最短路

Shortest Path

Floyd

Idea: 动态规划思想与三角不等式 $dis[i][j]\geqslant dis[i][k]+dis[k][j]$ 的应用。枚举 k 作为中转点,i 到 j 的距离用 i 到 k 的距离加上 k 到 j 的距离来 relax。换句话说,第 k 次中转得到的是 i 号点到 j 号点**只经过前** k **个点**的最短距离。

Complexity: $O(V^3)$

Code:

Dijkstra

Idea:维护集合 S,凡在集合 S 中的点都已经得到了最小值并不再更改(即 $S:\{x\mid dis[x]=\delta(x)\}$)。每次选取距离源点最近的不在 S 中的点加入 S,并更新与之相连的所有点的距离。

Complexity:

- $O(V^2 + E)$ 【朴素实现】
- $O((V+E) \lg V)$ 【小根堆实现(随时删除旧节点)】
- $O((V+E)\lg E)$ 【优先队列实现】
- $O(E + V \lg V)$ 【斐波那契堆实现】

Code:

```
1 LL dis[N];
```

```
void dijkstra(int s){
 3
        vector<bool> vis(n+5, false);
        for(int i = 1; i <= n; i++) dis[i] = INF;
 4
        priority_queue< pair<LL, int>, vector<pair<LL, int>>,
    greater<pair<LL, int>> > q;
        dis[s] = 0;
 6
 7
        q.push(make_pair(dis[s], s));
        while(!q.empty()){
 8
            auto cur = q.top(); q.pop();
 9
            if(vis[cur.second]) continue;
10
            vis[cur.second] = true;
11
            for(int i = head[cur.second]; i; i = edge[i].nxt){
12
                if(dis[edge[i].to] > dis[cur.second] + edge[i].dis){
13
                    dis[edge[i].to] = dis[cur.second] + edge[i].dis;
14
15
                    q.push(make_pair(dis[edge[i].to], edge[i].to));
                }
16
17
            }
        }
18
19 }
```

SPFA

Idea: 是 Bellman-Ford 算法的队列实现,但最坏情况复杂度并没有改变。

Complexity: Worst-Case: O(VE)

Code:

```
LL dis[N];
 1
 2
    bool inq[N];
    void SPFA(int s){
 3
        for(int i = 1; i <= n; i++)
 4
 5
            dis[i] = INF;
        queue<int> q;
 6
 7
        dis[s] = 0;
        q.push(s);
 8
 9
        inq[s] = 1;
10
        while(!q.empty()){
            int cur = q.front();
11
12
            q.pop();
13
            inq[cur] = 0;
            for(int i = head[cur]; i; i = edge[i].nxt){
14
15
                 if(dis[edge[i].to] > dis[cur] + edge[i].dis){
                     dis[edge[i].to] = dis[cur] + edge[i].dis;
16
```