Министерство цифрового развития, связи и массовых коммуникаций Российской Федерации

государственное бюджетное образовательное учреждение высшего профессионального образования ордена Трудового Красного Знамени "Московский технический университет связи и информатики"

Лабораторная работа №3 по дисциплине "Структуры и алгоритмы обработки данных"

> Выполнил студент Группы БВТ1902 Ахмедов Х.М.

Оглавление

Задание на лабораторную работу	3
Листинг программы	4
Вывол	21
	Задание на лабораторную работу Листинг программы Вывод

1. Задание на лабораторную работу **Задание 1**

Реализовать методы поиска подстроки в строке. Добавить возможность ввода строки и подстроки с клавиатуры. Предусмотреть возможность существования пробела. Реализовать возможность выбора опции чувствительности или нечувствительности к регистру. Оценить время работы каждого алгоритма поиска и сравнить его со временем работы стандартной функции поиска, используемой в выбранном языке программирования.

Алгоритмы:

- 1. Кнута-Морриса-Пратта
- 2. Упрощенный Бойера-Мура

Задание 2 «Пятнашки»

Игра в 15, пятнашки, такен — популярная головоломка, придуманная в 1878 году Ноем Чепмэном. Она представляет собой набор одинаковых квадратных костяшек с нанесёнными числами, заключённых в квадратную коробку. Длина стороны коробки в четыре раза больше длины стороны костяшек для набора из 15 элементов, соответственно в коробке остаётся незаполненным одно квадратное поле. Цель игры — перемещая костяшки по коробке, добиться упорядочивания их по номерам, желательно сделав как можно меньше перемещений.

15	2	1	12
8	5	6	11
4	9	10	7
3	14	13	

1	2	3	4
5	6	7	8
9	10	11	12
13	15	14	

1	2	3	4
5	6	7	8
9	10	11	12
13	14	15	

На рисунках выше изображены различные позиции элементов в задаче:

- Левый рисунок одна из возможных начальных позиций элементов.
- 2. Средний рисунок одна из «нерешаемых» позиций.
- 3. Правый рисунок позиция, где все элементы расставлены в правильном порядке.

Задача: написать программу, определяющую, является ли данное расположение «решаемым», то есть можно ли из него за конечное число шагов перейти к правильному. Если это возможно, то необходимо найти хотя бы одно решение - последовательность движений, после которой числа будут расположены в правильном порядке.

Входные данные: массив чисел, представляющий собой расстановку в порядке «слева направо, сверху вниз». Число 0 обозначает пустое поле. Например, массив [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11, 12, 13, 14, 15, 0] представляет собой «решенную» позицию элементов.

Выходные данные: если решения нет, то функция должна вернуть пустой массив []. Если решение есть, то необходимо представить решение — для каждого шага записывается номер передвигаемого на данном шаге элемента.

Например, для начального расположения элементов [1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 13, 9, 11, 12, 10, 14, 15, 0] одним из возможных решений будет [15, 14, 10, 13, 9, 10, 14, 15] (последовательность шагов здесь: двигаем 15, двигаем 14, двигаем 10, ..., двигаем 15).

2. Листинг программы

Алгоритм Кнута-Морриса-Пратта

```
private int posMatch(String text, String pat)
public static void main(String[] args) throws IOException
```

Алгоритм Бойера-Мура

```
package ThirdLab;
import java.io.BufferedReader;
import java.io.IOException;
```

```
import java.io.InputStreamReader;
   public void findPattern(String t, String p)
```

```
private static int suffixLength(char[] pattern, int p)
    Scanner scanner = new Scanner(System.in);
```

Пятнашки

```
package ThirdLab.Algorithm_Astar;

import java.util.Collection;
import java.util.LinkedList;
import java.util.List;

/**

* Реализует алгоритм поиска решения A*.

*/
public class Astar<TState extends State, TRules extends Rules<TState>>> {

/**

* Применяет алгоритм A* для поиска крадчайшего пути до терминального

* состоянияот указанного.
```

```
@param startState - начальное состояние.
 * @return последовательность состояний от заданного до терминального.
   LinkedList<TState> open = new LinkedList<TState>();
        TState x = getStateWithMinF(open);
            if (!open.contains(neighbor)) {
               open.add(neighbor);
public int getClosedStatesCount() {
 * @param rules правила, в соответствии с которыми будет производиться
```

```
* Врагат орен список открытых вершин.

* Втестит вершину с наименьшим весом.

*/

private TState getStateWithMinF(Collection<TState> open) {
    TState res = null;
    int min = Integer.MAX_VALUE;
    for (TState state : open) {
        if (state.getF() < min) {
            min = state.getF();
            res = state;
        }
    }
    return res;
}

/**

* Составляет последовательность состояний пройденных от начального
    * состояния до конечного.

* Врагат terminate найденное конечное состояние.

* Врагат terminate найденное конечное состояния от начального
    * состояния до конечного.

*/

private Collection<State> completeSolution(TState terminate) {
    LinkedListState> path = new LinkedList<State>();
    State c = terminate;
    while (c!= null) {
        path.addFirst(c);
        c = c.getParent();
    }
    return path;
}

private TRules rules;
private int closedStates = 0;
```

```
package ThirdLab.Algorithm_Astar;

import java.util.List;

/**

* Определяет специфичные для задачи правила ее решения.

*

* Gauthor: dok

*/

public interface Rules<TState extends State> {

/**

* Возвращает список состояний, в которые может быть осуществлен переход
из

* указанного состояния.

*

* Фрагат сигеntState

* текущее состояние, для которого раскрываются соседние.

* Фreturn список состояний, в которые может быть осуществлен переход из

* указанного состояния.

* Дизt<TState> getNeighbors(TState currentState);

/**

* Возвращает растояние между указанными состояниями.

* Возвращает растояние между указанными состояниями.

* Возвращает растояние между указанными состояниями.

* Возвращает растояние между указанными состояниями.
```

```
* Срагат а

* первое состояние.

* Срагат b

* второе состояние.

* Сретиги растояние между указанными состояниями.

*/
int getDistance(TState a, TState b);

/**

* Вычисляет эвристическую оценку расстояния от указанного состояния до

* конечного.

* Срагат state

* текущее состояние.

* Сретиги значение оценки расстояния от указанного состояния до

конечного.

*/
int getH(TState state);

/**

* Проверяет состояние, не является ли оно конечным.

* Срагат state

* состояние.

* Состояние.

* Срагат state

* состояние.

* Состояние.

* Остояние.

* Остояние.

* Остояние.

* Остояние.

* Остояние конечное.

*/
boolean isTerminate(TState state);

}
```

```
package ThirdLab.Algorithm_Astar;

/**

* Представляет вершину графа решений.

*/

public abstract class State {

/**

* Возвращает вес состояния как сумму расстояния (от начального состояния и до текущего) и эвристической оценки (предполагаемого расстояния от и текущего состояния до терминального).

*/

public int getF() {

    return g + h;
}

/**

* Возвращает расстояние от начального состояния до текущего.

*/

public int getG() {

    return g;
}

/**

* Устанавливает значение оценки расстояния от начального состояния до

* текущего.

*/

public void setG(int g) {

    this.g = g;
}

/**

* Возвращает эвристическую оценку расстояния от текущего состояния до

* терминального.
```

```
*/
public int getH() {
    return h;
}

/**
    * Устанавливает значение эвристической оценки расстояния от текущего

состояния до конечного.
    */
public void setH(int h) {
        this.h = h;
}

/**
    * Возвращает предшествующее состояние.
    */
public State getParent() {
    return parent;
}

public void setParent(State parent) {
    this.parent = parent;
}

public State(State parent) {
    this.parent = parent;
}

private int g;
private int g;
private state parent;
}
```

```
startState.setField(startField);
   Astar<FifteenState, FifteenRules> astar = new Astar<FifteenState,
* @throws IOException
       if (line.isEmpty()) {
      buf.append(line + "\n");
```

```
private static byte[] generateStartState(FifteenRules rules, int
           startState = state;
    return startState;
 * @param sideSize
 * @param size
private static byte[] getTerminalState(int sideSize, int size) {
```

```
showHelp();
private static void showHelp() throws IOException {
    BufferedReader reader = new BufferedReader(strm);
```

```
package ThirdLab.Fifteen;
import ThirdLab.Algorithm_Astar.Rules;
import ThirdLab.Algorithm_Astar.State;
```

```
import java.util.ArrayList;
   public List<FifteenState> getNeighbors(FifteenState currentState) {
       ArrayList<FifteenState> res = new ArrayList<FifteenState>();
           if (field == null) {
    * @param a
    * @param b
   public int getDistance(FifteenState a, FifteenState b) {
   public int getH(FifteenState state) {
```

```
public boolean isTerminate(FifteenState state) {
public byte[] getTerminateState() {
public int[] getActions() {
 * @param field
 * @param action
```

```
* @param terminateState
```

```
}

/**

* @param fieldSize размер поля (количество клеток на одной

стороне).

* @param terminateState конечное сотояние.

*/

public FifteenRules2(int fieldSize, byte[] terminateState) {

super(fieldSize, terminateState);

}

}
```

```
public class FifteenState extends State {
    * @param field
href="https://ru.wikipedia.org/wiki/%D0%98%D0%B3%D1%80%D0%B0 %D0%B2 15">Wikip
   public static boolean checkState(byte[] field) {
           if (field[i] == 0) {
               e = i / sideSize + 1;
```

```
public byte[] getField() {
public void setField(byte[] field) {
public String toString() {
            sbf.append(field[j + i * sideSize]);
            sbf.append("\t");
        sbf.append("\n");
public boolean equals(Object obj) {
 * @param parent
 * @param sideSize
```

```
private byte[] field;
private int sideSize;
private int hash;
}
```

3. Вывод

Мы реализовали метод генерации массива, а также алгоритмы указанных в условии сортировок.