

Universidade Federal de Alfenas

Algoritmos em Grafos

Aula 12 – Caminho Mínimo: Algoritmo de Bellman-Ford

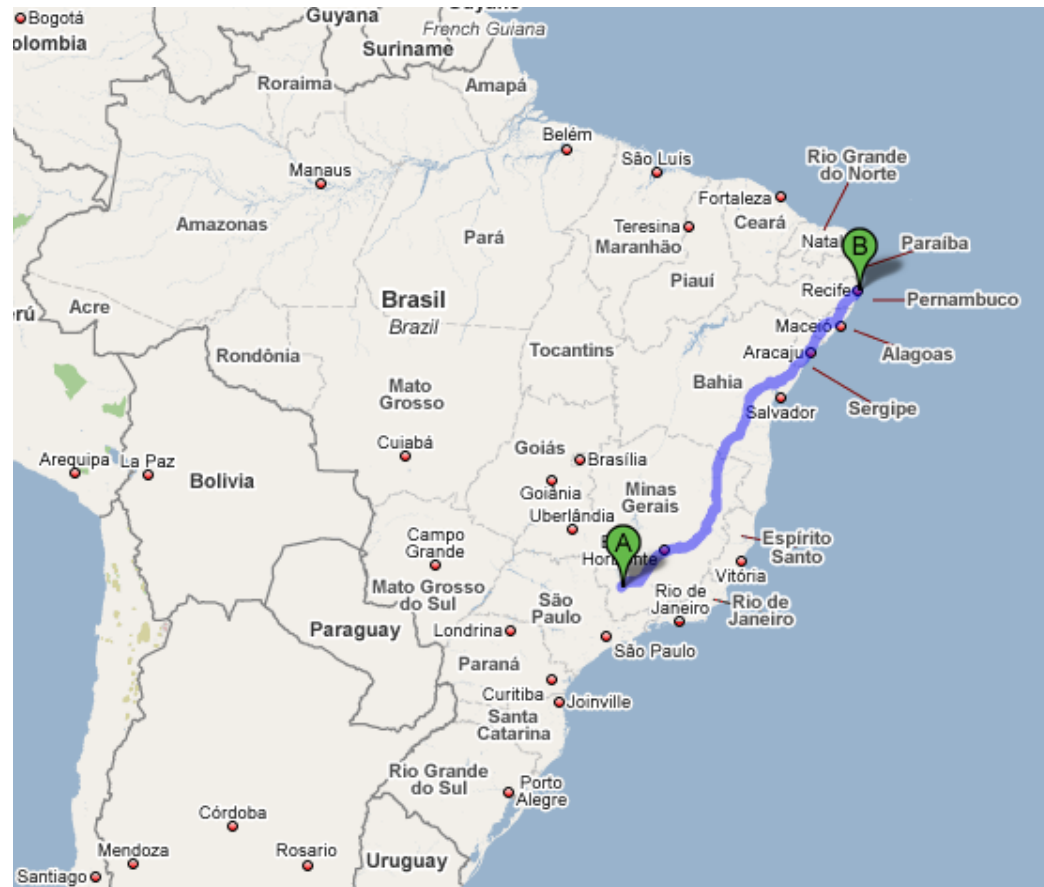
Prof. Humberto César Brandão de Oliveira

humberto@bcc.unifal-mg.edu.br



Caminho Mínimo

- Suponha que você deseja encontrar um caminho mais curto de Alfenas/MG para Recife/PE;

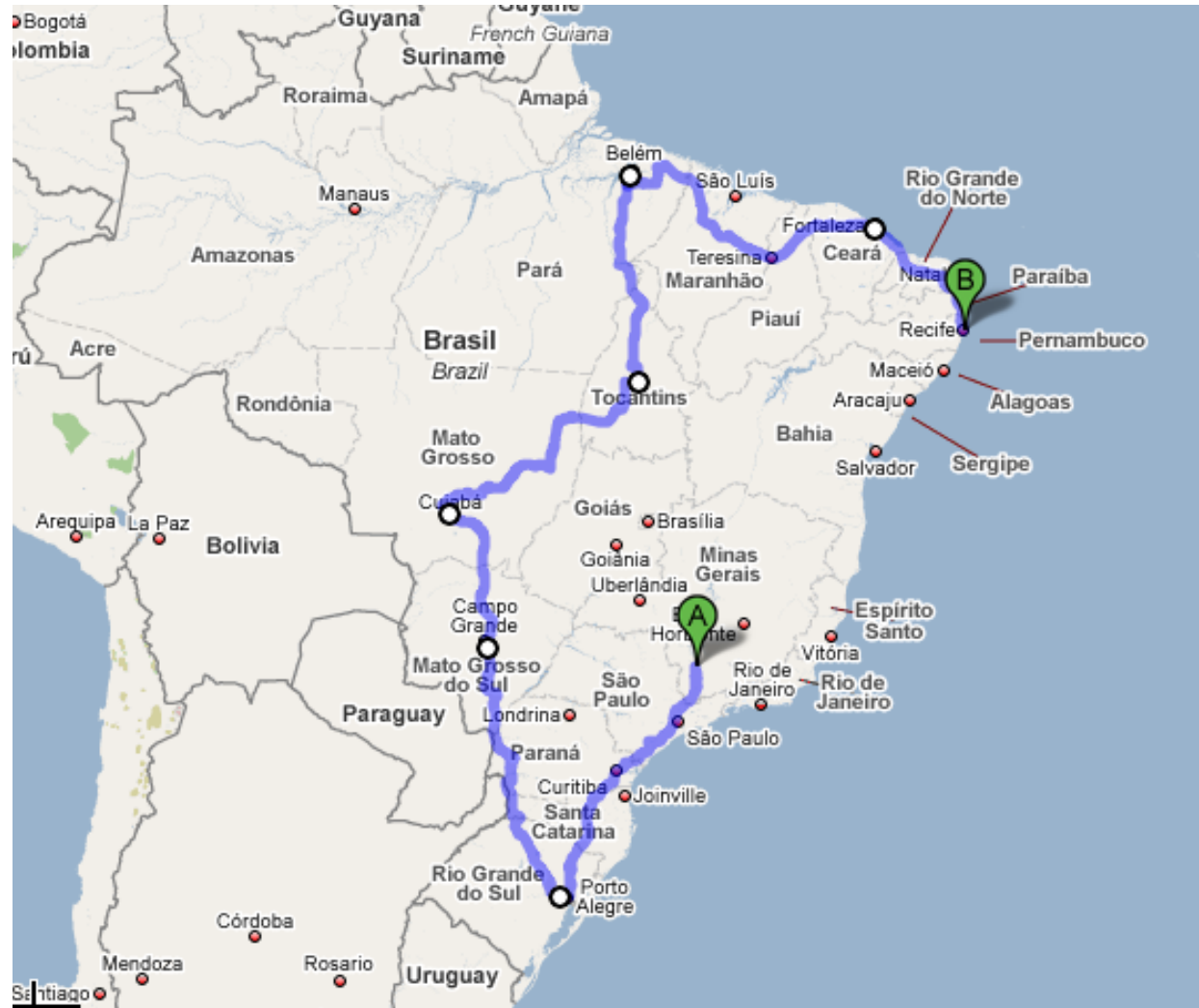


Caminhos mais curtos de origem única

- A princípio, podemos imaginar um algoritmo que enumera todas as possíveis rotas;
 - Se você conhece TODAS as possibilidades a tarefa é apenas computar a distancia de cada uma delas e **escolher aquela que oferece o menor trajeto**.
 - O problema é computável;
 - Pode ser resolvido por uma máquina de Turing ou máquina equivalente.
 - Obviamente, tomando o cuidado de **não considerar trajetos com ciclos**; Seria equivalente a processar um autômato com ciclo(s). A linguagem correspondente possui infinitas palavras (rotas) – apesar das palavras possuírem tamanho finito.

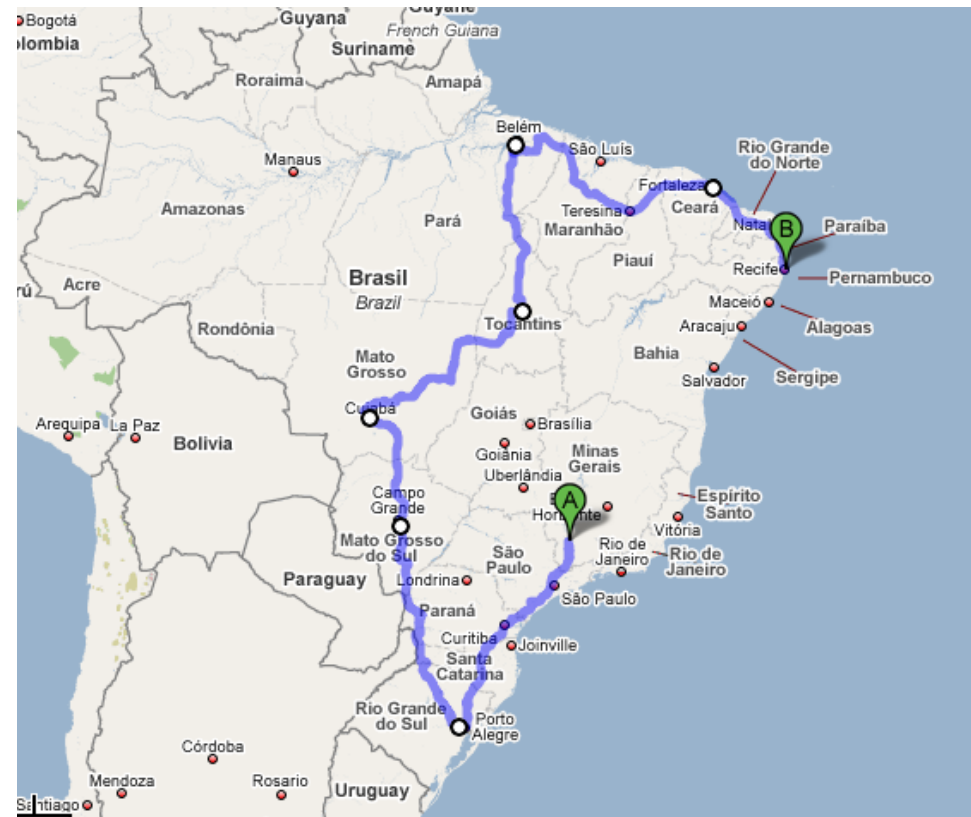
Caminhos mais curtos de origem única

- O problema da abordagem da **enumeração**, é que **haverá milhões/bilhões de possibilidades**;
- Sendo que a maioria não vale a pena considerar...
- Veja exemplo na figura...



Caminhos mais curtos de origem única

- Podemos realizar obviamente uma enumeração implícita.
- **Se a minha rota incompleta atual já possui distância maior que a minha melhor rota completa até então conhecida, então, não precisa continuar com o caminho incompleto atual.**
 - Política de corte em uma busca em profundidade.



Caminhos mais curtos de origem única

- Para o problema dos caminhos mais curtos, temos um grafo orientado ponderado

$$G = (V, A)$$

- Com função de peso

$$w: A \rightarrow \mathfrak{R}$$

- Mapeando as arestas em valores reais.

Caminhos mais curtos de origem única

- O peso do caminho p

$$p = \langle v_0, v_1, v_2, \dots, v_k \rangle$$

- é o somatório dos pesos de suas arestas

$$w(p) = \sum_{i=1}^k w(v_{i-1}, v_i)$$

Caminhos mais curtos de origem única

- Definimos peso do caminho mais curto de u até v como:

$$\delta(u, v) = \begin{cases} \min\{w(p) : u \xrightarrow{p} v\}, & \text{se existe caminho de } u \text{ até } v \\ \infty, & \text{caso contrário} \end{cases}$$

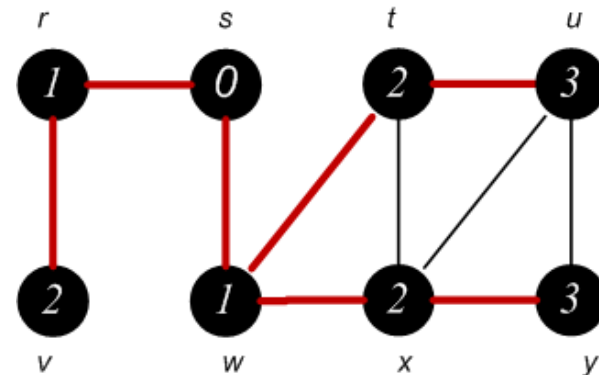
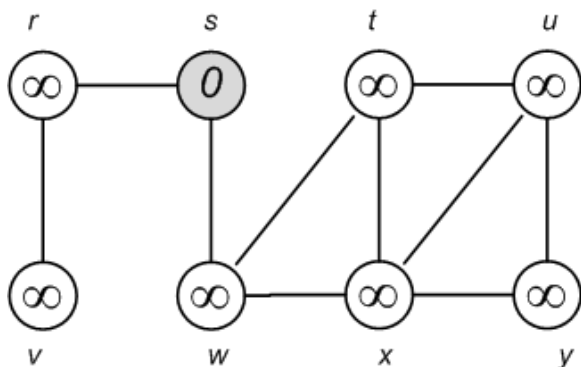
- Assim, um **caminho mais curto** de u para v é definido como qualquer caminho p onde

$$w(p) = \delta(u, v)$$

Caminhos mais curtos de origem única

- Relembrando...

- O algoritmo de busca em largura (BFS) é um algoritmo que calcula caminhos mais curtos em grafos não ponderados...



Q

Q

Caminhos mais curtos de origem única

- Variantes do Problema
 - Caminhos mais curtos de origem única;
 - Caminhos mais curtos de destino único;
 - Caminho mais curto de um único par;
 - Caminhos mais curtos de todos para todos;

Sub-estrutura ótima



Caminhos mais curtos de origem única

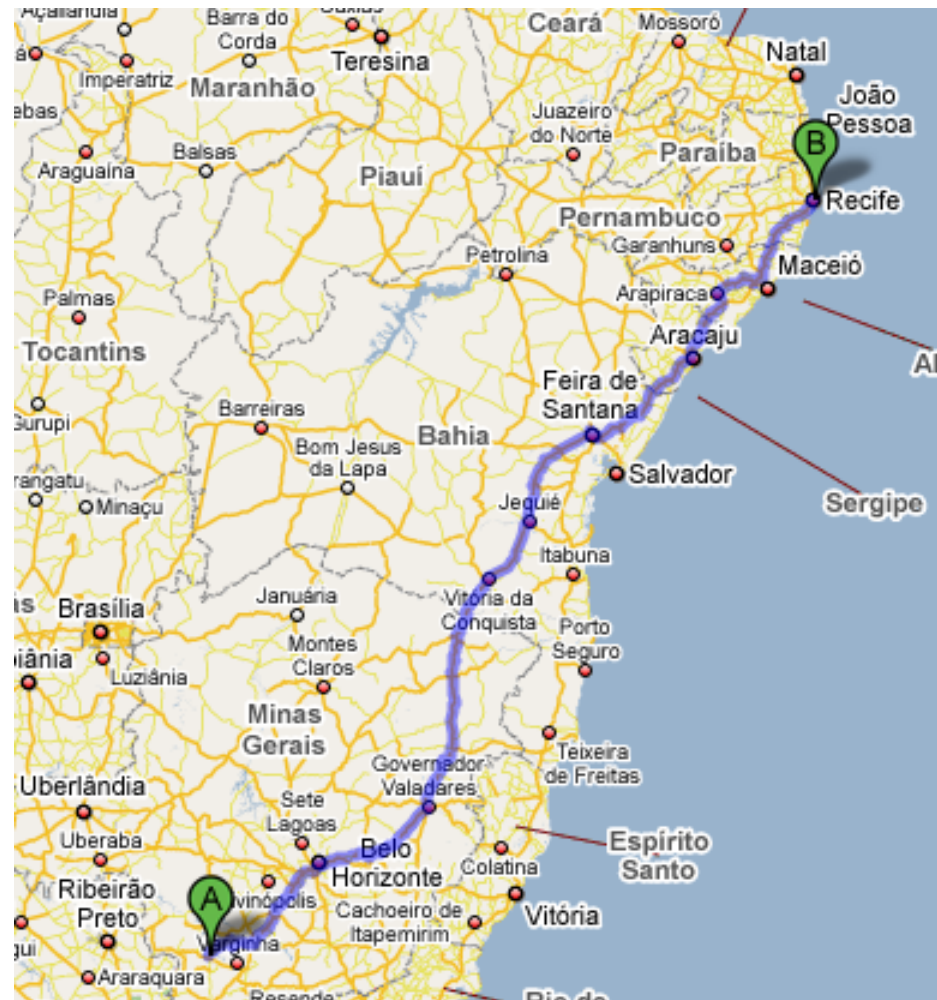
- Sub-estrutura ótima de um caminho mais curto
 - Serve de base para todos os algoritmos exatos que calculam as variantes do caminho mais curto;
 - Seja $p = \langle v_1, v_2, \dots, v_k \rangle$ um caminho mais curto de v_1 para v_k ;
 - Para quaisquer i e j tais que $1 \leq i \leq j \leq k$, e seja $p_{ij} = \langle v_i, v_{i+1}, \dots, v_j \rangle$ o subcaminho p' desde o vértice v_i até v_j .
 - Então p_{ij} é um caminho mais curto de v_i para v_j .

Caminhos mais curtos de origem única

- Subestrutura ótima de um caminho mais curto

Sub-caminho de Aracaju para Maceió é ótimo;

Sub-caminho de Maceió para Recife também é ótimo.



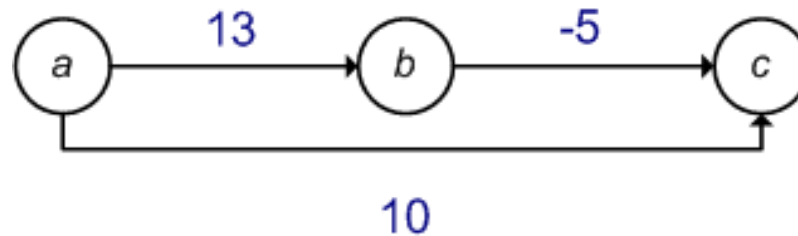
Arestas de peso negativo em um Algoritmo de Caminho Mínimo



Caminhos mais curtos de origem única

- Arestas de peso negativo

- Grafos podem ter arestas de peso negativo;
- Qual é o custo do menor caminho de a até c ?

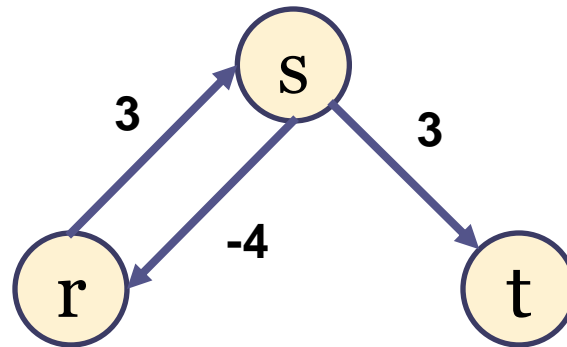


- Você visualiza alguma dificuldade envolvendo arestas de pesos negativos?

Caminhos mais curtos de origem única

- Arestas de peso negativo

- Se existe um ciclo de peso negativo acessível a partir da origem s , os pesos dos caminhos mais curtos perdem a referencia;
- Sempre será possível encontrar um caminho mais curto de peso menor que o já encontrado;



Caminhos mais curtos de origem única

- Arestas de peso negativo

- Se existe um ciclo de peso negativo em algum caminho desde s até v , definimos

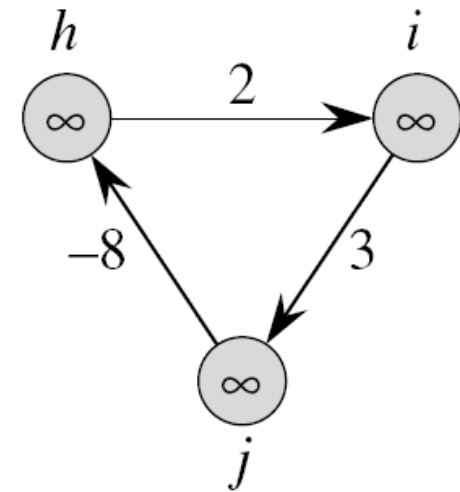
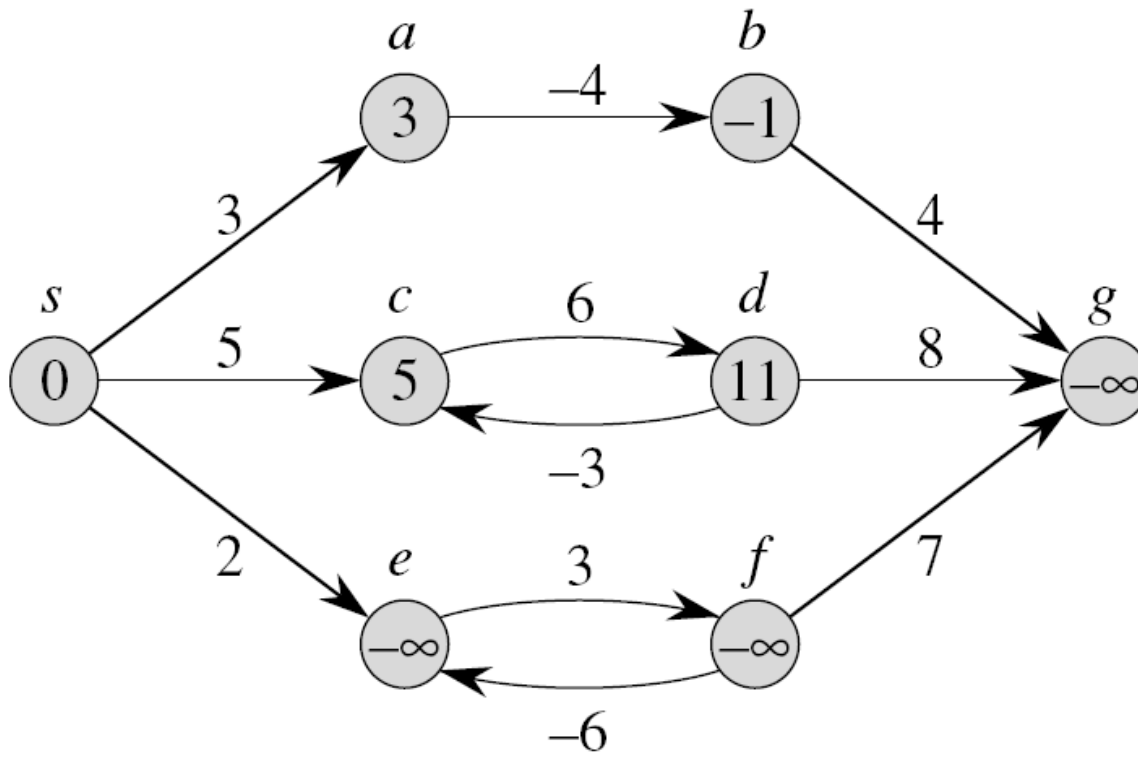
$$\delta(s, v) = -\infty$$

- Relembrando...

$$\delta(u, v) = \begin{cases} \min\{w(p) : u \stackrel{p}{\rightsquigarrow} v\}, & \text{se existe caminho de } u \text{ até } v \\ \infty, & \text{caso contrário} \end{cases}$$

Caminhos mais curtos de origem única

- Arestas de peso negativo



Caminhos mais curtos de origem única

- Arestas de peso negativo
 - O algoritmo de Dijkstra **assume que todos os pesos de arestas no grafo de entrada são não negativos**;
 - Ideal para aplicação em mapas rodoviários;
 - Algoritmo mais aplicado na prática em sistemas comerciais;
 - O algoritmo de Bellman-Ford **permite a existência de arestas de peso negativo**, e produz a resposta correta;
 - *Não entra em loop infinito.*

Caminhos mais curtos de origem única

- Ciclos
 - Como vimos, caminhos mais curtos não podem conter ciclos de peso negativo;
 - Mas eles podem conter ciclo de peso positivo?

Caminhos mais curtos de origem única

- Ciclos

- Como vimos, caminhos mais curtos não podem conter ciclos de peso negativo;
- Mas eles podem conter ciclo de peso positivo?
- E ciclo de peso zero?

Caminhos mais curtos de origem única

- Representação de caminhos mais curtos
 - Assim como na busca em largura (BFS) iremos utilizar os vetores d e π para recuperar caminhos após a aplicação dos algoritmos;
 - Relembrando:

$$\pi[u] = \begin{cases} \text{pai do vértice } u, \text{ se } u \text{ é alcançável;} \\ \text{NULL, em caso contrário.} \end{cases}$$

$$d[u] = \begin{cases} \delta(s, u), \text{ se } u \text{ é alcançável;} \\ \infty, \text{ em caso contrário.} \end{cases}$$

Caminhos mais curtos de origem única

- Relembrando:

- Imprimir caminho de s até v através da estrutura π

```
PRINT _PATH( $G, s, v$ )  
  if  $v = s$   
    cout <<  $s$   
  else if  $\pi[v] = \text{NULL}$   
    cout << "não existe trajeto"  
  else  
    PRINT _PATH( $G, s, \pi[v]$ )  
    cout <<  $v$   
  end if  
end function
```

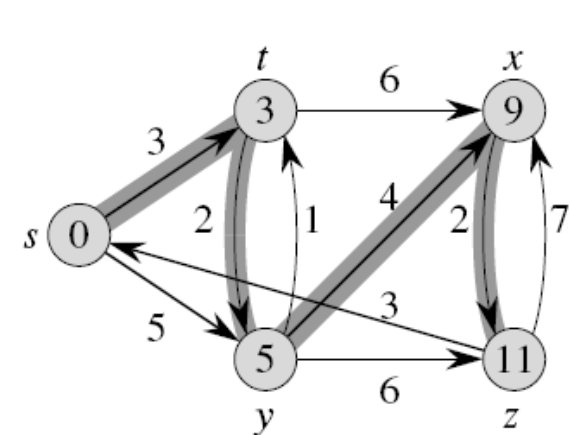
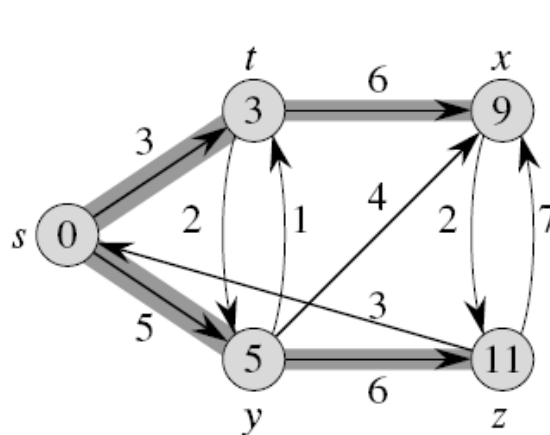
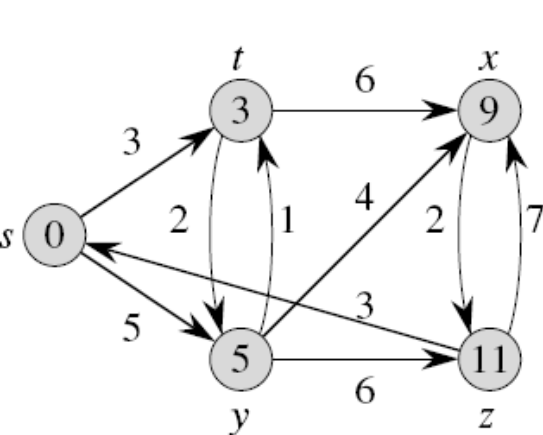
Caminhos mais curtos de origem única

- Árvore de caminhos mais curtos

$$G' = (V', A')$$

$$V' \subseteq V \text{ e } A' \subseteq A$$

- V' é o conjunto de vértices acessíveis a partir de s no grafo;
- G' forma uma árvore enraizada com raiz s ;
- Para todo vértice do grafo, o único caminho simples desde s até v em G' é um caminho mais curto desde s até v em G .



Caminhos mais curtos de origem única

- Inicialização dos vetores

- Os algoritmos que veremos para esta classe de problemas usam um método para inicializar os vetores auxiliares:

INICIALIZA($G = (V, A), s$)

para cada $v \in V$

$$d[v] = \infty$$

$$\pi[v] = \text{NULL}$$

fim para

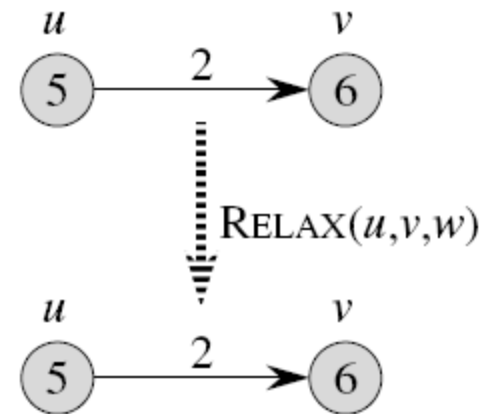
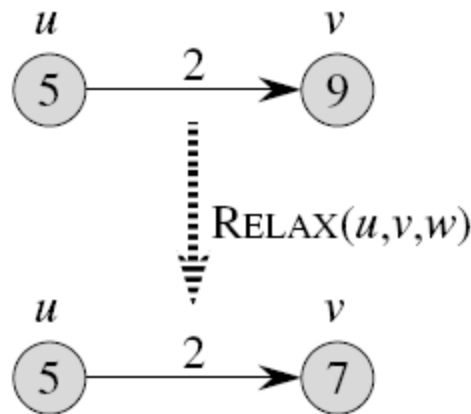
$$d[s] = 0$$

fim

Caminhos mais curtos de origem única

- Técnica do relaxamento

- “O processo de relaxar uma aresta (u,v) consiste em testar se podemos melhorar o caminho mais curto para v encontrado até agora pela passagem de u e, neste caso, atualizar $d[v]$ e $\pi[v]$.”



Caminhos mais curtos de origem única

RELAXA(u, v, w)

- Técnica do relaxamento

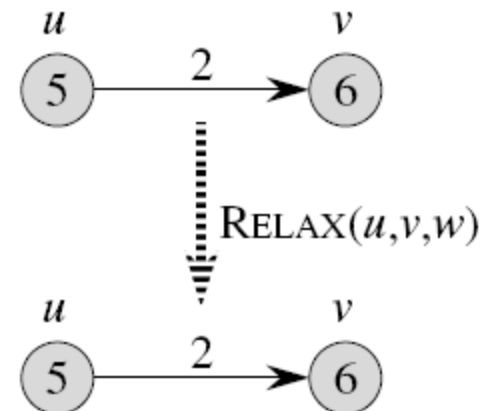
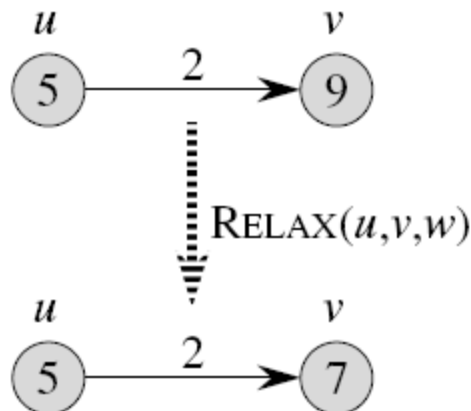
se $d[v] > (d[u] + w(u, v))$ *então*

$d[v] \leftarrow d[u] + w(u, v)$

$\pi[v] = u$

fim se

fim



Algoritmo de Bellman-Ford

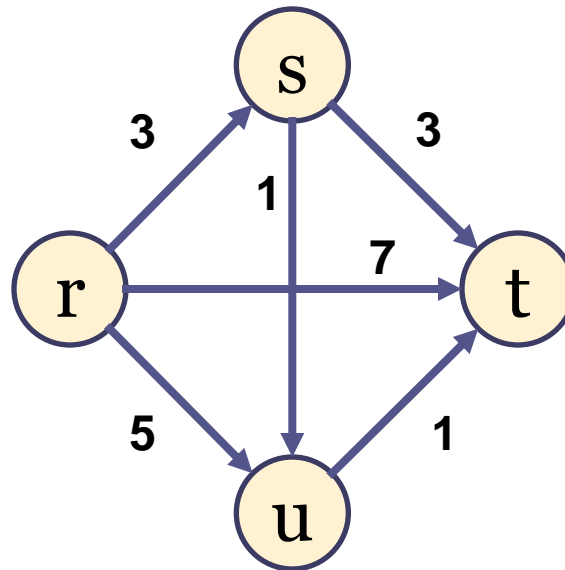
A decorative horizontal bar consisting of a solid teal line at the top, followed by a white line, and then three thin, parallel teal lines below it.

Algoritmo de Bellman-Ford

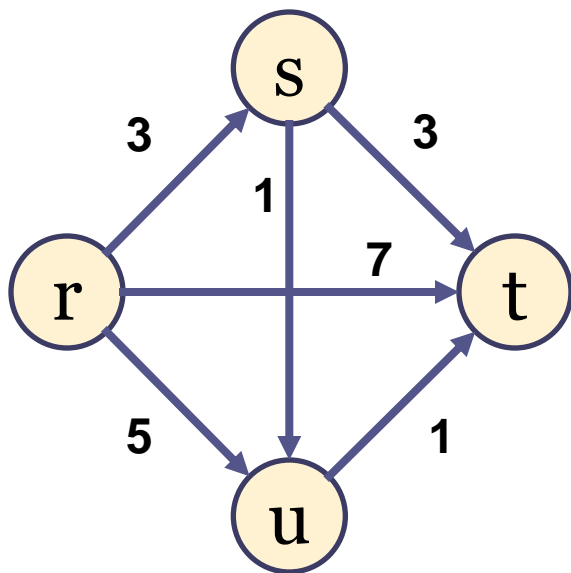
- Resolve o problema de **caminhos** mais curtos de uma única origem;
- São permitidas arestas com peso negativo (resolve o caso mais geral);
- Retorna verdadeiro se não existe ciclo negativo, e falso em caso contrário;

Algoritmo de Bellman-Ford

- Vamos encontrar os caminhos mais curtos de r para todos os outros vértices do seguinte grafo:



Algoritmo de Bellman-Ford



INICIALIZA($G = (V, A), s$)

para cada $v \in V$

$d[v] = \infty$

$\pi[v] = NULL$

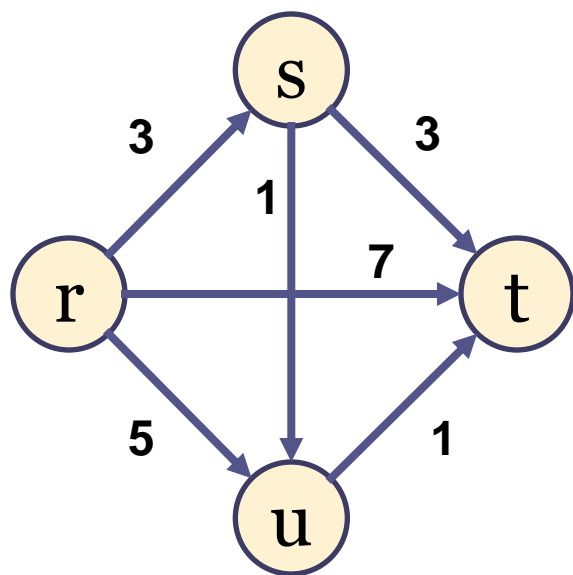
fin para

$d[s] = 0$

fin

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|----------|----------|----------|
| d | 0 | ∞ | ∞ | ∞ |
| π | NULL | NULL | NULL | NULL |

Algoritmo de Bellman-Ford



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|----------|----------|----------|
| d | 0 | ∞ | ∞ | ∞ |
| π | NULL | NULL | NULL | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

→ *para* $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

para cada aresta $(u, v) \in A$

RELAXA(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

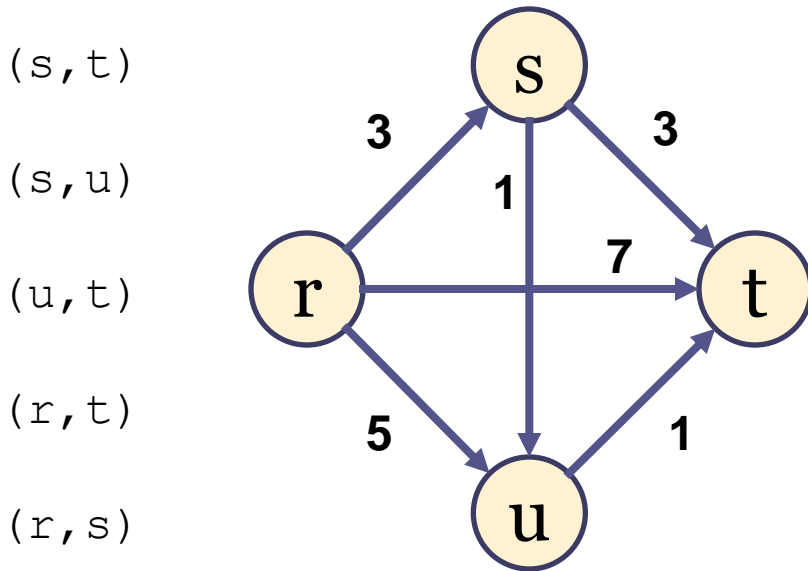
fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford



(s, t)

(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)

| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|------|------|------|
| d | 0 | ∞ | ∞ | ∞ |
| π | NULL | NULL | NULL | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

RELAXA(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

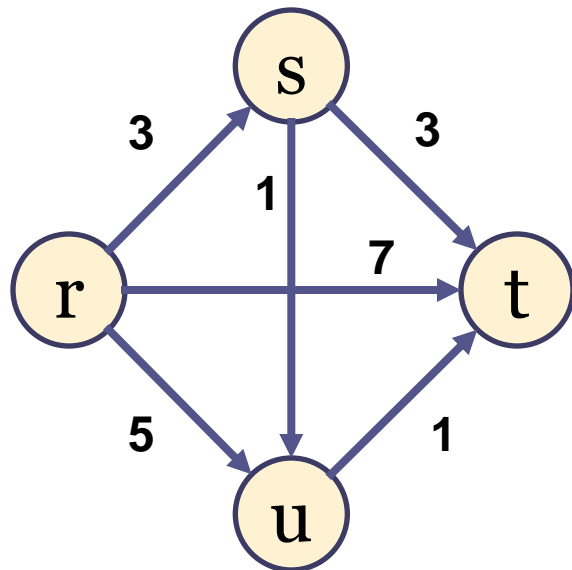
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|----------|----------|----------|
| d | 0 | ∞ | ∞ | ∞ |
| π | NULL | NULL | NULL | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

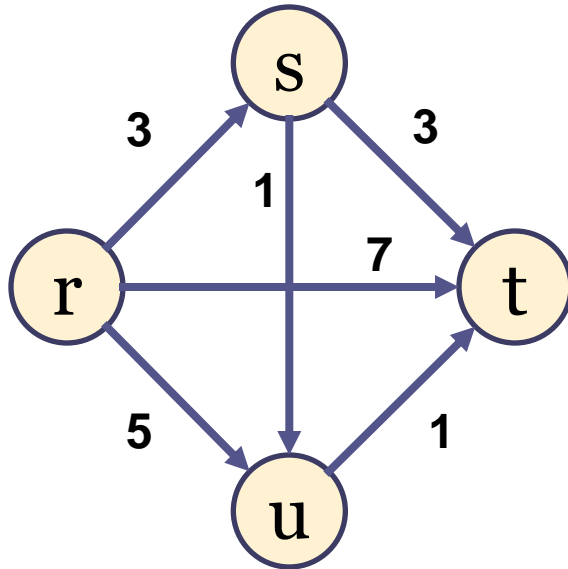
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|----------|----------|----------|
| d | 0 | ∞ | ∞ | ∞ |
| π | NULL | NULL | NULL | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

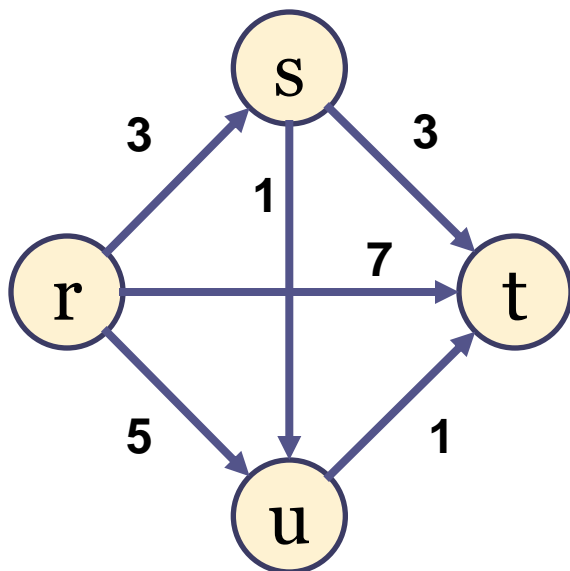
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|----------|----------|----------|
| d | 0 | ∞ | ∞ | ∞ |
| π | NULL | NULL | NULL | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

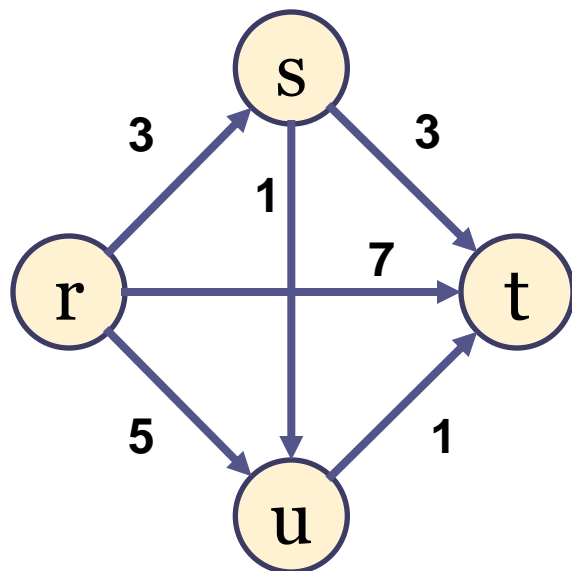
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|----------|---|----------|
| d | 0 | ∞ | 7 | ∞ |
| π | NULL | NULL | r | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

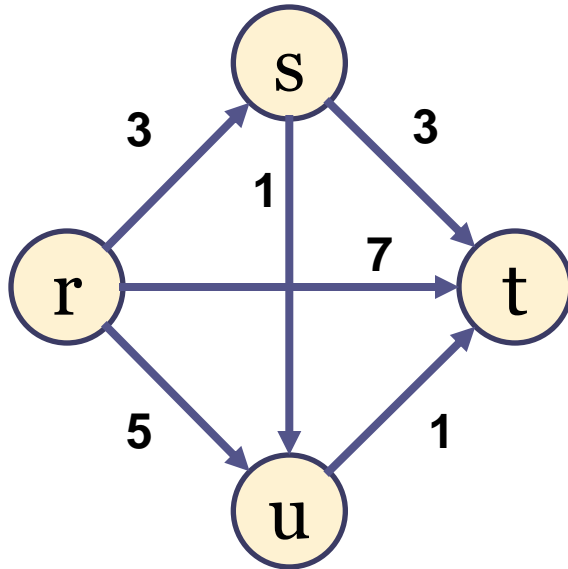
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|------|
| d | 0 | 3 | 7 | ∞ |
| π | NULL | r | r | NULL |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

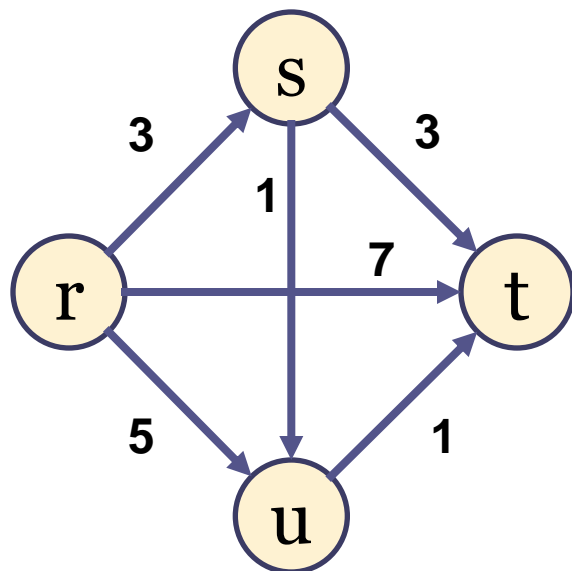
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 1 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 7 | 5 |
| π | NULL | r | r | r |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

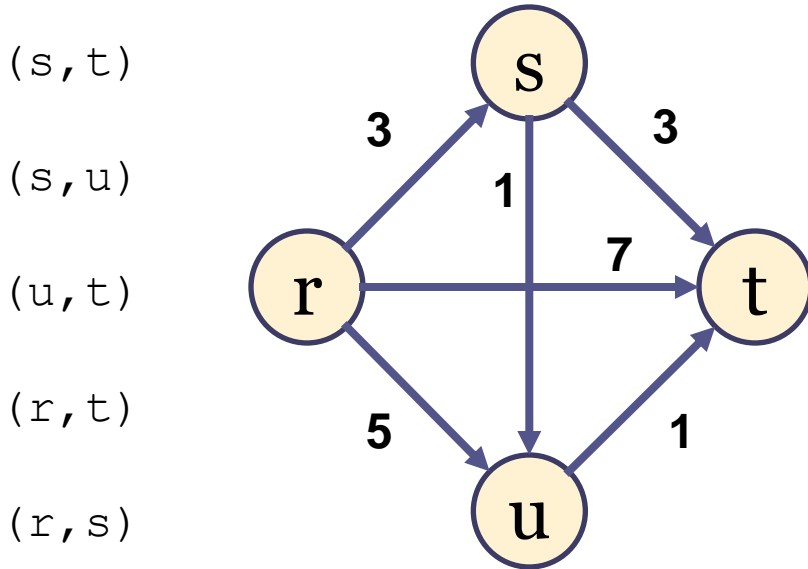
fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford



(s, t)

(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)

| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 7 | 5 |
| π | NULL | r | r | r |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)



para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

para cada aresta $(u, v) \in A$

RELAXA(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

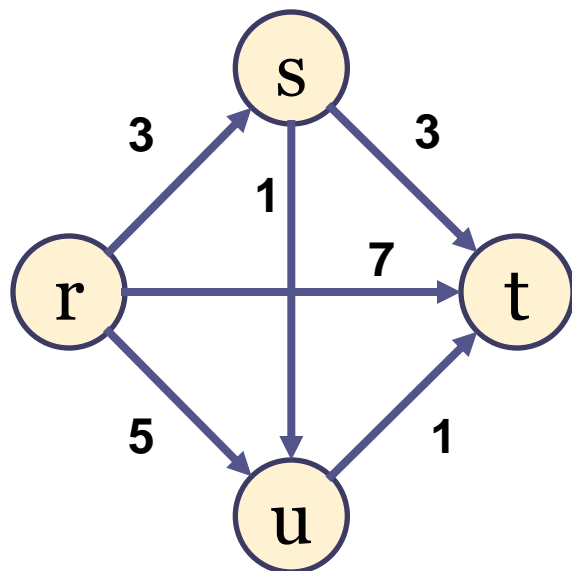
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 6 | 5 |
| π | NULL | r | s | r |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

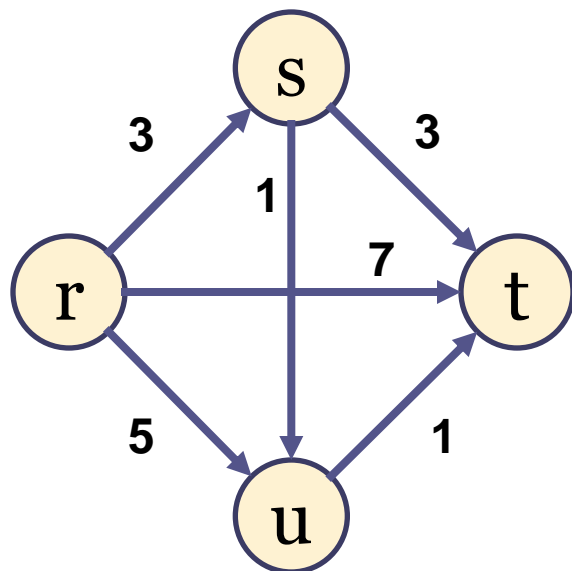
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 6 | 4 |
| π | NULL | r | s | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

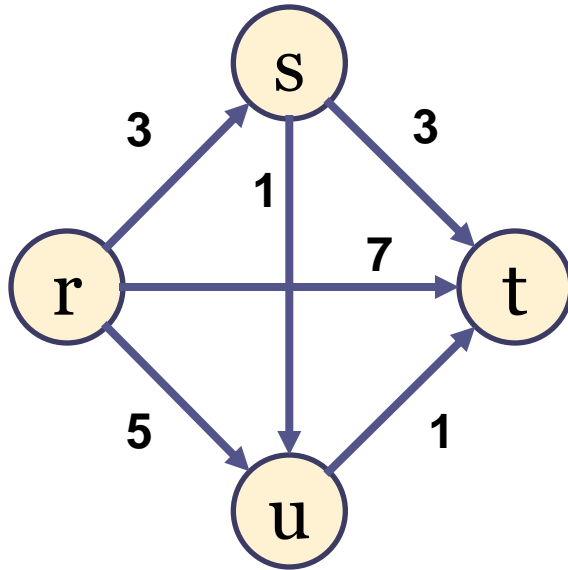
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

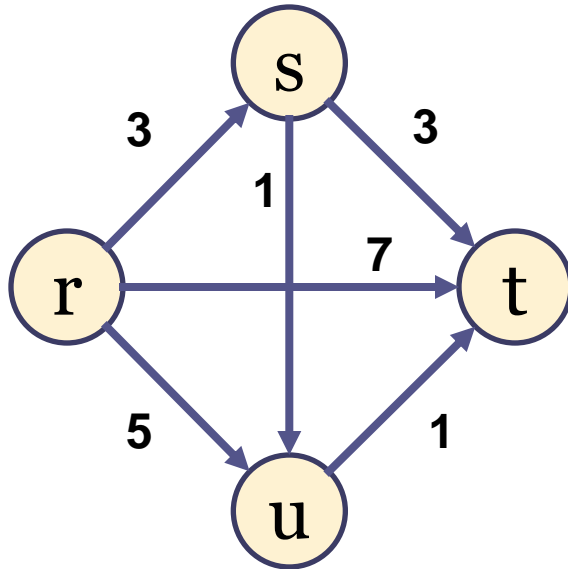
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

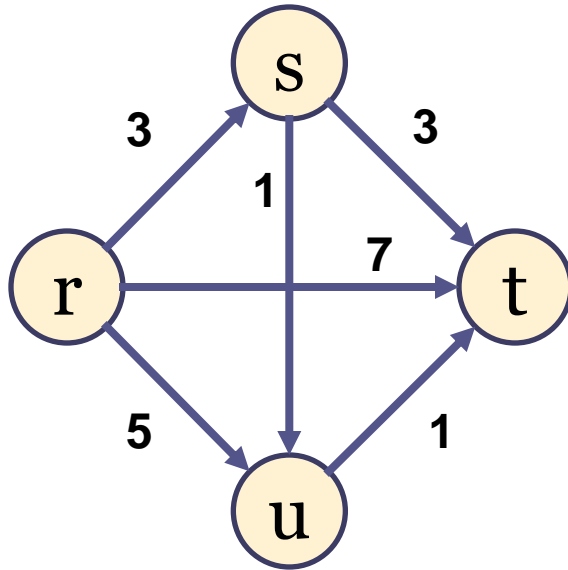
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

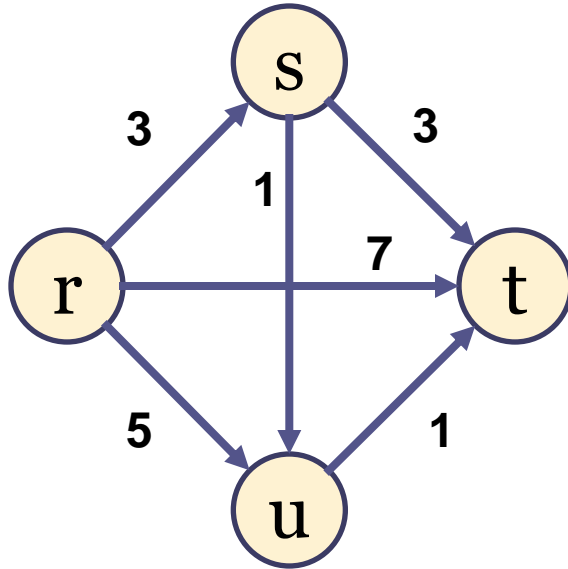
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 2 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

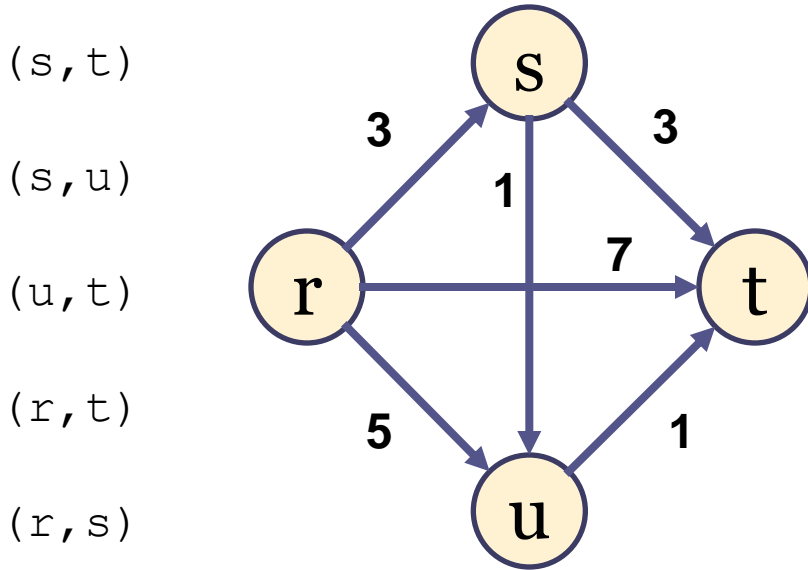
fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford



(s, t)

(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)

| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

→ *para* $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

para cada aresta $(u, v) \in A$

RELAXA(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

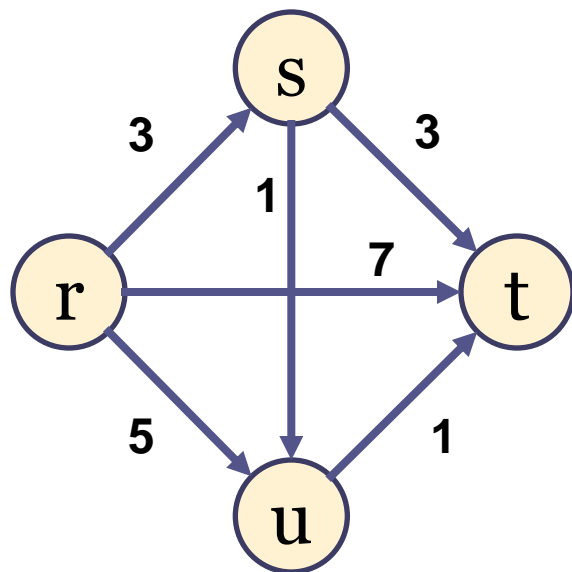
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

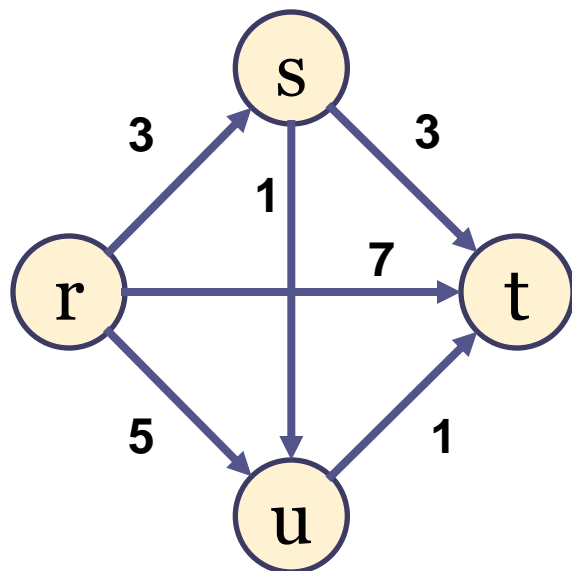
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

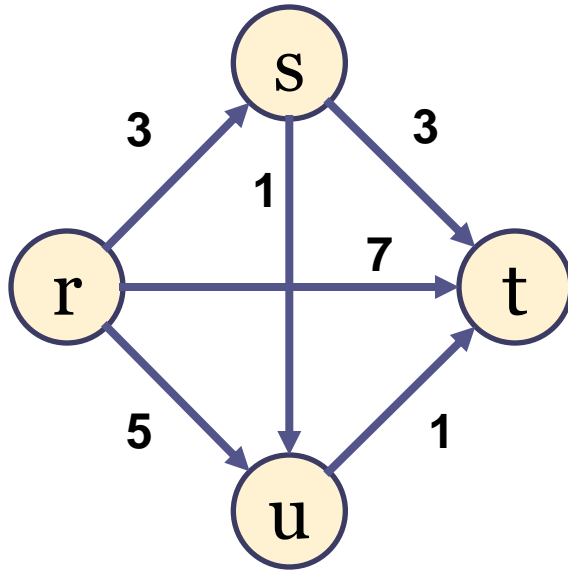
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

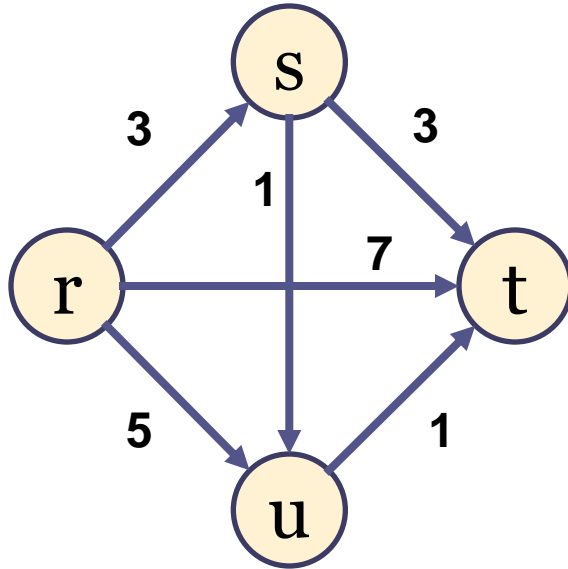
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| i | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

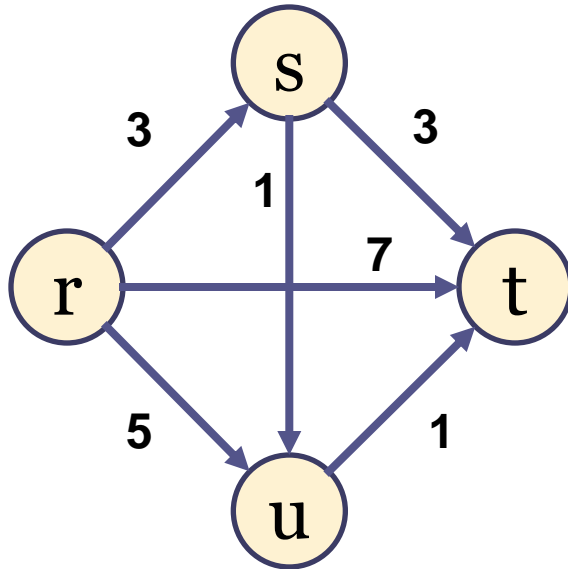
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

(s, t)

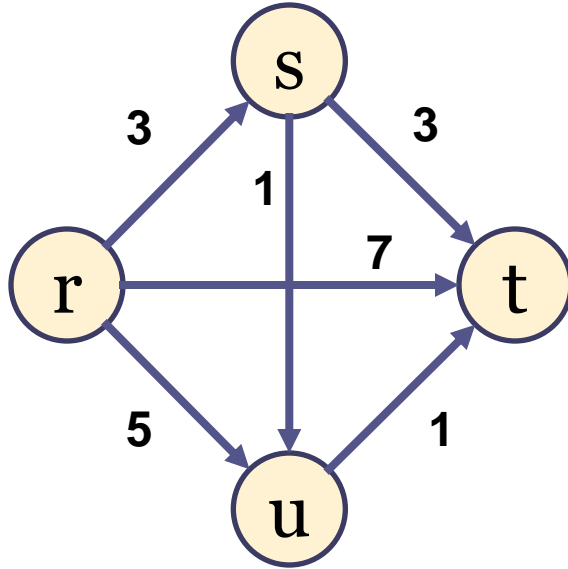
(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)



| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)

para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

→ *para cada aresta* $(u, v) \in A$

→ *RELAXA*(u, v, w)

fim para

fim para

para cada aresta $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

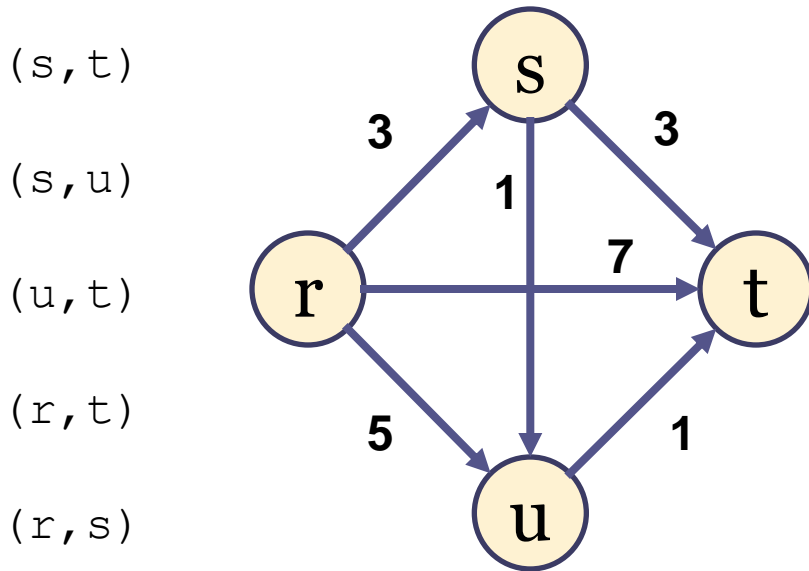
fim se

fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford



(s, t)

(s, u)

(u, t)

(r, t)

(r, s)

(r, u)

| variável | valor |
|----------|-------|
| <i>i</i> | 3 |

| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

BELLMAN – FORD($G = (V, A), w, s$)

INICIALIZA(G, s)


para $i \leftarrow 1$ até $|V| - 1$

para cada aresta $(u, v) \in A$

RELAXA(u, v, w)

fim para

fim para

 *para cada aresta* $(u, v) \in A$

se $d[v] > d[u] + w(u, v)$

retorna falso

fim se

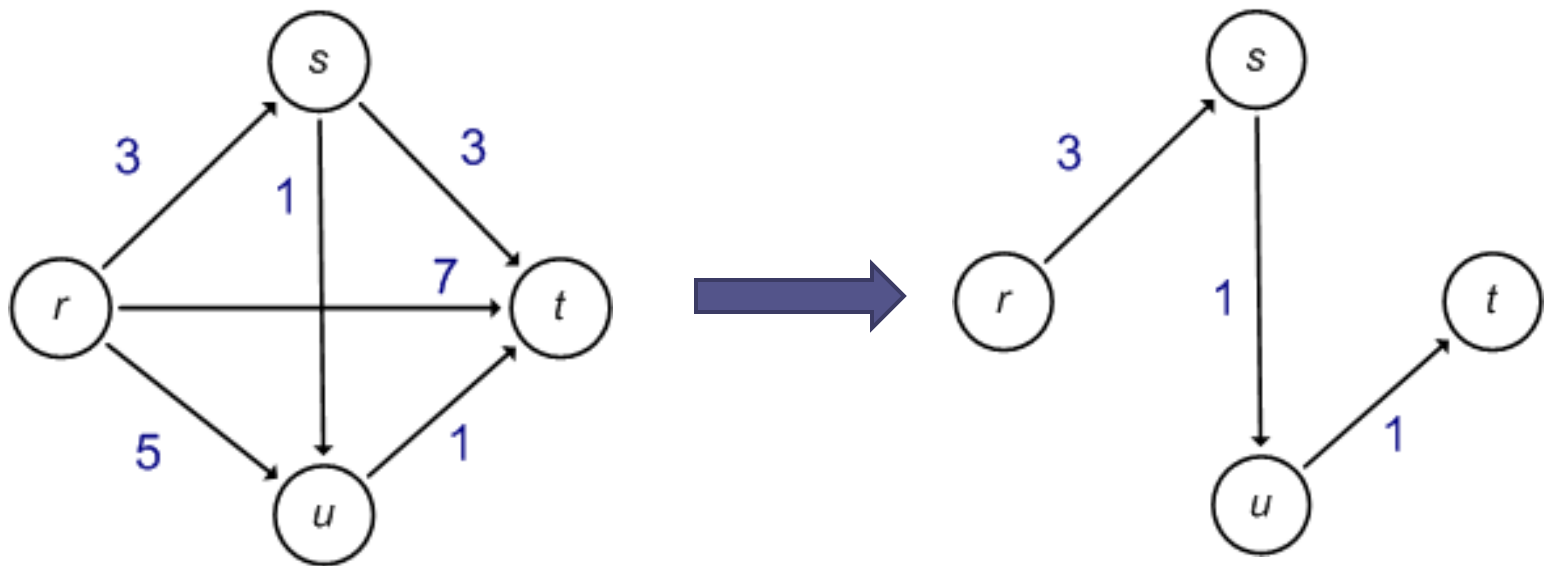
fim para

retorna verdadeiro

fim

Algoritmo de Bellman-Ford

- Solução do exemplo...



| vértice | r | s | t | u |
|---------|------|---|---|---|
| d | 0 | 3 | 5 | 4 |
| π | NULL | r | u | s |

Bellman-Ford

- **Aplicação:**
 - Uma variação **distribuída** deste algoritmo é implementada na área de redes de computadores;
 - O algoritmo de roteamento chamado **vetor de distâncias**;
 - Seu objetivo é fornecer informação para cada *host* que deseja enviar pacotes (criar tabelas de encaminhamento);
 - Por qual saída ele deve enviar um pacote de modo que o mesmo chegue rapidamente ao destinatário;

Bellman-Ford

- Aplicação:
 - Na área de redes de computadores devemos **tomar cuidado com os “caminhos mais curtos”**, ou os “caminhos de maior vazão”;
 - Podemos **congestionar** a toda a rede se, na execução do Algoritmo do Vetor de Distâncias, um *host* se tornar o **“gargalo” da rede**.
 - Geralmente este problema é “resolvido” no protocolo TCP;

Exercício

- Proponha um grafo de 5 vértices, com um ciclo de peso negativo, e apresente passo a passo a execução do algoritmo Bellman-Ford.

Bibliografia

- CORMEN, T. H.; LEISERSON, C. E.; RIVEST, R. L.; (2002). Algoritmos - Teoria e Prática. Tradução da 2ª edição americana. Rio de Janeiro. Editora Campus.
- ZIVIANI, N. (2007). Projeto e Algoritmos com implementações em Java e C++. São Paulo. Editora Thomson;

