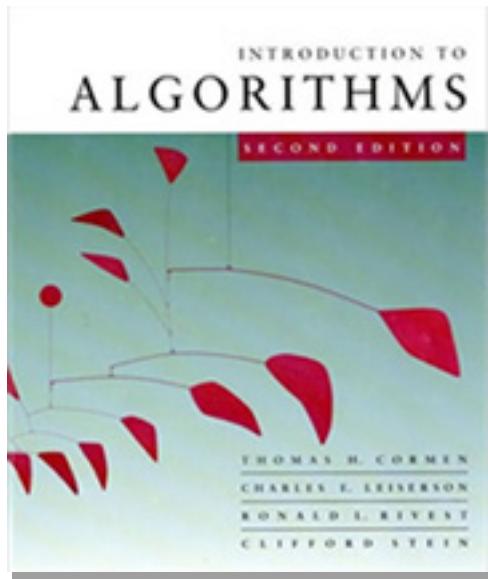


Algoritmalařa Giriş

6.046J/18.401J

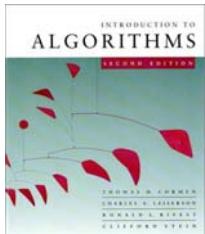


Ders 17

En kısa yollar I

- En kısa yolların özellikleri
- Dijkstra algoritması
- Doğruluk
- Çözümleme
- Enine arama

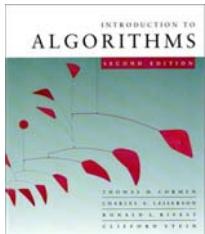
Prof. Erik Demaine



Grafiklerde yollar

$w : E \rightarrow \mathbb{R}$ kenar-ağırlık fonksiyonu olan bir $G = (V, E)$ yönlendirilmiş grafiği olduğunu düşünün. Yolun **ağırlığı** olan $p = v_1 \rightarrow v_2 \rightarrow \cdots \rightarrow v_k$

$$w(p) = \sum_{i=1}^{k-1} w(v_i, v_{i+1})$$
 olarak tanımlanır.

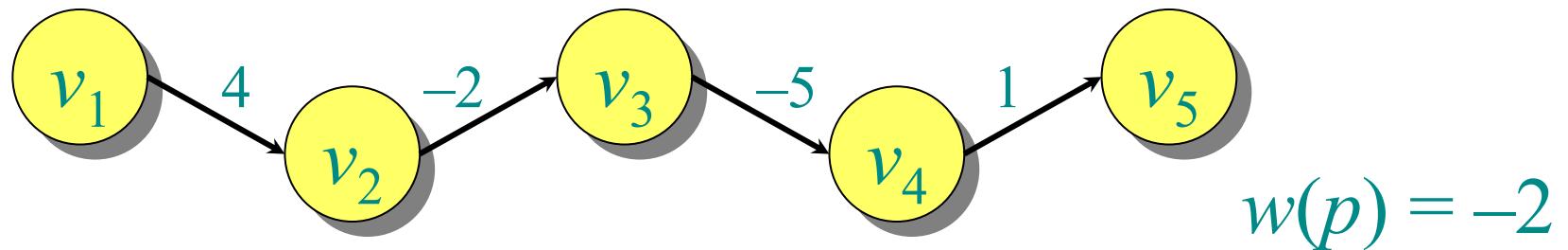


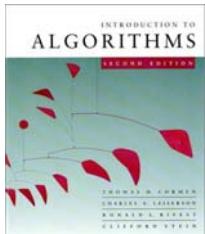
Grafiklerde yollar

$w : E \rightarrow \mathbb{R}$ kenar-ağırlık fonksiyonu olan bir $G = (V, E)$ yönlendirilmiş grafiği olduğunu düşünün. Yolun **ağırlığı** olan $p = v_1 \rightarrow v_2 \rightarrow \cdots \rightarrow v_k$

$$w(p) = \sum_{i=1}^{k-1} w(v_i, v_{i+1}) \text{ olarak tanımlanır.}$$

Örnek:





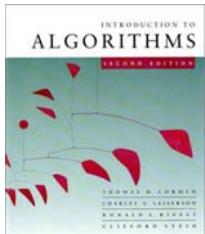
En kısa yollar

u' dan v' ye en kısa yol, u' dan v' ye en az ağırlıklı yoldur.

u' dan v' ye en kısa yolun ağırlığı

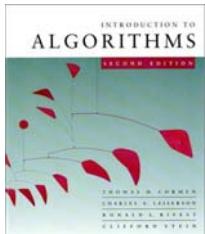
$\delta(u, v) = \min\{w(p)$ olarak tanımlanır: p , u dan v ye bir yoldur $\}$.

Not: u' dan v' bir yol yoksa $\delta(u, v) = \infty$



En uygun altyapı

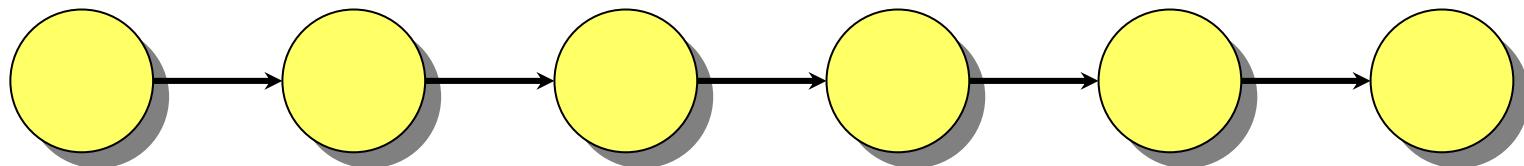
Teorem. En kısa yolun alt yolu, bir en kısa yoldur.

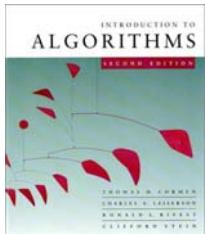


En uygun altyapı

Teorem. En kısa yolun alt yolu, bir en kısa yoldur.

Kanıt. Kes ve yapıştır:

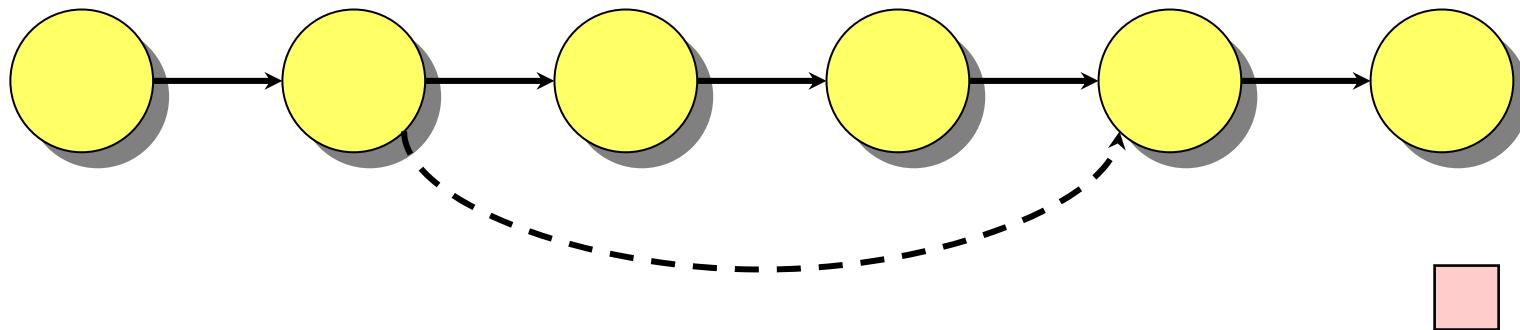


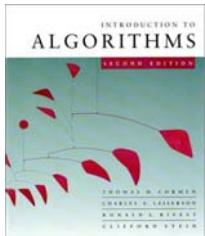


En uygun altyapı

Teorem. En kısa yolun alt yolu, bir en kısa yoldur.

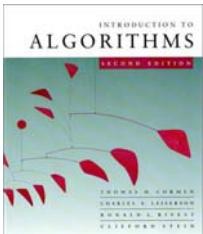
Kanıt. Kes ve yapıştır:





Üçgen eşitsizliği

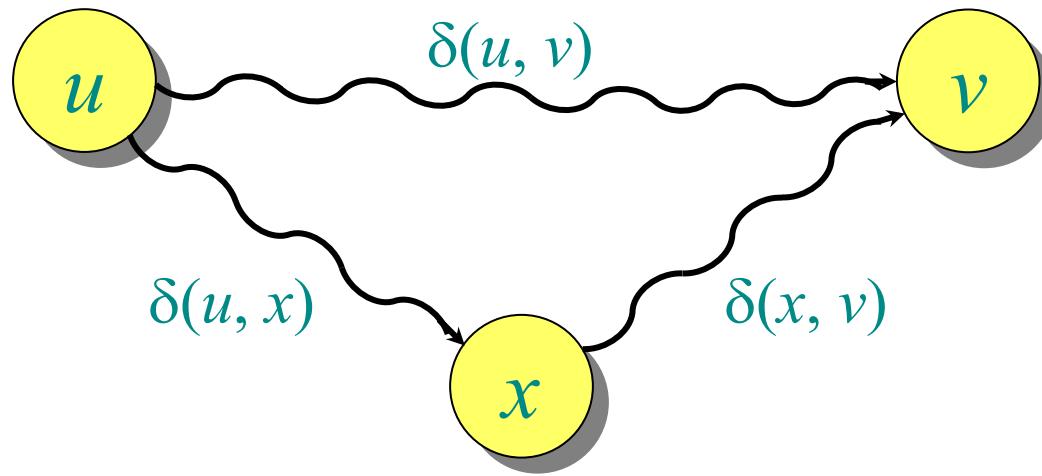
Teorem. Tüm $u, v, x \in V$ ler için,
 $\delta(u, v) \leq \delta(u, x) + \delta(x, v)$.

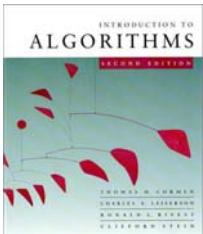


Üçgen eşitsizliği

Teorem. Tüm $u, v, x \in V$ ler için,
 $\delta(u, v) \leq \delta(u, x) + \delta(x, v)$.

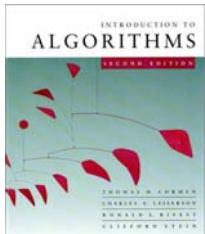
Kanıt.





En kısa yolların iyi tanımlanırlığı

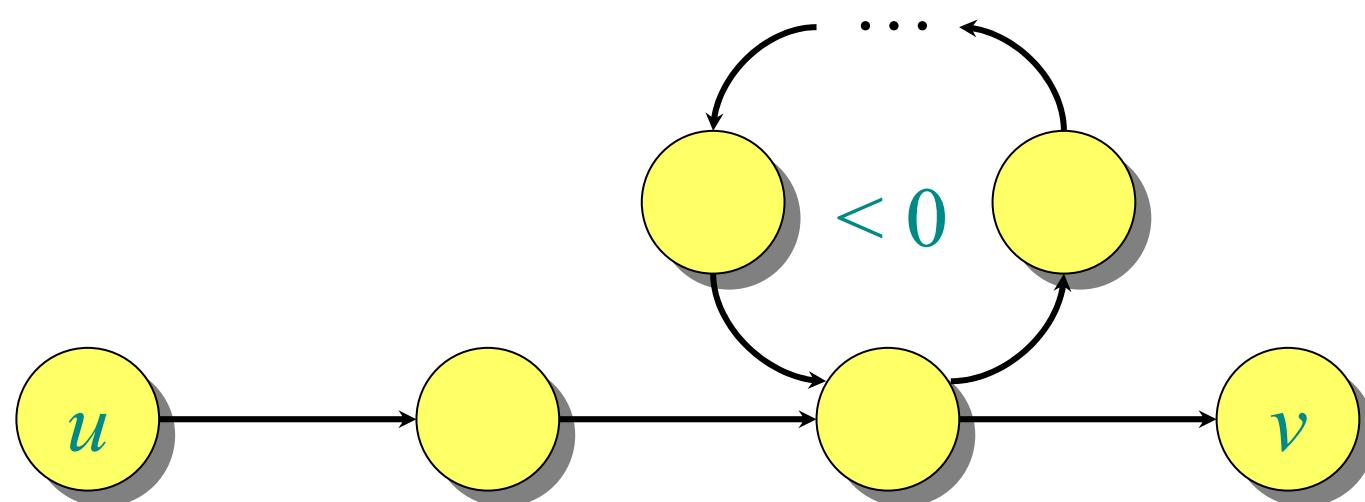
Bir G grafiği negatif ağırlık döngüsü içeriyorsa, bazı en kısa yollar var olmayabilir.

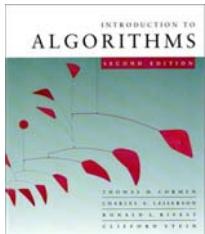


En kısa yolların iyi tanımlanırlığı

Bir G grafiği negatif ağırlık döngüsü içeriyorsa, bazı en kısa yollar var olmayabilir.

Örnek:





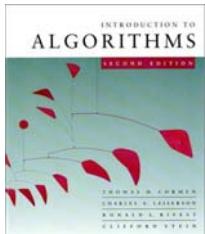
Tek-kaynaklı en kısa yollar

Problem. $s \in V'$ deki verilen bir kaynak köşeden, tüm $v \in V$ ler için, $\delta(s, v)$ en kısa yol ağırlıklarını bulun.

Tüm $w(u, v)$ kenar ağırlıkları *eksi* değilse bütün en kısa yol ağırlıklarının olması gereklidir.

Fikir: Açgözülü.

1. s' den başlayan ve S içindeki tüm köşelere olan en kısa yol uzunlukları bilinen köşelerin kümesini koru.
2. Her adımda S ' ye, s' ye olan uzaklık tahmini en az olan $v \in V - S$ köşesine ekle.
3. v' ye bitişik köşelerin uzaklık tahminlerini güncelle.



Dijkstra algoritması

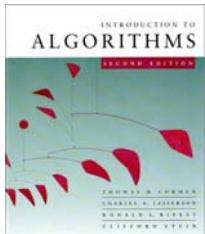
$d[s] \leftarrow 0$

(her) **for** each $v \in V - \{s\}$ (için)

(yap) **do** $d[v] \leftarrow \infty$

$S \leftarrow \emptyset$

$Q \leftarrow V$ ▷ Q , $V - S$ 'yi koruyan bir öncelikli sıradır.



Dijkstra algoritması

$d[s] \leftarrow 0$

(her) **for** each $v \in V - \{s\}$ (için)

(yap) **do** $d[v] \leftarrow \infty$

$S \leftarrow \emptyset$

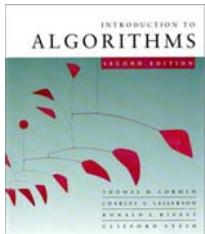
while $Q \neq \emptyset$ (-iken)

(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(Q)$ (en azı çıkar)
 $S \leftarrow S \cup \{u\}$

(her) **for** each $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eğer) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$



Dijkstra algoritması

$d[s] \leftarrow 0$

(her) **for** each $v \in V - \{s\}$ (için)

(yap) **do** $d[v] \leftarrow \infty$

$S \leftarrow \emptyset$

$Q \leftarrow V$ ▷ Q is a priority queue maintaining $V - S$

while $Q \neq \emptyset$ (-iken)

(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(Q)$ (en azı çıkar)

$S \leftarrow S \cup \{u\}$

(her) **for** each $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

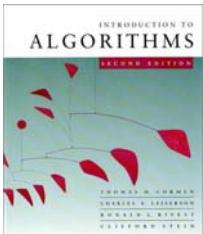
(yap eğer) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$

*Gevşeme
Adımı*

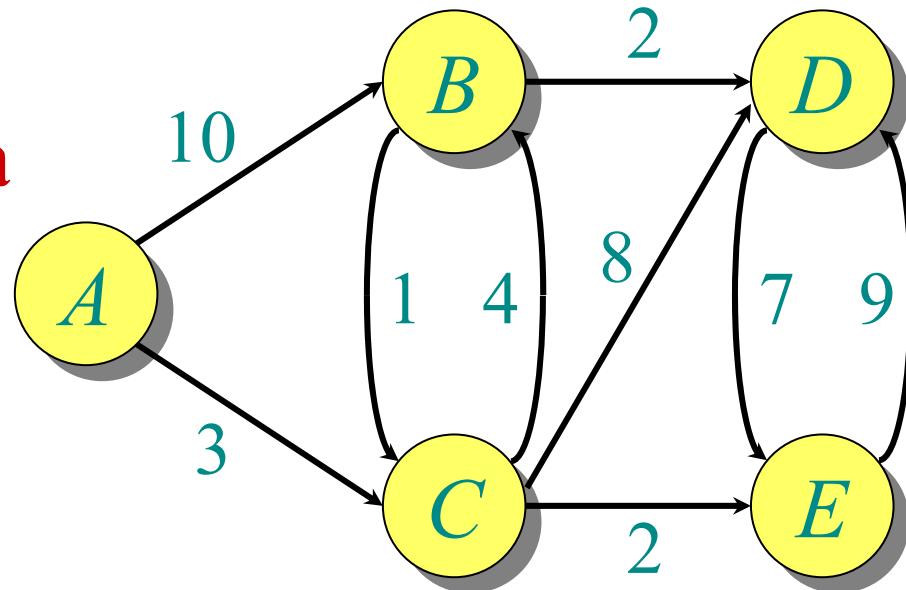


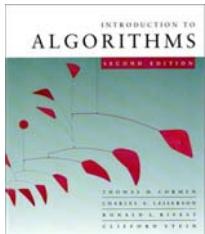
Implicit DECREASE-KEY (azaltılmış anahtar)



Dijkstra algoritmasına örnek

Eksi olmayan
kenar ağırlıklarıyla
grafik:

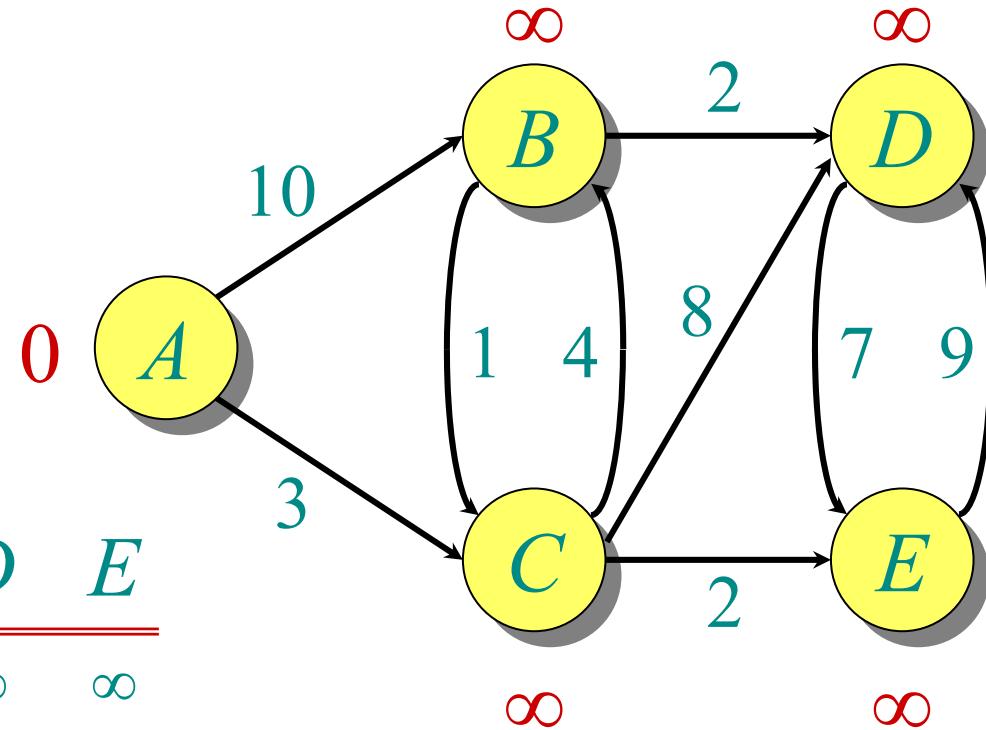




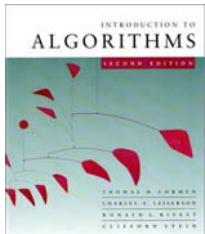
Dijkstra algoritmasına örnek

İlklenendirme:

$$Q: \begin{array}{ccccc} A & B & C & D & E \\ \hline 0 & \infty & \infty & \infty & \infty \end{array}$$



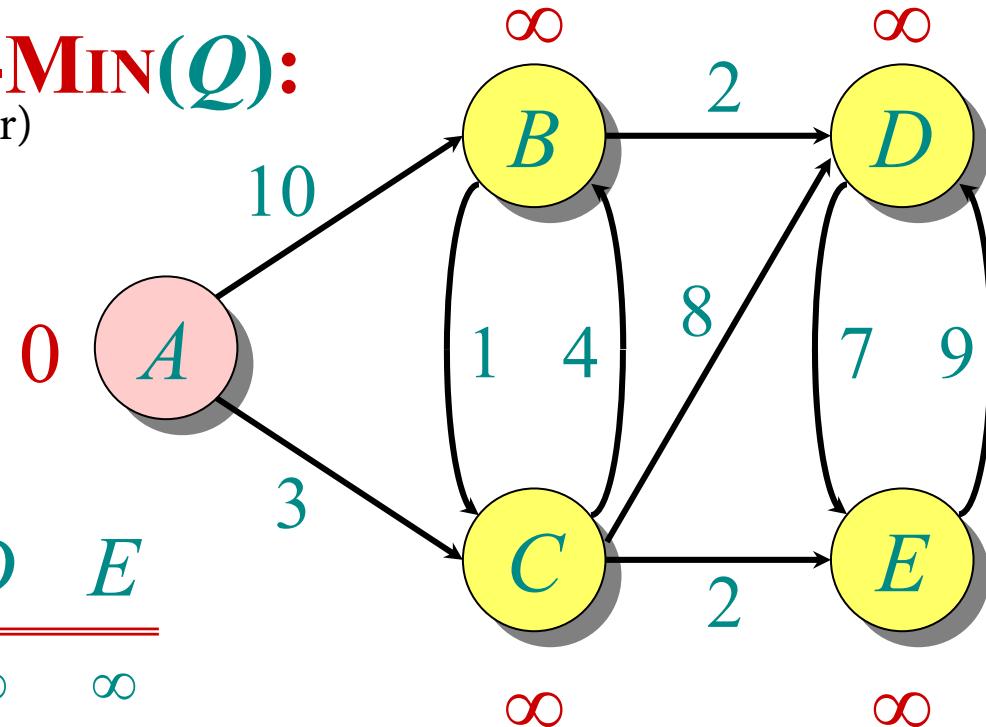
$$S: \{\}$$



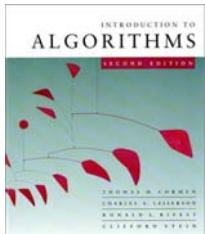
Dijkstra algoritmasına örnek

“ A ” $\leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(Q)$:
(en azı çıkar)

$Q:$	A	B	C	D	E
	0	∞	∞	∞	∞

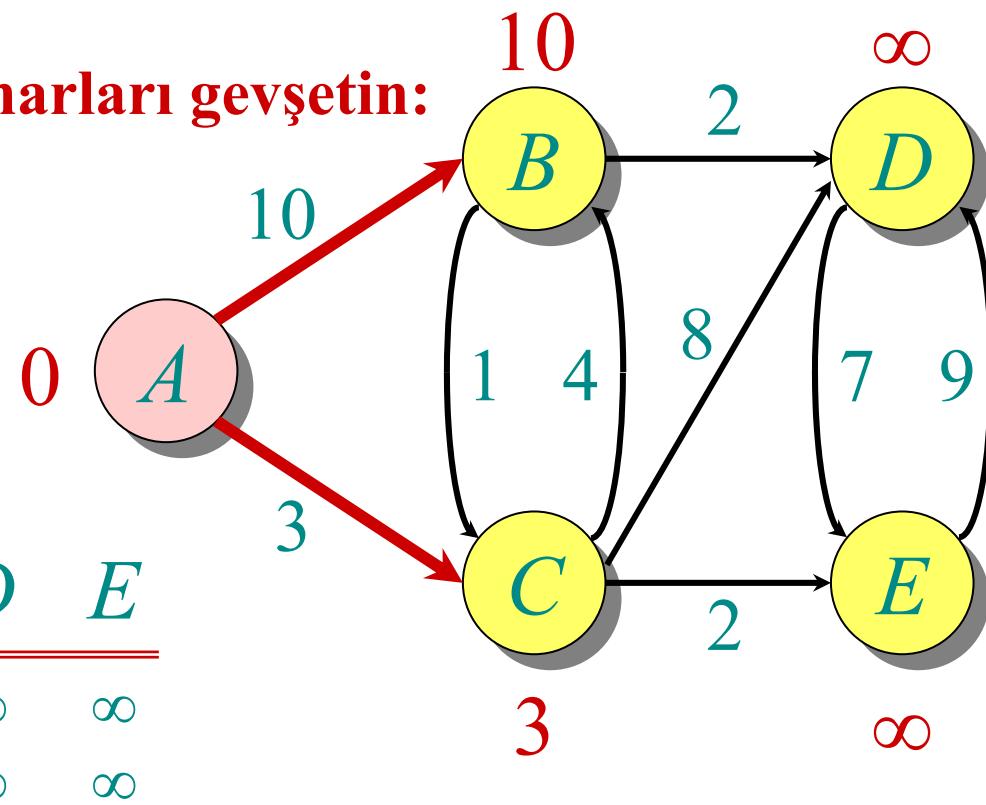


$S: \{ A \}$

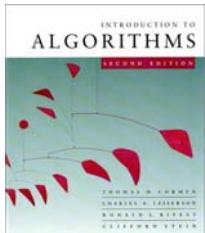


Dijkstra algoritmasına örnek

A'dan ayrılan tüm kenarları gevşetin:



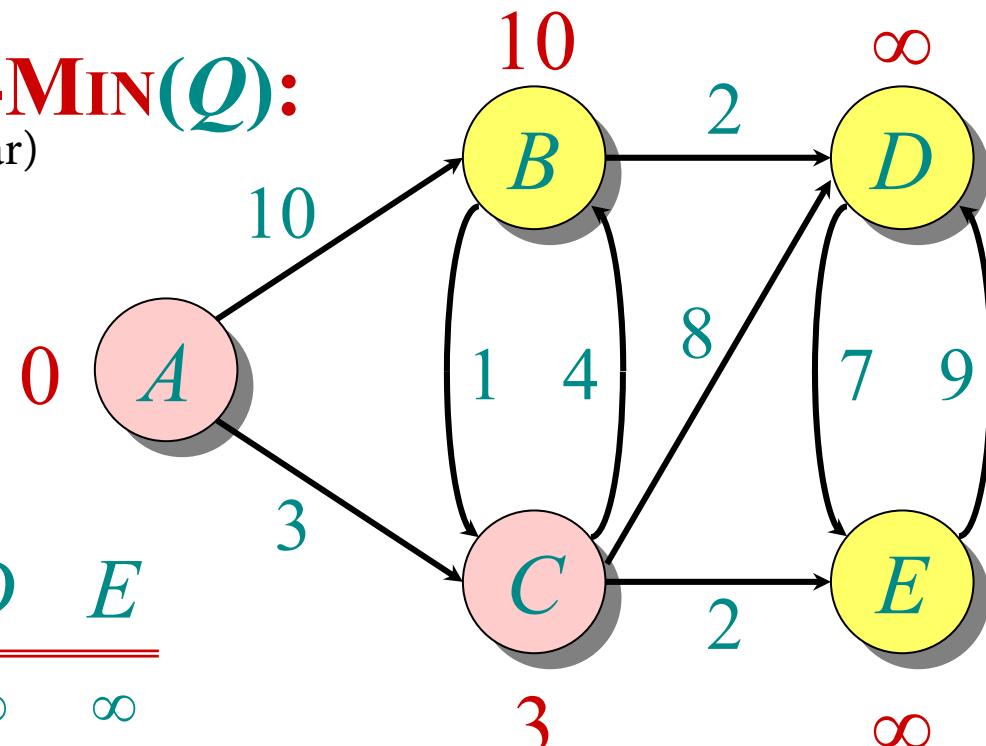
$S: \{ A \}$



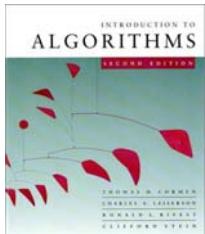
Dijkstra algoritmasına örnek

“C” $\leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(Q)$:
(en azı çıkar)

$Q:$	A	B	C	D	E
	0	∞	∞	∞	∞

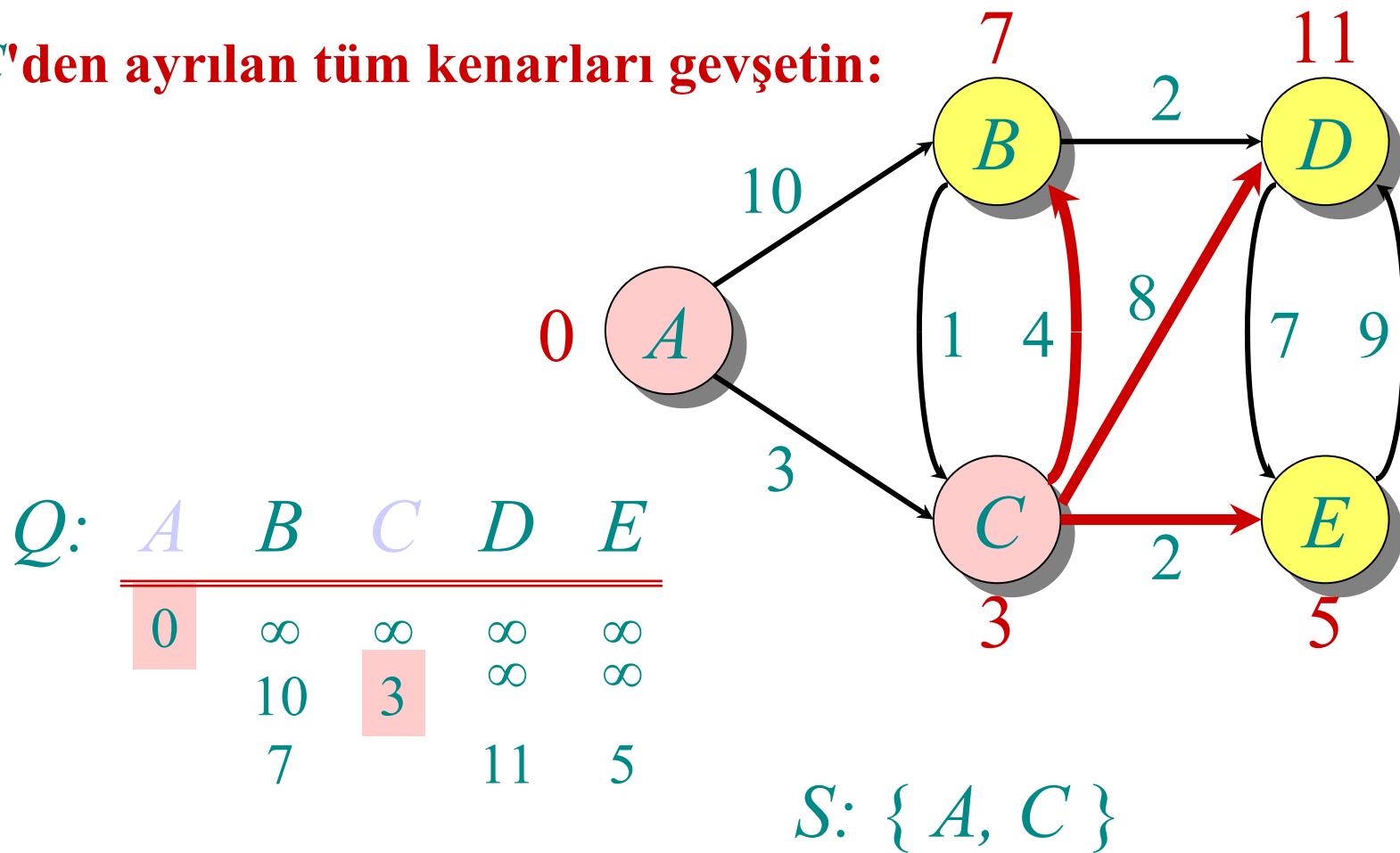


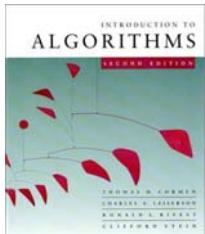
$S: \{ A, C \}$



Dijkstra algoritmasına örnek

C'den ayrılan tüm kenarları gevşetin:

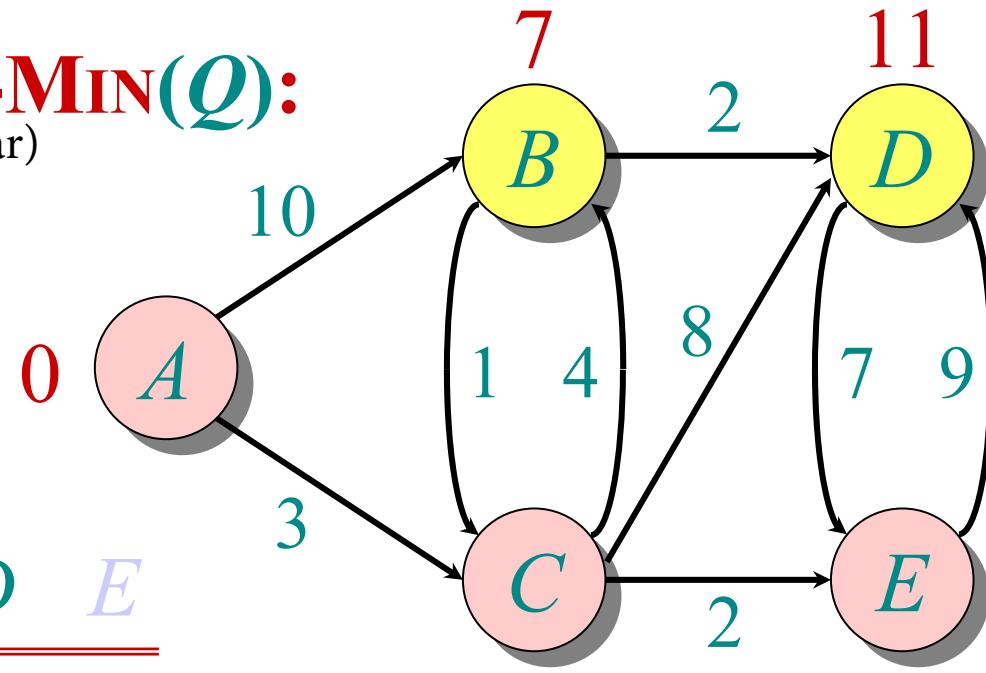




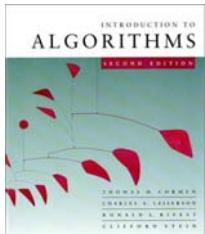
Dijkstra algoritmasına örnek

“E” \leftarrow EXTRACT-MIN(Q):
(en azı çıkar)

$Q:$	A	B	C	D	E
	0	∞	∞	∞	∞
	10	3	∞	∞	
	7		11	5	

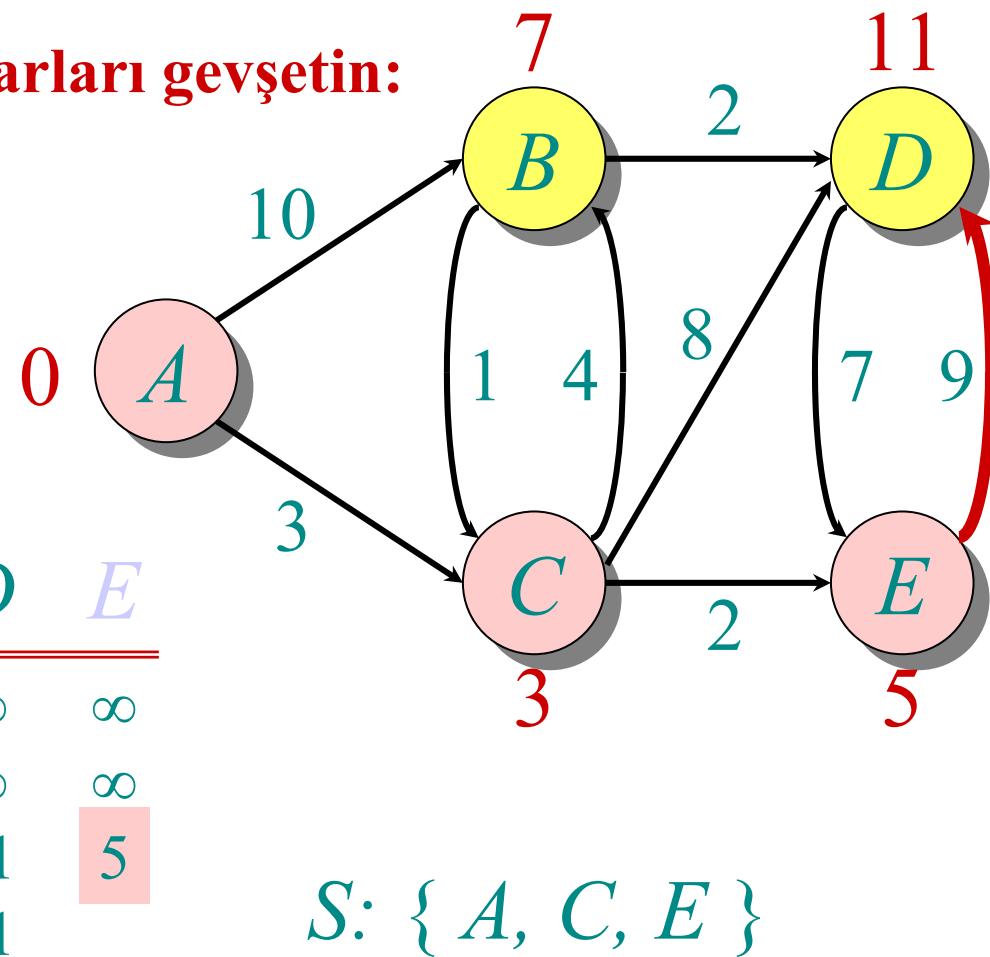


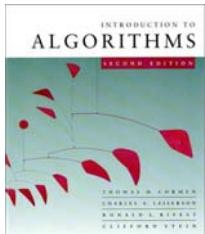
$S: \{ A, C, E \}$



Dijkstra algoritmasına örnek

E'den ayrılan tüm kenarları gevşetin:

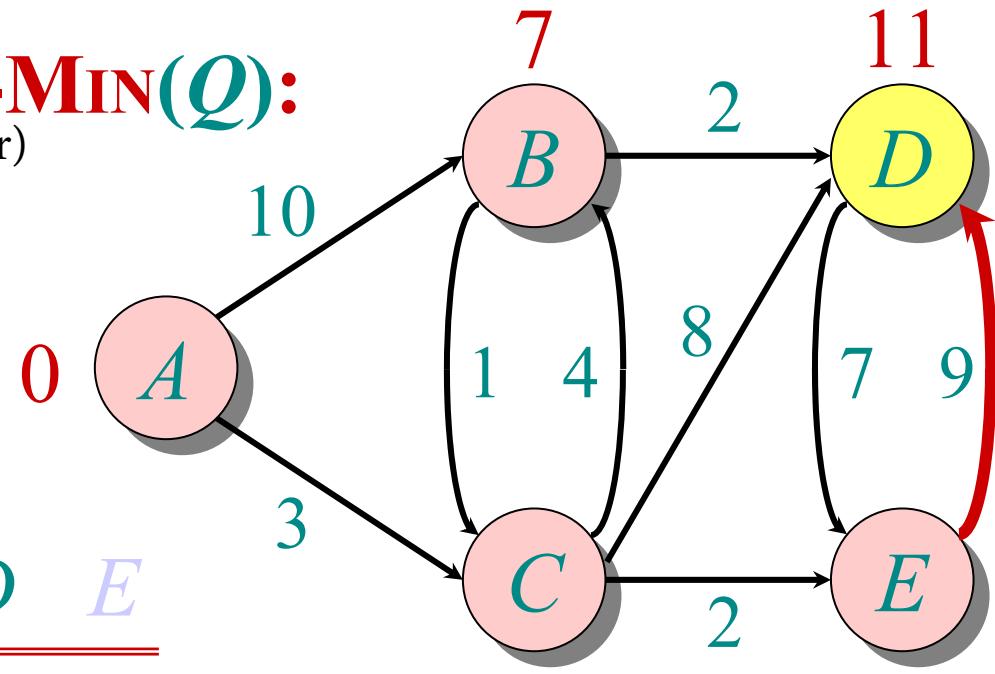




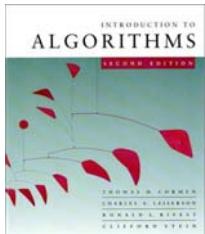
Dijkstra algoritmasına örnek

“B” $\leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(Q)$:
(en azı çıkar)

$Q:$	A	B	C	D	E
	0	∞	∞	∞	∞
	10	3	∞	∞	
	7		11	5	
	7		11		

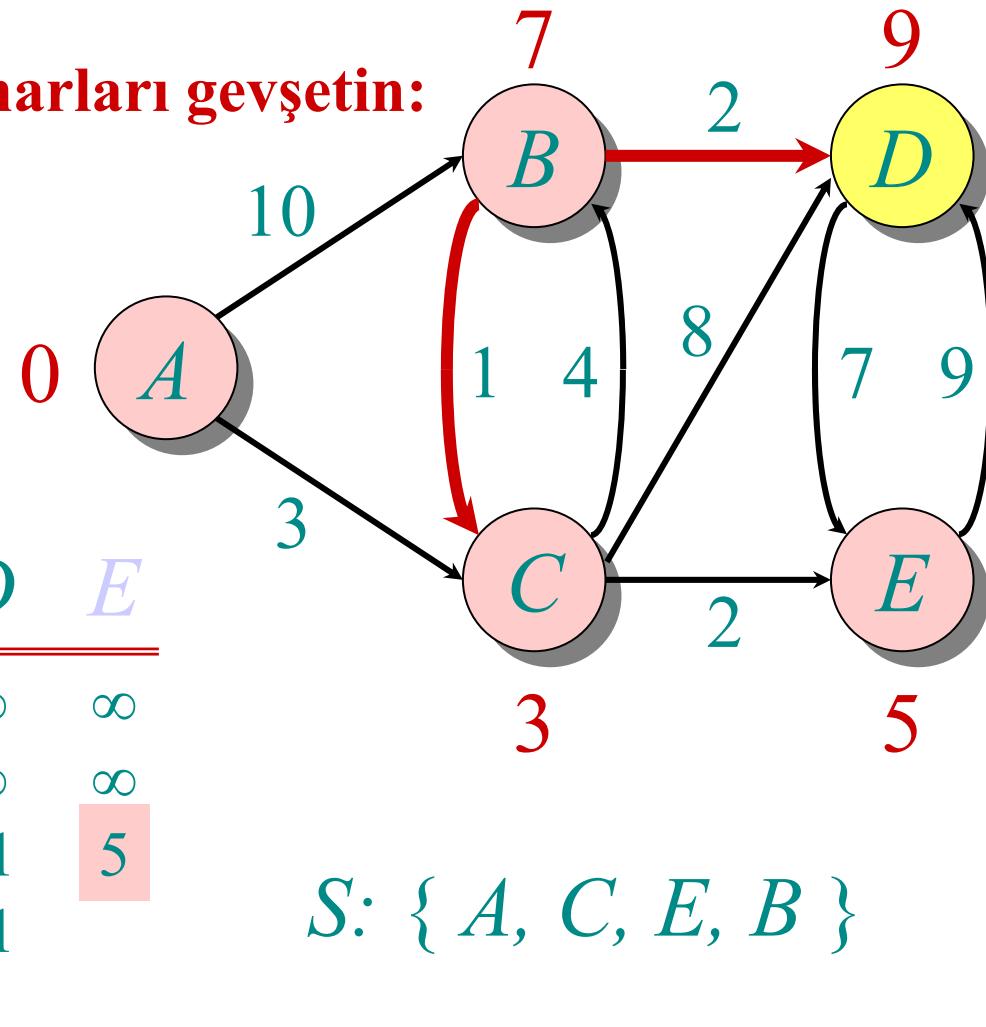


$S: \{ A, C, E, B \}$

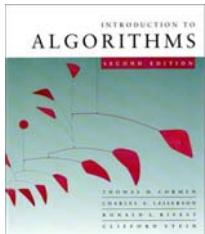


Dijkstra algoritmasına örnek

B'den ayrılan tüm kenarları gevşetin:



$Q:$	A	B	C	D	E
	0	∞	∞	∞	∞
	10	3	∞	∞	
	7		11	5	
	7		11		9

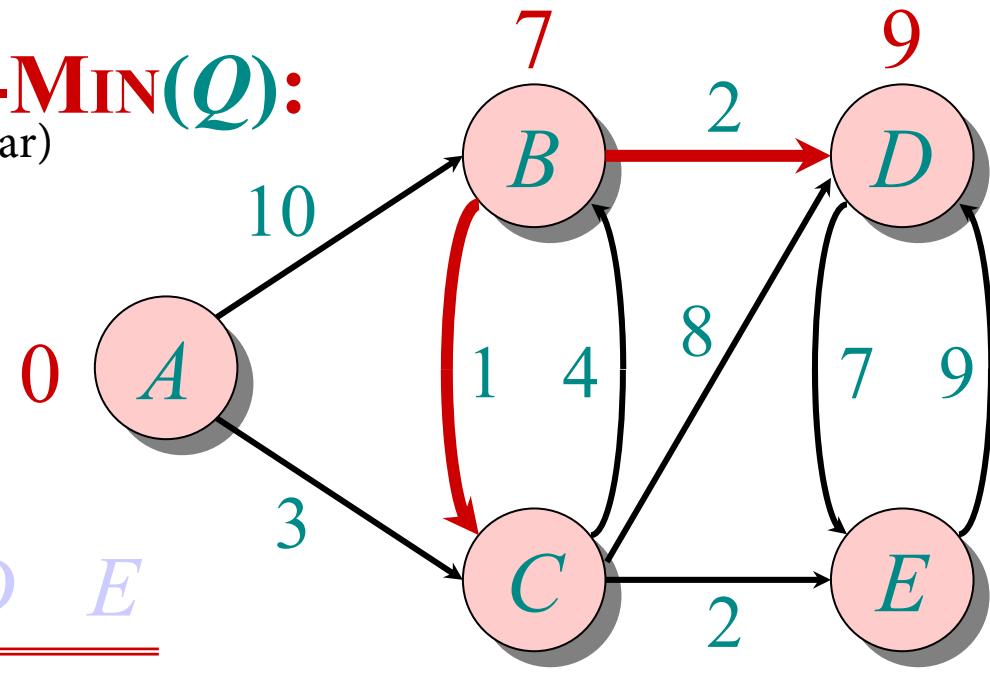


Dijkstra algoritmasına örnek

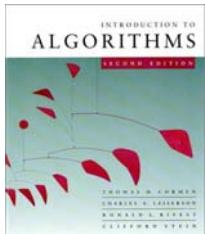
“D” $\leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(Q)$:

(en azı çıkar)

$Q:$	A	B	C	D	E
	0	∞	∞	∞	∞
	10	3	∞	∞	
	7	7	11	5	
			11		
			9		

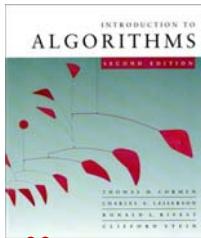


$S: \{ A, C, E, B, D \}$



Doğruluk — Bölüm I

Ön kuram. $d[s] \leftarrow 0$ ve $d[v] \leftarrow \infty$ 'yi tüm $v \in V - \{s\}$ ' ler için ilklendirme, $d[v] \geq \delta(s, v)$ 'yi sağlar- tüm $v \in V$ ' ler için: Ve bu değişmez dizideki tüm gevşetme adımlarında korunur.



Doğruluk — Bölüm II

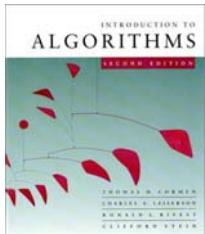
Önkuram. $d[s] \leftarrow 0$ ve $d[v] \leftarrow \infty$ ' yi tüm $v \in V - \{s\}$ ' ler için ilklendirme $d[v] \geq \delta(s, v)$ ' yi sağlar-tüm $v \in V$ ' ler için: Ve bu değişmez dizideki tüm gevsetme adımlarında korunur.

Kanıt. Şunun olmadığını düşünün. v , $d[v] < \delta(s, v)$ ' deki ilk köşe olsun ve u ' da $d[v]$ ' yi değiştiren ilk köşe olsun: $d[v] = d[u] + w(u, v)$. O zaman,

$$\begin{array}{ll} d[v] < \delta(s, v) & \text{kabul} \\ \leq \delta(s, u) + \delta(u, v) & \text{üçgen eşitsizliği} \\ \leq \delta(s, u) + w(u, v) & \text{kısa yol} \leq \text{özel yol} \\ \leq d[u] + w(u, v) & v \text{ ilk ihlal} \end{array}$$

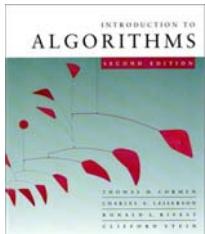
Çelişki.





Doğruluk — Bölüm II

Ön kuram. u , s' den v' ye en kısa yolda v' 'nin atası olsun. O durumda, eğer $d[u] = \delta(s, u)$ ve kenar (u, v) gevsetilmişse, gevşemeden sonra elimizde $d[v] = \delta(s, v)$ olur.

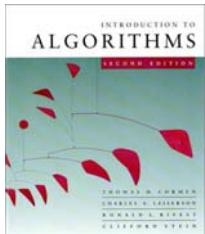


Doğruluk — Bölüm II

Ön kuram. u , s' den v' ye en kısa yolda v' nin atası olsun. O durumda, eğer $d[u] = \delta(s, u)$ ve kenar (u, v) gevsetilmişse, gevşemeden sonra elimizde $d[v] = \delta(s, v)$ olur.

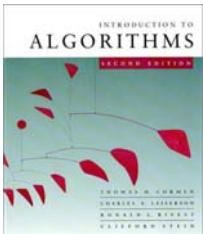
Kanıt. $\delta(s, v) = \delta(s, u) + w(u, v)$ olduğuna dikkat edin. Gevşetmeden önce $d[v] > \delta(s, v)$ olduğunu farzedin. (Diğer türlü, bitirmiştik.) Sonra, $d[v] > d[u] + w(u, v)$ testi başarılı, çünkü $d[v] > \delta(s, v) = \delta(s, u) + w(u, v) = d[u] + w(u, v)$ ve algoritma $d[v] = d[u] + w(u, v) = \delta(s, v)$ ' yi ayarlar.





Doğruluk — Bölüm III

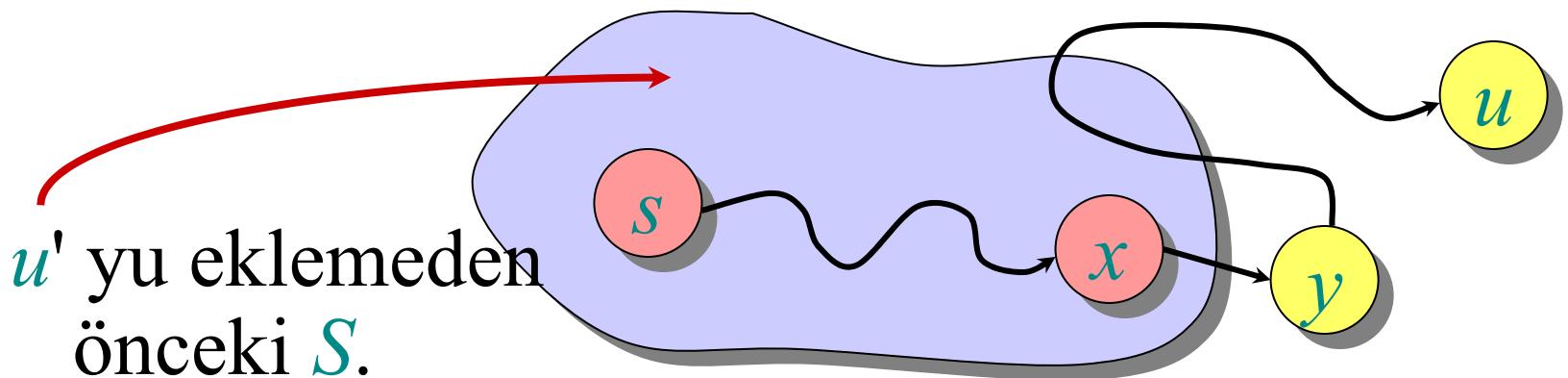
Teorem. Dijkstra algoritması tüm $v \in V$ için $d[v] = \delta(s, v)$ ile sonlanır.

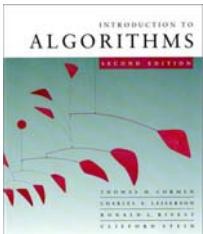


Doğruluk — Bölüm III

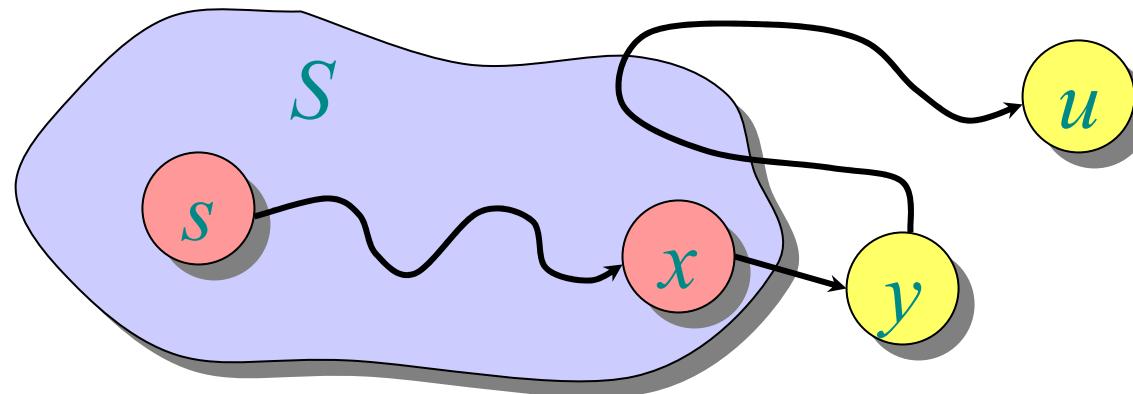
Teorem. Dijkstra algoritması tüm $v \in V$ için $d[v] = \delta(s, v)$ ile sonlanır.

Kanıt. v, S' ye eklenirken, her $v \in V$ için $d[v] = \delta(s, v)$ olduğunu göstermek yeterlidir. Her $d[u] > \delta(s, u)$ için u' nun S' ye eklenen ilk köşe olduğunu düşünün. y, s' den u' ya en kısa yol boyunca $V - S$ de ilk köşe olsun, x de onun atası olsun:

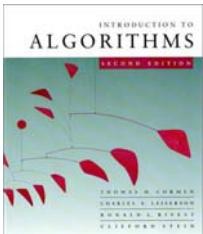




Doğruluk — Bölüm III(devamı)



Eğer u , belirlenen değişmezi ihlal eden ilk köşe ise $d[x] = \delta(s, x)$ elde ederiz. x , S' ye eklendiğinde kenar (x, y) gevşetildi ki bu $d[y] = \delta(s, y) \leq \delta(s, u) < d[u]$ anlamına gelir. Fakat, bizim u seçimimizle $d[u] \leq d[y]$ olur. Çelişki. ■



Dijkstra' nın çözümlemesi

(-iken) **while** $\mathcal{Q} \neq \emptyset$

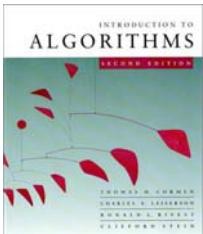
(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(\mathcal{Q})$ (en azı çıkar)

$S \leftarrow S \cup \{u\}$

(her) **for each** $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eğer) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$



Dijkstra' nın çözümlemesi

$|V|$
kere

(-iken) **while** $\mathcal{Q} \neq \emptyset$

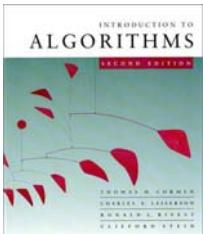
(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(\mathcal{Q})$ (en azı çıkar)

$S \leftarrow S \cup \{u\}$

(her) **for each** $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eğer) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$



Dijkstra' nın çözümlemesi

$|V|$ kere {

(-iken) **while** $\mathcal{Q} \neq \emptyset$

(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(\mathcal{Q})$ (en azı çıkar)

$S \leftarrow S \cup \{u\}$

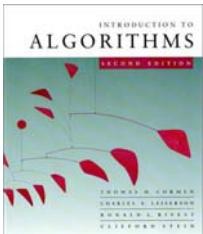
(u) derecesi {

her kere {

for each $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eger) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$



Dijkstra' nın çözümlemesi

$|V|$ kere {

(-iken) **while** $\mathcal{Q} \neq \emptyset$

(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(\mathcal{Q})$ (en azı çıkar)

$S \leftarrow S \cup \{u\}$

(u) derecesi {

kere {

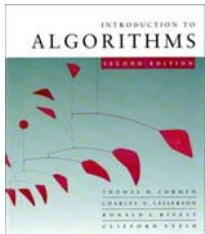
for each $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(her) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$

(yap eğer)

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$

Tokalaşma önkuramı $\Rightarrow \Theta(E)$ implicit (gizli) DECREASE-KEY's.
(azaltılmış anahtar)



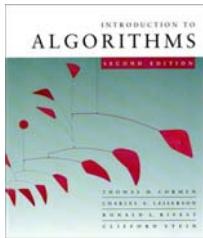
Dijkstra' nın çözümlemesi

$|V|$ kere {
 (u) derecesi kere {
(-iken) **while** $\mathcal{Q} \neq \emptyset$
(yap) **do** $u \leftarrow \text{EXTRACT-MIN}(\mathcal{Q})$ (en azı çıkar)
 $S \leftarrow S \cup \{u\}$
for each $v \in \text{Adj}[u]$ (için)
(her) **do if** $d[v] > d[u] + w(u, v)$
(yap eğer)
(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$

Tokalaşma önkuramı $\Rightarrow \Theta(E)$ implicit (gizli) DECREASE-KEY's.
(azaltılmış anahtar)

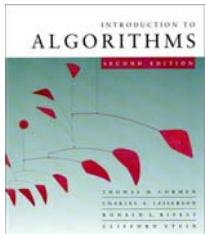
Time(süre) = $\Theta(V \cdot T_{\text{EXTRACT-MIN}} + E \cdot T_{\text{DECREASE-KEY}})$

Not: Prim'in en az kapsayan ağaç algoritmasının çözümlemesinde de aynı formül.



Dijkstra' nın çözümlemesi (devamı)

Q	$T_{\text{EXTRACT-MIN}}$	$T_{\text{DECREASE-KEY}}$	Toplam
-----	--------------------------	---------------------------	--------

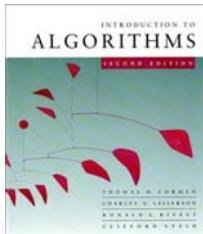


Dijkstra' nın çözümlemesi (devamı)

Time (sure) = $\Theta(V) \cdot T_{\text{EXTRACT-MIN}} + \Theta(E) \cdot T_{\text{DECREASE-KEY}}$

Q $T_{\text{EXTRACT-MIN}}$ $T_{\text{DECREASE-KEY}}$ Toplam

dizilim $O(V)$ $O(1)$ $O(V^2)$



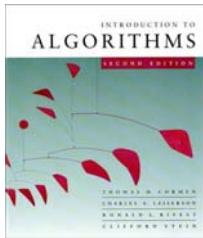
Dijkstra' nın çözümlemesi (devamı)

$$\text{süre} = \Theta(V) \cdot T_{\text{EXTRACT-MIN}} + \Theta(E) \cdot T_{\text{DECREASE-KEY}}$$

(en azı çıkar) (azaltılmış anahtar)

Q	$T_{\text{EXTRACT-MIN}}$	$T_{\text{DECREASE-KEY}}$	Toplam
-----	--------------------------	---------------------------	--------

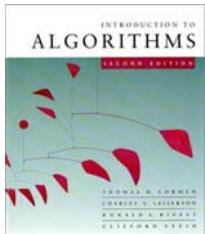
dizilim	$O(V)$	$O(1)$	$O(V^2)$
ikili yığın	$O(\lg V)$	$O(\lg V)$	$O(E \lg V)$



Dijkstra' nın çözümlemesi (devamı)

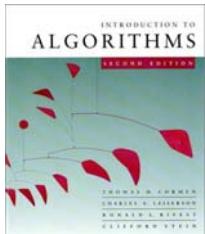
$$\text{Süre} = \Theta(V) \cdot T_{\substack{\text{EXTRACT-MIN} \\ (\text{en azı çıkar})}} + \Theta(E) \cdot T_{\substack{\text{DECREASE-KEY} \\ (\text{azaltılmış anahtar})}}$$

Q	$T_{\text{EXTRACT-MIN}}$	$T_{\text{DECREASE-KEY}}$	Toplam
dizilim	$O(V)$	$O(1)$	$O(V^2)$
ikili yığın	$O(\lg V)$	$O(\lg V)$	$O(E \lg V)$
Fibonacci yığını	$O(\lg V)$ amortize edilmiş	$O(1)$ amortize edilmiş	$O(E + V \lg V)$ en kötü durum



Ağırlıklandırılmış grafikler

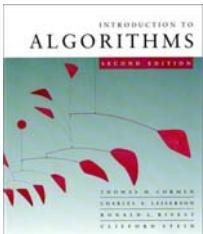
Tüm $(u, v) \in E$ 'ler için $w(u, v) = 1$ olduğunu farzedin.
Dijkstra algoritması geliştirilebilir mi?



Ağırlıklandırılmış grafikler

Tüm $(u, v) \in E$ 'ler için $w(u, v) = 1$ olduğunu farzedin.
Dijkstra algoritması geliştirilebilir mi?

- Bir öncelik sırası yerine basit FIFO sırası kullanın.



Ağırlıklandırılmış grafikler

Tüm $(u, v) \in E$ 'ler için $w(u, v) = 1$ olduğunu farzedin
Dijkstra algoritması geliştirilebilir mi?

- Bir öncelik sırası yerine basit FIFO sırası kullanın.

Gpkpg arama

(-iken) **while** $Q \neq \emptyset$

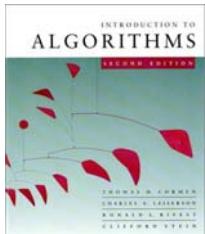
(yap) **do** $u \leftarrow \text{DEQUEUE}(Q)$ (sıradan çıkar)

(her) **for each** $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eğer) **do if** $d[v] = \infty$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + 1$

$\text{ENQUEUE}(Q, v)$ (sıraya ekle)



Ağırlıklandırılmış grafikler

Tüm $(u, v) \in E$ 'ler için $w(u, v) = 1$ olduğunu farzedin.
Dijkstra algoritması geliştirilebilir mi?

- Bir öncelik sırası yerine basit FIFO sırası kullanın.

Sığ öncelikli arama

(-iken) **while** $Q \neq \emptyset$

(yap) **do** $u \leftarrow \text{DEQUEUE}(Q)$ (sıradan çıkar)

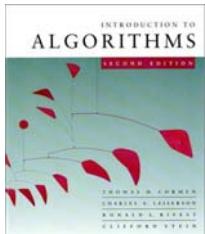
(her) **for each** $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eğer) **do if** $d[v] = \infty$

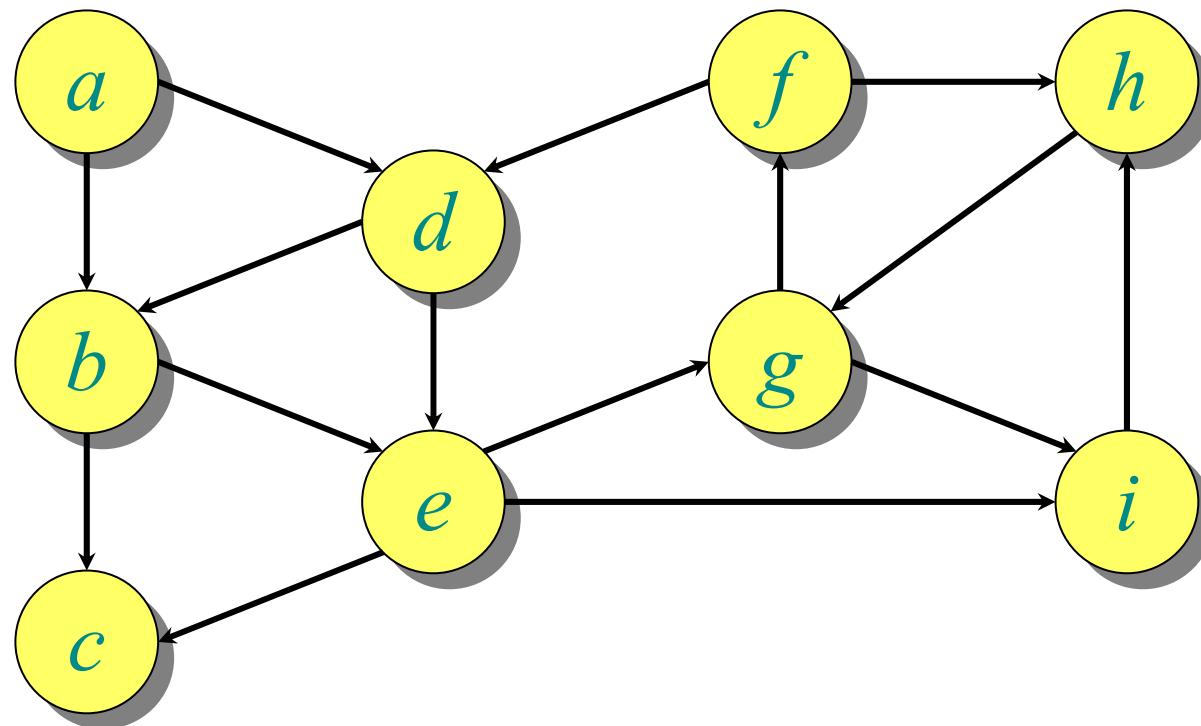
(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + 1$

$\text{ENQUEUE}(Q, v)$ (sıraya ekle)

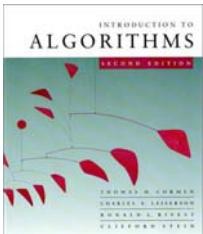
Çözümleme: Time(süre)= $O(V + E)$.



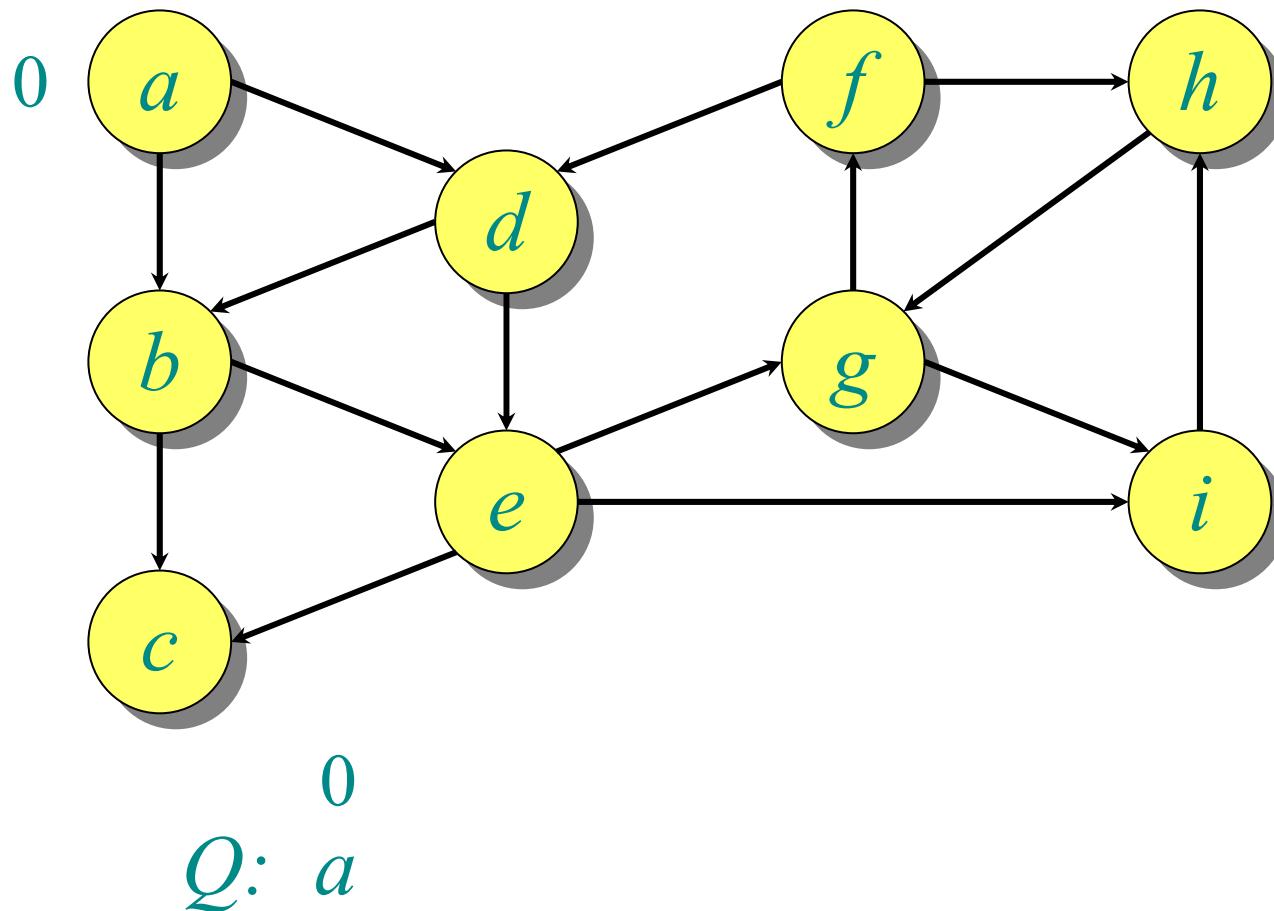
Enine arama için örnek

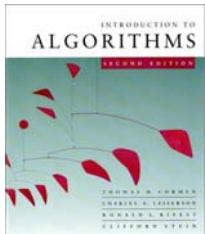


Q:

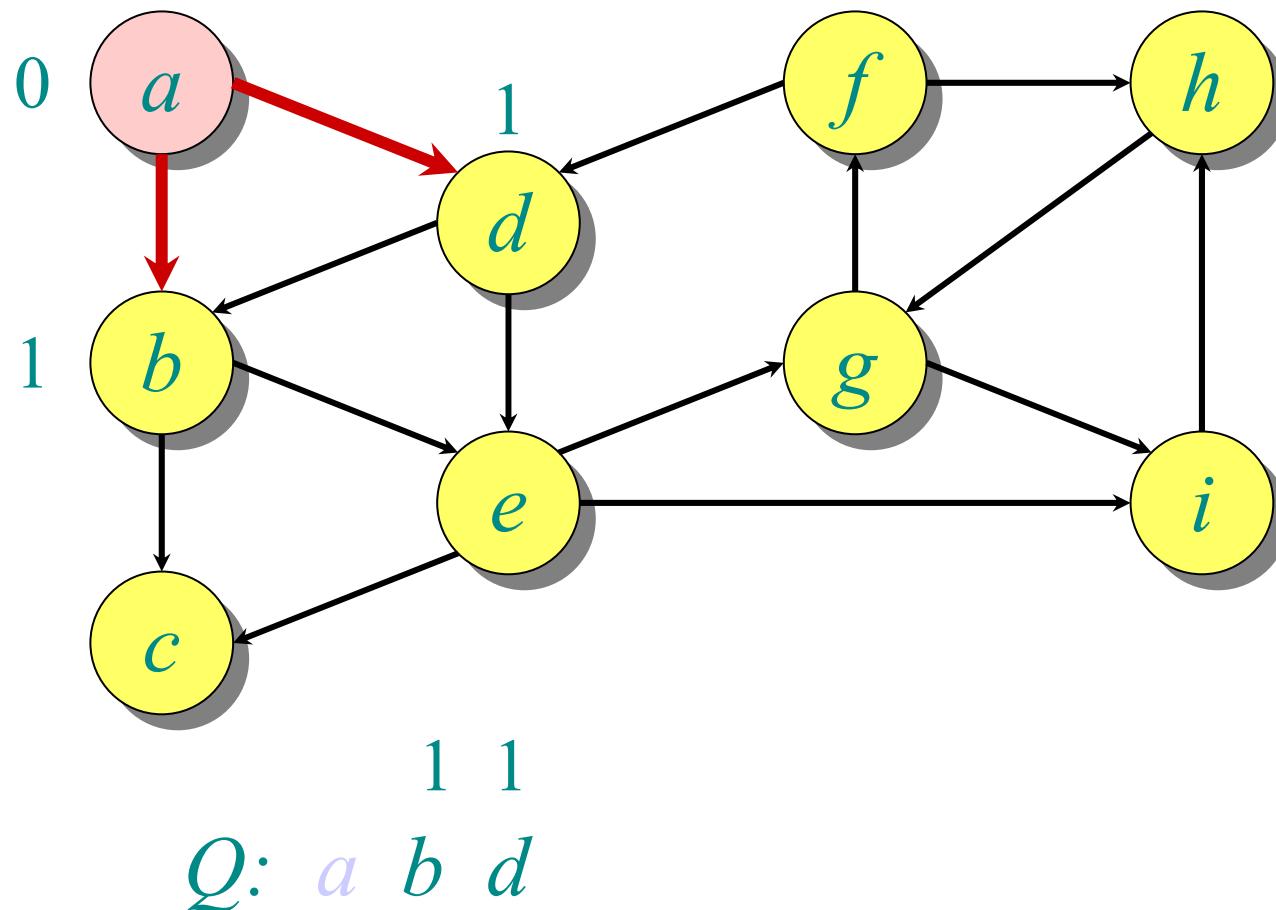


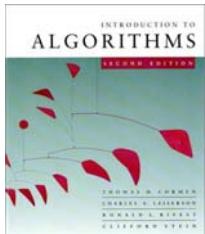
Enine arama için örnek



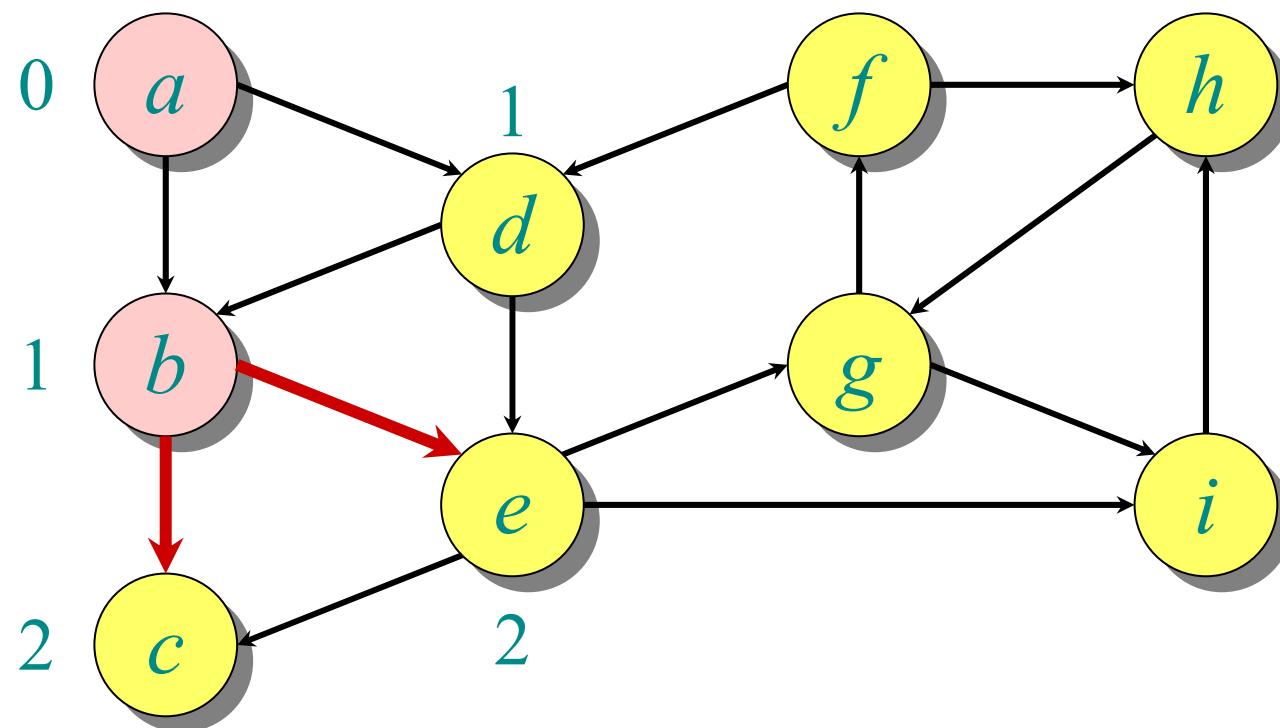


Enine arama için örnek

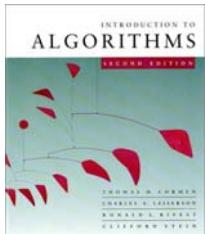




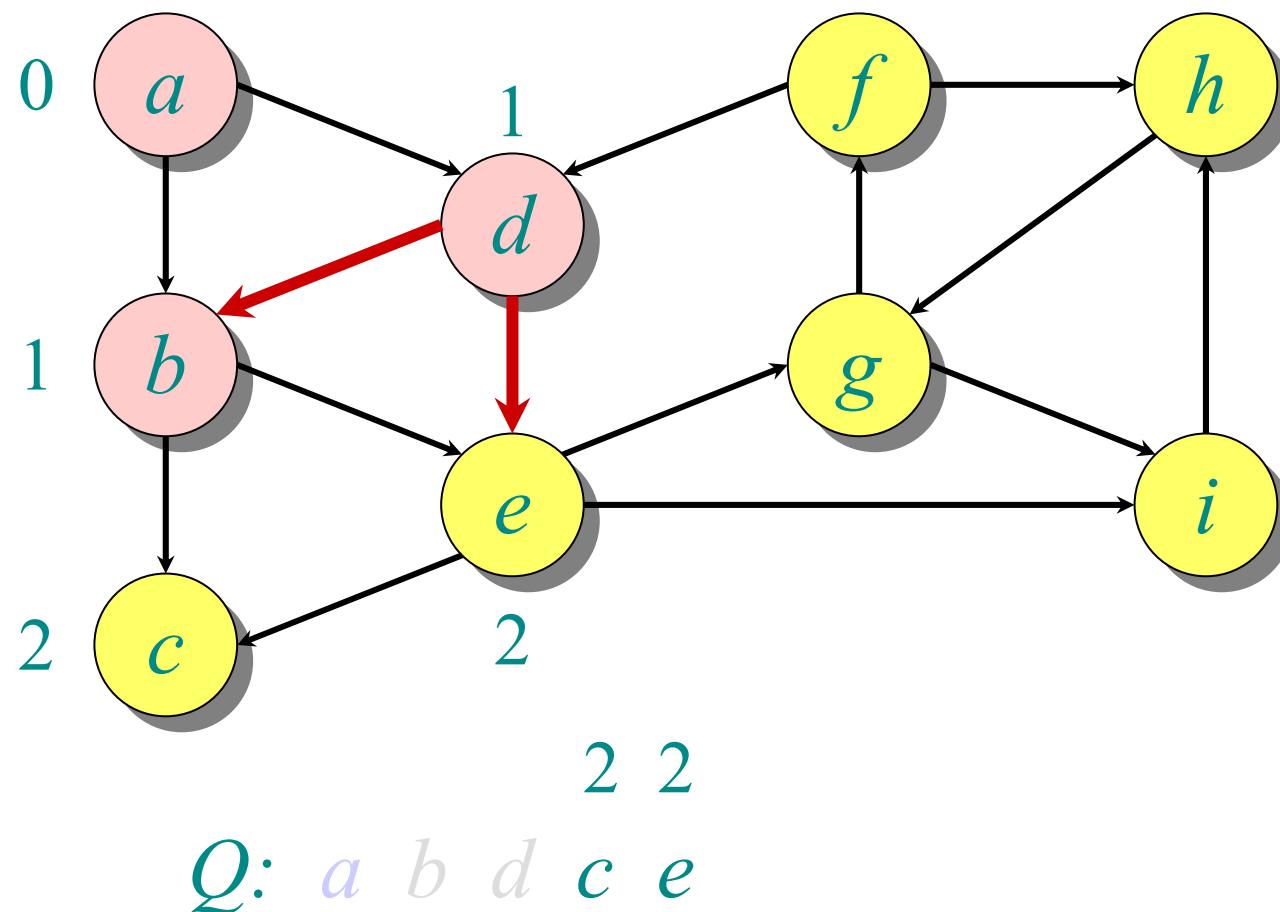
Enine arama için örnek

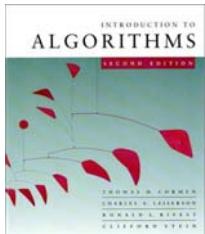


Q: *a b d c e*

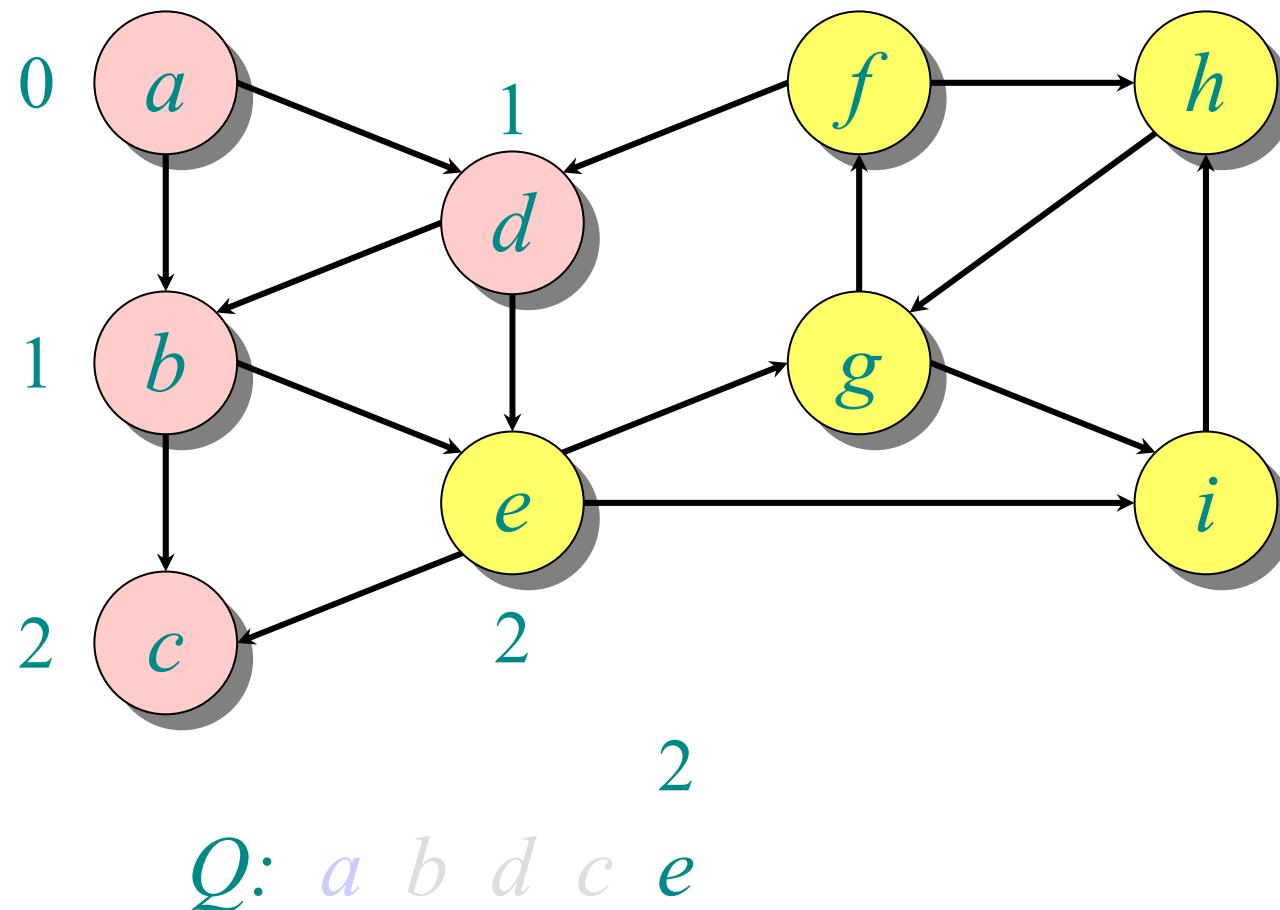


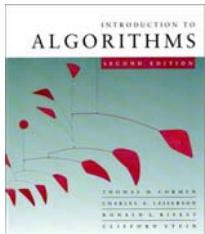
Enine arama için örnek



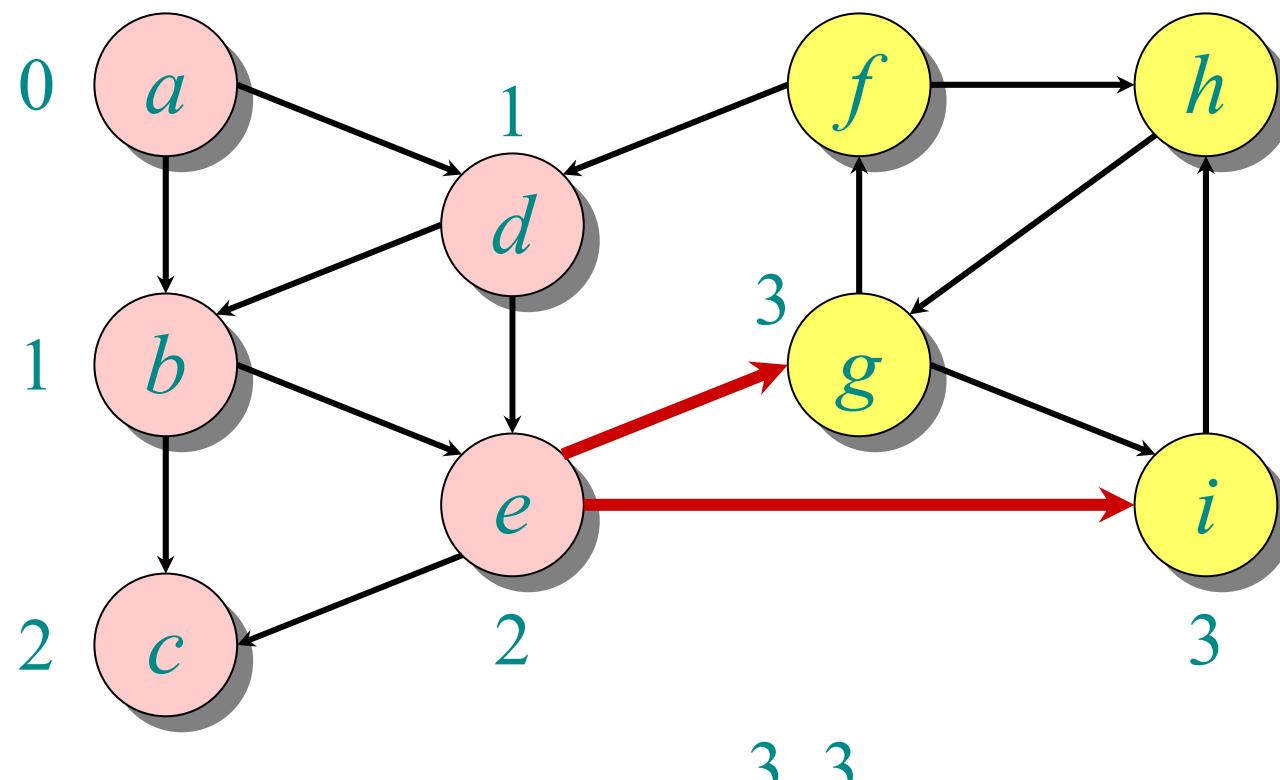


Enine arama için örnek

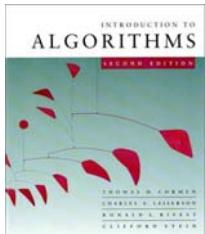




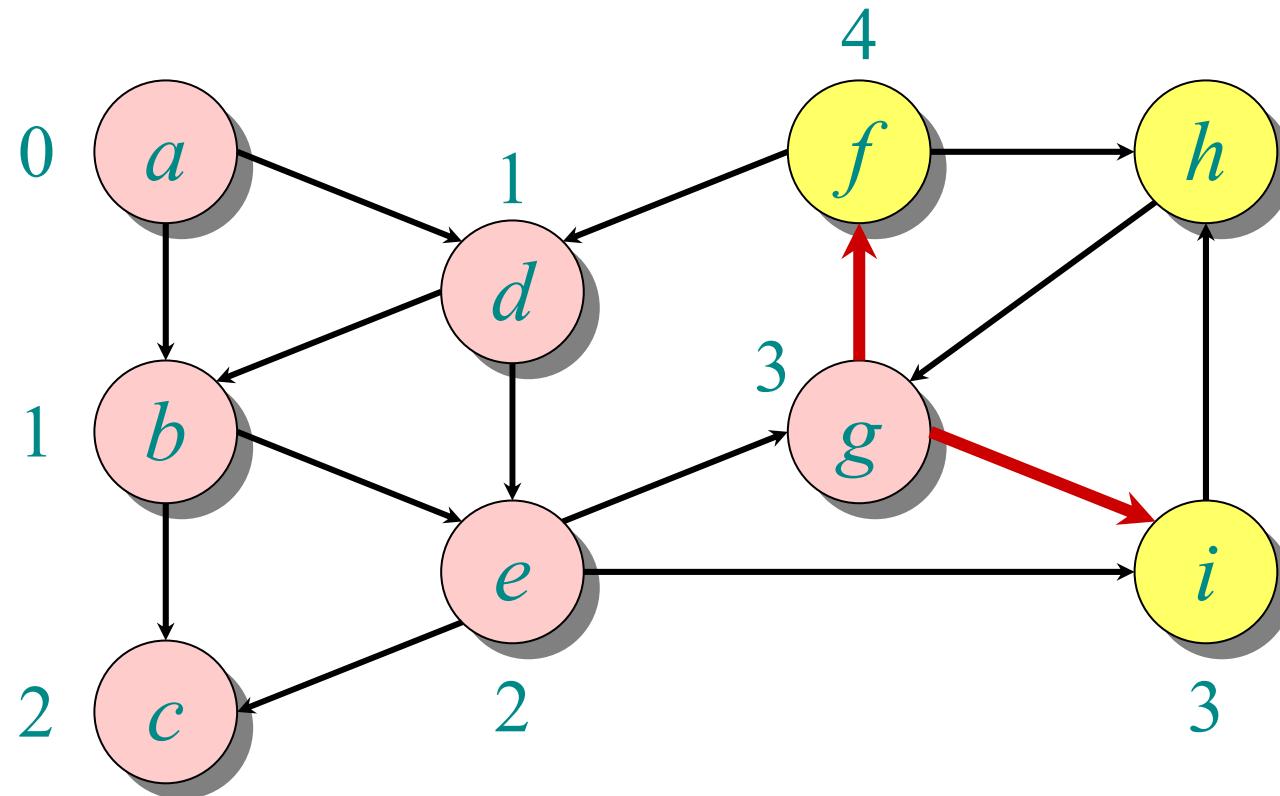
Enine arama için örnek



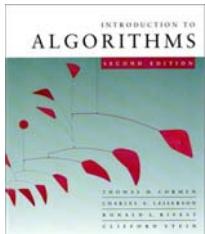
$Q: a \ b \ d \ c \ e \ g \ i$



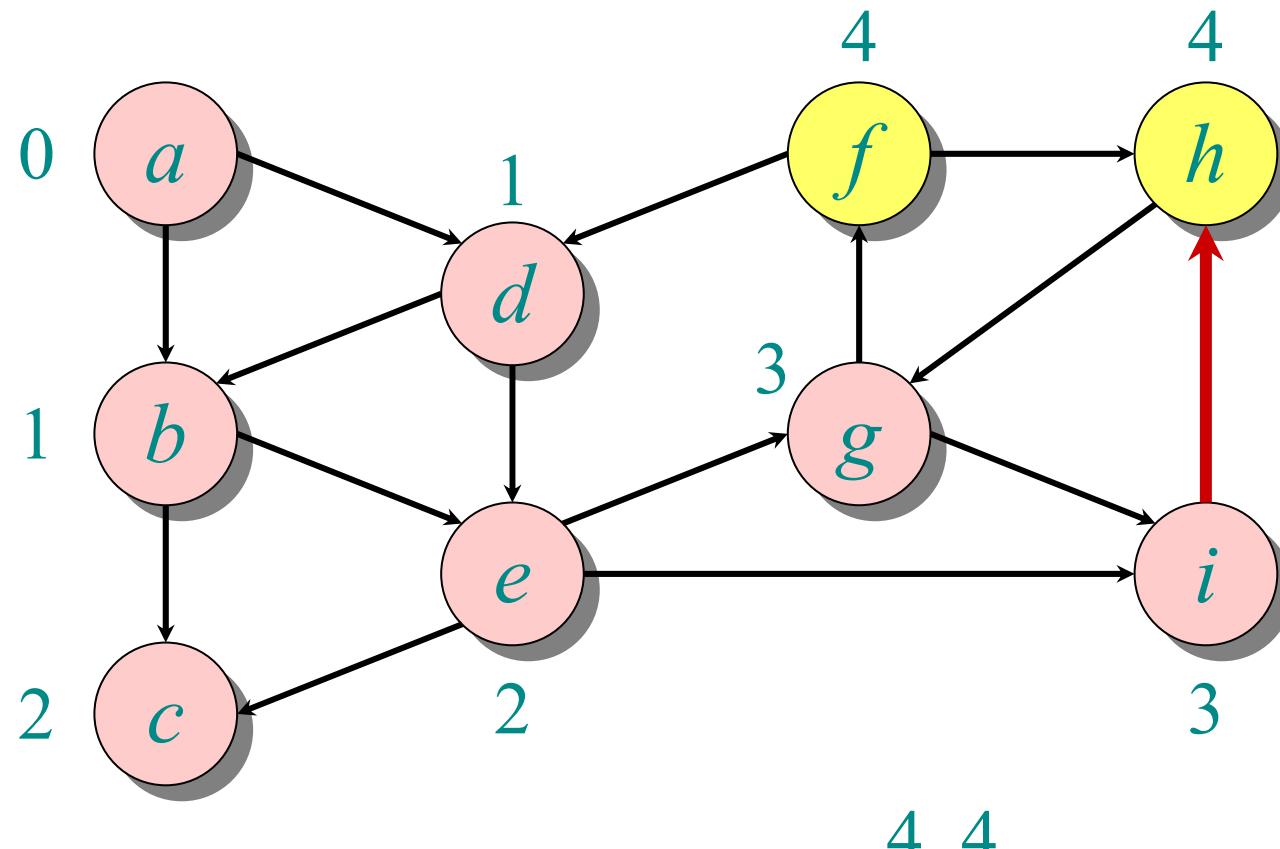
Enine arama için örnek



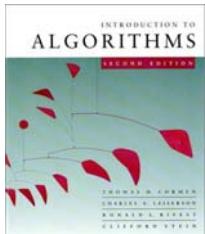
$Q: \text{ } a \ b \ d \ c \ e \ g \ i \ f$



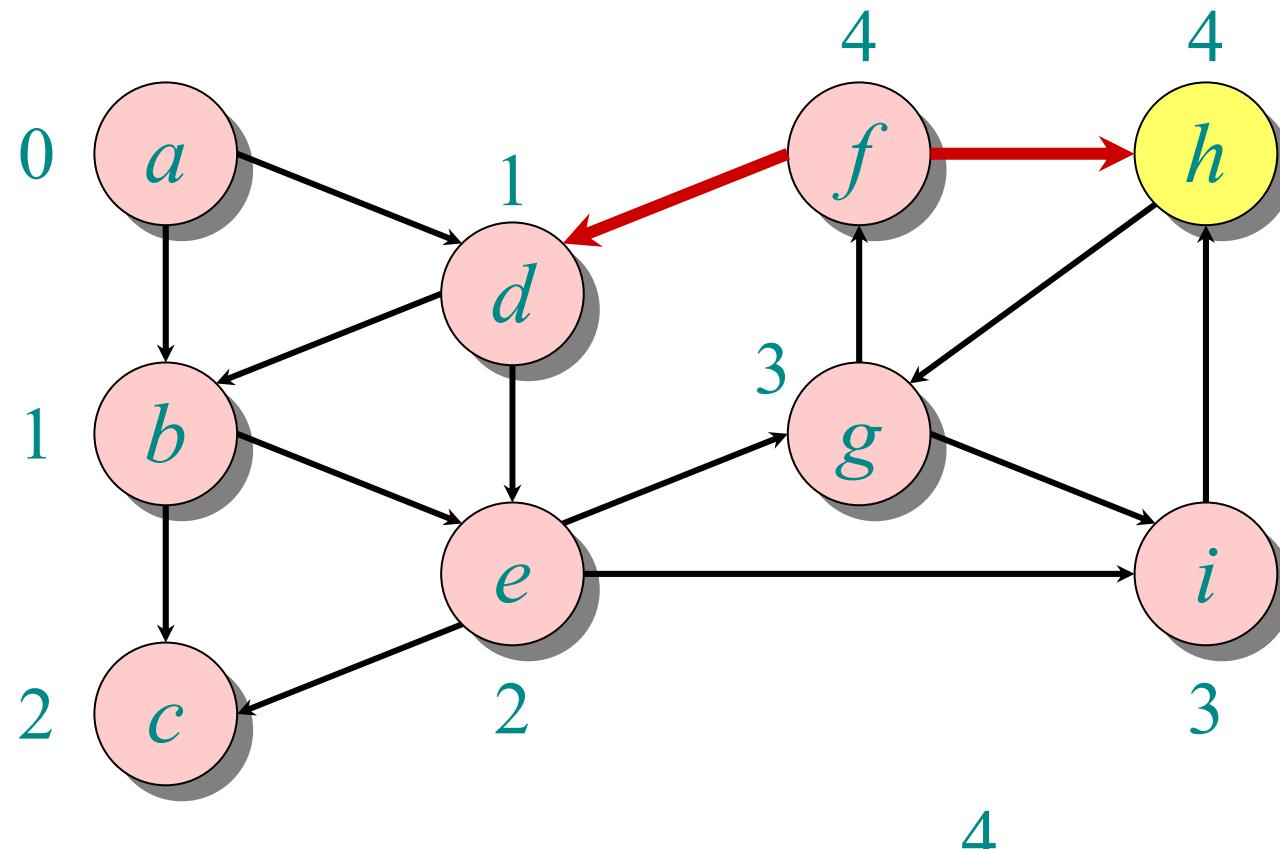
Enine arama için örnek



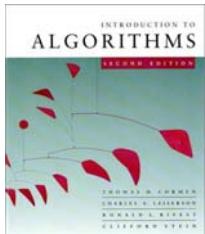
Q: *a b d c e g i f h*



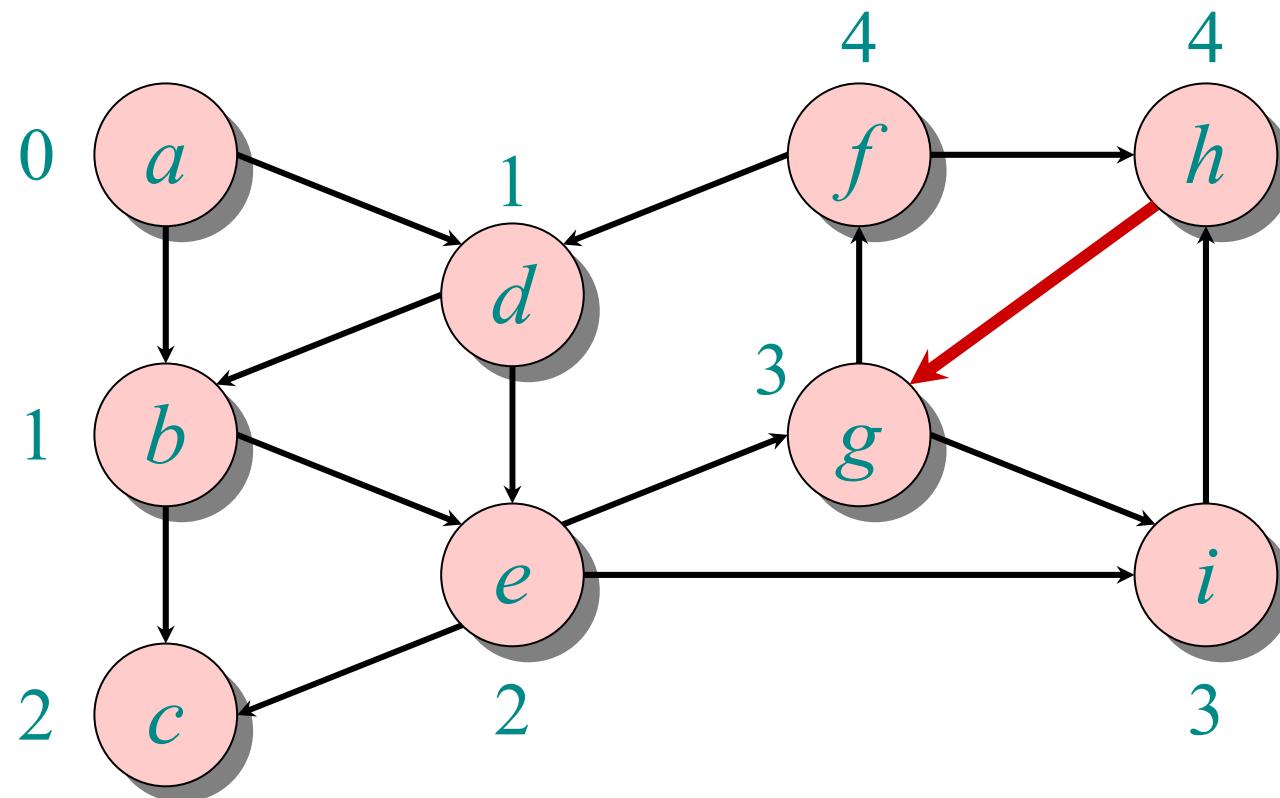
Enine arama için örnek



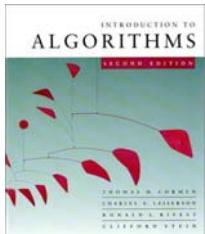
Q: *a b d c e g i f h*



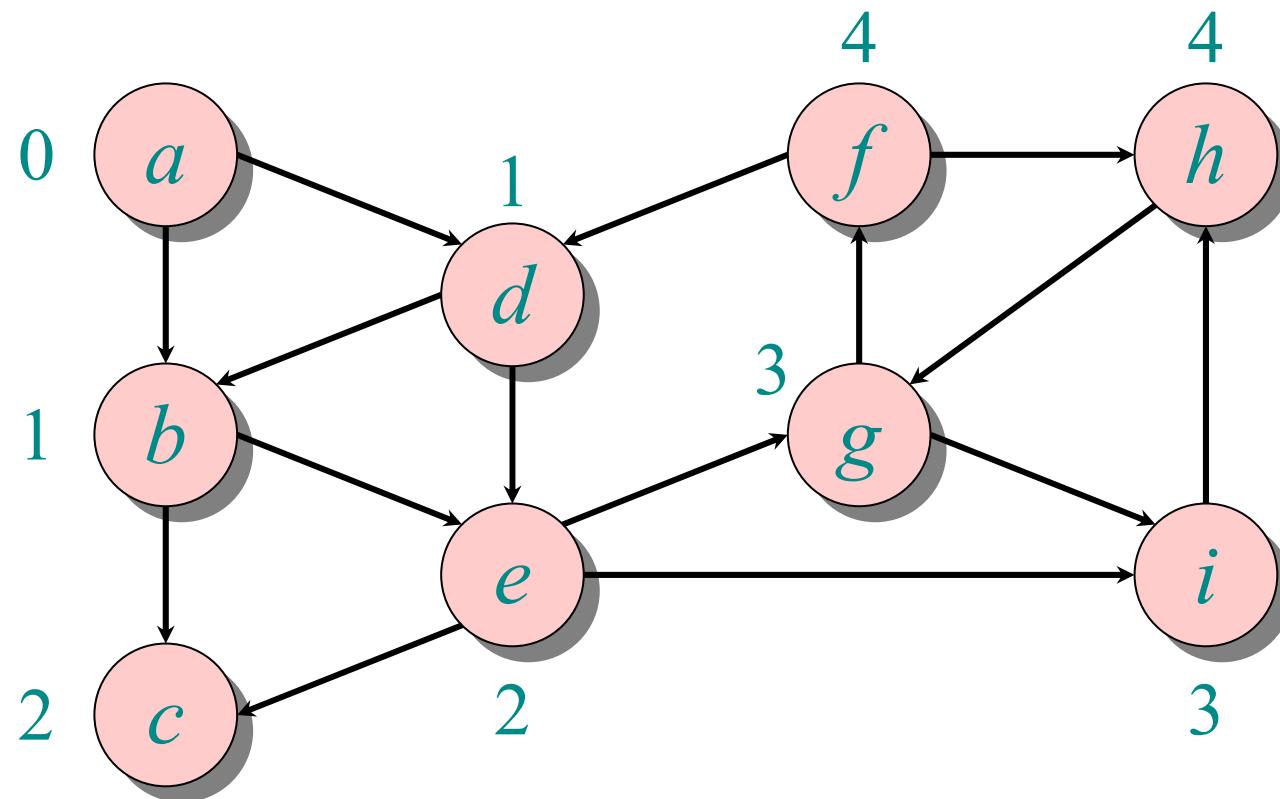
Enine arama için örnek



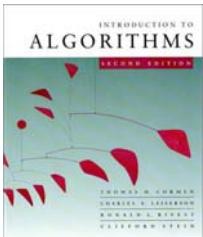
Q: *a b d c e g i f h*



Enine arama için örnek



Q: *a b d c e g i f h*



(BFS)Enine arama'nın doğruluğu

(-iken) **while** $Q \neq \emptyset$

(yap) **do** $u \leftarrow \text{DEQUEUE}(Q)$ (sıradan çıkar)

(her) **for each** $v \in \text{Adj}[u]$ (için)

(yap eğer) **do if** $d[v] = \infty$

(sonra) **then** $d[v] \leftarrow d[u] + 1$

$\text{ENQUEUE}(Q, v)$ (sıraya ekle)

Anahtar fikir:

Enine aramadaki FIFO Q , Dijkstra' nın öncelikli sıralamasındaki kuyruk Q' yu taklit eder.

•**Değişmez:** Q' da v , u ' dan sonra gelirse bu $d[v] = d[u]$ ya da $d[v] = d[u] + 1$ anlamına gelir.