

Algoritmo 0.1 – Algoritmo generico

int, int CamminiMinimi(GRAPH G , NODE s)

```
// Inizializzazione dei vettori
int[] d ← new int[1... $G.n$ ] // distanze dalla sorgente
int[] T ← new int[1... $G.n$ ] // vettore dei padri
bool[] b ← new bool[1... $G.n$ ] // per sapere in tempo costante se
    un nodo appartiene alla struttura dati

// Inizializzo tutti i nodi tranne la sorgente
per ciascun  $u \in G.V - \{s\}$  fai
     $T[u] \leftarrow \text{nil}$  // non hanno padri
     $d[u] \leftarrow +\infty$  // non li ho ancora raggiunti
     $b[u] \leftarrow \text{falso}$  // non appartengono ancora all'insieme

// Inizializzo la sorgente
 $T[s] \leftarrow \text{nil}$  // non ha padre
 $d[s] \leftarrow 0$  // per convenzione
 $b[s] \leftarrow \text{vero}$  // appartiene all'insieme
```

(1) STRUTTURADATI $S \leftarrow \text{StrutturaDati}$

$S.\text{aggiungi}(s)$

(2) finché not $S.\text{isEmpty}$ fai

```
    int  $u \leftarrow S.\text{estrai}$  // estraigo un nodo
     $b[u] \leftarrow \text{falso}$  // non è più contenuto nella struttura dati

    per ciascun  $v \in G.\text{adj}(u)$  fai // per tutti i vicini
        se  $d[u] + G.w(u,v) < d[v]$  allora // se migliora la stima
            se not  $b[v]$  allora // se non fa già parte
                dell'insieme
                     $S.\text{aggiungi}(v)$  // aggiungilo
                     $b[v] \leftarrow \text{vero}$  // fa parte dell'insieme
            altrimenti
                // Azione da intraprendere nel caso  $v$  sia già
                // presente in  $S$ 
                // aggiorno i vettori
                 $T[v] \leftarrow u$ 
                 $d[v] \leftarrow d[u] + G.w(u,v)$ 
```

(3) ritorna (T, d)

(4)