

Reporte Semana 6: Algoritmo de Dijkstra

Caminos Más Cortos en Grafos Ponderados

Resumen Ejecutivo

Semana: 6

Tema: Algoritmo de Dijkstra

Fecha: Diciembre 2025

Objetivos Cumplidos

- Implementar el algoritmo de Dijkstra
- Encontrar caminos más cortos ponderados
- Usar cola de prioridad para optimización
- Reconstruir caminos óptimos
- Análisis de complejidad

Implementación

Algoritmo de Dijkstra

Características:

- Encuentra caminos más cortos desde un nodo origen
- Funciona con pesos positivos
- Usa cola de prioridad (min-heap)
- Complejidad: $O((V + E) \log V)$

Componentes:

1. Cola de prioridad (SortedSet)
2. Diccionario de distancias
3. Diccionario de predecesores
4. Relajación de aristas

Resultados de Ejecución

Red de Ciudades (Grafo de Prueba)

```
A ---4--- B
|           |
2           1
|           |
```

```

C --8-- D --2-- E --3-- F
|       |
10      5
|       |
E -----+
  
```

Salida del Programa

Semana 6 - Algoritmo de Dijkstra

Red de ciudades:

A-B(4), A-C(2), B-C(1), B-D(5), C-D(8)
 C-E(10), D-E(2), D-F(6), E-F(3)

Distancias más cortas desde A:

A → A: 0.0
 A → B: 3.0
 A → C: 2.0
 A → D: 8.0
 A → E: 10.0
 A → F: 13.0

Caminos más cortos:

A → B: A → C → B (distancia: 3.0)
 A → C: A → C (distancia: 2.0)
 A → D: A → C → B → D (distancia: 8.0)
 A → E: A → C → B → D → E (distancia: 10.0)
 A → F: A → C → B → D → E → F (distancia: 13.0)

Programa completado!

Análisis de Complejidad

Dijkstra con Cola de Prioridad

| Aspecto | Complejidad |
|------------|----------------------|
| Temporal | $O(V + E \log V)$ |
| Espacial | $O(V)$ |
| Estructura | SortedSet (min-heap) |

Desglose:

- Inicialización: $O(V)$
- Bucle principal: $O(V)$ iteraciones
- Cada extracción de cola: $O(\log V)$
- Cada relajación: $O(\log V)$

- Total: $O(V + E) \log V$

Comparación con Otros Algoritmos

| Algoritmo | Complejidad | Pesos Negativos | Uso |
|----------------|------------------|--|----------------------------|
| Dijkstra | $O((V+E)\log V)$ | <input checked="" type="checkbox"/> No | Grafos con pesos positivos |
| Bellman-Ford | $O(VE)$ | <input checked="" type="checkbox"/> Sí | Grafos con pesos negativos |
| Floyd-Warshall | $O(V^3)$ | <input checked="" type="checkbox"/> Sí | Todos los pares |
| BFS | $O(V+E)$ | N/A | Sin pesos (o peso=1) |

🔍 Funcionamiento del Algoritmo

Paso a Paso

1. Inicialización:

- Distancia al origen = 0
- Distancia a todos los demás = ∞
- Agregar origen a cola de prioridad

2. Bucle Principal:

- Extraer nodo con menor distancia
- Para cada vecino:
 - Calcular nueva distancia
 - Si es menor que la actual:
 - Actualizar distancia
 - Actualizar predecesor
 - Agregar a cola de prioridad

3. Finalización:

- Cuando la cola está vacía
- Todas las distancias mínimas calculadas

Ejemplo Visual

Iteración 1: Procesar A (dist=0)

Actualizar B: $\infty \rightarrow 4$

Actualizar C: $\infty \rightarrow 2$

Cola: $[(2,C), (4,B)]$

Iteración 2: Procesar C (dist=2)

Actualizar B: $4 \rightarrow 3$ (mejor: A→C→B)

Actualizar D: $\infty \rightarrow 10$

Actualizar E: $\infty \rightarrow 12$

Cola: $[(3,B), (4,B), (10,D), (12,E)]$

```
Iteración 3: Procesar B (dist=3)
Actualizar D: 10 → 8 (mejor: A→C→B→D)
Cola: [(4,B), (8,D), (10,D), (12,E)]
... y así sucesivamente
```

🎓 Aplicaciones Prácticas

1. Navegación GPS

- Encontrar ruta más corta entre dos puntos
- Considerar distancia, tiempo o costo
- Actualización en tiempo real

2. Redes de Computadoras

- Routing de paquetes
- Protocolo OSPF (Open Shortest Path First)
- Optimización de latencia

3. Logística

- Rutas de entrega óptimas
- Minimización de costos
- Planificación de transporte

4. Juegos

- Pathfinding para NPCs
- Navegación de personajes
- Optimización de movimientos

💡 Conceptos Clave Aprendidos

1. Relajación de Aristas

```
Si distancia[u] + peso(u,v) < distancia[v]:
    distancia[v] = distancia[u] + peso(u,v)
    predecesor[v] = u
```

2. Cola de Prioridad

- Siempre procesar nodo con menor distancia
- Garantiza optimalidad
- Evita reprocesar nodos

3. Reconstrucción de Caminos

- Guardar predecesores durante exploración
- Reconstruir desde destino a origen
- Invertir para obtener camino correcto

4. Limitaciones

- No funciona con pesos negativos
- Puede dar resultados incorrectos si hay ciclos negativos
- Usar Bellman-Ford para pesos negativos

🔗 Casos de Prueba

Caso 1: Red Simple

Entrada: A-B(4), A-C(2), B-C(1)

Resultado: A→B = 3 (vía C)

Verificación: Correcto

Caso 2: Múltiples Caminos

Entrada: A→F (6 nodos, 9 aristas)

Resultado: A→C→B→D→E→F (13 km)

Camino directo: No existe

Verificación: Óptimo

Caso 3: Nodo Aislado

Entrada: Grafo con nodo G aislado

Resultado: Distancia a G = ∞

Verificación: Correcto

🔗 Conclusiones

Logros

1. Implementación correcta de Dijkstra
2. Uso eficiente de cola de prioridad
3. Reconstrucción de caminos óptimos
4. Complejidad $O((V+E) \log V)$

Ventajas del Algoritmo

- Encuentra caminos óptimos garantizados
- Eficiente para grafos con pesos positivos
- Ampliamente usado en aplicaciones reales
- Base para algoritmos más avanzados (A*)

Limitaciones

- No funciona con pesos negativos
- Requiere cola de prioridad eficiente
- Calcula desde un solo origen

Próximos Pasos

- Semana 7: Árboles binarios de búsqueda
 - Algoritmo A* (Dijkstra con heurística)
 - Bellman-Ford (pesos negativos)
-

Referencias

- Dijkstra, E. W. (1959). "A note on two problems in connexion with graphs"
 - Cormen, T. H., et al. (2009). *Introduction to Algorithms* (3rd ed.)
 - Material del curso - Semana 6
-

Fecha: Diciembre 2025

Curso: Estructuras de Datos Avanzadas

Semana: 6 - Dijkstra

Estado: Completado