

2.4 Grafové algoritmy a jejich složitost:

■ PROHLEDÁVÁNÍ DO HLOUBKY (DFS) každý uzel má 2 časové značky OPEN a CLOSE
 $\Theta(|U| + |H|)$

① INITIALIZE ; // všechny uzly má FRESH

② for $\forall u \in U$ do
 if (state[u] = FRESH) then DFS-PROJDI(u)

③ DFS-PROJDI(u)

state[u] = OPEN;
 $i = i + 1$; $d[u] = i$;
 for $\forall v = \text{masl}(u)$ do
 if (state[v] = FRESH) then
 PCV := u
 DFS-PROJDI(v);
 state[u] = CLOSED;

závazná
 značka

REKURZE

END; \hookrightarrow zde je možné delimitovat typ heavy (obecně se opětně, opakovaně...)

① initialize uzel
 state[s] = OPEN;

② INIT-QUEUE(s);

③ while NOT EMPTY-QUEUE do {
 u := QUEUE.first();
 for $\forall v \in \text{masl}(u)$ do {
 if (v = FRESH) { state[v] = OPEN;
 ENQUEUE(v) }
 }

DEQUEUE;
 state[u] = CLOSED;



FRESH
 OPEN
 CLOSE

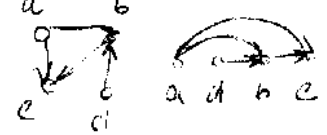
■ PROHLEDÁVÁNÍ DO ŠÍŘKY (BFS) každý uzel má 3 časové značky
 $\Theta(|U| + |H|)$ - výsledkem jsou max. cesty z poč. uzlu.

■ TOPOLOGICKÉ USPOŘÁDÁNÍ:

\hookrightarrow uspořádání uzlu do jedné řady a orientované hrany e měří jen podmínkou směrem
 \hookrightarrow pouze u acyklických grafů (veliké grafy nemají topolog. uspořádání)

- (1) vyhledání pevných bodů uzlu
- (2) pomocí DFS(G) spočítat okamžitě uvažovanou značku
- (3) v okamžiku uzavření uzlu u uzel má největší seznamus

\Rightarrow TOP SORT



$\Theta(|U| + |H|)$

■ Silná souvislost:

• jistěže pro libovolnou dvojici (u, v) \equiv
 spojmí e uzlu u do uzlu v a z
 uzlu v do uzlu u.

\hookrightarrow silná souvislost: silně souvislý grafy

- (1) proved' DFS(G) \Rightarrow značky
- (2) vytvoř e podle orientovaného graf. G'
- (3) proved' DFS(G'), přičemž o každém uzlu probíraj uzel v pořadí (klesající) hodnot z kroců

\hookrightarrow ROZELAD NA SILNÉ KOMPONENTY.
 $\Theta(|U| + |H|)$

■ MINIMÁLNÍ KOSTRA GRAFU (BORŮVKA - KRUSKAL) (JARMIL - PRIM)

$|H| = |U| - 1$

$A := \emptyset$
 for $\forall u \in U$ do Make-Set(u)
 uspořádej hrany podle váhy w
 for $\forall h \in H$ do
 if (FIND-SET(u) \neq FIND-SET(v)) then {
 A := A \cup {e(u, v)}
 UNION(u, v)
 }

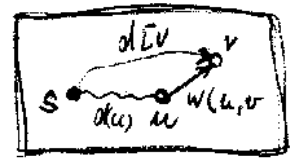
Pracovní sada uzlů
 uvažovaná sada uzlů

Pracovní množina B
 uvažovaná množina A

$Q = U$ for $\forall u \in Q$ do $d[u] = \infty$;
 $d[x] = 0$, $p[x] = \text{NIL}$
 while $Q \neq \emptyset$ do {
 u := EXTRACT-MIN(Q)
 for $\forall v \in \text{masl}(u)$ do {
 if (v \in Q) and (w(u, v) < d[v]) then
 d[v] := w(u, v);
 p[v] := u;
 }

extract min.

DIJKSTRAŮV ALGORITMUS NEJKRATŠICH CEST: ($w > 0$)



- ① Init Path(); // $d[s] = -\infty$ $d[s] := 0$;
- Init QUEUE();
- ② for $\{u \in V\}$ do ENQUEUE(u)
- ③ while not Empty(Q) do
 - $u := \text{EXTRACT-MIN}(Q)$
 - $z = \text{SU}(u)$
 - for $\{v \in \text{neighb}[u]\}$ do RELAX(u, v, w)

RELAX(u, v, w) {
 if $d[v] > d[u] + w(u, v)$ then
 $d[v] := d[u] + w(u, v)$
 $P[v] := u$;
 }

$\Theta(|H| \ln |V|)$

BELLMANŮV - FORDŮV ALGORITMUS NEJKRATŠICH CEST - detekce záporných cyklů

- ① Init_Path()
- ② for $i = 1$ to $|V| - 1$ do
 - for $\{u, v\} \in H$ do RELAX(u, v, w)
- ③ for $\{u, v\} \in H$ do
 - if $d[v] > d[u] + w(u, v)$ then return false; \Rightarrow záporný cyklus
 - else return true;

$\Theta(|V| \cdot |H|)$

Pro Acyklický graf:

1. TOPSORT - topolog. uspoř.
2. Init_Path
3. for $\{u \in \text{TopSort}\}$ do
 - for $\{v \in \text{neighb}[u]\}$ do Relax(u, v, w)

NEJKRATŠÍ CESTY MEZI VŠEMI UZLY:

- opakováním použitím DIJKSTRY nebo B-Fordů.
 - Matice w -délk $W = [w_{ij}]$ (n^3)
 - Matice vzdáleností $D = [d_{ij}]$ (n^3)
 - Matice předchůdců $P = [p_{ij}]$
- $D^1 = W$ $D^2 = W^2$... W^{n-2} (nebo $n-1$)

$\Theta(n^3 \log n)$

DYNAMICKÉ PROGRAMOVÁNÍ:

- rozložením problému na podproblémy je možné a kvantifikovat (např. FIBBONACCI - pamatuj si poslední 2 prvky)
- řešení ZDOLA NAHORA \Rightarrow lineární nebo kvadratická složitost



HLADOVÝ ALGORITMUS

Vlastnost: ke globálnímu optimálnímu řešení lze dospět prostřednictvím (lokálně) optimálních hladových řešení

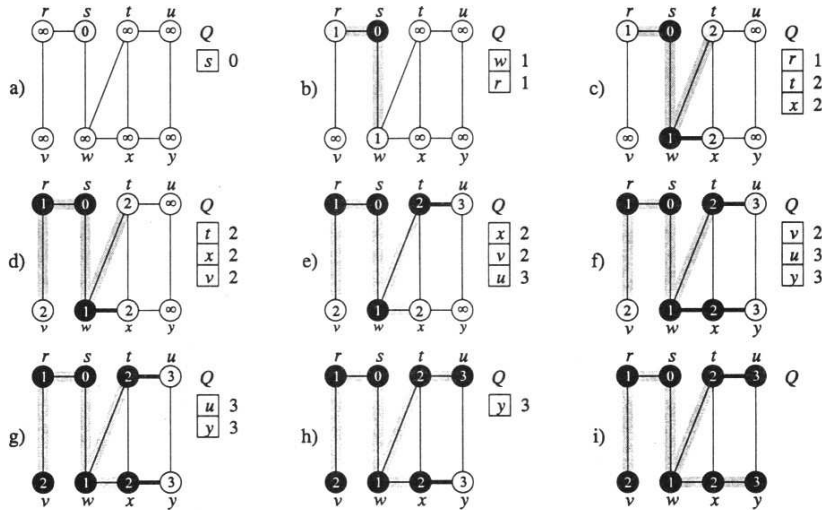
Podmínka výživy uspokojit má řešení podproblému, ale jím má starat.
 \hookrightarrow např. algoritmus (JARNIK - PRŮM)

7. Grafové algoritmy a jejich složitost

Prohledávání

Do šířky (BFS Breadth-First Search) - $O(|U| + |H|)$

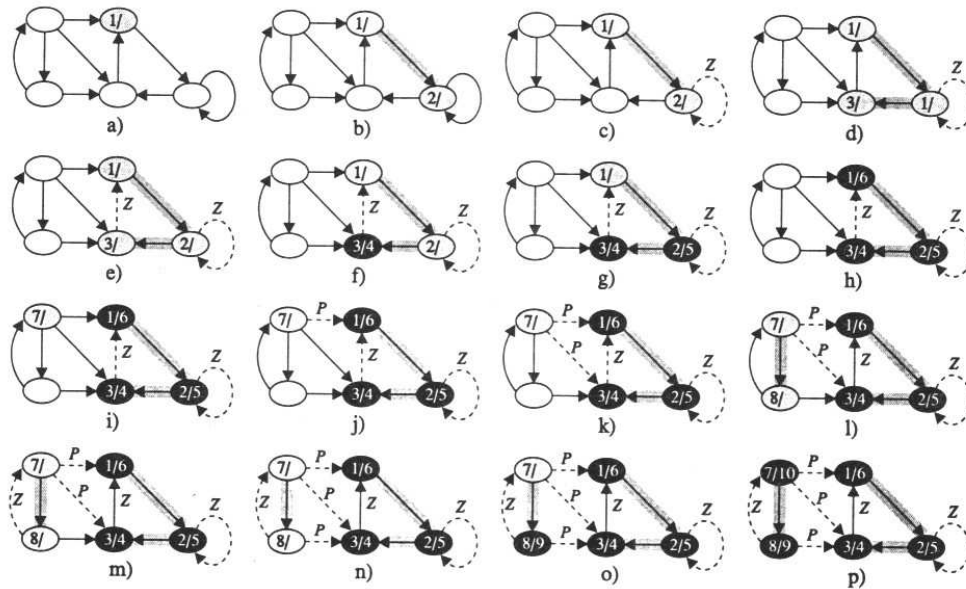
- Každý uzel má 3 časové značky (FRESH, OPEN, CLOSE)



Obrázek 4.7: Prohledávání do šířky

Do hloubky (DFS = Depth-First Search) - $O(|U| + |H|)$

- Každý uzel má 2 časové značky (OPEN, CLOSE)
- Rekurze



Obrázek 4.8: Prohledávání do hloubky

Silná souvislost - $O(|U| + |H|)$

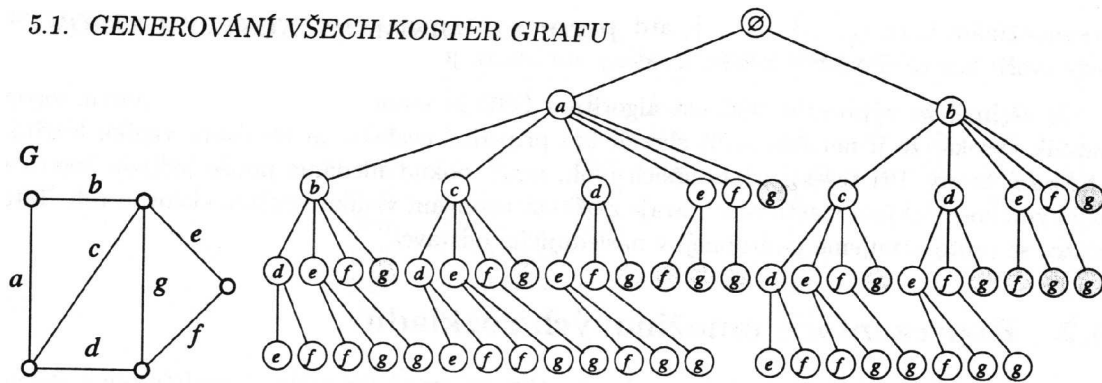
Algoritmus 4.31 Rozklad na silné komponenty

S-COMP(G)

- 1 proved' DFS(G), který určí časovou značku uzavření $f[u]$ každého uzlu u
- 2 vytvoř opačně orientovaný graf G^-
- 3 proved' DFS(G^-), přitom v hlavním cyklu DFS probírej uzly v pořadí klesající hodnoty $f[u]$ (získané v kroku 1)
- 4 rozklad množiny uzlů podle jednotlivých stromů DF-lesa získaného v kroku 3 určuje rozklad na silné komponenty

Všechny kostry grafu

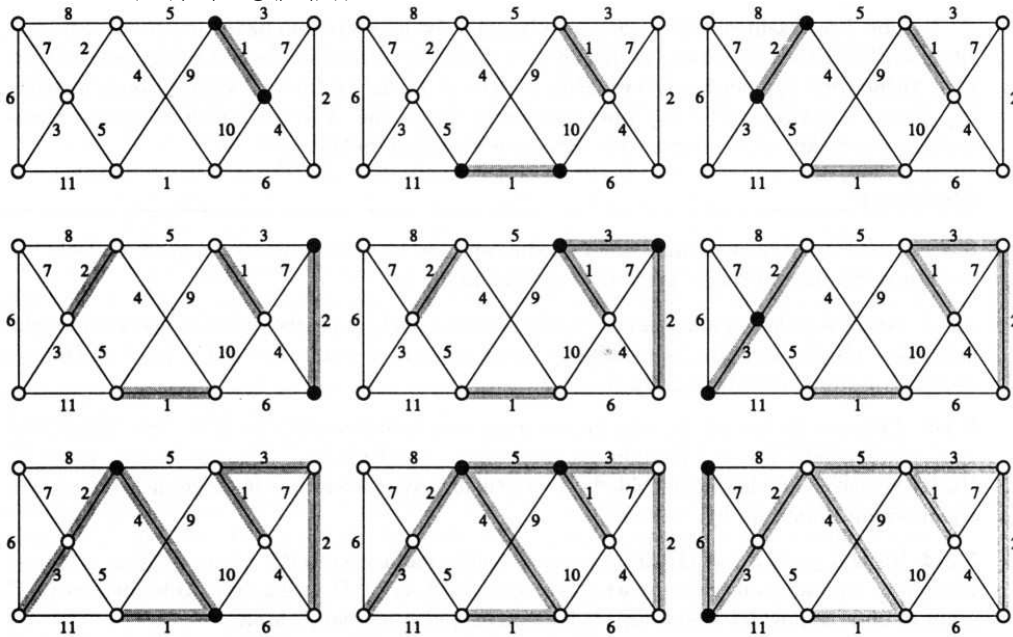
5.1. GENEROVÁNÍ VŠECH KOSTER GRAFU



Obrázek 5.1: Generování koster grafu

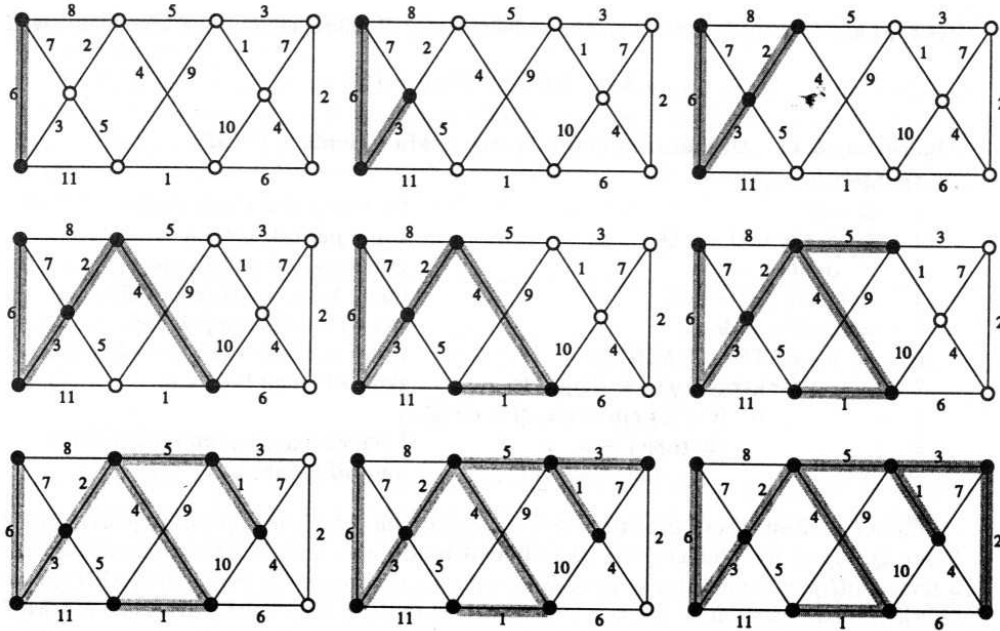
Minimální kostra grafu

Borůvka – Kruskal ($O(|H| \log(|H|))$)



Obrázek 5.6: Provádění Borůvkova-Kruskalova algoritmu

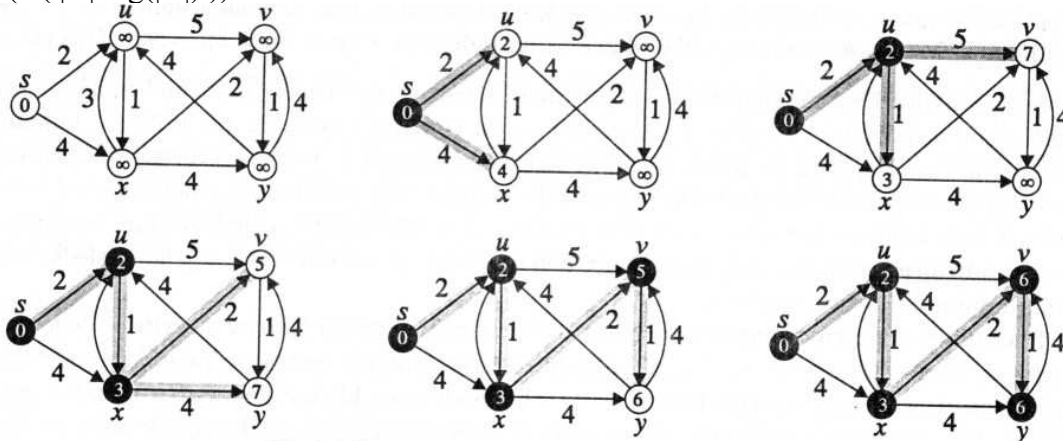
Jarník – Prim ($O(|H| \log(|U|))$)



Obrázek 5.7: Provádění Jarníkova-Primova algoritmu

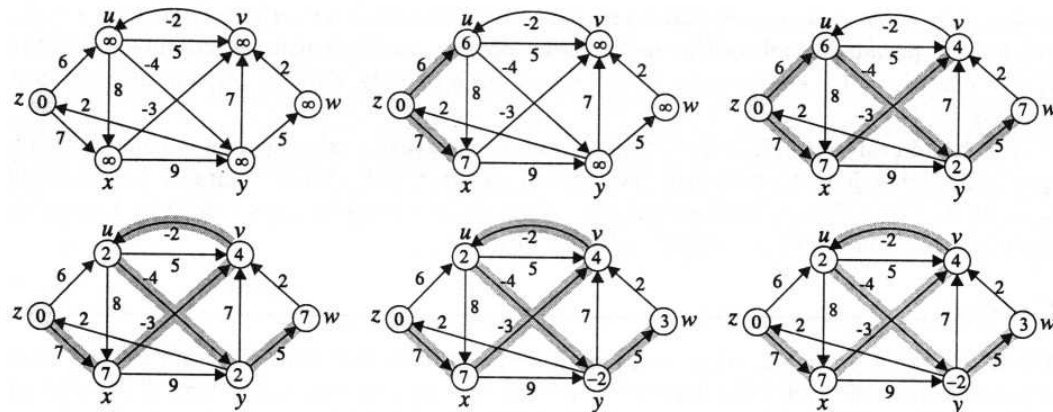
Nejkratší cesty

Dijkstra ($O(|H| \log(|U|))$)



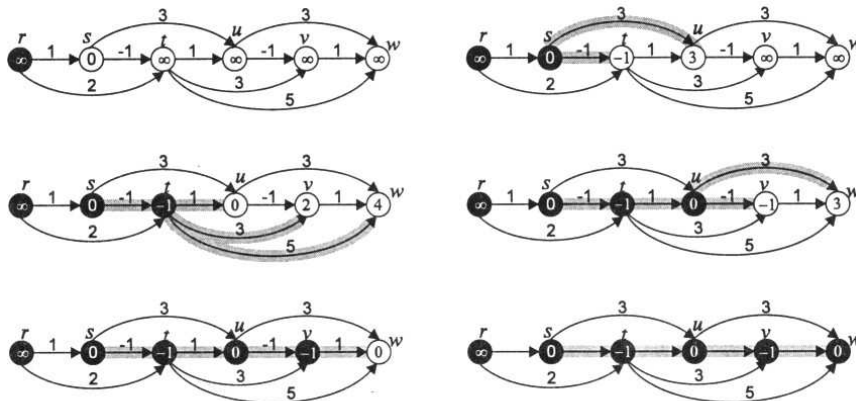
Obrázek 6.4: Provedení Dijkstrova algoritmu

Belman Ford ($O(|U| * |H|)$)



Obrázek 6.6: Provedení Bellmanova-Fordova algoritmu

Nejkratší cesty pro acyklický graf



Obrázek 6.7: Hledání nejkratších cest na acyklickém grafu

Algoritmus 6.13 Nejkratší cesty pro acyklický graf

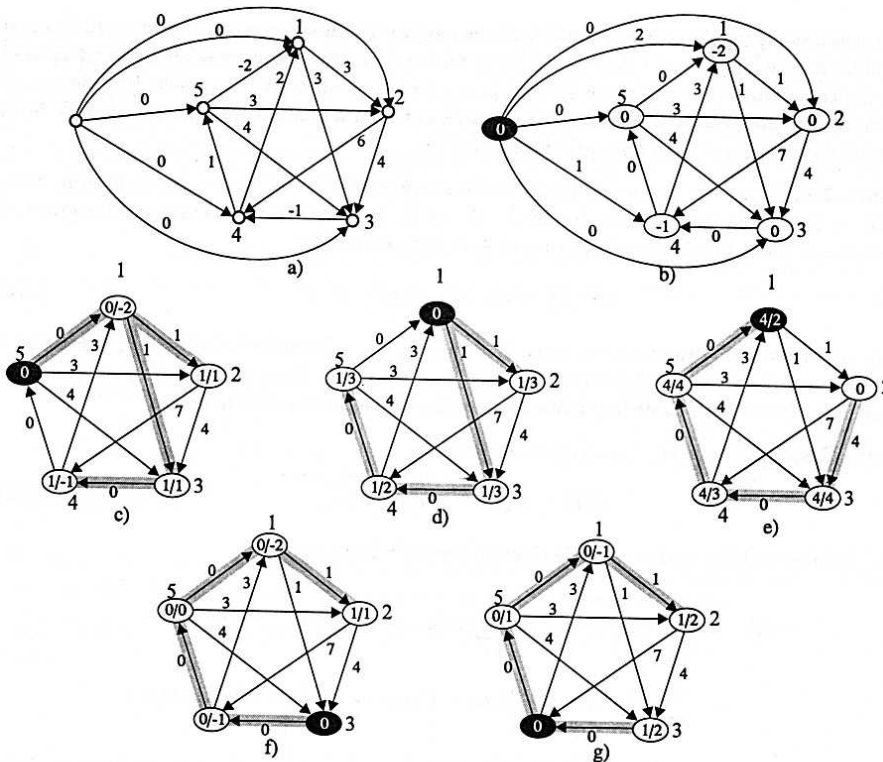
DAG-PATHS(G, s, w)

- 1 Topologické uspořádání uzlů grafu G
- 2 INIT-PATHS(G, s)
- 3 **for** každý uzel u v pořadí jeho topologického uspořádání
- 4 **do for** každé $v \in Adj[u]$
- 5 **do** RELAX(u, v, w)

- pokud existuje orientovaná hrana z uzlu u do v , pak se uzel u nachází před uzlem v v topologickém uspořádání
- Topologické uspořádání na řádce 1 trvá $|U| + |H|$. Řádky 3-5 se provádějí pro každý uzel právě jednou a výběr uzlu u trvá $O(1)$. Ve vnitřním cyklu relaxuje každá hrana taktéž jednou.
- Složitost $O(|U| + |H|)$

Nejkratší cesty mezi všemi

Johnsonův ($O(n^2 \log(n) + n|H|)$)



Obrázek 7.6: Provedení Johnsonova algoritmu

Algoritmus 7.7 Nejkratší cesty v řídkém grafu

JOHNSON(G)

1	Rozšíření grafu G na graf G'	Přidání uzlu s a hran (s, u) .
2	if not BELLMAN-FORD(G', w, s)	Našly se v G' cykly
3	then write "graf obsahuje cykl záporné délky"	záporné w -délky?
4	else for každý uzel $u \in U'$	
5	do $h(u) := d(s, u)$	S výsledky B-F algoritmu
6	for každou hranu $(u, v) \in H'$	proved' přehodnocení hran.
7	do $\hat{w}(u, v) := w(u, v) + h(u) - h(v)$	
8	for každý uzel $u \in U$	Pro každý uzel původního grafu
9	do DIJKSTRA(G, \hat{w}, u)	spočti \hat{w} -vzdálenosti $\hat{d}(u, v)$
10	for každý uzel $v \in U$	a uprav je na w -vzdálenosti.
11	do $d_{u,v} := \hat{d}(u, v) + h(v) - h(u)$	
12	return D	

Floyd-Warshall ($O(n^3)$)

$D^{(0)}$	$D^{(1)}$	$D^{(2)}$	$D^{(3)}$	$D^{(4)}$
$\begin{bmatrix} 0 & 3 & 6 & \infty & \infty \\ \infty & 0 & 2 & 6 & \infty \\ \infty & \infty & 0 & -3 & \infty \\ 1 & \infty & \infty & 0 & 1 \\ -2 & 3 & 4 & \infty & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 3 & 6 & \infty & \infty \\ \infty & 0 & 2 & 6 & \infty \\ \infty & \infty & 0 & -3 & \infty \\ 1 & 4 & 7 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 4 & \infty & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 3 & 5 & 9 & \infty \\ \infty & 0 & 2 & 6 & \infty \\ \infty & \infty & 0 & -3 & \infty \\ 1 & 4 & 6 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 3 & 7 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 3 & 5 & 2 & \infty \\ \infty & 0 & 2 & -1 & \infty \\ \infty & \infty & 0 & -3 & \infty \\ 1 & 4 & 6 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 3 & 0 & 0 \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} 0 & 3 & 5 & 2 & 3 \\ \infty & 0 & 2 & -1 & 0 \\ -2 & 1 & 0 & -3 & -2 \\ 1 & 4 & 6 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 3 & 0 & 0 \end{bmatrix}$
$P^{(0)}$	$P^{(1)}$	$P^{(2)}$	$P^{(3)}$	$P^{(4)}$
$\begin{bmatrix} / & 1 & 1 & / & / \\ / & / & 2 & 2 & / \\ / & / & / & 3 & / \\ 4 & / & / & / & 4 \\ 5 & 5 & 5 & / & / \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} / & 1 & 1 & / & / \\ / & / & 2 & 2 & / \\ / & / & / & 3 & / \\ 4 & 1 & 1 & / & 4 \\ 5 & 1 & 5 & / & / \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} / & 1 & 2 & 2 & / \\ / & / & 2 & 2 & / \\ / & / & / & 3 & / \\ 4 & 1 & 2 & / & 4 \\ 5 & 1 & 2 & 2 & / \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} / & 1 & 2 & 3 & / \\ / & / & 2 & 3 & / \\ / & / & / & 3 & / \\ 4 & 1 & 2 & / & 4 \\ 5 & 1 & 2 & 3 & / \end{bmatrix}$	$\begin{bmatrix} / & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 4 & / & 2 & 3 & 4 \\ 4 & 1 & / & 3 & 4 \\ 4 & 1 & 2 & / & 4 \\ 5 & 1 & 2 & 3 & / \end{bmatrix}$

Obrázek 7.4: Matice vzdáleností a přechůdců na nejkratších cestách

FLOYD-WARSHALL(W)

1	$D^{(0)} := W$	Počáteční nastavení hodnotami w_{ij}
2	for $k := 1$ to n do	Pro narůstající množinu
3	for $i := 1$ to n do	vnitřních uzlů nejkratších cest
4	for $j := 1$ to n do	spočti další matici $D^{(k)}$.
5	$d_{ij}^{(k)} := \min(d_{ij}^{(k-1)}, d_{ik}^{(k-1)} + d_{kj}^{(k-1)})$	
6	return $D^{(n)}$	