

# LEMON

ELTE-TTK, Operációkutatási Tanszék

Jüttner Alpár

`alpar@cs.elte.hu`

ELTE-TTK, Operációkutatási tanszék

- 1 Letöltés
- 2 Fordítás - telepítés
- 3 Használat



<http://lemon.cs.elte.hu>

- Nyílt forráskódú C++ library gráfokkal (hálózatokkal) kapcsolatos optimalizálási feladatok megoldására
- Cél: Olyan eszköztár létrehozása, amely egyszerre alkalmas kutatási feladatokban és ipari felhasználásra.
  - Nyílt forráskód, kereskedelmi felhasználást is biztosító licenc
  - Az eszközök elérhető leghatékonyabb implementációjára törekszünk (a leggyorsabb a piacon)
- Megbízható, kiterjedt implementáció
  - $\approx$  55000 erősen optimalizált kódsor
  - Windows, Unix támogatás különféle fordítókkal
- **Fejlesztő kerestetik!!!**

Bináris:

## Csomagkezelőből (openSUSE)

- “Contrib” repository-nak része
- 1-Click Install

Forráskód:

## Stabil verzió (release tarball)

- `http://lemon.cs.elte.hu` → Downloads
- `wget http://lemon.cs.elte.hu/pub/sources/lemon-1.2.tar.gz`

## Fejlesztői verzió

- `hg clone http://lemon.cs.elte.hu/hg/lemon-main`
- `hg clone http://lemon.cs.elte.hu/hg/lemon`
- **Böngészőben:** `http://lemon.cs.elte.hu/hg/lemon` vagy `http://lemon.cs.elte.hu/hg/lemon-main`

- Windows vagy bármi más (Un\*x - Linux, MacOS, AIX Solaris etc.)?
- Release vagy fejlesztői verzió?
- Mindenkinek vagy csak magunknak?
- Fordítóprogram (GNU C++, Intel C++, Visual Studio, MinGW, AIX xCl)?
- Fejlesztői környezet ( (N)Make, Visual Studio, CodeBlocks, Eclipse)?

# Installálás (Linux+CMAKE)

## Kell hozzá

- CMAKE, [CMAKE GUI] (<http://cmake.org>)

## Parancssor

```
tar xf lemon-1.2.tar.gz
cd lemon-1.2
mkdir build; cd build
cmake ..
make
[make check]
make install
```

## CMAKE GUI

- `cmake ..` → `cmake-gui ..`
- Ki kell választani a “target”-et
  - Unix Makefile, CodeBlocks project, Eclipse project

# Installálás (Linux+CMAKE)

## Kell hozzá

- CMAKE, [CMAKE GUI] (<http://cmake.org>)

## Parancssor

```
hg clone http://lemon.cs.elte.hu/hg/lemon-main mylemon
cd mylemon
mkdir build; cd build
cmake ..
make
[make check]
make install
```

## CMAKE GUI

- `cmake ..` → `cmake-gui ..`
- Ki kell választani a “target”-et
  - Unix Makefile, CodeBlocks project, Eclipse project

# Installálás (Windows+CMAKE)

## Kell hozzá

- CMAKE (<http://cmake.org>)
- C++ fordító
  - Visual Studio 2008 (Express Edition is jó)
  - CodeBlocks
  - MinGW

## Parancssor

- A fordító parancsértelmezőjét kell megnyitni!!!

```
hg clone http://lemon.cs.elte.hu/hg/lemon-main mylemon
cd mylemon
mkdir build; cd build
cmake-gui ..
```

- Ki kell választani a “target”-et
  - NMake Makefile, CodeBlocks project, VS2008 project
- Fordítás
  - `nmake+nmake install`
  - A “solution”/”project” fájlt megnyitni a megfelelő IDE-ből és “Build”

hello\_lemon.cc

```
#include <iostream>
#include <lemon/list_graph.h>

using namespace lemon;
using namespace std;

int main()
{
    ListDigraph g;

    ListDigraph::Node u = g.addNode();
    ListDigraph::Node v = g.addNode();
    ListDigraph::Arc a = g.addArc(u, v);

    cout << "Hello World! This is LEMON library here." << endl;
    cout << "We have a directed graph with " << countNodes(g) << " nodes "
    << "and " << countArcs(g) << " arc." << endl;

    return 0;
}
```



## Header file-ok

<code>#include&lt;lemon/list_graph.h&gt;</code>	A gráf adatstruktúra
<code>#include&lt;lemon/bfs.h&gt;</code>	BFS algoritmus
<code>#include&lt;lemon/dijkstra.h&gt;</code>	Dijkstra algoritmus

## Namespace

```
using namespace lemon;
```

# Gráf felépítése

## Csúcsok, élek hozzáadása

```
ListDigraph::Node x = g.addNode();  
ListDigraph::Node y = g.addNode();  
ListDigraph::Node z = g.addNode();  
  
g.addArc(x,y); g.addArc(y,z); g.addArc(z,x);
```

## Beolvasás fájlból

```
#include <lemon/list_graph.h>  
#include <lemon/lgf_reader.h>  
  
using namespace lemon;  
  
int main()  
{  
    ListDigraph g;  
    digraphReader(g, "digraph.lgf").run();  
}
```

```
digraph.h
```

```
@nodes
```

```
label
```

```
0
```

```
1
```

```
...
```

```
41
```

```
@arcs
```

```
@
```

```
0 1
```

```
0 2
```

```
2 12
```

```
...
```

```
36 41
```

```
digraph.h
```

```
@nodes
```

```
label
```

```
0
```

```
1
```

```
...
```

```
41
```

```
@arcs
```

```
label
```

```
0 1 0
```

```
0 2 1
```

```
2 12 2
```

```
...
```

```
36 41 123
```

```
digraph.h
```

```
@nodes
```

```
label size
```

```
0      12
```

```
1      3
```

```
...
```

```
41     12
```

```
@arcs
```

```
label length
```

```
0      1      0      16
```

```
0      2      1      12
```

```
2     12     2     20
```

```
...
```

```
36     41    123    21
```

# ListGraph

## Csúcsok, élek hozzáadása és törlése

```
ListDigraph g;  
Node n; n = g.addNode();  
Arc e; e = g.addArc(n1,n2);  
g.erase(n); g.erase(e);
```

## Párhuzamos és hurokélek

```
ListDigraph::Arc parallel = g.addArc(x,y);  
ListDigraph::Arc loop = g.addArc(x,x);
```

## Élek eleje és vége

```
if (g.source(loop) == g.target(loop))  
    std::cout << "This is a loop arc" << std::endl;
```

## Él és csúcs ID

- `g.id(n)` és `g.id(a)`
- Egyedi, permanens azonosító
- Az ID nem túl nagy nemnegatív egész szám
  - Nem okvetlen alkotnak folytonos intervallumot

# Iterátorok

- Gráf elemeinek felsorolására való
- Különbözik az STL iterátoroktól!
- Az iterátor konstruktora a kezdőértékre állít
- Prefix ++-szal lépkedünk az elemeken
- Ha túlmentünk az utolsó elemen, akkor egyenlő lesz az `INVALID` konstanssal

## Példa: Gráf pontjainak megszámlálása

```
int cnt = 0;
for (ListDigraph::NodeIt n(g); n != INVALID; ++n)
    cnt++;
std::cout << "Number of nodes: " << cnt << std::endl;
```

## Példa II.: Teljes gráf hozzáadása

```
for (ListDigraph::NodeIt u(g); u != INVALID; ++u)
    for (ListDigraph::NodeIt v(g); v != INVALID; ++v)
        if (u != v) g.addArc(u, v);
```

# Iterátorok II.

## ArcIt: Gráf éleinek felsorolása

```
int cnt = 0;
for (ListDigraph::ArcIt a(g); a != INVALID; ++a)
    cnt++;
std::cout << "Number of arcs: " << cnt << std::endl;
```

## OutArcIt: Egy csúcsból kimenő élek felsorolása

```
int cnt = 0;
for (ListDigraph::OutArcIt a(g, n); a != INVALID; ++a)
    cnt++;
std::cout << "Num of arcs leaving the node 'n': "
           << cnt << std::endl;
```

## InArcIt: Egy csúcsba bejövő élek felsorolása

```
int cnt = 0;
for (ListDigraph::NodeIt n(g); n != INVALID; ++n)
    for (ListDigraph::InArcIt a(g, n); a != INVALID; ++a)
        cnt++;
std::cout << "Number of arcs: " << cnt << std::endl;
```



## STL kompatibilis iterátorok

```
int cnt = 0;
for (ListDigraph::Arc a : g.arcs())
    cnt++;
std::cout << "Number of arcs: " << cnt << std::endl;
```

```
int cnt = 0;
for (auto a : g.outArcs(n))
    cnt++;
std::cout << "Num of arcs leaving the node 'n': "
           << cnt << std::endl;
```

- `g.nodes()`, `g.arcs()`
- `g.inArcs(n)`, `g.outArcs(n)`

# Iterátorok (egyebek)

## A felsorolás sorrendje

- A csúcsok és élek felsorolásának sorrendje bármi lehet
- Nem okvetlen egyezik meg a hozzáadásuk sorrendjével
- Ami garantált: Ha a gráfot nem változtatjuk, akkor az egymás után következő felsorolások ugyanazt a sorrendet adják.

## Segédeszközök

- `countNodes(g)`
- `countArcs(g)`
- `countInArcs(g, n)`
- `countOutArcs(g, n)`

## A Node és Arc típusok a '<' operátorral rendezhetők

```
for (ListDigraph::NodeIt u(g); u != INVALID; ++u)
    for (ListDigraph::NodeIt v(g); v != INVALID; ++v)
        if (u < v) g.addArc(u, v);
```

## Mapek jellemzői

- Gyors/hatékony
  - mint a tömbök
- Dinamikus
  - bármikor allokálhatunk új mapeket
- Automatikus
  - Új élek/csúcsok hozzáadásakor a megfelelő mapekben is foglalódnak tárhelyek és inicializálódnak
  - Elemek törlésekor a hozzárendelt attributumok destruktoraik meghívódnak

## Használat (mint egy vektor)

```
ListDigraph::NodeMap<int> map(g);
```

```
map[x] = 2;
```

```
map[y] = 3;
```

```
map[z] = map[x] + map[y];
```

# Mapek II.

## Mindenféle adattípus használható

```
ListDigraph::NodeMap<std::string> name(g);  
name[x] = "Node A";  
name[y] = "Node B";
```

## Példa

```
ListDigraph::NodeMap<char> label(g);  
char ch = 'A';  
for (ListDigraph::NodeIt n(g); n != INVALID; ++n)  
    label[n] = ch++;
```

## Példa: Kezdőérték

```
ListDigraph::NodeMap<int> out_deg(g, 0);  
for (ListDigraph::ArcIt a(g); a != INVALID; ++a)  
    out_deg[g.source(a)]++;
```

## Vigyázat

A később foglalt csúcsokhoz tartozó értékek már nem fognak a megadott értékre inicializálódni!

## Szélességi keresés

```
#include<lemon/list_graph.h>
#include<queue>

bfs(ListDigraph &g, Node s)
{
    ListDigraph::NodeMap<ListDigraph::Arc> pred(g, INVALID);
    ListDigraph::NodeMap<bool> visited(g, false);
    std::queue<Node> queue;
    queue.push(s);
    visited[s]=true;
    while(!queue.empty()) {
        for(ListDigraph::OutArcIt a(g, queue.front()); a!=INVALID; ++a) {
            n=g.target(a);
            if(!visited[n]) {
                queue.push(n);
                visited[n]=true;
                pred[n]=a;
            }
        }
        queue.pop();
    }
}
```

# A “gyári” BFS algoritmus

A `Bfs` osztály (`#include <lemon/bfs.h>`)

- Inicializálás

```
ListDigraph g;  
Bfs<ListDigraph> bfs(g);
```

- Futtatás

```
bfs.run(s);  
bfs.run(s,t);
```

- Eredmény kiolvasása

```
bfs.dist(n)  
bfs.predNode(n)  
bfs.predArc(n)  
bfs.path(n)  
...
```

A `bfs()` függvény (`#include <lemon/bfs.h>`)

```
ListDigraph::NodeMap<int> dist_map(g);  
bfs(g).distMap(dist_map).run(s);
```

## max\_dist-nél közelebbi pontokba vezető utak

```
Bfs<ListDigraph> bfs(g);
bfs.run(s);

for (ListGraph::NodeIt n(g); n != INVALID; ++n) {
    if (bfs.reached(n) && bfs.dist(n) <= max_dist) {
        std::cout << gr.id(n);
        Node prev = bfs.prevNode(n);
        while (prev != INVALID) {
            std::cout << "<-" << gr.id(prev);
            prev = bfs.prevNode(n);
        }
        std::cout << std::endl;
    }
}
```

# BFS/DFS futtatása

## BFS futtatása

```
bfs.run(s);
```



## BFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
bfs.start();
```

## BFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
while (!bfs.emptyQueue()) {  
    bfs.processNextNode();  
    ...  
}
```

# BFS/DFS futtatása

## BFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
while (!bfs.emptyQueue()) {  
    bfs.processNextNode();  
    ...  
}
```

## DFS futtatása

```
bfs.run(s);
```

# BFS/DFS futtatása

## BFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
while (!bfs.emptyQueue()) {  
    bfs.processNextNode();  
    ...  
}
```

## DFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
bfs.start();
```

# BFS/DFS futtatása

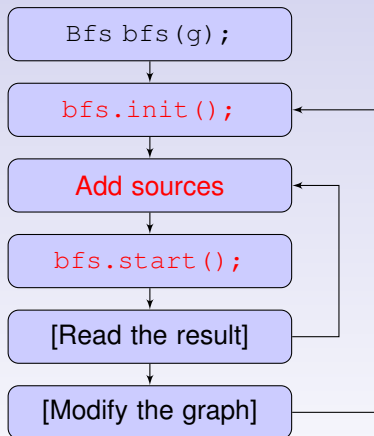
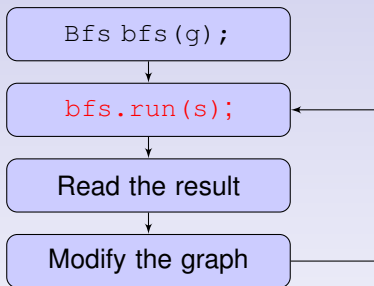
## BFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
while (!bfs.emptyQueue()) {  
    bfs.processNextNode();  
    ...  
}
```

## DFS futtatása

```
bfs.init();  
bfs.addSource(s);  
[bfs.addSource(s2);]  
while (!bfs.emptyQueue()) {  
    bfs.processNextArc();  
    ...  
}
```

# BFS/DFS ismételt futtatása



## Miből mennyi van?

- `countNodes()`, `countArcs()`, `countOutArcs()`, `countInArcs()`
- Ha a gráf nyilvántartja, hogy mennyi van az adott elemből, akkor ezek a függvények  $O(1)$ -ben futnak.

## Gráfok másolása (nincs copy constructor!)

```
ListDigraph sg;  
SmartDigraph tg;  
digraphcopy(sg, tg).run();
```

## Miből mennyi van?

- `countNodes()`, `countArcs()`, `countOutArcs()`, `countInArcs()`
- Ha a gráf nyilvántartja, hogy mennyi van az adott elemből, akkor ezek a függvények  $O(1)$ -ben futnak.

## Gráfok másolása (nincs copy constructor!)

```
ListDigraph sg;  
SmartDigraph tg;  
ListDigraph::NodeMap<SmartDigraph::Node> nr(sg);  
digraphcopy(sg, tg).nodeRef(nr).run();
```



## Miből mennyi van?

- `countNodes()`, `countArcs()`, `countOutArcs()`,  
`countInArcs()`
- Ha a gráf nyilvántartja, hogy mennyi van az adott elemből, akkor ezek a függvények  $O(1)$ -ben futnak.

## Gráfok másolása (nincs copy constructor!)

```
ListDigraph sg;  
SmartDigraph tg;  
ListDigraph::NodeMap<SmartDigraph::Node> nr(sg);  
SmartDigraph::ArcMap<ListDigraph::Arc> acr(tg);  
digraphcopy(sg, tg).nodeRef(nr).arcCrossRef(acr).run();
```

# Élek két pont között

## Sima keresés (végiglépdel a kimenő éleken)

```
for(ListDigraph::Arc e=findArc(g,u,v); e!=INVALID; e=findArc(g,u,v,e))  
{... }  
for(ConArcIt<ListDigraph> a(g,u,v); a!=INVALID; ++a) { ... }
```

## Static Arc Lookup Table ( $O(\log d)$ időben)

```
ArcLookup<ListDigraph> arcs(g);  
ListDigraph::Arc a=arcs(u,v);  
... //Modify the graph  
arcs.refresh();
```

## Static Arc Lookup Table (minden él, $O(\log d)$ időben)

```
AllArcLookup<ListDigraph> arcs(g);  
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }  
... //Modify the graph  
arcs.refresh();
```

## Dynamic Arc Lookup Table (automatikusan frissítődik, $O(\log d)$ időben)

```
DynArcLookup<ListDigraph> arcs(g);  
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
```

# Élek két pont között

## Sima keresés (végiglépdel a kimenő éleken)

```
for(ListDigraph::Arc e=findArc(g,u,v); e!=INVALID; e=findArc(g,u,v,e))
{... }
for(ConArcIt<ListDigraph> a(g,u,v); a!=INVALID; ++a) { ... }
```

## Static Arc Lookup Table ( $O(\log d)$ időben)

```
ArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
ListDigraph::Arc a=arcs(u,v);
... //Modify the graph
arcs.refresh();
```

## Static Arc Lookup Table (minden él, $O(\log d)$ időben)

```
AllArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
... //Modify the graph
arcs.refresh();
```

## Dynamic Arc Lookup Table (automatikusan frissítődik, $O(\log d)$ időben)

```
DynArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
```

# Élek két pont között

## Sima keresés (végiglépdel a kimenő éleken)

```
for(ListDigraph::Arc e=findArc(g,u,v); e!=INVALID; e=findArc(g,u,v,e))
{... }
for(ConArcIt<ListDigraph> a(g,u,v); a!=INVALID; ++a) { ... }
```

## Static Arc Lookup Table ( $O(\log d)$ időben)

```
ArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
ListDigraph::Arc a=arcs(u,v);
... //Modify the graph
arcs.refresh();
```

## Static Arc Lookup Table (minden él, $O(\log d)$ időben)

```
AllArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
... //Modify the graph
arcs.refresh();
```

## Dynamic Arc Lookup Table (automatikusan frissítődik, $O(\log d)$ időben)

```
DynArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
```

# Élek két pont között

## Sima keresés (végiglépdel a kimenő éleken)

```
for(ListDigraph::Arc e=findArc(g,u,v); e!=INVALID; e=findArc(g,u,v,e))
{... }
for(ConArcIt<ListDigraph> a(g,u,v); a!=INVALID; ++a) { ... }
```

## Static Arc Lookup Table ( $O(\log d)$ időben)

```
ArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
ListDigraph::Arc a=arcs(u,v);
... //Modify the graph
arcs.refresh();
```

## Static Arc Lookup Table (minden él, $O(\log d)$ időben)

```
AllArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
... //Modify the graph
arcs.refresh();
```

## Dynamic Arc Lookup Table (automatikusan frissítődik, $O(\log d)$ időben)

```
DynArcLookup<ListDigraph> arcs(g);
for(ListDigraph::Arc a=arcs(u,v); a!=INVALID; a=arcs(u,v,a)) { ... }
```

# Írányítatlan gráfok

```
ListGraph g;  
ListGraph::Edge e = g.addEdge(u, v);
```

Egyrészt: úgy működik, mint egy irányított gráf

Másrészt: Irányítatlan gráf-műveletek

# Írányítatlan gráfok

```
ListGraph g;  
ListGraph::Edge e = g.addEdge(u, v);
```

Egyrészt: úgy működik, mint egy irányított gráf

- Minden hozzáadott irányítatlan él oda-vissza behúzott irányított élnek látszik  $\implies$  Minden irányított gráf algoritmus használható irányítatlan gráffal is
  - Más kérdés, hogy amit ad, az értelmes-e.

Másrészt: Irányítatlan gráf-műveletek

# Írányítatlan gráfok

```
ListGraph g;  
ListGraph::Edge e = g.addEdge(u, v);
```

Egyrészt: úgy működik, mint egy irányított gráf

Másrészt: Irányítatlan gráf-műveletek

- `ListGraph::Edge e = g.addEdge(u, v);`
  - A `ListGraph::Arc` konvertálódik erre
  - Visszafele konverzió: `a = direct(e, true)` és `a = direct(e, u)`
  - `oppositeArc(a)`: Az ellentétes irányítású él
- `ListGraph::EdgeMap<int> emap(g);`
- `ListGraph::IncEdgeIt it(g, u);`
- A két vége
  - Egyik-másik: `g.u(e)` és `g.v(e)`
  - A másik végpont: `oppositeNode(u, e)`
  - Iterátoroknál (`*ArcIt`-re és még irányított gráfokban is!)
    - Ami körül forog: `g.baseNode(e)`; a másik: `g.runningNode(e)`



# Map-ek III.: a ReadMap concept

## ReadMap

```
struct MyMap {  
    typedef ListDigraph::Arc Key;  
    typedef double Value;  
    Value operator[](Key &k) const { return PI; }  
};
```

Vagy:

```
struct MyMap: MapBase<ListDigraph::Arc, double> {  
    Value operator[](Key &k) const { return PI; }  
};
```

- Mindenhol, ahol csak olvasható map-et vár egy algoritmus, ott használhatunk saját map-típust
- Fordítási időben kapcsolódik össze a map és az algoritmus  $\implies$  hatékony
- Van sok “map adaptor” (l. később)

## Dijkstra futtatás redukált költségekkel

```
class ReducedLengthMap : public MapBase<Digraph::Arc,double>
{
    const Digraph &g;
    const Digraph::ArcMap<double> &orig_len;
    const Digraph::NodeMap<double> &pot;

public:
    Value operator[](Key e) const {
        return orig_len[e]-(pot[g.target(e)]-pot[g.source(e)]);
    }

    ReducedLengthMap(const Digraph &_g,
                    const Digraph::ArcMap &_o,
                    const Digraph::NodeMap &_p)
        : g(_g), orig_len(_o), pot(_p) {};
};

...
ReducedLengthMap rm(g,len,pot);
Dijkstra<Digraph,ReducedLengthMap> dij(g,rm);
dij.run(s);
...
```

# Map-ek IV.: a WriteMap és ReferenceMap conceptek

## WriteMap

```
struct MyMap: MapBase<ListDigraph::Arc,double> {  
    Value operator[](Key &k) const { return PI; }  
    void set(Key &k, Value v) { ... }  
};
```

## ReferenceMap

```
struct MyMap: MapBase<ListDigraph::Arc,double> {  
    const Value &operator[](Key &k) const { ... }  
    Value &operator[](Key &k) { ... }  
    void set(Key &k, Value v) { ... }  
};
```

## Példa

```
ListDigraph graph;  
  
typedef ListDigraph::ArcMap<double> DoubleArcMap;  
DoubleArcMap length(graph);  
DoubleArcMap speed(graph);  
  
typedef DivMap<DoubleArcMap, DoubleArcMap> TimeMap;  
TimeMap time(length, speed);  
  
Dijkstra<ListDigraph, TimeMap> dijkstra(graph, time);  
dijkstra.run(source, target);
```

Vagy:

```
dijkstra(graph, divMap(length, speed).run(source, target));
```

- AddMap<M1, M2>, SubMap<M1, M2>, MulMap<M1, M2> **stb.**
- ComposeMap<M1, M2>, CombineMap<M1, M2, F, V>, FunctorToMap<F, K, V>, CombineMap<M1, M2, F, V>, ConvertMap<M, V> **stb.**
- ForkMap<M1, M2>, NotWriteMap<M>, NegWriteMap<M>

# A Kruskal algoritmus (minimális feszítőfa)

```
kruskal(g, in, out);
```

g

Lehet irányított vagy irányítatlan gráf

in

- `EdgeMap<>` vagy `ArcMap<>`, ami megadja az élek súlyát
- Egy STL “Forward container” (pl. `std::vector<>` vagy `std::list<>`), aminek minden eleme egy `std::pair<GR::Arc/Edge, C>` és az elemek **a költségük szerint növekvő sorrendben** vannak.

out

- `EdgeMap<bool>` vagy `ArcMap<bool>`
- Egy `Arc/Edge` STL “container” iteratora. `std::vector<Arc> tree(53);`  
`kruskal(g, cost, tree.begin());`  
vagy, ha nem tudjuk előre az élek számát:  
`std::vector<Arc> tree;`  
`kruskal(g, cost, std::back_inserter(tree));`