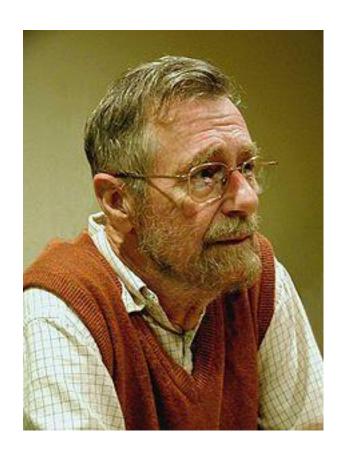
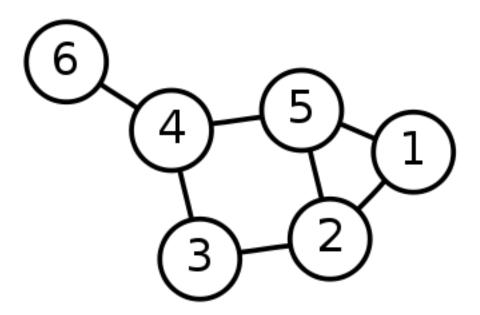
Dijkstra's Algorithm

The author: Edsger Wybe Dijkstra



Single-Source Shortest Path Problem

- ปัญหา Single-Source Shortest Path
- เป็นปัญหาในการหาเส้นทางที่สั้นที่สุดจากโหนด v ไปยังทุกโหนดที่เหลือใน กราฟ



Dijkstra's algorithm

 Dijkstra's algorithm ให้คำตอบกับปัญหา single-source shortest pathโดย ทำงานได้ทั้งกราฟแบบมีทิศทางและไม่มีทิศทาง แต่มีเงื่อนไขว่า ทุกเส้นเชื่อม ต้องไม่มีค่าน้ำหนักเป็นลบ

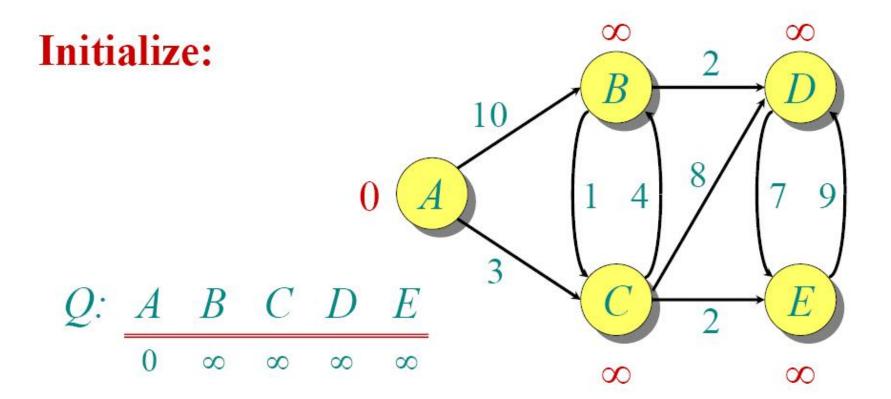
Approach: Greedy

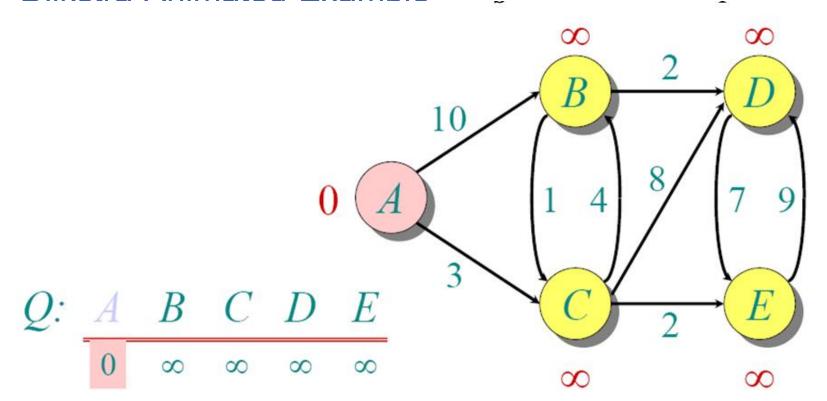
 Input: Weighted graph G={E,V} and source vertex v∈V, such that all edge weights are nonnegative

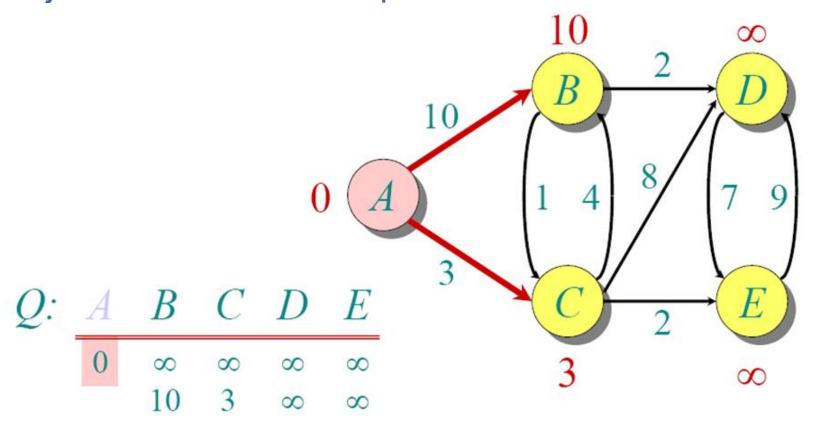
Output: Lengths of shortest paths (or the shortest paths themselves)
 from a given source vertex v∈V to all other vertices

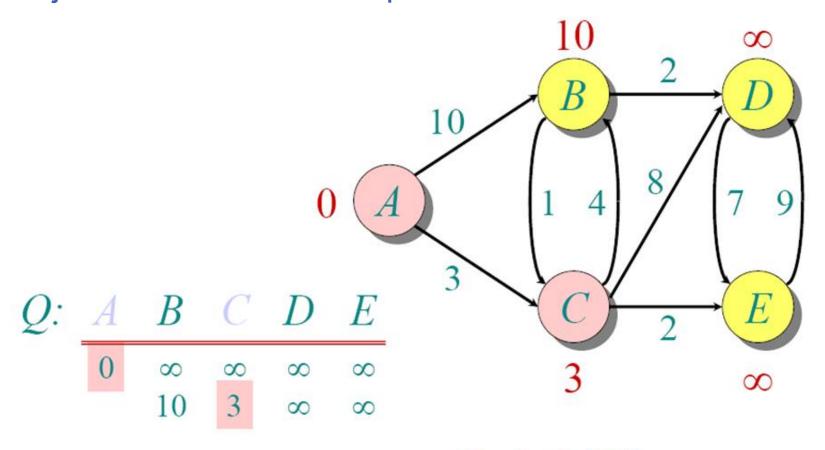
```
dist[s] \leftarrow o
                                                  (distance to source vertex is zero)
for all v \in V-\{s\}
     do dist[v] \leftarrow \infty
                                                 (set all other distances to infinity)
S←Ø
                                                  (S, the set of visited vertices is initially empty)
                                                 (Q, the queue initially contains all vertices)
O←V
                                                  (while the queue is not empty)
while Q ≠Ø
do u \leftarrow mindistance(Q,dist)
                                                  (select the element of Q with the min. distance)
    S \leftarrow S \cup \{u\}
                                                  (add u to list of visited vertices)
    for all v \in neighbors[u]
         do if dist[v] > dist[u] + w(u, v)
                                                             (if new shortest path found)
                 dist[v] > dist[u] + w(u, v)
then d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)
                                                             (set new value of shortest path)
                        (if desired, add traceback code)
```

return dist

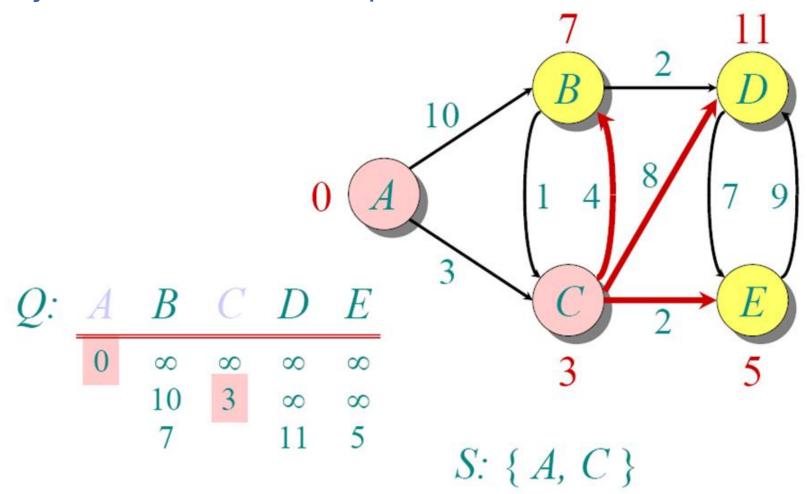


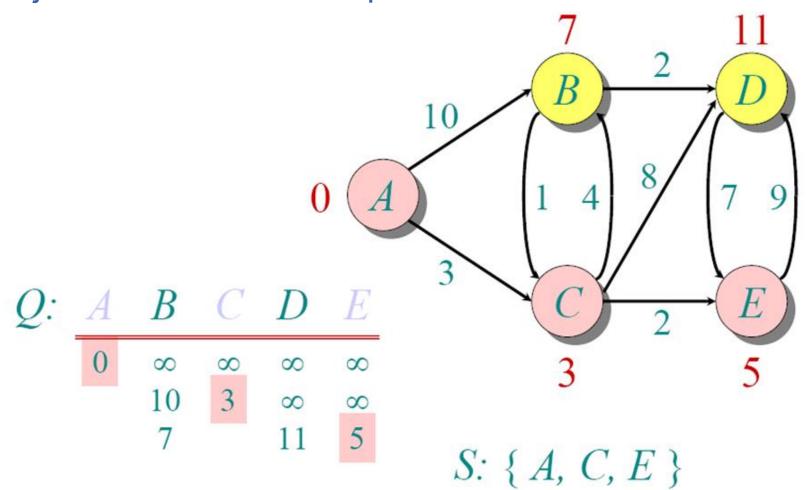


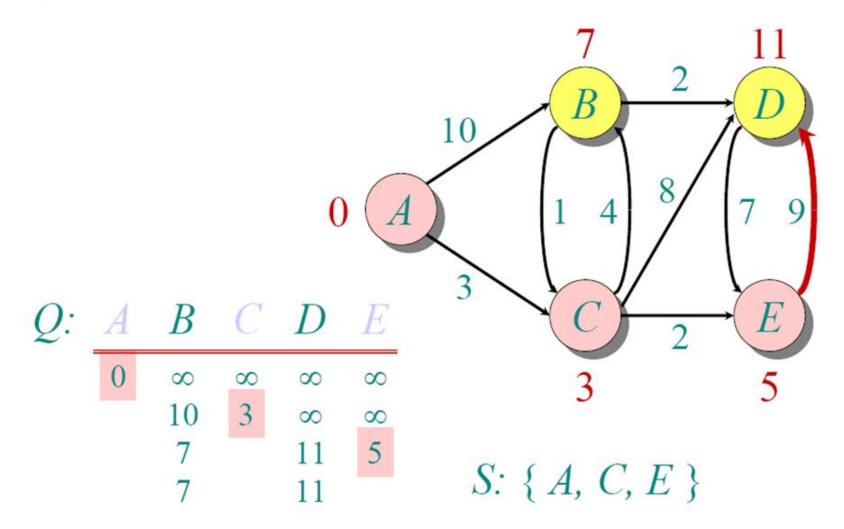


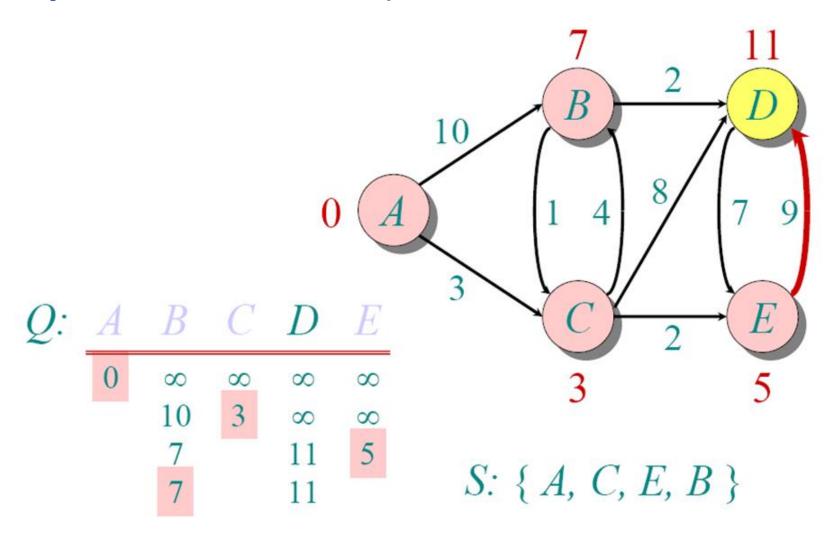


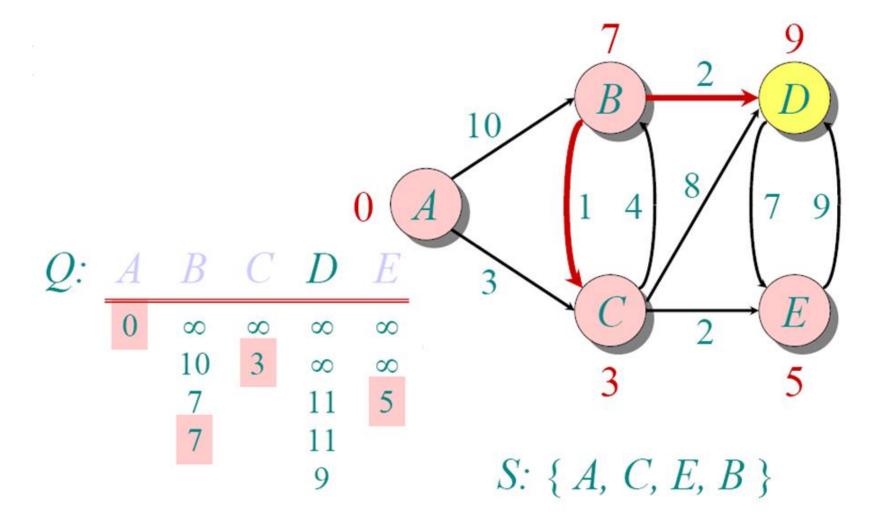
S: { A, C }

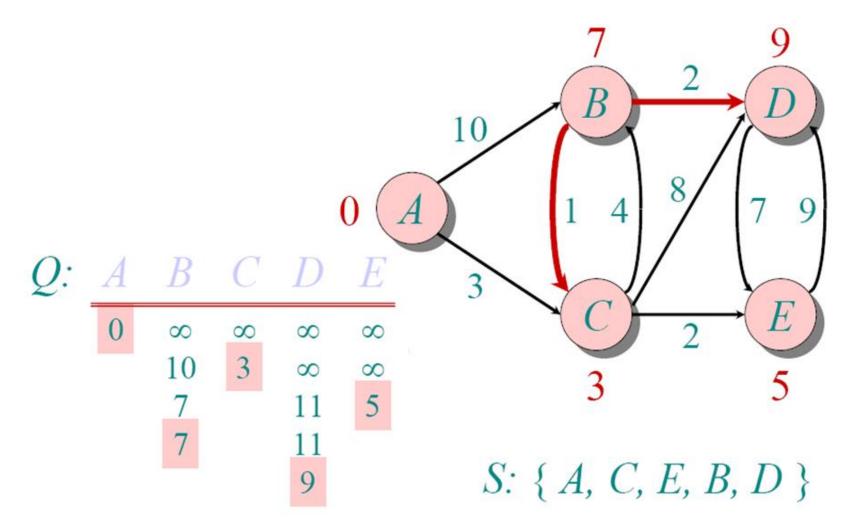












Implementations and Running Times

- วิธีที่ง่ายที่สุดในการ implement คือ เก็บโหนดไว้ใน array หรือ linked list ซึ่งวิธี นี้ใช้เวลาในการทำงานเป็น O(|V|^2 + |E|)
- ใน sparse graphs หรือ กราฟ ที่มีเส้นเชื่อมน้อยๆ โหนดเยอะๆ เราสามารถ implement การเก็บกราฟอย่างมีประสิทธิภาพไว้ใน adjacency list โดยใช้ binary heap หรือ priority queue ทำให้ได้เวลาในการทำงานเป็น O((|E|+|V|) log |V|)

Dijkstra's Algorithm - Why It Works

- เพื่อให้เข้าใจว่าทำไมมันทำงานได้ เราจะดูตัวอย่างก่อนหน้านี้อีกรอบ อย่างไรก็ ตาม เราต้องใช้คุณสมบัติต่อไปนี้
- Lemma 1: Triangle inequality If $\delta(u,v)$ is the shortest path length between u and v,

$$\delta(u,v) \leq \delta(u,x) + \delta(x,v)$$

• Lemma 2:

The subpath of any shortest path is itself a shortest path.

- หัวใจคือการเข้าใจว่าทำไมเราสามารถอ้างได้ว่าไม่ว่าเวลาใดที่เราเพิ่มโหนดใหม่ เข้ามาใน S เราสามารถบอกได้ว่าเรารู้ shortest path ถึงมัน
- ย้อนกลับไปที่ ตัวอย่าง

Applications of Dijkstra's Algorithm

- Traffic Information Systems are most prominent use
- Mapping (Map Quest, Google Maps)
- Routing Systems

[101]

From Computer Desktop Encyclopedia

3 1998 The Computer Language Co. Inc.

