

Shortest path tree (SPT)

Inizializzazione (albero fittizio)

$p_r = -$, $d_r = 0$, $p_i = r$, $d_i = M$, $i \neq r$, $Q = \{r\}$

$(m-1)c_{\max} + 1$

modi cada di archi che potrebbero violare
Bellmann-Ford

$$p_r = -, d_r = 0, p_i = r, d_i = M, i \neq r, Q = \{r\}$$

1) Se $Q = \emptyset$, **STOP**

2) Scegliere $i \in Q$

3) $Q = Q \setminus \{i\}$

4) $\forall (i, j) \in A$: se $d_i + c_{ij} < d_j \rightarrow \begin{cases} p_j = i & d_j = d_i + c_{ij} \\ \text{se } j \notin Q, \text{ allora } Q = Q \cup \{j\} \end{cases}$

5) Ritornare a (1).

SPT.S ($Dijkstra$)

SPT.L (Bellmann-Ford)

$i \in Q$ t.c. $d_i = \min \{d_i : i \in Q\}$

Lista \rightarrow F.I.F.O.

Complessità: $O(m^2)$ **Denso**
 $O(m)$ **Spesso**

Complessità: $O(m \cdot n)$

- n iterazioni: $O(n)$
- costo selezione etichetta: $O(n)$
- verifica condizioni di Bellmann
+ aggiornamenti: $O(m) \rightarrow m \leq n^2$

heap binario: $O(m \log n)$

Greedy MST (Minimum spanning tree)

$S = \{\text{archi inseriti}\}$ $R = \{\text{archi rimossi}\}$

Inserzione

Scegliere un taglio (N', N'') t.c. $A(N', N'') \cap S = \emptyset$ (ovvero il taglio non deve prendere archi già inseriti), inserire in S l'arco $(i, j) \in A(N', N'')$ t.c. $(i, j) \notin R$ di costo minimo.

Cancellazione

Selezionare un ciclo C t.c. $C \cap R = \emptyset$ (ovvero nel ciclo non devono esserci archi già scartati), scartare l'arco $(i, j) \in C$ t.c. $(i, j) \notin S$ di costo massimo.

Iterazione: effettuare un'inserzione o una cancellazione finché $|S| = n-1$.

Kruskal

Si ordinano gli archi per costo non decrescente e si esaminano in quell'ordine. Preso un arco (i, j) , se aggiungendolo non forma un ciclo con $S = \{\text{archi inseriti}\}$ allora lo aggiungo ad S altrimenti lo aggiungo ad R .

Prim

Fa esclusivamente inserzioni. Preso un taglio che esclude un nodo i dagli altri scegliamo l'arco di costo minimo tra gli archi del taglio inserendolo, continuiamo l'algoritmo creando un nuovo taglio che separa il nodo i ed il nodo j (che abbiamo collegato precedentemente) dal resto del grafo e proseguiamo scegliendo l'arco di costo minimo del taglio che si crea, e così via.

Algoritmo di cammini aumentanti (Ford-Fulkerson)

Input: x flusso ammissibile

- 1) Ricerca di un cammino aumentante (visita del grafo).
 - Se \nexists **STOP**.
- 2) Aumentare il flusso lungo il cammino di θ .
- 3) Ritornare a (1).

Ford-Fulkerson (DFS)

Preso $U = \max \{ u_{ij} : (i,j) \in A \}$

Complessità: $O(m \cdot n \cdot U)$

- iterazioni: $O(m \cdot U)$

- Costo per iterazione \equiv visita grafo: $O(m)$

Edmonds-Karp (BFS)

Complessità: $O(m \cdot m^2)$

- iterazioni: $O(m \cdot m)$

Algoritmo di cammini minimi successivi

Input: x pseudoflusso minimale

1) Se x è ammissibile ($g(x)=0$), **STOP**

2) Ricerca di un cammino aumentante di costo minimo

- Se **STOP** (✓ soluzioni ammissibili), altrimenti aumentare di $\theta = \min \{ \text{capacità del cammino}, e_x(s), -e_x(t) \}$ con $s \in O_x$ e $t \in D_x$ dove $O_x = \{i \in N: e_x(i) > 0\}$ e $D_x = \{i \in N: e_x(i) < 0\}$

3) Ritornare a (1).

Bellman-Ford

$$\sum_{i \in O_x} e_x(i) \leq \sum_{\substack{(i,j) \in A \\ \text{con } c_{ij} < 0}} u_{ij} + \sum_{\substack{i \in N \\ \text{con } b_i > 0}} b_i = \bar{g}$$

Complessità: $O(\bar{g} \cdot n \cdot m)$

- \bar{g} iterazioni

Algoritmo del simplesso primale

Input: B base primale ammissibile

- 1) $\bar{x} = A_B^{-1} b_B$, $\bar{y} = (\bar{y}_B, \bar{y}_N) = (c A_B^{-1}, 0)$
- 2) Se $\bar{y} \geq 0$, **STOP** (\bar{x}, \bar{y} ottime)
- 3) Scegliere $h \in B$ t.c. $\bar{y}_h < 0$ *Indice uscente*
- 4) $\bar{g} = -A_B^{-1} a_{B(h)}$ *Direzione di crescita*
- 5) $\bar{\lambda} = \min \{ \bar{\lambda}_i : i \in N \}$ *Passo con* $\bar{\lambda}_i = \begin{cases} \frac{(b_i - A_i \bar{x})}{A_i \bar{g}} & \text{se } A_i \bar{g} > 0 \\ +\infty & \text{se } A_i \bar{g} \leq 0 \end{cases}$
- 6) Se $\bar{\lambda} = +\infty$ ($A_N \bar{g} \leq 0$), **STOP** (P) sup. limitato
(D) vuoto
- 7) Scegliere $k \in N$ t.c. $\bar{\lambda} = \bar{\lambda}_k$ *Indice entrante*
- 8) $B = B \setminus \{h\} \cup \{k\}$ *Cambio di base*
- 9) Ritornare a (1).

Algoritmo del simplesso duale

Input: B base duale ammissibile

- 1) Ammissibilità primale: $\bar{x} = A_B^{-1} b_B$ $A_N \bar{x} \leq b_N$?
 - 2) $k = \min \{ i \in N : A_i \bar{x} > b_i \}$ *Indice entrante*
 - 3) $d = (-\gamma_B, \frac{1}{\gamma_k}, 0)$ con $\gamma_B = A_k A_B^{-1}$ *Direzione di decrescita*
 - 4) Ammissibilità duale: $\bar{y} + \theta d \geq 0$?
 - 5) $\bar{y} + \theta d \geq 0 \Leftrightarrow \theta \leq \bar{\theta} = \min \{ \bar{\theta}_i : i \in B \}$ *Max passo di spostamento*
 - 6) $h = \min \{ i \in B : \bar{\theta} = \bar{\theta}_i \}$ *Indice uscente*
 - 7) $B = B \setminus \{h\} \cup \{k\}$
 - 8) Ritornare a (1).
- $$\bar{\theta}_i = \begin{cases} \frac{\bar{y}_i}{\gamma_i} & \text{se } \gamma_i > 0 \\ +\infty & \text{se } \gamma_i \leq 0 \end{cases}$$