

Esercizio 20

ALG-B ($G = (V, E)$, s)

~~Prop~~ $S = \{s\}$ $d[s] = 0$ $d'[v] = \infty \quad \forall v \in V - \{s\}$

while $S \neq V$

prendi elementi $v \in V - S$ ~~se~~ che ^{ha} l'elemento ~~che~~ in S che ha

$$d[v] = \min_{e=(u,v), u \in S} d[u] + l(e) \quad \text{del più piccolo possibile}$$

poi $d[v] = d'[v]$ aggiungi v a S

In implementazione quest'algoritmo utilizziamo le tecniche Greedy, ed non sono
nemmeno raffinate sulle il cammino minimo più vicino, dobbiamo sicuramente
che l'algoritmo sceglie sempre il cammino vicino ~~più vicino~~.

Potere un cammino del tutto minimo, non viene dato è il minimo
possibile e non forse così, allora mai avrebbe stato proprio scelto.

Mondo codice e funzione con n vertici ed m archi, l'algoritmo
richiede tempo $O(m)$, che appunto è il tempo per un Dijkstra e
in $\Theta(nm)$. Se poi lo codice è scritto usando un min-heap, allora
le op. di aumentare tempo $O(\log n)$, il tempo complessivo sarebbe $O(m \log n)$.

Esercizio 33

PRIN ($G = (V, E)$, s)

$$Q = \{s\} \quad \alpha(u) = 0 \quad \alpha(x) = \infty \quad \forall x \in V \quad \text{parent}(s) \leftarrow \text{nil}$$

AFFINERIE $Q \leftarrow \emptyset$

Portabile v da Q

In ogni arco $e = (u, v) \in E$ con $u \in Q$

if $e(e) < \alpha(v)$

$\alpha(u) \leftarrow e(e)$

parent(v) = u

decreasekey(Q, u, $\alpha(u)$)