

Aula 11 - Algoritmo de Dijkstra

Luís Felipe

UFF

30 de Abril de 2026

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10).

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10). Complexidade: $O(n + m)$.

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10). Complexidade: $O(n + m)$.

Como seria para saber a distância dentre todos os pares de vértices do grafo?

- Basta executarmos uma BFS para cada vértice do grafo.

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10). Complexidade: $O(n + m)$.

Como seria para saber a distância dentre todos os pares de vértices do grafo?

- Basta executarmos uma BFS para cada vértice do grafo.
Complexidade: $O(n(n + m))$.

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10). Complexidade: $O(n + m)$.

Como seria para saber a distância dentre todos os pares de vértices do grafo?

- Basta executarmos uma BFS para cada vértice do grafo.
Complexidade: $O(n(n + m))$. Para grafos densos, $m \approx n^2$, assim, essa abordagem tem a complexidade de $O(n^3)$.

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10). Complexidade: $O(n + m)$.

Como seria para saber a distância dentre todos os pares de vértices do grafo?

- Basta executarmos uma BFS para cada vértice do grafo.
Complexidade: $O(n(n + m))$. Para grafos densos, $m \approx n^2$, assim, essa abordagem tem a complexidade de $O(n^3)$.

E se o grafo tiver pesos nas arestas que sejam valores inteiros positivos e “pequenos”, é possível adaptar essas abordagens acima? Faça subdivisão de cada aresta com peso, tal como abaixo.

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (**Aula 10**). Complexidade: $O(n + m)$.

Como seria para saber a distância dentre **todos os pares de vértices** do grafo?

- Basta executarmos uma BFS para cada vértice do grafo.
Complexidade: $O(n(n + m))$. Para grafos densos, $m \approx n^2$, assim, essa abordagem tem a complexidade de $O(n^3)$.

E se o grafo tiver **pesos nas arestas** que sejam valores **inteiros positivos** e “pequenos”, é possível adaptar essas abordagens acima? Faça **subdivisão de cada aresta com peso**, tal como abaixo.



Obs.: A complexidade passa a ser em função da quantidade de vértices no novo grafo. Isso se torna eficiente? De modo geral **não**.

Distâncias entre vértices

Vimos que para um dado vértice x , para sabermos a distância de x para cada vértice do grafo, basta executarmos uma BFS com raiz em x (Aula 10). Complexidade: $O(n + m)$.

Como seria para saber a distância dentre todos os pares de vértices do grafo?

- Basta executarmos uma BFS para cada vértice do grafo. Complexidade: $O(n(n + m))$. Para grafos densos, $m \approx n^2$, assim, essa abordagem tem a complexidade de $O(n^3)$.

E se o grafo tiver pesos nas arestas que sejam valores inteiros positivos e “pequenos”, é possível adaptar essas abordagens acima? Faça subdivisão de cada aresta com peso, tal como abaixo.



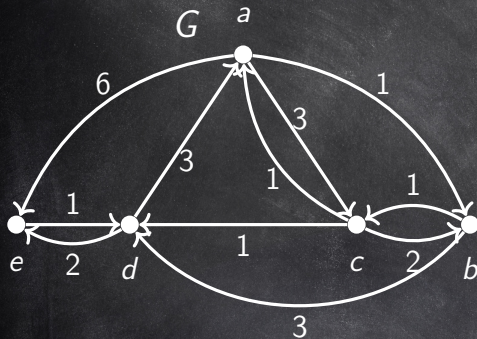
Obs.: A complexidade passa a ser em função da quantidade de vértices no novo grafo. Isso se torna eficiente? De modo geral não. É possível ter um algoritmo mais eficiente para determinar distâncias?

Algoritmo de Dijkstra

Problema: Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas, determinar **caminhos mínimos** de um vértice v a todos os demais vértices do dígrafo.

Algoritmo de Dijkstra

Problema: Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas, determinar **caminhos mínimos** de um vértice v a todos os demais vértices do dígrafo.



matriz de pesos W :

	a	b	c	d	e
a	0	1	3	∞	6
b	∞	0	1	3	∞
c	1	2	0	1	∞
d	3	∞	∞	0	2
e	∞	∞	∞	1	0

$$W(x, y) = \begin{cases} 0, & \text{se } x = y \\ \text{peso da aresta } xy, & \text{se houver } (x \neq y) \\ \infty, & \text{se não houver aresta } xy (x \neq y) \end{cases}$$

Ideia do Algoritmo de Dijkstra

Problema:

- Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas e um vértice raiz r ,
- queremos determinar a distância de r a todos os vértices do grafo.

Ideia do Algoritmo de Dijkstra

Problema:

- Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas e um vértice raiz r ,
- queremos determinar a distância de r a todos os vértices do grafo.

Ideia central:

- Mantemos para cada vértice v um rótulo $L(v)$ que representa a melhor distância conhecida de r até v .

Ideia do Algoritmo de Dijkstra

Problema:

- Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas e um vértice raiz r ,
- queremos determinar a distância de r a todos os vértices do grafo.

Ideia central:

- Mantemos para cada vértice v um rótulo $L(v)$ que representa a melhor distância conhecida de r até v .
- Inicialmente:

$$L(r) = 0 \quad L(v) = \infty \text{ para } v \neq r$$

Ideia do Algoritmo de Dijkstra

Problema:

- Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas e um vértice raiz r ,
- queremos determinar a distância de r a todos os vértices do grafo.

Ideia central:

- Mantemos para cada vértice v um rótulo $L(v)$ que representa a melhor distância conhecida de r até v .
- Inicialmente:

$$L(r) = 0 \quad L(v) = \infty \text{ para } v \neq r$$

- A cada passo escolhemos o vértice com menor rótulo ainda não processado (**abordagem gulosa**).

Ideia do Algoritmo de Dijkstra

Problema:

- Dado um dígrafo G com pesos positivos nas arestas e um vértice raiz r ,
- queremos determinar a distância de r a todos os vértices do grafo.

Ideia central:

- Mantemos para cada vértice v um rótulo $L(v)$ que representa a melhor distância conhecida de r até v .
- Inicialmente:

$$L(r) = 0 \quad L(v) = \infty \text{ para } v \neq r$$

- A cada passo escolhemos o vértice com menor rótulo ainda não processado (**abordagem gulosa**).
- Ao processar este vértice v , tentamos melhorar os rótulos de seus vizinhos.

Construção da solução

Durante a execução do algoritmo:

- Os vértices já processados formam um conjunto cuja **distância mínima** a partir da raiz já é conhecida.

Construção da solução

Durante a execução do algoritmo:

- Os vértices já processados formam um conjunto cuja **distância mínima** a partir da raiz já é conhecida.
- Sempre escolhemos o vértice v com **menor rótulo** entre os ainda não processados.

Construção da solução

Durante a execução do algoritmo:

- Os vértices já processados formam um conjunto cuja **distância mínima** a partir da raiz já é conhecida.
- Sempre escolhemos o vértice v com **menor rótulo** entre os ainda não processados.
- **Esse valor é definitivo**: nenhum caminho futuro poderá produzir uma distância menor.

Construção da solução

Durante a execução do algoritmo:

- Os vértices já processados formam um conjunto cuja **distância mínima** a partir da raiz já é conhecida.
- Sempre escolhemos o vértice v com **menor rótulo** entre os ainda não processados.
- **Esse valor é definitivo**: nenhum caminho futuro poderá produzir uma distância menor.
- Em seguida, verificamos **cada aresta vw** e testamos:

$$L(v) + W(v, w) < L(w)$$

Ou seja:

$$L(w) = \min\{L(w), L(v) + W(v, w)\}$$

Construção da solução

Durante a execução do algoritmo:

- Os vértices já processados formam um conjunto cuja **distância mínima** a partir da raiz já é conhecida.
- Sempre escolhemos o vértice v com **menor rótulo** entre os ainda não processados.
- **Esse valor é definitivo**: nenhum caminho futuro poderá produzir uma distância menor.
- Em seguida, verificamos **cada aresta vw** e testamos:

$$L(v) + W(v, w) < L(w)$$

Ou seja:

$$L(w) = \min\{L(w), L(v) + W(v, w)\}$$

- Queremos ver se a distância de r até v adicionando a aresta vw diminui o caminho conhecido de r até w .
- Se a desigualdade for verdadeira, **atualizamos o rótulo de w** .

Uso de fila de prioridades

Durante a execução do algoritmo, cada vértice v possui um rótulo $L(v)$ que representa a **melhor distância conhecida** da raiz até v .

Uso de fila de prioridades

Durante a execução do algoritmo, cada vértice v possui um rótulo $L(v)$ que representa a **melhor distância conhecida** da raiz até v .

A cada passo precisamos:

- escolher o vértice não processado com **menor valor de $L(v)$** ;

Uso de fila de prioridades

Durante a execução do algoritmo, cada vértice v possui um rótulo $L(v)$ que representa a **melhor distância conhecida** da raiz até v .

A cada passo precisamos:

- escolher o vértice não processado com **menor valor de $L(v)$** ;
- remover esse vértice da estrutura de dados;

Uso de fila de prioridades

Durante a execução do algoritmo, cada vértice v possui um rótulo $L(v)$ que representa a **melhor distância conhecida** da raiz até v .

A cada passo precisamos:

- escolher o vértice não processado com **menor valor de $L(v)$** ;
- remover esse vértice da estrutura de dados;
- atualizar os rótulos de seus vizinhos.

Uso de fila de prioridades

Durante a execução do algoritmo, cada vértice v possui um rótulo $L(v)$ que representa a **melhor distância conhecida** da raiz até v .

A cada passo precisamos:

- escolher o vértice não processado com **menor valor de $L(v)$** ;
- remover esse vértice da estrutura de dados;
- atualizar os rótulos de seus vizinhos.

Para realizar essas operações de forma eficiente, utilizamos uma **fila de prioridades**.

Uso de fila de prioridades

Durante a execução do algoritmo, cada vértice v possui um rótulo $L(v)$ que representa a **melhor distância conhecida** da raiz até v .

A cada passo precisamos:

- escolher o vértice não processado com **menor valor de $L(v)$** ;
- remover esse vértice da estrutura de dados;
- atualizar os rótulos de seus vizinhos.

Para realizar essas operações de forma eficiente, utilizamos uma **fila de prioridades**.

Nessa estrutura:

- cada vértice é armazenado com chave $L(v)$;
- o vértice com menor valor de $L(v)$ é removido primeiro.

Algoritmo de Dijkstra

```
1  Entrada: dígrafo G, pesos W, raiz r
2
3  para todo vertice v
4      L(v) <- infinito
5      pai(v) <- null
6
7  L(r) <- 0
8  inserir o par (L(r),r) em uma fila de prioridade D
9
10 enquanto D nao estiver vazia faca
11
12     v <- vertice com menor L(v) em D
13     remover v de D
14
15     para todo w em N_out(v) faca
16         se  $L(v) + W(v,w) < L(w)$  entao
17             L(w) <-  $L(v) + W(v,w)$ 
18             pai(w) <- v
19             inserir o par (L(w),w) em D
```


Algoritmo de Dijkstra em Python

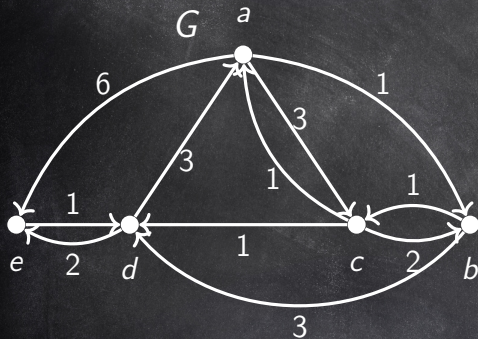
```

1  import heapq
2
3  def dijkstra(G, W, r):
4
5      n = len(G)
6
7      L = {v: float('inf') for v in G}
8      pai = {v: None for v in G}
9
10     L[r] = 0
11
12     D = [(0, r)]          # fila de prioridades
13
14     while D:
15
16         dist_v, v = heapq.heappop(D)          # remove o par (distância, vértice) com menor distância
17
18         if dist_v > L[v]:                      # entrada desatualizada; já existe um caminho melhor para v
19             continue
20
21         for w in G[v]:                          # w pertence a vizinhança de saída de v
22
23             if L[v] + W[(v,w)] < L[w]:
24
25                 L[w] = L[v] + W[(v,w)]
26                 pai[w] = v
27
28                 heapq.heappush(D, (L[w], w))
29
30     return L, pai

```

Exemplo

Raiz: a



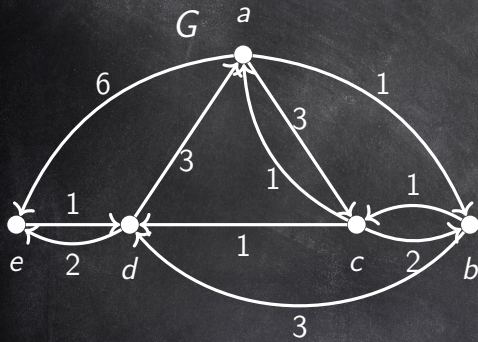
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	∞	∞	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	null	null	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(0, a)]$



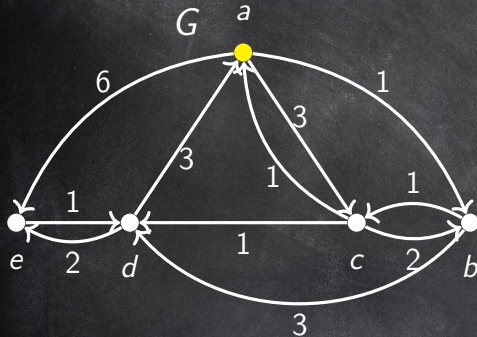
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	∞	∞	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	null	null	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[]$



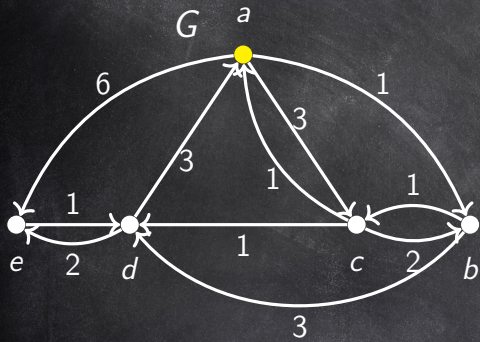
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	∞	∞	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	null	null	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(1, b)]$



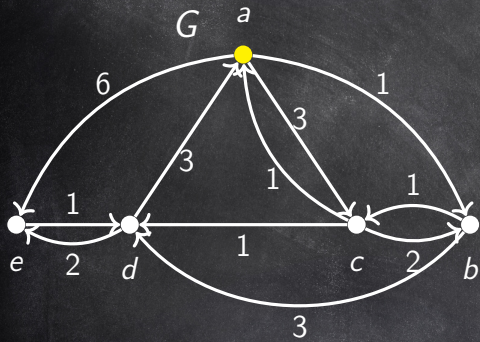
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	∞	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	a	null	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(1, b)]$

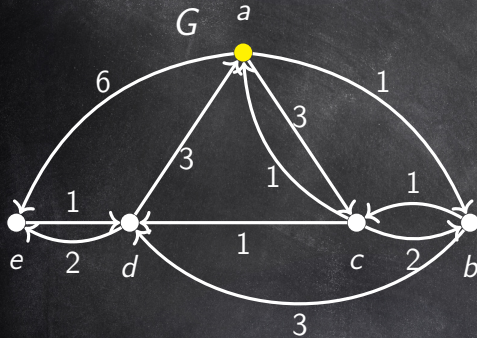


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	∞	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	a	null	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:
[(1, b), (3, c)]

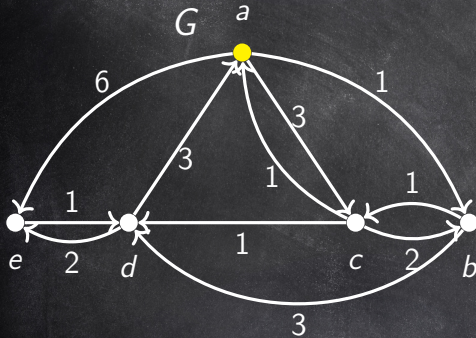


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	3	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	a	a	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:
[(1, b), (3, c)]



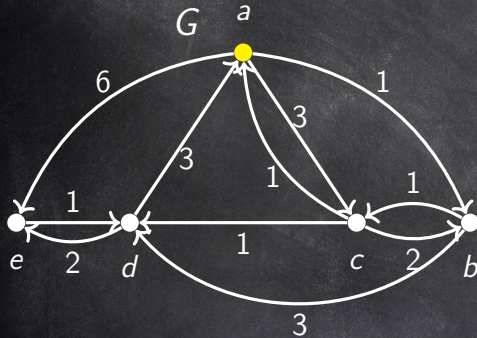
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	3	∞	∞
$\text{pai}(v)$	null	a	a	null	null

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(1, b), (3, c), (6, e)]$



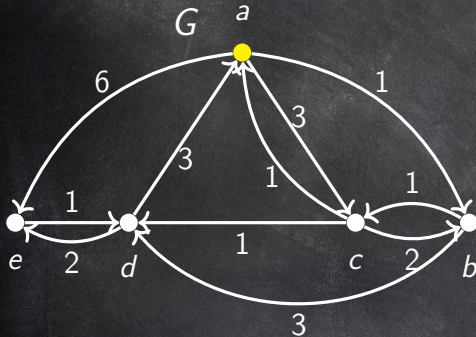
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	3	∞	6
$\text{pai}(v)$	null	a	a	null	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(1, b), (3, c), (6, e)]$

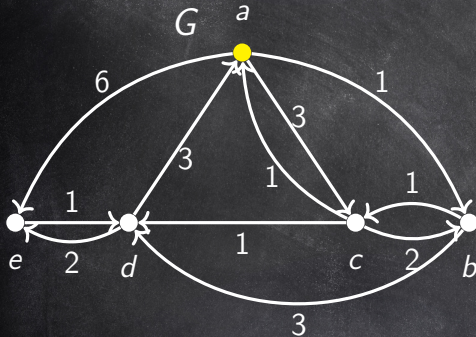


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	3	∞	6
$pai(v)$	null	a	a	null	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:
[(3, c), (6, e)]

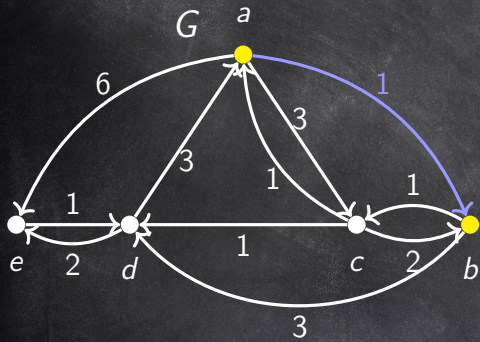


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	3	∞	6
$\text{pai}(v)$	null	a	a	null	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:
 $[(3, c), (6, e)]$



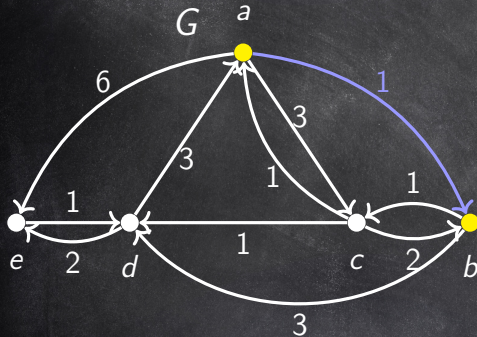
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	3	∞	6
$\text{pai}(v)$	null	a	a	null	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(2, c), (3, c), (6, e)]$



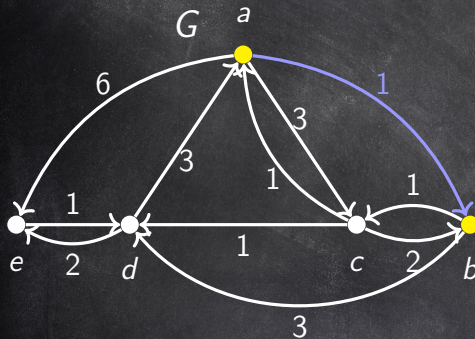
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	∞	6
$pai(v)$	null	a	b	null	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(2, c), (4, d), (3, c), (6, e)]$



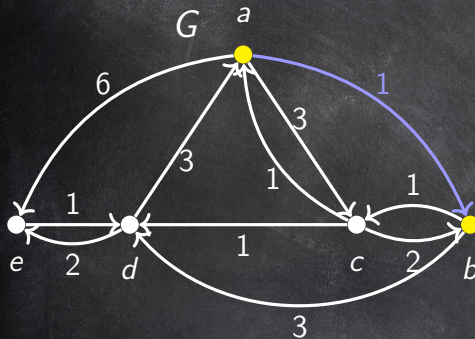
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	4	6
$pai(v)$	null	a	b	b	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(2, c), (4, d), (3, c), (6, e)]$



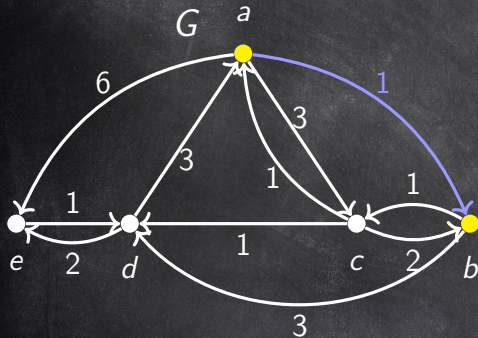
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	4	6
$\text{pai}(v)$	null	a	b	b	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(2, c), (4, d), (3, c), (6, e)]$



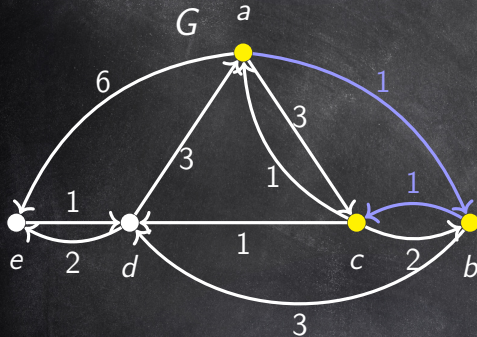
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	4	6
$\text{pai}(v)$	null	a	b	b	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(3, c), (6, e), (4, d)]$



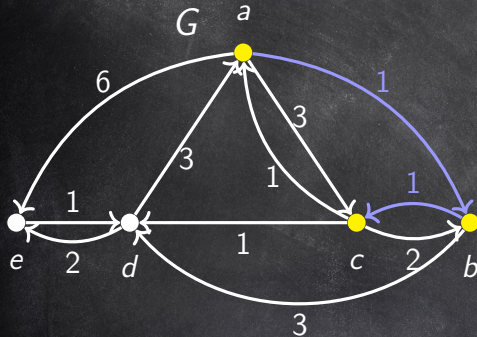
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	4	6
$pai(v)$	null	a	b	b	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(3, c), (3, d), (6, e), (4, d)]$



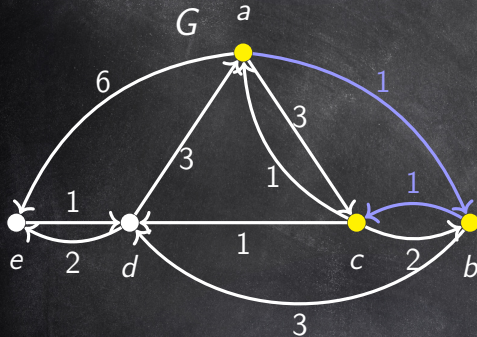
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	6
$\text{pai}(v)$	null	a	b	c	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

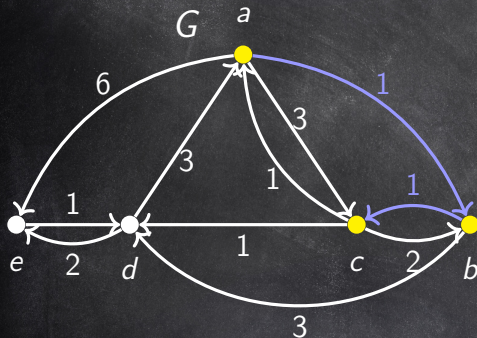
$[(3, c), (3, d), (6, e), (4, d)]$



v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	6
$\text{pai}(v)$	null	a	b	c	a

Exemplo

Raiz: a



Heap:

$[(3, d), (4, d), (6, e)]$.

$(3, c)$ saiu da heap e tupla descartada, pois $dist_v = 3$, mas $L[c] = 2$.

Próximo a sair é $(3, d)$.

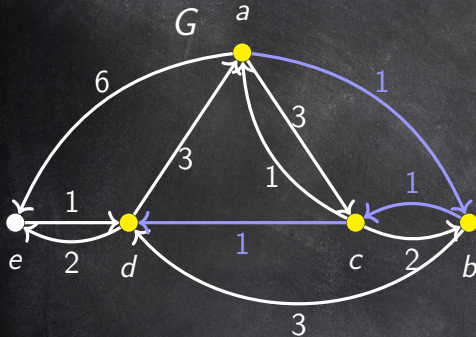
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	6
$pai(v)$	null	a	b	c	a

Exemplo

Raiz: a

Heap:

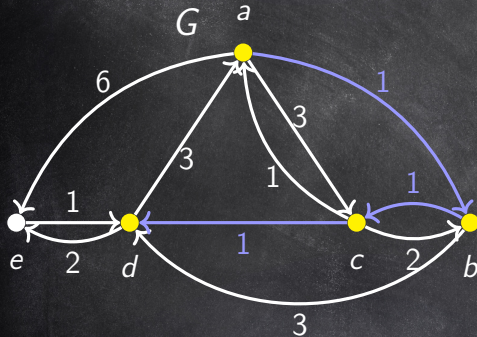
$[(4, d), (6, e), (5, e)]$



v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	6
$\text{pai}(v)$	null	a	b	c	a

Exemplo

Raiz: a



Heap:

$[(5, e), (6, e)]$.

$(4, d)$ saiu da heap e a tupla descartada, pois $dist_v = 4$, mas $L[d] = 3$.

Próximo a sair é $(5, e)$.

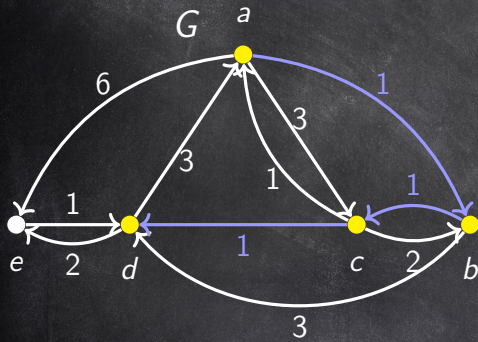
v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	5
$pai(v)$	null	a	b	c	d

Exemplo

Raiz: a

Heap:

$[(6, e)]$

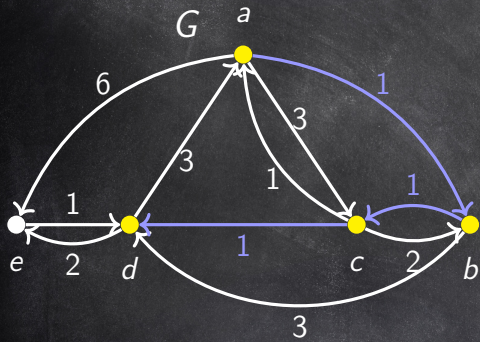


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	5
$pai(v)$	null	a	b	c	d

Exemplo

Raiz: a

Heap:
[]

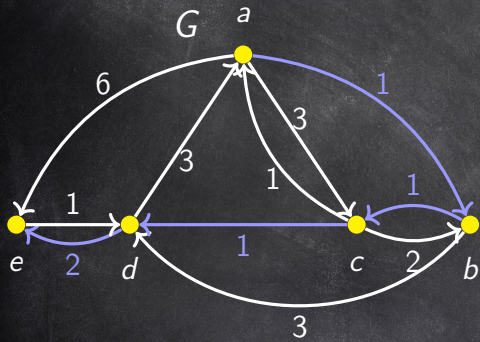


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	5
$\text{pai}(v)$	null	a	b	c	d

Exemplo

Raiz: a

Heap:
[]

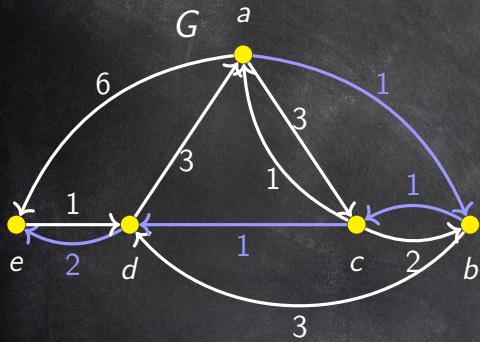


v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	5
$pai(v)$	null	a	b	c	d

Exemplo

Raiz: a

Heap:
[]



v	a	b	c	d	e
$L(v)$	0	1	2	3	5
$pai(v)$	null	a	b	c	d

Complexidade do Algoritmo de Dijkstra

- A complexidade é dominada pelas seguintes operações:

Complexidade do Algoritmo de Dijkstra

- A complexidade é dominada pelas seguintes operações:
 - ▶ n remoções da fila de prioridades: $O(n \log n)$
 - ▶ n inserções: $O(n \log n)$
 - ▶ até m atualizações de prioridade: $O(m \log n)$

Complexidade do Algoritmo de Dijkstra

- A complexidade é dominada pelas seguintes operações:
 - ▶ n remoções da fila de prioridades: $O(n \log n)$
 - ▶ n inserções: $O(n \log n)$
 - ▶ até m atualizações de prioridade: $O(m \log n)$
- Logo:

$$O((n + m) \log n)$$

Complexidade do Algoritmo de Dijkstra

- A complexidade é dominada pelas seguintes operações:
 - ▶ n remoções da fila de prioridades: $O(n \log n)$
 - ▶ n inserções: $O(n \log n)$
 - ▶ até m atualizações de prioridade: $O(m \log n)$
- Logo:

$$O((n + m) \log n)$$

- Casos particulares:
 - ▶ grafo esparso ($m = O(n)$): $O(n \log n)$
 - ▶ grafo denso ($m = O(n^2)$): $O(n^2 \log n)$

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Hipótese: Para todo $j < i$, $L(v_j) = \text{dist}(r, v_j)$.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Hipótese: Para todo $j < i$, $L(v_j) = \text{dist}(r, v_j)$.

Passo: Seja v_i o próximo vértice removido. Considere um caminho mínimo P de r até v_i . Seja u o último vértice de P já processado e w o próximo vértice no caminho.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Hipótese: Para todo $j < i$, $L(v_j) = \text{dist}(r, v_j)$.

Passo: Seja v_i o próximo vértice removido. Considere um caminho mínimo P de r até v_i . Seja u o último vértice de P já processado e w o próximo vértice no caminho.

Pela hipótese, $L(u) = \text{dist}(r, u)$. Ao processar u , o algoritmo tenta melhorar $L(w)$ usando a aresta (u, w) , isto é,

$L(w) \leftarrow \min\{L(w), L(u) + W(u, w)\}$, logo $L(w) \leq \text{dist}(r, w)$.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Hipótese: Para todo $j < i$, $L(v_j) = \text{dist}(r, v_j)$.

Passo: Seja v_i o próximo vértice removido. Considere um caminho mínimo P de r até v_i . Seja u o último vértice de P já processado e w o próximo vértice no caminho.

Pela hipótese, $L(u) = \text{dist}(r, u)$. Ao processar u , o algoritmo tenta melhorar $L(w)$ usando a aresta (u, w) , isto é,

$L(w) \leftarrow \min\{L(w), L(u) + W(u, w)\}$, logo $L(w) \leq \text{dist}(r, w)$.

Como v_i tem o menor rótulo entre os não processados, $L(v_i) \leq L(w)$, então $L(v_i) \leq \text{dist}(r, v_i)$.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Hipótese: Para todo $j < i$, $L(v_j) = \text{dist}(r, v_j)$.

Passo: Seja v_i o próximo vértice removido. Considere um caminho mínimo P de r até v_i . Seja u o último vértice de P já processado e w o próximo vértice no caminho.

Pela hipótese, $L(u) = \text{dist}(r, u)$. Ao processar u , o algoritmo tenta melhorar $L(w)$ usando a aresta (u, w) , isto é,

$L(w) \leftarrow \min\{L(w), L(u) + W(u, w)\}$, logo $L(w) \leq \text{dist}(r, w)$.

Como v_i tem o menor rótulo entre os não processados, $L(v_i) \leq L(w)$, então $L(v_i) \leq \text{dist}(r, v_i)$.

Por outro lado, sempre vale $L(v_i) \geq \text{dist}(r, v_i)$, pois $L(v_i)$ é sempre o custo de um caminho de r até v_i . Portanto, $L(v_i) = \text{dist}(r, v_i)$.

Corretude do Algoritmo de Dijkstra

Objetivo: Mostrar que, ao final do algoritmo, $L(v) = \text{dist}(r, v)$ para todo vértice v .

Prova por indução:

Seja $v_1, v_2, \dots, v_n$ a ordem de remoção da fila de prioridades.

Base: $v_1 = r$. Temos $L(r) = 0 = \text{dist}(r, r)$.

Hipótese: Para todo $j < i$, $L(v_j) = \text{dist}(r, v_j)$.

Passo: Seja v_i o próximo vértice removido. Considere um caminho mínimo P de r até v_i . Seja u o último vértice de P já processado e w o próximo vértice no caminho.

Pela hipótese, $L(u) = \text{dist}(r, u)$. Ao processar u , o algoritmo tenta melhorar $L(w)$ usando a aresta (u, w) , isto é,

$L(w) \leftarrow \min\{L(w), L(u) + W(u, w)\}$, logo $L(w) \leq \text{dist}(r, w)$.

Como v_i tem o menor rótulo entre os não processados, $L(v_i) \leq L(w)$, então $L(v_i) \leq \text{dist}(r, v_i)$.

Por outro lado, sempre vale $L(v_i) \geq \text{dist}(r, v_i)$, pois $L(v_i)$ é sempre o custo de um caminho de r até v_i . Portanto, $L(v_i) = \text{dist}(r, v_i)$.

Obs.: Consideramos somente quando os pesos são não negativos.

Como obter os caminhos mínimos?

- Os ponteiros $pai(v)$ definem uma árvore T .

Como obter os caminhos mínimos?

- Os ponteiros $pai(v)$ definem uma árvore T .
- Essa árvore é chamada de **árvore de caminhos mínimos**.

Como obter os caminhos mínimos?

- Os ponteiros $pai(v)$ definem uma árvore T .
- Essa árvore é chamada de **árvore de caminhos mínimos**.
- Para obter o caminho mínimo da raiz r até um vértice v :
 - ▶ basta seguir os ponteiros pai de v até r .

Como obter os caminhos mínimos?

- Os ponteiros $pai(v)$ definem uma árvore T .
- Essa árvore é chamada de **árvore de caminhos mínimos**.
- Para obter o caminho mínimo da raiz r até um vértice v :
 - ▶ basta seguir os ponteiros pai de v até r .
- O custo desse caminho é:

$$L(v)$$

Como obter os caminhos mínimos?

- Os ponteiros $pai(v)$ definem uma árvore T .
- Essa árvore é chamada de **árvore de caminhos mínimos**.
- Para obter o caminho mínimo da raiz r até um vértice v :
 - ▶ basta seguir os ponteiros pai de v até r .
- O custo desse caminho é:

$$L(v)$$

- Ou seja, o valor calculado pelo algoritmo.

Grafos não direcionados

- Como aplicar Dijkstra em grafos não direcionados?

Grafos não direcionados

- Como aplicar Dijkstra em grafos não direcionados?
- Transformamos o grafo G em um dígrafo H :

Grafos não direcionados

- Como aplicar Dijkstra em grafos não direcionados?
- Transformamos o grafo G em um dígrafo H :
 - ▶ para cada aresta xy de peso p em G , criar as arestas (x, y) e (y, x) em H com peso p ;

Grafos não direcionados

- Como aplicar Dijkstra em grafos não direcionados?
- Transformamos o grafo G em um dígrafo H :
 - ▶ para cada aresta xy de peso p em G , criar as arestas (x, y) e (y, x) em H com peso p ;
 - ▶ se não houver aresta xy , considerar peso ∞ .

Grafos não direcionados

- Como aplicar Dijkstra em grafos não direcionados?
- Transformamos o grafo G em um dígrafo H :
 - ▶ para cada aresta xy de peso p em G , criar as arestas (x, y) e (y, x) em H com peso p ;
 - ▶ se não houver aresta xy , considerar peso ∞ .
- Então basta executar Dijkstra em H .

Exercício

Mostre que o algoritmo de Dijkstra se comporta como uma **busca em largura** quando todos os pesos são iguais a 1.

Exercício

Mostre que o algoritmo de Dijkstra se comporta como uma busca em largura quando todos os pesos são iguais a 1.

Dica:

- compare os valores $L(v)$ com os níveis da BFS;

Exercício

Mostre que o algoritmo de Dijkstra se comporta como uma busca em largura quando todos os pesos são iguais a 1.

Dica:

- compare os valores $L(v)$ com os níveis da BFS;
- observe a ordem de remoção da fila de prioridades.

Exercício

Mostre que o algoritmo de Dijkstra se comporta como uma **busca em largura** quando todos os pesos são iguais a 1.

Dica:

- compare os valores $L(v)$ com os níveis da BFS;
- observe a ordem de remoção da fila de prioridades.

Conclusão esperada:

- a árvore de caminhos mínimos é uma árvore de largura;
- $L(v)$ corresponde à distância em número de arestas.

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

- logo, $L(v)$ representa o número de arestas no caminho da raiz até v .

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

- logo, $L(v)$ representa o número de arestas no caminho da raiz até v .

Comportamento da fila de prioridades:

- vértices são removidos em ordem crescente de $L(v)$;

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

- logo, $L(v)$ representa o número de arestas no caminho da raiz até v .

Comportamento da fila de prioridades:

- vértices são removidos em ordem crescente de $L(v)$;
- ou seja, primeiro todos com $L = 0$, depois $L = 1$, depois $L = 2$, etc.

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

- logo, $L(v)$ representa o número de arestas no caminho da raiz até v .

Comportamento da fila de prioridades:

- vértices são removidos em ordem crescente de $L(v)$;
- ou seja, primeiro todos com $L = 0$, depois $L = 1$, depois $L = 2$, etc.

Conclusão:

- o algoritmo processa os vértices por níveis;

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

- logo, $L(v)$ representa o número de arestas no caminho da raiz até v .

Comportamento da fila de prioridades:

- vértices são removidos em ordem crescente de $L(v)$;
- ou seja, primeiro todos com $L = 0$, depois $L = 1$, depois $L = 2$, etc.

Conclusão:

- o algoritmo processa os vértices por níveis;
- a árvore obtida é uma **árvore de largura**;

Prova: Dijkstra com pesos 1 = BFS

Suponha que todas as arestas de G têm peso 1.

Observação:

- toda atualização do tipo

$$L(w) \leftarrow L(v) + 1$$

aumenta a distância em exatamente 1;

- logo, $L(v)$ representa o número de arestas no caminho da raiz até v .

Comportamento da fila de prioridades:

- vértices são removidos em ordem crescente de $L(v)$;
- ou seja, primeiro todos com $L = 0$, depois $L = 1$, depois $L = 2$, etc.

Conclusão:

- o algoritmo processa os vértices por níveis;
- a árvore obtida é uma **árvore de largura**;
- portanto, Dijkstra coincide com a BFS.

Pesos negativos: o que dá errado?

- O algoritmo assume que, ao escolher v com menor $L(v)$:
nenhum caminho futuro pode melhorar $L(v)$

Pesos negativos: o que dá errado?

- O algoritmo assume que, ao escolher v com menor $L(v)$:
nenhum caminho futuro pode melhorar $L(v)$
- Isso é verdadeiro apenas se os pesos são não negativos.

Pesos negativos: o que dá errado?

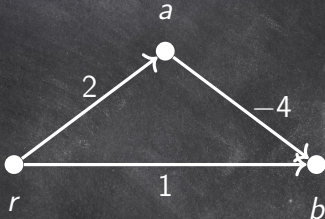
- O algoritmo assume que, ao escolher v com menor $L(v)$:
nenhum caminho futuro pode melhorar $L(v)$
- Isso é verdadeiro apenas se os pesos são não negativos.
- Com pesos negativos:
 - ▶ um caminho posterior pode reduzir o custo de um vértice já processado;

Pesos negativos: o que dá errado?

- O algoritmo assume que, ao escolher v com menor $L(v)$:
nenhum caminho futuro pode melhorar $L(v)$
- Isso é verdadeiro apenas se os pesos são não negativos.
- Com pesos negativos:
 - ▶ um caminho posterior pode reduzir o custo de um vértice já processado;
- Portanto:
o algoritmo pode produzir resultados incorretos

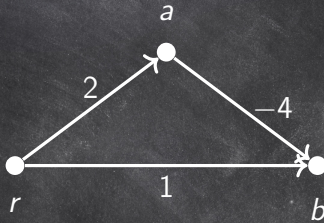
Contraexemplo com pesos negativos

Considere o grafo:



Contraexemplo com pesos negativos

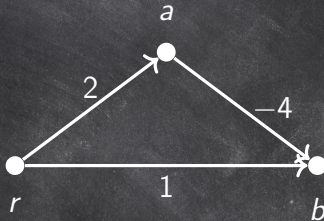
Considere o grafo:



- Caminho direto: $r \rightarrow b$ tem custo 1

Contraexemplo com pesos negativos

Considere o grafo:

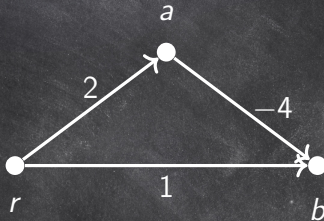


- Caminho direto: $r \rightarrow b$ tem custo 1
- Caminho alternativo:

$$r \rightarrow a \rightarrow b = 2 + (-4) = -2$$

Contraexemplo com pesos negativos

Considere o grafo:



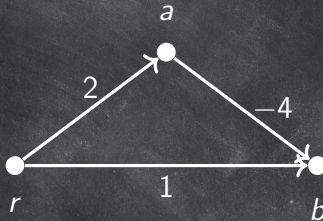
- Caminho direto: $r \rightarrow b$ tem custo 1
- Caminho alternativo:

$$r \rightarrow a \rightarrow b = 2 + (-4) = -2$$

- O menor caminho é via a

Contraexemplo com pesos negativos

Considere o grafo:



- Caminho direto: $r \rightarrow b$ tem custo 1
- Caminho alternativo:

$$r \rightarrow a \rightarrow b = 2 + (-4) = -2$$

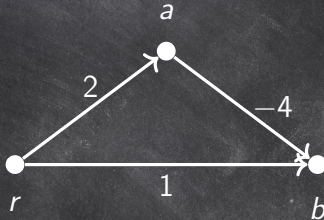
- O menor caminho é via a

Problema:

- Dijkstra pode escolher b antes de explorar a ;

Contraexemplo com pesos negativos

Considere o grafo:



- Caminho direto: $r \rightarrow b$ tem custo 1
- Caminho alternativo:

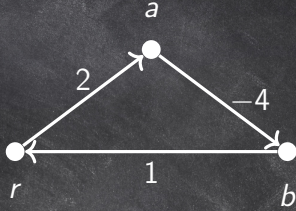
$$r \rightarrow a \rightarrow b = 2 + (-4) = -2$$

- O menor caminho é via a

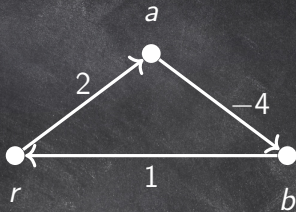
Problema:

- Dijkstra pode escolher b antes de explorar a ;
- e fixar incorretamente o valor $L(b) = 1$.

Ciclos negativos



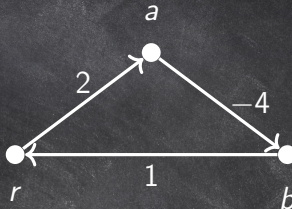
Ciclos negativos



- Soma do ciclo:

$$2 + (-4) + 1 = -1$$

Ciclos negativos



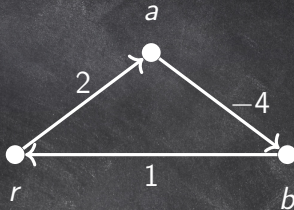
- Soma do ciclo:

$$2 + (-4) + 1 = -1$$

- Podemos percorrer o ciclo indefinidamente:

$$r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \dots$$

Ciclos negativos



- Soma do ciclo:

$$2 + (-4) + 1 = -1$$

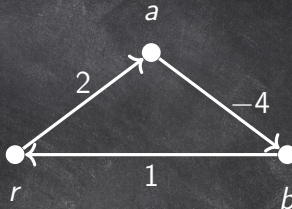
- Podemos percorrer o ciclo indefinidamente:

$$r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \dots$$

- O custo do caminho diminui a cada volta:

$$\Rightarrow \text{custo} \rightarrow -\infty$$

Ciclos negativos



- Soma do ciclo:

$$2 + (-4) + 1 = -1$$

- Podemos percorrer o ciclo indefinidamente:

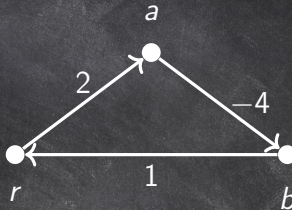
$$r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \dots$$

- O custo do caminho diminui a cada volta:

$$\Rightarrow \text{custo} \rightarrow -\infty$$

- Portanto, **não existe caminho mínimo bem definido.**

Ciclos negativos



- Soma do ciclo:

$$2 + (-4) + 1 = -1$$

- Podemos percorrer o ciclo indefinidamente:

$$r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \rightarrow a \rightarrow b \rightarrow r \dots$$

- O custo do caminho diminui a cada volta:

$$\Rightarrow \text{custo} \rightarrow -\infty$$

- Portanto, **não existe caminho mínimo bem definido.**
- Logo, o problema de caminhos mínimos deixa de fazer sentido nesse caso.

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:
 - ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:
 - ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
 - ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:
 - ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
 - ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;
 - ▶ com ciclos negativos, o problema pode nem ter solução.

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:
 - ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
 - ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;
 - ▶ com ciclos negativos, o problema pode nem ter solução.

Pergunta natural:

Como resolver caminhos mínimos com pesos negativos?

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:
 - ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
 - ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;
 - ▶ com ciclos negativos, o problema pode nem ter solução.

Pergunta natural:

Como resolver caminhos mínimos com pesos negativos?

Resposta:

Algoritmo de Bellman-Ford

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:

- ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
- ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;
- ▶ com ciclos negativos, o problema pode nem ter solução.

Pergunta natural:

Como resolver caminhos mínimos com pesos negativos?

Resposta:

Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Funciona com pesos negativos;

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:

- ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
- ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;
- ▶ com ciclos negativos, o problema pode nem ter solução.

Pergunta natural:

Como resolver caminhos mínimos com pesos negativos?

Resposta:

Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Funciona com pesos negativos;
- ▶ Detecta ciclos negativos;

E se houver pesos negativos?

- Vimos que:

- ▶ Dijkstra funciona apenas para pesos **não negativos**;
- ▶ com pesos negativos, ele pode produzir resultados incorretos;
- ▶ com ciclos negativos, o problema pode nem ter solução.

Pergunta natural:

Como resolver caminhos mínimos com pesos negativos?

Resposta:

Algoritmo de Bellman-Ford

- ▶ Funciona com pesos negativos;
- ▶ Detecta ciclos negativos;
- ▶ Veremos na próxima aula.