

# Shortest Paths

MSc Edson Ticona Zegarra

Taller avanzado 2025

# Contenido

Introducción

Single Source Shortest Path

All Pairs Shortest Paths

Resumen

# Caminos mínimos

- ▶ Dado un grafo con pesos, se busca minimizar la suma de los pesos de las aristas del camino entre  $s$  y  $t$

# Caminos mínimos

- ▶ Dado un grafo con pesos, se busca minimizar la suma de los pesos de las aristas del camino entre  $s$  y  $t$
- ▶ Formalmente,

$$\min \sum_{e \in P} w(e)$$

# Caminos mínimos

- ▶ Dado un grafo con pesos, se busca minimizar la suma de los pesos de las aristas del camino entre  $s$  y  $t$
- ▶ Formalmente,

$$\min \sum_{e \in P} w(e)$$

- ▶ Tal que  $P$  es un camino entre  $s$  y  $t$

# Relajación

- ▶ La idea es verificar si existe una mejor opción para un camino mínimo, de ser así se utiliza tal opción

# Relajación

- ▶ La idea es verificar si existe una mejor opción para un camino mínimo, de ser así se utiliza tal opción
- ▶ Sea  $d(u)$  la distancia hasta el vértice  $u$  y sea  $w(u, v)$  el peso de la arista que conecta  $u$  y  $v$

# Relajación

- ▶ La idea es verificar si existe una mejor opción para un camino mínimo, de ser así se utiliza tal opción
- ▶ Sea  $d(u)$  la distancia hasta el vértice  $u$  y sea  $w(u, v)$  el peso de la arista que conecta  $u$  y  $v$
- ▶ Si  $d(u) + w(u, v) < d(v)$  entonces el camino mínimo hasta  $v$  puede ser mejorado usando el camino mínimo hasta  $u$  junto con la arista que conecta  $u$  y  $v$



# Relajación

**input** :  $d$  vector de distancias,  $parent$  vector de caminos  
**if**  $d(u) + w(u, v) < d(v)$  **then**  
     $d(v) \leftarrow d(u) + w(u, v)$   
     $parent(v) \leftarrow u$   
**end**

# Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Este algoritmo resuelve el caso de una fuente única al resto de los vértices del grafo (Single Source Shortest Path SSSP)

# Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Este algoritmo resuelve el caso de una fuente única al resto de los vértices del grafo (Single Source Shortest Path SSSP)
- ▶ Inicialmente el vector de distancia toma valores de infinito

# Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Este algoritmo resuelve el caso de una fuente única al resto de los vértices del grafo (Single Source Shortest Path SSSP)
- ▶ Inicialmente el vector de distancia toma valores de infinito
- ▶ La idea es relajar todas las  $|E|$  aristas  $|V| - 1$  veces

# Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Este algoritmo resuelve el caso de una fuente única al resto de los vértices del grafo (Single Source Shortest Path SSSP)
- ▶ Inicialmente el vector de distancia toma valores de infinito
- ▶ La idea es relajar todas las  $|E|$  aristas  $|V| - 1$  veces
- ▶ Pueden existir pesos negativos

## Algoritmo de Bellman-Ford

**input** :  $G$  grafo con pesos y  $s$  vértices inicial

**output:** *true* si no hay ciclos negativos

INIT( $d, s$ ) ;    /\* distancia 0 para  $s$  e  $\infty$  al resto \*/

**for**  $v \in V$  **do**

**for**  $e \in E$  **do**

        RELAX( $u, v, w$ )

**end**

**end**

**for**  $e \in E$  **do**

**if**  $d(v) > d(u) + w(u, v)$  **then**

**return** *false*

**end**

**end**

**return** *true*

# Algoritmo de Bellman-Ford

- Complejidad:  $O(EV)$

# Algoritmo de Dijkstra

- Requiere pesos no negativos



# Algoritmo de Dijkstra

- ▶ Requiere pesos no negativos
- ▶ Mejor complejidad que Berllman-Ford

# Algoritmo de Dijkstra

- ▶ Requiere pesos no negativos
- ▶ Mejor complejidad que Berllman-Ford
- ▶ Se mantiene una cola de priodad en función a la distancia

# Algoritmo de Dijkstra

- ▶ Requiere pesos no negativos
- ▶ Mejor complejidad que Berllman-Ford
- ▶ Se mantiene una cola de priodad en función a la distancia
- ▶ Se va relajando los vértices conforme se va avanzando en la cola de prioridades

# Algoritmo de Dijkstra

**input** :  $G$  grafo con pesos

**output:**  $d$  con todas las distancias

INIT( $d, s$ ) ;     /\* distancia 0 para  $s$  e  $\infty$  al resto \*/

$Q.push(v \in V)$  ;     /\* en funcion de la distancia \*/

**while** ! $Q.empty()$  **do**

$u \leftarrow Q.top()$

**for**  $v \in G(u)$  **do**

        RELAX( $u, v, w$ )

**end**

**end**

# Algoritmo de Dijkstra

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

# Algorithm de Floyd-Warshall

# All Pairs Shortest Paths

- ▶ Estos algoritmo encuentran las distancias mínimas entre todos los pares de vértices

# All Pairs Shortest Paths

- ▶ Estos algoritmo encuentran las distancias mínimas entre todos los pares de vértices
- ▶ A diferencia de los anterior que encuentran la distancia mínima entre un vértice origen  $s$  y el resto de vértices



# All Pairs Shortest Paths

- ▶ Estos algoritmo encuentran las distancias mínimas entre todos los pares de vértices
- ▶ A diferencia de los anterior que encuentran la distancia mínima entre un vértice origen  $s$  y el resto de vértices
- ▶ Este problema es una generalización y los algoritmos son más lentos

# All Pairs Shortest Paths

- ▶ Estos algoritmo encuentran las distancias mínimas entre todos los pares de vértices
- ▶ A diferencia de los anterior que encuentran la distancia mínima entre un vértice origen  $s$  y el resto de vértices
- ▶ Este problema es una generalización y los algoritmos son más lentos
- ▶ La solución suele ser una matriz cuadrada  $\pi$  de  $n \times n$ , tal que  $\pi_{uv}$  denota la distancia mínima entre el vértice  $u$  y el vértice  $v$

# Algoritmo de Floyd-Warshall

- ▶ El algoritmo de Floyd-Warshall considera pesos negativos pero no ciclos negativos

# Algoritmo de Floyd-Warshall

- ▶ El algoritmo de Floyd-Warshall considera pesos negativos pero no ciclos negativos
- ▶ Algoritmo de programación dinámica

# Algoritmo de Bellman-Ford

**input** :  $G$  grafo con pesos y  $s$  vértices inicial

**output:**  $d_i$  matriz de distancias

```
for  $k \in |V|$  do  
  for  $u \in |V|$  do  
    for  $v \in |V|$  do  
       $d[u][v] = \min(d[u][v], d[u][k] + d[k][v])$   
    end  
  end  
end
```

# Algoritmo de Floyd-Warshall

- Complejidad:  $O(V^3)$

# Comparación

Algoritmo	Caso	Observación	Complejidad
BFS	SSSP	sin pesos	$O(V + E)$
Bellman-Ford	SSSP	pesos negativos	$O(VE)$
Dijkstra	SSSP	pesos positivos	$O((V + E) \log V)$
Floyd-Warshall	APSP	Para grafos pequeños	$O(V^3)$