Warunki

- 1. Zadania można wysyłać, jeśli ktoś ma najwyżej 2 plusy (licząc od 18 III).
- 2. W implementacjach można korzystać tylko z elementarnych konstrukcji Python'a (funkcje, instrukcje warunkowe, pętle, range, klasy użyte do definiowania struktur danych, wbudowana funkcja sortująca, itp.). Nie wolno korzystać ze słowników i zbiorów.
- 3. Rozwiązania muszą być efektywne obliczeniowo (także w zadaniach, w których nie podajemy wprost ograniczenia na złożoność obliczeniową). Zadania o zbyt wysokiej złożoności będą oceniane na brak plusa.
- 4. Wolno omawiać zadania (w tym pomysły na implementację), ale wyłącznie na forum w systmie UPEL. Nie wolno wymieniać kodu realizującego fragmenty algorytmu (ale wolno odpowiadać na pytania postaci "jak zrealizować tablicę dwuwymiarową" itp.).

Zadanie 1 (Krawędzie 0/1)

Proszę zaimplementować funkcję $path_cost(G,s,t)$, która oblicza koszt najtańszej ścieżki w grafie skierowanym G z wierzchołka s do wierzchołka t, gdzie każda krawędź ma koszt ze zbioru $\{0,1\}$. Graf jest reprezentowany jako listy sąsiedztwa.

Państwa kod powinien mieć następującą postać (będzie uruchamiany; proszę nie usuwać fragmentu testującego; sprawdzający może także dołożyć swoje testy):

Zadanie 2 (Liczenie ścieżek)

Proszę zaimplementować funkcję $count_shortest_paths(G,s,t)$, która oblicza ile różnych najkrótszych ścieżek prowadzi w grafie skierowanym G z wierzchołka s do wierzchołka t. Dwie ścieżki są różne jeśli różnią się choć jedną krawędzią. Graf G jest reprezentowany macierzowo (G[i][j] == True jeśli istnieje krawędź z i do j; G[i][j] = False w przeciwnym wypadku).

Państwa kod powinien mieć następującą postać (będzie uruchamiany; proszę nie usuwać fragmentu testującego; sprawdzający może także dołożyć swoje testy):

```
def count_shortest_paths( G, s, t ):
    # tu proszę umieścić swoją implementację
```

```
G = [[False, True, True, False],
    [False, False, True, True],
    [False, False, False, True],
    [False, False, False]]
print( count_shortest_paths( G, 0, 3 ) # wypisze 2
```