

Árvores geradoras mínimas

1. Grafos com pesos nas arestas: $G = (V, E)$, $c: E \rightarrow \mathbb{R}$ (usualmente, $c(e) \geq 0$ para toda $e \in E$)
2. Neste capítulo: G será sempre conexo.
3. Queremos: *Árvore geradora* T de G com $c(E(T))$ mínimo (MST: 'minimum spanning tree')

Algoritmos

- ▷ Algoritmo de Prim
- ▷ Algoritmo de Kruskal
- ▷ Algoritmo de Boruvka (vamos omitir)

Definições para AGM-GENERIC(G, c)

- ▷ Suponha que A está contida em uma AGM de (G, c) . Uma aresta $e \in E(G) \setminus A$ é *boa para* A se $A \cup \{e\}$ também está contida em uma AGM de G .
- ▷ $(S, V \setminus S)$ *respeita* $A \subset E(G)$ se $A \cap E(S, V \setminus S) = \emptyset$.

Propriedade 1. $G = (V, E)$ grafo conexo, $c: E \rightarrow \mathbb{R}$, $A \subset E$ contida em alguma AGM de (G, c) . Seja $(S, V \setminus S)$ um corte que respeita A . Se e tem peso mínimo dentre todas as arestas em $E(S, V \setminus S)$, então e é boa para A .

AGM-GENERICO(G, c)

1. $A \leftarrow \emptyset$
2. **enquanto** A não gera uma AG
3. **faça** encontre uma boa aresta $e = \{u, w\}$ para A
4. $A \leftarrow A \cup \{e\}$
5. **devolva** A

Algoritmo de Kruskal

- ▷ Escolhemos para e em $\text{AGM-GENERIC}(G, c)$ a aresta de menor custo dentre aquelas arestas que conectam componentes distintos de $(V(G), A)$. (Note que e é uma aresta boa.)

Correção decorre da Propriedade 1.

AA/prof. Coelho: propriedade da escolha gulosa!

[**Gulosos podem ter problemas:** objetos de volume 0.1, 0.5, e 0.5 e razão custo/volume 1, $1 - \epsilon$, e $1 - \epsilon$; mochila de volume 1]

Algoritmo de Kruskal, implementação

1. Ordene as arestas de G de forma que $c(e_1) \leq \dots \leq c(e_m)$
2. **faça** $A \leftarrow \emptyset$
3. **para cada** $i = 1, \dots, m$, **faça**
4. **se** $(V(G), A \cup \{e_i\})$ é acíclico, **então** $A \leftarrow A \cup \{e_i\}$
5. **devolva** $(V(G), A)$

Algoritmo de Kruskal, implementação (cont.)

1. Ordenação de $E(G)$: podemos usar ... ($O(m \log m) = O(m \log n)$)
2. Como saber se $(V(G), A \cup \{e_i\})$ é acíclico?
 - ▶ Algoritmos e estruturas de dados para a “evolução” de partições de conjuntos (“*Union-Find*”): suponhamos que temos as funções $UFfind(u, v)$ e $UFunion(u, v)$.

Programa 20.5, Algoritmo de Kruskal

```
void GRAPHmstE(Graph G, Edge mst[])
{
    int i, k; Edge a[maxE];
    int E = GRAPHedges(a, G);
    sort(a, 0, E-1);
    UFinit(G->V);
    for (i = 0, k = 0; i < E && k < G->V-1; i++)
        if (!UFfind(a[i].v, a[i].w))
            {
                UFunion(a[i].v, a[i].w);
                mst[k++] = a[i];
            }
}
```

Algoritmos e EDs para Union-Find

Queremos `UFfind(u,v)` e `UFunction(u,v)`.

Problema: Suponha que recebemos arestas $e_i = (p_i, q_i)$ ($0 \leq i < M$) com $0 \leq p_i, q_i < N$, e um par (p, q) ($0 \leq p, q < N$). Queremos saber se p e q estão no mesmo componente conexo do grafo sobre $0, \dots, N-1$ com arestas e_1, \dots, e_M . Fazemos

```
for(i = 0; i < M; i++) UFunction(p[i],q[i]);
```

e chamamos `UFfind(p,q)`.

Programa 1.1, Union-Find (Quick-find)

```
/* Este programa gera uma floresta geradora */
#include <stdio.h>
#define N 10000
main()
{ int i, p, q, t, id[N];
  for (i = 0; i < N; i++) id[i] = i;
  while (scanf("%d %d\n", &p, &q) == 2)
  {
    if (id[p] == id[q]) continue;
    for (t = id[p], i = 0; i < N; i++)
      if (id[i] == t) id[i] = id[q];
    printf(" %d %d\n", p, q);
  }
}
```

Exemplo para union-find

p: 3 4 8 2 5 2 5 7 4 5 0 6
q: 4 9 0 3 6 9 9 3 8 6 2 1

Programa 1.2, Union-Find (Quick-union)

```
/* Este programa gera uma floresta geradora */
#include <stdio.h>
#define N 10000
main()
{ int i, p, q, t, id[N];
  for (i = 0; i < N; i++) id[i] = i;
  while (scanf("%d %d\n", &p, &q) == 2) {
    for (i = p; i != id[i]; i = id[i]) ;
    for (j = q; j != id[j]; j = id[j]) ;
    if (i == j) continue;
    id[i] = j;
    printf(" %d %d\n", p, q);
  }
}
```

Programa 1.3, Union-find (Quick-union com pesos)

```
#define N 10000
main()
{ int i, j, p, q, id[N], sz[N];
  for (i = 0; i < N; i++) { id[i] = i; sz[i] = 1; }
  while (scanf("%d %d\n", &p, &q) == 2) {
    for (i = p; i != id[i]; i = id[i]) ;
    for (j = q; j != id[j]; j = id[j]) ;
    if (i == j) continue;
    if (sz[i] < sz[j])
      { id[i] = j; sz[j] += sz[i]; }
    else { id[j] = i; sz[i] += sz[j]; }
    printf(" %d %d\n", p, q);
  }
}
```

Quick-union com pesos

Propriedade 2 (Propriedade 1.3). *Seja F uma floresta computada pelo Programa 1.3 (quick-union com pesos). Se x pertence a uma árvore com i vértices, então a sua distância à raiz dessa árvore é no máximo $\log_2 i$.*

Prova. (Esboço) Provamos que esta propriedade se preserva ao unirmos duas árvores em F . Suponha que estas duas árvores têm $i \leq j$ vértices. Temos

$$1 + \log_2 i = \log_2(i + i) \leq \log_2(i + j),$$

e o resultado segue. □

Conseqüência: complexidade do Programa 1.3 é $O(M \log N)$. Há algoritmos para union-find *mais* eficientes! (Mas não veremos isto.)

Programa 20.5 (Kruskal), Complexidade

Propriedade 3 (Propriedade 20.9). *Considere o Programa 20.5, e suponha que implementamos os algoritmos de union-find com quick-union com pesos e que as arestas de G são ordenadas por algum algoritmo de complexidade $O(m \log m)$. Então a complexidade do Programa 20.5 (Kruskal) será $O(m \log n)$.*

Observação: exemplo básico de algoritmo guloso (“propriedade da escolha gulosa”). “Matróides”

Programa 20.5 (Kruskal), Complexidade prática

1. quicksort()
2. Pesos inteiros: algoritmos de ordenação linear
3. Quick-union com pesos e 'compressão de caminhos' (não definido): complexidade $O(m \log^* n)$, onde

$$\log^* n = \min\{i \geq 0 : \log_2^{(i)} n \leq 1\}.$$

($\log^* 2 = 1$, $\log^* 2^2 = 2$, $\log^* 2^{2^2} = 3$, $\log^* 2^{2^{2^2}} = \log^* 65536 = 4$, e $\log^* 2^{65536} = 5$, ...)

4. Fila de prioridade (primeira prioridade: aresta mais barata)

AGMs no Stanford GraphBase

▷ `miles_span`