

HARBIN INSTITUTE OF TECHNOLOGY

集合论实验报告: 最短路径

作者: 冯云龙 学号:1160300202

1

# 摘要

生活中的许许多多看似不同的问题在本质上却是相同的,我们对于问题的关注的也往往都是最省时,最省钱... 这个时候,通过对图论问题的研究,我们就可以对这些问题做出解答,此报告主要回答关于图论中最短路径的问题。

关键词: Dijkstra 最短路径

# 目录

第	一部	<b>『分 正文</b>	2
第	1章 1.1 1.2	i <b>实验背景</b> 实验目的	2 2 2
第	<b>2</b> 章 2.1 2.2	<ul><li></li></ul>	
第	<b>3</b> 章 3.1 3.2 3.3	<b>代码实现</b> 设计数据结构          设计数据操作          实现迪杰斯特拉算法	4
第	4章 4.1 4.2	<b>主 实验结果</b> 数据输入	_
第	<b>5</b> 章 5.1 5.2 5.3	文验分析         效率分析          同类算法比较          优化策略	5 5 6
第	二部	B分 附录	7
$\mathbf{A}$	带权	区图实现	7
В	最短	<b>强路径实现</b>	11

## 第一部分 正文

## 第1章 实验背景

#### 1.1 实验目的

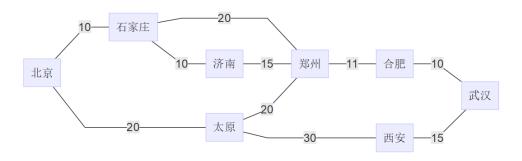
在实际生活中,我们常常会遇到关注点在于最短、最近、最省钱这些方面的问题,就比如下列问题:

- 一批货从北京到武汉的的最快,或最省钱的走法。
- 在城市群中建一个仓储基地,建在什么位置可以让各个城市的送货速度都比较快。

而像这样的问题,我们都可以通过将其转化为图的问题来解决。

#### 1.2 实验方法

诸如以上问题,我们都可以通过将其转化成图,而后使用求解图的方法解决它。例如,上述一个和距离有关的问题,我们就可以将其按如下方式转化:取图 G(V,E,W),城市所对应的顶点集  $(V_0,V_1...V_{n-1})\in V$ ,若两个城市  $V_i,V_i$  邻接,距离为 w,则有  $(V_i,V_i)\in E$ , $W(V_i,V_i)=w$ 。



第2章 实验原理

#### 2.1 迪杰斯特拉算法思想

- 设 G = (V, E, W) 是一个带权有向图,把图中顶点集合 V 分成两组:
  - 1. 第一组为已求出最短路径的顶点集合 (用 S 表示)
  - 2. 第二组为其余未确定最短路径的顶点集合(用 U 表示)
- 初始时 S 中只有一个源点,以后每求得一条最短路径,就将加入到集合 S 中,直到全部顶点都加入到 S 中,算法就结束了。
- 按最短路径长度的递增次序依次把第二组的顶点加入 S 中。在加入的过程中,总保持从源点 v 到 S 中各顶点的最短路径长度不大于从源点 v 到 U 中任何顶点的最短路径长度。
- 此外,每个顶点对应一个距离,S 中的顶点的距离就是从 v 到此顶点的最短路径长度,U 中的顶点的距离,是从 v 到此顶点只包括 S 中的顶点为中间顶点的当前最短路径长度。

第 3 章 代码实现 3

#### 2.2 迪杰斯特拉算法步骤

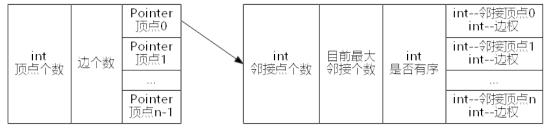
1. 初始时,S 只包含源点,即 Sv, v-v 的距离为 0。U 包含除 v 外的其他顶点,即: $U=V\setminus S$ ,若 v 与 U 中顶点 u 有边,则 < u,v> 正常有权值,若 u 不是 v 的出边邻接点,则 < u,v> 权值为  $\infty$ 。

- 2. 从 U 中选取一个距离 v 最小的顶点 k,把 k,加入 S 中(该选定的距离就是 v 到 k 的最短路径长度)。
- 3. 以 k 为新考虑的中间点,修改 U 中各顶点的距离;若从源点 v 到顶点 u 的距离(经过顶点 k)比原来距离(不经过顶点 k)短,则修改顶点 u 的距离值,修改后的距离值的顶点 k 的距离加上边上的权。
- 4. 重复步骤 2 和 3 直到所有顶点都包含在 S 中。

## 第3章 代码实现

#### 3.1 设计数据结构

参照了耶鲁大学的一位前辈的代码,动态分配数组,长度可以扩展,既不浪费空间,又不会带来性能损失。数据结构如下A:



结构代码实现如下:

```
typedef struct _list {
3
       int vec:
                                 //临接顶点
                                 //权
4
       int weight;
   } link_list;
5
6
7
   struct w_graph {
                                 //顶点个数
8
       int n;
                                 //边个数
9
       int m;
       struct successors {
10
                                 //临接点个数
11
          int d;
          int len;
                                 //最大临接点个数
12
                                 //是否有序
          char is_sorted;
13
                                 //临接列表
          link_list list[1];
14
                                 //注意: 这是一个指针的数组
       } *v_list[1];
15
16
   };
17
18 typedef struct w_graph *WGraph; //图是一个指针类型的
```

第 3 章 代码实现 4

#### 3.2 设计数据操作

**创建一个顶点从**  $0 \to n-1$  **的带权图** 分配初始内存,此时分配内存时多分配 n-1 块  $Struct\ Successors^*$  (顶点的邻接列表指针) 大小的地址,并对每个指针分配默认大小的内存。

从内存中删去一个图 遍历释放各顶点邻接列表的内存,再释放图的内存。

**添加边和权** 首先确定是否需要对邻接列表的内存进行扩展(使用指数递增的策略扩展),使用 relloc 函数对已经分配的内存进行改变,此时实际上对  $link\_list$  数组进行了扩容。

返回顶点个数 返回 n。

返回边个数 返回 m。

返回顶点的度 返回  $v_list[V].d$ 。

判断是否邻接 通过该点度的大小来确定是否需要对邻接列表排序,数据量少的时候进行遍历。

**获取边的权** 通过该点度的大小来确定是否需要对邻接列表排序,数据量少的时候进行遍历,而后返回权值。

提供读取顶点数据的接口 接受函数指针 Func 和所需数据指针,内部对邻接列表里的每个顶点施加 Func 操作(将原点,邻接点和权都传给该函数以供操作)。

#### 3.3 实现迪杰斯特拉算法

- 定义数据结构
- 迪杰斯特拉算法实现B

Dijkstra's Algorithm $(G, v_0)$ 

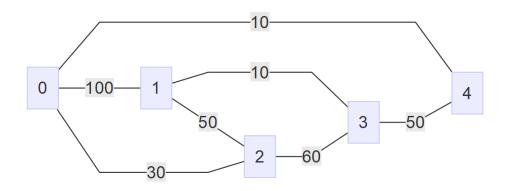
```
1 for v \in G. V
2
         Dis(v) = G. W(v, v_0)
3 Set v_0 \in S
4 while S \neq G. V
 5
         k = Dis(V). V_m
 6
         Set k \in S
 7
         for v \notin S
 8
              if Dis(k) + G. W(k, v) < Dis(v)
                   Dis(v) = Dis(k) + G.W(k, v)
9
10
                   Prev(v) = k
```

第 4 章 实验结果 5

## 第4章 实验结果

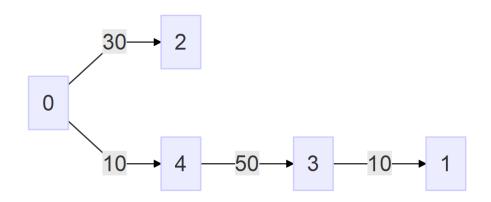
### 4.1 数据输入

输入如下无向带权图



### 4.2 结果输出

通过迪杰斯特拉算法可得到如下结果, 既得出距离, 又可以显示路径



第5章 实验分析

#### 5.1 效率分析

迪杰斯特拉算法的时间复杂度是  $O(n^2)$ , 空间复杂度则取决于数据结构,使用矩阵则为  $O(n^2)$ 。

#### 5.2 同类算法比较

相对于弗洛伊德算法迪杰斯特拉算法来说,迪杰斯特拉算法不能能处理边权为负值的情况。

第5章 实验分析 6

#### 5.3 优化策略

**权值排序优化策略** 将要扫描的结点按其对应弧的权值进行顺序排列,每循环一次即可得到符合条件的结点,大大提高了算法的执行效率。

A\* 算法优化策略 采用改进的 Dijkstra 算法——A\* 算法。A\* 算法是人工智能运用在游戏中的一个重要实践,它主要是解决路径搜索问题。A\* 算法实际是一种启发式搜索。所谓启发式搜索,就是利用一个估价函数 judge 评估每次决策的价值,决定先尝试哪一种方案。这样可以极大地优化普通的广度优先搜索。从 Dijkstra 算法到 A\* 算法是判断准则的引入,如果这个判断条件不成立,同样地,只能采用 Dijkstra 算法。所以 A\* 算法中的估价函数是至关重要。

**扇形优化策略** 从尽量减少最短路径分析过程中搜索的临时结点数量,限制范围搜索和限定方向搜索考虑进行优化。那么这种有损算法是否可行呢?我们知道,现实生活中行进,不会向着目的地的相反方向行进,否则就是南辕北辙。所以,当所研究的网络可以抽象化为平面网络的条件下,也不必搜索全部结点,可以在以源点到终点所在直线为轴线的扇形区域内搜索最短路径。这样,搜索方向明显地趋向终点,提高了搜索速度,虽然抛弃了部分结点,但基本上不影响搜索的成功率。

## 第二部分 附录

```
1 //
 2 // Created by Along on 2017/5/13.
 3 // https://github.com/AlongWY/Graph
 4 //
 5
 6 #include <stdlib.h>
    #include <assert.h>
 8
    #include "WeightGraph.h"
 9
 10
    //基础带权图定义
 11
    //使用可变数组表示的临接矩阵
 12
 13
 14
    typedef struct _list {
 15
                              //临接顶点
 16
         int vec;
                              //权
 17
         int weight;
    } link_list;
 18
 19
 20
    struct w_graph {
                                       //顶点个数
 21
        int n;
 22
         int m;
                                       //边个数
 23
        struct successors {
 24
             int d;
                                       //临接点个数
                                       //最大临接点个数
 25
             int len;
             {\color{red}\mathbf{char}}\ \mathbf{is}\underline{\phantom{a}}\mathbf{sorted}\,;
                                       //
 26
             link_list list[1];
                                                //临接列表
 27
         } *v_list[1];
 28
 29
    };
 30
 31
    //创建一个顶点从0~n-1的带权图
 32
 33
    WGraph \ w\_graph\_create(int \ n) \ \{
        WGraph g;
 34
         int i;
 35
 36
         g = malloc(sizeof(struct w_graph) +
 37
         sizeof(struct successors *) * (n - 1));
 38
 39
         assert(g);
 40
```

```
41
         \mathbf{g} - > \mathbf{n} = \mathbf{n};
42
         \mathbf{g} \rightarrow \mathbf{m} = 0;
43
         for (i = 0; i != n; i++) {
44
              g->v_list[i] = malloc(sizeof(struct successors));
45
46
              assert(g->v_list[i]);
              \mathbf{g} \rightarrow \mathbf{v_list}[\mathbf{i}] \rightarrow \mathbf{d} = 0;
47
              g\rightarrow v_list[i]\rightarrow len = 1;
48
              g->v_list[i]->is_sorted = 1;
49
50
         }
51
52
         return g;
53
    }
54
    //释放内存
55
    void w_graph_destroy(WGraph g) {
56
         int i;
57
58
59
         for (i = 0; i != g->n; i++) {
               free(g->v_list[i]);
60
61
          };
         free(g);
62
63
    }
64
65
    //添加边和权
66
    void w_graph_add_edge(WGraph g, int u, int v, int weight) {
67
         \mathbf{assert}(\mathbf{u} >= 0);
         assert(u < g->n);
68
         \mathbf{assert}(\mathbf{v} >= 0);
69
70
         assert(v < g->n);
71
         //是否需要增长 list
72
         73
              g\rightarrow v_list[u]\rightarrow len *= 2;
74
              g->v_list[u] =
75
                         realloc(g->v\_list[u], sizeof(struct successors) +
76
                          sizeof(link\_list) * (g->v\_list[u]->len - 1));
77
         }
78
79
         //添加新临接点
80
81
         g\rightarrow v_list[u]\rightarrow list[g\rightarrow v_list[u]\rightarrow d].vec = v;
         g-v_list[u]->list[g-v_list[u]->d]. weight = weight;
82
83
         g->v_{list}[u]->d++;
84
85
```

```
86
        g->v_list[u]->is_sorted = 0;
87
        //边数+1
 88
        \mathbf{g} \rightarrow \mathbf{m} + +;
89
90
    }
91
    //返回顶点个数
92
    int w_graph_vector_count(WGraph g) {
93
94
        return g\rightarrow n;
95
    }
 96
    //返回边个数
97
98
    int w_graph_edge_count(WGraph g)  {
        return g->m;
99
100
    }
101
102
    //返回顶点的度
103
    int w_graph_out_degree(WGraph g, int source) {
104
         assert(source >= 0);
         assert(source < g->n);
105
106
        return g->v_list [source]->d;
107
108
    }
109
110
    //是否需要进行二分搜索和排序
111 #define BSEARCH_THRESHOLD (10)
112
    static int list_cmp(const void *a, const void *b) {
113
        return ((const link_list *) a)->
114
115
        vec - ((const link_list *) b)->vec;
116
    }
117
118
119 #include <stdio.h>
120
    //二者之间有边则返回1
121
122
    int w_graph_has_edge(WGraph g, int source, int sink) {
123
        int i;
124
125
         assert(source >= 0);
126
         assert(source < g->n);
         assert(sink >= 0);
127
128
         assert(sink < g->n);
129
130
         if (w_graph_out_degree(g, source) >= BSEARCH_THRESHOLD) {
```

```
131
             //确保已经被排序
             if (!g->v_list[source]->is_sorted) {
132
                  qsort(g->v\_list[source]->list,
133
                        g->v_list[source]->d,
134
                        sizeof(link_list),
135
136
                        list_cmp);
137
             //使用二分查找
138
             link_list to_find;
139
             to\_find.vec = sink;
140
             to\_find.weight = 0;
141
142
             return bsearch(&to_find,
143
144
                              g->v_list[source]->list,
                              g->v_list[source]->d,
145
                              sizeof(link_list),
146
147
                              list\_cmp) != 0;
148
         } else {
             //数据量很少,直接遍历
149
             int vec_degree = g->v_list[source]->d;
150
151
             for (i = 0; i != vec_degree; i++) {
                  if (g\rightarrow v\_list[source]\rightarrow list[i].vec == sink) {
152
153
                      return 1;
                 }
154
155
             }
156
         }
         return 0;
157
158
    }
159
160
    //返回权
    int w_graph_weight_edge(WGraph g, int source, int sink) {
161
162
         int i;
163
164
         assert(source >= 0);
         assert(source < g->n);
165
         assert(sink >= 0);
166
         assert(sink < g->n);
167
168
169
         if (w_graph_out_degree(g, source) >= BSEARCH_THRESHOLD) {
             //确保已经被排序
170
             if (!g->v_list[source]->is_sorted) {
171
                  qsort(g->v_list[source]->list,
172
173
                        g \rightarrow v_list [source] \rightarrow d,
174
                        sizeof(link_list),
175
                        list_cmp);
```

```
176
             //使用二分查找
177
             link_list to_find;
178
179
             to\_find.vec = sink;
180
             to\_find.weight = 0;
181
             link_list *res = bsearch(&to_find,
                                       g->v_list [source]->list,
182
                                       g->v_list[source]->d,
183
                                       sizeof(link_list),
184
185
                                       list_cmp);
             return res->weight;
186
187
        } else {
             //数据量很少,直接遍历
188
             for (i = 0; i != g->v\_list[source]->d; i++) {
189
                 if (g\rightarrow v_list[source]\rightarrow list[i].vec = sink) {
190
                     int res = g->v_list[source]->list[i].weight;
191
192
                     return res;
                 }
193
194
             }
             return INFINITY;
195
        }
196
    }
197
198
    //提供数据 遍历接口
199
    void w_graph_foreach(WGraph g, int source,
200
201
    void (*f)(WGraph, int, int, int, void *), void *data) {
202
        int i;
203
204
        assert(source >= 0);
205
        assert(source < g->n);
206
        207
             f(g, source, g\rightarrow v_list[source]\rightarrow list[i].vec,
208
              g\rightarrow v_list[source]\rightarrow list[i].weight, data);
209
210
        }
211
```

```
1  //
2  // Created by Along on 2017/5/13.
3  // https://github.com/AlongWY/Graph
4  //
5
```

```
6 #include <stddef.h>
7 #include <assert.h>
8 #include <malloc.h>
9 #include <stdio.h>
10 #include "WeightGraph.h"
11 #include "Graph_tools.h"
12
   struct min_len {
13
        int n;
14
15
        int vec;
        struct list {
16
                                     //与所要求顶点的距离
17
             int dist;
                                     //前驱动点
18
             int prev;
        } a_list[1];
19
20
   };
21
22
   //迪杰斯特拉算法
   Min_len Dijkstra (WGraph g, int source) {
23
24
        int i, j, *S;
        Min_len res;
25
26
27
        int vec_num = w_graph_vector_count(g);
28
         assert(source >= 0);
29
30
         assert(source < vec_num);</pre>
31
        res = malloc(sizeof(struct min_len) +
32
         sizeof(struct list) * (vec_num - 1));
33
        S = calloc((size_t) vec_num, sizeof(int));
34
         assert (res);
35
         \mathbf{assert}(\mathbf{S});
36
37
38
         res -> n = vec_num;
39
        res \rightarrow vec = source;
40
        //初始化各点
41
        \mathbf{for} \ (\mathbf{i} = 0; \ \mathbf{i} != \mathbf{vec\_num}; \ +\!\!+\!\!\mathbf{i}) \ \{
42
             \mathbf{S}[\mathbf{i}] = 0;
43
44
             if (w_graph_has_edge(g, source, i)) {
45
                  res \rightarrow a_list[i].dist = w_graph_weight_edge(g, source, i);
46
                  res \rightarrow a_list[i].prev = source;
             } else {
47
                  res \rightarrow a_list[i].prev = -1;
48
                  res->a\_list[i].dist = INFINITY;
49
50
```

```
51
52
        res->a\_list[source].dist = 0;
53
54
        res->a_list [source].prev = source;
        S[source] = 1;
55
56
        for (i = 1; i != \text{vec\_num}; ++i) {
57
             int min_dst = INFINITY;
58
             int u = source;
59
             //找出未使用过的点中 dist 最小的
60
             for (j = 0; j != vec_num; ++j) {
61
62
                  if ((!S[j]) \&\& res->a_list[j].dist < min_dst) 
                      \mathbf{u} = \mathbf{j};
                                  //u是距离 source 最近的点
63
                      min_dst = res -> a_list[j].dist;
64
65
                  }
             }
66
67
             \mathbf{S}[\mathbf{u}] = 1; //将u标记为已使用
68
69
             for (\mathbf{j} = 0; \mathbf{j} != \mathbf{vec\_num}; ++\mathbf{j})
70
             //j点未被使用且u,j之间有边
71
                  if ((!S[j]) \&\& w\_graph\_has\_edge(g, u, j))  {
72
                       if (res \rightarrow a_list [u]. dist + w_graph_weight_edge(g, u, j)
73
                       < res->a_list[j].dist)
74
75
                           res->a\_list[j].dist = res->a\_list[u].dist +
76
                           \mathbf{w}_{\mathbf{graph}} weight \mathbf{edge}(\mathbf{g}, \mathbf{u}, \mathbf{j});
                                                                 //更新距离
                           res \rightarrow a_list[j].prev = u;
                                                                 //更新路径
77
                       }
78
                  }
79
80
        }
        free(S);
81
82
        return res;
   }
83
84
   //数据遍历接口
85
    void min_len_foreach(Min_len m,
86
    void (*f)(Min\_len, int, int, void *), void *data) {
87
        int i;
88
89
        for (i = 0; i != m->n; i++)
             f(m, m->a\_list[i].dist, m->a\_list[i].prev, data);
90
        }
91
   }
92
93
   //顶点个数
94
   int min_len_vector_count(Min_len m) {
```

```
96
       97
   }
98
   //释放内存
99
100
   void min_len_destroy(Min_len m) {
101
       free(m);
   }
102
103
   //封装一次添加二条边
104
   void w_graph_add_edge2(WGraph g, int source, int sink, int weight) {
105
       w_graph_add_edge(g, source, sink, weight);
106
107
       w_graph_add_edge(g, sink, source, weight);
108
   }
109
110
   //打印数据
   static void w_graph_show_vec(WGraph g, int src, int sink,
111
112
   int weight, void *data) {
113
       printf(" %d:%d ", sink, weight);
114
   }
115
116
   //调用接口
117
    void min_len_show(Min_len ml) {
       int i, j;
118
       for (i = 0; i != ml->n; ++i) {
119
120
           printf("Dist:%d", ml->a_list[i].dist);
121
           printf("%d <- ", j);
122
123
           printf("%d \ n", ml\rightarrow vec);
124
125
       }
126
```