

# Riktade & viktade grafer.

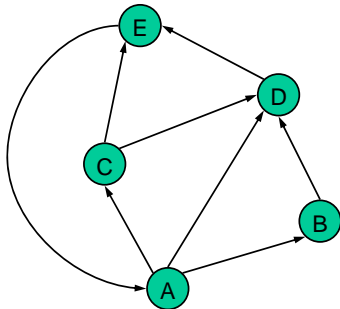
TDDE22, 725G97: DALG

Magnus Nielsen

- 1 Riktade grafer
- 2 Transitivt hölje
- 3 Topologisk sortering
- 4 Viktade grafer
- 5 Kortaste vägar

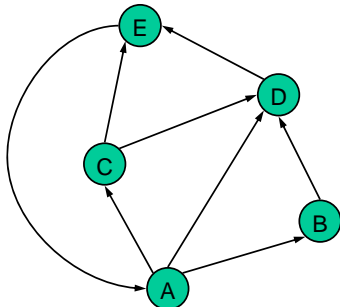
# Introduktion

- I en riktad graf är alla bågar riktade

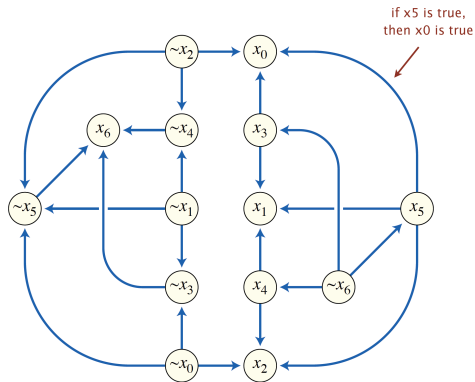


## Egenskaper

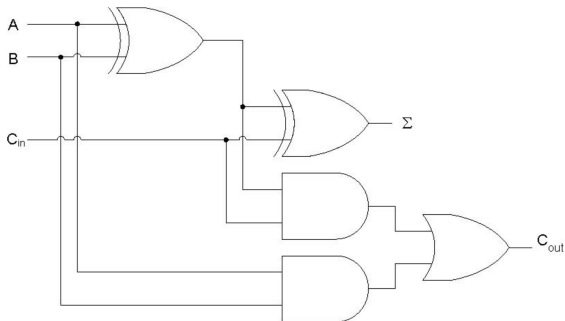
- En graf  $G = (V, E)$  sådan att varje båge går i en riktning:
  - Båge  $(a, b)$  går från  $a$  till  $b$  men inte från  $b$  till  $a$ .
- Om  $G$  är enkel (inga parallella bågar och inga öglor/loopar) gäller  $m \leq n \cdot (n - 1)$ , d.v.s.  $m \in O(n^2)$ , där  $m$  är antalet bågar och  $n$  är antalet noder.



# Implikationsgraf



# Kombinatorisk krets



# Tillämpningar

riktad graf	nod	riktad båge
transport	gatukorsning	enkelriktad gata
www	hemsida	hyperlänk
näringskedja	art	rovdjur-byte-förhållande
schemaläggning	uppgift	föregångarvillkor
finansiell	bank	transaktion
mobiltelefon	person	ringt samtal
smittsam sjukdom	person	infektion
citeringar	artikel	citering
objektgraf	objekt	pekare
arvshierarki	klass	ärver från
kontrollflöde	kodblock	hopp

# Några algoritmiska grafproblem

- **Stig**. Finns det en riktad stig från  $s$  till  $t$ ?
- **Kortaste väg**. Vilken är den kortaste riktade stigen från  $s$  till  $t$ ?



## Några algoritmiska grafproblem

- **Stig**. Finns det en riktad stig från  $s$  till  $t$ ?
- **Kortaste väg**. Vilken är den kortaste riktade stigen från  $s$  till  $t$ ?
- **Stark konnektivitet**. Finns det en riktad stig mellan alla par av noder?

# Några algoritmiska grafproblem

- **Stig**. Finns det en riktad stig från  $s$  till  $t$ ?
- **Kortaste väg**. Vilken är den kortaste riktade stigen från  $s$  till  $t$ ?
- **Stark konnektivitet**. Finns det en riktad stig mellan alla par av noder?
- **Topologisk sortning**. Går det att rita den riktade grafen så att alla kanter pekar uppåt?

# Några algoritmiska grafproblem

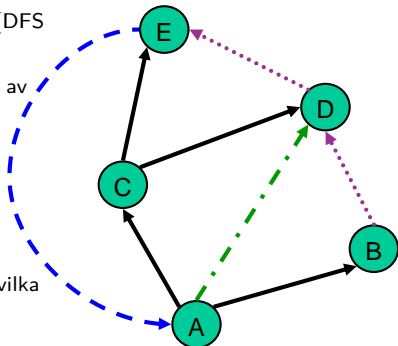
- **Stig**. Finns det en riktad stig från  $s$  till  $t$ ?
- **Kortaste väg**. Vilken är den kortaste riktade stigen från  $s$  till  $t$ ?
- **Stark konnektivitet**. Finns det en riktad stig mellan alla par av noder?
- **Topologisk sortning**. Går det att rita den riktade grafen så att alla kanter pekar uppåt?
- **Transitivt hölje**. För vilka noder  $v$  och  $w$  finns det en stig från  $v$  till  $w$ ?

# Några algoritmiska grafproblem

- **Stig**. Finns det en riktad stig från  $s$  till  $t$ ?
- **Kortaste väg**. Vilken är den kortaste riktade stigen från  $s$  till  $t$ ?
- **Stark konnektivitet**. Finns det en riktad stig mellan alla par av noder?
- **Topologisk sortning**. Går det att rita den riktade grafen så att alla kanter pekar uppåt?
- **Transitivt hölje**. För vilka noder  $v$  och  $w$  finns det en stig från  $v$  till  $w$ ?
- **Page Rank**. Hur betydelsefull är en webbsida?

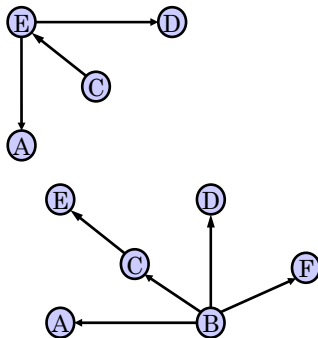
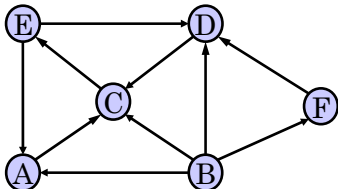
## Riktad DFS

- Vi kan specialisera traverseringsalgoritmerna (DFS och BFS) till riktade grafer
- I den riktade DFS-algoritmen får vi fyra typer av bågar
  - "discovery"-bågar
  - bakåt-bågar
  - framåt-bågar
  - korsande bågar
- En riktad DFS med start i nod  $v$  bestämmer vilka noder som är nåbara från  $v$
- Skapar en spännande skog av grafen



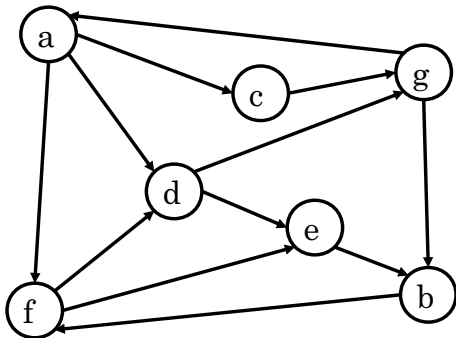
# Nåbarhet

DFS-träd rotat i  $v$ : noder näbara från  $v$  via riktade stigar



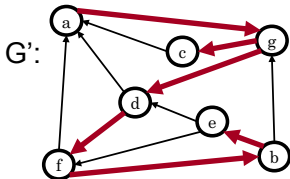
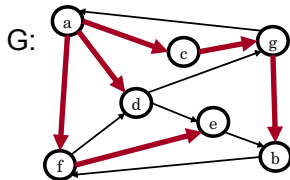
# Starkt sammanhängande

Varje nod är nåbar från alla andra noder



## Algorithm för att avgöra starkt sammanhängande

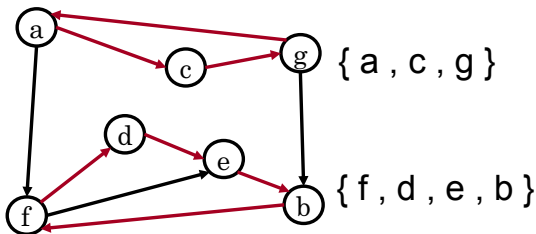
- Välj en nod  $v$  i  $G$
- // Kan alla noder nås från  $v$ ?  
Utför DFS från  $v$  i  $G$ 
  - Om det finns någon nod  $w$  som inte besöks svara "nej"
- Låt  $G'$  vara  $G$  med riktningen på varje båge omkastad
- // Kan  $v$  nås från alla noder?  
Utför DFS från  $v$  i  $G'$ 
  - Om det finns någon nod  $w$  som inte besöks svara "nej"
  - Annars, svara "ja"
- Körtid:  $O(n + m)$





## Starkt sammanhängande komponenter

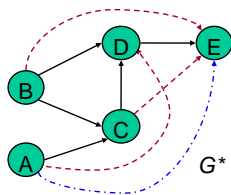
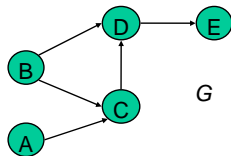
- Maximal delgraf sådan att varje nod kan nå alla andra noder i delgrafen
- Kan också göras i  $O(n + m)$  tid genom att använda DFS i flera steg



- 1 Riktade grafer
- 2 **Transitivt hölje**
- 3 Topologisk sortering
- 4 Viktade grafer
- 5 Kortaste vägar

# Transitivt hölje

- Givet en riktad graf  $G$ , låt det transitiva höljet av  $G$  vara den riktade grafen  $G^*$  sådan att
  - $G^*$  har samma noder som  $G$
  - om  $G$  har en riktad stig från  $u$  till  $v$  ( $u \neq v$ ) så har  $G^*$  en riktad båge från  $u$  till  $v$
- Det transitiva höljet ger information om närheten i en riktad graf



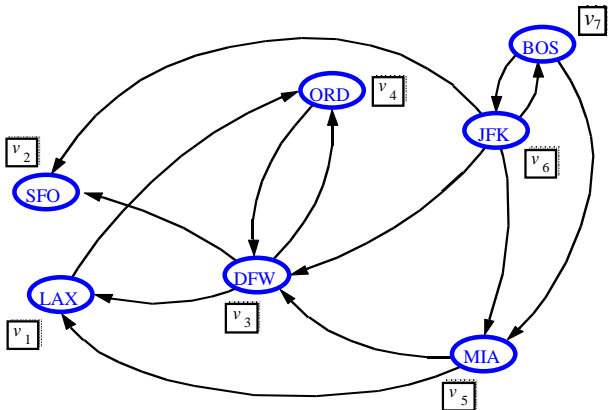
## Beräkning av transitiva höljet

- Vi kan köra DFS med start i varje nod  $v_1, \dots, v_n$ , alltså  $O(n \cdot (n + m))$
- Floyd-Warshall's algoritim  
Robert Floyd 1962: Hitta kortaste väger i viktade grafer  
Stephen Warshall 1962: Transitivt hölje  
I princip identiska med Robert Roy 1959.
  1. Numrera noderna  $1, 2, \dots, n$ .
  2. I varje fas  $k$  beräkna kortaste vägen mellan samtliga noder  $i, j$
  3. I fas  $k$  tar vi bara hänsyn till stigar som använder noder med nummer  $1, 2, \dots, k$  som mellanliggande noder $\Theta(n^3)$

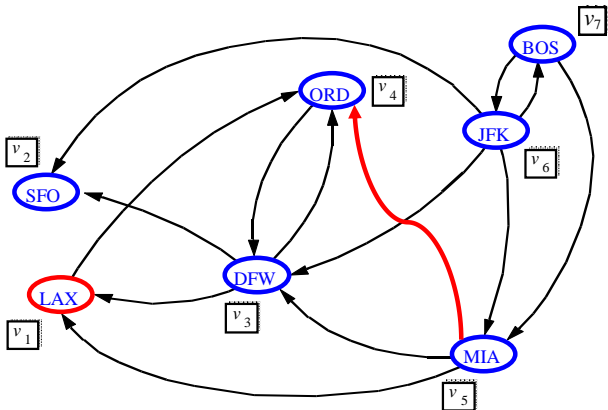
# Floyd-Warshalls algorithm

```
function FLOYDWARSHALL( $G$ )  
   $G_0 \leftarrow G$   
  for  $k \leftarrow 1$  to  $n$  do  
     $G_k \leftarrow G_{k-1}$   
    for  $i \leftarrow 1$  to  $n$  ( $i \neq k$ ) do  
      for  $j \leftarrow 1$  to  $n$  ( $j \neq i, k$ ) do  
        if  $G_{k-1}.$ AREADJACENT( $v_i, v_k$ ) then  
          if  $G_{k-1}.$ AREADJACENT( $v_k, v_j$ ) then  
            if  $\neg G_k.$ AREADJACENT( $v_i, v_j$ ) then  
               $G_k.$ INSERTDIRECTEDEDGE( $v_i, v_j, k$ )  
  
  return  $G_n$ 
```

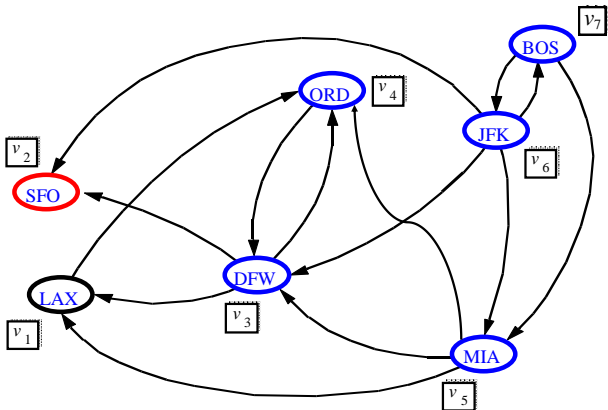
## Exempel: Floyd-Warshall



# Floyd-Warshall, iteration 1

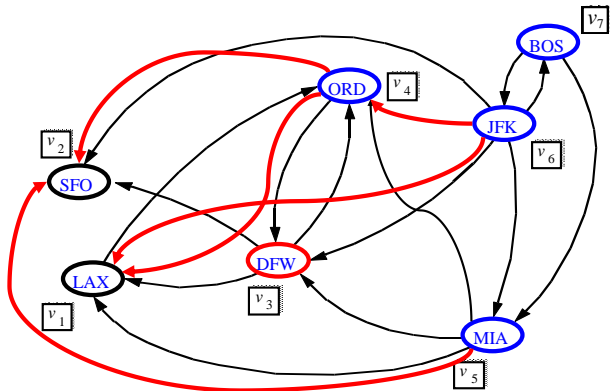


## Floyd-Warshall, iteration 2

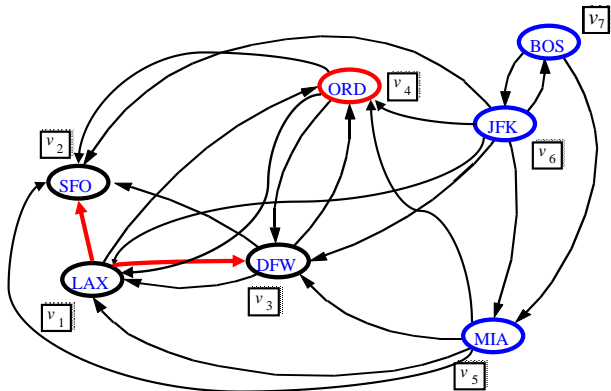




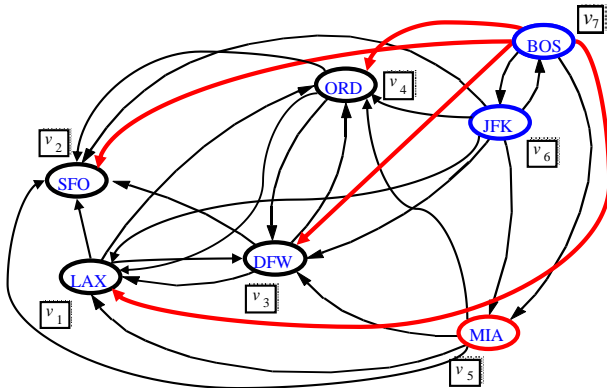
# Floyd-Warshall, iteration 3



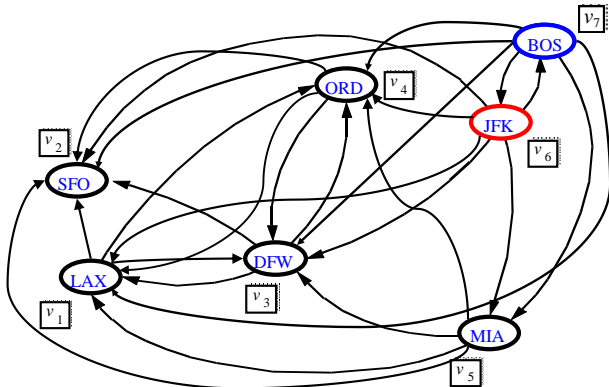
# Floyd-Warshall, iteration 4



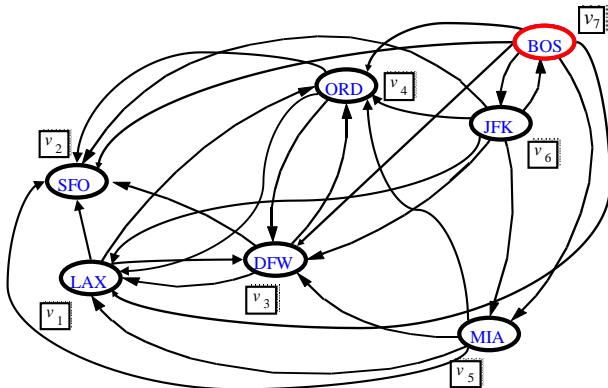
# Floyd-Warshall, iteration 5



# Floyd-Warshall, iteration 6



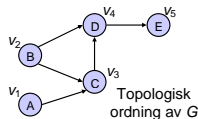
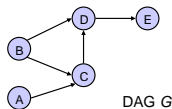
# Floyd-Warshall, slutet



- 1 Riktade grafer
- 2 Transitivt hölje
- 3 **Topologisk sortering**
- 4 Viktade grafer
- 5 Kortaste vägar

# Riktade acykliska grafer och topologisk ordning

- En riktad acyklisk graf (DAG) är en riktad graf som inte har några riktade cykler
- En topologisk ordning av en graf är en totalordning  $v_1, \dots, v_n$  av noderna sådan att varje båge  $(v_i, v_j)$  uppfyller  $i < j$
- Exempel: I en riktad graf som svarar mot en instans av uppgiftsschemaläggning är en topologisk ordning en sekvens av uppgifter som uppfyller kraven på inbördes ordning mellan uppgifterna



**Proposition 1** *En riktad graf går att ordna topologiskt om grafen är en DAG*

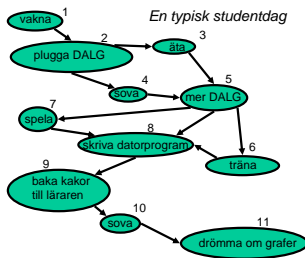
# Varför topologisk ordning?

- Schemaläggning av arbeten
  - noder motsvarar arbeten
  - bågar motsvarar beroenden
- Utvärdering av celler vid beräkning i, exempelvis, excel-ark
- Logiksyntetisering
- Symbolberoenden i länkare (kompilatorer)
- Serialisering av data
- ...



# Topologisk sortering

Numrera noderna, så att  $(u, v) \in E \Rightarrow u < v$



# Algorithm för topologisk sortering

```
procedure TOPOLOGICALSORT( $G$ )  
   $S \leftarrow$  ny tom stack  
  for all  $u \in G.VERTICES()$  do  
    låt  $INCOUNTER(u)$  vara ingraden för  $u$   
    if  $INCOUNTER(u) = 0$  then  
       $S.PUSH(u)$   
  
   $i \leftarrow 1$   
  while  $\neg S.ISEMPTY()$  do  
     $u \leftarrow S.POP()$   
    låt  $u$  få nummer  $i$  i den topologiska ordningen  
     $i \leftarrow i + 1$   
    for all utgående kanter  $(u, w)$  från  $u$  do  
       $INCOUNTER(w) \leftarrow INCOUNTER(w) - 1$   
      if  $INCOUNTER(w) = 0$  then  
         $S.PUSH(w)$ 
```

# Alternativ algoritm för topologisk sortering

**procedure** TOPOLOGICALSORT( $G$ )

$H \leftarrow G$

▷ temporär kopia av  $G$

$n \leftarrow G.\text{NUMVERTICES}$

**while**  $H$  är icke-tom **do**

    låt  $v$  vara en nod utan utgående bågar

    märk  $v$  med  $n$

$n \leftarrow n - 1$

    ta bort  $v$  från  $H$

Körtid:  $O(n + m)$ . Hur då...?

# Algorithm för topologisk sortering via DFS

**procedure** TOPOLOGICALDFS( $G$ )

$n \leftarrow G.\text{NUMVERTICES}$

sätt alla noder och bågar till *UNEXPLORED* som i DFS

**for all**  $v \in G.\text{VERTICES}()$  **do**

**if**  $\text{GETLABEL}(v) = \text{UNEXPLORED}$  **then**

        TOPOLOGICALDFS( $G, v$ )

**procedure** TOPOLOGICALDFS( $G, v$ )

    SETLABEL( $v, \text{VISITED}$ )

**for all**  $e \in G.\text{INCIDENTEDGES}(v)$  **do**

**if**  $\text{GETLABEL}(e) = \text{UNEXPLORED}$  **then**

$w \leftarrow \text{OPPOSITE}(v, e)$

**if**  $\text{GETLABEL}(w) = \text{UNEXPLORED}$  **then**

                SETLABEL( $e, \text{DISCOVERY}$ )

                TOPOLOGICALDFS( $G, w$ )

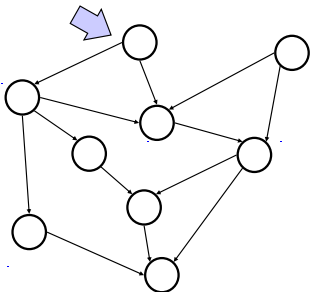
**else**

$e$  är korsande båge eller framåt-båge

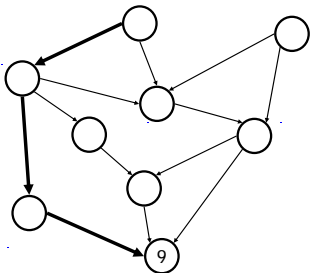
    märk  $v$  med topologiskt nummer  $n$

$n \leftarrow n - 1$

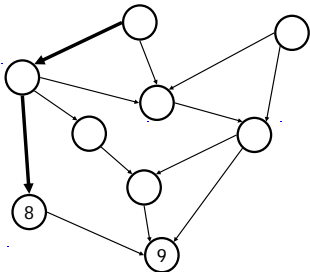
## Exempel: Topologisk sortering



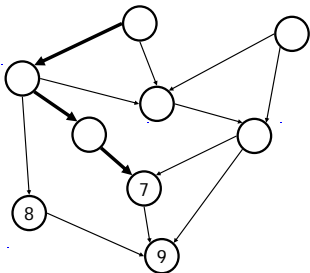
## Exempel: Topologisk sortering



## Exempel: Topologisk sortering

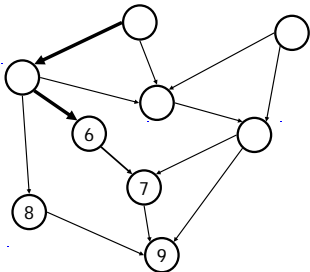


## Exempel: Topologisk sortering

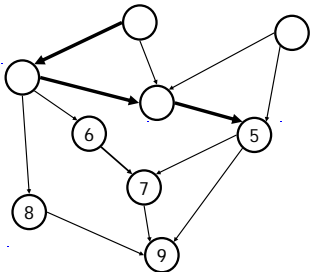




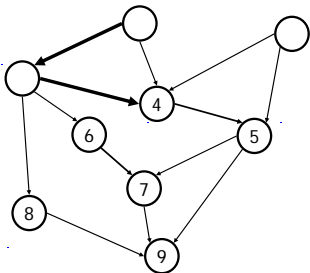
## Exempel: Topologisk sortering



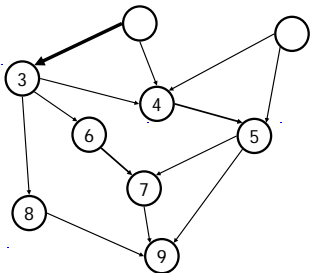
## Exempel: Topologisk sortering



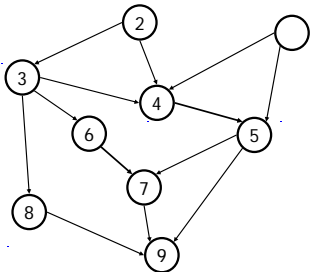
## Exempel: Topologisk sortering



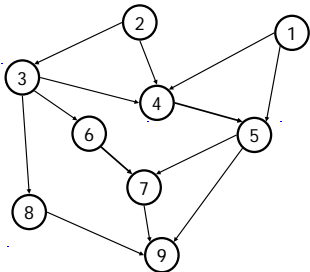
## Exempel: Topologisk sortering



## Exempel: Topologisk sortering



## Exempel: Topologisk sortering



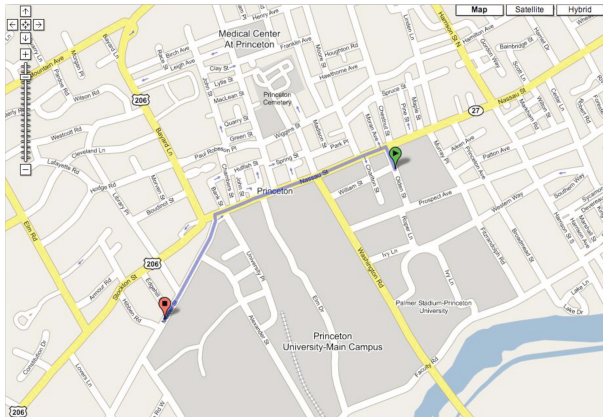
- 1 Riktade grafer
- 2 Transitivt hölje
- 3 Topologisk sortering
- 4 **Viktade grafer**
- 5 Kortaste vägar

# Viktade grafer

- I en viktad graf är varje båge associerad med ett numeriskt värde kallat bågens *vikt*.
- Bågvikter kan representera avstånd, kostnader, etc.



# Google maps



# Bolaget Continentals flygrutter i USA (augusti 2010)



# Tillämpningar

- PERT/CPM
- Kartapplikationer
- Seam carving
- Robotnavigering
- Texture mapping
- Typsättning i TeX
- Trafikplanering i stadsmiljö
- Optimal pipelining för VLSI-chip
- Schemaläggning av telemarketingförsäljare
- Routing av meddelanden inom telekom.
- Routingprotokoll för nätverk (OSPF, BGP, RIP)
- Utnyttja gynsamma situationer vid valutahandel
- Optimal ruttplanering för lastbilar givet trafikstockningsmönster



[http://en.wikipedia.org/wiki/Seam\\_carving](http://en.wikipedia.org/wiki/Seam_carving)



Eng. *endpoints, incident, adjacent, degree, parallel, loops*

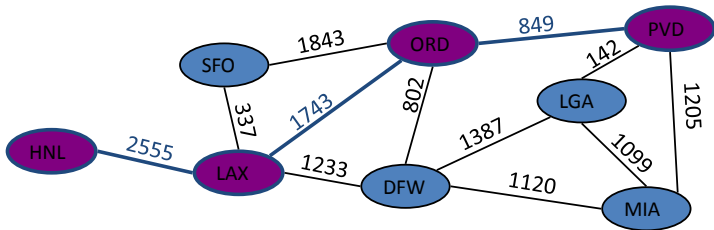
- 1 Riktade grafer
- 2 Transitivt hölje
- 3 Topologisk sortering
- 4 Viktade grafer
- 5 Kortaste vägar

# Problemet kortaste väg

- Givet en viktad graf och två noder  $u$  och  $v$  vill vi hitta en stig mellan  $u$  och  $v$  med minimal total vikt.
  - Längden av en stig är summan av vikterna på stigens bågar

## Exempel

Kortaste vägen mellan Providence och Honolulu

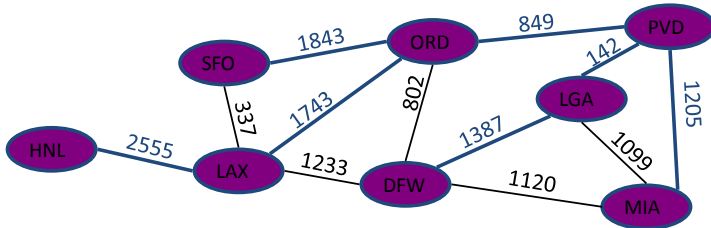


## Egenskaper hos kortaste vägar

- En delväg av en kortaste väg är också en kortaste väg
- Det finns ett träd av kortaste vägar från en startnod till alla andra noder

### Exempel

Ett träd av kortaste vägar från Providence

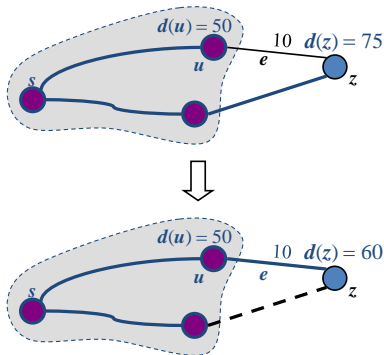


# Dijkstras algoritm

- Avståndet från en nod  $v$  till en nod  $s$  är längden av kortaste vägen mellan  $s$  och  $v$
- Dijkstras algoritm beräknar avstånden från en given startnod  $s$  till alla noder  $v$  i grafen
- Antaganden:
  - grafen är sammanhängande
  - bågarna är oriktade
  - grafen har inga öglor eller parallella bågar
  - bågvikterna är **ickenegativa**
- Vi bygger ett "moln" av noder med start i  $s$ , som till slut täcker alla noder
- Vi märker varje nod  $v$  med  $d(v)$ , vilket betecknar avståndet mellan  $v$  och  $s$  i delgrafen bestående av molnet och noderna som är grannar till molnet
- I varje steg
  - lägger vi till den nod  $u$  utanför molnet som har minst avståndsmärkning  $d(u)$
  - uppdaterar vi märkningen av noderna som är grannar till  $u$

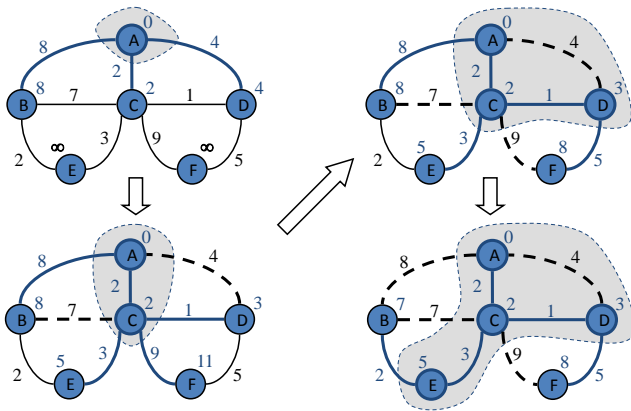
# Utökningssteget

- Betrakta en båge  $e = (u, z)$  sådan att
  - $u$  är noden vi nyligen lagt till i molnet
  - $z$  inte är med i molnet
- Relaxeringen av bågen  $e$  uppdaterar  $d(z)$  enligt:
  - $d(z) \leftarrow \min\{d(z), d(u) + \text{weight}(e)\}$

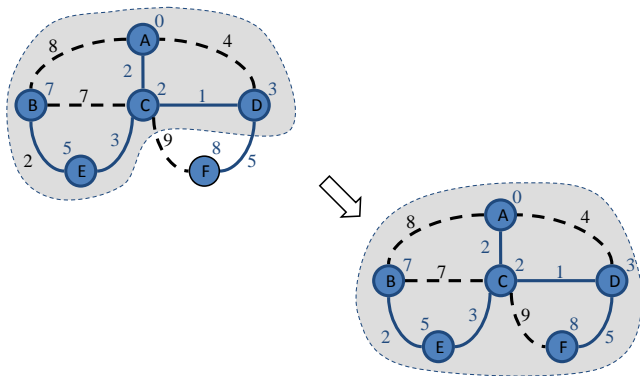




# Exempel



## Fortsättning på exemplet



# Dijkstras algoritm

- En prio-kö lagrar noderna utanför molnet
  - Nyckel: avstånd
  - Värde: nod
- Lokator-baserade metoder
  - `insert(k, v)` returnerar en lokator
  - `replaceKey(l, k)` ändrar en posts nyckelvärde
- Vi lagrar två saker i varje nod:
  - avstånd ( $d(v)$ )
  - lokator i prio-kön

```
procedure DIJKSTRA( $G, s$ )  
   $Q \leftarrow$  ny tom heapbaserad prio-kö  
  for all  $v \in G.VERTICES()$  do  
    if  $v = s$  then  
      SETDISTANCE( $v, 0$ )  
    else  
      SETDISTANCE( $v, \infty$ )  
   $l \leftarrow Q.ININSERT(GETDISTANCE(v), v)$   
  SETLOCATOR( $v, l$ )  
while  $\neg Q.ISEMPTY()$  do  
   $u \leftarrow Q.REMOVEMIN()$   
  for all  $e \in G.INCIDENTEDGES(u)$  do  
     $z \leftarrow G.OPPOSITE(u, e)$   
     $r \leftarrow GETDISTANCE(u) + WEIGHT(e)$   
    if  $r < GETDISTANCE(z)$  then  
      SETDISTANCE( $z, r$ )  
       $Q.REPLACEKEY(GETLOCATOR(z), r)$ 
```

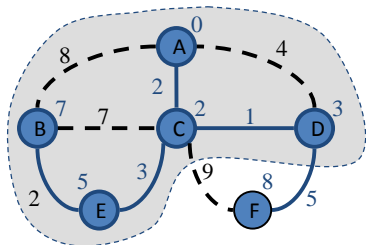
# Analys av Dijkstras algoritm

- Grafoperationer
  - Vi anropar `incidentEdges` en gång för varje nod
- Märkningsoperationer
  - Vi hämtar/sätter avstånd och lokator för nod  $z$   $O(deg(z))$  gånger
  - Att sätta/hämta en märkning tar tid  $O(1)$
- Prio-köoperationer
  - Varje nod sätts in en gång och tas ut en gång från prio-kön, där varje insättning och borttagning tar tid  $O(\log n)$
  - En nods nyckel i prio-kön ändras som mest  $deg(w)$  gånger, där varje nyckeländring tar tid  $O(\log n)$
- Dijkstras algoritm har exekveringstid  $O((n + m) \log n)$  givet att grafen representeras med en grannlista
  - Kom ihåg att  $\sum_v deg(v) = 2m$
- Exekveringstiden kan också uttryckas som  $O(m \log n)$  eftersom vi antagit att grafen är sammanhängande

# Varför Dijkstras algoritm fungerar

Dijkstras algoritm är baserad på den giriga metoden. Algoritmen lägger till noderna efter ökande avstånd.

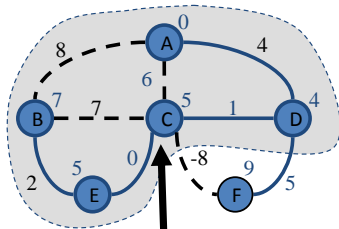
- Antag att algoritmen inte hittade alla kortaste avstånd. Låt  $F$  vara den första felaktiga noden som behandlas.
- När den föregående noden,  $D$ , längs den sanna kortaste vägen behandlades var dess avstånd korrekt.
- Men bågen  $(D, F)$  **relaxerades** i det steget!
- Mao, så länge  $d(F) \geq d(D)$  kan inte avståndet till  $F$  bli fel. Dvs, ingen nod får fel avstånd.



# Varför Dijkstras algoritm inte fungerar med negativa bågvikter

Dijkstras algoritm är baserad på den giriga metoden. Algoritmen lägger till noderna efter ökande avstånd.

- Om en nod med en negativ incident båge skulle läggas till sent i molnet skulle den förstöra avståndet till noder som redan finns i molnet.



C's sanna avstånd är 1, men finns redan i molnet med  $d(C)=5$ !

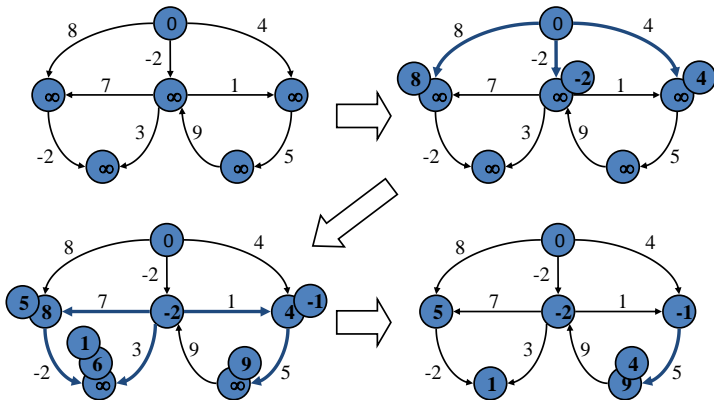
## Bellman-Fords algoritm (finns inte i kursboken)

- Fungerar även med negativa bågvikter
- Måste anta riktade bågar (annars kan det finnas cykler med negativ vikt)
- Iteration  $i$  hittar alla kortaste vägar som använder  $i$  bågar
- Exekveringstid:  $O(nm)$
- Kan utökas till att detektera cykler med negativ vikt

```
procedure BELLMANFORD( $G, s$ )  
  for  $v \in G.VERTICES()$  do  
    if  $v = s$  then  
      SETDISTANCE( $v, 0$ )  
    else  
      SETDISTANCE( $v, \infty$ )  
  for  $i \leftarrow 1$  to  $n - 1$  do  
    for each  $e \in G.EDGES()$  do  
       $u \leftarrow G.ORIGIN(e)$   
       $z \leftarrow G.OPPOSITE(u, e)$   
       $r \leftarrow GETDISTANCE(u) + WEIGHT(e)$   
      if  $r < GETDISTANCE(z)$  then  
        SETDISTANCE( $z, r$ )
```

# Exempel

Noderna är märkta med resp  $d(v)$ -värde





Nästa gång:  
Tentaföreläsning

[www.liu.se](http://www.liu.se)