

Árvores de expansão mínimas

Árvore que liga todos os vértices do grafo usando arestas com um custo total mínimo

- caso do grafo não dirigido
 - grafo tem que ser conexo
 - árvore \Rightarrow acíclico
 - número de arestas = $|V| - 1$
- exemplo de aplicação: cablamente de uma casa
- vértices são as tomadas
 - arestas são os comprimentos dos troços

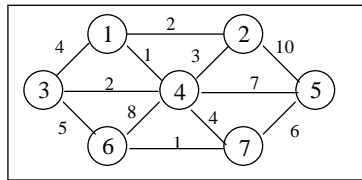
Grafos - 45

Algoritmo de Prim

- expandir a árvore por adição sucessiva de arestas e respectivos vértices
- critério de selecção: *escolher a aresta (u,v) de menor custo tal que u já pertence à árvore e v não* (ganancioso)
 - início: um vértice qualquer
- idêntico ao algoritmo de Dijkstra para o caminho mais curto
- informação para cada vértice
 - $\text{dist}(v)$ é o custo mínimo das arestas que ligam a um vértice já na árvore
 - $\text{path}(v)$ é o último vértice a alterar $\text{dist}(v)$
 - $\text{known}(v)$ indica se o vértice já foi processado (isto é, se já pertence à árvore)
 - diferença na regra de actualização: *após a selecção do vértice v , para cada w não processado, adjacente a v , $\text{dist}(w) = \min\{\text{dist}(w), \text{cost}(w,v)\}$*
 - tempo de execução
 - $O(|V|^2)$ sem fila de prioridade
 - $O(|E| \log |V|)$ com fila de prioridade

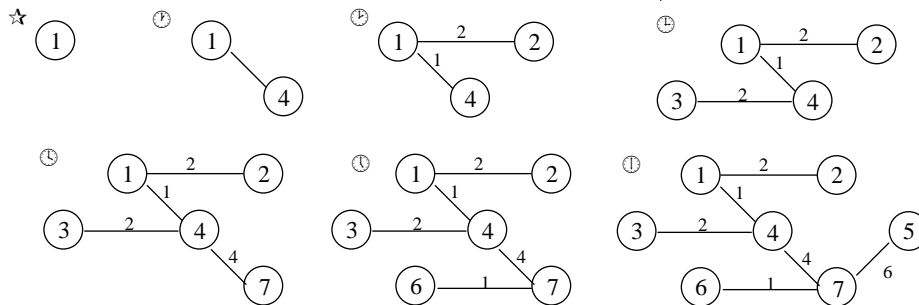
Grafos - 46

Evolução do algoritmo de Prim



última
tabela

v	known	dist	path
1	1	0	0
2	1	2	1
3	1	2	4
4	1	1	1
5	1	6	7
6	1	1	7
7	1	4	4



Grafos - 47

Algoritmo de Kruskal

- ☐ analisar as arestas por ordem crescente de peso e aceitar as que não provocarem ciclos (ganancioso)
- ☐ método
 - manter uma floresta, inicialmente com um vértice em cada árvore (há $|V|$)
 - adicionar uma aresta é fundir duas árvores
 - quando o algoritmo termina há só uma árvore (de expansão mínima)
- ☐ aceitação de arestas — algoritmo de Busca/União em conjuntos
 - representados como árvores
 - se dois vértices pertencem à mesma árvore/conjunto, mais uma aresta entre eles provoca um ciclo (2 Buscas)
 - se são de conjuntos disjuntos, aceitar a aresta é aplicar-lhes uma União
- ☐ selecção de arestas: ordenar por peso ou, melhor, construir fila de prioridade em tempo linear e usar Apaga_Min
 - tempo no pior caso $O(|E| \log |E|)$, dominado pelas operações na fila

Grafos - 48

Pseudocódigo (Kruskal)

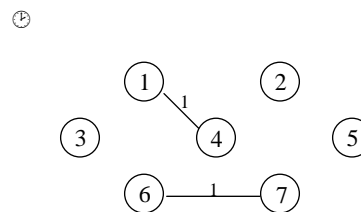
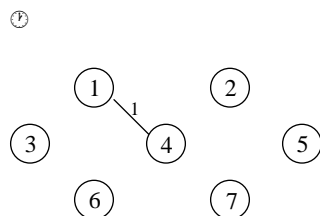
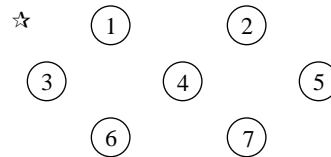
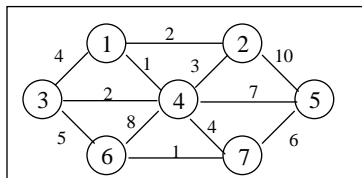
```
void kruskal()
{
    DisjSet s;
    PriorityQueue h;
    Vertex u, v;
    SetType uset, vset;
    Edge e;
    int edgesAccepted = 0;

    h = readGraphIntoHeapArray();
    h.buildHeap();
    s = new DisjSet(NUM_VERTICES);

    while(edgesAccepted < NUM_VERTICES -1 )
    {
        e = h.deleteMin();          // e = (u,v)
        uset = s.find(u);
        vset = s.find(v);
        if (uset != vset)
        {
            edgesAccepted++;
            S.union(uset, vset);
        }
    }
}
```

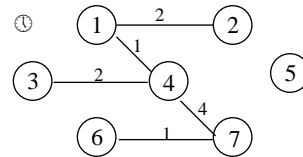
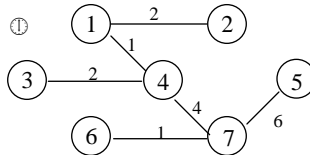
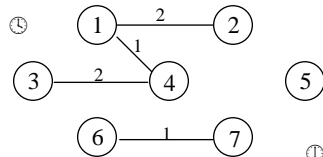
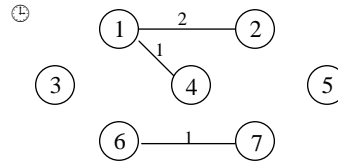
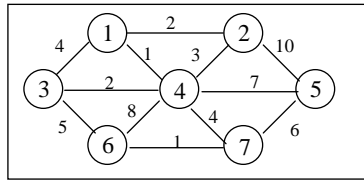
Grafos - 49

Evolução do algoritmo de Kruskal



Grafos - 50

Evolução do algoritmo de Kruskal



Grafos - 51