

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)
Кафедра МО ЭВМ

ОТЧЕТ
по учебной практике
Тема: Командная визуализация алгоритма Борувки

Студент гр. 8382	_____	Мирончик П.Д.
Студент гр. 8382	_____	Синельников М.Р.
Студент гр. 8382	_____	Янкин Д.О.
Руководитель	_____	Ефремов М.А.

Санкт-Петербург
2020

ЗАДАНИЕ НА УЧЕБНУЮ ПРАКТИКУ

Студент Мирончик П.Д. группы 8382

Студент Синельников М.Р. группы 8382

Студент Янкин Д.О. группы 8382

Тема практики: Командная визуализация алгоритма Борувки

Задание на практику:

Командная итеративная разработка визуализатора алгоритма на Kotlin с графическим интерфейсом.

Алгоритм: Борувки.

Сроки прохождения практики: 29.06.2020 – 12.07.2020

Дата сдачи отчета: 00.07.2020

Дата защиты отчета: 00.07.2020

Студент	_____	Мирончик П.Д.
Студент	_____	Синельников М.Р.
Студент	_____	Янкин Д.О.
Руководитель	_____	Ефремов М.А.

АННОТАЦИЯ

Целью учебной практики является разработка приложения для визуализации алгоритма Борувки. Пользователю предоставляются инструменты для рисования графа и возможность пошагового просмотра работы реализуемого алгоритма. Приложение должно обладать доступным и удобным интерфейсом.

Разработка ведется на языке Kotlin с использованием JavaFX для создания графического интерфейса. Разработка ведется командой из трех человек, за которыми закреплены определенные роли. Выполнение работы осуществляется поэтапно.

SUMMARY

Academia practice aim is to develop application for visualizing Boruvka's algorithm. The user is provided with tools of drawing graph and has opportunity to see all steps of realized algorithm. The application should provide accessible and intuitive interface.

Development is done on Kotlin programming language using JavaFX framework for creating graphical interface. Development team consists of three people, each of them responsible for certain task. Development is done step by step.

СОДЕРЖАНИЕ

	Введение	5
1.	Требования к программе	6
1.1.	Исходные требования к программе	6
1.1.1.	Требования к вводу исходных данных	6
1.1.2.	Требования к визуализации	6
2.	План разработки и распределение ролей в бригаде	7
2.1.	План разработки	7
2.2.	Распределение ролей в бригаде	7
3.	Особенности реализации	8
3.1.	Описание структуры приложения	8
3.2.	Описание алгоритма	11
3.2.	Состояния программы	12
4.	Тестирование	13
4.1.	План тестирования	13
4.1.1.	Вступление	13
4.1.2.	Функционал, который будет протестирован	13
4.1.3.	Тестовые единицы	13
4.1.4.	Подход к тестированию	14

ВВЕДЕНИЕ

Целью учебной практики является реализация приложения для визуализации алгоритма Борувки для нахождения минимального остовного дерева в графе. Пользователю должна быть предоставлена возможность задания графа посредством взаимодействия с графическими элементами. Результат работы алгоритма должен иметь графическое отображение. Должна быть предоставлена возможность просмотра итогового результата алгоритма и просмотра хода его исполнения по шагам.

Работа выполняется командой из трех человек, за каждым из которых закреплены ответственности: за разработку графического интерфейса, за разработку логики алгоритма, за проведение тестирования и сборку проекта.

Необходимо провести модульное тестирование программы. Разработанная программа должна собираться в jar-архив.

1. ТРЕБОВАНИЯ К ПРОГРАММЕ

1.1. Исходные Требования к программе

1.1.1. Требования к вводу исходных данных

Для задания графа должны быть реализованы несколько возможностей: задание графа рисованием посредством взаимодействия с графическими элементами: интерактивным добавлением вершин, ребер, назначением весов; загрузка графа из файла с описанием вершин и ребер; случайная генерация графа по параметрам, задаваемых пользователем: количество вершин, количество ребер.

1.1.2. Требования к визуализации

Пользователю должно быть доступно графическое изображение графа, интерактивное взаимодействие с графом (перемещение, добавление или удаление элементов), выполнение алгоритма по команде, просмотр состояний графа на каждом шаге алгоритма и просмотр итогового результата.

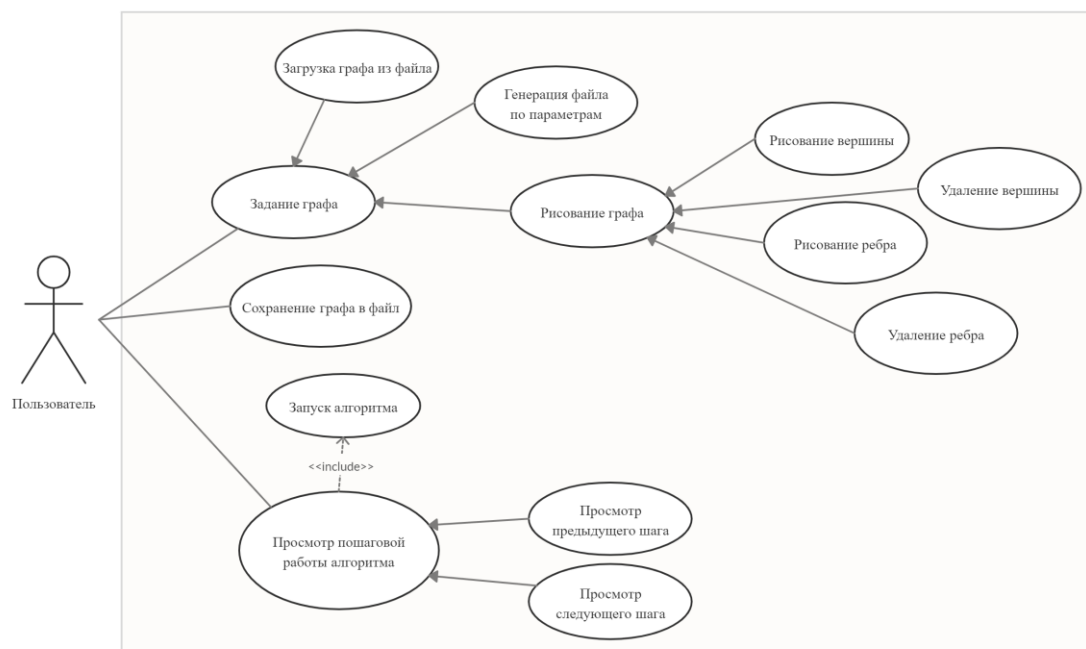


Рисунок 1. Диаграмма прецедентов разрабатываемой программы

2. ПЛАН РАЗРАБОТКИ И РАСПРЕДЕЛЕНИЕ РОЛЕЙ В БРИГАДЕ

2.1. План разработки

К 02.07.2020 должны быть распределены роли между членами бригады, составлена диаграмма прецедентов программы, а также создана директория с исходным кодом и скриптом сборки.

К 04.07.2020 должны быть размещены все элементы интерфейса с использованием заглушек, составлена UML-диаграмма классов программы с пояснением принятых решений.

К 06.07.2020 необходимо реализовать случайную генерацию изначальных графов по параметрам, задаваемых пользователем, с проверкой корректности входных данных; запуск алгоритма из графического интерфейса с отображением конечного результата работы алгоритма; добавить в отчет описание алгоритма, составить UML-диаграмму состояний и план тестирования.

К 08.07.2020 должна быть добавлена возможность визуализации как пошагового выполнения алгоритма, так и просмотра итогового результата; должны быть проведены тесты для созданных структур данных и функций алгоритма согласно плану тестирования; в отчет добавлено описание алгоритма пошагового отображения работы алгоритма.

К 10.07.2020 проект должен быть полностью готов, программа должна корректно собираться, в ходе сборки должны выполняться и успешно завершаться модульные тесты.

2.2. Распределение ролей в бригаде

Миرونчик П.Д. отвечает за разработку графического интерфейса.

Янкин Д.О. отвечает за реализацию логики алгоритма.

Синельников М.Р. отвечает за тестирование и сборку приложения.

3. ОСОБЕННОСТИ РЕАЛИЗАЦИИ

3.1. Описание структуры приложения

Корневым рабочим классом является **TrioWorkspace**. В нем расположены основные элементы интерфейса: **AppBar** (верхняя панель с кнопками добавления вершин и ребер) и **TreeView**. **TrioWorkspace** также создает модель дерева, которое будет использовано в приложении, и **TreeViewController**, после чего проводит инициализацию **TreeView**, добавляя в него ссылку на контроллер и модель дерева.

TreeView – виджет, отвечающий за отображение графа. К данному элементу в инициализированном состоянии привязаны **TreeViewController** и **TreeModel**. При инициализации **TreeView** подписывается на изменения привязанной **TreeModel** (добавления/удаления вершин и ребер из дерева) с учетом уже добавленных вершин и ребер.

При получении события добавления вершины **TreeView** создает **NodeView**, привязывая к нему добавляемую вершину **TreeModel**, и добавляет созданный **NodeView** в список дочерних виджетов, после чего **NodeView** отображается на экране. При удалении вершины **NodeView** отвязывается от **NodeModel** и удаляется из родительского виджета.

Работа с ребрами ведется несколько иначе. Поскольку ребро это прямая линия, необходимо решить проблему создания нескольких ребер между одинаковыми вершинами. Для этого создан виджет **EdgesView**. В отличие от **NodeView**, являющимся **One2One** структурой, **EdgesView** – **One2Many**. Это означает, что к одному виджету может быть привязано несколько моделей **EdgeModel**. Так при добавлении ребра **edge** в модель производятся следующие операции:

1. Производится поиск виджета ребра между вершинами **EdgeModel.firstNode** и **EdgeModel.secondModel**. Если такой виджет не найден, создается новый **EdgesView**.

2. К полученному на 1 шаге виджету привязывается **edge**.

Для пользователя несколько ребер между вершинами выглядят как линия между вершинами, в центре которой находятся несколько прямоугольников с весами соответствующих привязанных ребер.

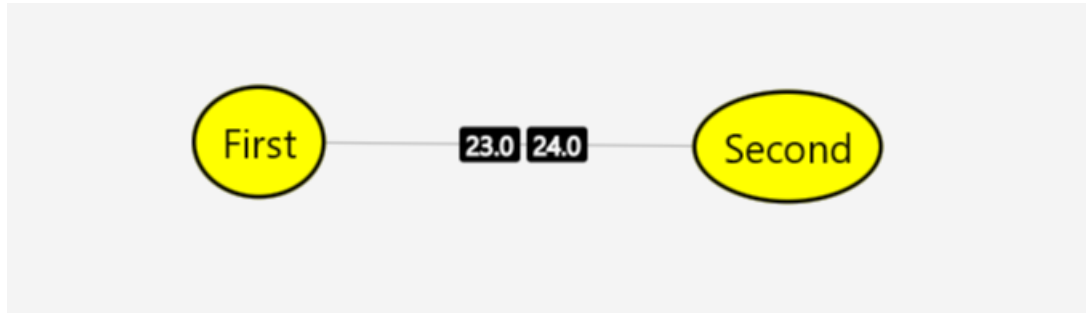


Рис. 2. Отображение нескольких ребер между одинаковыми вершинами

Управление приложением производится при помощи класса **TreeViewController**. Этот класс агрегирует все события: нажатия мыши, клавиатуры, и, основываясь на них меняет состояние приложения. **TreeViewController** реализован в виде машины состояний. Так, начальному состоянию соответствует класс **StateIdle**, состоянию, когда нажата кнопка “Добавить вершину” – **StateAddNode** и т.д.

TreeViewController не обрабатывает действия пользователя своими силами, он лишь делегирует события текущему состоянию. Такая реализация позволяет избавиться от большого количества проверок: например, при нажатии на поле (**TreeView**) возможны разные действия - добавление вершины, выделение вершины, на которую произошло нажатие, очистка списка выделенных вершин, если нажатие произведено на точку, которая не покрывается вершиной, и т.д.

После идентификации действия состояние **TreeViewController**-а зачастую выполняет определенные операции. Это может быть выделение вершины или ребра (для этого в **TreeViewController** хранится набор выделенных вершин и ребер), редактирование значения вершины или ребра (для этого используется класс **SimpleEditor**), удаления выделенных вершин и

ребер (для этого используется ссылка tree соответствующего объекта **TreeViewController**).

TreeViewController не хранит в себе информацию о виджетах (кроме ссылки на **TreeView**) и не влияет на состояние виджетов напрямую (кроме задания значений вершин и ребер при редактировании а также задания координат вершины при добавлении ее в дерево), однако хранит вспомогательную информацию, такую как выделенные вершины, активность кнопок. Виджеты, которые должны менять свое состояние в зависимости от этих параметров (например выделенные ребро и вершина отличаются от невыделенных цветом), подписываются на изменения параметров **TreeViewController**-а и определяют особенности отображения самостоятельно.

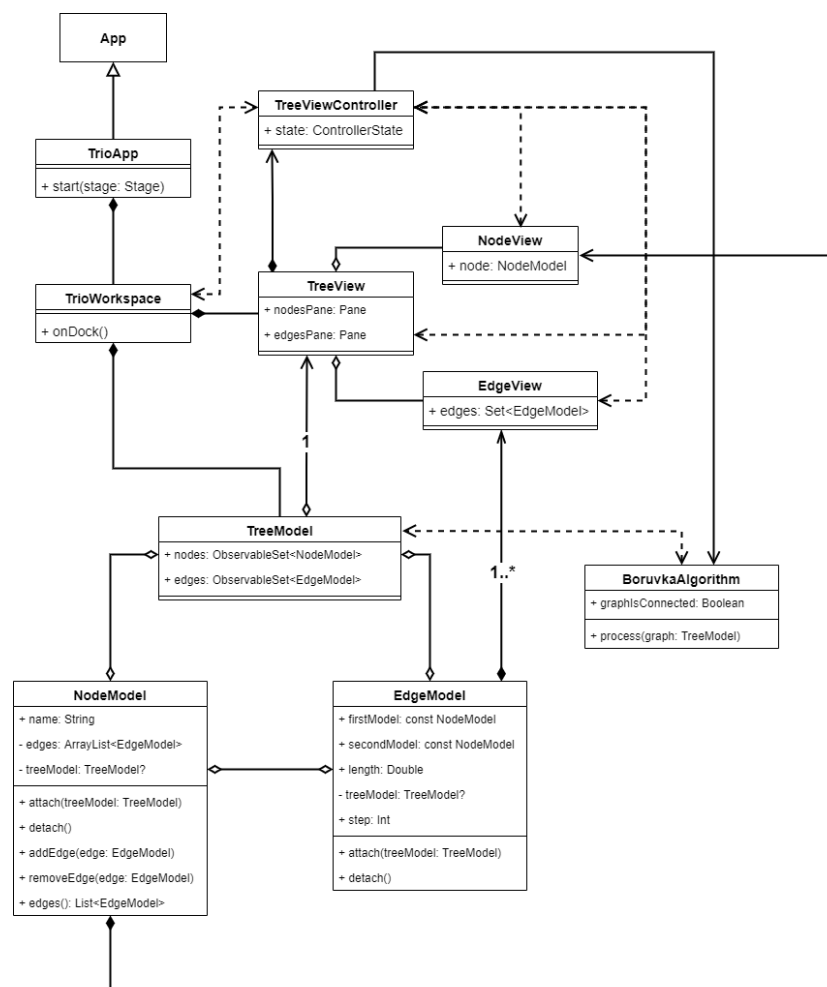


Рисунок 3. Диаграмма классов разрабатываемой программы

3.2. Описание алгоритма

При инициализации алгоритма каждая вершина графа заносится в отдельное множество – компоненту. На каждом шаге алгоритма для каждой компоненты находится ребро минимального веса, ведущее в другую компоненту, и происходит слияние с найденной компонентой. Процесс продолжается до тех пор, пока такие ребра существуют.

Для удобства формирования компонент для следующей итерации алгоритма заводится массив назначений, определяющий какая компонента текущей итерации в какую компоненту следующей итерации должна отобразиться – при инициализации каждая компонента отображается в саму себя. По мере обработки компонент текущей итерации назначения меняются. Когда одна из компонент А находит ребро, ведущую в другую компоненту В, значение в массиве назначений меняется для компоненты В так, чтобы на следующей итерации она объединилась с множеством А.

Для удобства поиска минимального ребра все ребра всех вершин компоненты объединяются в одно множества. Все внутренние ребра компонент удаляются.

3.3. Состояния программы

На рисунке 4 представлена диаграмма состояний и переходов между ними разрабатываемой программы.

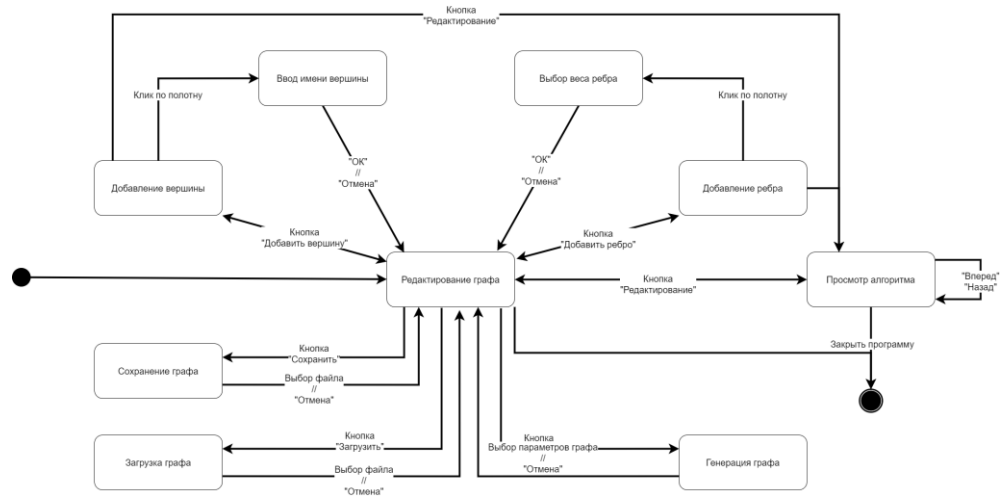


Рисунок 4. Диаграмма состояний разрабатываемой программы

4. ТЕСТИРОВАНИЕ

4.1. План тестирования

4.1.1. Вступление

Документ является тест-планом проекта “Алгоритм Борувки” – визуализатора алгоритма построения минимального остовного дерева. Описывается, что планируется протестировать, какие тестовые техники и подходы планируется применить.

4.1.2. Функционал, который будет протестирован

- Запуск программы;
- Ввод графа через файл;
- Ввод графа посредством GUI;
- Случайная генерация графа;
- Сохранение текущего состояния графа;
- Корректный результат работы алгоритма.

4.1.3. Тестовые единицы

Запуск программы:

- Запуск программы без сохранений;
- Запуск программы с сохранениями.

Запуск через файл: проверка на корректное состояние полей структур.

Ввод графа посредством GUI:

- Добавление вершины;
- Редактирование вершины;
- Удаление вершины;
- Добавление ребра;
- Редактирование ребра;
- Удаление ребра.

Для каждого пункта также необходима проверка полей классов *NodeModel*, *EdgeModel*, *TreeModel*, а также проверка на корректное добавление и удаление виджетов с поля.

Случайная генерация графа: проверка на корректное состояние полей классов *NodeModel*, *EdgeModel*, *TreeModel*, а также на корректное добавление виджетов на поле

4.1.4. Подход к тестированию

Тестирование будет вестись посредством фреймворка JUnit, с помощью которого удобно проверять работоспособность небольших кусков проекта.