

## Explicação do algoritmo:

O algoritmo de Johnson, assim como o de Ford Fulkerson, surgiu para resolver o problema do caminho mais curto de todos os pares em um grafo direcionado de peso esparso (com valor zero ou não presentes/necessários). Seu funcionamento se dá da seguinte forma:

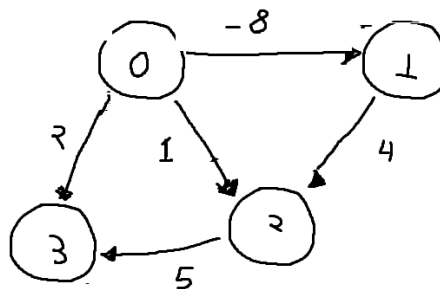
1º passo: É adicionado um novo nó com arestas de peso zero para todos os nós

2º passo: É executado o algoritmo de Bellman-Ford, verificando se há ou não ciclos de peso menor que zero e também para encontrar  $X(v)$ , que é o menor peso de um caminho do novo nó "v"

3º passo: É refeito os pesos de todas as arestas usando os valores de  $X(v)$ .

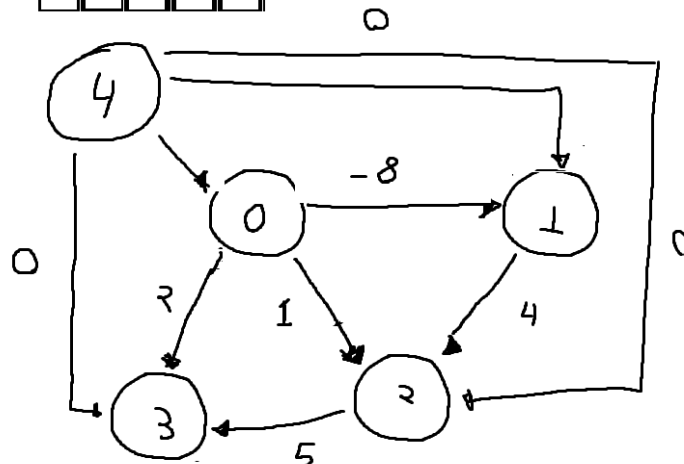
4º Finalmente, para cada nó, ele executa o algoritmo de Dijkstra e armazena o menor peso calculado para os outros nós, refazendo o peso usando os valores de  $X(v)$  dos nós como o peso final.

### Funcionamento:

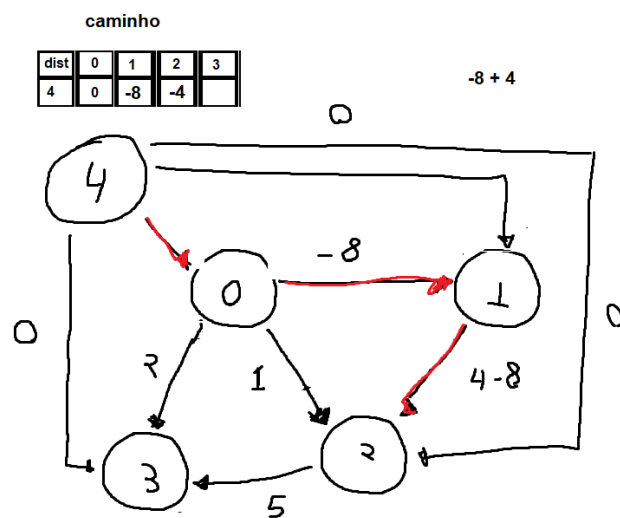
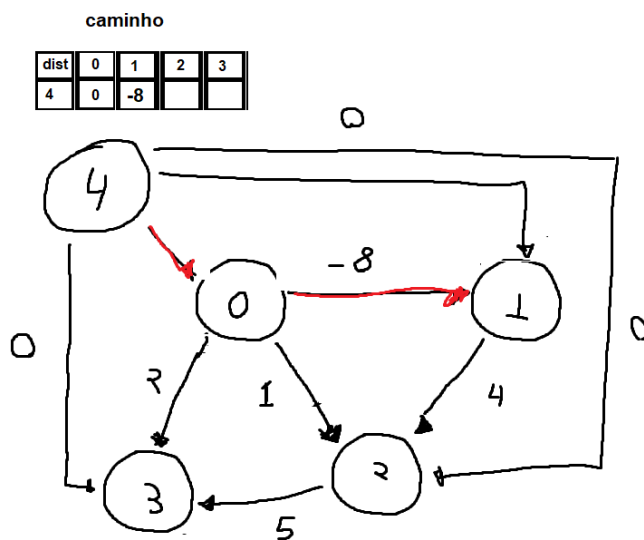
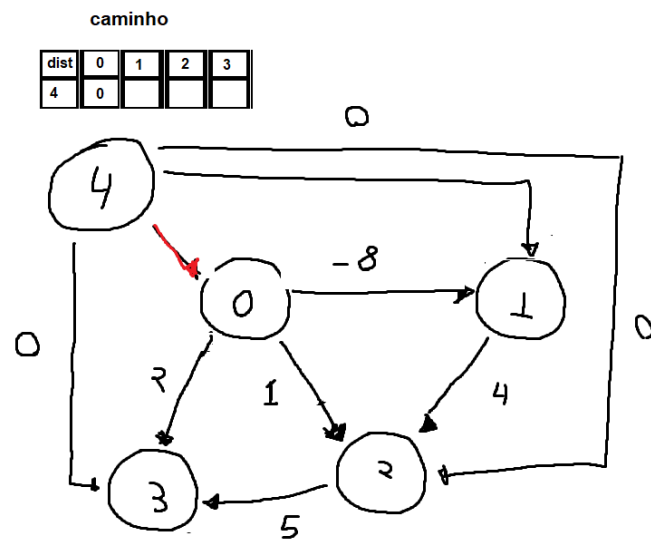


Dado o grafo acima, vamos aplicar o primeiro passo:

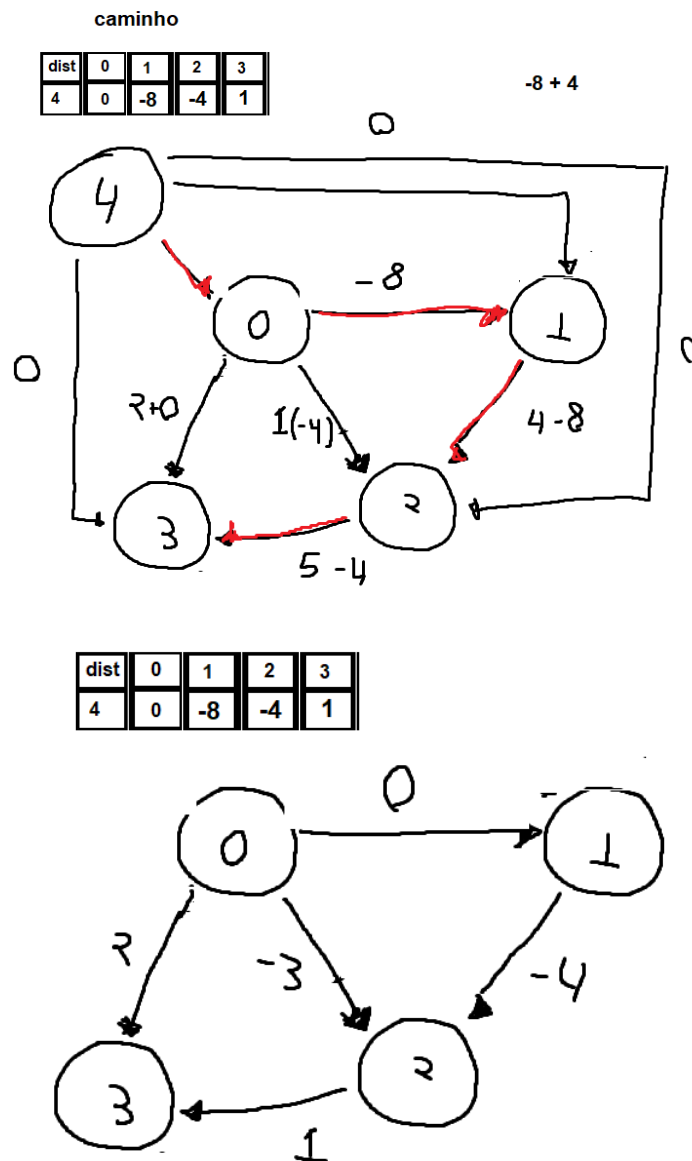
dist	0	1	2	3
4				



Agora, realizando o segundo passo:



Por fim no terceiro passo, obtemos o seguinte resultado, já deixando o grafo pronto para o quarto passo:



### Análise de complexidade:

Como na execução primeiro rodamos o Bellman-Ford (complexidade de vértices vezes arestas) e para cada vértice é chamamos o Dijkstra (complexidade log vezes vértices), fazemos  $(V \times A) \times (V \log V) = \Theta V^2 \times \log V + VA$ . Para um grafo completo (onde cada par de vértices distintos é conectado por uma única aresta), o custo é  $O(V^2)$ , o mesmo Floyd Warshell, tendo que passar por todas combinações.

- referências utilizadas (1.0)

<https://www.geeksforgeeks.org/johnsons-algorithm/>

<https://www.geeksforgeeks.org/johnsons-algorithm-for-all-pairs-shortest-paths-implementation/>

<https://www.youtube.com/watch?v=hLEgT-2t8Aq>