

## Tabla

- Paseos de largo mínimo con  $k$  aristas: PD
- Largos Conservativos
- Bellman Ford

Paseos de largo mínimo con  $k$  aristas: PD

## Paseos con exactamente $k$ arcos.

- $G = (V, E)$  grafo **dirigido**.
- $\mathcal{W}_{=k}(s, t)$ : Paseos (dirigidos) de  $s$  a  $t$  con exactamente  $k$  arcos.
- Dado  $\ell: E \rightarrow \mathbb{R}$ ,  $d_{=k}^{\mathcal{W}}(s, t) = \min\{\ell(W) : W \in \mathcal{W}_{=k}(s, t)\}$ .

### Teorema $k \geq 1$ .

Sea  $W \in \mathcal{W}_{=k}(s, t)$  con  $d_{=k}^{\mathcal{W}}(s, t) = \ell(W)$ ,  $vt$  el último arco de  $W$  y  $W' = W - vt$  entonces  $\ell(W') = d_{=k-1}^{\mathcal{W}}(s, v)$ .



$$W \cdot W' = W - vt$$

Dem:  $\ell(W') \geq d_{=k-1}^{\mathcal{W}}(s, v)$

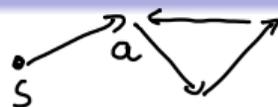
Si  $R \in \mathcal{W}_{=k-1}(s, v)$

$$\ell(R) = d_{=k-1}^{\mathcal{W}}(s, v)$$

$$\ell(R) = \ell(\underbrace{R+vt}_{\in \mathcal{W}_{=k}(s, t)}) - \ell(vt)$$

$$\geq \ell(W) - \ell(vt) = \ell(W') \Rightarrow \ell(W') = \ell(R) = d_{=k-1}^{\mathcal{W}}(s, v).$$

# Consecuencias: subpaseos óptimos



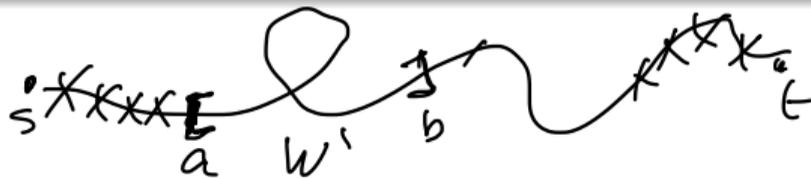
El teorema anterior también sirve al remover un arco del principio:

## Teorema

Sea  $W \in \mathcal{W}_{=k}(s, t)$  con  $d_{=k}^W(s, t) = \ell(W)$ ,  $sv$  el primer arco de  $W$  y  $W' = W - sv$  entonces  $\ell(W') = d_{=k-1}^W(s, v)$ .

## Corolario: subpaseos tienen largo mínimo (para número de arcos fijo)

Sean  $W \in \mathcal{W}_{=k}(s, t)$  con  $d_{=k}^W(s, t)$  y  $W'$  subpaseo de  $W$  de  $a$  a  $b$ , entonces  $\ell(W') = d_{=|W'|}^W(a, b)$ .



# Un posible (mal?) algoritmo para calcular $d_{=k}^W(s, t)$

## ALG( $s, t; k$ )

**Entrada:**  $G = (V, E)$  digrafo,  $s, t \in V$ ,  $k, l: E \rightarrow \mathbb{R}$

si  $k = 0, s = t$  entonces devolver 0

si  $k = 0, s \neq t$  entonces devolver  $+\infty$

si  $k \geq 1$  entonces devolver  $\min_{v \in N^-(t)} [ALG(s, v; k-1) + l(vt)]$

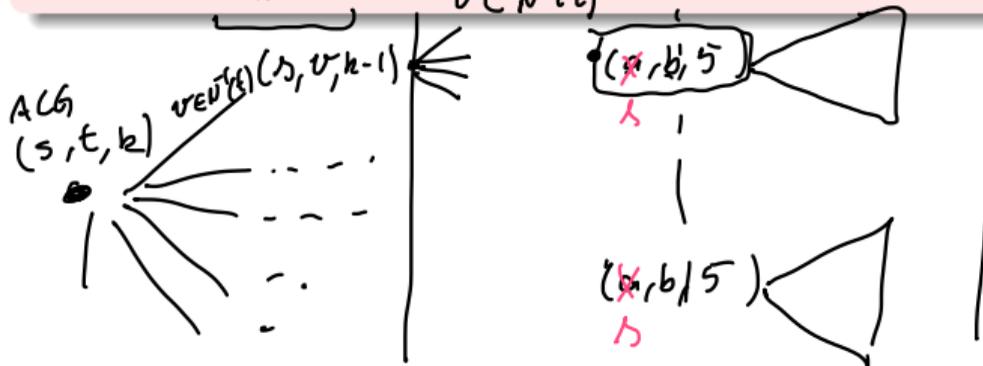


## Teorema

Si  $k \geq 1$ ,  $d_{=k}^W(s, t) = \min_{v \in N^-(t)} d_{=k-1}^W(s, v) + l(vt)$

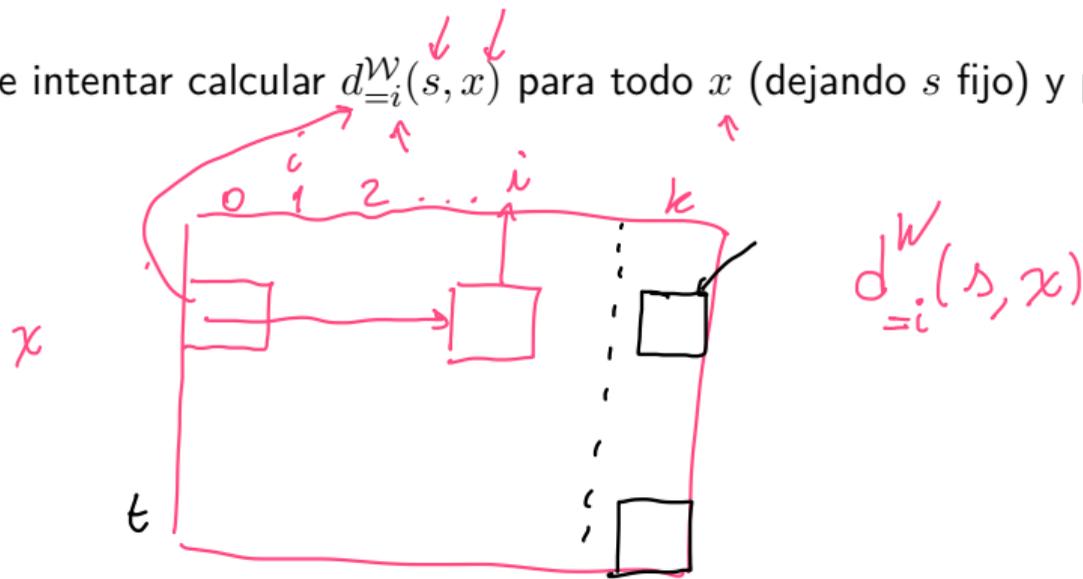
Demostriación

Aplicar Teo de la Primera Página



Programación  
Dinámica

¡Conviene intentar calcular  $d_{=i}^W(s, x)$  para todo  $x$  (dejando  $s$  fijo) y para todo  $i \leq k$ !



$$d_{=i}^W(s, x)$$

# Un mejor algoritmo para calcular $d_{=k}^W(s, t)$

## Programación Dinámica

Entrada:  $G = (V, E)$  digrafo,  $s \in V$ ,  $k, l: E \rightarrow \mathbb{R}$

para  $v \in V$  hacer

$$d_{=0}^W(s, v) = \begin{cases} 0 & \text{si } v = s, \\ +\infty & \text{si } v \neq s. \end{cases}$$

$O(n)$

fin

para  $j = 1 \dots k$  hacer

$k$  veces

para  $v \in V$  hacer

$$d_{=j}^W(s, v) \leftarrow \min_{w \in N^-(v)} \{d_{=j-1}^W(s, w) + l(w, v)\}.$$

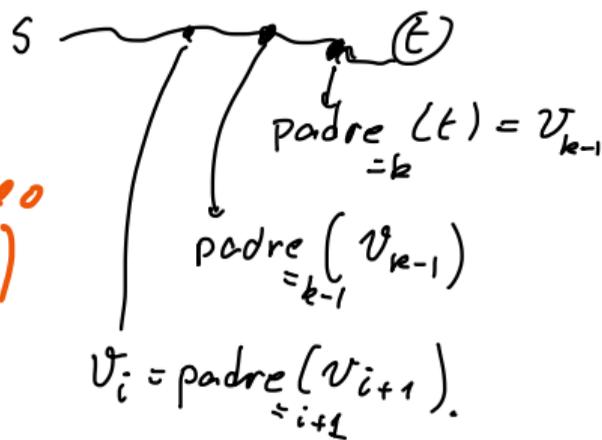
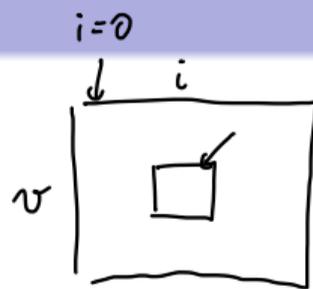
$$\text{Padre}_{=j}(v) \leftarrow \text{argmin}_{w \in N^-(v)} (\%)$$

fin

fin

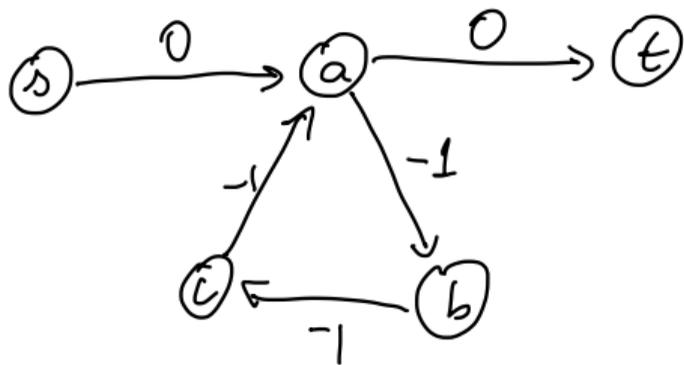
devolver  $d_{=0}^W(s, \cdot), d_{=1}^W(s, \cdot), \dots, d_{=k}^W(s, \cdot)$

Mal conteo  
 $O(n \cdot k)$



Ojo: Podemos recuperar el paseo.

## ¿Ciclos de largo negativo?

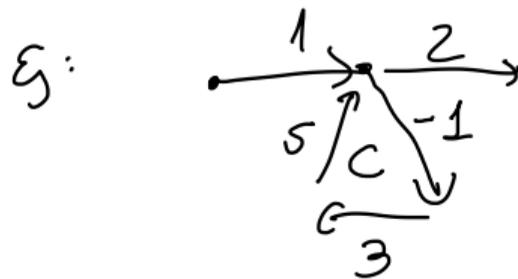


$s a t \rightarrow \text{largo} = 0$

$$l(s a b c t) = -3$$

$$l(s(a b c)^k t) = -3^k$$

## Largos conservativos



# Definiciones en largos conservativos para digrafo $G = (V, E)$

$l: E \rightarrow \mathbb{R}$  es **conservativa** si no hay ciclos en  $G = (V, E)$  con largo negativo.

$W_{\leq k} = \{W: \text{paseo con } \leq k \text{ arcos}\}$

$P_{\leq k} = \{P: \text{camino con } \leq k \text{ arcos}\}$

$$d_{\leq k}^W(s, t) = \min_{W \in W_{\leq k}} l(W)$$

$$d^W(s, t) = \min_{W \in W} l(W)$$

$$d_{\leq k}^P(s, t) = \min_{P \in P_{\leq k}} l(W)$$

$$d^W(s, t) = \min_{W \in W} l(W)$$

Caminos tienen igual poder que paseos

$$d_{\leq k}^W(s, t) = d_{\leq k}^P(s, t) \quad \text{y} \quad d^W(s, t) = d^P(s, t)$$

Dem:  $W_{\leq k}(s, t) \supseteq P_{\leq k}(s, t)$

$$\min_{W \in W} l(W) \leq \min_{P \in P} l(P)$$

$\supseteq$  Sea  $R$  el paseo que alcanza  $d_{\leq k}^W(s, t)$  con menos arcos

$R$  es camino.



$$l(R') = l(R) - l(C) \leq l(R)$$

$$R' = R - C$$

$$\textcircled{*} d^P(s, t) = d_{\leq |R|-1}^P(s, t) = d_{\leq |R|-1}^W(s, t) \geq d^W(s, t)$$

$$d^W(s, t) = d_{\leq |W|}^W(s, t) = d_{\leq |W|}^P(s, t) \geq d^P(s, t)$$

Si  $\ell$  es conservativa entonces podemos escribir:

$$\begin{aligned} d_{\leq k}(s, t) &= d_{\leq k}^{\mathcal{W}}(s, t) = d_{\leq k}^{\mathcal{P}}(s, t) \\ d(s, t) &= d_{\leq k}^{\mathcal{W}}(s, t) = d_{\leq k}^{\mathcal{P}}(s, t) \\ d(s, t) &= d_{\leq n-1}(s, t) \end{aligned}$$

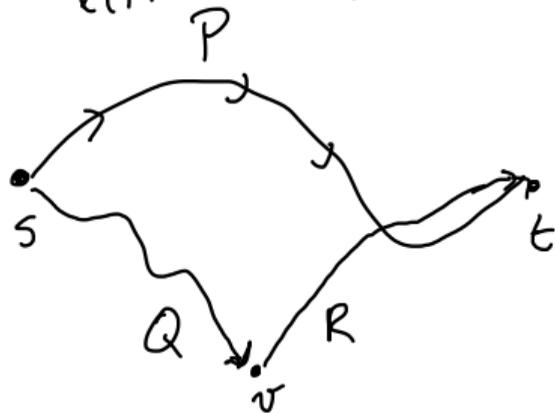
Más aún  $d(\cdot, \cdot)$  es una **métrica de grafos**  
(no es métrica en el sentido habitual):

- 1  $d(s, t)$  puede ser negativa.
- 2  $d(v, v) = 0$  pero  $d(u, v) = 0 \not\Rightarrow u = v$
- 3  $d(s, t)$  no es necesariamente igual a  $d(t, s)$ .
- 4 **Desigualdad triangular:**  $d(s, t) \leq d(s, v) + d(v, t)$ .

# Desigualdad triangular

$$d(s, t) \leq d(s, v) + d(v, t) = l(P)$$

$\begin{matrix} \uparrow & \uparrow & \uparrow \\ l(Q) & + & l(R) \\ \uparrow & & \uparrow \\ l(P) & & + \infty \end{matrix}$



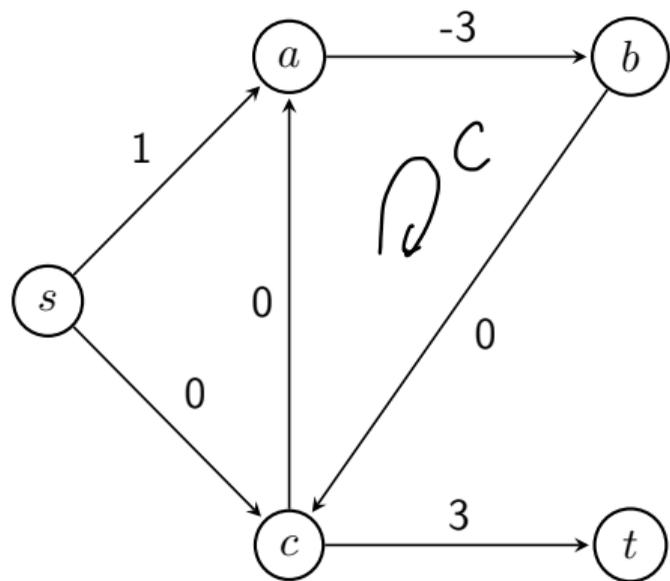
$Q \cup R$  es un paseo de  $s$  a  $t$

$$l(Q) + l(R) = l(Q \cup R) \geq l(P)$$



# Desigualdad triangular no se tiene (necesariamente) si $\ell$ no es conservativa

Si definieramos distancia como  $d(s, t) = d^{\mathcal{P}}(s, t)$ .



$$d(s, t) = 1$$
$$\ell(s a b c t) = 1$$

$$d(s, a) = 0$$

$$d(a, t) = 0$$

$$d(b, t) > d(s, a) + d(a, t)$$

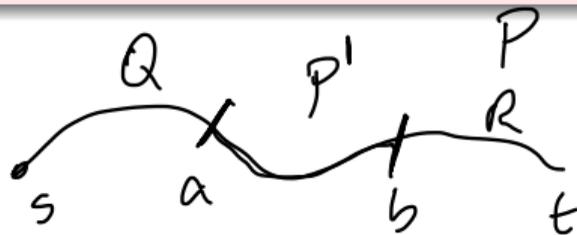
□

# Desigualdad triangular implica Principio de Optimalidad de Bellman

Bellman.

**Teorema:** Si  $l$  es conservativo

Sea  $P$  camino de  $s$  a  $t$  con  $l(P) = d(s, t)$ . Sea  $P'$  subcamino de  $P$  (de  $a$  a  $b$ ), entonces  $l(P') = d(a, b)$



Dem: des  $\Delta$ :

$$\begin{aligned} d(s, t) &\leq d(s, a) + d(a, b) + d(b, t) \\ &\leq l(Q) + l(P') + l(R) \\ &= l(P) \end{aligned}$$

$\Rightarrow$  igualdad!

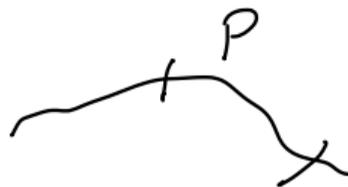
$$\begin{aligned} d(s, a) &= l(Q) \\ d(a, b) &= l(P') \\ d(b, t) &= l(R) \end{aligned}$$

Propuesto  
Se rehará  
Prox  
clase.

Teorema: Si  $\ell$  es conservativo

$$d(s, t) = \min_{w \in N^-(\psi)} d(s, w) + \ell(w, t)$$

$$d_{\leq k}(s, t) = \min \left( d_{\leq k-1}(s, t), \min_{w \in N^-(\psi)} d_{\leq k-1}(s, w) + \ell(w, t) \right)$$



Dem:  
Propuesta.

