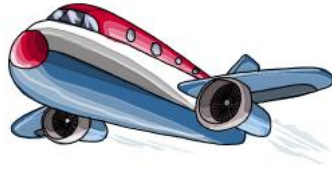


Parte I Problema 1 - Plan de vuelo



1.1 Descripción del problema a resolver

En el presente problema, nos encontramos con una lista de vuelos internacionales entre distintos países. Cada vuelo tiene un origen, un destino y horarios de partida y llegada a cada uno de estos. Además, nos dan una ciudad A desde la cuál hay que partir y otra B a la cuál deseamos llegar. El objetivo es determinar un itinerario (es decir una combinación de los vuelos disponibles) que permita llegar de A a B lo más temprano posible, sin importar la cantidad de vuelos utilizada. Para hacer combinación entre dos vuelos, tienen que haber dos horas de diferencia entre los horarios de llegada y partida de ambos del aeropuerto. Veamos un ejemplo de instancia para el problema:

Ejemplo de instancia 1

```
bragado ezeiza 5
bragado rosario 3 5
rosario catamarca 7 9
bragado ezeiza 1 18
catamarca ezeiza 11 15
rosario ezeiza 7 100
```

Ejemplo de instancia 2

```
bragado ezeiza 5
bragado rosario 3 5
rosario catamarca 7 9
catamarca bragado 0 1
catamarca ezeiza 10 15
rosario ezeiza 7 12
```

Salida para instancia 1

```
15 3 1 2 4
```

Salida para instancia 2

```
12 2 1 5
```

En los ejemplos 1 y 2 se quiere encontrar un itinerario para viajar de bragado a ezeiza, eligiendo algunos de los 5 vuelos disponibles. En el primer ejemplo, se puede llegar como mínimo en el horario $t = 15$, tomando 3 vuelos. Y uno de los posibles itinerarios (podría haber más de uno que use 3 vuelos) sería tomar los vuelos 1, 2 y 4, en ese orden. Este itinerario de vuelos no podría realizarse en el ejemplo 2, porque el vuelo que une catamarca-ezeiza sale en $t = 10$, pero el único vuelo que llega a catamarca, lo hace en $t = 9$. Como hay menos de dos horas de diferencia entre que llega un vuelo y sale el otro, no es posible hacer esta combinación. Además, en el segundo ejemplo el mejor horario en el que se puede llegar a ezeiza es en $t = 12$, tomando los vuelos 1 y 5.

1.2 Ideas desarrolladas para la resolución

Como se explicó anteriormente, el problema consiste en detectar una secuencia de combinaciones de vuelos óptima, de forma de llegar lo más temprano posible al destino B desde una localidad origen, A . Para resolver este problema, pensamos a cada vuelo como el nodo de un grafo dirigido. Cada par de nodos u y v se encuentra unido por una arista $e = (u, v)$ si y sólo si es posible hacer combinación directa desde el vuelo u al vuelo v . Para que esto sea posible, la localidad destino del vuelo u debe ser la misma que la localidad origen del vuelo v , y el horario de llegada del vuelo u a su destino debe ser como máximo **dos horas** antes del horario de salida del vuelo v (de lo contrario, un pasajero no haría a tiempo para combinar el vuelo u con el v). El peso de dicha arista e será el horario de llegada del vuelo u a su destino. Además, añadimos un nodo virtual, *inicio*. Este nodo virtual va a estar unido mediante alguna arista $f = (\text{inicio}, u)$ con todos los vuelos u cuyo origen sea la localidad A , y el peso de dicha arista f será el horario de salida del vuelo u . De esta manera, queremos hallar el horario mínimo de llegada desde el origen A hasta cada uno de los vuelos que son accesibles desde alguno de los vuelos que tiene como origen la localidad A a partir de hallar el camino mínimo (con una noción particular de qué es la longitud de un camino, ya que si por ejemplo consideramos tres nodos: v_1, v_2 y v_3 tales que $v_1 = \langle A, b, 1, 5 \rangle$ y $v_2 = \langle b, c, 10, 15 \rangle$ y $v_3 = \langle c, d, 20, 25 \rangle$, entonces v_1 y v_2 van a estar unidos por una arista de peso 5 y v_2 y v_3 por una arista de peso 15. En este caso, el horario de llegada desde la localidad A hasta el vuelo v_3 es 15. Es decir, la longitud del camino $(v_1, v_2)(v_2, v_3)$ debería ser 15 y no $20=5+15$) entre el origen (*inicio*) y cada uno de los vuelos.

Luego, dado un camino P entre dos nodos (vuelos) u y v , definimos su longitud como el máximo de los pesos de las aristas que conforman dicho camino (recordemos que el peso de cada arista representa el horario de llegada del último vuelo tomado al último destino al cuál se llegó, con lo cuál esta noción de distancia tiene sentido en relación al problema). Supongamos que, considerando esta métrica, calculamos el camino mínimo entre el nodo *inicio* y cada uno del resto de los nodos. Entonces, este algoritmo nos va a decir cuál es el horario mínimo de llegada (si es que lo hay) desde *inicio* hasta cada uno de los vuelos disponibles. Entonces, consideremos el mínimo horario de llegada desde A a los vuelos $v_1 \dots v_k$, los cuáles todos tienen como destino la localidad B . Entonces, el mínimo horario de llegada al destino B será el mínimo de los horarios de llegada a B de los vuelos del subconjunto de $v_1 \dots v_k$ cuyos horarios de salida son **por lo menos dos horas después** que el mínimo horario de llegada desde el nodo ficticio *inicio* hasta cada uno de estos vuelos que tienen como destino a B .

Aquí hay que notar que si el cálculo del horario de llegada mínimo a alguno de estos vuelos lo hubieramos calculado mal (por ejemplo diciendo que el horario mínimo de llegada al vuelo v_j es 10 cuando en realidad es 5), entonces si el horario de salida de dicho vuelo fuera a las 8, estaríamos desechando (equivocadamente) la posibilidad de llegar al destino B en el horario de llegada del vuelo v_j , lo cuál seguramente haría que nuestra solución al problema sea errónea.

1.3 Justificación de cota de complejidad

Para resolver el problema, una vez que construimos el grafo del cuál hablamos en la sección anterior, empleamos una leve modificación del algoritmo de Dijkstra para hallar el camino mínimo entre cierto nodo, *inicio* y el resto de los nodos bajo una nueva métrica, en la cual la distancia de un camino entre dos nodos u y v no viene dada por la suma del valor de los ejes que lo conforman sino por el valor del máximo de los ejes que lo conforman (que además siempre va a ser el último eje visitado del camino $P(u, v)$ en cuestión). Las únicas líneas que cambiamos del clásico algoritmo son las 8 y 9. En la 8, en lugar de pedir que $\text{dist}[u] + \text{graph}[u][v] < \text{dist}[v]$, pedimos simplemente que $\text{graph}[u][v] < \text{dist}[v]$ (porque según nuestra métrica, el camino $P(u, v)$ que tiene como último eje al

eje $e = (u, v)$ tiene como longitud el valor del último eje recorrido). En la 9, en lugar de acumular en $\text{dist}[v]$ el valor de la última arista visitada, asignamos a $\text{dist}[v]$ el valor de dicha última arista. Se puede observar que esta modificación no afecta la complejidad del algoritmo puesto que los dos *For* anidados ejecutan la misma cantidad de veces, independientemente de cuál sea el valor de $\text{dist}[v]$. Y, chequear cuál es el nodo del conjunto aún no visitado que está a menor distancia es $O(n)$ pues como máximo hay que visitar los n nodos del grafo. Luego, la complejidad de Dijkstra en nuestro problema es $O(n^2)$, donde $n = |V|$.

```

input : grafo G, nodo src, int V (cantidad de nodos)
output: vector<int> dist : un vector con el horario de llegada del camino mínimo entre src
        y el nodo i en dist[i]
1 int dist[V] (dist[i] guarda la distancia mínima entre src y el nodo i)
2 bool sptSet[V] (sptSet[i]=1 si ya encontramos el camino mínimo entre src y el nodo i)
3 dist[src] = 0
4 for int count = 0; count < V-1; count++ do
5     int u = vértice que esta a menor distancia, del conjunto de vértices que todavía no
        visitamos
6     sptSet[u] = true (marcamos como visitado al vértice u)
7     for int v=0; v<V; v++ do
8         if !sptSet[v] AND graph[u][v] AND dist[u] ≠ INT-MAX AND graph[u][v] < dist[v]
9             then
10                 dist[v] = graph[u][v]
11                 padres[v] = u
12             end
13     end
14 return dist

```

Algorithm 1: Dijkstra

Además, esta modificación en el algoritmo no afecta a la correctitud del algoritmo. Para demostrar la correctitud de Dijkstra, demostramos el siguiente lema: Sea S_k la **zona segura** al finalizar la iteración k . Entonces, $\pi(u)$ representa la distancia de un camino mínimo entre v y $u \forall u \in S_k$. **Demostración:** También vamos a probar que $\forall u \in V \setminus S_k$, $\pi(u)$ representa la distancia de un camino mínimo entre v y u que pasa sólo por S_k . Además, hay que tener en cuenta que en nuestro problema, $v = inicio$.

1. $k = 0$: tenemos que $\pi(inicio) = 0$, $\pi(u) = long(inicio, u)$ si hay un eje que une a *inicio* con u y $\pi(u) = \infty$ si no hay eje que una *inicio* con u . Además, $S_k = \{inicio\}$. Entonces, claramente $\pi(u)$ representa la distancia de un camino mínimo entre *inicio* y $u \forall u \in S_k$.
2. $k > 0$: Ahora, vale que $S_k = S_{k-1} \cup \{w\}$ donde $\pi(w) = \min_{x \notin S_{k-1}} \pi(x)$. Basta ver que $\pi(w) = distMin(inicio, w)$. Por HI, $\pi(w)$ es la longitud de camino mínimo entre *inicio* y w que sólo pasa por S_{k-1} . Luego, supongamos que existe un camino P de longitud menor que $\pi(w)$, este camino debería pasar por la zona insegura. Como asumimos que $P \setminus S_k \neq \emptyset$ si tomamos $w' \in P \setminus S_k$, como $w' \notin S_{k-1}$, debería valer $\pi(w') \geq \pi(w)$ y $P(w', w) > 0$, lo cual es **absurdo**. Luego $\pi(w)$ es la longitud del camino mínimo entre v y w . Para terminar la demo, hay que demostrar que el valor de la nueva distancia entre *inicio* y u , $\pi'(u)$ es efectivamente $\pi'(u) := \min(\pi(u), \max(\pi(w), l(w, u)))$. Veamos por casos:

- (a) si el camino óptimo no incluye a w , entonces seguro que pasa sólo por S_{k-1} y entonces, por HI, $\pi'(u) = \pi(u)$.

(b) si el camino óptimo sí incluye a w , entonces veamos lo que sucede: habíamos dicho que por la naturaleza de nuestro problema, siempre va a valer que dada una distancia $\pi(x)$ entre *inicio* y x , siempre va a valer que $(\forall t \in N(x)) \pi(x) < l(x, t)$. Entonces, $\max(\pi(w), l(w, u)) = l(w, u)$. Luego, queremos ver que $\pi'(u) := \min(\pi(u), \max(\pi(w), l(w, u))) = \min(\pi(u), l(w, u))$. En efecto, tenemos que el camino sólo puede pasar por $S_{k-1} \cup \{w\}$. Entonces:

- i. si $\pi(u) < l(w, u)$ no es necesario usar el nodo w . Nos quedamos con el camino que teníamos antes y queda que $\pi'(u) := \pi(u)$
- ii. si $\pi(u) > l(w, u)$, yendo primero desde *inicio* hasta w y luego desde w hasta u a través de $l(w, u)$ tenemos un nuevo camino, de longitud menor que el camino anterior. Quedaría $\pi'(u) := l(w, u)$

Luego, concluimos que vale lo que queríamos: $\pi'(u) := \min(\pi(u), \max(\pi(w), l(w, u)))$.

Por otro lado, presentamos un pseudocódigo del algoritmo que programamos para la solución, a partir de la utilización del algoritmo de Dijkstra comentado recién. Los pasos que efectuamos son:

1. leer la entrada, y guardar una lista con todos los vuelos disponibles
2. a partir de la lista de vuelos, armar un grafo dirigido, representado según una matriz de adyacencias. Como dijimos, cada nodo será un vuelo y el peso de cada arista (u, v) será el horario de llegada del vuelo u a su destino. Cada par de vuelos estarán unidos por una arista si y sólo si es posible combinar dichos vuelos bajo las condiciones impuestas por el problema.
3. agregamos un nodo ficticio, *inicio* al grafo, tal que esta unido por una arista con todos los vuelos que tienen como origen la localidad A . A cada uno de estos ejes le ponemos como peso el horario de salida de cada uno de los respectivos vuelos que quedan unidos a *inicio*.
4. corremos el algoritmo de Dijkstra sobre el grafo construido, para calcular el horario mínimo de llegada desde *inicio* hasta cada uno de los vuelos. Obtenemos un vector de distancias.
5. a partir del vector de distancias obtenido, chequeamos, de todos los vuelos que son accesibles desde A , cuál es el que llega más temprano a la localidad B . Entonces, decidimos que el horario de llegada de ese vuelo (lo llamamos j) a B será el mínimo posible.
6. Por último, a partir del vuelo j , vamos recorriendo los padres correspondientes a cada uno de los vuelos con los que hubo que hacer combinación para llegar en el mínimo horario posible al vuelo j , hasta llegar al nodo *inicio*. De esta forma, obtenemos todos los vuelos con los que se tuvo que hacer combinación para llegar en el horario óptimo a B .

1.4 Testeos de complejidad

En esta sección presentaremos un análisis empírico de la complejidad teórica demostrada anteriormente ($O(n^2)$).

Para ello construimos instancias pseudo-aleatorias de cantidad creciente de vuelos (entre 1000 y 5000). Para las ciudades utilizamos las letras del alfabeto ('a', 'b', 'c', etc) y algunos strings con números y mayúsculas (para simular las distintas posibilidades para los nombres). Una vez fijadas las ciudades y los vuelos, construimos las entradas seleccionando dos ciudades (distintas) al azar de la lista que funcionarán como origen y destino. Luego construimos n 4-uplas con 2 ciudades distintas al azar y 2 horarios ,partida y llegada, apropiados (partida ¡ llegada).

Debido a las características de nuestro algoritmo(cuya complejidad está dominada por la de nuestra implementación del algoritmo de *Dijkstra*), el tiempo de ejecución sólo depende de la cantidad de nodos (vuelos) que tenga el grafo que construimos. Por esta razón, varias instancias de igual cantidad de nodos tardarán un tiempo muy similar entre sí (ya sea si el grafo es un K_n ¹ o un camino simple del mismo tamaño). Por este motivo, no mostraremos resultados sobre tiempos de ejecución para instancias particulares ya que no resultan interesantes para este análisis.

Veamos entonces un gráfico sobre la evolución del tiempo de ejecución en función del tamaño de la instancia (cantidad de vuelos):

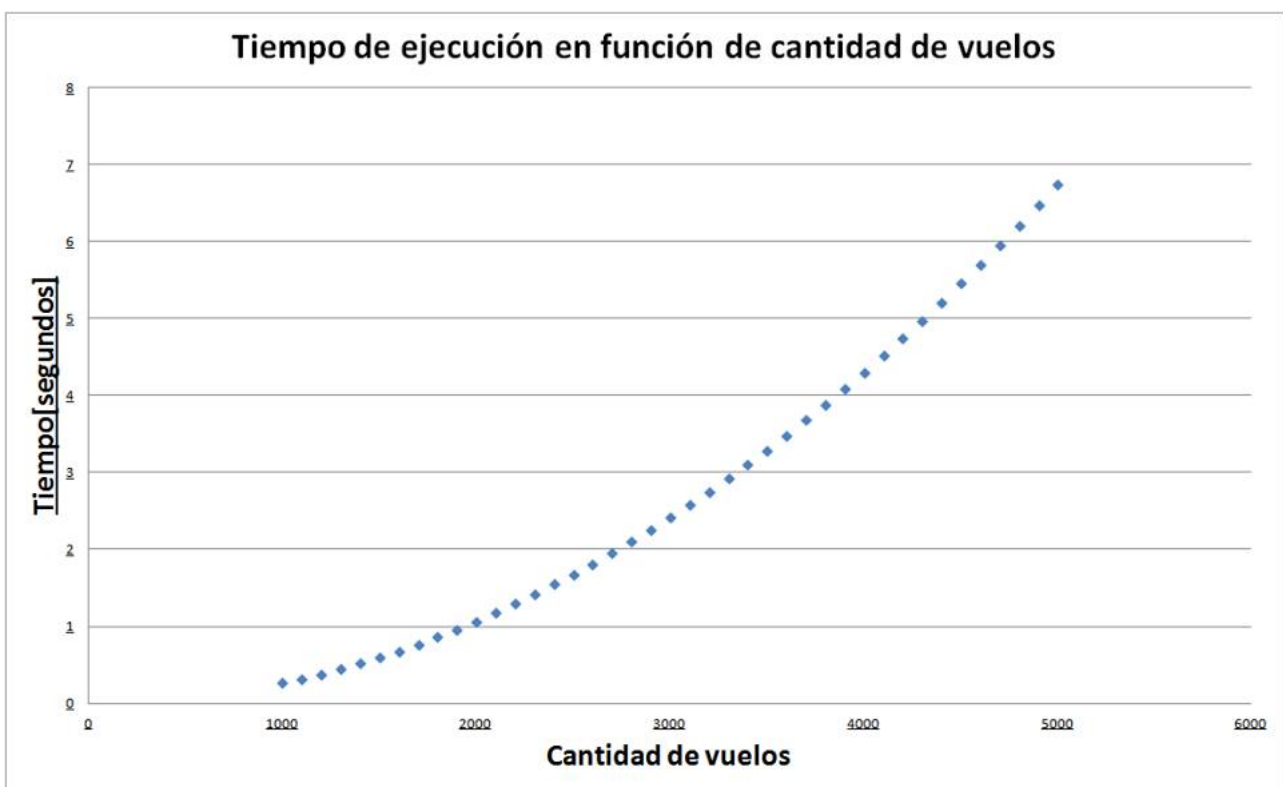


Figure 1.4.1: Gráfico de tiempo de ejecución para instancias de tamaño creciente

A simple vista podemos ver que la curva descrita en el gráfico no es lineal (crece *más rápido*) y podemos sospechar, dada la demostración presentada previamente, que se trata de una función cuadrática. Para intentar proveerle mayor grado de certeza a nuestra sospecha, presentamos el siguiente gráfico:

¹grafo completo de n nodos

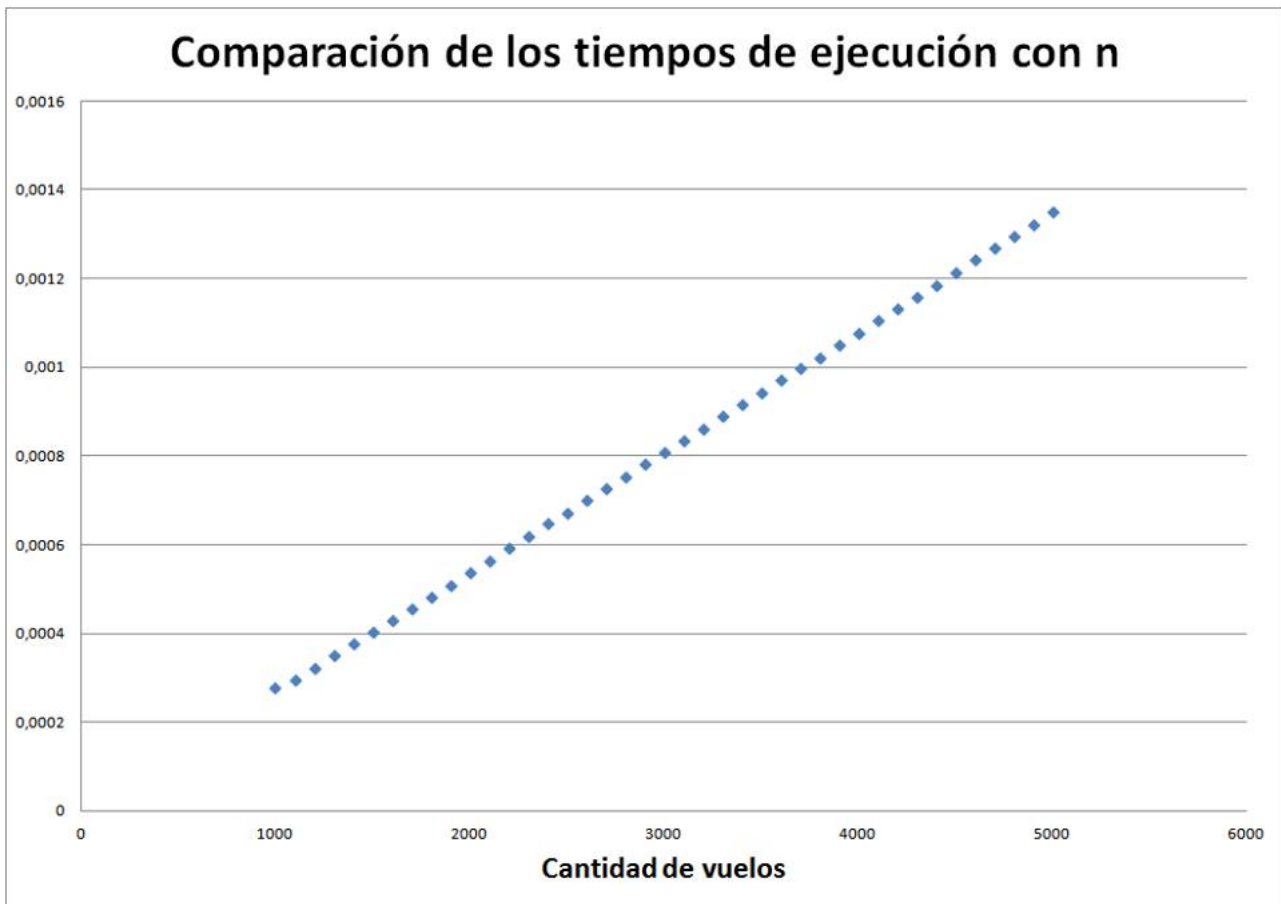


Figure 1.4.2: Gráfico de comparación de tiempo de ejecución con n

Para la confección de este último gráfico tomamos los tiempos de ejecución y los dividimos por la cantidad de vuelos. Esta operación produjo una función aparentemente lineal lo cual nos brinda mayor certeza sobre la complejidad propuesta (al menos para instancias de tamaño entre 1000 y 5000).

1.5 Adicionales

Si cada vuelo perteneciera a una aerolínea distinta, esto no afectaría la complejidad de nuestro algoritmo: lo que deberíamos hacer para lidiar con este nuevo problema sería tener un arreglo, *aerolinea* que para cada vuelo (los vuelos están numerados de 1 a n) nos diga (en $O(1)$) a qué aerolínea corresponde. Entonces, cuando armamos la matriz de adyacencias para representar a nuestro grafo dirigido, vamos a tener que considerar esta nueva restricción para que efectivamente sea posible combinar cada par de vuelos. Bajo las nuevas condiciones impuestas, para decir que hay forma de combinar dos vuelos a y b , cuando armemos la matriz de adyacencia, vamos a tener que considerar dos posibilidades:

1. si $aerolinea[a] = aerolinea[b]$, que el destino del vuelo a sea el mismo que el origen de vuelo b y que haya por lo menos **una** hora de diferencia entre la llegada a su destino del vuelo a y la salida de su origen del vuelo b (aquí relajamos una condición, pues antes había que chequear que hubieran al menos dos horas de diferencia).
2. si $aerolinea[a] \neq aerolinea[b]$, que el destino del vuelo a sea el mismo que el origen del vuelo b , que haya por lo menos 2 horas de diferencia entre la llegada a su destino del vuelo a y la salida del vuelo b (igual que antes).

Parte II Problema 2- Caballos salvajes

2.1 Descripción del problema

El problema planteado consiste en, dado un tablero de ajedrez cuadrado con n casillas de lado con algunas casillas ocupadas por caballos, devolver (si es posible) una casilla a la cual puedan llegar todos los caballos minimizando la cantidad total de saltos que hacer para llegar a ella. Notar que los caballos sólo podrán realizar sus movimientos permitidos por el reglamento de ajedrez².

Veamos algunas instancias para esclarecer este punto:

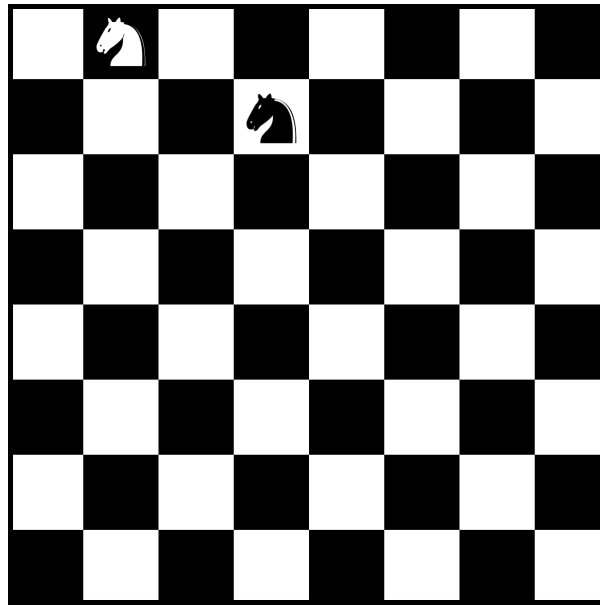


Figure 2.1.3

Para representar esta instancia nuestro algoritmo recibirá una entrada así:

```
8 2
1 2
2 4
```

En donde la primera línea tendrá la cantidad de filas (y columnas) del tablero (n) seguido de un entero k con la cantidad de caballos presentes (2 en este caso). Seguida a esta línea, habrá k líneas con la fila y la columna (numeradas de 1 a n , siendo el (1,1) la esquina superior izquierda) En este primer caso es bastante claro que en 1 solo salto total pueden encontrarse ambos caballos. Sin embargo hay 2 posibles soluciones. Devolvemos cualquiera de ellas, en nuestro caso será

```
1 2 1
```

Esto se interpreta como "Se encuentran en la casilla (1,2) en 1 salto".

Veamos ahora otra instancia con un tablero más pequeño:

²[http://es.wikipedia.org/wiki/Caballo_\(ajedrez\)](http://es.wikipedia.org/wiki/Caballo_(ajedrez))

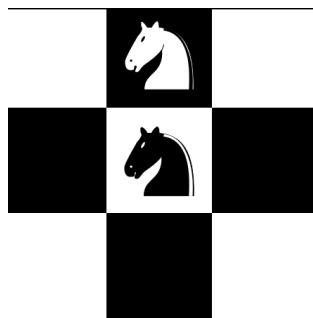


Figure 2.1.4

En este caso la entrada será

3 2

1 2

2 2

y el problema no podrá ser resuelto devolviendo entonces **no**. Esto sale simplemente de notar que desde ninguna posición distinta de la (2,2) puede llegarse a la (2,2) y a su vez, desde la (2,2) no hay ninguna posición válida a la cual moverse.

En las secciones posteriores presentaremos y explicaremos un procedimiento que permita devolver un resultado para cada instancia de este tipo, demostraremos su correctitud y veremos además que puede hacerlo en la complejidad temporal solicitada $O(k.n^2)$

2.2 Ideas para la resolución

Para resolver este problema pensamos al tablero de ajedrez como un grafo. Cada casilla será un nodo y sólo habrá arista entre dos nodos u y v si es posible llegar de u a v en un solo salto de caballo.

Como las aristas no tienen peso (todas significan un salto), es posible, mediante BFS³ encontrar, desde una casilla, el camino mínimo en saltos hacia el resto.

Si repetimos este procedimiento para cada casilla con caballos, sabremos, para cada caballo, en cuántos saltos puede llegar a una casilla del tablero (si es que puede).

Luego, si en cada nodo, además de su posición, almacenamos quién lo visitó y acumulamos los saltos requeridos para llegar a él (distancia a la casilla origen en BFS), al final tendremos en cada uno de los n^2 nodos la información necesaria. Basta encontrar aquel que fue visitado por todos que tenga cantidad de saltos necesarios mínima. Si no existe, entonces no habrá solución. Si existe, devolvemos su posición y la cantidad de saltos totales.

En resumen, el procedimiento propuesto consiste en aplicar k veces BFS ($O(n^2)$) al tablero y luego buscar en una matriz de n^2 el valor buscado ($O(n^2)$). Basta probar que este procedimiento es correcto y que la complejidad de nuestra implementación se ajusta a las cotas planteadas.

³"Introduction to algorithms" 3rd Ed. Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, and Clifford Stein- Section 22.2

2.3 Demostración de correctitud

Analicemos nuestro código implementado por partes. Veamos primero el BFS:

A continuación, introducimos un fragmento de código para mostrar correctitud de nuestro algoritmo

```
void BFS(vector<vector<casilla> >& graph, int i, int j, int n)
{

    queue<pair<int,int> > queue; //creo cola bfs

    //visito nodo origen, incremento su kVisitado y lo pusheo
    graph[i][j].visited = true;
    graph[i][j].kVisitado ++;
    queue.push(make_pair(i,j));

    pair<int,int> src;

    while(!queue.empty())
    {

        src = queue.front();
        queue.pop();

        visitarAdj(graph, queue, src.first,src.second,n);

    }
}
```

Este código es prácticamente *verbatim* del pseudocódigo de BFS. Toma un tablero (grafo) y una posición (i,j) inicial. De hecho la única diferencia está en la función *visitarAdj*.

La copia de la función se encuentra en el apéndice final. Esta recibe una posición (i,j) del tablero y la distancia al padre (i.e. a cuántos saltos está esa posición del origen), para todas las posiciones de salto válidas (i.e. cuyas coordenadas quedan dentro del tablero y correspondan a una movida de caballo), si aún no fue visitada, llama a función VisitarNodo de esa posición. Esta función toma un nodo y actualiza sus campos así:

```
void visitarNodo(casilla& nod, int distanciaPadre){ //actualiza los campos de un nodo dado al
    nod.visited = true;
    nod.kVisitado++;
    nod.distSrc= distanciaPadre+1;
    nod.saltosNecesarios+=nod.distSrc;
}
```

Esta función entonces visita al nodo, le aumenta el campo `kVisitado` (será utilizado posteriormente para saber cuántos caballos visitaron ese nodo), actualiza su distancia a la casilla de partida y suma esta distancia a la cantidad de saltos totales requeridos para llegar a este nodo.

Vemos entonces que la modificación que realizamos sobre el BFS original no es más que agregar campos en los nodos y, en lugar de usar una matriz para chequear adjacencia, directamente calculamos las posiciones adyacentes en cada paso. Por este motivo podemos utilizar la postcondición de BFS.

Entonces podemos decir que nuestro BFS hace exactamente lo que queremos. Visita cada nodo una vez y nos garantiza que desde el origen hacia ese nodo la distancia es mínima.

Con esto en mente, dado que en cada casilla acumulamos la cantidad de saltos requeridos para llegar a ella, aquella que sume la menor cantidad y sea visitada por los k caballos será una solución óptima posible. Cualquier otra solución óptima es igual de buena y no puede haber otra mejor porque justamente BFS garantiza que cada vez que visita a un nodo lo hace en la menor cantidad de saltos posibles.

Para poder ejecutar este BFS tendremos que inicializar el grafo de forma adecuada. Para ello empleamos una matriz en donde cada posición representa una posición del tablero y contiene los campos mencionados (`visited`, `kVisitado`, `distSrc` (distancia a la casilla origen) y `saltosNecesarios` (acumula los saltos necesarios para llegar de todos los que lo visitaron)). Para poder repetir este proceso es necesario limpiar algunos campos de los nodos. Estos son el campo que chequea si fue visitado (`visited`) y la distancia al origen. El resto de los campos queremos que conserven sus resultados (`kVisitado` y `saltosNecesarios`) para obtener de ellos la solución.

Una vez hecho esto para las k posiciones de los caballos tendremos en los nodos lo que queremos. Buscamos en el tablero aquella posición cuyo campo `kVisitado` sea igual a la cantidad de caballos en el tablero y su `saltosNecesarios` sea mínimo y, entonces, esta posición será una de las posibles óptimas.

2.4 Demostración de complejidad

Recordemos qué hace nuestro código:

1. Leer la entrada
2. Construir tablero (matriz). ($O(n^2)$)
3. Realizar K veces BFS sobre el tablero ($O(k(n^2))$). Si bien en este caso la cantidad de aristas es constante, en el peor caso BFS tiene que mirar todas las posibles aristas, que en un peor caso son n^2 . Antes de cada nueva ejecución es necesario limpiar el tablero ($O(n^2)$).
4. Buscar la solución en el tablero ($(O(n^2))$)

Se puede ver que la complejidad es $n^2 + 2(k(n^2)) + n^2 = (O(k(n^2)))$.

Para las operaciones de pares y vectores se usan `pair`⁴ y `vector`⁵ de la `std` con sus operaciones de acceso a un elemento en tiempo constante y, en el caso de vector, de `resize` en tiempo lineal respecto del parámetro. También empleamos `queue`⁶ con sus operaciones `push` y `pop` en tiempo constante.

⁴<http://en.cppreference.com/w/cpp/utility/pair>

⁵<http://en.cppreference.com/w/cpp/container/vector>

⁶<http://en.cppreference.com/w/cpp/container/queue>

2.5 Tests de complejidad

En esta sección analizamos empíricamente la complejidad temporal de nuestro algoritmo.

Dada la forma en la que nuestro algoritmo procesa las instancias, no hemos podido encontrar alguna distribución particular de los caballos en un tablero que nos permita procesar esa entrada más rápido que cualquier otra entrada de igual tamaño e igual cantidad de caballos. Al procesar nuestro algoritmo a partir de una casilla el BFS completo para la misma, cualquier entrada con K caballos hará K BFS. Vale notar el caso extremo en el los K caballos estén en la misma casilla inicial. En este caso repetirá la ejecución del BFS K veces. Evidentemente esta es una optimización posible (analizar los casos de posiciones repetidas y evitar repetir el mismo bfs puesto que ya conocemos qué casillas visitará y cuántos saltos aportará) que no hemos llevado a cabo.

Dicho esto, presentaremos entonces 3 gráficos para instancias de diferente tamaño en donde los caballos fueron colocados al azar en un tablero. Veremos que la complejidad cumple con la cota establecida, comportándose de forma lineal respecto de K y también respecto de $K.n$.

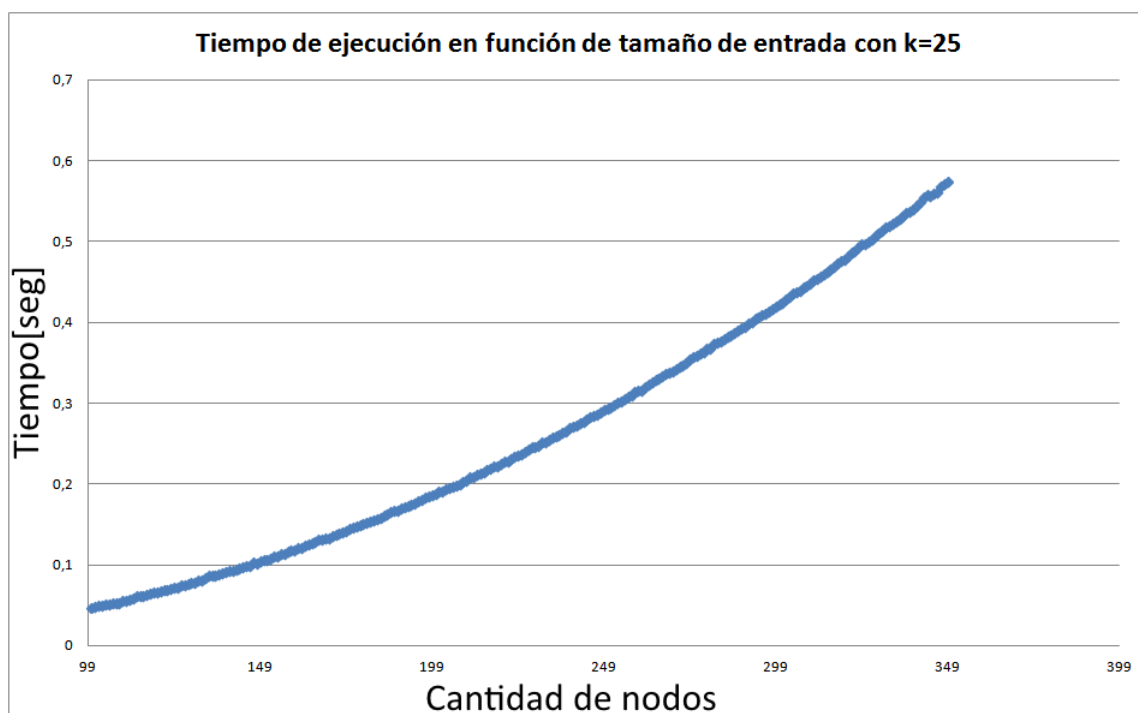


Figure 2.5.5: Gráfico de tiempos de ejecución para entradas de tamaño creciente con k fijo

En este gráfico apreciamos cómo, para un k fijo, el tiempo de ejecución crece *más rápido* que una función lineal al incrementar la cantidad de filas (y columnas) en el tablero. Dado que propusimos una complejidad de orden kn^2 , si dividimos los tiempos obtenidos por kn para cada n deberíamos apreciar una función lineal, que es, efectivamente lo que se observa en el siguiente gráfico:

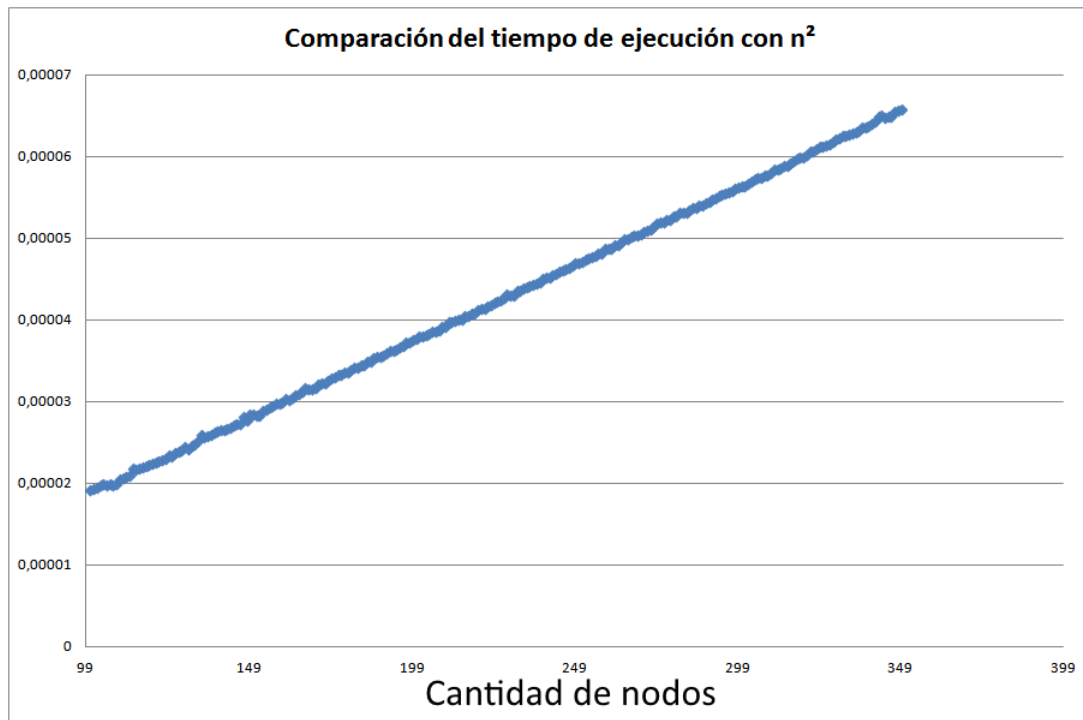


Figure 2.5.6: Comparación de tiempo de ejecución con $k.n$

Ya vimos que el tiempo de ejecución evoluciona de forma cuadrática para n fijando un k . Ahora queremos ver, para terminar de probar nuestra cota de complejidad, que el tiempo crece de forma lineal con k . Para ello, fijamos un las filas y columnas del tablero e incrementamos la cantidad de caballos en él. Obtuvimos el siguiente gráfico:

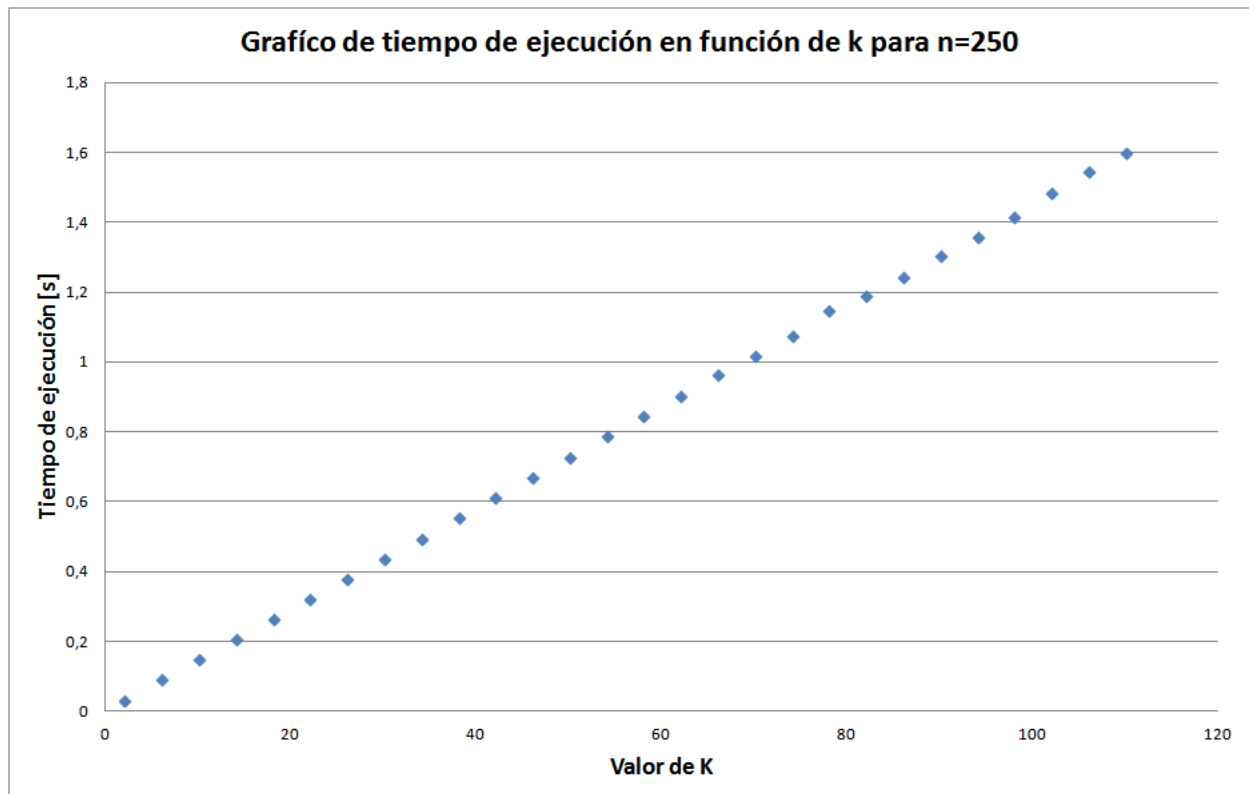


Figure 2.5.7: Gráfico de tiempo de ejecución en función de k con n fijo

Basándonos exclusivamente en la observación del gráfico, podemos notar la relación lineal entre k y el tiempo de ejecución para un n fijo.

2.6 Adicionales

Para una modificación del algoritmo nos requirieron una solución para el mismo problema en el caso de que sean alfiles en lugar de caballos las piezas en el tablero.

En esta nueva situación los nodos adyacentes a una casilla ya no son constantes como en el caso de los caballos sino que dependen del tamaño del tablero (puesto que el alfil se mueve en forma diagonal por el mismo). De esta manera, la función que visita los nodos adyacentes ya no podrá mirar una cantidad constante de vecinos sino que dependerá de la casilla que la llame. Así, en el peor caso (alguna casilla central), tendrá que visitar $2n-2$ vecinos. Si bien la complejidad teórica no se modifica (BFS sigue tardando n^2), la función que visita a los adyacentes tendrá que iterar sobre las 2 diagonales respecto de la posición en la que se encuentre el alfil para visitar a sus vecinos.

2.7 Apéndice: Código relevante

A continuación presentamos las funciones relevantes que implementamos para el problema:

```
bool esValida(int x, int y, int n){ //chequea si una posición del tablero es válida
    return ( x >= 0 && x < n && y >= 0 && y < n);
}

void visitarAdj(vector<vector<casilla> >& graph, queue<pair<int,int> >& queue, int i, int j, i

    pair<int,int> temp;

    if( esValida(i+2,j+1,n) && !(graph[i+2][j+1].visited) ){
visitarNodo(graph[i+2][j+1], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i+2,j+1);
queue.push(temp);
    }
    if( esValida(i+2,j-1,n) && !(graph[i+2][j-1].visited) ){
visitarNodo(graph[i+2][j-1], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i+2,j-1);
queue.push(temp);
    }
    if( esValida(i-2,j+1,n) && !(graph[i-2][j+1].visited) ){
visitarNodo(graph[i-2][j+1], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i-2,j+1);
queue.push(temp);
    }
    if( esValida(i-2,j-1,n) && !(graph[i-2][j-1].visited) ){
visitarNodo(graph[i-2][j-1], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i-2,j-1);
queue.push(temp);
    }
```

```

        }
        if( esValida(i+1,j+2,n) && !(graph[i+1][j+2].visited) ){
visitarNodo(graph[i+1][j+2], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i+1,j+2);
queue.push(temp);
        }
        if( esValida(i-1,j+2,n) && !(graph[i-1][j+2].visited) ){
visitarNodo(graph[i-1][j+2], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i-1,j+2);
queue.push(temp);
        }
        if( esValida(i+1,j-2,n) && !(graph[i+1][j-2].visited) ){
visitarNodo(graph[i+1][j-2], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i+1,j-2);
queue.push(temp);
        }
        if( esValida(i-1,j-2,n) && !(graph[i-1][j-2].visited) ){
visitarNodo(graph[i-1][j-2], graph[i][j].distSrc);
temp=make_pair(i-1,j-2);
queue.push(temp);
        }
    }

int main() {

    ///leer entrada
    int n,k,f,c;
    cin>>n;
    cin>>k;
    pair<int,int> cab;
    vector<pair<int,int> >kCab(k);
    for(int i=0;i<k;++i){
        cin>>f;
        cin>>c;
        kCab[i]=make_pair(f-1,c-1);
        //cout<<cab.first<<" "<<cab.second<<endl;
        //kCab.push_back(cab);
        // cout<<"Pares: "<<kCab[i].first<<" "<<kCab[i].second<<endl;
    }

    ///inicializo nodos
    vector<vector<casilla> > graph(n);
    for(int i=0;i<n;i++){
        graph[i].resize(n);
        for (int j=0;j<n;j++){
            graph[i][j].visited=false;
            graph[i][j].kVisitado=0;
            graph[i][j].saltosNecesarios=0;
            graph[i][j].distSrc=0;
        }
    }
}

```

```

for(int z=0 ; z<k ; ++z){ ///K veces BFS

BFS(graph, (kCab[z]).first, (kCab[z]).second,n);

// limpio campos del bfs para la próxima corrida (n^2)
for(int i = 0; i < n; ++i){
for(int j=0;j<n;++j){
(graph[i][j]).visited = false;
(graph[i][j]).distSrc = 0;
}
}

}

ImprimirSolucion(graph, k);

return 0;
}

```

Parte III Problema 3 - La comunidad del anillo

3.1 Descripción del problema a resolver

La empresa AlgoNET nos contrató para que le brindemos una solución algorítmica a un problema de redes. Nuestro cliente quiere ofrecer un servicio particular sobre una red existente de computadoras. La red cuenta con un conjunto de conexiones entre pares de computadoras, donde cada conexión tiene un costo asociado. El objetivo es elegir un subconjunto de conexiones y de equipos (que funcionarán como servidores) tales que:

1. El conjunto de servidores deberá conformar un anillo
2. Todo equipo debe quedar conectado al anillo de servidores vía un enlace directo o pasando a través de otros equipos en el medio
3. La suma total de los costos de todos los enlaces utilizados debe ser lo mínima posible
4. El algoritmo debe tener una complejidad estrictamente mejor que $O(n^3)$
5. El algoritmo debe detectar los casos en los que no haya solución

El formato de entrada contiene una instancia del problema. La primera línea contiene un entero positivo n que indica la cantidad de equipos de la red (numerados de 1 a n), y un entero no negativo m que corresponde a la cantidad de enlaces disponibles. A esta línea le siguen m líneas, una para cada enlace, con el formato **e1 e2 c** donde **e1** y **e2** representan los equipos en los extremos del enlace en cuestión (ambos enteros entre 1 y n) y **c** es el costo por utilizar dicho enlace. En caso de haber solución, la salida tiene el formato **C Ea Er** donde **C** es el costo de la solución dada y **Ea** y **Er** son los enlaces utilizados por el anillo y para el resto de la red, respectivamente. A esta línea le siguen **Ea** líneas, una para cada enlace utilizado en el anillo y luego **Er** líneas, una para cada enlace utilizado fuera del anillo, todas con el formato **e1 e2** donde **e1** y **e2** representan los extremos del enlace en cuestión. Si hay más de una solución óptima, se puede devolver cualquier, y si no hay solución se debe devolver la palabra **no**. A continuación, mostramos un ejemplo de una posible instancia.

Ejemplo de entrada: instancia 1

```
8 10
1 2 1
2 6 1
2 3 5
2 7 2
6 7 1
7 5 3
3 5 8
5 4 2
5 8 2
4 8 10
```

Ejemplo de salida: instancia 1

```
17 3 5
2 6 1
6 7 1
2 7 2
1 2 1
5 4 2
5 8 2
7 5 3
2 3 5
```

A continuación, presentamos una representación del problema, visto como un grafo: cada nodo es un equipo y cada arista es una conexión entre algún par de computadoras, y tiene un costo asociado

a dicha conexión, seguido de tres posibles formas de elegir los subconjuntos de equipos y conexiones requeridos por el problema

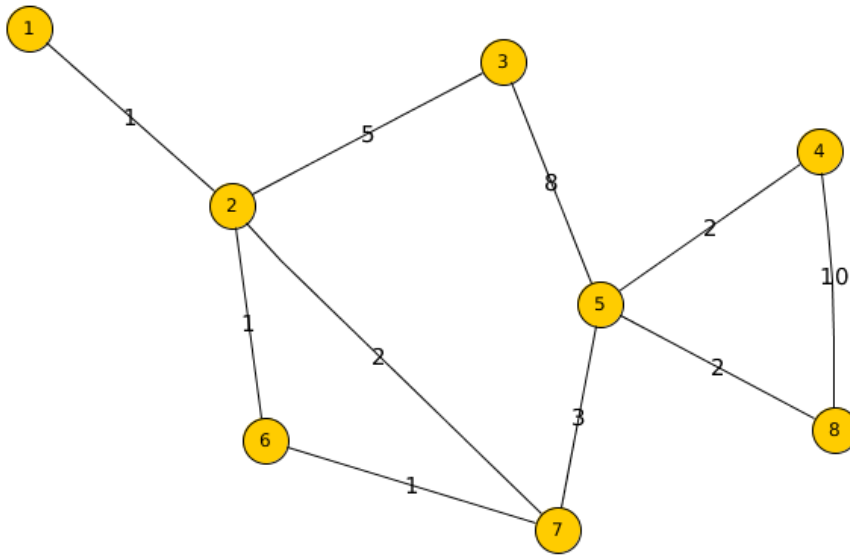


Figure 3.1.8: Red de equipos

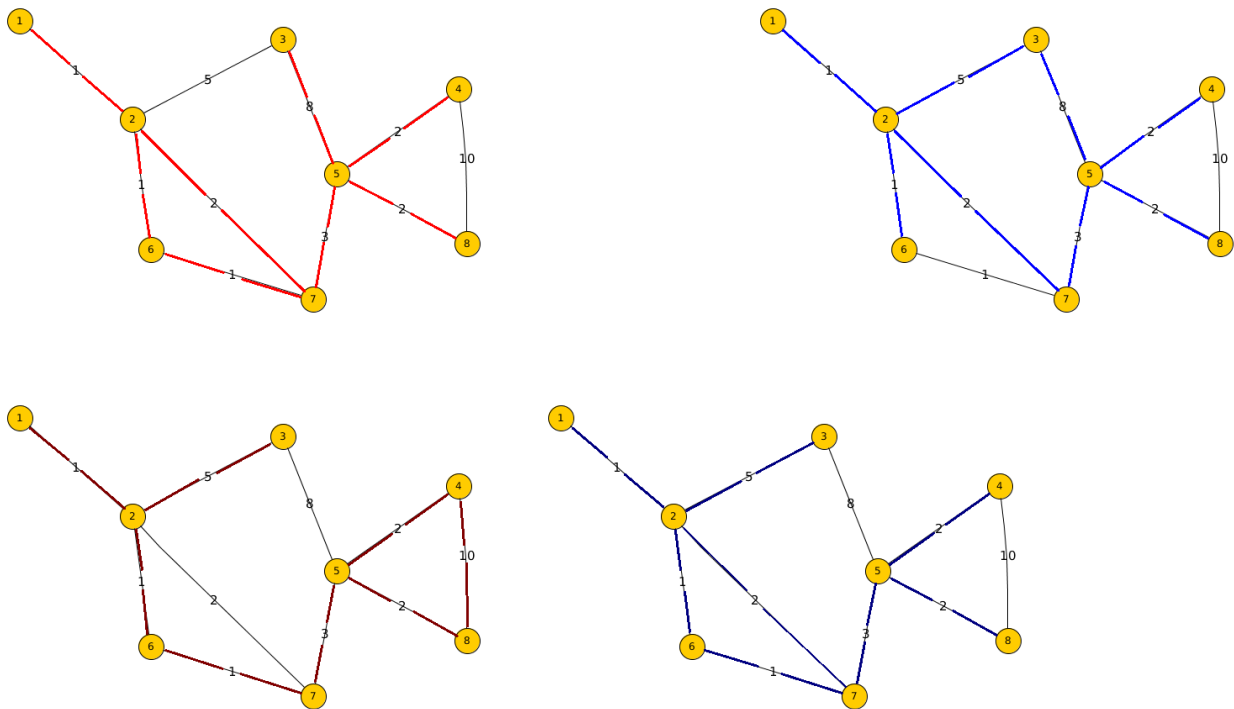


Figure 3.1.9: Soluciones de costo $C = 20$ (rojo), $C = 24$ (azul), $C = 25$ (marrón) $C = 17$ (azul oscuro) respectivamente

Se puede observar que las tres soluciones presentadas en la figura 1.1.2 son efectivamente soluciones porque todas presentan algún circuito de servidores, y en todos los casos, todas las computadoras de la red están conectadas con los servidores con conexiones directas o a través de conexiones con otros

equipos. Sin embargo, no todas estas soluciones son óptimas: una tiene costo 20, otra 24 otra 25 y otra 17. Es decir, que para este caso en particular, nuestro algoritmo debería devolver como solución los servidores 2, 6, 7 y los enlaces que están marcados en azul oscuro en la figura 1.1.2.

3.2 Ideas desarrolladas para la resolución

A partir del ejemplo presentado en la sección anterior y de algunos otros, observamos que en todos los casos, todos los enlaces que conformaban el árbol generador mínimo (AGM) del grafo generado por nuestra red de equipos estaban incluidos en la solución óptima del problema. En nuestro ejemplo, el AGM sería:

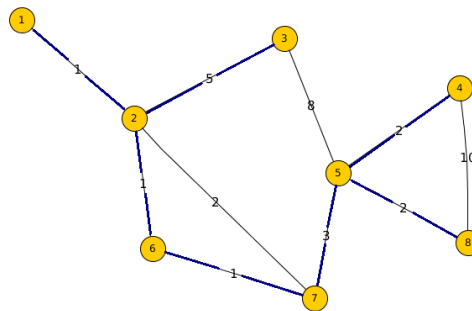


Figure 3.2.10: Árbol Generador Mínimo del grafo del ejemplo de la figura 1.1.1

Entonces, pensamos que posiblemente esto siempre sucediera, al menos siempre que existiera alguna solución. Así es que, intentamos probar que tomando el AGM del grafo en cuestión y luego agregándole la arista de menor peso de las que no estuvieran incluidas en el AGM, el grafo generado sería una solución (sería un grafo con algún ciclo y todos los nodos estarían conectados con algún nodo del conjunto de nodos que conformaban el ciclo en el grafo) y que sería óptima (la suma total de los pesos de los enlaces sería lo mínima posible). La demostración de que esto es así está en la sección en la que demostramos correctitud.

Entonces, a continuación describimos los pasos que nuestro algoritmo efectuará para resolver el problema planteado:

1. generar un grafo G en donde cada nodo sea un equipo y cada arista un enlace entre un par de equipos, con un costo asociado igual al costo que hay que pagar por el ancho de banda empleado por dicha conexión
2. chequear si el grafo G es conexo. Si no lo es, entonces el problema no tendrá solución
3. si el grafo G es conexo, generar el árbol generador mínimo T del grafo G y chequear que este AGM no consuma todas las aristas del grafo G (de lo contrario, no quedaría ninguna arista libre para agregar a T y formar el ciclo que queremos y no habría solución).
4. buscar el menor de los enlaces que aparece en el grafo G pero que no aparece en el árbol generador mínimo T . Llamemos a ese eje e .
5. agregamos el eje e al AGM T . Queda así formado el grafo $G' = T + e$, que es un grafo conexo y tiene un único ciclo. Además, cumple con todo lo que nos pide el enunciado del problema
6. devolvemos la suma total de los costos de todas las conexiones que son utilizadas por nuestro grafo G' y, por otro lado, devolvemos los enlaces que conforman nuestro anillo de servidores y el resto de los enlaces de nuestra solución

3.3 Demostración de Correctitud

Para demostrar la correctitud de nuestro algoritmo, tenemos que demostrar que los pasos descritos en la sección anterior para la resolución del problema efectivamente nos conducen a la generación de una solución correcta. Entonces, repasando las ideas ya expuestas, lo que planteamos es que se puede llegar a una solución óptima a partir de generar el AGM T de nuestro grafo G y luego generar el grafo $G' = T + \{e\}$, donde e es el eje de menor costo que esta en G y no en T . Pero lo que nos pide el enunciado es que generemos, a partir del grafo G , otro grafo G'' tal que G'' sea conexo, que la suma total de los costos de sus ejes sea lo mínima posible y que contenga un único ciclo (ya que si tuviera más de un ciclo, como todos los ejes son de peso positivo, podríamos quitar los ejes necesarios para que sólo quede un único ciclo y lograríamos así cumplir los requisitos del problema, pero consiguiendo un costo total menor). Entonces, demostrando la siguiente proposición, estaríamos demostrando nuestro método empleado para la resolución es efectivamente correcto:

Proposición 1. *Dado un grafo G conexo, con T un AGM de G y S el conjunto de todos los árboles generadores de G y e el mínimo eje perteneciente a $G \setminus T$ vale que: $\text{costo}(T + e) = \min_{\substack{T' \in S \\ f \in G \setminus T'}} \text{costo}(T' + f)$*

Demostración de la Proposición 1. Primero, vamos a demostrar dos lemas:

1. si S_{opt} es una solución óptima al problema (es algún subgrafo conexo de G con algún ciclo), entonces S_{opt} contiene a algún AGM de G .

Demo de 1. Sea S_{opt} una solución óptima para el problema. Entonces, S_{opt} tiene un único ciclo porque si tuviera más de uno, como todos los ejes son de peso positivo, podríamos quitar los ejes necesarios para que quede un único ciclo, y quedaría una solución S'_{opt} mejor que S_{opt} . Consideremos una solución óptima: $S_{opt} = T + \{k\}$ donde T es algún árbol que visita todos los nodos de G . Y por otro lado consideremos un AGM de G : T' . Seguro que en el ciclo que se forma en S_{opt} hay algún eje e tal que $e \notin T'$ puesto que T' es un árbol y por lo tanto no puede tener ciclos. Entonces, consideremos esta otra solución no necesariamente óptima para nuestro problema: $S' = T' + \{e\}$. Entonces, por un lado, como S_{opt} es una solución óptima y S' no necesariamente, vale que $\text{peso}(S_{opt}) \leq \text{peso}(S')$. Por otro lado, como e esta incluido en el ciclo que se forma en S_{opt} , podemos reescribir a S_{opt} como $S_{opt} = T'' + \{e\}$ donde T'' es un árbol no necesariamente mínimo, que visita todos los nodos de G . Luego, vale que $\text{peso}(T') \leq \text{peso}(T'')$, pues T' es un AGM de G . Entonces, también podemos concluir que $\text{peso}(S') = \text{peso}(T' + \{e\}) \leq \text{peso}(T'' + \{e\}) = \text{peso}(S_{opt})$. Entonces, $\text{peso}(T'' + \{e\}) = \text{peso}(S_{opt}) = \text{peso}(S') = \text{peso}(T' + \{e\})$ donde T' es un AGM de G y T'' un AG de G . Pero como $\text{peso}(e) = \text{peso}(e)$, tiene que valer también que $\text{peso}(T') = \text{peso}(T'')$. Pero entonces, como $S_{opt} = T'' + \{e\}$, T'' tiene que ser un AGM de G . Por lo tanto, S_{opt} seguro que contiene un AGM de G . \square

2. dado un grafo G , si tomo algún AGM de G entonces la longitud de la mínima arista de las que están en $G \setminus T$ es siempre la misma.

Demo de 2. Supongamos que T y T' son dos AGM's distintos y que la arista de menor longitud que queda en $G \setminus T$ es e mientras que la de menor longitud que queda en $G \setminus T'$ es f y además supongamos que $\text{peso}(e) < \text{peso}(f)$. Entonces, como T y T' son árboles y están contruidos sobre el mismo grafo G , sabemos que tienen la misma cantidad de aristas y $e \in T'$ pues de lo contrario e sería el mínimo eje perteneciente a $G \setminus T'$ y no f .

Ahora, supongamos que formamos el grafo $H = T + \{e\}$. Se forma un ciclo: $e, e_1, e_2 \dots e$, donde $\text{long}(e) \geq \text{long}(e_i)$ (puesto que de lo contrario, podríamos obtener el árbol $T + \{e\} - \{e_i\}$, de longitud menor que T) y además, **no todos** los ejes e_i están incluidos en T' , puesto que por

hipótesis, $e \in T'$ y entonces e formaría un ciclo en T' con $e_1 e_2 \dots$, lo cual es absurdo porque T' es un árbol y no puede tener ciclos. Luego, si $e_k \notin T'$, como $\text{long}(e_k) \leq \text{long}(e) < \text{long}(f)$, f no era la arista más chica de $G \setminus T'$ (Absurdo). Entonces, concluimos que $\text{peso}(e) \geq \text{peso}(f)$. Haciendo la misma demostración, pero con la hipótesis de que $\text{peso}(f) < \text{peso}(e)$ obtendríamos exactamente la desigualdad opuesta. Entonces, concluimos que $\text{peso}(e) = \text{peso}(f)$ siempre, lo cual implica que la longitud de la mínima arista de las que están en $G \setminus T$ tiene siempre de la misma longitud, sin importar que AGM T se elija. \square

Entonces, si consideramos cualquier AGM T de G , por lo demostrado en el punto 2, la longitud de la mínima arista de las que quedan (llamémosla e) es siempre la misma. Entonces, para cualquier AGM T que elijamos, la longitud del grafo $G'' = T + \{e\}$ también es siempre la misma, porque todos los AGM's de un grafo tienen que tener la misma longitud. Entonces, sea G_{opt} la solución óptima del problema para el grafo G . Por lo visto en el punto 1, G_{opt} contiene un AGM de G . Supongamos que contiene al AGM T . Entonces, como además sabemos que G_{opt} tiene un único ciclo (porque todas las aristas del grafo G tienen peso positivo, si G_{opt} tuviera dos o más ciclos distintos, podríamos quitar un eje distinto de todos estos ciclos menos uno, y tendríamos una solución del problema mejor que la óptima, pues habríamos quitado aristas de peso positivo y el grafo seguiría siendo conexo y con algún ciclo), seguro que $G_{opt} = T + \{e\}$ para algún eje e que está en G pero no en T . Pero para que G_{opt} sea de longitud mínima, la longitud de e debe ser menor o igual que la longitud de f para cualquier eje $f \in G \setminus T$. Entonces, $G_{opt} = T + \{e\}$ donde T es algún AGM de G y e es un eje perteneciente a $G \setminus T$ y de longitud mínima en ese conjunto, y además la longitud de $G_{opt} = T + \{e\}$ es siempre la misma, independientemente del AGM T que hayamos elegido. Entonces la solución óptima se puede conseguir a partir de algún AGM cualquiera de G y luego agregarle a ese AGM T el eje de menor longitud de los que quedaron en $G \setminus T$. \square

3.4 Justificación de cota de complejidad

Ahora, nos resta es demostrar que nuestro algoritmo respeta, en efecto, la cota de complejidad requerida en el enunciado. Se exige que la cota sea menor a $O(n^3)$.

Una vez que tenemos el grafo G del problema, lo primero que debemos hacer es chequear que G sea conexo. Si no fuera conexo, entonces de seguro que no existiría ningún conjunto de aristas incluido en $E(G)$ que conecte a todos los nodos de G , formandose algún ciclo, y de costo mínimo. Para hacer este chequeo, llamamos a la función *ChequearConexo*(G, n) que recibe un grafo y la cantidad de nodos del grafo. Si no fuera conexo, entonces terminamos el programa, indicando que no hay solución. A continuación, podría suceder que G fuera conexo, pero que no existiera ningún ciclo en G . Si este fuera el caso, claramente tampoco no habría solución al problema, porque no seríamos capaces de detectar ningún ciclo para nuestro anillo de servidores, y también tendríamos que finalizar el programa, indicando que no hay solución. Para chequear que esto no suceda, una vez que nos aseguramos que G fuera conexo, chequeamos que la cantidad de ejes de G sea al menos igual a la cantidad de nodos de G , en cuyo caso podemos estar seguros de que al menos habrá algún ciclo en G y entonces existirá al menos una solución para el problema. A continuación, llamamos a la función *primm*, que utilizando el algoritmo de primm busca algún AGM en G , que lo llamamos T . Luego, ordenamos los ejes de G de menor a mayor y buscamos entre las n menores aristas de G aquella que no esté en T . Finalmente, llamamos a la función *BFS*, que dado un árbol T y una arista e se ocupa de rastrear el conjunto de aristas que forma el ciclo en $T + e$ y el conjunto del resto de las aristas. Para ello busca el camino entre los extremos de e en T (que sabemos que existe y es único por las propiedades de los árboles) y a ese camino le agrega la arista. Lo que haremos a continuación, es demostrar que todas las funciones que acabamos de especificar en efecto tienen un orden de complejidad menor que $O(n^3)$, lo cual implicaría que nuestro algoritmo tiene, en efecto, un orden de complejidad menor que $O(n^3)$.

Vamos por partes:

1. *ChequearConexo* hace es un DFS sobre el grafo G . Si al finalizar la función DFS, quedó algún nodo sin recorrer, entonces concluimos que G no es conexo. Como cada vez que visitamos un nodo lo marcamos (y nos aseguramos de no visitarlo nunca más), nos aseguramos de visitar una única vez cada nodo. Como G tiene n nodos, la complejidad del algoritmo es $O(n)$.
2. *primm*: vimos en la teórica que la complejidad del algoritmo de primm es $O(E \log V)$. Si el grafo G fuera completo (es decir, en el peor caso) y $|V| = n$, entonces $|E| = n^2$. En ese caso, la complejidad del algoritmo sería $T(n) = O(n^2 \log(n))$.
3. *sort*(G), donde G es una lista de aristas (con sus respectivos pesos) que representan al grafo original. Luego, $|G| \leq n^2$ (si G fuera completo) Para un arreglo de longitud k , la librería standard de C++ nos asegura que la complejidad de la función *sort* es $O(k \log(k))$. Entonces, la complejidad de *sort*(G) es $O(n^2 \log(n^2))$.
4. *BFS*(T, e) Realiza un BFS sobre el árbol (cuya complejidad es $O(n^2)$ utilizando una matriz de adyacencia). Luego en $O(n)$ reconstruye el camino entre los extremos de la arista e , en $O(1)$ agrega al final del mismo a e y en $O(n^2)$ busca, para cada arista en el árbol, qué aristas no están en el ciclo ($O(n^2)$)

Conclusión: la complejidad de nuestro algoritmo está dominada por la del sort de la STD. Con lo cual, la complejidad de nuestro algoritmo es: $C(n) = O(n^2 \log(n))$.

3.5 Testeos de complejidad

En esta sección presentaremos un análisis empírico de la complejidad teórica demostrada anteriormente ($O(n^2 \log(n^2))$). A su vez presentaremos ejemplos de tipos de instancias particulares cuyo tiempo de ejecución resultó considerablemente menor al peor caso demostrado.

Para la comprobación empírica de la complejidad empleamos instancias de entre 100 y 500 nodos. Las instancias fueron construidas tomando al azar $n - 1$ nodos, formando un K_{n-1} entre ellos y uniendo el nodo restante mediante una arista a cualquiera de los del K_{n-1} . Dado que nuestro algoritmo utiliza la función sort de la STD ⁷ y, como comprobamos en la experimentación del primer trabajo práctico de la materia, dicha función *aprovecha* el orden en el que le llegan los parámetros a ordenar, decidimos que todas las aristas tengan el mismo peso y no *randomizar* el mismo para evitar mejores y peores casos en este sentido.

Veamos entonces cómo aumenta el tiempo de ejecución a medida que crece la cantidad de nodos en la instancia:

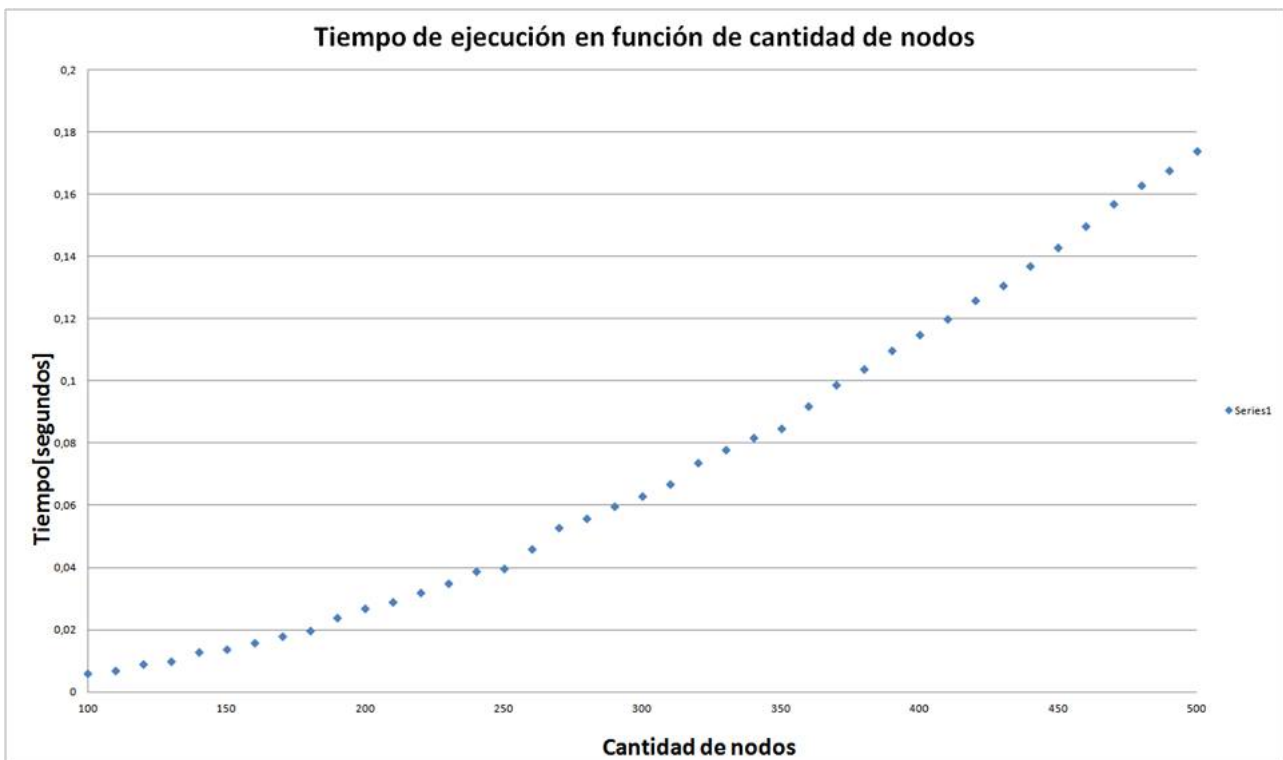


Figure 3.5.11: Gráfico de tiempo de ejecución en función de la cantidad de nodos de la instancia

Dado que se nos solicitó que la complejidad temporal fuera estrictamente menor que $O(n^3)$, dividimos los tiempos obtenidos por la cantidad de nodos al cubo en cada caso. Como podemos ver en el siguiente gráfico, al realizar la comparación obtenemos una función con comportamiento decreciente, lo que muestra experimentalmente que nos ajustamos a la cota establecida.

⁷<http://en.cppreference.com/w/cpp/algorithm/sort>



Figure 3.5.12: Gráfico de comparación con n^3

Como propopusimos anteriormente, debido a que tenemos que ordenar todas las aristas del grafo, nuestro algoritmo está dominado por la complejidad del *sort* de la STD y por lo tanto obtenemos una complejidad de $O(n^2 \log(n^2))$. Para verificar esta afirmación (al menos en un conjunto de prueba), comparamos ahora los tiempos de ejecución con $n \log(n^2)$ esperando obtener una función lineal. Efectivamente fue lo que obtuvimos:

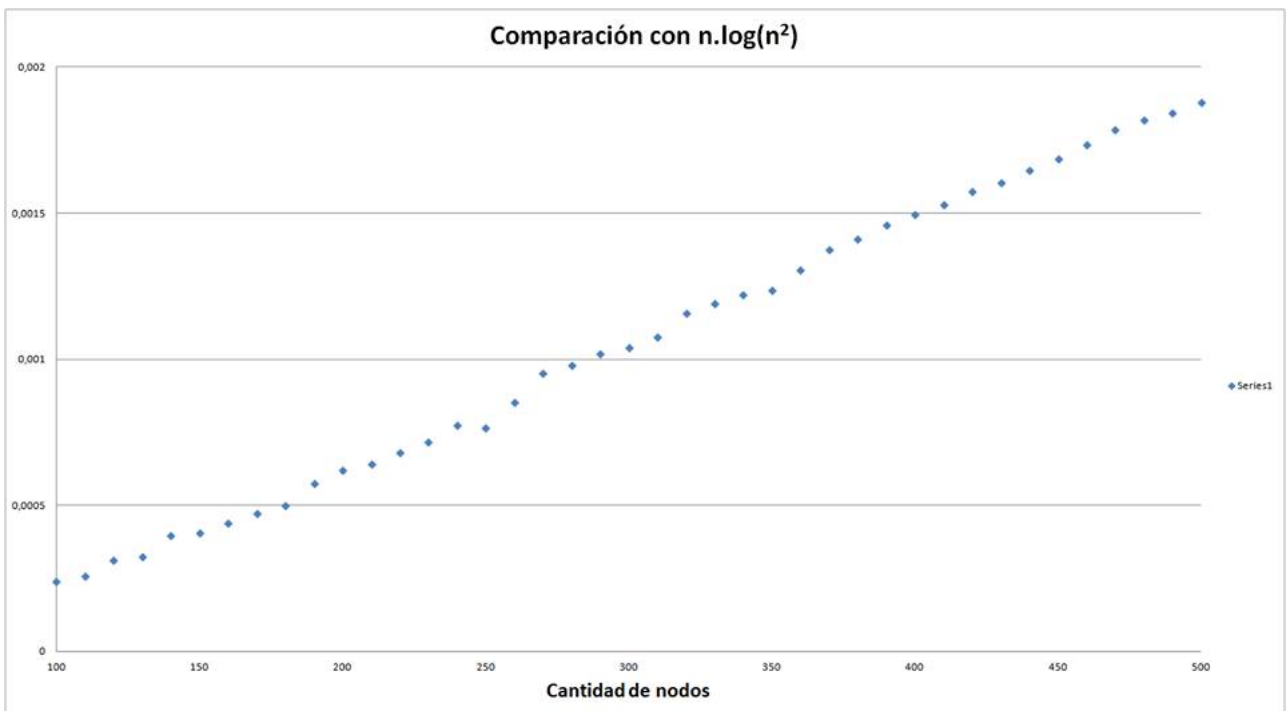


Figure 3.5.13: Gráfico de comparación con $n \log(n^2)$

Consideramos que las desviaciones que se perciben corresponden a alteraciones en la ejecución

debido al uso de CPU en ese momento y no dependen de la instancia. Una forma posible de reducir este tipo de errores consiste en, por ejemplo, repetir la medición en distintos momentos y tomar un promedio.

Debido a que el comportamiento de la función *sort* ya fue analizado en un trabajo previo, para esta experimentación nos enfocamos en los algoritmos implementados por nosotros. Tanto el algoritmo que arma el AGM (prim) como el que busca el ciclo sólo toman en cuenta la cantidad de nodos del grafo y, por lo tanto, analizar diferentes familias de casos no aportaría aspectos interesantes de los mismos. Sin embargo, en los casos en los que no hay solución sí pudimos encontrar instancias en los que el chequeo resulta inmediato y casos en los que no para grafos con la misma cantidad de nodos.

Recordemos que para el problema planteado, si la red de la entrada no es conexa o es un camino simple, el problema no tiene solución. Mientras que la detección de caminos simples o conectitud para grafos de pocas aristas resulta muy rápida, a medida que aumentan las aristas, esta detección se vuelve cada vez más lenta. Así, para casos de entre 100 y 500 nodos, detectar un camino simple o falta de conectitud con pocas aristas (menos aristas que nodos) consume menos de 0.001 segundos en todos los casos. Sin embargo, si tomamos el caso extremo de no conectitud (K_{n-1}), en donde queda un nodo aislado, la situación es diferente, como podremos apreciar en el siguiente gráfico:

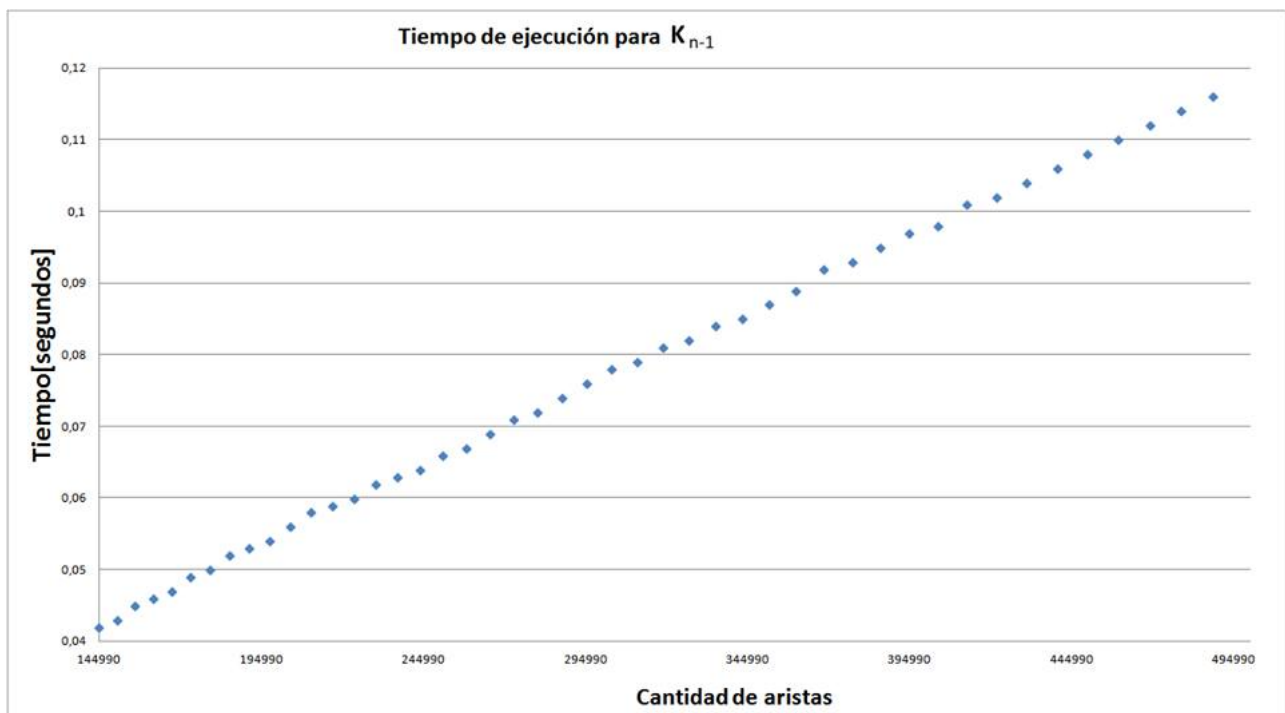


Figure 3.5.14: Gráfico de tiempo de ejecución para instancias grandes sin solución

Podemos ver entonces que el algoritmo empleado para detectar conectitud se ve afectado por la cantidad de aristas en el grafo. En particular, su tiempo es lineal respecto a la cantidad de aristas.

3.6 Adicionales

En una nueva versión del problema se nos solicita una solución para el caso en el que un enlace cambie su costo. Se nos pide que aprovechemos la solución obtenida y se nos consulta sobre el impacto de esta modificación en la complejidad.

Para este caso, sea f la arista que se modifica. Si la agregamos al AGM T que nos devuelve Prim, generariamos un ciclo. Si de ese ciclo eliminamos la arista de menor peso, tendríamos el nuevo AGM correspondiente a la red con ese enlace modificado. Luego podríamos resolver de la misma manera que antes, con la salvedad que, en lugar de volver a ordenar todas las aristas de G , podríamos insertar f en el lugar correspondiente en el vector de aristas.

Esta modificación agrega el costo de construir un ciclo y el de insertar en forma ordenada. Para construir el ciclo vimos que necesitamos usar BFS que en nuestro caso tarda $O(n^2)$. Para agregar ordenado en un vector tendríamos que copiar el mismo, por lo tanto, tenemos tiempo lineal en el tamaño del vector, osea $O(n^2)$ dado que se trata del vector de aristas (que son n^2 en el peor caso).

Dicho esto, la complejidad teórica del algoritmo no se modifica ya que todas las operaciones siguen costando menos que $O(n^2 \log(n^2))$.