Dijkstra של האלגוריתם של ההוכחה של

:אמרנו

- (אורך/משקל מק"ב) v המרחק מ- $\delta(s,v)$

הנחה:

- s -סל הקדקודים נגישים מ \bullet
 - $0 \le$ כל המשקלות $0 \le$

האלגוריתם של Dijkstra הוא מימוש של האלגוריתם הגנרי שפותר את הבעיה כאשר הנחות אלה נכונות.

[[את האלגוריתם ניתן למצוא בהרצאה הקודמת.]]

משפט [ניחשנו נכון]

 $v \in V$ לכל קדקוד $d[v] = \delta(s, v)$ בסוף האלגוריתם,

 $.\,s$ - $.\,s$ מק"ב מ-מחזיר עץ מק"ב מ-מים: לפי משפט הנכונות של האלגוריתם הגנרי, האלגוריתם של דיקסטרה

הוכחנו את המשפט באמצעות:

טענת עזר

 $d[u] = \delta(s,u)$ בשלב בו בחרנו את u בתור הקדקוד שנכנס ל- s, כבר התקיים

הוכחה:

באינדוקציה על סדר הצעדים.

- $d[s] = 0 = \delta(s,s)$ אכן מתקיים, את אינדוקציה: בשלב הראשון בוחרים את האינדוקציה: בשלב הראשון בוחרים את
 - :צעד אינדוקטיבי

u נניח את הנחת האינדוקציה לכל הקדקודים שנכנסו לפני

טענת עזר"-עזר: אם קיים מק"ב מ-s לקדקוד y שבו הקשת האחרונה היא מק"ם מ $-y \notin S$ וּ $x \in S$ כאשר (x,y) כאשר (x,y) מתקיים $d[y] = \delta(s,y)$

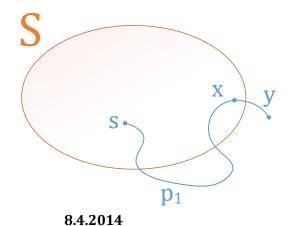
o <u>הוכחה</u>:

. $p = p_1 \circ (x, y)$ נקרא למסלול

זה מק"ב, ולכן גם הרישא p_1 היא מק"ב מ-s ל-

$$w(p_1) = \delta(s,x)$$
 כלומר

לפי הנחת האינדוקציה, כש-x נכנס



הרצאה 12

ל-S (s,x) = d[x] התקיים, התקיים, ופעולות, ופעולות ל-S - ופעולות ב-S באותו שלב הביאו לכך ש:

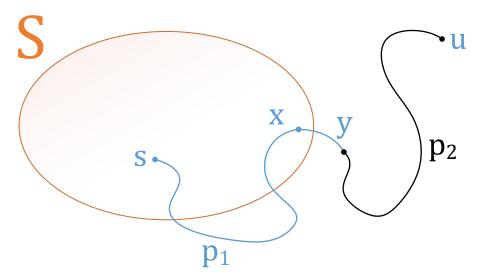
$$d[y] \le d[x] + w(x, y) = \delta(s, x) + w(x, y) = \delta(s, y)$$

לכן, בכל שלב עתידי (כולל בצעד הנוכחי) יתקיים $d[\,v] \leq \delta(s,y)$ יכול מימוש של האלגוריתם הגנרי תמיד מתקיים - ערדת) אבל הראינו שלכל מימוש של האלגוריתם הגנרי תמיד $\forall v \in V \ d[\,v] \geq \delta(s,v)$

 $d[y] = \delta(s, y)$ לכן

חזרה לצעד האינדוקטיבי:

. $y \notin S$ -וִ $x \in S$ -ש כך ש- s ל- u ל- קשת כלשהי במק"ב מ- (x,y)



.ל"ט (x,y)-ב שמסתיים ב- $\left(x,y\right)$ היא מק"ב ל- $\left(x,y\right)$ היא של מק"ב היא מק"ב, ולכן

 $d[y] = \delta(s, y)$ לכן לפי "טענת עזר"-העזר, מתקיים

מכך שהבחירה החמדנית בחרה את u בשלב זה (ולא את y) [[אם היא בחרה את מכך שהבחירה החמדנית בחרה את $d[u] \leq d[y]$. נובע ש-

מצד שני:

$$d[u] \ge \delta(s,u) = w(p_1) + w(p_2) = \delta(s,y) + \underbrace{w(p_2)}_{>0} \ge \delta(s,y) = d[y]$$

יש אי-שוויונות הם הדוקים, ולכן מתקיים d[y]=d[u] וכל אי-השוויונות הם הדוקים, ובפרט יש אי-שוויון בשני הכיוונים, ולכן מתקיים כי $d[u]=\delta(s,u)$ מתקיים כי

יש פה חלון! → □

מימוש וניתוח זמן ריצה של דייקסטרה

<u>מימוש</u>:

S באמצעות מערך:

$$A[v] = \begin{cases} 1, & v \in S \\ 0, & v \notin S \end{cases}$$

Q מינימלי נתחזק ערימה d[u] עם u מינימלי

- <u>אתחול</u>: •
- d[v] מכניסים את כל הקדקודים v לפי מפתח \circ
 - <u>צעד</u>: •
 - $u \leftarrow \text{Extract_Min}(Q)$
 - A[u] = 1 o
 - :A[v]=0 לכל שכן v של v
 - Relax(u,v)
 - Decrease_Key(Q, v, d[v])

[[אנחנו מעדכנים כאן את d[v], וזה המפתח שלפיו הערימה שלנו פועלת, לכן יש לעדכן את הערימה כך שתכלול את השינוי. בערימה רגילה זה נעשה ע"י הוצאת האיבר והכנסתו חזרה עם מפתח מעודכן, אך ישנם מימושים בהם ניתן לעשות זאת בצורה יעילה יותר. אתם יכולים לחשוב על זה בתור Update Key אם אתם מעדיפים.

זמן ריצה:

נספור פעולות ערימה:

- אבל זה את יעילה יותר, אבל זה לא [V] פעמים Insert פעמים אבל זה לא בצורה פה [V] באמת משנה פה
 - Extract_Min פעמים |V| •
 - Decrease_Key פעמים |E| •

. Relax ובנוסף אנו מבצעים |E| פעולות

. ע"י ערימה רגילה $\mathrm{O}ig(|E|\log|V|ig)$ ע"י ערימה

הערה [מימוש יעיל יותר]

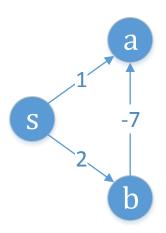
ין- Extract_Min מורידה את את ממוצע ל- $\mathrm{O}(1)$ לכל פעולה חוץ מ- Fibonacci ערימת Delete

. $\mathrm{O}ig(|E| + |V| \log |V| ig)$ עם ערימת פיבונאצ'י זמן הריצה יהיה

8.4.2014

הבעיה במשקלות שליליים

דוגמה:



d(s,a)=-5 אבל , d[b]=2ין d[a]=1 בסוף ריצת האלגוריתם נקבל כי

מה משתבש בהוכחה?

היה מקום שבו אמרנו ש $0 \ge 0$ ולכן המסלול הנוסף מy ל-y יכול רק להגדיל את המשקל $w(p_2) \ge 0$ הכולל. במקרה שבו יש משקולות שליליים זה לא נכון.

Bellman-Ford של אלגוריתם

תכונות

- זהו מימוש נוסף של האלגוריתם הגנרי
 - עובד גם למשקולות שליליים
 - בודק אם יש מעגל שלילי
- $\forall v \colon d[v] = \mathcal{S}(s,v)$ אם אין, האלגוריתם מחזיר

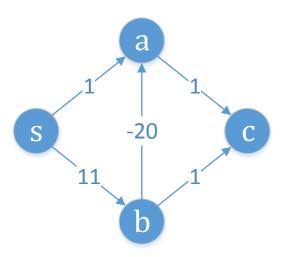
האלגוריתם

- אתחול: (כמו בכל מימוש גנרי (למשל בדייקסטרה))
 - פעמים נבצע: |V|-1 פעמים נבצע: \bullet
- $\operatorname{Relax}(u,v)$ נבצע (u,v) נבצע ולכל הקשתות, ולכל הקשתות, ולכל הקשתות, ו
 - בודקים את תנאי הסיום:
- $d[v] \le d[u] + w(u,v)$ מתקיים $(u,v) \in E$ נבדוק האם לכל
 - "אם זה לא מתקיים נחזיר "קיים מעגל שלילי" ס
 - $\forall v \colon d[v], \pi[v]$ אם זה כן מתקיים, נחזיר \circ

8.4.2014

אינו אפקטיבי, ניתן לעצור Relax <u>הערה:</u> אם באיטרציה כלשהי של הלולאה הראשית רואים שאף מיד ולסיים את ריצת האלגוריתם, שכן גם אם נמשיך את ריצתו הערכים לא ישתנו.]

דוגמה



נריץ על יבש את האלגוריתם – נניח שנעבור על הקשתות לפי הסדר (משמאל לימין):

[[סדר המעבר על הקשתות, או סדר הבדיקה שלהם בתנאי הסיום, חסר כל חשיבות – ניתן לבחור איזה סדר שרוצים.]]

	d[s]	d[a]	d[b]	d[c]
אתחול	0	∞	∞	∞
שלב 1	0	1	11	∞
שלב 2	0	-9	11	2
שלב 3	0	-9	11	-8

לאחר שלב 3 כבר כל פעולות ה- Relax אינן אפקטיביות ועוצרים.

הוכחת נכונות

טענה [האלגוריתם מגלה מעגל שלילי]

אם יש מעגל שלילי, האלגוריתם מגלה זאת.

הוכחה:

 $d[v] = \deltaig(s,vig)$ את חישבנו נכון את מתקיים הגנרי, תנאי הסיום מתקיים רק אם חישבנו נכון את לפי משפט נכונות האלגוריתם הגנרי, תנאי הסיום מתקיים $\deltaig(s,vig) < r$ לכל אז לכל קדקוד v במעגל, $\sigmaig(s,vig) < r$ לכל אי יכול $\sigmaig(s,vig) < r$ להתקיים $\sigmaig(s,vig) = \deltaig(s,vig)$

[[ניתן לחזור על המעגל כמה פעמים שנרצה עד שנקבל ערך נמוך יותר מ-r כלשהו שנבחר.]]

טענה [כשאין מעגל שלילי יש מק"ב פשוט]

. אם אין מעגל שלילי, לכל קדקוד v קיים מק"ב מ-s ל-v שהוא מסלול פשוט

הסבר: אם מסלול ל-v מכיל מעגל, אפשר למחוק את המעגל מהמסלול ולקבל מסלול לא יותר יותר קר/ארוך.

הוכחת נכונות כשאין מעגל שלילי

- מחזיר ערכים [[Bellman-Ford =]] B-F משפט: אם אין מעגלים שליליים, אלגוריתם $\forall v: d[v] = \delta(s,v)$
- k -ם ענת עזר: לכל קדקוד v -, אם יש מק"ב מ- s ל- v עם v קשתות אזי בסוף הצעד ה- , $v \in V$ שנת עזר: לכל קדקוד $d[v] \leq \delta(s,v)$ בלולאה יתקיים

הוכחת המשפט:

k -ה בעד ה-, בסוף הצעד ה-, לפי טענה 2, לפי טענה 2, קיים מק"ב עם אלעות, ולפי טענה $|V|-1 \geq k$ באלגוריתם מתקיים $d[v] \leq \delta(s,v)$

 $d[v] \geq \deltaig(s,vig)$ גם בסוף האלגוריתם – אבל $d[\cdot] \leq \deltaig(s,vig)$ כיוון שערכי $d[\cdot] \leq \deltaig(s,vig)$ לא יורדים, מתקיים $d[v] = \deltaig(s,vig)$ תמיד (באלגוריתם הגנרי), ולכן מתקיים

[את טענת העזר נוכיח אחרי חופשת פסח, כשכבר לא נזכור כלום. ©]

8.4.2014