US301 – Análise de Complexidade

```
public static <V, E> boolean isGraphConnected(Graph<V, E> g) {
    if (g.numVertices() == 0)
        return false;
    boolean[] visited = new boolean[g.numVertices()];
    LinkedList<V> qdfs = new LinkedList<>();
    DepthFirstSearch(g, g.vertices().iterator().next(), visited, qdfs);
    for (int i = 0; i < g.numVertices(); i++) {
        if (!visited[i])
            return false;
    }
    return true;
}</pre>
```

```
private static <V, E> void DepthFirstSearch(Graph<V, E> g, V vOrig,
boolean[] visited, LinkedList<V> qdfs) {
    if (visited[g.key(vOrig)])
        return;

    qdfs.add(vOrig);
    visited[g.key(vOrig)] = true;
    for (V vAdj : g.adjVertices(vOrig))
        DepthFirstSearch(g, vAdj, visited, qdfs);
}
```

Linhas	Código	Complexidade
1-5	if (g.numVertices() == 0)	1
	return false;	
	boolean[] visited = new boolean[g.numVertices()];	
	LinkedList <v> qdfs = new LinkedList<>();</v>	
6	<pre>DepthFirstSearch(g, g.vertices().iterator().next(),</pre>	O(V+E) onde V é o número de
	visited, qdfs);	vertíces e o número de arestas
	<pre>boolean[] visited, LinkedList<v> qdfs) {</v></pre>	Uma vez que visitamos cada
	if (visited[g.key(vOrig)])	vertice e cada aresta uma vez,
	return;	visitamos um vertice para o
	qdfs.add(vOrig);	marcar como visitado e para isso
	visited[g.key(vOrig)] = true;	precisamos de visitar uma aresta.
	for (V vAdj : g.adjVertices(vOrig))	
	DepthFirstSearch(g, vAdj, visited, qdfs);	
7-9	for (int i = 0; i < g.numVertices(); i++) {	O(V x (V+E)), percorre-se todos
	if (!visited[i])	os vertices a confirmar de estes
	return false;}	foram verficados.

```
public static <V, E> E shortestPath(Graph<V, E> g, V vOrig, V vDest,
            Comparator<E> ce, BinaryOperator<E> sum, E zero,
            LinkedList<V> shortPath) {
        if (!g.validVertex(vOrig) || !g.validVertex(vDest))
            return null;
        shortPath.clear();
        int numVerts = g.numVertices();
        boolean[] visited = new boolean[numVerts];
        @SuppressWarnings("unchecked")
        V[] pathKeys = (V[]) new Object[numVerts];
        @SuppressWarnings("unchecked")
        E[] dist = (E[]) new Object[numVerts];
        for (int i = 0; i < numVerts; i++) {
            dist[i] = null;
            pathKeys[i] = null;
        shortestPathDijkstra(g, vOrig, ce, sum, zero, visited, pathKeys,
dist);
        E lengthPath = dist[g.key(vDest)];
        if (lengthPath == null)
            return null;
       getPath(g, vOrig, vDest, pathKeys, shortPath);
        return lengthPath;
```

```
visited[vKey] = true;
            for (Edge<V, E> edge : g.outgoingEdges(vOrig)) {
                vKeyAdj = g.key(edge.getVDest());
                if (!visited[vKeyAdj]) {
                    E s = sum.apply(dist[vKey], edge.getWeight());
                    if (dist[vKeyAdj] == null || ce.compare(dist[vKeyAdj], s)
> 0) {
                        dist[vKeyAdj] = s;
                        pathKeys[vKeyAdj] = vOrig;
            minDist = null;
            vOrig = null;
            for (V vert : g.vertices()) {
                if (!visited[g.key(vert)] && dist[g.key(vert)] != null
                        && (minDist == null || ce.compare(dist[g.key(vert)],
minDist) < 0)) {
                    minDist = dist[g.key(vert)];
                    v0rig = vert;
```

Linhas	Código	Complexidade
1-2	LinkedList <v> paths = new LinkedList<>();</v>	1
	shortestPath(g, vOrigin, vDest, ce, sum,	
	zero,paths);	
2-11	if (!g.validVertex(vOrig)	1
	!g.validVertex(vDest))	
	return null;	
	shortPath.clear();	
	<pre>int numVerts = g.numVertices();</pre>	
	boolean[] visited = new boolean[numVerts];	
	@SuppressWarnings("unchecked")	
	V[] pathKeys = (V[]) new Object[numVerts];	
	@SuppressWarnings("unchecked")	
	E[] dist = (E[]) new Object[numVerts];	
12-15	for (int i = 0; i < numVerts; i++) {	O(V) uma vez que
	dist[i] = null;	executa para a
	pathKeys[i] = null;}	quantidade de vertíces.
16	shortestPathDijkstra(g, vOrig, ce, sum, zero,	1
	visited, pathKeys, dist);	
17-25(dentro do	int vKey = g.key(vOrig);	1
metodo	dist[vKey] = zero;	
shortestPathDijkstra)	pathKeys[vKey] = vOrig;	
	int vKeyAdj;	
	E minDist;	

T		_
	while (vOrig != null) {	
	vKey = g.key(vOrig);	
	visited[vKey] = true;	
26-35(dentro do	for (Edge <v, e=""> edge : g.outgoingEdges(vOrig))</v,>	O(V+E), uma vez que
metodo	{	percorre todas as
shortestPathDijkstra)	vKeyAdj = g.key(edge.getVDest());	arestas.
	if (!visited[vKeyAdj]) {	
	E s = sum.apply(dist[vKey],	
	edge.getWeight());	
	if (dist[vKeyAdj] == null	
	ce.compare(dist[vKeyAdj], s) > 0) {	
	dist[vKeyAdj] = s;	
	pathKeys[vKeyAdj] = vOrig;	
	}	
	, ,	
	\ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \ \	
36-37(dentro do	minDist = null;	1
metodo	vOrig = null;	1
shortestPathDijkstra)	Volig – Iluli,	
	for (V) cost of costing (V) (0()(42+5)
38-45(dentro do	for (V vert : g.vertices()) {	O(V^2+E), uma vez que
metodo	if (!visited[g.key(vert)] &&	percorre todos os
shortestPathDijkstra)	dist[g.key(vert)] != null	verticies faz
	&& (minDist == null	confirmações e
	ce.compare(dist[g.key(vert)], minDist) < 0)) {	consoante estas atribiu
	minDist = dist[g.key(vert)];	a minDist a distância
	vOrig = vert;	
	}	
	}	
	}	
46-51	E lengthPath = dist[g.key(vDest)];	1, uma vez que getPath
	if (lengthPath == null)	apresenta também uma
	return null;	complexidade de 1.
	getPath(g, vOrig, vDest, pathKeys,	
	shortPath);	
	return lengthPath;	