

test

Max Mustermann

Fachhochschule Trier

19. Juli 2015

Problemstellung



test

▶ Bilder: Flugzeug, Bus- / Zugfahrplan

Table of content



Problemstellung

eins

Komplexität

Implementierung



test







Ursprüngliche Implementierung

► Einzelschritte:



- Einzelschritte:
 - ▶ Initialisieren der Arrays je O(m)



- Einzelschritte:
 - ▶ Initialisieren der Arrays je O(m)
 - ▶ Abarbeiten der grauen Knoten O(m)



- Einzelschritte:
 - ▶ Initialisieren der Arrays je O(m)
 - ► Abarbeiten der grauen Knoten *O*(*m*)
 - ▶ Bestimmen des Minimums *O*(*m*)



- Einzelschritte:
 - Initialisieren der Arrays je O(m)
 - ► Abarbeiten der grauen Knoten *O*(*m*)
 - ▶ Bestimmen des Minimums *O*(*m*)
 - ▶ Aktualisieren der Nachfolger $O(deg(v)) \rightarrow O(k)$



- Einzelschritte:
 - Initialisieren der Arrays je O(m)
 - ► Abarbeiten der grauen Knoten *O*(*m*)
 - Bestimmen des Minimums O(m)
 - ▶ Aktualisieren der Nachfolger $O(deg(v)) \rightarrow O(k)$
- ▶ insgesamt Komplexität $O(m^2)$



Implementierung mit Heap

Vorteile:



Implementierung mit Heap

- Vorteile:
 - ► Heapoperationen in *O*(*logm*)



Implementierung mit Heap

- Vorteile:
 - ► Heapoperationen in O(logm)
 - ▶ Bestimmen des Minimums in *O*(*logm*)



Implementierung mit Heap

- Vorteile:
 - ► Heapoperationen in *O*(*logm*)
 - ▶ Bestimmen des Minimums in O(logm)
- ▶ insgesamt Komplexität O(k * logm)





Eigenschaften

► Programmiersprache: Python



- Programmiersprache: Python
- Umsetzung mit Heap (Priority Queue)



- Programmiersprache: Python
- Umsetzung mit Heap (Priority Queue)
- ▶ keine Speicherung der Farbstufen wie bei Dijkstra



- Programmiersprache: Python
- Umsetzung mit Heap (Priority Queue)
- ▶ keine Speicherung der Farbstufen wie bei Dijkstra
 - kürzerer und übersichtlicherer Code



Kompletter Code

```
from heapq import heappush, heappop
   def dijkstra_pq(G,s):
        m = len(G)
                                                  #O(1)
5
                      #priority queue
                                                  #O(1)
 6
        d = [None] *m #kosten
                                                  #O(m)
        p = [None] *m #vorgaenger
8
       d[s] = 0
                                                  #O(1)
9
        heappush(pq, (0,s))
                                                  #O(log(m))
10
        while pq:
                                                  #O(m)
11
            (_,v) = heappop(pq)
                                                  #O(log m)
12
            for u in G[v]:
                                                  #O(deg(v)) -> O(k)
13
                alt = d[v] + G[v][u]
                                                  #O(1)
14
                if d[u]== None or alt < d[u]:
                                                  #O(1)
15
                    d[u] = alt
16
                      p[u] = v
                                                    #O(1)
17
                    heappush (pq, (alt,u))
                                                  #O(log m)
18
        return d,p
19
20
   def shortest_path(s,v,p):
21
       if v = None:
22
          return []
23
24
          return shortest_path(s.p[v].p) + [v]
25
26
   #Graph:
27
28
   def define,G():
29
                {1:1, 4:4, 2:2}.
                                    # Nachfolger von s
30
                 {3:3, 4:1},
31
                 {4:2. 5:3}.
32
33
                 {3:1, 5:2}.
                                    # von v
34
35
36
        return G
37
   G = define_G()
   d,p = dijkstra_pq(G,0)
   print ( shortest_path(0,5,p))
42 print ( shortest_path(0,3,p))
```



Eingabe

```
#Graph:
27
28
    def define_G():
29
                  {1:1, 4:4, 2:2},
                                       # Nachfolger von s
30
                                       # von u
31
                                          von x
32
                                          von y
33
                                          von v
34
                                          von z
35
36
        return G
```



Algorithmus

Initialisierung



Algorithmus

- Initialisierung
- Erweitern



Algorithmus

- Initialisierung
- Erweitern
- Aktualisieren



Rekursives Bestimmen des Pfades

leer



Aufruf

leer