



导航

- [首页](#)
- [社区主页](#)
- [当前事件](#)
- [最近更改](#)
- [随机页面](#)
- [使用帮助](#)
- [NOCOW地图](#)
- [新手试练场](#)

搜索

工具箱

- [链入页面](#)
- [链出更改](#)
- [特殊页面](#)
- [可打印版](#)
- [永久链接](#)

- [条目](#)
- [讨论](#)
- [查看源代码](#)
- [历史](#)

为防止广告，目前nocow只有登录用户能够创建新页面。如要创建页面请先[登录/注册](#)（新用户需要等待1个小时才能正常使用该功能）。

# Floyd-Warshall算法

下面的部分章节可能侵犯了版权

如果已经得到版权所有者的许可，请注明来源以及所有者关于版权的声明（如果来源处已经写明可以省略）

如果不是通过[GFDL](#)协议发布，请[移动](#)到Article:名字空间，或者加上[版权所有](#)或者[Copyleft](#)模板

Floyd-Warshall算法是解决任意两点间的[最短路径](#)的一种算法。

目录 [\[隐藏\]](#)

1 使用条件&范围

2 算法描述

3 时间复杂度

4 改进和优化

5 引用&参考

6 链接

## 使用条件&范围

通常可以在任何图中使用，包括有向图、带负权边的图。

## 算法描述

Floyd-Warshall 算法用来找出每对点之间的最短距离。它需要用邻接矩阵来储存边，这个算法通过考虑最佳子路径来得到最佳路径。

注意单独一条边的路径也不一定是最佳路径。

- 从任意一条单边路径开始。所有两点之间的距离是边的权，或者无穷大，如果两点之间没有边相连。
- 对于每一对顶点 **u** 和 **v**，看看是否存在一个顶点 **w** 使得从 **u** 到 **w** 再到 **v** 比已知的路径更短。如果是更新它。
- 不可思议的是，只要按排适当，就能得到结果。

```
// dist(i,j) 为从节点i到节点j的最短距离
For i=1 to n do
  For j=1 to n do
    dist(i,j) = weight(i,j)

For k=1 to n do // k为“媒介节点”
  For i=1 to n do
    if (i<>k) then
      For j=1 to n do
        if (i<>j) and (k<>j) then
          if (dist(i,k) + dist(k,j) < dist(i,j)) then // 是否是更短的路径?
            dist(i,j) = dist(i,k) + dist(k,j)
```

这个算法的效率是 $O(V^3)$ 。它需要邻接矩阵来储存图。

这个算法很容易实现，只要几行。

即使问题是求单源最短路径，还是推荐使用这个算法，如果时间和空间允许(只要有放的下邻接矩阵的空间，时间上就没问题)。

计算每一对顶点间的最短路径（floyd算法） 【例题】设计公共汽车线路(1)

现有一张城市地图，图中的顶点为城市，有向边代表两个城市间的连通关系，边上的权即为距离。  
现在的问题是，为每一对可达的城市间设计一条公共汽车线路，要求线路的长度在所有可能的方案里是最短的。

输入：

n （城市数，1≤n≤20）  
e （有向边数1≤e≤210）  
以下e行，每行为边（i,j）和该边的距离wij（1≤i,j≤n）

输出：

k行，每行为一条公共汽车线路

分析： 本题给出了一个带权有向图，要求计算每一对顶点间的最短路径。这个问题虽然不是图的连通性问题，但是也可以借鉴计算传递闭包的思想： 在枚举途径某中间顶点k的任两个顶点对i和j时，将顶点i和顶点j中间加入顶点k后是否连通的判断， 改为顶点i途径顶点k至顶点j的路径是否为顶点i至顶点j的最短路径（1≤i,j,k≤n）。 显然三重循环即可计算出任一对顶点间的最短路径。设 n—有向图的结点个数； path—最短路径集合。其中path[i,j]为vi至vj的最短路上vj的前趋结点序号(1≤i,j≤n)； adj—最短路径矩阵。初始时为有向图的相邻矩阵

我们用类似传递闭包的计算方法反复对adj矩阵进行运算，最后使得adj成为存储每一对顶点间的最短路径的矩阵

(1≤i,j≤n)

Var

adj: array[1..n, 1..n] of real;  
path: array[1..n, 1..n] of 0..n;

计算每一对顶点间最短路径的方法如下：

首先枚举路径上的每一个中间顶点k（1≤k≤n）；然后枚举每一个顶点对（顶点i和顶点j，1≤i,j≤n）。

如果i顶点和j顶点间有一条途径顶点k的路径，且该路径长度在目前i顶点和j顶点间的所有条途径中最短，则该方案记入adj[i,j]和path[i,j]

```
adj矩阵的每一个元素初始化为∞；
for i←1 to n do { 初始时adj为有向图的相邻矩阵，path存储边信息}
  for j←1 to n do
    for k←1 to n do
      if wij<>0 then begin adj[i,j]←wij; path[i,j]←i; end{then}
      else path[i,j]←0;
    for k←1 to n do { 枚举每一个中间顶点}
      for i←1 to n do { 枚举每一个顶点对}
        for j←1 to n do
          if adj[i,k]+adj[k,j]<adj[i,j] {若vi经由vk 至vj的路径目前最优，则记下}
            then begin
              adj[i,j]←adj[i,k]+adj[k,j];
              path[i,j]←path[k,j];
            end, {then}
```

计算每一对顶点间最短路径时间复杂度为W(n3)。算法结束时，由矩阵path可推知任一结点对i、j之间的最短路径方案是什么

```
Procedure print(i,j);
begin
  if i=j then 输出i
  else if path[i,j]=0
    then 输出结点i与结点j之间不存在通路
  else begin
    print (i, path[i,j]); { 递归i顶点至j顶点的前趋顶点间的最短路径}
```

```
        输出j;
    end; {else}
end; {print}
```

由此得出主程序

```
距离矩阵w初始化为0;
输入城市地图信息（顶点数、边数和距离矩阵w）;
计算每一对顶点间最短路径的矩阵path;
for i←1 to n do                                { 枚举每一个顶点对}
    for j←1 to n do
        if path[i, j]<>0                        { 若顶点i可达顶点j，则输出最短路径方案}
        then begin print (i, j) ; writeln; end; {then}
```

## 时间复杂度

$O(N^3)$

## 改进和优化

用来计算传递闭包[需要解释]

计算闭包只需将Floyd中的f数组改为布尔数组，将加号改为and就可以了。

```
for (int k=0;k<n;k++)
    for (int i=0;i<n;i++)
        for (int j=0;j<n;j++)
            f[i][j] |= f[i][k] && f[k][j]

for k:=1 to n do
    for i:=1 to n do
        for j:=1 to n do
            f[i,j]:= f[i,k] and f[k,j] or f[i,j]
```

{{{{我补充一下，有关证明是正确的}}}} 本质上是dp，i到j的最短距离，可以经过k,也可以不经过，枚举k就可以了

注：传递闭包 在数学中，在集合 X 上的二元关系 R 的传递闭包是包含 R 的 X 上的最小的传递关系。例如，如果 X 是(生或死)人的集合而 R 是关系“为父于”，则 R 的传递闭包是关系“x 是 y 的祖先”。再比如，如果 X 是空港的集合而关系 xRy 为“从空港 x 到空港 y 有直航”，则 R 的传递闭包是“可能经一次或多次航行从 x 飞到 y”。（出自 wikipedia ）

## 引用&参考

- [USACO Training](#)

## 链接

图论及图论算法 [\[编辑\]](#)

图 - 有向图 - 无向图 - 连通图 - 强连通图 - 完全图 - 稀疏图 - 零图 - 树 - 网络

基本遍历算法: 宽度优先搜索 - 深度优先搜索 - **A\*** - 并查集求连通分支 - Flood Fill

最短路: **Dijkstra** - **Bellman-Ford**（**SPFA**） - Floyd-Warshall - **Johnson**算法

最小生成树: **Prim** - **Kruskal**

强连通分支: **Kosaraju** - **Gabow** - **Tarjan**

网络流: **增广路法**（**Ford-Fulkerson**，**Edmonds-Karp**，**Dinic**） - 预流推进 - **Relabel-to-front**

图匹配 - 二分图匹配: **匈牙利算法** - **Kuhn-Munkres** - **Edmonds' Blossom-Contraction**

Floyd-Warshall算法是一个小作品，欢迎[帮助扩充](#)这个条目。

3个分类: [需要关注的页面](#) | [图论](#) | [小作品](#)



此页面已被浏览过22,156次。 本页面由[cosechy@gmail.com](#)于2012年3月3日 (星期六) 04:30做出最后修改。  
在[步浩楠](#)和[林人瑞](#)、NOCOW用户[422019877](#)和[Habita](#)和[其他](#)的工作基础上。 本站全部文字内容使用[GNU Free Documentation License 1.2](#)授权。 [隐私权政策](#) [关于NOCOW](#) [免责声明](#) [陕ICP备09005692号](#)

