

Graph Algorithm III

Instructor: Shizhe Zhou

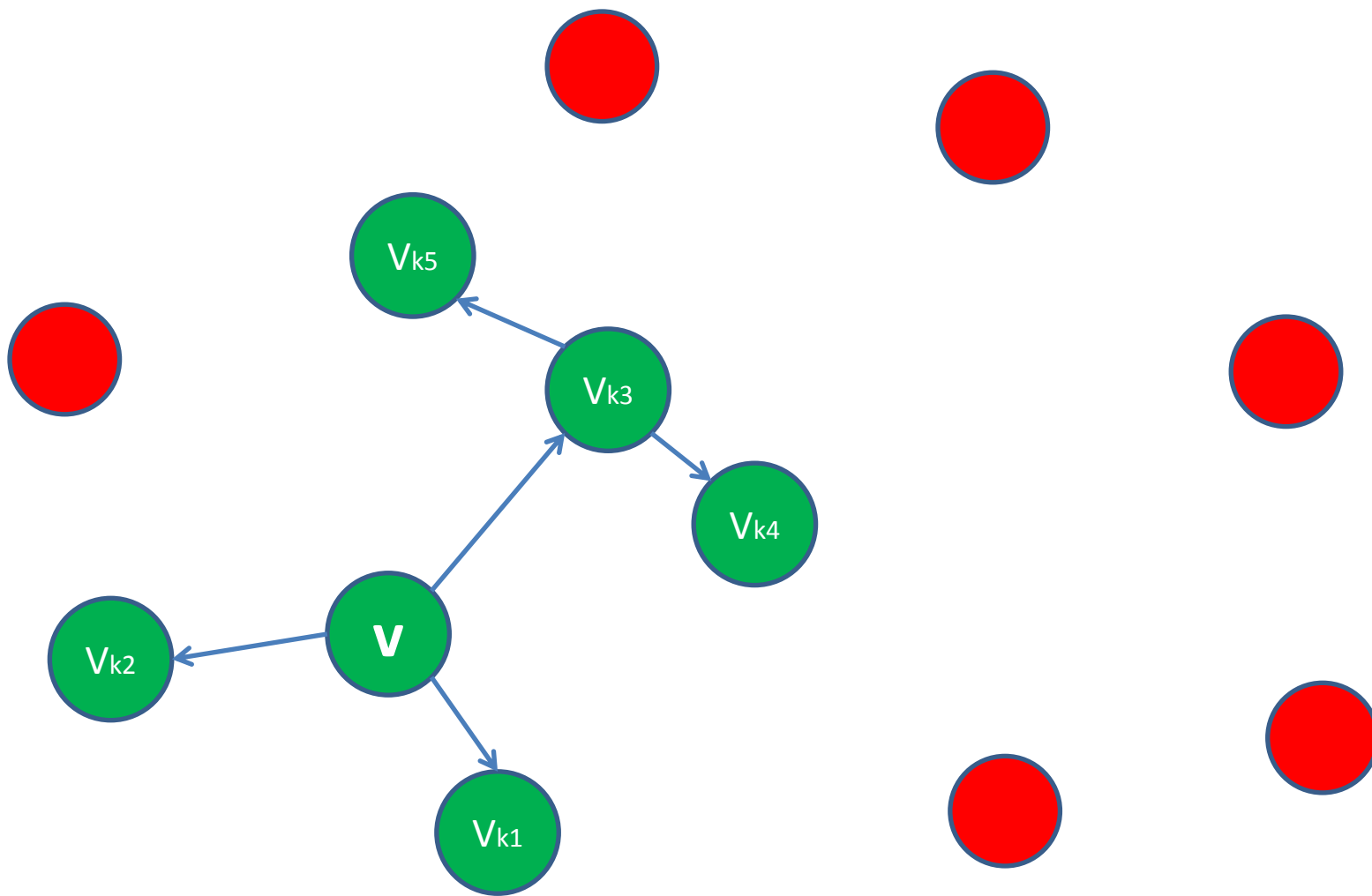
Course Code:00125401

Dijkstra shortest path

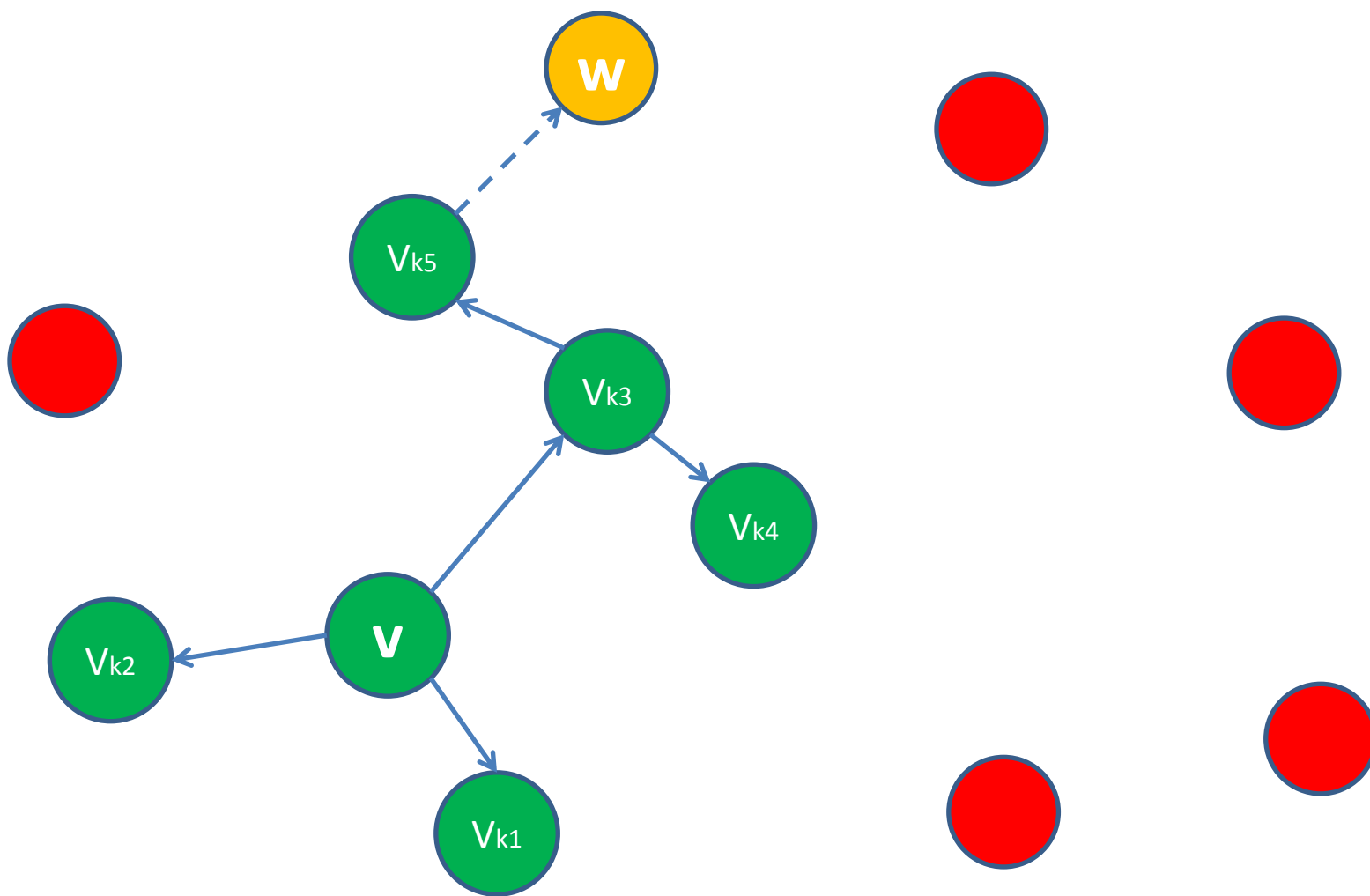
- 策略：找下一个最靠近的顶点.
- 方法：下一条最短路径只可能是从 v_k 所定义的某条路径**末端增加一条边**所得.
- 无需调整：对于含有cycle的有向图, 没有topological order, 如何保证新发现的顶点**不会减小已发现顶点的最短路径**?

不适用于带有负权边的图!

- 方法：下一条最短路径只可能是从 V_k 所定义的某条路径**末端增加一条边**所得。

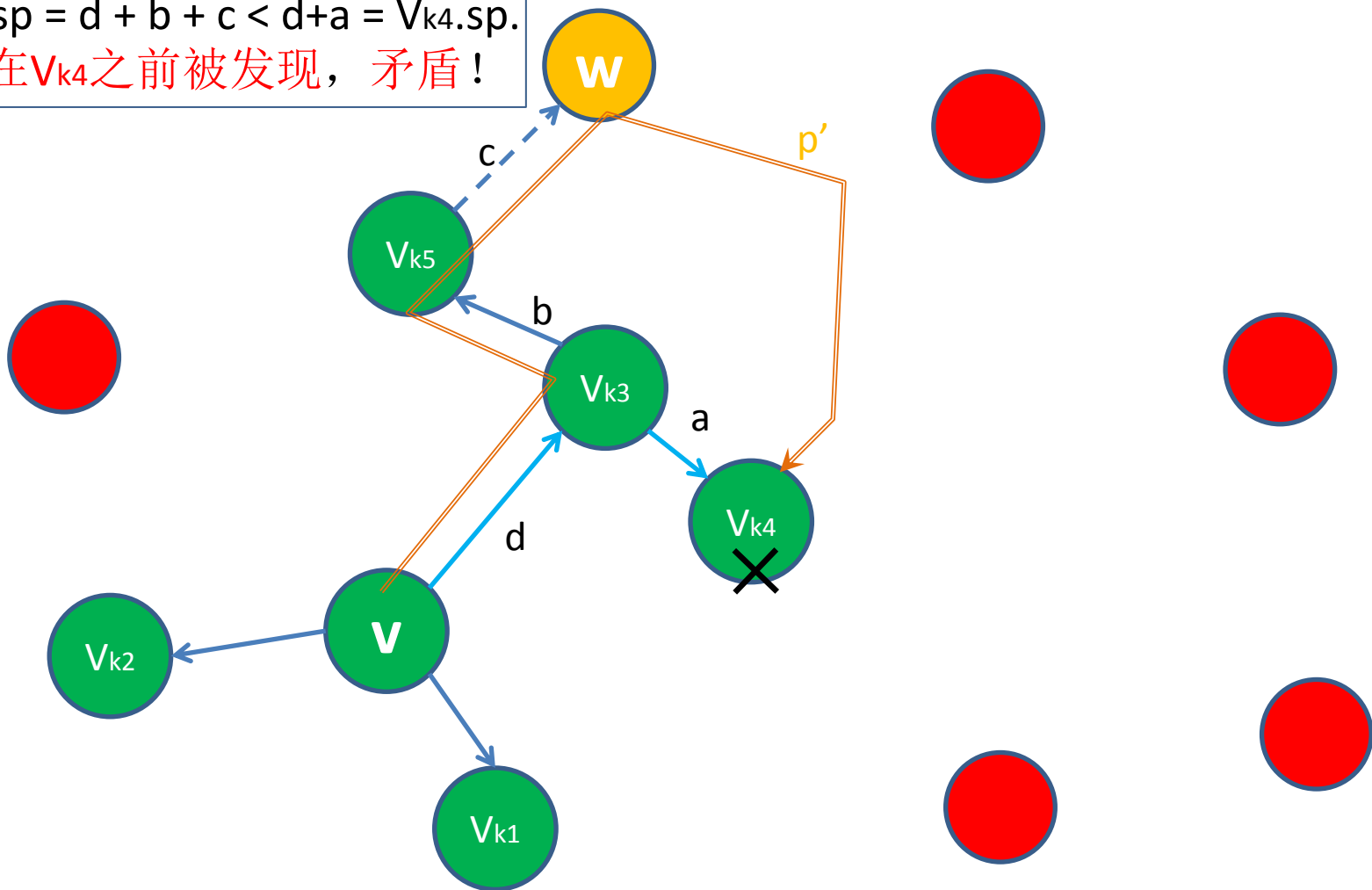


- 方法：下一条最短路径只可能是从 V_k 所定义的某条路径**末端增加一条边**所得。



- 无需调整：如何保证新发现的顶点不会减小已发现顶点的最短路径？

若不然，有 $d+a > d+b+c+p'$, $\rightarrow a > b+c$
从而使得 $W.sp = d + b + c < d+a = V_{k4}.sp$ 。
那么 **W** 应该在 V_{k4} 之前被发现，矛盾！

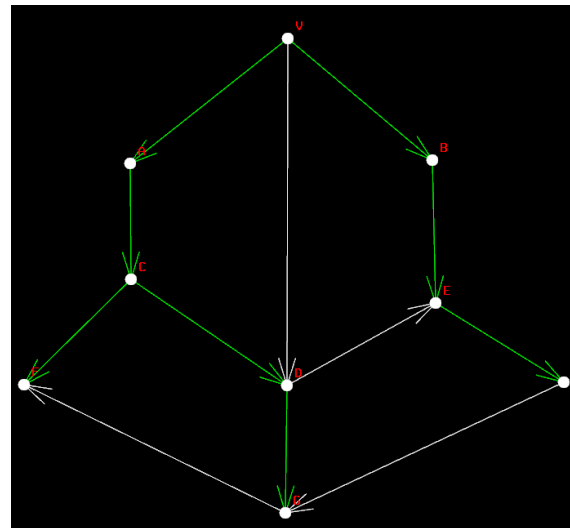


Single source shortest path code

Code:

<http://staff.ustc.edu.cn/~szhou/course/algorithmmFundamentals/graphalgo.zip>

Dijkstra Tree.



适定性

- Dijkstra

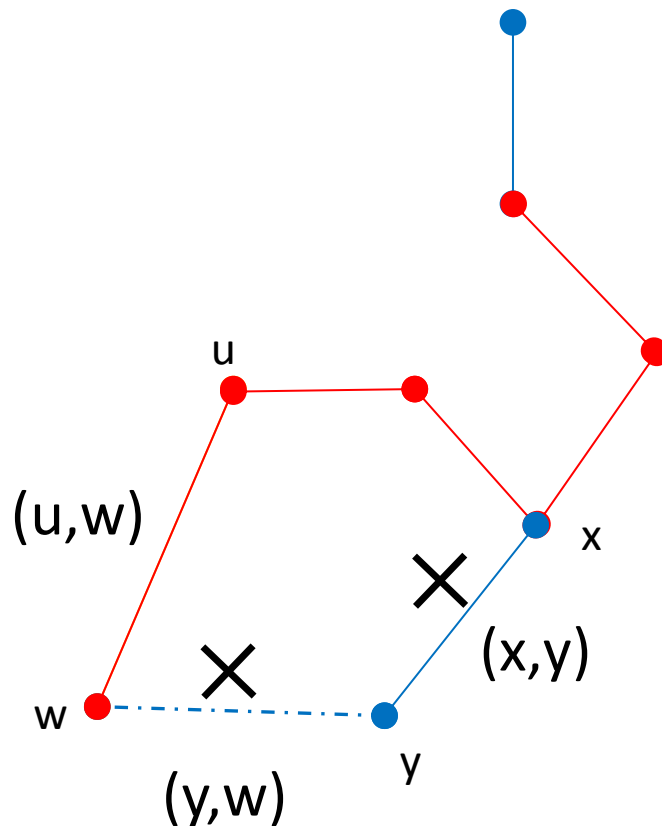
--适用于有向图与无向图, 不含任何负权边.

- Bellman-Ford

--适用于带有负权的边, 但是**不存在负权边组成的回路**的图!

Min-Cost Spanning Tree

- Min edge(u, w) must belong to MCST



a. **T如何演化成MCST?**通过加入最小权的外接边(u, w).

b. **如何保证(u, w)必然属于最终的MCST?**

若不然:因T是MST的一部分. u 和 w 必须使用一条路径相连通, 该路径通过T中已存在的另外一个顶点 x .

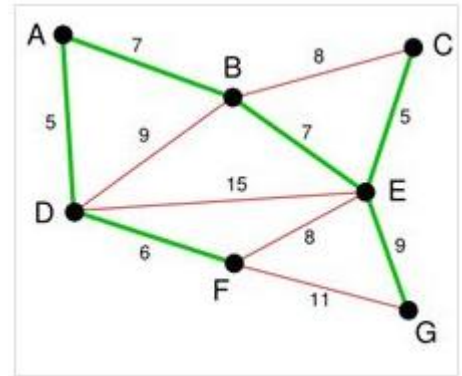
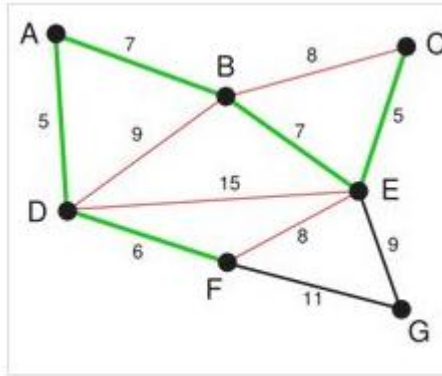
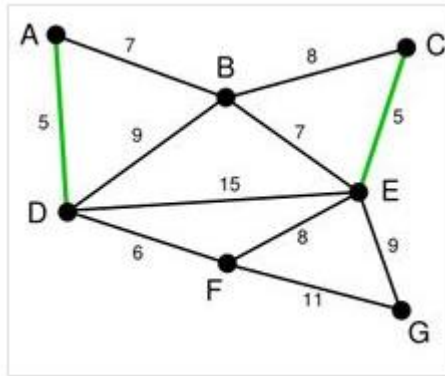
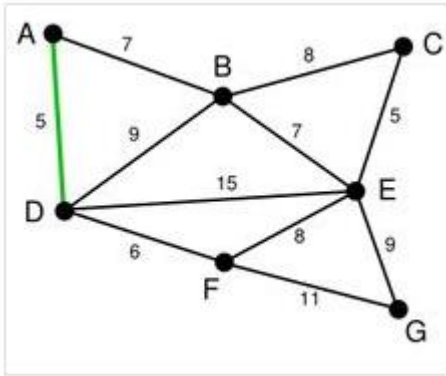
因为(u, w)是连接T与T之外顶点的边中权最小的,

故: $(x, y) > (u, w)$.

在形成的闭圈中, 可将 (x, y) 替换为 (u, w) , 同样达到了新顶点 w , 且不影响闭圈中其余顶点的连通性, 得到的MCST优于原来不包含 (u, w) 的伪MCST.

Kruskal

- kruskal算法总共选择 $n-1$ 条边，（共 n 条边）所使用的贪婪准则是：从剩下的边中选择一条不会产生**环路**的具有最小耗费的边加入已选择的边的集合中。注意到所选取的边若产生环路则不可能形成一棵生成树。kruskal算法分 e 步，其中 e 是网络中边的数目。按耗费递增的顺序来考虑这 e 条边，每次考虑一条边。当考虑某条边时，若将其加入到已选边的集合中会出现环路，则将其抛弃，否则，将它选入。



Prim and Kruskal

- Kruskal算法work for unconnected graph
- 对于稠密图性能较高的算法是Prim.