```
def dijkstra(grid, inicio, objetivo, num linhas, num colunas):
while pq:
     #pega o vertice com menor distancia
    dist_atual, vertice_atual = heapq.heappop(pq)
    #pula oq ja foi visitado
    if vertice_atual in visitados:
         continue
    #marca como visitado e adc a S
    visitados.add(vertice_atual)
     #para se chegar no objetivo
     if vertice atual == objetivo:
         break
    i, j = vertice_atual
     for di, dj in direcoes:
         ni, nj = i + di, j + dj
         # Verifica os limites do grid
         if 0 <= ni < num_linhas and 0 <= nj < num_colunas:</pre>
             vizinho = (ni, nj)
             #pula oque ja foi visitado
             if vizinho in visitados:
                 continue
             #custo da celula vizinha
             custo = obter_custo(grid[ni][nj])
```

Pseudocódigo:

## Algoritmo

```
inicio d_{1i} \leftarrow 0; d_{1i} \leftarrow \infty \ \forall \ i \in V - \{1\}; \quad < \text{distancia origem-origem zero; distancias a partir da origem infinitas} > \\ A \leftarrow V; F \leftarrow \varnothing; \textit{anterior} \ (i) \leftarrow 0 \ \forall \ i; \\ \text{enquanto } A \neq \varnothing \ \text{fazer} \\ \text{inicio} \\ r \leftarrow v \in V \ | \ d_{1r} = \min_{i \in A} \left[ d_{ij} \right] \qquad < \text{acha o vértice mais próximo da origem} > \\ F \leftarrow F \cup \{r\}; A \leftarrow A - \{r\}; \qquad < o \ \text{vértice r sai de Aberto para Fechado} > \\ S \leftarrow A \cap N'(r) \qquad < S \ \text{são os sucessores de r ainda abertos} > \\ \text{para todo } i \in S \ \text{fazer} \\ \text{inicio} \\ p \leftarrow \min \left[ d_{1i}^{k-1}, (d_{1r} + V_n) \right] < \text{compara o valor anterior com a nova soma} > \\ \text{se } p < d_{1i}^{k-1} \ \text{então} \\ \text{inicio} \\ d_{1i}^{k} \leftarrow p; \ \textit{anterior} \ (i) \leftarrow r; \qquad < \text{ganhou a nova distancia} \ ! > \\ \text{fim;} \\ \text{fim:} \\ \text{fim:}
```