AD [HA] zum 18. 12. 2013

Arne Struck, Lars Thoms

17. Dezember 2013

1.:

```
BellmanFord_modified(G,s):
InitializeSingleSource(G,s)
for i = 1, ..., |V| - 1
    nochanges = false
    for all edges(u, v) in E
        distTmp = v.dist
    Relax(u,v)
    if v.dist < distTmp
        nochanges = true
if nochanges = true
return true</pre>
```

Die Anpassung durch nochanges bewirkt eine Terminierung einen Durchlauf nachdem alle kürzesten Kantenpfade gefunden sind. Dies geschieht, da nach m Durchläufen alle kürzesten Kantenpfade entdeckt sind. Die Schleife wird noch einmal durchlaufen und hier wird festgestellt, dass insgesamt keine Änderungen an einem der Pfadgewichte vorgenommen wurde. Also wird der Algorithmus darauf Terminieren. Weitere Terminierungen sollten nicht sinnvoll sein, da sie durch den spezifizierten Input (kein negativen Zyklen) obsolet geworden sind. Der endgültige return kann auch weggelassen werden, da ein anderer return auf jeden Fall erreicht wird.

2.:

3.:

Das Problem mit dem Dijkstra-Algorithmus mit negativem Kantengewicht ist, dass sie eventuell nicht berücksichtigt werden, da der Algorithmus nicht "in die Zukunft sehen" kann. Da wenn einer der Nachfolgeknoten von S auf dem kürzesten Pfad liegt, muss nur noch gezeigt werden, dass Dijkstra den Knoten korrekt findet.

Angefangen wird immer mit der kleinsten Kantengewichtung zu einem der Nachfolgeknoten

von S (im folgenden A). Sollte kein Pfad von A zu einem der anderen Nachfolger von B existieren, wird auch hier die negative Kante genommen. Sollte nun ein Pfad von A zu einem der anderen Nachfolger existieren, wird Dijkstra korrekt vergleichen, welcher der beiden Pfade kürzer ist.

Damit ist gezeigt, dass der Algorithmus funktioniert.

- **4.:** a) **TODO**
 - b) **TODO**
- **5.:** a) **TODO**
 - b) **TODO**
- 6.: **TODO**