

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

**ОТЧЕТ**  
**по лабораторной работе №2**  
**по дисциплине «ПОСТРОЕНИЕ и АНАЛИЗ АЛГОРИТМОВ»**  
**Тема: Максимальный поток**

Студентка гр. 0382

Кривенцова Л.С.

Преподаватель

Шевская Н.В.

Санкт-Петербург

2022

### **Цель работы.**

Изучить принцип работы алгоритмов на графах (алгоритм Форда-Фалкерсона). Применить знания на практике, решив поставленную задачу.

### **Основные теоретические положения.**

Алгоритм Форда — Фалкерсона решает задачу нахождения максимального потока в транспортной сети. Идея алгоритма заключается в следующем. Изначально величине потока присваивается значение 0:  $f(u,v)=0$  для всех  $u,v$ , принадлежащих  $V$ . Затем величина потока итеративно увеличивается посредством поиска увеличивающего пути (путь от источника  $s$  к стоку  $t$ , вдоль которого можно послать больший поток). Процесс повторяется, пока можно найти увеличивающий путь.

### **Задание.**

#### **Максимальный поток.**

Найти максимальный поток в сети, а также фактическую величину потока, протекающего через каждое ребро, используя алгоритм Форда-Фалкерсона.

Сеть (ориентированный взвешенный граф) представляется в виде триплета из имён вершин и целого неотрицательного числа - пропускной способности (веса).

Входные данные:

$N$  - количество ориентированных рёбер графа

$v_0$  - исток

$v_n$  - сток

$v_i \quad v_j \quad \omega_{ij}$  - ребро графа

$v_i \quad v_j \quad \omega_{ij}$  - ребро графа

...

Выходные данные:

$P_{max}$  - величина максимального потока

$v_i \quad v_j \quad \omega_{ij}$  - ребро графа с фактической величиной протекающего потока

$v_i \quad v_j \quad \omega_{ij}$  - ребро графа с фактической величиной протекающего потока

...

В ответе выходные рёбра отсортируйте в лексикографическом порядке по первой вершине, потом по второй (в ответе должны присутствовать все указанные входные рёбра, даже если поток в них равен 0).

Вар. 3. Поиск в глубину. Рекурсивная реализация.

### **Выполнение работы.**

Структура ребра

*struct edge{*

*char r1;* - вершина из которой идёт ребро.

*char r2;* - вершина, заканчивающая ребро.

*int weight;* - расстояние между вершинами.

*int real\_w;* - фактическая величина протекающего потока.

*bool direction;* - направление, по которому идёт путь.

*bool open\_forward;* - возможность пройти по ребру в его направлении.

*bool open\_back;* - возможность пройти по ребру в обратном направлении.

*};*

*vector<edge> current = {};* - массив текущего пути.

*vector<edge> graph= {};* - массив рёбер (граф).

*char start, finish;* - символы начала и конца пути.

*bool continiud = true;* - логическая переменная, означающая нужно ли продолжать рекурсивный обход графа.

*int result = 0;* - величина максимального потока.

*wt = 0;* - наименьшая пропускная способность в рассматриваемом пути.

Функция *mysort()* сортирует массив рёбер пузырьком в лексикографическом порядке по первой вершине, потом по второй.

Функция *Collision(char node)* проверяет, есть ли вершина, в которую собираемся пойти, в уже найденном пути. Если есть, возвращает *false*, иначе *true*. Принимает на вход такую вершину в виде символа.

Функция *minimum\_curr\_weight()* для поиска наименьшей пропускной способности в текущем пути. Не принимает ничего в качестве аргумента, возвращает такую величину (*wt*);

Функция *into\_index(char node)* принимает на вход в качестве аргумента символьное представление вершины, путь из которой нужно найти. Цель функции – поиск следующей вершины, в которую следует пойти. Приоритет отдаётся вершине, стоящей в алфавите पहले всех из вершин, имеющих связь с *node* (входят или выходят из неё). Проверяется, чтобы найденная вершина соответствовала требованиям: чтобы её вес был положительный, вершина ещё не была включена в данный путь, была открыта (возможность идти через неё). Если вершина, в которую следует пойти, не была найдена, функция возвращает значение -1. Иначе, возвращает индекс искомой вершины в графе.

*int recurs(char node)* – функция рекурсивного обхода графа в глубину. В функции происходит расчёт переменной *result*, а также высчитываются фактические величины протекающего потока через вершины.

В функции *main()* производится считывание данных и вместе с этим инициализируются поля структур рёбер графа, вызываются функции сортировки и функция, реализующая рекурсивно алгоритм Форда-Фалкерсона, затем полученные данные (величина максимального потока и рёбра графа с фактической величиной протекающего потока) выводятся на экран.

### **Задание по вариантам.**

Алгоритм реализован рекурсивным поиском в глубину.

### **Тестирование.**

Тестирование проводилось с помощью встроенной библиотеки *<cassert>*. Результат не отображён в таблицах, так как команда *assert* предназначена для отлова ошибок, и выводит результат на экран только в случае провала теста.

Были написаны 5 проверяющих функций.

Работа *assert*'а заключается в следующем: в тесте есть создаются новые исходные данные (в данном случае, задавая граф). И *assert*'у передаётся результат функции и предполагаемый (верный) результат. При несовпадении на экран выводится сообщение. Пример:

*Assertion failed: find('e') == 5, file*

*C:/Users/Serg/CLionProjects/untitled1/main.cpp, line 39*

Тест *TestMysort()* проверяет функцию *mysort()* следующим образом:

Задаются данные несортированного графа, вызывается функция *mysort()*, затем с помощью *assert* проверяется порядок элементов в графе.

Тест *TestMinimum\_curr\_weight()* проверяет нахождение минимального веса в текущем пути (*minimum\_curr\_weight()*): задаётся массив вершин *current*, и в *assert* передаётся равенство результата работы функции и истинный наименьший вес из *current*.

В функции *TestCollision()* задаётся массив вершин *current* (перед этим он очищается с помощью *.erase*, которому передаются адреса начала и конца массива) и *assert* сравнивает результат работы функции *Collision(char node)*, которая отвечает за проверку, не включён ли уже элемент в данный массив, и правильный ответ.

В тесте *TestInto()*, проверяемом нахождение следующей вершины (проходя в алфавитном порядке), перед тем как сравнить найденные индексы с верными ответами, аннулируются массивы графа и текущего пути, и граф задаётся новыми данными, в то время когда *current* остается пустым (*current = {}*).

Аналогично работает функция *TestRecurs()*, проверяющая основной алгоритм.

В конце каждого теста есть вывод строки – результата. Ведь если *assert* не вызвал ошибку, то программа выполняется дальше, и печатается строка, что определённый тест пройден.

Результат:

*Function mysort: Test OK*

*Function minimum\_curr\_weight: Test OK*

*Function Collision: Test OK*

*Function into\_index: Test OK*

*Process finished with exit code 0*

### **Выводы.**

В результате работы была написана программа, решающая поставленную задачу при использовании изученных теоретических материалов. Программа было протестирована, результаты тестов удовлетворительны.

## ПРИЛОЖЕНИЕ А

### ИСХОДНЫЙ КОД ПРОГРАММЫ

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <cassert>
using namespace std;

struct edge{
    char r1;
    char r2;
    int weight;
    int real_w;
    bool direction;
    bool open_forward;
    bool open_back;
};

vector<edge> current = {};
vector<edge> graph = {};
char start, finish;
bool continiud = true, sign = false;
int result = 0, wt = 0;

void mysort(){
    edge temp;
    for (int i = 0; i < graph.size() - 1; i++) {
        for (int j = 0; j < graph.size() - i - 1; j++) {
            if (int(graph[j].r1) > int(graph[j + 1].r1)) {
                temp = graph[j];
                graph[j] = graph[j + 1];
                graph[j + 1] = temp;
            }
            else if (int(graph[j].r1) == int(graph[j + 1].r1)){
                if (int(graph[j].r2) > int(graph[j + 1].r2)) {
                    temp = graph[j];
                    graph[j] = graph[j + 1];
                    graph[j + 1] = temp;
                }
            }
        }
    }
}

void TestMysort(){
    graph.erase(graph.begin(), graph.end());
    graph = {{'n', 'x'},
             {'n', 'g'},
             {'d', 'r'}};

    mysort();
    assert(graph[0].r1 == 'd' and graph[0].r2 == 'r');
    assert(graph[1].r1 == 'n' and graph[1].r2 == 'g');
```

```

    assert(graph[2].r2 == 'x');
    graph.push_back({'a','b'});
    graph.push_back({'y','x'});
    mysort();
    assert(graph[graph.size()-1].r1 == 'y' and graph[graph.size()-1].r2 == 'x');
    cout << endl << "Function mysort: Test OK" << endl;
}

int minimum_curr_weight(){
    int min;
    if (current[0].direction) min = current[0].weight;
    else min = current[0].real_w;
    for (int i = 1; i < current.size(); i++){
        if (current[i].direction and current[i].weight < min){
            min = current[i].weight;
        }

        if (!current[i].direction and current[i].real_w < min){
            min = current[i].real_w;
        }
    }
    return min;
}

void TestMinimum_curr_weight(){
    current.erase(current.begin(), current.end());
    current = {{'n','x', 35, 51, true, true, true}
,{'n','x', 95, 81, true, true, true},
{'m', 'w', 33, 46, true, true, true}};
    assert(minimum_curr_weight() == 33);
    current.push_back({'a','n', 4, 7, true, true, true});
    assert(minimum_curr_weight() == 4);
    cout << endl << "Function minimum_curr_weight: Test OK" << endl;
}

bool Collision(char node){
    for (int i = 0; i < current.size(); i++){
        if (current[i].r1 == node or current[i].r2 == node){
            return false;
        }
    }
    return true;
}

void TestCollision(){
    current.erase(current.begin(), current.end());
    current = {{'a', 'b'},{'b','c'},{'c','d'}};
    assert(Collision('k'));
    assert(Collision('m'));
    current.push_back({'d','m'});
    assert(!Collision('c'));
    assert(!Collision('m'));
    assert(!Collision('a'));
}

```



```

        cout << endl << "Function Collision: Test OK" << endl;
    }

    int into_index(char node){
        int minindex = -1; int t = 0, min = -1;
        for (int i = 0; i < graph.size(); i++){
            min = min + static_cast<int>(graph[i].r1) +
static_cast<int>(graph[i].r2);
            for (t = 0; t <= graph.size(); t++){
                if ((graph[t].r1 == node and Collision(graph[t].r2))
                    and graph[t].open_forward and graph[t].weight > 0
                    and static_cast<int>(graph[t].r2) < min){
                    minindex = t;
                    min = static_cast<int>(graph[t].r2);
                }
                else if (graph[t].r2 == node and Collision(graph[t].r1)
                    and graph[t].open_back
                    and graph[t].real_w > 0
                    and static_cast<int>(graph[t].r1) < min) {
                    minindex = t;
                    min = static_cast<int>(graph[t].r1);
                }
            }
        }
        if (minindex < 0) return -1;
        if (graph[minindex].r2 == node) graph[minindex].direction = false;
        return minindex;
    }

    void TestInto(){
        graph.erase(graph.begin(), graph.end());
        current.erase(current.begin(), current.end());
        current = {};
        graph = {{'a', 'b', 3,1, true, true},
                {'b','c',2, 0, true,true,true},
                {'a','c',1,1, true,true, true}};
        assert(into_index('a') == 0);
        assert(into_index('c') == 2);
        graph.push_back({'a','a',3});
        assert(into_index('m') == -1);
        graph.push_back({'d','e',0,0});
        assert(into_index('e') == -1);
        cout << endl << "Function into_index: Test OK" << endl;
    }

    void recurs(char node){
        edge curredge;
        int index;
        if (node == start) continiud = true;
        else continiud = false;
        do{
            index = into_index(node);
            if (index < 0) {

```

```

        sign = true;
        return;
    }
    curredge = graph[index];
    if (curredge.weight != 0 and curredge.r1 == node
        or curredge.real_w != 0 and curredge.r2 ==
node){
        current.push_back(curredge);
        if (curredge.r1 == finish or curredge.r2 == finish){
            wt = minimum_curr_weight();
            result += wt;
        }
        else {
            if (curredge.r1 == node) recurs(curredge.r2);
            else if (curredge.r2 == node) {
                recurs(curredge.r1);
            }
            if (sign) {
                if (graph[index].direction) {graph[index].open_forward =
false;

                    curredge.open_forward = false;}
                else {
                    graph[index].open_back = false;
                    curredge.open_back = false;
                }
                sign = false;
            }
        }
        if (curredge.r1 == node) {
            graph[index].weight -= wt;
            graph[index].real_w += wt;
            curredge.weight -= wt;
            curredge.real_w += wt;
        }
        else if (curredge.r2 == node) {
            graph[index].weight += wt;
            graph[index].real_w -= wt;
            curredge.weight += wt;
            curredge.real_w -= wt;
            graph[index].direction = true;
        }
        current.pop_back();
    }
    if (node == start) {
        contiuiud = true;
        wt = 0;
    }
}
while (curredge.r1 != finish and curredge.r2 != finish and !sign and
contiuiud);
}

```

```

void TestRecurs(){
    graph.erase(graph.begin(), graph.end());
    current.erase(current.begin(), current.end());
    current = {};
    start = 'a', finish = 'c';
    continiud = true; sign = false;
    result = 0; wt = 0;
    graph = {{'a', 'b', 20,0, true, true, true},
             {'a','d',40, 0, true,true,true},
             {'a','e',30,0, true,true, true},
             {'e', 'd', 50,0, true, true},
             {'e','c',40, 0, true,true,true},
             {'d','b',20,0, true,true, true},
             {'d', 'c', 30,0, true, true},
             {'b','c',30, 0, true,true,true}
    };
    mysort();
    recurs(start);
    assert(result == 90);
    graph.erase(graph.begin(), graph.end());
    current.erase(current.begin(), current.end());
    current = {};
    start = 'a', finish = 'e';
    graph = {{'a', 'b', 20,0, true, true},
             {'b','a',20, 0, true,true,true},
             {'a','d',10,0, true,true, true},
             {'d', 'a', 10,0, true, true},
             {'a','c',30, 0, true,true,true},
             {'c','a',30,0, true,true, true},
             {'b', 'c', 40,0, true, true},
             {'c','b',40, 0, true,true,true},
             {'c', 'd', 20,0, true, true},
             {'d','c',20, 0, true,true,true},
             {'c','e',20,0, true,true, true},
             {'e', 'c', 20,0, true, true},
             {'b','e',30, 0, true,true,true},
             {'e','b',30,0, true,true, true},
             {'d', 'e', 10,0, true, true},
             {'e','d',10, 0, true,true,true}
    };
    result = 0; wt = 0;
    mysort();
    recurs(start);
    assert(result == 60);
    cout << endl << "Function recurs: Test OK" << endl;
}

int main() {
    int count = 0;
    std::cin >> count >> start >> finish;
    for (int i = 0; i < count; i++){
        edge a;

```

```

        std::cin >> a.r1 >> a.r2 >> a.weight;
        a.real_w = 0;
        a.direction = true;
        a.open_forward = true;
        a.open_back = true;
        graph.push_back(a);
    }
    mysort();
    recurs(start);
    cout << result << endl;
    for (int t = 0; t < graph.size();t++){
        cout << graph[t].r1 << ' ' << graph[t].r2
            << ' ' << graph[t].real_w << endl;
    }
    TestMysort();
    TestMinimum_curr_weight();
    TestCollision();
    TestInto();
    TestRecurs();
    return 0;
}

```