

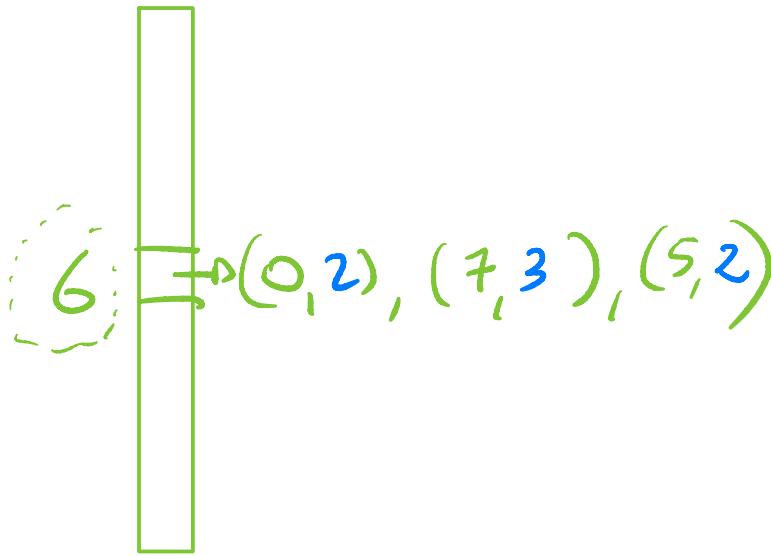
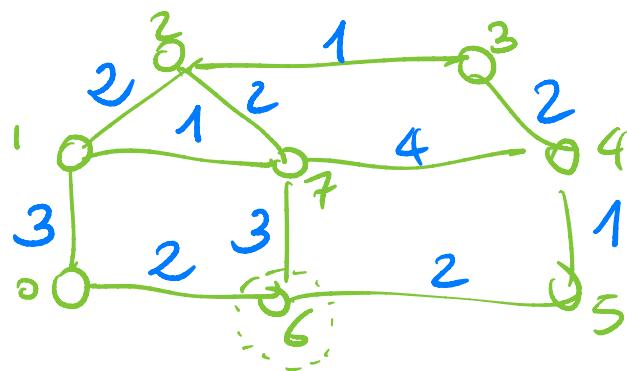
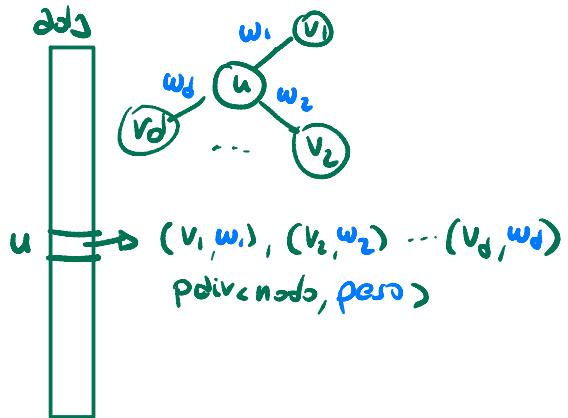
## GRAFI PESATI

$$G = (V, E, W) \quad W: E \rightarrow \mathbb{R}$$

matrice adiacenza  $A_{ij} = \begin{cases} 1 & (i,j) \in E \\ 0 & \text{altrimenti} \end{cases}$

$A_{ij} = \begin{cases} W(i,j) & \text{se } (i,j) \in E \\ \text{None} & \text{altrimenti} \end{cases}$

liste di adiacenze



Cammino pesato

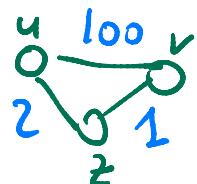
sequenza di nodi  $u_1, u_2, \dots, u_k$

$$\text{peso} = \sum_{i=1}^{k-1} w(u_i, u_{i+1})$$

$d(u, v) =$  il peso minimo di un  
cammino tra  $u$  e  $v$

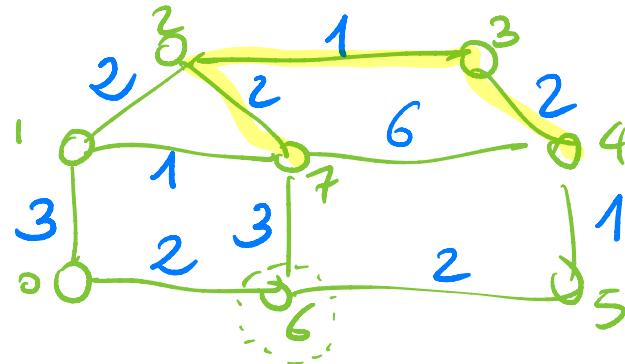
$$d(7, 4) = 5$$

Cammino di peso minimo  $\neq$  cammino di lunghezza minima



es. tariffe dei voli

quindi non possiamo usare le BFS per trovare i cammini minimi



Greedy : Algoritmo di Dijkstra per i cammini minimi

$$h_p: W: V \rightarrow \mathbb{R}^+$$

Proprietà invarianti mantenute dall'algoritmo:

nodo  $s$  di partenza:

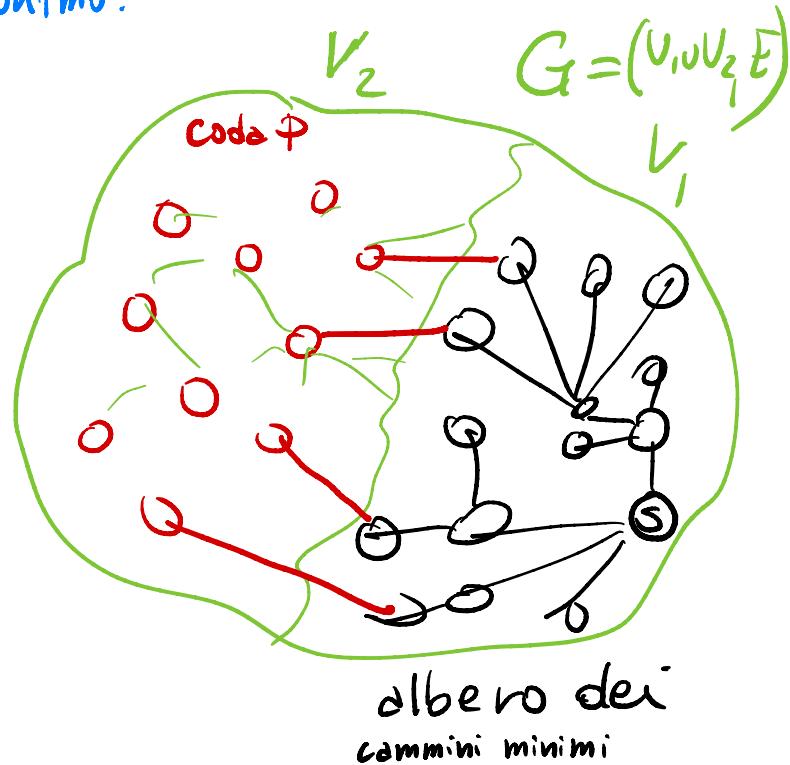
$$d(s, u) \quad \forall u \in V = V_1 \cup V_2$$

coda  $P$ : estrae l'elemento minimo ogni volta

ogni nodo  $v \in V_2$

mantiene (se esiste) un arco verso l'albero in  $V_1$  t.c. minimizza la sua distanza "potenziale" con  $s$

"BFS" che tiene conto del peso degli archi



Inizialmente:  $V_1 = \{s\}$ ,  $V_2 = V - \{s\}$

$\text{dist}[u] = \text{peso del miglior cammino trovato finora}$

usando soltanto nodi in  $V_1$  e archi da  $V_2$  a  $V_1$

$\text{dist}[s] = 0$ ,  $\text{dist}[u] = +\infty$  per  $u \neq s$  e vicini di  $s$

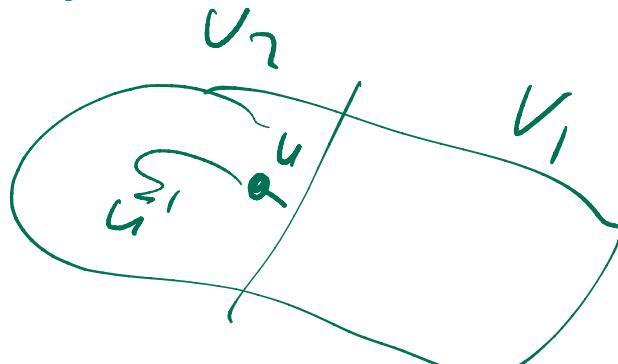
$$\text{dist}[v] = w(s, v) \text{ se } (s, v) \in E$$

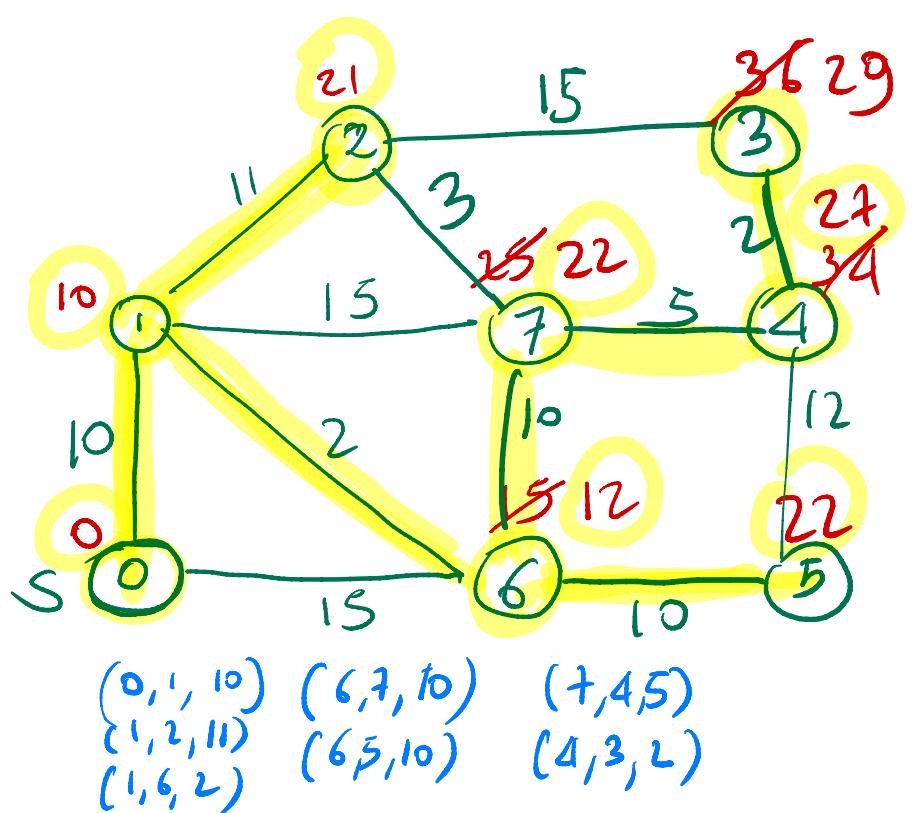
Passo generico: prende  $u \in V_2$  t.c.  $\text{dist}[u] \leq \text{dist}[u']$  per  $u' \in V_2$ ,  $u' \neq u$

CLAIM  $\text{dist}[u] = d(s, u)$  per tale nodo

Idea  $\downarrow$  non è migliorabile utilizzando gli altri nodi perché i pesi sono positivi

Il cammino minimo  
 $u, u_1, \dots, u_k, s$  è tale che  
 $u_1, u_2, \dots, u_n \in V_1$





$$d(s, u) \not\models u$$

**IMPORTANTE: PESI > 0**

Fatto Minima distanza candidate, tra quelle disponibili, diventa la distanza finale, perché le altre non possono diminuirsi ulteriormente

regola di rilassamento:  $\text{relax}(u)$

$$\begin{aligned} d(s, u) + w(u, v) &< d(s, v) \\ \Rightarrow d'(s, v) &= \underbrace{d(s, u) + w(u, v)}_{\text{distanza candidate}} \underbrace{+ w(u, v)}_{\text{distanza finale}} \end{aligned}$$

$$\boxed{\infty} = \sum \text{pesi} + 1$$

$S = \circ$      $d(s, s) = 0$

$P = \text{coda di priorità}$

$$\text{Costo} = O(|E| \cdot \underbrace{\text{costo(pop/pwh)}}_{g|V|}) = O(|E| \cdot g|V|)$$

$g|V|$  quando alben bilanciato

(si può migliorare con la heap di Fibonacci)  
 $O(|V|g|V| + |E|)$

$$\left. \begin{array}{l} \text{ol}(s, u) : \text{selv, } \forall u \in V \\ t_{s,u} \in \mathbb{R}: d(s, u) : \text{eseguire Dijkstra } \forall s \in V \end{array} \right\} \begin{array}{l} \text{for } s = 0, 1, \dots, n-1 : \\ \quad \text{esegui Dijkstra}(s) \end{array}$$

la distanza tra ogni coppia di nodi

$$\underline{\text{diametro}}(G) = \max_{u, v \in V} d(u, v) = \max_{s \in V} \left( \max_{u \in V} d(s, u) \right) \quad O(|V| \cdot |E| \cdot g|V|)$$

Dijkstra(s)