Grundlagen der theoretischen Informatik

Vorlesung 4: Günstigste Wege

Günstigste Wege

Definition

Sei G=(V,E) ein gerichteter (oder ungerichteter) Graph. Für $e\in E$ bezeichne k(e) die Kosten (Länge) der Kante e. Für einen Kantenzug W bezeichne k(W) die Kosten (Länge) des Kantenzuges, definiert als die Summe der Kosten der enthaltenen Kanten. Der günstigste Weg (legrövidebb út) zwischen zwei Knoten ist der Weg zwischen ihnen mit minimalen Kosten. Für $x,y\in V$ sei der Abstand von x,y

$$d(x,y) = \begin{cases} 0, & \text{falls } x = y; \\ \infty, & \text{falls es keinen} \\ x \sim y \text{ Weg gibt;} \\ \text{Kosten des günstigsten } x \sim y \text{ Weges,} & \text{sonst.} \end{cases}$$

Definition

Eine Gewichtsfunktion heisst *konservativ* für den Graphen G, falls es in G keinen gerichteten Kreis K mit K(K) < 0 gibt.

Lemma

Sei G=(V,E) ein gerichteter Graph, $k:E\to\mathbb{R}$ konservativ. Wenn es einen Kantenzug mit Kosten L zwischen den Knoten x und y gibt, dann gilt $d(x,y)\leq L$.

Beweis. Man kann aus dem Kantenzug eventuelle Zyklen entfernen, bis er ein $x \sim y$ -Weg wird. Da die Kosten der entfernten Kreise nicht negativ sind, werden dadurch die Kosten des Kantenzuges nicht erhöht.

Korollar

Sei G und k wie im Lemma. Sei W ein günstigster Weg zwischen den Knoten x und y. Sei z ein weiterer Knoten in W. Dann ist W[x,z] ein günstigster Weg zwischen x und z.

Relax-Schritt

Definition

Seien G, k wie oben, s ein ausgezeichneter Knoten von G. Sei $D: V \to \mathbb{R}$ eine Funktion, die wie folgt initialisiert wird:

$$D(v) = \begin{cases} 0, & \text{falls } v = s; \\ \infty, & \text{falls } sv \notin E; \\ k(sv), & \text{sonst.} \end{cases}$$

Sei $xy \in E$, dann ist der *Relax-Schritt* für die Kante xy: Relax(xy): wenn D(y) > D(x) + k(xy), dann sei D(y) = D(x) + k(xy).

Lemma

Nach einer beliebigen Sequenz von Relax-Schritten gilt für alle Knoten: $D(v) \geq d(s,v)$. Wenn für einen Knoten D(v) = d(s,v) gilt, dann ändert sich D(v) bei weiteren Relax-Schritten nicht mehr

Beweis. Vollständige Induktion. Nach der Initialisierung von D gilt die Aussage. Man muss nur beweisen, dass sie nach jeder Änderung von D auch gilt. Wenn bei Relax(xy) der Wert von D(y) geändert wird, dann gilt:

$$D^{neu}(y) = D(x) + k(xy) \ge d(s,x) + k(xy) \ge d(s,y).$$

d(s,x) ist gleich den Kosten eines $s\sim x$ Weges, der zusammen mit der Kante xy einen $s\sim y$ Kantenzug mit Kosten d(s,x)+k(xy) ergibt.

Die zweite Aussage folgt daraus, dass D(v) bei einem Relax-Schritt immer nur verringert werden kann, was in diesem Fall nicht mehr möglich ist

Algorithmus von Dijkstra

Seien alle Kosten nicht-negativ.

Algorithmus von Dijkstra

Input: G = (V, E) gerichteter/ungerichteter Graph, $k : E \to \mathbb{R}_0^+$, $s \in V$.

Output: d(s, v) für alle $v \in V$.

Ablauf: Initialisierung: D wird initialisiert. Sei weiterhin $F = \{s\}$. In einer allgemeinen Iteration macht man Folgendes:

- (1) Man wählt $v \in V \setminus F$, wofür D(v) minimal ist.
- (2) $F = F \cup \{v\}$.
- (3) Für jedes $x \in V \setminus F$ mit $vx \in E$ wird Relax(vx) durchgeführt. Der Algorithmus terminiert wenn F = V, nach n-1 Iterationen.

Bemerkung: Dieser Algorithmus kann so erweitert werden, dass er nicht nur die Kosten der günstigsten Wege, sondern die günstigsten Wege selbst liefert.

Bemerkung: Die Anzahl der Schritte ist $konst \cdot n^2$.

Satz

Während der gesamten Durchführung des Algorithmus gilt für alle Knoten in F: D(v) = d(s, v).

Algorithmus von Bellman und Ford

Algorithmus von Bellman und Ford

Input: G = (V, E) gerichteter Graph, $s \in V$, $k : E \to \mathbb{R}$

konservativ.

Output: d(s, v) für alle $v \in V$.

Ablauf: Initialisierung: *D* wird initialisiert.

Wiederhole n-1-mal:

Wiederhole für jede Kante xy: Relax(xy).

Bemerkung: Der Algorithmus funktioniert auch für ungerichtete Graphen, aber die Längefunktion soll dann nicht-negativ sein. Dieser Algorithmus kann so erweitert werden, dass er nicht nur die Kosten der günstigsten Wege, sondern die günstigsten Wege selbst liefert.

Satz

Man betrachte einen Zwischenstand nach j Iterationen der äußeren Schleife in der Durchführung des Algorithmus. Sei v ein Knoten, für den es einen günstigsten $s \sim v$ Weg W gibt, der aus höchstens j Kanten besteht. Dann gilt D(v) = d(s,v).

Korollar

Nach n-1 Iterationen der äußeren Schleife liefert der Algorithmus von Bellman und Ford für alle Knoten D(v) = d(s, v).

Beweis. Ein Weg besteht aus höchstens n-1 Kanten.

Bemerkung: Dieser Algorithmus kann so erweitert werden, dass er nicht nur die Kosten der günstigsten Wege, sondern die günstigsten Wege selbst liefert.

Bemerkung: Die Anzahl der Schritte ist konst · nm.

Algorithmus von Floyd

Aufgabe: Berechnung der günstigsten Wege zwischen allen Knotenpaaren.

Definition

Sei G=(V,E) ein gerichteter Graph, $k:E\to\mathbb{R}$ eine konservative Kostenfunktion. Sei weiterhin $V=\{v_1,v_2,\ldots,v_n\}$. Dann bezeichne man für $1\le x,y\le n$, $0\le z\le n$ mit $D^{(z)}(x,y)$ die Kosten des günstigsten $x\sim y$ Weges, in dem alle inneren Knoten in v_1,\ldots,v_z sind.

Algorithmus von Floyd

Input: G = (V, E) gerichteter Graph, $k : E \to \mathbb{R}$ konservativ.

Output: d(x,y) für alle $x,y \in V$.

Ablauf: Initialisierung:

$$D^{(0)}(x,y) = \begin{cases} 0, & \text{falls } x = y; \\ \infty, & \text{falls } xy \notin E; \\ k(xy), & \text{sonst.} \end{cases}$$

Wiederhole für z = 1, 2, ..., n:

Wiederhole für alle Paare $x, y \in V$:

$$D^{(z)}(x,y) = \min\{D^{(z-1)}(x,y), D^{(z-1)}(x,z) + D^{(z-1)}(z,y)\}.$$

Output: $D^{(n)}(x, y)$ für alle $x, y \in V$.

Bemerkung: Der Algorithmus funktioniert auch für ungerichtete Graphen, aber die Längefunktion soll dann nicht-negativ sein.



Satz

Der Algorithmus von Floyd berechnet korrekt die Kosten der günstigsten Wege zwischen allen Knotenpaaren.

Bemerkung: Dieser Algorithmus kann so erweitert werden, dass er nicht nur die Kosten der günstigsten Wege, sondern die günstigsten Wege selbst liefert.

Bemerkung: Die Anzahl der Schritte ist konst \cdot n^3 .