Sia G un grafo orientato e pesato:

- · d(v,u) distanza di vertice u a vertice u
- dove W(P) er la somma dei pesi degli archi del cammino
 dove W(P) er la somma dei pesi degli archi del cammino
- · δ(u,v) ben definito solo se nessun cammino v→u contiene un ciclo di peso negativo

ALGORITMO :

input -> G orientato e pesato S nodo sorgente

output - YNEV N.d = distanza di N da S mantiene una STIMA della distanza

All'inizio: S.d=0 $\forall u \in V$, $u \neq s$, $u d = \infty$

- → Si costruisce l'albero con radice s , in wi viene inserito un vertice per volta
- → l'albero e memorizzato com insiema degli archi (s. tr, st)
- → quando inserisco u: aggiorno le stime delle distanze dei vertici adiacanti

```
\begin{array}{l} \textbf{Dijkstra}(G,s) \\ Q \leftarrow V \\ \textbf{for} \ \forall v \in V \ \textbf{do} \ v.d \leftarrow \infty, \ v.\pi \leftarrow \textit{nil} \\ s.d \leftarrow 0 \\ s.\pi \leftarrow \textit{nil} \\ \textbf{while} \ Q \neq \emptyset \ \textbf{do} \\ u \leftarrow \textit{togli} \ \textit{nodo} \ \textit{con} \ \textit{d} \ \textit{minimo} \ \textit{da} \ Q \\ \textbf{for} \ \forall v \in \textit{adj}[u] \ \textbf{do} \\ \textbf{if} \ v \in Q \ \textit{e} \ \textit{u.d} + \textit{W}(\textit{u},\textit{v}) < \textit{v.d} \ \textbf{then} \\ v.d \leftarrow \textit{u.d} + \textit{W}(\textit{u},\textit{v}) \\ v.\pi \leftarrow \textit{u} \end{array}
```

se un nodo non e raggiungibile da s, mantiene $u.d=\infty$ e $s.\pi=nil$

> prendo il nodo se il cammino e < della stima

O(IEI log IVI)