

# PB165 – Grafy a sítě

## Kostry grafu

- Úvod
- Budování stromu v grafu
- Průchod grafem
  - Průchod do šířky
  - Průchod do hloubky
- Minimální kostra grafu
  - Primův algoritmus
  - Kruskalův algoritmus

## Definice

*Stromem v grafu  $G$  rozumíme podgraf grafu  $G$ , který je stromem.*

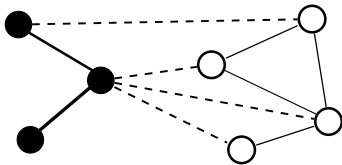
*Hrany a vrcholy, které do tohoto stromu náleží, nazýváme stromové.*

*V opačném případě se hrana nazývá nestromová.*

*Hranu, jejíž jeden vrchol je součástí stromu  $T$  v neorientovaném grafu, budeme značit jako okrajovou hranu stromu  $T$ .*

*Je-li graf orientovaný, značíme hranu jako okrajovou, pokud je součástí stromu  $T$  její počáteční vrchol.*

**Obrázek:** Strom v grafu je vyznačen plnými vrcholy a tučnými hranami, okrajové hrany čárkovaně.



## Věta

*Je-li  $G$  graf a  $T$  strom v  $G$ , potom graf vzniklý z  $T$  přidáním jeho libovolné okrajové hrany je také stromem.*

## Důkaz.

Jelikož hrana má jeden ze svých koncových vrcholů v  $T$ , existuje cesta z přidaného vrcholu do všech vrcholů  $T$  a graf zůstává spojitý.

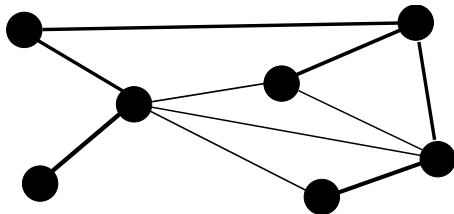
Přidaná hrana má mezi vrcholy stromu  $T$  zároveň nejvýše jeden vrchol. Nemůže tedy žádným způsobem vzniknout cyklus a graf zůstává i acyklický, tedy strom. □

## Definice

*Kostra grafu  $G$  je takový strom  $T$  v grafu  $G$ , pro který platí  $V(T) = V(G)$ .  
(vrcholy v  $T$  a v  $G$  jsou totožné)*

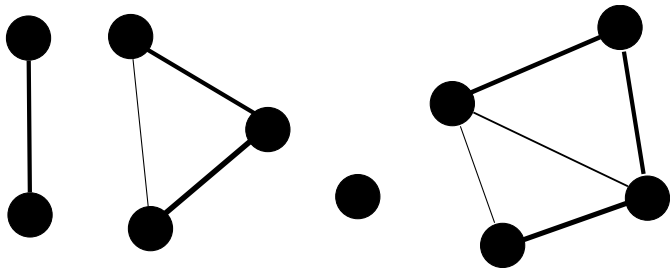
- Graf může mít více než jednu kostru.
- Každý acyklický podgraf grafu  $G$  je obsažen v alespoň jedné kostře grafu  $G$ .

**Obrázek:** Kostra je vyznačena tučnými hranami.



# Kostrá komponent grafu

Graf může mít kostru zřejmě jen v případě, že je souvislý. Pokud souvislý není, mohou ale mít kostru jeho komponenty souvislosti. Kostrá nesouvislého grafu je tedy lesem, nikoliv stromem, přičemž každý jeho strom je kostrou jedné komponenty grafu.



# Budování stromu v grafu

Vstupem algoritmu je graf  $G$  a jeho vrchol  $v$ . Výstupem je graf s očíslovanými (přirozenými čísly ohodnocenými) vrcholy  $1, \dots, n$ .

inicializuj strom  $T$  jako vrchol  $v$ .

Nastav počítadlo vrcholů na 1 a očíslej vrchol  $v$ ,

Dokud strom  $T$  neobsahuje všechny vrcholy komponenty, které je podgrafem:

Vyber okrajovou hranu  $e$ .

Nechť  $u$  je její vrchol, který není součástí stromu.

Přidej vrchol  $u$  a hranu  $e$  do stromu  $T$ .

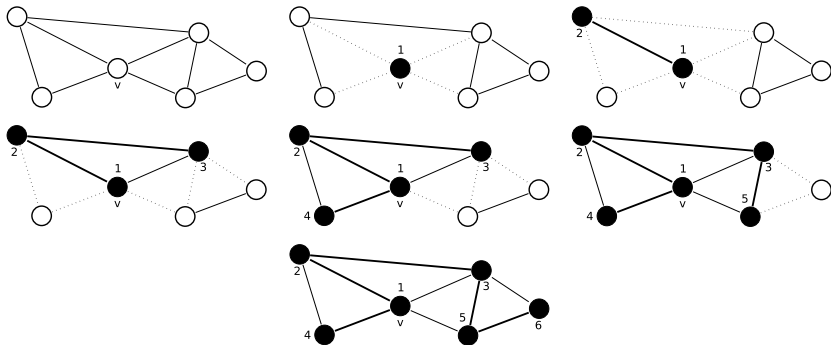
Zvyš hodnotu počítadla vrcholů o 1.

Očíslej vrchol  $u$ .

Vrať strom  $T$ .

# Budování stromu v grafu – příklad

**Obrázek:** Růst stromu. Výstupní strom  $T$  je vyznačen tučně, okrajové hrany čárkovaně.



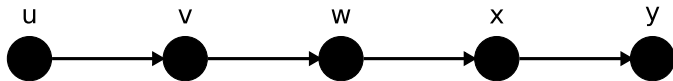


# Budování stromu v grafu – vlastnosti

- Výběr okrajové hrany musí být proveden podle deterministického pravidla, aby výstup byl jednoznačný.
- Hranám je přidělena priorita a do grafu je přidána vždy ta s prioritou nejvyšší.
- Je-li algoritmus spuštěn z počátečního vrcholu  $v$ , strom  $T$  složený z očíslovaných vrcholů a stromových hran je kostrou komponenty grafu  $G$ , jíž je vrchol  $v$  součástí.
- Graf je spojitý, právě když algoritmus budování stromu připojí všechny vrcholy tohoto grafu.

# Budování stromu v orientovaném grafu

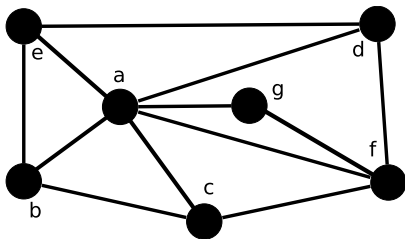
Algoritmus budování stromu v orientovaném grafu je stejný jako v případě grafu neorientovaného. Výstupní stromy se ovšem mohou lišit počtem vrcholů v závislosti na tom, který vrchol je vybrán jako počáteční.



Výstup algoritmu budování stromu v orientovaném grafu na obrázku se bude lišit v závislosti na vybraném počátečním vrcholu.

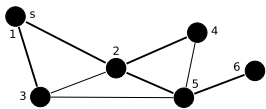
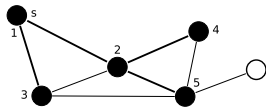
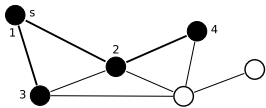
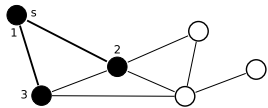
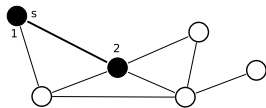
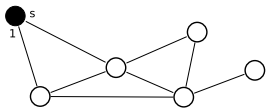
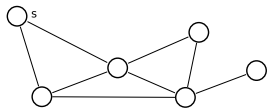
- 1 Nakreslete výstup algoritmu budování stromu v grafu, je-li vstupem graf na obrázku. Priorita hran je určena lexikografickým pořadím sestupně (lexikograficky menší hrana má vyšší prioritu) a výpočet začíná ve vrcholu:

- 1 a
- 2 c



- BFS (Breadth-First Search)
- Předpokládáme, že vstupem je souvislý neorientovaný graf.
- Slouží k prohledání a navštívení všech vrcholů grafu.
- Vrcholy jsou navštěvovány v pořadí podle vzdálenosti od počátečního vrcholu.
- Nalezne nejkratší cestu z počátečního vrcholu do všech ostatních.
- Při průchodu grafem je budován strom cest do všech jeho vrcholů.
- Pro implementaci algoritmu se používá fronta.

# Průchod do šířky – příklad



# Algoritmus průchodu do šířky

Inicializuj strom  $T$  vrcholem  $s$ .

Nastav  $\text{dist}[s] = 0$ ,  $\text{dist}[x] = -1$  pro  $x \neq s$ .

Inicializuj frontu vrcholů jako prázdnou a vlož  $s$ .

Inicializuj počítadlo vrcholů na 1 a označ jím vrchol  $s$ .

Dokud jsou ve frontě nějaké vrcholy, opakuj:

    Z počátku fronty odeber vrchol  $w$ .

    Dokud neprojdeme všechny hrany  $e$  z vrcholu  $w$  do  $x$ , opakuj:

        Je-li  $x$  neočíslovaný:

            Zvyš počítadlo vrcholů o 1.

            Očísluj  $x$ .

            Nastav  $\text{dist}[x] = \text{dist}[w] + 1$ .

            Přidej  $x$  na konec fronty.

            Přidej vrchol  $x$  a hranu  $e$  do  $T$ .

Vrať strom  $T$ .

## Definice

Nechť  $u, v$  jsou vrcholy v grafu  $G$ . Vzdálenost vrcholů  $u, v$  (počet hran na nejkratší cestě mezi těmito vrcholy) budeme značit  $\delta(u, v)$ . Neexistuje-li cesta mezi těmito vrcholy, klademe  $\delta(u, v) = \infty$ .

## Věta

*Po skončení algoritmu BFS s počátečním vrcholem  $s$  na grafu  $G$  jsou očíslovány všechny vrcholy dosažitelné z  $s$  a v poli `dist` jsou hodnoty  $\delta(s, v)$ .*

Intuitivně:

- nejprve projdeme všechny vrcholy, které mají od  $s$  vzdálenost 1
- pak postupně procházíme vrcholy se vzdáleností 2, 3, ...
- a odpovídajícím způsobem se nastavuje `dist`

Každou hranu "projdeme" právě jednou a všechny vrcholy také navštívíme právě jednou. Při vhodné implementaci fronty, která umožňuje přidávání a odebírání vrcholů v konstantním čase, je tedy časová složitost BFS  $O(|V| + |E|)$ .

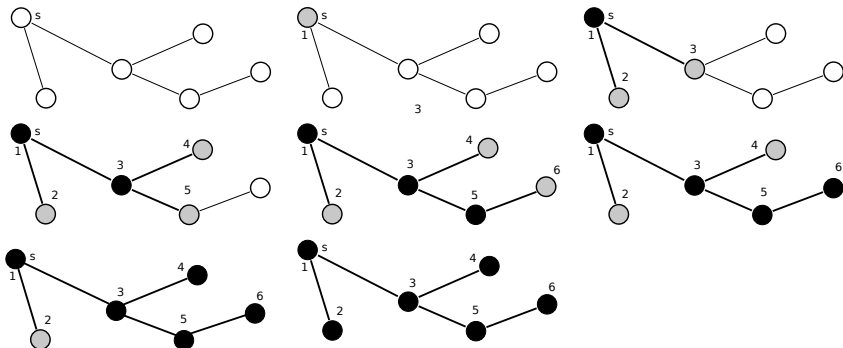
## Poznámka

Prezentovaný algoritmus lze snadno upravit tak, aby kromě výpočtu vzdálenosti od počátečního vrcholu  $s$  vypočítal i jeho předchůdce na nejkratší cestě z  $s$ .



- DFS – Depth First Search
- Namísto postupného procházení vrcholů od nejbližších ke kořeni postupuje algoritmus do hloubky – dokud je to možné, vybere vždy hranu vedoucí dále z vrcholu, do kterého právě vstoupil. Poté se vrací stromem ke kořenu – "backtrackuje".
- Algoritmus i jeho implementace velice podobné BFS – stejná časová složitost.
- Projde všemi vrcholy grafu.
- Vstupem je rovněž neorientovaný souvislý graf
- Algoritmus ale nenalezne nejkratší cesty do vrcholů.
- Algoritmus je vhodnější pro prohledávání stavových prostorů a heuristiky.
- K implementaci se používá zásobník.

# Průchod do hloubky – příklad



- vrchol zešedne, když je očíslován a přidán na zásobník
- vrchol zčerná, když je vybrán ze zásobníku

Zjednodušená verze algoritmu pro průchod stromem

Inicializuj strom  $T$  vrcholem  $s$ .

Inicializuj zásobník vrcholů jako prázdný a vlož  $s$ .

Inicializuj počítadlo vrcholů na 1 a označ jím vrchol  $s$ .

Dokud jsou v zásobníku nějaké vrcholy, opakuj:

    Z vrcholu zásobníku odeber vrchol  $w$ .

    Dokud neprojdeme všechny hrany  $e$  z vrcholu  $w$  do  $x$ , opakuj:

        Je-li  $x$  neočíslovaný:

            Zvyš počítadlo vrcholů o 1.

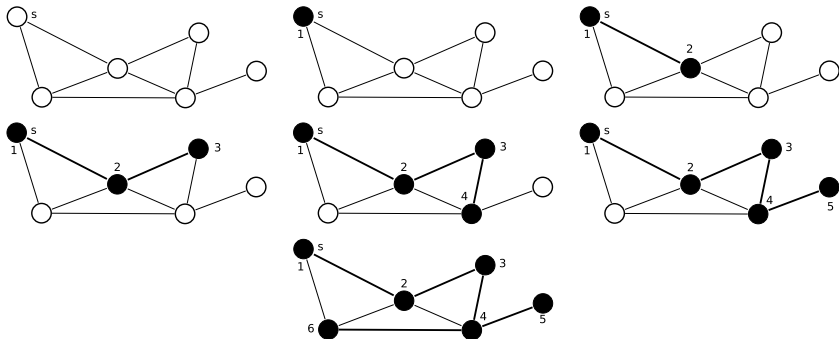
            Očísluj  $x$ .

            Přidej  $x$  na vrchol zásobníku.

            Přidej vrchol  $x$  a hranu  $e$  do  $T$ .

Vrať strom  $T$ .

# Průchod do hloubky – příklad



- vrchol zčerná, když je poprvé vybrán ze zásobníku a očíslován

# Algoritmus průchodu grafu do hloubky

Obecná verze algoritmu pro průchod grafem

- do zásobníku vkládáme kromě vrcholu  $i$  jeho předchůdce

Inicializuj počítadlo vrcholů na 0.

Inicializuj zásobník vrcholů jako prázdný a vlož  $(s, \text{nil})$ .

Dokud jsou v zásobníku nějaké vrcholy, opakuj:

    Z vrcholu zásobníku odeber  $(w, pw)$ .

    Je-li  $w$  neočíslovaný:

        Přidej vrchol  $w$  do stromu  $T$ .

        Je-li  $pw \neq \text{nil}$ : (platí pro všechny vrcholy kromě  $s$ )

            Přidej hranu z vrcholu  $pw$  do  $w$  do stromu  $T$ .

        Zvyš počítadlo vrcholů o 1.

        Očísluj  $w$ .

        Dokud neprojdeme všechny hrany z  $w$  do  $x$ , opakuj:

            Je-li  $x$  neočíslovaný:

                Přidej  $(x, w)$  na vrchol zásobníku.

Vrať strom  $T$ .

- 1 Pro graf z předchozího cvičení a počáteční vrchol  $b$  nakreslete výstup včetně očíslování
  - 1 průchodu do šířky.
  - 2 průchodu do hloubky.
- 2 Charakterizujte grafy, jejichž výstupní strom včetně očíslování je shodný v případě průchodu do šířky i do hloubky.
- 3 Upravte algoritmus BFS (DFS), aby u každého vrcholu uložil i jeho předchůdce na cestě z počátečního vrcholu.

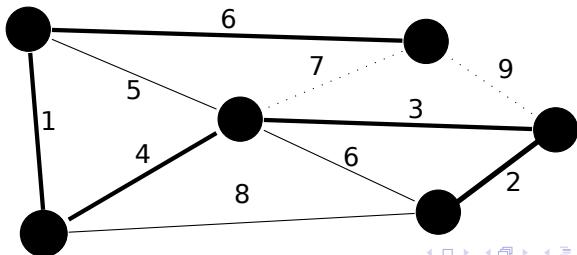
# Minimální kostra grafu

## Definice

*Nechť  $G$  je souvislý graf s ohodnocenými hranami. Kostra grafu  $G$ , jejíž součet ohodnocení všech hran je nejnižší, se nazývá minimální kostra grafu  $G$ .*

- Nalezení nejlevnější, ale neredundantní, počítačové či např. elektrické sítě spojující všechny koncové a aktivní prvky, resp. přípojná místa.

**Obrázek:** Minimální kostra je vyznačena tučně.



- Hledání minimální kostry.
- Neprohledává systematicky všechny kostry grafu.
- Začíná v libovolném vrcholu a buduje strom.
- Nejvyšší prioritu mají hrany s nejnižším ohodnocením.
- Stále existuje jen jedna komponenta minimální kostry, která postupně roste.
- Složitost závisí na datové struktuře ukládající okrajové hrany:

Matice sousednosti  $\mathcal{O}(V^2)$

Binární halda  $\mathcal{O}(E \log(V))$

Fibonacciho halda  $\mathcal{O}(E + V \log(V))$



Vyber libovolný vrchol  $s$  vstupního grafu.  
Inicializuj výstupní strom  $T$  vrcholem  $s$ .  
Inicializuj množinu okrajových hran jako prázdnou.  
Dokud  $T$  neobsahuje všechny vrcholy:  
    Aktualizuj množinu okrajových hran.  
    Nechť  $e$  je okrajová hrana s nejnižším ohodnocením  
        a její koncový vrchol  $v$  nepatřící do  $T$ .  
    Přidej vrchol  $v$  a hranu  $e$  do stromu  $T$ .  
Vrať strom  $T$ .

## Věta

*Výstupní strom  $T_k$  vytvořený  $k$  iteracemi Primova algoritmu je podstromem minimální kostry grafu.*

## Důkaz.

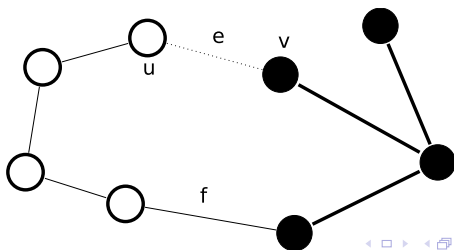
Indukcí přes  $k$ :

- 1 Pro  $k = 0$  patří do grafu jen vrchol  $s$ .
- 2 Nechť  $T_k$  je podstromem minimální kostry  $T$  a strom  $T_{k+1}$  vznikne přidáním hrany  $e$  s minimálním ohodnocením, jejíž vrchol  $v$  patří do  $T_k$  a  $u$  nikoliv.

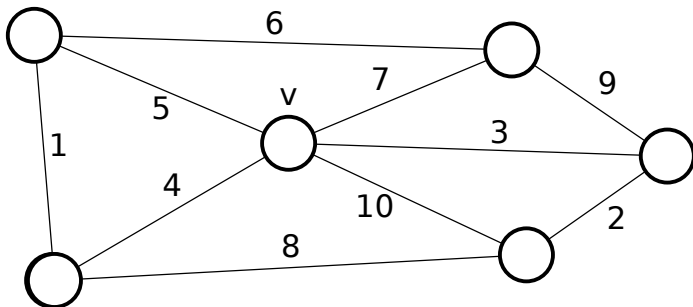


## Důkaz – pokračování

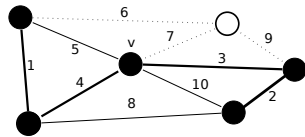
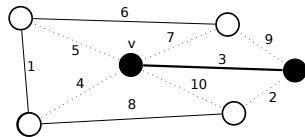
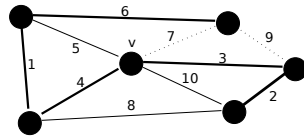
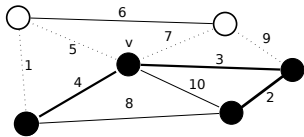
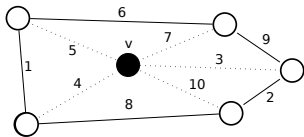
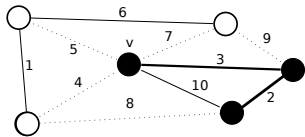
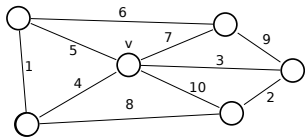
Pokud  $T$  obsahuje hranu  $e$ , je  $T_{k+1}$  podstromem minimální kostry. V případě, že hrana  $e$  do minimální kostry nepatří, existuje v grafu  $T + e$  (minimální kostra s přidanou hranou  $e$ ) cyklus hranou  $e$  procházející. Nechť  $f$  je první hrana na "delší" cestě mezi vrcholy  $u, v$  taková, že nepatří do  $T_k$ . Potom je i  $f$  okrajová hrana stromu  $T_k$ , ale má nižší prioritu (tudíž vyšší ohodnocení) než hrana  $e$ . Nahradíme-li tedy v  $T$  hranu  $f$  hranou  $e$ , celková váha se nezvýší a vzniklá kostra bude minimální.



# Primův algoritmus – příklad



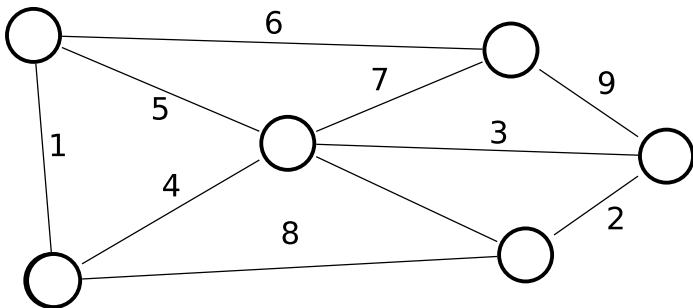
# Primův algoritmus – příklad



- Druhý algoritmus pro hledání minimální kostry grafu.
- Nepostupuje cestou budování stromu, naopak vzniká les.
- Přidává hrany seřazené vzestupně podle jejich ohodnocení.
- Při použití vhodných datových struktur časová složitost  $\mathcal{O}(E \log(V))$ .

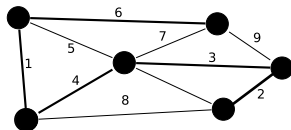
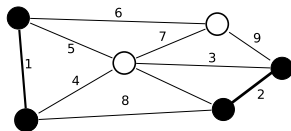
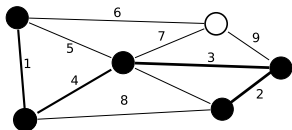
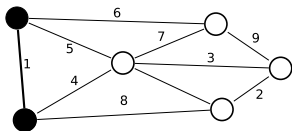
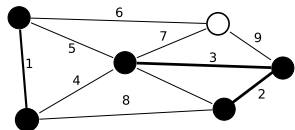
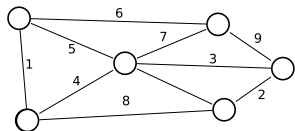
Setříd' hrany grafu  $G$  vzestupně podle ohodnocení.  
Inicializuj seznam komponent souvislosti všemi vrcholy.  
Dokud je ve výstupním stromu  $T$  více než 1 komponenta:  
    Vyber hranu s nejnižším ohodnocením, která spojuje  
        vrcholy ležící v různých komponentách.  
    Přidej tuto hranu do výstupního stromu  $T$ .  
    Aktualizuj seznam komponent.  
Vrať strom  $T$ .

# Kruskalův algoritmus – příklad

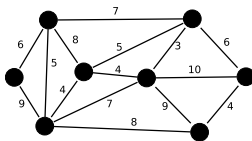




# Kruskalův algoritmus – příklad



- 1 Na graf na obrázku aplikujte některý z algoritmů hledání minimální kostry.



- 2 Graf na obrázku představuje komunikační síť, kde ohodnocení hran udává pravděpodobnost nechybovosti linky. Pravděpodobnost nechybové cesty v grafu je součinem pravděpodobností všech linek na trase. Najděte nejspolehlivější cestu z  $s$  do  $t$ .

