

# Complessità

## Visite

Il costo di visita è  $\mathcal{O}(n + adj)$ :  $adj$  è il tempo impiegato a controllare se esiste un nodo  $v$  bianco adiacente ad  $u$ , e dipende dalla rappresentazione;  $n$  è il numero di vertici, che vengono inseriti e rimossi da  $D$ .

Il costo di  $adj$  è:

- con lista di archi: bisogna scandire l'intera lista ( $\mathcal{O}(m)$ ) per  $n$  volte ( $\mathcal{O}(n)$ ), quindi  $\mathcal{O}(n) + \mathcal{O}(n * m) = \mathcal{O}(mn)$
- con matrice di adiacenza: bisogna scandire l'intera riga della matrice ( $\mathcal{O}(n)$ ), quindi  $\mathcal{O}(n) + \mathcal{O}(n * n) = \mathcal{O}(n^2)$
- con liste di adiacenza: si possono ottimizzare le prestazioni utilizzando dei puntatori che puntano all'inizio delle liste di adiacenza. Se l'elemento è grigio, il puntatore è spostato all'elemento successivo; quando il puntatore giunge alla fine della lista, il primo elemento è colorato di nero. Ogni lista è percorsa una volta sola, in tutte le iterazioni del ciclo. Complessità:  $\mathcal{O}(n + m)$ .

## Dijkstra

Ad ogni ciclo della visita bisogna estrarre il minimo dalla coda; per ogni arco trovato potrebbe essere necessario decrementare la chiave di un vertice. La complessità è quindi:  $\mathcal{O}(t_c + n * t_e + m * t_d)$ .

La complessità totale dipende anche dalle complessità delle operazioni sulla coda:

- con coda di priorità realizzata come sequenza **non ordinata**:  $\mathcal{O}(n^2 + m)$
- con coda di priorità realizzata come sequenza **ordinata**:  $\mathcal{O}(n + n * m)$

La versione dell'algoritmo di Dijkstra con coda di priorità implementata come **heap** è chiamata algoritmo di Johnson. La complessità è  $\mathcal{O}((m + n) \log n)$ .

## Kruskal e Prim

La complessità dell'algoritmo di Prim è la stessa di quella dell'algoritmo di Johnson, quindi  $\mathcal{O}((m + n) \log n)$ . Siccome il grafo è connesso,  $m \geq n - 1$ , quindi  $\mathcal{O}(m \log n)$ .

Per Kruskal, la complessità è pari a  $\mathcal{O}(m \log n)$ , come l'algoritmo di Prim.

## LCS

La costruzione della matrice ha costo  $\mathcal{O}(mn)$ , così come il suo popolamento. La ricostruzione della soluzione ha costo  $\mathcal{O}(m + n)$ : in totale,  $\mathcal{O}(mn)$ .

## Bellman-Ford e Floyd-Warshall

L'algoritmo di Bellman-Ford fa  $n - 1$  iterazioni del ciclo esterno. Per ogni iterazione, l'algoritmo considera tutti gli archi del grafo con una serie di operazioni di costo  $\mathcal{O}(1)$ . La complessità è quindi  $\mathcal{O}(n * m)$

L'algoritmo di Bellman-Ford con ottimizzazione per DAG ha complessità  $\mathcal{O}(m + n)$ .

L'algoritmo di Floyd-Warshall senza ottimizzazioni utilizza spazio  $\mathcal{O}(n^3)$  e tempo  $\mathcal{O}(n^3)$ , mentre quello ottimizzato spazio  $\mathcal{O}(n^3)$ .

