

# Tema Prolog

Publicare tema: 06.05.2019

**Last update: 08.05.2019 23:50**

## Responsabili

- Mihai Costea
- Alin Popa

## Deadline

- Soft : **22.05.2019**
- Hard: **22.05.2019**

## Introducere

Tema consta intr-o implementare simplificata a **Spanning Tree Protocol (STP)** [0]. STP este un protocol de retea (layer 2), distribuit, prin care se configureaza topologia unei retele (graf) de switch-uri astfel incat sa nu existe cicluri. Protocolul realizeaza asta prin eliminarea anumitor muchii, astfel incat graful de conexiuni intre switch-uri este transformat intr-un arbore. Fiecare muchie are asociat un cost (calculat in general pe baza bandwidth-ului suportat de conexiunea respectiva), iar conditia obligatorie este ca arborele rezultat sa contina drumul de cost minim din fiecare switch pana la un switch special din retea, numit radacina (root). In mod uzual, la defectarea unuia dintre switch-urile retelei sau a uneia dintre legaturi, STP reconfigureaza legaturile dintre switchuri astfel incat sa continue sa existe conexiune intre oricare doua terminale din retea, daca acest lucru se poate (dar acest comportament nu intra in scope-ul temei). Mai multe detalii la materia Retele Locale (RL - anul 3, semestrul I).

## Enunt

Se da o retea (sub forma de **graf**).

- Fiecare nod are asociata o **prioritate** (un **numar natural pozitiv**)
- **Prioritatile** nodurilor sunt **unice**
- Fiecare **muchie** a grafului are un anumit **cost**
- **Costurile NU sunt unice**

Se cere un **arbore de acoperire** (un subgraf al grafului dat) si un **nod root** care sa respecte urmatoarele conditii:

- Nodul **root** va fi nodul **cu cea mai mica prioritate** dintre nodurile grafului dat
- Arborele trebuie **sa acopere toate nodurile** grafului dat
- Arborele trebuie sa contina **drumul de cost minim de la orice nod pana la nodul root**. Cu alte cuvinte, daca in graful original exista mai multe drumuri de la un nod oarecare X pana la nodul radacina R, iar aceste drumuri au suma costurilor muchiilor  $M=[CostDrum1, CostDrum2, CostDrum3, \dots]$ , atunci in arborele returnat costul drumului de la X la R trebuie sa fie egal cu  $\min(M)$
- In cazul in care dintr-un nod oarecare X se poate ajunge la nodul root R prin **mai multe drumuri de costuri egale, se va alege acel drum pentru care nodul imediat urmator are prioritatea mai mica**. Cu alte cuvinte, daca drumurile posibile de cost minim din X pana la R sunt:  $[X, Y1, \dots, R], [X, Y2, \dots, R], [X, Y3, \dots, R], \dots$  atunci drumul care va trebui sa se gaseasca in arbore este drumul  $i$  pentru care  $prioritate(Y_i)$  este minima

Restrictii pentru output:

- Outputul este **nodul root R**, si o **lista de muchii L** din graful initial ce constituie arborele pe care l-ati construit
- Fiecare muchie trebuie data sub forma **[A,B]**, unde **A este nodul mai apropiat de root, iar B este nodul mai departat de root (asa cum apar in arborele de acoperire)**. *Trivia: in terminologia STP, portul unui switch care duce spre nodul root se numeste "root port"; porturile care duc spre alte switchuri prin muchii ce au fost alese in arborele de acoperire final se numesc "designated ports"; porturile care duc spre muchii ce au fost eliminate se numesc "blocked ports".*
- In cadrul listei  $L=[[A1,B1], [A2,B2], [A3,B3] \dots]$  nu conteaza ordinea in care sunt date muchiile
- Atentie - conform conditiilor impuse, arborele de acoperire cerut **este unic**

## Cerinta

Scrieti un predicat: `stp(Retea, Root, Edges)` care primeste un graf ca prim parametru si intoarce nodul root si toate muchiile din arborele de acoperire a retelei.

## Format

Retea are formatul urmator:

```
[
    [[indiceNod1, prioritate1], [indiceNod2, prioritate2], ...,
     [indiceNodN, prioritateN]],

    [[nodi1, nodj1, cost1], [nodi2, nodj2, cost2], ...,
     [nodiM, nodjM, costM]]
]
```

- **M** reprezinta numarul de muchii
- **N** reprezinta numarul de noduri.

**Root** va fi unul din indicii nodurilor (e.g. `indiceNod2`)

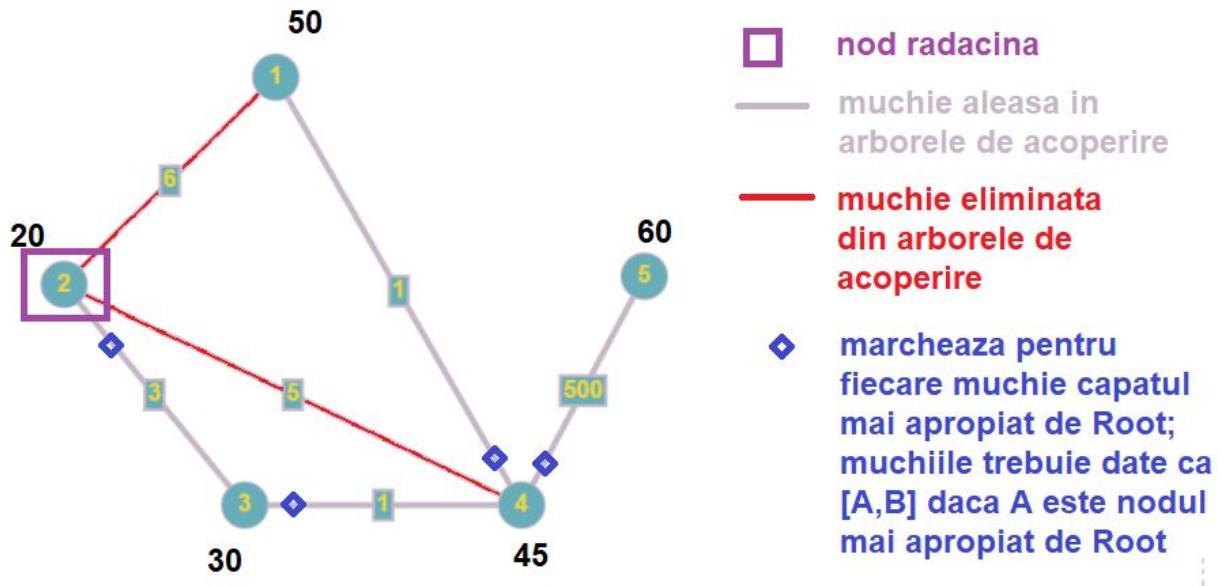
**Edges** va fi o lista de muchii (e.g. `[[nodi3, nodj3], [nodj7, nodi7], ...]`) conform conditiilor date mai sus.

## Restrictii

- Costurile **NU** vor fi negative
- Costurile **NU** vor fi 0
- Costurile muchiilor sunt **numere naturale**
- Indicii nodurilor sunt **numere naturale**
- Graful va fi mereu **conex**.
- Graful va avea mereu **N > 1** noduri
- Aveti voie sa folositi predicatele facute la curs si/sau laborator
- Recomandare pentru rezolvare: plecati din nodul root si adaugati progresiv noduri conexe la arbore, indeplinind conditiile impuse in enunt. Recomandare nr. 2: nu faceti brute force pe toti arborii de acoperire posibili. Vor fi si teste mari.

## Exemplu

```
Retea = [[[1, 50], [2, 20], [3, 30], [4, 45], [5, 60]] , [[1,2,
6],[2,3, 3], [3,4, 1], [4,5, 500], [2,4, 5], [1,4, 1]]]
stp(Retea, Root, Edges). =>
    Root = 2
    Edges = [[4,1], [2, 3], [3, 4], [4, 5]]
```



## Bonus

Scrieti predicatul `drum(Retea, Src, Dst, Root, Edges, Path)` care intoarce arborele de acoperire prin `Root` si `Edges`, iar prin `Path` drumul parcurs de un "pachet" in retea intre nodurile `Src` si `Dest`.

- `Retea, Root, Edges` au acelasi format si sens ca mai sus
- `Src` si `Dst` sunt doua noduri din retea

```
drum([[[1, 50], [2, 20], [3, 30], [4, 45], [5, 60]], [[1, 2, 6], [2, 3, 3], [3, 4, 1], [4, 5, 500], [2, 4, 5], [1, 4, 1]]], 5, 1, Root, Edges, Path). =>
    Root = 2,
    Edges = [[4, 1], [2, 3], [3, 4], [4, 5]],
    Path = [5, 4, 1].
```

## Punctaj

- 90p teste automate
- 5p lizibilitate cod
- 5p fisier README (max 350 de cuvinte)
- 25p bonus

## Checker local si teste locale

Soon

## FAQ

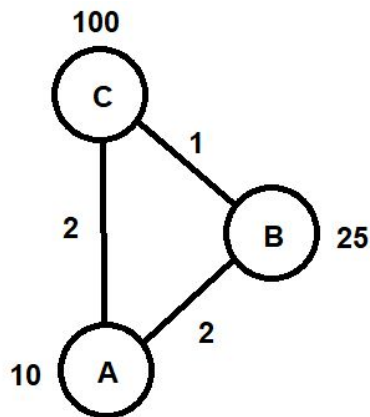
### 1. Exista checker si teste?

Da, un checker local si niste teste locale vor fi publicate in curand.

### 2. Muchiile ce fac parte din arbore trebuie luate astfel incat arborele de acoperire sa aiba cost total minim?

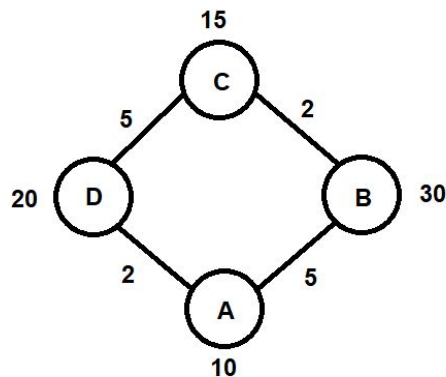
Nu neaparat. Suma costurilor muchiilor pentru fiecare drum de la un nod pana la Root trebuie sa fie minima. Acesta nu este obligatoriu arborele in care suma tuturor costurilor este minima.

Considerati exemplul de mai jos. Nodul root va fi nodul A. Arborele de acoperire cerut care minimizeaza drumurile de la orice nod la nodul A sunt muchiile [A,B] si [A,C] => rezulta un arbore ce are suma costurilor egala cu 4.



### 3. Daca exista drumuri de cost egal pana la un anumit nod, dupa ce criteriu alegem muchia?

Dupa prioritatea mai mica a nodului conectat prin muchia respectiva.



În exemplul de mai sus, nodul root va fi A. Muchiile din arbore vor fi în primul rând [A,B] și [A,D]. La nodul C se poate ajunge atât din B, cât și din D - ambele drumuri au costuri egale, 7. În acest caz se alege muchia [D,C], deoarece D are prioritatea mai mică decât B ( $20 < 30$ ).

4. **Pot obține punctajul bonus dacă nu rezolv restul cerinței?**

Nu. Punctajul pe bonus se va aplica pentru fiecare test în parte - dacă arborele generat este corect, se va verifica și bonusul, altfel nu.

5. **Ce trebuie să scriu în README?**

Orice crezi că este util pentru cel care îți corectează tema (ce i-ai spune dacă ar corecta cu tine de față). Ce abordare ai avut la tema, ce ai încercat dar nu a mers, ce nu ai încercat dar a mers accidental, ce ti-a plăcut la tema, ce nu ti-a plăcut. Încearcă să nu depășești limita de 350 de cuvinte (e o recomandare, nu facem enforce la asta). Este foarte util pentru noi să menționezi în README numele, grupa, și cât timp ai petrecut pentru această tema (aproximativ, în ore).

6. **Am altă întrebare/nelămurire / am găsit un test gresit / nu înțeleg ce trebuie să fac.**

Folosește cu încredere forumul temei [1].

## Referințe

[0] [Spanning\\_Tree\\_Protocol](#)

[1] <https://acs.curs.pub.ro/2018/mod/forum/view.php?id=13269>