

САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

Факультет прикладной математики-процессов управления

Программа бакалавриата

“Большие данные и распределенная цифровая платформа”

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №1

по дисциплине «Алгоритмы и структуры данных»

на тему «Решение задачи о коммивояжере с помощью метода ближайшего соседа»

**Студент гр. 23Б15-пу
Антонян А. А.**

**Преподаватель
Дик А.Г.**

**Санкт-Петербург
2025 г.**

Оглавление

| | |
|------------------------------------|----|
| 1. Цель работы | 3 |
| 2. Теоретическая часть | 3 |
| 3. Описание задачи | 3 |
| 4. Основные шаги программы | 3 |
| 5. Описание программы | 6 |
| 6. Рекомендации пользователя..... | 8 |
| 7. Рекомендации программиста | 8 |
| 8. Исходный код программы:..... | 8 |
| 9. Контрольный пример | 8 |
| 10. Исследование | 10 |
| 11. Вывод..... | 11 |
| 12. Источники | 11 |

Цель работы

Целью лабораторной работы является решение задачи о коммивояжере с помощью алгоритма, использующего метод ближайшего соседа.

Теоретическая часть

Метод ближайшего соседа — один из простейших эвристических алгоритмов решения задачи коммивояжера. Он относится к категории жадных алгоритмов. Алгоритм прост в реализации, быстро выполняется, но, как и другие «жадные» алгоритмы, может выдавать неоптимальные решения. Одним из эвристических критериев оценки решения является правило: если путь, пройденный на последних шагах алгоритма, сравним с путём, пройденным на начальных шагах, то можно условно считать найденный маршрут приемлемым, иначе, вероятно, существуют более оптимальные решения. Другой вариант оценки решения заключается в использовании алгоритма нижней граничной оценки.

Для любого количества городов, большего трёх, в задаче коммивояжера можно подобрать такое расположение городов (значение расстояний между вершинами графа и указание начальной вершины), что алгоритм ближайшего соседа будет выдавать наихудшее решение.

Основные принципы:

1. Все ребра имеют направление и веса.
2. Жадный выбор: на каждом шаге выбирается ребро с минимальным весом к не посещённому узлу.

Описание задачи

Задача коммивояжера заключается в поиске гамильтонова цикла минимальной длины в графе. Веса ребер могут меняться в зависимости от направления.

Основные шаги программы

1. Выбор начального узла.
2. Создание списка посещенных узлов и маршрута, в них добавляется стартовый узел

3. Построение маршрута:

Пока не посещены все узлы графа:

- Найти все соседние узлы текущего узла.
- Среди соседей выбрать узел с минимальным весом ребра, который ещё не посещён.
- Если такой узел найден:
 - Добавить его в маршрут.
 - Отметить, как посещённый.
 - Обновить текущий узел на выбранный.
- Увеличить общую длину маршрута на вес ребра.
- Если не посещённых узлов нет, но не все узлы графа охвачены — завершить с ошибкой (например, граф несвязный).

4. Возврат в начальный узел:

- Проверить наличие ребра от текущего узла к стартовому.
- Если ребро существует:
 - Добавить стартовый узел в конец маршрута.
 - Увеличить общую длину на вес этого ребра.
- Если ребра нет — вернуть ошибку ("Невозможно замкнуть цикл").

5. Результат: Вывод маршрута и его длины.

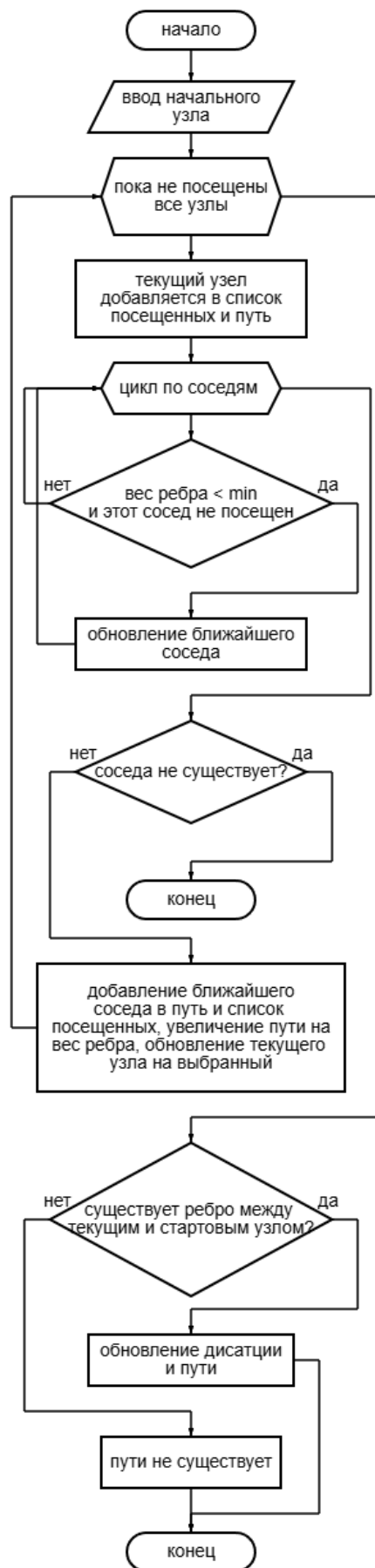


Рис. 1. Блок-схема основного алгоритма

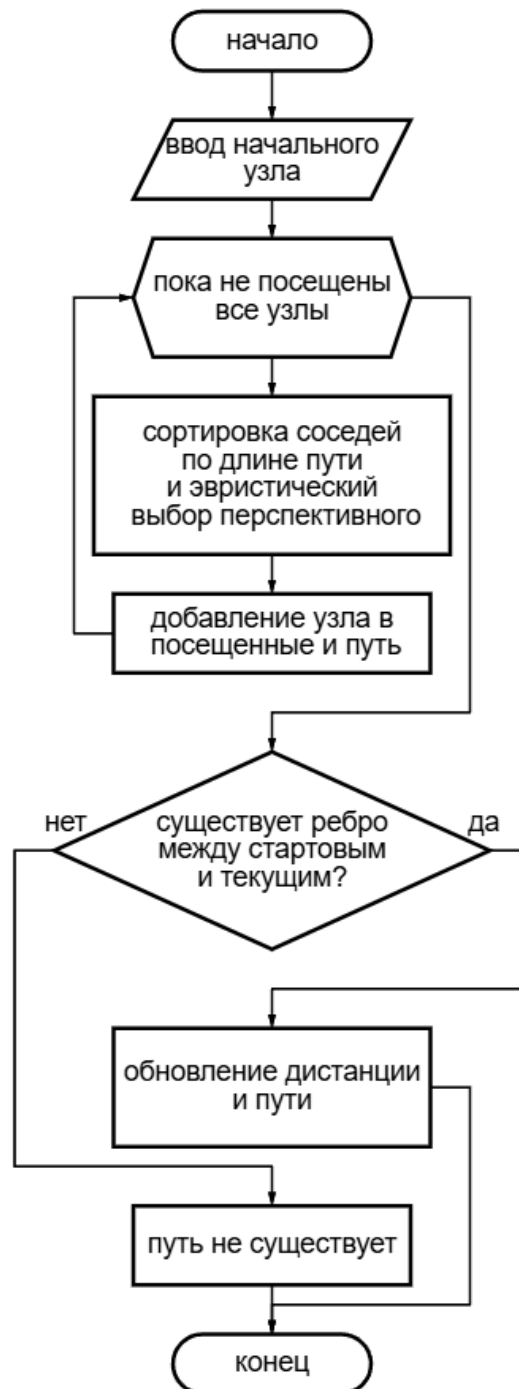


Рис. 2. Блок-схема модифицированного алгоритма

Описание программы

Программная реализация написана на языке Python 3.12.2 с использованием библиотек PyQt5[\[1\]](#), matplotlib[\[2\]](#) и networkx[\[3\]](#). В процессе разработки программы использовался следующий модуль:

Таблица1 nearest_neighbor.py

| Функция | Описание | Возвращаемое значение |
|------------------------------------|---|-----------------------|
| build_graph_from_input(self) | Строит граф на основе введенных данных, добавляет рёбра с весами и отображает сообщение об успехе или ошибке. | None |
| draw_graph(self, path_edges=None) | Отображает граф на холсте, рисуя узлы и рёбра. Также может выделять путь (красным цветом). | None |
| heuristic(self, node, visited) | Вычисляет эвристическое значение для узла, исходя из оставшихся непосещенных узлов, основываясь на минимальных весах рёбер. | float |
| knn_algorithm(self, start_node) | Алгоритм k-NN: находит путь, начиная с заданного узла, используя k ближайших соседей для выбора следующего узла. | tuple(list, int) |
| nearest_neighbor(self, start_node) | Алгоритм ближайшего соседа: находит путь, начиная с заданного узла, выбирая на каждом шаге ближайший сосед. | tuple(list, int) |
| run_algorithm(self) | Запускает выбранный алгоритм (k-NN или ближайшего соседа), вычисляет путь и его длину, отображает результат. | None |
| toggle_knn(self) | Переключает использование алгоритма k-NN, изменяя соответствующий флаг и текст на кнопке. | None |
| update_k(self, value) | Обновляет значение параметра K (количество ближайших соседей), когда изменяется значение в спинбоксе. | None |

Рекомендации пользователя

Для запуска программы убедитесь, что у вас установлен Python и необходимые библиотеки, такие как PyQt5[1] и matplotlib[2] и networkx[3]. Код можно запустить в среде разработки или через командную строку, используя консоль для настройки параметров и генерации данных. Запуск программы производится через файл nearest_neighbor.py.

При запуске программы вам будет предложено выбрать параметры запускаемого алгоритма. Вводите ответы соответствующие поля в GUI.

Рекомендации программиста

Для поддержания актуальности и работоспособности программы используйте последние версии библиотек, особенно PyQt5[1] и matplotlib[2] и networkx[3]. Применяйте практики надлежащего именования переменных и функций для улучшения читаемости кода.

Исходный код программы:

<https://github.com/ArseniiAntonin/spbu-algorithms-and-data-structures>

Контрольный пример

1. Запуск программы

Для запуска программы используйте файл nearest_neighbor.py.

Программа загружает GUI и позволяет пользователю настроить параметры алгоритма.

2. Выбор параметров

После запуска программы пользователю будет предложено выбрать параметры (Рис. 3).

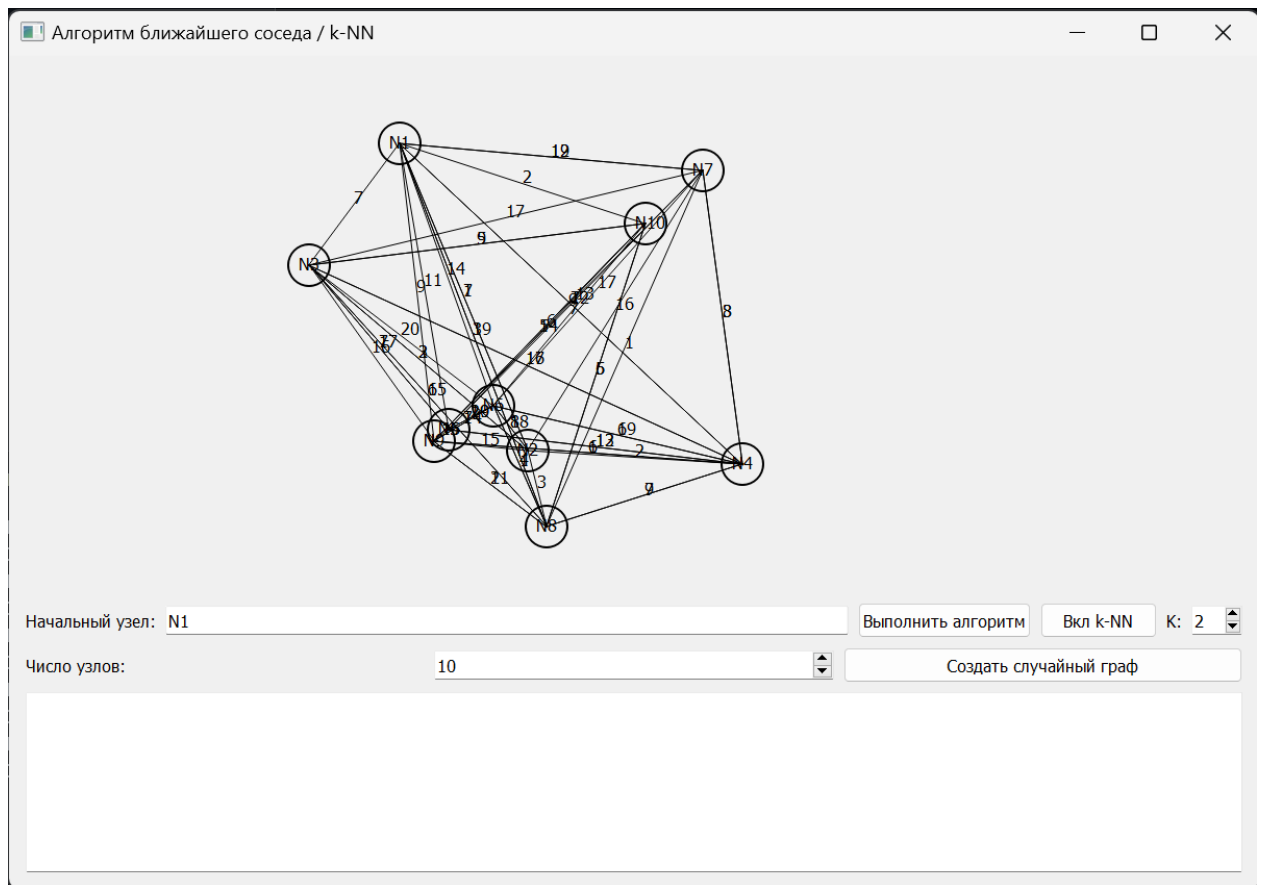


Рис 3. Пример выбора параметров

3. Обработка данных и вывод результатов

После выбора параметров пользователю предложено запустить алгоритм. Результат работы будет выводиться в окнах ниже (Рис. 4).

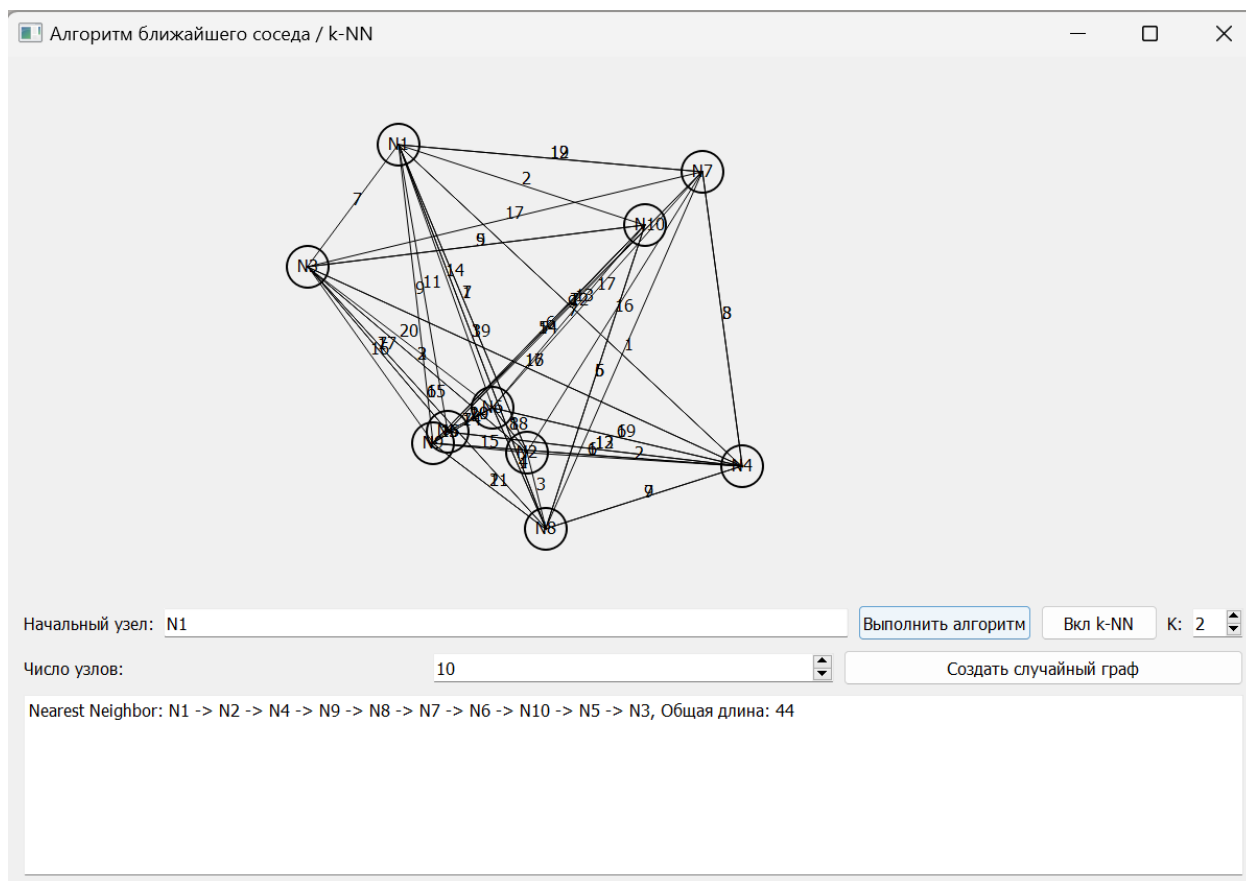


Рис 4. Результат работы алгоритма

Исследование

В рамках данной лабораторной работы был создан алгоритм решения задачи коммивояжера методом ближайшего соседа с модификацией и без. В ходе тестирования программы было выявлено, что модифицированный алгоритм (KNN) может выбирать маршрут более гибко, уменьшает вероятность заикливания, повышает качество маршрута, но далеко не всегда превосходит обыкновенный жадный алгоритм. В зависимости от конкретных условий задачи использование KNN (модификация лучше работает на больших графах) может либо улучшить, либо незначительно повлиять на результат.

Таблица 2. Сравнение алгоритмов

| Количество вершин | Без модификации (время выполнения) | Без модификации (длина пути) | С модификацией (время выполнения) | С модификацией (длина пути) |
|-------------------|---------------------------------------|---------------------------------|--------------------------------------|--------------------------------|
| 10 | 0.00 мс | 52 | 0.00 мс | 41 |
| 50 | 3.03 мс | 152 | 3.10 мс | 138 |
| 75 | 5.38 мс | 202 | 5.54 | 138 |
| 100 | 6.53 мс | 284 | 8.35 мс | 165 |

Вывод

В рамках данной работы был разработан алгоритм для нахождения кратчайшего пути в задаче коммивояжера. Реализованный алгоритм обеспечивает нахождение далеко не самого оптимального пути. Была реализована модификация, которая рассматривает к ближайших соседей, что помогло избежать попадания и находить другие более оптимальные маршруты.

Источники

1. PyQt5 documentation // PyQt5 URL: <https://pypi.org/project/PyQt5/> (дата обращения: 5.03.2025).
2. Matplotlib documentation // Matplotlib URL: <https://matplotlib.org/stable/index.html> (дата обращения: 5.03.2025)
3. Networkx documentation // Networkx URL: <https://networkx.org/> (дата обращения: 5.03.2025)