Đề tài: tìm đường đi ngắn nhất trên bản đồ HUST

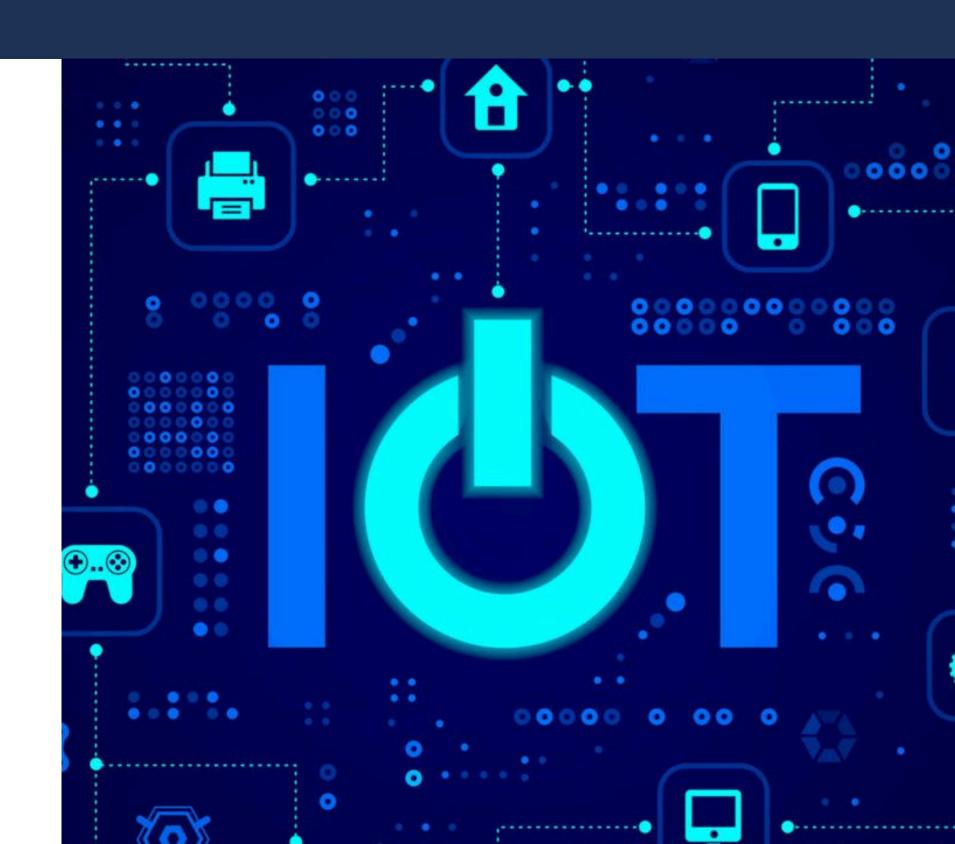
GVHD: Trần Thị Thanh Hải

TỔNG QUAN VỀ PROJECT

O1 Giới thiệu thành viên

02 <u>Đề tài</u>

O3 Phân chia công việc



Thành viên nhóm

01

Lê Anh Đức 20233324 02

Nguyễn Tiến Đạt 20233307

O3Đỗ Việt Thành Đô20233317

Nhiệm vụ của mỗi thành viên



Đức

Lên ý tưởng Code chính (60%)



Đạt

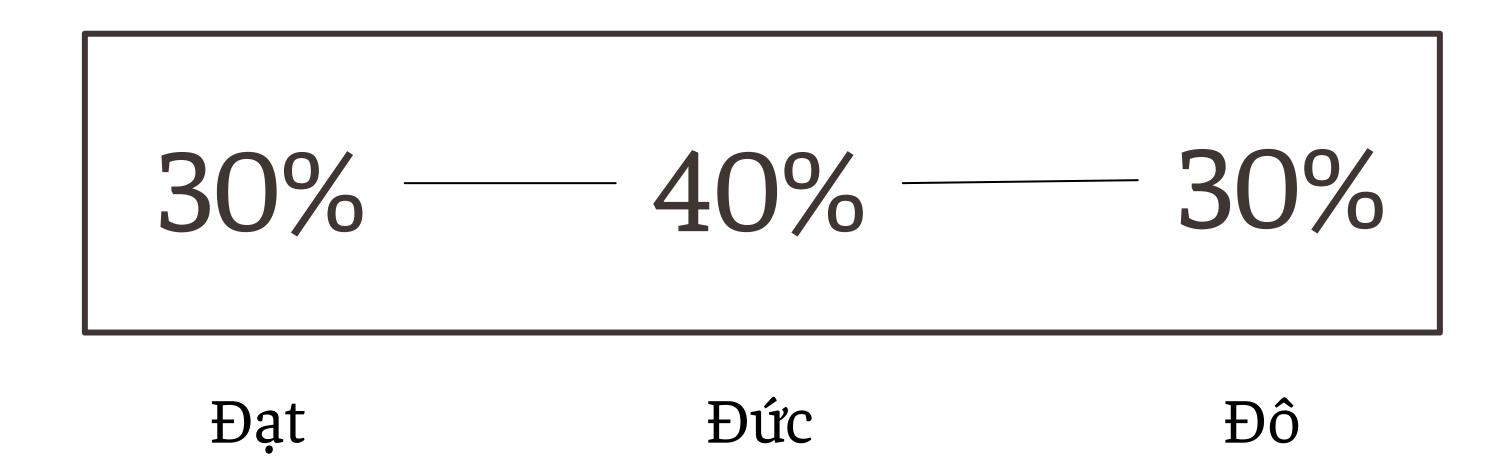
Code (20%) Làm slide báo cáo



Đô

Lên ý tưởng Code (20%)

Trọng số đóng góp cho toàn bộ project



"Biểu diễn bản đồ HUST bằng đồ thị (đỉnh: các địa điểm; cạnh: các lối đi có trọng số). Dùng danh sách kề để lưu dữ liệu. Áp dụng min heap để tìm đường đi ngắn nhất bằng Dijkstra."

—Ý tưởng

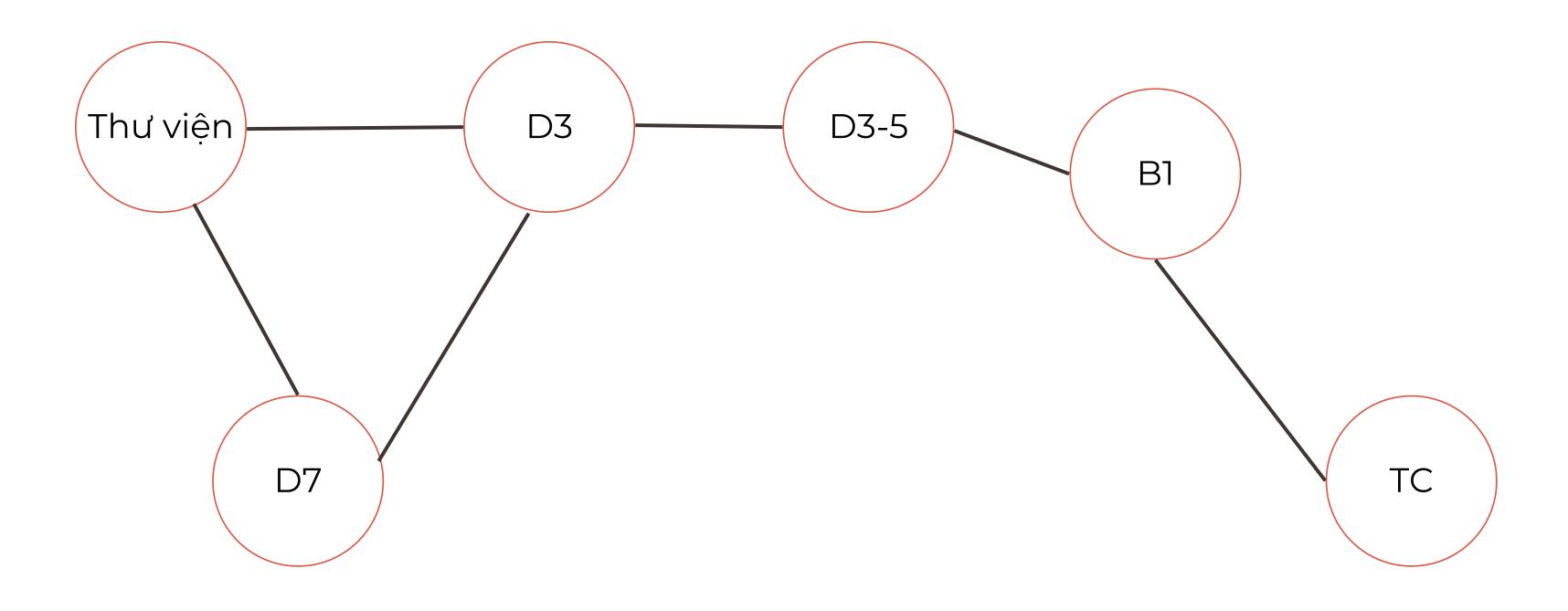
Các phần kiến thức được sử dụng

- Danh sách liên kết
- Đồ thị
- Đệ quy
- Mång
- Thuật toán tìm đường đi ngắn nhất diijkstra
- hàng đợi ưu tiên theo min heap



Bản đồ sử dụng

Một số tòa được đưa vào project



1. Khai báo thư viện

```
#include <stdio.h> // Thư viện cho hàm nhập xuất (printf, scanf,...)
#include <stdlib.h> // Cho các hàm cấp phát bộ nhớ (malloc, free,...)
#include <string.h> // Xử lý chuỗi (strcmp, strcpy,...)
#include <ctype.h> // Xử lý ký tự (toupper, isdigit,...)
#include <limits.h> // Định nghĩa giá trị INT_MAX (giá trị lớn nhất của int)
```

2. Cấu trúc node danh sách kề

```
7  struct node {
8    int dinh;
9    int trong_so;
10    struct node *next;
11  };
12  typedef struct node node;
```

Giải thích:

- Biểu diễn một đỉnh kề trong đồ thị.
- dinh: số hiệu đỉnh
- trong_so: độ dài đoạn đường (trọng số cạnh).
- next: trỏ tới node kề tiếp theo trong danh sách.

3. Hàm tạo node

• Tạo node để thêm vào danh sách kề.

4. Cấu trúc đồ thị

```
22  struct Dothi {
23    int so_dinh;
24    node **danh_sach_ke;
25  };
26  typedef struct Dothi Dothi;
```

- so_dinh: số lượng đỉnh trong đồ thị.
- danh_sach_ke: mång con trỏ tới danh sách liên kết (kề) của từng đỉnh.

• Ví dụ: danh_sach_ke[0] là danh sách các đỉnh kề với đỉnh 0.

5. Tạo đồ thị

```
// Khoi tao Do thi
34 ∨ Dothi *createDothi(int so dinh){
        // Cap phat dong cho do thi
35
         Dothi *newgraph = (Dothi*)malloc(sizeof(Dothi));
         // so dinh cho do thi moi
37
         newgraph->so dinh = so dinh;
38
         // Cap phat dong de tao ma tran ke bang mang 2 chieu
39
         newgraph->danh sach ke = (node**)malloc(so dinh * sizeof(node*));
40
         // Khoi tao cac phan tu trong mang danh sach ke = NULL
41
        for(int i=0;i<so dinh;i++){
42 v
             newgraph->danh sach ke[i] = NULL;
43
44
         return newgraph;
45
46
```

• Tạo đồ thị mới có so_dinh đỉnh, khởi tạo danh sách kề mỗi đỉnh bằng NULL.

6. Thêm cạnh vào đồ thị

```
// Them canh vao do thi vo huong
48
     void them canh(Dothi *dothi, int dinh nguon, int dinh dich, int trong so){
49
         // Them dinh dich vao danh sach ke cua dinh nguon
50
         node *newgraph = createnode(dinh dich, trong so);
51
         newgraph->next = dothi->danh sach ke[dinh nguon];
52
         dothi->danh sach ke[dinh nguon] = newgraph;
53
         // Them dinh nguon vao danh sach ke cua dinh dich
54
         newgraph = createnode(dinh nguon, trong so);
55
         newgraph->next = dothi->danh sach ke[dinh dich];
56
         dothi->danh sach ke[dinh dich] = newgraph;
57
58
```

• Thêm cạnh 2 chiều (vì đồ thị là vô hướng) giữa dinh_nguon và dinh_dich

7. Cấu trúc node min heap (Hàng đợi ưu tiên)

```
struct node_min_heap{
   int dinh;
   int khoang_cach;
};
typedef struct node_min_heap node_min_heap;
```

• Lưu trữ đỉnh và khoảng cách tạm thời trong quá trình chạy Dijkstra.

7. Cấu trúc node min heap (Hàng đợi ưu tiên)

Min Heap là cấu trúc dữ liệu quan trọng dùng để:

- Luôn nhanh chóng lấy đỉnh có khoảng cách nhỏ nhất chưa được xử lý trong thuật toán Dijkstra.
- Hỗ trợ thao tác extractMin() và decreaseKey() nhanh chóng (O(log V)).

Mỗi node lưu:

- dinh: số hiệu đỉnh trong đồ thị.
- khoang_cach: giá trị khoảng cách tạm thời trong thuật toán Dijkstra.

7. Cấu trúc node min heap (Hàng đợi ưu tiên)

- kich_thuoc: dùng để biết còn bao nhiêu đỉnh chưa được xử lý.
- vitri[v]: giữ vị trí của đỉnh v trong mảng arr để hỗ trợ giảm key nhanh.
- arr[]: chính là heap phần tử nhỏ nhất luôn nằm ở arr[0].

8. Tạo node minheap

```
// tao node min heap
node_min_heap *taoNodeMinHeap(int dinh, int khoang_cach) {
    node_min_heap *node = (node_min_heap*)malloc(sizeof(node_min_heap));
    node->dinh = dinh;
    node->khoang_cach = khoang_cach;
    return node;
}
```

• Cấp phát động và khởi tạo 1 node trong heap

9. Tạo Min Heap

```
min_heap *taoMinHeap(int suc_chua) {
    min_heap *minheap = (min_heap*)malloc(sizeof(min_heap));
    minheap->kich_thuoc = 0;
    minheap->suc_chua = suc_chua;
    minheap->vitri = (int*)malloc(suc_chua * sizeof(int));
    minheap->arr = (node_min_heap**)malloc(suc_chua * sizeof(node_min_heap*));
    return minheap;
}
```

Khởi tạo Min Heap với:

- Dung lượng chứa đủ suc_chua phần tử.
- Mảng vitri[] ban đầu sẽ được gán sau.

10. Hàm đổi chỗ swap 2 node heap

Dùng trong sắp xếp heap, để hoán đổi hai node.

- 11. Hàm ShiftDown để duy trì tính chất Min Heap
 - a. Xác định vị trí ban đầu cần xử lý

```
// Moi node cha phai nho hon hoac bang cac node con cua no
// node nho nhat luon o goc root

void shiftDown(min_heap *minheap, int idx) {
   int nho_nhat = idx;
   // tinh chi so con trai
   int trai = 2 * idx + 1;
   // Tinh chi so con phai
   int phai = 2 * idx + 2;
```

- nho_nhat giữ chỉ số của node nhỏ nhất hiện tại (bắt đầu là node cha ở idx).
- trai, phai lần lượt là chỉ số của con trái và con phải trong mảng heap (cây nhị phân lưu trong mảng).

11. Hàm ShiftDown để duy trì tính chất Min Heap

b. So sánh node cha với con trái

```
if (trai < minheap->kich_thuoc &&
    minheap->arr[trai]->khoang_cach < minheap->arr[nho_nhat]->khoang_cach)
    nho_nhat = trai;
```

- Kiểm tra xem con trái có tồn tại (trai < kich_thuoc).
- So sánh khoảng cách (giá trị để heap sắp xếp) của con trái với node cha.
- Nếu con trái nhỏ hơn, cập nhật nho_nhat thành con trái.

11. Hàm ShiftDown để duy trì tính chất Min Heap

c. So sánh node cha với con phải

```
if (phai < minheap->kich_thuoc &&

if (phai < minheap->kich_thuoc &&

minheap->arr[phai]->khoang_cach < minheap->arr[nho_nhat]->khoang_cach)

nho_nhat = phai;
```

- Kiểm tra con phải tồn tại.
- So sánh khoảng cách của con phải với node hiện tại nhỏ nhất.
- Cập nhật nho_nhat nếu con phải nhỏ hơn.

11. Hàm ShiftDown để duy trì tính chất Min Heap

d. Hoán đổi nếu cần và tiếp tục đệ quy

```
if (nho_nhat != idx) {
    // Cap nhat vi tri
    minheap->vitri[minheap->arr[nho_nhat]->dinh] = idx;
    minheap->vitri[minheap->arr[idx]->dinh] = nho_nhat;

    // Thuc hien hoan doi
    swapNode(&minheap->arr[nho_nhat], &minheap->arr[idx]);
    // Goi lai de dua cay ve Min Heap ( cha nho hon con)
    shiftDown(minheap, nho_nhat);
}
```

- Nếu node nhỏ nhất không phải node cha ban đầu, ta phải hoán đổi node cha với node nhỏ nhất trong các node con.
- Cập nhật mảng vitri để ghi nhận đúng vị trí mới của các node trong heap.
- Gọi đệ quy shiftDown tại vị trí mới nho_nhat để đảm bảo cây con phía dưới vẫn giữ tính chất Min Heap.

12. Kiểm tra xem Min Heap có đang rỗng hay không

```
// Kiem tra Heap co rong khong

int isEmpty(min_heap *minheap) {
   return minheap->kich_thuoc == 0;
}
```

- minheap là con trỏ trỏ tới cấu trúc Min Heap.
- minheap->kich_thuoc là số lượng phần tử hiện tại trong heap.

13. lấy ra node có khoảng cách nhỏ nhất trong Min Heap và loại bỏ node đó khỏi heap.

```
// Lay node co khoang cach nho nhat va loại bo no khoi Heap
137
      node_min_heap *extractMin(min_heap *minheap) {
138
          // Neu danh sach rong thi dung ham
139
          if (isEmpty(minheap))
140
              return NULL;
141
142
          node min heap *root = minheap->arr[0];
143
          node_min_heap *cuoi = minheap->arr[minheap->kich_thuoc - 1];
144
          minheap->arr[0] = cuoi;
145
146
          // Cap nhat vi tri
147
          minheap->vitri[root->dinh] = minheap->kich thuoc - 1;
148
          minheap->vitri[cuoi->dinh] = 0;
149
150
151
          minheap->kich thuoc--;
          shiftDown(minheap, 0);
152
          return root;
153
154
```

- Kiểm tra heap rỗng, trả về NULL nếu rỗng.
- Lấy node nhỏ nhất ở vị trí 0.
- Thay node gốc bằng node cuối cùng trong heap.
- Cập nhật vị trí 2 node trong mảng vitri.
- Giảm kích thước heap đi 1.
- Gọi shiftDown để duy trì cấu trúc Min Heap.
- Trả về node nhỏ nhất vừa lấy ra.

13. lấy ra node có khoảng cách nhỏ nhất trong Min Heap và loại bỏ node đó khỏi heap.

```
// Lay node co khoang cach nho nhat va loại bo no khoi Heap
137
      node_min_heap *extractMin(min_heap *minheap) {
138
          // Neu danh sach rong thi dung ham
139
          if (isEmpty(minheap))
140
              return NULL;
141
142
          node min heap *root = minheap->arr[0];
143
          node_min_heap *cuoi = minheap->arr[minheap->kich_thuoc - 1];
144
          minheap->arr[0] = cuoi;
145
146
          // Cap nhat vi tri
147
          minheap->vitri[root->dinh] = minheap->kich thuoc - 1;
148
          minheap->vitri[cuoi->dinh] = 0;
149
150
151
          minheap->kich thuoc--;
          shiftDown(minheap, 0);
152
          return root;
153
154
```

- Kiểm tra heap rỗng, trả về NULL nếu rỗng.
- Lấy node nhỏ nhất ở vị trí 0.
- Thay node gốc bằng node cuối cùng trong heap.
- Cập nhật vị trí 2 node trong mảng vitri.
- Giảm kích thước heap đi 1.
- Gọi shiftDown để duy trì cấu trúc Min Heap.
- Trả về node nhỏ nhất vừa lấy ra.

14. Giảm giá trị khoảng cách và duy trì tính chất Min Heap bằng cách shift-up

```
// Giảm giá trị khoảng cách của một đỉnh và shift-up để duy trì tính chất min heap
156
      void decreaseKey(min heap *minheap, int dinh, int khoang cach) {
157
          int i = minheap->vitri[dinh];
158
          minheap->arr[i]->khoang cach = khoang cach;
159
160
          while (i && minheap->arr[i]->khoang cach < minheap->arr[(i - 1) / 2]->khoang cach)
161
              // Cap nhat vi tri
162
              minheap->vitri[minheap->arr[i]->dinh] = (i - 1) / 2;
163
              minheap->vitri[minheap->arr[(i - 1) / 2]->dinh] = i;
164
165
              // Hoan doi
166
              swapNode(&minheap->arr[i], &minheap->arr[(i - 1) / 2]);
167
              i = (i - 1) / 2;
168
169
170
```

- Cập nhật khoảng cách mới cho đỉnh trong Min Heap
- So sánh với đỉnh cha để giữ tính chất Min Heap
- Nếu nhỏ hơn đỉnh cha, hoán đổi v trí với đỉnh cha
- Tiếp tục lặp lại đến khi đỉnh không còn nhỏ hơn cha hoặc lên đến gốc heap

15. Kiểm tra xem một đỉnh (node) có đang nằm trong Min Heap hay không.

```
// Kiem tra dinh con trong Min Heap khong
int isInMinHeap(min_heap *minheap, int dinh) {
   return minheap->vitri[dinh] < minheap->kich_thuoc;
}
```

- Mỗi đỉnh có chỉ số vị trí lưu trong vitri[dinh].
- So sánh chỉ số đó với kich_thuọc (số phần tử hiện tại của heap).
- Nếu vitri[dinh] < kich_thuoc → đỉnh còn trong heap

16. Hàm giải phóng bộ nhớ của MinHeap

```
// Hàm giải phóng bộ nhớ của MinHeap
178 ∨ void giaiPhongMinHeap(min heap* minHeap) {
          if (minHeap == NULL) return;
179
180
          for (int i = 0; i < minHeap->kich thuoc; i++)
181 V
              if (minHeap->arr[i] != NULL) {
182 🗸
                  free(minHeap->arr[i]);
183
184
185
186
          free(minHeap->arr);
          free(minHeap->vitri);
187
          free(minHeap);
188
189
```

- Kiểm tra minHeap có tồn tại không.
- Duyệt qua từng phần tử trong minHeap->arr:
- -> Nếu phần tử khác NULL → dùng free() để giải phóng.
 - Giải phóng mảng arr chứa các node.
 - Giải phóng mảng vitri lưu vị trí đỉnh.
 - Cuối cùng giải phóng chính struct minHeap.

17. Thuật toán Dijkstra tìm đường đi ngắn nhất

a. Khởi tạo Min Heap và các mảng

```
void dijkstra(Dothi* doThi, int dinhNguon, int khoangCach[], int parent[]) {
   int soDinh = doThi->so_dinh;
   min_heap* minHeap = taoMinHeap(soDinh);
}
```

- Lấy số lượng đỉnh của đồ thị.
- Tạo Min Heap có kích thước tương ứng với số đỉnh.

- 17. Thuật toán Dijkstra tìm đường đi ngắn nhất
- b. Gán giá trị khởi đầu cho khoangCach và parent

```
for (int v = 0; v < soDinh; v++) {
    khoangCach[v] = INT_MAX;
    parent[v] = -1;
    minHeap->arr[v] = taoNodeMinHeap(v, khoangCach[v]);
    minHeap->vitri[v] = v;
}
```

- Gán khoảng cách từ đỉnh nguồn đến tất cả các đỉnh khác là vô cùng (INT_MAX).
- parent[v] = -1: chưa có cha, dùng để truy vết đường đi sau này.
- Tạo node Min Heap tương ứng và lưu vào arr[] và vitri[] (bảng vị trí trong heap)

- 17. Thuật toán Dijkstra tìm đường đi ngắn nhất
 - c. Gán khoảng cách đỉnh nguồn = 0 và cập nhật Min Heap

```
khoangCach[dinhNguon] = 0;
decreaseKey(minHeap, dinhNguon, khoangCach[dinhNguon]);
minHeap->kich_thuoc = soDinh;
```

- Vì đỉnh nguồn là điểm xuất phát nên khoangCach = 0.
- Gọi decreaseKey để đẩy đỉnh nguồn lên đầu heap (vì nhỏ nhất).
- Đặt kích thước heap bằng số đỉnh.

- 17. Thuật toán Dijkstra tìm đường đi ngắn nhất
 - d. Vòng lặp chính của thuật toán Dijkstra

```
while (!isEmpty(minHeap)) {
    node_min_heap* nodeMin = extractMin(minHeap);
    int u = nodeMin->dinh;
    free(nodeMin); // Giải phóng node sau khi lấy ra khỏi heap
```

- Mỗi lần lặp, lấy ra đỉnh có khoảng cách nhỏ nhất từ heap.
- u là đỉnh đang xét.
- Giải phóng node đã lấy ra để tránh rò rỉ bộ nhớ.

- 17. Thuật toán Dijkstra tìm đường đi ngắn nhất
 - e. Duyệt tất cả các đỉnh kề u

```
node* ke = doThi->danh_sach_ke[u];
while (ke != NULL) {
  int v = ke->dinh;
```

• Duyệt danh sách kề của u, lấy từng đỉnh v được nối với u

17. Thuật toán Dijkstra tìm đường đi ngắn nhất

f. Kiểm tra và cập nhật đường đi ngắn hơn

```
if (isInMinHeap(minHeap, v) && khoangCach[u] != INT_MAX &&
    ke->trong_so + khoangCach[u] < khoangCach[v]) {
    khoangCach[v] = khoangCach[u] + ke->trong_so;
    parent[v] = u; // Cập nhật đỉnh cha của v là u
    decreaseKey(minHeap, v, khoangCach[v]);
}
ke = ke->next;
```

-> Đảm bảo luôn tìm được đường đi ngắn nhất từ đỉnh nguồn đến mọi đỉnh khác

- Kiểm tra điều kiện:
- + Đỉnh v chưa được xử lý (vẫn trong Min Heap).
- + Có đường đi tới u (khoangCach[u] khác INT_MAX).
- + Đường đi từ nguồn \rightarrow u \rightarrow v ngắn hơn đường hiện tại đến v.
 - Nếu thoả mãn:
 - + Cập nhật khoảng cách mới đến v.
- + Lưu u là cha của v để truy vết đường đi.
- + Gọi decreaseKey để điều chỉnh vị trí v trong Min Heap (vì khoảng cách đã nhỏ hơn).

18. Hàm in đường đi

```
// Hàm in đường đi (đệ quy)
228
      void inDuongDi(int parent[], int j, char* tenToaNha[]) {
229
          if (parent[j] == -1) {
230
              printf("%s", tenToaNha[j]);
231
232
              return;
233
          inDuongDi(parent, parent[j], tenToaNha);
234
          printf(" -> %s", tenToaNha[j]);
235
236
```

- parent[]: lưu đỉnh cha trên đường đi.
- j:đỉnh cần in.
- Nếu parent[j] == -1: in tên đỉnh j (điểm bắt đầu).
- Ngược lại, đệ quy in đường đi đến parent[j].
- Rồi in "-> "và tên đỉnh j.
- Kết quả: in đường đi từ đầu đến đích.

19. Hàm giải phóng bộ nhớ

```
-----//
238
      // Hàm giải phóng bộ nhớ của đồ thị
239
      void giaiPhongDoThi(Dothi* doThi) {
240
         if (doThi == NULL) return;
241
242
         for (int i = 0; i < doThi -> so dinh; <math>i++) {
243
             node* hienTai = doThi->danh_sach_ke[i];
244
             while (hienTai != NULL) {
245
                 node* temp = hienTai;
246
                hienTai = hienTai->next;
247
                 free(temp);
248
249
250
         free(doThi->danh sach ke);
251
         free(doThi);
252
253
```

- -Kiểm tra đồ thị null: Nếu doThi == NULL thì thoát ra luôn.
- -Duyệt từng đỉnh:
 - Với mỗi đỉnh, duyệt qua danh sách liên kết các đỉnh kề.
 - Giải phóng từng node trong danh sách.
- -Giải phóng mảng danh sách kề: Sau khi đã giải phóng các node riêng lẻ.
- -Giải phóng struct đồ thị: Cuối cùng, giải phóng bản thân doThi.

20. Thông tin khoảng cách giữa các tòa

```
//----- Thong tin khoang cach giua cac toa-----//
      You, 3 days ago | 1 author (You)
     typedef struct {
          const char *toa1;
          const char *toa2;
          int khoang cach; // mét
259
      } Canh;
261
      Canh ds canh[] = {
262
          {"D3", "D3-5", 20},
          {"D3-5", "B1", 100},
          {"B1", "TC", 200},
          {"D3", "D7", 100},
          {"D3", "ThuVien", 40},
          {"ThuVien", "D7", 20},
      int so canh = sizeof(ds canh) / sizeof(Canh);
271
      int lay khoang cach(const char *nguon, const char *dich) {
272
          for (int i = 0; i < so canh; i++) {
273
274
              if ((strcmp(ds canh[i].toa1, nguon) == 0 && strcmp(ds canh[i].toa2, dich) == 0) ||
                  (strcmp(ds canh[i].toa2, nguon) == 0 && strcmp(ds canh[i].toa1, dich) == 0)) {
275
                  return ds canh[i].khoang cach;
276
277
278
          return -1; // Khong tim thay
279
```

- + Struct Canh lưu thông tin mỗi cạnh: 2 đỉnh (toa1, toa2) và khoảng cách giữa chúng (khoang_cach).
- + Mảng ds_canh[] chứa các cạnh đã định nghĩa sẵn.
- + Hàm lay_khoang_cach nhận 2 tên đỉnh (nguon, dịch), tìm trong mảng cạnh xem có cạnh nào nối 2 đỉnh này (theo cả 2 chiều vì đồ thị vô hướng).
- + Nếu tìm thấy, trả về khoảng cách; nếu không trả về -1.

21. Thêm hàm để không lỗi khi gọi

```
// Thêm hàm timIndex để không lỗi khi gọi

// Thêm hàm timIndex(char* tenToaNha[], int soDinh, const char* toa) {

for (int i = 0; i < soDinh; i++) {

for (int i = 0; i < soDinh; i++) {

for (strcmp(tenToaNha[i], toa) == 0) {

return i;

// Preturn i;

// Preturn i;

// Khong tim thay

// Preturn i i in thay

// Preturn in th
```

- + Nhận vào:
 - Mảng chuỗi tenToaNha[] chứa tên các tòa nhà.
 - Số lượng tòa nhà soDinh.
 - Chuỗi toa là tên tòa nhà cần tìm.

- + Duyệt từ đầu đến cuối mảng:
 - So sánh từng phần tử với toa bằng strcmp.
 - Nếu bằng, trả về vị trí (index) của phần tử đó.
- + Nếu không tìm thấy, trả về -1.

22. Hàm main

a. Phần Khởi tạo ban đầu

```
292
      int main() {
          char *tenToaNha[] = {
293
               "D3", "D3-5", "D7", "B1", "TC", "ThuVien"
294
          };
295
          int soDinh = sizeof(tenToaNha) / sizeof(tenToaNha[0]);
296
297
          Dothi *doThi = createDothi(soDinh);
298
          char nguon[20], dich[20];
299
          int lc1;
300
```

Tạo mảng tên tòa nhà để người dùng nhập nguồn và đích.

- Tính số đỉnh của đồ thị.
- Tạo đồ thị rỗng.
- Chuẩn bị biến nhập liệu.

22. Hàm main

b. Vòng lặp Menu chính

```
while (1) {
    printf("---- Duong di ngan nhat -----\n");
    printf("1. Nhap vi tri cac toa\n");
    printf("0. Ket thuc chuong trinh\n");
    printf("Chon: ");
    scanf("%d", &lc1);
```

- -Lặp liên tục cho đến khi người dùng chọn thoát (0).
- Hiển thị menu chính để người dùng nhập lựa chọn.

22. Hàm main

c. Xử lý lựa chọn số 1

```
if (lc1 == 1) {
    // Thêm các cạnh vào đồ thị
    for (int i = 0; i < so_canh; i++) {
        int u = timIndex(tenToaNha, soDinh, ds_canh[i].toa1);
        int v = timIndex(tenToaNha, soDinh, ds_canh[i].toa2);
        int trong_so = ds_canh[i].khoang_cach;

        if (u != -1 && v != -1) {
            them_canh(doThi, u, v, trong_so);
        }
    }
}</pre>
```

Ý chính:

- -Duyệt qua danh sách cạnh (bạn cần mô tả rõ ở slide: ds_canh[] chứa tên tòa nhà và khoảng cách).
- Chuyển tên tòa nhà thành chỉ số.
- Thêm cạnh vào đồ thị.

22. Hàm main

d. Nhập nguồn và địch, Kiểm tra hợp lệ

```
int dinhNguon = timIndex(tenToaNha, soDinh, nguon);
int dinhDich = timIndex(tenToaNha, soDinh, dich);

if (dinhNguon == -1 || dinhDich == -1) {
    printf("Khong tim thay dinh nguon hoac dinh dich!\n");
    giaiPhongDoThi(doThi);
    return 1;
}
```

Nếu nguồn hoặc đích không tồn tại, báo lỗi và kết thúc chương trình.

22. Hàm main

d. Nhập nguồn và địch, Kiểm tra hợp lệ

```
int dinhNguon = timIndex(tenToaNha, soDinh, nguon);
int dinhDich = timIndex(tenToaNha, soDinh, dich);

if (dinhNguon == -1 || dinhDich == -1) {
    printf("Khong tim thay dinh nguon hoac dinh dich!\n");
    giaiPhongDoThi(doThi);
    return 1;
}
```

Nếu nguồn hoặc đích không tồn tại, báo lỗi và kết thúc chương trình.

22. Hàm main

e. Nhập khoảng cách và gọi thuật toán Dijkstra

```
int *khoangCach = (int *)malloc(soDinh * sizeof(int));
int *parent = (int *)malloc(soDinh * sizeof(int));

dijkstra(doThi, dinhNguon, khoangCach, parent);
```

-Cấp phát mảng lưu khoảng cách và mảng lưu cha.

-Gọi thuật toán Dijkstra để tìm đường đi ngắn nhất.

22. Hàm main

f. In kết quả

```
if (khoangCach[dinhDich] == INT_MAX) {
   printf("Khong co duong di tu %s den %s\n", nguon, dich);
} else {
   printf("Duong di ngan nhat tu %s den %s la: ", nguon, dich);
   inDuongDi(parent, dinhDich, tenToaNha);
   printf("\nTong khoang cach: %d met\n", khoangCach[dinhDich]);
```

-Nếu không có đường đi, thông báo không tìm được.

-Nếu có đường đi, in ra đường đi và tổng khoảng cách.

22. Hàm main

g. Goi script Python

```
// Nếu 2 tòa nhà nằm trong danh sách tenToaNha thì gọi Python
int canRunPython = 0;
for (int i = 0; i < soDinh; i++) {
    if (strcmp(nguon, tenToaNha[i]) == 0 || strcmp(dich, tenToaNha[i]) == 0) {
        canRunPython = 1;
        break;
    }
}
if (canRunPython) {
    char command[200];
    sprintf(command, "python picture.py %s %s", nguon, dich);
    system(command);
}</pre>
```

Nếu nguồn hoặc đích nằm trong danh sách tòa nhà, gọi script Python để xử lý hình ảnh