

# Algoritmer og Datastrukturer 2

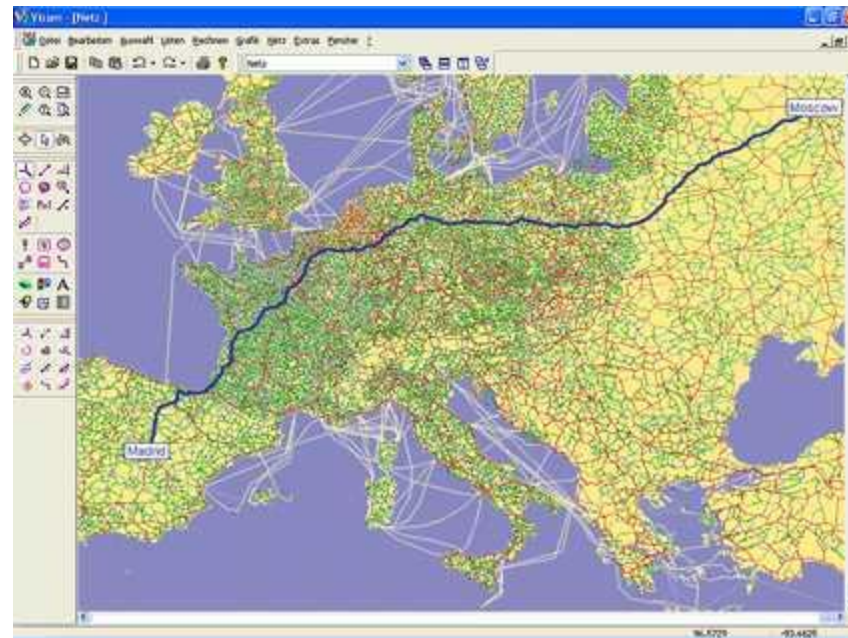
Gerth Stølting Brodal

Korteste Veje  
[CLRS, kapitel 24]

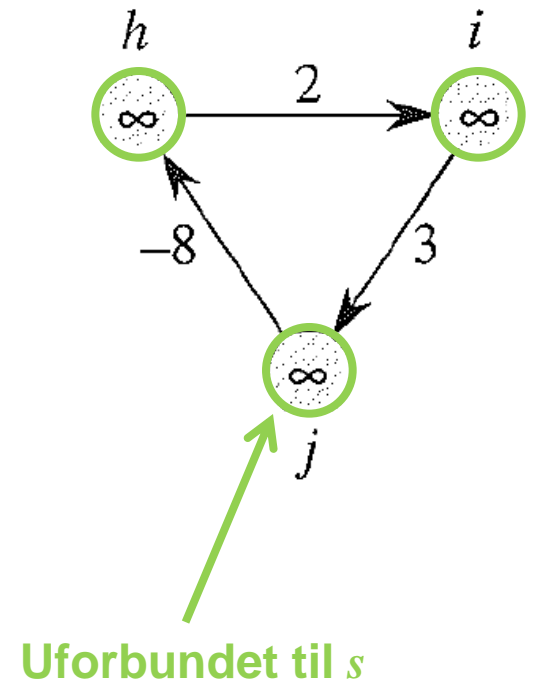
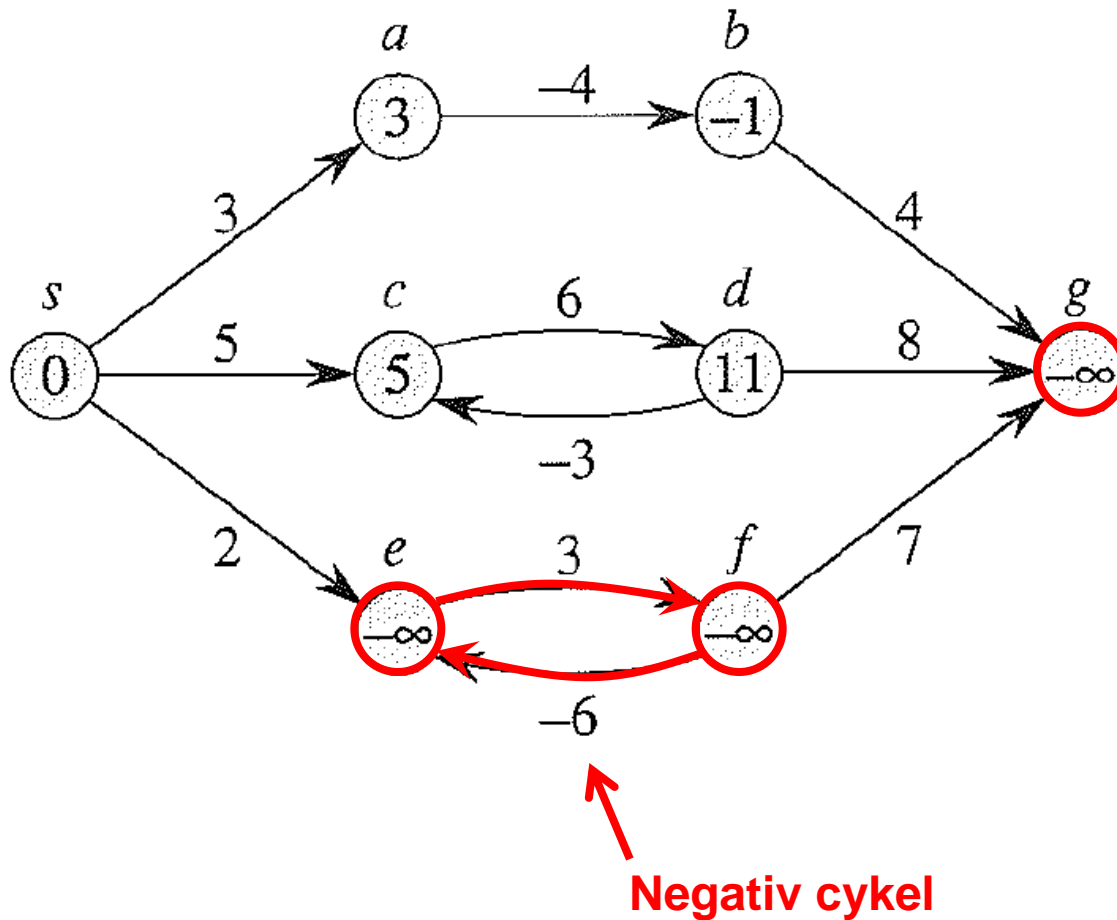


# Kort over Vest-Europa

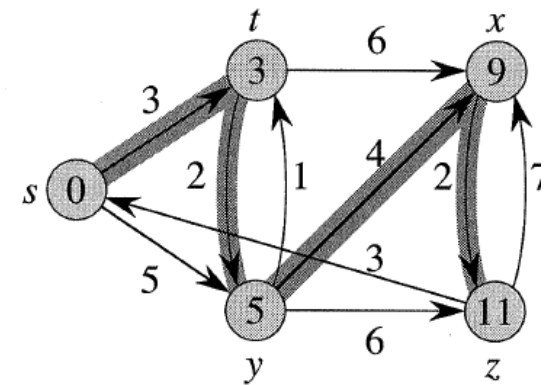
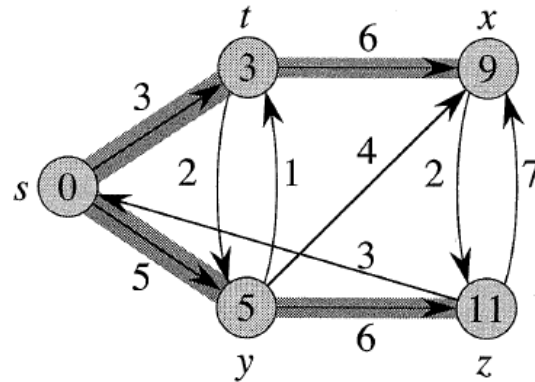
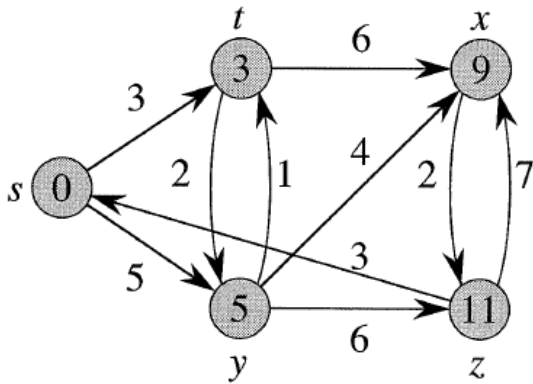
- 18.029.721 knuder
- 42.199.587 orienterede kanter



# Eksempel: Korteste veje fra $s$



# Eksempel: Korteste veje træer

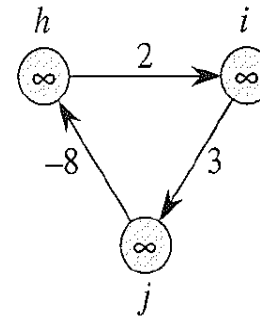
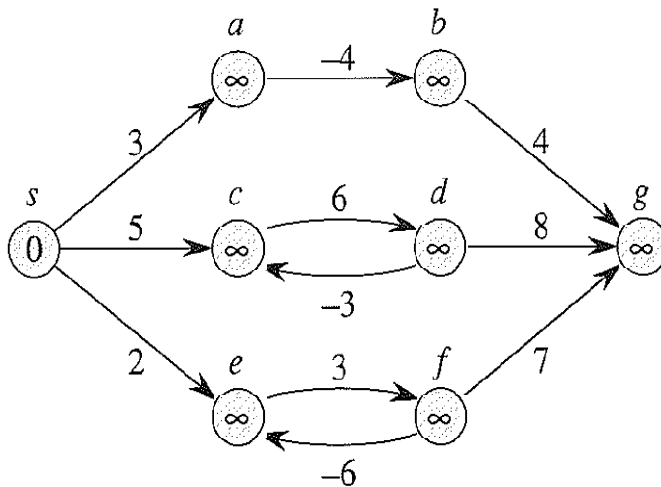


2 forskellige korteste veje træer der repræsenterer stier fra  $s$  med samme længde

# Korteste Veje Estimer : Initialisering

INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )

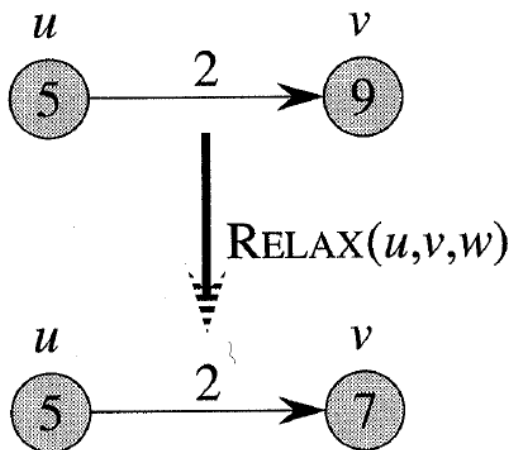
- 1 **for** each vertex  $v \in G.V$
- 2      $v.d = \infty$
- 3      $v.\pi = \text{NIL}$
- 4      $s.d = 0$



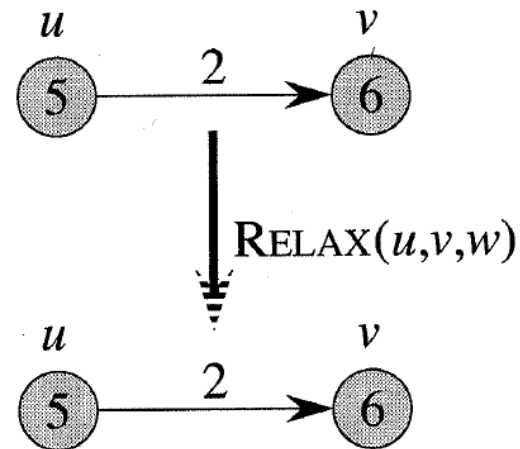
# Korteste Veje Estimer : Relax

RELAX( $u, v, w$ )

- 1 **if**  $v.d > u.d + w(u, v)$
- 2      $v.d = u.d + w(u, v)$
- 3      $v.\pi = u$



**Kortere afstand  
til  $v$  fundet**



**Forbedrer ikke  
afstanden til  $v$**

# Bellman-Ford:

## Korteste Veje i Grafer med Negative Vægte

BELLMAN-FORD( $G, w, s$ )

1 INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )

2 **for**  $i = 1$  **to**  $|G.V| - 1$

3     **for** each edge  $(u, v) \in G.E$

4         RELAX( $u, v, w$ )

5     **for** each edge  $(u, v) \in G.E$

6         **if**  $v.d > u.d + w(u, v)$

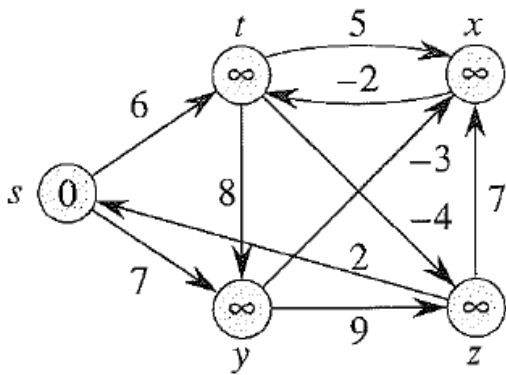
7             **return** FALSE

8     **return** TRUE

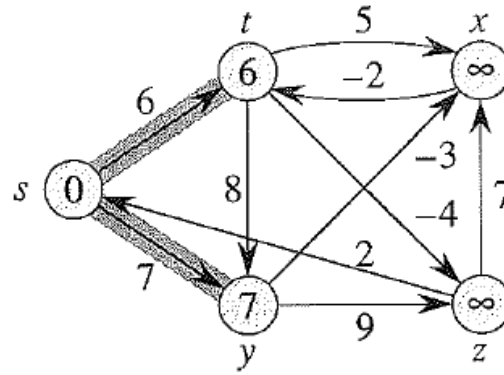
Check for  
negativ  
cykel

Tid  $O(nm)$

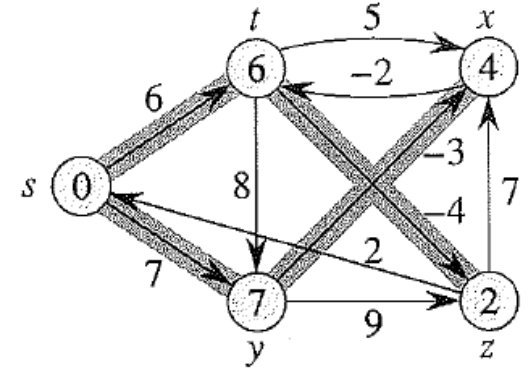
# Bellman-Ford: Eksempel



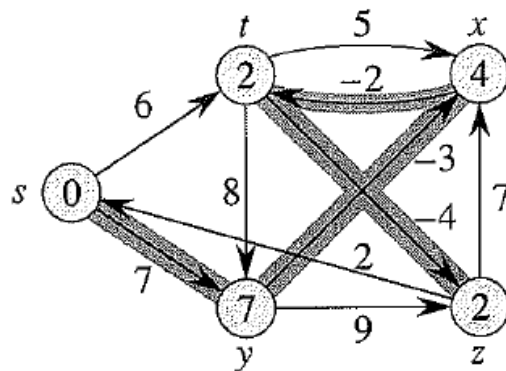
(a)



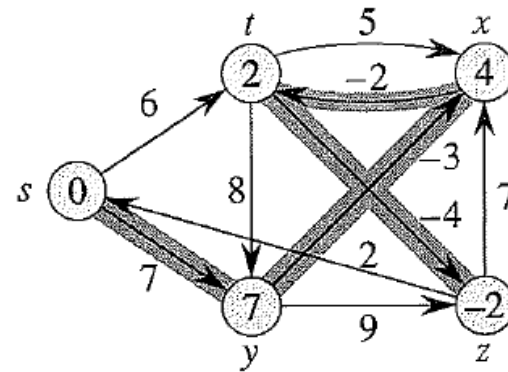
(b)



(c)



(d)



(e)

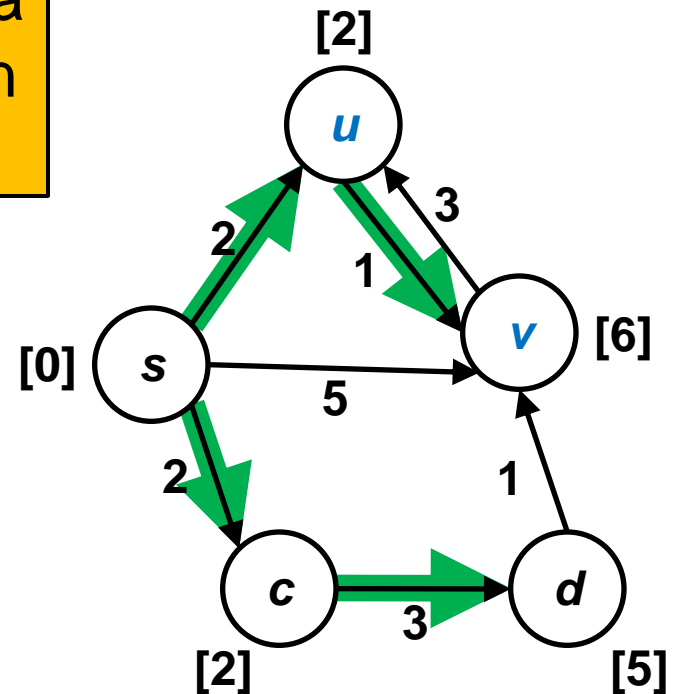


# Sætning

Betragt et (ukendt) korteste veje træ  $T$  hvori  $(u,v)$  er en kant.

Antag den aktuelle  $d[u]$  er den korteste afstand til  $u$ .

$Relax(u,v,w)$  medfører at  $d[v]$  også er en kortest afstand til  $v$  (hvis den ikke allerede var det).



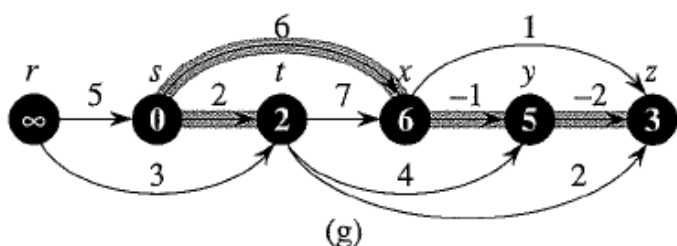
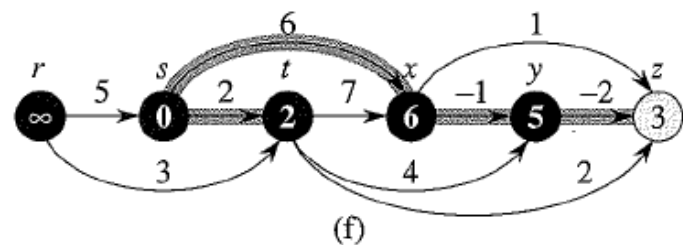
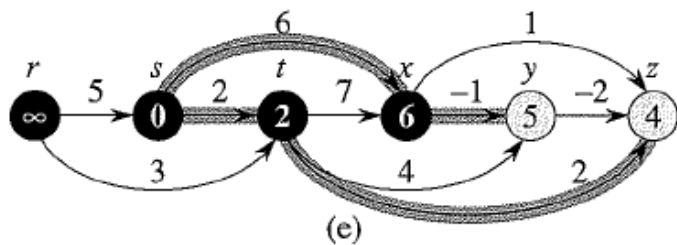
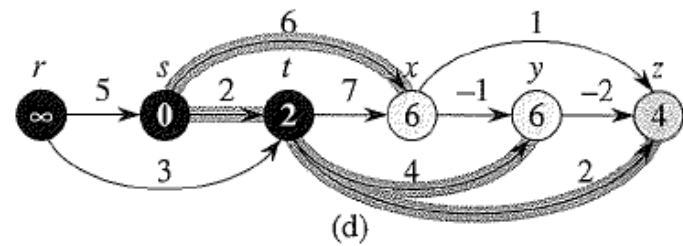
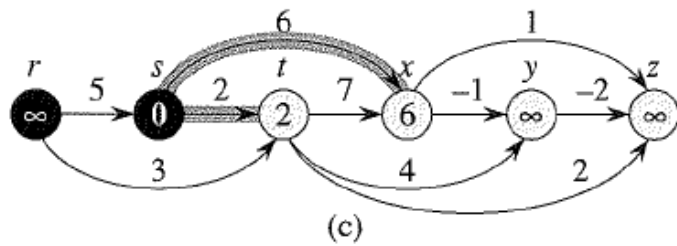
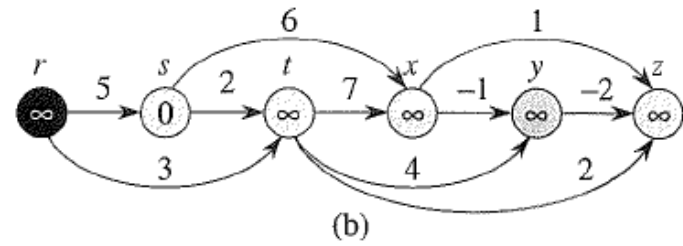
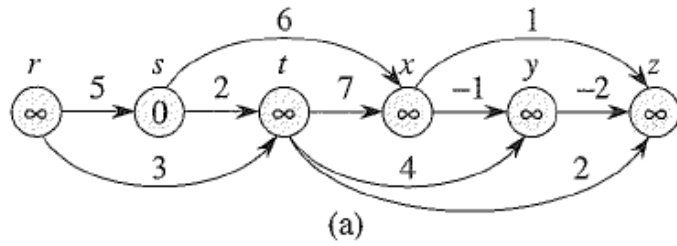
# Korteste Veje i Acycliske Grafer

DAG-SHORTEST-PATHS( $G, w, s$ )

- 1 topologically sort the vertices of  $G$
- 2 INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )
- 3 **for** each vertex  $u$ , taken in topologically sorted order
- 4     **for** each vertex  $v \in G.Adj[u]$
- 5         RELAX( $u, v, w$ )

**Tid**  $O(n+m)$

# Acykliske Grafer : Eksempel



# Dijkstra:

## Korteste Veje i Grafer uden Negative Vægte

### Invarianter

- i)  $d[v]$  = korteste afstand fra  $s$  til  $v$  via knuder i  $S$
- ii)  $\forall p \in S, q \in Q : d[p] \leq d[q]$

DIJKSTRA( $G, w, s$ )

1 INITIALIZE-SINGLE-SOURCE( $G, s$ )

2  $S = \emptyset$

3  $Q = G.V$        **$Q$  = prioritets kø, prioritet =  $d$   
(besøger knuderne efter stigende afstand fra  $s$ )**

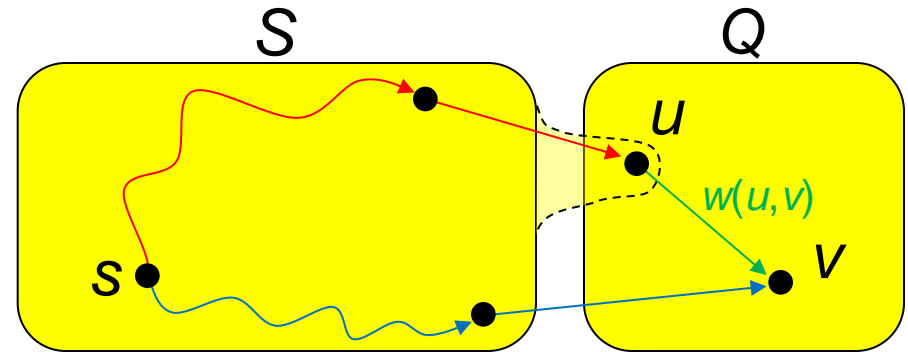
4 **while**  $Q \neq \emptyset$

5      $u = \text{EXTRACT-MIN}(Q)$

6      $S = S \cup \{u\}$

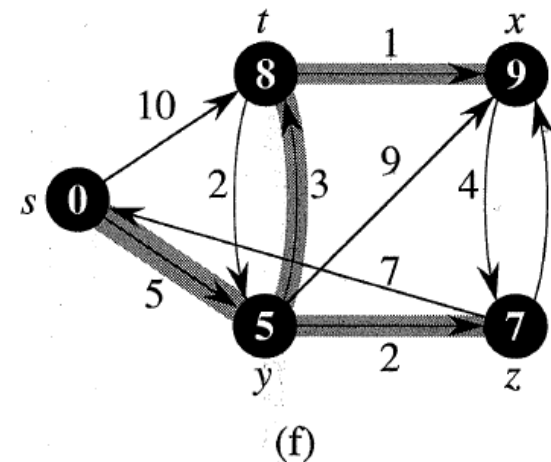
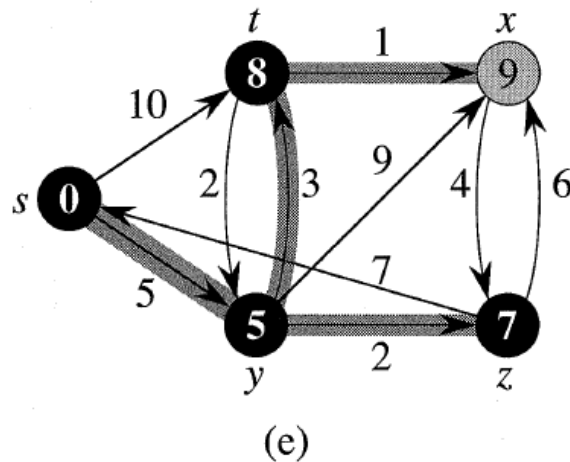
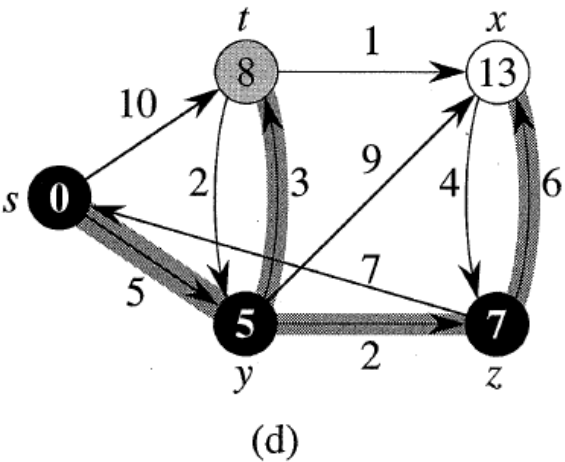
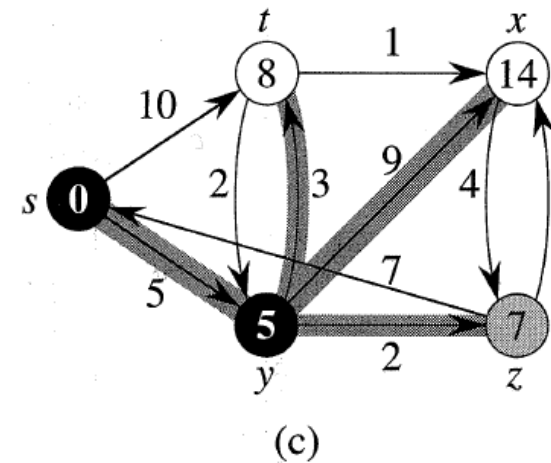
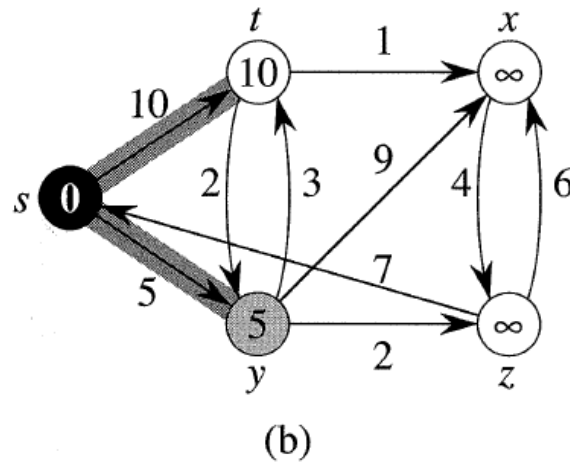
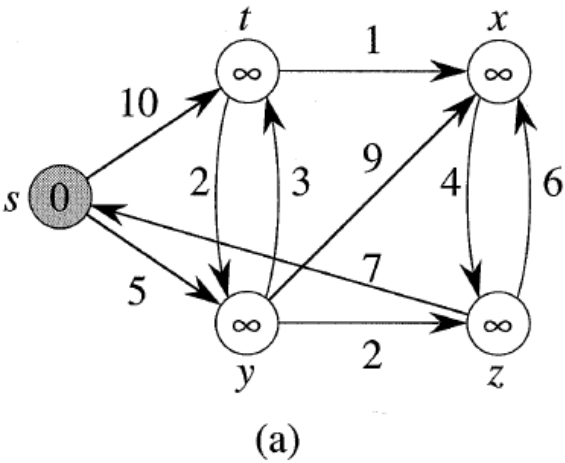
7     **for** each vertex  $v \in G.Adj[u]$

8         RELAX( $u, v, w$ )



**Tid**  $O((n+m) \cdot \log n)$   
eller  $O(n^2+m)$

# Dijkstra : Eksempel

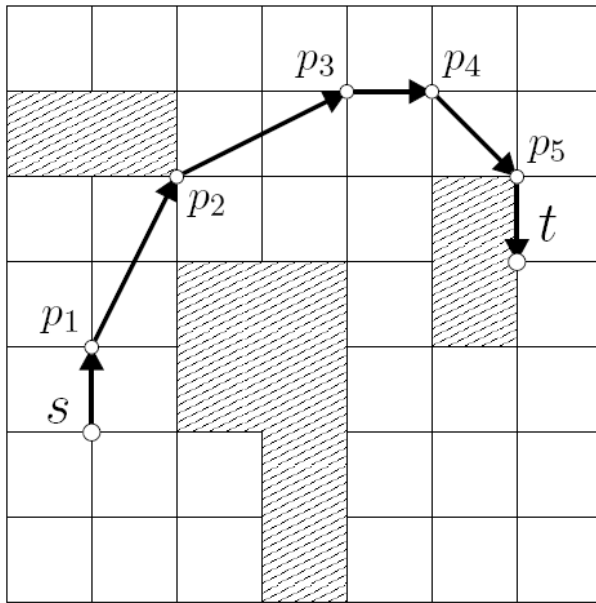


# Opsummering

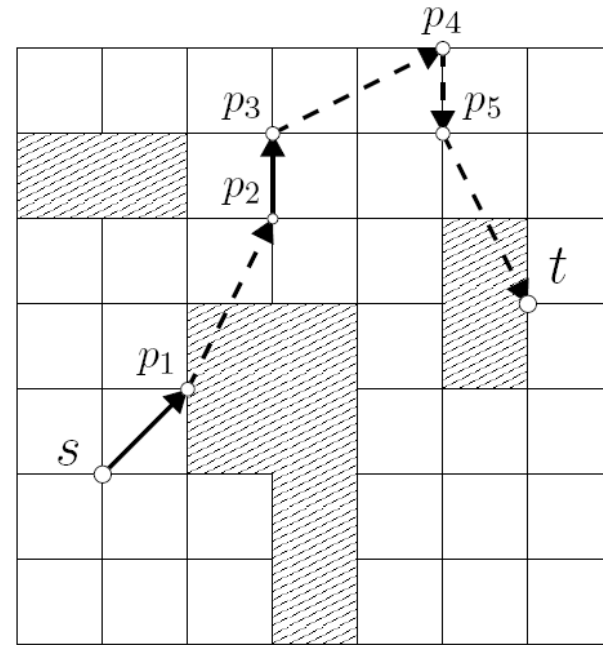
		<b>SSSP</b> En-til-alle korteste veje	
	Acykliske grafer (positive og negative vægte)	$O(n+m)$	Relaxer hver kant præcis én gang
Generelle grafer	Kun positive vægte	<b>Dijkstra</b> $O((n+m) \cdot \log n)$ $O(n^2+m)$	
	Positive og negative vægte	<b>Bellman-Ford</b> $O(m \cdot n)$	

# Vektorrace

(find hurtigste vej fra  $s$  til  $t$ )



Lovlig sti



Ulovlig sti  
(ulovlige stykker af stien er stippet)

Konstruer en uorienteret graf hvor man har en knude  $(i, j, x, y)$  for hvert par af et gitterpunkt  $(i, j)$  og hastighedsvektor  $(x, y)$ , hvor hastighedsvektoren  $(x, y)$  fører til gitterpunktet  $(i, j)$  fra gitterpunktet  $(i - x, j - y)$ , og hvor  $0 \leq i \leq n$ ,  $0 \leq j \leq n$ ,  $i - n \leq x \leq i$  og  $j - n \leq y \leq j$ . Dvs. grafen har  $O(n^4)$  knuder. For alle par af knuder  $v = (i, j, x, y)$  og  $v' = (i', j', x', y')$  laver vi en kant imellem  $v$  og  $v'$  hvis og kun hvis følgende er opfyldt:

- $i' = i + x'$  og  $j' = j + y'$
- $-1 \leq x' - x \leq 1$  og  $-1 \leq y' - y \leq 1$
- alle cellerne der skæres af liniestykket fra  $(i, j)$  til  $(i', j')$  er frie

Givet  $(i, j, x, y)$  findes der højst  $3^2$  knuder  $(i', j', x', y')$  der opfylder de to første krav. Dvs. der er højst  $O(n^4)$  potentielle kanter hvor det sidste krav kræver at vi for hver kant checker om  $\leq 2n$  krydsende celler er frie. Grafen kan derfor konstrueres i tid  $O(n^5)$ . Endeligt checkes der vha. BFS om der en sti fra  $s = (i_s, j_s, 0, 0)$  til  $t = (i_t, j_t, 0, 0)$  i tid  $O(n^4)$ , hvor  $(i_s, j_s)$  og  $(i_t, j_t)$  er hhv. start og slut gitterpunktet. Total tid bliver  $O(n^5)$ .

Note: Da man ikke må køre ud af gitteret og har begrænset acceleration og deceleration har vi at den maksimale hastighed  $k$  i  $x$  og  $y$ -retningen skal opfylde  $1 + 2 + \dots + k \leq n$ , dvs.  $k = O(\sqrt{n})$ . Dette medfører at antal knuder kan begrænses til  $O(n \cdot n \cdot \sqrt{n} \cdot \sqrt{n}) = O(n^3)$  og konstruktionstiden til  $O(n^3 \sqrt{n})$ .