

ダイクストラ法の高速化について

On speeding up Dijkstra's algorithm

2021/3/27 kaage(@ageprocpp)
@JOI春季ステップアップセミナー

もくじ

- ・ダイクストラ法 with `std::priority_queue` が無駄という話
- ・二分ヒープの話
- ・高速化

～以下後日やります～

- ・フィボナッチヒープでオーダー改善する話
- ・フィボナッチヒープへの `prioritize` 実装

もくじ

- ・ **ダイクストラ法 with `std::priority_queue` が無駄という話**
- ・ 二分ヒープの話
- ・ 高速化

～以下後日やります～

- ・ フィボナッチヒープでオーダー改善する話
- ・ フィボナッチヒープへの `prioritize` 実装

みなさんは

みなさんは

ダイクストラ法を知っていますか？

ダイクストラ法

- けんちゃん本 14.6 読んでください
- BFS みたいな感じ
- グラフ上の単一始点最短路問題を解く
- 計算量は $O(|V|^2)$ か $O(|E|\log|V|)$ (実装により異なる)
- 一般的な実装では `std::priority_queue` を使う
- ただし、`std::priority_queue` での実装は無駄がある

ダイクストラ法

- けんちゃん本 14.6 読んでください
- BFS みたいな感じ
- グラフ上の単一始点最短路問題を解く
- 計算量は $O(|V|^2)$ か $O(|E|\log|V|)$ (実装により異なる)
- 一般的な実装では `std::priority_queue` を使う
- **ただ、`std::priority_queue` での実装は無駄がある**

ダイクストラ法

```
using IP = std::pair<int, int>;

std::vector<std::vector<IP>> edges;
std::vector<int> dist;

void dijkstra(int s) {
    std::priority_queue<IP, std::vector<IP>, std::greater<IP>> que;
    que.push({0, s});
    while (!que.empty()) {
        auto p = que.top();
        que.pop();
        if (dist[p.second] < p.first) continue;
        for (const auto& e : edges[p.second]) {
            if (chmin(dist[e.first], dist[p.second] + e.second)) {
                que.push({dist[e.first], e.first});
            }
        }
    }
}
```

ダイクストラ法

```
using IP = std::pair<int, int>;

std::vector<std::vector<IP>> edges;
std::vector<int> dist;

void dijkstra(int s) {
    std::priority_queue<IP, std::vector<IP>, std::greater<IP>> que;
    que.push({0, s});
    while (!que.empty()) {
        auto p = que.top();
        que.pop();
        if (dist[p.second] < p.first) continue;
        for (const auto& e : edges[p.second]) {
            if (chmin(dist[e.first], dist[p.second] + e.second)) {
                que.push({dist[e.first], e.first});
            }
        }
    }
}
```

同じ頂点を複数回 push する可能性がある！

ダイクストラ法

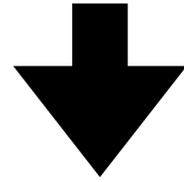
priority_queue の中に入るのは高々 $|E|$ 個

*各辺の走査を考えると高々1回の追加で済む

ダイクストラ法

priority_queue の中に入るのは高々 $|E|$ 個

*各辺の走査を考えると高々1回の追加で済む



$|E| \leq |V|^2, \log |E| \leq 2 \log |V|$ から、 $O(|E| \log |V|)$ で OK

ダイクストラ法

priority_queue に入るのは高々 $|E|$ 回

*各辺の重み増加で済む

$|E| \leq |V|^2, \log |E| \leq 2 \log |V|$ なら $O(|E| \log |V|)$ で OK

ダイクストラ法

priority_queue に入るのは高々

*各辺の重みを加で済む

$|E| \leq |V|^2, \log |E| \leq 2 \log |V|$ ($|E| \log |V|$) で OK

もつたいないない!

もくじ

- ・ダイクストラ法 with `std::priority_queue` が無駄という話
- ・二分ヒープの話
- ・高速化

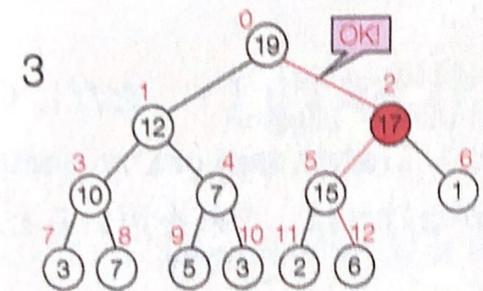
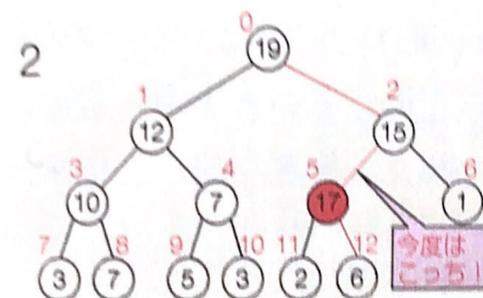
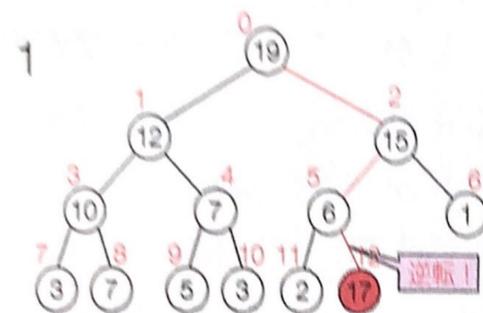
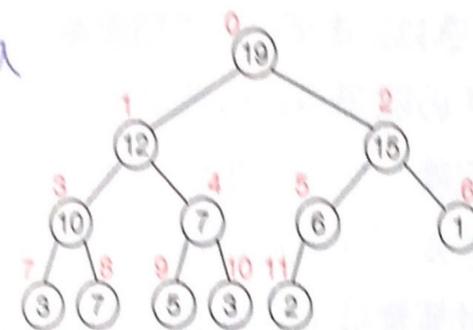
～以下後日やります～

- ・フィボナッチヒープでオーダー改善する話
- ・フィボナッチヒープへの `prioritize` 実装

二分ヒープ is 何

けんちゃん本を読もう

挿入



削除

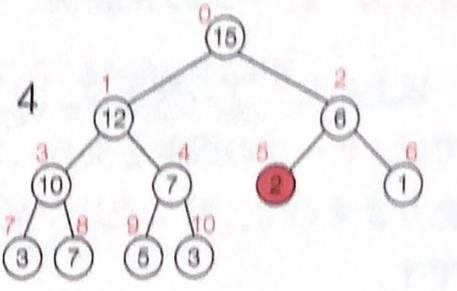
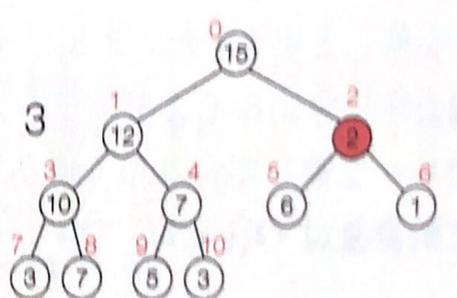
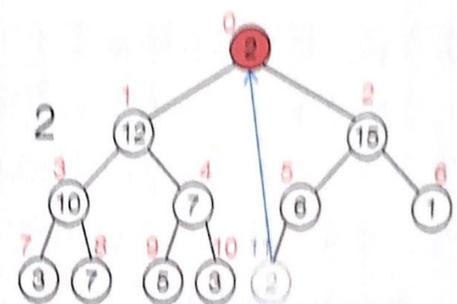
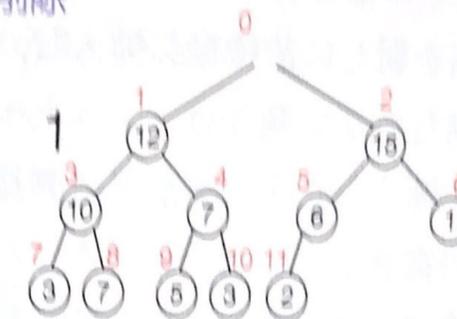


図 10.20 ヒープの「挿入」と「削除」クエリ処理

もくじ

- ・ダイクストラ法 with `std::priority_queue` が無駄という話
- ・二分ヒープの話
- ・高速化

～以下後日やります～

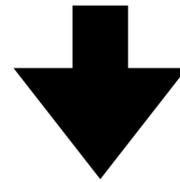
- ・フィボナッチヒープでオーダー改善する話
- ・フィボナッチヒープへの `prioritize` 実装

高速化

最短距離が更新されたとき、queue の中にすでに値があると queue が膨らむ

高速化

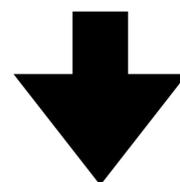
最短距離が更新されたとき、queue の中にすでに値があると queue が膨らむ



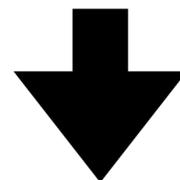
queue の大きさは $|V|$ で本来は十分だから、これを超えたくない

高速化

最短距離が更新されたとき、queue の中にすでに値があると queue が膨らむ



queue の大きさは $|V|$ で本来は十分だから、これを超えたくない

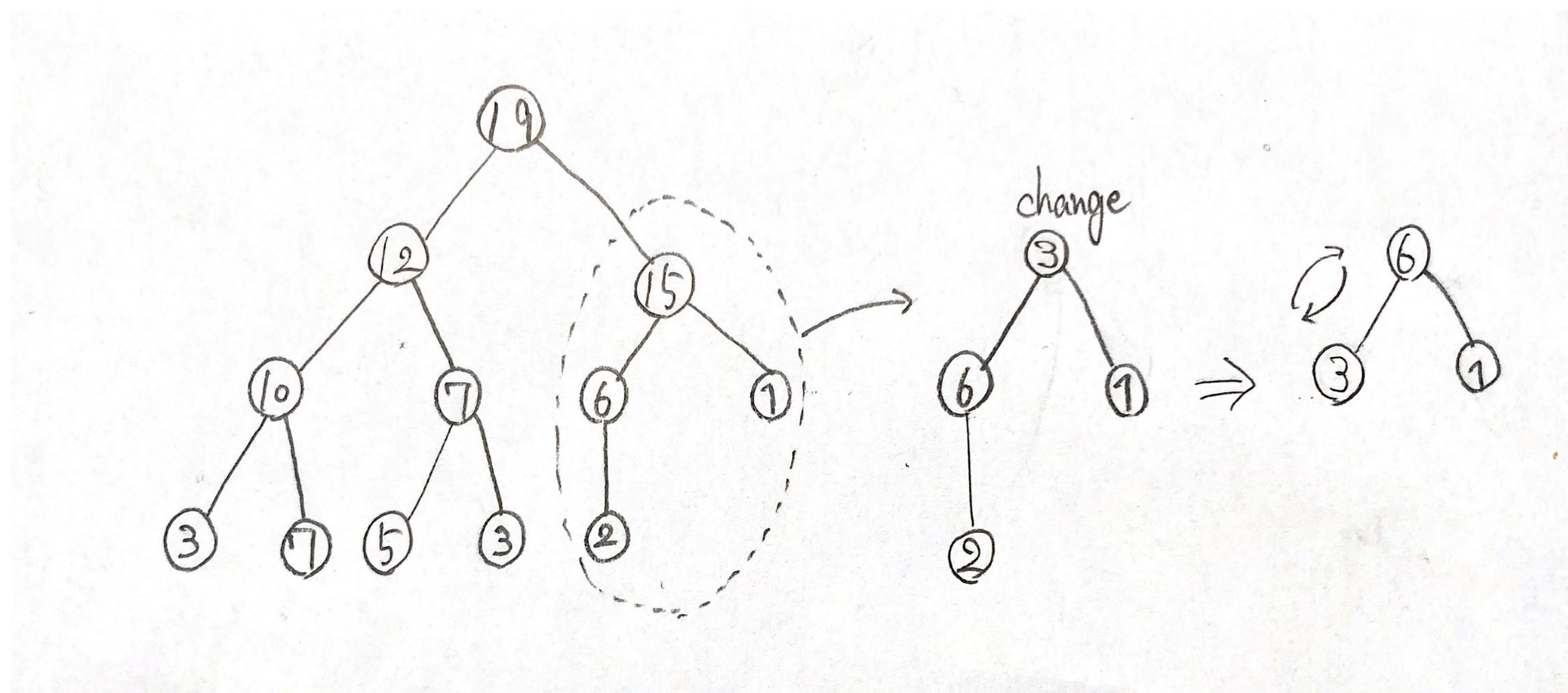


queue の中の値を queue に入れっぱなしのまま更新 (prioritize) できれば良い！

二分ヒープ is 何 (再)

変えたい頂点の位置がわかれば簡単に変更可能

頂点の位置は、毎回の操作と同時に更新すれば良い



要するに…

- 二分ヒープを実装する
- 頂点番号→ノードのリンクを保持して一緒に更新する
- $O(\log N)$ で更新可能（そのぶん pop が減るからよい）
- PrioritizableBinaryHeap と呼んでいます
- ヒープが小さくなって速くなる！（うれしい）

実装

こんな感じ (コード一部)

全体は github に置いてあります

```
void down_heap(int id = 1) {
    while ((id << 1) < heap.size()) {
        int il = id << 1, ir = id << 1 | 1, swap = -1;
        auto &vl = heap[il], &vx = heap[id];
        if (comp(vx.second, vl.second)) swap = il;
        if (ir < heap.size()) {
            auto& vr = heap[ir];
            if (comp(vx.second, vr.second)) {
                if (swap == -1 || comp(vl.second, vr.second))
                    swap = ir;
            }
        }
        if (swap == -1) return;
        std::swap(rev[vx.first], rev[heap[swap].first]);
        std::swap(vx, heap[swap]);
        id = swap;
    }
}
```

ベンチマーク

3回提出して平均をとりました

	std::priority_queue	PrioritizableBinaryHeap	$O(V ^2)$
SHIPC2018-D	254ms	250ms	-
ARC064-E	131ms	51ms	60ms
yosupo judge	423ms	424ms	-

まとめ

- 密グラフだと明らかに速い（それはそう）
- 疎グラフでもそんなに遅くはないなそう
- 遅くなるということはなさそうなので、差し替えて損はない

さらなる高速化

- フィボナッチヒープを使う
- prioritize が $O(1)$ でできる
- gcc の Policy Based Data Structures にあるらしい
(`tree<int, null_type, less<int>...>` で有名なアレ)
- オーダーが改善できる
- $O(|E|\log|V|)$ から $O(|E| + |V|\log|V|)$ に
- 時間がなかったのでやってません

ご静聴ありがとうございました