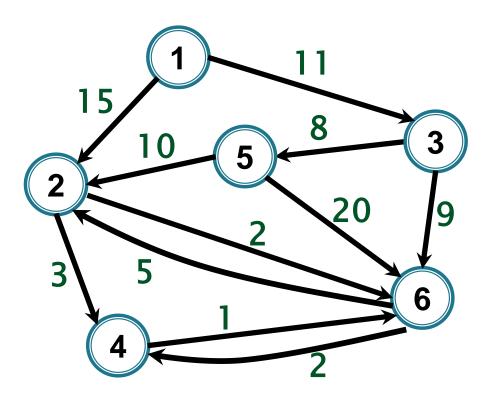
Ipoteză:

Presupunem că arcele au <u>cost pozitiv</u> (graful poate conţine circuite)



Idee: La un pas este ales ca vârf curent (vizitat) vârful u care <u>estimat</u> a fi cel mai apropiat de s

 Estimarea pentru u = cel mai scurt drum de la s la u determinat până la pasul curent



Idee: La un pas este ales ca vârf curent (vizitat) vârful u care <u>estimat</u> a fi cel mai apropiat de s

• Estimarea pentru u = cel mai scurt drum de la s la u determinat până la pasul curent

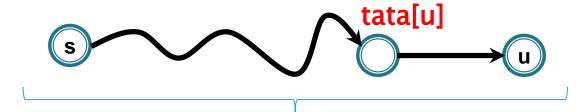
+ se descoperă noi drumuri către vecinii lui ⇒ se actualizează distanțele estimate pentru vecini



- generalizare a ideii de parcurgere BF
- dacă toate arcele au cost egal Dijkstra ≡ BF

Pseudocod

- Reţinem pentru fiecare vârf etichetele
 - d[u]
 - tata[u]



d[u] = costul minim al unui drum de la s la u descoperit până la acel moment

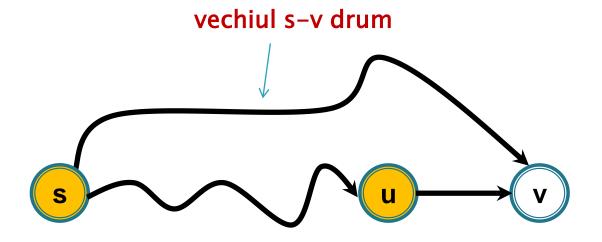
La un pas

 este selectat un vârf u (neselectat) care "pare" cel mai apropiat de s ⇔ are eticheta d minimă

La un pas

- este selectat un vârf u (neselectat) care "pare" cel mai apropiat de s ⇔ are eticheta d minimă
- Se actualizează etichetele d[v] ale vecinilor lui u extinzând drumul minim deja găsit de la s la u cu arcul uv
 - · tehnica de relaxare a arcelor care ies din u

Relaxarea unui arc (u, v) = a verifica dacă d[v] poate fi îmbunătăţit extinzând drumul minim găsit de la s la u cu arcul uv



noul s-v drum care trece prin u

```
dacă d[u] + w(u,v) < d[v] atunci
    d[v] = d[u] + w(u,v);
    tata[v] = u</pre>
```

Dijkstra(G, w, s)

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V

Dijkstra(G, w, s)

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa $d[u] = \infty$; tata[u] = 0

```
Dijkstra(G, w, s)
```

d[s] = 0

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa $d[u] = \infty; \text{ tata}[u] = 0$

```
Dijkstra(G, w, s)
```

```
inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
pentru fiecare u∈V executa
    d[u] = ∞; tata[u]=0
d[s] = 0
cat timp Q ≠ Ø executa // pentru i=1,n executa
```

```
Dijkstra(G, w, s)
```

inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare $u \in V$ executa $d[u] = \infty; \text{ tata}[u] = 0$ d[s] = 0 cat timp $Q \neq \emptyset$ executa

u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q

```
Dijkstra(G, w, s)
```

```
inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
pentru fiecare u∈V executa
    d[u] = ∞; tata[u]=0
d[s] = 0
cat timp Q ≠ Ø executa
    u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
    pentru fiecare uv∈E executa //relaxare uv
```

```
Dijkstra(G, w, s)
  inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
  pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   cat timp Q \neq \emptyset executa
       u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
       pentru fiecare uv∈E executa
             daca v \in Q si d[u] + w(u, v) < d[v] atunci
                     d[v] = d[u] + w(u,v)
```

tata[v] = u

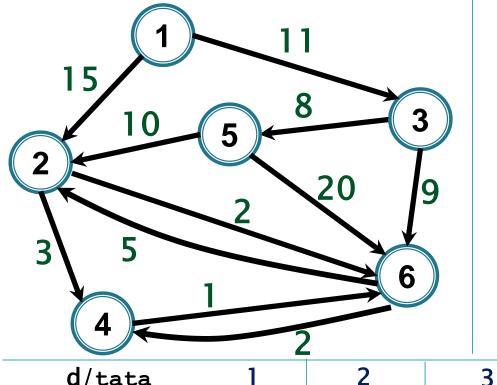
Dijkstra(G, w, s) inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V pentru fiecare u∈V executa $d[u] = \infty$; tata[u]=0 d[s] = 0cat timp $Q \neq \emptyset$ executa u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q pentru fiecare uv∈E executa daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci d[v] = d[u] + w(u,v)tata[v] = uscrie d, tata

//scrie drum minim de la s la t un varf t dat folosind tata

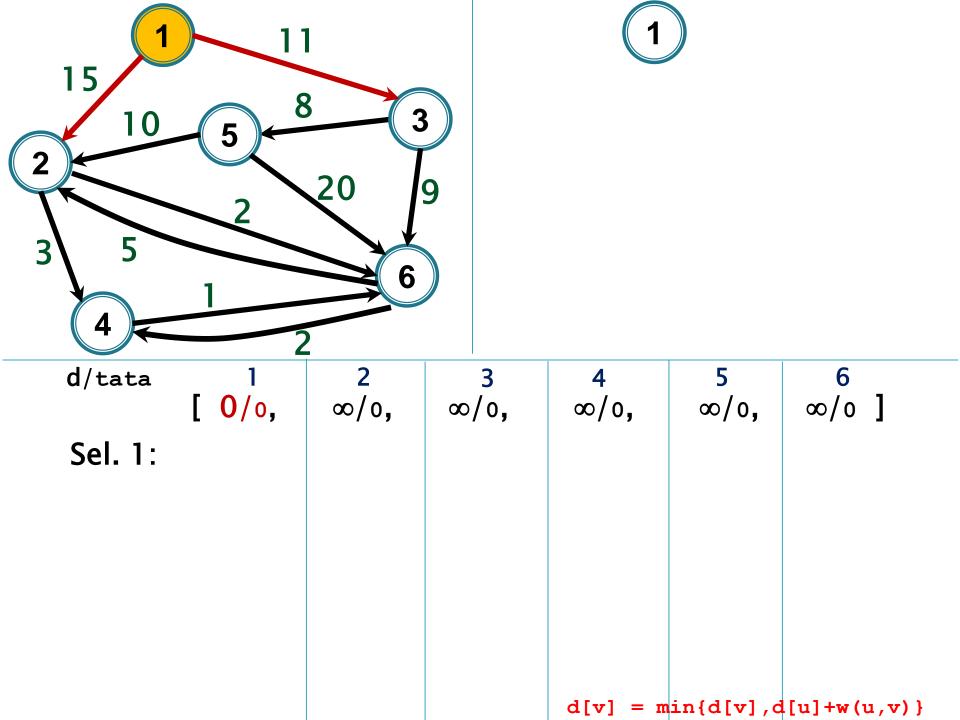
Observaţie

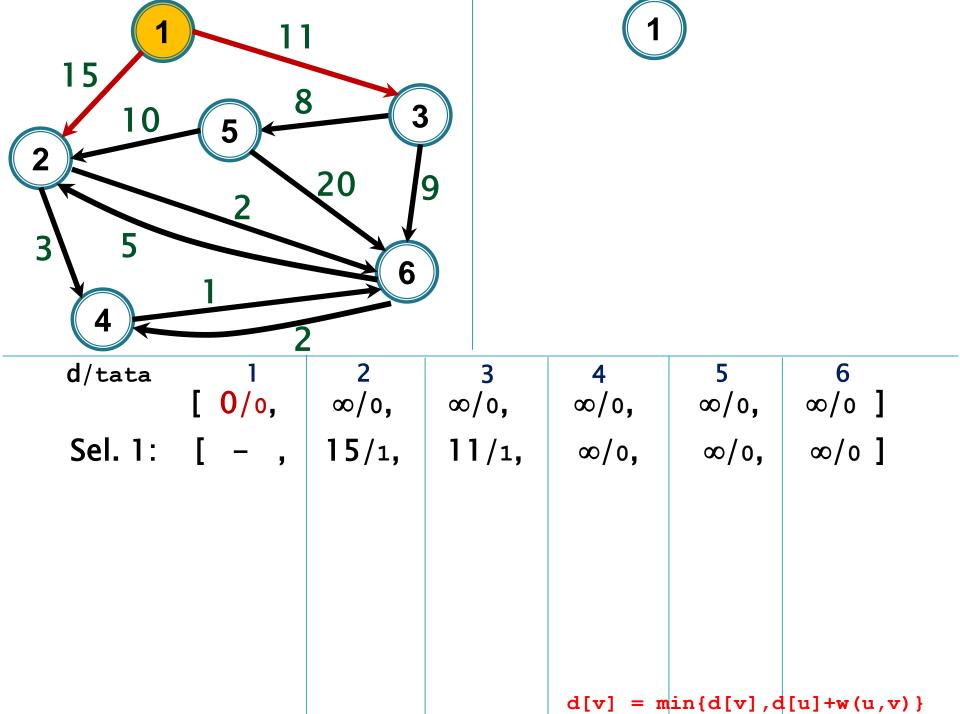
Vom demonstra că atunci când u este extras din Q eticheta lui d[u] este chiar cu $\delta(s,u)$ (este corectă) și **nu se va mai** actualiza $\Rightarrow \forall \in Q$

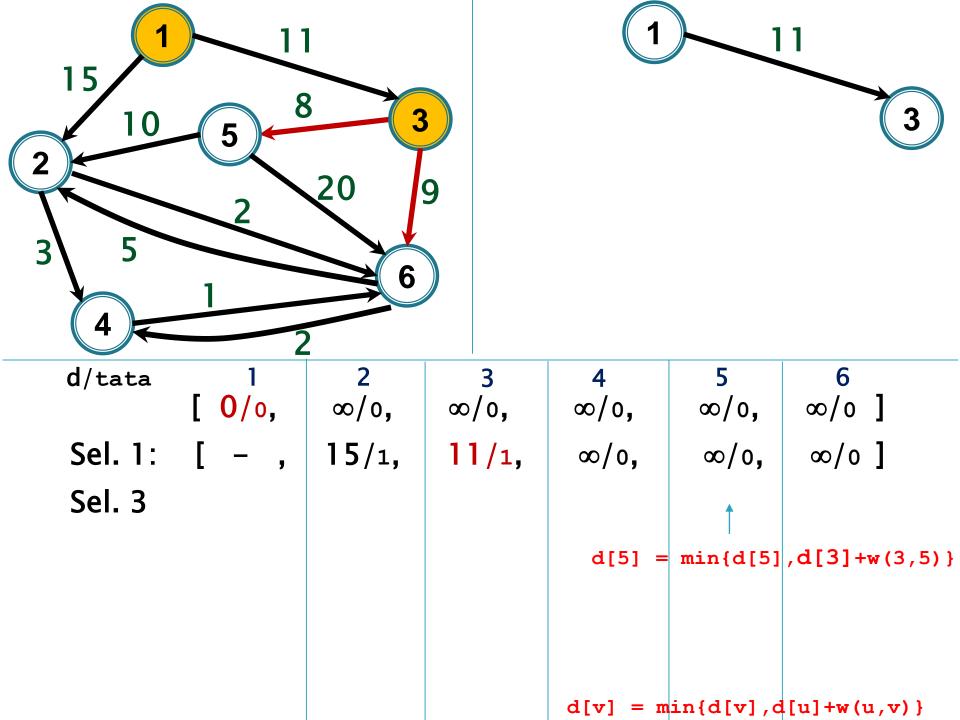
Exemplu

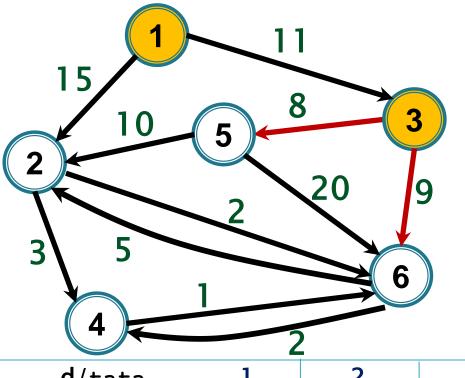


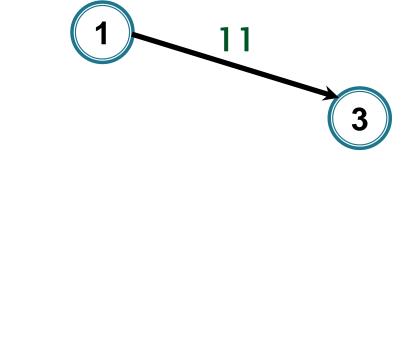
d/tata	1 [0 /o,	2 ∞/o,	0.3 $\infty/0$,	4 ∞/0,	5 ∞/o,	6 ∞/o]



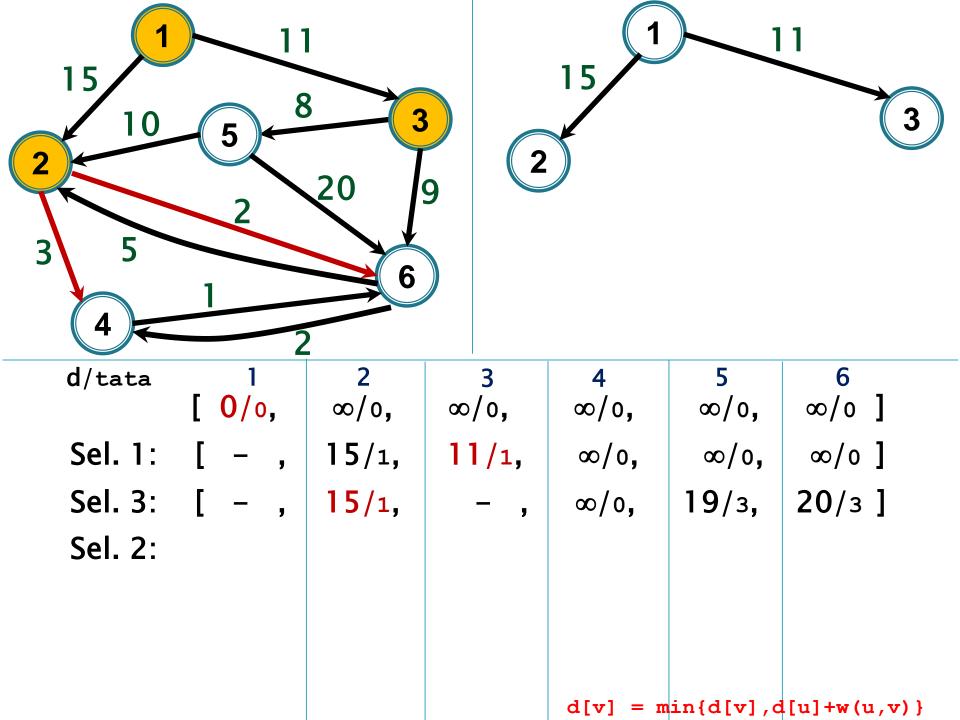


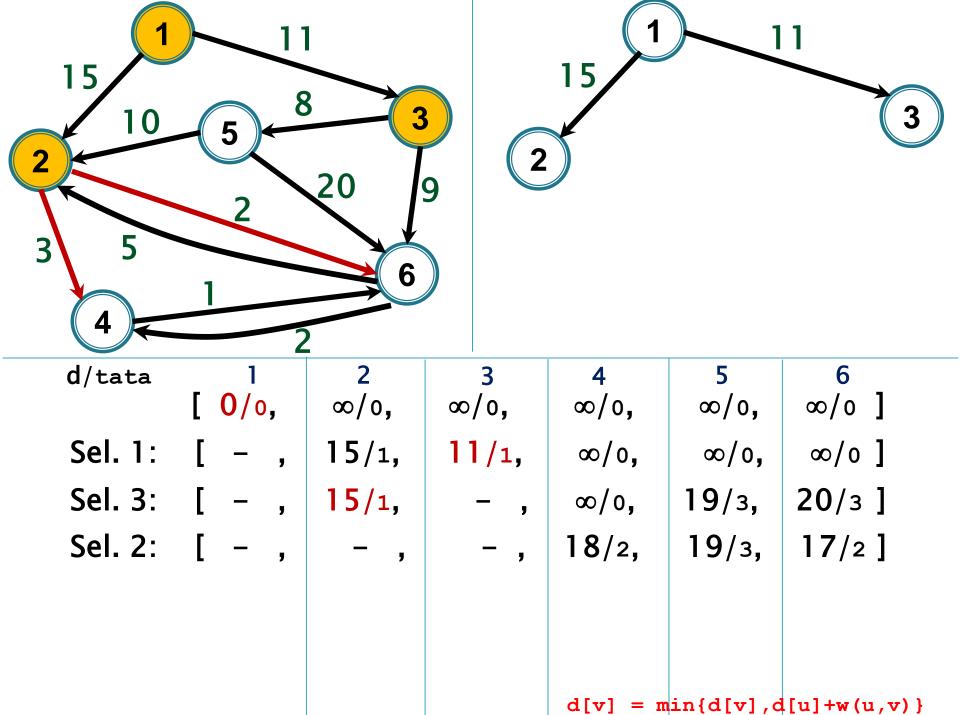


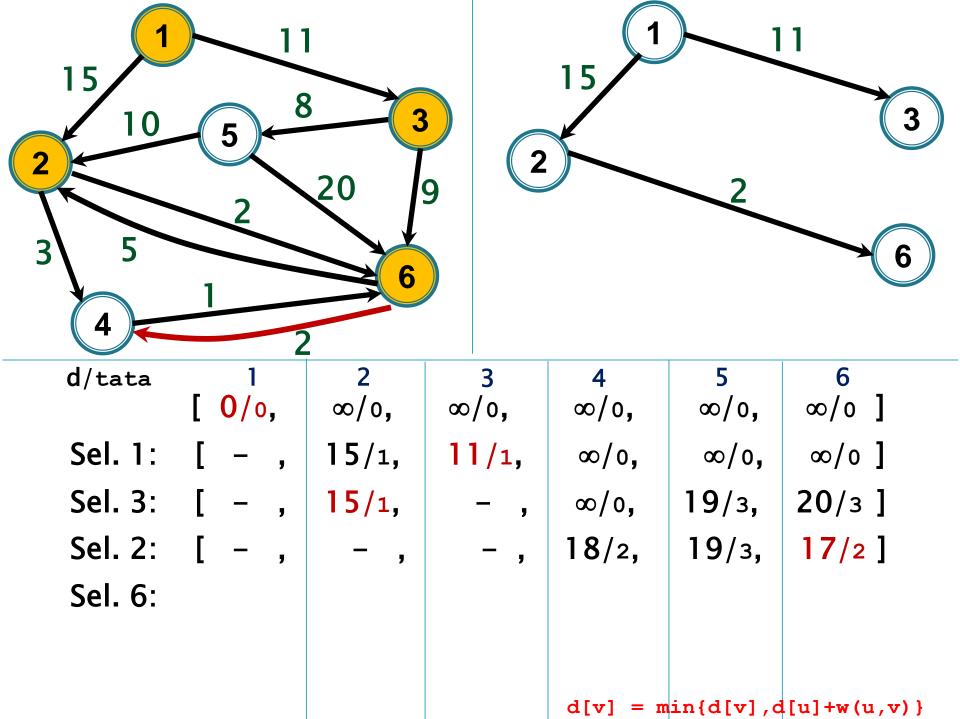


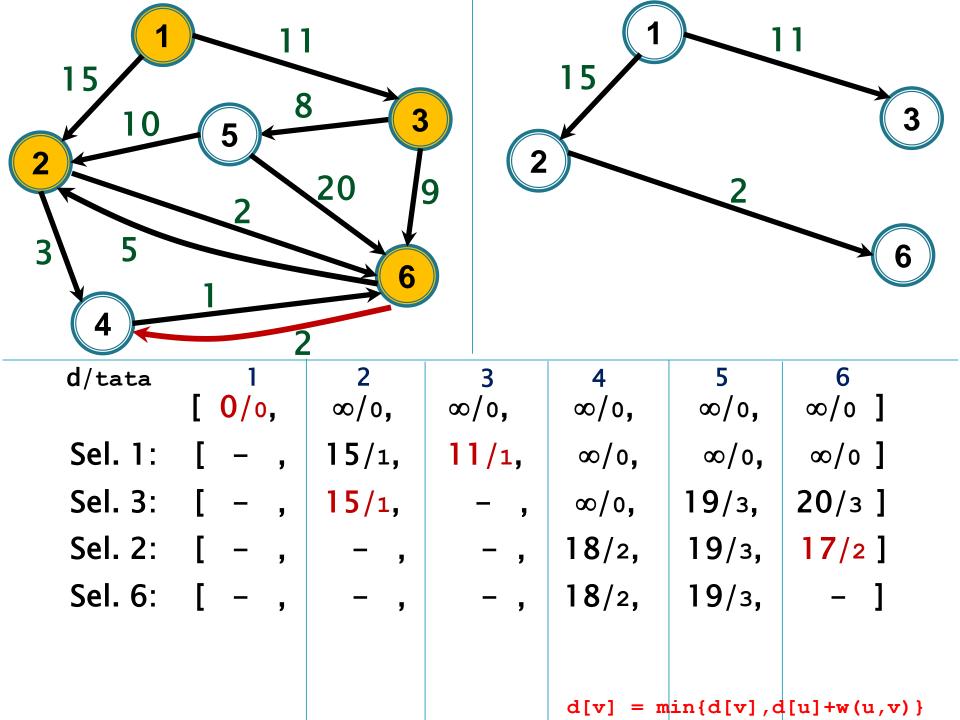


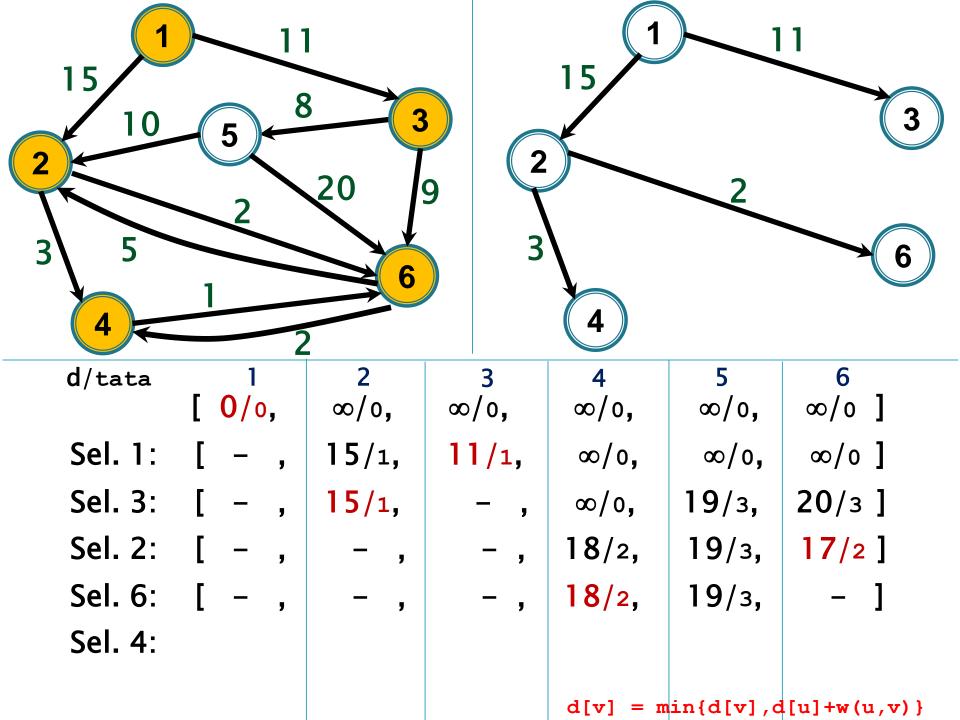
```
3
                                                       4
                                                                    5
                                                                                 6
d/tata
             [ 0/0,
                           \infty/0,
                                                                             \infty/0 ]
                                        \infty/0,
                                                     \infty/0,
                                                                  \infty/0,
Sel. 1:
                           15/1,
                                       11/1,
                                                     \infty/0,
                                                                  \infty/0,
                                                                              \infty/0
Sel. 3:
                           15/1,
                                                                 19/<sub>3</sub>,
                                                                            20/3]
                                                     \infty/0,
                                                           = \min\{d[v],d[u]+w(u,v)\}
```

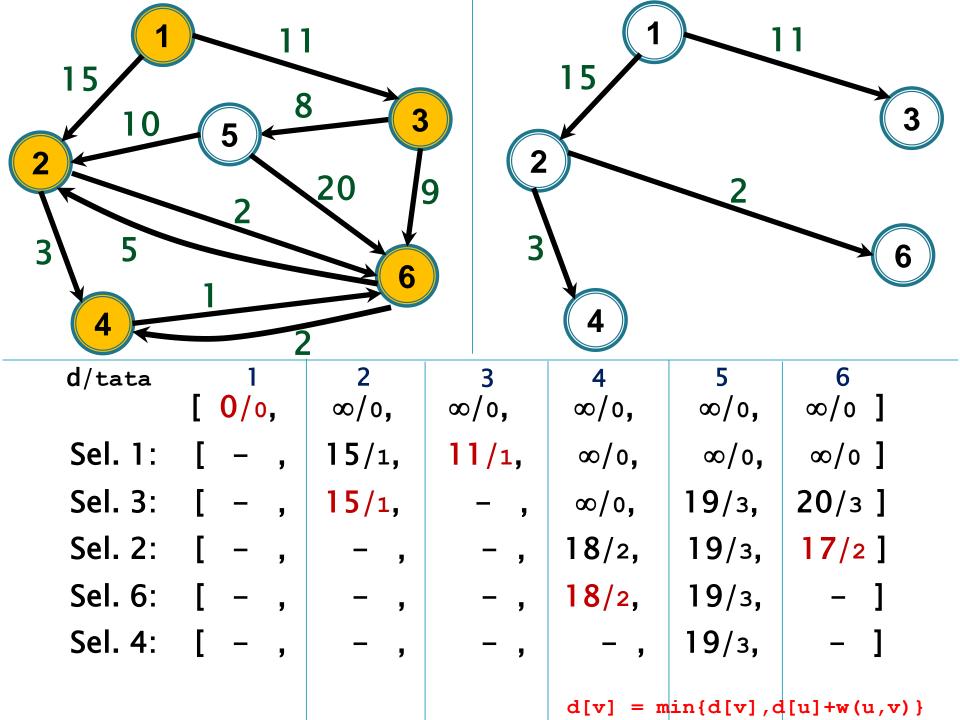


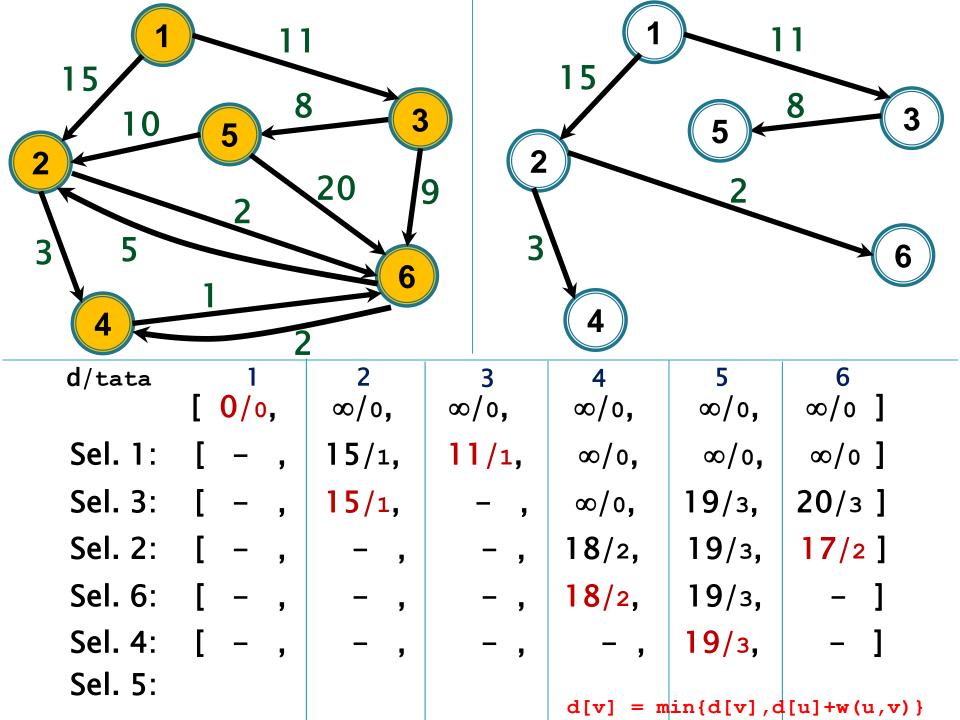


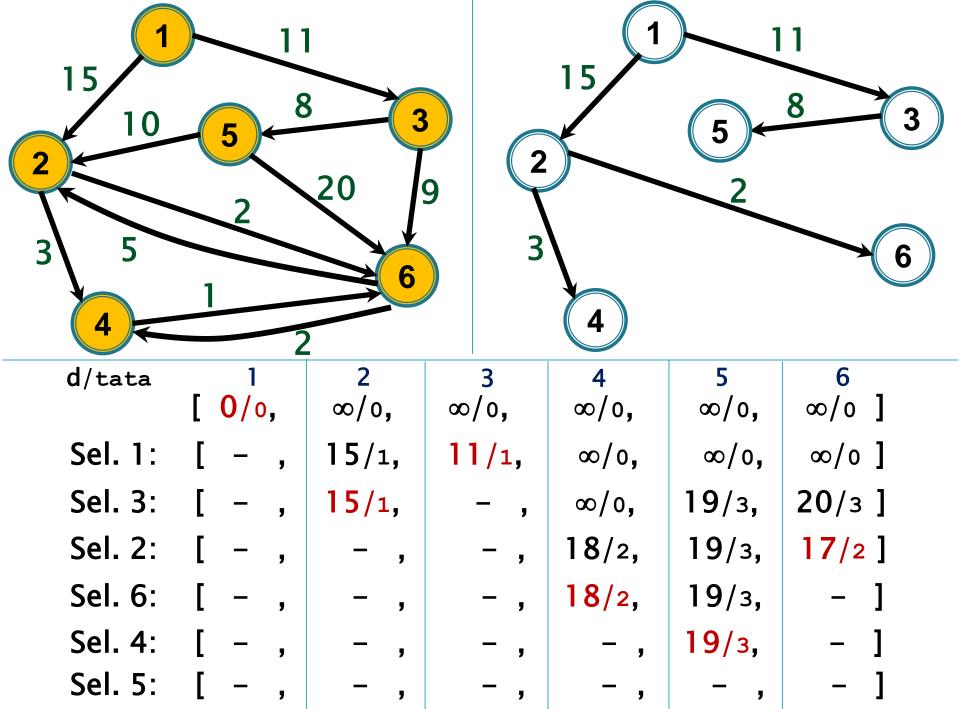


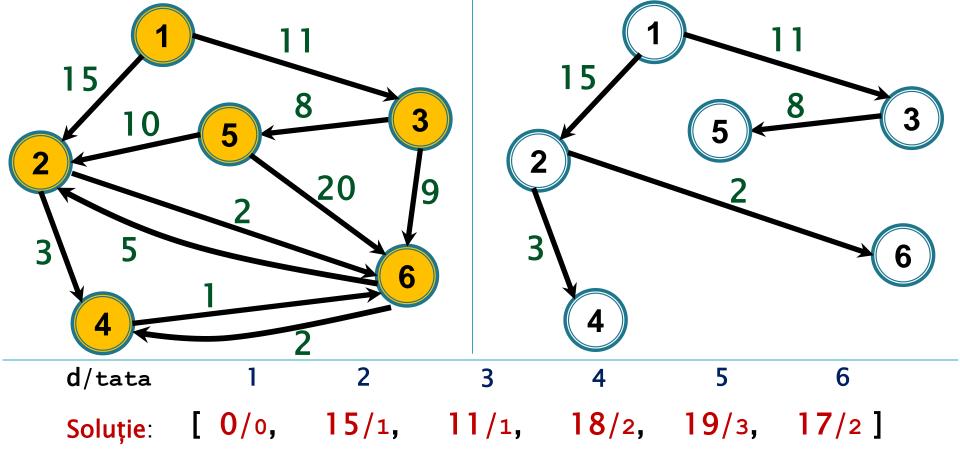












Un drum minim de la 1 la 6?

- Observaţii.
 - 1. Dacă vârful u curent are eticheta $d[u] = \infty$, algoritmul se poate opri
 - 2. Vectorul tata memorează arborele distanțelor față de s (vârfurile neaccesibile din s rămân cu tata 0)

Complexitate

```
Dijkstra(G, w, s)
  inițializează mulțimea vârfurilor neselectate Q cu V
   pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   cat timp Q \neq \emptyset executa
       u = extrage vârf cu eticheta d minimă din Q
       pentru fiecare uv∈E executa
             daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci
                    d[v] = d[u] + w(u,v)
                    tata[v] = u
   scrie d, tata
   //scrie drum minim de la s la t un varf t dat folosind tata
```



Cum memorăm Q = vârfurile încă neselectate?

Q poate fi (ca și în cazul algoritmului lui Prim)

vector:

```
Q[u] = 1, dacă u este selectat (u \notin Q)
0, altfel (u \in Q)
```

min-ansamblu (heap)

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −>
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim → O(n²)
- actualizare etichete vecini ->

```
Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel (u \in Q)
```

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim −> O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m)

Complexitate – reprezentarea lui Q ca vector Q[u] = 1, dacă u este selectat în V(T) 0, altfel ($u \in Q$)

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim → O(n²)
- actualizare etichete vecini -> O(m) $O(n^2)$

Complexitate - Q min-heap

- Iniţializare Q ->
- n * extragere vârf minim ->
- actualizare etichete vecini ->

```
Dijkstra(G, w, s) - Q min-heap in raport cu d
   pentru fiecare u∈V executa
       d[u] = \infty; tata[u]=0
   d[s] = 0
   Q = V //creare heap cu cheile din d
   cat timp Q \neq \emptyset executa
       u = extrage min(Q)
       pentru fiecare uv∈E executa
             daca d[u]+w(u,v)<d[v] atunci
                     d[v] = d[u] + w(u,v)
                     repara(Q,v)
                     tata[v] = u
   scrie d, tata
   //scrie drum minim de la s la t un varf t dat folosind tata
```

Complexitate - Q min-heap

- Iniţializare Q −> O(n)
- n * extragere vârf minim -> O(n log n)
- actualizare etichete vecini ->

Complexitate - Q min-heap

- Iniţializare Q
- n * extragere vârf minim -> O(n log n)
- !!+ actualizare Q

- -> O(n)
- actualizare etichete vecini -> O(m log n)

O(m log n)

- Observație. Pentru a determina drumul minim între două vârfuri s și t date putem folosi algoritmul lui Dijkstra cu următoarea modificare:
 - dacă vârful u ales este chiar t, algoritmul se oprește;
 - drumul de la s la t se afișează folosind vectorul tata (vezi BF)

▶ Dijkstra ≈ Prim (versiunea $O(n^2)/O(m \log n)$)



Algoritmul funcționează și pentru grafuri neorientate?



De ce nu funcţionează corect algoritmul dacă avem arce cu cost negativ + exemplu?



Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?



Putem aduna o constantă la costul fiecărui arc astfel încât toate arcele să aibă cost pozitiv. Drumul minim între 2 vârfuri rămâne la fel?

- Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?
 - Putem aduna o constantă la costul fiecărui arc astfel încât toate arcele să aibă cost pozitiv. Drumul minim între 2 vârfuri rămâne la fel? – NU

Cum putem rezolva problema dacă avem şi arce de cost negativ?



<u>Algoritmul BELLMAN - FORD</u>

Corectitudinea Algoritmului lui Dijkstra

- Lema. Pentru orice u∈V, la orice pas al algoritmului lui Dijkstra avem:
 - a) dacă d[u]<∞, există un drum de la s la u în G de cost d[u] și acesta se poate determina din vectorul tata:

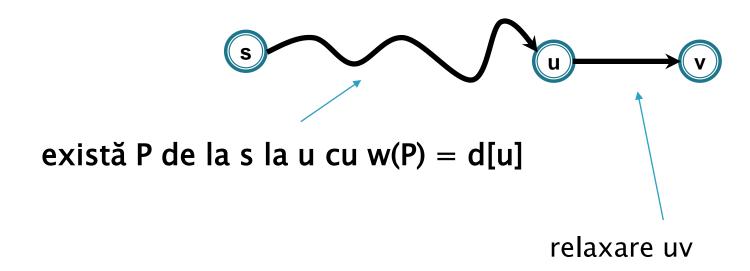
tata[u] = predecesorul lui u pe un drum de la s la u de cost d[u]

b) $d[u] \ge \delta(s,u)$

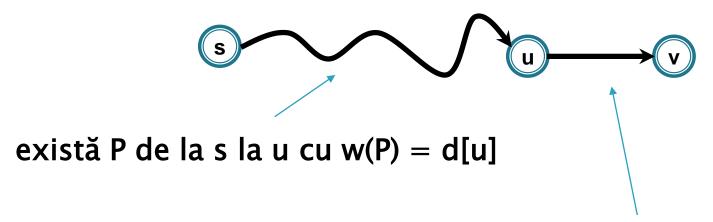
- Demonstrație: Rezultă din faptul că actualizarea unei etichete d[v] corespunde extinderii unui drum deja determinat de la s la u prin adăugarea arcului uv.
- Detaliat Inducție

- Demonstrație: inducție după numărul de iterații (executii cat timp)
 - Inițial d[s] = 0 = w([s]) (restul etichetelor sunt ∞)
 - La prima iterație este extras din Q vârful s pentru el afirmația se verifică

Demonstrație: Idee inducție



Demonstrație: Idee inducție



După relaxare uv

$$d[v] = d[u] + w(uv) = w([s \underline{P} u; v])$$

$$tata[v] = u$$



- Lema. Pentru orice u∈V, la orice pas al algoritmului lui Dijkstra avem:
 - a) dacă d[u] $<\infty$, există un drum de la s la u în G de cost d[u] și acesta se poate determina din vectorul tata:

tata[u]= predecesorul lui u pe un drum de la s la u de cost d[u]

- b) $d[u] \ge \delta(s,u)$
- Consecință. Dacă la un pas al algoritmului avem pentru un vârf u relația $d[u] = \delta(s, u)$, atunci d[u] nu se mai modifică până la final.

Teoremă

Fie G=(V, E, w) un graf orientat ponderat cu

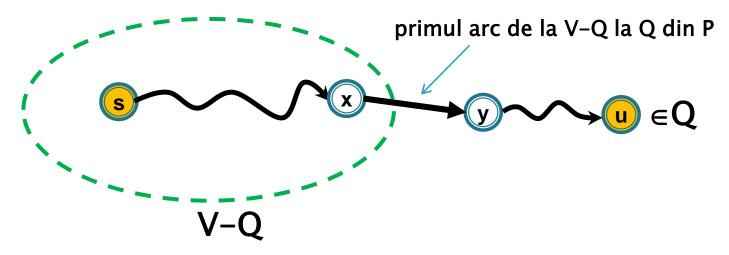
 $w: E \to \mathbb{R}_+$ și $s \in V$ fixat.

La finalul algoritmul lui Dijkstra avem:

 $d[u] = \delta(s, u)$ pentru orice $u \in V$

și tata memorează un arbore al distanțelor față de s.

- ▶ Demonstraţie (idee). Inducţie: $d[x] = \delta(s, x) \forall x \notin Q$ (=deja selectat)
- Când un vârf u este selectat: fie P un s-u drum minim



din modul în çare este ales u

dupa relaxarea lui xy (mai mult, are loc chiar egalitate: $d[y] = \delta(s, x) + w(x, y) = w(s^{\frac{P}{-}}y) = \delta(s, y)$)

$$d[u] \le d[y] \le d[x] + w(x, y) = \delta(s, x) + w(x, y) = w(s - y)$$

$$\le w(P) \le d[u]$$
 ipoteza de inductie pentru x

$$\Rightarrow d[u] = d[y] = w(P) = \delta(s, u)$$

Drumuri maxime



Putem modifica algoritmul lui Dijkstra de determinare de drumuri minime în grafuri (nu neapărat aciclice) a.î. să determine drumuri maxime (elementare) de la s la celelalte vârfuri?

Drumuri maxime

Putem modifica algoritmul lui Dijkstra de determinare de drumuri minime în grafuri (nu neapărat aciclice) a.î. să determine drumuri maxime (elementare) de la S la celelalte vârfuri

• Modificăm astfel doar inițializarea distanțelor (cu $-\infty$ în loc de $+\infty$) și inversam condiția de la relaxarea arcelor pentru a calcula maxim în loc de minim



Corectitudine - probabil similar cu Dijkstra?!!

Drumuri maxime

Putem modifica algoritmul lui Dijkstra de determinare de drumuri minime în grafuri (nu neapărat aciclice) a.î. să determine drumuri maxime (elementare) de la S la celelalte vârfuri

- Modificăm astfel doar inițializarea distanțelor (cu $-\infty$ în loc de $+\infty$) și inversam condiția de la relaxarea arcelor pentru a calcula maxim în loc de minim
 - Corectitudine probabil similar cu Dijkstra?!!

