

# Problema dos Caminhos Mínimos de Única Fonte

Prof. Fábio Dias

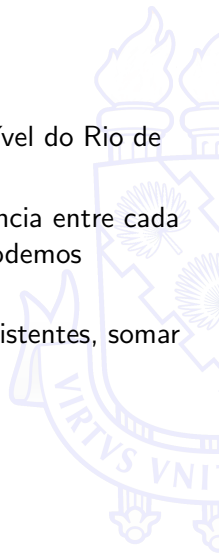
14 de janeiro de 2025



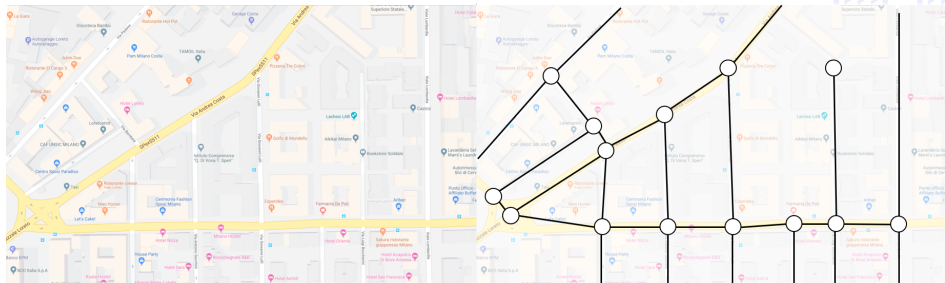
# Introdução



- Um motorista deseja encontrar a rota mais curta possível do Rio de Janeiro a São Paulo.
- Dado um mapa das rodovias do Brasil no qual a distância entre cada par de interseções adjacentes esteja marcada, como podemos determinar a rota mais curta?
- Uma solução possível seria enumerar todas as rotas existentes, somar as distâncias em cada rota e selecionar a mais curta.
- Esse algoritmo é eficiente??
- Algoritmo de Força Bruta.

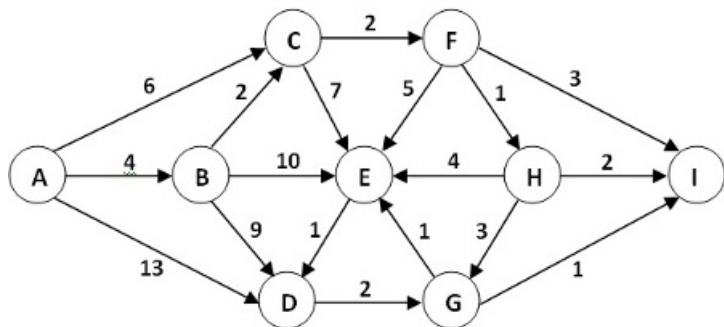


# Como um mapa se torna um grafo?



- As ruas são arcos, enquanto as interseções são vértices.

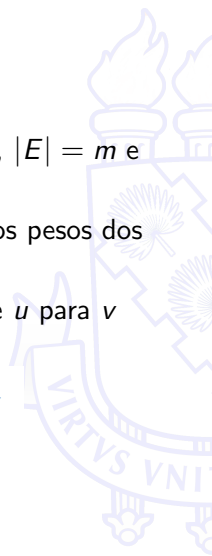
## Como um mapa se torna um grafo?



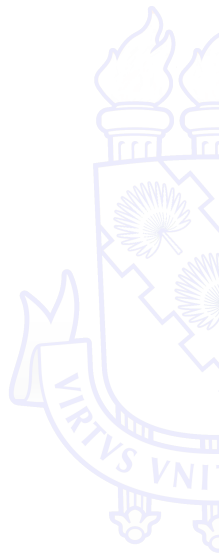
# Introdução

- Dado um grafo direcionado  $G = (V, E)$ , com  $|V| = n$ ,  $|E| = m$  e ponderado nas arestas: uma função  $w : E \rightarrow R$ .
- O peso de um caminho  $p = (v_0, v_1, \dots, v_k)$  é a soma dos pesos dos arcos:  $w(p) = \sum_{i=0}^{k-1} w(v_i, v_{i+1})$
- Definimos o peso do caminho mais curto de um vértice  $u$  para  $v$  como:

$$\delta(u, v) = \begin{cases} \min\{w(p) : p \text{ é caminho de } u \rightsquigarrow v\} \\ +\infty \text{ se não existir caminho} \end{cases}$$

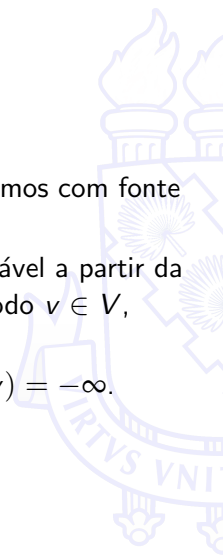


- **Problema de caminhos mínimos de fonte única;**
- Problema de caminhos mínimos com um só destino;
- Problema do caminho mínimo para um par;
- Problema de caminhos mínimos para todos os pares.



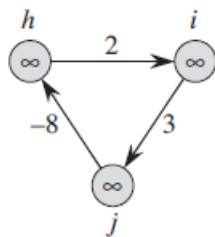
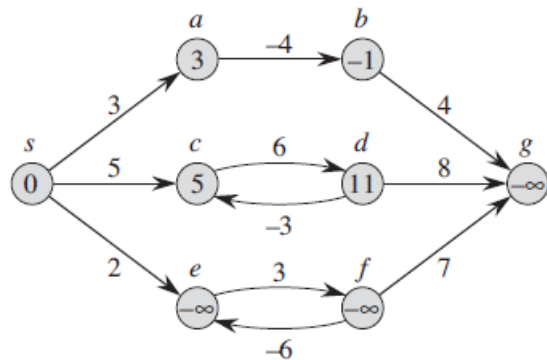
# Arestas de Pesos Negativos

- Em algumas instâncias do problema de caminhos mínimos com fonte única, podem existir arestas com pesos negativos.
- Se o grafo  $G$  não tiver ciclo com peso negativo alcançável a partir da fonte  $s$ , então  $\delta(s, v)$  permanece bem definido para todo  $v \in V$ , mesmo se o grafo contiver algum ciclo negativo.
- Caso exista algum ciclo de peso negativo, então  $\delta(s, v) = -\infty$ .





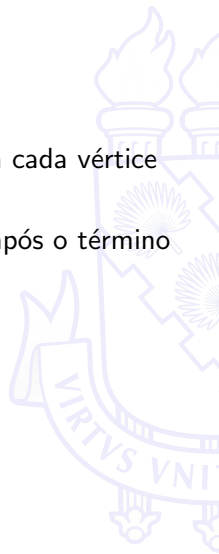
# Arestas de Pesos Negativos



- Assim como na busca em Largura, iremos manter para cada vértice  $v \in V$  o seu predecessor  $\pi$  que é outro vértice ou nil.
- O grafo predecessor  $G_\pi = (V_\pi, E_\pi)$  induzido por  $\pi$ , após o término do algoritmo, produz a árvore de caminhos mínimos:

$$V_\pi = \{v \in V : \pi[v] \neq \text{nil}\} \cup \{s\}$$

$$E_\pi = \{(\pi[v], v) : v \in V_\pi - \{s\}\}$$



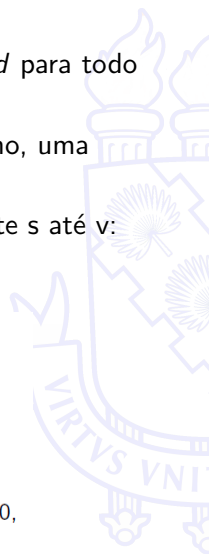
# Inicialização

- Assim como na busca em Largura, teremos o atributo  $d$  para todo vértice.
- Armazena o valor do caminho encontrado pelo algoritmo, uma estimativa do caminho mínimo.
- Será um limite superior para o caminho mínimo da fonte  $s$  até  $v$ :  
 $d[v] \geq \delta(s, v)$ .

## **Initialize-Single-Source**( $G, s$ )

- 1) for each  $v \in V[G]$
- 2)     do  $d[v] \leftarrow \infty$
- 3)      $\pi[v] \leftarrow nil$
- 4)  $d[s] = 0$

Após a inicialização,  $\pi[v] = nil$  para todo  $v \in V$ ,  $d[s] = 0$ ,  
 $d[v] = \infty$  para todo  $v \in V - \{s\}$ .

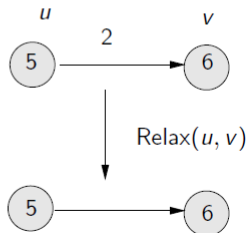
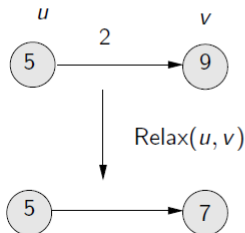


# Relaxamento

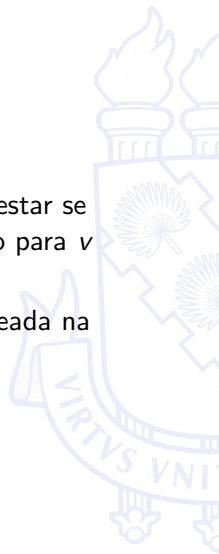
- A técnica de relaxamento diminui esse limite superior para a distância mínima para cada vértice.

**Relax**( $u, v$ )

- 1) if  $d[v] > d[u] + w(u, v)$
- 2) then  $d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$
- 3)  $\pi[v] \leftarrow u$



- O propósito de relaxar uma aresta  $(u, v)$  consiste de testar se podemos melhorar a estimativa do caminho mais curto para  $v$  encontrado até então, por meio do caminho até  $u$ .
- A corretude de algoritmos de caminhos mínimos é baseada na propriedade de caminhos mínimos e das relaxações.

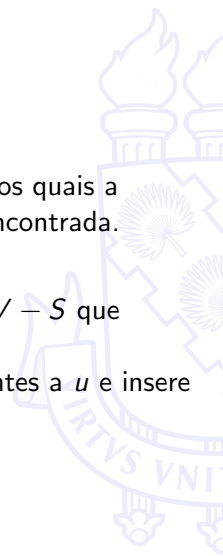


# Algoritmo de Dijkstra



# Algoritmo de Dijkstra

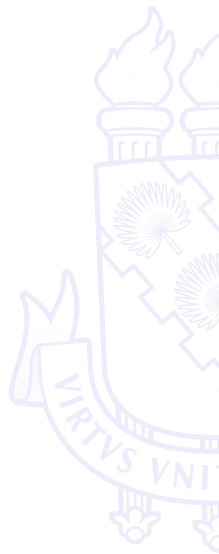
- Apenas em grafos sem arestas com pesos negativos.
- O algoritmo mantém um conjunto  $S$  de vértices para os quais a distância do caminho mais curto a partir de  $s$  já foi encontrada.
- Ou seja, para todo  $v \in S$ , temos  $d[v] = \delta(s, v)$ .
- O algoritmo iterativamente seleciona um vértice  $u \in V - S$  que possua a menor estimativa de distância (atributo  $d$ ),  
 $d[u] = \min d[v] : v \in V - S$ , relaxa as arestas incidentes a  $u$  e insere  $u$  em  $S$ .
- Faz uso de uma Lista de Prioridade.



# Algoritmo de Dijkstra

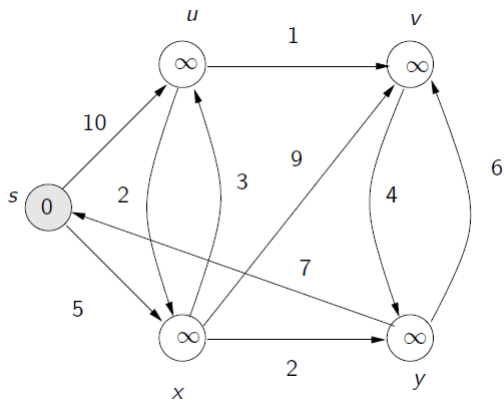
**Dijkstra**( $G, w, s$ )

- 1) Initialize-Single-Source( $G, s$ )
- 2)  $S \leftarrow \emptyset$
- 3)  $Q = V[G]$
- 4) while  $Q \neq \emptyset$ 
  - 5) do  $u \leftarrow \text{Extract\_min}(Q)$
  - 6)      $S \leftarrow S \cup \{u\}$
  - 7)     for each  $(u, v) \in \text{Adj}[u]$
  - 8)         do Relax( $u, v, w$ )

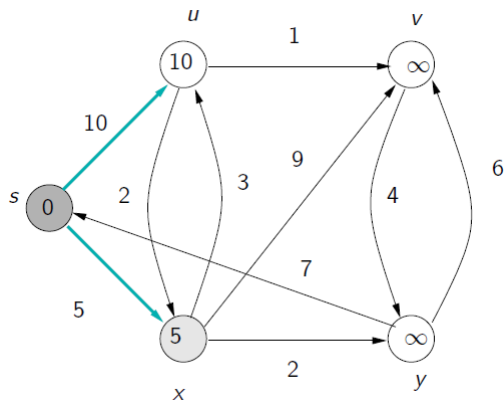




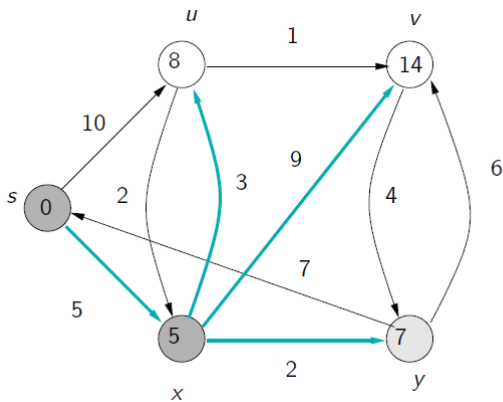
# Algoritmo de Dijkstra - Inicialização



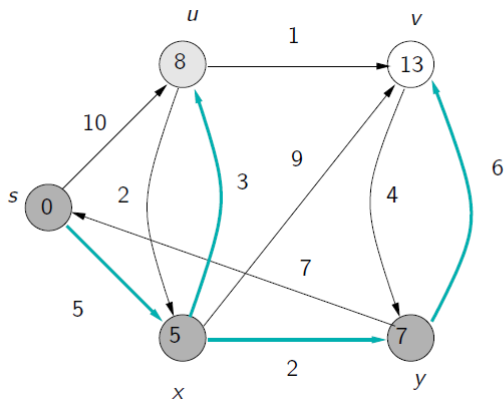
# Algoritmo de Dijkstra - Iteração 1



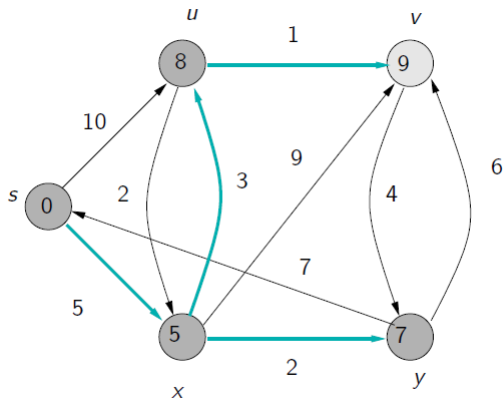
## Algoritmo de Dijkstra - Iteração 2



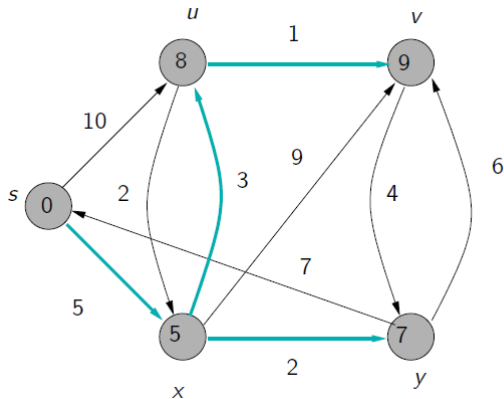
## Algoritmo de Dijkstra - Iteração 3



## Algoritmo de Dijkstra - Iteração 4



## Algoritmo de Dijkstra - Iteração 5



# Complexidade



# Algoritmo de Dijkstra - Complexidade

```
Dijkstra( $G, w, s$ )
1) Initialize-Single-Source( $G, s$ )
2)  $S \leftarrow \emptyset$ 
3)  $Q = V[G]$ 
4) while  $Q \neq \emptyset$ 
5)   do  $u \leftarrow \text{Extract\_min}(Q)$ 
6)      $S \leftarrow S \cup \{u\}$ 
7)     for each  $(u, v) \in \text{Adj}[u]$ 
8)       do Relax( $u, v, w$ )
```

- Usando a implementação de Fila de Prioridade com vetor, temos o custo do extract-min de  $O(n)$ .
- Uma vez que cada aresta é examinada no máximo uma vez:  
 $O(n^2 + m) = O(n^2)$ .
- Usando a implementação com Heap Binário, extract-min tem custo  $O(\log n)$  e alteração do Heap tem custo  $O(\log n)$ .
- Logo:  $O(n \log n + m \log n) = O(m \log n)$ , assumindo que  $m \gg n$ .



# Perguntas?!

