Lab3 - Airline Report

2021201709 李俊霖

1. 已实现功能汇总。

注:功能1-8分别对应查询系统中的1-8功能编号。

1.1. 任意机场的遍历查询。

不考虑时序关系情况下,任意机场出发的遍历,包括深度优先遍历和广度优先遍历。

1.2. 给定中转次数的任意机场可连通性查询。

不考虑时序关系情况下,任意两个机场的可连通性查询,包括是否可以直飞、1次中转、2次中转等 等。

1.3. 机场航线数目查询。

考虑时序关系,直飞或1次中转情况下,任意两个机场的航线数目查询。

1.4. 机场间最短飞行时间查询。

考虑时序关系,包含转机停留时间,任意两个机场之间的最短飞行时间查询。

1.5. 特定要求下的航线查询。

考虑时序关系,给定起飞时段/降落时段/机型要求,任意两个机场中转次数不超过K的**尽可能多**的航线查询。

1.6. 特定要求下的最低费用航线查询。

考虑时序关系,给定起飞时段/降落时段/机型要求,任意两个机场之间最低费用及其对应的航线路径查询。

1.7. 有中转时间限制的航线查询。

考虑时序关系,给定中转时间上限(包括**单次中转时间上限**或**总中转时间上限**)且中转次数不超过k, 两机场间**尽可能多**的备选航线查询。

1.8. 有中转时间限制的最低费用航线查询。

考虑时序关系,给定中转时间上限(包括**单次中转时间上限**或**总中转时间上限**),任意两个机场之间最低费用及其对应的航线路径查询。

2. 具体实现方式与测试样例。

2.1. 任意机场的遍历查询。

- 实现方式: 建立用邻接表, 所有机场为邻接表的顶点, 所有机场间航线为边。
 - bfs:从一个机场开始,取队头节点出队开始扩展,将所有其可达的机场入队,直到队列为空,即得到所有机场的遍历搜索。
 - 。 dfs: 从一个机场开始,递归搜索下一个可达的机场,直到在该路径上的所有机场均被标记, 即得到该机场到所有机场的遍历搜索。

• 测试样例:

2.2. 给定中转次数的任意机场可连通性查询。

- **实现方式**: 建立二维邻接矩阵(二维数组),以0/1表示每个机场的连通性。使用深度优先搜索的算法,对步数加以限制(步数等于中转次数加1),可以搜索到任意点出发给定中转次数的可连通性01矩阵。
- 测试样例: 该矩阵规模较大, 在本实验报告中略去。

2.3. 机场航线数目查询。

• **实现方式**: 沿用上一问的二维邻接矩阵,在矩阵中以次数存储航线的条数,0即为不连通。对于0次中转,直接获取对应位置的航线值。对于一次中转,使用深度优先搜索的算法或者两个循环的枚举,对前后航班的时序加以限制(后一班航班的起飞时间大于前一班的降落时间),可以得到相应的航线条数。

• 测试样例1:

测试样例2:

2.4. 机场间最短飞行时间查询。

• 实现方式:

- 首先建图,将所有航班视为顶点建立邻接表,每个顶点可到达的边为该航班可以转接的后续 航班。
- 。使用dijkstra算法。将每趟航班的到达时间视为到起始点的距离,并压进优先队列进行优化。 当优先队列非空时,取出时间最小的点,遍历该航班的所有后续可达航班,如果该航班未访 问且到达时间比之前到达该航班的时间更短,则更新并入队。
- 。 找出起始机场可出发的所有航班,对每趟航班使用一次dijkstra算法;再找到目的机场可到达的航班的用时中最小的值。

• 测试样例1:

• 测试样例2:

2.5. 特定要求下的航线查询。

2.5.1. 起飞时段要求

• 实现方式:

- 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
- 。 不同的是:
 - 在搜索起始机场可出发的所有航班时,加入对航班起飞时间的限制。
 - 将每趟航班的**中转次数**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。
 - 中转次数大于k时不可入队。(剪枝)

• 测试样例:

2.5.2. 降落时段要求

• 实现方式:

- 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
- 。 不同的是:
 - 在搜索降落机场可到达的所有航班时,加入对航班降落时间的限制。
 - 将每趟航班的中转次数视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。
 - 中转次数大于k时不可入队。 (剪枝)

• 测试样例:

```
****** 欢迎使用本航班查询系统 *******
请输入查询模式:
请输入您的要求代码: (1为起飞时段要求,2为降落时段要求,3为机型要求
请输入两机场的ID、中转次数上限k:
56 34 3
请输入降落时段上限:
5/8/2017 22:00
请输入降落时段下限:
5/7/2017 23:00
航线: 450->1340->1447->1058
航线: 450->2215->1144
航线: 450->1150
航线: 450->1165
航线: 450->477->1584
航线: 451->1150
航线: 451->1165
航线: 474->1150
航线: 474->1165
航线: 491->425->401->1058
航线: 491->349->354->1150
航线: 491->349->354->1165
航线: 491->1994->1584
已为您查询到13条满足要求的航线...
***** 欢迎您再次使用本航班查询系统 ******
```

2.5.3. 机型要求

• 实现方式:

- 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
- 。 不同的是:

- 在搜索起始机场可出发的所有航班和降落机场可到达的所有航班时,加入对航班机型的 限制。
- 将每趟航班的**中转次数**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。
- dijkstra入队条件有机型限制。
- 中转次数大于k时不可入队。(剪枝)

• 测试样例:

2.6. 特定要求下的最低费用航线查询。

2.6.1. 起飞时段要求

- 实现方式:
 - 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
 - 。 不同的是:
 - 在搜索起始机场可出发的所有航班时,加入对航班起飞时间的限制。
 - 将每趟航班的**费用之和**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。

测试样例:

2.6.2. 降落时段要求

- 实现方式:
 - 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
 - 。不同的是:
 - 在搜索降落机场可到达的所有航班时,加入对航班降落时间的限制。

■ 将每趟航班的**费用之和**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。

• 测试样例:

2.6.3. 机型要求

• 实现方式:

- 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
- 。不同的是:
 - 在搜索起始机场可出发的所有航班和降落机场可到达的所有航班时,加入对航班机型的 限制。
 - 将每趟航班的**费用之和**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。
 - dijkstra入队条件有机型限制。
- 测试样例:

2.7. 有中转时间限制的航线查询。

2.7.1 单次中转时间上限

• 实现方式:

- 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
- 。不同的是:
 - 在搜索起始机场可出发的所有航班和降落机场可到达的所有航班时,加入对航班机型的限制。
 - 将每趟航班的**中转次数**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。

- dijkstra入队条件有机型限制;中转次数大于k时不可入队。
- 单次中转时间大于单次中转时间上限的后续航班不入队(剪枝)。
- 测试样例:

2.7.1 总中转时间上限

- 实现方式:
 - 。 开一个全局数组记录到该航班时的总中转时间,**总中转时间大于单次中转时间上限的后续航班不入队(剪枝)**。
 - 。 其余同2.7.1。
- 测试样例:

2.8. 有中转时间限制的最低费用航线查询。

2.8.1 单次中转时间上限

- 实现方式:
 - 。 建图方式和dijkstra算法同2.4。
 - 。 不同的是:
 - 将每趟航班的**费用之和**视为dijkstra算法中到起始点的距离,并用优先队列进行优化。
 - 单次中转时间大于单次中转时间上限的后续航班不入队 (剪枝)。
- 测试样例:

2.8.1 总中转时间上限

- 实现方式:
 - 开一个全局数组记录到该航班时的总中转时间,总中转时间大于单次中转时间上限的后续航班不入队(剪枝)。
 - 。 其余同2.8.1。
- 测试样例1:

• 测试样例2:

3. 复杂度分析

设n为图的顶点数,e为边数。

3.1 算法的复杂度

• 广度优先搜索:

- \circ 空间复杂度: 最坏情况下每个顶点都需入队, 空间复杂度为O(n) 。
- 。 时间复杂度:
 - 邻接表存储,对于每个顶点都需搜索一次,时间复杂度O(n),从一个顶点开始搜索时,开始搜索,访问未被访问过的节点。在最坏的情况下,每个顶点和每条边都至少访问1次,因为在搜索过程中,如果子节点被搜索过不会入队,时间复杂度为O(e),算法总的时间复度为O(n+e)。
 - 邻接矩阵存储,对于每个顶点的邻接点的搜索时间复杂度为O(n)。对于该节点所在的行有n个顶点,总时间复杂度为 $O(n^2)$ 。

• 深度优先搜索:

- \circ 空间复杂度:借助递归工作栈,最坏情况下每个顶点都需入栈,空间复杂度为O (n) 。
- 。 时间复杂度:
 - 邻接表存储,查找每一个顶点的邻接点时间复杂度O(n) ,访问每一条边时间复杂度 为O(e) ,算法总的时间复度为O(n+e) 。
 - 邻接矩阵存储,查找每一个顶点的邻接点时间复杂度O(n),对于邻接矩阵上每一个点都需要搜索,总时间复杂度为 $O(n^2)$ 。

• dijkstra算法:

- 。 基本思路:
 - 所有点分为两个集合S和T, S最开始只包括源点s。S集合表示已经计算出最短路径的点集合, T表示尚未计算出最短路径的点集合。
 - 每次从集合T中选出一个与集合S距离最短的点v,将点v加入集合S。通过点v对集合T中的点进行松弛操作,更新T中点的最短距离。不断重复此步骤2,直至T集合中无法找出与集合S相邻的点。
- 。 优先队列实现思路:
 - 初始化:初始化距离数组d,起点设为0,其他点设为无穷大;初始化优先队列Q:对所有顶点v,将 (d[v],v)压进Q中;初始化visited数组为空集。
 - 从Q中弹出距离最小的顶点u,加入visited,遍历u的所有未在visitedv中的邻居w,判断d[u]+l(u,w)< d[w]是否成立;如果成立,更新d[w]=d[u]+l(u,w),并将 (d[w],w) 压进优先队列Q,否则剪枝。
 - 回到3循环,直到优先队列Q为空。
- 。 时间复杂度: 外层循环O(n),内层循环 (遍历所有邻居)为O(v),更新邻居为O(log(n))。 总复杂度为O(nvlogn),即O(elogn))。

3.2 数据结构的空间复杂度

邻接表: O(n+e)
邻接矩阵: O(n²)

4. 总结与思考。

4.1 本系统的优点

- 作为一个用户友好型查询系统,与用户交互信息完整详尽,尽可能提高详细的查询结果和报错信息,使用户可以更便捷地进行查询使用。
- 在算力允许的情况下给出多种方案,供用户参考。如在功能5和7中,在满足用户时间、机型等要求的前提下,尽可能多地提供更优异边界的航线信息,供用户选择。
- 算法复杂度符合要求,在查询信息完整、输入合法的前提下,基本可以做到迅速查询到相应符合要求的航班信息。

4.2 本系统的缺点

- 工程性有待加强,由于开始工程设计的缺陷和开发者水平有限,实现过程中冗余代码较多。
- 算法时间空间复杂度不是最优, 若需要基于更大数据量的查询, 可能需要提升算法的效率。
- 可能出现的bug。

4.3 收获

- 这是作者目前为止独立完成的较为复杂的小项目之一,完整写完小项目之后,作者对工程项目的编排、代码的接口设计、代码的复用有了更深的认识和实践经验。
- 在设计代码布局和不断调错的过程中, 作者码力大大提高。
- 对图的构建, bfs、dfs、dijkstra算法有了更全面深入的认识,可以较好地应用这些算法解决基本的图论和搜索问题。

5. 参考资料。

- 基于优先队列的Dijkstra算法
- Dijkstra实现 (邻接表C++版)
- Dijkstra算法的两种写法和时间复杂度计算
- 《数据结构(c++语言版)》邓俊辉编著-清华大学出版社