# Single Source Shortest Path - Math

## **Problem (Single Source Shortest Path)**

#### 輸入

一張圖 G = (V, E), 權重函數  $w: E \to \mathbb{R}$ , 某一個起點  $s \in V$ 。

#### 輸出

對於任意  $v \in V$ , 尋找路徑  $s \stackrel{p}{\leadsto} v$ , 使得:

$$w(p) = \sum_{e \in p} w(e)$$

最小。

## **Def (Shortest Path Weight)**

#### **Def (Shortest Path)**

$$\{p \mid w(p) = \delta(u, v)\}$$

#### Thm (Triangular Inequality)

$$orall (u,v) \in E.\, \delta(s,v) \leq \delta(s,u) + w(u,v)$$

假定存在  $p_1, p_2$  兩條各往 u, v 的最短路徑。因:

$$egin{cases} s \overset{p_1}{\leadsto} u, \ w(p_1) = \delta(s,u) \ s \overset{p_2}{\leadsto} v, \ w(p_2) = \delta(s,v) \ \Rightarrow s \overset{p}{\leadsto} v \ ext{, where } p = p_1 \ +\!\!+ v \ (u,v) \in E \end{cases}$$

所以:

$$egin{aligned} w(p) & \leq \delta(s,v) \Rightarrow w(p) = w(p_1) + w(u,v) \ & = \delta(s,u) + w(u,v) \ & \leq \delta(s,v) \end{aligned}$$

## Lemma (最短路徑的子路徑都是最短路徑)

若:

$$p = \langle v_0 \dots v_k 
angle$$

滿足:

$$orall 0 \leq i \leq j \leq k. \ p_{ij} = \langle v_i \dots v_j 
angle ext{ is a shortest path from } v_i ext{ to } v_j$$

不然就可以構造出更短的最短的路徑, 然後矛盾。

# Observation (最短路徑沒有環)

#### Observation (有負環,沒最短路徑)

假定 p 是一個最短路徑,而且中間有一個負環。那麼多繞一圈負環就會產生一個更短的最短路徑。矛盾。

#### Observation (最短路徑沒有正環)

把所有環砍掉後會得到一條更短的最短路徑。

# Observation (最短路徑至多 |V| - 1 條邊)

因為最短路徑必定 simple,而最長的 simple path 只可能有 |V| 個頂點,也就是 |V|-1 條邊。

## **Def (Shortest Path Tree)**

若G'滿足:

$$G'(V',E'), ext{ where } \left\{ egin{aligned} V' &= \{u \mid u \in V, s \leadsto u\} \\ E' &\subseteq E \end{aligned} 
ight.$$

且:

$$egin{aligned} orall v \in V. \ \exists ! \ p. \ s \stackrel{p}{\leadsto} v, \ ext{and} \ w(p) = \delta(s,v) \end{aligned}$$

則稱 G' 是一個「Shortest Path Tree」。

## (Algo) Relaxaton

```
1 | REXATION (u, v, w)
2 | if v.d > u.d + w(u, v)
3 | v.d = u.d + w.d
4 | v.pi = u
```

#### Thm (Upper-Bound Property)

無論程式對 G 執行多少次 RELAX:

$$orall v \in V. \ v. \, d \geq \delta(s,v)$$

且在任意時刻, 若:

$$v.d = \delta(s,v)$$

則在這之後,任意次的 Relax 都不會影響 v.d 的值。

### Thm (No-Path Property)

$$eg(\exists p.\, s \stackrel{p}{\leadsto} v) \Rightarrow v.\, d = \delta(s,v) = \infty$$