به نام خدا
• داکیومنت مربوط به توضیحات پروژه گسسته:
 ارائه دهندگان : على دشت بزرگ – عليرضا سعيدنيا
توضیحات:
: Geraph
فيلدها:
Boolean[][]list > ماتریس مجاورت برای گرافها
تعداد خطوط هر گراف
كانستراكتورها:
Geraph(Boolean[]list,int lines)
Geraph(int points,int lines)
متدها:
void setList (Scanner scanner)>با توجه به داده های کاربر لیست مجاورت را را تنظیم میکند
Boolean [][] getList()

```
void setList(Boolean[][]list)
                                                                    int getLines()
                                                          void setLines(int lines)
                              <mark>کلاس Engine</mark>: اینترفیس Runnable را پیاده سازی میکند
                                                       Geraph geraph : گراف مسئله
                                   Integer min :مقدار محاسبه شده برای کوتاهترین دور
                          Integer Point :نقطه ای که برای آن کوتاهترین دور را پیدا میکنیم
                                   Boolean Stop :یک نشانگر برای توقف عملیات محاسبه
Hashmap<Boolean[],Integer>skip:یک لیست برای کمک در محاسبه کوتاهترین مسیر که هر
                                                     راس را با مجاورتهایش ذخیره میکند
                                                                   كانستراكتورها:
                                           Engine (Geraph geraph,Integer point)
                                                                          متودها:
                       ()Void setSkip: با توجه به گراف لیست راس و مجاورهایش را میسازد
                                                              Geraph getGeraph()
                                                 void setGeraph(Geraph geraph)
                                                                Integer getPoint()
                                                                 Integer getMin()
                                                        void setMin(Integer min)
```

:Void goThrough(int skip,int point, Boolean[]lines)

skip : راسی که skipمیشود ، اگر این نباشد فقط روی یک یال عقب جلو میکند

Point : راس هدف

Lines: لیست مجاورت برای راسی که هستیم

کار اصلی این تابع حرکت کردن از یک راس به راس دیگر با استفاده از Recursive است تا اینکه بتواند به راس ابتدایی یا همان راس هدف برگردد

()Void Run: این متد برای استفاده از multi thread ییاده سازی میشود و اولین فراخوانی متد

()goThrough در اینجا است که از راس اول به راس دوم حرکت میکند بعد از محاسبه کمترین مسیر در min ذخیره میشود ، البته اگر کمترین مسیر پیدا نشود مقدار ۹۹۹۹ ذخیره میشود

کلاس Main :

متد Main : گراف ساخته میشود و ArrayList از Engineبرای محاسبه کوتاهترین دور برای هر راس ساخته میشود و سپس بعد از انجام محاسبه MultiThreadکمترین مقدار محاسبه شده نمایش داده میشود اگر کمترین موجود نباشد عبارت no orbit found چاپ میشود

تست برنامه :

```
6 5
1 2
2 3
3 1
4 5
3 5
3
Process finished with exit code θ
```

```
No orbit found
 Process finished with exit code 0
Process finished with exit code \theta
Process finished with exit code 0
No orbit found
Process finished with exit code \theta
```