

*Uke 10,  
Forelesning 1*



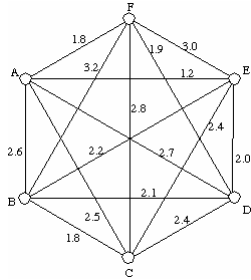
Korteste vei algoritmer med negative kanter

Aktivitets grafer og handelsesgrafer

Dybde-først søk

Løkkeleting og omvendt topologisk sortering





*Fortsetter med  
Grafer...*



OVERSIKT – Uke 10, Forelesning 1 (W10.L1)

**Vi tar opp: GRAFER**

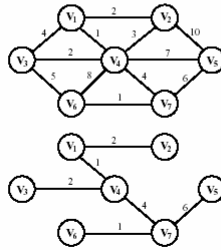
- Minimale spenntreer
  - Prim (Kapittel 9.5.1)
  - Kruskal (Kapittel 9.5.2)
- Korteste vei alle-til-alle
  - Floyd (kapittel 10.3.4)
- **Huffman koder (kapittel 10.1.2)**



## GRAFER – Minimalt spenntre, Forelesning 1 (W10.L1)

### Minimalt spenntre

- Et minimalt spenntre for en urettet graf  $G$  er et tre bestående av kanter fra grafen, slik at alle nodene i  $G$  er forbundet til lavest mulig kostnad.
- Minimale spenntre eksisterer bare for sammenhengende grafer.
- Generelt finnes det flere minimale spenntre for samme graf.



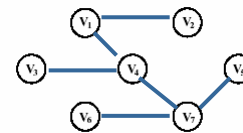
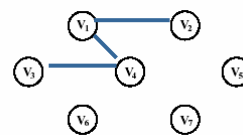
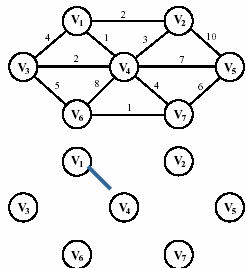
??? Hvor mange kanter får spenntreet i det generelle tilfellet?



## GRAFER – Minimalt spenntre, Forelesning 1 (W10.L1)

### Prims algoritme

- Treet bygges opp gradvis. I hvert steg legges en kant (og dermed en tilhørende node) til treet.
- På ethvert tidspunkt har vi to typer noder: De som er med i treet, og de som ikke er det.
- Nye noder legges til ved å velge en kant  $(u, v)$  med **minst** vekt slik at  $u$  er med i treet, og  $v$  ikke er det.



## GRAFER – Minimalt spenntre, Forelesning 1 (W10.L1)

### Hvorfor virker Prim?

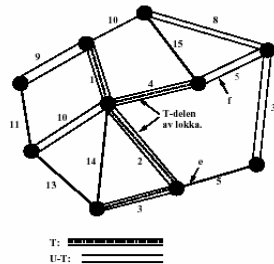
#### Løkke-lemmat:

Anta at  $T$  er et spenntre for en graf, og at kanten  $e$  ikke er med i treet  $T$ . Om vi legger kanten  $e$  til treet  $T$ , vil det dannes en entydig bestemt enkel løkke. Om vi fjerner en vilkårlig av kantene i denne løkken, vil vi igjen ha et spenntre for grafen.

#### Prim-invarianten:

Det treet  $T$  som dannes av de kantene (og deres endenoder) vi til nå har plukket ut, er slik at det finnes et minimalt spenntre for grafen som inneholder (alle kantene i)  $T$ .

Minimum spanning tree [algorithms](#)



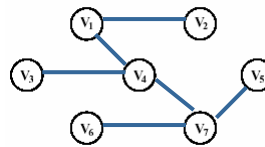
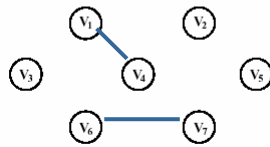
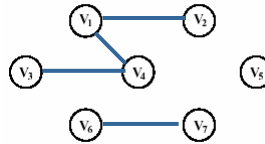
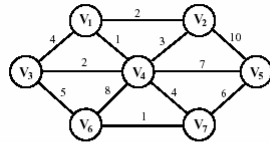
## GRAFER – Minimalt spenntre, Forelesning 1 (W10.L1)

### Kruskals algoritme

- Ser på kantene en etter en, sortert etter minst vekt:
  - En kant aksepteres hvis den ikke fører til noen løkke.
- Kruskals algoritme opprettholder dermed en **skog**, (en **samling** trær):
  - Initielt:  $|V|$  trær med en node hver.
  - Legger til en kant: To trær slås sammen.
  - Ved terminering: Bare ett tre.
- Bruker **disjunkte sett** (kapittel 8):
  - Invariant: To noder tilhører samme sett hviss de er sammenhengende i den nåværende spenn-skogen.
  - Å velge en kant  $(u, v)$  tilsvarer å gjøre en union på  $u$  og  $v$ .
- Sorteringen av kantene gjøres mest effektivt ved å bruke en **prioritetsko**. Gjentatte **deleteMin** gir da kantene i den rekkefølgen de skal testes.



## GRAFER – Minimalt spennetre, Forelesning 1 (W10.L1)



### Minimum Spanning Tree Animation



## GRAFER – Dynamisk programmering, Forelesning 1 (W10.L1)

### Dynamisk programmering

- Brukes først og fremst når vi ønsker **optimale** løsninger.
- Må kunne dele det globale problemet i **delproblemer**.
  - Disse løses typisk ikke-rekursivt ved å lagre del-løsningene i en tabell.
- En optimal løsning på det globale problemet må være en sammensetning av optimale løsninger på (noen av) delproblemene.
- Vi skal se på ett eksempel: Floyds algoritme for å finne korteste vei alle-til-alle.



### Korteste vei alle-til-alle

Vi ønsker å beregne den korteste veien mellom ethvert par av noder i en **rettet, vektet graf**.

- **Grunnleggende idé:**  
Hvis det går en vei fra node  $i$  til node  $k$  med lengde  $ik$ , og en vei fra node  $k$  til node  $j$  med lengde  $kj$ , så går det en vei fra node  $i$  til node  $j$  med lengde  $ik + kj$ .
- **Floyds algoritme:** Denne betraktningen gjentas på en systematisk måte for alle tripler  $i, k$  og  $j$ :
  - **Initielt:** Avstanden mellom to noder er det samme som vekten på kanten mellom dem, eventuelt uendelig.
  - **Steg 0:** Ser etter mulige forbedringer ved å velge node 0 som mellomnode.
  - **Steg k:** Avstanden mellom to noder er den korteste veien som bare bruker nodene  $0, 1, \dots, k$ .



### Floyds algoritme

```
public static void kortesteVeiAlleTilAlle(int[] nabo,
                                         int[] avstand,
                                         int[] vei) {
    int n = nabo.length;

    // Initialisering:
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        for (int j = 0; j < n; j++) {
            avstand[i][j] = nabo[i][j];
            vei[i][j] = -1; // Ingen vei foreløpig
        }
    }

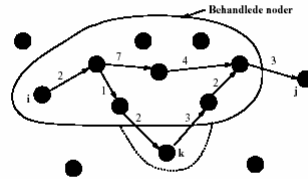
    for (int k = 0; k < n; k++) {
        for (int i = 0; i < n; i++) {
            for (int j = 0; j < n; j++) {
                if (avstand[i][k] + avstand[k][j] < avstand[i][j]) {
                    // Kortere vei fra i til j funnet via k
                    avstand[i][j] = avstand[i][k] + avstand[k][j];
                    vei[i][j] = k;
                }
            }
        }
    }
}
```

Tidsforbruk:



Hvorfor virker Floyd?

Floyd-invarianten:  $acstand[i][j]$  vil være lik lengden av den korteste veien fra noden  $i$  til noden  $j$ , som har alle sine indre noder behandlet.



<b>FOR:</b>	<b>ETTER:</b>
$A(i,j)=16$	$A(i,j)=13$
$A(i,k)=5$	-----
$A(k,j)=8$	-----



- <http://csci.biola.edu/math112/shortestPaths.pdf> is a website with nice explanation of dynamic programming



- [Huffman codes](#)



## Oppsummering — datastrukturer

### Grafer

- Dette er den mest generelle datastrukturen — «alt» kan representeres som grafer
- Enkle operasjoner blir kostbare «Finn» er typisk en  $O(n)$  operasjon
- Grafer brukes oftest til kompliserte, men ofte statiske, datastrukturer (her finnes mange unntak)
- DAG (rettet asyklisk graf) er et viktig spesialtilfelle som bl.a. brukes til aktivitetsanalyser og i Javas klassebibliotek
- Trær er et viktig spesialtilfelle av DAG





## GRAFER – Oppsummering-datastrukturer, Forelesning 1 (W10.L1)

### Trær

- Velegnet for dynamiske datastrukturer hvor *ordning* av dataelementene er viktig
- «Finn» er typisk en  $O(\log n)$  operasjon, og det er «SettInn» og «TaUt» også
- I *søketrær* er dataelementene fullstendig ordnet (sortert)
- B-trær er søketrær beregnet på stor dynamikk og data lagret på langsomt medium (som disk)
- Hvis vi ikke trenger ordning ( $>$  og  $<$ ), er hashing raskere enn søketrær
- Rekkefølgen i rekursiv traversering av binærtrær:  
prefix – vsub – infix – hsub – postfix
- En «heap» er ikke et søketre, men en effektiv implementasjon av en prioritetskø optimalisert for å finne minste element
- *Lister* er spesialtilfeller av trær



## NESTE GANG – Oppsummering

### **ALMIRA KARABEG foreleser!** **Vi introduserer NP-komplethet**

- NP-komplethet (kapittel 9.7)

