Практична робота № 6

Тема. Графи. Найкоротші шляхи

Мета: набути практичних навичок розв'язання задач пошуку найкоротших шляхів у графі та оцінювання їх асимптотичної складності.

Постановка завдання.

Виконати індивідуальне завдання. Завдання полягає у знаходженні найкоротших шляхів від вершини 1 до всіх інших за допомогою алгоритму, вказаному у варіанті. Номер варіанта відповідає номеру студента у списку групи. У разі, якщо було досягнуто кінця списку задач, потрібно циклічно повернутися на його початок.

Контрольні запитання.

- 1. **Граф** це абстрактна математична структура, що складається з вершин (вузлів) та ребер (зв'язків), які з'єднують ці вершини. Основні складові графа:
 - **Вершини (nodes або vertices)**: Представляють собою об'єкти або сутності, які можуть бути з'єднані між собою.
 - **Peбpa (edges)**: Визначають взаємозв'язки між вершинами, вони можуть мати напрямок (орієнтовані графи) або бути безнапрямковими (неорієнтовані графи).
 - **Baru (weights)**: Деякі ребра можуть мати числові значення, що вказують на вагу або відстань між вершинами.
- 2. Для пошуку найкоротших шляхів у графах застосовуються такі алгоритми:
 - Алгоритм Дейкстри
 - Алгоритм Беллмана-Форда
 - Алгоритм Флойда-Уоршелла
- 3. **Алгоритм Дейкстри** це алгоритм пошуку найкоротшого шляху в зваженому графі з невід'ємними вагами ребер. Він працює шляхом розглядання вершин графу в порядку їхньої відстані від стартової вершини, знаходячи найкоротший шлях до кожної вершини за допомогою "жадібного" вибору найменш вагомого ребра.
- 4. **Алгоритм Беллмана-Форда** це алгоритм пошуку найкоротшого шляху в графі з вагами ребер, які можуть бути від'ємними. Він працює за принципом релаксації ребер, тобто поступово покращує найкращі оцінки відстаней між вершинами до моменту, коли вони стають найкоротшими можливими.
- 5. **Алгоритм Флойда–Уоршелла** це алгоритм для пошуку найкоротших шляхів між кожною парою вершин у зваженому графі. Він базується на принципі динамічного програмування і здатен працювати з графами, які містять ваги ребер навіть з від'ємними значеннями. Переваги включають

простоту реалізації та здатність знаходити всі найкоротші шляхи в одному виклику. Недолік полягає в тому, що він вимагає $\mathcal{O}(V3)$ пам'яті та часу, що може бути неефективним для великих графів.

