**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**

**САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ**

**ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ**

**«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)**

**Кафедра математического обеспечения и применения ЭВМ**

**ОТЧЕТ**

**по лабораторной работе №**2

**по дисциплине «Построение и анализ алгоритмов»**

**Тема: Алгоритмы на графах**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Студентка гр. 8304 |  | Сани З. Б. |
| Преподаватель |  | Размочаева Н. В. |

Санкт-Петербург

2020

**Вариант 3.**

**Цель работы.**

Научиться применять жадный алгоритм и алгоритм A\* поиска пути в графе и оценивать их сложность.

**Постановка задачи.**

Вариант 3. Написать функцию, проверяющую эвристику на допустимость и монотонность.

Разработайте программу, которая решает задачу построения пути в ориентированном графе при помощи жадного алгоритма. Жадность в данном случае понимается следующим образом: на каждом шаге выбирается последняя посещённая вершина. Переместиться необходимо в ту вершину, путь до которой является самым дешёвым из последней посещённой вершины. Каждая вершина в графе имеет буквенное обозначение ("a", "b", "c"...), каждое ребро имеет неотрицательный вес.

Пример входных данных

a e

a b 3.0

b c 1.0

c d 1.0

a d 5.0

d e 1.0

В первой строке через пробел указываются начальная и конечная вершины.

Далее в каждой строке указываются ребра графа и их вес.

В качестве выходных данных необходимо представить строку, в которой перечислены вершины, по которым необходимо пройти от начальной вершины до конечной. Для приведённых в примере входных данных ответом будет abcde.

Разработайте программу, которая решает задачу построения кратчайшего пути в ориентированном графе методом А\*. Каждая вершина в графе имеет буквенное обозначение ("a", "b", "c"...), каждое ребро имеет неотрицательный вес. В качестве эвристической функции следует взять близость символов, обозначающих вершины графа, в таблице ASCII.

Пример входных данных

a e

a b 3.0

b c 1.0

c d 1.0

a d 5.0

d e 1.0

В первой строке через пробел указываются начальная и конечная вершины.

Далее в каждой строке указываются ребра графа и их вес.

В качестве выходных данных необходимо представить строку, в которой перечислены вершины, по которым необходимо пройти от начальной вершины до конечной. Для приведённых в примере входных данных ответом будет ade.

**Описание алгоритма.**

Стартовая вершина помечается «открытой». Пока существуют открытые вершины:

1. Текущая вершина – открытая вершина, с наименьшей полной стоимостью.
2. Если текущая вершина конечная – алгоритм заканчивает работу.
3. Текущая вершина становится закрытой.
4. Для каждого незакрытого ребенка текущей вершины:

* Рассчитывается функция пути для этой вершины.
* Если вершина еще не открыта или рассчитанная функция меньше функции, рассчитанной для этой вершины ранее, рассчитанная функция становится функцией этой вершины, вершина-предок запоминается, как вершина, из которой совершен переход в ребенка. (необходимо для восстановления пути в будущем)

Если открытых вершин не осталось, а до конечной маршрут так и не был проложен, алгоритм заканчивает работу (пути не существует).

**Анализ алгоритмов.**

Временная сложность алгоритмов: , где V – кол-во вершин, E – кол-во ребер. Обосновывается оценка тем, что в худшем случае будет совершен обход всех вершин и всех ребер. временная сложность в худшем случае экспоненциальная, в лучшем полиномиальная.

Сложность по памяти экспоненциальная.

**Описание основных структур данных и функций.**

**Структуры***.*

Граф хранится в словареstd::map<**char**, VertexInfo>, где VertexInfo это структура, хранящая информацию о соседях и значение функции G.

**struct** VertexInfo {  
 std::vector<std::pair<**char**, **int**>> neighbors;  
 **int** length;  
};

Функции из описания алгоритма:  
 f(v)=g(v)+h(v)

* g(v) — наименьшая стоимость пути в vv из стартовой вершины,
* h(v) — эвристическое приближение стоимости пути от vv до конечной цели.

**int** G(**char** from, std::map<**char**, VertexInfo > & graphDict);   
**int** H(**char** from, **char** endVertex);  
**int** F(**char** from, **char** endVertex, std::map<**char**, VertexInfo >& graphDict);

Функция ищет для какой из открытых вершин будет минимальным путь.

**char** minVertex(std::set<**char**> & open, **char** endVertex, std::map<**char**, VertexInfo >& graphDict);

Функция возвращает понятный для пользователя путь в графе.

std::string constructPath (std::map<**char**,**char**> & from,**char** startVertex, **char** endVertex);

Функция ищущая алгоритмом A\* минимальный путь.

**void** astarAlgo(**char** startVertex, **char** endVertex,std::map<**char**, VertexInfo >& my\_ graphDict);

monotone - функцияиспользуется для проверки данной эвристики нa монотонность.

**void** monotone(std::map<**char**, VertexInfo > vertices,char endVertex);

**Тестирование.**

Результаты тестирования представлены в таблице 1.

Таблица 1 – Результаты тестирования

|  |  |
| --- | --- |
| **Ввод** | **Вывод** |
| a e  a b 3.0  b c 1.0  c d 1.0  a d 5.0  d e 1.0 | ade |
| a b  a e 0  a c 0  e b 0 | aeb |
| a b  a d 3.0  a c 2.1  d b 1.0 | adb |

**Вывод.**

В ходе работы был построен и анализирован алгоритм A\* на основе решения задачи о нахождении минимального пути в графе. Исходный код программы представлен в приложении A.

**ПРИЛОЖЕНИЕ A**

**ИСХОДНЫЙ КОД**



