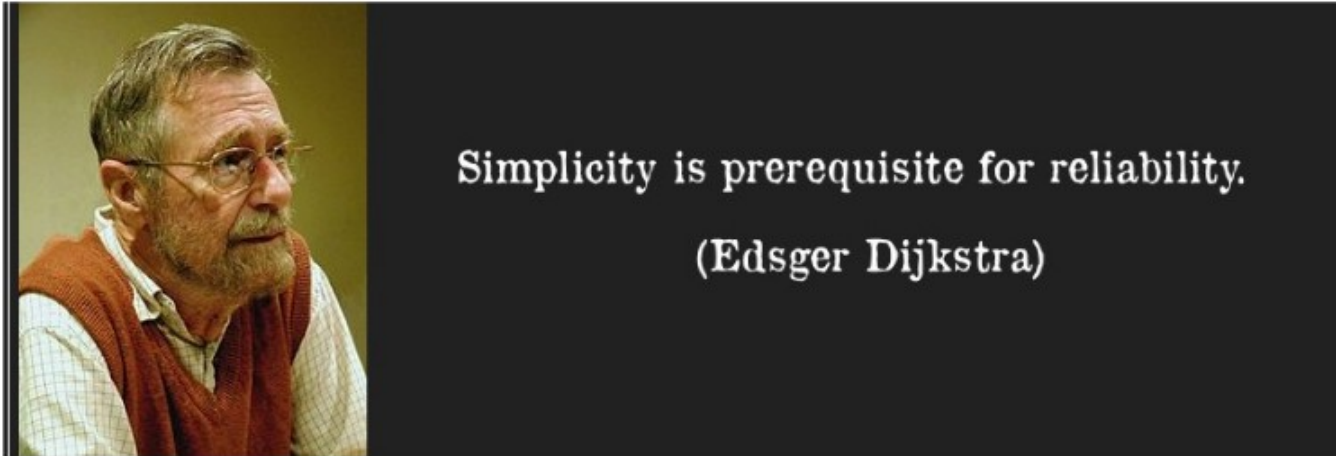


# Алгоритм Дейкстри

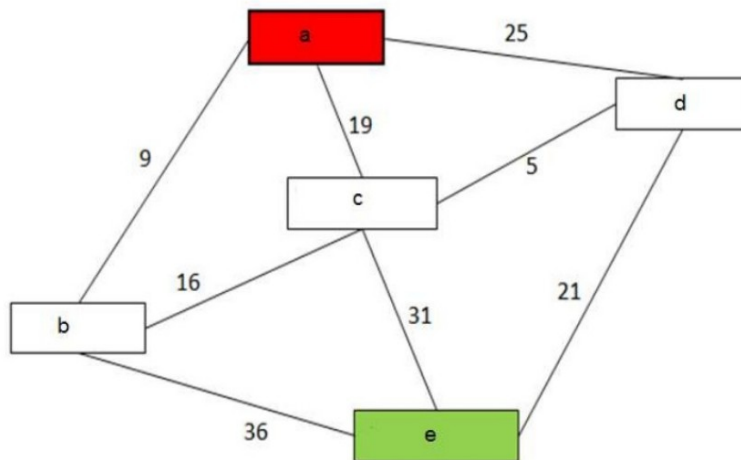
# Едсгер Вібе Дейкстра

- Травень 1930 – серпень 2002
- Нідерландський науковець у галузі комп'ютерних наук
- Дослідження застосування математичної логіки при розробці комп'ютерних систем, брав активну участь у розробці мови програмування АЛГОЛ
- У 1972 році отримав премію Тюрінга



# Суть алгоритму

- Вирішує проблему пошуку найкоротшого шляху з однієї вершини графу до всіх інших
- Всі ребра повинні мати позитивні ваги
- У простому випадку складність алгоритму  $O(n^2)$ , у більш складніших варіантах  $O(n \log n)$
- Області застосування: телефонні та інтернет мережі, побудова маршруту



# Суть алгоритму

Крок 1:

Позначаємо стартову вершину 0, а інші inf

$L(a) = 0$

$L(b) = \text{inf}$

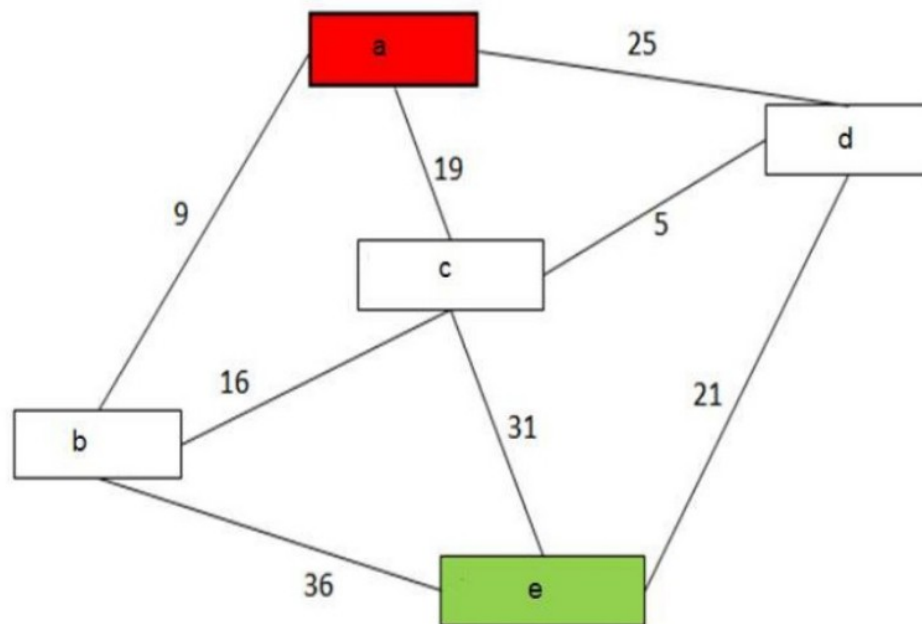
$L(c) = \text{inf}$

$L(d) = \text{inf}$

$L(e) = \text{inf}$

$S = \{a\}$

$Q = \{b, c, d, e\}$



# Суть алгоритму

Крок 2:

Визначаємо відстані до суміжних вершин

$$L(i) = \min\{L(n), L(j) + w(i, j)\}$$

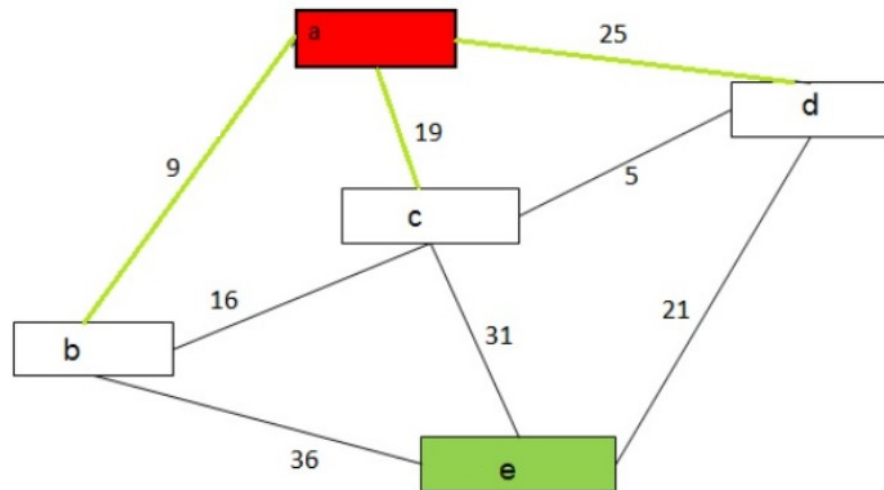
$$L(b) = \min\{L(b), L(a) + w(a, b)\} =$$

$$\min\{\text{inf}, 9\} = 9$$

$$L(c) = 19$$

$$L(d) = 25$$

Переходимо в вершину яка має найменшу відстань та оперуємо з неї



# Суть алгоритму

Крок 3:

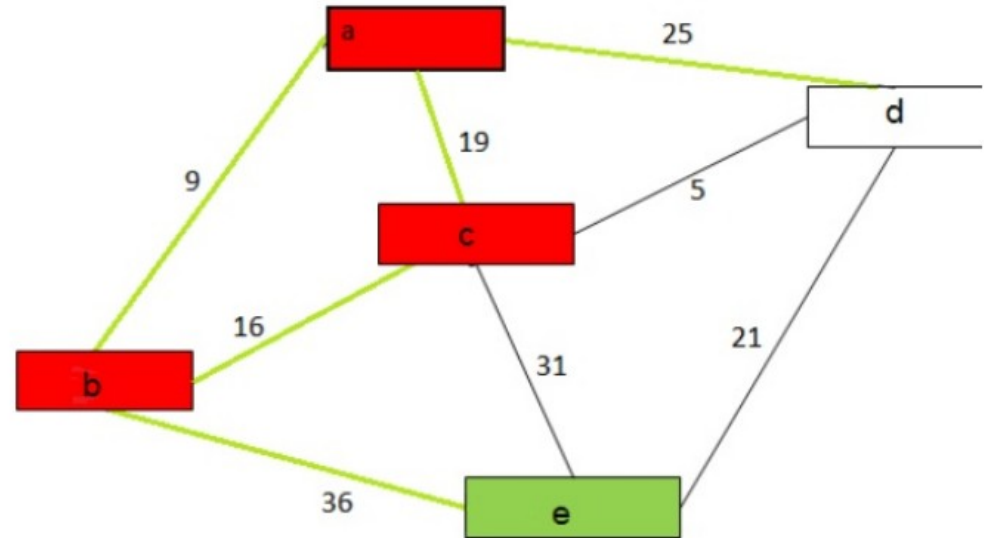
$S = \{a, b\}$

$Q = \{c, d, e\}$

$L(c) = \min \{19, 9+16\} = 19$

$L(e) = \min \{\text{inf}, 9+36\} = 45$

$L(c) < L(e) \Rightarrow S = \{a, b, c\}$



# Суть алгоритму

Крок 4:

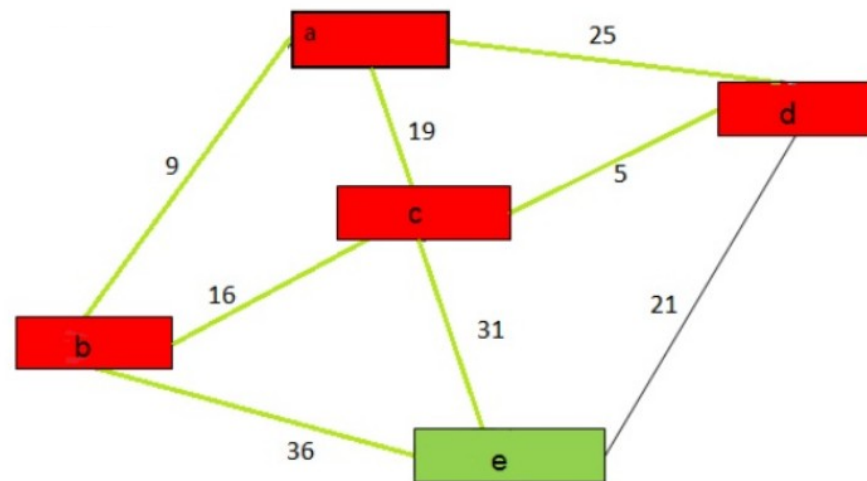
$S = \{a, b, c\}$

$Q = \{d, e\}$

$L(d) = \min \{25, 19+5\} = 24$

$L(e) = \min \{45, 19 + 31\} = 45$

$L(d) < L(e) \Rightarrow S = \{a, b, c, d\}$



# Суть алгоритму

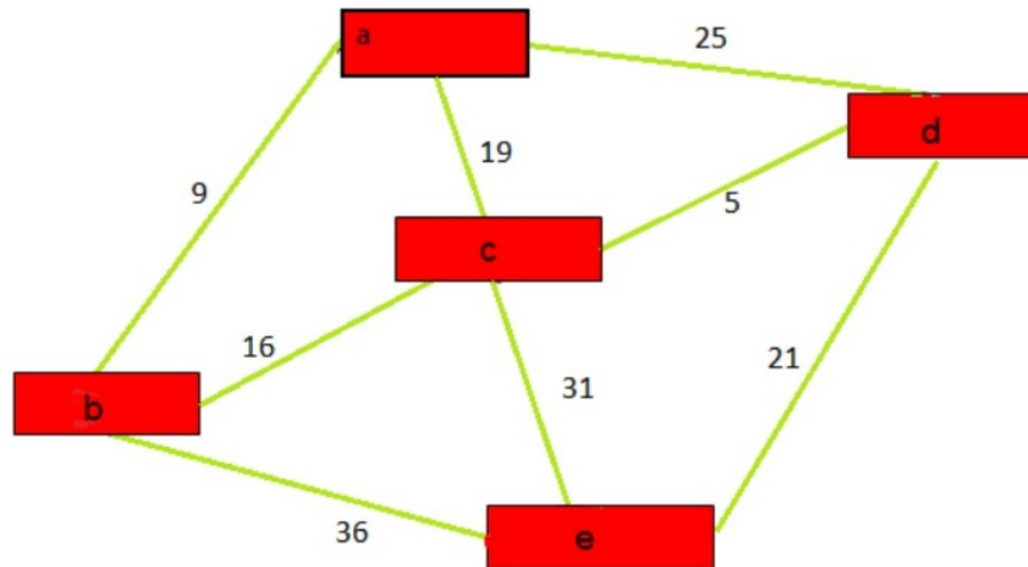
Крок 5:

$S = \{a, b, c, d\}$

$Q = \{e\}$

$L(e) = \{45, 25+21\} = 45$

$S = \{a, b, c, d, e\}$





# Псевдокод

```
dist[s]  $\leftarrow$  0  
for all  $v \in V - \{s\}$   
do dist[v]  $\leftarrow \infty$   
S  $\leftarrow \emptyset$   
Q  $\leftarrow V$   
while Q  $\neq \emptyset$   
do u  $\leftarrow$  mindistance(Q, dist)  
   S  $\leftarrow S \cup \{u\}$   
   for all  $v \in \text{neighbors}[u]$   
   do if dist[v] > dist[u] + w(u, v)  
      then d[v]  $\leftarrow$  d[u] + w(u, v)  
  
return dist
```

(distance to source vertex is zero)

(set all other distances to infinity)  
(S, the set of visited vertices is initially empty)  
(Q, the queue initially contains all vertices)  
(while the queue is not empty)  
(select the element of Q with the min. distance)  
(add u to list of visited vertices)

(if new shortest path found)  
(set new value of shortest path)  
(if desired, add traceback code)