**Shortest-Path – Programmierbeispiel 3**

1. Ein Bild, das Text enthält.

   Automatisch generierte Beschreibung**File Input**

Das Einlesen der Daten war im Beispiel relativ komplex, da die einzelnen Stationen und Distanzen nicht durch ein einheitliches Trennsymbol getrennt werden, sondern durch unterschiedliche Strings von Zeichen. *getline(readFile, input)* liefert die Daten einer Verkehrsmittellinie, die danach in der folgenden while-Schleife bearbeitet und aufgeteilt wird.

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Die Linienbezeichnung wird zu Beginn durch einen Doppelpunkt abgespalten und danach werden abwechselnd ‚ “‘ und ‚“ ‘ als Trennzeichenketten verwendet, da manche Stationen auch Leerzeichen beinhalten. Die Daten werden in einen Vektoren gespeichert, mit dem dann eine Adjacency-List erstellt wird.

1. **Graph generieren**

**Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung**

*current* beschreibt einen Haupteintrag in der Adjacency-List, wobei weiters überprüft wird, ob es bei der Station einen Vorgänger und/oder einen Nachfolger gibt, d.h. ob die Station die erste oder letzte Station einer Linie ist oder nicht. Ist dies der Fall werden diese Stationen zum Listeneintrag in einem Vektor angehängt. Es wird anschließend überprüft, ob es bereits einen Eintrag für die Station in der Adjacency-Liste gibt. Wenn ja, dann werden die anliegenden Stationen auf diesen übertragen, ansonsten wird ein neuer erstellt.

1. **Dijkstra-Algorithmus**

Der von uns implementierte Dijkstra-Algorithmus verwendet folgende Maps für das Finden des kürzesten Weges zwischen zwei Stationen:

Ein Bild, das Text enthält.

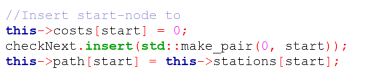
Automatisch generierte Beschreibung

* costs: Speichert für jede Station die kürzeste Distanz zu einer angegebenen Startstation ab
* visited: Speichert ab, ob für eine Station bereits der kürzeste mögliche Weg gefunden wurde
* path: Speichert für jede Station seinen Vorgänger im kürzesten Weg ab (notwendig für Ausgabe)

Die Stationen, in der Queue werden in einem set gespeichert, da dadurch die kürzeste Distanz direkt am Anfang des sets liegt und leicht darauf zugegriffen werden kann.



Die Startstation wird in die Kosten-Map mit Kosten 0, sowie ins Priority-Queue-Set eingefügt. Der Path zeigt bei der Startstation auf die Station selbst, was später als Abbruchbedingung für die Backtracking-Rekursion gilt.



Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

Solange unsere Zielstation nun nicht die Station mit dem aktuell kürzesten Pfad ist werden für jede Station alle anliegenden Stationen überprüft. Wenn die Distanz zu einer Station noch nicht bekannt ist, oder ein kürzerer Weg gefunden wird diese upgedatet und in der Kosten-Map gespeichert. Wenn alle anliegenden Stationen einer Station gecheckt wurden, wird die Station als visited markiert und aus dem set entfernt, der kürzeste Weg zu dieser Station wurde gefunden.

1. **Path durch Backtracking**

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

getPath ist eine rekursive Funktion, die aus der Path-Map einen korrekten Output-String des kürzesten Paths zwischen zwei Stationen generiert. Dabei wird die Rekursion immer vorne an den Output-String angehängt.

Ein Bild, das Text enthält.

Automatisch generierte Beschreibung

**Beispiel:**

Start der Rekursion bei Zielstation „Schwedenplatz“, path[„Schwedenplatz“] zeigt auf die Station „Stephansplatz“ mit der Linie „U1“, path[„Stephansplatz“] zeigt wiederum auf die Station „Karlsplatz“ mit der Linie „1“, usw. bis die Startstation „Hauptbahnhof“ erreicht wurde.

1. **Dijkstra - O-Notation**

//TODO

1. **Messungen**

* Leopoldau -> Reumannplatz: 994µs, 338 Verbindungen überprüft
* Suessenbrunner Str/Oberfeldgasse -> Quellenstrasse/Favoritenstrasse: 1021µs, 373 Verbindungen überprüft
* Absberggasse -> Dresdner Strasse: 1046 µs, 395 Verbindungen überprüft
* Strozzigasse -> Litfassstrasse: 1039µs, 489 Verbindungen überprüft
* Leopoldau -> Hietzing, Kennedybruecke: 2004µs, 570 Verbindungen überprüft