

Floyd-Warshall le solution

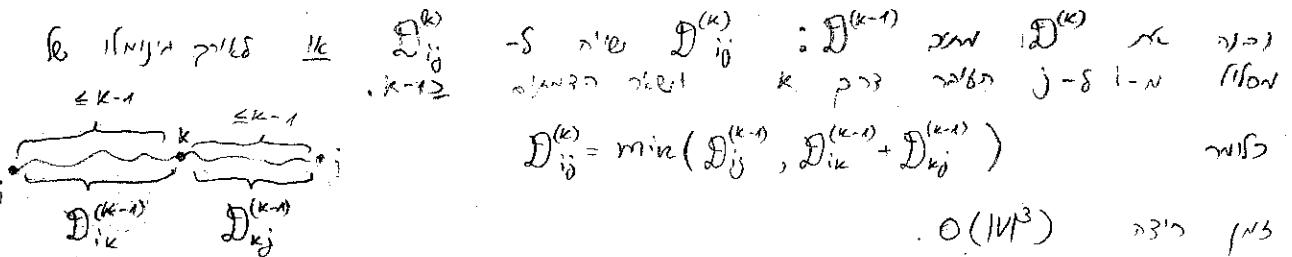
$i, 2, 3, \dots, n = V$  מושג על ידי המרחק מ- $i$  ל- $j$



(לכל  $i, j, k$  ב- $V$  ו- $k \geq 0$ )  $D_{ij}^{(k)}$  מציין המרחק מ- $i$  ל- $j$  על-תור קדמי (או גזיר) כ- $k$  ורדים.  $k=0, 1, 2, \dots$

(לכל  $i \in V$  ו- $k \leq n$   $D_{ii}^{(k)} = 0$  ו- $D_{ij}^{(n+1)} = \infty$   $\forall j \neq i$ )

( $D_{ij}^{(k)}$  מינימלי)  $D_{ij}^{(0)} = W_{ij}$ ,  $k \geq 1$  מציין  $j-i$  מינימלי המרחק מ- $i$  ל- $j$  -  $D_{ij}^{(k)}$



Dynamic programming מושג על ידי מינימיזציה של סכום המרחקים

Johnson le solution

המשתמש בדרכו של יונソン מושג על ידי אוסף של  $O(n^2 \log n + nV |E|)$ .

המשתמש בדרכו של יונסון מושג על ידי אוסף של  $O(n^2 \log n + nV |E|)$ .

המשתמש בדרכו של יונסון מושג על ידי אוסף של  $O(n^2 \log n + nV |E|)$ .

המשתמש בדרכו של יונסון מושג על ידי אוסף של  $O(n^2 \log n + nV |E|)$ .

$$W(\pi) = w(v_1, v_2) + w(v_2, v_3) + \dots + w(v_k, v_1)$$

לפחות אחת

$$w^*(\pi) = w(v_1, v_2) + h(v_1) - h(v_2)$$

$$+ w(v_2, v_3) + h(v_2) - h(v_3)$$

$$+ w(v_k, v_1) + h(v_{k-1}) - h(v_k) = w(\pi) + h(v_1) - h(v_k)$$

$v_k - v_1$  מושג על ידי שיפוע ה- $y$  של הנקודות  $(v_i, h(v_i))$

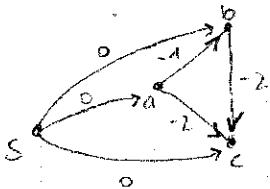
23.12.08 (2)

8248 - 10120 = 8228

ר' נ'  $w \geq 0$  ->  $\exists h$  מיפוי אחד כפויים

ולפנ'  $b$  ו- $a$  יתגלו ריבועי  $s$  ו- $t$  ב- $G$  ב- $G$  יתגלו ריבועי  $s$  ו- $t$ .

$h(v) = \delta(s, v)$  ו- $h(v)$  הוא מיפוי  $s \rightarrow t$  ב- $G$  ב- $BF$  פונקציית



$$\begin{aligned}\delta(s, a) &= 0 = h(a) & w(a, b) &= 0 \\ \delta(s, b) &= -1 = h(b) & w(b, c) &= 0 \\ \delta(s, c) &= -3 = h(c) & w(a, c) &= 1\end{aligned}$$

$h \equiv 0$  ס. ד.  $\delta \leq n$  מיפויים קיימים ב- $G$  מ-ה- $\delta$  (\*)

$w(u, v) = w(u, v) + h(u) - h(v) \geq 0$  כיוון  $(u, v)$  מ- $G$  גם  $w(u, v) + \delta(s, u) \geq \delta(s, v)$  מ-ה- $\delta$

( $\forall u, v \in V$ ) מיפויים קיימים ב- $G$  מ-ה- $\delta$  ס. ד. מ-ה- $\delta$

### לכט של מיפויים

לכט  $D^0, D^1, \dots$  נתקבב ב- $n$  מיפויים מ-ה- $\delta$  - לכט (1)  
לכט  $D^{k+1}$  יתגלו ב- $n$  מיפויים מ-ה- $\delta$ , מתקבב ב-לכט מ-ה- $\delta$  (2).  
לכט  $D^{k+1}$  מתקבב ב-לכט מ-ה- $\delta$  (3).

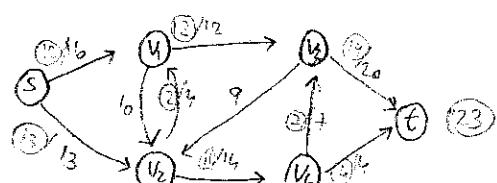
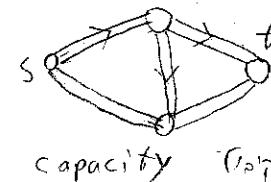
לכט  $D_{ij}^{(k)}$  מתקבב מ-לכט מ-ה- $\delta$  מ-ה- $\delta$  (4)  
 $D_{ij}^{(k)} = \min\{D_{ij}^{(k-1)}, D_{ik} + D_{kj}\}$

$\downarrow$   $\downarrow$   $\downarrow$   $\downarrow$

לכט  $D_{ij}^{(k)}$  מתקבב מ-לכט מ-ה- $\delta$

לכט  $D_{ij}^{(k-1)}$  מתקבב מ-לכט מ-ה- $\delta$

### Network Flow רשת זרימת

לכט?

לכט ב-רשת זרימת מ-ה- $\delta$  מ-ה- $\delta$  (4)

Flow Network: אנליז נר

הנאה בפונקציית  $f$  מוגדרת על  $G = (V, E)$  כפונקציה  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$  כך ש-  
 $f(u, v) = c(u, v)$  אם  $(u, v) \in E$ , ו- $f(u, v) = 0$  אחרת.  $f(u, v) > 0$  מציין  $c(u, v) > 0$   
 $f(u, v) < 0$  מציין  $c(u, v) < 0$ .

הנאה  $f$  נקראת אמצעי  $E$  אם  $\sum_{v \in V} f(v, u) = \sum_{v \in V} f(u, v)$  ל- $\forall u \in V$ .

הנאה  $f$  נקראת אמצעי  $E$  אם  $\sum_{v \in V} f(v, u) = \sum_{v \in V} f(u, v)$  ל- $\forall u \in V$ .  
 $|E| \geq |V| - 1$  מציין  $f$  אמצעי  $E$  אם  $G$  חסר אמצעי.

Flow

הנאה  $f: V \times V \rightarrow \mathbb{R}$  נקראת אמצעי  $f(u, v) \leq c(u, v)$  ל- $\forall u, v \in V$ .  
 $f(u, v) = -f(v, u)$  אמצעי  $f(u, v) = 0$  אמצעי  $\sum_v f(v, u) = 0$  אמצעי  $\sum_u f(u, v) = 0$  אמצעי.

flow condition

$$\begin{aligned} (u, v) & \text{ ה- } f(u, v) \leq c(u, v) \quad (1) \\ (u, v) & \text{ ה- } f(v, u) = -f(u, v) \quad (2) \\ \sum_v f(u, v) & = 0 \quad \text{ה- } f(u, v) = 0 \quad (3) \end{aligned}$$

$$f(u, a) + f(u, b) + f(u, c) - f(u, d) = 0$$

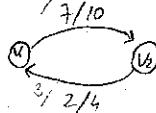
$$\begin{matrix} u \\ -6 \\ -5 \end{matrix} \quad \begin{matrix} v \\ 3 \\ 6 \end{matrix}$$

$$\begin{aligned} f(u, v) &= 0 \quad \text{ה- } f(u, v) = 0 \quad (1) \\ f(u, v) &= 0 \quad \text{ה- } f(v, u) = -f(u, v) \quad (2) \\ f(u, v) &= 0 \Leftrightarrow \begin{cases} f(u, v) \leq c(u, v) = 0 \\ -f(u, v) = f(v, u) \leq c(v, u) = 0 \end{cases} \quad (3) \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} f - f &= 0 \quad \text{ה- } f = 0 \quad (1) \\ f &= \sum_{t \in V} f(u, t) \quad (2) \end{aligned}$$

הנאה  $f$  נקראת אמצעי אם  $f = 0$ .

הנאה  $f$  נקראת אמצעי אם  $f(v_2, v_1) = -f(v_1, v_2)$  ל- $\forall v_1, v_2 \in V$ .



$$\begin{aligned} f(v_1, v_2) &= 5 \\ f(v_2, v_1) &= -5 \end{aligned}$$

flow condition

$$\begin{aligned} f(u, v) &= 0 \\ f(u, v) &= 0 \end{aligned}$$

$$f(A, B) = \sum_{u \in A, v \in B} f(u, v)$$

23.12.08 ④

$$\forall u \neq s, t. f(u, V) = f(u, v) = 0 \quad \text{: מינימום גלובלי ב-} V$$

$$f(x, y) = -f(y, x) \quad \text{בנוסף } (x, y) \text{ כנ"ש } f, x, y \text{ נורטער בעקבות הדרישה כי } f(x, y) \text{ נורטער}$$

$$f(X, Y) = \sum_{u \in X} f(u, v) = - \sum_{v \in Y} f(v, u) = -f(Y, X)$$

$$F(X \cup Y, Z) = f(X, Z) + f(Y, Z) \quad \text{עבור } X, Y, Z \in \Theta$$

$$f(Z, X \cup Y) = f(Z, X) + f(Z, Y)$$

$$(S = \text{תערובת } s, v) \quad |f| = f(S, V) \quad \text{הו מינימום של } f$$

$$\text{טז } |f| = f(V, t)$$

$$t = \{t_1, t_2, \dots, t_n\}$$

$$= f(V, V) = f(\emptyset, t) = f(t, V \setminus \{t\})$$

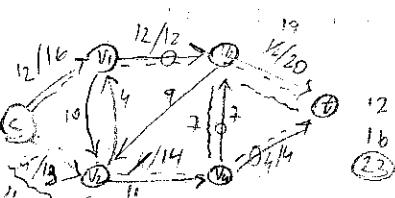
$$|f| = -f(V, V \setminus \{t\}) = f(V \setminus \{t\}, V) = f(S, V)$$

$$\sum_{v \in V \setminus \{s, t\}} f(u, v) = 0$$

$$= f(S, V) + f(V \setminus \{s, t\}, V) = 0$$

### Ford-Fulkerson So'n

$$(u, v) \text{ ב- } f(u, v) = 0 \text{ : פרמי}$$



flow , (augmenting path) זר吝 פLOW א"פ ז"ל G F

Residual Network זר吝 גלוון : זר吝 גלוון  $G_f$  מינימום גלוון ב- $G$ .  
 $f$  מינימום גלוון  $G$  סת  $\subseteq G$  מינימום גלוון  $G$ .  
 $E \rightarrow f$  מינימום גלוון.  $V$  מינימום גלוון.  $G_f$  מינימום גלוון.  
 $c_f(u, v) = c(u, v) - f(u, v)$  מינימום גלוון  $(u, v)$  מינימום גלוון.

$$c_f(s, v_1) = c(s, v_1) - f(s, v_1) = 16 - 12 = 4 \quad \text{ילדי}$$

$$c_f(v_1, s) = c(v_1, s) - f(v_1, s) = 0 - 12 = 12$$

$G_f \rightarrow f$  ס-ו flow זר吝 מינימום גלוון

$G_f \rightarrow \text{nil}$  יי' זר吝 גלוון מינימום גלוון

$P$  פונקציית  $f(p) = P$  יי' זר吝 ס-ו מינימום גלוון  $f(p) \rightarrow f(v)$  זר吝  $P$  זר吝  $f(p) \rightarrow p$  זר吝  $f(p) \rightarrow (v, p)$  זר吝

$$f^*(u, v) = \begin{cases} f(u, v), & (u, v) \in P \\ f(u, v) + f(p), & (u, v) \notin P \end{cases}$$