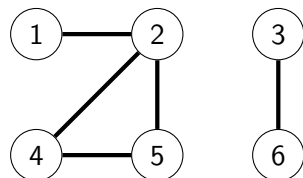


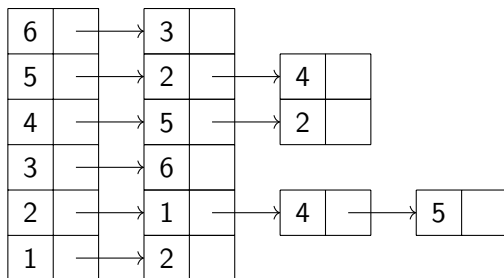
Algoritmusok dinamikus gráfokon

Iván Szabolcs

2022. szeptember 30.



Egy gráf



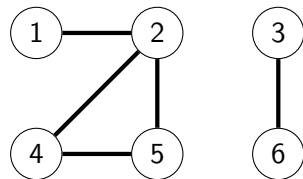
Számítógépes reprezentációja éllistával

A kérdés: kapunk két csúcsot, van-e köztük út?

pl. (1, 5) ⇒ „igen”, (2, 3) ⇒ „nem”

Depth-First Search, DFS

- használunk egy **vermet** (kiknek kell még megnézni a szomszédját) és egy **tömböt** (kiket láttunk már)
- verembe lerakjuk a kezdőcsúcsot
- tömbben a kezdőcsúcsot 1-re állítjuk, többit 0-ra
- amíg találunk valakit a veremben:
 - kivesszük
 - bejárjuk a szomszédait
 - akit közülük még nem láttunk (0 az értéke a tömbben), azt betesszük a verembe és 1-re állítjuk
- ha így elérjük a célcsúcsot, akkor van út, ha kiürül a verem, akkor nincs



Kérdés: (4, 3)

1	2	3	4	5	6
			1		

	1		1	1	
--	---	--	---	---	--

	1		1	1	
--	---	--	---	---	--

1	1		1	1	
---	---	--	---	---	--

1	1		1	1	
---	---	--	---	---	--

„nem”

4					
---	--	--	--	--	--

2	5				
---	---	--	--	--	--

2					
---	--	--	--	--	--

1					
---	--	--	--	--	--

--	--	--	--	--	--

- hány lépésen belül fut le biztosan az algoritmus?
- attól függ, hogy mekkora a gráf: hány éle és hány csúcsa van
- legyen n a csúcsok és m az élek száma
- akkor a DFS lépésszáma $n + m$ -mel arányos lesz max
 - minden élt max egyszer nézünk meg mindkét végéről
 - plusz az elején beállítjuk a tömböt és a vermet
- jelben $O(n + m)$
 - kb. „valahányszor $n + m$ lépés már elég lesz biztosan”

- kiindulunk egy gráfból
- amit **updatelhetünk**: beszúrhatunk / törölhetünk egy élt
- és **queryzhetünk**: megkérdezhetünk két csúcsot, hogy az aktuális gráfban van-e köztük út
- egy megoldás mindig megfelelően változtatni az éllistát update-kor ($O(m)$ idő) és mindig újrafuttatni egy DFS-t query-kor ($O(n + m)$ idő)
- ennél szeretnénk **jobbat**

általában pl. $O(\log m)$ az, aminek örülnénk

Ha csak élbeszúrás van

- kiindulunk egy üres gráfból
- update: **csak élbeszúrás lehet**
- query: (mindig) „eközött a két csúcs közt van-e út”

Ötlet

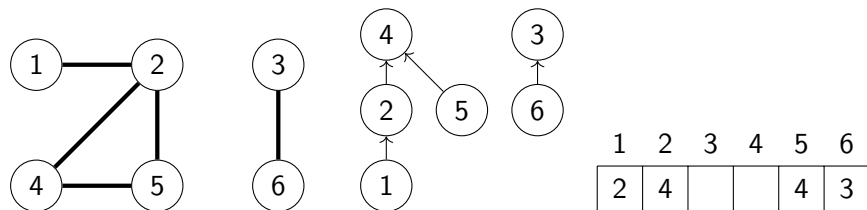
- Elég az összefüggő komponenseket nyilvántartani valahogy
- $\text{insert}(i, j)$ – ha i és j különböző komponensben vannak, akkor ezeket összeolvasztjuk
- $\text{query}(i, j)$ – i és j ugyanabban a komponensben vannak-e?

Union-Find Forest

Ezek a műveletek épp az Union-Find adatszerkezet által biztosítottak!

Union-Find Forest

- minden csúcsnak lehet (max) egy „őse”
- „fákat” alkotnak
- aki egy fában van, az van egy komponensben



- query: felmegyünk a gyökérig, ha ugyanaz, akkor egy komponensben vannak
- insert: ha különböző fában vannak, azokat egyesíteni kell
- az egyik fa gyökerét betesszük a másik fa gyökere alá

- annál gyorsabb, minél „alacsonyabbak” a fák
- find: akiket felfelé menet látunk, a végén kössük a gyökér alá közvetlenül

legközelebb gyorsabb lesz

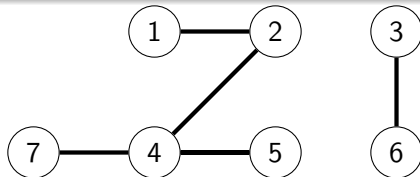
- melyik gyökeret tegyük melyik alá: pl. tároljuk a csúcsszámot és a kisebbet a nagyobb alá

Ezzel k darab egyesítés / lekérdezés összköltsége alig lesz több, mint $O(k)$
Azaz: kb. mintha **konstans** időben tudnánk updatelni is, lekérdezni is

- most nézzük azt az esetet, amikor az alap gráfunk nem üres
- update: **csak törlés**
- erre nem lesz jó az Union-Find Forest: hogy „szednénk szét”?

Erdőkre

Először adjunk egy megoldást arra az esetre, ha az eredeti G gráfunk egy **erdő**, vagyis ha nincs benne kör.



Ötlet

Tartsuk nyilván a gráfot és minden csúcs kapja meg a komponensének az azonosítóját!

- Inicializálás: $O(n + m)$ idő alatt, mélységi bejárással.
- Lekérdezés: $O(1)$, csak a címkéket kell összehasonlítani.
- Update: ???

A gond

Ha az $\text{ERASE}(i, j)$ update-nél (mondjuk) az i csúcs komponensét színezzük át DFS-sel, az rossz esetben akár n lépés is lehet

Egy megoldás

Színezzük át mindig a kisebbet!

Egy kérdés

Honnan tudjuk, melyik a kisebb?

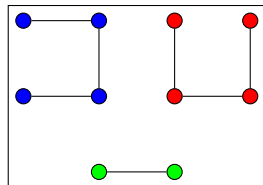
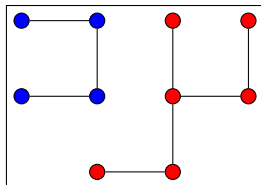
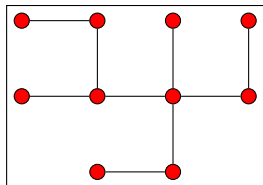
Egy válasz

Indítunk egy-egy DFS-t i -ből is, j -ből is. **Párhuzamosan.**

pl. mindig azt léptessük tovább, aki eddig kevesebb csúcsot látott.

Amelyik előbb végez, az a kisebb komponens, a másik bejárását leljük.

Flood Fill Forest



Időigény?

Ha ekkor egy K méretű komponenst egy K_1 és egy K_2 méretűre vágunk szét, ahol $K_1 \leq K_2$, akkor egy ilyen átszínezés költsége $O(K_1)$.

Ez pl. az első vágásnál lehet $n/2$ igényű is. . .

. . . de ha két $n/2$ méretű részt kapunk, akkor mikor azokból veszünk el további élt, akkor az azokból törlés már csak $n/4$ időigényű lehet

Amortizált időigény

Nem úgy számoljuk a **teljes** időigényt, hogy a legelső lépés $O(n)$ -es korlátjával becsüljük mindet, hanem egy $T(n)$ időigényt rendelünk az **egész** számításhoz:

$T(n)$ legyen annak a **maximális összköltsége**, amennyi ideig az erase műveletekkel egy n -csúcsú fa **összes** élének eltüntetése tarthat.

Rekurzív összefüggés

Egy n -csúcsú fából minden él eltörlésének az ideje:

- először elveszünk egy élt úgy, hogy egy k - és egy $(n - k)$ -csúcsú fát kapunk, ennek költsége k , ha $k \leq n - k$;
- majd eltöröljük a két fa éleit külön-külön.

Tehát

$$T(n) = \max_{k=1}^{n/2} T(k) + T(n - k) + k.$$

De az mennyi?

Hogy számoljuk ilyenek a nagyságrendjét?

Némi számolással kijön, hogy a maximumot felezéskor veszi fel ez a függvény.

A rekurzió, egyszerűsítve

$$T(n) \leq 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \frac{n}{2}.$$

A mester tétel

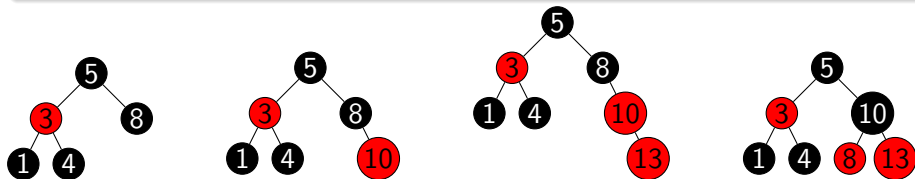
Van egy tétel ilyen alakú rekurzió feloldásra, eszerint $T(n) = O(n \log n)$.

Tehát ha erdőből indulunk, akkor lesz $O(\log n)$ (amortizált) update költségünk és $O(1)$ (tényleges) query költségünk, ha az egész fát eltüntetjük végül.

Tudunk ennél jobbat?

Piros-Fekete Fa (full) (C++ <SET>, <MAP>, JAVA TREESSET)

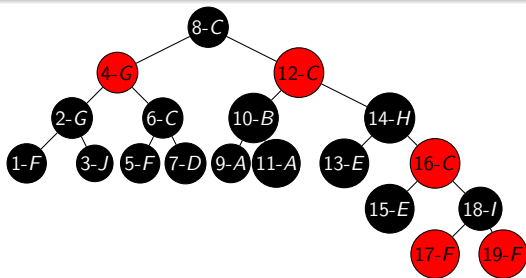
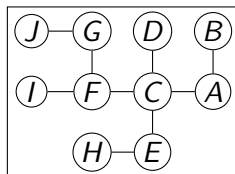
- **Kulcs-érték párokat** tárol, ahol a kulcsokon van egy **rendezés** (pl. számok, stringek)
- Támogatott műveletek és időigényük n darab tárolt pár esetén:
 - `init`: létrehozza üresen, $O(1)$ idő
 - `insert(K, V)`: beszúrja a (K, V) párt, $O(\log n)$ idő
 - `remove(K)`: törli a K kulcsot és a hozzá tartozó értéket, $O(\log n)$ idő
 - `min`: visszaadja a minimális kulcsot a halmazban, $O(\log n)$ idő
 - `next(K)`: a K után következőt a rendezés szerint, $O(\log n)$ idő
 - `split(T, x)`: szétvágy egy fát x -nél, $O(\log n)$ idő



Euler Tour Forest

- Egy n -csúcsú **erdőt** tárol
- Támogatott műveletek:
 - `init`: létrehozza üresen, $O(1)$ idő
 - `insert(u, v)`: behúzza az (u, v) élt az erdő **két** fája közé $O(\log n)$ időben
 - `remove(u, v)`: törli az (u, v) élt $O(\log n)$ időben
 - `find(u)`: visszaadja u fájának egy reprezentánsát $O(\log n)$ időben

FGJGFCD CABACDCEHECFIF



Ha a gráfunk garantáltan erdő marad végig, akkor ez $O(\log n)$ update költség (beszúrásra és törlésre is), és $O(\log n)$ query költség \Rightarrow örülünk

Fully dynamic connectivity

- Input: egy iniciálisan üres G gráf
- Parancsok: $\text{insert}(u, v)$, $\text{remove}(u, v)$ és $\text{query}(u, v)$

Ötlet

- Nyilvántartjuk G egy **feszítőerdőjét** (ET fákkal)
egy olyan erdőt, amiben egy komponens csúcsai egy fába kerülnek, és csak az eredeti gráf éleit használja
- Ekkor **könnyű** két erdő közé az insert: össze kell őket olvasztani
- Ekkor **könnyű** egy erdőben az insert: akkor a feszítő erdő nem változik
- Ekkor **könnyű** egy él törlése, ami **nem** az erdőben van: akkor a feszítő erdő nem változik
- **Nehéz** viszont egy erdőbeli él törlése!

Ötlet

- Minden (i, j) élnek lesz egy $\ell(i, j)$ szintje.
- Egy él szintje 1 és $\log n$ közti egész szám lesz.
- Egy él szintje az idővel csak csökkenhet majd.
- G_i : a G -nek az a részgráfja, melyben a legfeljebb i szintű élek szerepelnek.
- F_i : a G_i -nek egy feszítőerdője.

Invariánsok

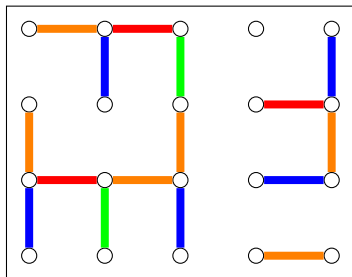
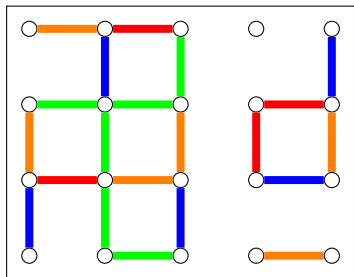
A futás során végig fenn fogjuk tartani a következő tulajdonságokat:

- A G_i gráf minden komponense legfeljebb 2^i méretű.
- $F_1 \subseteq F_2 \subseteq \dots \subseteq F_{\log N}$.

Példa

$n = 20$ csúcs, az élek szintjei **egy**, **kettő**, **három** vagy **négy**. (lehetne még 5 is, olyan él itt épp nincs.)

A **kék** komponensek mérete legfeljebb 2, a **kék-narancs** komponenseké legfeljebb 4, a **kék-narancs-piros** komponenseké legfeljebb 8, stb.



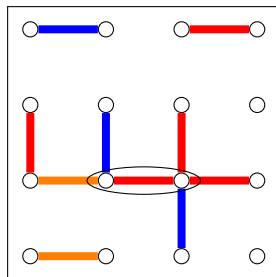
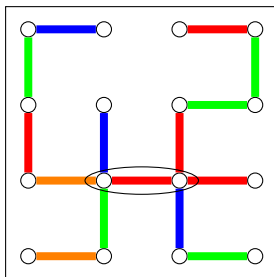
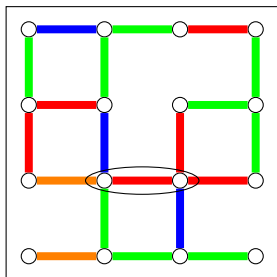
- A G_i gráfok éllistáit is tároljuk. (Így be tudjuk járni hatékonyan az egy csúcsra illeszkedő, adott szintű éleket.)
él, „lista” helyett él, „keresőfákat” tárolva, hogy gyorsan lehessen belőlük törölni is
- **insert**(i, j): beszúrjuk az (i, j) élt, $\ell(i, j) := \log n$.
Ha i és j az $F_{\log N}$ -nek különböző fáiban vannak, akkor egybe mergeljük a két fát és behúzzuk $F_{\log n}$ -be az (i, j) élt. Ez $O(\log n)$ idő.
- **query**(i, j): a két csúcs akkor van egy komponensben, ha $F_{\log n}$ -nek egy fájában vannak. Ez $O(\log n)$ idő.
- **delete**(i, j):
 - Kivesszük az (i, j) élt (G és a G_i -k szomszédsági listáiból).
 - Ha (i, j) nincs benne $F_{\log n}$ -ben, nincs gond, megyünk tovább.
 - Ha igen, akkor benne van az összes F_k -ben, amire $k \geq \ell(i, j)$. Töröljük ki belőlük.
ez $O((\log n)^2)$ idő lehet
 - Ezek után **keresünk egy élt**, amivel össze tudjuk kötni az i és j fáját.

- Mivel minden F_k egy minimális feszítőerdő, így $\ell(i, j)$ -nél **kisebb** szintű éllel nem tudjuk összekötni (i, j) helyett a széteső fákat.
- Tehát a $k = \ell(i, j), \dots, \log n$ szintű élek közt keresünk összekötő élt, ilyen sorrendben.
- Legyen T_i és T_j az i -t és j -t tartalmazó fa F_k -ban úgy, hogy $|T_i| \leq |T_j|$.
- Mivel eredetileg az invariáns miatt $|T_i| + |T_j| \leq 2^k$, így $|T_i| \leq 2^{k-1}$.
- Járjuk be az összes olyan (x, y) élt, amire $x \in T_i$ és $\ell(x, y) = k$.
- Ha $y \in T_j$, akkor adjuk hozzá az (x, y) élt a $T_k, \dots, T_{\log N}$ fákhoz és végeztünk.
- Különben csökkentjük $\ell(x, y)$ -t eggyel.

Csere-él példa

$n = 16$ csúcs, az élek szintjei **egy**, **kettő**, **három** vagy **négy**.

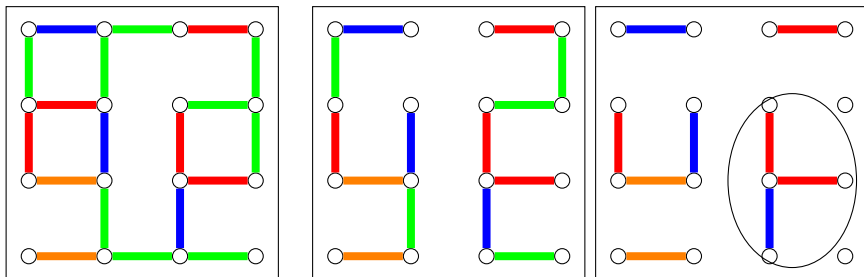
A **kék** komponensek mérete legfeljebb 2, a **kék-narancs** komponenseké legfeljebb 4, a **kék-narancs-piros** komponenseké legfeljebb 8, stb.



Csere-él példa

$n = 16$ csúcs, az élek szintjei **egy**, **kettő**, **három** vagy **négy**.

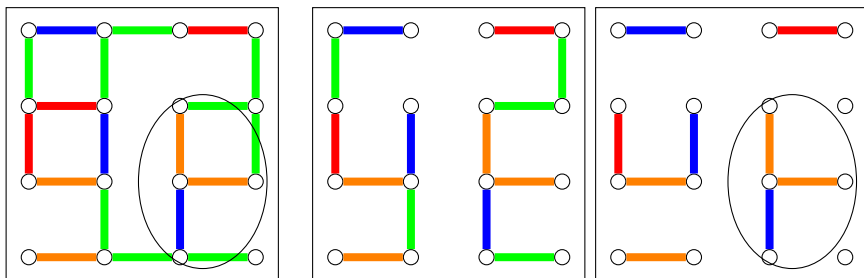
A **kék** komponensek mérete legfeljebb 2, a **kék-narancs** komponenseké legfeljebb 4, a **kék-narancs-piros** komponenseké legfeljebb 8, stb.



Csere-él példa

$n = 16$ csúcs, az élek szintjei **egy**, **kettő**, **három** vagy **négy**.

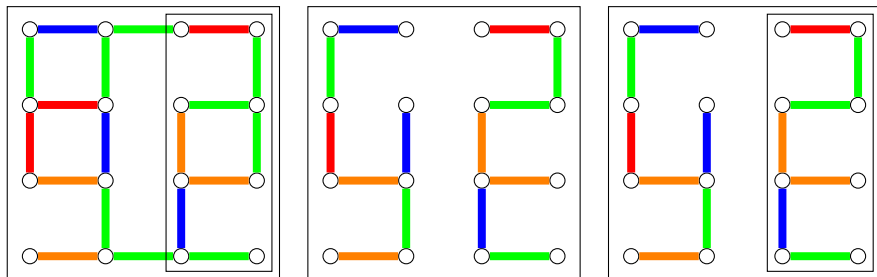
A **kék** komponensek mérete legfeljebb 2, a **kék-narancs** komponenseké legfeljebb 4, a **kék-narancs-piros** komponenseké legfeljebb 8, stb.



Csere-él példa

$n = 16$ csúcs, az élek szintjei **egy**, **kettő**, **három** vagy **négy**.

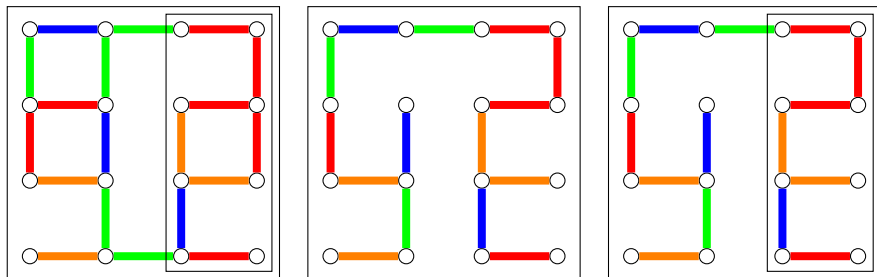
A **kék** komponensek mérete legfeljebb 2, a **kék-narancs** komponenseké legfeljebb 4, a **kék-narancs-piros** komponenseké legfeljebb 8, stb.



Csere-él példa

$n = 16$ csúcs, az élek szintjei **egy**, **kettő**, **három** vagy **négy**.

A **kék** komponensek mérete legfeljebb 2, a **kék-narancs** komponenseké legfeljebb 4, a **kék-narancs-piros** komponenseké legfeljebb 8, stb.



Vissza az erdőkből törlésre

Tehát: a (kisebb) T_1 fában végignézzük az összes k szintű élt.

Ha az él a fán belül megy: csökkentjük a szintjét. (Ez élenként $\log n$ idő ET forestben).

Egyébként: behúzzuk az ET forest két fája közé és végeztünk a törléssel. Hagyományosan számolva: egy a törlés költsége a k . szinten lehet $O(e \cdot \log n)$, ahol e a fában scannelt élek száma. (Ez soknak látszik, nem jó felső korlát.)

Ehelyett:

Az él szintjének csökkenésével járó scanneléseket **előre kifizetjük** az él **beszúrásakor!**

Az e élt $\log n$ szintűként szúrjuk be \Rightarrow kifizetünk a $\log n$ költségű beszúráson felül pluszban még $(\log n)^2$ költséget. Így minden beszúrt él $(\log n)^2$ „tartalékkal” indul.

Törléskor: a scannelt élek közül aminek csökkentjük a szintjét, azt törléskor nem számoljuk, hanem az **él által a beszúrásakor felhalmozott tartalékból vonjuk le**.

Így szint csökkenéskor ebből a tartalékból vonunk le $\log n$ -t.

Az eredeti $\log n$ szintet 1-ig tudjuk csak csökkenteni, annál tovább nem fogjuk, ezért a kezdeti tartalék fedezi az ilyen költségeket végig.

Ha nem csökken a szint, azt a törléshez számoljuk. Abból viszont csak egy lesz legfeljebb törlésenként, így **a beszúrás amortizált költsége** $O((\log n)^2)$, a **törlésé** pedig $O(\log n)$, összesen az update amortizált költsége $O((\log n)^2)$.

- Láttunk **egy** gráfproblémát, az összekötöttséget, irányítatlan dinamikus gráfokra
- Beszúrást, törlést $O((\log n)^2)$, lekérdezést $O(\log n)$ költséggel támogató adatszerkezet + algoritmus kombinációt rá
- Van még rengeteg másik gráfprobléma, sok más adatszerkezet, komplikáltabb algoritmusokkal
- Intenzíven kutatott terület

Köszönöm a figyelmet!

A prezentációt a TKP2021-NVA-09 projekt támogatása tette lehetővé