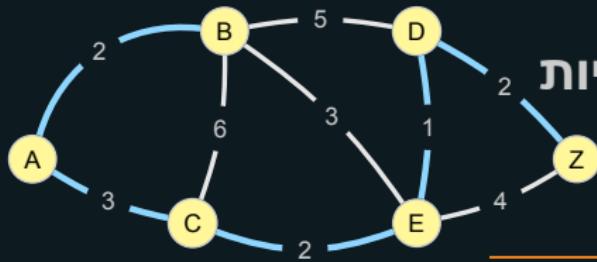


יסודות האלגוריתמים והסיבוכיות

תרגיל 07 - עץ פורש מינימלי





הכרנו אלגוריתמים המוצאים עצים פורשיים בגרפים קשירים



הכרנו אלגוריתמים המוצאים עצים פורשיים בגרפים קשירים DFS ו BFS.



הכרנו אלגוריתמים המוצאים עצים פורשיים בגרפים קשירים DFS ו BFS.
אלגוריתמים אלו מוצאים עצים פורשיים מינימליים רק בגרפים לא
ממושקלים.



הכרנו אלגוריתמים המוצאים עצים פורשיים בגרפים קשירים DFS ו BFS.
אלגוריתמים אלו מוצאים עצים פורשיים מינימליים רק בגרפים לא
מומושקלים.
במקרה זה סך משקלם יהיה מספר הקשתות בעץ עם Δ צמתים:



הכרנו אלגוריתמים המוצאים עצים פורשיים בגרפים קשירים DFS ו BFS.
אלגוריתמים אלו מוצאים עצים פורשיים מינימליים רק בגרפים לא
ממושקלים.

במקרה זה סר משקלם יהיה מספר הקשתות בעץ עם h צמתים:

$1 - h$ קשתות.



הכרנו אלגוריתמים המוצאים עצים פורשיים בגרפים קשירים DFS ו BFS.
אלגוריתמים אלו מוצאים עצים פורשיים מינימליים רק בגרפים לא
מומושקלים.

במקרה זה סר משקלם יהיה מספר הקשתות בעץ עם h צמתים:

$1 - h$ קשתות.

אך מה אם נרצה למצוא עץ פורש בגרף ממושקל עם סר משקלים מינימלי?



$\text{Prim}(G = (V, E))$

- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Mark arbitrary vertex as *visited*.
 - 3: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 4: Find minimum edge $\{v, u\}$ with v visited and u not-visited.
 - 5: Mark u as visited and add $\{v, u\}$ to T
 - 6: **return** T
-



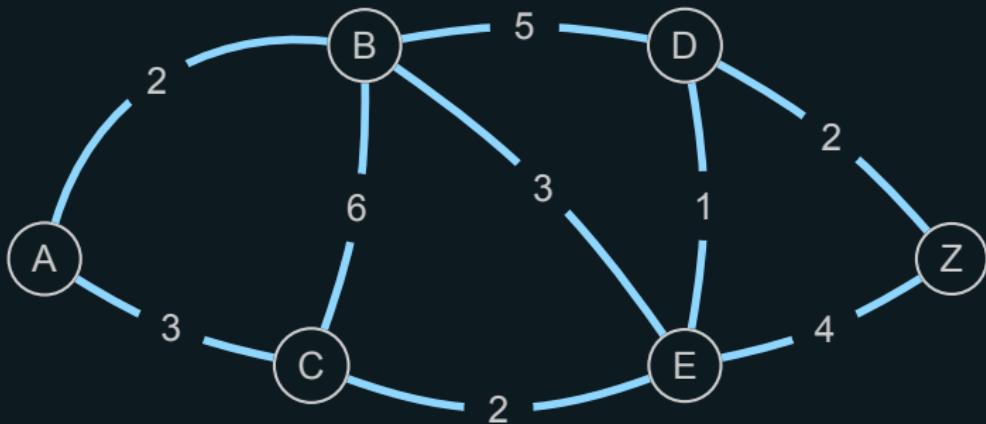
HeapPrim($G = (V, E)$)

- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.\text{popRoot}()$.
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as visited and add $\{i, j\}$ to T .
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H where y is not visited.
 - 11: **return** T
-

תרגיל 1



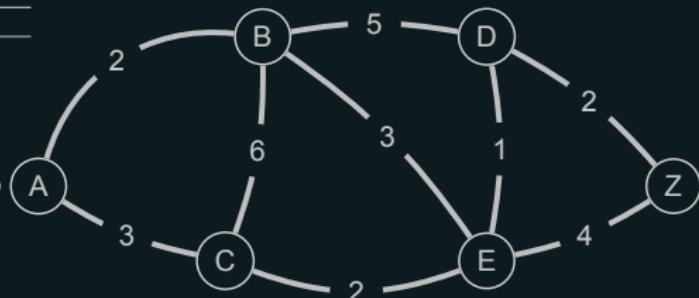
מצאו עץ פורש מינימאלי בגרף הבא:





HeapPrim($G = (V, E)$)

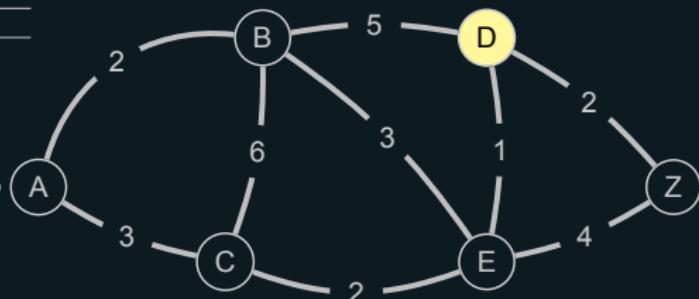
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as *visited*.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

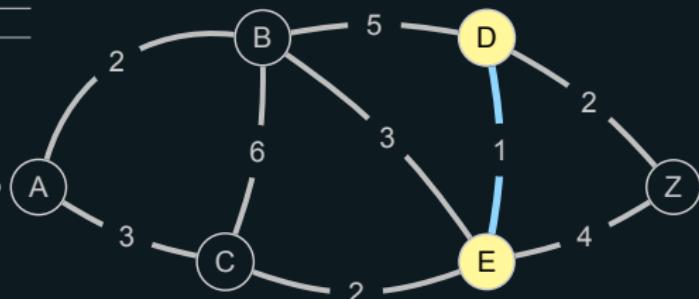
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as *visited*.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

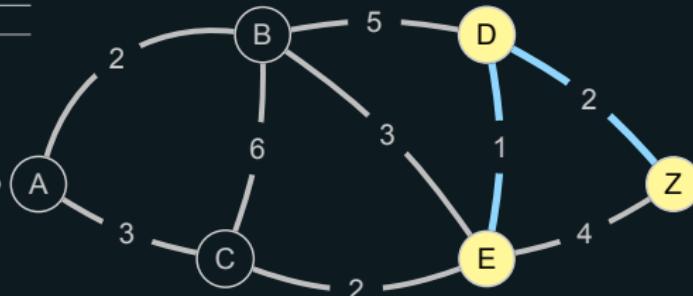
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as *visited*.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

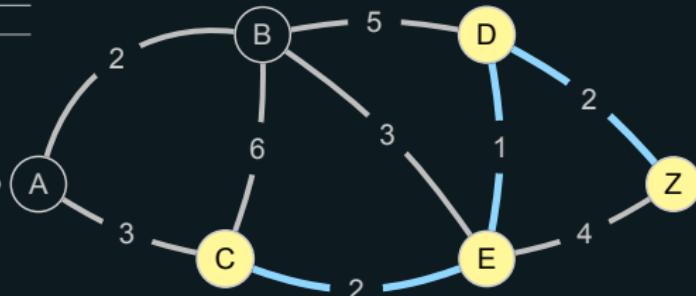
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as *visited*.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

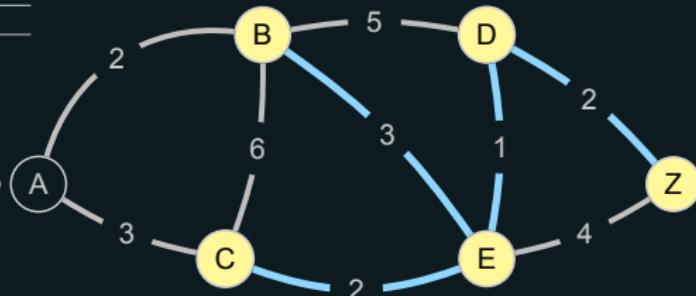
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as *visited*.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

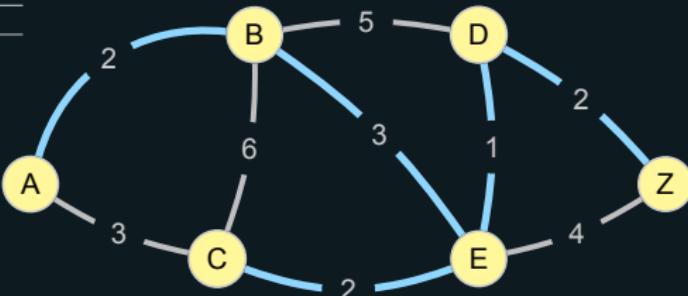
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G **do**
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as *visited*.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

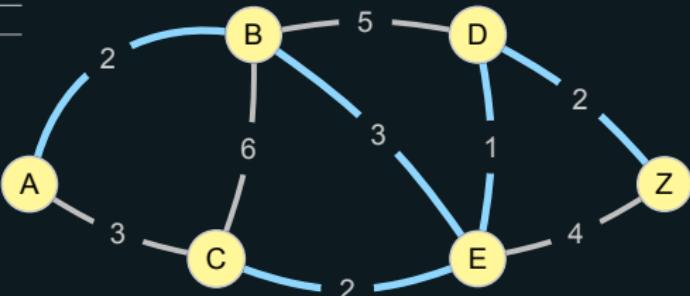
- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as *visited*.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G do
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as visited.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-





HeapPrim($G = (V, E)$)

- 1: $T = \emptyset$
 - 2: Create an empty heap H
 - 3: Mark arbitrary vertex i as visited.
 - 4: Add all edges $\{i, j\} \in E$ to H .
 - 5: **while** there exists a non-visited vertex in G do
 - 6: $\{i, j\} = H.popRoot()$
 - 7: **if** i and j are both visited **then** Go To 6.
 - 8: Let x be the non-visited vertex of $\{i, j\}$.
 - 9: Mark x as visited.
 - 10: Add all edges $\{x, y\} \in E$ to H for non-visited y .
 - 11: **return** T
-



שימו לב שקשת AC יכולה גם כן להיבחר.

הקשת BE תיבחר במידה ותור הקדיימות מומש ע"י עירימה בינהראית.



נתון גרפּ לא מקוון קשיר ומושקל בעל n צמתים. תארו אלגוריתם בזמן (n) המוצא קשת ספציפית שהורדת משקלה ב-1 יוריד את משקל העץ הפורש המינימאלי של הגרפּ.

תרגיל 2



נתון גרפּ לא מקוון קשיר וממושך בעל h צמתים. תארו אלגוריתם בזמן (h) המוצא קשת ספציפית שהורדת משקלה ב-1 יוריד את משקל העץ הפורש המינימאלי של הגרפּ.

נבחר צומת v כלשהו, נעבור על כל הקשתות היוצאות ממנו ונמצא את הקשת המינימלית $\{u, v\}$ ובחר אותה.



נתון גраф לא מקוון קשיר ומושקל בעל n צמתים. תארו אלגוריתם בזמן (n) המוצא קשת ספציפית שהורדת משקלה ב-1 יוריד את משקל העץ הפורש המינימאלי של הגראף.

נבחר צומת v כלשהו, נעבור על כל הקשתות היוצאות ממנו ונמצא את הקשת המינימלית $\{u, v\}$ ובחר אותה.

בחירתנו נcona ממשום שניתן לפרק את העץ הפורש המינימלי לתחתי עציים פורשים שמחוברים ביניהם בקשת אחת בלבד - הקשת המינימלי שמחברת ביניהם.



נתון גраф לא מקוון קשיר ומושקל בעל h צמתים. תארו אלגוריתם בזמן $(h)O$ המוצא קשת ספציפית שהורדת משקלה ב-1 יוריד את משקל העץ הפורש המינימאלי של הגראף.

נבחר צומת v כלשהו, נעבור על כל הקשתות היוצאות ממנו ונמצא את הקשת המינימלית $\{u, v\}$ ובחר אותה.

בחירתנו נcona ממשום שBITN לפרק את העץ הפורש המינימלי לתחתי עציים פורשים שמחוברים ביניהם בקשת אחת בלבד - הקשת המינימלי שמחברת ביניהם.

בנוסף ע"פ האלגוריתם של פרים הקשת המינימלית היוצאת מכל צומת תהיה בעץ הפורש המינימלי. הסיבוכיות של האלגוריתם היא $(h)O$ ממשום שבמקרה הגראף נüber על $1 - h$ שכנים של v .

תרגיל 3



נתון גרף G לא מכoon קשיר ומושקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארך זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

תרגיל 3



נתון גרף G לא מכoon קשיר ומושקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.
למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מהחט במשקל 0.



נתון גרף G לא מכון קשיר ומושקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארך זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מהחט במשקל 0.

1. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשירות של הגרף החדש.



נתון גרף G לא מכoon קשיר ומושקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מ一封ת במשקל 0.

1. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשרות של הגרף החדש.
2. אם מצאנו יותר משני רכיבי קשרות נחזיר "לא" משום שנוצרן לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.



נתון גרף G לא מכoon קשיר ומושקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מ一封ת במשקל 0.

1. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשרות של הגרף החדש.
2. אם מצאנו יותר משני רכיבי קשרות נחזיר "לא" משום שנוצרן לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.
3. אם נוצרו שני רכיבי קשרות נחזיר "כן" משום שנתנו לנו ש G קשיר ולכן בהכרח קיימת ביניהם קשת במשקל 1.



נתון גרף G לא מכון קשיר ומומשקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לגרף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מ一封ת במשקל 0.

1. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשירות של הגרף החדש.
2. אם מצאנו יותר שני רכיבי קשירות נחזיר "לא" משום שנוצרה לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.
3. אם נוצרו שני רכיבי קשירות נחזיר "כן" משום שנמצא לנו ש G קשיר ולכן בהכרח קיימת ביניהם קשת במשקל 1.
4. אם נוצר רכיב קשירות אחד נחזיר "כן" אם ורק אם קיימת ב G קשת במשקל 1.



נתון גרף G לא מכון קשיר ומומשקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מ一封ת במשקל 0.

1. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשירות של הגרף החדש.
2. אם מצאנו יותר משני רכיבי קשירות נחזיר "לא" משום שנוצרה לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.
3. אם נוצרו שני רכיבי קשירות נחזיר "כן" משום שנמצא לנו ש G קשיר ולכן בהכרח קיימת ביניהם קשת במשקל 1.
4. אם נוצר רכיב קשירות אחד נחזיר "כן" אם ורק אם קיימת ב G קשת במשקל 1.



נתון גרף G לא מכון קשיר ומומשקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מהחט במשקל 0.

- (1) $O(m + n)$. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשרות של הגרף החדש.
- (2) אם מצאנו יותר שני רכיבי קשרות נחזיר "לא" משום שנוצר לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.
- אם נוצרו שני רכיבי קשרות נחזיר "כן" משום שנתנו לנו ש G קשיר ולכן בהכרח קיימת ביניהם קשת במשקל 1.
- אם נוצר רכיב קשרות אחד נחזיר "כן" אם ורק אם קיימת ב G קשת במשקל 1.



נתון גרף G לא מכון קשיר ומומשקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מ一封ת במשקל 0.

- (1) $O(m + n)$. נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשרות של הגרף החדש.
- (2) אם מצאנו יותר שני רכיבי קשרות נחזר "לא" משומן שנוצרך לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.
- (3) אם נוצרו שני רכיבי קשרות נחזר "כן" משומן שנתנו לנו שיש ולכן בהכרח קיימת ביניהם קשת במשקל 1.
4. אם נוצר רכיב קשרות אחד נחזר "כן" אם ורק אם קיימת ב G קשת במשקל 1.



נתון גרף G לא מכון קשיר ומומשקל, שכל המשקלים בו הם 0 או 1. תארו אלגוריתם הבודק אם לארף זה יש עץ פורש שסכום המשקלים שלו הוא 1.

למעשה אנחנו מחפשים עץ פורש שבו כל הקשתות חוץ מ一封ת במשקל 0.

- ($m + h$). נמחק מ G את כל הקשתות במשקל 1 ונמצא את רכיבי הקשרות של הגרף החדש.
- (1) אם מצאנו יותר שני רכיבי קשרות נחזר "לא" משומש שנוצרך לפחות שתי קשתות במשקל 1 כדי לחבר את כל הרכיבי לעץ אחד.
- (1) אם נוצרו שני רכיבי קשרות נחזר "כן" משומש שנמצא לנו ש G קשיר ולכן בהכרח קיימת ביניהם קשת במשקל 1.
- (m). אם נוצר רכיב קשרות אחד נחזר "כן" אם ורק אם קיימת ב G קשת במשקל 1.

תרגיל 4



הוכיחו או הפריכו את הטענה:

בහינתן עץ פורש מינימלי T בגרף $(V, E) = G$ ושני צמתים $V \in u, v$, המסלול הקצר ביותר בין v ל u כולל בערך T .



הוכיחו או הפריכו את הטענה:

בහינתן עץ פורש מינימלי T בגרף $(V, E) = G$ ושני צמתים $V \in u, v$, המסלול הקצר ביותר בין v ל u כולל בערך T .

הטענה לא נכונה.

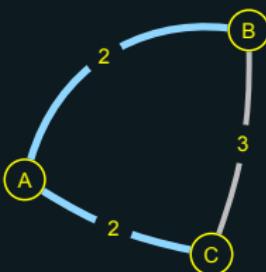


הוכיחו או הפריכו את הטענה:

בינהנן עץ פורש מינימלי T בגרף $(V, E) = G$ ושני צמתים $V \in n, v$, המסלול הקצר ביותר בין v ל n כולל בערך T .

הטענה לא נכונה.

נראה דוגמת נגד את הגרף הבא



קשת BC אינה מופיעה בעץ הפורש המינימלי והוא המסלול הקצר ביותר בין B ל C.