



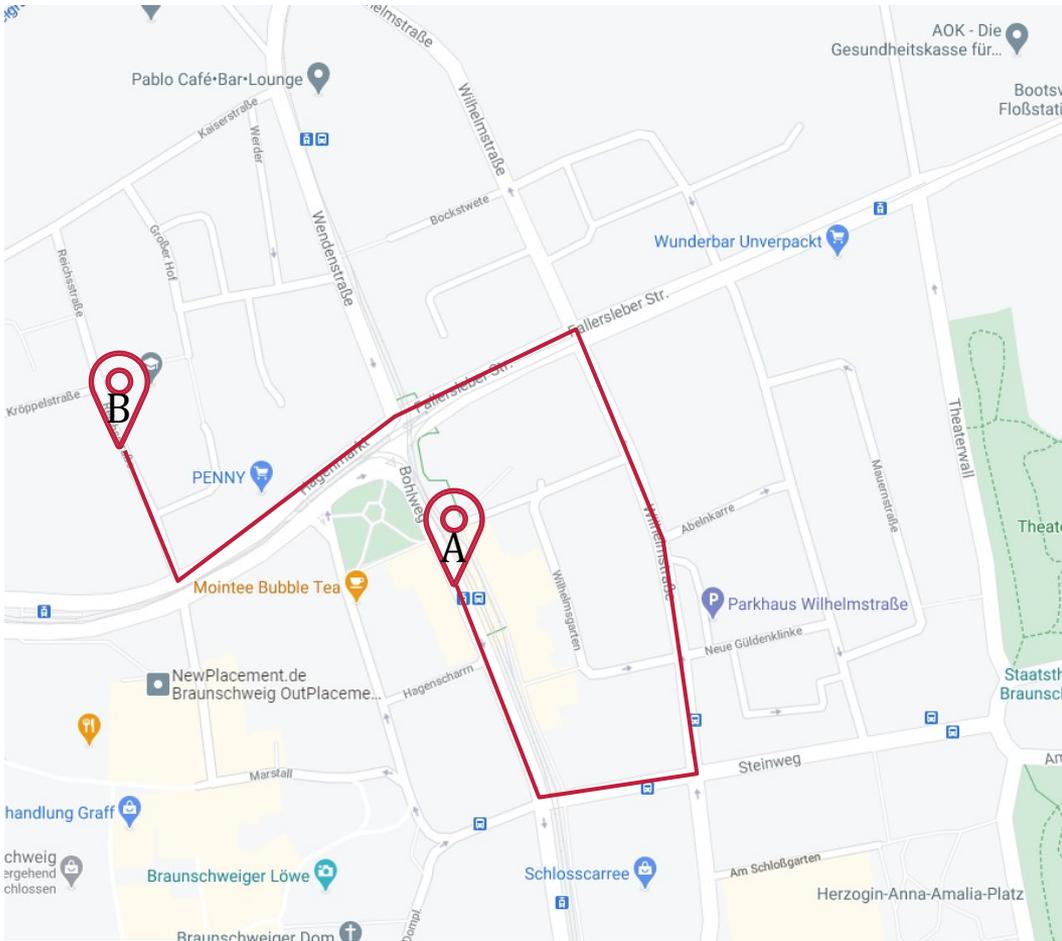
Technische  
Universität  
Braunschweig



# Netzwerkalgorithmen – Vorlesung #4

Arne Schmidt

# 3 Kürzeste Wege



Wie gelang man von A nach B?

Problematisch: Einbahnstraßen!  
⇒ Gerichtete Graphen

Gibt es einen kürzeren Weg?  
Was heißt *kurz*?



# Problem

## Problem 3.1: Kürzester Weg Problem (Shortest Path, SP)

Gegeben:

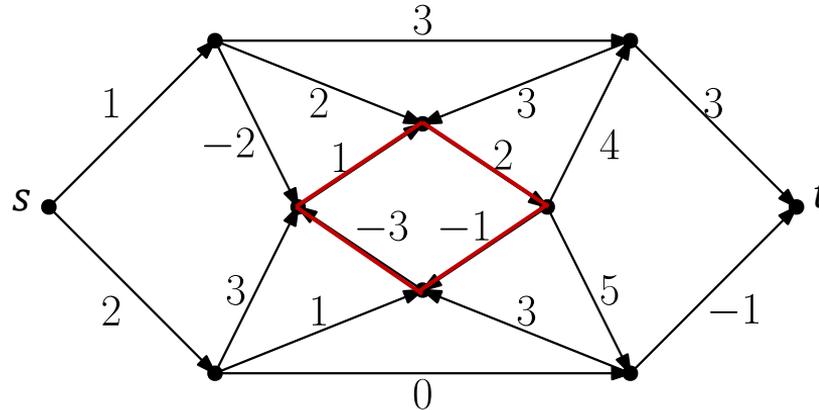
Digraph  $D = (V, A)$

Kostenfunktion  $c: A \rightarrow \mathbb{R}$

Knoten  $s, t \in V$

Gesucht:

Ein kostenminimaler  $st$ -Weg



Jede Runde im roten Kreis verringert die Gesamtkosten!

# Kostenfunktionen



Schwer

Beliebige Gewichte:  
Es können negative gerichtete Kreise auftreten.

Konservative Gewichte:  
Jeder gerichtete Kreis besitzt nicht-negative Gesamtkosten.

Nicht-Negative Kosten:  
Jede Kante besitzt ein Gewicht von mindestens Null.

Einfach

Konstante (positive) Kosten:  
Entspricht der ungewichteten Variante.

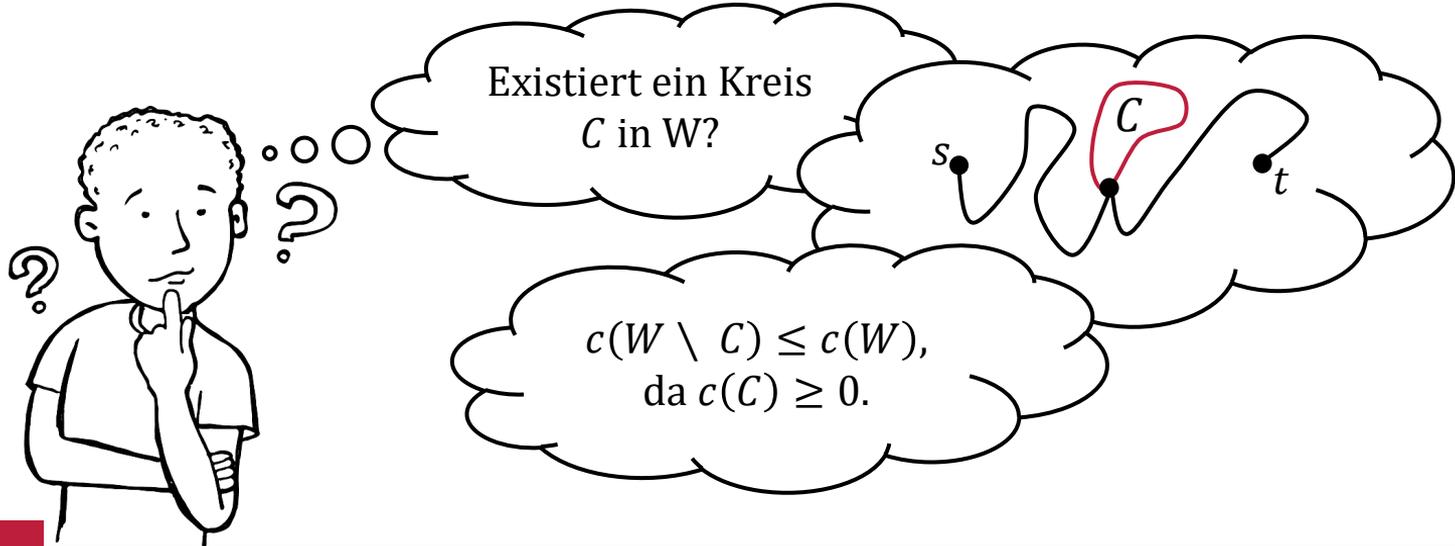
(siehe AuD)

## 3.1 Eigenschaften kürzester Wege

# Eigenschaften kürzester Wege

## Lemma 3.2

Sei  $D = (V, A)$  ein gerichteter Graph und  $c: A \rightarrow \mathbb{R}$  eine konservative Kostenfunktion. Existiert für zwei Knoten  $s, t \in V$  ein kürzester  $st$ -Weg  $W$ , dann existiert auch ein kürzester  $st$ -Pfad.

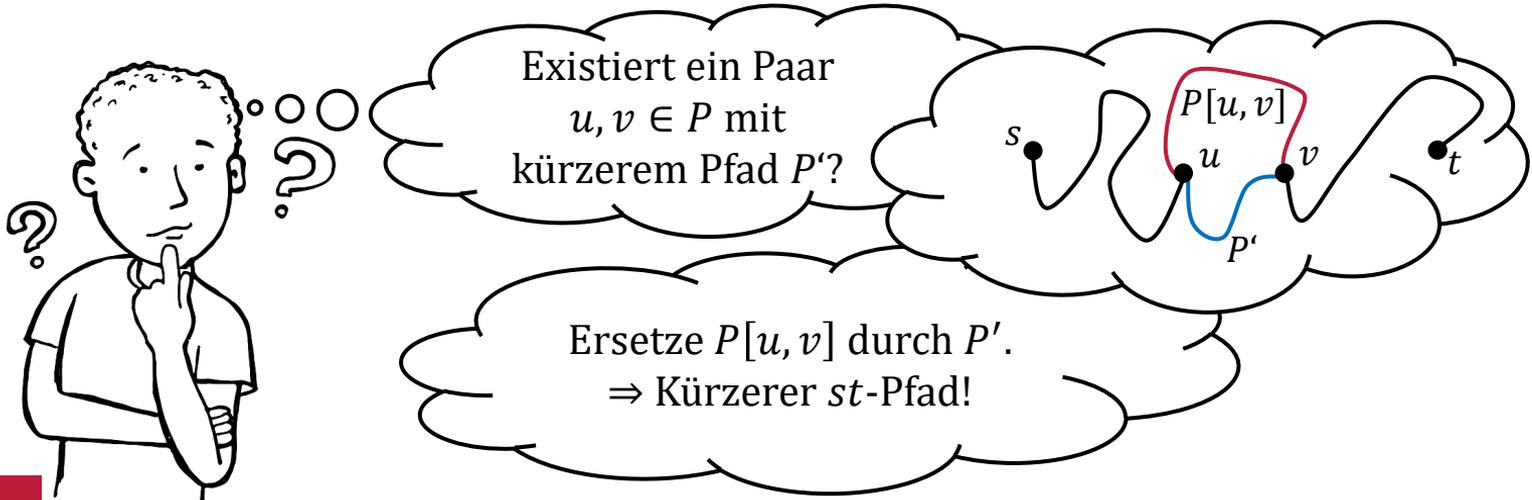


# Eigenschaften kürzester Wege

## Lemma 3.3

Sei  $D = (V, A)$  ein gerichteter Graph und  $c: A \rightarrow \mathbb{R}$  eine konservative Kostenfunktion. Sei  $P$  ein kürzester  $st$ -Pfad mit  $s, t \in V$ .

Für jedes Paar  $u, v \in P$ , wobei  $u$  vor  $v$  liegt, ist  $P[u, v]$  (Teilpfad von  $P$  zwischen  $u$  und  $v$ ) ein kürzester  $uv$ -Pfad



## 3.2 Single Source Shortest Path

# Single Source Shortest Path

## Problem 3.4: Kürzeste Wege Problem (Single Source Shortest Path, SSSP)

Gegeben:

Digraph  $D = (V, A)$

Konservative Kostenfunktion  $c: A \rightarrow \mathbb{R}$

Knoten  $s \in V$

Gesucht:

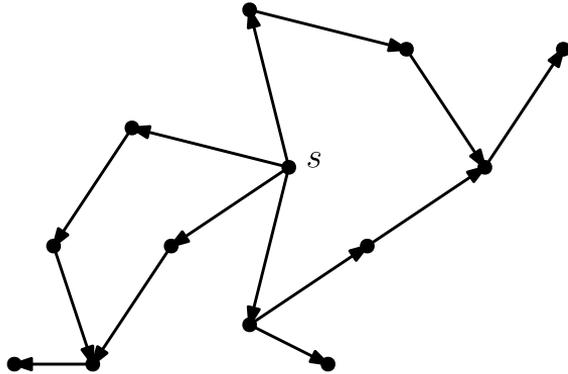
Für jeden Knoten  $v \in V$  einen kürzesten  $sv$ -Weg

## Lemma 3.5

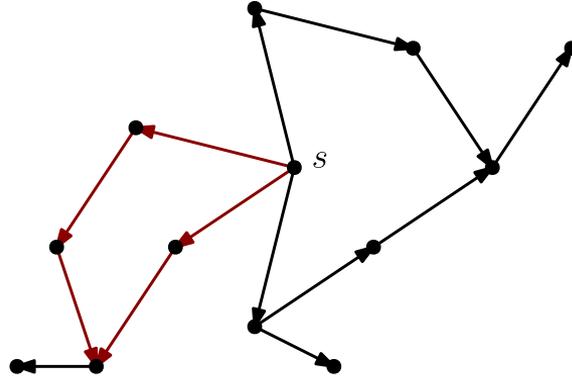
Seien  $D = (V, A)$  ein gerichteter Graph,  $c: A \rightarrow \mathbb{R}$  eine konservative Kostenfunktion und  $s \in V$ . Es existiert ein Teilgraph  $T$  von  $D$ , sodass

1. Der zugrunde liegende ungerichtete Graph von  $T$  ein Baum ist.
2. Der (eindeutige) Pfad zwischen  $s$  und  $v \in V$  ein kürzester Pfad in  $D$  ist.

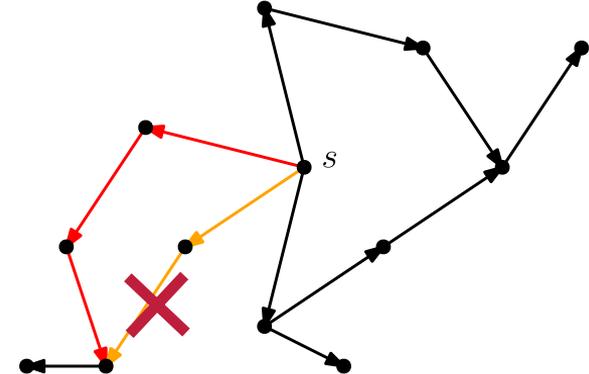
# Beweisskizze Lemma 3.5



Überlappende gefundene  
kürzeste Wege



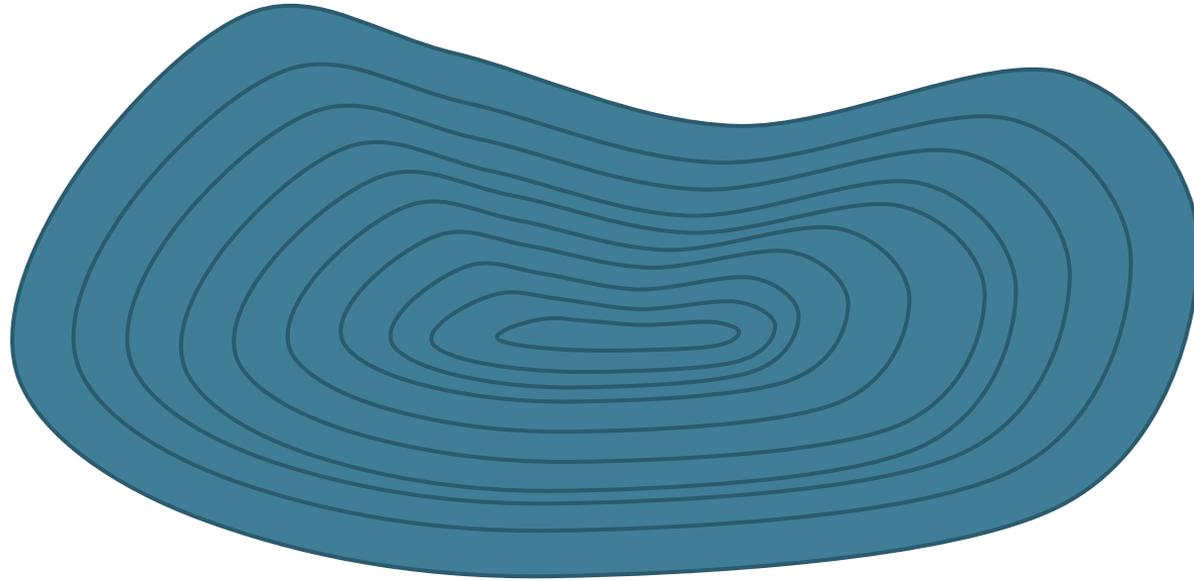
Identifiziere Kreis



Rot und gelb besitzen gleiches  
Gewicht  $\Rightarrow$  entferne letzte  
Kante auf einem der Wege

## 3.2.1 Nicht-negative Kantengewichte

# Idee – Pfade wachsen lassen



# Algorithmus von Dijkstra - Idee

Idee: Konstruiere kürzeste Pfade aus kürzesten Pfaden.

Angenommen: Für Knoten aus  $R := \{s := v_0, v_1, \dots, v_j\}$  sind kürzeste  $sv_i$ -Pfade bekannt und  $c(e) \geq 0$ .

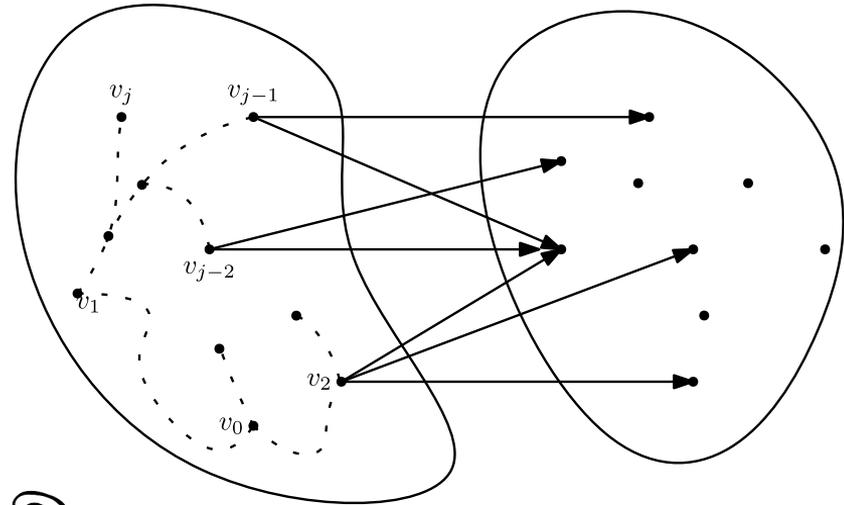
Definiere:

$$c_{i,k} := \begin{cases} c((v_i, v_k)), & \text{falls } (v_i, v_k) \in A \\ \infty, & \text{sonst} \end{cases}$$

$\ell_k :=$  Länge eines kürzesten  $v_0 v_k$ -Pfades

Für alle  $v_k \in V \setminus R$  ist nun:

$$\ell_k \leq \min_{v_i \in R} (\ell_i + c_{i,k})$$



Existiert  $v_k \in V \setminus R$ ,  
für den Gleichheit gilt?

# Algorithmus von Dijkstra

## Algorithmus 3.6

Eingabe:

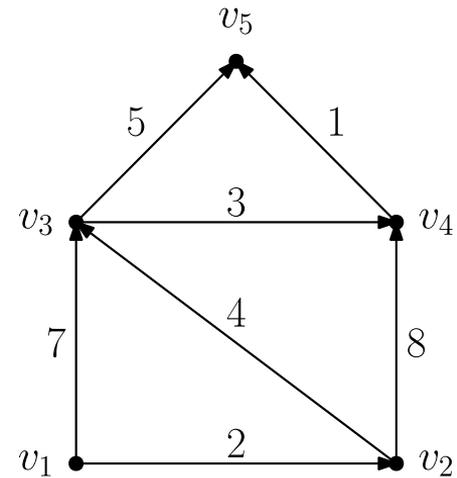
Digraph  $D = (V, A)$ , Kostenfunktion  $c: A \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ , Startknoten  $s \in V$

Ausgabe:

Länge  $\ell(v)$  eines kürzesten  $sv$ -Pfades, Vorgänger  $p(v)$  von  $v$  auf diesem Pfad

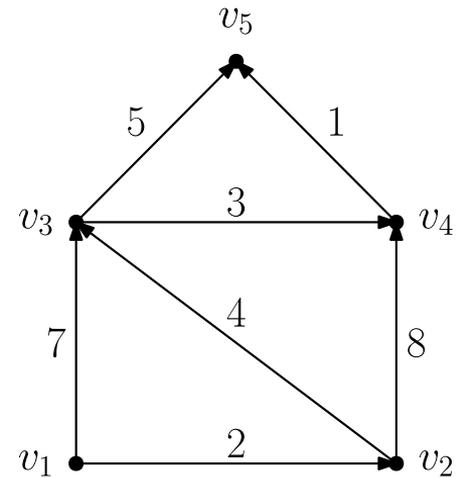
1. Function DIJKSTRA( $D, c, s$ )
2.      $\ell(s) := 0$
3.      $\ell(v) := \infty, p(v) := nil \quad \forall v \in V \setminus \{s\}$
4.      $R := \emptyset$
5.     while  $R \neq V$  do
6.         Wähle  $v \in V \setminus R$  mit  $\ell(v) = \min_{w \in V \setminus R} \ell(w)$
7.          $R := R \cup \{v\}$
8.         for all  $w \in V \setminus R$  mit  $(v, w) \in A$  do
9.             if  $\ell(w) > \ell(v) + c((v, w))$  then
10.                  $\ell(w) := \ell(v) + c((v, w))$
11.                  $p(w) := v$

# Beispiel



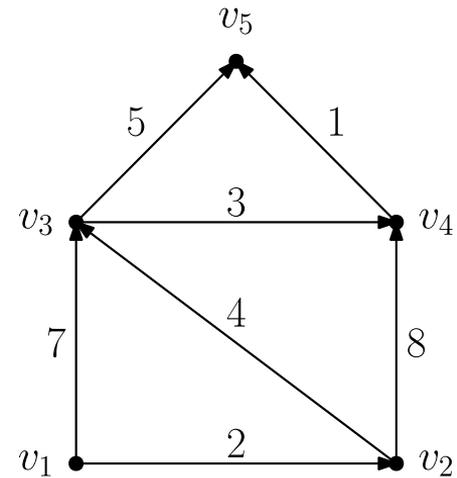
It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0											
1											
2											
3											
4											
5											

# Beispiel



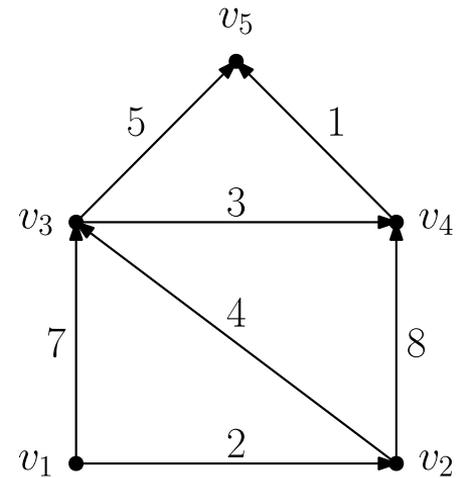
It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1											
2											
3											
4											
5											

# Beispiel



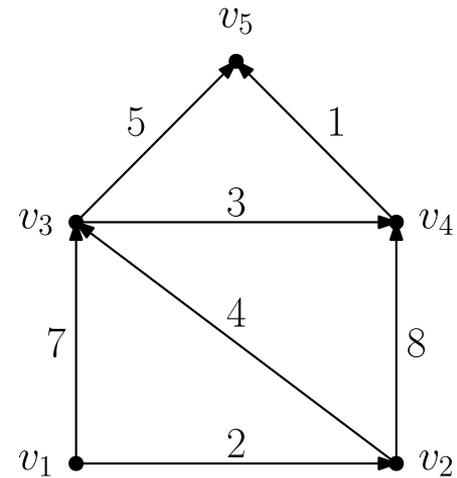
It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1			2	$v_1$	7	$v_1$					$v_1$
2											
3											
4											
5											

# Beispiel



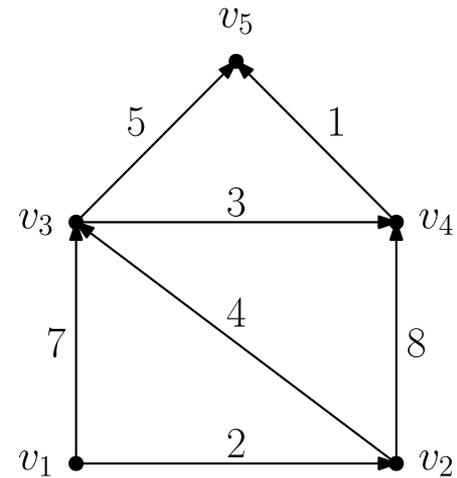
It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1			2	$v_1$	7	$v_1$					$v_1$
2					6	$v_2$	10	$v_2$			$v_1, v_2$
3											
4											
5											

# Beispiel



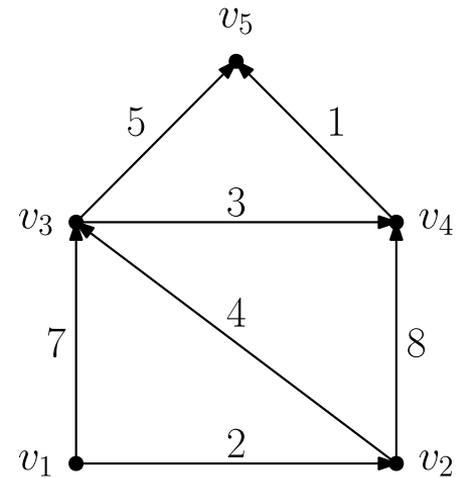
It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1			2	$v_1$	7	$v_1$					$v_1$
2					6	$v_2$	10	$v_2$			$v_1, v_2$
3							9	$v_3$	11	$v_3$	$v_1, v_2, v_3$
4											
5											

# Beispiel



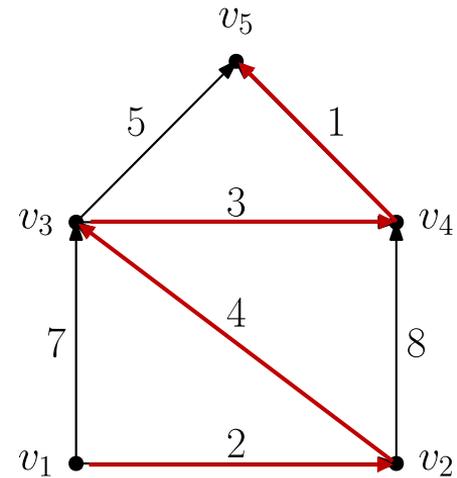
It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1			2	$v_1$	7	$v_1$					$v_1$
2					6	$v_2$	10	$v_2$			$v_1, v_2$
3							9	$v_3$	11	$v_3$	$v_1, v_2, v_3$
4									10	$v_4$	$v_1, v_2, v_3, v_4$
5											

# Beispiel



It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1			2	$v_1$	7	$v_1$					$v_1$
2					6	$v_2$	10	$v_2$			$v_1, v_2$
3							9	$v_3$	11	$v_3$	$v_1, v_2, v_3$
4									10	$v_4$	$v_1, v_2, v_3, v_4$
5											$v_1, v_2, v_3, v_4, v_5$

# Beispiel



It.	$v_1$		$v_2$		$v_3$		$v_4$		$v_5$		$R$
	$\ell(v_1)$	$p(v_1)$	$\ell(v_2)$	$p(v_2)$	$\ell(v_3)$	$p(v_3)$	$\ell(v_4)$	$p(v_4)$	$\ell(v_5)$	$p(v_5)$	
0	0	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\infty$	—	$\emptyset$
1			2	$v_1$	7	$v_1$					$v_1$
2					6	$v_2$	10	$v_2$			$v_1, v_2$
3							9	$v_3$	11	$v_3$	$v_1, v_2, v_3$
4									10	$v_4$	$v_1, v_2, v_3, v_4$
5											$v_1, v_2, v_3, v_4, v_5$

# Algorithmus von Dijkstra

Idee Korrektheitsbeweis:

Zeige, dass folgende Invarianten (vor und) nach jeder Iteration gelten.

(a) Für alle  $x \in R$  und  $y \in V \setminus R$  gilt  $\ell(x) \leq \ell(y)$

(b) Für alle  $x \in R$  gilt

- $\ell(x)$  ist die Länge eines kürzesten  $sx$ -Weges in  $D$ .
- Ist  $\ell(x) < \infty$ , dann existiert  $sx$ -Pfad  $P$  in  $D[R]$  mit Kosten  $\ell(x)$  und  $(p(x), x) \in P$ .

(c) Für alle  $w \in V \setminus R \setminus \{s\}$  gilt:

- $\ell(w)$  ist die Länge eines kürzesten  $sw$ -Pfades in  $D[R \cup \{w\}]$
- Ist  $\ell(w) < \infty$ , dann ist  $p(w) \in R$  und  $\ell(w) = \ell(p(w)) + c((p(w), w))$

## Definition 3.7

Sei  $D = (V, A)$  ein Digraph und  $R \subseteq V$ .  $D[R] = (R, A')$  bezeichnet den von  $R$  **induzierten Teilgraphen** von  $D$ , d.h.  $A' := \{e = (v, w) \mid v, w \in R \text{ und } e \in A\}$

# Algorithmus von Dijkstra

Idee Korrektheitsbeweis:

Zeige, dass folgende Invarianten (vor und) nach jeder Iteration gelten.

(a) Für alle  $x \in R$  und  $y \in V \setminus R$  gilt  $\ell(x) \leq \ell(y)$

(b) Für alle  $x \in R$  gilt

- $\ell(x)$  ist die Länge eines kürzesten  $sx$ -Weges in  $D$ .
- Ist  $\ell(x) < \infty$ , dann existiert  $sx$ -Pfad  $P$  in  $D[R]$  mit Kosten  $\ell(x)$  und  $(p(x), x) \in P$ .

(c) Für alle  $w \in V \setminus R \setminus \{s\}$  gilt:

- $\ell(w)$  ist die Länge eines kürzesten  $sw$ -Pfades in  $D[R \cup \{w\}]$
- Ist  $\ell(w) < \infty$ , dann ist  $p(w) \in R$  und  $\ell(w) = \ell(p(w)) + c((p(w), w))$

## Satz 3.8

Dijkstra's Algorithmus löst Problem 3.4 (Kürzeste Wege) korrekt für nicht-negative Kantenkosten in  $O(n \log n + m)$  Zeit.

# Algorithmus von Dijkstra

## Satz 3.8

Dijkstra's Algorithmus löst Problem 3.4 (Kürzeste Wege) korrekt für nicht-negative Kantenkosten in  $O(n \log n + m)$  Zeit.

### Algorithmus 3.6

Eingabe:

Digraph  $D = (V, A)$ , Kostenfunktion  $c: A \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ , Startknoten  $s \in V$

Ausgabe:

Länge  $\ell(v)$  eines kürzesten  $sv$ -Pfades, Vorgänger  $p(v)$  von  $v$  auf diesem Pfad

1. Function DIJKSTRA( $D, c, s$ )

2.  $\ell(s) := 0$

3.  $\ell(v) := \infty \quad \forall v \in V \setminus \{s\}$

4.  $R := \emptyset$

5. while  $R \neq V$  do

6.     Wähle  $v \in V \setminus R$  mit  $\ell(v) = \min_{w \in V \setminus R} \ell(w)$

7.      $R := R \cup \{v\}$

8.     for all  $w \in V \setminus R$  mit  $(v, w) \in A$  do

9.         if  $\ell(w) > \ell(v) + c((v, w))$  then

10.              $\ell(w) := \ell(v) + c((v, w))$

11.              $p(w) := v$

$O(n)$

$O(\log n)$

Extract-Min Fibonacci-Heaps

$O(\delta^+(v))$

Inkl. Decrease-Key im  
Fibonacci-Heap

$O(n \log n + m)$

# Konservative Kantengewichte

