

Algoritmos em grafos: árvore de expansão mínima (*minimum spanning tree*)

R. Rossetti, A.P. Rocha, R. Camacho

FEUP, MIEIC, CAL

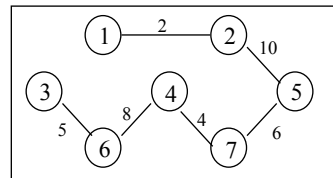
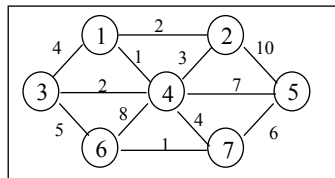
Árvore de expansão mínima

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

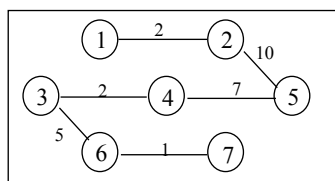
- caso do grafo não dirigido
- grafo tem que ser conexo
- árvore \Rightarrow grafo conexo acíclico
- número de arestas = $|V| - 1$

- exemplo de aplicação: cablagem, e.g. casa, ou avião (*fly-by-wire*)
 - vértices são as tomadas
 - arestas são os comprimentos dos troços

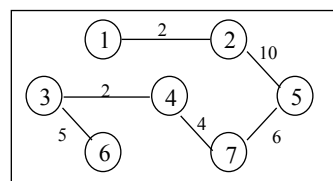
Exemplos de Árvores de expansão



35



27

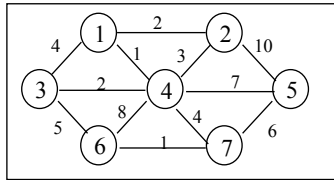


29

Algoritmo de Prim

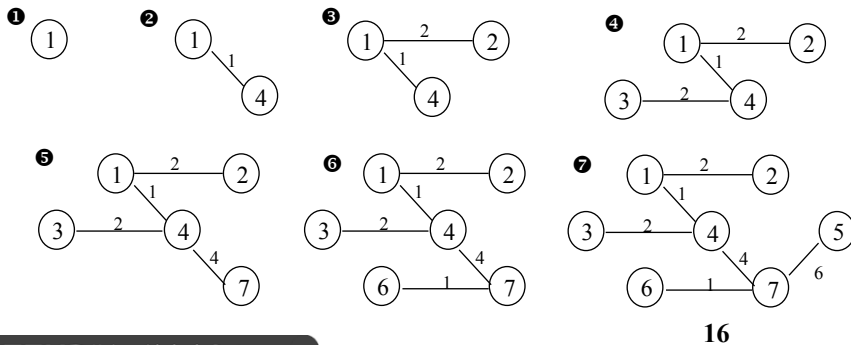
- ❑ expandir a árvore por adição sucessiva de arestas e respectivos vértices
 - critério de selecção: *escolher a aresta (u,v) de menor custo tal que u já pertence à árvore e v não* (ganancioso)
 - início: um vértice qualquer
- ❑ idêntico ao algoritmo de Dijkstra para o caminho mais curto
 - informação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

Evolução do algoritmo de Prim



última
tabela

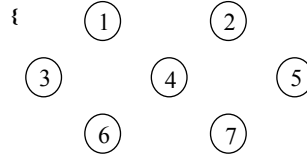
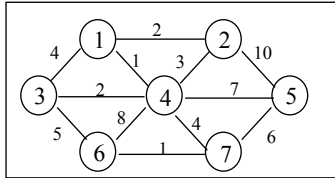
v	known	dist	path
1	1	0	0
2	1	2	1
3	1	2	4
4	1	1	1
5	1	6	7
6	1	1	7
7	1	4	4



Algoritmo de Kruskal

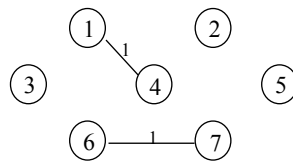
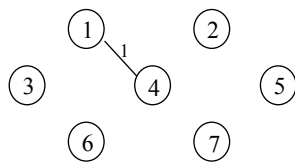
- ☐ analisar as arestas por ordem crescente de peso e aceitar as que não provocarem ciclos (ganancioso)
- ☐ método
 - manter uma floresta, inicialmente com um vértice em cada árvore (há $|V|$)
 - adicionar uma aresta é fundir duas árvores
 - quando o algoritmo termina há só uma árvore (de expansão mínima)
- ☐ aceitação de arestas — algoritmo de Busca/União em conjuntos disjuntos
 - 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 deleteMin (*heapsort*)
 - tempo no pior caso $O(|E| \log |E|)$, dominado pelas operações na fila
 - como $|E| \leq |V|^2$, $\log |E| \leq 2 \log |V|$, logo eficiência é também $O(|E| \log |V|)$

Evolução do algoritmo de Kruskal

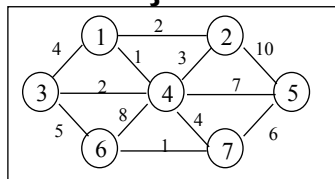


}

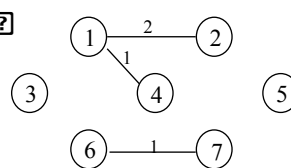
?



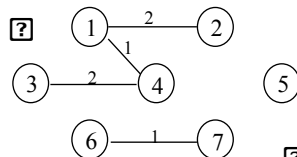
Evolução do algoritmo de Kruskal



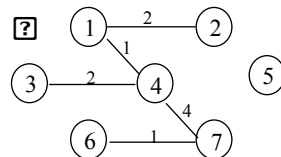
?



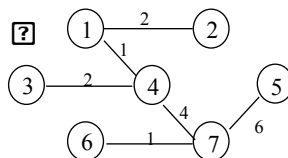
?



?



?



Pseudocódigo (Kruskal)

```
void kruskal() {  
    int edgesAccepted = 0;  
  
    PriorityQueue<Edge> h = readGraphIntoHeapArray();  
    h.buildHeap();  
    DisjSet<Vertex> s = new DisjSet(NUM_VERTICES);  
  
    while(edgesAccepted < NUM_VERTICES -1 ) {  
        Edge e = h.deleteMin();    // e = (u,v)  
        SetType uiset = s.find(u);  
        SetType vset = s.find(v);  
        if (uiset != vset) {  
            edgesAccepted++;  
            s.union(uiset, vset);  
        }  
    }  
}
```

Referência e informação adicional

- “Data Structures and Algorithm Analysis in Java”, Second Edition, Mark Allen Weiss, Addison Wesley, 2006