文档：

Map类：

walkingMap, drivingMap, busMap,储存初始化的地图，

walkingD, drivingD, busD 储存求最短路径的结果

walkingPI, drivingPI, busPI 储存最短路径辅助矩阵

WALKING,DRIVING,BUS 是代表3个选项的static final的量

生成函数可以读取三个参数用作文件读入。

floyWarshall()函数用于计算最短路径，使用的为Floy Warshall方法。代价O(n^3) 求得全图所有的最短路径，储存在以D和PI为结尾的变量中

getPath()是获得两点间最短路径（只包括路径不包括距离或时间）的函数

getSinglePath(), getCertainDestPath(), getAllPath()分别代表method1,2,3，分别包装了getPath(), 后两者直接用文件的形式输出，存在PrintFile里，第一个是返回一个包装了路径和最短路程的类（SinglePath）。

SinglePath类：

path : 储存了最短路径的栈

cost：储存最短路程/时间

MapGUI类：

用于生成主体Panel

MapPanel类：

用于生成地图部分的Panel，图形界面的街道使用贴图方式（保存在Route文件夹里）完成，在不同的公交也使用了不同的颜色。

使用方法：

可以选择人为输入的方式在输入栏进行输入

另外，当选中输入栏时，点击图片上的点也可以显示在输入栏里。

当起点栏为空而终点栏不为空时，会输出到达终点的路径的文件（即method2）

当起点终点皆为空时，输出全路径(method3)（都保存在PrintFile中）

当皆不为空时，会正常显示路径。