

DP 3: Kürzeste Wege

Daniel Rutschmann

September 3, 2019

Swiss Olympiad in Informatics

All-pairs shortest path

Gewichteter Graph V, E mit $|V| = N$

Gewichte entsprechen Längen ≥ 0 .

Was ist der kürzeste Weg von u nach v ? (Für alle $u, v \in V$)

Adjazenzmatrix

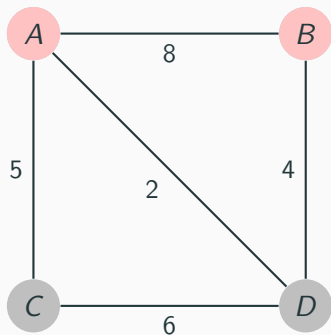
$G[i][j]$: Länge der Kante von i nach j .

$G[i][j] = \infty$: keine Kante von i nach j .

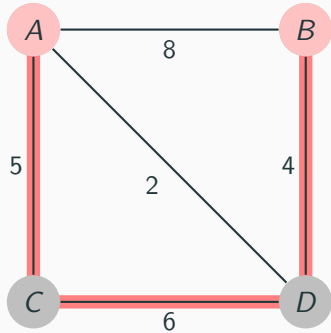
$G[i][i] = 0$

Die Kantengewichte sollten nicht negativ sein, da Zyklen negativer Länge problematisch sind.

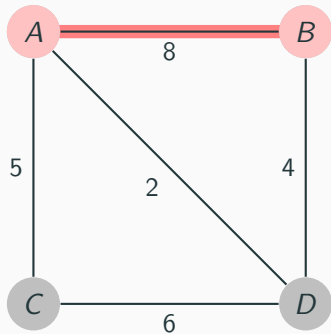
All-pairs shortest path – Beispiel



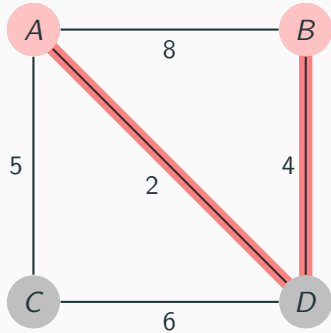
All-pairs shortest path – Beispiel



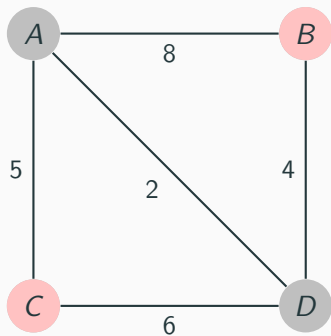
All-pairs shortest path – Beispiel



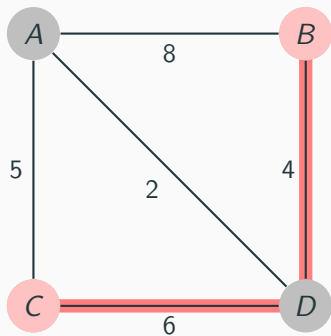
All-pairs shortest path – Beispiel



All-pairs shortest path – Beispiel



All-pairs shortest path – Beispiel



Ein kürzester Weg enthält keine Kreise.

Wichtige Eigenschaften von kürzesten Wegen

Ein kürzester Weg enthält keine Kreise.

Jeder Teilweg eines kürzesten Weges ist ein kürzester Weg.

$DP[i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j .

Optimale Teilstruktur

Falls k auf dem kürzesten Weg liegt:

$$DP[i][j] = DP[i][k] + DP[k][j]$$

$DP[i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j .

Optimale Teilstruktur

Falls k auf dem kürzesten Weg liegt:

$$DP[i][j] = DP[i][k] + DP[k][j]$$

Berechnung?

$$DP[i][j] = \min \left(G[i][j], \min_{k \in V} (DP[i][k] + DP[k][j]) \right)$$

Berechnung?

$$DP[i][j] = \min \left(G[i][j], \min_{k \in V} (DP[i][k] + DP[k][j]) \right)$$

Berechnung?

$$DP[i][j] = \min \left(G[i][j], \min_{k \in V} (DP[i][k] + DP[k][j]) \right)$$

Zyklische Abhängigkeiten

$$DP[1][2] \Leftarrow DP[1][3] \Leftarrow DP[1][2] \Leftarrow \dots$$

DP state zu klein!

Reparierter DP Ansatz

$DP[l][i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j mit höchstens l Kanten.

$DP[l][i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j mit höchstens l Kanten.

Optimale Teilstruktur

Die ersten $l - 1$ Kanten eines kürzesten Weges bilden einen kürzesten Weg.

$$DP[l][i][j] = \min_{k \in V} (DP[l-1][i][k] + G[k][j])$$

$$DP[1][i][j] = G[i][j]$$

⇒ keine zyklischen Abhängigkeiten mehr.

$DP[l][i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j mit höchstens l Kanten.

$$DP[l][i][j] = \min_{k \in V} (DP[l-1][i][k] + G[k][j])$$

$DP[l][i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j mit höchstens l Kanten.

$$DP[l][i][j] = \min_{k \in V} (DP[l-1][i][k] + G[k][j])$$

$\Theta(N^3)$ States, jeder benötigt $\Theta(N)$ Zeit.

$\Theta(N^4)$ Laufzeit und $\Theta(N^3)$ Speicher.

Reparierter DP Ansatz – top-down Implementation

```
1  vector<vector<vector<int> > > cache (n+1,  
   ↪  vector<vector<int> > (n, vector<int>(n, -1)));  
2  const int inf = 1e9;  
3  int dp(int l, int i, int j){  
4      if (l == 1) return G[i][j];  
5      int &c = cache[i][j];  
6      if(c != -1) return c;  
7      c = inf;  
8      for(int k = 0; k < n; ++k){  
9          c = min(c, dp(l-1, i, k) + G[k][j]);  
10     }  
11     return c;  
12 }
```

$DP[k][i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j durch Knoten mit Index $< k$.

$DP[k][i][j]$: Länge eines kürzesten Weges von i nach j durch Knoten mit Index $< k$.

Optimale Teilstruktur

Der kürzeste Weg kann durch den Knoten k gehen oder k meiden.

$$DP[k + 1][i][j] = \min (DP[k][i][k] + DP[k][k][j], DP[k][i][j])$$

$$DP[0][i][j] = G[i][j]$$

Verbesserter DP Ansatz – top-down Implementation

```
1 vector<vector<vector<int> > > cache(n+1,  
  ↪ vector<vector<int> > (n, vector<int>(n, -1)));  
2 int dp(int k, int i, int j){  
3     if(k == 0) return G[i][j];  
4     if(cache[i][j] != -1) return cache[i][j];  
5     cache[i][j] = min(DP(k-1, i, k-1) + DP(k-1, k-1,  
  ↪ j), DP(k-1, i, j));  
6     return cache[i][j];  
7 }
```

Verbesserter DP Ansatz – top-down Implementation

```
1 vector<vector<vector<int> > > cache(n+1,  
  ↪ vector<vector<int> > (n, vector<int>(n, -1)));  
2 int dp(int k, int i, int j){  
3     if(k == 0) return G[i][j];  
4     if(cache[i][j] != -1) return cache[i][j];  
5     cache[i][j] = min(DP(k-1, i, k-1) + DP(k-1, k-1,  
  ↪ j), DP(k-1, i, j));  
6     return cache[i][j];  
7 }
```

$\Theta(N^3)$ States, jeder benötigt $\Theta(1)$ Zeit.

$\Theta(N^3)$ Laufzeit und Speicher.

Verbesserter DP Ansatz – bottom up

```
1  vector<vector<vector<int> > > DP(n+1,  
   ↪  vector<vector<int> >(n, vector<int>(n, inf)));  
2  for(int i=0;i<n;++i)  
3      for(int j=0;j<n;++j)  
4          DP[0][i][j] = G[i][j];  
5  for(int k = 0; k < n; ++k){  
6      for(int i = 0; i < n; ++i){  
7          for(int j = 0; j < n; ++j){  
8              DP[k+1][i][j] = min(DP[k][i][k] +  
   ↪  DP[k][k][j], DP[k][i][j]);  
9          }  
10     }  
11 }
```

$\Theta(N^3)$ States, jeder benötigt $\Theta(1)$ Zeit.

Verbesserter DP Ansatz – Weniger Speicher

```
1 vector<vector<int> > DP = G;  
2 for(int k = 0; k < n; ++k){ // k ganz aussen!  
3     for(int i = 0; i < n; ++i){  
4         for(int j = 0; j < n; ++j){  
5             DP[i][j] = min(DP[i][k] + DP[k][j],  
↪ DP[i][j]);  
6         }  
7     }  
8 }
```

$\Theta(N^3)$ Laufzeit, $\Theta(N^2)$ Speicher.

Alles Mögliche, was auf kürzesten Distanzen aufbaut.

- Durchmesser eines Graphen.

Alles Mögliche, was auf kürzesten Distanzen aufbaut.

- Durchmesser eines Graphen.

Der Algorithmus funktioniert auch auf gerichteten Graphen und auch mit negativen Gewichten.