

# Prioritní fronta a příklad použití v úloze hledání nejkratších cest

Jan Faigl

Katedra počítačů  
Fakulta elektrotechnická  
České vysoké učení technické v Praze

Přednáška 11

**B0B36PRP – Procedurální programování**

# Přehled témat

- Část 1 – Prioritní fronta (Halda)
  - Popis
  - Prioritní fronta spojovým seznamem
  - Prioritní fronta polem
  - Halda
- Část 2 – Příklad využití prioritní fronty v úloze hledání nejkratší cesty v grafu
  - Popis úlohy
  - Návrh řešení
  - Implementace pq haldou s `push()` a `update()`
  - Příklad implementace
- Část 3 – Zadání 10. domácího úkolu (HW10)

# Část I

## Část 1 – Prioritní fronta (Halda)

# Prioritní fronta

## ■ Fronta

- První vložený prvek je první odebraný prvek

*FIFO*

## ■ Prioritní fronta

- Některé prvky jsou při vyjmutí z fronty preferovány

*Některé vložené objekty je potřeba obsloužit naléhavěji, např. fronta pacientů u lékaře.*

- Operace **pop()** odebírá z fronty prvek s nejvyšší prioritou

*Vrchol fronty je prvek s nejvyšší prioritou.*

*Alternativně též prvek s nejnižší hodnotou*

- Rozhraní prioritní fronty může být identické jako u běžné fronty, avšak specifikace upřesňuje chování dílčích metod

## Prioritní fronta – specifikace rozhraní

- Prioritní frontu můžeme implementovat různě složitě a také s různými výpočetními nároky, např.
  - Polem nebo spojovým seznamem s modifikací funkcí **push()** nebo **pop()** a **peek()**

*Základní implementace fronty viz předchozí přednáška.*

    - Například tak, že ve funkci **pop()** a **peek()** projdeme všechny dosud vložené prvky a najdeme prvek nejprioritnější
    - S využitím pokročilé datové struktury pro efektivní vyhledání prioritního prvku (halda)
  - Prioritní prvek může být ten s nejmenší hodnotou, pak
    - Metody **pop()** a **peek()** vrací nejmenší prvek dosud vložený do fronty
    - Hodnoty prvků potřebujeme porovnávat, proto potřebujeme funkci pro porovnávání prvků

*Obecně můžeme realizovat například ukazatelem na funkci*

## Prioritní fronta – příklad rozhraní

- V implementaci spojového seznamu upravíme funkce `peek()` a `pop()`

*Využijeme přímo kód `lec10/queue_linked_list.h`, a `lec10/queue_linked_list.c`*

- Prvek fronty `queue_entry_t` rozšíříme o položku určující prioritu

*Alternativně můžeme specifikovat funkce porovnání datových položek*

```
typedef struct entry {
    void *value;
```

```
    // Nová položka
```

```
    int priority;
```

```
    struct entry *next;
```

```
} queue_entry_t;
```

```
typedef struct {
    queue_entry_t *head;
```

```
    queue_entry_t *end;
```

```
} queue_t;
```

- Rozhraní funkcí je identické frontě až na specifikaci priority při vložení prvku do fronty

```
void queue_init(queue_t **queue);
```

```
void queue_delete(queue_t **queue);
```

```
void queue_free(queue_t *queue);
```

```
int queue_push(void *value, int priority,
               queue_t *queue);
```

```
void* queue_pop(queue_t *queue);
```

```
_Bool queue_is_empty(const queue_t *queue);
```

```
void* queue_peek(const queue_t *queue);
```

`lec11/priority_queue.h`

## Prioritní fronta spojovým seznamem 1/4

- Ve funkci `push()` přidáme pouze nastavení priority

```
int queue_push(void *value, int priority, queue_t *queue)
{
    ...
    if (new_entry) { // fill the new_entry
        new_entry->value = value;
        new_entry->priority = priority;
    }
    ...
}
```

lec11/priority\_queue.c

## Prioritní fronta spojovým seznamem 2/4

- `peek()` lineárně prochází seznam a vybere prvek s nejnižší prioritou

```
void* queue_peek(const queue_t *queue)
{
    void *ret = NULL;
    if (queue && queue->head) {
        ret = queue->head->value;
        int lowestPriority = queue->head->priority;
        queue_entry_t *cur = queue->head->next;
        while (cur != NULL) {
            if (lowestPriority > cur->priority) {
                lowestPriority = cur->priority;
                ret = cur->value;
            }
            cur = cur->next;
        }
    }
    return ret;
}
```

`lec11/priority_queue.c`



## Prioritní fronta spojovým seznamem 3/4

- Podobně `pop()` lineárně prochází seznam a vybere prvek s nejnižší prioritou, je však nutné zajistit propojení seznamu po odebrání prvku

```
void* queue_pop(queue_t *queue)
{
    void *ret = NULL;
    if (queue->head) { // having at least one entry
        queue_entry_t* cur = queue->head->next;
        queue_entry_t* prev = queue->head;
        queue_entry_t* best = queue->head;
        queue_entry_t* bestPrev = NULL;
        while (cur) {
            if (cur->priority < best->priority) {
                best = cur; // update the entry with
                bestPrev = prev; // the lowest priority
            }
            prev = cur;
            cur = cur->next;
        }
        ...
    }
```

lec11/priority\_queue.c

- Proto si při procházení pamatujeme předchozí prvek `bestPrev`

## Prioritní fronta spojovým seznamem 4/4

- Po nalezení největšího (nejmenšího) prvku propojíme seznam

```
void* queue_pop(queue_t *queue)
{
    ...
    while (cur) { ... } // Finding the best entry

    if (bestPrev) { // linked the list after
        bestPrev->next = best->next; // best removal
    } else { // best is the head
        queue->head = queue->head->next;
    }
    ret = best->value; //retrive the value
    if (queue->end == best) { //update the list end
        queue->end = bestPrev;
    }
    free(best); // release queue_entry_t
    if (queue->head == NULL) { // update end if last
        queue->end = NULL; // entry has been
    } // popped
}
return ret;
}
```

lec11/priority\_queue.c

## Prioritní fronta spojovým seznamem – příklad použití 1/2

- Inicializaci fronty provedeme polem textových řetězců a priorit

```
queue_t *queue;
queue_init(&queue);
char *values[] = { "2nd", "4th", "1st", "5th", "3rd" };
int priorities[] = { 2, 4, 1, 5, 3 };
const int n = sizeof(priorities) / sizeof(int);
for (int i = 0; i < n; ++i) {
    int r = queue_push(values[i], priorities[i], queue);
    printf("Add %2i entry '%s' with priority '%i' to the queue\n",
        i, values[i], priorities[i]);
    if (r != QUEUE_OK) {
        fprintf(stderr, "Errro: Queue is full!\n");
        break;
    }
}
printf("\nPop the entries from the queue\n");
while(!queue_is_empty(queue)) {
    char* pv = (char*)queue_pop(queue);
    printf("%s\n", pv);
    // Do not call free(pv);
}
queue_delete(&queue);
```

lec11/demo-priority\_queue.c

## Prioritní fronta spojovým seznamem – příklad použití 2/2

- Hodnoty jsou neuspořádané a očekáváme jejich uspořádaný výpis při odebírání funkcí `pop()`

```
char *values[] = { "2nd", "4th", "1st", "5th", "3rd" };
int priorities[] = { 2, 4, 1, 5, 3 };
...
while(!queue_is_empty(queue)) {
    // Do not call free(pv);
```

- V tomto případě nevoláme `free()` neboť vložené textové řetězce jsou textovými literály *Narozdíl od příkladu v 11. přednášce!*
- Příklad výstupu (v tomto případě preferujeme nižší hodnoty):

```
make && ./demo-priority_queue
Add 0 entry '2nd' with priority '2' to the queue
Add 1 entry '4th' with priority '4' to the queue
Add 2 entry '1st' with priority '1' to the queue
Add 3 entry '5th' with priority '5' to the queue
Add 4 entry '3rd' with priority '3' to the queue

Pop the entries from the queue
1st
2nd
3rd          lec11/priority_queue.h, lec11/priority_queue.c
4th
5th          lec11/demo-priority_queue.c
```

## Prioritní fronta polem – rozhraní

- V případě implementace prioritní fronty polem můžeme využít jedno pole pro hodnoty a druhé pole pro uložení priority daného prvku

*Implementace vychází z `lec10/queue_array.h`,  
a `lec10/queue_array.c`*

```
typedef struct {  
    void **queue; // Pole ukazatelů na jednotlivé prvky  
    int *priorities; // Pole hodnot priorit jednotlivých prvků  
    int count;  
    int start;  
    int end;  
} queue_t;
```

- Další rozhraní (jména a argumenty funkcí) mohou zůstat identické jako u implementace spojovým seznamem

*Viz snímek 8*

## Prioritní fronta polem 1/3

- Funkce `push()` je až na uložení priority identická s verzí bez priorit

```
int queue_push(void *value, int priority, queue_t *queue)
{
    if (queue->count < MAX_QUEUE_SIZE) {
        queue->queue[queue->end] = value;

        // store priority of the new value entry
        queue->priorities[queue->end] = priority;

        queue->end = (queue->end + 1) % MAX_QUEUE_SIZE;
        queue->count += 1;
    } else {
        ret = QUEUE_MEMFAIL;
    }
    return ret;
}
                                                                    lec11/priority_queue-array.c
```

- Funkce `peek()` a `pop()` potřebují prvek s nejnižší (nejvyšší) prioritou
  - Nalezení prvku z „čela“ fronty realizujeme funkcí `getEntry()`, kterou následně využijeme jak v `peek()`, tak v `pop()`

## Prioritní fronta polem 2/3

- Nalezení nejmenšího (největšího) prvku provedeme lineárním prohledáním aktuálních prvků uložených ve frontě (poli)

```
static int getEntry(const queue_t *queue)
{
    int ret = -1;
    if (queue->count > 0) {
        for (int cur = queue->start, i = 0; i < queue->count; ++i) {
            if (
                ret == -1 ||
                (queue->priorities[ret] > queue->priorities[cur])
            ) {
                ret = cur;
            }
            cur = (cur + 1) % MAX_QUEUE_SIZE;
        }
    }
    return ret;
}
```

lec11/priority\_queue-array.c

## Prioritní fronta polem 2/3

- Funkce `peek()` využívá lokální (static) funkce `getEntry()`

```
void* queue_peek(const queue_t *queue)
{
    return queue_is_empty(queue) ? NULL : queue->queue[getEntry(queue)];
}
```

- Ve funkci `pop()` musíme zajistit zaplnění místa, pokud je odebírán prvek z prostředka fronty (pole).

```
void* queue_pop(queue_t *queue) Případnou mezeru zaplníme prvkem ze startu
```

```
{
    void *ret = NULL;
    int bestEntry = getEntry(queue);
    if (bestEntry >= 0) { // entry has been found
        ret = queue->queue[bestEntry];
        if (bestEntry != queue->start) { //replace the bestEntry by start
            queue->queue[bestEntry] = queue->queue[queue->start];
            queue->priorities[bestEntry] = queue->priorities[queue->start];
        }
        queue->start = (queue->start + 1) % MAX_QUEUE_SIZE;
        queue->count -= 1;
    }
    return ret;
}
```



## Prioritní fronta polem – příklad použití

- Použití je identické s implementací spojovým seznamem

```
make && ./demo-priority_queue-array
ccache clang -c priority_queue-array.c -O2 -o priority_queue-
array.o
ccache clang priority_queue-array.o demo-priority_queue-array.o
-o demo-priority_queue-array
Add 0 entry '2nd' with priority '2' to the queue
Add 1 entry '4th' with priority '4' to the queue
Add 2 entry '1st' with priority '1' to the queue
Add 3 entry '5th' with priority '5' to the queue
Add 4 entry '3rd' with priority '3' to the queue

Pop the entries from the queue
1st
2nd
3rd
4th
5th

lec11/priority_queue-array.h, lec11/priority_queue-array.c
lec11/demo-priority_queue-array.c
```

## Prioritní fronta spojovým seznamem nebo polem a výpočetní náročnost

- V naivní implementaci prioritní fronty jsme zohlednění priority „odložili“ až do doby, kdy potřebujeme odebrat prvek z fronty
- Při odebrání (nebo vrácení) nejmenšího prvku v nejnepříznivějším případě musíme projít všechny položky
- To může být v případě mnoha prvků **výpočetně náročné** a raději bychom chtěli „udržovat“ prvek připravený
  - Můžeme to například udělat zavedením položky **head**, ve které bude aktuálně nejnížší (nejvyšší) vložený prvek do fronty
  - Prvek **head** aktualizujeme v metodě **push()** porovnáním hodnoty aktuálně vkládaného prvku
  - Tím zefektivníme operaci **peek()**
  - V případě odebrání prvku, však musíme frontu znovu projít a najít nový prvek

Alternativně můžeme použít sofistikovanější datovou strukturu, která nám umožní efektivně udržovat hodnotu nejmenšího prvku a to jak při operaci vložení **push()** tak při operaci vyjmutí **pop()** prvku z prioritní fronty.

# Halda

- Halda je dynamická datová struktura, která má „tvar“ binárního stromu a uspořádání prioritní fronty
- Každý prvek haldy obsahuje hodnotu a dva potomky, podobně jako binární strom
- **Vlastnosti haldy**
  - **Hodnota každého prvku je menší než hodnota libovolného potomka**
  - Každá úroveň haldy je plná, kromě poslední úrovně, která je zaplněna zleva doprava
- **Vlastnost haldy zajišťuje, že kořen je vždy prvek s nejnižším/nejvyšším ohodnocením**

**Binární plný strom**

- Prvky mohou být odebrány pouze přes kořenový uzel

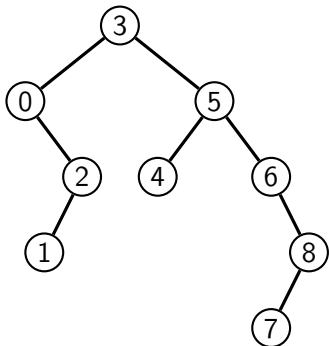
V případě binárního plného stromu je složitost procházení následníku úměrná hloubce stromu, která je v případě  $n$  prvků úměrná  $\log_2(n)$ . Složitost operací `push()`, `pop()`, `peek()` tak můžeme očekávat nikoliv  $O(n)$ , ale  $O(\log n)$ .

# Binární vyhledávací strom vs halda

## Binární vyhledávací strom

- Může obsahovat prázdná místa
- Hloubka stromu se může měnit

*Přestože jsme raději, pokud je strom vyvážený. To je však implementačně náročnější než implementace haldy.*



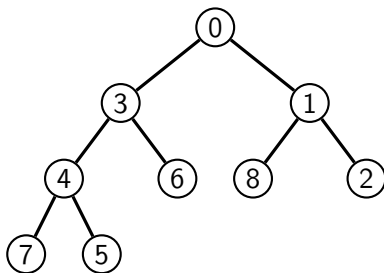
## Halda

- Binární plný strom

*Hloubka stromu vždy  $\lfloor \log_2(n) \rfloor$*

- Kořen stromu je vždy prvek s nejnižší (nejvyšší) hodnotou
- Strom splňuje vlastnost haldy

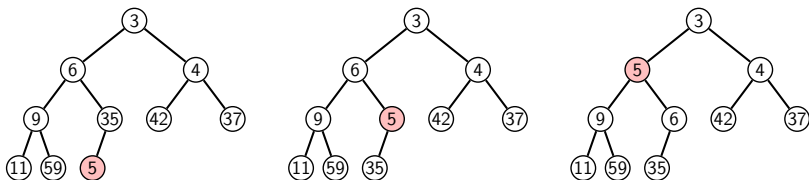
*Heap property*



## Halda – přidání prvku `push()`

- Po každém provedení operace `push()` musí být splněny vlastnosti haldy
- Prvek přidáme na konec haldy, tj. na první volnou pozici (vlevo) na nejnižší úrovni haldy
- Zkontrolujeme, zdali je splněna podmínka haldy, pokud ne, zaměníme prvek s nadřazeným prvkem (předkem)

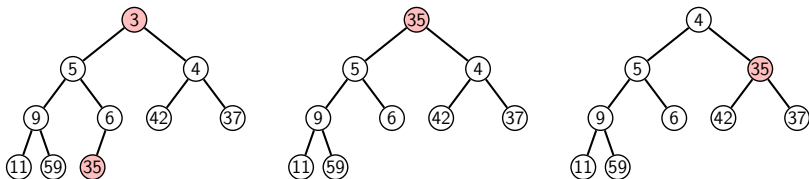
*V nejneprůzračnějším případě prvek „probublá“ až do kořene stromu*



## Halda – odebrání prvku `pop()`

- Při operaci `pop()` odebereme kořen stromu
- Prázdné místo nahradíme nejpravějším listem
- Zkontrolujeme, zdali je splněna podmínka haldy, pokud ne, zaměníme prvek s potomkem a postup opakujeme

*V nejneprůznivějším případě prvek „probublá“ až do listu stromu*



- Jak zjistit nejpravější list
  - V případě implementace spojovou strukturou (nelineární) můžeme explicitně udržovat odkaz
  - Binární plný strom můžeme efektivně reprezentovat pole, pak poslední prvek v poli je nejpravější list

## Prioritní fronta haldou

- Prvky ukládáme do haldy a při každém vložení / odebrání zajišťujeme, aby platily vlastnosti **haldy**
- Operace **peek()** má konstantní složitost a nezáleží na počtu prvků ve frontě, nejnižší prvek je vždy kořen

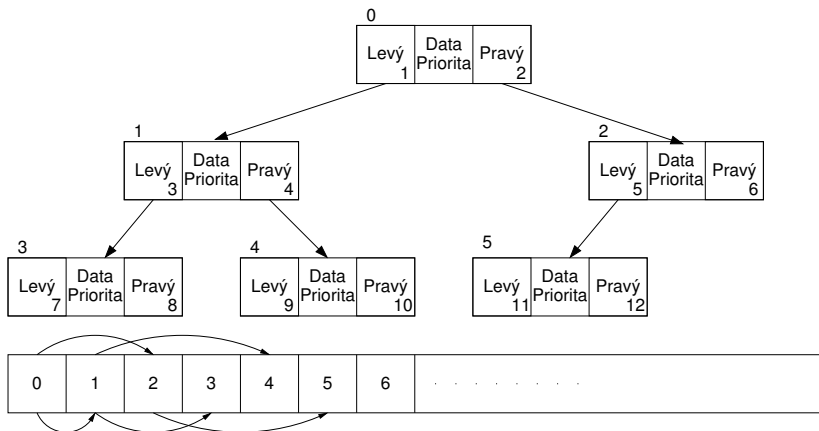
*Asymptotická složitost v notaci velké  $O$  je  $O(1)$ .*

- Operace **push()** a **pop()** udržují vlastnost haldy záměnami prvku až do hloubky stromu

*Pro binární plný strom je hloubka stromu  $\log_2(n)$ , kde  $n$  je aktuální počet prvků ve stromu, odtud složitost operace  $O(\log(n))$ .*

## Reprezentace binárního stromu polem

- Binární plný strom můžeme reprezentovat lineární strukturou
- V případě známého maximální počtu prvků v haldě, pak jednoduše předalokovaným polem položek





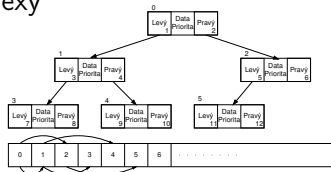
## Halda jako binární plný strom reprezentovaný polem

- Pro definovaný maximální počet prvků v haldě, si předalokujeme pole o daném počtu prvků
- Binární **plný strom** má všechny vrcholy na úrovni rovné hloubce stromu co nejvíce vlevo
- Kořen stromu je první prvek s indexem 0, následníky prvku na pozici  $i$  lze v poli určit jako prvky s indexy

- levý následník:  $i_{levý} = 2i + 1$

- pravý následník:  $i_{pravý} = 2i + 2$

*Podobně lze odvodit vztah pro předchůdce*



- Kořen stromu reprezentuje nejprioritnější prvek  
(např. s nejmenší hodnotou nebo maximální prioritou)

## Operace vkládání a odebírání prvků

- I v případě reprezentace polem pracují operace vkládání a odebírání identicky
  - Funkce `push()` přidá prvek jako další prvek v poli a následně propaguje prvek směrem nahoru až **je splněna vlastnost haldy**
  - Při odebrání prvku funkcí `pop()` je poslední prvek v poli umístěn na začátek pole (tj. kořen stromu) a propagován směrem dolů až **je splněna vlastnost haldy**
- Pouze dochází k vzájemnému zaměňování hodnot na pozicích v poli *Z indexu prvku v poli vždy můžeme určit jak levého a pravého následníka, tak i předcházející prvek (rodič) ve stromové struktuře.*
- Hlavní výhodou reprezentace polem je přístup do předem alokovaného bloku paměti
- Všechny prvky můžeme jednoduše projít v jedné smyčce *Relativně jednoduše můžeme implementovat funkci ověřující, zdali naše implementace operací `push()` a `pop()` zachovávají **podmínky haldy**.*

## Příklad implementace pq\_is\_heap()

- Pro každý prvek haldy musí platit, že jeho hodnota je menší než hodnota levého a pravého následníka

```
typedef struct {
    int size;    // the maximal number of entries
    int len;     // the current number of entries
    int *cost;  // array with entries (costs)
    int *label; // array with vertex labels
} pq_heap_s;

_Bool pq_is_heap(pq_is_heap *pq, int n)
{
    _Bool ret = true;
    int l = 2 * n + 1; // left successor
    int r = l + 1;     // right successor
    if (l < pq->len) {
        ret = (pq->cost[l] < pq->cost[n]) ? false : pq_is_heap(heap, l);
    }
    if (r < pq->len) {
        ret = ret
            &&
            (pq->cost[r] < pq->cost[n]) ? false : pq_is_heap(heap, r);
    }
    return ret;
}
```

## Příklad implementace push()

- Prvek přidáme na konec pole a iterativně kontrolujeme, zdali je splněna vlastnost haldy

```
#define GET_PARENT(i) ((i-1) >> 1)

_Bool pq_push(pq_heap_s *pq, int label, int cost)
{
    _Bool ret = false;
    if (pq && pq->len < pq->size && label >= 0 && label < pq->size) {
        pq->cost[pq->len] = cost; //add the cost to the next free slot
        pq->label[pq->len] = label; //add vertex label

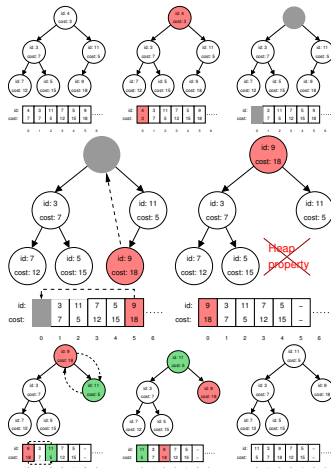
        int cur = pq->len; // index of the entry added to the heap
        int parent = GET_PARENT(cur);
        while (cur >= 1 && pq->cost[parent] > pq->cost[cur]) {
            pq_swap(pq, parent, cur); // swap parent<->cur
            cur = parent;
            parent = GET_PARENT(cur);
        }
        pq->len += 1;
        ret = true;
    }
    // assert(pq_is_heap(pq, 0));
    return ret;
}
```

## Příklad volání pop()

- Halda je reprezentovaná binárním polem
- Nejmenší prvek je kořenem stromu
- Voláním pop() odebíráme kořen stromu
- a na jeho místo umístíme poslední prvek
- Strom však nesplňuje podmínku haldy
- Pro provedeme záměnu s následníky

*V tomto případě volíme pravého následníka, neboť jeho hodnota je nižší než hodnota levého následníka.*

- A strom opět splňuje vlastnost haldy
- Záměny provádíme v poli a využíváme vlastnosti plného binárního stromu



*Levý potomek prvku haldy na pozici  $i$  je  $2i + 1$ , pravý potomek je na pozici  $2i + 2$*

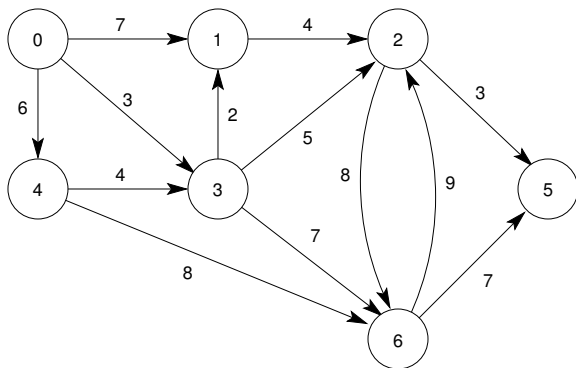
Obdobně postupujeme při push() záměny však provádíme směrem nahoru a z indexu prvku určujeme předchodce (dělením 2)

## Část II

### Část 2 – Příklad využití prioritní fronty v úloze hledání nejkratší cesty v grafu

## Hledání nejkratší cesty v grafu

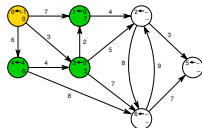
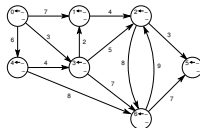
- Uzly grafu mohou reprezentovat jednotlivá místa
- Hrany pak reprezentují cestu jak se mezi místy pohybovat
- Ohodnocení (cena) hrany pak může například odpovídat náročnosti pohybu mezi dvě sousedními uzly
- Cílem je nalézt nejkratší cestu z nějakého konkrétního uzlu (0) do všech ostatních uzlů



# Dijkstrův algoritmus

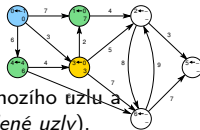
- Nechť graf má pouze kladné ohodnocení hran, pak pro každý uzel
  - nastavíme aktuální cenu nejkratší cesty z výchozího uzlu
  - dále udržujeme odkaz na bezprostředního předchůdce na nejkratší cestě ze startovního uzlu
- Hledání cesty je postupná aktualizace ceny nejkratší cesty do jednotlivých uzlů

- **Začneme z výchozího uzlu (cena 0) a aktualizujeme ceny následníků**



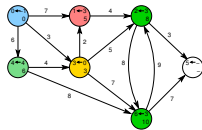
- **Následně vybereme takový uzel**

- Již do něj existuje nějaká cesta z výchozího uzlu
- Má aktuálně nejnižší ohodnocení



- **Postup opakujeme dokud existuje nějaký dosažitelný uzel.**

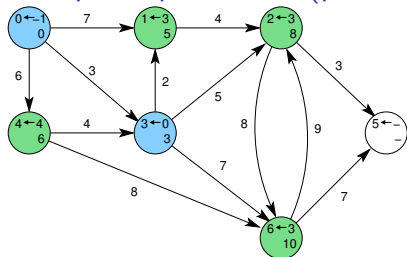
- Tj. uzel do kterého vede cesta z výchozího uzlu a
- má již ohodnocení a předchůdce (**zelené uzly**).



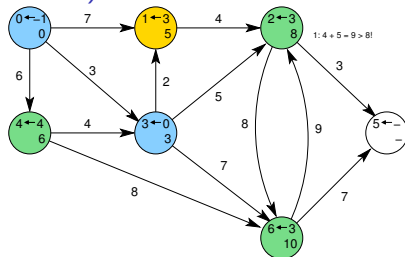
Ohodnocení uzlů se může pouze snižovat, cena hran je nezáporná.  
Tzn. nemůže existovat kratší cesta.



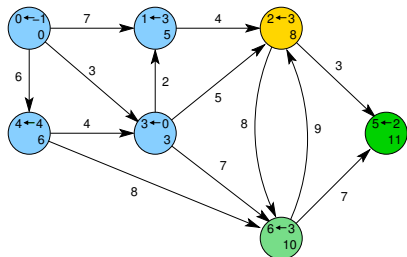
## Příklad postupu řešení (pokračování)



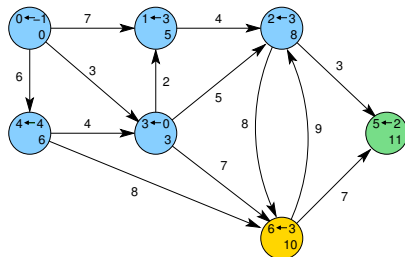
1: Po 2. expanzi má uzel 3 již nejkratší cestu



2: Expanze uzlu 1 nevede na kratší cestu do uzlu 2



3: Expanzí uzlu 2 získáme cestu též do uzlu 5



4: Dalšími expanzemi již cesty nezlepšujeme

## Příklad přístupu řešení úlohy hledání nejkratších cest v grafu

Řešení úlohy se skládá z

- **Vstupních dat** (grafu) – paměťová reprezentace a načtení hodnot

*Formát vstupního souboru*

- Vstupní graf je zadán jako seznam hran

- Dalším vstupem je výchozí uzel

*from to cost* – Viz 9. přednáška

*Pro jednoduchost budeme uvažovat 1. uzel (0)*

- **Výstupních dat** (nejkratší cesty) – paměťová reprezentace a uložení (výpis)

*Formát výstupního souboru*

- Všechny nejkratší cesty vypíšeme jako seznam vrcholů s cenou (délkou) nejkratší cesty a bezprostředním předchůdcem (indexem) uzlu na nejkratší cestě

*label cost parent*

- **Algoritmu** hledání cest – Dijkstrův algoritmus

- Algoritmus je relativně přímočarý v každém kroku expandujeme uzel s aktuálně nejkratší cestou z výchozího uzlu

*V každém kroku potřebujeme nejmenší prvek – použijeme prioritní frontu*

## Vstupní graf, reprezentace grafu a řešení

- Graf je zadán jako seznam hran v souboru, který můžeme načíst funkcí `load_graph_simple()` z `lec09/load_simple.c`

- Graf je seznam hran

```
typedef struct {
    int from;
    int to;
    int cost;
} edge_t;
```

```
typedef struct {
    edge_t *edges;
    int num_edges;
    int capacity;
} graph_t;
lec09/graph.h
```

```
0 5 74
1 6 56
2 8 11
2 9 27
2 4 31
2 3 41
2 1 26
3 5 24
3 9 12
4 9 13
...
```

- Navíc využijeme toho, že jsou hrany uspořádané

- Hrany vycházející z uzlu určíme jako
- index první hrany a počet hran

```
typedef struct {
    int edge_start;
    int num_edges;
    int parent;
    int cost;
} node_t;
```

- Pro vlastní řešení potřebujeme u každého uzlu uložit cenu nejkratší cesty (`cost`) a předcházející uzel na nejkratší cestě `parent`

## Datová reprezentace

- Řešení implementujeme v modulu `dijkstra`
- Všechny potřebné datové struktury implementujeme jako strukturu `dijkstra_t`

```
typedef struct {  
    graph_t *graph;  
    node_t *nodes;  
    int num_nodes;  
    int start_node;  
} dijkstra_t;
```

- Pro alokaci použijeme `malloc()`, `allocate_graph()` a inicializujeme položky struktury na výchozí hodnoty

```
dijkstra_t *dij = (dijkstra_t*)malloc(sizeof(dijkstra_t));  
dij->nodes = NULL;  
dij->num_nodes = 0;  
dij->start_node = -1;  
dij->graph = allocate_graph();
```

## Načtení grafu a inicializace uzlů 1/2

- Hrany načteme např. funkcí `load_graph_simple()`

*Pro jednoduchost také předpokládáme bezchybné načtení*

- Dále potřebujeme zjistit počet vrcholů

*Lze implementovat přímo do načítání*

- Alokujeme paměť pro uzly a nastavíme (bezpečné) výchozí hodnoty

```
load_graph_simple(filename, dij->graph);
int m = -1;
for (int i = 0; i < dij->graph->num_edges; ++i) {
    const edge_t *const e = &(dij->graph->edges[i]);
    m = m < e->from ? e->from : m;
    m = m < e->to ? e->to : m;
} // smyčka pro určení maximálního počtu vrcholů

dij->num_nodes = m + 1; //m je index a začíná od 0 proto +1
dij->nodes = (node_t*)malloc(sizeof(node_t) * dij->num_nodes);
for (int i = 0; i < dij->num_nodes; ++i) {
    dij->nodes[i].edge_start = -1;
    dij->nodes[i].num_edges = 0;
    dij->nodes[i].parent = -1; // pokud neexistuje indikujeme -1
    // pro cenu volíme -1 ve výpise bude kratší než MAX_INT
    dij->nodes[i].cost = -1;
} // nastavení výchozích hodnot uzlů
```

## Inicializace uzlů 2/2

- Nastavíme indexy hran jednotlivým uzlům

```
for (int i = 0; i < dij->graph->num_edges; ++i) {
    int cur = dij->graph->edges[i].from;
    if (dij->nodes[cur].edge_start == -1) { // first edge
        // mark the first edge in the array of edges
        dij->nodes[cur].edge_start = i;
    }
    dij->nodes[cur].num_edges += 1; // increase no. of edges
}
```

## Hledání nejkratších cest

- Využijeme implementaci prioritní fronty s `push()` a `update()`

```

dij->nodes[dij->start_node].cost = 0; // inicializace
void *pq = pq_alloc(dij->num_nodes); // prioritní fronta
int cur_label;
pq_push(pq, dij->start_node, 0);
while ( !pq_is_empty(pq) && pq_pop(pq, &cur_label)) {
    node_t *cur = &(dij->nodes[cur_label]); // pro snažší použití
    for (int i = 0; i < cur->num_edges; ++i) { // všechny hrany z uzlu
        edge_t *edge = &(dij->graph->edges[cur->edge_start + i]);
        node_t *child = &(dij->nodes[edge->to]);
        const int cost = cur->cost + edge->cost;
        if (child->parent == -1) {
            child->cost = cost;
            child->parent = cur_label;
            pq_push(pq, edge->to, cost);
        } else if (cost <= child->cost) { // uzel již v pq, proto
            child->cost = cost; // testujeme cost
            child->parent = cur_label; // a případně aktualizujeme
            pq_update(pq, edge->to, cost); // odkaz (parent) a pq
        }
    } // smyčka přes všechny hrany z uzlu cur_label
} // prioritní fronta je prázdná
pq_free(pq); // uvolníme paměť

```

lec11/dijkstra.c

## Zápis řešení

- Zápis řešení do souboru můžeme implementovat jednoduchým výpisem do souboru

```
_Bool dijkstra_save_path(void *dijkstra, const char *
    filename)
{
    _Bool ret = false;
    const dijkstra_t *const dij = (dijkstra_t*)dijkstra;
    if (dij) {
        FILE *f = fopen(filename, "w");
        if (f) {
            for (int i = 0; i <dij->num_nodes; ++i) {
                const node_t *const node = &(dij->nodes[i]);
                fprintf(f, "%i %i %i\n",
                    i, node->cost, node->parent);
            } // end all nodes
            ret = fclose(f) == 0;
        }
    }
    return ret;
}
```

lec11/dijkstra.c



## Příklad použití

- Základní implementace uvedeného hledání cest je dostupná v `lec11/graph_search`
- Vytvoříme graf `g` programem `tdijkstra` např. o max 1000 vrcholech,

```
./tdijkstra -c 1000 g
```

- Program zkompilujeme a spustíme např.

```
./tgraph_search g s
```

- Programem `tdijkstra` můžeme vygenerovat referenční řešení např.

```
./tdijkstra g s.ref
```

- a naše řešení pak můžeme porovnat např.

```
diff s s.ref
```

## Prioritní fronta s `push()` a `update()`

- Při expanzi uzlu, můžeme do prioritní fronty vkládat uzly s cenou pro každou hranu vycházející z uzlu
- Obecně může být hran výrazně více než počet uzlů

*Pro plný graf o  $n$  uzlech až  $n^2$  hran*

- Proto pro prioritní frontu (haldu) implementujeme funkci `update()` a tím zaručíme, že ve frontě bude nejvýše tolik prvků, kolik je vrcholů
- Můžeme tak snadno implementovat prioritní frontu haldou reprezentovanou v poli
- Pro efektivní implementaci funkce `update()` však potřebujeme získat pozici daného uzlu v haldě

*Získáme tak složitost operací  $O(\log n)$*

- V případě hledání nejkratších cest, se délka cestu do uzlu může pouze snižovat
- Proto se aktualizovaných „uzel“ může v haldě pohybovat pouze směrem nahoru

*Jedná se tak o identický postup jako při přidání nového prvku funkcí `push()`. V tomto případě však prvek může startovat z prostředka stromu.*

## Příklad reprezentace haldy v poli a aktualizace ceny cesty

V haldě jsou uloženy délky dosud známých nejkratších cest pro vrcholy označené: 3, 4, 5, 7, 9, a 11.

- Při expanzi dalšího uzlu jsme našli kratší cestu do uzlu 7 s délkou 5.

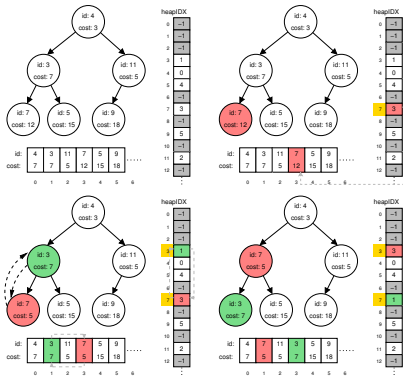
Zavoláme `update(id=7, cost=5)`

- Abychom mohli aktualizovat cenu v haldě, potřebujeme znát pozici uzlu v poli haldy.

- Proto vedle samotné haldy udržujeme pole, které je indexované číslem uzlu.

- Po aktualizaci ceny, není splněna vlastnost haldy. Provedeme záměnu.

- Při záměně udržujeme nejen prvky v samotné haldě, ale také pole `heapIDX` s pozicemi vrcholů v poli haldy.



Princip totožný, jen kromě samotné haldy ještě manipulujeme s další strukturou—polem s indexy `heapIDX`

## Prioritní fronta pro Dijkstraův algoritmus

- Součástí balíku `lec11/graph_search` je rozhraní `pq_heap.h` pro implementaci prioritní fronty haldou s funkcí `update()`

```
void *pq_alloc(int size);
```

```
void pq_free(void *heap);
```

```
_Bool pq_is_empty(const void *heap);
```

```
_Bool pq_push(void *heap, int label, int cost);
```

```
_Bool pq_update(void *heap, int label, int cost);
```

```
_Bool pq_pop(void *heap, int *oLabel);
```

```
_Bool pq_is_heap(void *heap, int n);
```

`lec11/pq_heap.h`

- Jedná o relativně obecný předpis, který neklade zvláštní požadavky na vnitřní strukturu

V balíku je rozhraní implementované v modulu `pq_array-linear`, který obsahuje implementaci prioritní fronty s lineární složitostí

- Poslední domácí úkol HW10 je zaměřen na implementaci rozhraní `pq_heap.h` haldou, která bude mít složitost odpovídající  $O(\log n)$ .

## Lineární prioritní fronta vs efektivní implementace

- Ukázková implementace v `lec11/graph_search`, je sice funkční, pro velké grafy je však výpočet pomalý
  - Například pro graf s 1 mil. vrcholů trvá načtení, nalezení všech nejkratší cest a uložení výsledku přibližně 120 sekund

```
./tdijkstra -c 1000000 g Intel Skylake@3.3GHz
/usr/bin/time ./tgraph_search g s
Load graph from g
Find all shortest paths from the node 0
Save solution to s
Free allocated memory
      120.53 real          115.92 user          0.07 sys
```

- Referenčnímu programu `tdijkstra` pouze cca 1 sekundu

*Též k dispozici jako `tdijkstra.Linux a tdijkstra.exe`*

```
/usr/bin/time ./tdijkstra g s.ref
      1.03 real          0.94 user          0.07 sys
```

- Oba programy vracejí identické výsledky

```
md5sum s s.ref
MD5 (s) = 8cc5ec1c65c92ca38a8dadf83f56e08b
MD5 (s.ref) = 8cc5ec1c65c92ca38a8dadf83f56e08b
```

**Základní verze řešení HW10 nesmí být více než 10× pomalejší než referenční program.**

## Další možnosti urychlení programu

- Kromě efektivní implementace prioritní fronty haldou, která je zásadní, lze běh programu dále urychlit efektivnějším načítáním grafu a ukládáním řešení do souboru.

```
./tgraph_search-time g s 2>/  
dev/null  
Load time ....1008ms  
Solve time ...118808ms  
Save time ....311ms  
Total time ...120127ms
```

```
./tdijkstra -v g s.ref  
Dijkstra version 2.3.4  
Load time ....223ms  
Solve time ...715ms  
Save time ....106ms  
Total time ...1044ms
```

lec11/graph\_search-time.c

- Soutěž v rychlosti programu – prvních 20 nejrychlejších programů si rozdělí v součtu 50 extra bodů

# Část III

## Část 3 – Zadání 10. domácího úkolu (HW10)

## Zadání 10. domácího úkolu HW10

- 
- Termín odevzdání: 07.01.2017, 23:59:59 PST

*PST – Pacific Standard Time*



# Shrnutí přednášky

# Diskutovaná témata

- Prioritní fronta
  - Příklad implementace spojovým seznamem  
`lec11/priority_queue-linked_list`
  - Příklad implementace polem  
`lec11/priority_queue-array`
- Halda - definice, vlastnosti a základní operace
- Reprezentace binárního plného stromu polem
- Prioritní fronta s haldou
- Hledání nejkratší cesty v grafu – využití prioritní fronty (resp. haldy)
  
- **Příště: Systémy pro správu verzí.**