

# 11.1 가중치 그래프란?



• 가중치 그래프란?

파이벤으로 4개 등에는 자 료 구 조

# 가중치 그래프란?



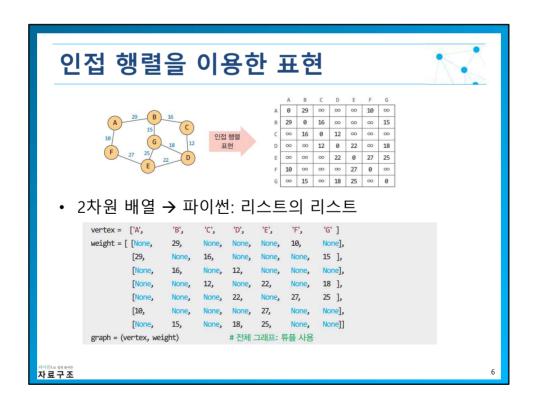
- 가중치 그래프(Weighted Graph)
  - 간선에 가중치가 할당된 그래프
  - G = (V, E, w)
    - w: 비용, 가중치(weight), 길이
- 경로 p의 길이

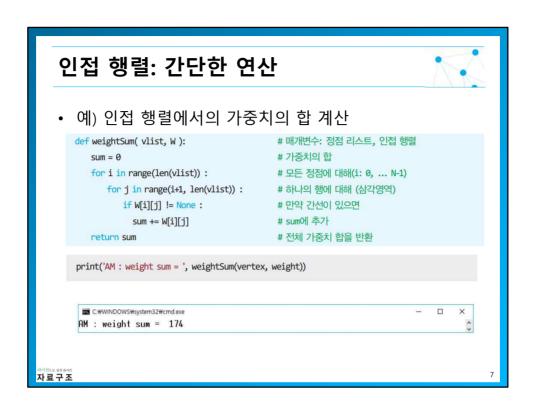
$$w(p) = \sum_{i=1}^{k} w(v_{i-1}, v_i)$$

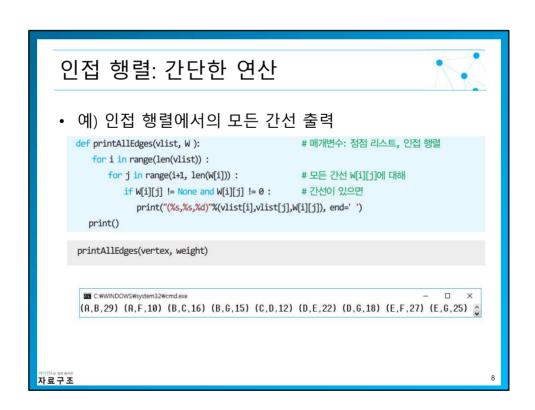


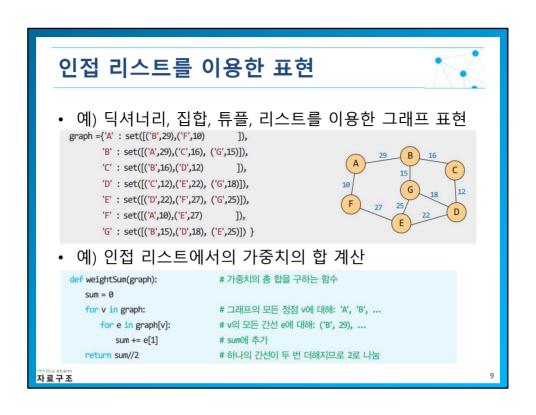
파이센으로 설계 등어준 자 료 구 조

# 11.2 가중치 그래프의 표현 • 인접 행렬을 이용한 표현 • 인접 리스트를 이용한 표현











### 11.3 최소비용 신장트리



- 최소비용 신장트리란?
- Kruskal의 MST 알고리즘
  - union-find 알고리즘
- Prim의 MST 알고리즘
- MST 알고리즘 시간 복잡도

파이벤으로 4개 등어운 자 료 구 조 11

#### 최소비용 신장트리란?



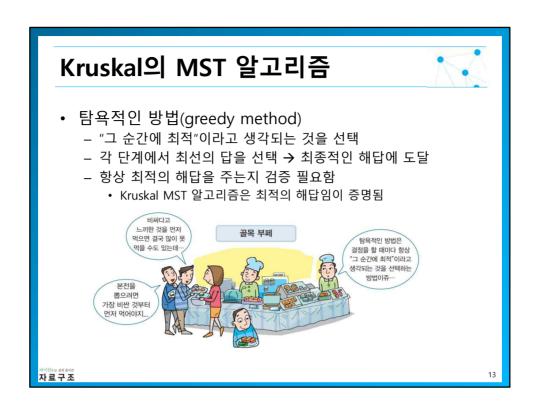
- 간선들의 가중치 합이 최소인 신장 트리
  - 반드시 (n-1)개의 간선만 사용
  - 사이클이 포함되면 안됨

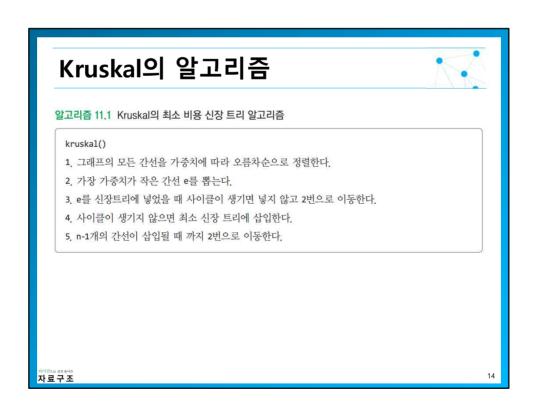


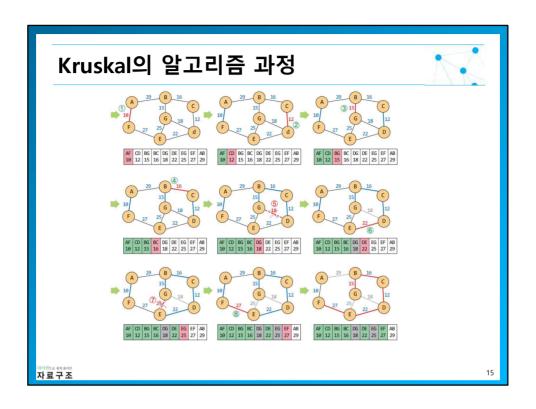


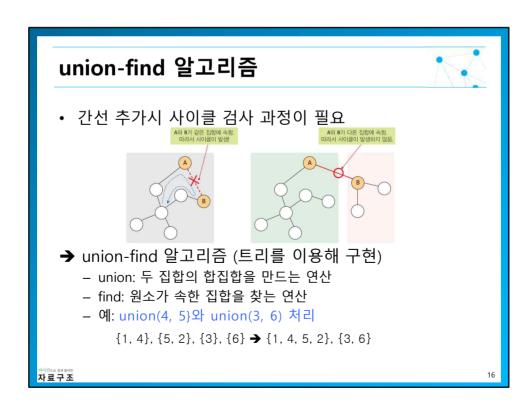
- MST의 응용
  - 도로, 통신, 배관 건설: 모두 연결하면서 길이/비용을 최소화
  - 전기 회로: 단자를 모두 연결하면서 전선의 길이를 최소화
- Kruskal 알고리즘
- Prim 알고리즘

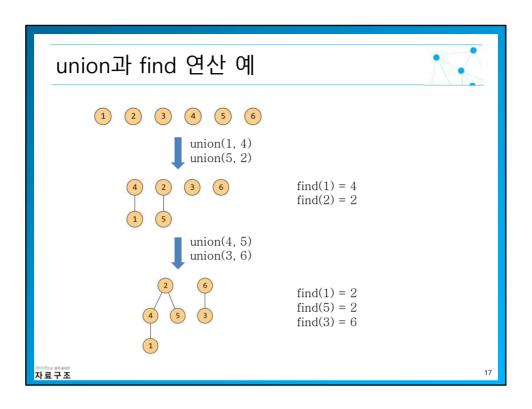
파이젠으로 4개 등어준 **자 료 구 조**  12

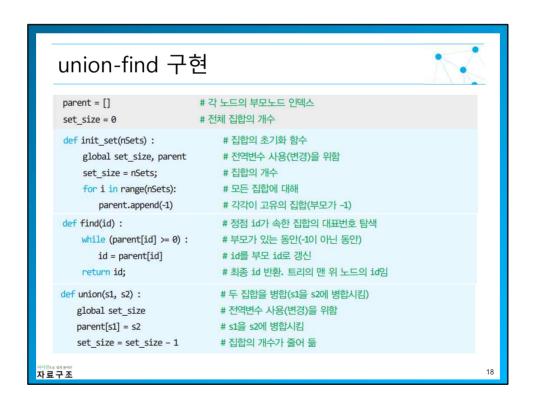


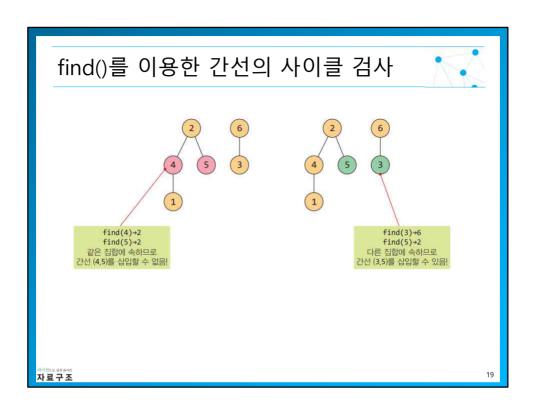


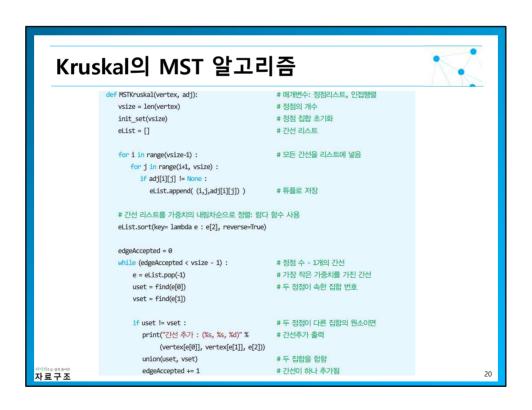


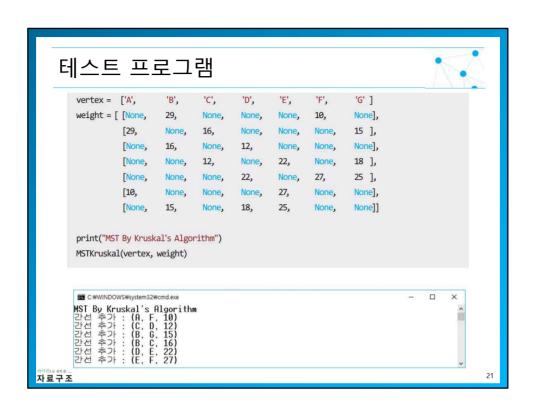


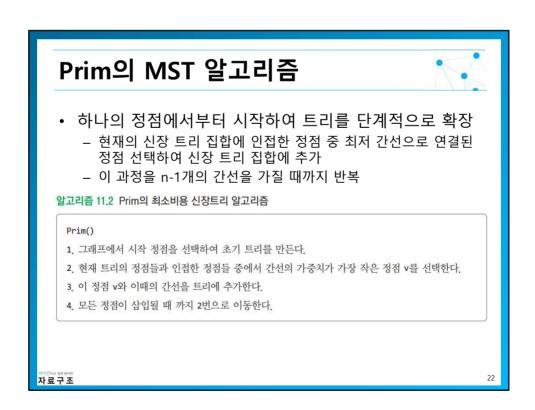


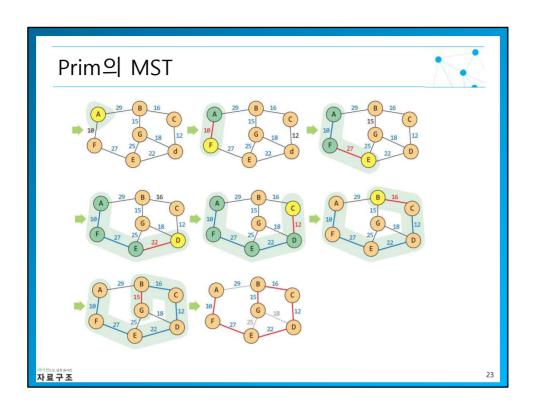












```
Prim의 알고리즘
     def MSTPrim(vertex, adj) :
         vsize = len(vertex)
         dist = [INF] * vsize
                                             # dist: [INF, INF, ... INF]
         selected = [False] * vsize
                                             # selected: [False, False, ... False]
         dist[0] = 0
                                             # dist: [0, INF, ... INF]
                                             # 정점의 수 만큼 반복
         for i in range(vsize) :
            u = getMinVertex(dist, selected)
            selected[u] = True
                                             # u는 이제 선택됨
            print(vertex[u], end=' ')
                                             # 내를 출력
                                             # 내부 루프
            for v in range(vsize) :
                                             # (u,v) 간선이 있으면 dist[v] 갱신
                if (adj[u][v] != None):
                   if selected[v]==False and adj[u][v]< dist[v] :</pre>
                      dist[v] = adj[u][v]
         print()
    C:\WINDOWS\system32\cmd.exe
   MST By Prim's Algorithm
A F E D C B G
자료구조
```

#### MST 알고리즘 시간 복잡도



- Kruskal 알고리즘: *O(e log e)* 
  - 대부분 간선들을 정렬하는 시간에 좌우됨
  - 간선 e개를 정렬하는 시간
- Prim의 알고리즘:  $O(n^2)$ 
  - 주 반복문이 n번, 내부 반복문이 n번 반복
- 희박한 그래프
  - 0(e log e)인 Kruskal이 유리
- 밀집한 그래프: 예) 완전그래프
  - 0(n²) 인 Prim이 유리

자료구조

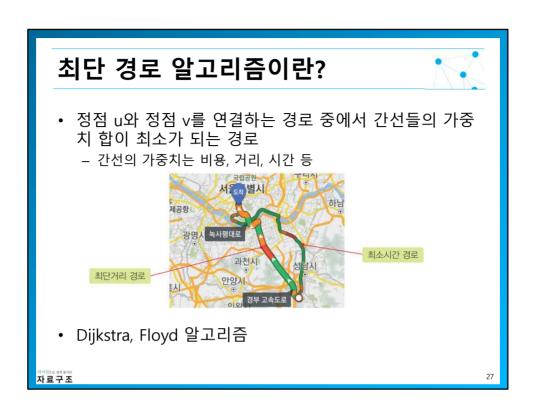
25

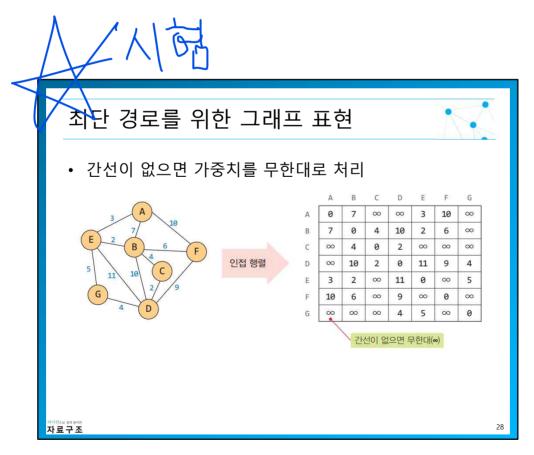
#### 11.4 최단 경로

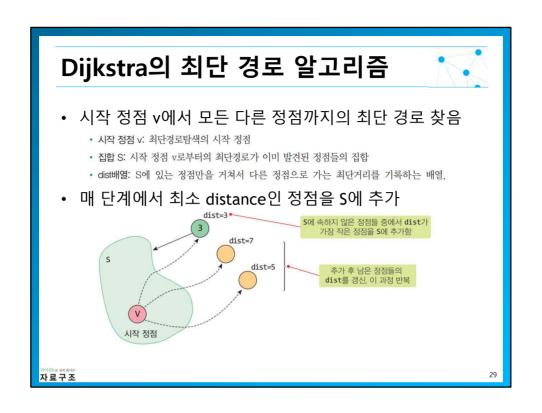


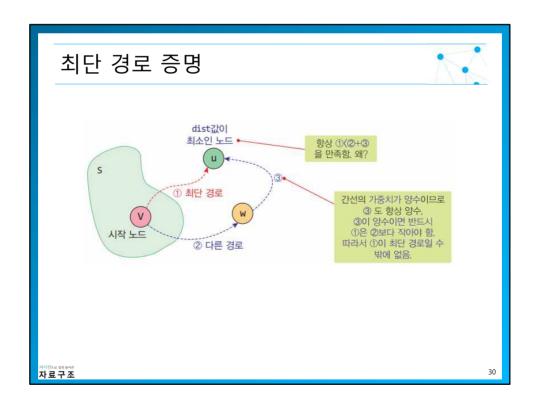
- 최단 경로 알고리즘이란?
- 최단 경로를 위한 그래프 표현
- Dijkstra의 최단 경로 알고리즘
  - 최단 경로 증명
  - dist 갱신
- Floyd의 최단 경로 알고리즘
  - 알고리즘 아이디어
- 최단 경로 알고리즘 시간 복잡도

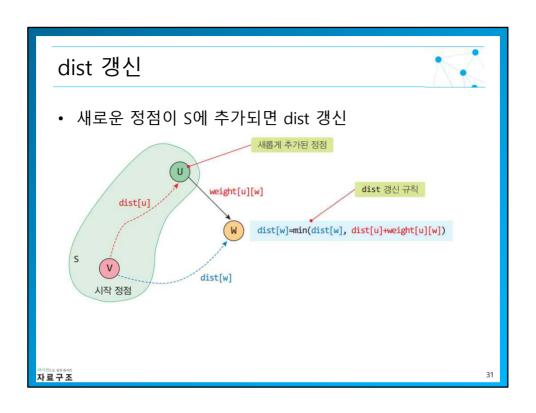
파이벤으로 쉽게 풀어온 자 료 구 조 26



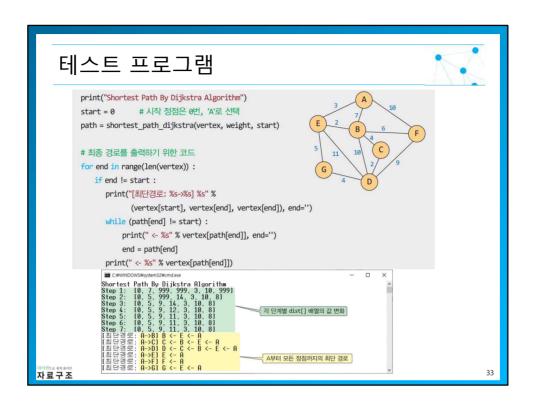


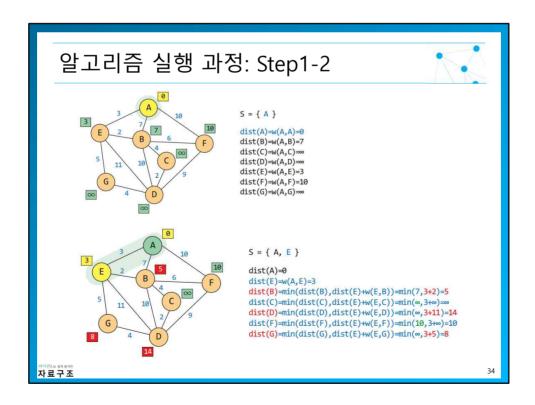


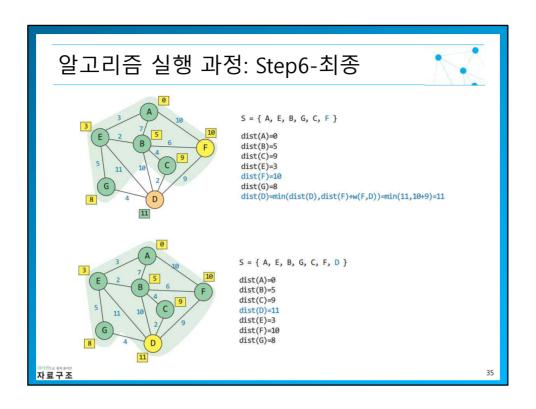


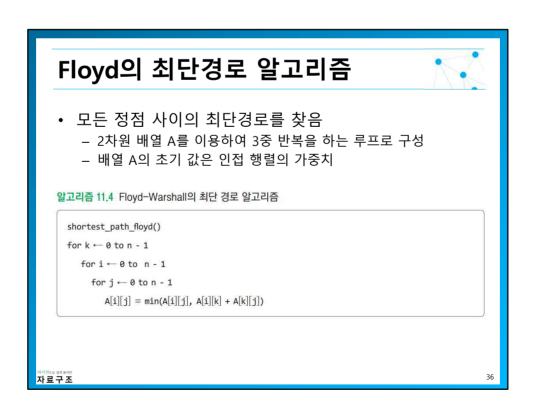


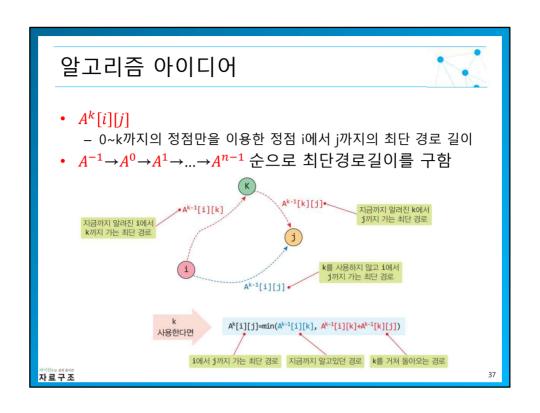


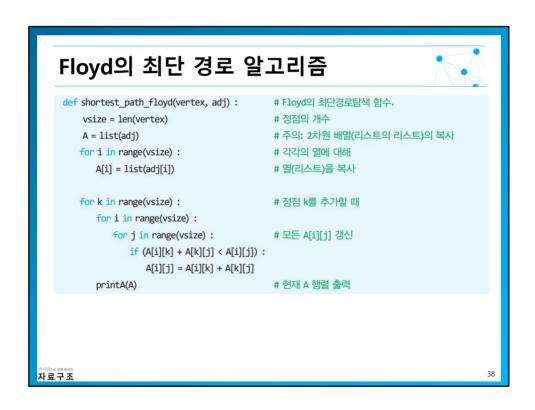


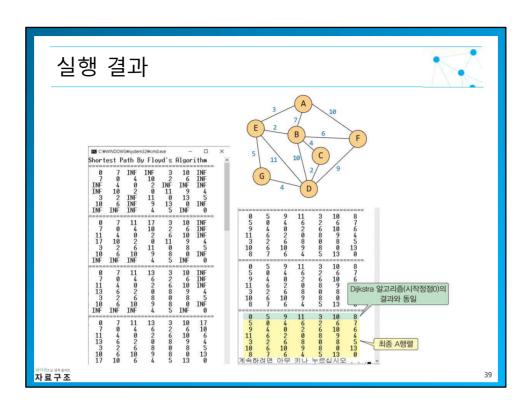


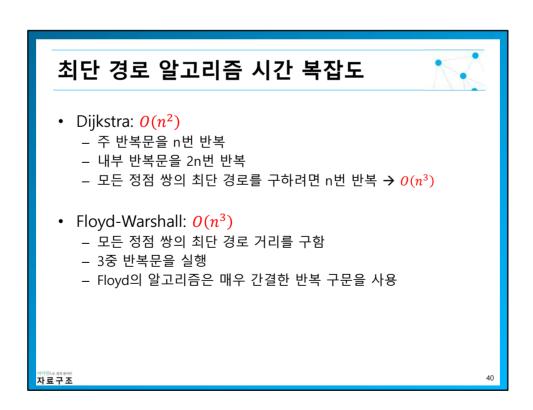


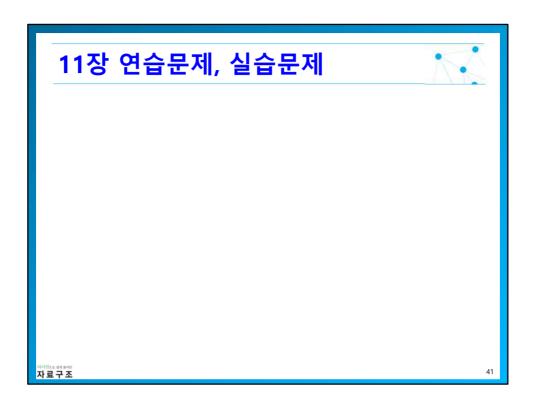


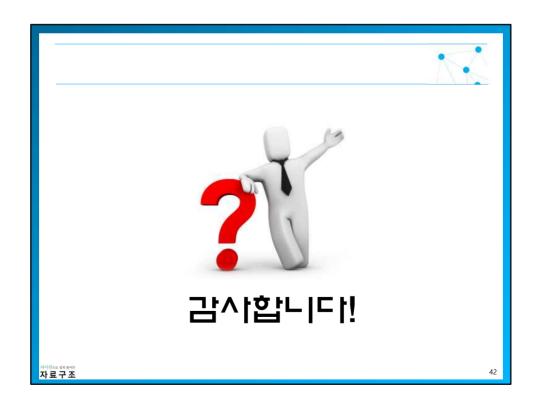












# 2. Dijkstra의 최단 경로 알고리즘

- 학습 목표
- Dijkstra의 최단경로 알고리즘을 설명할 수 있다.
- Dijkstra의 최단경로 알고리즘을 구현할 수 있다.
- 학습 내용
- Dijkstra의 전략
- Dijkstra 알고리즘

자료구조

43

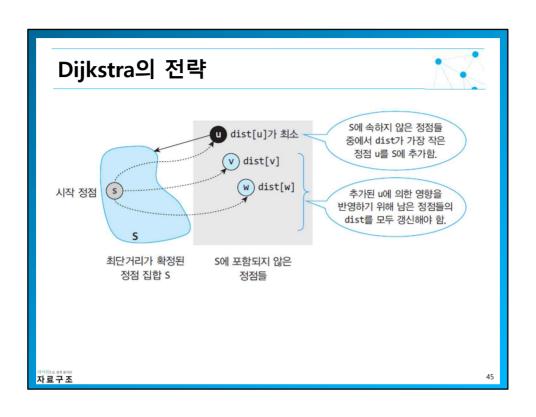
# 1. Dijkstra의 전략

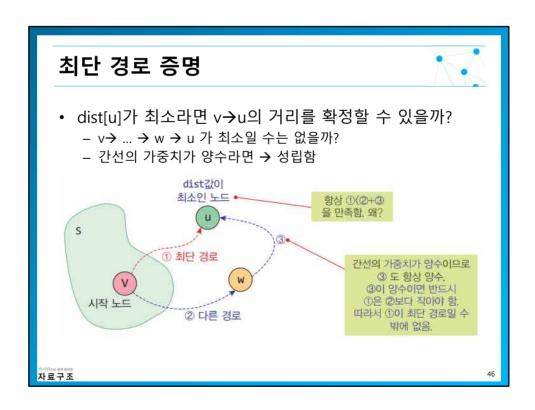


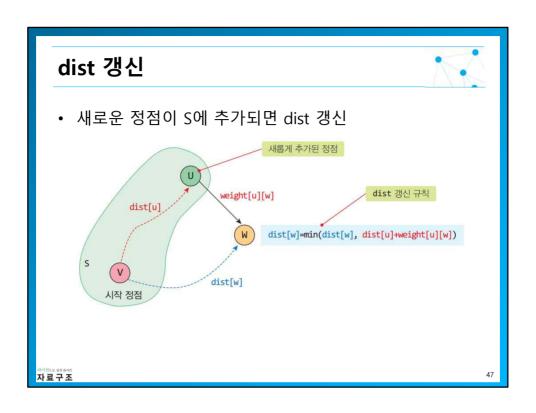
- 한 정점에서 다른 모든 정점까지의 최단 경로 거리 계산
- Dijkstra의 전략
  - 탐욕적 기법 사용
  - 최단거리가 확정된 정점들과 간선으로 직접 연결된 정점들 중에서 가장 가까운 정점 u를 선택
  - u까지의 거리 확정
  - u를 제외한 남은 정점들의 거리를 갱신

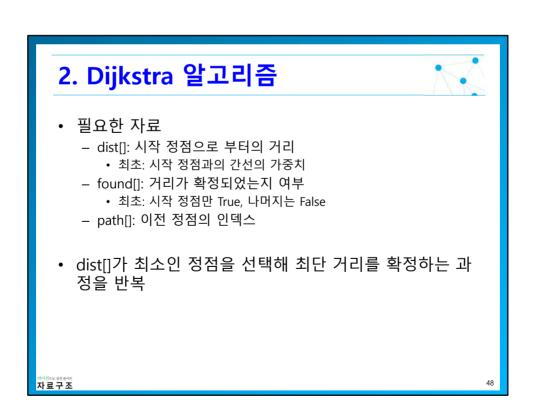
자료구조

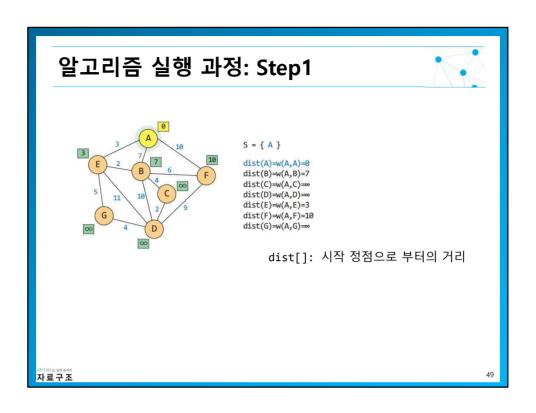
44

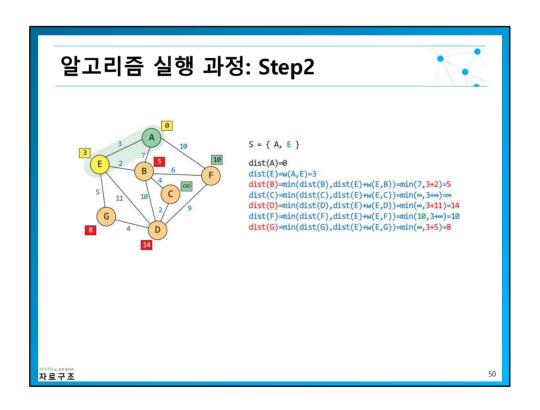


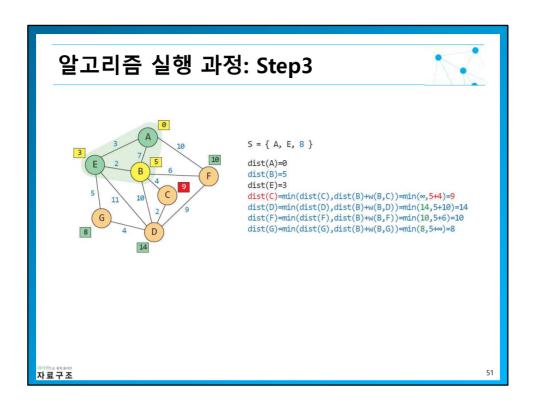


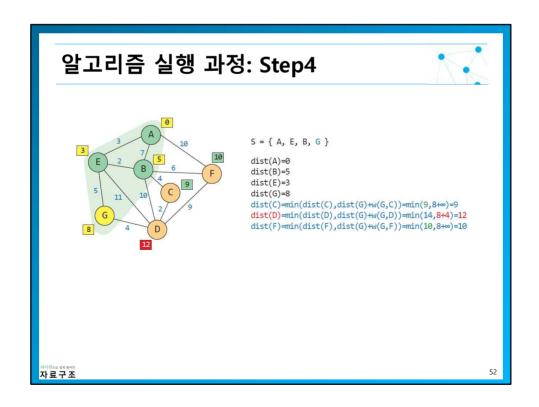


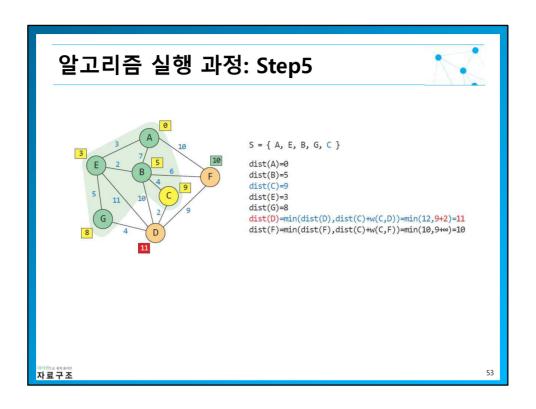


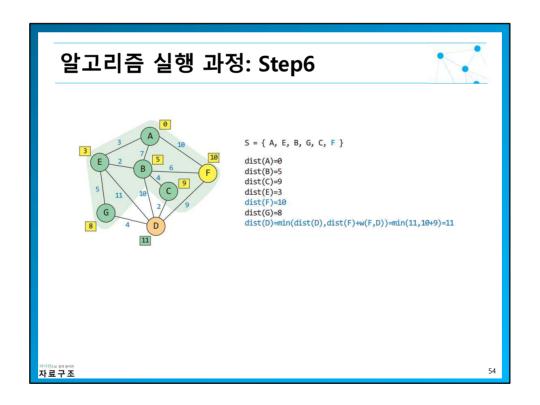


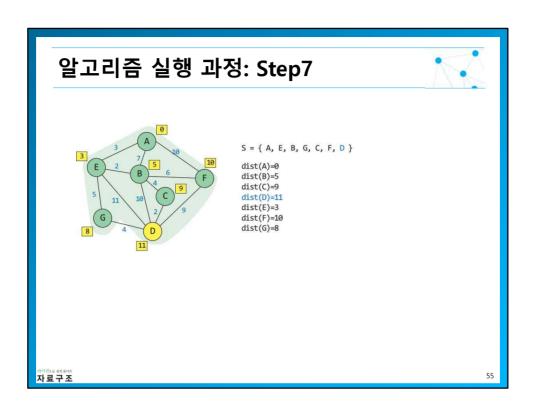




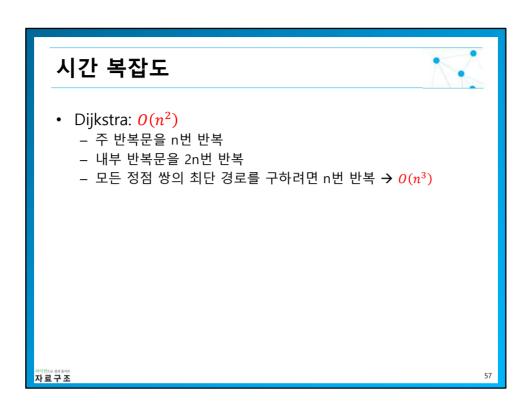


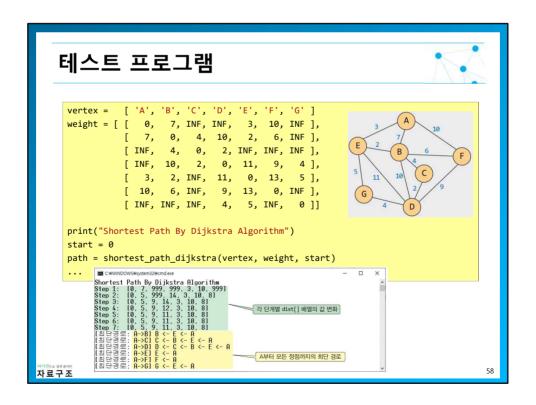


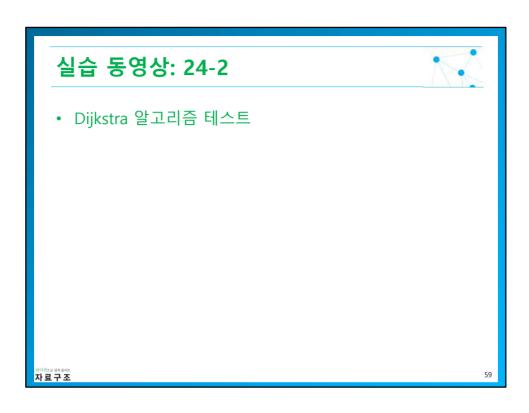




```
Dijkstra 알고리즘
     def shortest_path_dijkstra(vertex, adj, s) :
        vsize = len(vertex)
        dist = list(adj[s])
                                       # 시작정점과의 간선의 가중치(dist[s]=0)
                                      # 일단 모두 시작 정점으로 초기화
# 최단거리 확정 여부(False로 초기화)
        path = [s] * vsize
        found= [False] * vsize
                                       # 최초에 s만 True 나머지는 False
        found[s] = True
        for i in range(vsize) :
                                       # 모든 정점을 포함해야 함
            print("Step%2d: "%(i+1), dist) # 단계별 dist[] 출력용
            u = choose_vertex(dist, found) # 최단 거리 정점 u
                                        # 이제 u까지의 거리는 확정됨
            found[u] = True
            for w in range(vsize) : # dist[] 갱신
if not found[w] : # 아직 거리가 확정되지 않은 정점들에 대해
                if not found[w] :
                   if (dist[u] + adj[u][w] < dist[w]) : # u를 거치면 가깝다면...
                      dist[w] = dist[u] + adj[u][w]
                                                      # dist[w] 갱신
                       path[w] = u
                                                       # w의 이전 정점은 u
                                        # 경로 출력
        return path
자료구조
```







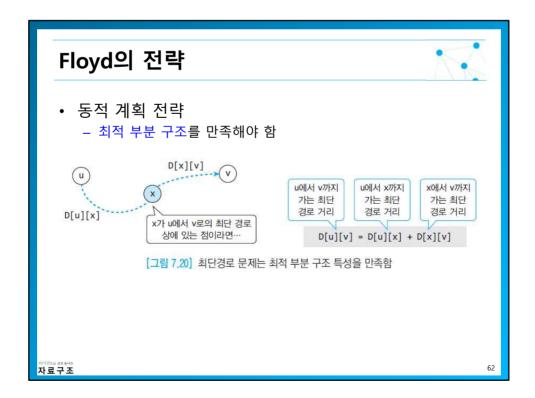


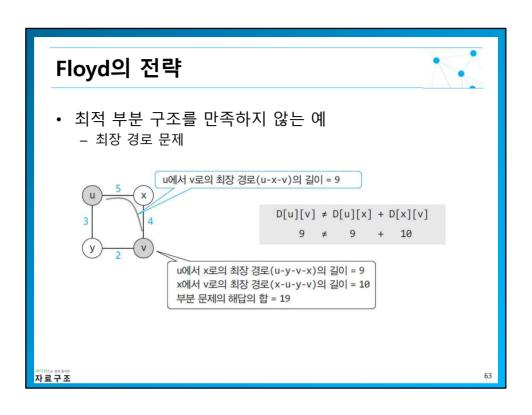


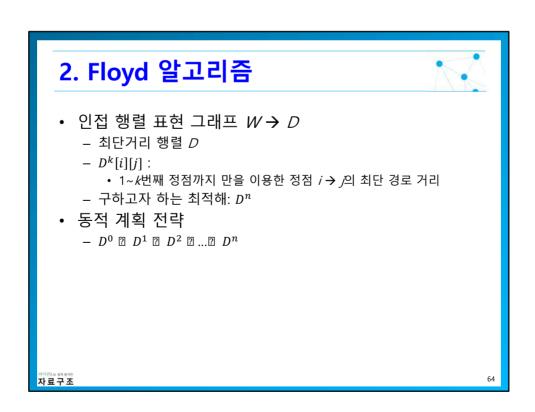


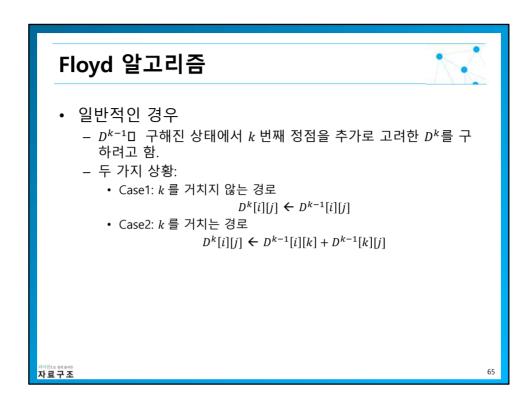
- Floyd 알고리즘
  - 모든 정점 사이의 최단 경로 거리를 찾는 알고리즘
  - Floyd-Warshall 알고리즘 이라고도 함
  - 아이디어:
    - 모든 정점 사이의 최단 경로 거리를 구하려면 모든 정점을 거치는 상황을 고려해야 함.
    - 어떤 정점을 하나도 거치지 않는 (바로 가는) 경로에서 부터 시작
    - 정점을 하나씩 순차적으로 고려했을 때 경로를 갱신
    - 최종적으로 모든 정점을 고려한 경로 거리를 구함
  - → 동적 계획 (dynamic programming) 전략

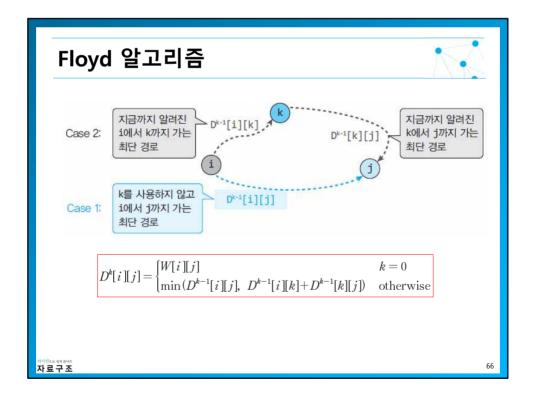
파이덴으로 예계용에는 자료구조

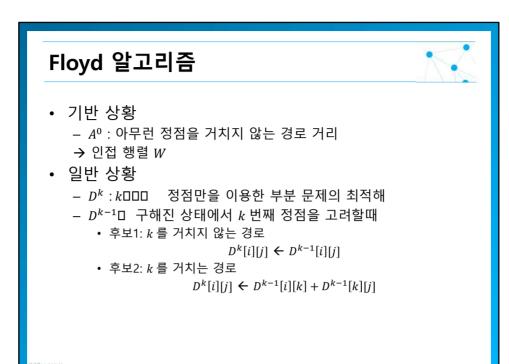




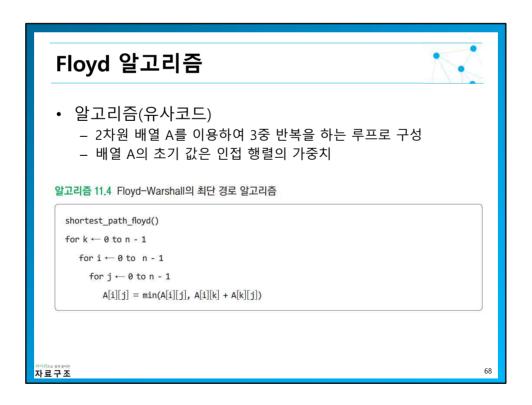








자료구조



```
Floyd 알고리즘
     def shortest_path_floyd(vertex, adj) :
        vsize = len(vertex)
                                    # 정점의 개수
        A = list(adj)
                                   # 2차원 배열(리스트의 리스트)의 복사
        for i in range(vsize) :
           A[i] = list(adj[i])
        for k in range(vsize) :
                                    # 모든 정점을 순서대로 고려함
           for i in range(vsize) :
               for j in range(vsize) : # 정점 i에서 정점 j까지의 거리
                  if (A[i][k] + A[k][j] < A[i][j]) :</pre>
                     A[i][j] = A[i][k] + A[k][j]
                                    # 진행상황 출력용
           printA(A)
자료구조
```

