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

Кафедра математического обеспечения и применения ЭВМ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №2 по дисциплине «Построение и анализ алгоритмов»

Тема: Жадный алгоритм и А*

Студент гр. 8382	 Щеглов А.С.
Преподаватель	 Фирсов М.А.

Санкт-Петербург

2020

Цель работы.

Написать программу для поиска наименьшего пути в графе между двумя заданными вершинами, используя жадный алгоритм и A*.

Задание.

Разработайте программу, которая решает задачу построения кратчайшего пути в ориентированном графе методом А*. Каждая вершина в графе имеет буквенное обозначение ("a", "b", "c"...), каждое ребро имеет неотрицательный вес. В качестве эвристической функции следует взять близость символов, обозначающих вершины графа, в таблице ASCII.

Входные данные:

Начальная и конечная вершины, ребра с их весами

Выходные данные:

Минимальный путь из начальной вершины в конечную, написанный слитно

Пример входных данных

a e a b 3.0 b c 1.0 c d 1.0 a d 5.0 d e 1.0

Соответствующие выходные данные

ade

Вариант дополнительного задания.

Вар. 2. В А* эвристическая функция для каждой вершины задаётся неотрицательным числом во входных данных.

Описание алгоритма

Жадный алгоритм:

На каждом шаге выбирается последняя посещенная вершина, выбирается

соседняя не посещённая вершина с минимальным весом ребра. Процесс повторяется до тех пор, пока не будет обработана конечная вершина или вершины закончатся. Такой алгоритм не гарантирует нахождение оптимального решения при его существовании.

Алгоритм А*:

Данный алгоритм во многом схож с алгоритмом Дейкстры. На каждом шаге проверяем, меньше ли расстояние до соседа через текущую вершину, и обновляем наименьший путь до соседней вершины. Текущая вершина на каждой итерации должна иметь минимальную дистанцию от начальной вершины, т.е. должна поддерживаться очередь с приоритетами с возможностью извлечения минимума. Отличие алгоритма А* от алгоритма Дейкстры заключается в том, что к приоритету вершины прибавляется значение некоторой эвристической функции от этой вершины до целевой. Эвристическая функция должна быть монотонна и допустима, иначе алгоритм А* будет асимптотически хуже алгоритма Дейкстры. Правильно подобранная эвристическая функция в ряде прикладных задач позволяет значительно ускорить поиск пути, уменьшив фронт вершин поиска. Алгоритм А* гарантирует нахождение оптимального решения, если оно существует, при условии, что эвристическая функция допустима, монотонна и определена в тех же единицах измерений, что и веса ребер. А* отличается от жадного алгоритма тем, что учитывает уже построенный путь и некоторую топологическую оценку нахождения целевой вершины.

Эвристическая функция f(x)=g(x)+h(x)

Функция h(x) должна быть допустимой эвристической оценкой, то есть не должна переоценивать расстояния к целевой вершине.

$$|h(x)-h^*(x)| \le O(\log(h^*(x)))|$$

Где $h^*(x)$ – оптимальная эвристика

Если выполняется, то эвристика хорошая, в обратном случае плохая

Особенности реализации алгоритма.

Для реализации жадного алгоритма ребра записываются в вектор и в цикле, пока не программа не придет в конечную вершину ищем наименьшее ребро, исключая из списка уже пройденные.

Для реализации алгоритма A^* создана структура, описывающая каждую вершину. Открытый и закрытый список вершин выражен через вектор структур, описывающий точки. Программа идет, постепенно заполняя вектор закрытых вершин, пока не дойдет до последней точки, опираясь на функцию f(v)=g(v)+h(v) выбирает следующую вершину, по наименьшему значению f(v)=g(v)+h(v) выбирает следующую вершину) путь.

Описание функций и методов.

- void foo()— функция, непосредственно алгоритм А*, начинает со начальной вершины, создает закрытый и открытый список и составляет путь, по которому в дальнейшем будет построен вектор минимального пути.
- struct Node структура описывающая вершину.
 Имеет имя с, вес g, эвристическое приближение h, указатель на предыдущую вершину *prev , а также вектор ребер исходящих из этой вершины neig и функцию f(), считающую сумму g и h.

Тестирование.

Для **А***:

```
5
a e
a 4
b 3
c 2
d 1
e 0
a b 3
b c 1
c d 5
d e 1
and
ade
```



Для Жадного алгоритма:

```
a e
a b 3
a c 1
c d 1
a d 5
d e 1
and
acde
```



Тестирование с промежуточными данными

```
5
a e
a 4
b 3
c 2
d 1
e 0
b 3
b c 1
c d 1
a d 5
d e 1
qwe
4 = f() of a
6 = f() of ab
ade
```

Сложность алгоритма

Для жадного алгоритма имеем по времени выполнения: сортировка ребер |E|log|E|, просмотр каждой вершины и каждого ребра |V|+|E|. Итого $O(|V|+|E|\log|E|)$. По памяти O(|V|+|E|).

Для алгоритма A^* оценка по памяти O(|V|+|E|). Оценка по времени зависит от эвристической функции и используемой структуры для хранения очереди, списка посещенных вершин и т.п. Получается $O(|E|\log|E|)$.

Выводы.

В результате выполнения работы была разработана программа для нахождения минимального пути во взвешенном графе с помощью алгоритма A* и жадного алгоритма. Была проанализирована асимптотика данных алгоритмов, а также их корректность.

приложение а. исходный код.

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <algorithm>
#include <string>
#include <fstream>
#include <map>
#include <set>
using std::vector;
using std::cout;
using std::cin;
using std::endl;
using std::ifstream;
using std::map;
using std::set;
struct A {
  char one;
  char two;
  double three;
  A(char a, char b, double c) {
    one = a;
    two = b;
    three = c;
  }
};
struct Node {
  static Node* beg;
  static Node* end;
  char name;
  double g;
  double h;
  Node* prev;
  vector<std::pair<Node*, double> > neig;
  Node(char c) {
    name = c;
    g = 999999; //
    prev = 0;
  }
  double f() {
    return g+h;
  }
};
Node* Node::beg;
Node* Node::end;
void foo() {
  vector<Node*> q;//Вектор открытых вершин
  vector<Node*> u;//Вектор закрытых вершин
  q.push_back(Node::beg);
```

```
Node::beg->g = 0;
           while (q.size() != 0)
          {
             int ind = 0;
             for (int i = 1; i < q.size(); i++)//Поиск вершины с наименьшим значением f()
               if (q[i]->f() < q[ind]->f())
                  ind = i;
             Node* curr = q[ind];
             if (curr == Node::end)
               return;
             q.erase(q.begin() + ind);
             u.push_back(curr);//Добавление в вектор закрытых вершин выбранной вершины с наименьшим
значением f()
             for (int i = 0; i < curr->neig.size(); i++) {//Обновляем веса для вершин
                double score = curr->g + curr->neig[i].second;
               Node* v = curr->neig[i].first;
               int j = 0;
               for (;j < u.size(); j++)
                  if (u[j] == v)
                    break;
               if (j < u.size() \&\& score >= v->g)
                  continue;
               v->prev = curr;
               v->g = score;
               j = 0;
               for (; j < q.size(); j++)
                  if (q[j] == v)
                    break;
               if (j \ge q.size())
                  q.push_back(v);
             }
                vector<Node*> vec;
           Node* node = curr;
           cout<<curr->f()<<" = f() of ";
               while(node != 0) {
             vec.push_back(node);
             node = node->prev;
           for (int i = vec.size() - 1; i >= 0; i--)
             cout << vec[i]->name;
             cout<<endl;
           }
        }
         int main() {
           int n;
           char a, b;
           double c;
           map<char, Node*> nodes;//Аналог словаря где названию вершины соответствует вершина
           Node* beg;
           Node* end;
           cin >> n;
           cin >> a >> b;
           if (a == b) {
             cout << a;
```

```
return 0;
  }
  beg = new Node(a);//Начальная точка
  end = new Node(b);//Конечная точка
  nodes[a] = beg;
  nodes[b] = end;
  Node::beg = beg;
  Node::end = end;
//Ввод
  for (int i = 0; i < n; i++) {
    cin >> a >> c;
    if (nodes.find(a) == nodes.end()) {
      nodes[a] = new Node(a);
    }
    nodes[a]->h=c;
  }
  while(cin >> a >> b >> c) {
    if (nodes.find(a) == nodes.end()) {
      nodes[a] = new Node(a);
    if (nodes.find(b) == nodes.end()) {
      nodes[b] = new Node(b);
    }
    nodes[a]->neig.push_back(std::pair<Node*, double>(nodes[b], c));
  }
  foo();
  vector<Node*> vec;
  Node* node = Node::end;
  while(node != 0) {
    vec.push_back(node);
    node = node->prev;
  }
  for (int i = vec.size() - 1; i >= 0; i--)
    cout << vec[i]->name;
}
```