

Quicksort - Algorithmus (Pseudocode)

```

funktion quicksort(daten, links, rechts)
  falls links < rechts dann
    teiler := teile(daten, links, rechts)
    quicksort(daten, links, teiler-1)
    quicksort(daten, teiler+1, rechts)
  ende falls
ende function

funktion teile(daten, links, rechts)
  i := links
  j := rechts - 1      // Starte mit j links vom PivotElement
  pivot := daten[rechts]
  wiederhole solange wahr begin
    wiederhole solange daten[i] < pivot
      i := i + 1
    ende wiederhole
    wiederhole solange (links <= j) und (daten[j] > pivot)
      j := j - 1
    ende wiederhole
    falls i < j dann
      tausche daten[i] mit daten[j]
    sonst begin
      tausche daten[i] mit daten[rechts]
      return i
    ende
  ende wiederhole
ende function

```

Dijkstra-Verfahren (Pseudocode)

Knotenmenge **K** disjunkt in erkundete Knoten **E**, Grenzknoten **G** und unerkundete Knoten **U** unterteilen, d.h. $K = U \cup G \cup E$, $E \cap G = \emptyset$, $E \cap U = \emptyset$, $G \cap U = \emptyset$. **s** ∈ **K** ist **Startnoten**.

Wegefolge w(k) ist geordnete Knotenfolge von durch gewichtete Kanten verbundene Knoten (Nachbarknoten) von **s** nach **k** ∈ **K** minimaler Länge.

Distanz d(k) := Länge des minimalen Weges **w(k)**, d.h. Summe der Kantengewichte von **w(k)**.

Anfang: **w(s)=s**, **d(s)=0**, **G={s}**, **U=K\{s}**, **E=∅**, **d(k)=∞** für **k** ∈ **U**

Algorithmenschritt, solange G ≠ ∅:

Suche Knoten **k** ∈ **G** mit **d(k) = Minimum(d(i), i ∈ G)**, **E** um **k** erweitern, **G** um Nachbarknoten **j** ∈ **U** von **k** erweitern, Knoten **j** aus **U** und Knoten **k** aus **G** entfernen.

Für aus **U** in **G** aufgenommene Nachbarknoten **j**: **w(j)** und **d(j)** auf Basis von **w(k)** und **d(k)** bestimmen. Für Nachbarknoten **i** ∈ **E** von **k**: **d*(i) = d(k) + gewicht(k,i)** mit **d(i)** vergleichen und falls **d*(i) < d(i)**, dann **d(i) := d*(i)** und **w(i) := w(k) || (k,i)**, d.h. **w(k)** mit Kante **(k,i)** verketten.