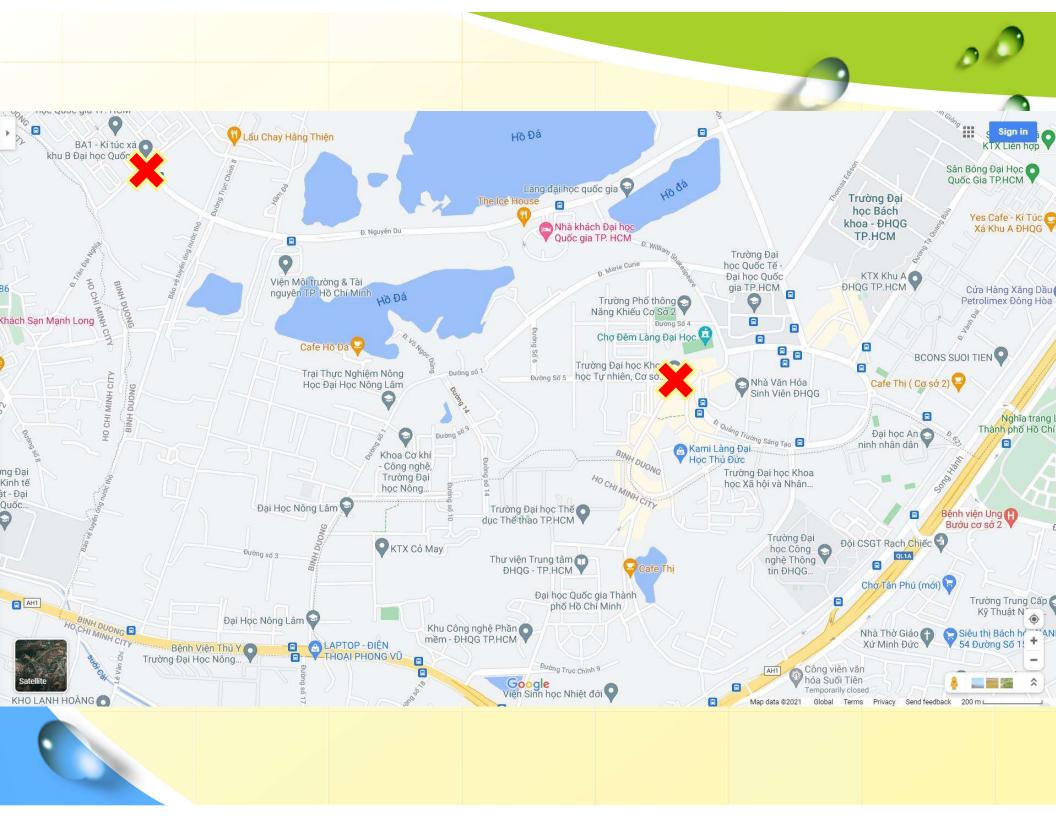
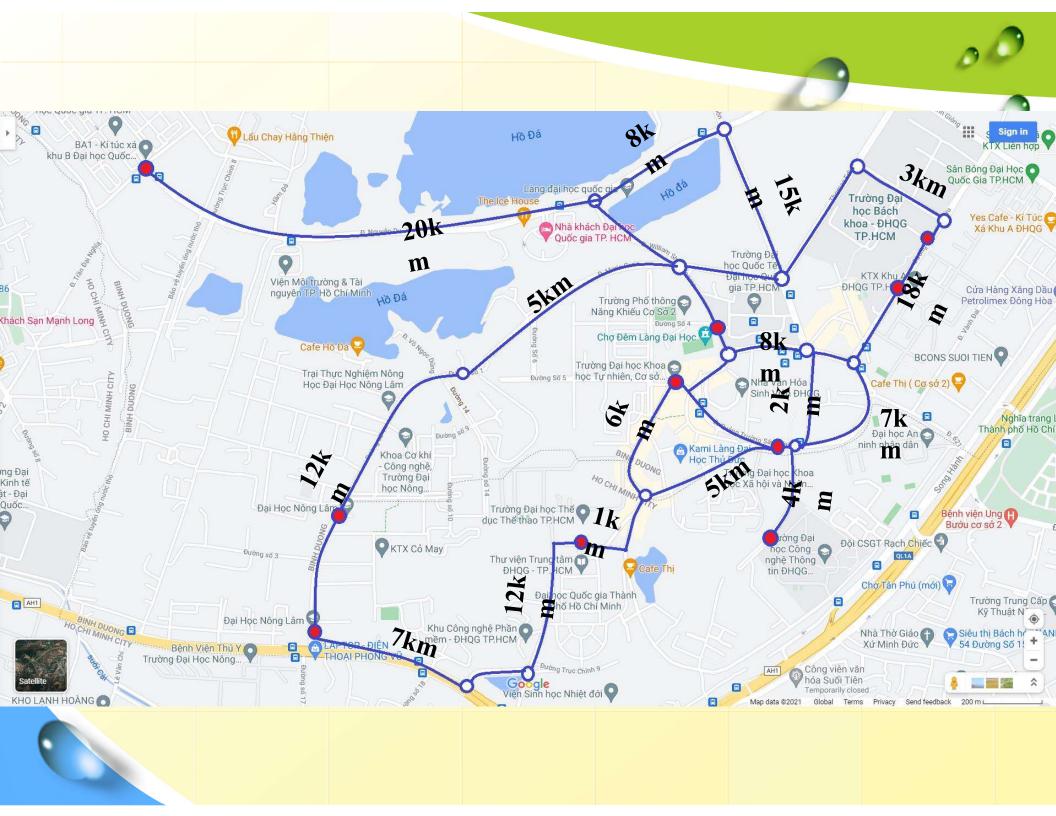


Nội dung buổi 3

- 6.1 Các khái niệm trên đồ thị
- 6.2 Biểu diễn đồ thị trên máy tính
- 6.3 Duyệt đồ thị
- 6.4 Thuật toán tìm đường đi ngắn nhất

05/06/2023





Các bài toán

0



- Tìm đường đi ngắn nhất từ một đỉnh đến một đỉnh khác.
- Tìm đường đi ngắn nhất từ một đỉnh đến các đỉnh còn lại
- 3. Tìm đường đị ngắn nhất giữa các cặp đỉnh

6/5/2023





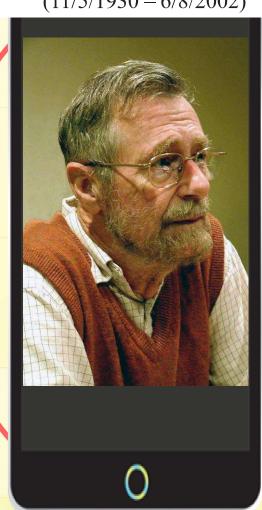
❖ Giới thiệu:

- Thuật toán tìm đường đi ngắn nhất từ một đỉnh xuất phát đến tất cả các đỉnh còn lại trong đồ thị có hướng, có trọng số không âm
- Được công bố lần đầu vào năm 1959
- Được đặt tên theo tên của nhà toán học và nhà vật lý người Hà Lan Edsger W. Dijkstra

- Nhà toán học, nhà vật lý, nhà khoa học máy tính người Hà Lan
- Làm việc tại Trung tâm toán học, Viện nghiên cứu quốc gia về toán học và khoa học máy tính tại Amsterdam
- Giữ chức vị giáo sư tại Đại học Kỹ thuật Eindhoven, Hà Lan.
- Nghỉ hưu năm 2000

Edsger Wybe Dijkstra

(<u>/'daɪkstrə/</u> <u>DYKE-strə</u>) (11/5/1930 – 6/8/2002)



- Có các đóng góp mang tính chất nền tảng trong lĩnh vực ngôn ngữ lập trình
- Thuật toán Dijkstra, hệ điều hành THE và cấu trúc semaphore...

"Computer Science is no more about computers than astronomy is about telescopes"



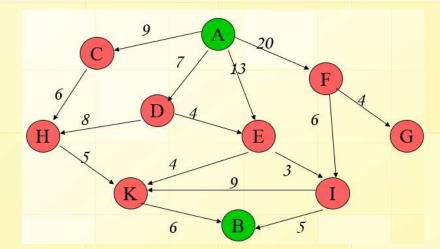


❖Bài toán 1:

Input: Đồ thị có hướng G=(V,E,w), w(i,j) ≥ 0 ∀ (i,j)∈E,
 đỉnh nguồn s, đỉnh đích g

Output: đường đi ngắn nhất từ đỉnh s đến đỉnh g và độ

dài của đường đi







❖ Ý tưởng chính:

 Hàm d(u) dùng để lưu trữ độ dài đường đi (khoảng cách) ngắn nhất từ đỉnh nguồn s đến đỉnh u

$$d(u) = \min\{d(v) + w(v, u), v \in X(u)\}$$

X(u) là tập tất cả các đỉnh có cạnh đi tới đỉnh u

- Đặt khoảng cách từ đỉnh nguồn s đến chính nó là 0 và đến tất cả các đỉnh khác là vô cùng
- Tiến hành lặp cho đến khi tất cả các đỉnh đã được xác định khoảng cách ngắn nhất từ s hoặc không còn đỉnh nào có thể đạt tới từ s
- Mỗi lần lặp, chọn đỉnh p chưa đi qua có giá trị d(p) nhỏ nhất, cập nhật khoảng cách của các đỉnh kề thông qua đỉnh được chọn p

Ký hiệu

Gọi Open : tập các đỉnh có thể xét ở bước kế tiếp, các đỉnh có thể được xem xét lại, đỉnh chờ duyệt

Close : tập các đỉnh đã xét/đã duyệt, không xem xét lại

s : đỉnh xuất phát

g : đỉnh đích

p : đỉnh đang xét, đỉnh hiện hành

Γ(p) : tập các đỉnh kề của p

 $q \in \Gamma(p)$: một đỉnh kề của p

Dijkstra



Mỗi đỉnh p tương ứng với 1 số d(p): khoảng cách đi từ đỉnh ban đầu tới p

Bước 1: Khởi tạo

Open := $\{s\}$;

Close :={};

d(s) := 0;

Bước 2: While (Open ≠ {})

- 2.1 Chọn p thuộc Open có d(p) nhỏ nhất
- 2.2 Nếu p là trạng thái kết thúc thì xuất đường đi, thoát
- 2.3 Nếu p đã duyệt rồi thì bỏ qua, trở lại đầu vòng lặp
- 2.4 Chuyển p qua Close, và mở các định kế tiếp q sau p (kề với p)

$$d(q) = d(p) + cost(p,q);$$

Thêm q vào Open

Bước 3: Không có kết quả.

Tìm kiếm Dijkstra

Bước 2: While (Open ≠{})

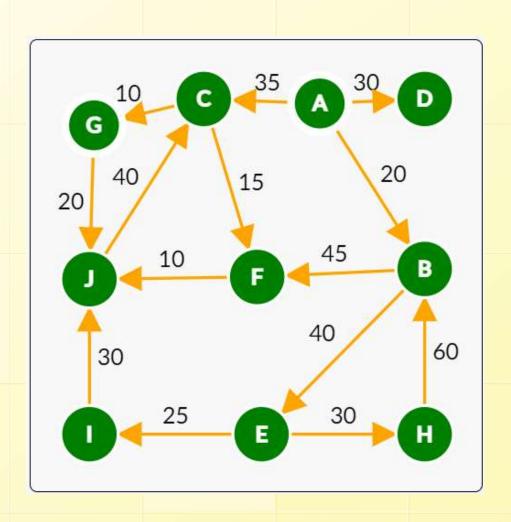
2.4 Chuyển p qua Close, và mở các đỉnh kế tiếp q sau p

```
2.3.1 Nếu q đã có trong Open nếu d(q)> d(p)+cost(p,q) d(q) = d(p) + cost(p,q); parent(q)=p;
2.3.2 Nếu q chưa có trong Open và Close d(q) = d(p) +cost(p,q); parent(q)=p;
Thêm q vào Open
```

Câu hỏi thảo luận:

- Cách truy xuất đường đi?
- Nếu p hoặc q đã có trong Close thì có cần xử lý không?
- Độ phức tạp?

Ví dụ: Tìm đường đi ngắn nhất từ A đến J

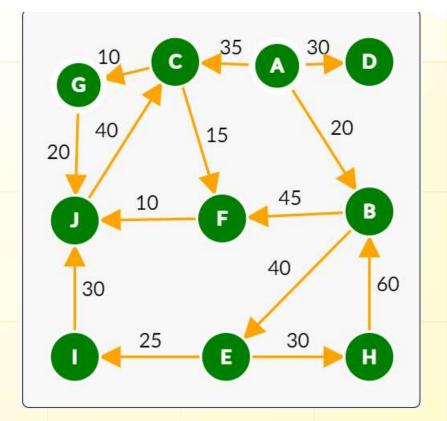


10 14
A B C D E F G H I J
A B 20
A C 35
A D 30
B E 40
B F 45
C F 15
C G 10
E H 30
E I 25
F J 10
G J 20
H B 60
I J 30
J C 40

05/06/2023

GV: Huỳnh Thị Thanh Thương

13



Ví dụ: Tìm đường đi ngắn nhất từ A đến J dùng Dijkstra

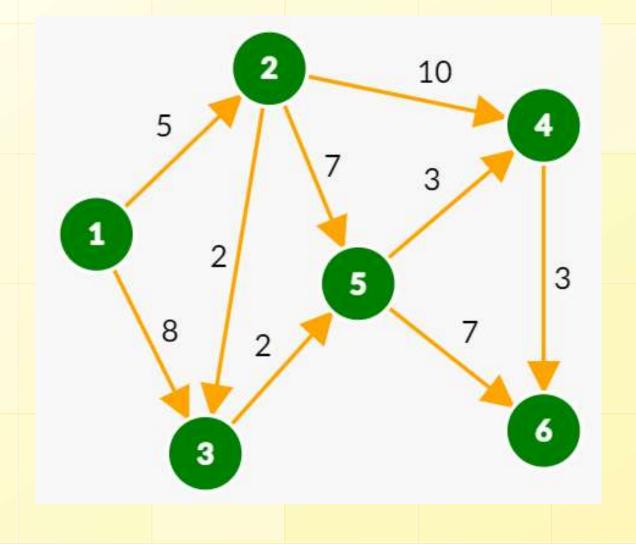
p	$\Gamma(\mathbf{p})$	Open	Close
		$\{(A,0)\}$	{}
A	$\{B,C,D\}$	{(B,20), (C,35), (D,30)}	{A}
В	{E,F}	{(C,35), (D,30), (E,60), (F,65)}	$\{A,B\}$
D	{}	{(C,35), (E,60), (F,65)}	$\{A,B,D\}$
C	{F,G}	$\{(E,60), (F,65), (F,50), (G,45)\}$	$\{A,B,D,C\}$
G	$\{J\}$	{(E,60), <mark>(F,50)</mark> , (J,65)}	$\{A,B,D,C,G\}$
F	$\{J\}$	{(E,60), (J,65) , <mark>(J,60)</mark> }	$\{A,B,D,C,G,F\}$
J			

05/06/2023

GV: Huỳnh Thị Thanh Thương

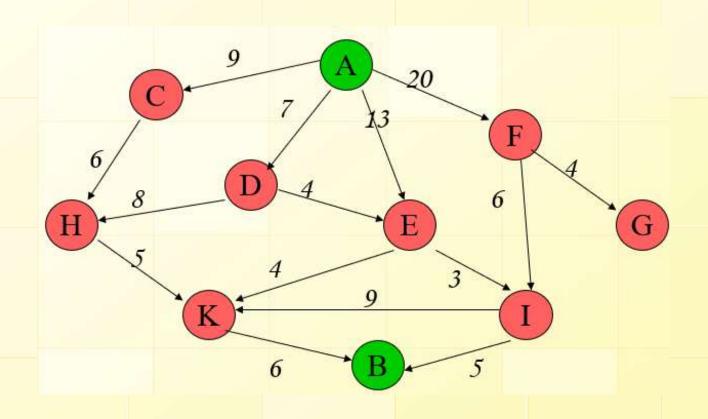
14

Bài tập Tìm đường đi ngắn nhất từ 1 đến 6



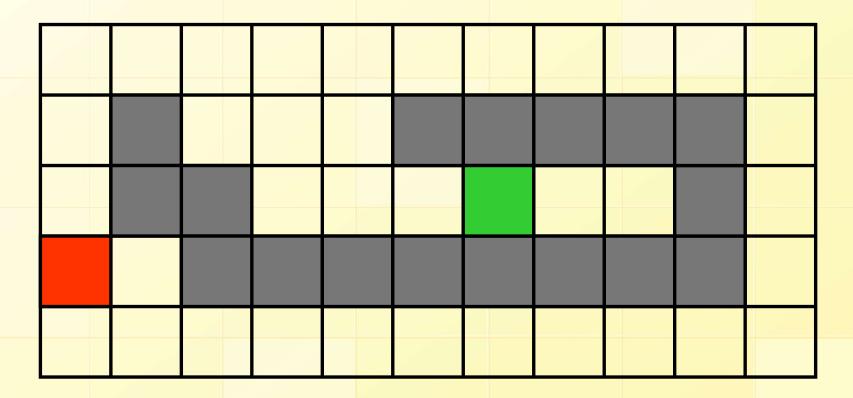
6/5/2023

Bài tập Tìm đường đi ngắn nhất từ A đến B



6/5/2023

Bài tập: Robot tìm đường



6/5/2023

Tìm kiếm Dijkstra





Một số gợi ý về cài đặt:

1. Tổ chức cấu trúc dữ liệu

- vector<vector<int> > matrix;
- vector<string> v_list;
- map<string, int> v_index; tin trong ma trận kề
- priority_queue<....>open;
- vector<bool> close(v, 0);
- map<string, string> parent;
- vector<int> d(v,INF);

```
// ma trận tr<mark>ọng số của đồ thị</mark>
```

- // lưu danh sách các tên đỉnh (chuỗi)
- // ánh xạ từ tên đỉnh sang index để có thể truy xuất thông
- // lưu các đỉnh chờ duyệt
- // lưu thông tin đỉnh nào đã duyệt qua rồi
- // lưu thông tin cha con, parent[u]=v nghĩa là cha của u và v
- // lưu khoảng cách (ngắn nhất) từ s đến các đỉnh khác

Priority Queue

Khởi tạo min heap từ priority queue

priority_queue< pair<int,int>, vector<pair<int,int>>, greater<pair<int,int>>> open;

Các hàm trên Priority Queue:

- size(): Trả về kích thước của hàng đợi
- empty(): kiểm tra có rỗng hay không
- top(): Lấy phần tử có độ ưu tiên cao nhất
- pop(): Xóa phần tử có độ ưu tiên cao nhất
- push(): Thêm 1 phần tử vào

Priority queue cũng giống như queue nhưng đ<mark>ược thiết kế đặc biệt để phần tử ở đầu luôn luôn là p</mark>hần tử có độ ưu tiên lớn nhất so với các phần tử khác

Tìm kiếm Dijkstra

Một số gợi ý về cài đặt:

```
Bước 1: open.push(\{0,s\}); d[s] = 0;
Bước 2: while (!open.empty())
            pair<int, int> top = open.top(); open.pop();
            int p=top.second, d=top.first;
            if (p == g) {found = true; break; }
            if(close[p]==1) continue;
             close[p] = 1;
            for (int i = 0; i < v; i++)
                if (matrix[p][i]>0 && close[i]== 0)
                   if (d[i]>d[p]+ matrix[p][i] )
                          d[i]=d[p]+ matrix[p][i]; open.push({d[i],i}); parent[i] = p;
```

Bước 3: Xử lý xuất đường đi hoặc kết luận không tìm thấy