# 830

## Министерство науки и высшего образования Российской Федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

### «Московский государственный технический университет имени Н. Э. Баумана

(национальный исследовательский университет)» (МГТУ им. Н. Э. Баумана)

ФАКУЛЬТЕТ «Информатика и системы управления» (ИУ) КАФЕДРА «Информационная безопасность» (ИУ8)

#### Домашнее задание № 3

#### ПО КУРСУ

«Алгоритмические языки»

на тему «Объектно ориентированное программирование в языке Си++. Алгоритмы на графах»

Студент	ИУ8-23	В. С. Ажгирей
		М. Ю. Григорьева
	(Группа)	(И. О. Фамилия)
Преподаватель:		М. В. Малахов
		(И.О. Фамилия)

#### Введение

Вариант 2. Разработайте приложение для поиска кратчайшего пути из одной вершины в другую в ориентированном взвешенном и невзвешенном (в рамках данной задачи будем считать, что вес всех ребер в невзвешенном графе равен единице) графах. Графы читаются из файла, в приложении должен быть функционал по изменению считанных графов (удалению/добавлению вершин и рёбер, изменению веса ребер для взвешенного графа).

В разработанных классах должны быть конструкторы и операторы перемещения и присваивания, а также как минимум одна переопределенная операция, помимо присваивания.

В приложениях должен присутствовать код для обработки возможных исключительных ситуаций (например, ошибка при чтении данных из файла из-за некорректности данных).

#### Цели и задачи:

- изучить поставленную задачу
- изучить основы теории графов
- подобрать необходимый алгоритм на графах для текущей задачи
- написать код программы на языке С++;
- разработать тестовые примеры и отладить программу;
- рассмотреть исключительные ситуации и разработать методы их обработки
- подготовить отчет по лабораторной работе.

#### Основная часть

#### Исходный текст программы:

#### Файл заголовка mainwindow.h:

```
#pragma once
#include <vector>
#include <string>
#include <algorithm>
#include <fstream>
#include <iostream>
class Graph {
private:
      std::vector<std::vector<int>> graph;
      size_t size;
      bool oriented;
      std::vector<bool> visited;
      std::vector<int> distances;
      size_t start;
public:
      Graph();
      Graph(std::vector<std::vector<int>>);
      Graph(size_t, bool, std::vector<std::vector<int>>);
      Graph(const Graph&);
      Graph(Graph&&);
      void set_size(size_t);
      void set_oriented(bool);
      void set_graph(std::vector<std::vector<int>>);
      void set(size_t, bool, std::vector<std::vector<int>>);
      size_t get_size();
      bool get_oriented();
      std::vector<std::vector<int>> get_graph();
      bool is_valid();
      void add_vertex();
      void delete_vertex(size_t);
      void add_edge(size_t, size_t, int);
      void delete_edge(size_t, size_t);
      void dijkstra();
      void prepare_dijkstra(size_t);
      int get_min_distance(size_t, size_t);
      friend void read_data(Graph&, std::string);
      friend std::ostream& operator << (std::ostream&, const Graph&);</pre>
      friend std::istream& operator >> (std::istream&, Graph&);
};
std::vector<int> split(const std::string&);
void read_data(Graph&, std::string);
template <typename T>
std::ostream& operator << (std::ostream&, const std::vector<T>);
```

```
std::ostream& operator << (std::ostream&, const Graph&);
std::istream& operator >> (std::istream&, Graph&);
```

#### Файл описания graph.cpp:

```
#include "graph.hpp"
Graph::Graph()
{
      size = 0;
      oriented = false;
Graph::Graph(std::vector<std::vector<int>> graph)
      this->graph = graph;
      size = graph.size();
      oriented = false;
}
Graph::Graph(size_t size, bool oriented, std::vector<std::vector<int>> graph)
      this->size = size;
      this->oriented = oriented;
      this->graph = graph;
}
Graph::Graph(const Graph& oth)
      size = oth.size;
      oriented = oth.oriented;
      graph = oth.graph;
}
Graph::Graph(Graph&& oth)
      size = oth.size;
      oth.size = 0;
      oriented = oth.oriented;
      oth.oriented = false;
      graph = oth.graph;
      oth.graph.clear();
}
void Graph::set_size(size_t size)
      this->size = size;
}
void Graph::set_oriented(bool oriented)
{
      this->oriented = oriented;
}
void Graph::set_graph(std::vector<std::vector<int>> graph)
{
      this->graph = graph;
}
```

```
void Graph::set(size_t size, bool oriented, std::vector<std::vector<int>> graph)
{
      this->size = size;
      this->oriented = oriented;
      this->graph = graph;
}
size_t Graph::get_size()
      return size;
bool Graph::get_oriented()
      return oriented;
}
std::vector<std::vector<int>> Graph::get_graph()
      return graph;
}
bool Graph::is_valid()
      if (graph.size() != size) {
             std::cout << graph.size();</pre>
             throw std::runtime_error("Invalid size " + std::to_string(size));
      if (!std::all_of(graph.begin(), graph.end(), [this](std::vector<int> line)
             return size == line.size();
             }))
             throw std::runtime_error("Invalid size");
      if (!oriented)
             for (size_t i = 0; i < size; i++)</pre>
                    for (size_t j = 0; j < size; j++) {</pre>
                           if (graph[i][j] < 0)</pre>
                                 throw std::runtime_error("Invalid distance");
                           if (graph[i][j] != graph[j][i])
                                 throw std::runtime_error("Invalid matrix");
                    }
      }
      return true;
}
void Graph::add_vertex()
      size++;
      graph.push_back(std::vector<int>(size, 0));
      for (size_t i = 0; i < size - 1; i++)</pre>
             graph[i].resize(size);
}
void Graph::delete_vertex(size_t index)
      for (size_t i = 0; i < size; i++)</pre>
             graph[i].erase(graph[i].begin() + index);
      graph.erase(graph.begin() + index);
      size--;
}
void Graph::add_edge(size_t start, size_t end, int weight = 1)
```

```
graph[start][end] = weight;
      if (!oriented)
             graph[end][start] = weight;
}
void Graph::delete_edge(size_t start, size_t end)
      graph[start][end] = 0;
      if (!oriented)
             graph[end][start] = 0;
}
void Graph::dijkstra()
      size_t vertex = start;
      int min_distance = 0;
      distances[start] = 0;
      while (min_distance < INT32_MAX)</pre>
             size_t i = vertex;
             min_distance = INT32_MAX;
             visited[i] = true;
             for (size_t j = 0; j < size; j++)</pre>
                    if (graph[i][j] && !visited[j] && distances[j] > distances[i] +
graph[i][j])
                          distances[j] = distances[i] + graph[i][j];
                   if (!visited[j] && distances[j] < min_distance)</pre>
                          min_distance = distances[j];
                          vertex = j;
                   }
             }
      }
}
void Graph::prepare_dijkstra(size_t start)
      visited = std::vector<bool>(size, false);
      distances = std::vector<int>(size, INT32_MAX);
      this->start = start;
}
int Graph::get_min_distance(size_t start, size_t end)
      prepare_dijkstra(start);
      dijkstra();
      return distances[end];
}
std::vector<int> split(const std::string& line)
      std::vector<int> res;
      size_t index = 0;
      while (line.find(" ", index) != std::string::npos)
      {
             size_t new_index = line.find(" ", index);
             std::string word = line.substr(index, new_index - index);
             if (word.length())
                   res.push_back(std::stoi(word));
             index = new_index + 1;
      if (index < line.length())</pre>
             res.push_back(std::stoi(line.substr(index)));
```

```
return res;
}
void read_data(Graph& obj, std::string file_name)
      std::ifstream fin(file_name);
      if (!fin)
            throw std::runtime_error("wrong file");
      std::string line;
std::getline(fin, line);
      size_t size = std::stoi(line);
      std::getline(fin, line);
      bool oriented = std::stoi(line);
      std::vector<std::vector<int>> graph;
      while (!fin.eof())
      {
            std::getline(fin, line);
            std::vector<int> arr = split(line);
            graph.push_back(arr);
      fin.close();
      obj.set(size, oriented, graph);
      obj.is_valid();
}
std::ostream& operator<<(std::ostream& out, const Graph& graph)</pre>
      for (size_t i = 0; i < graph.size; i++)</pre>
            out << std::endl;</pre>
      return out;
}
std::istream& operator>>(std::istream& in, Graph& graph)
      size_t n = graph.size;
      graph.graph = std::vector<std::vector<int>>(n, std::vector<int>(n));
      in >> graph.graph[i][j];
      return in;
}
template<typename T>
std::ostream& operator<<(std::ostream& out, const std::vector<T> arr)
{
      for (T item : arr)
            out << item << " ";
      return out;
}
Исполняемый файл main.cpp:
#include <iostream>
```

```
#Include "graph.hpp"

int main() {
    std::string file_name = "test3.txt";
    Graph graph;
```

#### Снимки выполнения работы программы

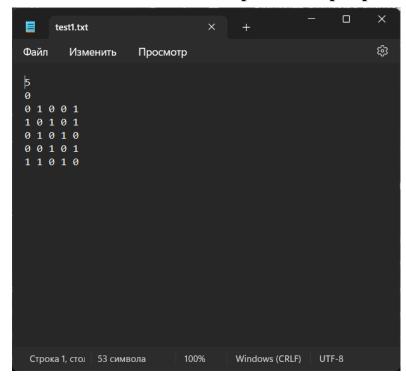


Рисунок 1 – тестовые данные test1

Рисунок 2 — Результат работы программы для тестовых данных test1 (поиск кратчайшего пути из вершины 1 до вершины 3)

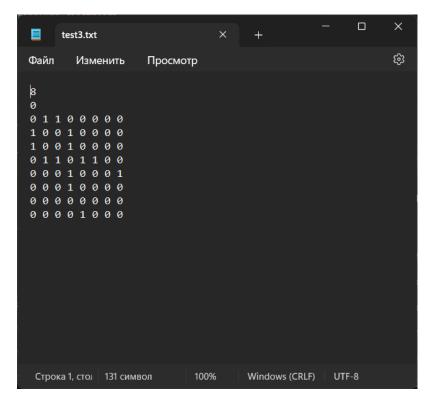


Рисунок 3 – тестовые данные test2

```
Minimum distance:
Graph:
0 1 1 0 0
          0
     1000
              0
  0 0
     1
        0
          0 0
              0
  1 1
      0 1 1 0
              0
 0 0 1 0 0 0
             1
 0 0 1 0 0 0 0
 0 0 0 0 0
              0
 0 0 0 1 0 0 0
```

Рисунок 4 — Результат работы программы для тестовых данных test3 (поиск кратчайшего пути из вершины 1 до вершины 8)

```
Minimum distance: 2147483647

Graph:

0 1 1 0 0 0 0 0

1 0 0 1 0 0 0 0

1 0 0 1 0 0 0 0

0 1 1 0 1 1 0 0

0 0 0 1 0 0 0 1

0 0 0 1 0 0 0 0

0 0 0 0 0 0 0 0
```

Рисунок 5 — Результат работы программы для тестовых данных test3 (поиск кратчайшего пути из вершины 1 до вершины 7) — бесконечное расстояние, т.е. отсутствие связи между вершинами

#### Заключение

Задачи лабораторной работы были решены, результаты проверены. Изучены на практике алгоритмы на графах и принципы объектно ориентированного программирования в языке C/C++.