

ПОШУК НАЙКОРОТШИХ ШЛЯХІВ НА ГРАФАХ

Алгоритми

Лабораторна робота №7

Варіант 7

Виконав: Конча Вадим

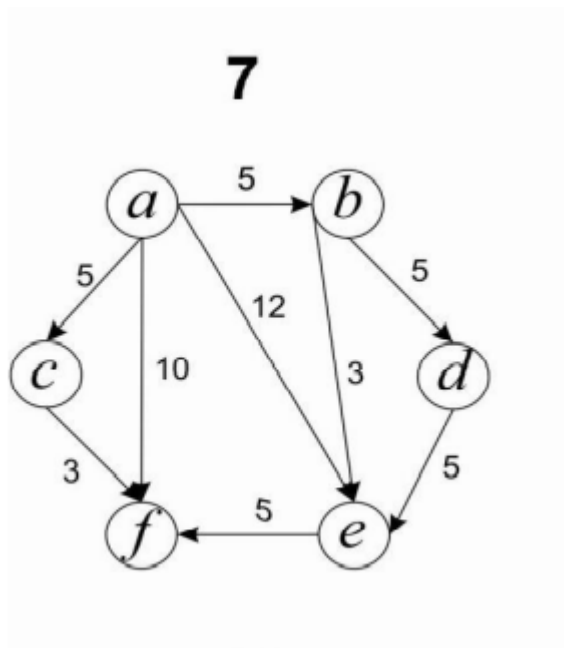
Завдання:

Вимоги до виконання роботи

Непарні номери варіантів (алгоритм Дейкстри).

Складіть програму для реалізації алгоритму Дейкстри пошуку найкоротших шляхів до всіх вершин графа від вказаної вершини a . Спосіб представлення графа у пам'яті комп'ютера оберіть за бажанням. У програмі забезпечте:

- можливість вибору початкової вершини a (ввід з клавіатури);
- вивід на екран найкоротших шляхів у графі та їх довжин (ваг).



Код:

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <string.h>
#include <functional>

using namespace std;

int inf = 9999;

class point { //описывает точку
public:
    string name;
    bool status = true; //выкresленность
    vector <point> sosed; //к кому есть пути
    vector <int> dist_to_sosed; //расстояния к этим точкам
    int distance_to_it = inf;
```

```

//соседи это те, к кому ты можешь пойти в гости. Они к тебе нет.
//Таково определение ориентированных графов
void printSosed()
{
    cout << "\n There are sosed\n";
    for (int i = 0; i < sosed.size(); i++)
    {
        cout << "\n" << sosed[i].name << endl;
        cout << "\n" << dist_to_sosed[i] << endl;
    }
}

};

point a, b, c, d, e, f;
void printRESULTS(vector <point>& points)
{
    for (int i = 0; i < points.size(); i++)
    {
        cout << points[i].name << " is = " << points[i].distance_to_it << endl;
    }
}

bool main_status(vector <point>& points)
{
    bool mainstatus = false;
    for (int i = 0; i < points.size(); i++)
    {
        if (points[i].status == true)
        {
            mainstatus = true;
        }
    }
    return mainstatus;
}

int iden(vector <point> &points, point &a)
{
    //поиск идентификатора элемента "a" в массиве
    int iden;
    bool meow = false;
    for (int k = 0; k < points.size(); k++)
    {
        if (a.name == points[k].name)
        {
            iden = k;
            meow = true;
            break;
        }
    }
    if (meow == false) iden = 999;
    return iden;
}

int idenSTRING(vector <point>& points, string& a)
{
    //поиск идентификатора элемента "a" в массиве
    int iden;

```

```

        bool meow = false;
        for (int k = 0; k < points.size(); k++)
        {
            if (a == points[k].name)
            {
                iden = k;
                meow = true;
                break;
            }
        }
        if (meow == false) iden = 999;
        return iden;
    }
}

int choice(vector <point> &points)
{
    int ide;
    string startpoint = "a";
    cout << "Enter the startpoint: ";
    cin >> startpoint;
    if (idenSTRING(points, startpoint) == 999)
    {
        cout << "\nThis is not the available point\n";
        exit(0);
    }
    for (int i = 0; i < points.size(); i++)
    {
        if (points[i].name == startpoint)
        {
            ide = i;
        }
    }
    points[ide].distance_to_it = 0;
    return ide;
}

void updateDistans(vector <int> distans, vector <point> points)
{
    for (int i = 0; i < distans.size(); i++)
        distans[i] = points[i].distance_to_it;
}

int min(vector <point> &points) {

    int min; //надо найти элемент который ближе всего к нам И НЕ ОБРАБОТАН
    for (int i = 0; i < points.size(); i++)
    {
        if (points[i].status == true)
        {
            min = i;
        }
    }
    for (int i = 0; i < points.size(); i++)
    {
        if (points[i].status == true)

```

```

        if (points[i].distance_to_it < points[min].distance_to_it)
        {
            min = i;
        }
    }
    return min;
}

bool isPointInMassive(vector <point> points, point a)
{
    //поиск идентификатора элемента "a" в массиве
    int iden;
    bool meow = false;
    for (int k = 0; k < points.size(); k++)
    {
        if (a.name == points[k].name)
        {
            iden = k;
            meow = true;
            break;
        }
    }
    return meow;
}

//не даёт пользоваться точкой в дальнейшем
void delete_point(vector <point>& points, point &a)
{
    //удаление всех данных об этом элементе из всех остальных точек(его забывают
    //и не обращают на него внимание в дальнейшем)
    for (int i = 0; i < points.size(); i++)
    {
        int iden_a = iden(points[i].sosed, a);
        if (iden_a != 999)
        {
            points[i].sosed.erase(points[i].sosed.begin() + iden_a);
            points[i].dist_to_sosed.erase(points[i].dist_to_sosed.begin() +
            iden_a);
        }
    }
}

void autocalc(vector <point>& points, int &way1, int &way2, int ide)
{
    for (int k = 0; k < points.size(); k++)
    {
        if (k == ide) continue;
        if (isPointInMassive(points[ide].sosed, points[k])) {
            way1 = 0, way2 = 0;
            way1 = points[ide].distance_to_it +
            points[ide].dist_to_sosed[iden(points[ide].sosed, points[k])];
            //найдем индекс точки "g" которая может лежать между а и б

```

```

vector <string> PointsWithB;
PointsWithB.clear();
for (int i = 0; i < points[i].sosed.size(); i++) //ищем среди всех соседей
{
    vector <point> sosedi_x2;

    for (int ii = 0; ii < points[i].sosed.size(); ii++)
        for (int kk = 0; kk < points.size(); kk++)
        {
            if (points[i].sosed[ii].name == points[kk].name)
                sosedi_x2.push_back(points[kk]);
        }

    if (isPointInMassive(sosedi_x2[i].sosed, points[k])) //ищем
тех, которые соприкасаются с b
    {
        PointsWithB.push_back(points[i].sosed[i].name);

        /*
        if (k == 5)
        {
            cout << "\n 2 is name of sosed =" <<
            sosedi_x2[i].name << "\n";
            sosedi_x2[i].printSosed();
            for (int ket = 0; ket < PointsWithB.size();
ket++)
                cout << "\n " <<
points[idenSTRING(points, PointsWithB[ket])).name << "\n";
        }*/
    }
}
if (!PointsWithB.empty())
{
    int min = 0; //индекс элемента с наименьшим расстоянием к точке
b в массиве PointsWithB
    for (int q = 0; q < PointsWithB.size(); q++) //среди всех элементов
PointsWithB
    {
        if (points[idenSTRING(points,
PointsWithB[q])).dist_to_sosed[iden(points[idenSTRING(points, PointsWithB[q])).sosed, points[k]]] <
points[idenSTRING(points, PointsWithB[q])).dist_to_sosed[iden(points[idenSTRING(points,
PointsWithB[q])).sosed, points[k]])] //если найдётся тот чё меньше(отличие только в индексе)
        {
            min = q; //то это новый минимум-index
        }
    }
    int g = idenSTRING(points, PointsWithB[min]); //ищем индекс этого
элемента в изначальных поинтах и это наш g

```

```

        way2 = points[ide].distance_to_it +
points[ide].dist_to_sosedi[iden(points[ide].sosedi, points[g])] +
points[g].dist_to_sosedi[iden(points[g].sosedi, points[k])];

        //сравним результаты и будем искать меньшее(короткий путь)
        if (way1 > way2) points[k].distance_to_it = way2;
        else points[k].distance_to_it = way1;
    }
    else points[k].distance_to_it = way1;
    //проверка
    /*if (k == 5)
    {
        cout << "\nit is 5\n";
        if (PointsWithB.empty()) cout << "\nEMPTY\n";
        for (int i = 0; i < PointsWithB.size(); i++)
        {
            cout << endl << " dasd";
        }
    }*/
}

}

}

void pipec_koroche_fake_variantam_exe(int ide, vector <point>& points)
{
    //удаляет все элементы к которым нет доступа
    vector <string> ne_fake; //тут все соседи и соседи соседей
    int sizeofarr1, sizeofarr2, sizeofarr3; //чтобы код не прыгал в рекурсию
    sizeofarr1 = points[ide].sosedi.size();
    for (int ii = 0; ii < sizeofarr1; ii++) //поиск среди всех соседей элемента
    {
        ne_fake.push_back(points[ide].sosedi[ii].name);
        sizeofarr2 = ne_fake.size();
        for (int k = 0; k < sizeofarr2; k++) //для всех элементов "не фейка"
        {
            ne_fake.push_back(points[idenSTRING(points,
ne_fake[k])).name); //закинуть всех соседей этих элементов
            sizeofarr3 = ne_fake.size();
            for (int kk = 0; kk < sizeofarr3; kk++) //для всех элементов
"не фейка"
            {
                ne_fake.push_back(points[idenSTRING(points,
ne_fake[k])).name); //закинуть всех соседей этих элементов
            }
        }
    }
    for (int l = 0; l < points.size(); l++) //меняет статус всех элементов на фолз
    {
        points[l].status = false;
    }
    for (int l = 0; l < ne_fake.size(); l++)
    {
        if (idenSTRING(points, ne_fake[l]) != 999)
        {

```

```

        points[idenSTRING(points, ne_fake[l])].status = true;
    }
}
for (int l = 0; l < points.size(); l++) //для всех элементов поинтс
{
    if (points[l].status == false) //если он фолз
    {
        delete_point(points, points[l]);
        points.erase(points.begin() + l);
    }
}
}
int main()
{
    a.name = "a"; b.name = "b"; c.name = "c"; d.name = "d"; e.name = "e"; f.name = "f";
    a.sosedi = { b,c,f,e };
    a.dist_to_sosedi = { 5, 5, 10, 12 };
    b.sosedi = { e,d };
    b.dist_to_sosedi = { 3,5 };
    c.sosedi = { f };
    c.dist_to_sosedi = { 3 };
    d.sosedi = { e };
    d.dist_to_sosedi = { 5 };
    //y f соседей нету(
    e.sosedi = { f };
    e.dist_to_sosedi = { 5 };

    vector <point> points{ a, b, c, d, e, f }; //массив из всех точек

    /*
    массив самых коротких путей к точкам(привязано по сути индексами к массиву точек)
    здесь за каждым значением прикрепленна своя буква по порядку.
    то какое число тут случится по итогу и будет определять кратчайшее расстояние к этой
точке
    */

    int ide = choice(points); // выбор начальной точки
    //pipek_koroche_fake_variantam_exe(ide, points);
    ide = min(points); //поиск минимальной точки

    printRESULTS(points);

    int way1, way2;
    /*
    //посчитаем путь от а до ф И от а до с и до ф
    way1 = points[ide].distance_to_it + points[ide].dist_to_sosedi[iden(points[ide].sosedi,
points[5])];
    //путь к а + путь к ф от а
    way2 = points[ide].distance_to_it + points[ide].dist_to_sosedi[iden(points[ide].sosedi,
points[2])] + points[2].dist_to_sosedi[iden(points[2].sosedi, points[5])];

    //сравним результаты и будем искать меньшее(короткий путь)

```



```

if (way1 > way2) points[5].distance_to_it = way2;
else points[5].distance_to_it = way1;
//cout << "iden eblan? " << iden(points[0].sosed, points[3]) << endl;
printRESULTS(points);

```

```

*/

```

```

//////////////////////////AUTO

```

```

//мы на входе уже имеем начальный член и его индекс ide

```

```

//

```

```

ide = min(points); //поиск минимальной точки
cout << "\nnew ide : " << ide << "\n";
autocalc(points, way1, way2, ide);
delete_point(points, points[ide]);

```

```

while (main_status(points) == true) {
    ide = min(points); //поиск минимальной точки
    cout << "\nnew ide : " << ide << "\n";
    autocalc(points, way1, way2, ide);
    points[ide].status = false;
    delete_point(points, points[ide]);
}

```

```

printRESULTS(points);

```

```

}

```

РЕЗУЛЬТАТИ:

```
Консоль отладки Microsoft Visual Studio
Enter the startpoint: a
a is = 0
b is = 9999
c is = 9999
d is = 9999
e is = 9999
f is = 9999

new ide : 0
new ide : 0
new ide : 1
new ide : 2
new ide : 5
new ide : 4
new ide : 3
a is = 0
b is = 5
c is = 5
d is = 10
e is = 8
f is = 8

Консоль отладки Microsoft Visual Studio
Enter the startpoint: b
a is = 9999
b is = 0
c is = 9999
d is = 9999
e is = 9999
f is = 9999

new ide : 1
new ide : 1
new ide : 4
new ide : 3
new ide : 5
new ide : 2
new ide : 0
a is = 9999
b is = 0
c is = 9999
d is = 5
e is = 3
f is = 8
```

```
Консоль отладки Microsoft Visual Studio
Enter the startpoint: e
a is = 9999
b is = 9999
c is = 9999
d is = 9999
e is = 0
f is = 9999

new ide : 4

new ide : 4

new ide : 5
new ide : 3

new ide : 2

new ide : 1

new ide : 0
a is = 9999
b is = 9999
c is = 9999
d is = 9999
e is = 0
f is = 5
```

```
Консоль отладки Microsoft Visual Studio
Enter the startpoint: j
This is not the available point
```

Джерела:

[Алгоритм Дейкстри — Вікіпедія \(wikipedia.org\)](https://uk.wikipedia.org/wiki/Алгоритм_Дейкстри)

[Граф \(prog-cpp.ru\)](http://prog-cpp.ru/)