

### **ALGORITHMEN UND DATENSTRUKTUREN**

ÜBUNG 11: KÜRZESTE WEGE

Eric Kunze
eric.kunze@tu-dresden.de

TU Dresden, 5. Januar 2022

# Dijkstra-Algorithmus

#### **SUCHVERFAHREN**

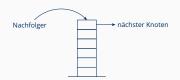
#### Tiefensuche:

- gehe in die Tiefe: "entdecke erst Kinder, dann Geschwister"
- Nachfolger werden oben auf den Keller gelegt
- nächster Knoten wird oben vom Keller genommen

#### **Breitensuche:**

- gehe in die Breite: "entdecke erst Geschwister, dann Kinder"
- Nachfolger stellen sich hinten an
- nächster Knoten wird von vorn genommen

#### **Keller:**



#### Warteschlange:



#### **VERALLGEMEINERTE GRAPHENSUCHE**

### Beobachtung: Suche läuft ähnlich ab

<ul> <li>Operation 1: Lesen des nächsten Knotens</li> </ul>	READ
► Operation 2: Löschen des gewählten Knotens (und seiner Duplikate)	REMOVE
<ul> <li>Operation 3: Hinzufügen der Nachfolgerknoten</li> </ul>	INSERT
<ul> <li>Operation 4: Leerheit der Datenstruktur prüfen</li> </ul>	EMPTY

#### **VERALLGEMEINERTE GRAPHENSUCHE**

Beobachtung: Suche läuft ähnlich ab

► Operation 1: Lesen des nächsten Knotens	READ
---	------

- ► Operation 2: Löschen des gewählten Knotens (und seiner Duplikate)
- ► Operation 3: Hinzufügen der Nachfolgerknoten INSERT
- ► Operation 4: Leerheit der Datenstruktur prüfen EMPTY

	STORAGE	READ	REMOVE	INSERT	EMPTY
Tiefensuche		-	1 1	push	1 3
Breitensuche	Queue	head	dequeue	enqueue	nil

#### GRAPHENSUCHE MIT PRIORITÄTSWARTESCHLANGE

#### weitere Möglichkeit für STORAGE: Prioritätswarteschlange

- READ Auswahl des nächsten Knotens mit minimaler Priorität
- ► REMOVE as usual
- INSERT Nachfolger stellt sich entsprechend seiner Priorität in die Warteschlange (oder Prioritätswert erhält ein Update, wenn er bereits in der Warteschlange steht)

Vorstellung: "geordnete" Warteschlange

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:



gewählter Knoten	Warteschlange

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:



gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:

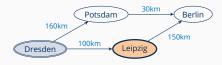


gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:

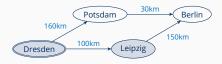


gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)
(Leipzig, 100 km, Dresden)	

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:



gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)
(Leipzig, 100 km, Dresden)	(Potsdam, 160 km, Dresden), (Berlin, 100 + 150 km, Leipzig)

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:

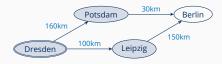


gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)
(Leipzig, 100 km, Dresden)	(Potsdam, 160 km, Dresden), (Berlin, 100 + 150 km, Leipzig)
(Potsdam, 160 km, Dresden)	

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:

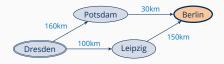


gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)
(Leipzig, 100 km, Dresden)	(Potsdam, 160 km, Dresden), (Berlin, 100 + 150 km, Leipzig)
(Potsdam, 160 km, Dresden)	(Berlin, 160 + 30 km, Potsdam)

Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:

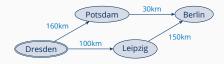


gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)
(Leipzig, 100 km, Dresden)	(Potsdam, 160 km, Dresden), (Berlin, 100 + 150 km, Leipzig)
(Potsdam, 160 km, Dresden)	(Berlin, 160 + 30 km, Potsdam)
(Berlin, 190 km, Potsdam)	

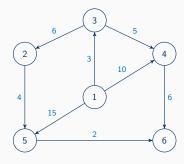
Graphensuche mit Prioritätswarteschlange:

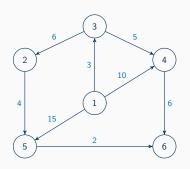
Priorität = Priorität des Vorgängers + Kantengewicht

#### **Beispiel**:

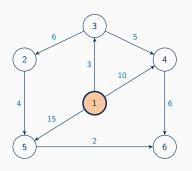


gewählter Knoten	Warteschlange
(Dresden, 0 km, –)	(Leipzig, 0 + 100 km, Dresden), (Potsdam, 0 + 160 km, Dresden)
(Leipzig, 100 km, Dresden)	(Potsdam, 160 km, Dresden), (Berlin, 100 + 150 km, Leipzig)
(Potsdam, 160 km, Dresden)	(Berlin, 160 + 30 km, Potsdam)
(Berlin, 190 km, Potsdam)	_

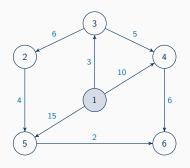




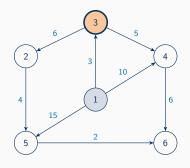
gewählter Knoten	Randknotenmenge



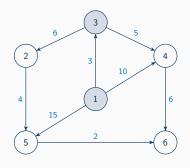
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	



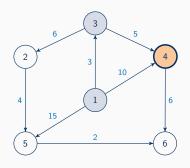
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)



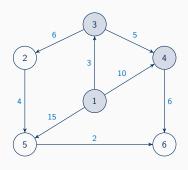
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3,3,1)	



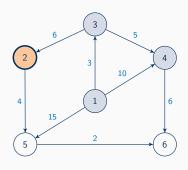
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)



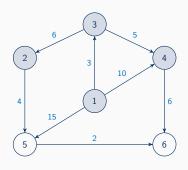
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	



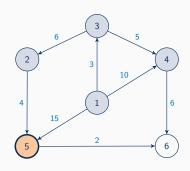
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)



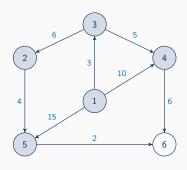
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	



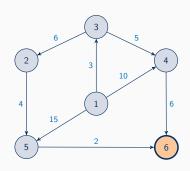
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	(5, 13, 2), (6, 14, 4)



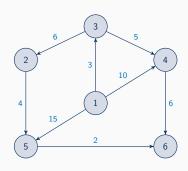
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	(5, 13, 2), (6, 14, 4)
(5, 13, 2)	



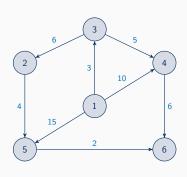
gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	(5, 13, 2), (6, 14, 4)
(5, 13, 2)	(6, 14, 4)



gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	(5, 13, 2), (6, 14, 4)
(5, 13, 2)	(6, 14, 4)
(6, 14, 4)	



gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4, 8, 3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	(5, 13, 2), (6, 14, 4)
(5, 13, 2)	(6,14,4)
(6, 14, 4)	_



gewählter Knoten	Randknotenmenge
(1,0,)	(3,3,1), (4,10,1), (5,15,1)
(3, 3, 1)	(2,9,3), (4,8,3), (5,15,1)
(4,8,3)	(2,9,3), (5,15,1), (6,14,4)
(2,9,3)	(5, 13, 2), (6, 14, 4)
(5, 13, 2)	(6, 14, 4)
(6, 14, 4)	_

#### Pfadtabelle:

Zielknoten	Pfadlänge	kürzester Pfad	
1	0	1	
2	9	1,3,2	
3	3	1,3	
4	8	1, 3, 4	
5	13	1, 3, 2, 5	
6	13	1, 3, 4, 6	
•			

# \_\_\_\_

Floyd-Warshall-Algorithmus

- gewichteter Graph G = (V, E, c) mit Weglängen c und ohne Schlingen
- Ziel: kürzeste Wege von beliebigem Startknoten zu beliebigem Zielknoten
- oBdA:  $V = \{1, ..., n\}$

- gewichteter Graph G = (V, E, c) mit Weglängen c und ohne Schlingen
- Ziel: kürzeste Wege von beliebigem Startknoten zu beliebigem Zielknoten
- oBdA:  $V = \{1, ..., n\}$
- ►  $P_{u,v}$  = Menge aller Wege von u nach v

$$D_G(u,v) = \begin{cases} \min\{c_p : p \in P_{u,v}\} & \text{wenn } P_{u,v} \neq \emptyset \\ \infty & \text{sonst} \end{cases}$$

- gewichteter Graph G = (V, E, c) mit Weglängen c und ohne Schlingen
- Ziel: kürzeste Wege von beliebigem Startknoten zu beliebigem Zielknoten
- oBdA:  $V = \{1, ..., n\}$
- ►  $P_{u,v}$  = Menge aller Wege von u nach v
- $D_G(u, v) = \begin{cases} \min \{c_p : p \in P_{u, v}\} & \text{wenn } P_{u, v} \neq \emptyset \\ \infty & \text{sonst} \end{cases}$
- ►  $P_{u,v}^{(k)}$  = Menge aller Wege von u nach v, deren innere Knoten in  $\{1, ..., k\}$  liegen
- $D_G^{(k)}(u,v) = \begin{cases} \min \left\{ c_p : p \in P_{u,v}^{(k)} \right\} & \text{wenn } P_{u,v}^{(k)} \neq \emptyset \\ \infty & \text{sonst} \end{cases}$

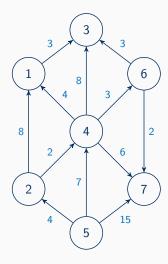
- gewichteter Graph G = (V, E, c) mit Weglängen c und ohne Schlingen
- Ziel: kürzeste Wege von beliebigem Startknoten zu beliebigem Zielknoten
- oBdA:  $V = \{1, ..., n\}$
- ►  $P_{u,v}$  = Menge aller Wege von u nach v
- $D_G(u, v) = \begin{cases} \min \{c_p : p \in P_{u, v}\} & \text{wenn } P_{u, v} \neq \emptyset \\ \infty & \text{sonst} \end{cases}$
- ►  $P_{u,v}^{(k)}$  = Menge aller Wege von u nach v, deren innere Knoten in  $\{1, ..., k\}$  liegen
- $D_G^{(k)}(u,v) = \begin{cases} \min \left\{ c_p : p \in P_{u,v}^{(k)} \right\} & \text{wenn } P_{u,v}^{(k)} \neq \emptyset \\ \infty & \text{sonst} \end{cases}$
- Es gilt  $P_{u,v}^{(n)} = P_{u,v}$  und somit  $D_G^{(n)} = D_G$ .

modifizierte Adjazenzmatrix

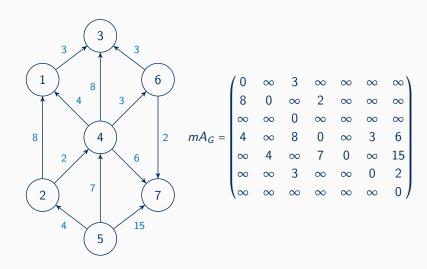
$$mA_G = \min \{A_G, \mathbf{0}_n\} = \begin{cases} c(u, v) & \text{wenn } u \neq v, (u, v) \in E \\ 0 & \text{wenn } u = v \\ \infty & \text{sonst} \end{cases}$$

- ► Initialisierung:  $D_G^{(0)} = mA_G$
- ► Rekursion:

$$D_G^{(k+1)}(u,v) = \min \left\{ D_G^{(k)}(u,v), D_G^{(k)}(u,k+1) + D_G^{(k)}(k+1,v) \right\}$$



### **AUFGABE 2 — TEIL (A)**



#### AUFGABE 2 — TEIL (B)

$$D_G^{(2)} = \begin{pmatrix} 0 & \infty & 3 & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 8 & 0 & 11 & 2 & \infty & \infty & \infty \\ \infty & \infty & 0 & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 4 & \infty & 7 & 0 & \infty & 3 & 6 \\ 12 & 4 & 15 & 6 & 0 & \infty & 15 \\ \infty & \infty & 3 & \infty & \infty & 0 & 2 \\ \infty & \infty & \infty & \infty & \infty & \infty & 0 \end{pmatrix}$$

d.h. es ändern sich folgende Einträge:

$$\underbrace{(4,3,7),(2,3,11)}_{\text{aus }D^{(1)}_{G}},\underbrace{(5,3,15),(5,1,12),(5,4,6)}_{\text{aus }D^{(2)}_{G}}$$

#### **AUFGABE 2 — TEIL (C)**

Für  $k \in \{4,6\}$ , d.h. durch Zulassen der Knoten 4 und 6 als innere Knoten eines Weges, erreichen wir eine Verbesserung. Dagegen sind die Knoten 3 und 7 *Senken*, d.h. es bringt nichts, diese zu besuchen, weil wir nicht wieder weg kommen. Ebenso bringt uns der Knoten 5 als *Quelle* keine Verbesserung, weil wir diesen gar nicht erreichen können. Somit gilt also

$$D_G^{(2)} = D_G^{(3)} \qquad D_G^{(4)} = D_G^{(5)} \qquad D_G^{(6)} = D_G^{(7)}$$

und wir müssen lediglich  $D_G^{(4)}$  sowie  $D_G^{(6)}$  explizit berechnen.

### AUFGABE 2 — TEIL (D)

$$D_{G}^{(4)} = \begin{pmatrix} 0 & \infty & 3 & \infty & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 6 & 0 & 9 & 2 & \infty & 5 & 8 \\ \infty & \infty & 0 & \infty & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 4 & \infty & 11 & 0 & \infty & 3 & 6 \\ 10 & 4 & 13 & 6 & 0 & 9 & 12 \\ \infty & \infty & 3 & \infty & \infty & 0 & 2 \\ \infty & \infty & \infty & \infty & \infty & \infty & 0 \end{pmatrix} = D_{G}^{(5)}$$

$$D_{G}^{(6)} = \begin{pmatrix} 0 & \infty & 3 & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 6 & 0 & 8 & 2 & \infty & 5 & 7 \\ \infty & \infty & 0 & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 4 & \infty & 6 & 0 & \infty & 3 & 5 \\ 10 & 4 & 12 & 6 & 0 & 9 & 11 \\ \infty & \infty & 3 & \infty & \infty & 0 & 2 \\ \infty & \infty & \infty & \infty & \infty & \infty & 0 \end{pmatrix} = D_{G}^{(7)} = D_{G}$$