

Министерство образования и науки Российской Федерации
Федеральное государственное автономное образовательное учреждение
высшего образования «Национальный исследовательский Нижегородский
государственный университет им. Н.И. Лобачевского»

Институт Информационных технологий, математики и механики

Отчёт по учебной практике

Алгоритм Дейкстры на D-куче

Выполнил:
студент гр. 381606-3

Каганов Д.А.

Проверил:
доцент, ст. преп. каф. МОСТ
ИИТММ

Кустикова В.Д.

Нижний Новгород
2018 г.

Содержание

Введение	3
Постановка задачи	4
Руководство пользователя	5
Руководство программиста	6
Описание структуры программы	6
Описание структур данных	6
Описание алгоритмов	6
Заключение	7

Введение

Приоритетная очередь — это абстрактный тип данных, значениями которого являются взвешенные множества. Множество называется взвешенным, если каждому его элементу однозначно соответствует вещественное число, называемое ключом или весом. Приоритетная очередь естественным образом применяется в таких задачах, как сортировка элементов массива во внутренней памяти (пирамидальная сортировка), отыскание в графе минимального связывающего дерева (алгоритм Крускала), отыскание кратчайших путей от заданной вершины графа до его остальных вершин (алгоритм Дейкстры) и при алгоритмизации многих других задач. Вид дерева и способ его представления в памяти компьютера подбирается в зависимости от тех операций, которые предполагается выполнять над множеством и от того, насколько эти операции сказываются на суммарной трудоемкости алгоритма. Представления приоритетной очереди с помощью — d -кучи ($d \geq 2$), основано на использовании так называемых завершенных d -арных деревьев.

Постановка задачи

- 1) Разработать статические библиотеки, реализующие следующие структуры данных:
 - a) d-кучу;
 - b) алгоритм Дейкстры;
 - c) разделенные множества;
 - d) приоритетную очередь, основанную на d-куче;
- 2) Написать приложение для демонстрации работы приоритетной очереди, основанной на d-куче (алгоритм Дейкстры):
 - a) входные данные - связный неориентированный взвешенный граф со стартовой вершиной;
 - b) выходные данные:
 - i) список вершин;
 - ii) список кратчайших путей до каждой вершины графа;
 - iii) список предшествующий вершин.

Руководство пользователя

- 1) Запустите программу.
- 2) В появившемся окне введите кол-во вершин и ребер.
- 3) Введите в консоль стартовую вершину для алгоритма Дейкстры
- 4) Программа выведет кол-во вершин и стартовую вершину
- 5) Программа выведет матрицу взвешенных ребер и расстояний от заданной точки
- 6) Программа выведет пути до всех вершин (вершина, расстояние от заданной, предшествующая вершина)

Руководство программиста

Описание структуры программы

- 1) ../include
 - a) Dejkstra.h
Содержит описание класса Dejkstra
 - b) DHeap.h
Содержит описание класса DHeap
 - c) Graph.h
Содержит описание класса Graph
 - d) PriorityQueue.h
Содержит описание класса PriorityQueue
- 2) ../sample
 - a) GenerateGraph.cpp
Содержит основной код программы
- 3) ../src
 - a) Dejkstra.h
Содержит реализацию класса Dejkstra
 - b) DHeap.h
Содержит реализацию класса DHeap
 - c) Graph.h
Содержит реализацию класса Graph
 - d) PriorityQueue.h
Содержит реализацию класса PriorityQueue и DHeapPriorityQueue
- 4) ../build
Содержит директорию с решением и проектом для MS Visual Studio

Описание структур данных

Шаблонный класс Dejkstra

```
class DataFloat : public Data {  
public:  
    DataFloat(int s, float dist);  
    int s;  
};
```

```
class Dejkstra {  
public:  
    static void dejkstra(Graph *&graph, int s, float *&distance, int *&up);  
};
```

Описание методов:

1. dejkstra - алгоритм Дэйкстры

Шаблонный класс DHeap

```
typedef int dataType;

class Data {
public:
    float priorities;
};

class DHeap {
protected:
    Data **keys;
    int d;
    int idx;
public:
    DHeap(int d);
    DHeap(const DHeap &heap);
    ~DHeap();

    void Add(Data *&key);
    void AddSet(Data **key, int num);
    Data* Delete();
    Data* Remove(int i);

    void Transpose(int i, int j);
    void Surfacing(int i);
    void Sinking(int i);
    void Hilling();
    int IsFull();
    int IsEmpty();

private:
    int MinChild(int i);
};
```

Описание методов:

1. Transpose - транспонирование
2. Surfacing - всплытие узла
3. Sinking - погружение
4. Hilling - окучивание
5. MinChild - погружение узла i

Шаблонный класс Graph

```
class Edge {
public:
    int Ne;
    int Ke;
    float W;

    Edge(int Ne, int Ke, float W);
};

class Graph
{
private:
    int n;
    int m;
    int m_cur;
    Edge** edges;
    int* vertices;
public:
    Graph(int n);
    Graph(int n, int m);
    ~Graph();

    void Generate(float minRange, float maxRange);
    void AddEdge(int Ne, int Ke, float weight);
    void DelEdge(int Ne, int Ke);
    int GetVerticesNum();
    int GetEdgeSize();
    int GetRealSize();
    Edge** GetEdgeSet();
    Edge* GetEdge(int i);
    float GetWeight(int Ne, int Ke);
    void PrintList();
private:
    void GenerateVertices(int &Ne, int &Ke);
    float GenerateWeight(float minRange, float maxRange);
    void Clean();
    int FindEdge(int Ne, int Ke);
};
```

Описание методов:

1. Generate - генерация графа в рандомном режиме
2. AddEdge - добавление ребра
3. DelEdge - удаление ребра
4. GetVerticesNum - число вершин
5. GetEdgeSize - длина ребер
6. GetRealSize - реальное число
7. GetEdgeSet - массив взвешенных ребер
8. GetEdge - возвращает заданное ребро
9. GetWeight - вес ребра с заданными вершинами
10. PrintList - вывод
11. GenerateVertices - генерация вершин
12. GenerateWeight - генерация веса вершин
13. Clean - удаление всех взвешенных ребер
14. FindEdge - поиск ребра по заданным вершинам

Описание алгоритмов

Дан взвешенный ориентированный граф $G(V,E)$ без дуг отрицательного веса. Найти кратчайшие пути от некоторой вершины a графа G до всех остальных вершин этого графа.

- n — множество вершин графа
- m — множество рёбер графа
- minRange — минимальный вес ребра
- maxRange — максимальный вес ребра
- s — вершина, расстояния от которой ищутся

В простейшей реализации для хранения чисел $d[i]$ можно использовать массив чисел, а для хранения принадлежности элемента множеству U — массив булевых переменных.

В начале алгоритма расстояние для начальной вершины полагается равным нулю, а все остальные расстояния заполняются большим положительным числом (бóльшим максимального возможного пути в графе). Массив флагов заполняется нулями. Затем запускается основной цикл.

На каждом шаге цикла мы ищем вершину v с минимальным расстоянием и флагом равным нулю. Затем мы устанавливаем в ней флаг в 1 и проверяем все соседние с ней вершины u . Если в них (в u) расстояние больше, чем сумма расстояния до текущей вершины и длины ребра, то уменьшаем его. Цикл завершается, когда флаги всех вершин становятся равны 1, либо когда у всех вершин с флагом 0 $d[i]=\infty$. Последний случай возможен тогда и только тогда, когда граф G несвязный.

```

DataFloat::DataFloat(int s, float dist)
{
    this->s = s;
    priorities = dist;
}

void Dejkstra::dejkstra(Graph *&graph, int s, float *&distance, int *&up)
{
    int n = graph->GetVerticesNum();
    int m = graph->GetRealSize();
    if ((s < 0) || (s >= n))
        throw "Dejkstra: Invalid start vertex";

    Data** dist = new Data*[n];
    up = new int[n];

    PriorityQueue *queue = QueueFactory::createQueue(static_cast<QueueID>(0));

    for (int i = 0; i < n; i++) {
        up[i] = i;
        dist[i] = new DataFloat(i, FLT_MAX);
        if (i == s)
            dist[s]->priorities = 0;
        queue->Push(dist[i]);
    }

    Edge** edges = graph->GetEdgeSet();
    while (!queue->IsEmpty())
    {
        int vConsidered = ((DataFloat*)queue->Pop())->s;
        float delta;

        for (int i = 0; i < m; i++)
        {
            int vIncident = -1;
            if (edges[i]->Ke == vConsidered)
                vIncident = edges[i]->Ne;
            if (edges[i]->Ne == vConsidered)
                vIncident = edges[i]->Ke;
            if (vIncident == -1) continue;

```

```

        float way = dist[vConsidered]->priorities +
graph->GetWeight(vConsidered, vIncident);
        delta = dist[vIncident]->priorities - way;
        if (delta > 0)
        {
            dist[vIncident]->priorities = way;
            up[vIncident] = vConsidered;
            queue->Refresh();
        }
    }

    distance = new float[n];
    for (int i = 0; i < n; i++)
        distance[i] = dist[i]->priorities;

    for (int i = 0; i < n; i++)
        delete dist[i];
    delete []dist;
    delete queue;
}

```

Заключение

В рамках лабораторной работы мы разработали статические библиотеки, реализующие следующие структуры данных: d-куча, алгоритм Дейкстры, приоритетная очередь, основанную на d-куче. Написали приложение для демонстрации работы приоритетной очереди, основанной на d-куче (алгоритм Дейкстры).