

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

**ОТЧЕТ**  
**по лабораторной работе №2**  
**по дисциплине «Построение и анализ алгоритмов»**  
**Тема: Жадный алгоритм и A\***

Студент гр. 8303

\_\_\_\_\_ Гришин К. И.

Преподаватель

\_\_\_\_\_ Фирсов М. А.

Санкт-Петербург

2020

## Цель работы

Изучить «Жадный алгоритм» и алгоритм A\* для поиска пути в графе, а также имплементировать их на языке C++.

## Задание, вариант 8

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

Example input	output
a e a b 3.0 b c 1.0 c d 1.0 a d 5.0 d e 1.0	abcde

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

Example input	output
a e a b 3.0 b c 1.0 c d 1.0 a d 5.0 d e 1.0	ade

Индивидуализация: Перед выполнением A\* выполнять предобработку графа: для каждой вершины отсортировать список смежных вершин по приоритету.

\*Код программы, а также Makefile располагаются в приложениях

## Описание работы программы

В первой строке через пробел указываются начальная и конечная вершины.

Далее в каждой строке указываются ребра графа и их вес.

В качестве выходных данных предоставляется строка в которой перечислены все вершины, по которым необходимо пройти от начальной вершины до конечной.

## Описание алгоритмов

### Жадный алгоритм

Пусть вершина, из которой нужно искать путь —  $src$ ; вершина, в которую нужно попасть —  $dst$ .

1. Инициализируется стек ( $stack$ ); таблица посещения, в которой отмечается каждая вершина и была ли она уже посещена ( $visited$ ); таблица связности, в которой каждой вершине соответствует вершина из которой в нее пришли ( $prev$ ), изначально инициализирована нулями, т. е. неопределенными вершинами

2. В  $stack$  заносится вершина  $src$ .

3. Пока в  $stack$  есть элементы:

a)  $u \leftarrow$  элемент с верхушки  $stack$

b) если  $u == dst$ , восстановить путь по  $prev$

c)  $stack.pop$

d) если  $u$  посещена, пропустить ее

e) отметить  $u$  как посещенную ( $visited[u] = 1$ )

f)  $neighbours \leftarrow$  смежные с  $u$  вершины, упорядоченные по убыванию

g) для всех не посещенных  $n$  ( $visited[n] == 0$ ) в  $neighbours$   
добавить  $n$  в стек

в таблицу связности для  $n$  записать  $u$  ( $prev[n] = u$ )

4. Если  $stack$  пуст, то путь не найден

## Алгоритм A\*

Пусть вершина, из которой нужно искать путь — *src*; вершина, в которую нужно попасть — *dst*.

1. *hueristic(char)* — лямбда выражение, которое возвращает разность между кодами символов в таблице ASCII; *closed* — контейнер содержащий посещенные вершины; *open* — контейнер содержащий вершины, которые можно осмотреть на данной итерации; *prev* — таблица связности, в которой отмечается откуда была посещена вершина (изначально инициализируется нулями); *g\_val* — таблица, отображающая значение пути пройденного от *src* для вершины; *f\_val* — таблица содержащая сумму соответствующих *g\_val* и *hueristic*. (*g\_val* и *f\_val* изначально инициализируются бесконечностями)

2. Для каждой вершины в графе отсортировать смежные по возрастанию эвристической функции

4. *g\_val* для *src* = 0, *f\_val* для *src* = эвристической функции от *src*

3. Поместить *src* в *open*

4. Пока в *open* есть элементы:

a) *u* ← первый встретившийся наименьший элемент в *open*

b) удалить *u* из *open*

c) поместить *u* в *closed*

d) если *u* == *dst*, восстановить путь по *prev*

e) *neighbours* ← смежные с *u* вершины

a) для всех *n* в *neighbours*:

если *n* в *closed*, пропустить ее

*alt\_g* ← расстояние от *n* до *src*; *alt\_f* ← *alt\_g* + *hueristic(n)*

если *alt\_g* ≥ *g\_val* для *n*, то пропустить

изменить *g\_val* для *n* на *alt\_g* (*g\_val[n]* = *alt\_g*)

изменить *f\_val* для *n* на *alt\_f* (*f\_val[n]* = *alt\_f*)

в таблицу связности для *n* добавить *u* (*prev[n]* = *u*)

добавить *n* в *open*, если его там нет

5. если *open* пуст, то путь не найден

## Описание классов и их методов

Класс Vertex: содержит в себе поле *char name*, хранящее в себе имя элемента и контейнер *vector<Edge\*>* хранящий в себе инцидентные к вершине ребра.

Методы класса:

*Деструктор* — удаляет все ребра из памяти

*Конструктор(char n)* — записывает в поле *name* значение *n*

*void addNeighbour(Vertex \*other, float w)* — создает новое ребро с размером *w*, которое ведет от *this* к *other*

Класс Edge: содержит в себе поле *float w*, хранящее в себе размер ребра, а также два указателя на вершины: *Vertex \*from* — вершина откуда ведет ребро и *Vertex \*to* — вершина куда ведет ребро.

Методы класса:

*Деструктор* — удаляет себя из списка ребер у вершины *from*

*Конструктор(Vertex\* from, Vertex \*to, float w)* — инициализирует соответствующие переданным параметрам поля, добавляется в контейнер с ребрами у вершины *from*

Класс Graph: хранит в себе контейнер *vector<Vertex\*>* хранящий в себе все вершины графа.

Методы класса:

*Деструктор* — удаляет все вершины из своего контейнера

*Конструктор(bool logger)* — открывает файл для логов, на вход получает значение флага *logger = 1* — записывать логи в файл.

*vector<char> greedySearch(Vertex \*src, Vertex \*dst)* — возвращает путь от *src* до *dst*, найденный с помощью жадного алгоритма

*vector<char> astarSearch(Vertex \*src, Vertex \*dst)* — возвращает кратчайший путь от *src* до *dst*, найденный с помощью алгоритма *A\**

*int AddVertex(char name)* — создает вершину с названием *name*, если такой еще нет и добавляет в свой контейнер и возвращает 0, иначе возвращает 1

*int AddVertex(char name, char from, float w)* — создает вершину *name*, в которую ведет ребро размером *w* из *from*. Если *name* уже существует, то возвращает 1; если *from* указана как 0 или равна *name*, то возвращается 3; если *from* не существует, то возвращается 2; иначе возвращается 0.

*int delVertex(char name)* — удаляет вершину с именем *name* и возвращает 0, если вершина не найдена, то возвращает 1.

*int connectVertices(char from\_n, char to\_n)* — создает ребро от *from\_n* к *to\_n*. Если *from\_n* или *to\_n* не существует, создает их. Причем, если обе вершины существуют, возвращает 0; если не было только *from\_n*, то возвращает 1; если только *to\_n*, то возвращает 2; если не существовало обеих вершин, то возвращает 3.

*vector<char> search(char src\_n, char dst\_n, int type)* — если вершины *src\_n* и *dst\_n* существуют, то запускает поиск, в зависимости от типа (0 — greedy, 1 — Dijkstra, 2 — A\*) и возвращает путь. Если какая-то из вершин не существует, то возвращается пустой вектор.

### **Хранение решения**

Граф представлен в виде списка связности вершин (*vector<Vertex\*> vertices*), где каждая вершина хранит указатели на ребра, ведущие к другим вершинам.

### **Использованные оптимизации**

Для алгоритма A\* для каждой вершины, список ее инцидентных ребер сортируется по возрастанию эвристической функции.

## Тестирование

### Greedy Algorithm

input	output	log of first input
a e a b 3.0 b c 1.0 c d 1.0 a d 5.0 d e 1.0	abcde	Both vertices from 'a' and to 'b' are created Path from 'a' to 'b' is built  Vertex to 'c' created Path from 'b' to 'c' is built
a e a b 1.0 a d 3.0 b c 2.0 c a 1.0 c e 1.0 c d 2.0 d e 4.0	abce	Vertex to 'd' created Path from 'c' to 'd' is built  Node a and node dare exist Path from 'a' to 'd' is built  Vertex to 'e' created Path from 'd' to 'e' is built
a g a b 1.0 a d 4.0 a g 4.0 b c 1.0 c d 1.0 d g 1.0	abcdg	Initialized search from 'a' to 'e' Start greedy search: Initialize greedy algorithm Vertex from top of stack is 'a' Vertex unvisited neighbours: 'd' 'b' Vertex from top of stack is 'b'
a c a b 1.0 a z 1.0 b c 1.0 z c 1.0	azc	Vertex unvisited neighbours: 'c' Vertex from top of stack is 'c' Vertex unvisited neighbours: 'd'
a c a b 3.0 b c 1.0 c a 1.0	abc	Vertex from top of stack is 'd' Vertex unvisited neighbours: 'e' Vertex from top of stack is 'e' Path found: abcde
a d a b 1.0 b a 1.0 b c 1.0 c b 1.0 d c 1.0		

## A\* Algorithm

input	output	log of first input
a e a b 3.0 b c 1.0 c d 1.0 a d 5.0 d e 1.0	ade	Both vertices from 'a' and to 'b' are created Path from 'a' to 'b' is built  Vertex to 'c' created Path from 'b' to 'c' is built
a e a b 1.0 a d 3.0 b c 2.0 c a 1.0 c e 1.0 c d 2.0 d e 4.0	abce	Vertex to 'd' created Path from 'c' to 'd' is built  Node a and node dare exist Path from 'a' to 'd' is built  Vertex to 'e' created Path from 'd' to 'e' is built
a g a b 1.0 a d 4.0 a g 4.0 b c 1.0 c d 1.0 d g 1.0	ag	Initialized search from 'a' to 'e' Start A* search: Initialize A* algorithm Vertex 'a' with least f score = 4 Unvisited neighbours are: 'd' with new parameters: prev = 'a', dist = 5, f score = 6; earlier was: prev = 'nothing', dist = inf, f score = inf
a c a b 1.0 a z 1.0 b c 1.0 z c 1.0	abc	'b' with new parameters: prev = 'a', dist = 3, f score = 6; earlier was: prev = 'nothing', dist = inf, f score = inf Vertex 'b' with least f score = 6 Unvisited neighbours are: 'c' with new parameters: prev = 'b', dist = 4, f score = 6; earlier was: prev = 'nothing', dist = inf, f score = inf
a c a b 3.0 b c 1.0 c a 1.0	abc	Vertex 'c' with least f score = 6 Unvisited neighbours are: 'd'
a d a b 1.0 b a 1.0 b c 1.0 c b 1.0 d c 1.0		Vertex 'd' with least f score = 6 Unvisited neighbours are: 'e' with new parameters: prev = 'd', dist = 6, f score = 6; earlier was: prev = 'nothing', dist = inf, f score = inf Vertex 'e' with least f score = 6 path found: ade

## Вывод

В ходе выполнения лабораторной работы были изучены «Жадный» алгоритм и алгоритм A\* для поиска пути в графе. «Жадный» алгоритм не гарантирует нахождения кратчайшего пути, в свою очередь A\* является модифицированной версией алгоритма Дейкстры и находит кратчайший путь от одной вершины до другой опираясь на эвристическую функцию предугаданного расстояния. Оба алгоритма имплементированы на языке C++, все промежуточные действия записываются в файл log, расположенный рядом с программой.



## ПРИЛОЖЕНИЕ А

### Файл edge.h

```
#ifndef EDGE_H
#define EDGE_H

struct Vertex;

struct Edge{
    friend struct Vertex;

    float w;
    class Vertex* from;
    class Vertex* to;

    ~Edge();

private:
    Edge(Vertex *from, Vertex *to, float w);
};

#endif
```

### Файл edge.cpp

```
#include "edge.h"
#include "vertex.h"

Edge::~Edge()
{
    for(auto it = from->neighbours.begin();
        it < from->neighbours.end(); it++)
    {
        if(*it == this){
            from->neighbours.erase(it);
            break;
        }
    }
}

Edge::Edge(Vertex *from, Vertex *to, float w):
    from(from), to(to), w(w)
{
    from->neighbours.push_back(this);
}
```

## ПРИЛОЖЕНИЕ В

### Файл vertex.h

```
#ifndef VERTEX_H
#define VERTEX_H

#include <vector>

struct Edge;

struct Vertex{
    friend class Graph;

    char name;
    std::vector<Edge*> neighbours;

    ~Vertex();

    void addNeighbour(Vertex *other, float w);

private:
    Vertex(char name);
};

#endif
```

### Файл vertex.cpp

```
#include "vertex.h"
#include "edge.h"

Vertex::~Vertex()
{
    for(auto edge: neighbours){
        delete edge;
    }
}

Vertex::Vertex(char name):
    name(name)
{}

void Vertex::addNeighbour(Vertex *other, float w)
{
    new Edge(this, other, w);
}
```

## ПРИЛОЖЕНИЕ С

### Файл main.cpp

```
#include <iostream>
#include <ostream>
#include <fstream>

#include <string>
#include <limits>
#include <algorithm>
#include <vector>
#include <map>
#include <stack>

#include "edge.h"
#include "vertex.h"

#define INF std::numeric_limits<float>::infinity()

#define GREEDY 0
#define DIJKSTRA 1
#define ASTAR 2

#define TYPE      ASTAR // type there type of search

class Graph{
    std::vector<Vertex*> vertices;
    std::ofstream log; // log file descriptor
    bool logger = 0; // is loggin on.

    std::vector<char> dijkstraSearch(const Vertex *src, const Vertex *dst){
        if(logger)
            log << "Initialize Dijkstra algorithm" << std::endl;
        // copy all vertices to another container, call it graph
        std::vector<Vertex*> graph = vertices;
        std::vector<char> path;

        // create containers of algorithm
        std::map<char, float> dist;
        std::map<char, char> prev;

        // initialize algorithm containers
        for(auto v: graph){
            dist[v->name] = INF;
            prev[v->name] = 0;
        }
        dist[src->name] = 0;

        while(!graph.empty()){
            // find vertex with min distance
            Vertex *u = graph.back();
            float d = dist[u->name];

            for(auto v: graph){
                if(dist[v->name] < d){
                    d = dist[v->name];
                    u = v;
                }
            }

            if(logger)
                log << "Vertex \" << u->name << "\" with least distance to src = \" << d << std::endl;

            // delete u from vertex set
            for(auto it = graph.begin(); it < graph.end(); it++)
```

```

        if(*it == u){
            graph.erase(it);
            break;
        }

// restore path and return if dst target spotted
if(u == dst){
    char v_n = u->name;
    if(prev[v_n] == 0)
        path.push_back(v_n);
    else
        while(v_n != 0){
            path.insert(path.begin(), v_n);
            v_n = prev[v_n];
        }
    if(logger){
        log << "path found: ";
        for(auto c: path)
            log << c;
        log << std::endl << std::endl << std::endl;
    }

    return path;
}

// check neighbours
if(logger){
    if(u->neighbours.empty())
        log << "Vertex doesn't have neighbours" << std::endl;
    else
        log << "Unvisited neighbours are:" << std::endl;
}
for(auto edge: u->neighbours){
    auto n = edge->to;

    // if neighbours is not in graph, it's already checked
    if(std::find(graph.begin(), graph.end(), n) == graph.end())
        continue;

    if(logger)
        log << "\"" << n->name << "\"";

    float alt = edge->w + dist[u->name];
    if(alt < dist[n->name]){
        if(logger){
            log << " with new parameters: ";
            log << "prev = \"" << u->name << "\", ";
            log << "dist = " << alt << "; ";
            log << "earlier was: prev = \"";
            if(prev[n->name] == 0) log << "nothing";
            else log << prev[n->name];
            log << "\", dist = " << dist[n->name];
        }

        dist[n->name] = alt;
        prev[n->name] = u->name;
    }
    log << std::endl;
}
}
log << "There is no path" << std::endl << std::endl;

return path;
}

std::vector<char> greedySearch(Vertex *src, Vertex *dst){
    if(logger)
        log << "Initialize greedy algorithm" << std::endl;

```

```

// create algorithm containers
std::stack<Vertex*> stack;
std::map<char, bool> visited;
std::map<char, char> prev;

std::vector<char> path;

// initialize algorithm containers
for(auto v: vertices){
    visited[v->name] = 0;
    prev[v->name] = 0;
}
stack.push(src);

bool path_found = 0;
while(!stack.empty()){
    // get vertex from top of stack
    Vertex *u = stack.top();
    if(logger)
        log << "Vertex from top of stack is \' " << u->name << "\' " << std::endl;

    if(u == dst){
        path_found = 1;
        break;
    }
    stack.pop();

    // if vertex is already visited, skip it
    if(visited[u->name]){
        log << "Vertex is already visited" << std::endl;
        continue;
    }
    visited[u->name] = 1;

    // sort all neighbours descending
    std::sort(u->neighbours.begin(), u->neighbours.end(),
        [](const Edge* e1, const Edge* e2){
            return e2->w < e1->w;
        });

    // add all non-visited neighbours on stack
    // neighbour with shortest edge will be on top of stack
    if(logger){
        if(u->neighbours.empty()){
            log << "Vertex doesn't have neighbours" << std::endl;
            continue;
        }
        else
            log << "Vertex unvisited neighbours: " << std::endl;
    }
    for(auto edge: u->neighbours){
        if(!visited[edge->to->name]){
            stack.push(edge->to);
            if(logger)
                log << "\' " << edge->to->name << "\' ";

            // set u as previous vertex of neighbour
            prev[edge->to->name] = u->name;
        }
    }
    log << std::endl;
}

if(!path_found){
    if(logger)
        log << "There's no path" << std::endl << std::endl;
    return path;
}

```

```

char d_n = dst->name;
// restore the way by map of coherency (prev)
if(prev[d_n] != 0)
    while(d_n){
        path.insert(path.begin(), d_n);
        d_n = prev[d_n];
    }
else{
    path.push_back(d_n);
}

if(logger){
    log << "Path found: ";
    for(auto c: path)
        log << c;
    log << std::endl << std::endl;
}

return path;
}

std::vector<char> astarSearch(Vertex *src, Vertex *dst){
    log << "Initialize A* algorithm" << std::endl;
    // lambda heuristic int this case
    auto heuristic = [dst](char c){
        return float(std::abs(dst->name - c));
    };

    // cmp to sort neighbours
    auto edgeCmp = [&heuristic](const Edge * a, const Edge * b){
        return heuristic(a->to->name) < heuristic(b->to->name);
    };

    // path container
    std::vector<char> path;

    // containers of algorithm
    std::vector<Vertex*> closed, open = {src};
    std::map<char, char> prev;
    std::map<char, float> g_val, f_val;

    // initialize algorithm containers
    for(auto v: vertices){
        // sort neighbours
        std::sort(v->neighbours.begin(), v->neighbours.end(), edgeCmp);
        prev[v->name] = 0;
        g_val[v->name] = INF;
        f_val[v->name] = INF;
    }
    g_val[src->name] = 0;
    f_val[src->name] = heuristic(src->name);

    while(!open.empty()){
        // find vertex with min distance (call it u)
        Vertex *u = open.back();
        float f = f_val[u->name];

        for(auto v: open){
            if(f_val[v->name] < f){
                f = f_val[v->name];
                u = v;
            }
        }

        if(logger)
            log << "Vertex \" << u->name << "\" with least f score = " << f << std::endl;

        // delete u from vertices set

```

```

for(auto it = open.begin(); it < open.end(); it++){
    if(*it == u){
        open.erase(it);
        break;
    }
}
// add vertex to closed list
closed.push_back(u);

// restore path and return if dst spotted
if(u == dst){
    if(prev[u->name] == 0)
        path.push_back(u->name);
    else{
        char u_n = u->name;
        while(u_n){
            path.insert(path.begin(), u_n);
            u_n = prev[u_n];
        }
    }

    if(logger){
        log << "path found: ";
        for(auto c: path)
            log << c;
        log << std::endl << std::endl << std::endl;
    }

    return path;
}

// check neighbours
if(logger){
    if(u->neighbours.empty())
        log << "Vertex doesn't have neighbours" << std::endl;
    else
        log << "Unvisited neighbours are:" << std::endl;
}

for(auto edge: u->neighbours){
    auto n = edge->to;
    // if neighbour in closed list, skip it
    if(std::find(closed.begin(), closed.end(), n) != closed.end())
        continue;

    if(logger)
        log << "\"" << n->name << "\"";

    // find g and f of this neighbour
    float alt_g = g_val[u->name] + edge->w;
    float alt_f = alt_g + heuristic(n->name);

    // change neighbours characteristics
    if(alt_g < g_val[n->name]){

        if(logger){
            log << " with new parameters: ";
            log << "prev = \"" << u->name << "\", ";
            log << "dist = " << alt_g << ", ";
            log << "f score = " << alt_f << "; ";
            log << "earlier was: prev = \"";
            if(prev[n->name] == 0) log << "nothing";
            else log << prev[n->name];
            log << "\", dist = " << g_val[n->name] << ", ";
            log << "f score = " << f_val[n->name];
        }

        // add neighbour to open list if it doesn't in
        if(std::find(open.begin(), open.end(), n) == open.end())
            open.push_back(n);
    }
}

```

```

        g_val[n->name] = alt_g;
        f_val[n->name] = alt_f;
        prev[n->name] = u->name;
    }
    log << std::endl;
}

}

log << "There is no path" << std::endl << std::endl;
// returns empty path if there's no path
return path;
}

public:
    ~Graph()
    {
        for(auto vertex: vertices){
            delete vertex;
        }
        log.close();
    }

    Graph(bool logger = 0){
        this->logger = logger;
        log.open("log", std::ios::out | std::ios::trunc);
    }

    void logData(bool logger){
        this->logger = logger;
    }

    // add isolated vertex
    int addVertex(char name)
    {
        for(auto vertex: vertices){
            if(vertex->name == name)
                return 1; // Node already exists
        }

        auto vertex = new Vertex(name);
        vertices.push_back(vertex);
        return 0;
    }

    // add vertex 'name' connected with 'from' by path with length 'w'
    // from -> name
    int addVertex(char name, char from, float w)
    {
        for(auto vertex: vertices){
            if(vertex->name == name)
                return 1; // Node already exists
        }

        Vertex *neighbour = nullptr;

        if(from != 0 && from != name){
            int isIn = 0;
            for(auto vertex: vertices){
                if(vertex->name == from){
                    neighbour = vertex;
                    isIn = 1;
                    break;
                }
            }
        }
        if(!isIn){
            return 2; // Neighbour doesn't exist;

```



```

    }
}
else return 3;

auto vertex = new Vertex(name);
neighbour->addNeighbour(vertex, w);
vertices.push_back(vertex);
return 0;
}

int delVertex(char name)
{
    for(auto it = vertices.begin();
        it < vertices.end(); it++)
    {
        if((*it)->name == name){
            delete *it;
            vertices.erase(it);
            return 0;
        }
    }

    return 1; // Vertex doesn't exist
}

// connect two vertices
// if any of the vertices doesn't exist, creates it and returns nonzero
int connectVertices(char from_n, char to_n, float w)
{
    int ret = 0;
    Vertex *from = nullptr;
    Vertex *to = nullptr;

    for(auto vertex: vertices){
        if(vertex->name == from_n)
            from = vertex;
        if(vertex->name == to_n)
            to = vertex;
        if(from != nullptr && to != nullptr) break;
    }

    if(from == nullptr){
        from = new Vertex(from_n);
        vertices.push_back(from);
        ret = 1;
    }
    if(to == nullptr){
        to = new Vertex(to_n);
        vertices.push_back(to);
        if(ret) ret = 3;
        else ret = 2;
    }

    if(logger){
        switch(ret){
            case 0:
                log << "Node " << from_n << " and "
                    << "node " << to_n << "are exist" << std::endl;
                break;

            case 1:
                log << "Vertex from '\" << from_n << '\" created" << std::endl;
                break;

            case 2:
                log << "Vertex to '\" << to_n << '\" created" << std::endl;
                break;
        }
    }
}

```

```

        case 3:
            log << "Both vertices from '\" << from_n << "\" and to '\"
                << to_n << "\" are created" << std::endl;

            default: break;
        }
        log << "Path from '\" << from_n << "\" to '\" << to_n << "\" is built" << std::endl << std::endl;
    }

    from->addNeighbour(to, w);
    return ret;
}

// gets two nodes
// find path from src to dst
// type [0 - greedy; 1 - dijkstra; 2 - A*; others - empty path]
std::vector<char> search(char src_n, char dst_n, int type = 0){
    log << "Initialized search from '\" << src_n << "\" to '\"
        << dst_n << "\" <<std::endl;

    Vertex *src = nullptr;
    Vertex *dst = nullptr;

    std::vector<char> path;

    for(auto vertex: vertices){
        if(vertex->name == src_n)
            src = vertex;
        if(vertex->name == dst_n)
            dst = vertex;
        if(src != nullptr && dst != nullptr) break;
    }

    if(src == nullptr || dst == nullptr){
        if(logger){
            if(src == nullptr)
                log << "Vertex '\" << src_n << "\" doesn't exist" << std::endl;
            if(dst == nullptr)
                log << "Vertex '\" << dst_n << "\" doesn't exist" << std::endl;
            log << "Search wasn't started" << std::endl;
        }
        return path;
    }

    switch(type){
        case 0:
            if (logger)
                log << "Start greedy search:" << std::endl;
            path = greedySearch(src, dst);
            break;

        case 1:
            if (logger)
                log << "Start Dijkstra search:" << std::endl;
            path = dijkstraSearch(src, dst);
            break;

        case 2:
            if (logger)
                log << "Start A* search:" << std::endl;
            path = astarSearch(src, dst);
            break;

        default: break;
    }
}

```

```

        return path;
    }

    // prints all pairs of connected vertices
    // also prints if vertex is isolated
    void print(std::ostream& os){
        for(auto vertex: vertices){
            if(vertex->neighbours.size() == 0)
                os << vertex->name << " isolated" << std::endl;
            else{
                for(auto edge: vertex->neighbours){
                    os << edge->from->name << " " << edge->to->name << " " << edge->w << std::endl;
                }
            }
        }
    }
};

int main(){
    auto graph = new Graph;
    graph->logData(1);

    // get src and dst of path
    char src, dst;
    std::cin >> src >> dst;

    // get graph (two points and length between)
    char from, to;
    float len;
    while(std::cin >> from && std::cin >> to && std::cin >> len){
        graph->connectVertices(from, to, len);
    }

    // get path between src and dst
    auto path = graph->search(src, dst, TYPE);

    // print path
    for(auto c: path){
        std::cout << c;
    }
    std::cout << std::endl;

    return 0;
}

```

## ПРИЛОЖЕНИЕ D

### Makefile

```
CC = g++
CFLAGS = -g -std=c++17

all: main

main: main.o edge.o vertex.o
    $(CC) $(CFLAGS) main.o edge.o vertex.o -o main

main.o: main.cpp
    $(CC) $(CFLAGS) -c main.cpp

edge.o: edge.h edge.cpp
    $(CC) $(CFLAGS) -c edge.cpp

vertex.o: vertex.h vertex.cpp
    $(CC) $(CFLAGS) -c vertex.cpp

clean:
    rm -rf *.o main
```