

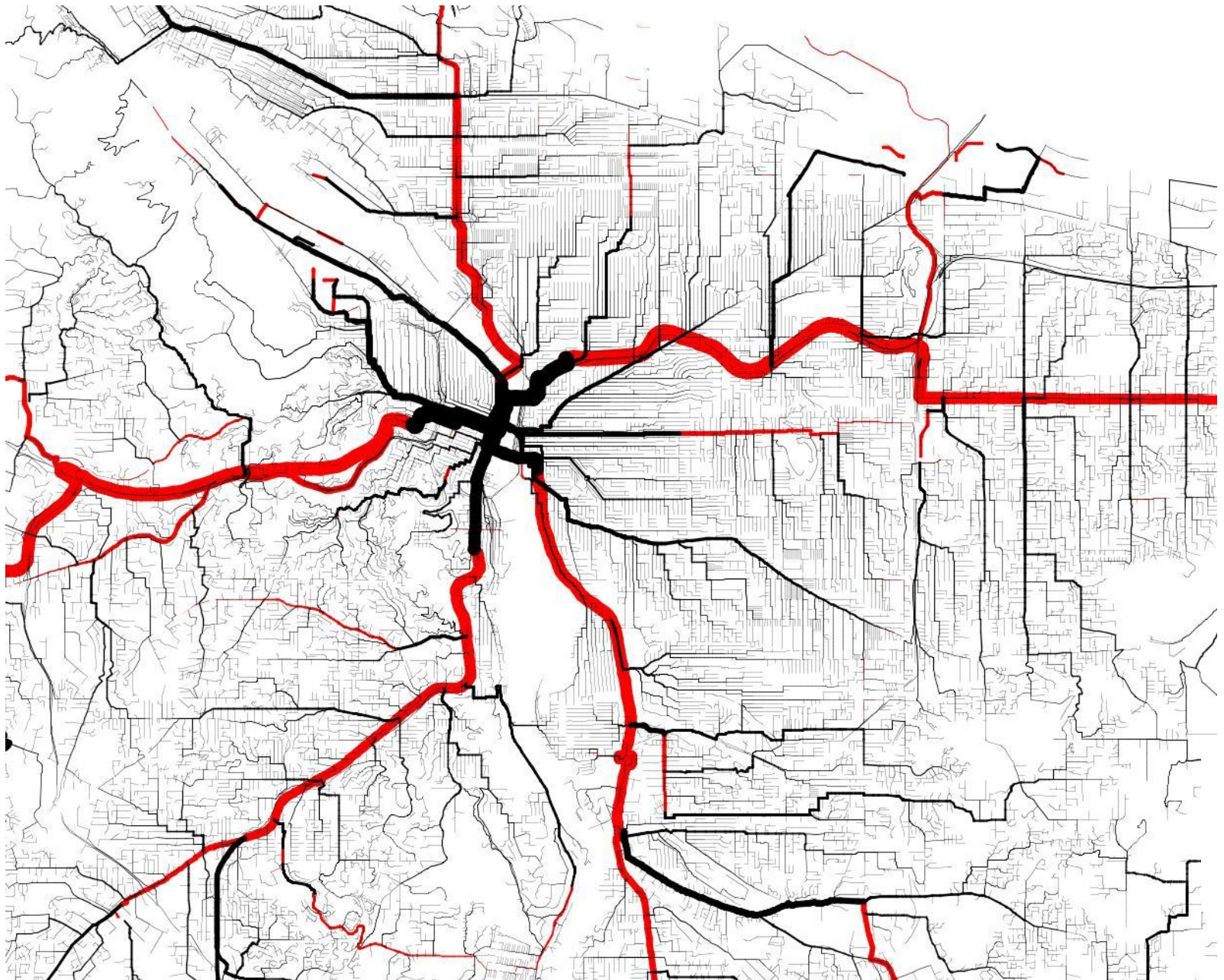
MINIMALNO VPETO

DREVO

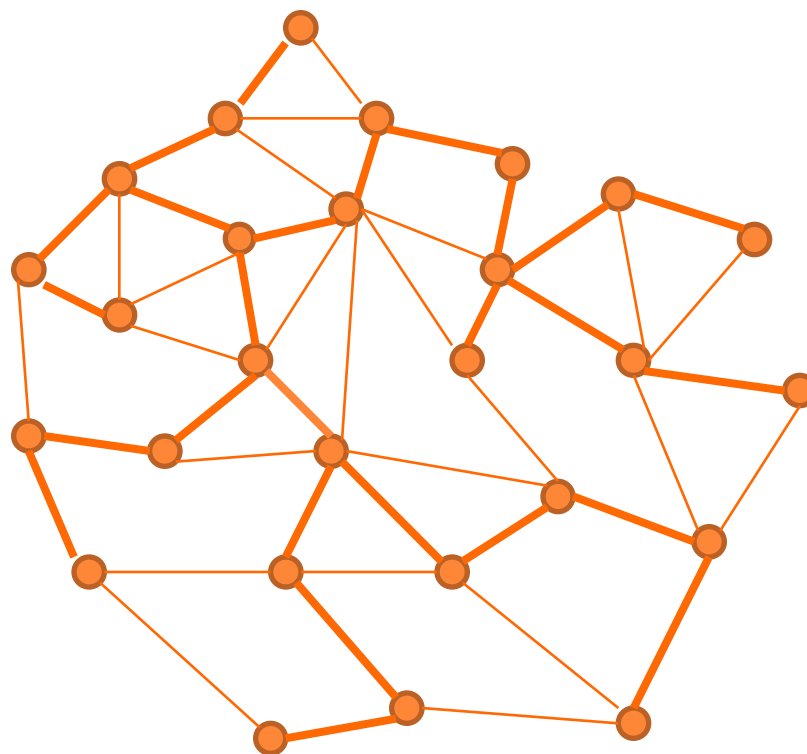
(minimum spanning tree)

- Primov algoritem
- Kruskalov algoritem

PROMET, ENERGIJA, KOMUNIKACIJE

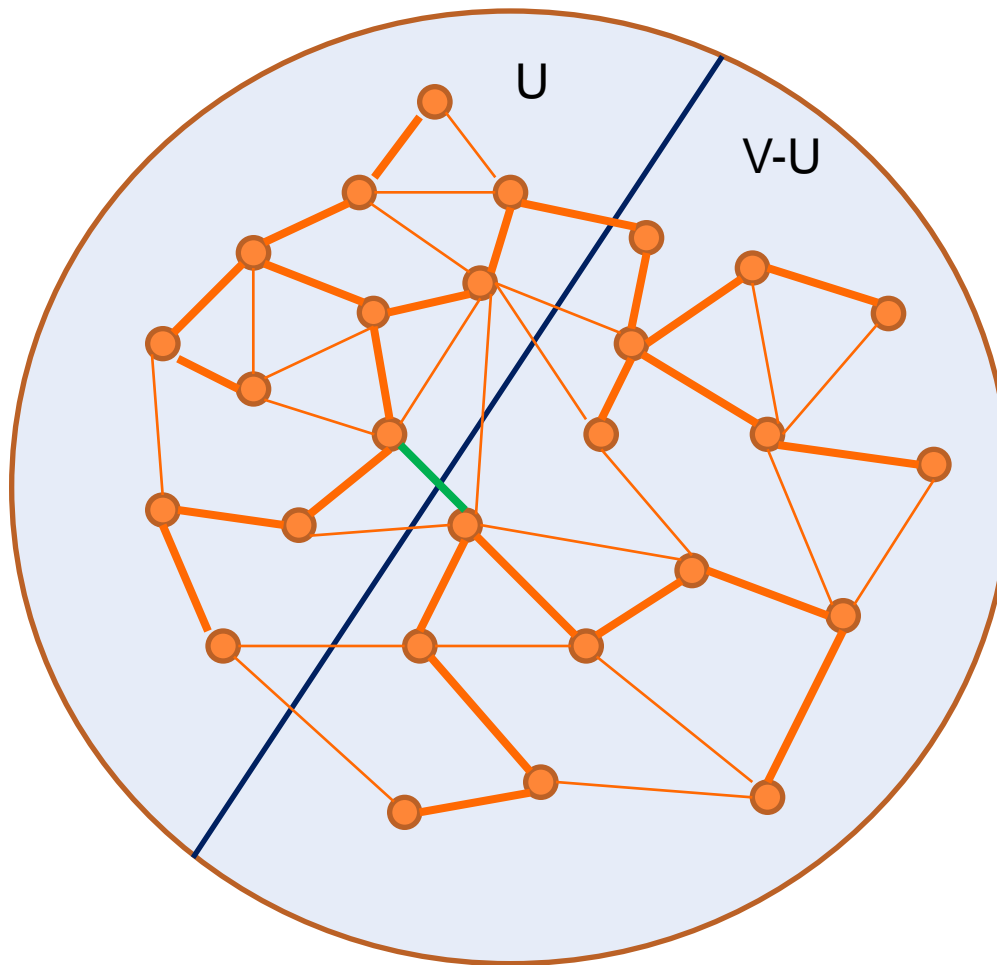


V MST JE KOREN KATEROKOLI VOZLIŠČE



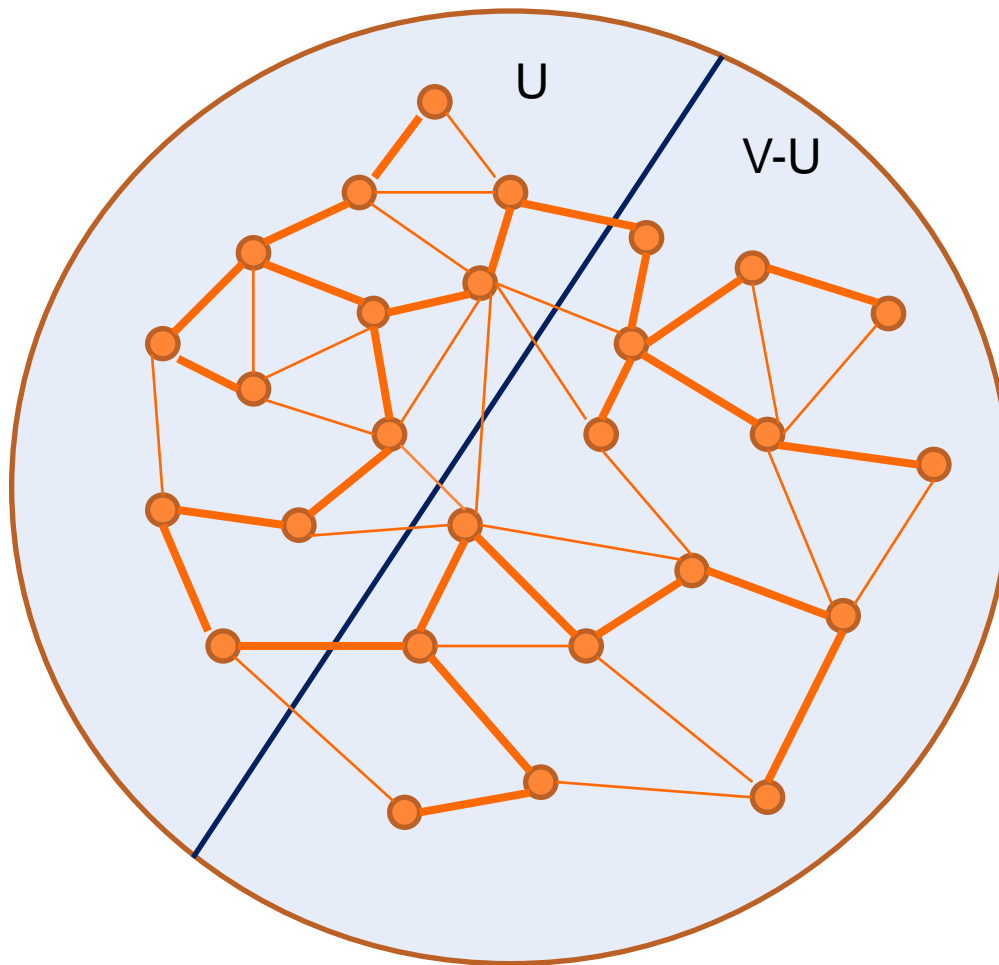
LASTNOST NEUSMERJENEGA GRAFA

Najkrajša povezava med dvema poljubnima podmnožicama U in $V-U$ je v MST.



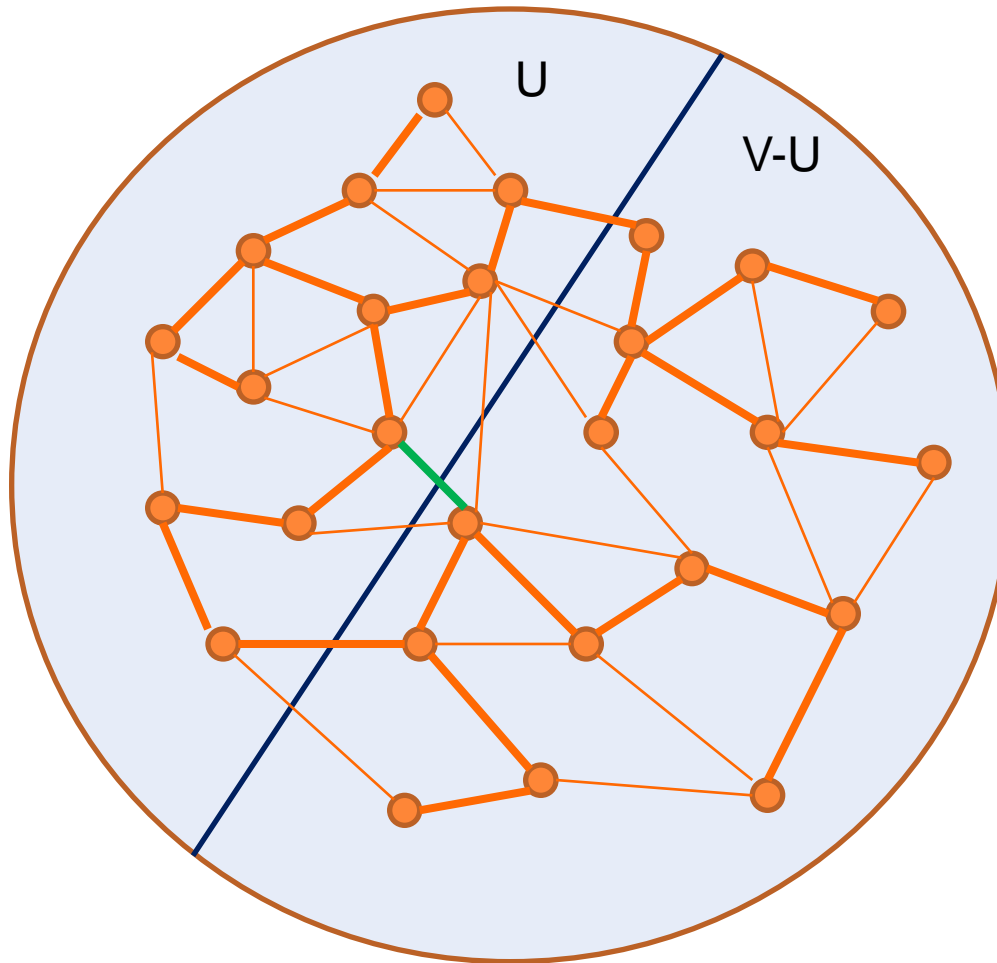
LASTNOST NEUSMERJENEGA GRAFA

Recimo, da ni. Torej je namesto nje daljša povezava med U in $V-U$.



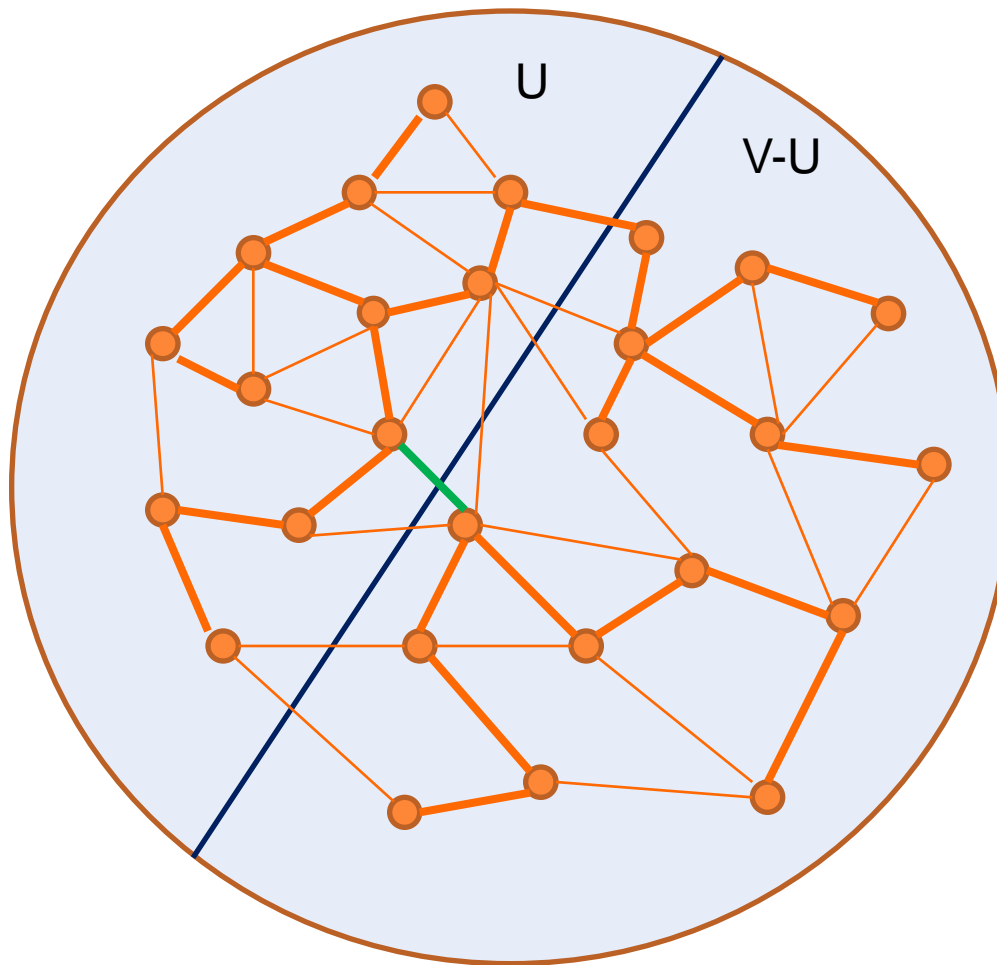
LASTNOST NEUSMERJENEGA GRAFA

Dodajmo najkrajšo in dobimo cikel.



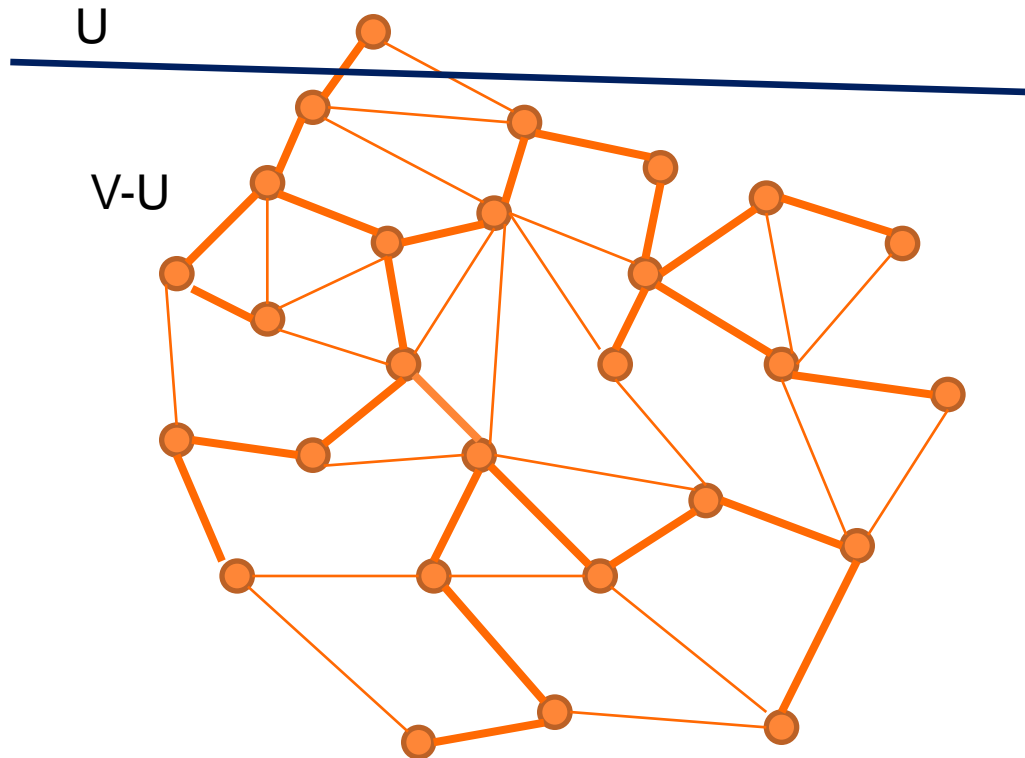
LASTNOST NEUSMERJENEGA GRAFA

Cikla se znebimo tako, da zberemo daljšo \rightarrow dobili smo manjši MST \rightarrow protislovje!



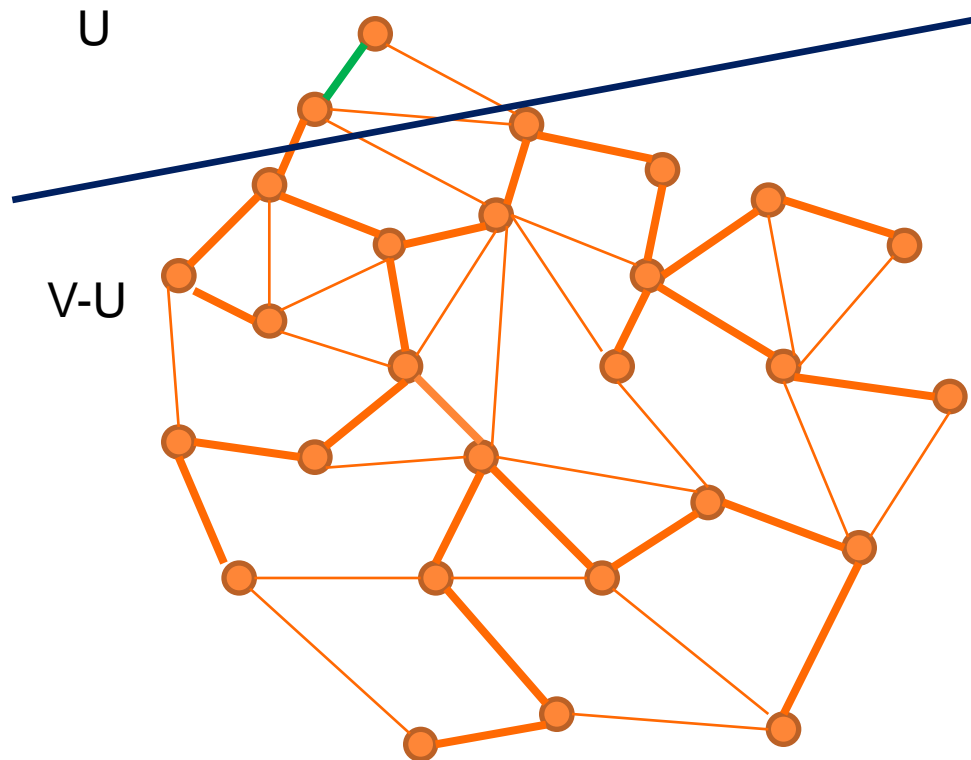
PRIMOV ALGORITEM

- Podmnožica U vsebuje na začetku eno samo (poljubno) vozlišče.
- V enem koraku dodamo najkrajšo povezavo med U in $V-U$.



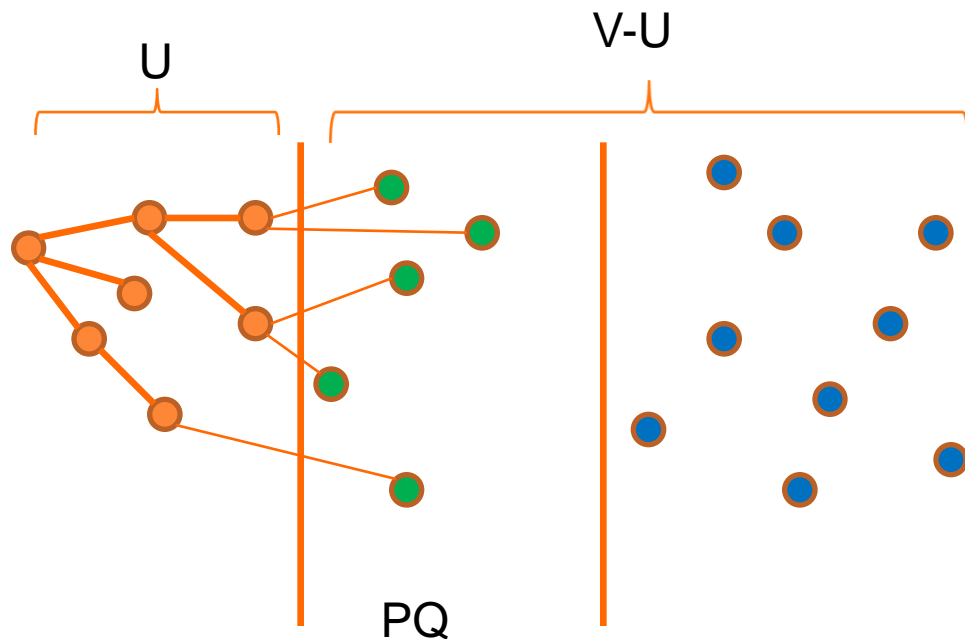
PRIMOV ALGORITEM

- Podmnožica U vsebuje na začetku eno samo (poljubno) vozlišče.
- V enem koraku dodamo najkrajšo povezavo med U in $V-U$.



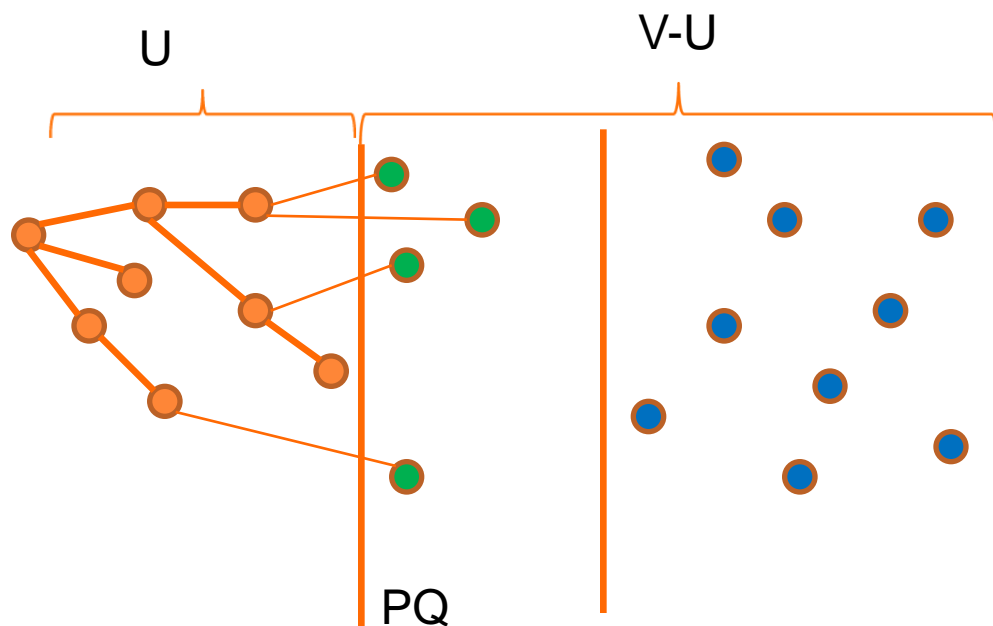
PRIMOV ALGORITEM - IDEJA

- Primov algoritem je **požrešen** in zelo podoben algoritmu Dijkstra (le da je graf neusmerjen)
- gradimo MST od poljubnega začetnega vozlišča
- vsakič iz množice vozlišč, ki še niso v drevesu, izberemo tisto z **najkrajšo povezavo** od nekega vozlišča v MST



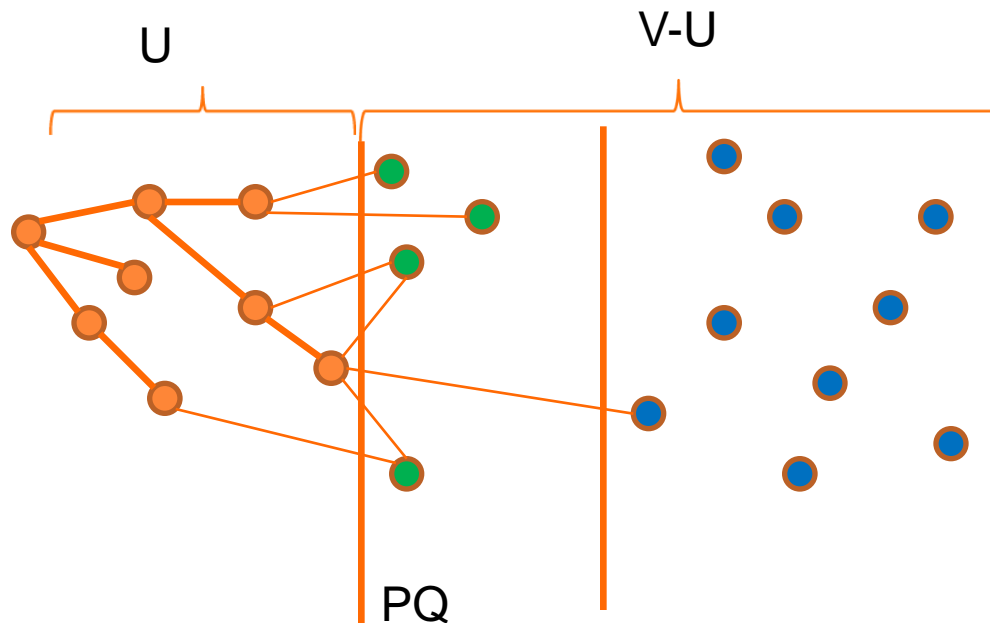
PRIMOV ALGORITEM - IDEJA

- Primov algoritem je **požrešen** in zelo podoben algoritmu Dijkstra (le da je graf neusmerjen)
- gradimo MST od poljubnega začetnega vozlišča
- vsakič iz množice vozlišč, ki še niso v drevesu, izberemo tisto z **najkrajšo povezavo** od nekega vozlišča v MST



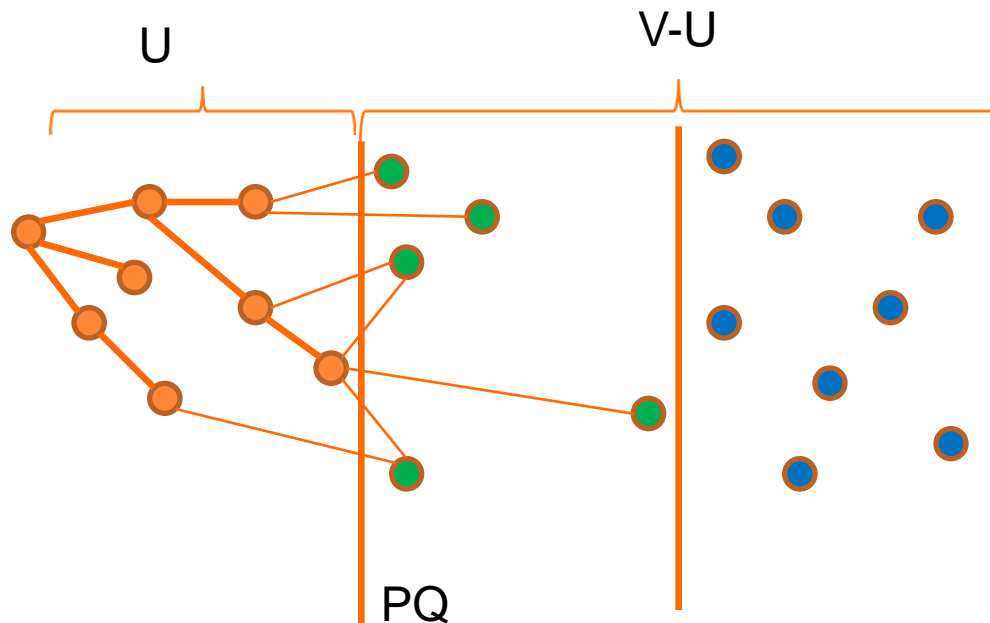
PRIMOV ALGORITEM - IDEJA

- gradimo MST od poljubnega začetnega vozlišča
- vsakič iz množice vozlišč, ki še niso v drevesu, izberemo tisto z **najkrajšo povezavo** od nekega vozlišča v MST
- zatem pogledamo sosede dodanega vozlišča:
 1. če je sosed že v MST, ga ignoriramo
 2. če je sosed že v prioritetni vrsti, mu posodobimo prioriteto
 3. sicer ga dodamo v prioritetno vrsto



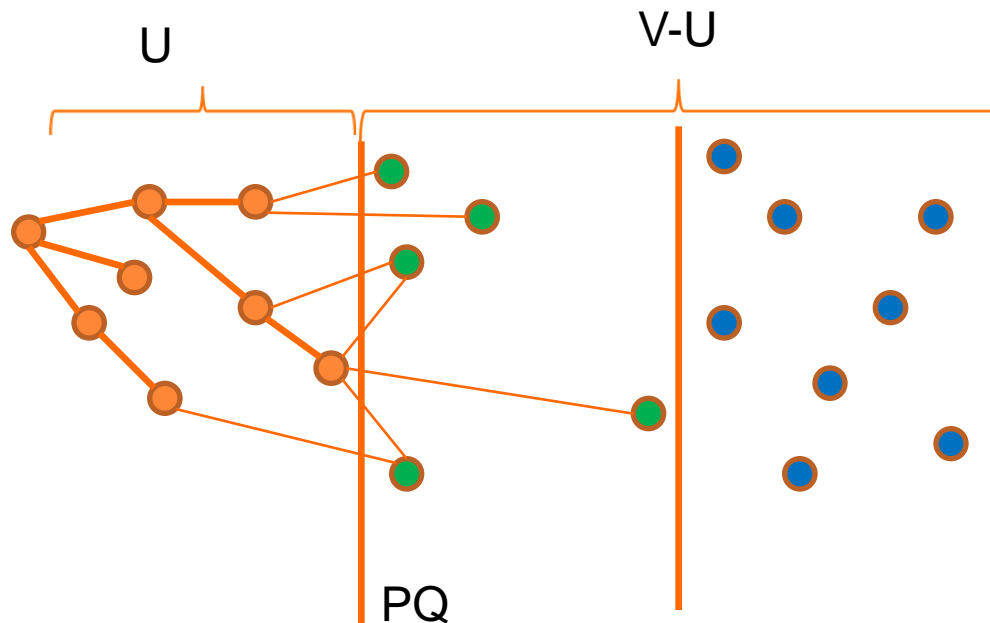
PRIMOV ALGORITEM - IDEJA

- gradimo MST od poljubnega začetnega vozlišča
- vsakič iz množice vozlišč, ki še niso v drevesu, izberemo tisto z **najkrajšo povezavo** od nekega vozlišča v MST
- zatem pogledamo sosede dodanega vozlišča:
 1. če je sosed že v MST, ga ignoriramo
 2. če je sosed že v prioritetni vrsti, mu posodobimo prioriteto
 3. sicer ga dodamo v prioritetno vrsto



PRIMOV ALGORITEM - IMPLEMENTACIJA

- za izbiro vozlišča v z najkrajšo razdaljo uporablja algoritem prioriteto vrsto vozlišč, za katera je že znana dolžina povezave od nekega vozlišča v v MST
- v prioritetni vrsti se hranijo dolžine **najkrajših povezav** za vsako vozlišče
- **z napredovanjem algoritma se te povezave lahko skrajšajo**, zato je potrebno uvesti še operacijo zmanjšanja prioritete

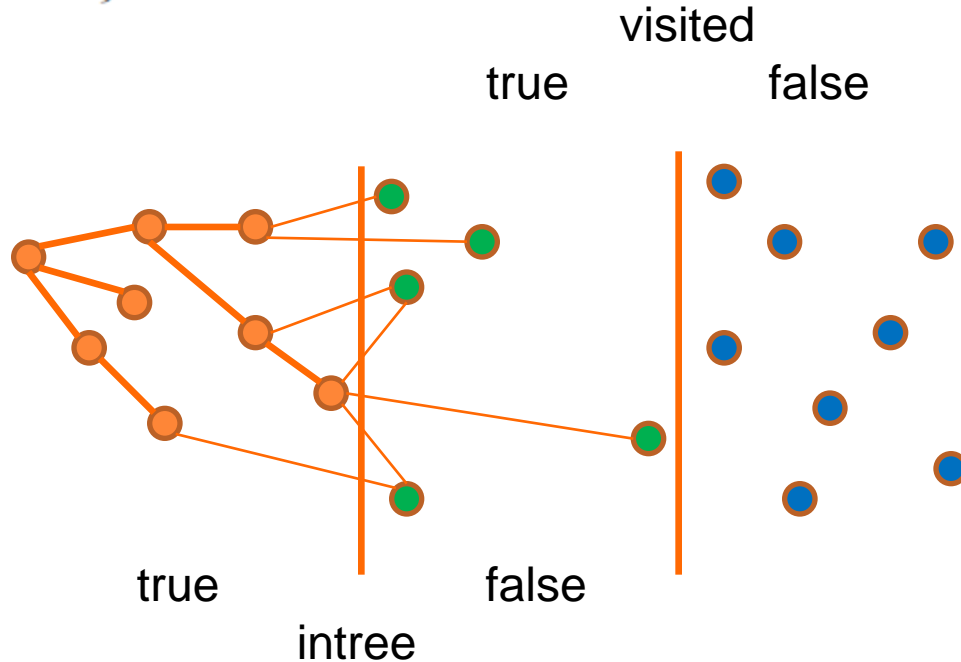


ZMANJŠANJE PRIORITETE ELEMENTA V VRSTI

- $\text{DECREASE_KEY}(x, \text{New}, Q)$
- zmanjša prioriteto elementa x na New
- v kopici operacijo implementiramo tako, da element z zmanjšano prioriteto zamenjujemo z očetom
- postopek se ustavi, bodisi če je oče manjši od elementa ali če element pride v koren kopice
- časovna zahtevnost je reda $O(\log n)$ pod pogojem, da imamo direkten dostop do elementa v kopici
- **vsako vozlišče hrani svoj položaj (indeks) v kopici**

PRIMOV ALGORITEM - IMPLEMENTACIJA

```
class PrimVertex extends VertexAdj implements HeapPosNode {  
    boolean visited;  
    booleanintree ;  
    PrimVertex parent; ← rezultat algoritma  
    double distance ;  
    int heapIndex ;  
} // class PrimVertex
```



PRIMOV ALGORITEM - IMPLEMENTACIJA

```
public void prim(UGraph g) {  
    PQDecrease q = new HeapPos() ; // urejena po distance  
    PrimVertex v, w ;  
    Edge e;  
  
    // nobeno vozlisce se ni bilo pregledano  
    for (PrimVertex t = (PrimVertex)g.firstVertex(); t != null;  
        t = (PrimVertex)g.nextVertex(t))  
        t.visited = false;  
  
    //inicializiraj prvo vozlisce in ga dodaj v priorit. vrsto  
    v = (PrimVertex)g.firstVertex();  
    v.visited = true;  
    v.parent = null;  
    v.intree = false;  
    v.distance = 0;  
    q.insert(v);
```

```
while ( !q.empty() ) {  
    v = (PrimVertex)q.deleteMin();  
    v.intree = true;  
    e = g.firstEdge(v);  
    while (e != null) {  
        w = (PrimVertex)g.adjacentPoint(e, v);  
        if (! w.visited) {  
            w.visited = true; // je v kopicu  
            w.intree = false; // se ni v drevesu  
            w.parent = v; // potencialni oca  
            // trenutna najkrajša povezava do drevesa:  
            w.distance = ((Double)e.evaluate).doubleValue();  
            q.insert(w) ;  
        }  
        else // visited  
        if (! w.intree && ((Double)e.evaluate).doubleValue() <  
            w.distance) { //nasli smo krajšo povezavo do drevesa  
            w.parent = v; // novi potencialni oca  
            // popravi razdaljo v prioritetni vrsti:  
            q.decreaseKey(w, e.evaluate) ;  
        }  
        e = g.nextEdge(v, e) ;  
    } // while e  
} // while !empty  
} // Prim
```



```

while ( !q.empty() ) {
    v = (PrimVertex)q.deleteMin();
    v.intree = true;
    e = g.firstEdge(v);
    while (e != null) {
        w = (PrimVertex)g.adjacentPoint(e, v);
        if (! w.visited) {
            w.visited = true; // je v kopici
            w.intree = false; // se ni v drevesu
            w.parent = v; // potencialni oče
            // trenutna najkrajša povezava do drevesa:
            w.distance = ((Double)e.evaluate).doubleValue();
            q.insert(w) ;
        }
        else // visited
            if (! w.intree && ((Double)e.evaluate).doubleValue() <
                w.distance) { //nasli smo krajšo povezavo do drevesa
                w.parent = v; // novi potencialni oče
                // popravi razdaljo v prioritetni vrsti:
                q.decreaseKey(w, e.evaluate) ;
            }
        e = g.nextEdge(v, e) ;
    } // while e
} // while !empty
} // Prim

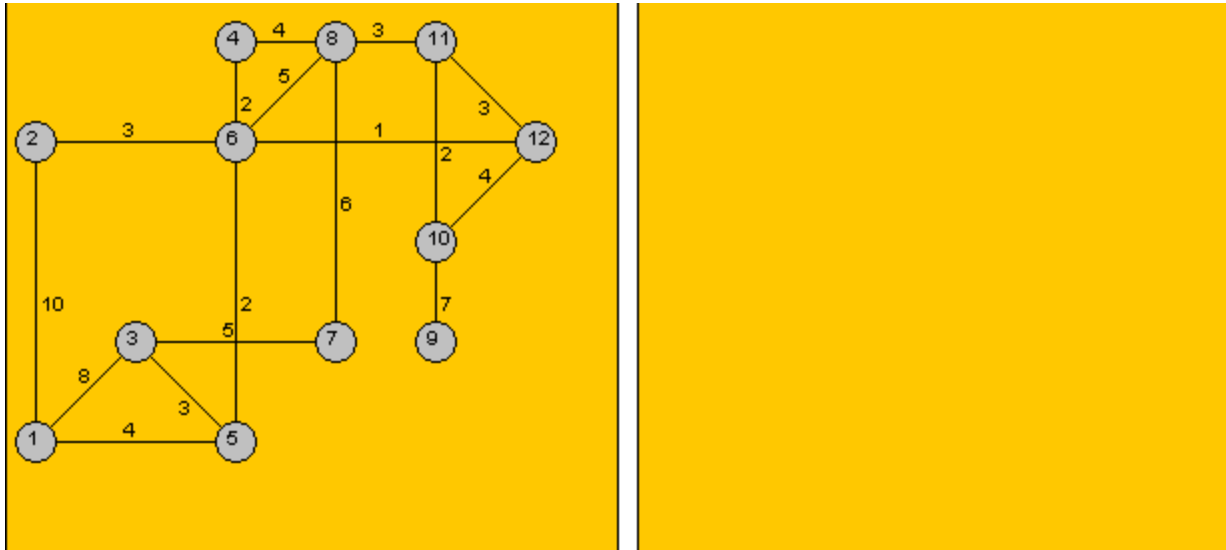
```

$O(m \log n)$

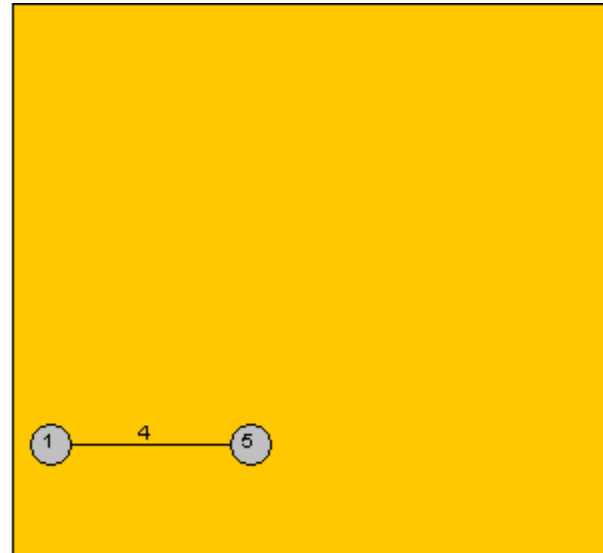
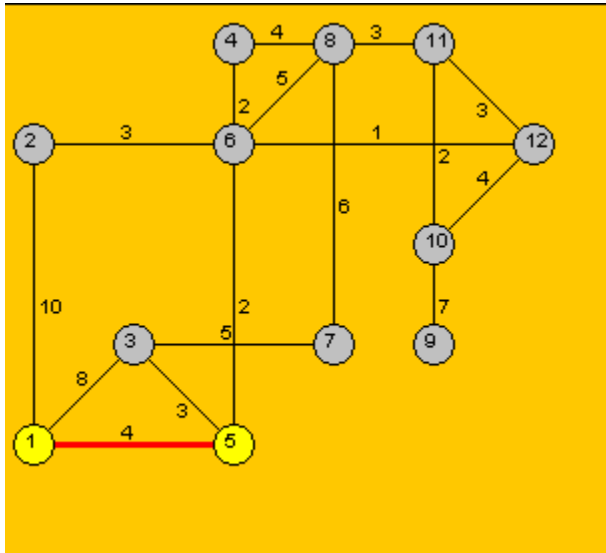
Primov algoritem je
požrešen, pa vseeno
zagotavlja optimalno
rešitev!



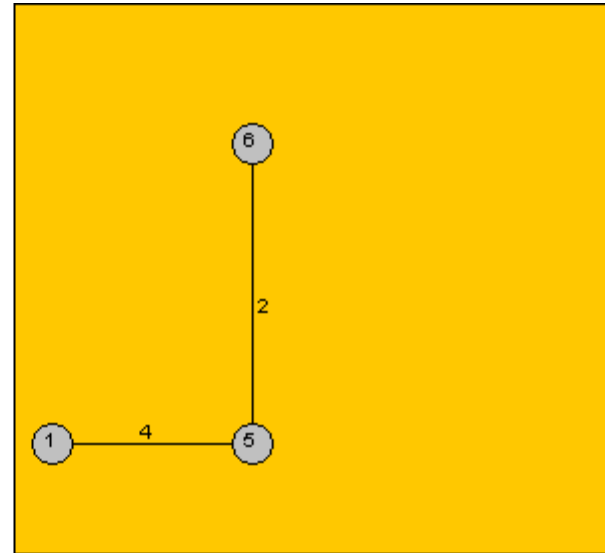
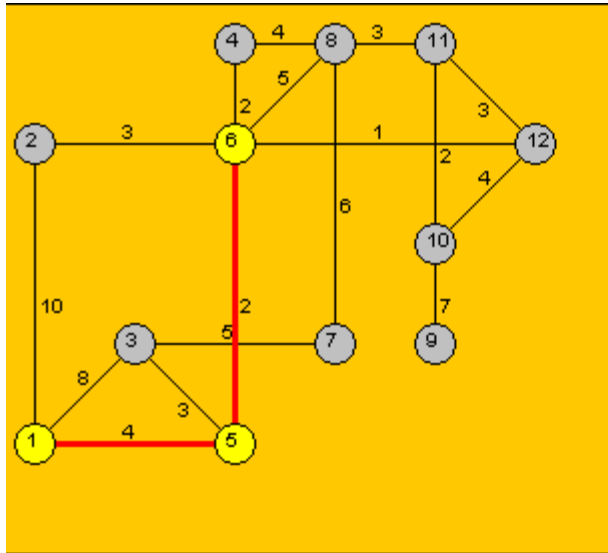
PRIMER



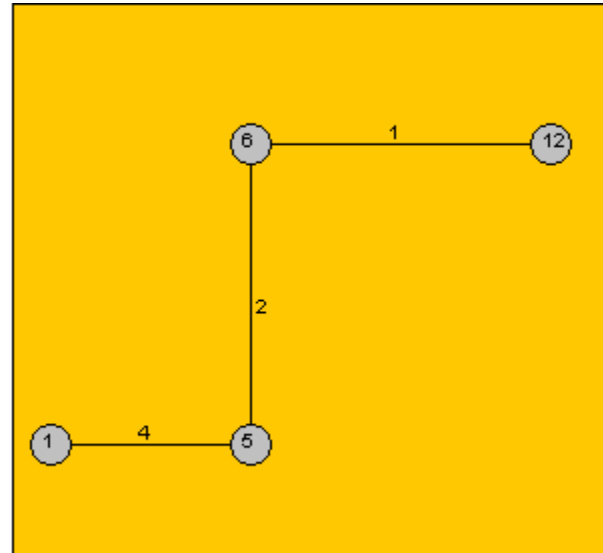
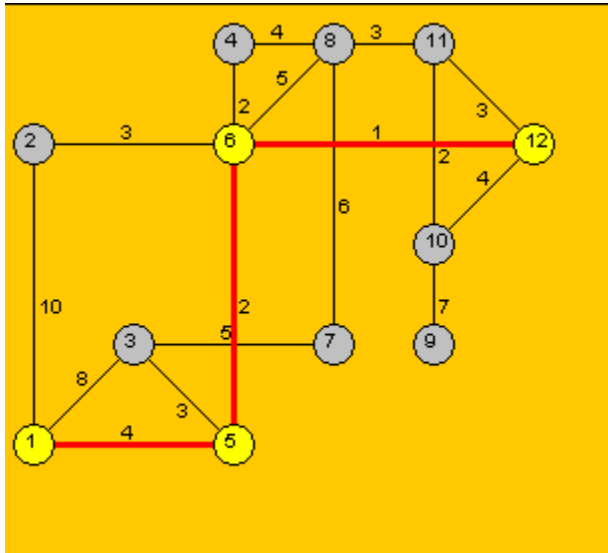
PRIMER



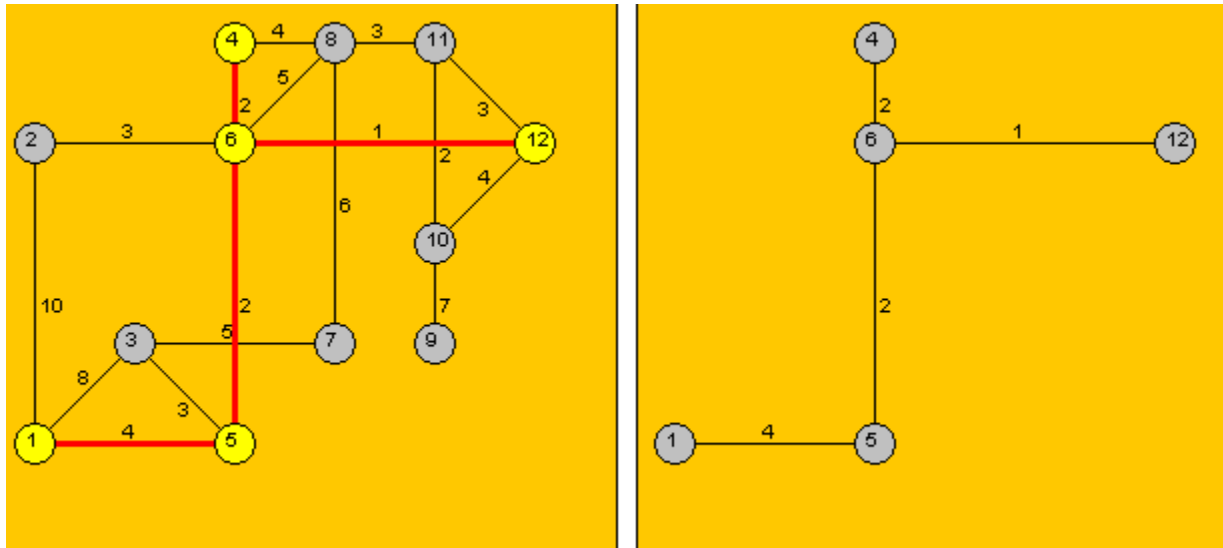
PRIMER



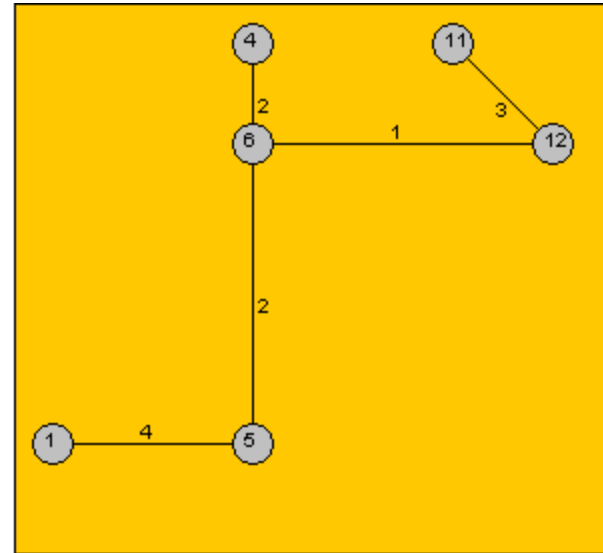
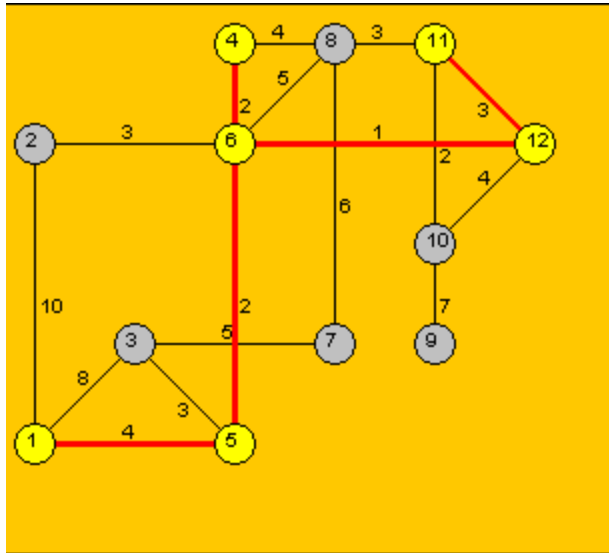
PRIMER



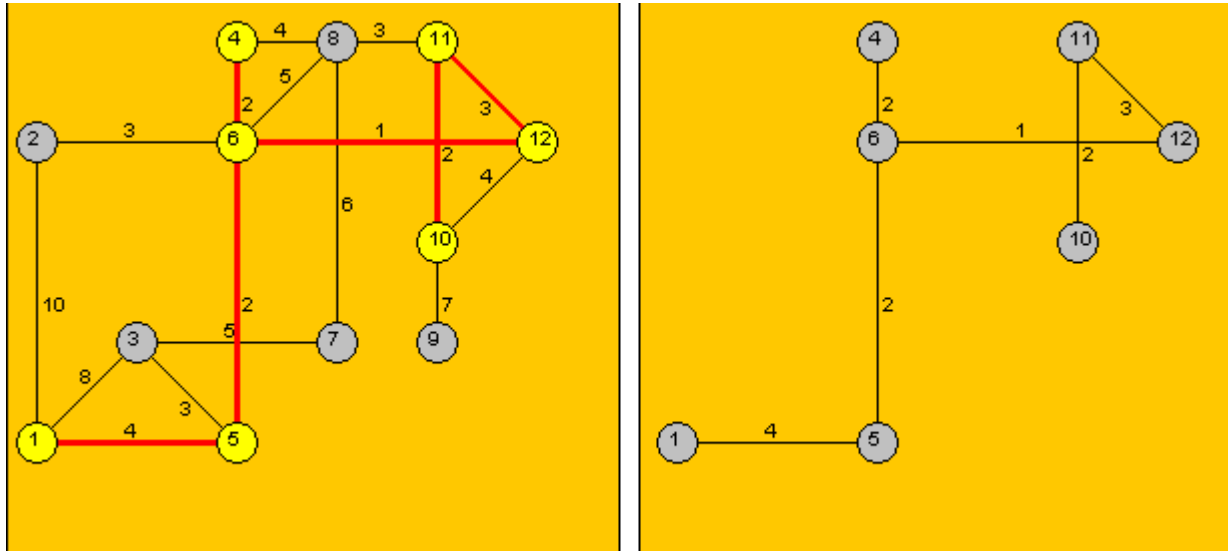
PRIMER



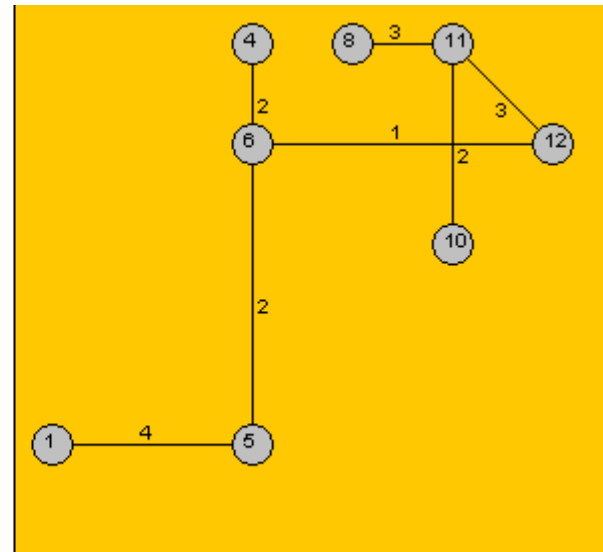
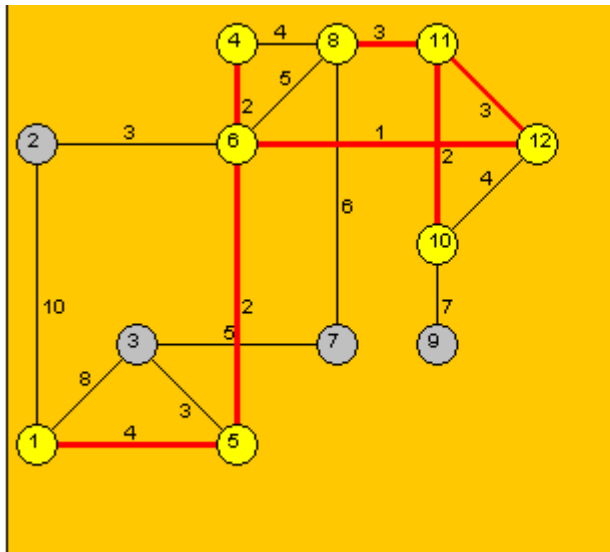
PRIMER



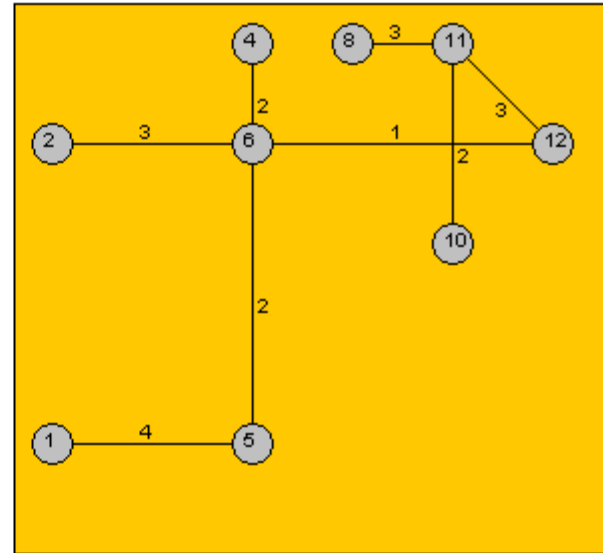
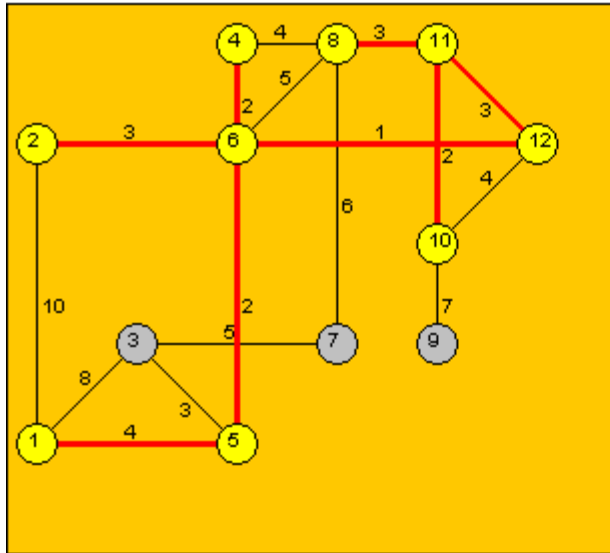
PRIMER



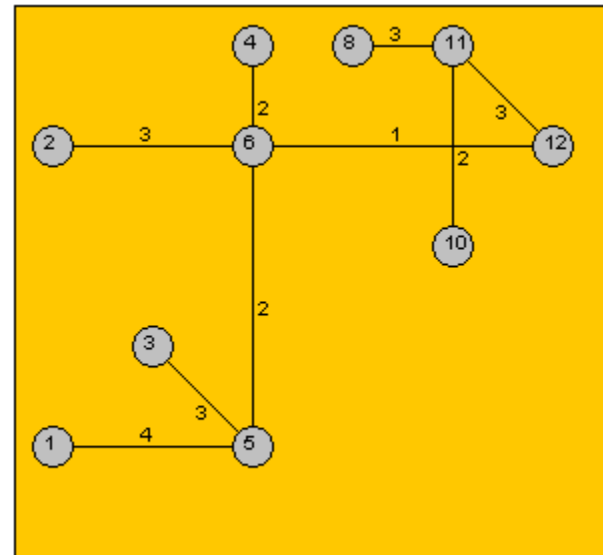
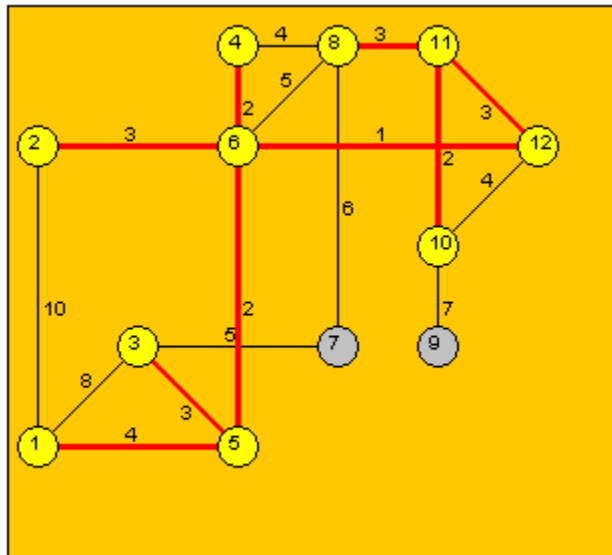
PRIMER



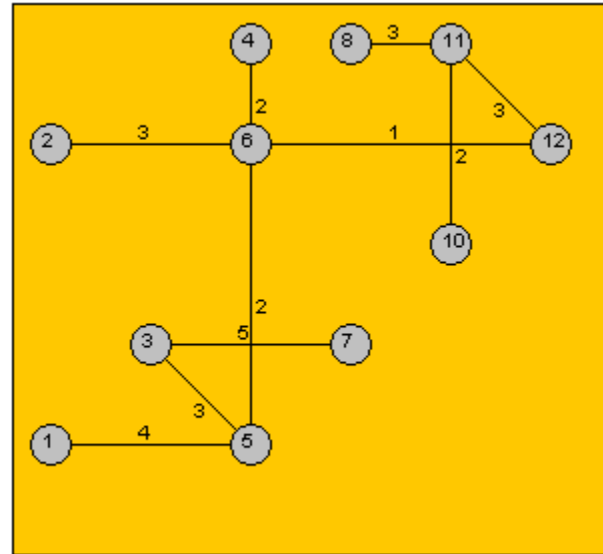
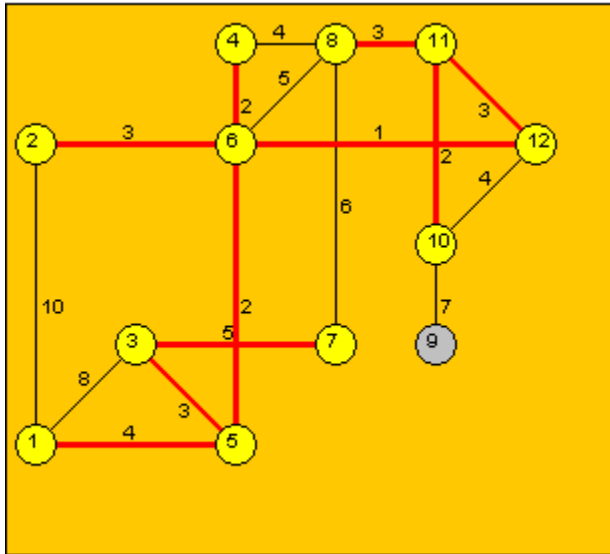
PRIMER



PRIMER



PRIMER



PRIMER

