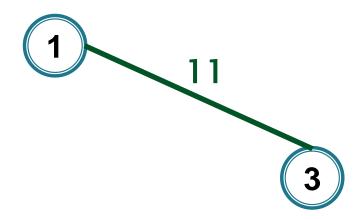


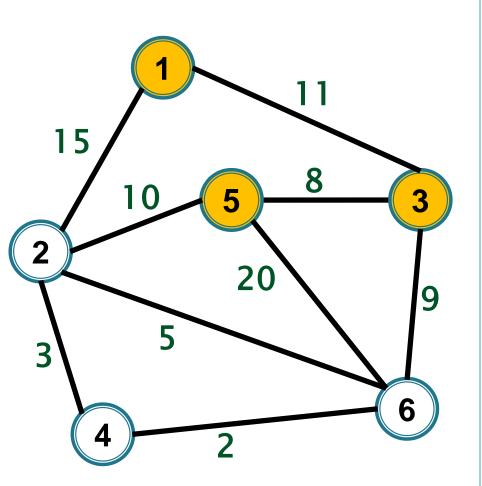


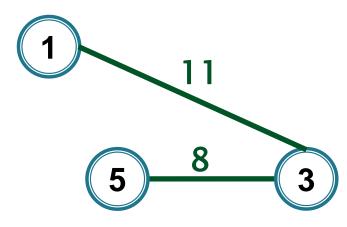


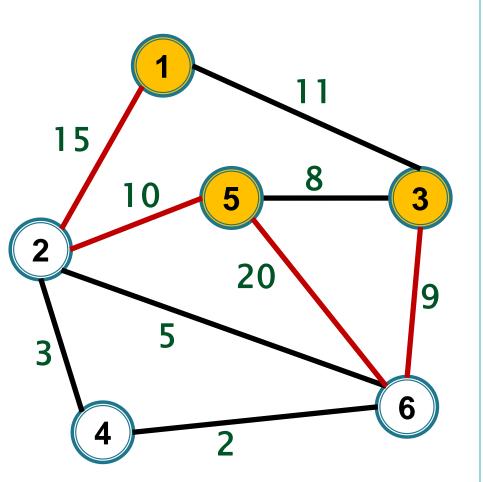


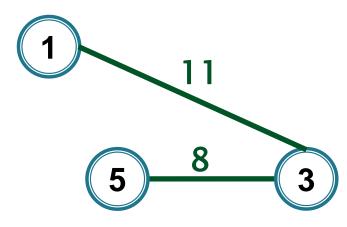


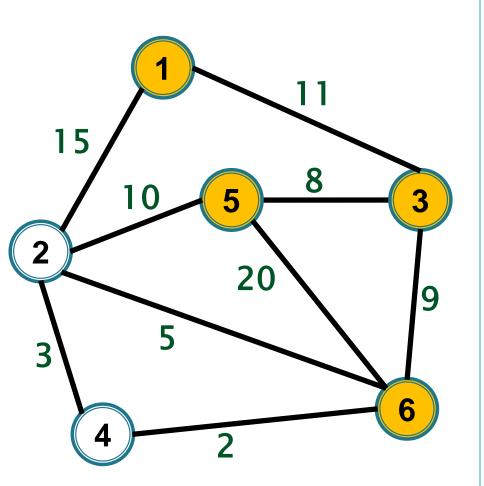


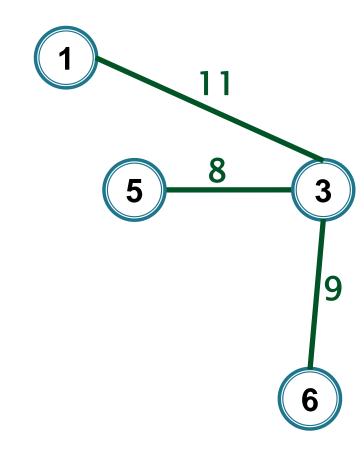


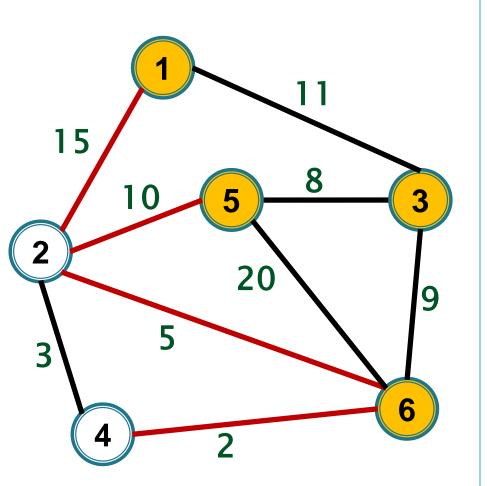


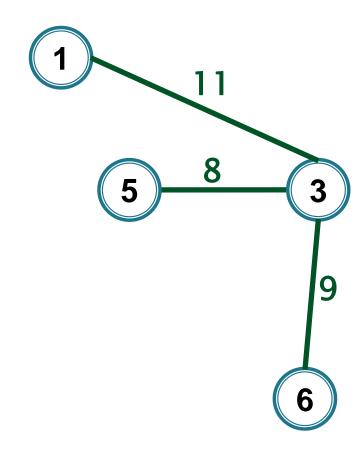


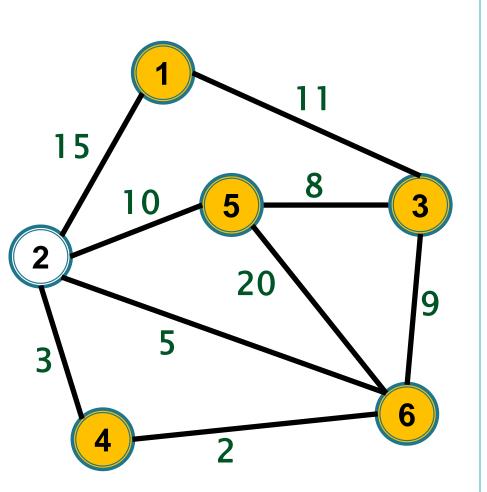


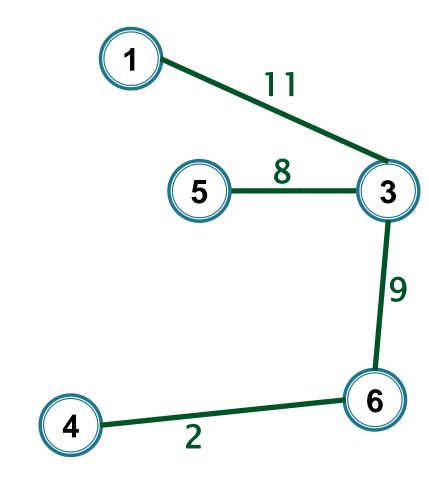


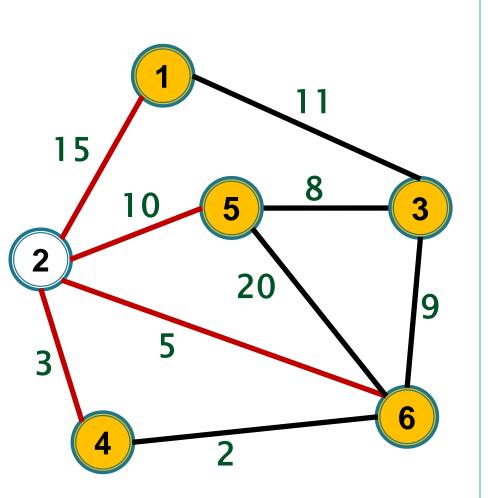


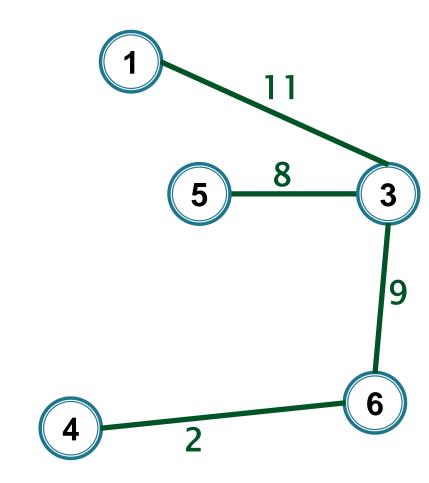


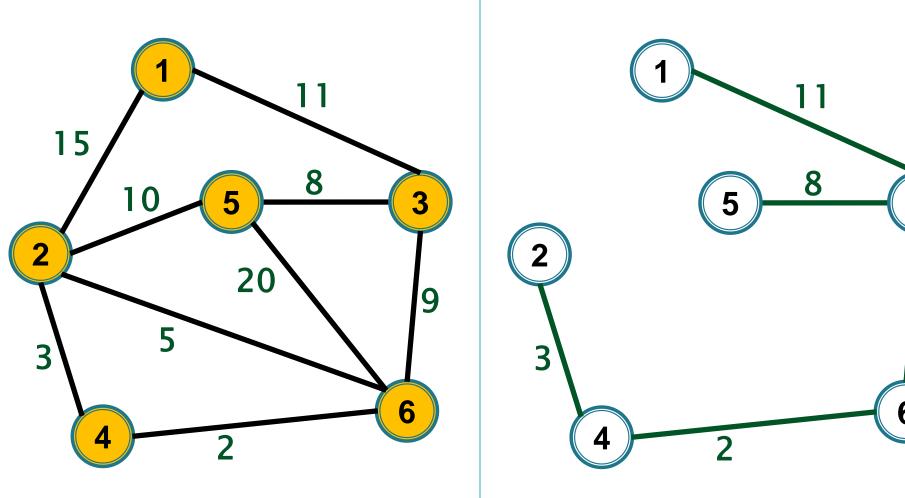


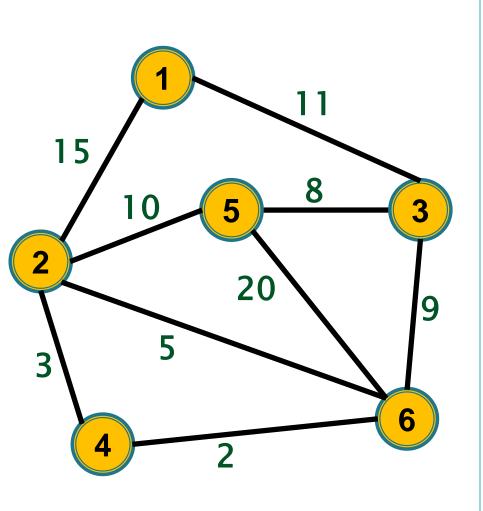


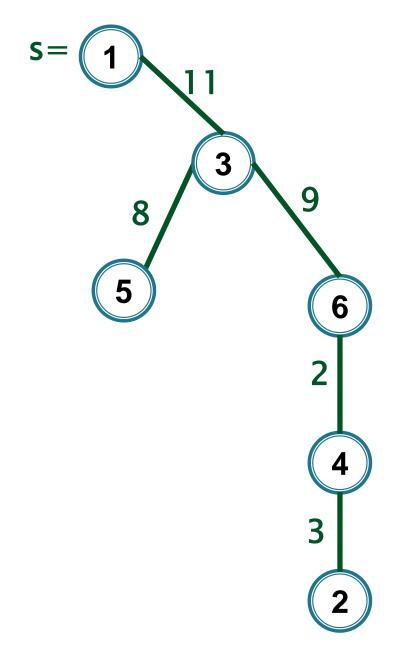














Cum alegem *eficient* o muchie de cost minim cu o extremitate selectată (deja în arbore) și cealaltă nu?



La fiecare pas parcurgem **toate** muchiile și o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată și una neselectată



La fiecare pas parcurgem toate muchiile și o alegem pe cea de cost minim cu o extremitate selectată și una neselectată

O(nm) – ineficient

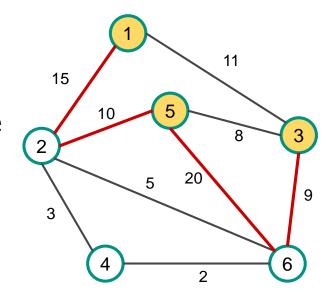




Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu?

Exemplu:

După ce vârfurile 1 și 5 au fost adăugate în arbore, muchiile (2,1) și (2,5) sunt comparate la fiecare pas, deși w(2,1)>w(2,5), deci (2,1) nu va fi selectată niciodată



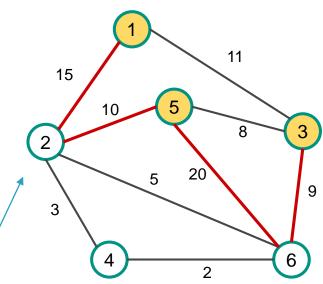


Cum evităm să comparam de fiecare dată toate muchiile cu o extremitate în arbore și cealaltă nu?

Exemplu:

Soluție: Pentru fiecare vârf (neselectat), memorăm doar o muchie de cost minim care îl unește cu un vârf din arbore (selectat).

> pentru vârful 2, va fi memorată, la acest pas, muchia (2, 5)



Variante $O(n^2)/O(mlog n)$

- memorăm la fiecare pas pentru fiecare vârf muchia de cost minim care îl unește de un vârf care este deja în arbore

sau

heap de muchii

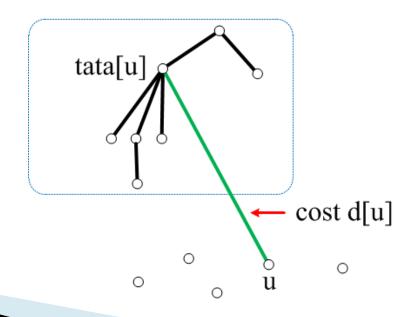
(v. laborator+seminar)

Detalii implementare Algoritmul lui Prim

Asociem fiecărui vârf u următoarele informații (etichete) - pentru a reține muchia de cost minim care îl unește de un vârf selectat deja în arbore:

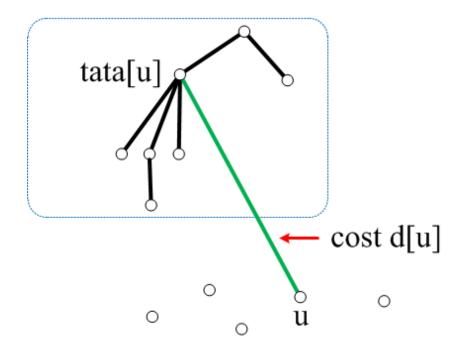
Asociem fiecărui vârf u următoarele informații (etichete) - pentru a reține muchia de cost minim care îl unește de un vârf selectat deja în arbore:

- d[u] = costul minim al unei muchii de la u la un vârf selectat deja în arbore
- tata[u] = acest vârf din arbore pentru care se realizează minimul



Avem

- (u, tata[u]) este muchia de cost minim de la u la un vârf din arbore
- d[u] = w(u, tata[u])



Atunci algoritmul se modifică astfel:

La un pas

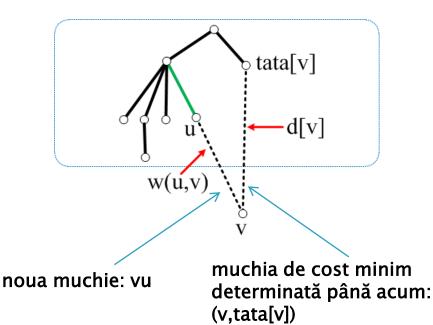
- se alege un vârf u cu eticheta d minimă care nu este încă în arbore şi se adaugă la arbore muchia (tata[u], u)
 - !! aceasta este muchia de cost minim (=d[u]) care unește un vârf neselectat de un vârf din arbore

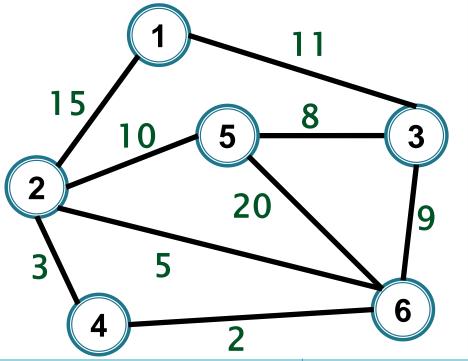
Atunci algoritmul se modifică astfel:

La un pas

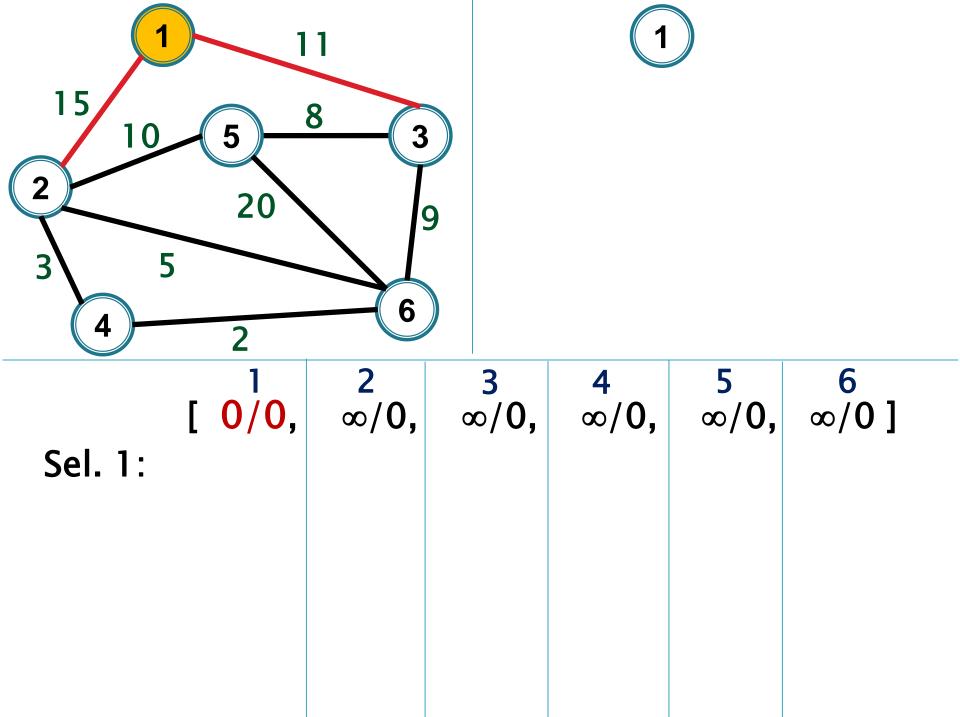
- se alege un vârf u cu eticheta d minimă care nu este încă în arbore şi se adaugă la arbore muchia (tata[u], u)
 - · !! aceasta este muchia de cost minim care unește un vârf neselectat de un vârf din arbore
- se actualizează etichetele vârfurilor v∉V(T) vecine cu u astfel:

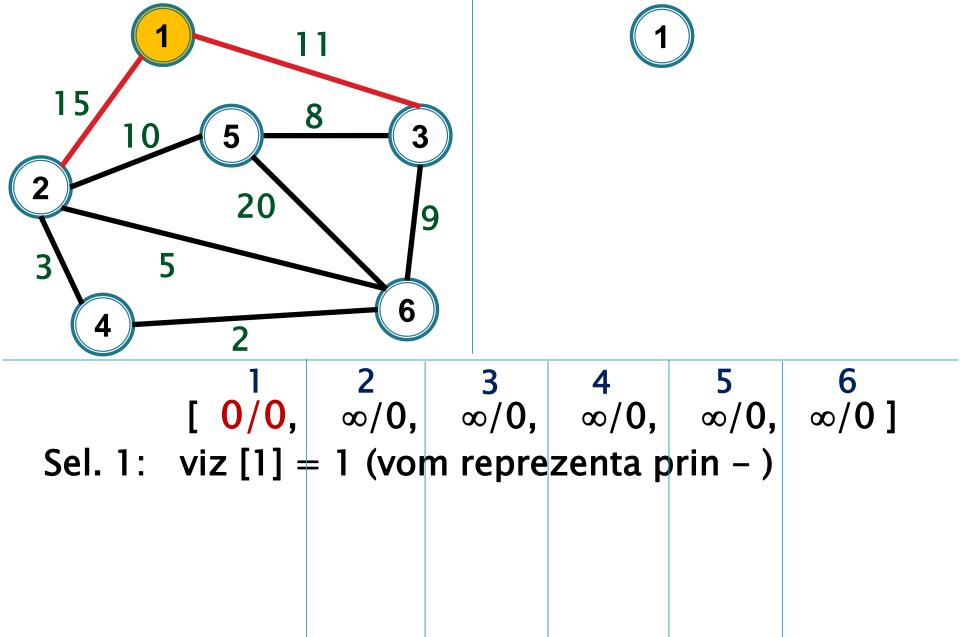
dacă
$$w(u,v) < d[v]$$
 atunci $d[v] = w(u,v)$ tata $[v] = u$

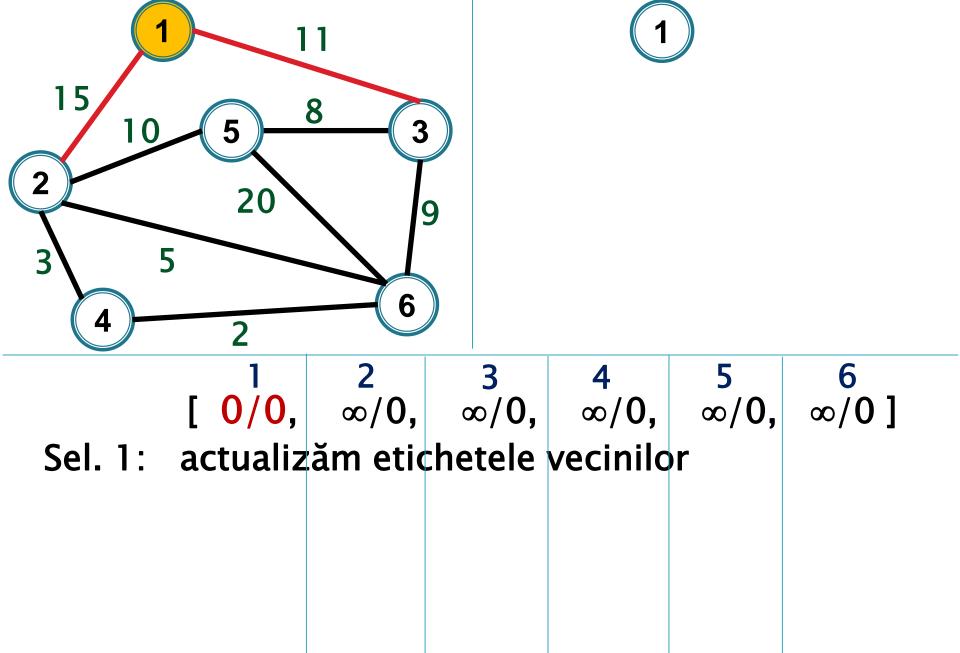


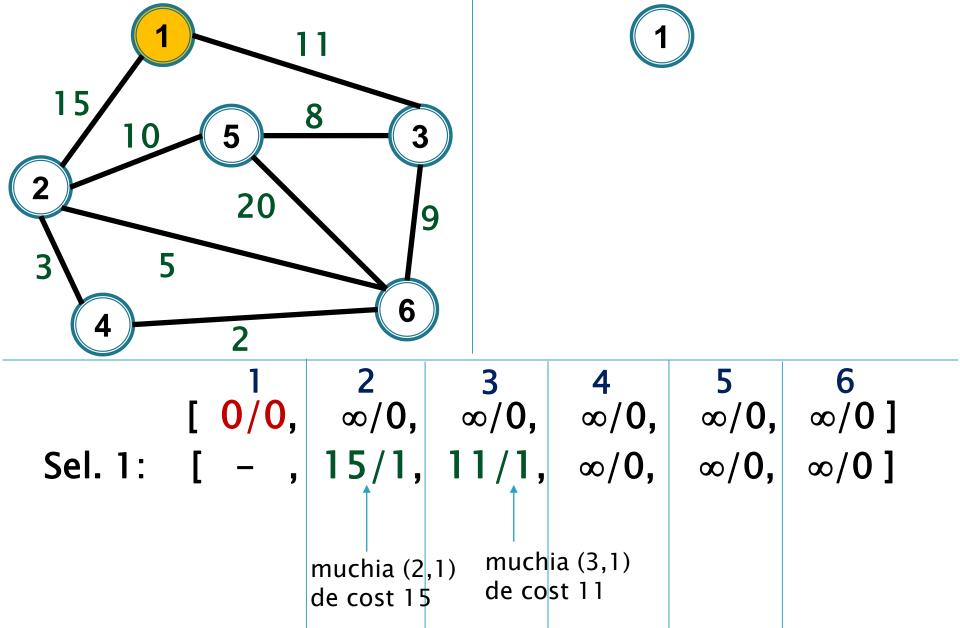


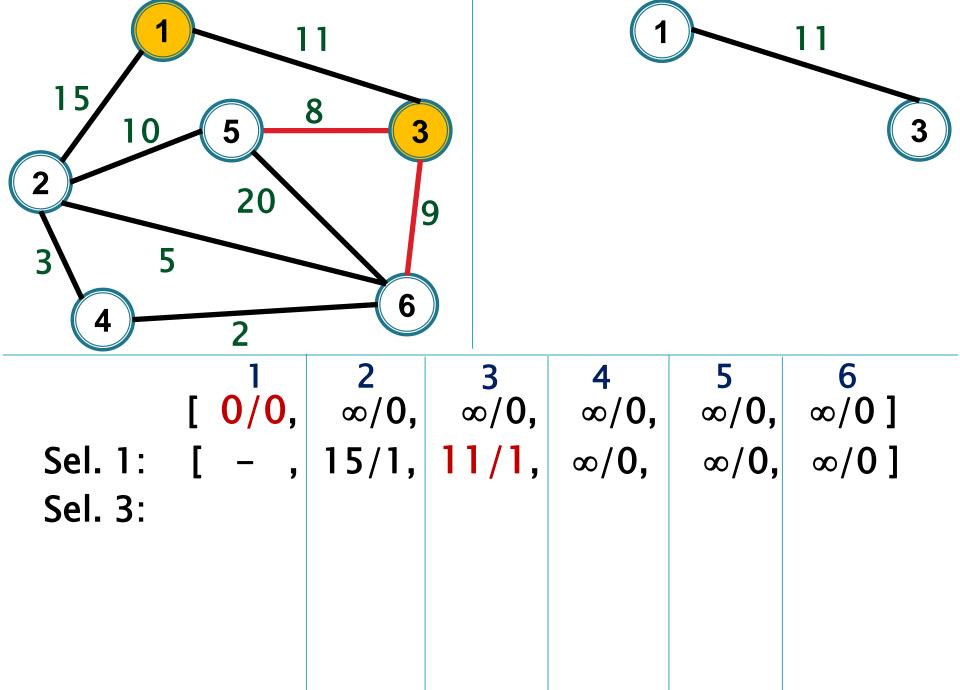
1 d/tata= [0/0,	2 ∞/0,	$\frac{3}{\infty/0}$,	4 ∞/0,	5 ∞/0,	6 ∞/0]	

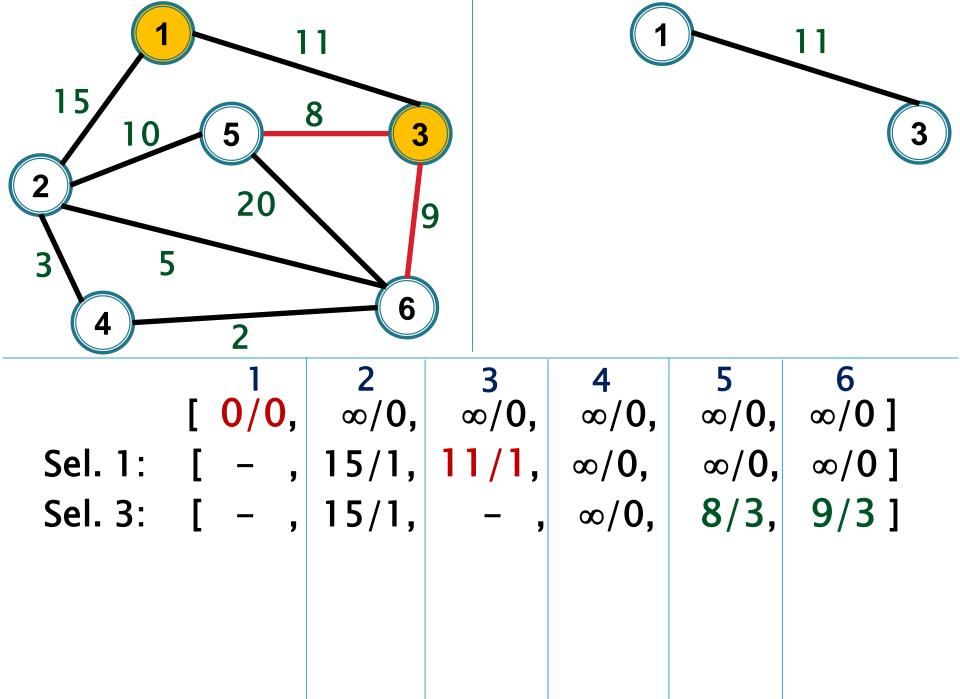


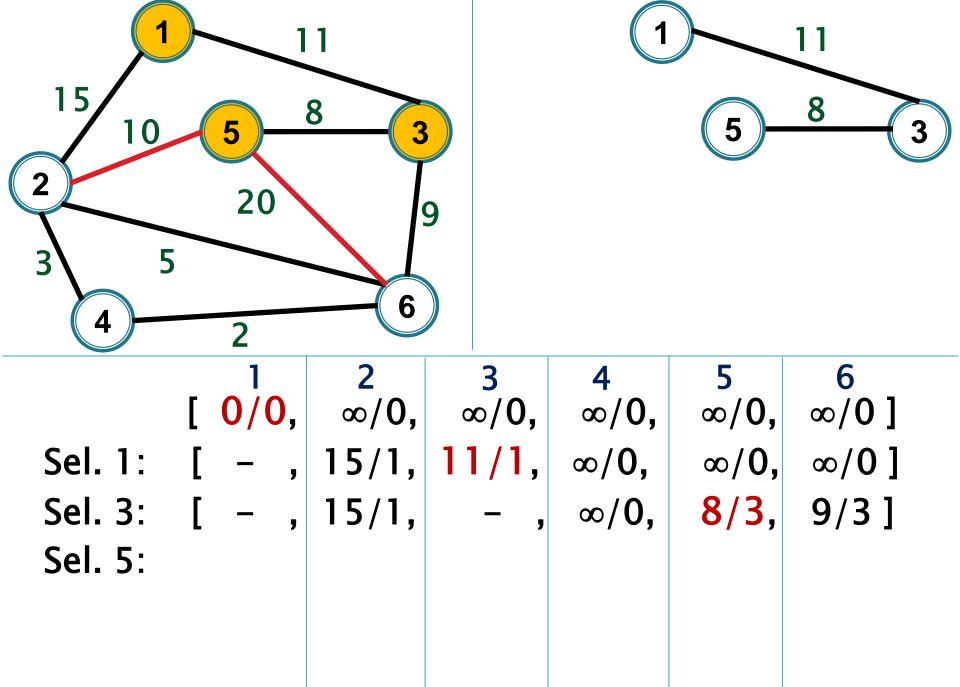


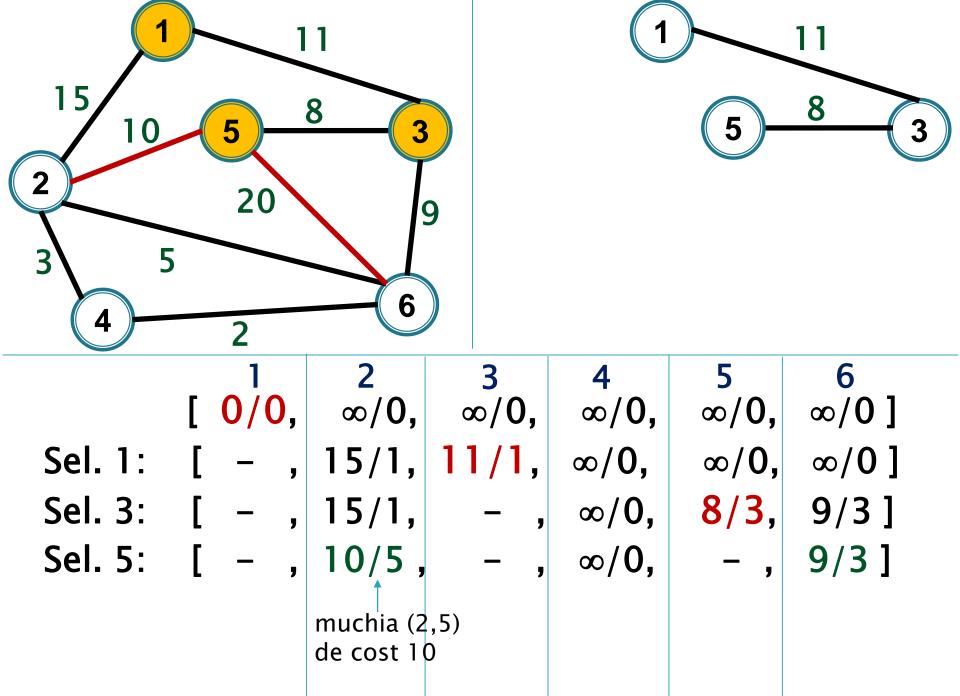


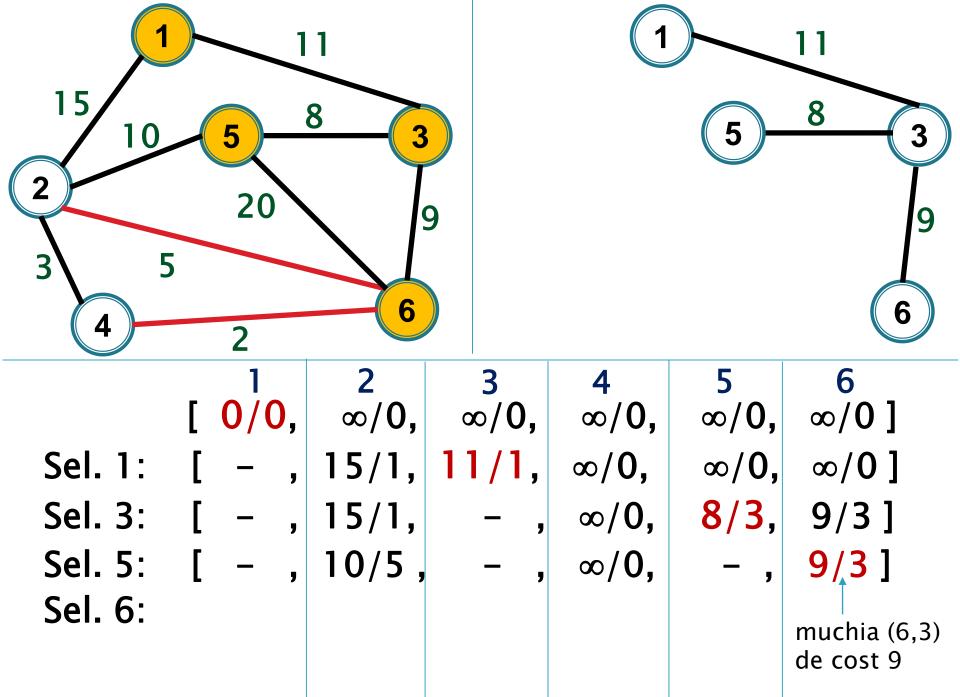


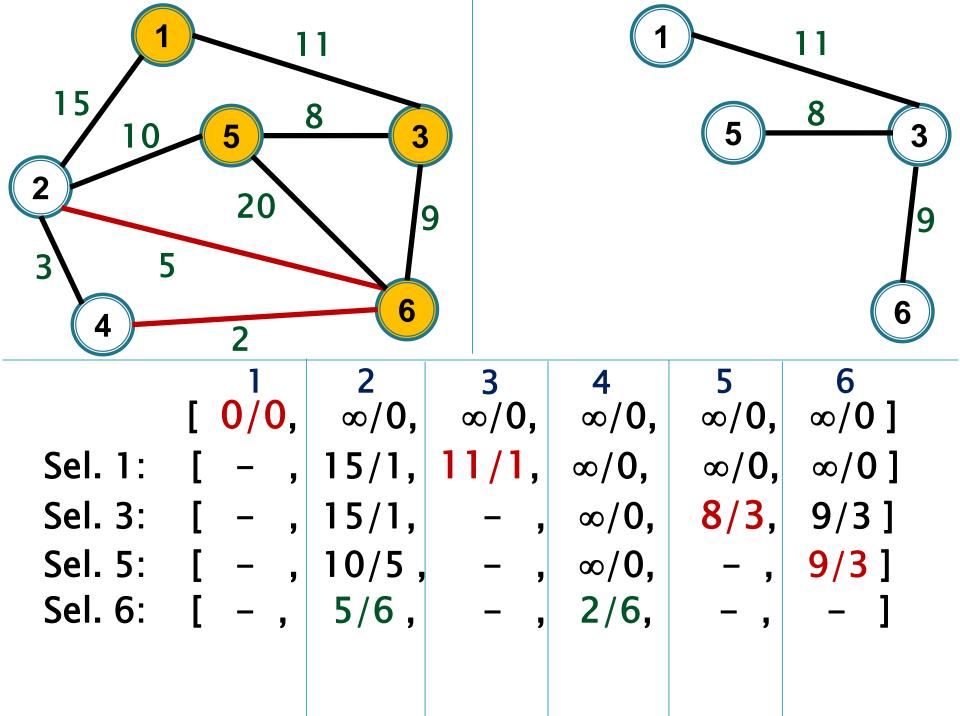


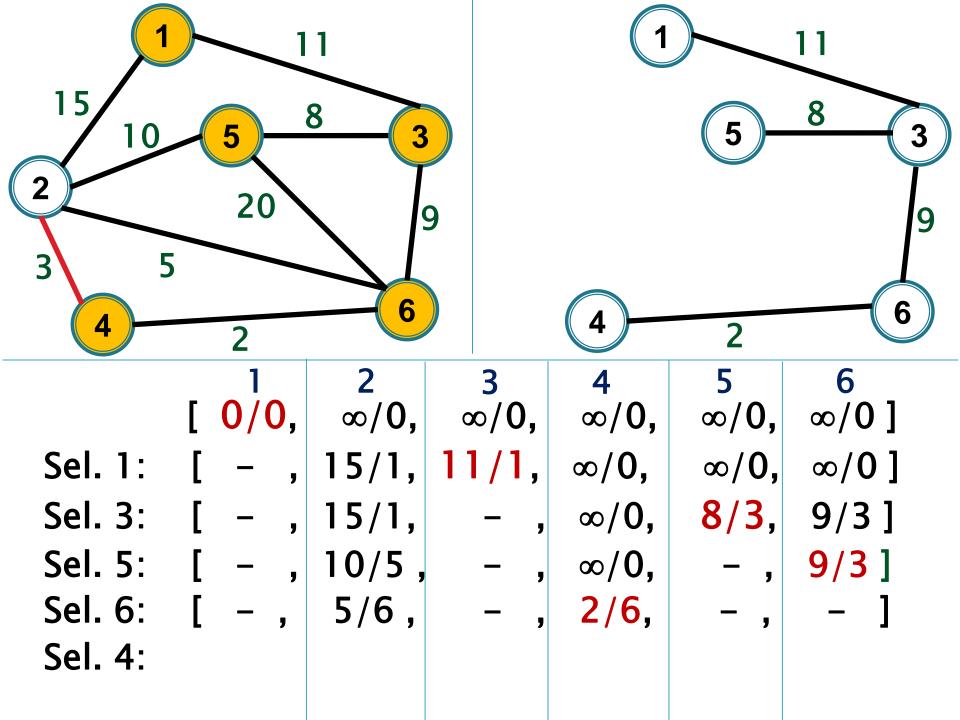


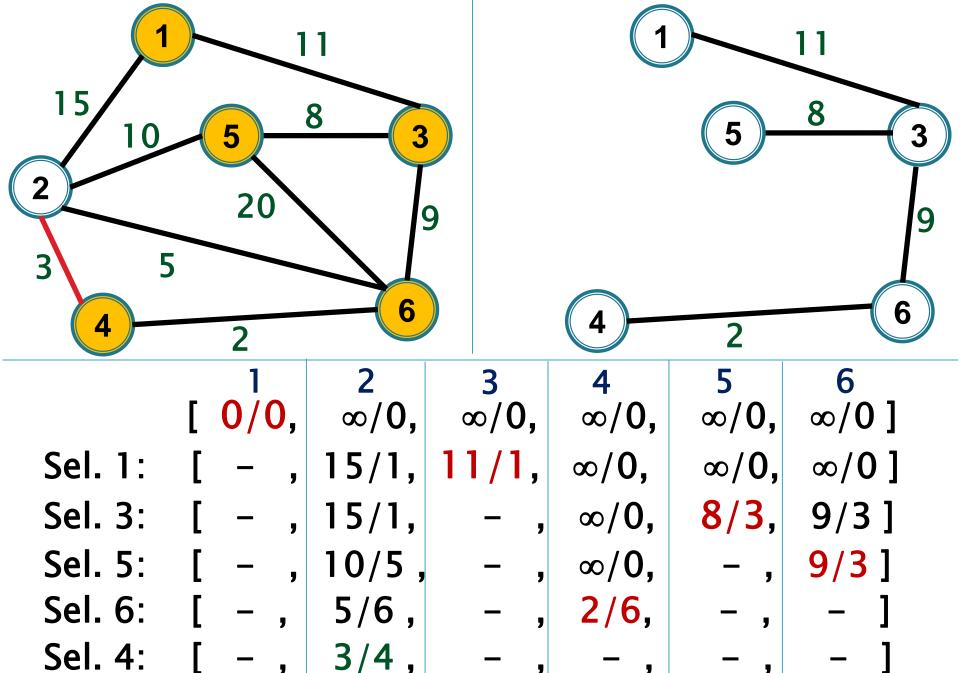


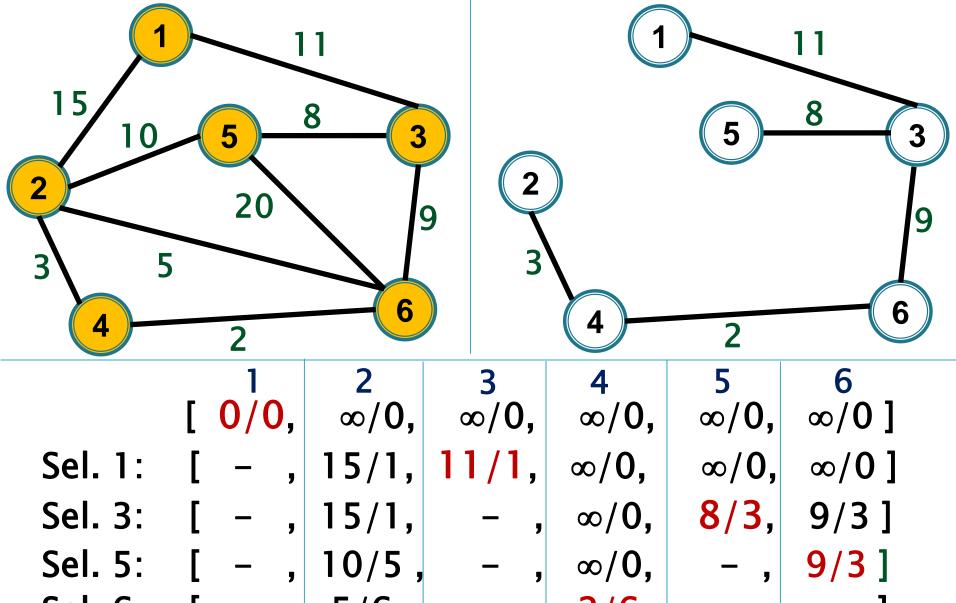




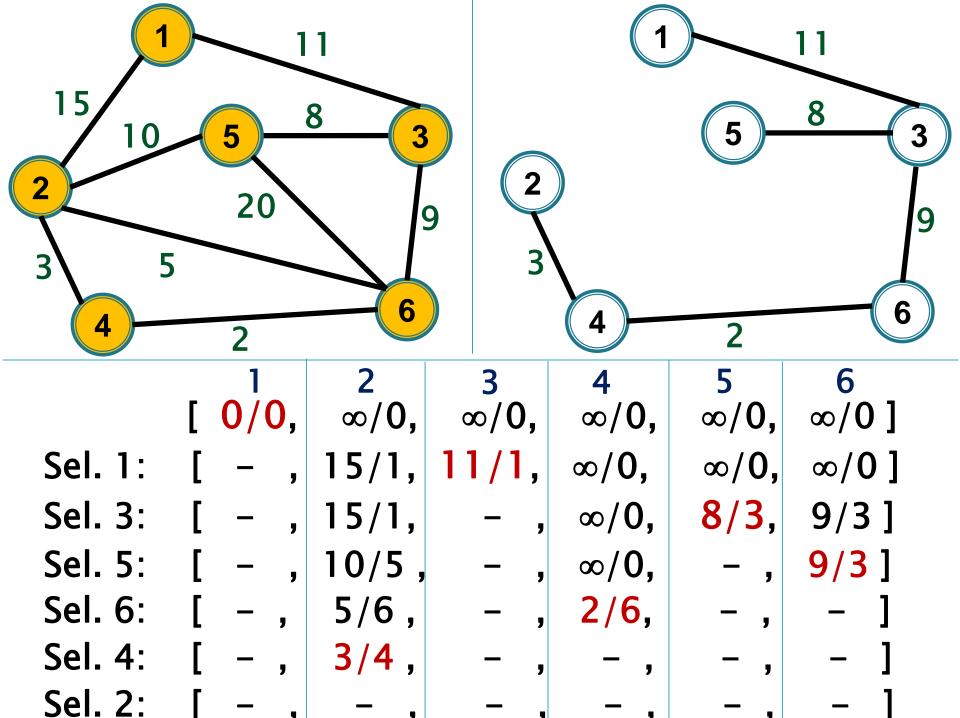








Sel. 6: 2/6, 5/6, Sel. 4: 3/4, Sel. 2:



Implementare Prim

 Muchiile arborelui vor fi în final (u, tata[u]), u≠ s

Notăm Q=V(G)-V(T)= mulțimea vârfurilor neselectate încă în arbore

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa⇔ pentru i = 1, n -1

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa

 d[u] = ∞; tata[u]=0

 d[s] = 0
- cat timp $Q \neq \emptyset$ executa extrage un vârf $u \in Q$ cu eticheta d[u] minimă

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa

 d[u] = ∞; tata[u]=0

 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă pentru fiecare uv∈E executa

- s vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa
 d[u] = ∞; tata[u]=0
 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă
 pentru fiecare uv∈E executa
 daca v∈Q si w(u,v)<d[v] atunci
 d[v] = w(u,v)
 tata[v] = u</pre>

- s- vârful de start
- inițializează Q cu V
- pentru fiecare u∈V executa

 d[u] = ∞; tata[u]=0

 d[s] = 0
- cat timp Q ≠ Ø executa
 extrage un vârf u∈Q cu eticheta d[u] minimă
 pentru fiecare uv∈E executa
 daca v∈Q si w(u,v)<d[v] atunci
 d[v] = w(u,v)
 tata[v] = u</pre>
- scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s

Complexitate

- ▶ Iniţializări ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->



Cum putem memora Q pentru a determina eficient vârful u∈Q cu eticheta minimă?



Cum putem memora Q pentru a determina eficient vârful u∈Q cu eticheta minimă?



- Vector
- Heap...

Varianta 1 - Folosim vector de vizitat

$$Q[u] = 1$$
, dacă $u \notin Q$
0, altfel

Varianta 1 - cu vector de vizitat

- ▶ Iniţializări ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

Varianta 1 - cu vector de vizitat

- Iniţializări −> O(n)
- n * extragere vârf minim → O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m)O(n²)

Varianta 2 - memorarea vârfurilor din Q într-un min-heap (min-ansamblu)

- Iniţializare Q −>
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Prim(G, w, s)
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   inițializează Q cu V
   cat timp Q \neq \emptyset executa
          u=extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
          pentru fiecare v adiacent cu u executa
                daca v \in Q si w(u,v) < d[v] atunci
                     d[v] = w(u,v)
                     tata[v] = u
                     333
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

```
Prim(G, w, s)
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   inițializează Q cu V
   cat timp Q \neq \emptyset executa
          u=extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
          pentru fiecare v adiacent cu u executa
                daca v \in Q si w(u,v) < d[v] atunci
                     d[v] = w(u,v)
                     tata[v] = u
                     //actualizeaza Q - pentru Q heap
   scrie (u, tata[u]), pentru u≠ s
```

Varianta 2 - memorarea vârfurilor din într-un min-heap Q (min-ansamblu)

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim -> O(n log n)
- actualizare etichete vecini -> O(m log n)O(m log n)

Temă

- Pentru grafuri dense (m de ordin n²) ce complexitate are algoritmul și pentru ce structuri se obține?
- Dacă ponderile sunt in mulțimea {1, ..., k}, k<100, ce complexitate are algoritmul?

Observație - Dacă graful este complet (spre exemplu dacă toate punctele se pot conecta și distanța dintre puncte este distanța euclidiană) m = n(n-1)/2 este de ordin n^2

 \Rightarrow O(n²) mai eficient

Corectitudine



- Cei doi algoritmi determină corect un apcm? Chiar dacă muchiile au şi costuri negative?
- Costul arborelui obținut de algoritmul lui Prim nu depinde de vârful de start?

Atât algoritmul lui Kruskal, cât și cel al lui Prim funcționează după următoarea schemă:

- $A \leftarrow \emptyset$ (mulțimea muchiilor selectate în arborele construit)
- pentru i = 1, n−1 execută alege o muchie e astfel încât $A \cup \{e\} \subseteq apcm$ $A = A \cup \{e\}$
- returnează T = (V, A)

vom demonstra un criteriu de alegere a muchiei e la un pas astfel încât:

$$A \subseteq apcm \Rightarrow A \cup \{e\} \subseteq apcm$$

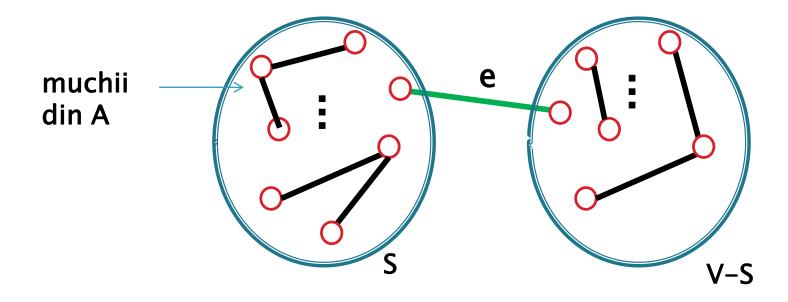
şi

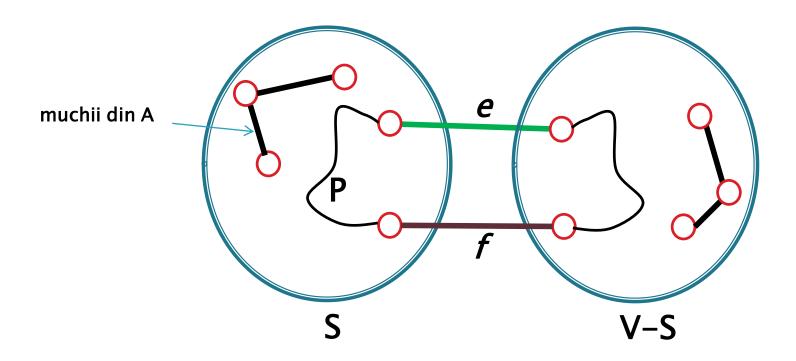
vom demonstra că algoritmii lui Kruskal şi Prim aplică acest criteriu.

▶ Propoziție. Fie G=(V, E, w) un graf conex ponderat și $A \subseteq E$ o submulțime a mulțimii muchiilor unui apcm al lui G.

Fie $S \subseteq V$ a.î. orice muchie din A are ambele extremități în S sau ambele extremități în V-S.

Fie e=uv o muchie de cost minim cu o extremitate în S și cealaltă în V-S. Atunci A \cup {e} \subseteq apcm





Algoritmi bazați pe eliminare de muchii



Temă - Care dintre următorii algoritmi determină corect un arbore parțial de cost minim (justificați)? Pentru fiecare algoritm corect precizați ce complexitate are.

- 2. T ← G cât timp T conţine cicluri execută alege C un ciclu oarecare din T şi fie e muchia de cost maxim din C T ← T - e

