INT102W5_Dijkstra

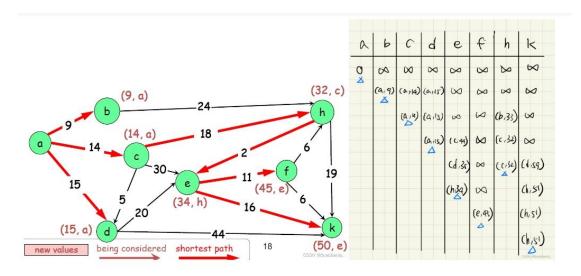
定义:基于贪心算法的单源最短路径算法,即基于某一点出发,要求最后得到该点到图内其他任意点的最小距离。

适用范围: 有向图与无向图,通常用来解决比如导航之类的问题。

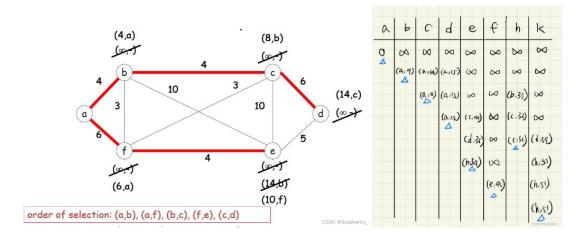
实现方式:区别于 prim 算法,它并不使用递归实现而是使用堆和迭代来进行。

实现流程: 对于该算法而言,他主要是分为两个步骤,第一步将所有的非起点距离设置为无穷大,然后再这基础上标记距离 A 最近的点(未标记状态),更新距离,收入最佳路径中,然后计算上一节点 A 到刚标记节点 B 的距离与节点 A 到出发点的距离的和,若小于 B 到原点的距离则锁定 A 点,更新到 B 的距离。

图示表达:



例2



代码实现:

Pseudo code

```
// Given a graph G=(V,E) and a source vertex s
for every vertex v in the graph do
   set d(v) = \infty and p(v) = \text{null}
                                        this should be \varnothing
set d(s) = 0 and V_T = \emptyset
while V - V_T \neq \emptyset do // there is still some vertex left
begin
   choose the vertex u in V - V_T with minimum d(u)
   set V_T = V_T \cup \{u\}
   for every vertex \nu in V - V_T that is a neighbour of u do
       if d(u) + w(u,v) < d(v) then
                                          // a shorter path is found
          set d(v) = d(u) + w(u,v) and p(v) = u
```

end

代码的距离流程我认为是这样的,首先我们给出一个图像 G,然后让点位 V,边为 E,对于所有的图内顶点 V 我们设定将每个顶点的距离初始化为无穷大 $((\infty))$,前驱顶点初始化为 null,在这之后我们把出发点的距离初始化为 0 并且令存储已访问并更新节点的集合 V 为空。然后当任然存在没有记录更新的点的时候,我们从中选择对于距离最短的点,将他加入到已记录集合 VT 中,然后遍历所有和她相邻的节点,检查当前通过顶点 (u) 的路径是否比先前已知的最短路径更短,如果更短那么就更新相邻点的最短距离和前置顶点。各变量代表的定义:

D(v) =距离,p(v) =前一个顶点,s=原点,v=点的所有集合,vt=已标记点。例题:

Referring to the same graph above, find the shortest paths from the vertex a to all
other vertices in the graph G using Dijkstra's algorithm. Show the changes of the
priority queue step by step and give the order in which edges are selected. (5 marks)

N.B. There may be more than one solution. You only need to give one of the solutions.

Order Selected	a(0,-)	b(-,∞)	c(-,∞)	d(-,∞)	e(-,∞)	f(-,∞)	g(-,∞)	h(-,∞)
a(0,-)		b(a,4)	c(-,∞)	d(-,∞)	e(a,1)	f(-,∞)	g(-,∞)	h(-,∞)
e(a,1)		b(a,4)	c(-,∞)	d(-,∞)		f(e,3)	g(-,∞)	h(-,∞)
f(e,3)		b(a,4)	c(f,13)	d(-,∞)			g(f,8)	h(-,∞)
b(a,4)			c(b,10)	d(-,∞)			g(f,8)	h(-,∞)
g(f,8)			c(g,9)	d(g,18)				h(g,15)
c(g,9)				d(c,16)				h(g,15)
d(c,16)								h(g,15)
h(g,15)								

对于这个题我们可以通过上表的方式来进行思考,每一列代表在这一次循环中做了什么。