

Университет ИТМО

Факультет программной инженерии и компьютерной техники

Лабораторная работа №4
по «Алгоритмам и структурам данных»
Базовые задачи

Выполнил:

Студент группы Р3216

Брагин Р.А.

Преподаватели:

Косяков М.С.

Тараканов Д.С.

Санкт-Петербург

2025

М. Цивилизация

```
#include <algorithm>
#include <iostream>
#include <queue>
#include <string>
#include <vector>
using namespace std;

struct Node {
    int weight, index;
    Node(int w = -1, int i = -1) : weight(w), index(i) {
    }
    bool operator<(const Node& other) const {
        return weight > other.weight;
    }
};

struct InputData {
    int rows, cols, start, goal;
    vector<string> grid;
};

InputData read_input() {
    int N, M, sx, sy, gx, gy;
    cin >> N >> M >> sx >> sy >> gx >> gy;
    vector<string> field(N);
    for (auto& row : field)
        cin >> row;
    int s = (sx - 1) * M + (sy - 1);
    int g = (gx - 1) * M + (gy - 1);
    return {N, M, s, g, field};
}

vector<Node> find_shortest_path(const InputData& data) {
    int total = data.rows * data.cols;
    vector<Node> trace(total);
    priority_queue<Node> q;
    q.emplace(0, data.start);

    vector<pair<int, int>> directions = {
```

```

        { 0, 1},
        { 0, -1},
        { 1, 0},
        {-1, 0}
    };

    while (!q.empty()) {
        Node current = q.top();
        q.pop();

        int x = current.index / data.cols;
        int y = current.index % data.cols;

        if (data.grid[x][y] == '#')
            continue;
        if (current.index == data.goal)
            break;

        for (auto [dx, dy] : directions) {
            int nx = x + dx, ny = y + dy;
            if (nx < 0 || ny < 0 || nx >= data.rows || ny >= data.cols)
                continue;
            if (data.grid[nx][ny] == '#')
                continue;

            int nid = nx * data.cols + ny;
            int cost = (data.grid[nx][ny] == 'W') ? 2 : 1;
            int new_weight = current.weight + cost;

            if (trace[nid].weight == -1 || trace[nid].weight > new_weight) {
                q.emplace(new_weight, nid);
                trace[nid] = {new_weight, current.index};
            }
        }
    }

    return trace;
}

string reconstruct_path(const vector<Node>& trace, int start, int
goal, int cols) {
    if (trace[goal].weight == -1)

```

```

        return "";

    string result;
    int current = goal;
    while (current != start) {
        int prev = trace[current].index;
        int diff = current - prev;
        if (diff == 1)
            result += 'E';
        else if (diff == -1)
            result += 'W';
        else if (diff == cols)
            result += 'S';
        else if (diff == -cols)
            result += 'N';
        current = prev;
    }

    reverse(result.begin(), result.end());
    return result;
}

int main() {
    InputData data = read_input();
    vector<Node> trace = find_shortest_path(data);

    cout << trace[data.goal].weight << endl;
    if (trace[data.goal].weight == -1)
        return 0;

    string path = reconstruct_path(trace, data.start, data.goal,
data.cols);
    cout << path << endl;

    return 0;
}

```

Описание:

Для решения задачи поиска кратчайшего маршрута переселенца используется модифицированный алгоритм Дейкстры. Карта

представляется в виде ориентированного взвешенного графа, где каждая клетка — это вершина, а возможные переходы в соседние клетки считаются рёбрами с весами. Вес перехода зависит от типа рельефа: поле (.) имеет вес 1, лес (W) — вес 2, а вода (#) недоступна для перемещения, поэтому такие клетки просто игнорируются.

Чтобы упростить работу с клетками и избежать двойной индексации, координаты карты преобразуются в линейные индексы. Далее инициализируются все клетки: расстояния до них устанавливаются в -1, что означает, что клетка ещё не была посещена. В приоритетную очередь помещается стартовая клетка с нулевой стоимостью, после чего запускается основной цикл алгоритма.

На каждой итерации из очереди извлекается клетка с наименьшей накопленной стоимостью. Для этой клетки проверяются все четыре соседние направления (вверх, вниз, влево, вправо). Если соседняя клетка доступна (не вода) и новая стоимость перехода меньше текущей сохраненной, то данные о стоимости и предыдущей клетке обновляются, а сама клетка добавляется в очередь.

Когда обработка завершена, проверяется, удалось ли достигнуть целевой клетки. Если нет — выводится -1. Если путь найден, начинается восстановление маршрута. Для этого используется массив, в котором хранятся предки клеток. Сравнивая текущую и предыдущую клетку, вычисляется направление движения: разница в индексах определяет, была ли это команда N (вверх), S (вниз), E (вправо) или W (влево). Таким образом, формируется строка маршрута, которую и нужно вывести в конце вместе со стоимостью пути.

Сложность:

Время: $O(N \cdot M \cdot \log(NM))$, Так как каждая клетка может быть добавлена в очередь, а операции с `priority_queue` происходят за \log .

Память: $O(N \cdot M)$

N. Свинки-копилки

```
#include <iostream>
#include <list>
#include <vector>
using namespace std;
```

```

void explore(int node, vector<pair<list<int>, int>>& g, int& total) {
    g[node].second = 1;
    for (int neighbor : g[node].first) {
        if (g[neighbor].second == 0) {
            explore(neighbor, g, total);
        } else if (g[neighbor].second == 1) {
            total++;
        }
    }
    g[node].second = 2;
}

int main() {
    int n, t, res = 0;
    cin >> n;
    vector<pair<list<int>, int>> g(n);
    for (int i = 0; i < n; ++i) {
        cin >> t;
        g[t - 1].first.push_back(i);
    }

    for (int i = 0; i < n; ++i) {
        if (g[i].second == 0) {
            explore(i, g, res);
        }
    }

    cout << res;
    return 0;
}

```

Описание:

Для решения задачи строится обратный граф: для каждой копилки i , в которой лежит ключ от копилки p , добавляется ребро $p \rightarrow i$. Это значит, что открыв копилку p , можно получить доступ к копилке i . Далее выполняется обход в глубину (DFS) по всем вершинам графа. Каждая вершина при обходе помечается одним из трёх состояний: 0 — не посещена, 1 — находится в стеке вызовов (в процессе обхода), 2 — полностью обработана.

Если во время обхода мы попадаем в вершину, которая уже находится в стеке (статус 1), значит обнаружен цикл. Каждый такой цикл требует разбить хотя бы одну копилку, чтобы получить доступ ко всем копилкам в цикле. Алгоритм подсчитывает количество таких циклов — это и есть минимальное количество копилки, которые необходимо разбить.

Сложность:

Время: $O(n)$, так как каждая вершина и ребро обрабатываются не более одного раза.

Память: $O(n)$, поскольку нужно хранить обратный граф и состояние каждой вершины.

О. Долой списывание!

```
#include <iostream>
#include <queue>
#include <vector>
using namespace std;

bool checkBipartite(int start, const vector<vector<int>>& graph,
vector<int>& color) {
    queue<int> q;
    color[start] = 1;
    q.push(start);

    while (!q.empty()) {
        int v = q.front();
        q.pop();
        for (int u : graph[v]) {
            if (color[u] == 0) {
                color[u] = 3 - color[v];
                q.push(u);
            } else if (color[u] == color[v]) {
                return false;
            }
        }
    }
    return true;
}
```

```

int main() {
    int n, m;
    cin >> n >> m;
    vector<vector<int>> graph(n);
    vector<int> color(n, 0);

    for (int i = 0; i < m; i++) {
        int a, b;
        cin >> a >> b;
        a--;
        b--;
        graph[a].push_back(b);
        graph[b].push_back(a);
    }

    bool isBipartite = true;
    for (int i = 0; i < n; i++) {
        if (color[i] == 0 && !checkBipartite(i, graph, color)) {
            isBipartite = false;
            break;
        }
    }

    cout << (isBipartite ? "YES" : "NO");
    return 0;
}

```

Описание:

Нужно проверить, можно ли разделить вершины графа на две группы так, чтобы каждое ребро соединяло вершины из разных групп, то есть проверить двудольность графа.

Сначала считывается количество вершин (N) и рёбер (M), затем строится неориентированный граф в виде списка смежности. Для каждой вершины хранится цвет: 0 — не окрашена, 1 и 2 — два разных цвета групп.

Далее для каждой связной компоненты запускается обход в ширину (BFS). Начальная вершина окрашивается в 1, её соседи — в 2, и так далее. Если во время обхода встречается ребро, соединяющее вершины одного цвета, граф не двудольен — выводится «NO».

Если обход проходит без конфликтов, значит граф двудолен и выводится «YES».

Сложность:

Время: $O(N + M)$, Каждый узел и каждое ребро обрабатываются ровно один раз при обходе в ширину (BFS).

Память: $O(N + M)$, хранение графа в виде списка смежности и массива цветов для вершин.