

## 6. PROGRAMMAZIONE DINAMICA II

---

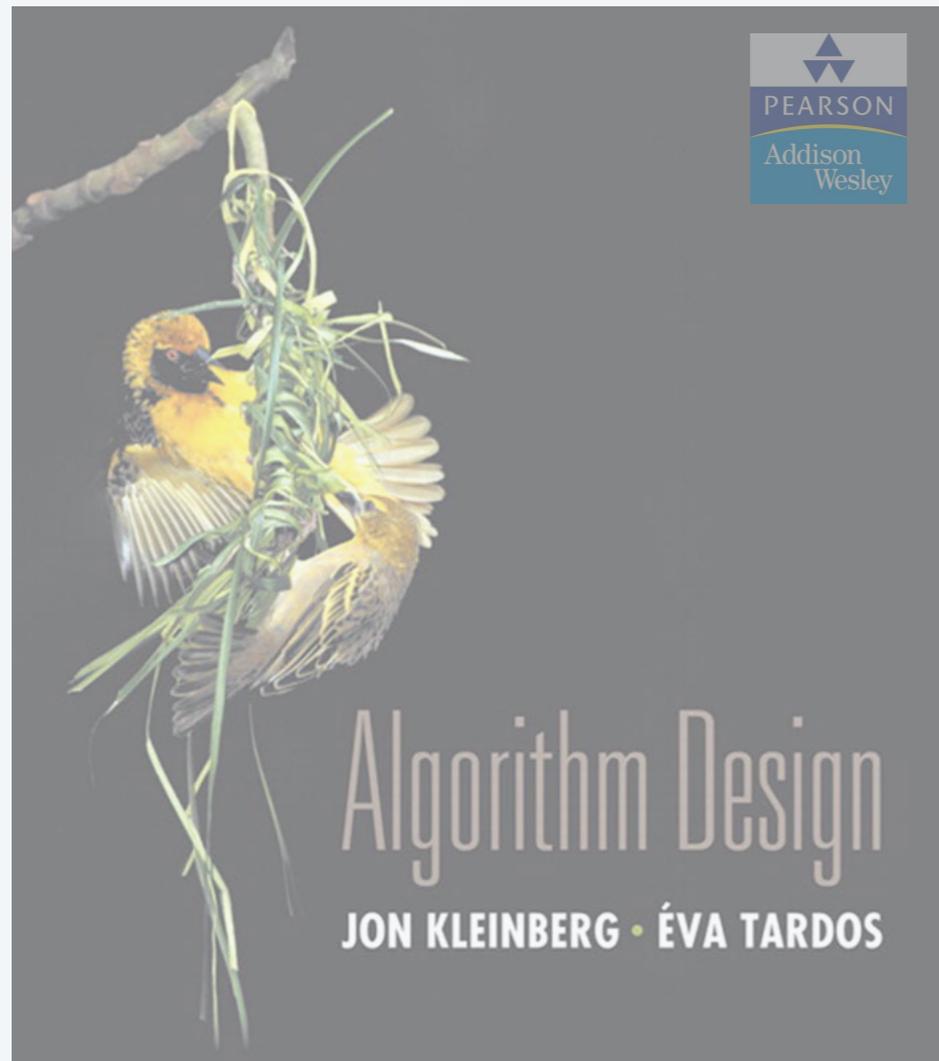
- ▶ *algoritmo Bellman–Ford–Moore*
- ▶ *protocolli distance-vector*
- ▶ *cicli negativi*

Traduzione e adattamento di Vincenzo Bonifaci

Original lecture slides by Kevin Wayne

Copyright © 2005 Pearson–Addison Wesley

<http://www.cs.princeton.edu/~wayne/kleinberg-tardos>



## SECTION 6.8

# 6. PROGRAMMAZIONE DINAMICA II

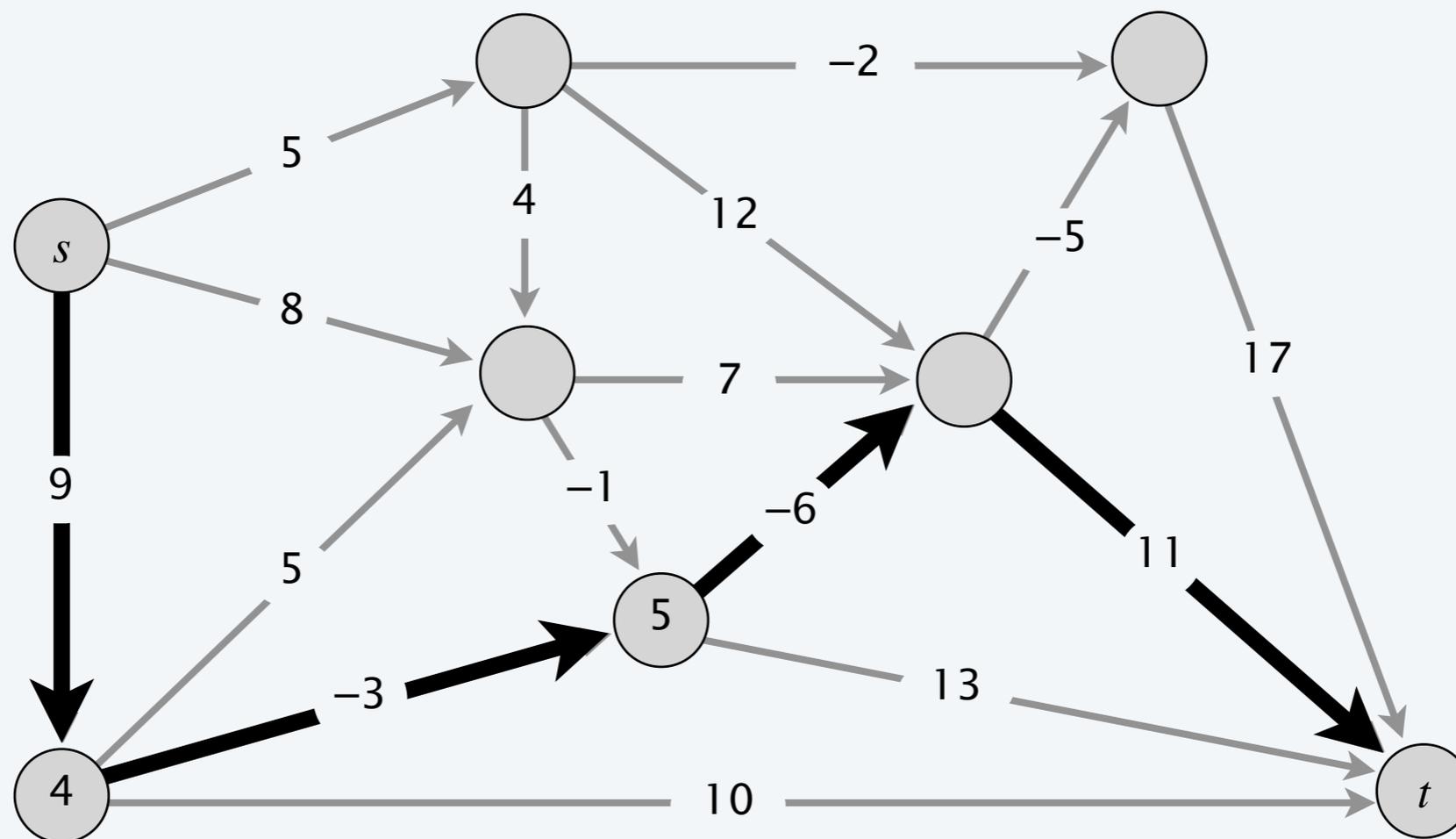
---

- ▶ *sequence alignment*
- ▶ *Hirschberg's algorithm*
- ▶ **algoritmo Bellman–Ford–Moore**
- ▶ *distance-vector protocols*
- ▶ *negative cycles*

# Cammino minimo con pesi negativi

**Problema del cammino minimo.** Dato un digrafo  $G = (V, E)$ , pesi arbitrari sugli archi  $\ell_{vw}$ , trovare il cammino minimo da un nodo sorgente  $s$  ad un nodo destinazione  $t$ .

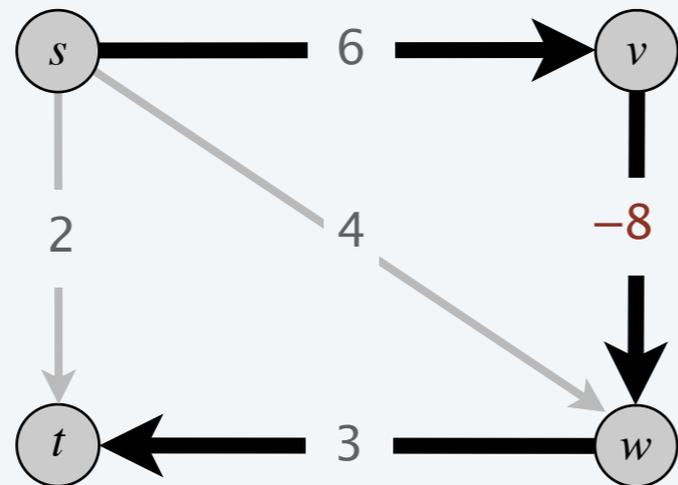
↑  
assume l'esistenza di un  
cammino minimo da  $s$  a  $t$



lunghezza del cammino minimo  $s \rightarrow t = 9 - 3 - 6 + 11 = 11$

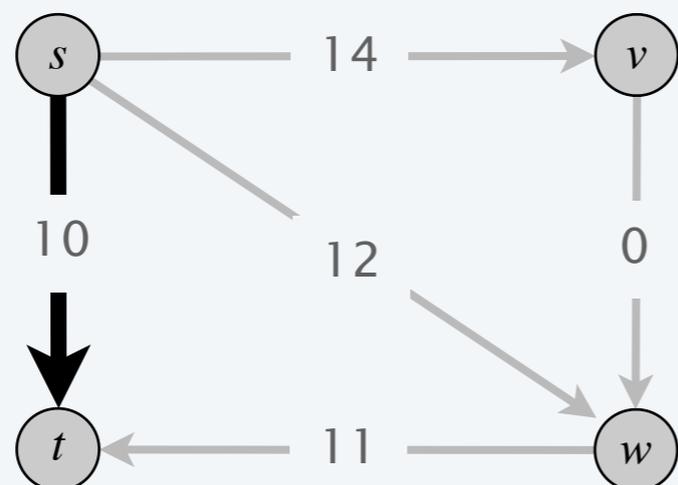
# Cammino minimo con pesi negativi: approcci fallimentari

**Dijkstra.** Può non trovare il cammino minimo quando i pesi sono negativi.



Dijkstra processa i nodi nell'ordine  $s, t, w, v$   
Ma il cammino minimo da  $s$  a  $t$  è  $s \rightarrow v \rightarrow w \rightarrow t$ .

**Ripesatura.** Aggiungere una costante ad ogni arco non fa necessariamente sì che Dijkstra trovi il cammino minimo.

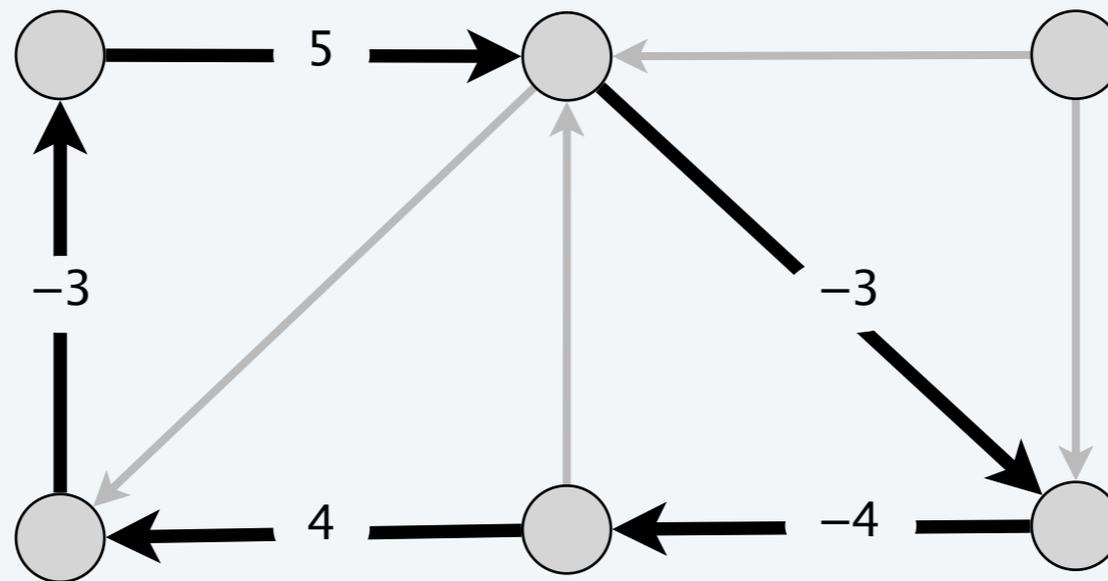


Aggiungere 8 ad ogni peso cambia il cammino minimo da  $s \rightarrow v \rightarrow w \rightarrow t$  a  $s \rightarrow t$ .

# Cicli negativi

---

**Def.** Un **ciclo negativo** è un ciclo orientato per il quale la somma delle lunghezze degli archi è negativa.



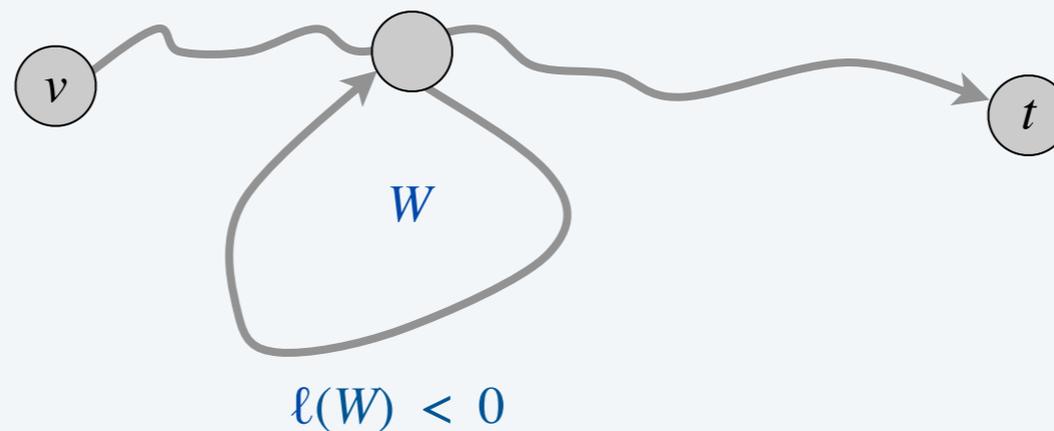
un ciclo negativo  $W$  :  $l(W) = \sum_{e \in W} l_e < 0$

# Cammini minimi e cicli negativi

---

**Lemma 1.** Se qualche cammino  $v \rightarrow t$  contiene un ciclo negativo, allora non esiste un cammino minimo  $v \rightarrow t$ .

**Dim.** Se esiste un ciclo siffatto  $W$ , allora si può costruire un cammino  $v \rightarrow t$  di lunghezza arbitrariamente negativa girando per  $W$  tante volte quanto lo si desidera. ■



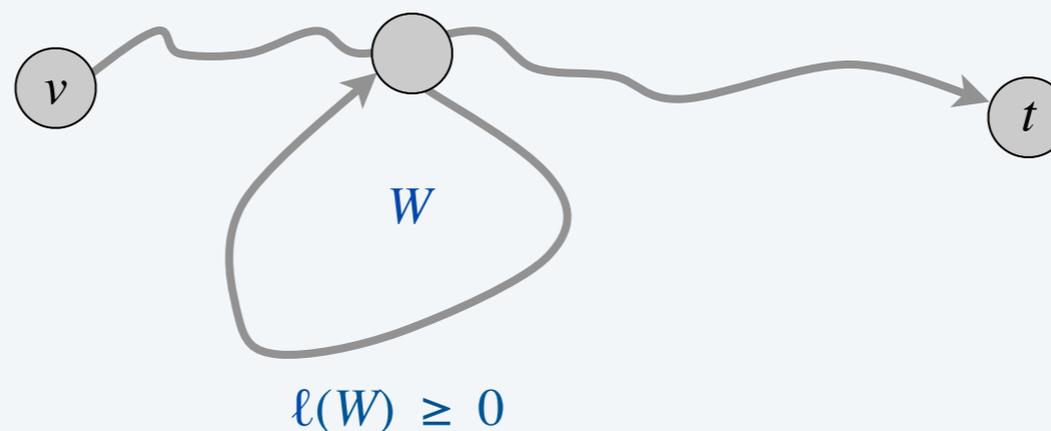
# Cammini minimi e cicli negativi

---

**Lemma 2.** Se  $G$  non ha cicli negativi, allora esiste un cammino minimo  $v \rightsquigarrow t$  che è un cammino semplice (ed ha  $\leq n - 1$  archi).

**Dim.**

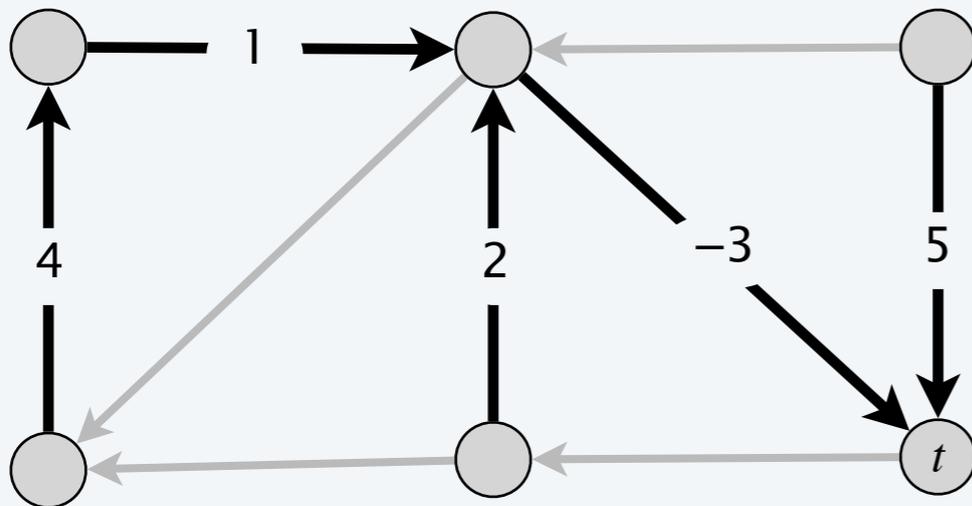
- Tra tutti i cammini minimi  $v \rightsquigarrow t$ , consideriamone uno che usa il minor numero di archi.
- Se quel cammino  $P$  contiene un ciclo orientato  $W$ , possiamo rimuovere la porzione di  $P$  corrispondente a  $W$  senza aumentare la lunghezza del cammino. ■



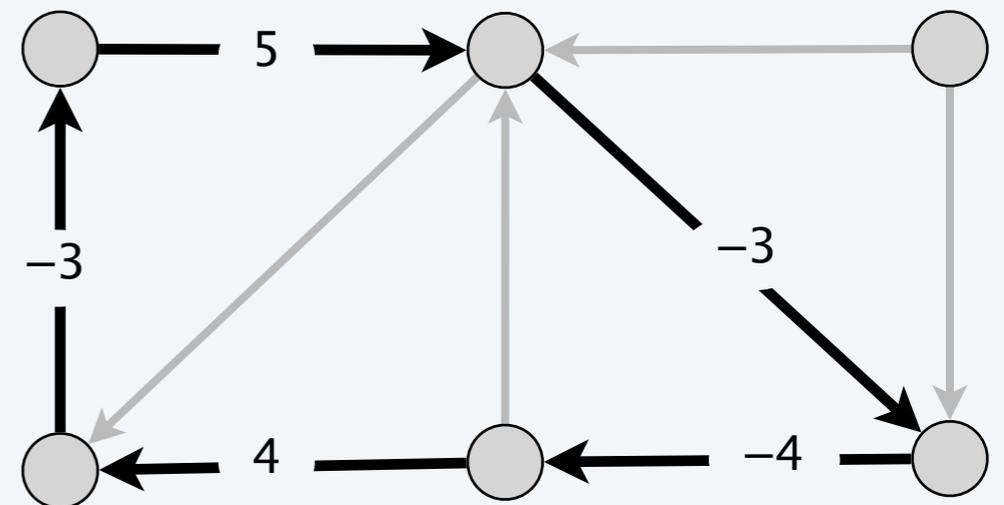
# Problemi di cammini minimi e di cicli negativi

**Problema dei cammini minimi a destinazione singola.** Dato un digrafo  $G = (V, E)$  con lunghezze degli archi  $\ell_{vw}$  (ma senza cicli negativi) e un nodo  $t$ , trovare un cammino minimo  $v \rightarrow t$  per ciascun nodo  $v$ .

**Problema del ciclo negativo.** Dato un digrafo  $G = (V, E)$  con lunghezze degli archi  $\ell_{vw}$ , trovare un ciclo negativo (se ne esiste uno).



albero dei cammini minimi



ciclo negativo

# Cammini minimi con pesi negativi: programmazione dinamica

---

**Def.**  $OPT(i, v)$  = lunghezza di un cammino minimo  $v \rightarrow t$  che usa  $\leq i$  archi.

**Scopo.**  $OPT(n - 1, v)$  per ogni  $v$ .  dal Lemma 2, se non ci sono cicli negativi, esiste un cammino minimo  $v \rightarrow t$  che è semplice

**Caso 1.** Il cammino minimo  $v \rightarrow t$  usa  $\leq i - 1$  archi.

- $OPT(i, v) = OPT(i - 1, v)$ .

 proprietà di sottostruttura ottima

**Caso 2.** Il cammino minimo  $v \rightarrow t$  usa esattamente  $i$  archi.

- Se  $(v, w)$  è il primo arco in un cammino siffatto  $v \rightarrow t$ , incorri costo  $\ell_{vw}$ .
- Dopodiché, scegli il miglior cammino  $w \rightarrow t$  che usa  $\leq i - 1$  archi.

**Equazione di Bellman.**

$$OPT(i, v) = \begin{cases} 0 & \text{if } i = 0 \text{ and } v = t \\ \infty & \text{if } i = 0 \text{ and } v \neq t \\ \min \left\{ OPT(i - 1, v), \min_{(v,w) \in E} \{OPT(i - 1, w) + \ell_{vw}\} \right\} & \text{if } i > 0 \end{cases}$$

# Cammini minimi con pesi negativi: implementazione

---

SHORTEST-PATHS( $V, E, \ell, t$ )

---

FOREACH nodo  $v \in V$ :

$$M[0, v] \leftarrow \infty.$$

$$M[0, t] \leftarrow 0.$$

FOR  $i = 1$  TO  $n - 1$

FOREACH nodo  $v \in V$ :

$$M[i, v] \leftarrow M[i-1, v].$$

FOREACH arco  $(v, w) \in E$ :

$$M[i, v] \leftarrow \min \{ M[i, v], M[i-1, w] + \ell_{vw} \}.$$

---

# Cammini minimi con pesi negativi: implementazione

---

**Teorema 1.** Dato un digrafo  $G = (V, E)$  senza cicli negativi, l'algoritmo di PD calcola la lunghezza di un cammino minimo  $v \rightarrow t$  per ciascun nodo  $v$  in tempo  $\Theta(mn)$  e spazio  $\Theta(n^2)$ .

**Dim.**

- La tabella richiede spazio  $\Theta(n^2)$ .
- Ogni iterazione  $i$  prende tempo  $\Theta(m)$  perché ogni arco è esaminato una volta. ■

**Ricostruire i cammini minimi.**

- Approccio 1: Mantenere un  $successor[i, v]$  che punta al nodo successivo su un cammino minimo  $v \rightarrow t$  con  $\leq i$  archi.
- Approccio 2: Calcolare le lunghezze minime  $M[i, v]$  e considerare solo gli archi con  $M[i, v] = M[i - 1, w] + \ell_{vw}$ . Qualunque cammino orientato in questo sottografo è un cammino minimo.



È facile modificare l'algoritmo di PD per i cammini minimi per...

- A.** Calcolare le lunghezze dei cammini in tempo  $O(mn)$  e spazio  $O(m + n)$ .
- B.** Calcolare i cammini minimi in tempo  $O(mn)$  e spazio  $O(m + n)$ .
- C.** Sia A che B.
- D.** Né A né B.

# Cammini minimi con pesi negativi: miglioramenti pratici

---

**Ottimizzazione dello spazio.** Manteniamo due array 1D (invece dell'array 2D).

- $d[v]$  = lunghezza del cammino minimo  $v \rightarrow t$  trovato finora.
- $successor[v]$  = nodo successivo sul cammino  $v \rightarrow t$ .

**Ottimizzazione della performance.** Se  $d[w]$  non è stato modificato all'iterazione  $i - 1$ , non è necessario considerare gli archi entranti in  $w$  all'iterazione  $i$ .

# Bellman–Ford–Moore: implementazione efficiente

---

BELLMAN–FORD–MOORE( $V, E, c, t$ )

---

FOREACH node  $v \in V$ :

$d[v] \leftarrow \infty$ .

$successor[v] \leftarrow null$ .

$d[t] \leftarrow 0$ .

FOR  $i = 1$  TO  $n - 1$

FOREACH nodo  $w \in V$ :

IF ( $d[w]$  è stato modificato nell'iterazione precedente)

FOREACH arco  $(v, w) \in E$ :

IF ( $d[v] > d[w] + \ell_{vw}$ )

$d[v] \leftarrow d[w] + \ell_{vw}$ .

$successor[v] \leftarrow w$ .

IF (nessun valore  $d[\cdot]$  modificato nell'iterazione  $i$ ) STOP.

---

passata  $i$ -esima  
tempo  $O(m)$

# Bellman–Ford–Moore: analisi

---

**Lemma 3.** Per ogni nodo  $v$ :  $d[v]$  è la lunghezza di qualche cammino  $v \rightarrow t$ .

**Lemma 4.** Per ogni nodo  $v$ :  $d[v]$  è monotona non crescente nel tempo.

**Lemma 5.** Dopo l'iterazione  $i$ ,  $d[v] \leq$  lunghezza di un cammino minimo  $v \rightarrow t$  che usa  $\leq i$  archi.

**Dim.** [ per induzione su  $i$  ]

- Caso base:  $i = 0$ .
- Assumiamo sia vero dopo il passo  $i$ .
- Sia  $P$  un qualunque cammino  $v \rightarrow t$  con  $\leq i + 1$  archi.
- Sia  $(v, w)$  il primo arco di  $P$  e sia  $P'$  il sottocammino da  $w$  a  $t$ .
- Per ipotesi induttiva, alla fine dell'iterazione  $i$ ,  $d[w] \leq \ell(P')$  perché  $P'$  è un cammino  $w \rightarrow t$  con  $\leq i$  archi.
- Poiché  $(v, w)$  è stato considerato nell'iterazione  $i + 1$ :  
e per il Lemma 4,  $d[w]$  non aumenta

$$\begin{aligned} d[v] &\leq \ell_{vw} + d[w] \\ &\leq \ell_{vw} + \ell(P') \\ &= \ell(P) \quad \blacksquare \end{aligned}$$

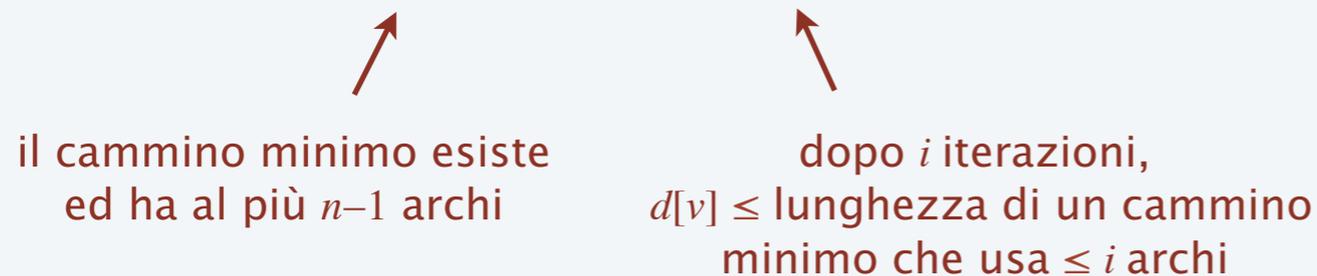
e per il Lemma 4,  $d[v]$  non aumenta

# Bellman–Ford–Moore: analisi

---

**Teorema 2.** In assenza di cicli negativi, Bellman–Ford–Moore calcola le lunghezze dei cammini minimi  $v \rightarrow t$  in tempo  $O(mn)$  e in spazio  $\Theta(n)$ .

**Dim.** Lemma 2 + Lemma 5. ■



**Nota.** Bellman–Ford–Moore è di norma più efficiente in pratica di quanto suggerisce il Teorema.

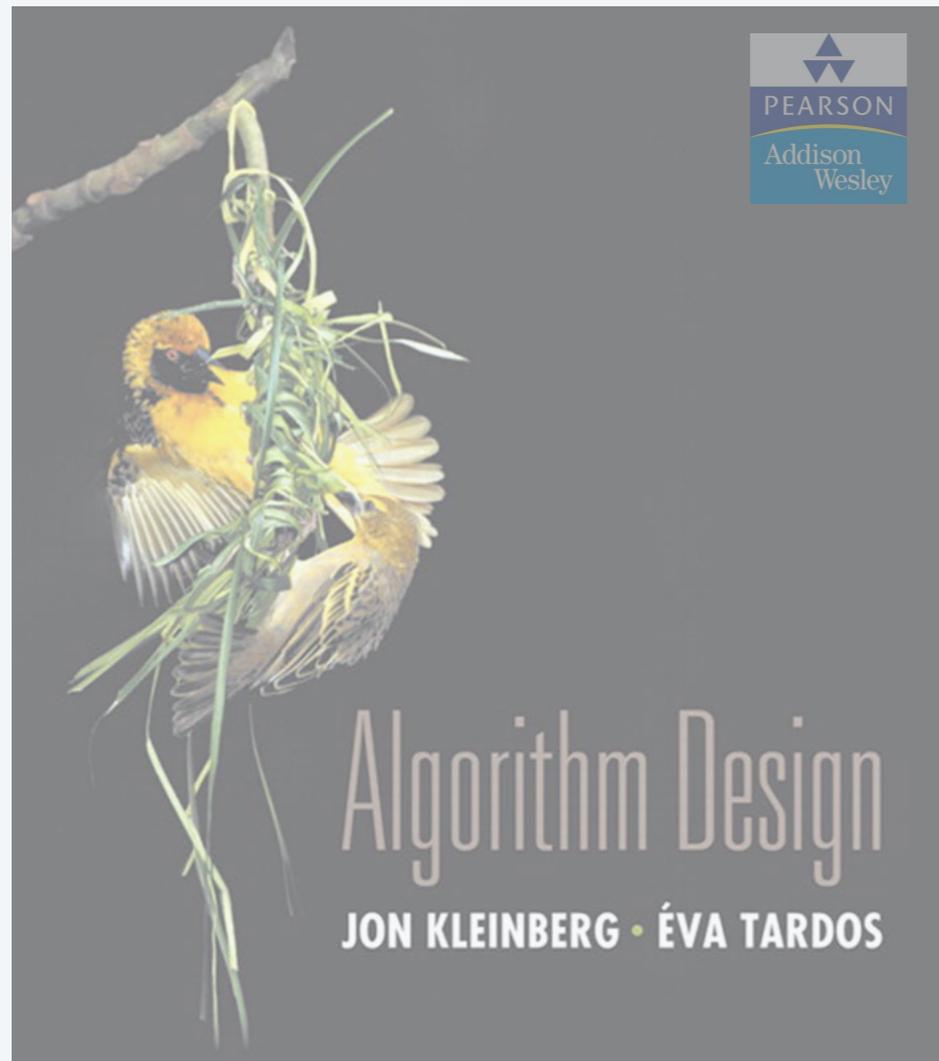
- L'arco  $(v, w)$  è considerato all'iterazione  $i + 1$  solo se  $d[w]$  è aggiornato all'iterazione  $i$ .
- Se il cammino minimo ha  $k$  archi, l'algoritmo lo trova dopo  $\leq k$  iterazioni.

# Cammini minimi a singola destinazione con pesi negativi

---

anno	caso peggiore	scoperto da
1955	$O(n^4)$	Shimbel
1956	$O(m n^2 W)$	Ford
1958	$O(m n)$	Bellman, Moore
1983	$O(n^{3/4} m \log W)$	Gabow
1989	$O(m n^{1/2} \log(nW))$	Gabow–Tarjan
1993	$O(m n^{1/2} \log W)$	Goldberg
2005	$O(n^{2.38} W)$	Sankowski, Yuster–Zwick
2016	$\tilde{O}(n^{10/7} \log W)$	Cohen–Mądry–Sankowski–Vladu
20xx	???	

cammini minimi a singola destinazione con pesi tra  $-W$  e  $W$



## SECTION 6.9

# 6. PROGRAMMAZIONE DINAMICA II

---

- ▶ *sequence alignment*
- ▶ *Hirschberg's algorithm*
- ▶ *Bellman–Ford–Moore algorithm*
- ▶ ***protocolli distance-vector***
- ▶ *negative cycles*

# Protocolli di instradamento basati su vettori delle distanze

---

## Rete di comunicazione.

- Nodo  $\approx$  router.
- Arco  $\approx$  link di comunicazione diretta.
- Lunghezza di un arco  $\approx$  latenza del link.  non-negativa, ma Bellman–Ford–Moore è usato comunque

**Algoritmo di Dijkstra.** Richiede informazioni globali sulla rete.

**Bellman–Ford–Moore.** Usa solo informazioni locali dai nodi vicini.

**Sincronizzazione.** Non si può pretendere che i router siano sincronizzati. L'ordine in cui gli archi sono processati in Bellman–Ford–Moore non è importante. Inoltre, l'algoritmo converge anche se l'elaborazione è asincrona.

# Protocolli distance-vector

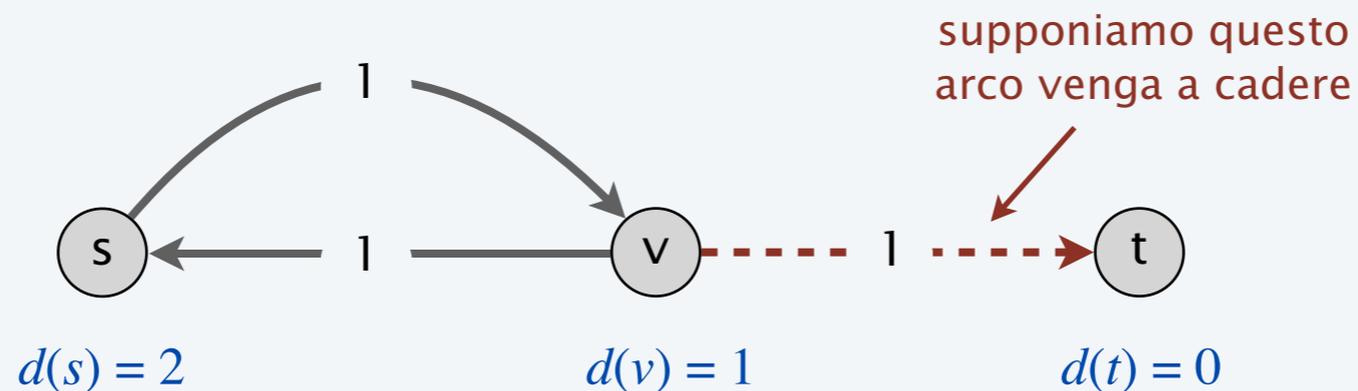
---

## Protocolli di instradamento distance-vector. [ “routing by rumor” ]

- Ogni router mantiene un vettore di lunghezze di cammini minimi verso ogni altro nodo (distanze) e il primo passo di ogni cammino (direzioni).
- Algoritmo: ogni router effettua  $n$  calcoli separati, uno per ogni potenziale nodo di destinazione.

**Es.** RIP, Xerox XNS RIP, Novell’s IPX RIP, Cisco’s IGRP, DEC’s DNA Phase IV, AppleTalk’s RTMP.

**Caveat.** Le lunghezze possono **cambiare** durante l’ algoritmo (o divenire infinite).



“conteggio all’infinito”

# Protocolli di instradamento path-vector

---

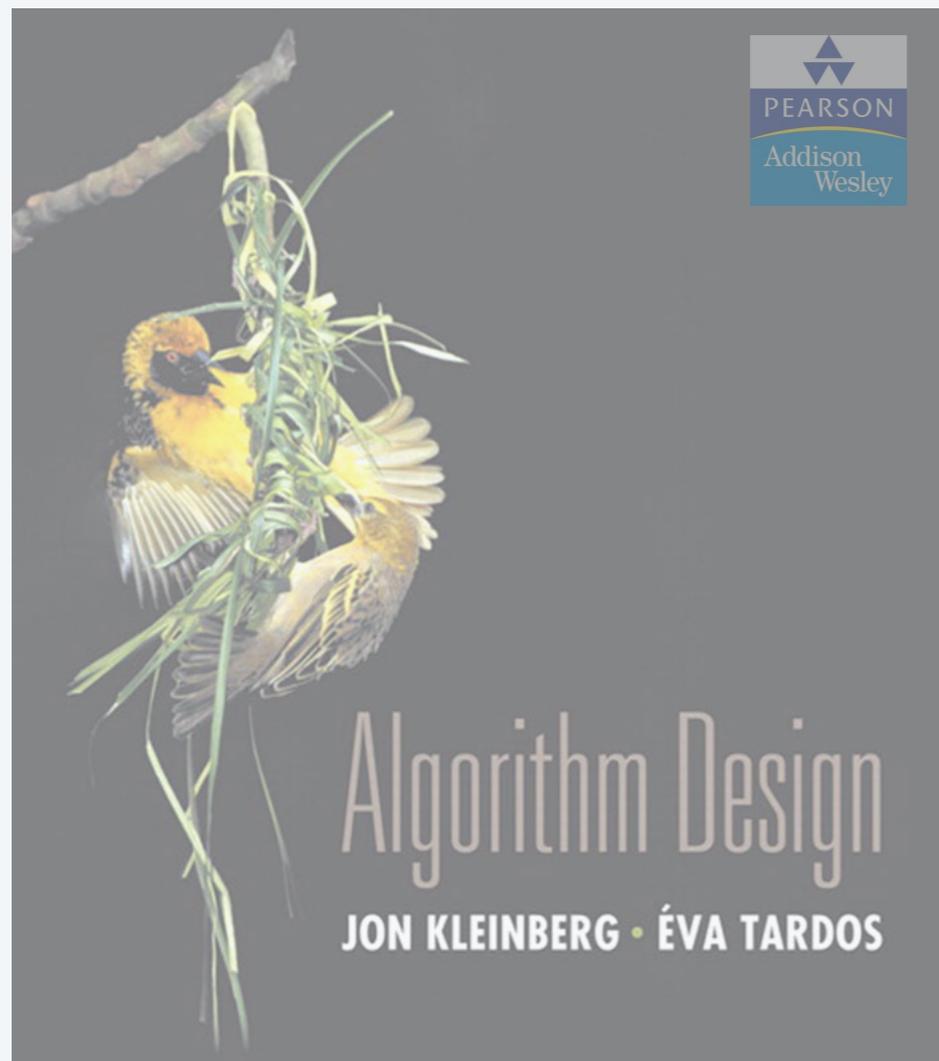
## Protocolli di instradamento path-vector.

non solo la distanza  
e il primo passo



- Ogni router memorizza l'intero percorso (o la topologia della rete).
- Basati sull'algoritmo di Dijkstra.
- Evitano il problema del “conteggio all'infinito” e le relative difficoltà.
- Richiedono molta più memoria.

**Es.** Border Gateway Protocol (BGP), Open Shortest Path First (OSPF).



## SECTION 6.10

# 6. PROGRAMMAZIONE DINAMICA II

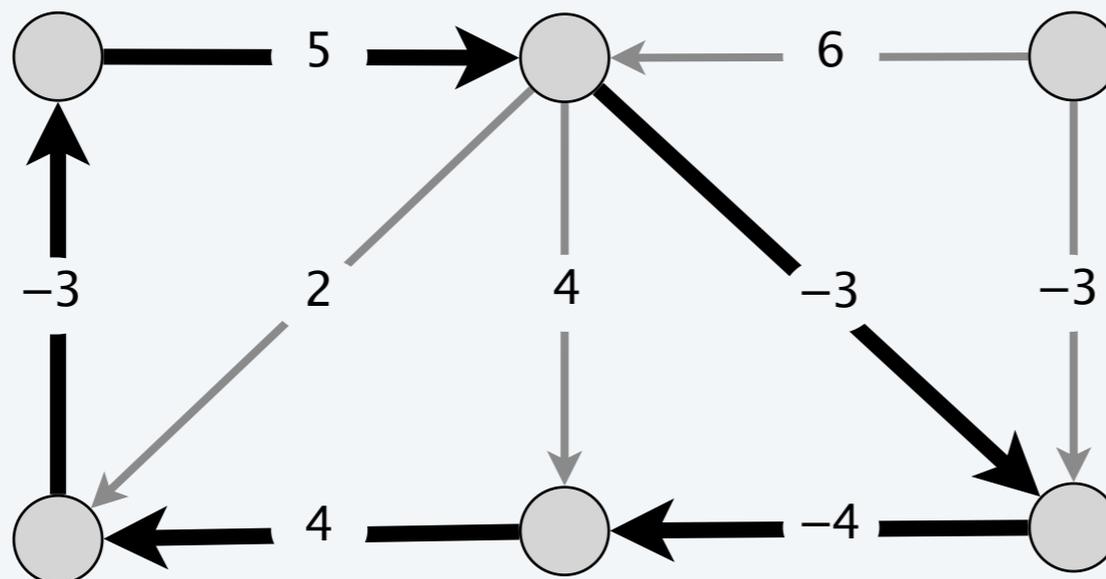
---

- ▶ *sequence alignment*
- ▶ *Hirschberg's algorithm*
- ▶ *Bellman–Ford–Moore algorithm*
- ▶ *distance vector protocol*
- ▶ ***cicli negativi***

# Individuare cicli negativi

---

**Problema del ciclo negativo.** Dato un digrafo  $G = (V, E)$ , con lunghezze degli archi  $\ell_{vw}$ , trovare un ciclo negativo (se ne esiste uno).

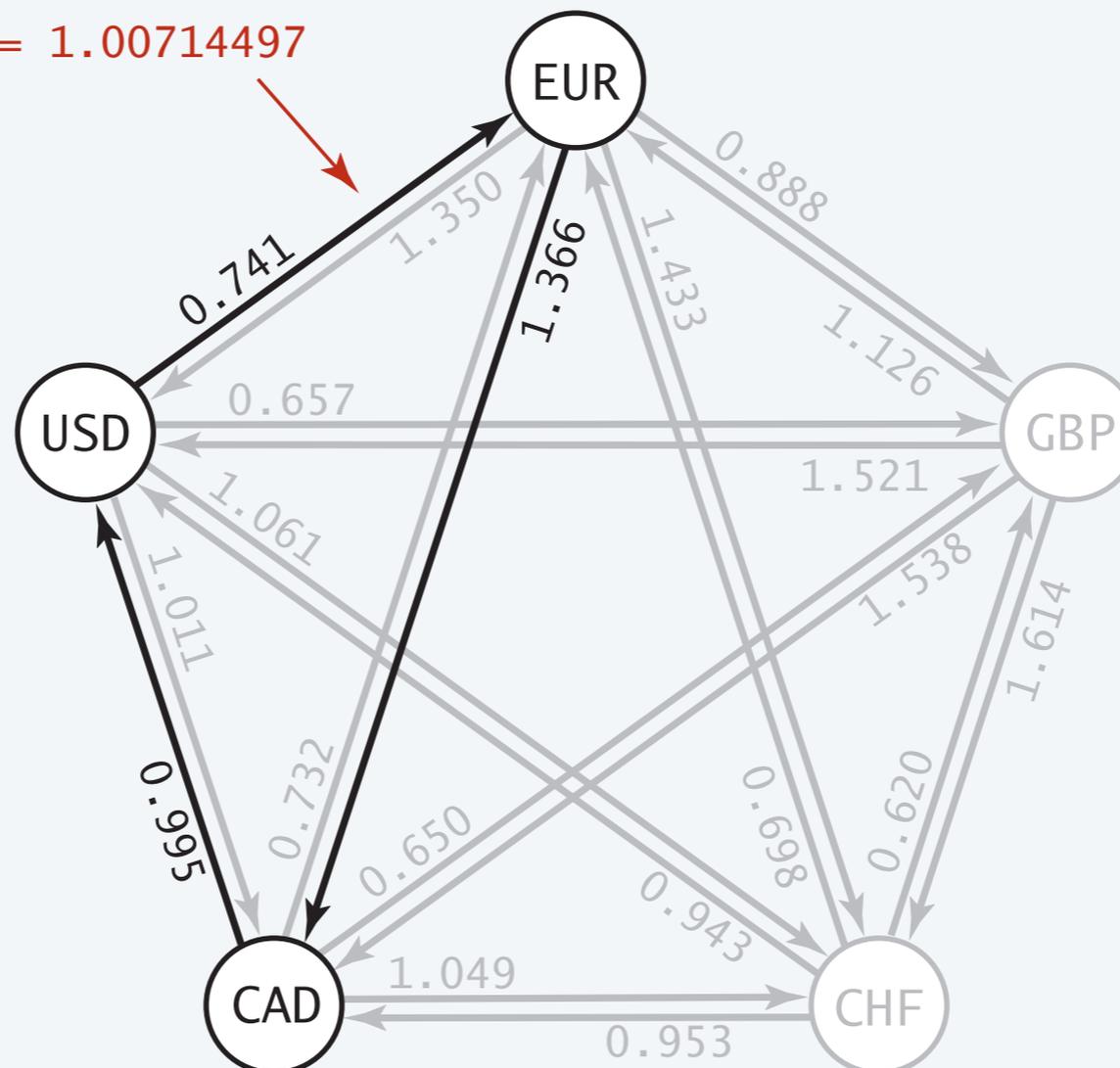


# Individuare cicli negativi: applicazione

**Cambi di valuta.** Date  $n$  valute e i tassi di cambio tra coppie di valute, esiste una possibilità di arbitraggio?

**Nota.** L'algoritmo più veloce per questo problema ha un certo valore!

$$0.741 * 1.366 * .995 = 1.00714497$$



# Individuare cicli negativi

---

**Lemma 7.** Se  $OPT(n, v) = OPT(n - 1, v)$  per ogni  $v$ , non esistono cicli negativi.

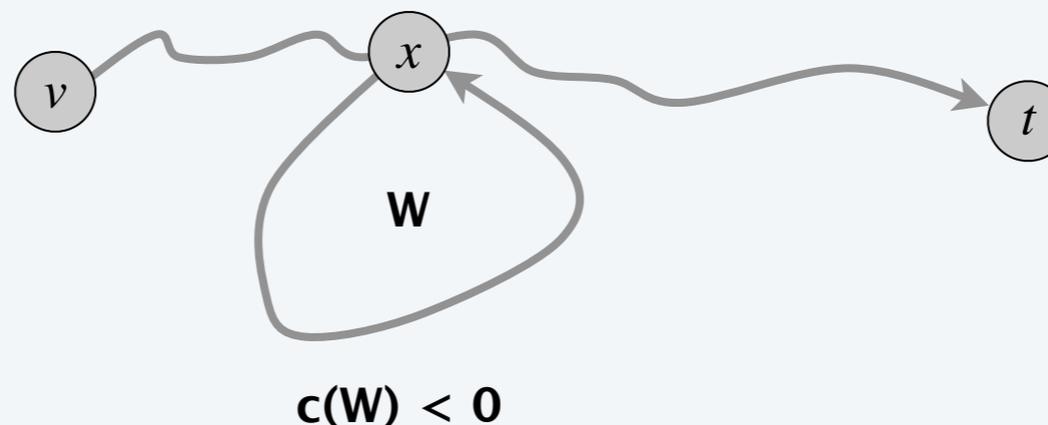
**Dim.** Se i valori  $OPT(n, v)$  si sono stabilizzati  $\Rightarrow$  cammino minimo  $v \rightarrow t$  esiste. ■

**Lemma 8.** Se  $OPT(n, v) < OPT(n - 1, v)$  per qualche  $v$ , allora (ogni) cammino minimo  $v \rightarrow t$  di lunghezza  $\leq n$  contiene un ciclo  $W$ , e  $W$  è un ciclo negativo.

**Dim.** [per assurdo]

- Poiché  $OPT(n, v) < OPT(n - 1, v)$ , sappiamo che il cammino minimo  $v \rightarrow t$   $P$  ha esattamente  $n$  archi.
- Per il principio della piccionaia,  $P$  contiene un nodo ripetuto  $x$ .
- Sia  $W$  un qualunque ciclo di  $P$ .
- Rimuovere  $W$  dà un cammino  $v \rightarrow t$  con  $< n$  archi  $\Rightarrow W$  è un ciclo negativo.

■

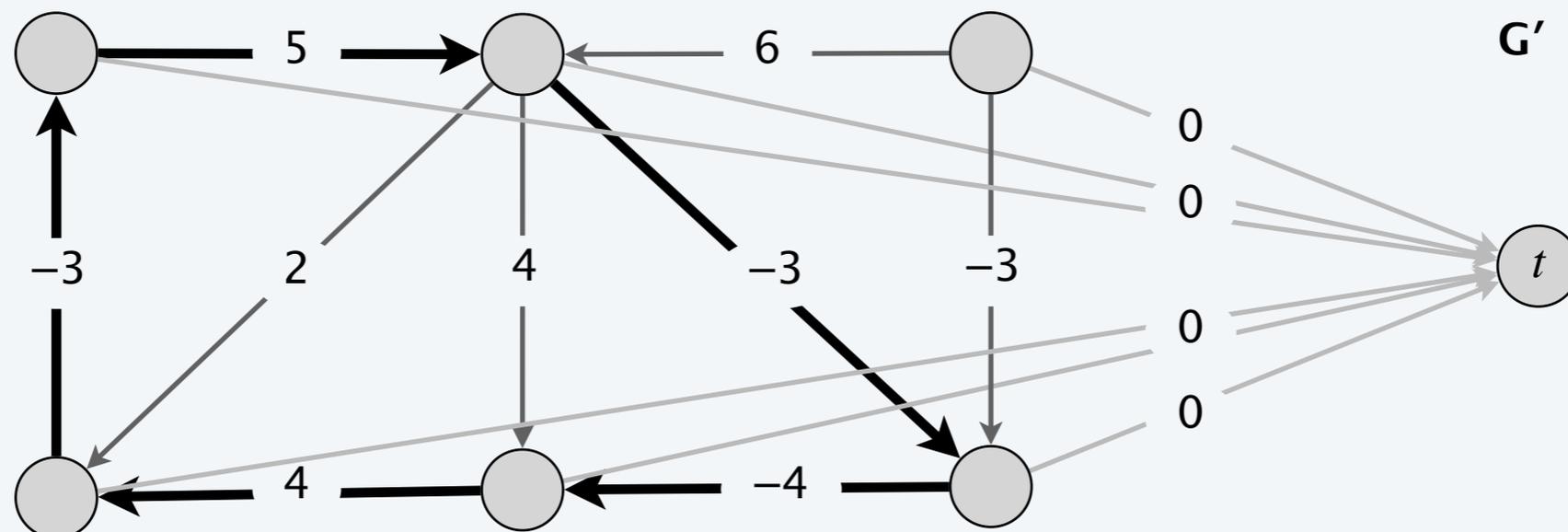


# Individuare cicli negativi

**Teorema 4.** Si può trovare un ciclo negativo in tempo  $\Theta(mn)$  e spazio  $\Theta(n^2)$ .

**Dim.**

- Aggiungiamo un pozzo  $t$  e colleghiamo tutti i nodi a  $t$  con archi a costo 0.
- $G$  ha un ciclo negativo sse  $G'$  ha un ciclo negativo.
- Caso 1. [  $OPT(n, v) = OPT(n - 1, v)$  per ogni nodo  $v$  ]  
Per il Lemma 7, non ci sono cicli negativi.
- Caso 2. [  $OPT(n, v) < OPT(n - 1, v)$  per qualche nodo  $v$  ]  
Come nel Lemma 8, si può estrarre un ciclo negativo dal percorso  $v \rightarrow t$ .  
(il ciclo non può contenere  $t$  perché nessun arco esce da  $t$ ) ■



# Individuare cicli negativi

---

**Teorema 5.** Si può trovare un ciclo negativo in tempo  $O(mn)$  e spazio aggiuntivo  $O(n)$ .

**Dim.**

- Esegui Bellman–Ford–Moore su  $G'$  per  $n' = n + 1$  passate (invece di  $n' - 1$ ).
- Se nessun valore  $d[v]$  è aggiornato nella passata  $n'$ , non ci sono cicli negativi.
- Altrimenti, supponiamo che  $d[s]$  sia aggiornato alla passata  $n'$ .
- Definiamo  $pass(v) =$  ultima passata in cui  $d[v]$  è stato aggiornato.
- Notiamo che  $pass(s) = n'$  e  $pass(successor[v]) \geq pass(v) - 1$  per ogni  $v$ .
- Seguendo i puntatori di  $successor$ , prima o poi un nodo si ripete.
- Lemma 6  $\Rightarrow$  il ciclo corrispondente è un ciclo negativo. ■

**Nota.** Vedi p. 304 per una versione migliorata.