



# Algoritmo de Dijkstra

## Caminho mínimo de origem única

Bruno Santos de Lima  
brunoslima4@gmail.com

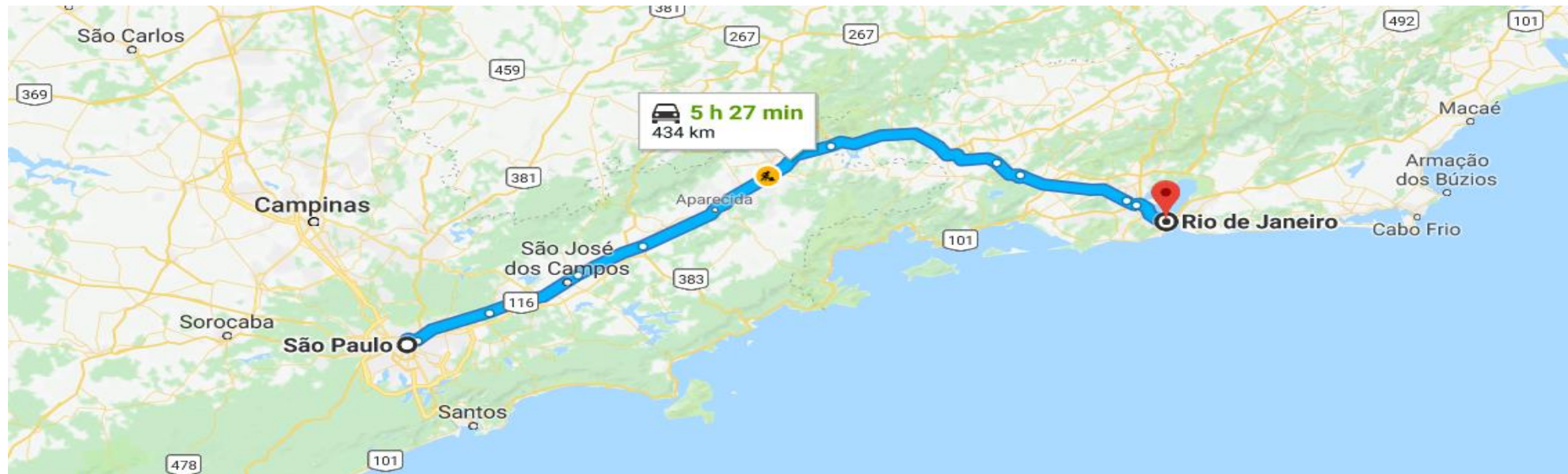
Estrutura de dados  
Docente: Profa. Dra. Roberta Spolon  
Programa de Pós-Graduação em Ciência da Computação (PPGCC)

- Caminho mínimo
- Algoritmo de Dijkstra
- Aplicações do algoritmo
- Considerações finais
- Referencias Bibliográficas

# Caminho Mínimo



- Um motorista deseja sair de São Paulo e ir ao Rio de Janeiro
  - Qual é o caminho mais curto entre essas duas cidades?

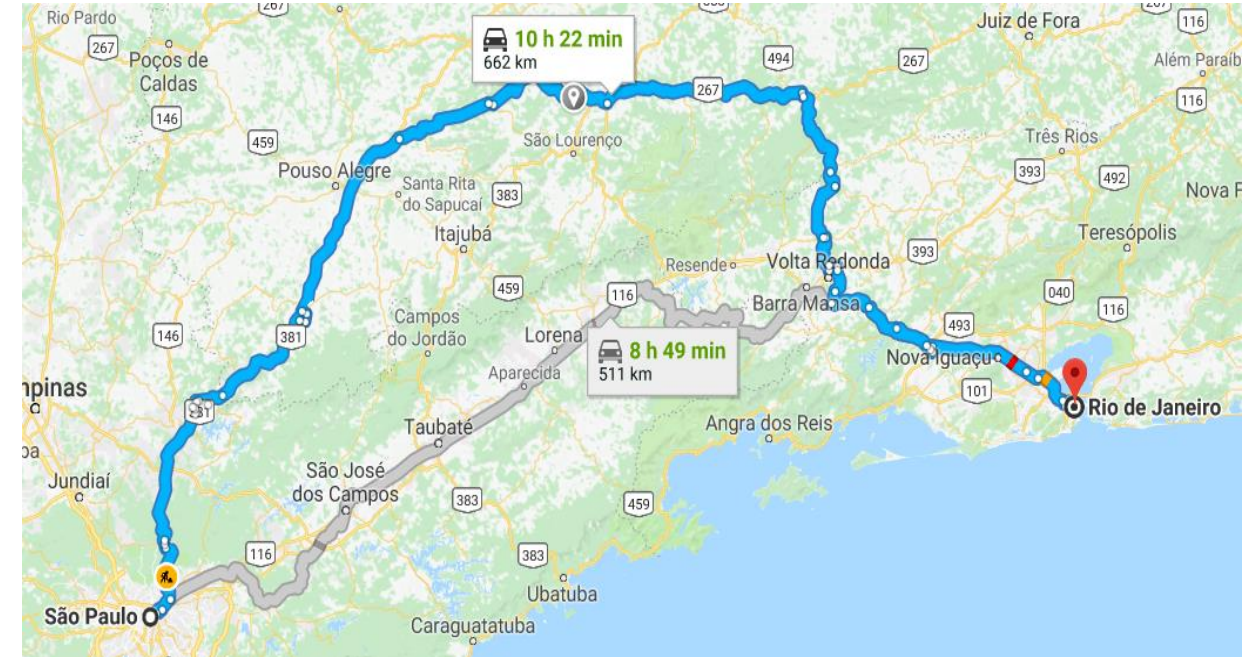
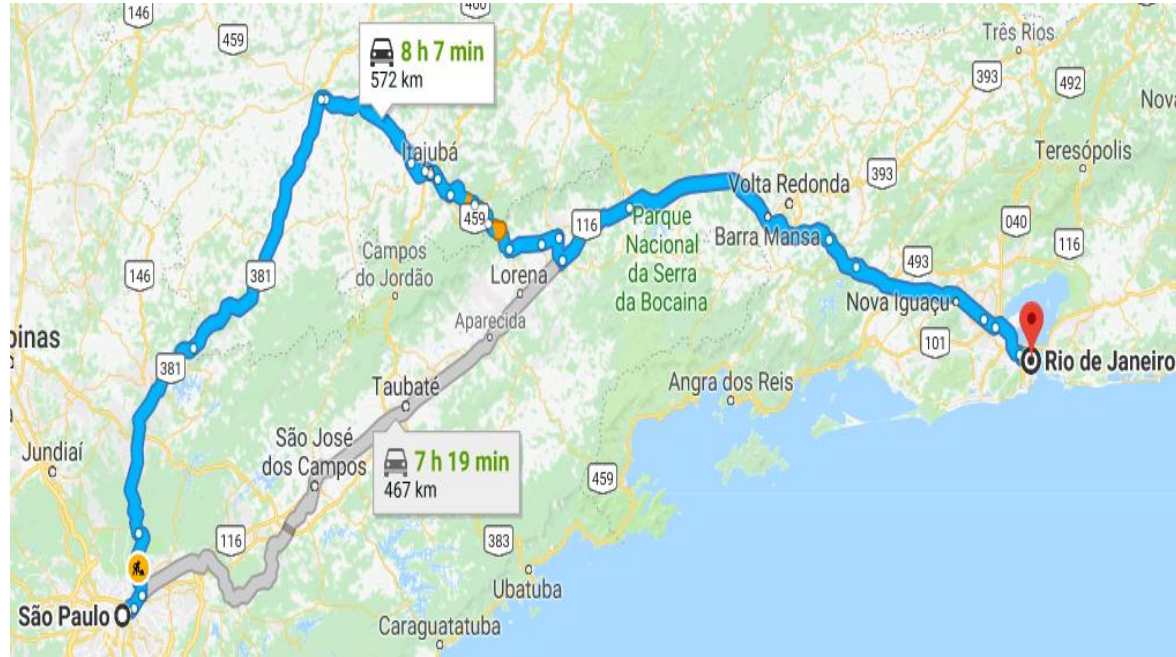


**Figura 1:** Caminho de São Paulo até o Rio de Janeiro – Fonte: Google Maps



# Caminho Mínimo

- Como saber se o caminho anterior é o mais curto?
  - Afinal, existem vários caminhos distintos para esse trajeto!



**Figura 2:** Caminho de São Paulo até o Rio de Janeiro – Fonte: Google Maps

- Uma abordagem para resolver esse problema seria um algoritmo que liste todas as rotas possíveis
  - Conhecendo todas as possíveis rotas, basta calcular a distância de cada uma delas.
    - Após isso, escolher a rota com a menor distância!

**Simples!!!**

- Uma abordagem para resolver esse problema seria um algoritmo que liste todas as rotas possíveis
  - Conhecendo todas as possíveis rotas, basta calcular a distância de cada uma delas.
    - Após isso, escolher a rota com a menor distância!

~~Simple!!!~~

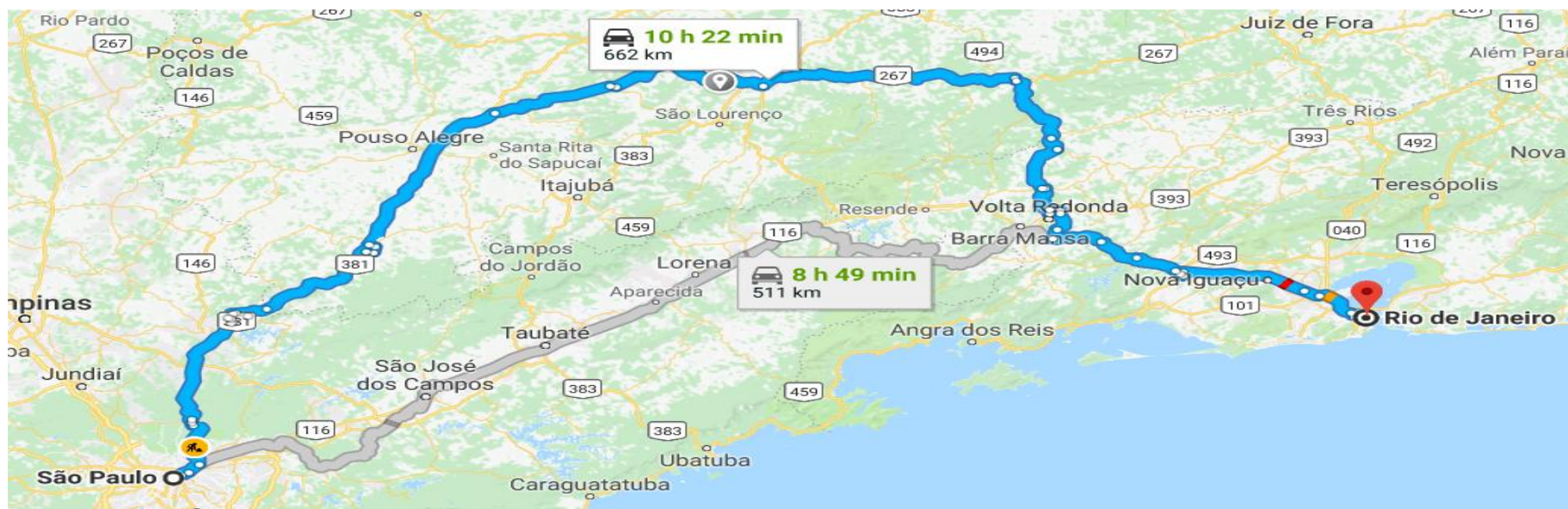
Na verdade não!!!

Essa abordagem para solucionar o problema é simples e intuitiva, porem em casos reais haverá milhões ou bilhões de possibilidades resultando em um tempo muito alto para encontrar uma resposta!

Complexidade Exponencial



- Outra abordagem:
  - Verificar se a rota incompleta possui distancia maior que a melhor rota conhecida.
  - Se isso acontecer, essa rota incompleta pode ser descartada do conjunto solução.



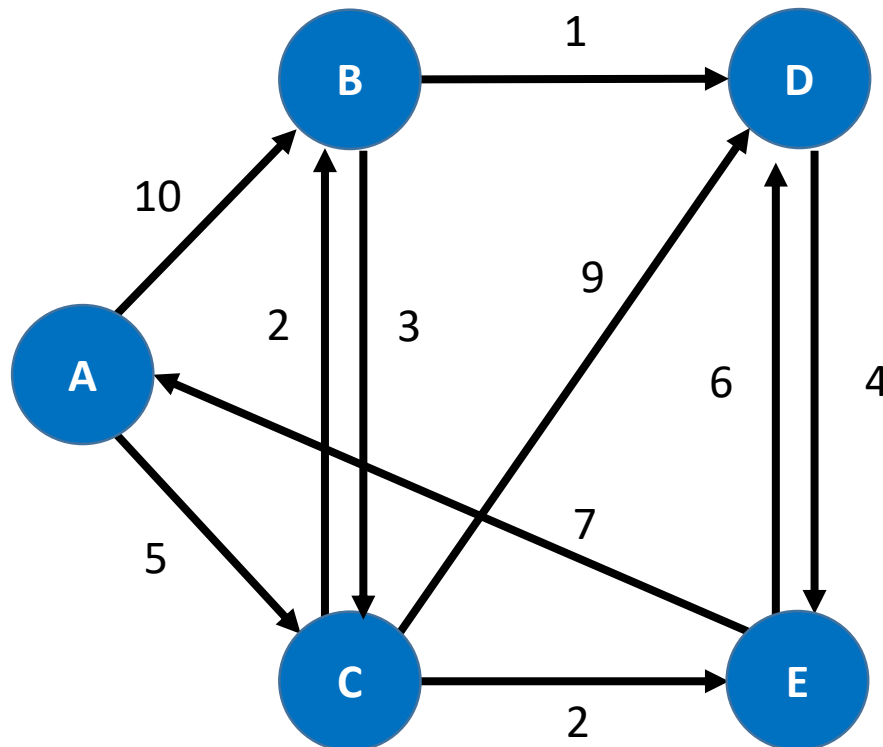
**Figura 3:** Caminho de São Paulo até o Rio de Janeiro – Fonte: Google Maps



- Variantes do problema [3]:
  - Caminho mínimo de origem única
  - Caminho mínimo de destino único
  - Caminho mínimo de um único par
  - Caminho mínimo de todos para todos

- Variantes do problema [3]:
  - Caminho mínimo de origem única
    - Algoritmo de Dijkstra
  - Caminho mínimo de destino único
  - Caminho mínimo de um único par
  - Caminho mínimo de todos para todos

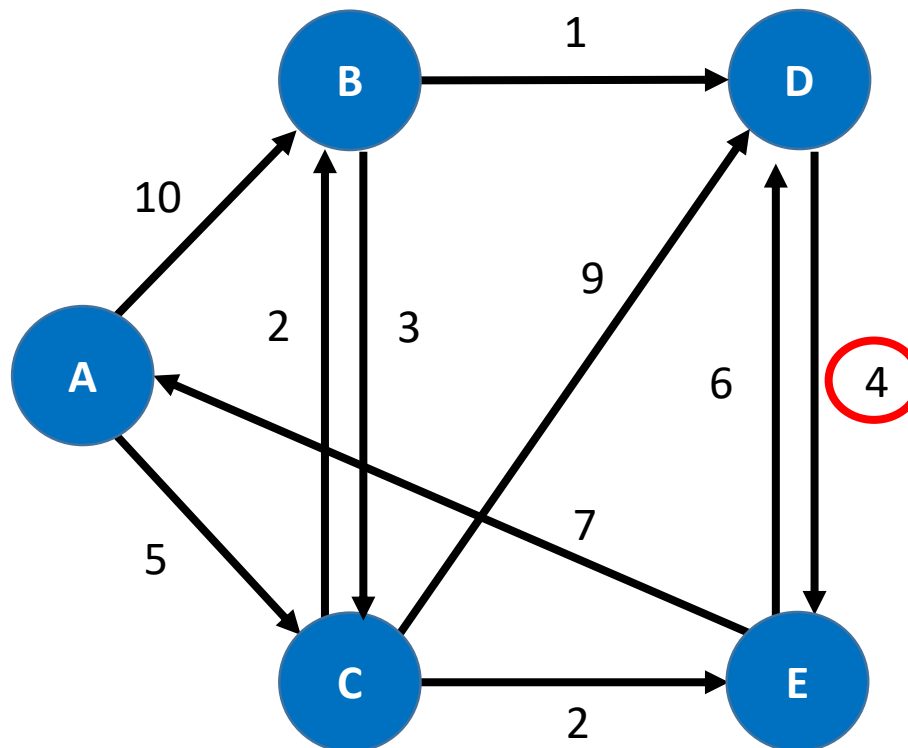
- Mapeamento do problema através Grafos



No caso da menor distância entre cidades:

A – Presidente Prudente  
B – Martinópolis  
C – Rio Claro  
D – Bauru  
E – São José do Rio Preto

- Mapeamento do problema através Grafos



No caso da menor distância entre cidades:

A – Presidente Prudente

B – Martinópolis

C – Rio Claro

D – Bauru

E – São José do Rio Preto

Distância, pode ser aplicado métricas diferentes:  
Tempo, custo, penalidades, perdas.



- Caminho mínimo de origem única

- Considerando um **grafo ponderado**:  $G = (V, A)$ .

- Um **caminho**:  $c = (v_0, v_1, \dots, v_n)$

- Os **pesos de um caminho c** é a soma de todos os pesos das arestas do caminho:

$$p = \sum_{i=1}^n p(v_{i-1}, v_i)$$

- Sendo o **caminho mais curto** definido por:


$$\delta(u, v) = \begin{cases} \min\{p(c): u \rightarrow v\}, & \text{se existir um caminho de } u \text{ a } v, \\ \infty, & \text{caso contrário} \end{cases}$$

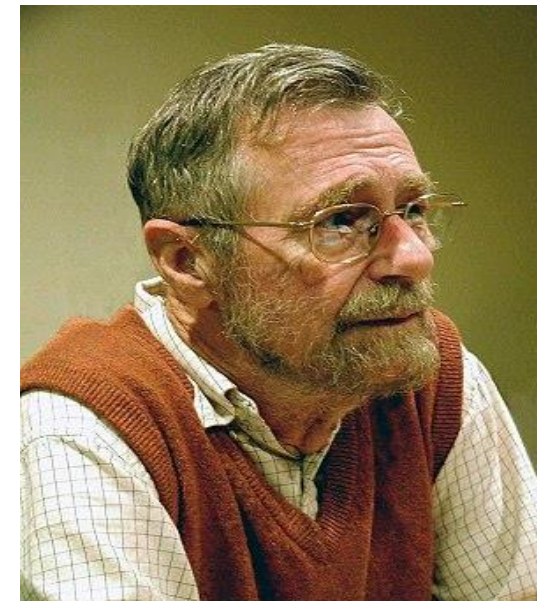
# Algoritmo de Dijkstra



“O algoritmo de Dijkstra resolve o problema de caminho mais curto de fonte única em dígrafos com pesos não-negativos [4].”

- Algoritmo de Dijkstra:

- Concepção: 1956 – Publicação: 1959 [1]
- Edsger Wybe Dijkstra (1930 – 2002) 
  - Um dos mais influentes na Ciência da Computação.
  - Recebeu o Prêmio ACM Turing.



**Figura 3:** Edsger W. Dijkstra [6]

- Propriedades:

- Grafo:

- Direcionado ou não direcionado
    - Ponderado
    - Pode conter ciclos
    - As arestas não podem possuir pesos negativos

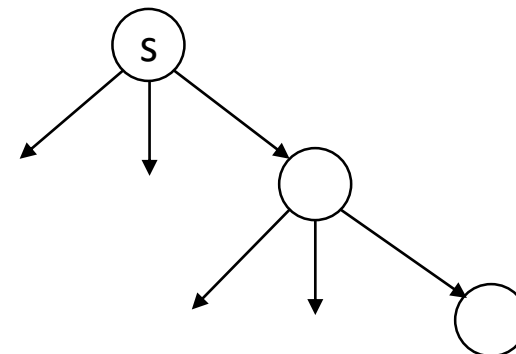
- **Algoritmo Guloso**

- Exato, sempre **encontra a melhor solução**, no caso, menor caminho da raiz para todos os nós do grafo.



- Resultado do algoritmo:

“Ao final da execução do algoritmo de Dijkstra é produzido uma árvore de caminhos mais curtos de um vértice origem s para todos os vértices alcançáveis a partir de s [2].”



```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

- Funções auxiliares:
  - ✓ Inicializar();
  - ✓ Relaxamento();
  - ✓ ExtrairMinimo();
- Estruturas auxiliares:
  - ✓ Grafo
  - ✓ Fila, lista ou outra: Variáveis S e Q
    - S: vértices com distância definitiva
    - Q: Vértices com distância provisória

## Funções auxiliares

```
Inicializar(grafo, verticeInicial)
  para cada v ∈ grafo
    dis[v] = ∞;
    pai[v] = null;
  fim para
  dis[verticeInicial] = 0;
fim
```

```
Relaxamento(u, v, peso)
  se dis[v] > (dis[u] + peso(u,v)) então
    dis[v] = dis[u] + peso(u,v);
    pai[v] = u;
  fim se
fim
```

- ✓ **dis[v]**: Distância da origem até v
- ✓ **pai[v]**: Vértice pai de v

## Funções auxiliares

```
Inicializar(grafo, verticeInicial)
  para cada v ∈ grafo
    dis[v] = ∞;
    pai[v] = null;
  fim para
  dis[verticeInicial] = 0;
fim
```

```
Relaxamento(u, v, peso)
```

```
  se dis[v] > (dis[u] + peso(u,v)) então
```


```
    dis[v] = dis[u] + peso(u,v);
```

```
    pai[v] = u;
```

```
  fim se
```

```
fim
```

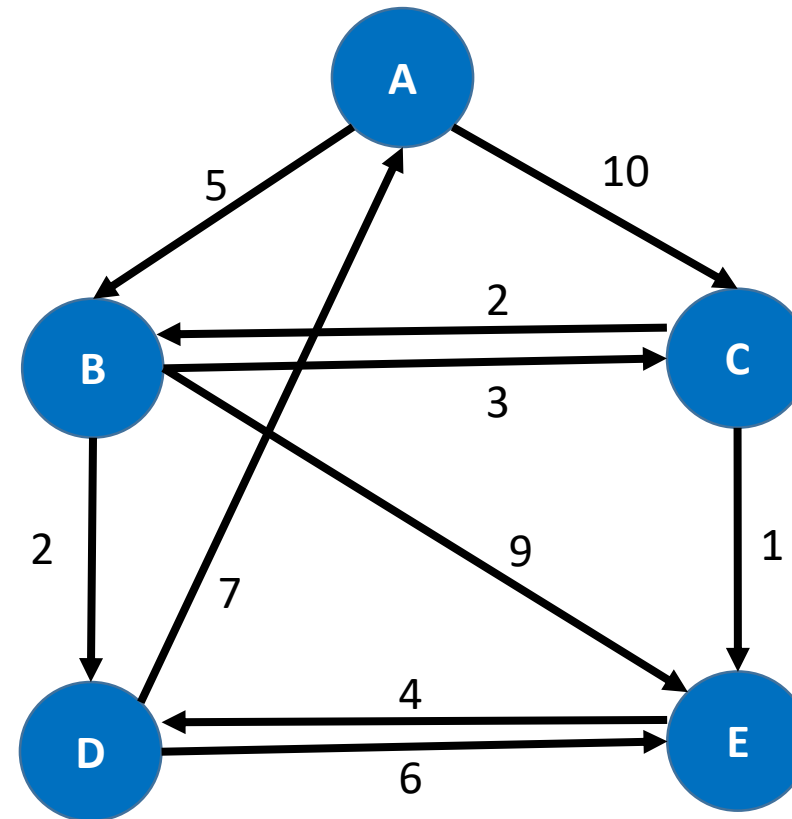
- ✓ **dis[v]**: Distância da origem até v
- ✓ **pai[v]**: Vértice pai de v



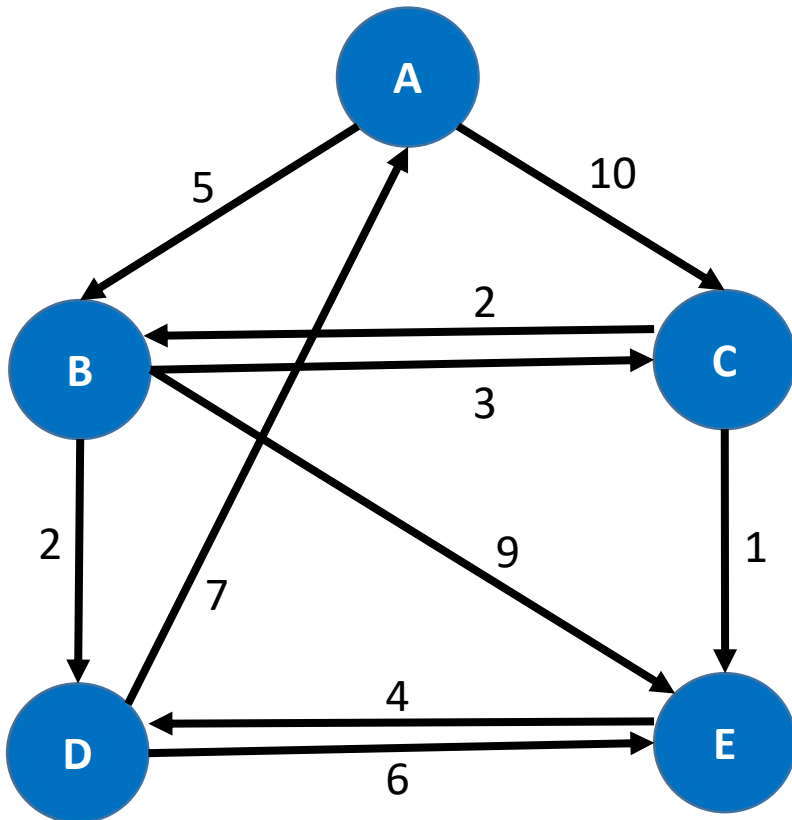
Verificar se o caminho  
atual é melhor que o  
melhor caminho já  
conhecido!



## Exemplificação do algoritmo de Dijkstra



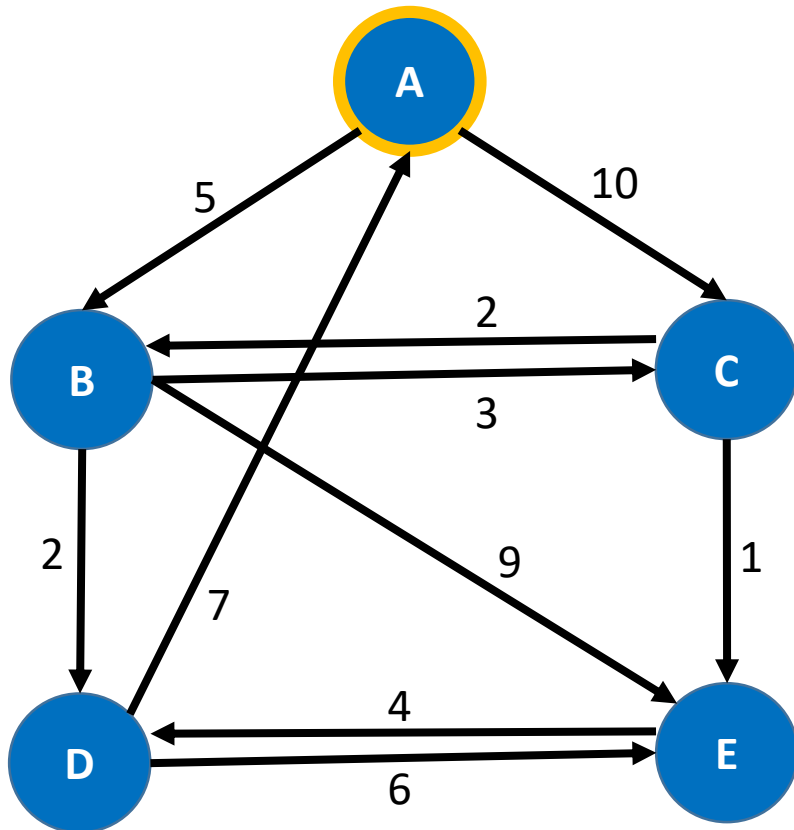
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis					
Pai					
Q					
S					

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

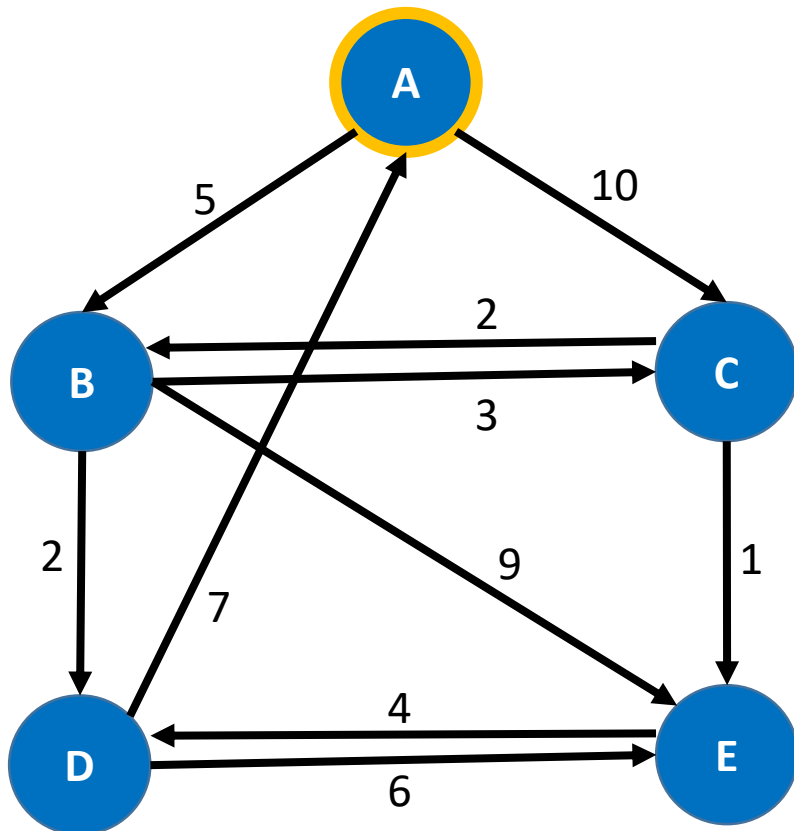
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
Pai	null	null	null	null	Null
Q					
S					

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial); ←
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

# Algoritmo de Dijkstra



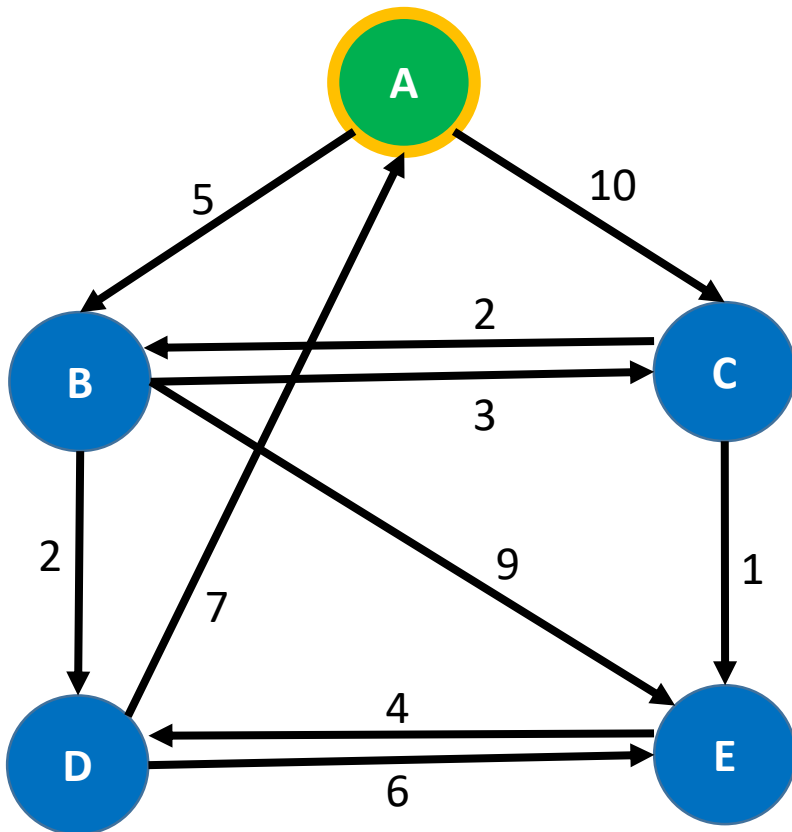
Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
Pai	null	null	null	null	Null
Q	X	X	X	X	X
S	-	-	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```





# Algoritmo de Dijkstra

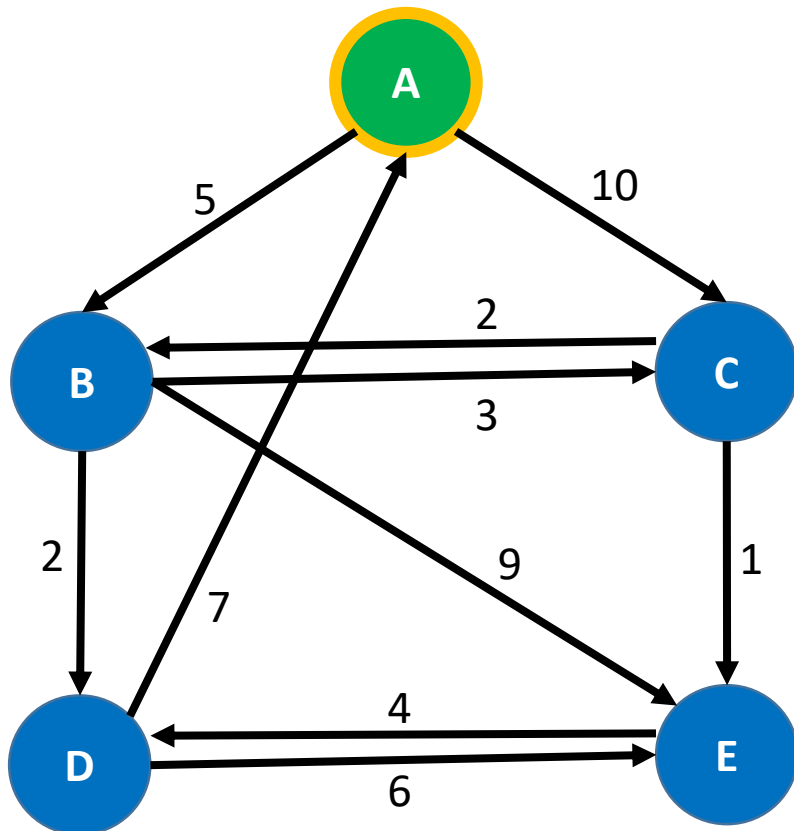


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
Pai	null	null	null	null	Null
Q	X	X	X	X	X
S	-	-	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



# Algoritmo de Dijkstra

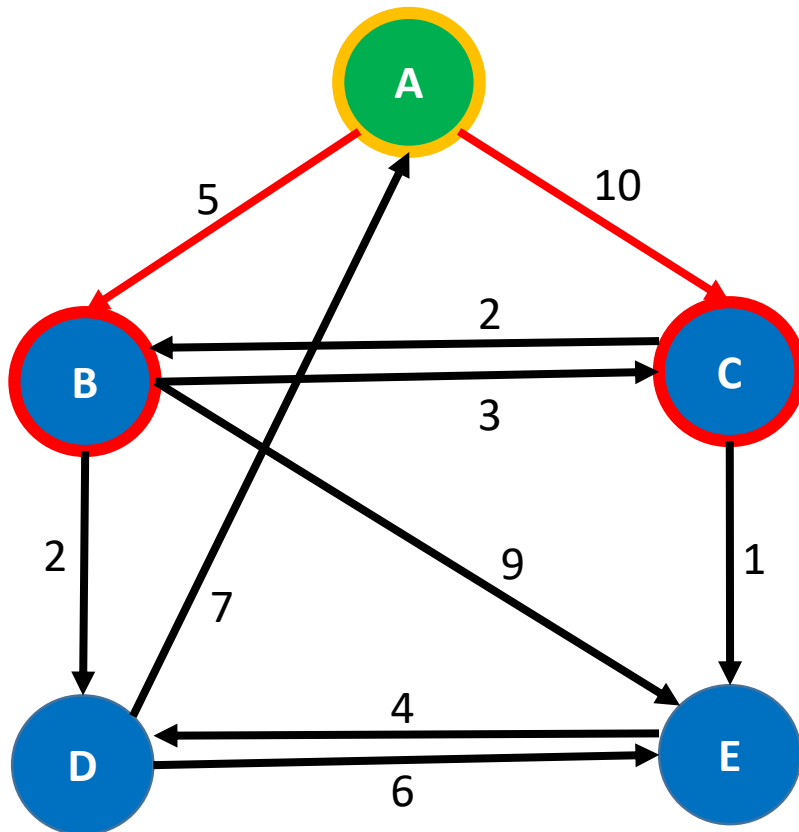


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
Pai	null	null	null	null	Null
Q	-	X	X	X	X
S	X	-	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



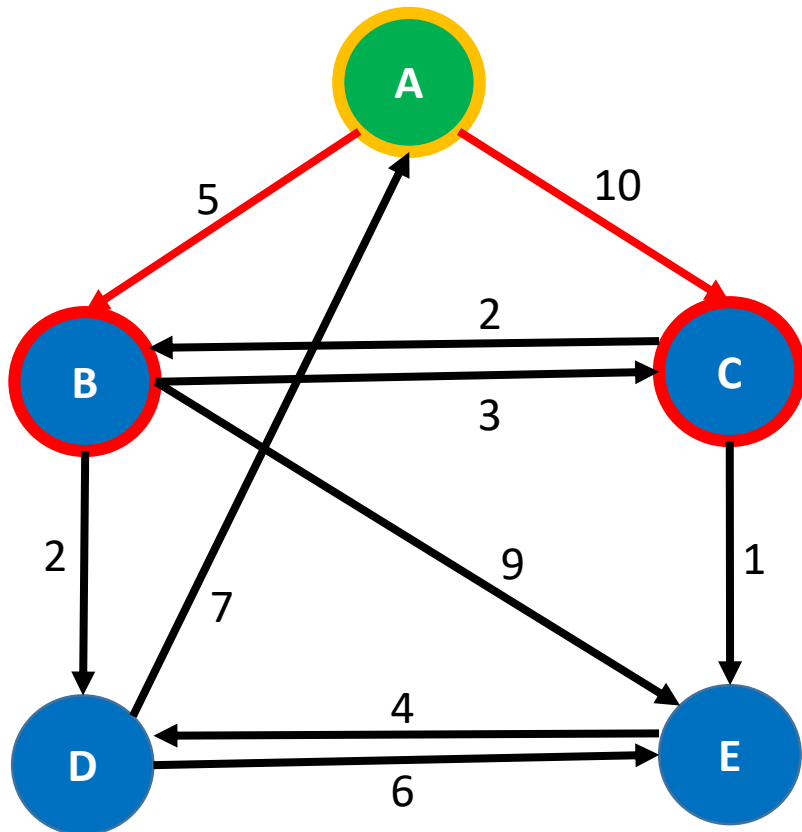
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$
Pai	null	null	null	null	Null
Q	-	X	X	X	X
S	X	-	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

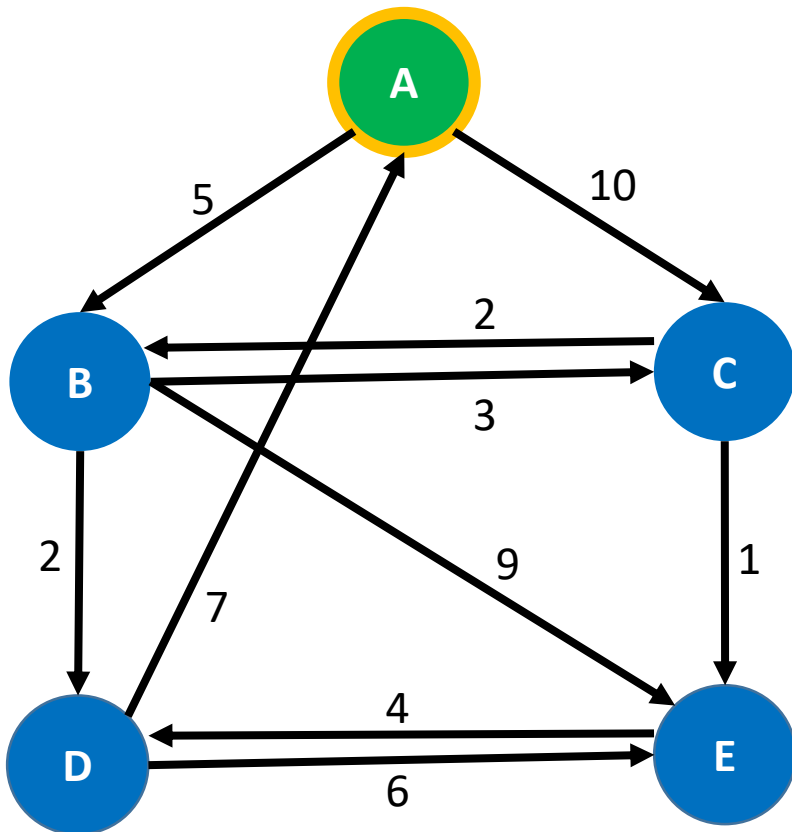
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	10	$\infty$	$\infty$
Pai	null	A	A	null	Null
Q	-	X	X	X	X
S	X	-	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

# Algoritmo de Dijkstra

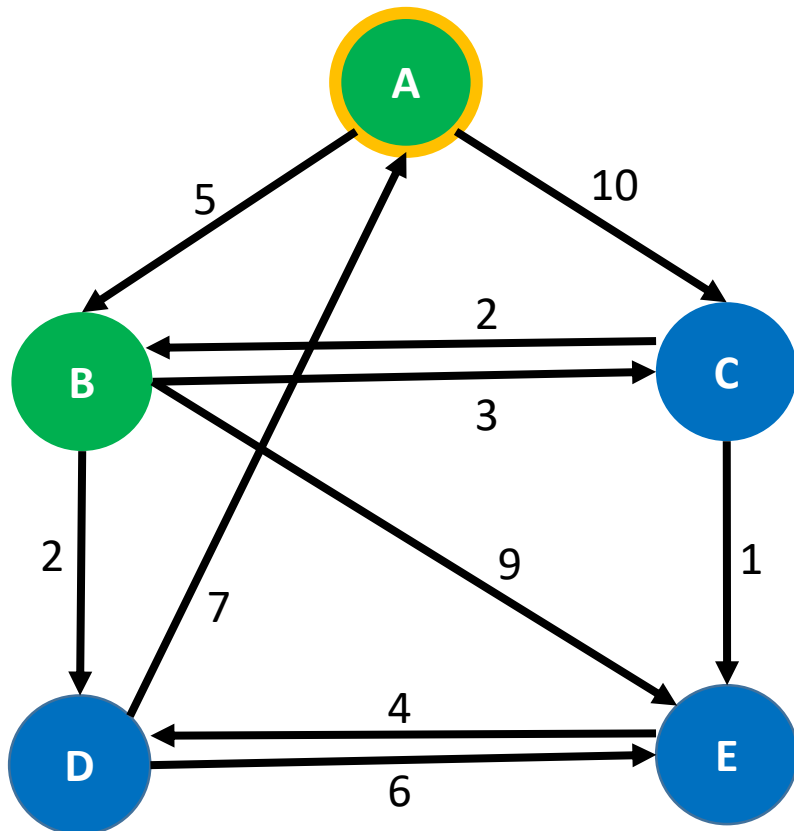


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	10	$\infty$	$\infty$
Pai	null	A	A	null	Null
Q	-	X	X	X	X
S	X	-	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



# Algoritmo de Dijkstra



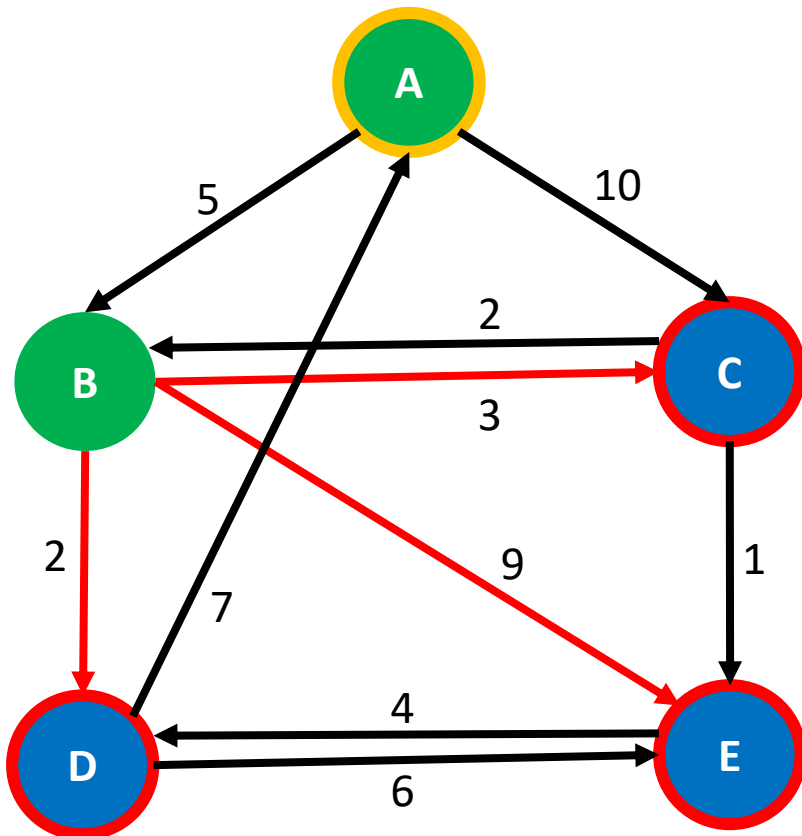
Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	10	$\infty$	$\infty$
Pai	null	A	A	null	Null
Q	-	-	X	X	X
S	X	X	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```





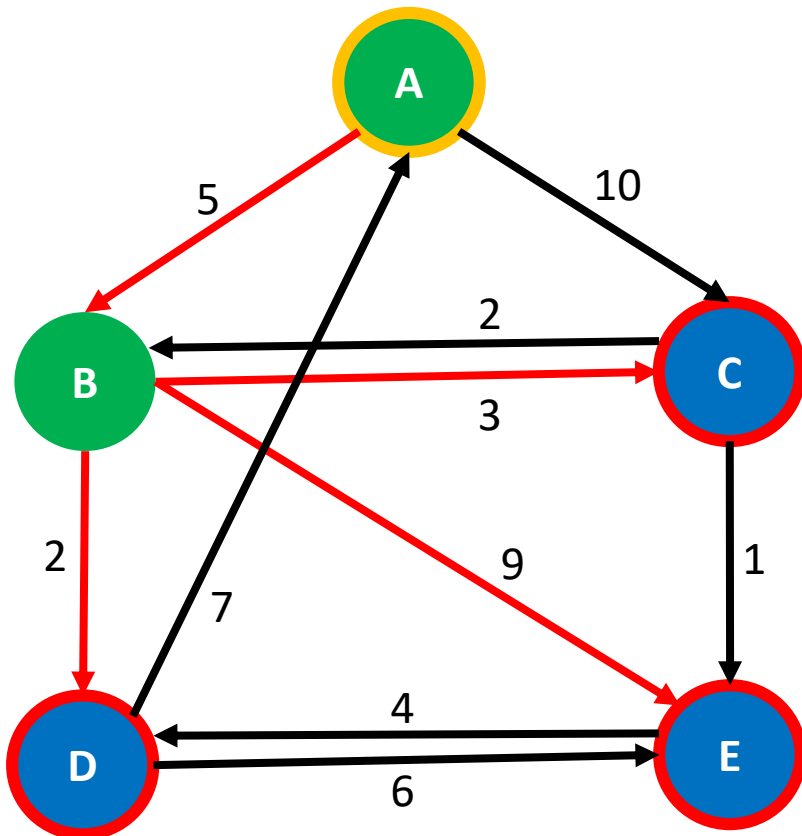
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	10	$\infty$	$\infty$
Pai	null	A	A	null	Null
Q	-	-	X	X	X
S	X	X	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

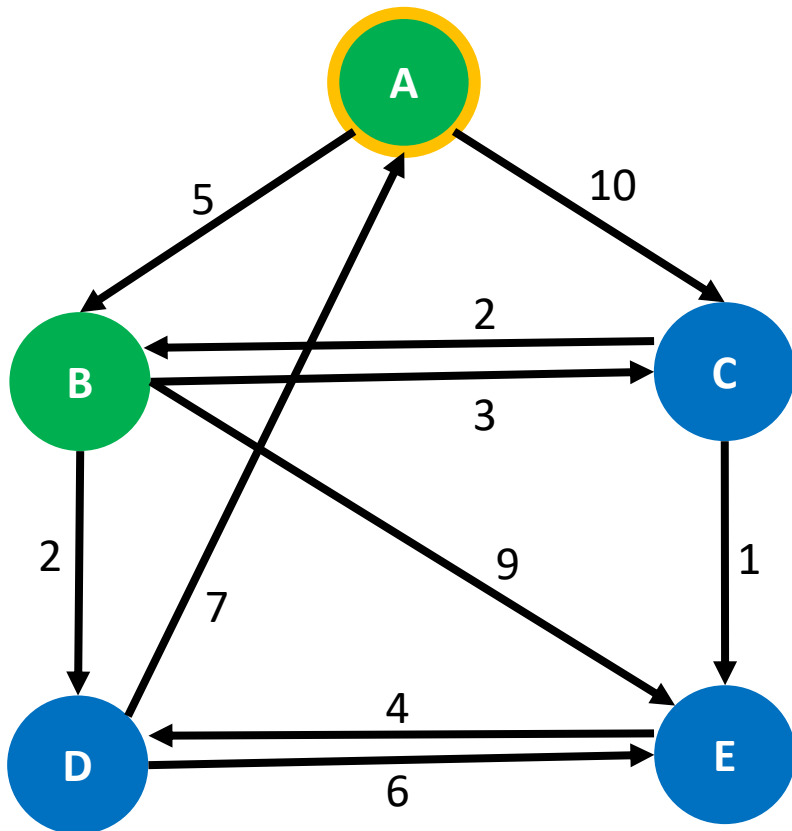
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	14
Pai	null	A	B	B	B
Q	-	-	X	X	X
S	X	X	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

# Algoritmo de Dijkstra

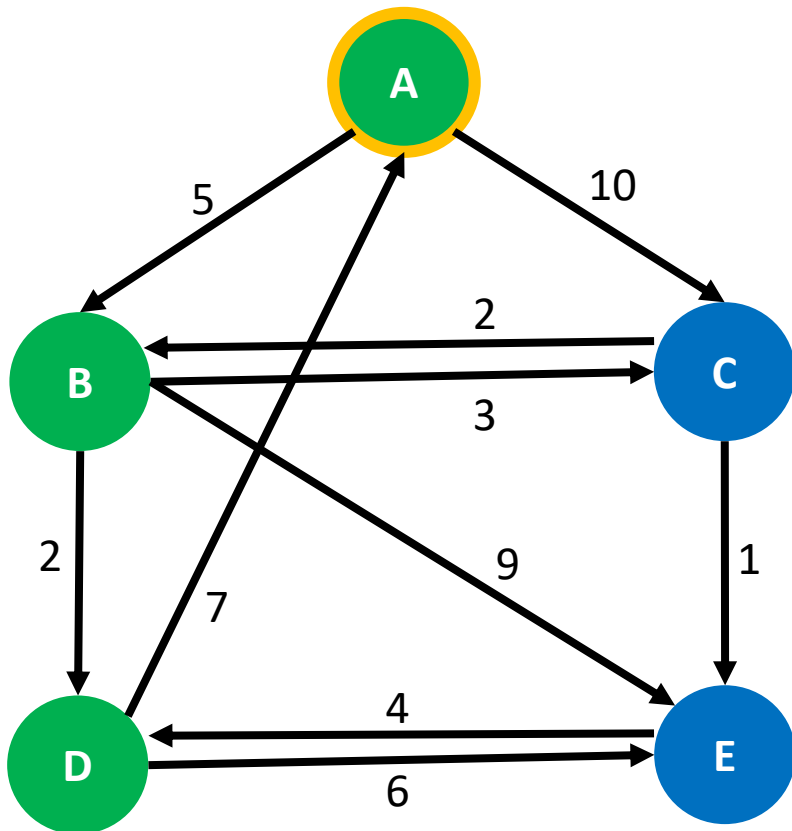


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	14
Pai	null	A	B	B	B
Q	-	-	X	X	X
S	X	X	-	-	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



# Algoritmo de Dijkstra

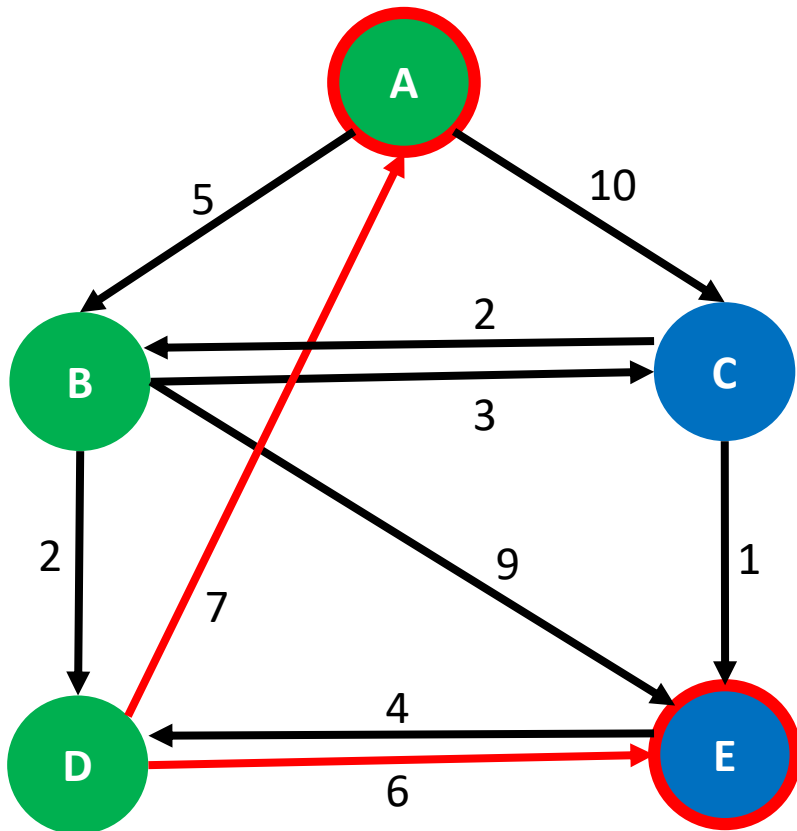


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	14
Pai	null	A	B	B	B
Q	-	-	X	-	X
S	X	X	-	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



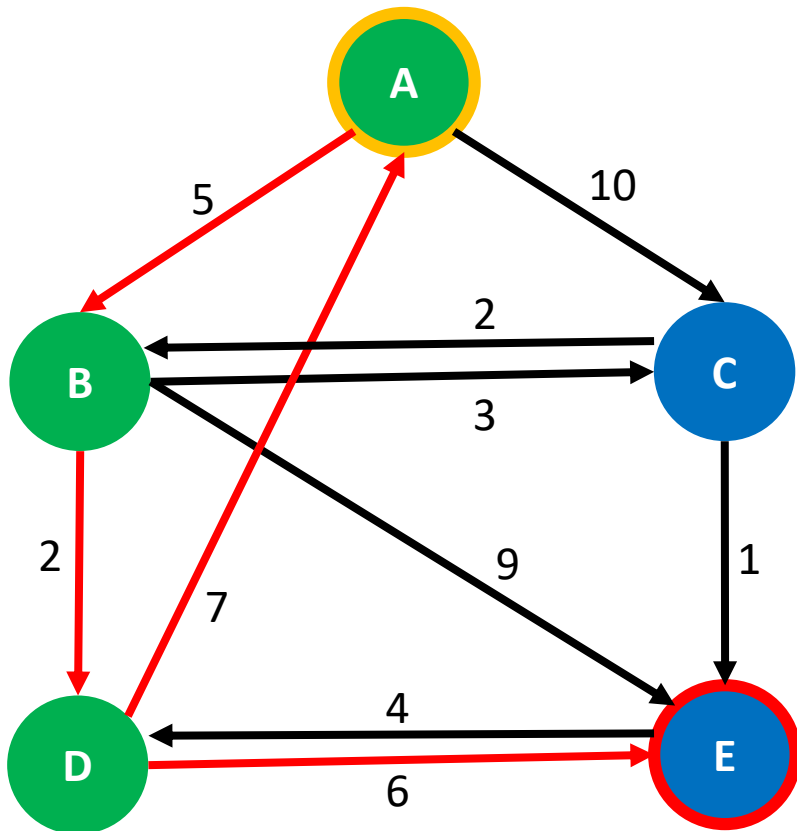
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	14
Pai	null	A	B	B	B
Q	-	-	X	-	X
S	X	X	-	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

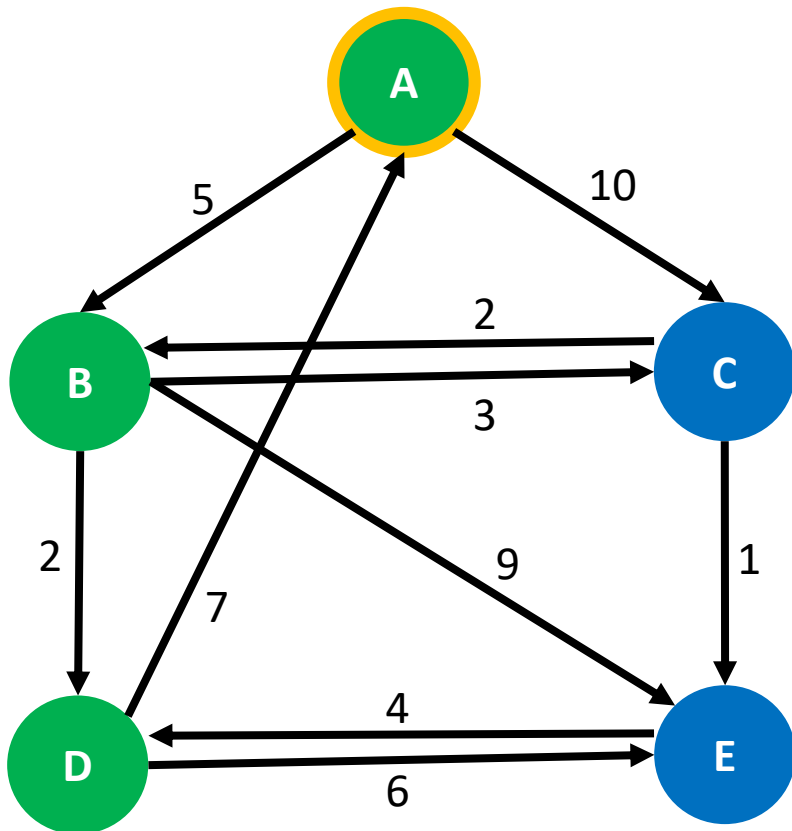
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	13
Pai	null	A	B	B	D
Q	-	-	X	-	X
S	X	X	-	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

# Algoritmo de Dijkstra



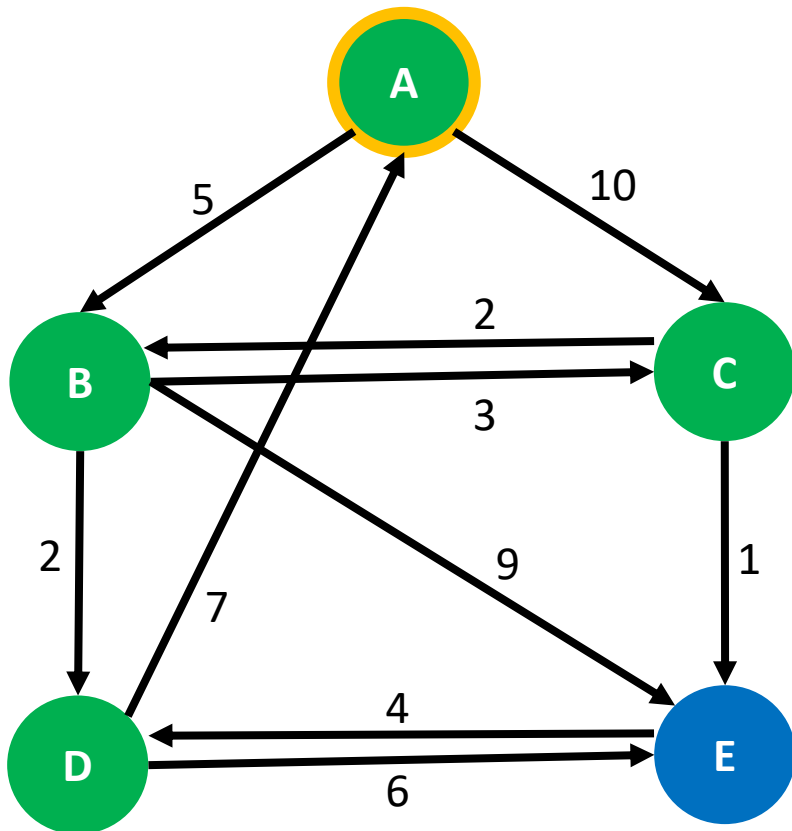
Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	13
Pai	null	A	B	B	D
Q	-	-	X	-	X
S	X	X	-	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```





# Algoritmo de Dijkstra

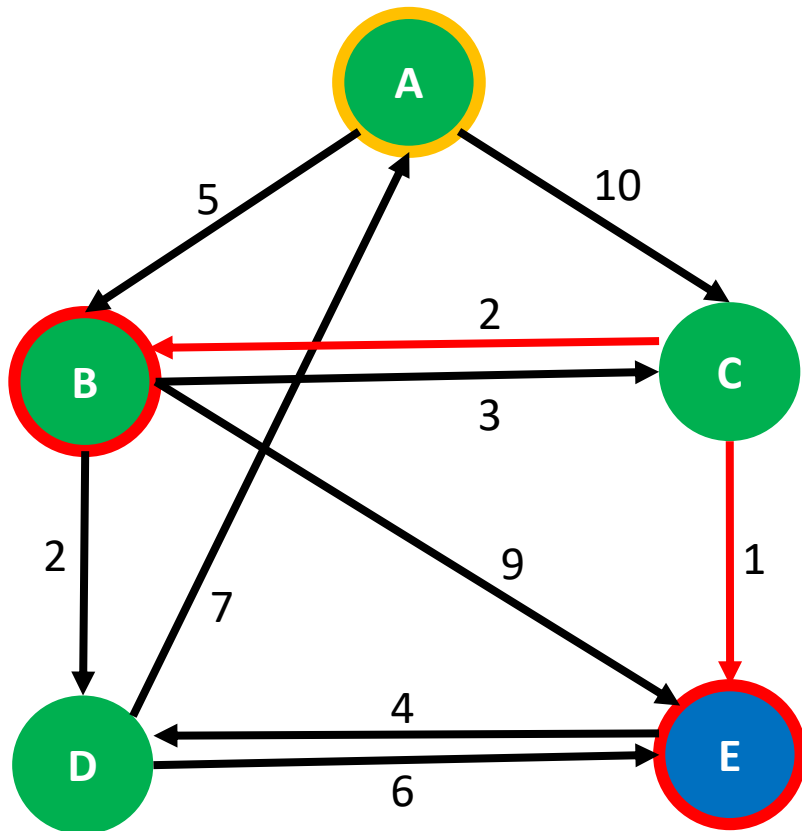


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	13
Pai	null	A	B	B	D
Q	-	-	-	-	X
S	X	X	X	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



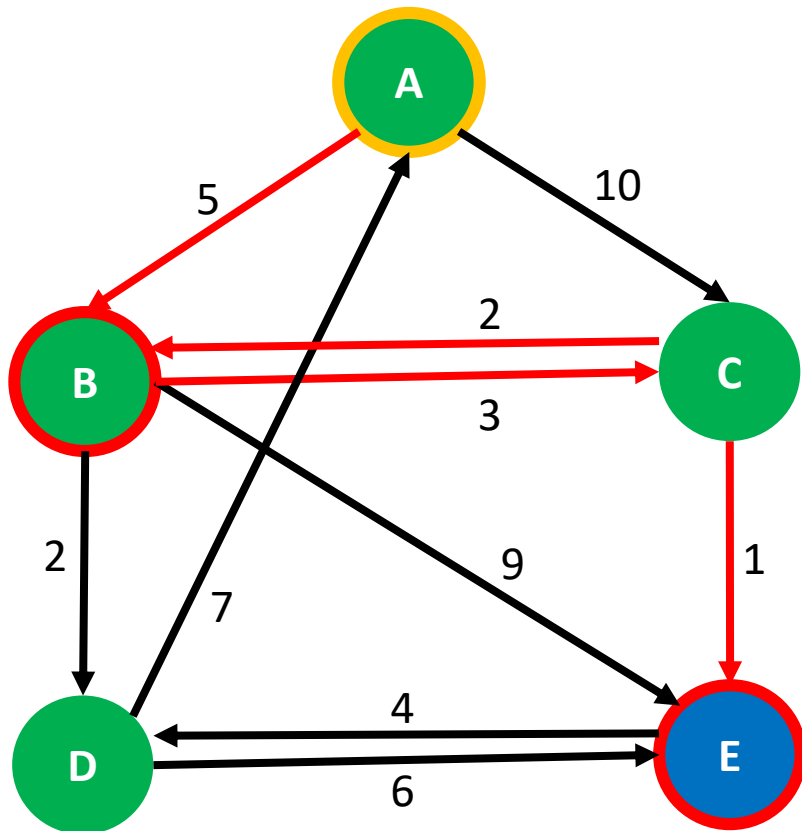
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	13
Pai	null	A	B	B	D
Q	-	-	-	-	X
S	X	X	X	X	-

```
Dijkstra(grafo,peso,verticeInicial)
  Inicializar(grafo,verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u,v,peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

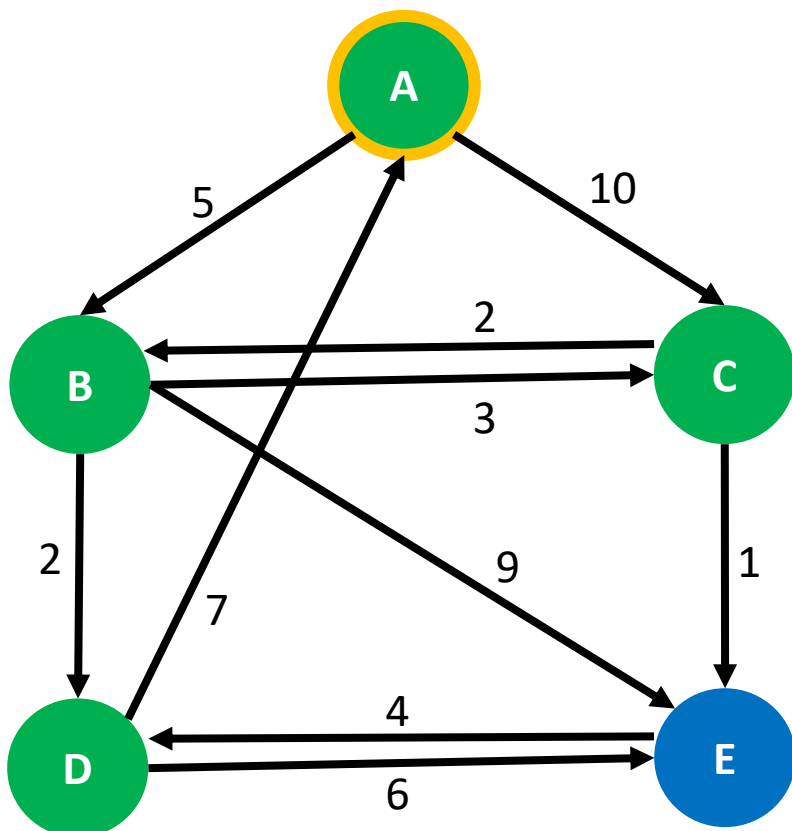
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C
Q	-	-	-	-	X
S	X	X	X	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

# Algoritmo de Dijkstra

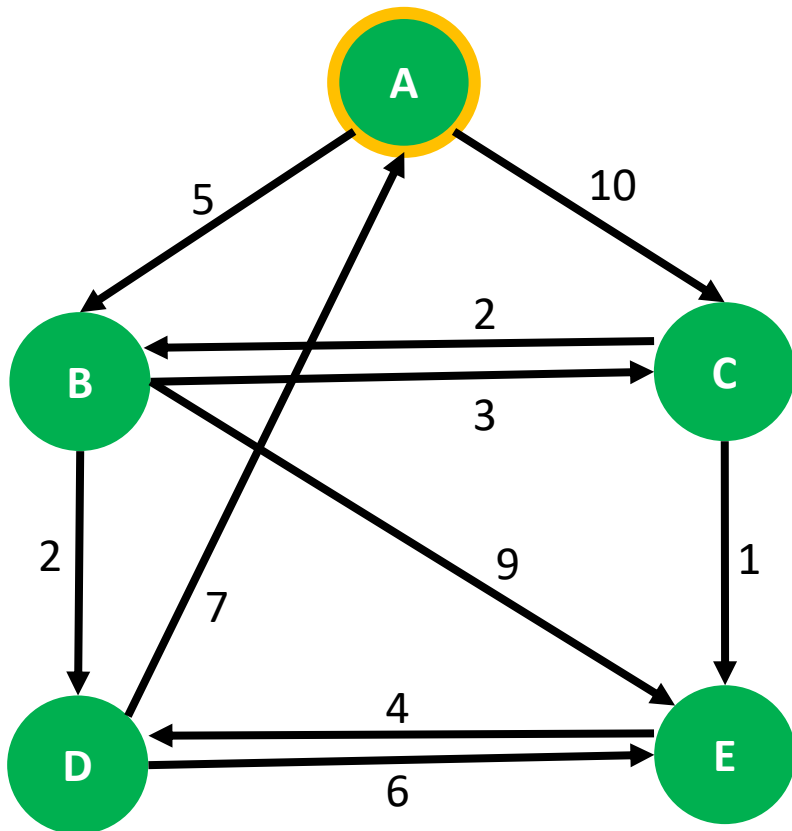


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C
Q	-	-	-	-	X
S	X	X	X	X	-

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



# Algoritmo de Dijkstra

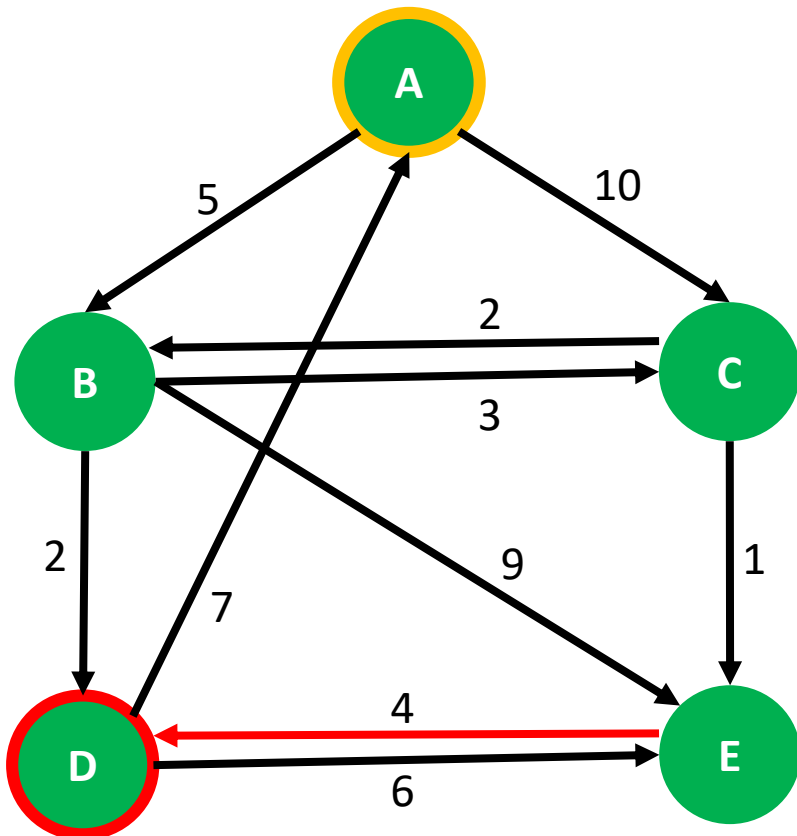


Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C
Q	-	-	-	-	-
S	X	X	X	X	X

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```



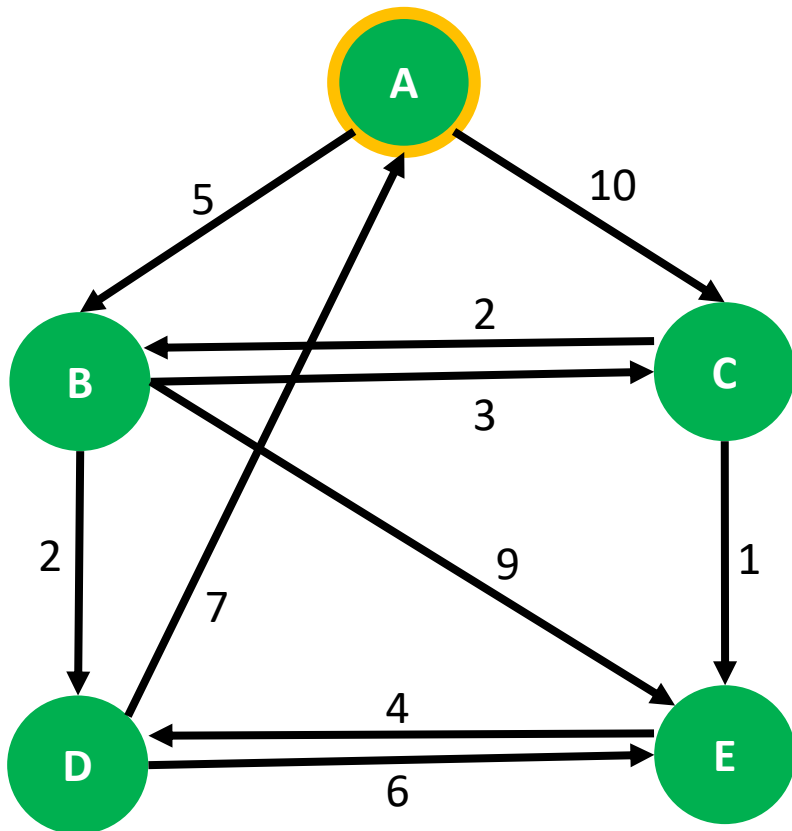
# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C
Q	-	-	-	-	-
S	X	X	X	X	X

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```

# Algoritmo de Dijkstra



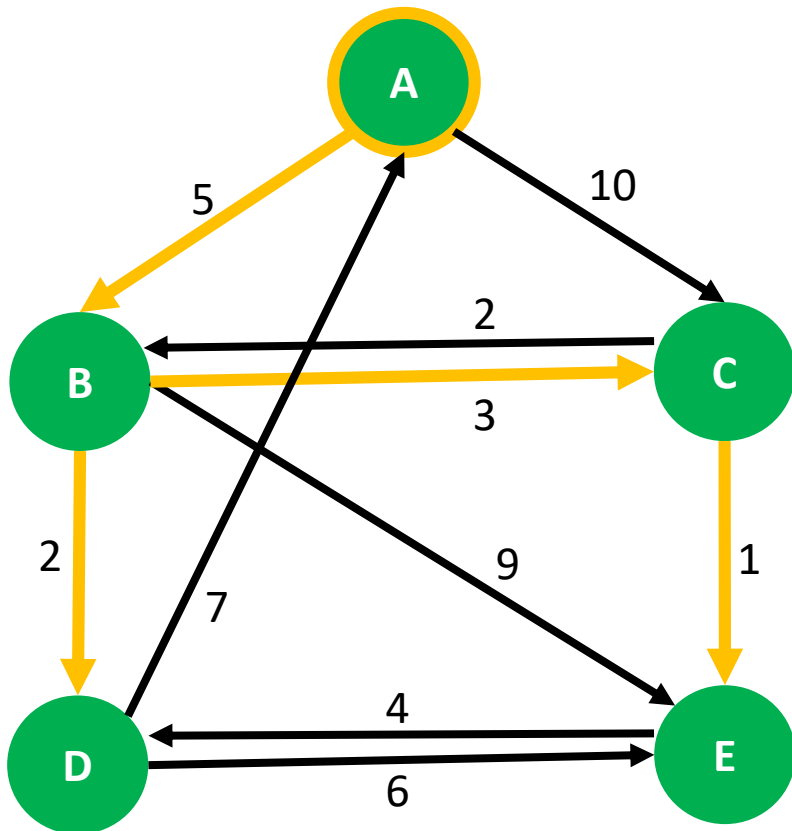
Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C
Q	-	-	-	-	-
S	X	X	X	X	X

```
Dijkstra(grafo, peso, verticeInicial)
  Inicializar(grafo, verticeInicial);
  S = {};
  Q = grafo->getVertices();
  Enquanto Q != vazio
    u = ExtrairMinimo(Q);
    S += u;
    para cada v ∈ Adj(u)
      Relaxamento(u, v, peso);
    fim para
  fim enquanto
fim
```





# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C

**Caminho A para B?**

$A \rightarrow B$

Custo: 5

**Caminho A para C?**

$A \rightarrow B \rightarrow C$

Custo: 8

**Caminho A para D?**

$A \rightarrow B \rightarrow D$

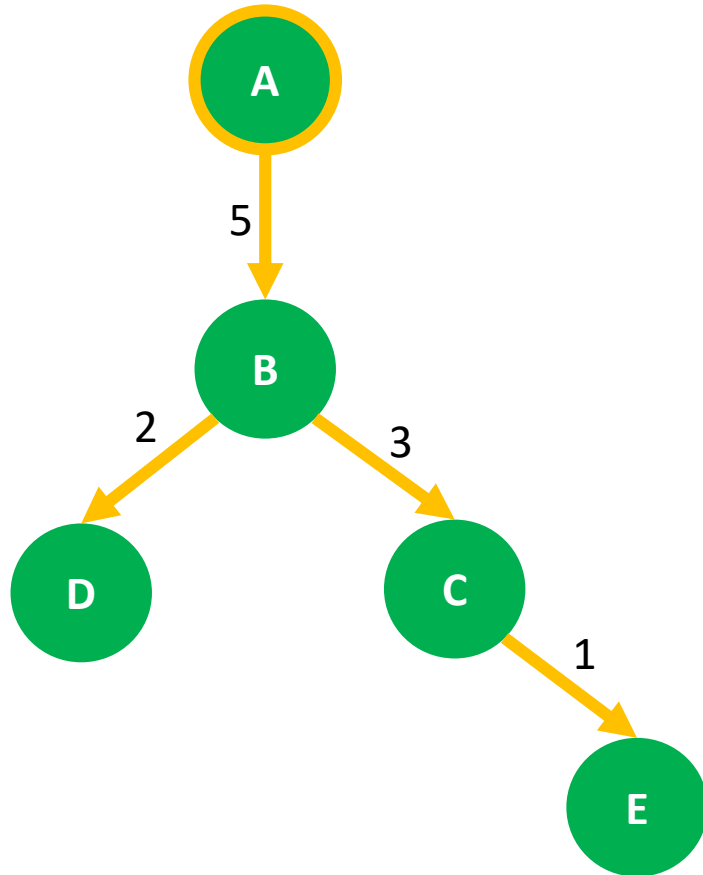
Custo: 7

**Caminho A para E?**

$A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow E$

Custo: 9

# Algoritmo de Dijkstra



Vértices	A	B	C	D	E
Dis	0	5	8	7	9
Pai	null	A	B	B	C

**Caminho A para B?**

$A \rightarrow B$

Custo: 5

**Caminho A para C?**

$A \rightarrow B \rightarrow C$

Custo: 8

**Caminho A para D?**

$A \rightarrow B \rightarrow D$

Custo: 7

**Caminho A para E?**

$A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow E$

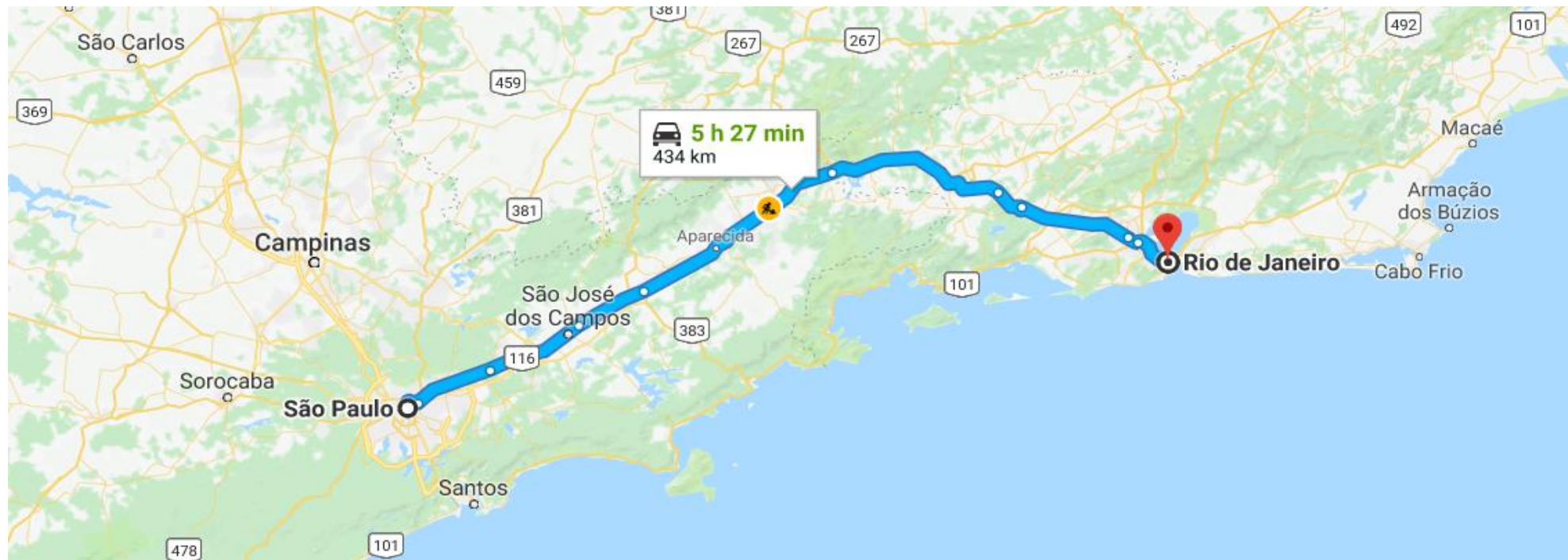
Custo: 9

- Complexidade do algoritmo:
  - Depende de como é implementado a função de extrair o mínimo!!!
    - Abordagem 1:
      - Busca sequencial
      - Custo quadrático: Número de Vértices X busca sequencial:  $n^2 = O(v^2)$ .
    - Abordagem 2:
      - Estrutura de Heap – Fila de prioridade utilizando Heap.
      - Custo logaritmo: Número de vértices X complexidade Heap =  $n * \log n = O(v \log v)$

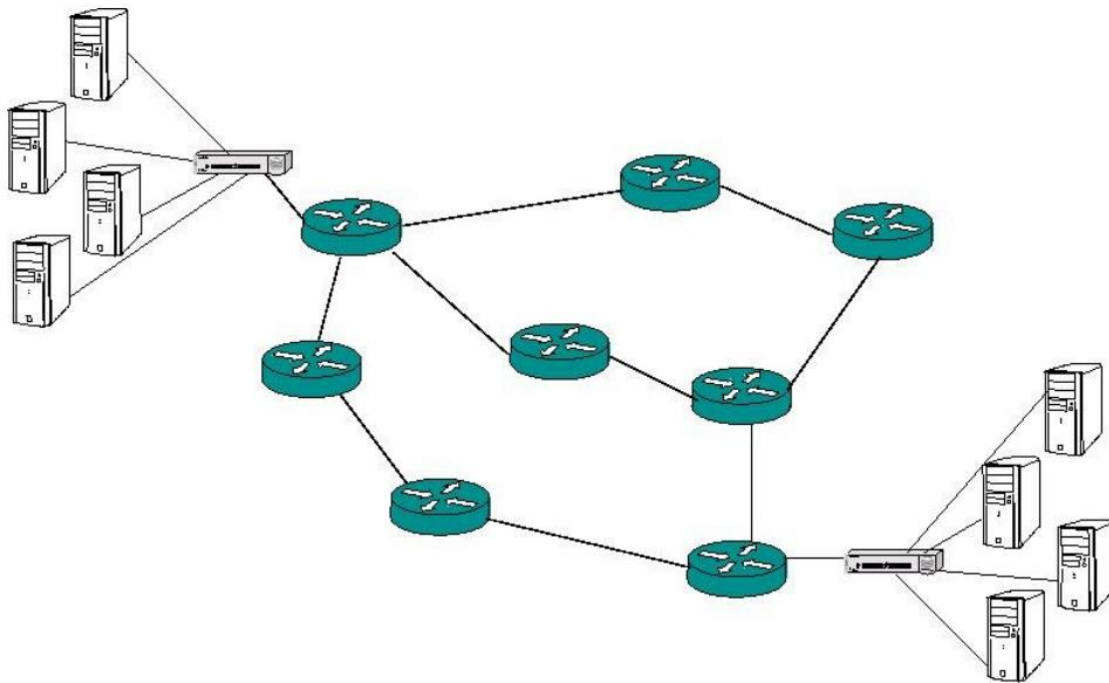
# Aplicações do algoritmo



- Problemas de rotas rodoviárias

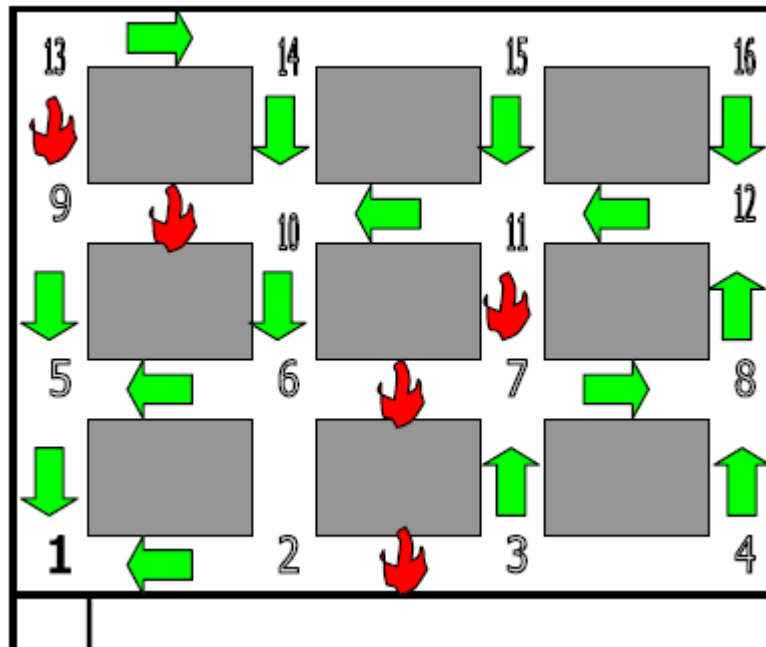


**Figura 4:** Melhor caminho de custo mínimo entre cidades – Fonte: Google Maps



**Figura 5:** Rotas de roteamento entre redes de computadores

- Redes de computadores
  - Utilizado o algoritmo de Dijkstra para calcular rotas de enlace, a topologia da rede e todos os custos dos enlaces são conhecidos e fornecidos como entrada [5].



**Figura 6:** Rota de fuga da cena de incêndio

- Sistema inteligente de evacuação em caso de incêndio.
  - Utilização do algoritmo de Dijkstra para calcular rotas para chegar até a saída em caso de incêndio [8].



- O Algoritmo de Dijkstra é relativamente simples e poderoso.
  - Algoritmo de abordagem gulosa, com solução sempre ótima.
  - Complexidade pode ser  $O(n \log n)$ , dependendo da função de extrair mínimo.
    - Aceleração do algoritmo de Dijkstra pode ser realizada com processamento paralelo [7].
  - Não aplicado em problemas que necessitam de pesos negativos.
    - Para este tipo de problema é recomendado o algoritmo de Bellman-Ford.
  - Se o problema utilizar somente grafos acíclicos, melhor algoritmo é o de ordenação topológica

- Implementações do algoritmo de Dijkstra podem ser acessadas em:
  - Repositório no GitHub:
    - <https://github.com/brunoslima/Dijkstra-Algorithm>



- [1] Dijkstra, E. W. “A Note on Two Problems in Connection with Graphs”, In: Numerische Mathematik, 1, p. 269–271, 1959.
- [2] ZIVIANI, Nivio. Projeto de algoritmos com implementações Pascal e C. 4. Ed. São Paulo : Pioneira, 1999.
- [3] CORMEN, T. H., LEISERSON, C. E., RIVEST, R. L., & Stein, C. Algoritmos: teoria e prática. Editora Campus, 2 Ed, 2002.
- [4] SEDGEWICK, R, WAYNE, K. Algorithms. 4th Edition. Addison-Wesley, 2011.

- [5] KUROSE, J. F. e ROSS, K. Redes de Computadores e a Internet - 5ª Ed., Pearson, 2010
- [6] RICHARDS, H. Manuscripts of Edsger W. Dijkstra, University Texas at Austin. Disponível em: <<http://www.cs.utexas.edu/users/EWD/>>.
- [7] A. Prasad, S. K. Krishnamurthy and Y. Kim, "Acceleration of Dijkstra's algorithm on multi-core processors," 2018 International Conference on Electronics, Information, and Communication (ICEIC), Honolulu, HI, 2018, pp. 1-5.
- [8] Y. Xu, Z. Wang, Q. Zheng and Z. Han, "The Application of Dijkstra's Algorithm in the Intelligent Fire Evacuation System," 2012 4th International Conference on Intelligent Human-Machine Systems and Cybernetics, Nanchang, Jiangxi, 2012, pp. 3-6.