

**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**  
**САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ**  
**ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ**  
**«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)**  
**Кафедра МО ЭВМ**

**ОТЧЕТ**  
**по учебной практике**  
**Тема: Реализация алгоритма A\* на языке Kotlin с визуализацией**

Студент гр. 1303

\_\_\_\_\_

Чубан Д.В.

Студент гр. 1303

\_\_\_\_\_

Попандопуло А.Г.

Руководитель

\_\_\_\_\_

Шестопалов Р.П.

Санкт-Петербург

2023

## ЗАДАНИЕ НА УЧЕБНУЮ ПРАКТИКУ

Студент Чубан Д.В. группы 1303

Студент Попандопуло А.Г. группы 1303

Тема практики: Командная итеративная разработка визуализатора алгоритма на Kotlin с графическим интерфейсом

Задание на практику:

Командная итеративная разработка визуализатора алгоритма(ов) на Java с графическим интерфейсом.

Алгоритм: A\*

Сроки прохождения практики: 30.06.2023 – 13.07.2023

Дата сдачи отчета: 13.07.2020

Дата защиты отчета: 13.07.2020

Студент

\_\_\_\_\_

Чубан Д.В.

Студент

\_\_\_\_\_

Попандопуло А.Г.

Руководитель

\_\_\_\_\_

Шестопалов Р.П.

## **АННОТАЦИЯ**

Целью проекта является получение навыков программирования на Kotlin и создание программы по поиску кратчайшего пути во взвешенном графе, визуализирующей работу алгоритма A\*

## **SUMMARY**

The aim of the project is to acquire programming skills in Kotlin and create a program to find the shortest path in a weighted graph, visualizing the operation of the algorithm A\*

## СОДЕРЖАНИЕ

	Введение	5
1.	Требования к программе	6
1.1.	Исходные требования к программе	6
1.2.	Уточнение требований после сдачи 1-ой версии	7
2.	План разработки и распределение ролей в бригаде	8
2.1.	План разработки	8
2.2.	Распределение ролей в бригаде	8
3.	Особенности реализации	9
3.1.	Основные структуры данных	9
3.2.	Структуры данных, отвечающие за алгоритм	11
3.3.	Структуры данных, отвечающие за визуализацию	12
4.	Тестирование	15
4.1	Тестирование интерфейса и обработки исключительных ситуаций	15
4.2	Тестирование алгоритма	16
	Заключение	18
	Список использованных источников	19
	Приложение А. Исходный код – только в электронном виде	20

## ВВЕДЕНИЕ

Главной целью работы было реализовать алгоритм  $A^*$  для поиска кратчайших путей на карте и представить его в виде приложения с графическим интерфейсом.

Для корректной работы алгоритма реализуем очередь с приоритетом, в которой будут храниться клетки-кандидаты для перехода.

В реализованную очередь с приоритетом добавляем стартовую вершину. До тех пор, пока очередь не пуста, достаем из нее вершину с наименьшим значением эвристической функции и рассчитываем аналогичное значение для смежных вершин. Если очередная вершина ещё не была посещена, или существующая оценка больше только что вычисленной, значение для данной вершины обновляется. После этого вершина и её приоритет помещаются в очередь. Если достигнута конечная вершина, поиск прекращается.

## 1. ТРЕБОВАНИЯ К ПРОГРАММЕ

### 1.1. Исходные Требования к программе

#### 1.1.1 – Требования к вводу исходных данных

Задать поле можно как через текстовый файл, так и используя интерфейс программы.

Текстовый файл должен иметь вид

\*X\* \*Y\* – Размеры поля

\*X\* \*Y\* – Координаты старта

\*X\* \*Y\* – Координаты финиша

Далее идет описание каждой клетки:

\*Up\* \*Right\* \*Down\* \*Left\* – Стоимость перехода в соответствующую соседнюю клетку

\*Type\* – Тип клетки (например, непроходимая или обычная)

Если ввод нужно сделать используя интерфейс, то сначала нужно нажать кнопку “Задать поле”, выбрать его размеры и точки старта и финиша. Затем нажимая на каждую созданную клетку задать ее характеристики. Долгое нажатие будет изменять тип клетки.

#### 1.1.2 – Требования к визуализации

Окно разделено на три части:

Левая – записываются действия алгоритма по выбору следующей вершины, промежуточные выводы. Также присутствуют кнопки для перехода к следующему шагу либо моментальному нахождению пути.

Средняя – визуализация поля. Спецсимволами выделяются старт и финиш, цветами выделяются пройденные клетки, текущая рассматриваемая клетка и непроходимые клетки.

Правая - функциональная. Имеет кнопки “Открыть файл”, чтобы прочитать поле из файла, “Задать поле”, чтобы задать поле вручную через интерфейс, и “Сохранить поле”, чтобы создать текстовый файл с данными о текущем поле.

Дополнительные окна вызываются при нажатии на клетку и кнопку “Задать поле”. В окне клетки можно вручную задать веса путей в соседние клетки. В окне “Задать поле” вводится размер поля и координаты старта и финиша.

The image displays three windows from a software application:

- Клетка X:Y (Cell X:Y):** A window for setting transition weights. It contains four input fields:
  - Переход вверх (Transition up): -1
  - Переход влево (Transition left): -1
  - Переход вниз (Transition down): -1
  - Переход вправо (Transition right): 228
 An "OK" button is located to the right of the fields.
- Поиск пути (Path Search):** The main interface window. It features a 4x4 grid labeled "Граф" (Graph). The top-left cell contains a star icon, the top-middle cell is yellow, the top-right cell is yellow, the middle-left cell is black, the middle-right cell is red, and the bottom-right cell contains an 'X' icon. To the left of the grid is a large empty box. Below the grid are two buttons: "Следующий шаг" (Next step) and "Найти путь целиком" (Find the whole path). To the right of the grid are three buttons: "Открыть файл" (Open file), "Задать поле" (Set field), and "Сохранить поле" (Save field). A red arrow points from the "Задать поле" button to the "Set Field" window.
- Задать поле (Set Field):** A window for setting field parameters. It includes:
  - Two input fields for "Размер по ширине" (Width) and "Размер по высоте" (Height).
  - Start coordinates: "Старт X:" and "Старт Y:" with input fields.
  - Finish coordinates: "Финиш X:" and "Финиш Y:" with input fields.
  - An "OK" button at the bottom.

Рисунок 1 – Макет приложения

### 1.1. Уточнение требований после сдачи 1-й версии

Добавить в вывод итоговый путь и суммарный вес полного пути.

## **2. ПЛАН РАЗРАБОТКИ И РАСПРЕДЕЛЕНИЕ РОЛЕЙ В БРИГАДЕ**

### **2.1. План разработки**

Приблизительный план разработки:

5 июля – Согласование спецификации и плана разработки

7 июля – Сдача прототипа: разработка диалогового окна, обработка нажатий

10 июля – Сдача 1-й версии: написание алгоритма, визуализация пошагового выполнения

12 июля – Сдача 2-й версии: исправление недочетов

13 июля – Сдача финальной версии и отчета

### **2.2. Распределение ролей в бригаде**

Попандопуло А. – интерфейс, классы, отвечающие за визуализацию работы

Чубан Д. – реализация алгоритма и классов карты и клетки



### 3. ОСОБЕННОСТИ РЕАЛИЗАЦИИ

#### 3.1 Основные структуры данных

*Position ()* – класс, соответствующий координатам клетки. Имеет поля *row: Int* и *column: Int*, предназначенные для хранения координаты по вертикали и горизонтали соответственно.

*StatePosition* – класс, аналогичный *Position()* с поправкой на то, что типом полей *row* и *column* является *MutableState<Int>*. Этот тип представляет изменяемое состояние переменной. Использование класса *StatePosition* предполагается для хранения позиций стартовой и финишной клеток, а указанный тип полей позволяет отслеживать изменения состояний координат, что необходимо для преобразования элементов графического интерфейса при использовании инструментария Jetpack Compose для построения графического интерфейса.

*enum CellType* – класс, отвечающий за тип клетки. Предусмотрены типы: *START*, *FINISH*, *WALL*, *BACKGROUND* – тип для стартовой клетки, финишной, тип отражающий наличие стены, и тип обычной клетки соответственно.

*CellData()* – класс соответствующий клетке. Его полями являются:  
*type: CellType* – хранит вышеописанный тип клетки.  
*position: Position* – хранит позицию клетки.  
*isVisited: Boolean* – хранит информацию о том, была ли посещена (просмотрена) клетке в ходе работы алгоритма поиска пути.  
*isShortestPath: Boolean* - хранит информацию о том, входит ли клетка в итоговый путь, найденный алгоритмом A\*.  
*distance: Int* – хранит расстояние от старта до клетки, используемое в ходе работы алгоритма поиска пути.  
*previousShortestCell: CellData?* – хранит информацию о предыдущей клетке в формируемом пути.  
*id : Int* – хранит идентификатор клетки

*leftJump: Int* – хранит информацию о стоимости перехода влево относительно данной клетки.

*rightJump: Int* - хранит информацию о стоимости перехода вправо относительно данной клетки.

*downJump: Int* - хранит информацию о стоимости перехода вниз относительно данной клетки.

*uppJump: Int* - хранит информацию о стоимости перехода вверх относительно данной клетки.

*priority: Int* - хранит информацию о приоритете данной клетки (сумме эвристики и расстояния).

*State()* – класс, отвечающий за текущее состояние поля.

Имеет поля:

*gridState: MutableList<MutableList<CellData>>* - непосредственно клетки, имеет приватный доступ.

*height: Int* – высота поля

*width : Int* – ширина поля

*startPosition: StatePosition* – позиция стартовой клетки

*finishPosition: StatePosition* – позиция финишной клетки

*log: MutableState<String>* - отвечает за отслеживание работы алгоритма поиска пути, хранит информацию о производимых алгоритмом действиях.

А также методы:

*clear()* – выполняет очистку рабочего поля.

*addStartAndFinishGrids()* – приватный метод, отвечающий за размещение стартовой и финишной клеток.

*animatedShortestPath (alg : Alg)* – отвечает за запуск полного алгоритма поиска пути посредством экземпляра класса Alg.

*animatedShortestPath\_single (alg : Alg, cells:List<List<CellData>>)* – отвечает за запуск пошагового алгоритма поиска пути.

*FieldReader()* – класс, отвечающий за чтение поля из файла.

*FileWriter()* – класс, отвечающий за запись поля в файл

### 3.2 Структуры данных, отвечающие за алгоритм

*Alg()* – Класс, отвечающий за реализацию алгоритма A\*.

Основные методы:

*AStarWhole()* – метод, реализующий полное выполнение алгоритма(без разбиения на отдельные итерации). Из очереди извлекается клетка с наименьшим приоритетом, помечается как рассмотренная, после чего ее клетки-соседи помещаются в очередь, если они могут быть продолжением пути. Возвращаемый результат – словарь переходов *res*.

*AStarSingle()* – метод, реализующий одну итерацию алгоритма. Также из очереди извлекается клетка с наименьшим приоритетом и рассматриваются её соседи. В результате работы метод возвращает словарь переходов *res*.

*AddNextCell(x: Int, y: Int, queue:Heap, res: MutableMap<CellData, CellData?>, previousCell:CellData, roadToNew:Int)* – Метод обработки клетки для добавления ее в очередь. В случае если клетка уже рассмотрена или является непроходимой, она не добавляется в очередь. Если же вершина ранее не была добавлена в очередь, или записанное значение приоритета меньше только что вычисленного, в очередь помещается новое значение. В словарь переходов *res* добавляется пара из клетка - родитель.

*retrievePathWhole(res:MutableMap<CellData, CellData?>)* – метод восстанавливает путь от старта до финиша на основе переданного словаря переходов.

*retrievePathSingle(res:MutableMap<CellData, CellData?>)* – метод восстанавливает путь от старта до точки, на которой остановилась очередная итерация на основе переданного словаря переходов.

Для реализации очереди с приоритетом, представленной в виде минимальной двоичной кучи, был написан класс *Heap*:

Основные методы:

*siftUp(index)* – метод, осуществляющий просеивание элемента с индексом *index* вверх.

*siftDown(index)* – метод, осуществляющий просеивание элемента с индексом *index* вниз.

*extractMin()* – метод, извлекающий минимальный элемент из кучи. Первый и последний элементы меняются местами, после чего последний (бывший первый) удаляется из кучи, а первый (бывший последний) просеивается вниз.

*put(element)* – метод, помещает элемент в кучу. Изначально элемент добавляется в конец, после чего просеивается вверх.

*size()* – метод возвращает длину списка, формирующего кучу.

### 3.3 Функции, отвечающие за визуализацию

*fun Cell(cellData: CellData)* – отвечает за визуализацию клетки. Принимает экземпляр вышеописанного класса *CellData*. При нажатии на клетку вызывается отрисовка диалогового окна для ввода значений таких параметров как переход влево, переход вправо, переход вниз и переход вверх, а также значение проходимости клетки, реализованного в формате флажка (чекбокса). Соответствующие поля клетки принимают данные значения.

*fun PathFindingGrid(height : Int, width : Int, cellData: List<CellData>)* - отвечает за визуализацию поля из клеток. Вызывает отрисовку каждой клетки вышеописанной функцией внутри посредством такого компонента *Compose* как *LazyVerticalGrid*.

*fun Legend( label: String,color: Color, hasBorder: Boolean = false)* – отвечает за визуализацию легенды – пояснений значений используемых цветов. Принимает аргументы – строку-пояснение, цвет, и опционально границу.

*PathFind(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () -> (Unit), enabled: Boolean = true)* – отвечает за визуализацию кнопки полного поиска пути. Принимает аргумент типа *Modifier* с указанными настройками визуализации, функцию, выполняющую операции соответствующие нажатию и *Boolean* значения, отражающее активность кнопки.

Аналогичные функции, отвечающие за визуализацию других кнопок:

- *fun StepPathFind(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () -> (Unit), enabled: Boolean = true)* - запуск полного поиска пути;
- *fun ClearButton(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () -> (Unit))* – запуска очистки поля;
- *fun OpenFile(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () -> (Unit), enabled: Boolean = true)* – осуществляет открытие файла;
- *fun SaveMap(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () -> (Unit), enabled: Boolean = true)* – осуществляет сохранение.

*fun SetField(height: Int, width: Int, onSubmit: (Int, Int) -> Unit, startPositionX: Int, startPositionY: Int, finishPositionX: Int, finishPositionY: Int, startSubmitX: (Int) -> Unit, startSubmitY: (Int) -> Unit, finSubmitX: (Int) -> Unit, finSubmitY: (Int) -> Unit)* – отвечает за визуализацию кнопки для изменения поля. Принимает аргументы: высота поля, ширина, функция-действие при изменении размеров поля, координаты стартовой и финишной клеток и функции-действия, соответствующие изменению одной из них. При нажатии на кнопку отрисовывает диалоговое окно для ввода значений параметров: высоты поля, ширины, координат стартовой и финишной клеток.

*fun PathFindingUi(state: State, cells: List<List<CellData>>, onClick: (Position) -> Unit, height: MutableState<Int>, width: MutableState<Int>, startPos: StatePosition, finPos: StatePosition, alg: Alg, log: MutableState<String>, context:*

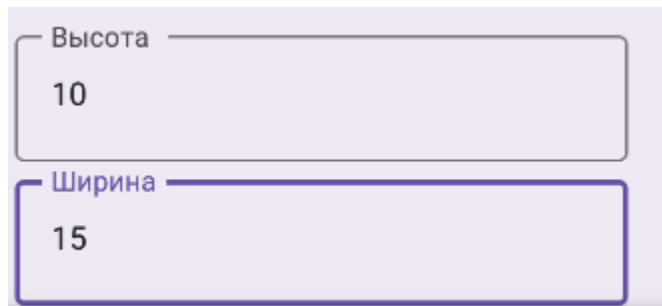
*Context*) - осуществляет вызов вышеописанных функций в таких компонентах *Jetpack Compose*, как *LazyColumn*, и *Row*.

## 4. ТЕСТИРОВАНИЕ

### 4.1. Тестирование интерфейса и обработки исключительных ситуаций.

Рассмотрим набор исключительных ситуаций и реакцию программы на них:

Некорректное задание размеров поля или стартовой/конечной клеток.

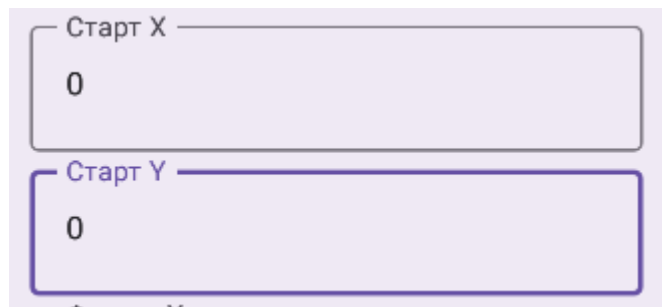


Высота  
10

Ширина  
15

Рисунок 2 – Некорректное задание размера поля

При попытке ввести отрицательные или нулевые значения размеров поля выставляются стандартные значения

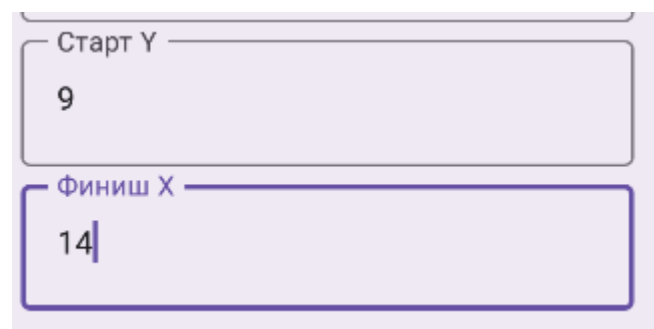


Старт X  
0

Старт Y  
0

Рисунок 3 – Ввод отрицательных значений

При попытке ввести отрицательные значения координат старта или финиша выставляются нулевые координаты.



Старт Y  
9

Финиш X  
14

Рисунок 4 – Ввод нулевых значений

При попытке ввести значения, большие, чем размеры поля, выставляются крайние значения размера.

4.2. Тестирование алгоритма

1. Работа алгоритма, когда финиш недостижим

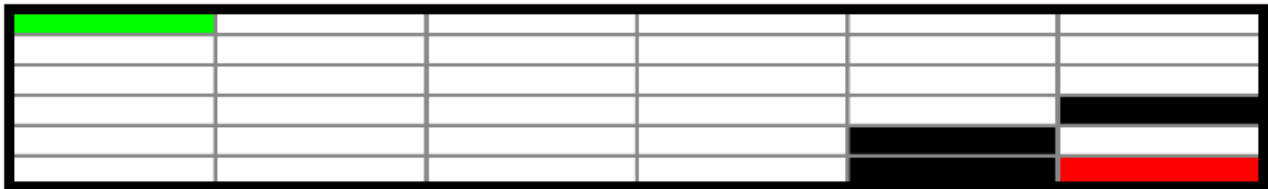
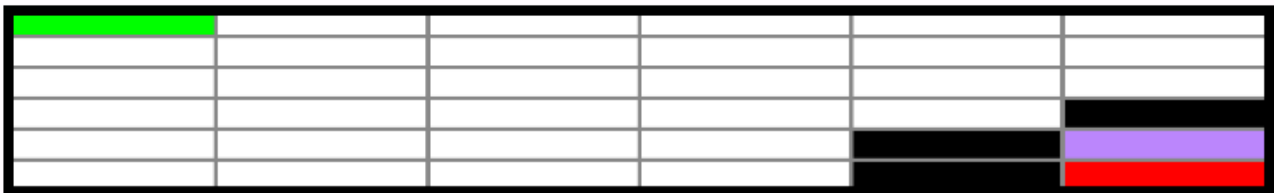


Рисунок 5 – Недостижимый финиш на поле

Итог работы на таком поле и вывод:



Пути от старта до финиша не существует

Рисунок 6 – Пример вывода при недостижимом финише

2. Обычная карта с препятствиями



Рисунок 7 – Обычная карта с препятствиями

Результат работы:



Рисунок 8 – Результат работы на обычной карте с препятствиями



### 3. Карта без препятствий


Рисунок 9 – Результат работы на поле без препятствий

### 4. Результат работы на поле, где старт и финиш совпадают


Рассматриваем клетку (0, 0) с приоритетом 0

Дошли до конечной клетки

Итоговый путь:

x:0 y:0

Цена итогового пути: 0

Рисунок 10 – Результат работы при совпадающем старте и финише

## **ЗАКЛЮЧЕНИЕ**

В ходе выполнения практической работы было реализовано приложение с графическим интерфейсом, демонстрирующее пошаговое выполнение алгоритма A\*. Закреплены навыки программирования на языке Kotlin.

Для написания GUI была изучена библиотека Compose Jetpack.

Итоговая программа соответствует требованиям, предъявленным в начале работы.

## СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Репозиторий бригады:

URL: [https://github.com/defrozentruth/summer\\_practise](https://github.com/defrozentruth/summer_practise)

2. Сайт Alexanderklimov.

URL: <https://developer.alexanderklimov.ru/android/simplepaint.php>

3. Сайт kotlinlang.

URL: <https://kotlinlang.ru/docs/reflection.html>

4. Сайт metanit.

URL: <https://metanit.com/kotlin/jetpack>

5. Сайт android.

URL: <https://developer.android.com/jetpack/compose>

## ПРИЛОЖЕНИЕ А

### НАЗВАНИЕ ПРИЛОЖЕНИЯ

**Alg:**

```
import android.util.Log
import com.example.path_finding_viz.CellData
import com.example.path_finding_viz.CellType
import com.example.path_finding_viz.Position
import com.example.path_finding_viz.State
import kotlinx.coroutines.delay
import kotlin.math.abs

class Alg(var field: State) {
    var nextX = field.startPosition.column.value
    var nextY = field.startPosition.row.value
    var endedOnX = field.finishPosition.column.value
    var endedOnY = field.finishPosition.row.value
    //val cells = field.getCells()
    var queue = Heap()
    var res: MutableMap<CellData, CellData?> =
mutableMapOf(field.getCells()[nextY][nextX] to null)
    var finSingle:Boolean = false
    var log: String = ""
    var smallLog: String = ""
    var stepPath: String = ""
    var way: Int = 0
    var processing = true
    private var startSingle = true
    var singlePath: String = ""

    fun clear(){
        nextX = field.startPosition.column.value
        nextY = field.startPosition.row.value
        endedOnX = field.finishPosition.column.value
        endedOnY = field.finishPosition.row.value
```

```

        queue = Heap()
        res = mutableMapOf(field.getCells()[nextY][nextX] to null)
        finSingle = false
        log = ""
        smallLog = ""
        way = 0
        processing = true
        startSingle = true
    }

    private fun heuristic(x:Int, y:Int):Int{
        return abs(x-field.finishPosition.column.value)+
abs(y-field.finishPosition.row.value)
    }
    private fun refreshStart(){
        nextX = field.startPosition.column.value
        nextY = field.startPosition.row.value
    }

    suspend fun AStarWhole():Pair<MutableMap<CellData,
CellData?>, String>{
        processing = true
        Log.d("ves", field.getCells()[0][0].rightJump.toString())
        refreshStart()
        var x = nextX
        var y = nextY
        val finishX = field.finishPosition.column.value
        val finishY = field.finishPosition.row.value

        field.setCellVisitedAtPosition(field.getCells()[y][x].position)
        queue.put(field.getCells()[y][x])
        while(queue.size() != 0){

            val cur = queue.extractMin()
            if (cur.distance != -1)
                way = cur.distance
        }
    }

```

```

        //println("${cur.position.column}
${cur.position.row}")
        //field.setCellShortestAtPosition(cur.position)
        Log.d("tired", "${cur.position.row} -----
${cur.position.column}")
        delay(10.toLong())
        x = cur.position.column
        y = cur.position.row
        log += "Рассматриваем клетку ($x, $y) с приоритетом
${cur.priority}\n"
        if(x == finishX && y == finishY) {
            log += "Дошли до конечной клетки\n"
            finSingle = true
            break
        }
        //queue = Heap()
        addNextCell(x+1, y, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].rightJump)
        addNextCell(x-1, y, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].leftJump)
        addNextCell(x, y+1, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].downJump)
        addNextCell(x, y-1, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].uppJump)
    }
    val shortestPath = retrievePathWhole(res)
    Log.d("chego", "${res.size}")
    shortestPath.forEach{
        field.setCellShortestAtPosition(it.position)
    }
    if(!finSingle){
        log += "Пути от старта до финиша не существует\n"
    }
    //retrievePathWhole(res)
    return Pair (res,log)

```

```

    }

    suspend fun AStarSingle(): Pair<MutableMap<CellData,
CellData?>, String>{
        if (startSingle)
        {
            refreshStart()
            startSingle = false
        }
        if(!finSingle){
            processing = true
            var x = nextX
            var y = nextY
            val finishX = field.finishPosition.column.value
            val finishY = field.finishPosition.row.value

            field.setCellVisitedAtPosition(field.getCells()[y][x].position)
            queue.put(field.getCells()[y][x])
            val cur = queue.extractMin()
            way = cur.distance
            field.setCellShortestAtPosition(cur.position)
            x = cur.position.column
            y = cur.position.row
            log += "Рассматриваем клетку ($x, $y) с приоритетом
${cur.priority}\n"

            smallLog = "Рассматриваем клетку ($x, $y) с
приоритетом ${cur.priority}\n"
            if (x == finishX && y == finishY) {
                log += "Дошли до конечной клетки\n"
                smallLog += "Дошли до конечной клетки\n"
                finSingle = true
                retrievePathSingle(res)
                return Pair (res,smallLog)
            }
        }
    }

```

```

        //queue = Heap()
        addNextCell(x + 1, y, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].rightJump)
        addNextCell(x - 1, y, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].leftJump)
        addNextCell(x, y + 1, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].downJump)
        addNextCell(x, y - 1, queue, res,
field.getCells()[y][x], field.getCells()[y][x].uppJump)
        endedOnX = x
        endedOnY = y
        singlePath += "x:${x} y:${y}\n"
    }
//      val shortestPath = retrievePathSingle(res)
//      Log.d("gde log", smallLog)
//
//      shortestPath.forEach{
//          field.setCellShortestAtPosition(it.position)
//      }
    if(!finSingle && queue.size() == 0){
        log += "Пути от старта до финиша не существует\n"
        smallLog += "Пути от старта до финиша не существует\n"
    }
    retrievePathSingle(res)

    return Pair(res, smallLog)
}

private suspend fun addNextCell(x: Int, y: Int, queue:Heap,
res: MutableMap<CellData, CellData?>, previousCell:CellData,
roadToNew:Int){
    if( x < 0 || x >= field.width || y < 0 || y >=
field.height) {
        log += "Не можем добавить в очередь клетку ($x, $y),
т.к. ее не существует\n"
    }

```



```

        smallLog += "Не можем добавить в очередь клетку ($x,
$y), т.к. ее не существует\n"

        return
    }

    if(field.getCells()[y][x].type == CellType.WALL) {
        log += "Не можем добавить в очередь клетку ($x, $y),
т.к.она непроходима\n"
        smallLog += "Не можем добавить в очередь клетку ($x,
$y), т.к.она непроходима\n"
        return
    }

    if(field.getCells()[y][x].isVisited) {
        log += "Не можем добавить в очередь клетку ($x, $y),
т.к.она уже рассмотрена\n"
        smallLog += "Не можем добавить в очередь клетку ($x,
$y), т.к.она уже рассмотрена\n"
        return
    }

    field.setCellVisitedAtPosition(Position(y,x))
    val newCell = field.getCells()[y][x]

    val newDistance = previousCell.distance+roadToNew
    if(newCell.distance == -1 || newCell.distance >
newDistance){
        res[newCell] = previousCell
        newCell.distance = newDistance
        newCell.priority = heuristic(x, y) + newCell.distance
        log += "Добавляем в очередь клетку
(${newCell.position.column}, ${newCell.position.row}) с
приоритетом ${newCell.priority}\n"
        smallLog += "Добавляем в очередь клетку
(${newCell.position.column}, ${newCell.position.row}) с
приоритетом ${newCell.priority}\n"
        queue.put(newCell)
    }

```

```

        delay(10.toLong())
    }
    val cur = queue.extractMin()
    nextX = cur.position.column
    nextY = cur.position.row
    queue.put(cur)
}

fun retrievePathWhole(res:MutableMap<CellData, CellData?>):
MutableList<CellData>{
    val path = emptyList<CellData>().toMutableList()
    var curr: CellData? =
field.getCells()[field.finishPosition.row.value][field.finishPosit
ion.column.value]
    while(curr != null){
        path.add(curr)
        curr = res[curr]
    }
    path.reverse()
    log += "Итоговый путь:\n"
    for (elem in path)
        log += "x:${elem.position.column}
y:${elem.position.row}\n"
    log += "Цена итогового пути: ${way}\n"
    return path
}

fun retrievePathSingle(res:MutableMap<CellData, CellData?>):
MutableList<CellData>{
    val path = emptyList<CellData>().toMutableList()
    var curr: CellData? = field.getCells()[endedOnY][endedOnX]
    if(finSingle)
        curr =
field.getCells()[field.finishPosition.row.value][field.finishPosit
ion.column.value]

```

```

while(curr != null){
    path.add(curr)
    curr = res[curr]
}
path.reverse()

if(finSingle){
    smallLog += "Итоговый путь:\n"
    smallLog += singlePath
    smallLog += "Цена итогового пути: ${way}\n"
    processing = false
}
return path
}

fun refresh(force:Boolean = false){
    if(finSingle || force){
        nextX = field.startPosition.column.value
        nextY = field.startPosition.row.value
        endedOnX = field.finishPosition.column.value
        endedOnY = field.finishPosition.row.value
        queue = Heap()
        res = mutableMapOf(field.getCells()[nextY][nextX] to
null)

        finSingle = false
        log = ""
        smallLog = ""
        way = 0
        processing = true
    }
}

}

```

## FieldReader:

```
import android.content.Context
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.runtime.mutableStateOf
import androidx.compose.runtime.remember
import com.example.path_finding_viz.CellType
import com.example.path_finding_viz.StatePosition
import java.io.File
import com.example.path_finding_viz.State
import Alg

class FieldReader(private val context: Context) {
    fun readField(filename: String, field: State, alg: Alg){
        //val file = File(filename)
        context.openFileInput(filename).bufferedReader().useLines
{ data ->
        //val lines = lines.first()
        val lines = data.toList()
        val sizeX = lines[0].split(" ")[0].toInt()
        val sizeY = lines[0].split(" ")[1].toInt()
        val startX = lines[1].split(" ")[0].toInt()
        val startY = lines[1].split(" ")[1].toInt()
        val finishX = lines[2].split(" ")[0].toInt()
        val finishY = lines[2].split(" ")[1].toInt()
        field.width = sizeX
        field.height = sizeY
        field.startPosition.column.value = startX
        field.startPosition.row.value = startY
        field.finishPosition.column.value = finishX
        field.finishPosition.row.value = finishY
        field.custom_init()
        //val startPos = StatePosition(remember
{mutableStateOf(startX)}, remember {mutableStateOf(startY)})}
```

```

        //val finPos = StatePosition(remember
{mutableStateOf(finishX)}, remember {mutableStateOf(finishY)})
        var i = 0
        var j = 0
        for(k in 3 until lines.size){
            if(k % 2 != 0){
                field.gridState[i][j].uppJump = lines[k].split("
") [0].toInt()
                field.gridState[i][j].rightJump = lines[k].split("
") [1].toInt()
                field.gridState[i][j].downJump = lines[k].split("
") [2].toInt()
                field.gridState[i][j].leftJump = lines[k].split("
") [3].toInt()
                field.gridState[i][j].isVisited = false
                if(i == startY && j == startX)
                    field.gridState[i][j].type = CellType.START
                else
                    if (i == finishY && j == finishX)
                        field.gridState[i][j].type =
CellType.FINISH
                    else
                        field.gridState[i][j].type =
CellType.BACKGROUND
            }else{
                if(lines[k] == "Unpassable") {
                    field.gridState[i][j].type = CellType.WALL
                }
                if(j == sizeX-1){
                    j = 0
                    i+=1
                }else{
                    j+=1
                }
            }
        }
    }

```

```

        alg.nextX = startX
        alg.nextY = startY
        alg.endedOnX = finishX
        alg.endedOnY = finishY
        alg.finSingle = false
        alg.log = ""
        alg.smallLog = ""
    }
}
}

```

### **FieldWriter:**

```

import android.content.Context
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.runtime.mutableStateOf
import androidx.compose.runtime.remember
import com.example.path_finding_viz.CellType
import com.example.path_finding_viz.StatePosition
import java.io.File
import com.example.path_finding_viz.State

class FieldWriter (private val context: Context){
    fun writeField(field:State, filename: String){
        context.openFileOutput(filename, Context.MODE_PRIVATE).use
    { out ->
        out.write("${field.width}
${field.height}\n".toByteArray())
        out.write("${field.startPosition.column.value}
${field.startPosition.row.value}\n".toByteArray())
        out.write("${field.finishPosition.column.value}
${field.finishPosition.row.value}\n".toByteArray())
        for(i in 0 until field.height)
            for(j in 0 until field.width){
                out.write("${field.getCells()[i][j].uppJump}
${field.getCells()[i][j].leftJump}

```



```

        var parent = (index - 1)/2
        while(tmpIndex > 0 && this.queue[parent].priority >=
this.queue[tmpIndex].priority){
            val tmp = this.queue[parent]
            this.queue[parent] = this.queue[tmpIndex]
            this.queue[tmpIndex] = tmp
            val buf = tmpIndex
            tmpIndex = parent
            parent = (buf-1)/2
        }
    }

    fun siftDown(index: Int){
        if (index < 0 || index >= this.queue.size) {
            return
        }
        var minIndex = index
        var tmpIndex = index
        var left: Int
        var right: Int
        while(true) {
            left = 2*tmpIndex+1
            right = 2*tmpIndex+2
            if(right < this.queue.size &&
this.queue[right].priority < this.queue[minIndex].priority)
                minIndex = right
            if(left < this.queue.size && this.queue[left].priority
< this.queue[minIndex].priority)
                minIndex = left
            if(minIndex == tmpIndex)
                return
            else{
                this.queue[tmpIndex]; this.queue[minIndex] =
this.queue[minIndex]; this.queue[tmpIndex]
                tmpIndex = minIndex
            }
        }
    }

```



```

        }
    }
}

fun extractMin(): CellData{
    val min_element = this.queue[0]
    this.queue[0] = this.queue[this.queue.size-1]
    this.queue.removeAt(this.queue.size - 1)
    this.siftDown(0)
    return min_element
}

fun put(element: CellData){
    this.queue.add(element)
    this.siftUp(this.size() - 1)
}

fun size(): Int{
    return this.queue.size
}
}

```

### **a\_star.kt:**

```

import android.util.Log
import com.example.path_finding_viz.CellData
import com.example.path_finding_viz.StatePosition
import com.example.path_finding_viz.Position
import com.example.path_finding_viz.State

suspend fun startA_star(gridState: State, alg:Alg):
Pair<List<CellData>, String> {
    //val alg = Alg(gridState)
    val value = alg.AStarWhole()
    val map = value.first

```

```

        val path = alg.retrievePathWhole(map)

        return Pair (path,value.second)
        //animatedDijkstra(gridState)
        //return getShortestPathOrder(gridState.getFinishCell())
    }

suspend fun startA_star_single(gridState: State, alg: Alg):
Pair<List<CellData>, String> {
    val value = alg.AStarSingle()
    val map = value.first
    val path = alg.retrievePathSingle(map)
    Log.d("checknu", "${alg.smallLog} ----- ${value.second}")
    return Pair (path,value.second)
    //animatedDijkstra(gridState)
    //return getShortestPathOrder(gridState.getFinishCell())
}

```

```

fun CellData.isAtPosition(position: Position) =
    this.position.row == position.row && this.position.column ==
position.column

```

```

fun CellData.isAtPosition(position: StatePosition) =
    this.position.row == position.row.value &&
this.position.column == position.column.value

```

### **Buttons.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import androidx.compose.foundation.ExperimentalFoundationApi
import androidx.compose.material3.Button
import androidx.compose.material3.ButtonColors

```

```

import androidx.compose.material3.ButtonDefaults
import androidx.compose.material3.Text
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.ui.Modifier
import androidx.compose.ui.graphics.Color

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun PathFind(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () -> (Unit),
enabled: Boolean = true) {
    ButtonWithText(
        modifier,
        onClick = onClick,
        label = "PathFind",
        enabled = enabled,
        colors = ButtonDefaults.buttonColors(containerColor =
Color.Blue)
    )
}

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun StepPathFind(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () ->
(Unit), enabled: Boolean = true) {
    ButtonWithText(
        modifier,
        onClick = onClick,
        label = "StepFind",
        enabled = enabled,
        colors = ButtonDefaults.buttonColors(containerColor =
Color.Magenta)
    )
}

```

```

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun ClearButton(modifier: Modifier = Modifier, onClick: () ->
(Unit)) {
    ButtonWithText(
        modifier,
        onClick = onClick,
        label = "Clear",
        colors = ButtonDefaults.buttonColors(containerColor =
Color.DarkGray)
    )
}

```

```

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun OpenFile(
    modifier: Modifier = Modifier,
    onClick: () -> (Unit),
    enabled: Boolean = true
) {
    ButtonWithText(
        modifier,
        onClick = onClick,
        label = "Open file",
        enabled = enabled,
        colors = ButtonDefaults.buttonColors(containerColor =
Color.Black)
    )
}

```

```

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun SaveMap(
    modifier: Modifier = Modifier,

```

```

        onClick: () -> (Unit),
        enabled: Boolean = true
    ) {
        ButtonWithText(
            modifier,
            onClick = onClick,
            label = "Save map",
            enabled = enabled,
            colors = ButtonDefaults.buttonColors(containerColor =
Color.Green)
        )
    }
}

```

```

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
private fun ButtonWithText(
    modifier: Modifier = Modifier,
    enabled: Boolean = true,
    label: String,
    onClick: () -> (Unit),
    colors: ButtonColors
) {
    Button(onClick = onClick, modifier = modifier, colors =
colors, enabled = enabled) {
        Text(text = label, color = Color.White)
    }
}

```

### **CellData.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import android.util.Log
import androidx.compose.animation.animateColorAsState
import androidx.compose.animation.core.tween

```

```

import androidx.compose.foundation.BorderStroke
import androidx.compose.foundation.background
import androidx.compose.foundation.border
import androidx.compose.foundation.clickable
import androidx.compose.foundation.layout.Box
import androidx.compose.foundation.layout.Column
import androidx.compose.foundation.layout.Row
import androidx.compose.foundation.layout.fillMaxWidth
import androidx.compose.foundation.layout.height
import androidx.compose.foundation.layout.padding
import androidx.compose.foundation.rememberScrollState
import androidx.compose.foundation.text.KeyboardOptions
import androidx.compose.foundation.verticalScroll
import androidx.compose.material3.AlertDialog
import androidx.compose.material3.Button
import androidx.compose.material3.Checkbox
import androidx.compose.material3.ExperimentalMaterial3Api
import androidx.compose.material3.Text
import androidx.compose.material3.TextField
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.runtime.MutableState
import androidx.compose.runtime.getValue
import androidx.compose.runtime.mutableStateOf
import androidx.compose.runtime.remember
import androidx.compose.runtime.setValue
import androidx.compose.ui.Modifier
import androidx.compose.ui.graphics.Color
import androidx.compose.ui.text.input.KeyboardType
import androidx.compose.ui.unit.dp

```

```

data class CellData(
    var type: CellType,
    val position: Position,
    var isVisited: Boolean = false,
    var isShortestPath: Boolean = false,

```

```

var distance: Int = -1,
var previousShortestCell: CellData? = null,
var id: Int = (0..Int.MAX_VALUE).random(),
var leftJump: Int = 1,
var rightJump: Int = 1,
var downJump: Int = 1,
var upJump: Int = 1,
var priority: Int = 0
){
    override fun hashCode(): Int {
        return id
    }
fun print () : String{
    if (isShortestPath)
        return "--- shortestPath"
    if (isVisited)
        return "--- visited"
    if (type == CellType.START)
        return "--- start"
    if (type == CellType.FINISH)
        return "--- finish"
    return "no"
}

    override fun equals(other: Any?): Boolean {
        if (this === other) return true
        if (javaClass != other?.javaClass) return false

        other as CellData

        if (type != other.type) return false
        if (position != other.position) return false
        if (isVisited != other.isVisited) return false
        if (isShortestPath != other.isShortestPath) return false
        if (distance != other.distance) return false

```

```

        if (previousShortestCell != other.previousShortestCell)
return false
        if (id != other.id) return false
        if (leftJump != other.leftJump) return false
        if (rightJump != other.rightJump) return false
        if (downJump != other.downJump) return false
        if (uppJump != other.uppJump) return false
        if (priority != other.priority) return false

        return true
    }
}

enum class CellType {
    START,
    FINISH,
    WALL,
    BACKGROUND,
}

data class Position(
    var row: Int,
    var column: Int
)

data class StatePosition(
    var row: MutableState<Int>,
    var column: MutableState<Int>
)

@OptIn(ExperimentalMaterial3Api::class)
@Composable
fun Cell(cellData: CellData) {
    val bgColor = animateColorAsState(
        targetValue = getBackgroundByType(cellData),

```



```

        animationSpec = tween(durationMillis = 700)
    )
    val showDialog = remember { mutableStateOf(false) }
    val leftJump = remember { mutableStateOf(cellData.leftJump) }
    val rightJump = remember { mutableStateOf(cellData.rightJump) }
}

val downJump = remember { mutableStateOf(cellData.downJump) }
val uppJump = remember { mutableStateOf(cellData.uppJump) }
val passability = remember { mutableStateOf(cellData.type) }
val boxModifier = Modifier

        .padding(0.dp)
        .border(BorderStroke(1.dp, Color.Gray))
        .height(16.dp)
        .background(bgColor.value)
        .fillMaxWidth()
        .clickable { showDialog.value = true }

if (showDialog.value) {
    AlertDialog(
        onDismissRequest = { showDialog.value = false },
        title = { Text("Введите параметры") },
        text = {
            Column (
                modifier =
Modifier.verticalScroll(rememberScrollState())
            ){
                TextField(value = leftJump.value.toString(),
onValueChange = { leftJump.value = it.toIntOrNull() ?: 0 }, label
= { Text("Шаг влево") },
                    keyboardOptions = KeyboardOptions(
                        keyboardType = KeyboardType.Number
                    )
            )
        }
    )
}

```

```

        TextField(value = rightJump.value.toString(),
onValueChange = { rightJump.value = it.toIntOrNull() ?: 0 }, label
= { Text("Шаг вправо") },
        keyboardOptions = KeyboardOptions(
            keyboardType = KeyboardType.Number
        ))
        TextField(value = downJump.value.toString(),
onValueChange = { downJump.value = it.toIntOrNull() ?: 0}, label =
{ Text("Шаг вниз") },
        keyboardOptions = KeyboardOptions(
            keyboardType = KeyboardType.Number
        ))
        TextField(value = uppJump.value.toString(),
onValueChange = { uppJump.value = it.toIntOrNull() ?: 0 }, label =
{ Text("Шаг вверх") },
        keyboardOptions = KeyboardOptions(
            keyboardType = KeyboardType.Number
        ))
    Row {
        Text("Проходимость (не): ")
        Checkbox(checked = (passability.value ==
CellType.WALL), onCheckedChange = {
            passability.value = if (it)
CellType.WALL else CellType.BACKGROUND
            cellData.type = passability.value
        })
    }
},
confirmButton = {
    Button(onClick = {
        cellData.leftJump = leftJump.value
        cellData.rightJump = rightJump.value
        cellData.downJump = downJump.value
        cellData.uppJump = uppJump.value
    })
}

```

```

        showDialog.value = false
    }) {
        Text("OK")
    }
}

)

}

Box(modifier = boxModifier)

}

val Purple200 = Color(0xFFBB86FC)
val CELL_BACKGROUND = Color.White
val CELL_START = Color.Red
val CELL_FINISH = Color.Green
val CELL_VISITED = Purple200
val CELL_PATH = Color.Yellow
val CELL_WALL = Color.Black

private fun getBackgroundByType(cellData: CellData): Color {
    if (cellData.isShortestPath && cellData.type != CellType.START
    && cellData.type != CellType.FINISH)
    {
        Log.d("shortColor", "here")
        return CELL_PATH
    }
    if (cellData.isVisited && cellData.type != CellType.START &&
cellData.type != CellType.FINISH) {
        Log.d("visittColor", "here")
        return CELL_VISITED
    }

    return when (cellData.type) {
        CellType.BACKGROUND -> CELL_BACKGROUND
        CellType.WALL -> CELL_WALL
    }
}

```

```

        CellType.START -> CELL_START
        CellType.FINISH -> CELL_FINISH
    }
}

```

### **Grid.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import android.util.Log
import androidx.compose.foundation.BorderStroke
import androidx.compose.foundation.ExperimentalFoundationApi
import androidx.compose.foundation.border
import androidx.compose.foundation.horizontalScroll
import androidx.compose.foundation.layout.Box
import androidx.compose.foundation.layout.Column
import androidx.compose.foundation.layout.Row
import androidx.compose.foundation.layout.fillMaxWidth
import androidx.compose.foundation.layout.height
import androidx.compose.foundation.layout.padding
import androidx.compose.foundation.lazy.grid.GridCells
import androidx.compose.foundation.lazy.grid.LazyVerticalGrid
import androidx.compose.foundation.lazy.grid.items
import androidx.compose.foundation.lazy.items
import androidx.compose.foundation.rememberScrollState
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.ui.Alignment
import androidx.compose.ui.Modifier
import androidx.compose.ui.graphics.Color
import androidx.compose.ui.unit.dp

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun PathFindingGrid(
    height : Int,

```

```

        width : Int,
        cellData: List<CellData>
    ) {
        val fix_wid = if (width != 0) width else 1
        LazyVerticalGrid(
            columns = GridCells.Fixed(fix_wid),
            modifier = Modifier
                .height((16 * (height) + 2+5).dp)
                .padding(2.dp)
                .border(BorderStroke(5.dp, Color.Black))
        ) {
            items(cellData) {
                Column(horizontalAlignment =
Alignment.CenterHorizontally) {
                    Cell(it)
                }
            }
        }
    }
}

```

### **Legend.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import androidx.compose.foundation.BorderStroke
import androidx.compose.foundation.ExperimentalFoundationApi
import androidx.compose.foundation.background
import androidx.compose.foundation.border
import androidx.compose.foundation.layout.Box
import androidx.compose.foundation.layout.height
import androidx.compose.foundation.layout.padding
import androidx.compose.foundation.layout.width
import androidx.compose.material3.Text
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.ui.Modifier
import androidx.compose.ui.graphics.Color

```

```

import androidx.compose.ui.unit.dp

@ExperimentalFoundationApi
@Composable
fun Legend(
    label: String,
    color: Color,
    hasBorder: Boolean = false
) {
    val boxModifier = Modifier
        .border(BorderStroke(if (hasBorder) 0.5.dp else 0.dp,
            Color.Gray))
        .padding(4.dp)
        .height(if (hasBorder) 10.dp else 16.dp)
        .background(color)
        .width(if (hasBorder) 10.dp else 16.dp)

    Box(modifier = boxModifier)
    Text(text = label, color = Color.Black)
}

```

### **MainActivity.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import Alg
import FieldReader
import FieldWriter
import android.content.Context
import android.os.Bundle
import android.util.Log
import androidx.activity.ComponentActivity
import androidx.activity.compose.setContent
import androidx.compose.foundation.ExperimentalFoundationApi
import androidx.compose.foundation.layout.Arrangement
import androidx.compose.foundation.layout.Row

```

```

import androidx.compose.foundation.layout.padding
import androidx.compose.foundation.lazy.LazyColumn
import androidx.compose.material3.MaterialTheme
import androidx.compose.material3.Surface
import androidx.compose.material3.Text
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.runtime.LaunchedEffect
import androidx.compose.runtime.MutableState
import androidx.compose.runtime.mutableStateOf
import androidx.compose.runtime.remember
import androidx.compose.ui.Alignment
import androidx.compose.ui.Modifier
import androidx.compose.ui.graphics.Color
import androidx.compose.ui.unit.dp
import com.example.path_finding_viz.ui.theme.Path_finding_vizTheme
import kotlinx.coroutines.CoroutineScope
import kotlinx.coroutines.Dispatchers
import kotlinx.coroutines.coroutineScope
import kotlinx.coroutines.delay
import kotlinx.coroutines.launch
import java.io.FileReader

private val scope = CoroutineScope(Dispatchers.Default)
class MainActivity : ComponentActivity() {
    override fun onCreate(savedInstanceState: Bundle?) {
        val context: Context = applicationContext
        super.onCreate(savedInstanceState)
        setContent {
            Path_finding_vizTheme {
                // A surface container using the 'background'
color from the theme
                Surface(
                    //modifier = Modifier.fillMaxSize(),
                    color = MaterialTheme.colorScheme.background
                ) {

```





```

        val onCellClicked = { p: Position -> // пока не
используется, перерисовка клеток при изменении переходов в них не
предусмотрена

            if (state.isPositionNotAtStartOrFinish(p) &&
!state.isVisualizing) {
                currentGridState.value =
state.drawCurrentGridState()
            }
        }

        PathFindingUi(state, currentGridState.value,
onCellClicked, height, width, startPos, finPos, alg, log, context)

        LaunchedEffect(Unit) {
            while (true) {
                delay(10.toLong())
                currentGridState.value =
state.drawCurrentGridState()
            }
        }
    }

@OptIn(ExperimentalFoundationApi::class)
@Composable
fun PathFindingUi(state: State, cells: List<List<CellData>>,
onClick: (Position) -> Unit, height: MutableState<Int>, width:
MutableState<Int>, startPos : StatePosition, finPos:
StatePosition, alg:Alg, log: MutableState<String>, context:
Context) {
    val isVisualizeEnabled = remember { mutableStateOf(true) }
    val onPathfind: () -> Unit = {
        Log.d("cell", state.printCell(0,0))
    }
}

```

```

        Log.d("startStata",
"$${alg.field.startPosition.column.value},-----
${alg.field.startPosition.row.value}")
        refreshCells(cells, state, true)
        Log.d("cell", state.printCell(0,0))
        scope.launch {coroutineScope{
state.animatedShortestPath(alg)}
            refreshCells(cells, state, false)
            height.value -=1
            height.value +=1
            isVisualizeEnabled.value = false
        }

        //state.animatedShortestPath(alg)

        //cells[1][0].isShortestPath =
state.getCell(0,1).isShortestPath

    }
    val onStepPathfind: () -> Unit = {
        refreshCells(cells, state, true)
        alg.refresh()
        scope.launch { state.animatedShortestPath_single(alg,
cells, height) }
        isVisualizeEnabled.value = true
    }
    val onCleared: () -> Unit = {
        state.clear()
        alg.clear()
        refreshCells(cells, state, reverse = false)
        alg.refresh()
        height.value -= 1
        height.value += 1
        isVisualizeEnabled.value = true
    }
}

```

```

        val onOpenFile: () -> Unit = {
            Log.d("shock1", "${state.height} ---- ${state.width}\n
            ${state.finishPosition.column.value} &&
            ${state.finishPosition.row.value}
            =====")

            val loader = FieldReader(context)
            loader.readField(filename = "field.txt", state, alg)
            height.value = state.height
            width.value = state.width
            alg.refresh(force = true)

            Log.d("shock2", "${state.height} ---- ${state.width}\n
            ${state.finishPosition.column.value} &&
            ${state.finishPosition.row.value}
            =====")
        }

        val onSaveMap: () -> Unit = {
            val saver = FieldWriter(context)
            saver.writeField(state, "field.txt")
        }

        LazyColumn(
            modifier = Modifier
                .padding(8.dp),

            verticalArrangement = Arrangement.Center,
            horizontalAlignment = Alignment.CenterHorizontally,
        ) {
            item {
                PathFindingGrid(height.value, width.value,
                cells.toLinearGrid()) // рисует поле
            }

            Log.d("mypainnew", "-${state.log}")
            item {

```

```

        Text(text = log.value, color = Color.Black)
    }
    item{
        Row(modifier = Modifier.padding(8.dp)) {

            PathFind(
                modifier = Modifier.padding(start = 16.dp),
                onClick = onPathfind,
                enabled = isVisualizeEnabled.value
            )
            StepPathFind(
                modifier = Modifier.padding(start = 16.dp),
                onClick = onStepPathfind,
                enabled = isVisualizeEnabled.value
            )

            OpenFile(
                modifier = Modifier.padding(start = 16.dp),
                onClick = onOpenFile,
                enabled = isVisualizeEnabled.value
            )
            SaveMap(
                modifier = Modifier.padding(start = 16.dp),
                onClick = onSaveMap,
                enabled = isVisualizeEnabled.value
            )
            ClearButton(modifier = Modifier.padding(horizontal
= 16.dp), onCleared)
            SetField(
                height = height.value,
                width = width.value,
                onSubmit = { n1 :Int, n2:Int ->
                    val n1_checked = if (n1 != 0 ) n1 else 10
                    val n2_checked = if (n2!= 0 ) n2 else 15
                    if (startPos.column.value > n2_checked){

```

```

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

                                startPos.column.value = n2_checked-1

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.START

                                }
                                if (startPos.row.value > n1_checked){

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

                                startPos.row.value = n1_checked-1

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.START

                                }
                                if (finPos.column.value > n2_checked){

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

                                finPos.column.value = n2_checked-1

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type = CellType.START
                                }
                                if (finPos.row.value > n1_checked){

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

                                finPos.row.value = n1_checked-1

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type = CellType.START
                                }
                                height.value = n1_checked
                                width.value = n2_checked

```

```

        }, startPos.column.value, startPos.row.value,
finPos.column.value, finPos.row.value,

        { startPosX :Int->

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

//state.updateCellTypeAtPosition(Position(startPos.row.value,
startPos.column.value), CellType.BACKGROUND)
        if (startPosX < width.value)
            startPos.column.value = startPosX
        else
            startPos.column.value = width.value-1
        onCleared()

//state.updateCellTypeAtPosition(Position(startPos.row.value,
startPos.column.value), CellType.START)

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.START

        height.value -= 1
        height.value += 1
    },

    { startPosY :Int->

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

        if (startPosY < height.value)
            startPos.row.value = startPosY
        else
            startPos.row.value = height.value -1
        onCleared()

```

```

cells[startPos.row.value][startPos.column.value].type =
CellType.START

        height.value -= 1
        height.value += 1
    },

    { finishPosX :Int->

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

        if (finishPosX < width.value)
            finPos.column.value = finishPosX
        else
            finPos.column.value = width.value -1

        onCleared()

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type =
CellType.FINISH

        height.value -= 1
        height.value += 1
    },
    { finishPosY :Int->

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type =
CellType.BACKGROUND

        if (finishPosY < height.value)
            finPos.row.value = finishPosY
        else
            finPos.row.value = height.value-1
        onCleared()

cells[finPos.row.value][finPos.column.value].type =
CellType.FINISH

```

```

        height.value -= 1
        height.value += 1
    }
)

}

Row(modifier = Modifier.padding(4.dp)) {
    Legend("Start", CELL_START)
    Legend("Finish", CELL_FINISH)
    Legend("Visited", CELL_VISITED)
    Legend("Wall", CELL_WALL) }
}
}
}

```

### **SetField.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import androidx.compose.foundation.layout.Box
import androidx.compose.foundation.layout.Column
import androidx.compose.foundation.layout.fillMaxSize
import androidx.compose.foundation.rememberScrollState
import androidx.compose.foundation.text.KeyboardOptions
import androidx.compose.foundation.verticalScroll
import androidx.compose.material.icons.Icons
import androidx.compose.material.icons.filled.Edit
import androidx.compose.material3.AlertDialog
import androidx.compose.material3.Button
import androidx.compose.material3.ExperimentalMaterial3Api
import androidx.compose.material3.FloatingActionButton
import androidx.compose.material3.Icon
import androidx.compose.material3.OutlinedTextField

```



```

import androidx.compose.material3.Text
import androidx.compose.runtime.Composable
import androidx.compose.runtime.mutableStateOf
import androidx.compose.runtime.remember
import androidx.compose.ui.Alignment
import androidx.compose.ui.Modifier
import androidx.compose.ui.text.input.KeyboardType

@OptIn(ExperimentalMaterial3Api::class)
@Composable
fun SetField(height: Int, width: Int, onSubmit: (Int, Int) ->
Unit, startPositionX: Int, startPositionY: Int, finishPositionX:
Int, finishPositionY: Int, startSubmitX:(Int) -> Unit,
startSubmitY:(Int) -> Unit, finSubmitX:(Int) -> Unit,
finSubmitY:(Int) -> Unit){ // состояние, которое будет хранить
значения, введенные пользователем в диалоговом окне

    val showDialog = remember { mutableStateOf(false) } //
состояние, которое будет хранить флаг, показывающий, нужно ли
отображать диалоговое окно

    val onClick = {
        showDialog.value = true
    }

    // Определяем диалоговое окно
    if (showDialog.value) {
        AlertDialog(
            onDismissRequest = { showDialog.value = false },
            title = { Text("Введите значения") },
            text = {
                // Отображаем поля ввода для двух целочисленных
значений

                Column (

```

```

        modifier =
Modifier.verticalScroll(rememberScrollState())

    ){
        OutlinedTextField(
            value = height.toString(),
            onChange = {
onSubmit(it.toIntOrNull() ?: 0, width) },
            label = { Text("Высота ") },
            keyboardOptions = KeyboardOptions(
                keyboardType = KeyboardType.Number
            )
        )

        OutlinedTextField(
            value = width.toString(),
            onChange = { onSubmit(height,
it.toIntOrNull() ?: 0) },
            label = { Text("Ширина") },
            keyboardOptions = KeyboardOptions(
                keyboardType = KeyboardType.Number
            )
        )

        OutlinedTextField(
            value = startPositionX.toString(),
            onChange = {
startSubmitX(it.toIntOrNull()?:0) },
            label = { Text("Старт X") },
            keyboardOptions = KeyboardOptions(
                keyboardType = KeyboardType.Number
            )
        )

        OutlinedTextField(
            value = startPositionY.toString(),

```

```

        onValueChange = {
startSubmitY(it.toIntOrNull()?:0) },
        label = { Text("Старт Y") },
        keyboardOptions = KeyboardOptions(
            keyboardType = KeyboardType.Number
        )
    )
    OutlinedTextField(
        value = finishPositionX.toString(),
        onValueChange = {
finSubmitX(it.toIntOrNull()?:0) },
        label = { Text("Финиш X") },
        keyboardOptions = KeyboardOptions(
            keyboardType = KeyboardType.Number
        )
    )
    OutlinedTextField(
        value = finishPositionY.toString(),
        onValueChange = {
finSubmitY(it.toIntOrNull()?:0) },
        label = { Text("Финиш Y") },
        keyboardOptions = KeyboardOptions(
            keyboardType = KeyboardType.Number
        )
    )
}
},
confirmButton = {
    // Определяем кнопку подтверждения, которая
сохраняет введенные значения
    Button(
        onClick = { showDialog.value = false

    },
        content = { Text("OK") }
    )
}
}
}

```

```

        )
    }
)
}
// Отображаем кнопку на правой стороне экрана
Box(
    Modifier.fillMaxSize(),
    contentAlignment = Alignment.BottomEnd
) {
    FloatingActionButton(
        onClick = onClick,
        content = { Icon(Icons.Default.Edit, null) }
    )
}
}

```

### **State.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import Alg
import android.util.Log
import androidx.compose.runtime.MutableState
import startA_star
import startA_star_single

class State (var height: Int, var width: Int, var startPosition:
StatePosition, var finishPosition: StatePosition, var log:
MutableState<String>) {
    var gridState: MutableList<MutableList<CellData>> =
mutableListOf()
    var isVisualizing = false
    private set

    init {

```

```

        if (height == 0)
            height = 1
        if (width == 0)
            width = 1
        clear()
    }

    fun clear() {
        gridState = getInitGridState()
        Log.d("beda", "refresh_grid")
        isVisualizing = false
        log.value = ""
        addStartAndFinishGrids()
        Log.d("bedaExtra", "${this.startPosition.column.value}
----- ${this.startPosition.row.value}")

    }
    fun custom_init(){
        gridState = getInitGridState()
        addStartAndFinishGrids()
    }

    fun drawCurrentGridState(): List<List<CellData>> {
        val updatedGrid = getInitGridState()

        for (i in 0 until updatedGrid.size) {
            for (j in 0 until updatedGrid[i].size) {
                updatedGrid[i][j] = gridState[i][j]
            }
        }

        return updatedGrid
    }

```

```

        private fun getInitGridState() =
getGridWithClearBackground(height, width)

        private fun addStartAndFinishGrids() {
Log.d("bedad", "start ${this.startPosition.column.value} -----
${this.startPosition.row.value}")

gridState[startPosition.row.value][startPosition.column.value] =
        CellData(CellType.START,
Position(startPosition.row.value, startPosition.column.value),
distance = 0)

gridState[finishPosition.row.value][finishPosition.column.value] =
        CellData(CellType.FINISH,
Position(finishPosition.row.value, finishPosition.column.value))
        Log.d("bedad", "finish ${this.finishPosition.column.value}
----- ${this.finishPosition.row.value}")

        }

        fun getCellAtPosition(p: Position) =
gridState[p.row][p.column]

        private fun getCellAtPosition(p: StatePosition) =
gridState[p.row.value][p.column.value]

        fun getCells() = gridState
        fun getCurrentGrid(): List<List<CellData>> = gridState
        fun setCellVisitedAtPosition(p: Position) {
            gridState[p.row][p.column] =
getCellAtPosition(p).copy(isVisited = true)
        }

        fun setCellShortestAtPosition(p: Position) {
            gridState[p.row][p.column] =
getCellAtPosition(p).copy(isShortestPath = true)
        }

        fun isPositionNotAtStartOrFinish(p: Position) =

```

```

        getCellAtPosition(p).type != CellType.START &&
            getCellAtPosition(p).type != CellType.FINISH

fun toggleCellTypeToWall(p: Position) {
    if (getCellAtPosition(p).type == CellType.WALL) {
        updateCellTypeAtPosition(p, CellType.BACKGROUND)
    } else {
        updateCellTypeAtPosition(p, CellType.WALL)
    }
}

fun printCell(x:Int, y: Int):String {
    if (gridState[y][x].isShortestPath)
        return "[$y][$x]--- shortestPath"
    if (gridState[y][x].isVisited)
        return "[$y][$x]--- visited"
    if (gridState[y][x].type == CellType.START)
        return "[$y][$x]--- start"
    if (gridState[y][x].type == CellType.FINISH)
        return "[$y][$x]--- finish"
    if (gridState[y][x].type == CellType.WALL)
        return "[$y][$x]--- wall"
    return "no"
}

fun getCell(x:Int, y: Int): CellData {
    return gridState[y][x]
}

fun getFinishCell() = getCellAtPosition(finishPosition)
suspend fun animatedShortestPath(alg: Alg) {
    isVisualizing = true
    val value = startA_star(this, alg)
    val shortestPath = value.first
    log.value = value.second
    //     shortestPath.forEach {

```

```

//            val p = it.position
//            Log.d("detonator", shortestPath.size.toString())
//            this.setCellShortestAtPosition(p)
//            //delay(10.toLong())
//        }
    }

    suspend fun animatedShortestPath_single(alg : Alg,
cells:List<List<CellData>>,height: MutableState<Int>) {
        isVisualizing = true
        val value = startA_star_single(this, alg)
        refreshCells(cells, this, false, )
        log.value = value.second
        height.value -= 1
        height.value += 1
        Log.d("pochemu net", log.value)
    }

    @JvmName("getFinishPositionMethod")
    fun getFinishPosition() = finishPosition

    fun updateCellTypeAtPosition(p: Position, cellType: CellType)
    {
        gridState[p.row][p.column] =
getCellAtPosition(p).copy(type = cellType)
    }

    fun refreshCellAtPosition(p: Position, cellType: CellType,
isVisited:Boolean, isShortestPath:Boolean, distance: Int,
                                prevShortest: CellData?, leftJump:
Int,rightJump: Int,downJump: Int,upJump: Int,priority:Int ) {
        gridState[p.row][p.column] =
getCellAtPosition(p).copy(type = cellType, isVisited = isVisited,
isShortestPath = isShortestPath, distance = distance,
previousShortestCell = prevShortest, leftJump = leftJump,
rightJump = rightJump, upJump = upJump, downJump = downJump,
priority = priority)
    }

```



```

    }
}

fun getGridWithClearBackground(height: Int, width: Int):
MutableList<MutableList<CellData>> {
    val mutableGrid = MutableList(height) {
        MutableList(width) {
            CellData(CellType.BACKGROUND, Position(0, 0))
        }
    }
    for (i in 0 until height) {
        for (j in 0 until width) {
            mutableGrid[i][j] = CellData(CellType.BACKGROUND,
Position(i, j))
        }
    }

    return mutableGrid
}

```

### **Utils.kt:**

```

package com.example.path_finding_viz

import android.util.Log

fun List<List<CellData>>.toLinearGrid(): MutableList<CellData> {
    val mutableList = mutableListOf<CellData>()
    for (i in this.indices) {
        for (j in this[i].indices) {
            mutableList.add(this[i][j])
        }
    }
    return mutableList
}

```

```

fun refreshCells(cells: List<List<CellData>>, state:State, reverse
:Boolean){
    if (!reverse){
        for (i in 0 until state.height){
            for (j in 0 until state.width){
                refreshCell(cells[i][j], state.getCell(j,i))
            }
        }
    }
    else {
        for (i in 0 until state.height){
            for (j in 0 until state.width){
                Log.d("typeChange?", state.printCell(j,i))
                refreshStateCell(state, cells[i][j], i, j)
                Log.d("typeChange?", state.printCell(j,i))
            }
        }
    }
    Log.d("abaldet", " start kletka v itoge ${ state.printCell(0, 0)
    }")
}

```

```

fun refreshCell (cell1 :CellData, cell2:CellData){
    cell1.type = cell2.type
    cell1.isShortestPath = cell2.isShortestPath
    cell1.distance = cell2.distance
    cell1.isVisited = cell2.isVisited
    cell1.previousShortestCell = cell2.previousShortestCell
    cell1.priority = cell2.priority
    cell1.leftJump = cell2.leftJump
    cell1.rightJump = cell2.rightJump
    cell1.downJump = cell2.downJump
    cell1.uppJump = cell2.uppJump
}

```

```
}
```

```
fun refreshStateCell (state:State, cell2:CellData, y: Int, x:Int){  
    state.refreshCellAtPosition(Position(y,x), cell2.type,  
cell2.isVisited, cell2.isShortestPath, cell2.distance,  
cell2.previousShortestCell, cell2.leftJump, cell2.rightJump,  
cell2.downJump, cell2.uppJump, cell2.priority)  
}
```