图应用

Floyd-Warshall算法

让我们测量一下自己的活动半径,并待在那个中心吧,就像蜘蛛待在网的中心一样。



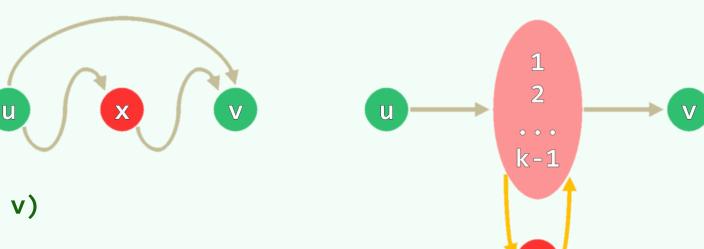
从Dijkstra到Floyd-Warshall

- ❖ 给定带权网络G, 计算其中所有点对之间的最短距离
- ❖ 应用: 确定G的中心点 (center) = 半径最小的顶点s的半径 = radius(G,s) = 所有顶点到s的最大距离
- ❖ 直觉: 依次将各顶点作为源点,调用Dijkstra算法
 时间 = n × O(n²) = O(n³) 可否更快?
- ❖ 思路: 图矩阵 --> 最短路径矩阵
- **❖ 效率: 𝒪(n³), 与执行n次Dijkstra相同 —— 既如此, F.W.之价值何在?**
- ❖ 优点: 形式简单、算法紧凑、便于实现; 允许负权边(尽管仍不能有负权环路)

问题 + 特点

❖ u和v之间的最短路径可能是

- 不存在通路,或者
- 直接连接,或者
- 最短路径(u, x) + 最短路径(x, v)



❖ 将所有顶点随意编号: 1, 2, ..., n

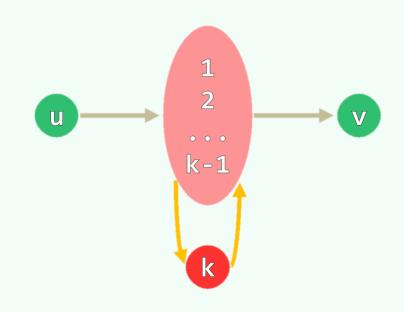
定义: $d^k(u,v)$ = 中途只经过前k个顶点中转,从u通往v的最短路径长度

-
$$d^k(u, v) = w(u, v)$$
 (if $k = 0$)

-
$$d^k(u,v) = \min\{d^{k-1}(u,v), d^{k-1}(u,k) + d^{k-1}(k,v)\}$$
 (if $k \ge 1$)

蛮力递归

```
weight dist( node * u, node * v, int k )
if (k < 1) return w(u, v);
u2v = dist(u, v, k-1); //经前k-1个点中转
for each node x ∉ { u, v } //x作为第k个可中转点
   u2x2v = dist(u, x, k-1)
         + dist(x, v, k-1); //递归
   u2v = min( u2v, u2x2v ); //择优
return u2v;
```



- ❖ 存在大量重复的递归调用,如何避免?
- ❖ 动态规划之记忆化:

维护一张表, 记录需要反复计算的数值

动态规划

