第八章
图算法

提要

8.1 网络流算法

8.2 单源最短路径问题

参考资料

Introduction to Algorithms

第24、26章

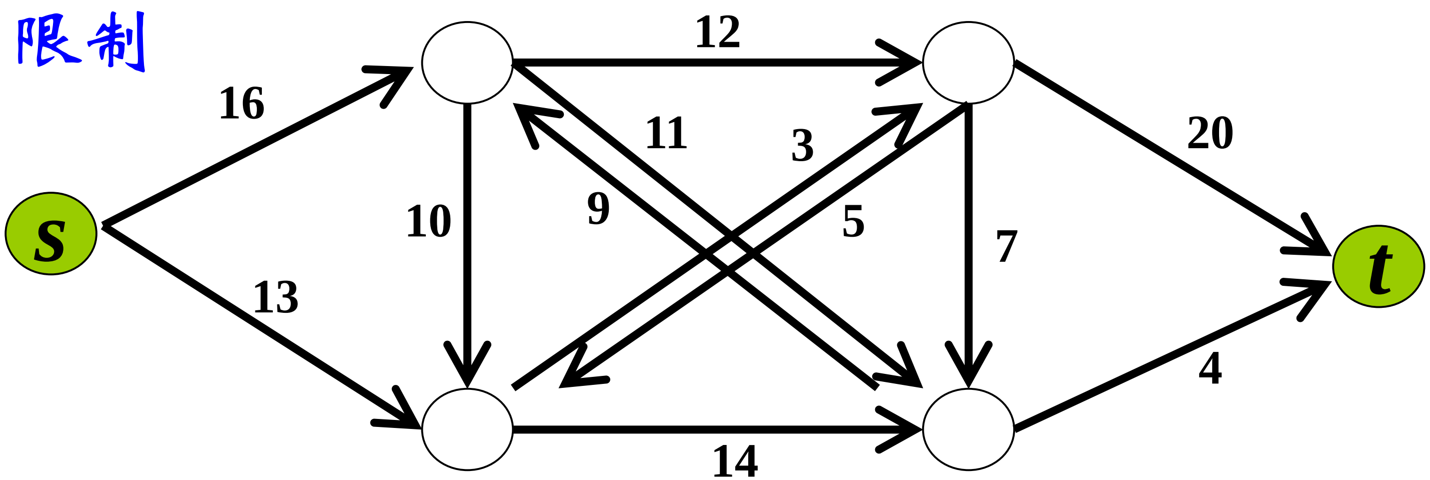
8.1 网络流算法

- 基本概念与问题定义
- Ford-Fulkerson方法

8.1.1 基本概念与问题定义

应用背景

- 很多实际问题可以建模为流网络
  - 装配线上物件的流动
  - 电网中电流的流动
  - 通信网络中信息的流动
  - 道路交通网络中的运输活动
  - ……
- 一个源节点s、一个汇点t，由源节点流向汇点
  - 流量守恒
  - 容量限制



基本概念

- 流网络

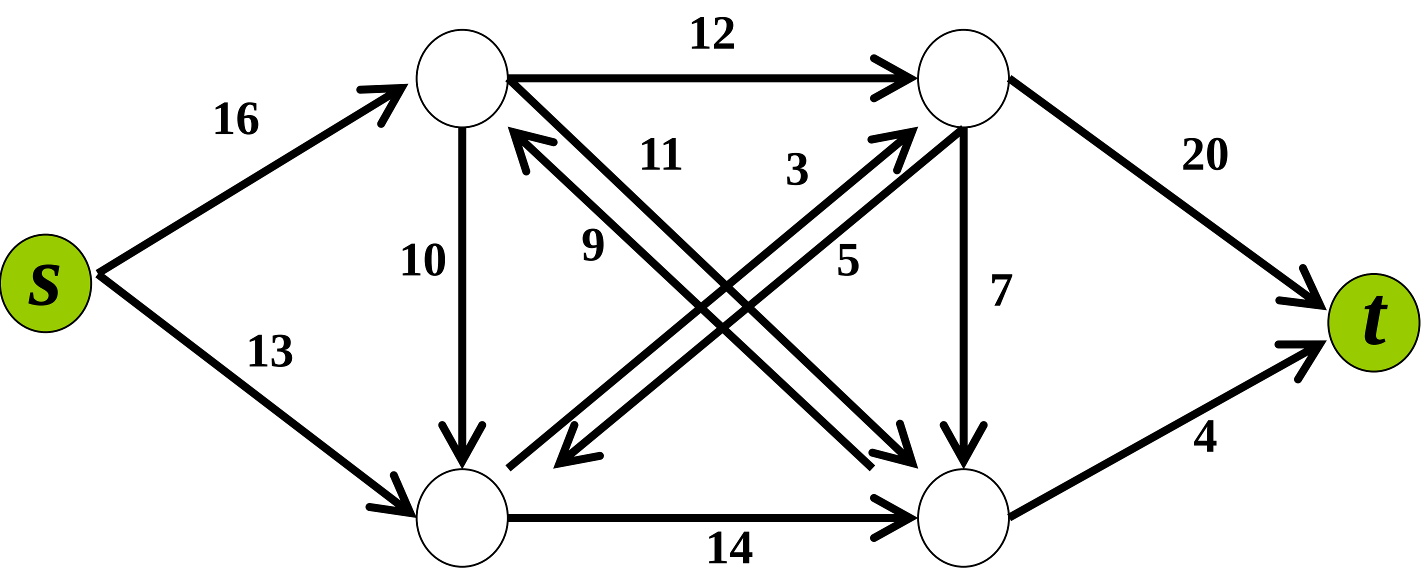
是一个无自环的有向图$G=(V, E)$，

(1) 图中的每条边$(u, v)\in E$有一个非负的容量值$c(u, v)\geq 0$。

if $(u, v)\notin E$ $c(u, v)=0$；

(2) 有两个特殊结点$s, t\in V$，s称为源结点(source)，t称为汇点(sink)

(3) For $\forall v\in V$，存在一个s到t经过v的路径$s\Rightarrow v\Rightarrow t$.



流网络是连通的

除源结点外，每个结点都至少有一条进入的边，所以$|E| \geq |V|-1$

基本概念

- 流(Flow)

设$G(V,E)$是一个流网络，c是容量函数，s源结点，t是汇点。

G中的流是一个实值函数f: $V\times V\rightarrow R$，满足下列性质：

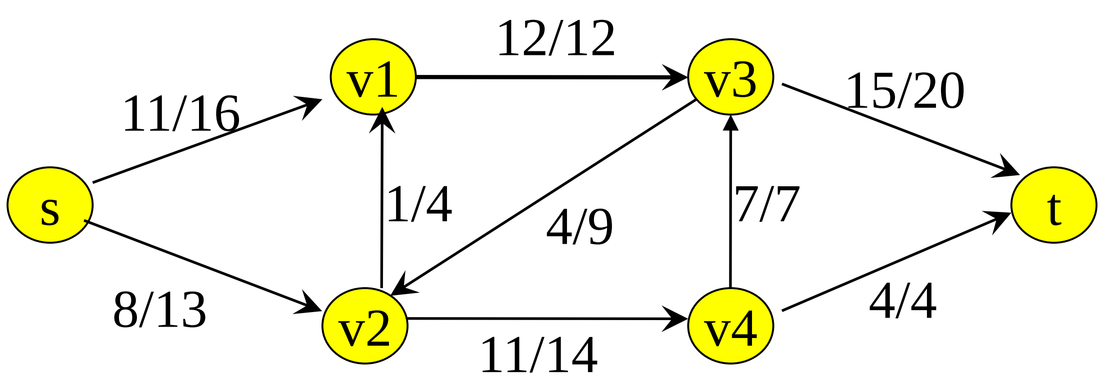
(1) 容量约束：$\forall u,v\in V,\ 0\le f(u,v)\le c(u,v)$；

(2) 流量守恒： $\forall u\in V-\{s,t\}$, 有

$$\sum_{v\in V} f(v,u)=\sum_{v\in V} f(u,v)$$

称$f(u,v)$为从结点u到结点v的流

当(u, v)$\notin E$时，从结点u到v之间没有流，因此$f(u,v)=0$.

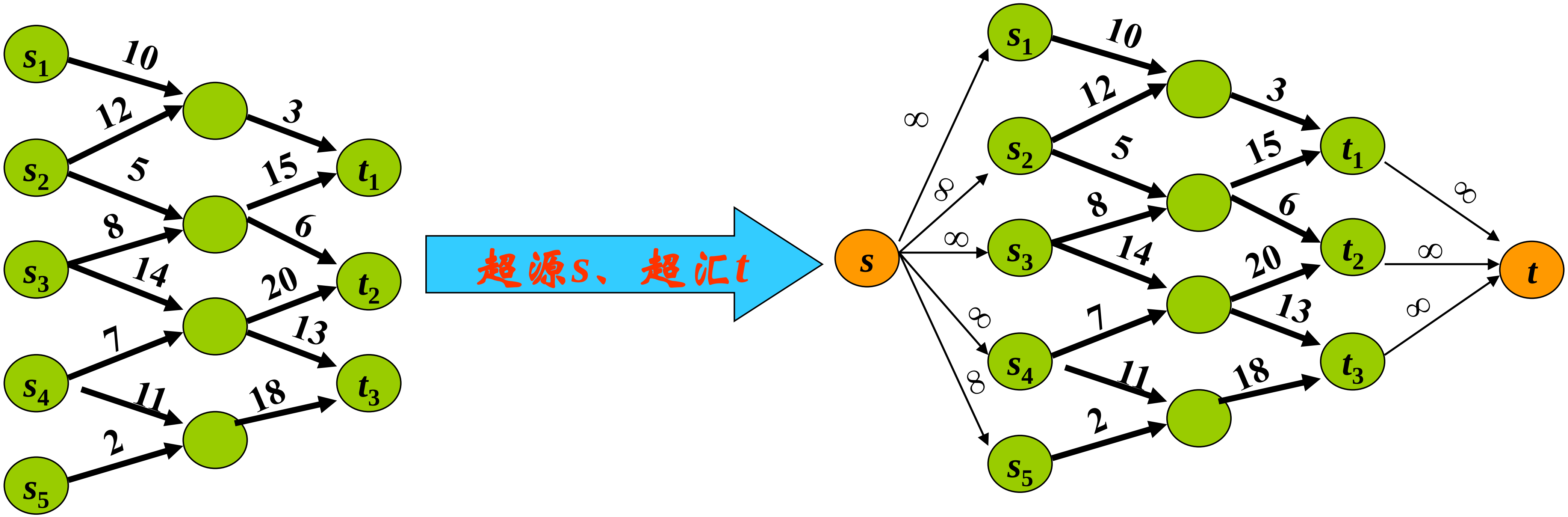


一个流f的值$|f|$定义为：

$$\sum_{v\in V} f(s,v)$$

基本概念

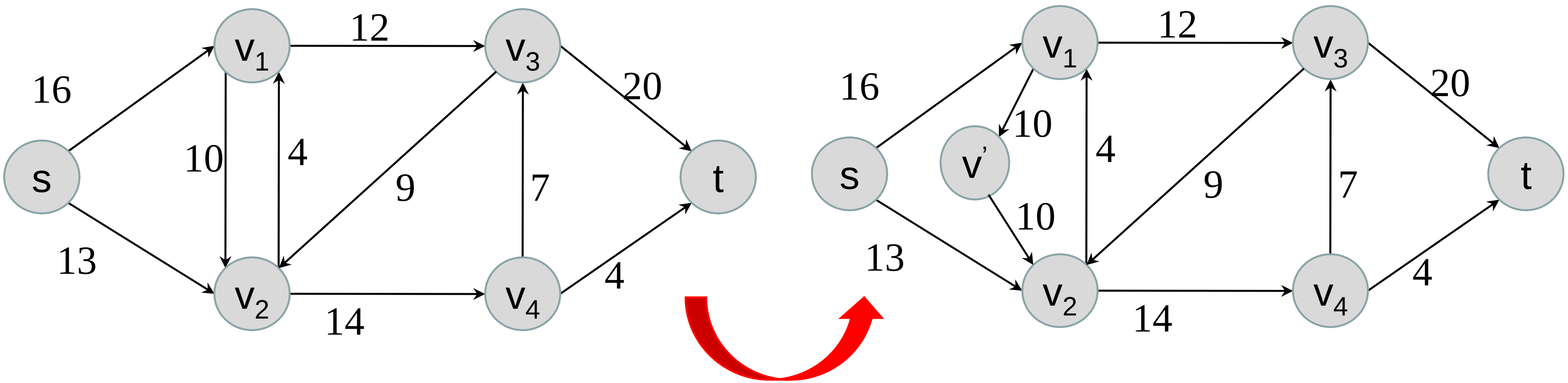
- 多源多汇的网络



只需讨论单源单汇的网络流

一些假设

- 单源结点、单汇点流网络
- 假设：流网络中无反向边
  - 给定有向图$G=(V, E)$，如果边$(u, v)\in E$，则边$(v, u)\notin E$



最大流问题

- 问题定义
  - 输入：流网络$G=(V, E)$
  - 输出：具有最大流值的流f

直观想法

- 循环递进
  - 初始：网络上的流为0
  - 找出一条从s到t的路径p和正数a，使得p上的每一条边(u,v)的流量增加a之后仍能够满足容量约束：$f(u,v)+a \le c(u,v)$

    //将p上的每条边的流量增加a，得到一个更大的流
  - 重复执行第二步，直到找不到满足约束条件的路径.

关键在于：

1. 如何找路径p，以便得到更大的流?
2. 如何判断循环结束的条件?

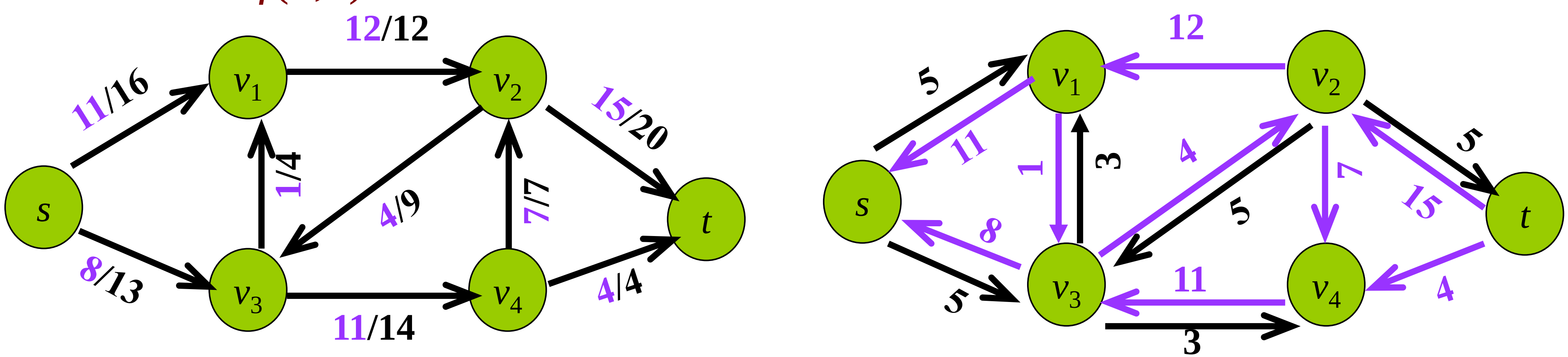
即：当循环结束时，所得到的流一定是最大流么?

8.1.2 Ford-Fulkerson方法

- 如何找路径p，以便得到更大的流？
- 如何判断循环结束的条件？

相关概念

- 在一个关联的剩余网络中寻找一条增广路径
- 剩余网络(Residual network)
  - 给定流网络$G(V,E)$和一个流f，则由f诱导的G的剩余网络为$G_f=(V,E_f)$，其中E_f为
    - 对于G中每条边(u,v)，若$c(u,v)-f(u,v)>0$，则$(u,v)\in E_f$，且$c_f(u,v)=c(u,v)-f(u,v)$ （称$c_f(u,v)$为剩余容量residual capacity)
    - 对于G中每条边(u,v)，若$f(u,v)>0$，在G_f中构造边(v,u)，且$c_f(v,u)=f(u,v)$



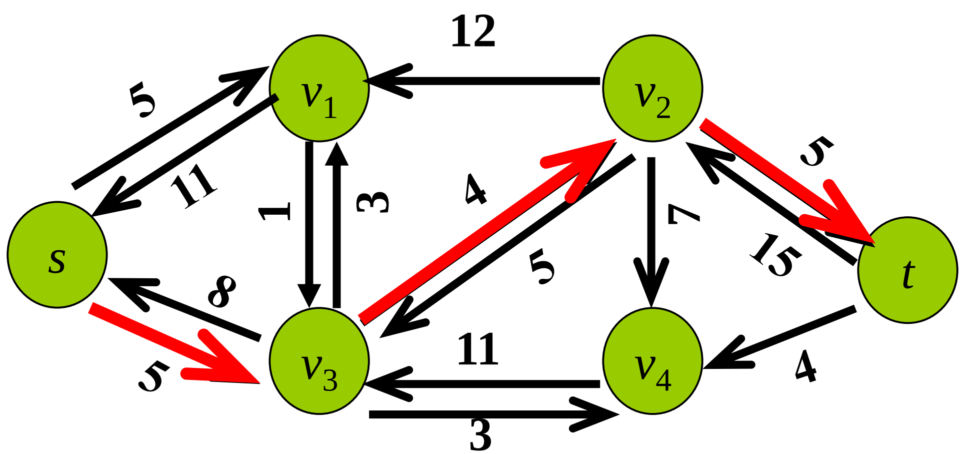
E_f中的边要么是E中原有的边，要么是其反向边，因此$|E_f|\le 2|E|$

相关概念

- 剩余网络类似于一个容量为c_f的流网络，但包含反向边
- 也可以把流网络G看成是一个当前流f=0的剩余网络
- 可以在剩余网络中定义一个流

相关概念

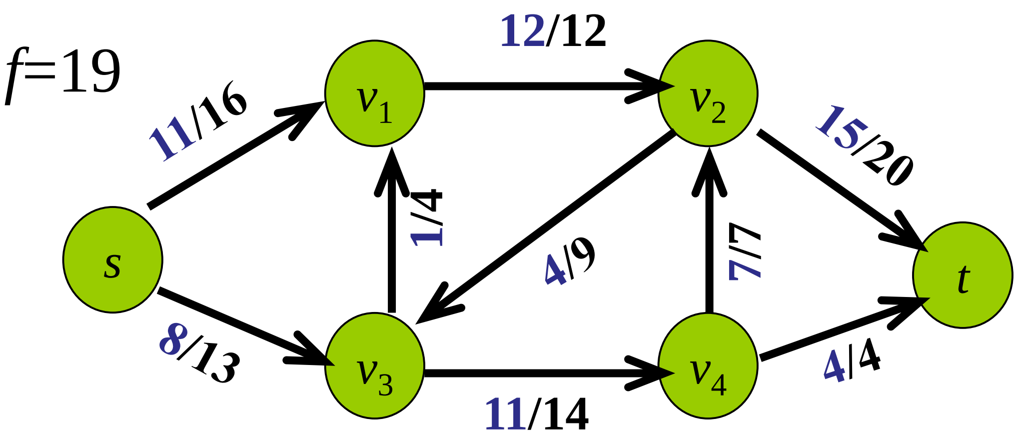
- 增广路径
  - 剩余网络中的一条由源结点s到汇点t的一条路径p
- 增广路径p的剩余容量
  - $c_f(p)=\min\{c_f(u, v) : (u, v)$属于路径$p\}$
    - 表示了该路径能够增加的流的最大值



图中红色标注的路径为一条增广路径，其剩余容量为4

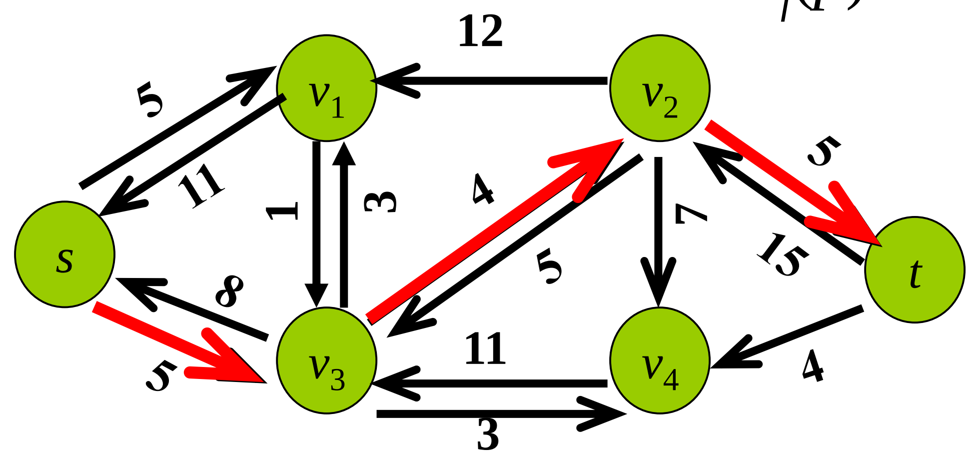
Ford-Fulkerson方法

- 在剩余网络中寻找增广路径

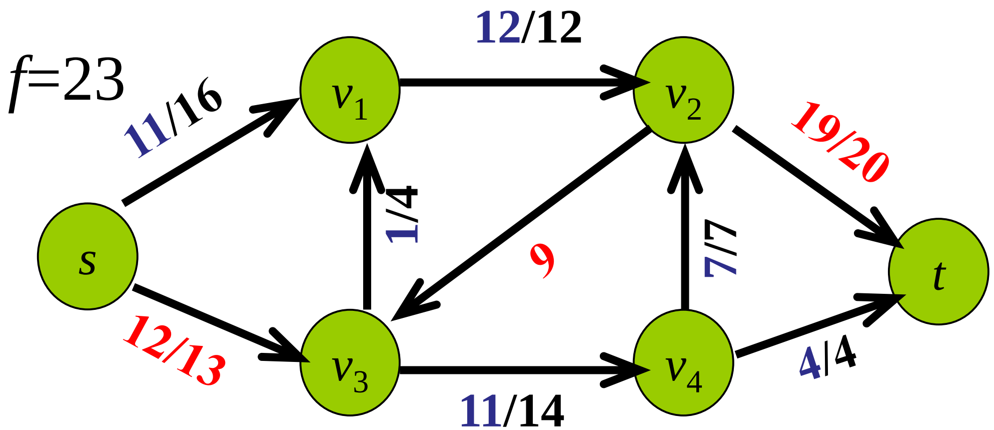


(a) 流网络G及流f

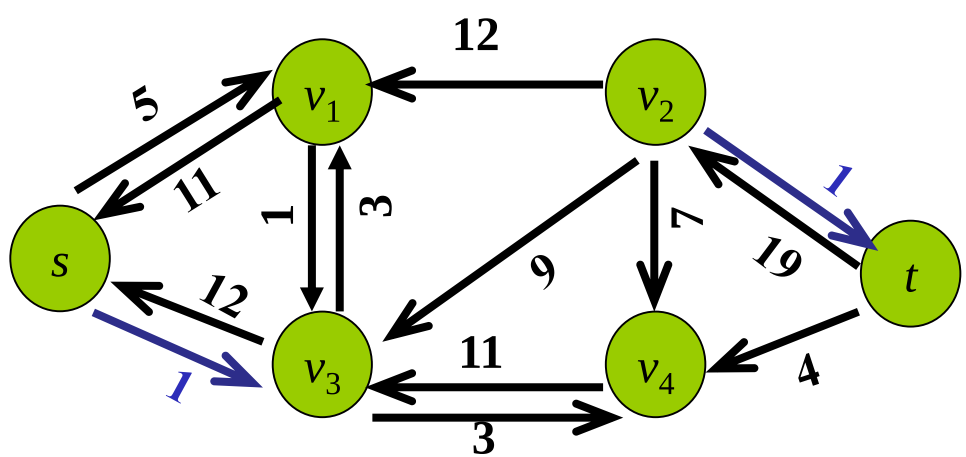
$c_f(p)=4$



(b) 由(a)诱导的剩余网络



(c) 由增广路径得到的更大流



(d) 由(c)诱导的剩余网络

Ford-Fulkerson方法

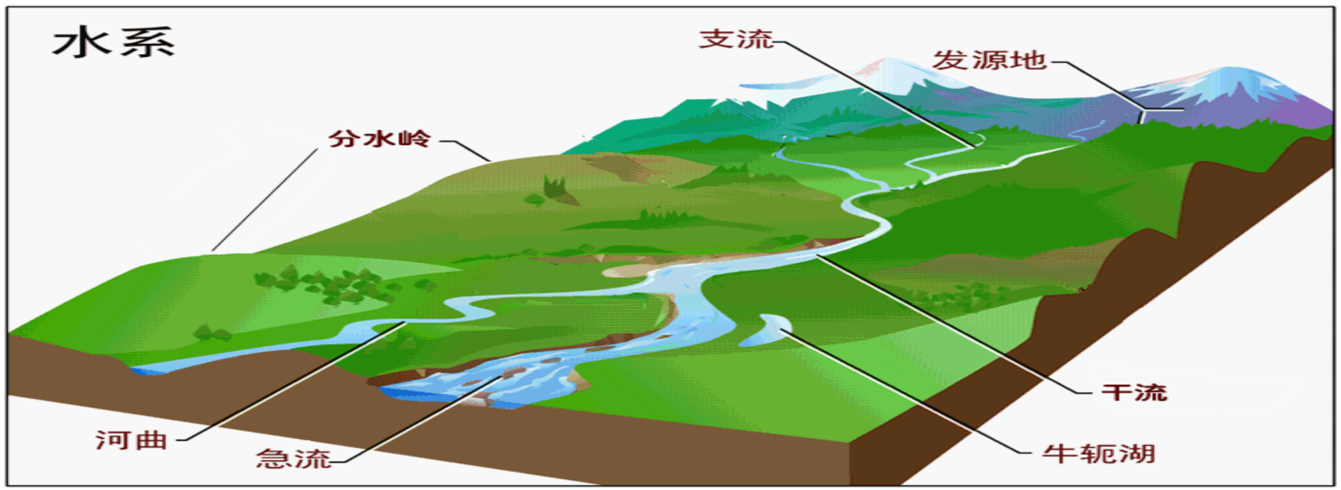
- FF算法的核心是：通过增广路径不断增加路径上的流量，直到找到一个最大流为止

问题：
如何判断算法结束时，确实找到了一个最大流?

如何判断是否已获得最大流?

河水的**最大流量**取决于

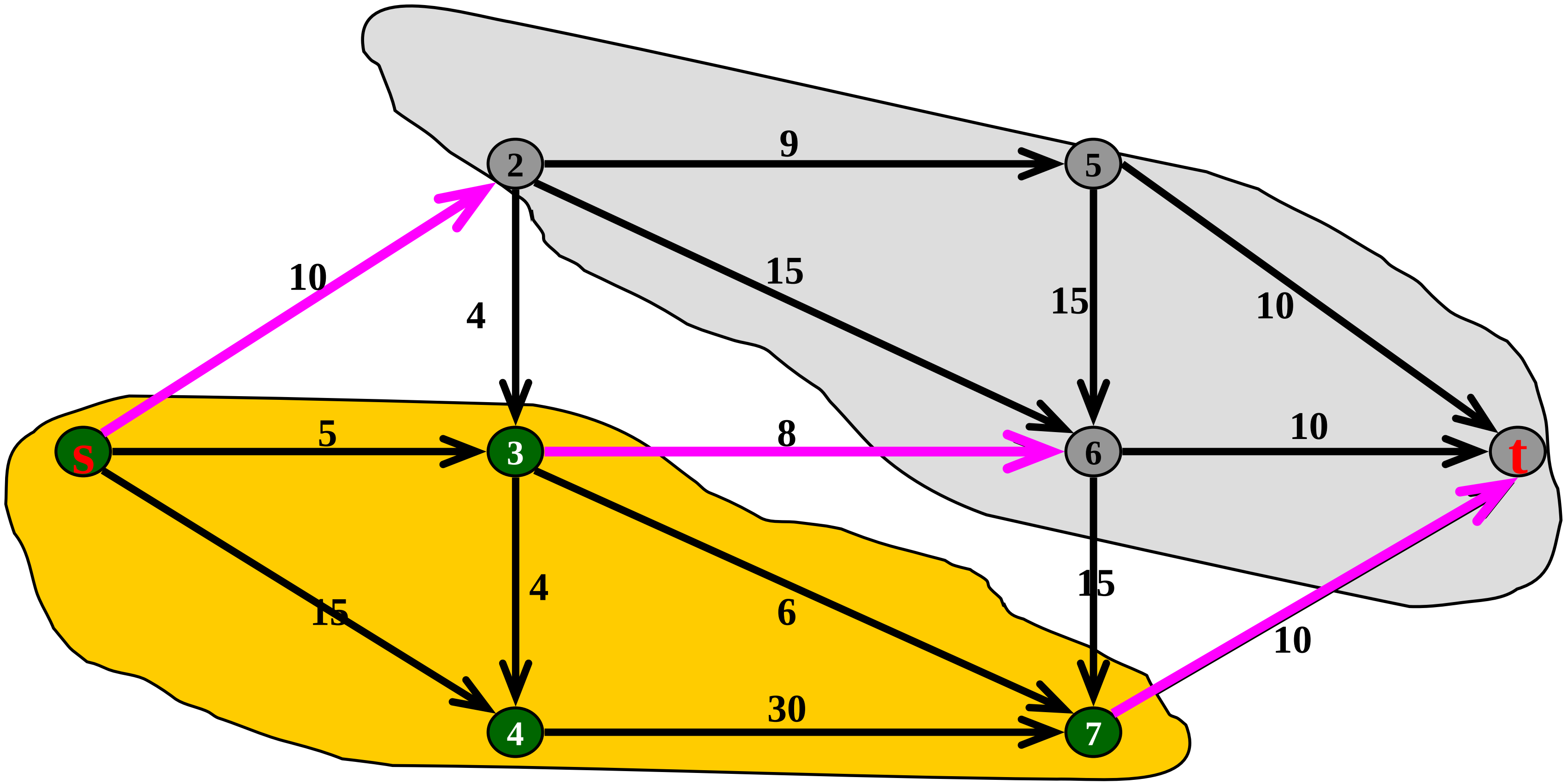
干流中河道**狭窄处**的通行能力



这种观察能否用于最大流问题呢?

如何判断是否已获得最大流?

从s流到t的最大流量不会超过10+8+10=28



流网络的割

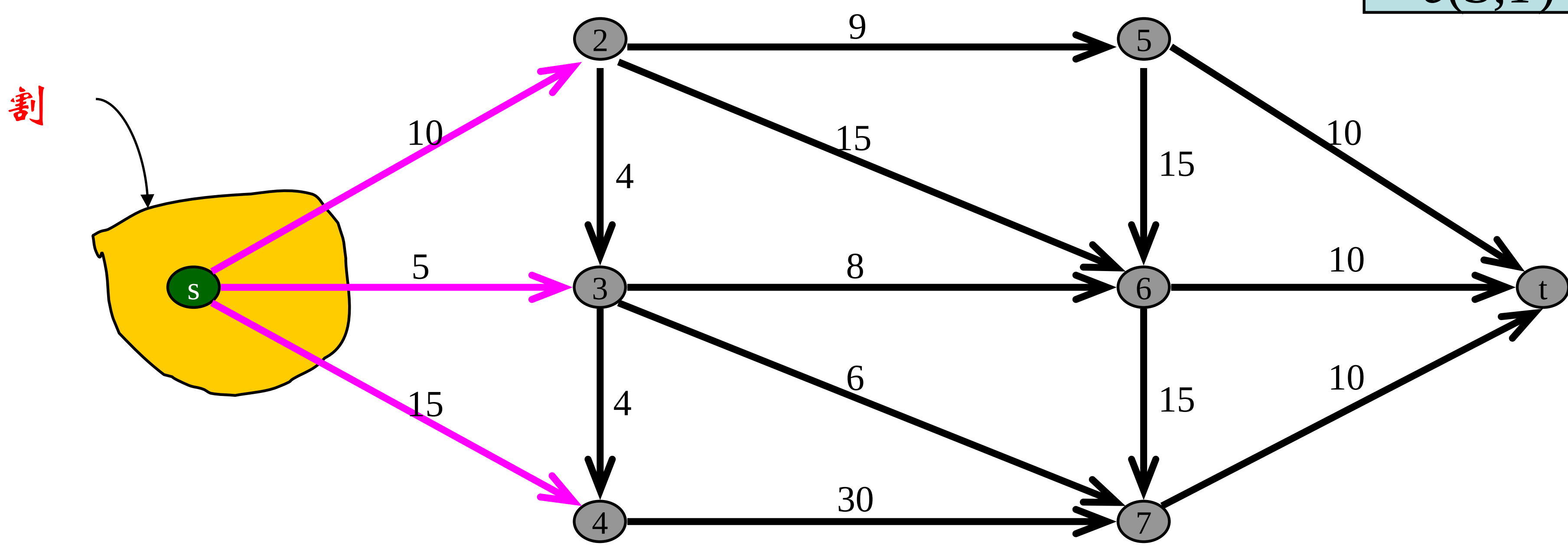
给定流网络 $G=(V,E)$,其源为s， 汇为t,

G的一个割(cut)是V的2-集合划分(S, T), $T=V-S$, 且$s\in S$, $t\in T$

割的容量定义为

$$c(S,T)=\sum_{u\in S, v\in T} c(u,v)$$

$c(S,T) = 30$

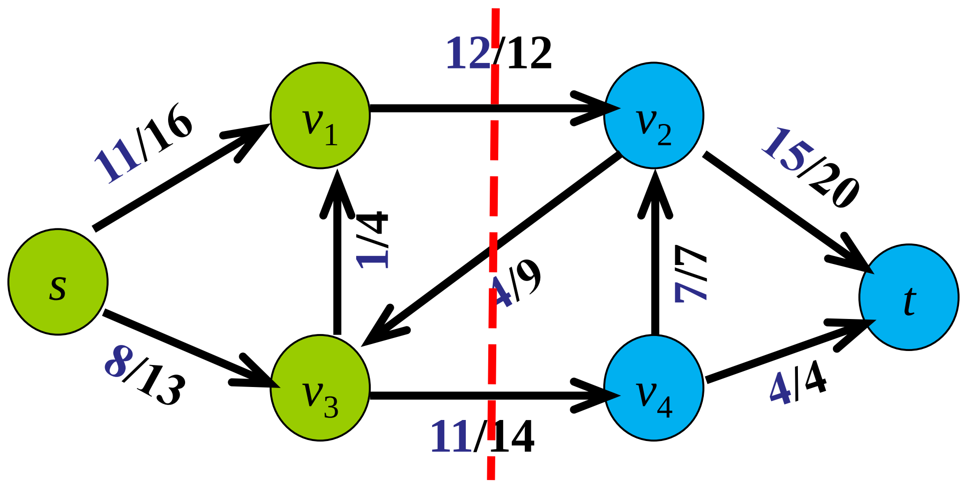


流网络的割

引理1. 设f为流网络G的一个流，该流网络的源结点为s，汇点为t，设(S,T)为流网络G的任意一个割，则横跨割(S,T)的净流量为$|f|$.

横跨割(S,T)的净流量定义为：

$$f(S,T)=\sum_{u\in S}\sum_{v\in T}f(u,v)-\sum_{u\in S}\sum_{v\in T}f(v,u)$$



流网络G及流f

f=19

推论1. 流网络G中任意流的值不能超过G的任意割的容量.

由引理知：

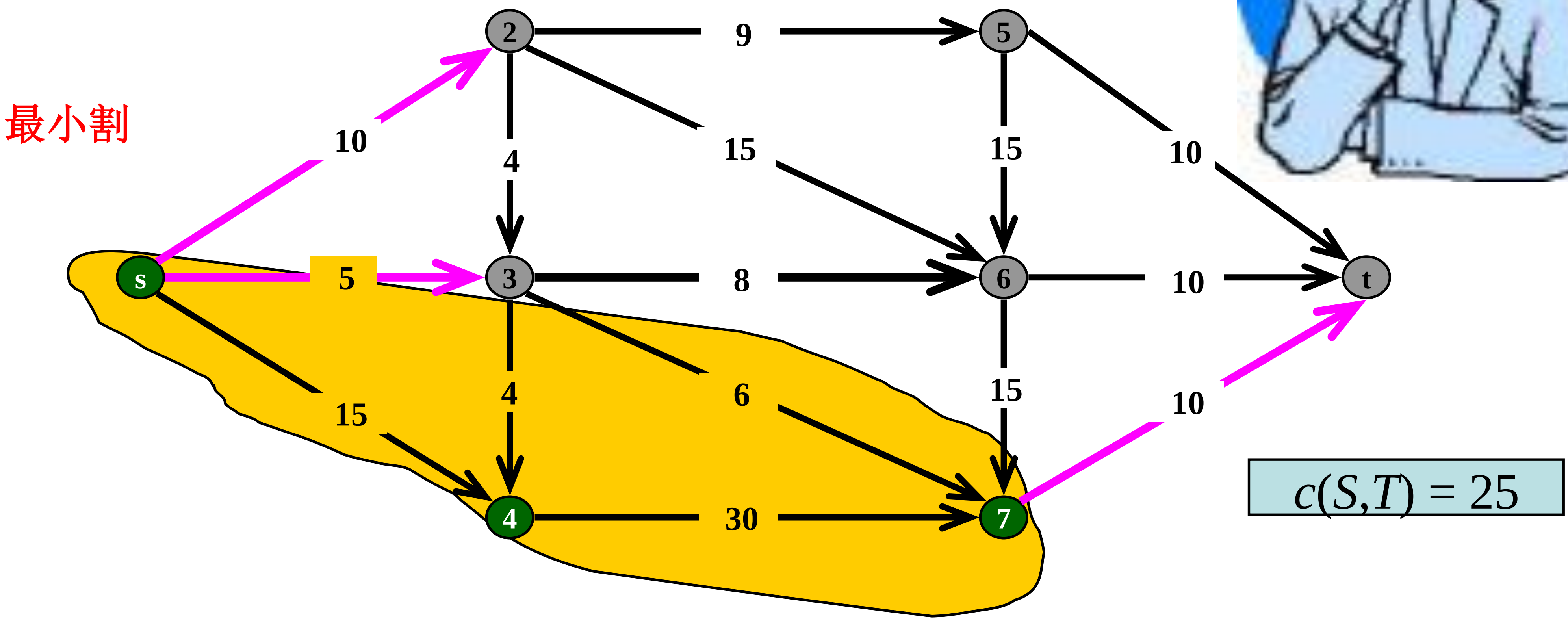
$$|f| = f(S,T) = \sum_{u\in S}\sum_{v\in T} f(u,v) - \sum_{u\in S}\sum_{v\in T} f(v,u)$$

$$\le \sum_{u\in S}\sum_{v\in T} f(u,v)$$

$$\le \sum_{u\in S}\sum_{v\in T} c(u,v) \ = c(S,T)$$

最小割

- 一个流网络的最小割
  是指：整个网络中容量最小的割



Max-Min关系

最大流最小割定理：

设f为流网络$G(V,E)$一个流，该流网络的源结点为s，汇点为t，则下面命题等价：

1. f是G的最大流.
2. 剩余网络G_f不包含增广路径.
3. 对于G的某个划分(S, T), $|f|=c(S, T)$.

一个最大流的值实际上等于一个最小割的容量

Max-Min关系：对偶关系

最大流与最小割
最大匹配与最小覆盖
……

Max-Min关系

- 对同一问题从不同角度考虑，有两种对立的描述
  - 例如，平面中矩形面积与周长的关系

正方形： 周长一定，面积最大的矩形

面积一定，周长最小的矩形

Max问题

Min问题

利用Max-Min关系求解最大流问题

1. 初始化一个可行流f
   - 0-流：所有边的流量均等于0的流
2. 不断将f增大，直到f不能继续增大为止
3. 找出一个割(S,T)使得$|f|=c(S,T)$
   - 由此断言f是最大流，而(S,T)是最小割

Max-Min关系提供了高效求解最大流-最小割问题的机制！

Ford-Fulkerson算法

算法Ford-Fulkerson(G,s,t)

Input 流网络G，源s，汇t

Output G中从s到t的最大流

For $\forall(u,v)\in E[G]$ do
    $f(u,v)\leftarrow 0$
    $f(v,u)\leftarrow 0$
While G_f存在增广路径p do
    $c_f(p)=\min\{c_f(u,v) \mid (u,v)$是$p$上的边$\}$
    For p上的每条边(u,v) do
        If (u,v)是流网络中的边 Then
            $f(u,v) \leftarrow f(u,v)+c_f(p)$
        Else
            $f(v,u) \leftarrow f(v,u)-c_f(p)$

Ford-Fulkerson算法分析

- 正确性分析
  1. 算法输出的一定是最大流
     - 由最大流－最小割定理可得
  2. 算法可终止性
     - 假设整数容量，每次流量增加1

Ford-Fulkerson算法分析

算法Ford-Fulkerson(G,s,t)

Input 流网络G，源s，汇t

Output G中从s到t的最大流

1. For $\forall(u,v)\in E[G]$ do
2. $\quad f(u,v)\leftarrow 0$
3. $\quad f(v,u)\leftarrow 0$
4. While G_f存在增广路径p do
5. $\quad c_f(p)=\min\{c_f(u,v) \mid (u,v)$是$p$上的边$\}$
6. $\quad$ For p上的每条边(u,v) do
7. $\quad\quad$ If (u,v)是流网络中的边 Then
8. $\quad\quad\quad f(u,v) \leftarrow f(u,v)+c_f(p)$
9. $\quad\quad$ Else
10. $\quad\quad\quad f(v,u) \leftarrow f(v,u)-c_f(p)$

1-3步：$O(E)$

4-8步：循环次数最多为$|f^*|$

第4步在G_f中找路径(深度或宽度优先)代价$O(E)$

总的复杂度$O(|f^*||E|)$

如何改进Ford-Fulkerson算法？

加速增广路径的寻找

- 最短增广路径算法：始终沿着G_f中具有最少边的路径进行增广
- 最大增广路径算法：始终沿着G_f中具有最大容量的路径进行增广

Edmonds-Karp算法

- 利用宽度优先在剩余网络G_f中寻找增广路径
  - 从源结点s到汇点t的一条最短路径
  - 每条边的权重为单位距离
  - $\delta_f(u, v)$=剩余网络G_f中从结点u到结点v的最短路径距离

Edmonds-Karp算法

引理2：如果Edmonds-Karp算法运行在流网络$G(V,E)$上，该网络的源结点为s，汇点为t，则对于所有的结点$v\in V$-$\{s,t\}$，剩余网络G_f中的最短路径距离$\delta_f(s, v)$随着每次流量的递增而单调递增。

证明：反证法，假设存在一个$v \in V - \{s,t\}$，使得$\delta_f(s,v)$减小.

令f是第一次发生最小距离减小之前的流，f'是第一次发生最小距离减小之后的流.

令v为f增长为f'的过程中，在最小距离减小的顶点中具有最小$\delta_{f'}(s,v)$，$\delta_{f'}(s,v) < \delta_f(s,v)$.

令路径$p: s \rightsquigarrow u \rightarrow v$是$G_{f'}$中从$s$到$v$的最短路径，最后一条边为$(u,v)$.

于是$\delta_{f'}(s,v) = \delta_{f'}(s,u) + 1$,而且$\delta_f(s,u) \le \delta_{f'}(s,u)$. ($v$的选择方式)

考查边(u,v)是否在G_f中，如果在：

$\delta_f(s,v) \le \delta_f(s,u) + 1 \le \delta_{f'}(s,u) + 1 = \delta_{f'}(s,v)$. 矛盾！

Edmonds-Karp算法

证明：反证法，假设存在一个$v \in V - \{s,t\}$，使得$\delta_f(s,v)$减小.令f是第一次发生最小距离减小之前的流，f'是第一次发生最小距离减小之后的流.令v为f增长为f'的过程中，在最小距离减小的顶点中具有最小$\delta_{f'}(s,v)$，$\delta_{f'}(s,v) < \delta_f(s,v)$.

令路径$p: s \leadsto u \rightarrow v$是$G_f$中从$s$到$v$的最短路径，最后一条边为$(u,v)$.于是有$\delta_{f'}(s,v) = \delta_{f'}(s,u) + 1$，而且$\delta_f(s,u) \le \delta_{f'}(s,u)$. 考查边$(u,v)$是否在$G_f$中，如果在：$\delta_f(s,v) \le \delta_f(s,u) + 1 \le \delta_{f'}(s,u) + 1 = \delta_{f'}(s,v)$. 矛盾！

若不在，则边(u,v)的出现必然因为f'在f中增大了(v,u)上的流.

Edmonds-Karp算法总是在最短路径上增大流，因此(v,u)必为G_f中从s到u的某条最短路径的最后一条边.

于是有$\delta_f(s,v) = \delta_f(s,u) - 1 \le \delta_{f'}(s,u) - 1 = \delta_{f'}(s,v) - 2$.

再次矛盾！

因此不存在一个$v \in V - \{s,t\}$，使得$\delta_f(s,v)$减小，引理2成立。

Edmonds-Karp算法运行时间：$O(VE^2)$

定理1：如果Edmonds-Karp算法运行在流网络$G(V,E)$上，该网络的源结点为s，汇点为t，则算法所执行的流量递增操作的总次数为$O(VE)$。

证明要点：考查增广路径上剩余容量最小的边(u,v)——关键边.

$\delta_f(s,v)=\delta_f(s,u)+1$，流$f$增大后关键边$(u,v)$将消失.

(u,v)再次出现时，是因为某次增大流f'时边(v,u)出现在增广路径上.

于是有$\delta_{f'}(s,u)=\delta_{f'}(s,v)+1$. 同时，$\delta_{f'}(s,v)\geq\delta_f(s,v)$(引理2).

因此$\delta_{f'}(s,u)-\delta_f(s,u)\geq 2$.

边(u,v)成为关键边，而后消失再出现，s到u的最短距离至少增长2.

s到u的最短距离最大为$|V|-1$，因此每条边(u,v)成为关键边的次数不超过$(|V|+1)/2$. 共有$|E|$条边，所有边成为关键边次数之和不超过$(|V|+1)|E|/2$.

流量递增操作次数不大于所有边成为关键边次数之和(一次递增可能有多个关键边). 因此流量递增次数为$O(VE)$.

8.2 单源最短路径问题

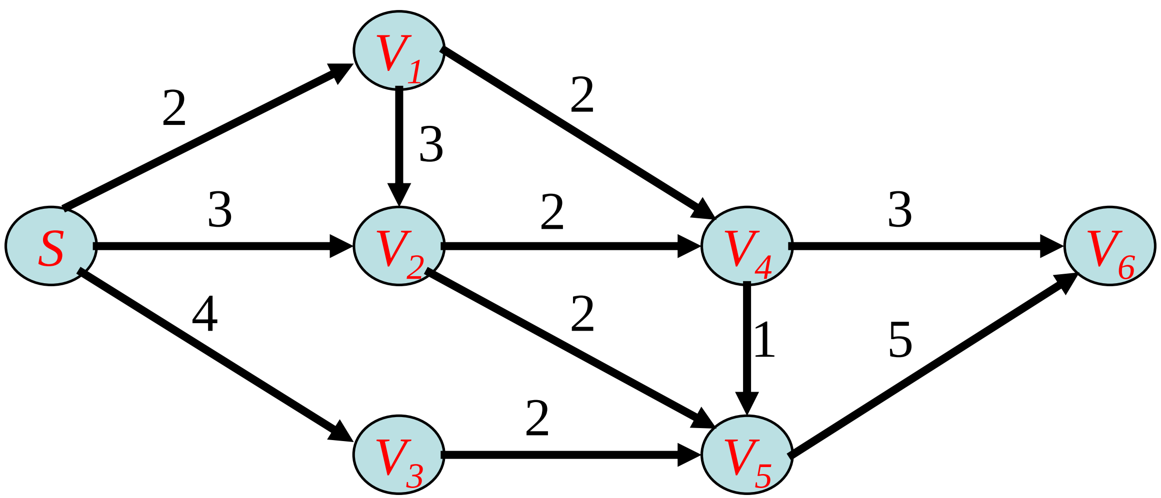
- 单源最短路径问题
- Bellman-Ford算法
- DAG中的算法
- Dijkstra算法

单源最短路径

- 问题定义

输入：给定一个带权的有向连通图$G(V, E)$和权重函数 $W: E \rightarrow \{$实数$\}$，源点s

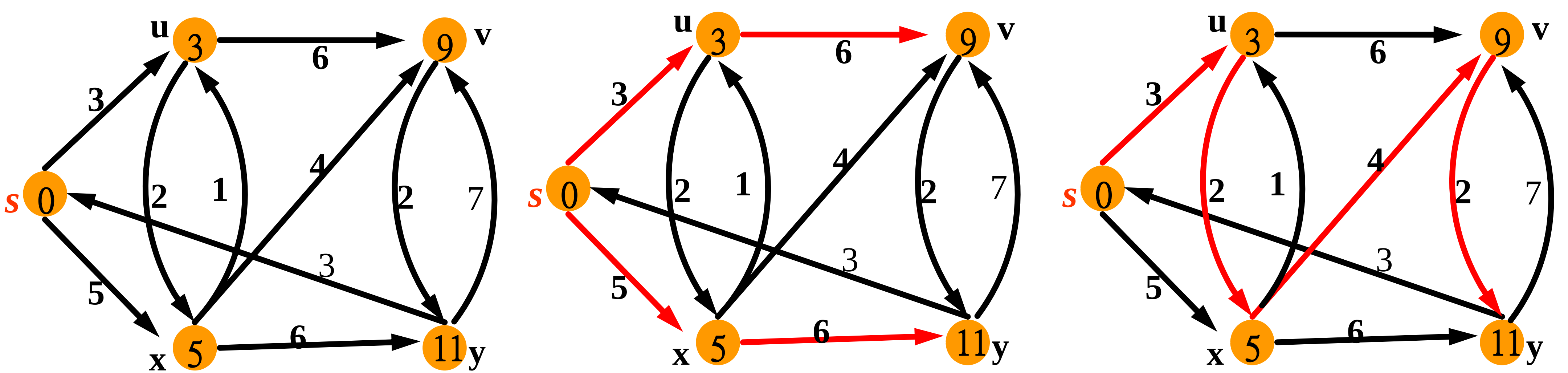
输出：对于$\forall v \in V$，由s到v的权值最小路径，即最短路径



可以应用在很多的领域：路由选择、社交网络、智慧交通等

单源最短路径

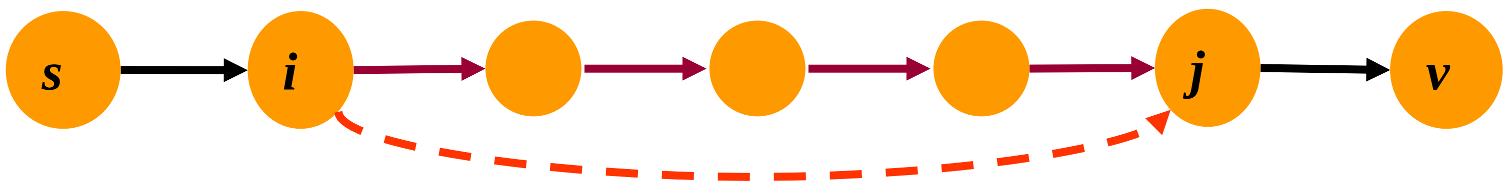
- 最短路径树
  - 一棵有根结点的树，包括了从源结点s到每个可以从s到达的结点的一条最短路径。
  - 最短路径不是唯一的，最短路径树也不是唯一的



最短路径的性质

- 优化子结构： 最短路径包含最短子路径

  设s到v的最短路径P经过顶点i和j，则P上从i到j的部分必然是i到j的最短路径



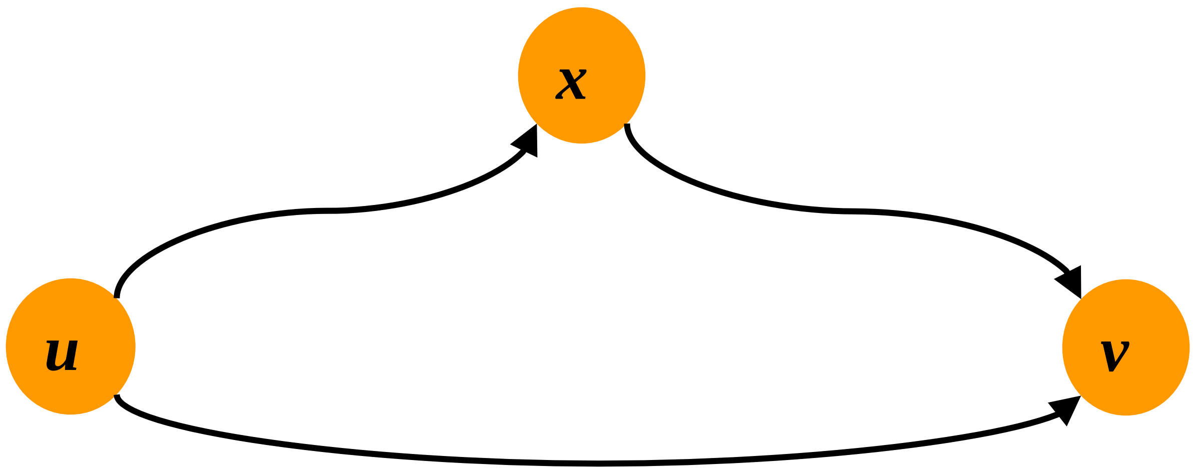
证明： 如果某条子路径不是最短子路径
则必然存在最短子路径
用最短子路径替换当前子路径
当前路径不是最短路径
矛盾！

说明： 该问题可以用贪心或动态规划方法来解

最短路径的性质

- 最短路径权重满足三角不等式性质
  - 令$\delta(u,v)$表示从u到v的最短路径的权重

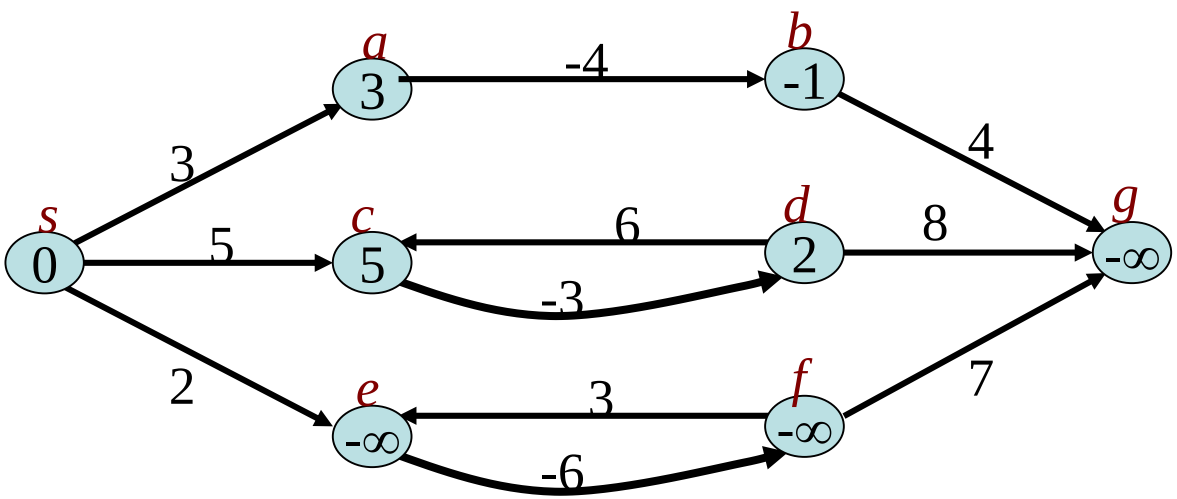
$$\delta(u,v) \le \delta(u,x) + \delta(x,v)$$



最短路径不比其他任何路径长

最短路径的相关问题

- 边权值为负值的问题
  - 在某些问题实例中，某些边的权值可能为负值
  - 如果$G=(V,E)$不包含可由s到达的负权值环，则对于任意$v\in V$，s到v的最短路径权重是有精确定义的.
  - 如果$G=(V,E)$包含可由s到达的负权值环，则对于任意$v\in V$，s到v的最短路径权重无定义.



HITWH
SE

最短路径的相关问题

- 环问题(最短路径不能包含非0环)
  - 一个最短路径如果包含负值环，它的权值只能-∞
  - 一个最短路径如果包含正值环，去掉这个环后得到一个更短的路径，于是它不是最短路径
  - 一个最短路径可以包含0环，去掉该环后，路径权值相同
  - 我们假定：最短路径不包含环.
  - 无环路径至多包括|V|个节点，即至多包含|V|-1条边
  - 我们只关心边数至多为|V|-1的最短路径

最短路径的核心技术

- 松弛(Relaxation)
  - 令$\delta(s,v)$表示从s到v的最短路径的权值
  - 对所有 v,维护$\delta(s,v)$的一个上界 $d[v]$(对$\delta(s,v)$的一个估计)

算法Relax(u,v,w)

Input 顶点u和v，图的加权函数w

Output 松弛后的$d[v]$

1. if ($d[v] > d[u]+w(u,v)$) then
2. $d[v]=d[u]+w(u,v)$;
3. $\pi[v]=u$; //将v的前驱结点置为u

Bellman-Ford 算法

- 针对一般情况下的单源最短路径问题
  - 边的权值可以为负

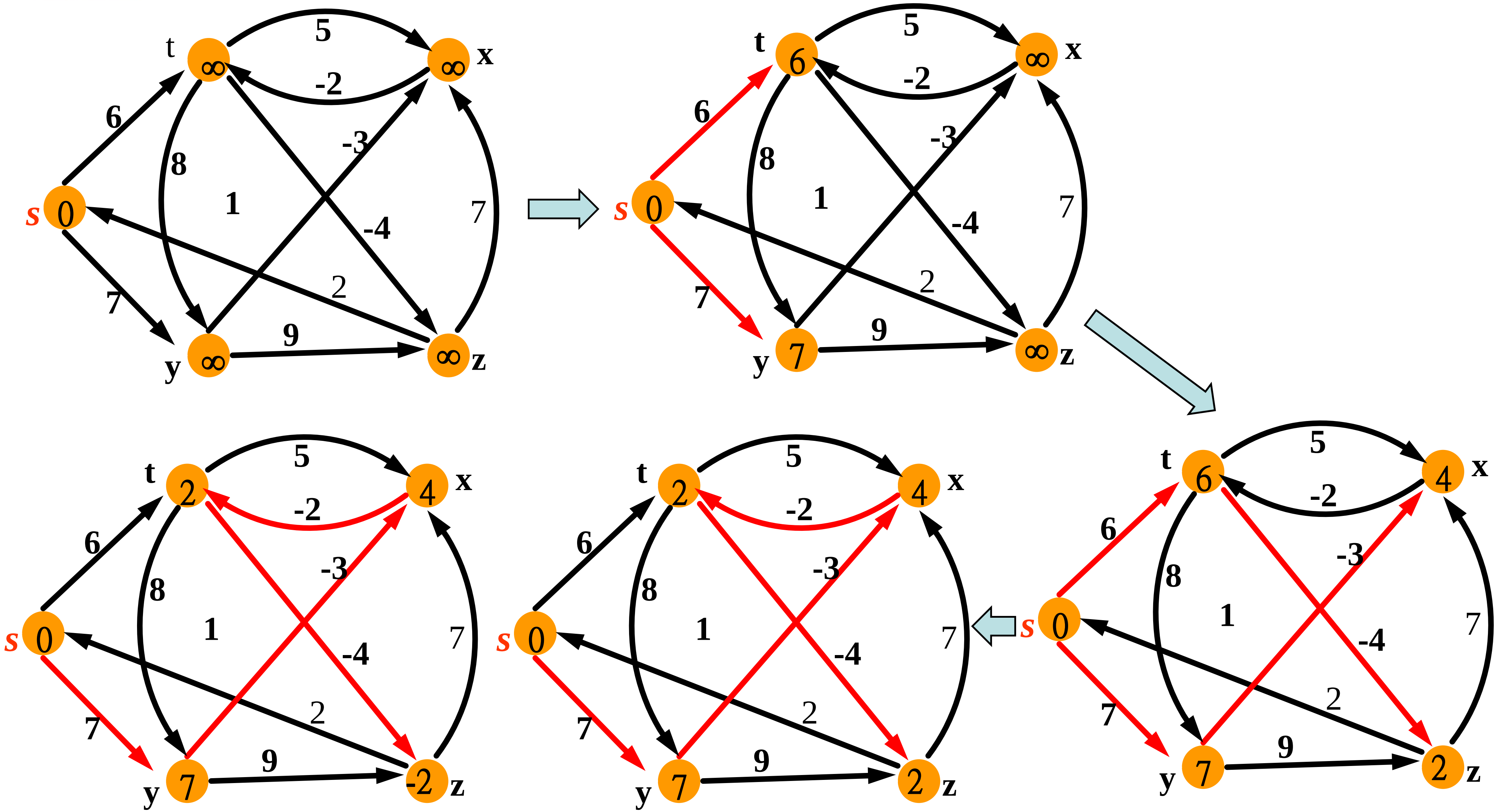
输入：带权有向图$G(V, E)$，及权重函数W：$E \rightarrow R$，源结点s

输出：是否存在一个从s可以到达的权值为负值的环路，

若不存在环路，则给出对应的最短路径及权重

Bellman-Ford算法主要思想：每轮对所有边进行一次松弛

$(t,x),(t,y),(t,z),(x,t),(y,x),(y,z),(z,x),(z,s),(s,t),(s,y).$



Bellman-Ford 算法

算法 Bellman-Ford(G,w,s)

Input 图$G=(V,E)$,边加权函数w,源顶点s

Output s到其所有可达顶点的最短路径

1. For $\forall v\in V$ do
2. $d[v]\leftarrow\infty$;
3. $\pi[v]\leftarrow$null;
4. $d[s]\leftarrow 0$;
5. For $i\leftarrow 1$ to $|V|-1$ do
6. For $\forall(u,v)\in E$ do
7. Relax(u,v,w);
8. For $\forall(u,v)\in E$ do
9. If d(v)>d(u)+w(u,v) then
10. return FALSE
11. Return True

初始化

求解

执行$|V|$-1遍，松弛每条边

检查解的合理性，是否有负环

Relax(u,v,w): if (d[v] > d[u]+ w(u,v)) then d[v]=d[u]+ w(u,v)

Bellman-Ford 算法分析

算法 Bellman-Ford(G,w,s)

Input 图$G=(V,E)$,边加权函数w,源顶点s

Output s到其所有可达顶点的最短路径

1. For $\forall v \in V$ do
2. $d[v] \leftarrow \infty$;
3. $\pi[v] \leftarrow$ null;
4. $d[s] \leftarrow 0$;
5. For $i \leftarrow 1$ to $|V|-1$ do
6. For $\forall (u,v) \in E$ do
7. Relax(u,v,w);
8. For $\forall (u,v) \in E$ do
9. If $d(v)>d(u)+w(u,v)$ then
10. return FALSE
11. Return True

时间复杂性?

$O(VE)$

为什么算法运行$|V|$-1遍就足够了?

Relax(u,v,w): if ($d[v] > d[u]+ w(u,v)$) then $d[v]=d[u]+ w(u,v)$

Bellman-Ford 算法分析

- 正确性证明

引理1. $G(V, E)$为一个带权的源结点为s的有向图，其权值函数为$W: E\rightarrow R$。假设图G不包含从源结点s可以到达的权值为负值的环路。那么在算法的第2-4行for循环执行了$|V|$-1次之后，对于所有从源结点s可以到达的结点v，都有$d(v)= \delta(s,v)$。

证明：设$P = (v_0, \ldots, v_k)$是从s到 v的最短路径，其中$v_0 = s$ 且 $v_k = v$.

由于 P是简单路径, 故 $k < |V|-1$.

最初, $d[v_0]=d[s]=0=\delta(s,s)$且以后不再变化.

一遍之后, $d[v_1]=\delta(s,v_1)$ 是s到v_1的最短路径，且$d[v_1]$以后不再变化.

设k-1边后有$d[v_{k-1}]=\delta(s,v_{k-1})$，则第$k$遍循环过程中,

如果$(d[v_k] > d[v_{k-1}]+w(u,v))$，则$d[v_k]=d[v_{k-1}]+w(u,v)$

$d[v_k] =\delta(s,v_k)$, 因为每条最短$(k$-1$)$-路径均会被松弛过程检查和扩展.

$d[v] =\delta(s,v)$在$|V|$-1遍后成立.

Bellman-Ford 算法分析

- **正确性证明**

定理. $G(V, E)$为一个带权的源结点为s的有向图，其权值函数为$W: E\rightarrow R$。
(1). 如果图G不包含从源结点s可以到达的权值为负值的环路, 那么算法返回True值，且对于所有结点$v\in V$, $d[v]=\delta(s,v)$ 成立;
(2). 如果图G包含一条从源结点s可以到达的权值为负值的环路, 算法返回FALSE.

证明：(1). 若G中没有负环.

$|V|$-1遍后, 我们有$d[v]=\delta(s,v)$对任意顶点v成立.

由三角不等式,

$d[v]=\delta(s,v)\leq\delta(s,u)+w(u,v)=d[u]+w(u,v)$,对任意$(u,v)\in E$成立.

Bellman-Ford 算法分析

- 正确性证明

定理. $G(V, E)$为一个带权的源结点为s的有向图，其权值函数为$W: E \rightarrow R$。

(1). 如果图G不包含从源结点s可以到达的权值为负值的环路, 那么算法返回True值，且对于所有结点$v \in V$, $d[v]=\delta(s,v)$ 成立;

(2). 如果图G包含一条从源结点s可以到达的权值为负值的环路, 算法返回FALSE.

证明：(2). 反证法. 设G中从s可以到达负环 $(v_0,v_1, \ldots,v_k)$其中$v_k = v_0$.

$$\sum_{i=1}^{k} w(v_{i-1}, v_i) < 0$$

但，算法返回TRUE，也就是说：没有负环被检测到，且检测负环$(v_0,v_1, \ldots,v_k)$上的任意一条边时，均有

$$d[v_i] \le d[v_{i-1}] + w(v_{i-1}, v_i) \quad \text{for } i = 1, 2, \ldots, k.$$ 三角不等式

$$\sum_{i=1}^{k} d[v_i] \le \sum_{i=1}^{k} d[v_{i-1}] + \sum_{i=1}^{k} w(v_{i-1}, v_i) .$$

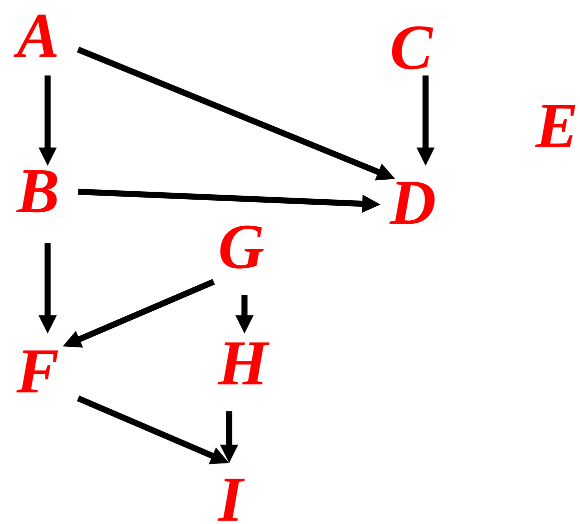
$$\text{Since} \sum_{i=1}^{k} d[v_i] = \sum_{i=1}^{k} d[v_{i-1}], \quad \sum_{i=1}^{k} w(v_{i-1}, v_i) \ge 0$$ 矛盾！

DAG中单源最短路径

- 在有向无环图(Directed Acyclic Graph- DAG)中如何高效地解决单源最短路径问题
  - Bellman-Ford 算法的时间复杂度是 O(*VE*).
  - 在DAG中能否更快?
  - 分析： Bellman-Ford算法执行|*V*|-1遍
    - 每遍均需扫描所有边一遍
    - 对许多边的扫描均是无用的
    - 事实上，
      - 无需扫描不影响结果的边
      - 对于已经找到的最短路径，其上的边无需再扫描

DAG中单源最短路径

- Main Idea：利用拓扑排序
  - DAG中每条路径均是拓扑序顶点序列的子序列
  - 能够容易识别从s可达的顶点，避免无用边扫描
  - 按照拓扑序处理顶点，将始终是前向地处理每条路径，避免重复扫描已知最短路径上的边
  - 仅需要一遍扫描



DAG中单源最短路径

算法 DAG-Shortest-Paths(G,w,s)

Input 无环有向图$G=(V,E)$,边加权函数w,源顶点s

Output s到其所有可达顶点的最短路径

1. 将V中顶点进行拓扑排序
2. For $\forall v \in V$ do
3. $d[v] \leftarrow \infty$;
4. $\pi[v] \leftarrow$ null;
5. $d[s] \leftarrow 0$;
6. For each $u \in V$ (按拓扑序考虑) do
7. For $\forall v \in Adj[u]$ do
8. Relax(u,v,w);

作业：分析该算法的正确性和性能

Dijkstra算法

- Dijkstra算法假设$w(u,v)\geq 0$ 对$\forall(u,v)\in E$成立
- 始终维护顶点集 S 使得
  - $\forall v\in S$, $d[v]=\delta(s, v)$, 即 s到v的最短路径已经找到.
  - 初始值: $S=\emptyset$, $d[s]=0$ 且$d[v]=+\infty$
- 算法运行过程中
  - (a) 选择 $u\in V-S$ 使得

    $d[u]=\min \{d[x] \mid x\in V-S\}$. 令$S=S\cup\{u\}$

    此时$d[u]=\delta(s, u)$! 为什么?
  - (b) 对于u的每个相邻顶点 v执行 RELAX(u, v, w)
- 重复上述步骤(a)和 (b) 直到 $S=V$.
- 该算法类似于Prim算法，属于贪心算法

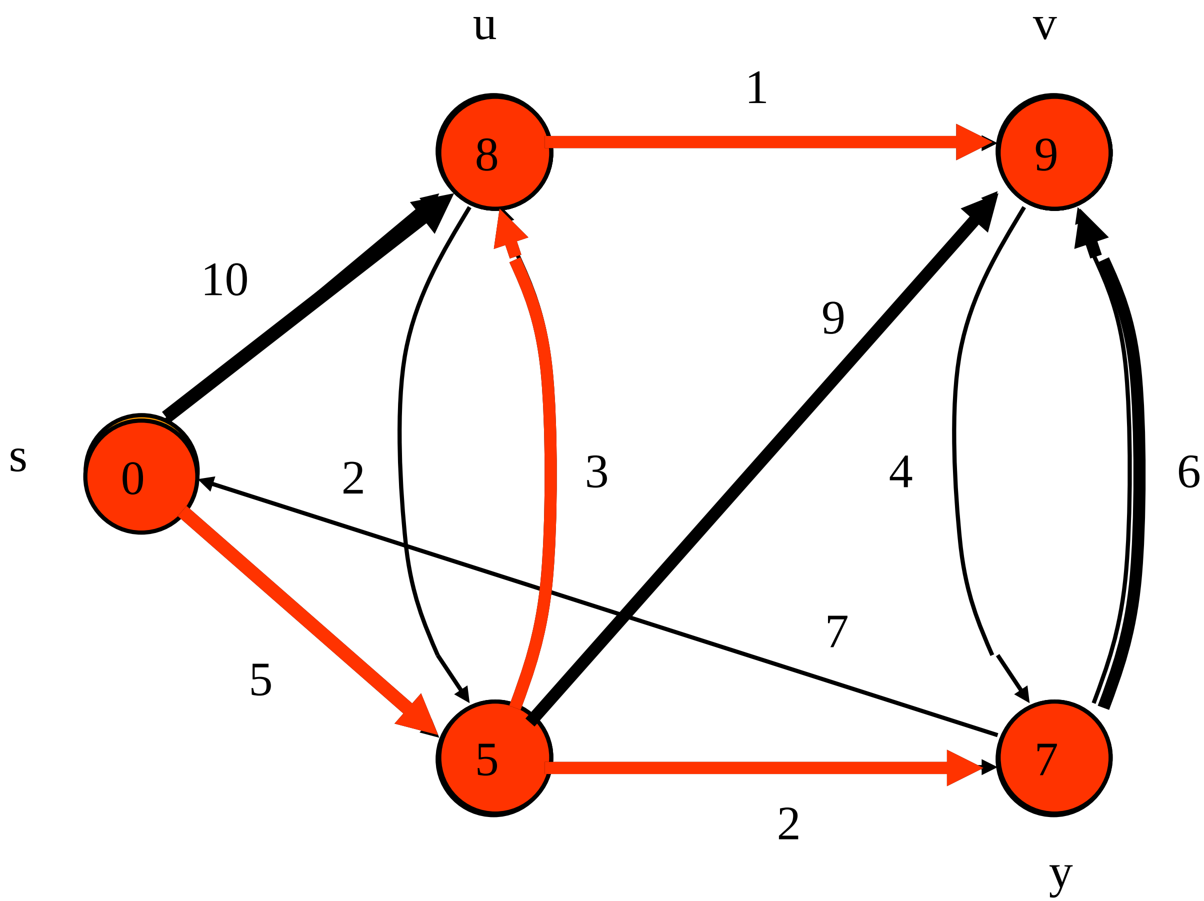
Dijkstra算法

算法 Dijkstra(G,w,s)

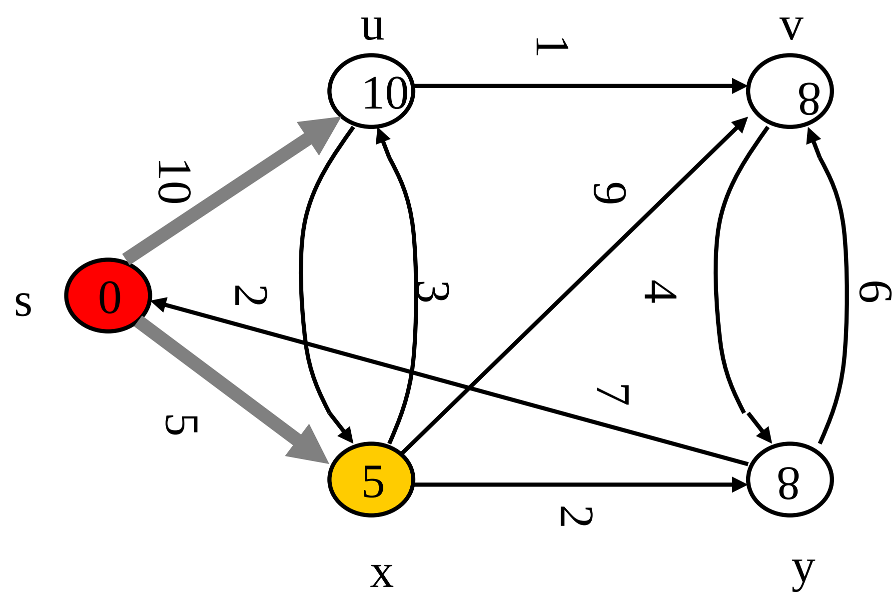
Input 图$G=(V,E)$,边加权函数w,源顶点s

Output s到其所有可达顶点的最短路径

1. For $\forall v \in V$ do
2. $\quad d[v] \leftarrow \infty$;
3. $\quad \pi[v] \leftarrow$ null;
4. $d[s] \leftarrow 0$;
5. $S \leftarrow \varnothing$
6. $Q \leftarrow V$
7. while $Q \neq \varnothing$ do
8. $\quad u \leftarrow$ EXTRACT -MIN(Q);
9. $\quad S \leftarrow S \cup \{u\}$
10. $\quad$ For $\forall v \in Adj[u]$ do
11. $\quad\quad$ Relax(u,v,w);


u
v
1
8
9
10
9
s
0
2
3
4
6
7
5
5
7
2
y

第一步：假设EXTRACT -MIN(*Q*)=*x*.



- *sx*是仅含一条边的最短路径
  - 为什么?
  - 因为*sx*是从s出发的最短的边.
- 它也是s到x的最短路径

证明:

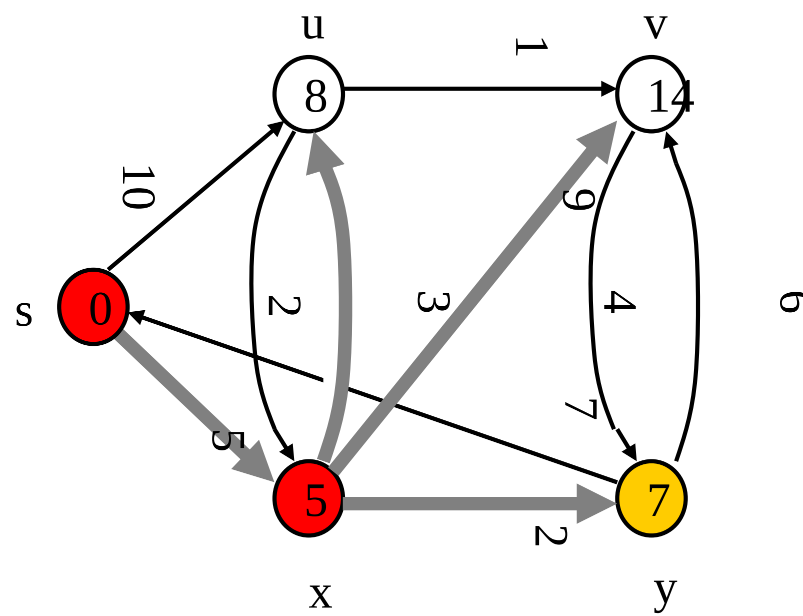
(1) 设*P*: $s \to u \ldots \to x$ 是s到*x*的最短路径，则$w(s,u) \geq w(s,x)$.

(2) 由于图中没有负权值边,路径*P*的总权值至少为

$$w(s,u) \geq w(s,x).$$

(3) 故,边sx是s到*x*的最短路径.

第二步：S={s,x}　　$d[y]=\min_{v\in V-S}d[v]$



(c)

- 论断:$d[y]$是从s到y的最短路径代价，即
  - 要么sy是最短路径
  - 要么$s\to x\to y$是最短路径.
- 为什么?
  - 如果sy是最短路径，论断成立
  - 考察$s\to x\to y$是从s到y的最短路径的情况

证明:(反证法)设$s\to x\to y$不是从s到y的最短路径

(1) 设P_1: $s\to y'\to\ldots\to y$ 是s到y的最短路径，其中$y'\notin S$. (注意此时，我们已经考察了$y'=x$和$y'=s$的情形).

(2) 因此，$w(P_1)<w(s\to x\to y)$.

(3) 由于$w(uv)\geq 0$对任意边成立，故$w(sy')<w(P_1)< w(s\to x\to y)$.

进而$d[y']<d[y]$, 这样算法第二步不可能选中y，矛盾!

后续步骤：设S是算法维护的集合,令$d[y]= \min_{v\in V-S} d[v]$

- 定理:$d[y]$是从s到y的最短路径代价(正确性分析中最难的部分)

证明:(归纳法+反证)

归纳假设:设对$\forall v\in S$, $d[v]$是从s到v的最短路径的代价，往证本次操作完成后$d[y]$将是s到y的最短路径的代价

若不然, $d[y]$ 不是从s到y的最短路径的代价。设P_1: $s\rightarrow\dots\rightarrow y'\rightarrow\dots\rightarrow y$是从$s$到$y$的最短路径，其中$y'\notin S$是 P_1上第一个不属于S的顶点. 这意味着$y\neq y'$且$w(P_1)<d[y]$.

因此,$w(s\rightarrow\dots\rightarrow y')<w(P_1)$. (每条边的权值均非负)
进而$w(s\rightarrow\dots\rightarrow y')<w(P_1)<d[y]$.
据此, $d[y']= w(s\rightarrow\dots\rightarrow y')<w(P_1)<d[y]$.

因此，算法在本次操作中不会选中y，矛盾!

Dijkstra算法的时间复杂度

- 时间复杂度依赖于优先队列Q的实现
- 模型1: 利用数组存储Q
  - EXTRACT-MIN(*Q*) —需要 *O*(|*V*|) 时间.
    - 总共需要执行 |*V*|次 EXTRACT -MIN(*Q*).
    - |*V*|次 EXTRACT -MIN(*Q*)操作的总时间为*O*(|*V*|^2).
  - RELAX(*u*,*v*,*w*) —需要 *O*(1)时间.
    - 总共需要执行|*E*|次 RELAX(u, v, w)操作.
    - |*E*|次 RELAX(*u*,*v*,*w*)操作的总时间为 *O*(|*E*|).
  - 总时间开销为*O*(|*V*|^2+|*E*|)=*O*(|*V*|^2)
- 模型2:Q用斐波那契堆实现.
  - EXTRACT-MIN(*Q*) —平摊代价*O*(log|V|).
  - DECREASE-Key —平摊代价*O*(1).
  - 总时间开销为 *O*(|*V*|log |*V*|+*E*).