Teoria dos Grafos

Valeriano A. de Oliveira, Socorro Rangel, Silvio A. de Araujo

Departamento de Matemática Aplicada

Capítulo 10: Caminho mínimo - Algoritmo de Dijskstra

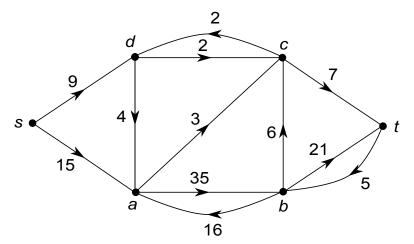
Preparado a partir do texto:

Rangel, Socorro. Teoria do Grafos, Notas de aula, IBILCE, Unesp, 2002-2013.



Introdução

Considere a rede:



Introdução

Dado dois vértices nesta rede, queremos determinar o menor caminho entre eles.

Uma primeira questão é como representar os valores associados às arestas neste grafo. Isto pode ser feito através da *matriz de pesos*.

Definição

Seja D um digrafo simples cujas arestas possuem "pesos" associados, digamos, a cada aresta (v_i, v_j) está associado um número real $w_{ij} \geq 0$ (que pode representar comprimento, distância, valor, etc).

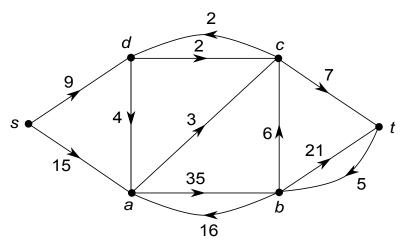
Vamos definir $w_{ii} = 0$ para todo i e $w_{ij} = \infty$ quando não existe uma aresta entre os vértices v_i e v_j .

Assim a matriz de pesos é uma matriz $n \times n$ definida como $W = [w_{ij}]$, onde n é o número de vértices.



Exemplo

Construir a matriz de pesos para a rede abaixo:



Observação

Em geral

- $\mathbf{w}_{ij} \neq w_{ji} e$
- $w_{ij} + w_{jk}$ pode ser menor ou igual a w_{ik} .

Por exemplo, na rede anterior,

$$w_{sd} + w_{da} = 9 + 4 \le 15 = w_{sa}$$

е

$$w_{ab} = 35 \neq 16 = w_{ba}$$
.

Algoritmos de caminho mais curto

Trabalho	Complexidade
Dijkstra (1959) ¹	$O(n^2)$
Ford (1956), Moore (1957), Bellman (1958)	O(nm)
Ford & Fulkerson (1962)	O(nm)
Floyd (1962)	$O(n^3)$
Hu (1968)	O(nm)
Dial (1969)	$O(m+Cn)^2$
Pape (1974)	$\Theta(n2^n)$

¹O algoritmo de Dijkstra é um dos mais eficientes até hoje.

²A constante C é um limite superior para o peso das arestas. \bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc \bigcirc

Algoritmos de caminho mais curto

Pallottino (1984)	(n^2m)
Glover et al. (1984 e 1985)	O(mn)
Kelin & Reif	$O(n^{2/3}\log^{7/3}n(\log n + \log D))^3$
Goldberg & Radzik (1993)	O(nm)
Cohen (1996)	$O(\log^4 n)$
Träff & Zaroliagis (1996)	$O((n^{2\varepsilon} + n^{1-\varepsilon})\log n)^4$
Henzinger et al. (1997)	$O(n^{3/4}L\log n)^5$
Pettie & Ramachandran (2005)	$O(m + n \log \log n)$

Para mais detalhes, ver

M. Goldbarg & E. Goldbarg, Grafos: conceitos, algoritmos e aplicações, Elsevier Campus, 2012.

⁵L é o valor absoluto do maior comprimento negativo de⊴uma aresta € → ९९℃



 $^{^3}D$ é a soma dos pesos das arestas.

 $^{^{4}0 &}lt; \varepsilon < 1/2$.

Ideia do Algoritmo de Dijkstra

Vamos supor que queremos encontrar o caminho mínimo entre os nós s e t em uma rede dada. A ideia consiste em:

- Rotular os vértices do digrafo.
- A partir do vértice inicial s, proceder em direção ao vértice final t (seguindo as arestas orientadas) rotulando os vértices com as suas distâncias ao vértice s, medidas até aquele momento.
- A cada estágio do algoritmo teremos vértices que possuem rótulos temporários e vértice com rótulos permanentes.
- O rótulo de um vértice v_j é feito permanente quando este rótulo representa a menor distância de s até v_j .
- Começamos associando rótulo permanente igual a zero para o vértice s, e um rótulo temporário igual a ∞ para os outros n-1 vértices do grafo.



Ideia do Algoritmo de Dijkstra

- A cada iteração, um novo vértice recebe um rótulo permanente de acordo com as seguintes regras:
 - **1** Cada vértice v_j com um rótulo temporário, recebe um novo rótulo temporário dado por:

$$\min\{\text{r\'otulo de } v_j, (\text{r\'otulo de } v_i) + w_{ij}\},\$$

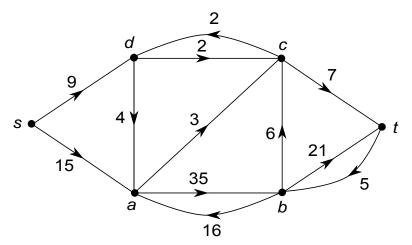
onde v_i é o vértice que recebeu rótulo permanente na iteração anterior e w_{ij} é o valor da aresta entre o vértice v_i e o vértice v_i .

- Encontre o menor valor entre os rótulos temporários. Este será o rótulo permanente do respectivo vértice. Em caso de empate selecione qualquer um dos candidatos e atribua rótulo permanente ao escolhido.
- Repetir 1 e 2 até que o vértice destino, t, receba um rótulo permanente.



Exemplo

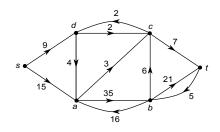
Vamos aplicar a ideia acima à rede abaixo:



Aplicação do algoritmo: primeira iteração

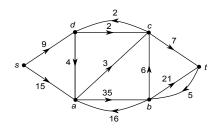
```
Inicialização: rot(s) = 0 é permanente,
rot(a) = rot(b) = rot(c) = rot(d) = rot(t) = \infty são
temporários
it = 1
    Regra 1 – Novo rótulo
       Novo rot(a) = min\{\infty, 0 + w_{sa}\} = min\{\infty, 15\} = 15
       Novo rot(b) = min\{\infty, 0 + w_{sb}\} = min\{\infty, \infty\} = \infty
       Novo rot(c) = min\{\infty, 0 + w_{sc}\} = min\{\infty, \infty\} = \infty
       Novo rot(d) = min\{\infty, 0 + w_{sd}\} = min\{\infty, 9\} = 9
      Novo rot(t) = min\{\infty, 0 + w_{st}\} = min\{\infty, \infty\} = \infty
    Regra 2 – Rótulo permanente:
     \min\{15, \infty, \infty, 9, \infty\} = 9 \Rightarrow rot(d) torna-se permanente
```

Aplicação do algoritmo: segunda iteração



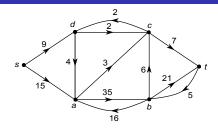
$$\begin{split} it &= 2 \\ \text{Regra } 1 - \text{Novo rotulo} \\ \text{Novo } rot(a) &= \min\{15, 9 + w_{da}\} = \min\{15, 9 + 4\} = 13 \\ \text{Novo } rot(b) &= \min\{\infty, 9 + w_{db}\} = \min\{\infty, \infty\} = \infty \\ \text{Novo } rot(c) &= \min\{\infty, 9 + w_{dc}\} = \min\{\infty, 9 + 2\} = 11 \\ \text{Novo } rot(t) &= \min\{\infty, 9 + w_{dt}\} = \min\{\infty, \infty\} = \infty \\ \text{Regra } 2 - \text{Rótulo permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 11, \infty\} = 11 \Rightarrow rot(c) \text{ torna-se permanente} \\ &= 11 \Rightarrow$$

Aplicação do algoritmo: terceira iteração



$$\begin{split} it &= 3 \\ \text{Regra } 1 - \text{Novo rótulo} \\ \text{Novo } rot(a) &= \min\{13, 11 + w_{ca}\} = \min\{13, 11 + \infty\} = 13 \\ \text{Novo } rot(b) &= \min\{\infty, 11 + w_{cb}\} = \min\{\infty, 11 + \infty\} = \infty \\ \text{Novo } rot(t) &= \min\{\infty, 11 + w_{ct}\} = \min\{\infty, 11 + 7\} = 18 \\ \text{Regra } 2 - \text{Rótulo permanente} \\ &= \min\{13, \infty, 18\} = 13 \Rightarrow rot(a) \text{ torna-se permanente} \end{split}$$

Aplicação do algoritmo: quarta iteração



$$it=4$$
Regra 1 – Novo rótulo
Novo $rot(b)=\min\{\infty,13+w_{ab}\}=\min\{\infty,13+35\}=48$
Novo $rot(t)=\min\{18,13+w_{at}\}=\min\{18,13+\infty\}=18$
Regra 2 – Rótulo permanente
 $\min\{48,18\}=18\Rightarrow rot(t)$ torna-se permanente
Fim

Podemos parar pois o vértice destino, t, recebeu rótulo permanente. Assim o comprimento do menor caminho entre s e t é igual a 18.

Como recuperar o caminho?

A partir do vértice destino t, verificamos o vértice com rótulo permanente usado na obtenção do rótulo de t.

No nosso exemplo, o vértice c.

Repetimos o processo a partir de c até alcançar o vértice inicial s.

Assim temos t, c, d, s.

O caminho é obtido invertendo a ordem obtida: s, d, c, t.



Implementação

Em uma possível implementação deste algoritmo vamos precisar armazenar as seguintes informações:

- Indicação se um vértice v_k possui rótulo permanente ou temporário.
- Guardar a menor distância entre o vértice inicial s e o vértice v_k .
- Guardar o vértice com rótulo permanente que deu origem a um novo rótulo (importante para recuperar o caminho).

Assim vamos podemos definir a seguinte estrutura de dados:

- 1. Entrada de dados: matriz de pesos $W(O(n^2))$.
- A dificuldade é distinguir, a cada iteração, os vértices com rótulos permanentes e os vértices com rótulo temporário. Utilizamos um vetor lógico (ou binário) n-dimensional:

$$final(v) = \begin{cases} final(v) = \begin{cases} final(v) & \text{se o rotulo do vértice } v \text{ e permanente,} \\ final(v) & \text{se o rotulo do vértice } v \text{ e temporário.} \end{cases}$$

Implementação

- 3. Precisamos também de um vetor n-dimensional para guardar as distâncias acumuladas do vértice inicial s aos outros vértices v_i . Vamos chamar este vetor de dist.
- 4. Como recuperar o caminho? Sabemos que a menor distância será dada por dist(t). Mas qual é este caminho? Cada vez que o rótulo de um vértice é modificado precisamos saber a partir de que vértice foi calculado o novo rótulo. Mantendo um vetor n-dimensional pred tal que
 - pred(v) indica o vértice com rótulo permanente que deu origem ao rótulo do vértice v,
 - e se v for o vértice inicial, então pred(s) = -1;

temos que o menor caminho é dado por:

```
s, pred(pred(\cdots)), . . . , pred(pred(t)), pred(t), t.
```



Implementação

Considere um digrafo D(V, A), com n vértices e sua matriz de pesos $W = [w_{ij}], n \times n$.

Queremos encontrar o menor caminho entre o vértice s e o vértice t no digrafo D.

Defina os vetores:

- final(i) indica se o vértice v_i recebeu rótulo permanente (potencial) ou não;
- dist(i) indica a distância acumulada do vértice inicial s até o vértice v_i;
- pred(i) indica o vértice com rótulo permanente que deu origem ao rótulo do vértice v_i .

Algoritmo de Dijkstra

O algoritmo a seguir pode ser encontrado em [M. Syslo, N. Deo, J.S. Kowallk, Discrete Optimization Algorithms].

```
Inicialização
para todo v \in V faça
     início
           \operatorname{dist}(v) = \infty
           final(v) = falso
           pred(v) = -1
     fim
dist(s) = 0
final(s) = verdadeiro
recente = s
```

Algoritmo de Dijkstra cont.

```
Iteração Principal
enquanto final(t) = falso faça
   início
       para todo vértice v_i t.q. exista a aresta (recente, v_i) e t.q. final(j) = falso faça
          início (atualização dos rótulos)
               rotulo = dist(recente) + w_{recente,i}
               (o rótulo de v_i é modificado se houver um caminho menor de s a v_i através
          do vértice recente)
               se rotulo < dist(j) então
                   início
                       dist(i) = rotulo
                       pred(i) = recente
                   fim
          fim
    (encontre o vértice com menor rótulo temporário)
   Seja y o vértice com menor rótulo temporário, tal que dist(y) \neq \infty
       início (o rótulo do vértice y se torna permanente)
          final(y) = verdadeiro
           recente = y
       fim
   fim
```

Exemplo

Rastrear o algoritmo de Dijkstra usando o digrafo com vértices s, a, b, c, d, t cuja matriz de pesos associada é:

$$W = \begin{bmatrix} 0 & 7 & 4 & 9 & 7 & \infty \\ 7 & 0 & 1 & \infty & \infty & 6 \\ 4 & 1 & 0 & 3 & \infty & \infty \\ 9 & \infty & 3 & 0 & 1 & 3 \\ 7 & \infty & \infty & 1 & 0 & 5 \\ \infty & 6 & \infty & 3 & 5 & 0 \end{bmatrix}.$$

Inicialização

```
\mathsf{dist} = [\infty \ \infty \ \infty \ \infty \ \infty \ \infty]
final = [falso falso falso falso falso]
pred = \begin{bmatrix} -1 & -1 & -1 & -1 & -1 \end{bmatrix}
dist(s) = 0
final(s) = verdadeiro
recente = s
it = 1
Vértices v tais que existe a aresta (recente, v) e tais que
final(v) = falso: a, b, c, d
```

```
v = a:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,a} = 0 + 7 < \infty = \text{dist(a)}
     dist(a) = 7
     pred(a) = s
v = b:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,b} = 0 + 4 < \infty = \text{dist(b)}
     dist(b) = 4
     pred(b) = s
v = c:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,c} = 0 + 9 < \infty = \text{dist(c)}
     dist(c) = 9
     pred(c) = s
v = d:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,d} = 0 + 7 < \infty = \text{dist(d)}
     dist(d) = 7
     pred(d) = s
```

```
Vértice y com menor rótulo temporário t.g. dist(y) \neq \infty: b
     final(b) = verdadeiro
     recente = b
v = a:
V = C:
```

```
Vértice y com menor rótulo temporário t.q. dist(y) \neq \infty: b
     final(b) = verdadeiro
     recente = b
it = 2
Vértices v tais que existe a aresta (recente, v) e tais que
final(v) = falso:
                       a.c
v = a:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,a} = 4 + 1 < 7 = dist(a)
     dist(a) = 5
     pred(a) = b
\mathbf{v} = \mathbf{c}:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,c} = 4 + 3 < 9 = dist(c)
     dist(c) = 7
     pred(c) = b
```

```
Vértice y com menor rótulo temporário t.q. dist(y) \neq \infty: a
     final(a) = verdadeiro
     recente = a
\vee = \uparrow
```

```
Vértice y com menor rótulo temporário t.q. dist(y) \neq \infty: a
     final(a) = verdadeiro
     recente = a
it = 3
Vértices v tais que existe a aresta (recente, v) e tais que
final(v) = falso:
v = t:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,t} = 5 + 6 < \infty = \text{dist}(t)
     dist(t) = 11
     pred(t) = a
Vértice y com menor rótulo temporário t.q. dist(y) \neq \infty: c
ou d
     final(c) = verdadeiro
     recente = c
```

```
it = 4
Vértices v tais que existe a aresta (recente, v) e tais que
final(v) = falso: d, t
v = d:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,d} = 7 + 1 \not< 7 = dist(d)
v = t:
rotulo = dist(recente) + w_{recente,t} = 7 + 3 < 11 = dist(t)
    dist(t) = 10
     pred(t) = c
Vértice y com menor rótulo temporário t.q. dist(y) \neq \infty:
     final(d) = verdadeiro
     recente = d
```

```
it = 5

Vértices v tais que existe a aresta (recente, v) e tais que final(v) = falso: t

v = t:

rotulo = dist(recente) + w_{recente,d} = 7 + 5 \not< 10 = dist(t)

Vértice y com menor rótulo temporário t.q. dist(t) \neq \infty: t

final(t) = verdadeiro
t
t
t
Como final(t) = verdadeiro, pare
```

```
Qual é o valor do menor caminho?
dist(t) = 10
Qual é este caminho?
t, pred(t)
t, c, pred(c)
t, c, b, pred(b)
t, c, b, s, \operatorname{pred}(s)
t, c, b, s, -1
```

O menor caminho é $\{s, b, c, t\}$

E se quisermos o menor caminho entre s e c? Podemos aproveitar os cálculos anteriores.

Como *c* possui rótulo permanente, temos que:

$$dist(c) = 7$$

E o caminho é:

c, pred(c)

 $c, b, \operatorname{pred}(b)$

c, b, s

O menor caminho é então: $\{s, b, c\}$.



Observações

- A complexidade em termos de tempo computacional do algoritmo acima é dada por:
 - O laço principal deste algoritmo, no pior caso, é executado n-1 vezes. Isto acontece quando o vértice final, t, é o último a receber um rótulo permanente. Para cada execução deste laço, precisamos examinar uma linha da matriz de pesos, e atualizar os vetores dist e pred, ou seja, um tempo proporcional a n. Assim o tempo total é da ordem 2n(n-1). A complexidade é $O(n^2)$.
 - Observe que independe do número de arestas no grafo.
- É possível, usando o algoritmo de Dijkstra encontrar o menor caminho entre o vértice s e todos os outros vértices do grafo. O que deve ser modificado?

Observações

- Outros Algoritmos para problemas de Caminho Mínimo em grafos podem ser encontrados por exemplo em: [Goldbarg, M. e E. Goldbarg, Grafos: conceitos, algoritmos e aplicações, Elsevier, 2012].
- O algoritmo de Dijskstra funciona apenas se $w_{ij} \ge 0$ para todos i, j. Verifique este fato aplicando o algoritmo à seguinte rede para encontrar o menor caminho entre v_1 e v_3 :

