Міністерство освіти і науки України Національний технічний університет України «Київський політехнічний інститут імені Ігоря Сікорського» Факультет інформатики та обчислювальної техніки Кафедра обчислювальної техніки

Лабораторна робота №5

з дисципліни «Алгоритми і структури даних»

Виконав: Перевірив:

студент групи IM-44 Мундурс Нікіта Юрійович номер у списку групи: 16 Сергієнко М. А.

Завдання

1. Представити напрямлений та ненапрямлений графи із заданими параметрами так само, як у лабораторній роботі №3.

Відмінність: коефіцієнт $k = 1.0 - n_3 * 0.01 - n_4 * 0.005 - 0.15$

Отже, матриця суміжності A_{dir} напрямленого графа за варіантом формується таким чином:

- 1) встановлюється параметр (seed) генератора випадкових чисел, рівне номеру варіанту $n_1n_2n_3n_4$;
- 2) матриця розміром n*n заповнюється згенерованими випадковими числами в діапазоні [0, 2, 0);
- 3) обчислюється коефіцієнт $k = 1.0 n_3 * 0.01 n_4 * 0.005 0.15$, кожен елемент матриці множиться на коефіцієнт k;
- 4) елементи матриці округлюються: 0 якщо елемент менший за 1.0, 1 якщо елемент більший або дорівнює 1.0.
- 2. Створити програму, яка виконує обхід напрямленого графа вшир (BFS) та вглиб (DFS):
 - 1) обхід починати з вершини із найменшим номером, яка має щонайменше одну вихідну дугу;
 - 2) при обході враховувати порядок нумерації;
 - 3) у програмі виконання обходу відображати покроково, черговий крок виконувати за натисканням кнопки у вікні або на клавіатурі.
- 3. Під час обходу графа побудувати дерево обходу. У програмі дерево обходу виводити покроково в процесі виконання обходу графа. Це можна виконати одним із двох способів:
 - 1) або виділяти іншим кольором ребра графа;
 - 2) або будувати дерево обходу поряд із графом.
- 4. Зміну статусів вершин у процесі обходу продемонструвати зміною кольорів вершин, графічними позначками тощо, або ж у процесі обходу виводити протокол обходу в графічне вікно або в консоль.
- 5. Якщо після обходу графа лишилися невідвідані вершини, продовжувати обхід з невідвіданої вершини з найменшим номером, яка має щонайменше одну вихідну дугу.

При проєктуванні програм слід врахувати наступне:

- 1) мова програмування обирається студентом самостійно;
- 2) графічне зображення всіх графів має формуватися програмою з тими ж вимогами, як у ЛР №3;
- 3) усі графи обов'язково зображувати в графічному вікні;

4) типи та структури даних для внутрішнього представлення всіх даних у програмі слід вибрати самостійно; Варіант: 4416 k = 0.81Кількість вершин: 11 Розміщення вершин: колом з вершиною в центрі Обрана мова програмування: Python Тексти програм Програма для реалізації обходу графа в глибину (DFS) import turtle import random import math import time class Stack: def __init__(self): self.items = [] def isEmpty(self): return self.items == [] def push(self, item): self.items.append(item)

def pop(self):

```
def peek(self):
  return self.items[len(self.items) - 1]
 def size(self):
  return len(self.items)
 def is_empty(self):
  return len(self.items) == 0
class Vertex:
 def __init__(self, number, pos_x, pos_y):
  self.number = number
  self.pos_x = pos_x
  self.pos_y = pos_y
def main():
 seed = 4416
 n3 = 1
 n4 = 6
 N = 11
 directed_graph_matrix = generateMatrix(n3, n4, N, seed)
 position = createPositions(directed_graph_matrix)
 drawVertices(position)
```

return self.items.pop()

```
drawArrows(position, directed_graph_matrix)
 dfs(directed_graph_matrix, position)
 turtle.hideturtle()
 turtle.done()
def generateMatrix(n3, n4, N, seed):
 random.seed(seed)
 adj_matrix = [[random.random() * 2.0 for _ in range(N)] for _ in range(N)]
 k = 1.0 - n3 * 0.01 - n4 * 0.005 - 0.15
 for i in range(N):
  for j in range(N):
   adj_matrix[i][j] *= k
   adj_matrix[i][j] = 0 if adj_matrix[i][j] < 1.0 else 1
 print("Матриця суміжності напрямленого графа:")
 for row in adj_matrix:
  print(row)
 return adj_matrix
def createPositions(directed_graph_matrix):
 n = len(directed graph matrix)
 vertices = []
 center_x = 0
 center_y = 0
 radius = 300
 for i in range(1, n):
  angle = i * (2 * math.pi / (n - 1))
  x = center_x + radius * math.cos(angle)
```

```
y = center_y + radius * math.sin(angle)
  vertex = Vertex(i, x, y)
  vertices.append(vertex)
 central_vertex = Vertex(n, center_x, center_y)
 vertices.append(central_vertex)
 return vertices
def drawVertices(vertices):
 turtle.speed(0)
 turtle.penup()
 radius = 20
 for vertex in vertices:
  x, y = vertex.pos_x, vertex.pos_y
  turtle.goto(x, y - radius)
  turtle.pendown()
  turtle.circle(radius)
  turtle.penup()
  turtle.goto(x, y)
  turtle.write(vertex.number, align="center")
def drawArrows(vertices, directed_graph_matrix):
 turtle.speed(0)
 turtle.penup()
 n = len(vertices)
 arrow_size = 10
```

```
for i in range(n):
  for j in range(i + 1, n):
   if i != j and abs(vertices[i].number - vertices[j].number) != 5 and
directed_graph_matrix[i][j] == 1:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     x^2 = \text{math.cos}(\text{math.atan2}(y^2 - y^1, x^2 - x^1)) * 20
     y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.left(300)
     turtle.pendown()
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
 for i in range(n):
  for j in range(i):
```

```
if i != j and abs(vertices[i].number - vertices[j].number) != 5 and
directed_graph_matrix[i][j] == 1 and directed_graph_matrix[j][i] != 1:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     v1 += math.sin(math.atan2(v2 - v1, x2 - x1)) * 20
     x^2 = \text{math.cos}(\text{math.atan2}(y^2 - y^1, x^2 - x^1)) * 20
     y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.left(300)
     turtle.pendown()
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
    if directed graph matrix[i][i] == 1 and directed graph matrix[i][i] == 1 and
abs(vertices[i].number - vertices[i].number) != 5:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     v1 += math.sin(math.atan2(v2 - v1, x2 - x1)) * 20
```

```
x^2 = \text{math.cos}(\text{math.atan2}(y^2 - y^1, x^2 - x^1)) * 20
     y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.penup()
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
     distance = turtle.distance(x2, y2)
     degrees = 10
     b = distance / 2 / math.cos(math.radians(degrees))
     turtle.left(degrees)
     turtle.forward(b)
     turtle.setheading(turtle.towards(x2, y2))
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.left(300)
     turtle.pendown()
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
 for i in range(n):
  for j in range(n):
    if directed_graph_matrix[i][j] == 1 and abs(vertices[i].number -
vertices[j].number) == 5:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
```

```
x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
   y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
   x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
   y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
   angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
   turtle.penup()
   turtle.goto(x1, y1)
   turtle.setheading(angle)
   turtle.pendown()
   distance = turtle.distance(x2, y2)
   degrees = 2 * math.pi
   b = distance / 2 / math.cos(math.radians(degrees))
   turtle.right(degrees)
   turtle.forward(b)
   turtle.setheading(turtle.towards(x2, y2))
   turtle.goto(x2, y2)
   turtle.right(150)
   turtle.forward(arrow_size)
   turtle.penup()
   turtle.goto(x2, y2)
   turtle.left(300)
   turtle.pendown()
   turtle.forward(arrow_size)
   turtle.right(300)
   turtle.penup()
for i in range(n):
if directed graph matrix[i][i] == 1:
```

```
x, y = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
    turtle.goto(x + math.pi / 1.8 * 10, y + math.pi / 1.8 * 10)
    turtle.pendown()
    turtle.circle(10)
    turtle.penup()
    turtle.goto(x + math.pi / 1.6 * 10 - math.pi, y + math.pi / 1.9 * 10 - 1.4 * math.pi)
    turtle.pendown()
    turtle.right(55)
    turtle.backward(10)
    turtle.penup()
    turtle.goto(x + math.pi / 1.6 * 10 - math.pi, y + math.pi / 1.9 * 10 - 1.4 * math.pi)
    turtle.left(90)
    turtle.pendown()
    turtle.backward(10)
    turtle.right(35)
    turtle.penup()
def drawColoredArrows(vertices, i, j):
 turtle.speed(0)
 turtle.penup()
 turtle.pensize(2)
 turtle.color("red")
 arrow_size = 10
 if abs(vertices[i].number - vertices[i].number) != 5:
  x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
  x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
  x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
```

```
y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
 turtle.goto(x1, y1)
 turtle.setheading(angle)
 turtle.pendown()
 turtle.goto(x2, y2)
 turtle.right(150)
 turtle.forward(arrow_size)
 turtle.penup()
 turtle.goto(x2, y2)
 turtle.left(300)
 turtle.pendown()
 turtle.forward(arrow_size)
 turtle.penup()
if abs(vertices[i].number - vertices[j].number) == 5:
 x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
 x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
 x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
```

```
turtle.penup()
  turtle.goto(x1, y1)
  turtle.setheading(angle)
  turtle.pendown()
  distance = turtle.distance(x2, y2)
  degrees = 2 * math.pi
  b = distance / 2 / math.cos(math.radians(degrees))
  turtle.right(degrees)
  turtle.forward(b)
  turtle.setheading(turtle.towards(x2, y2))
  turtle.goto(x2, y2)
  turtle.right(150)
  turtle.forward(arrow_size)
  turtle.penup()
  turtle.goto(x2, y2)
  turtle.left(300)
  turtle.pendown()
  turtle.forward(arrow_size)
  turtle.right(300)
  turtle.penup()
def getStartVertex(adj_matrix):
 for i in range(len(adj_matrix)):
  for j in range(len(adj_matrix[0])):
   if adj_matrix[i][j]:
     return i
```

def dfs(adj_matrix, vertices):

```
n = len(adj_matrix)
current_vertex = 0
tree_matrix = [[0] * n for _ in range(n)]
numeration_matrix = [[0] * n for _ in range(n)]
new = set(range(1, n + 1))
s = Stack()
print("\nC\tauex:", [x + 1 for x in s.items])
print("Активна вершина: -")
print("Відвідана вершина: -")
print("Номер відвіданої вершини: -")
print("Нові вершини:", new)
start_vertex = getStartVertex(adj_matrix)
visited = [0] * n
s.push(start_vertex)
visited[start_vertex] = 1
found = True
counter = 1
numeration_matrix[start_vertex][counter] = 1
time.sleep(5)
while not s.is_empty():
 vertex = s.items[-1]
 new.discard(vertex + 1)
 print("\nCTex:", [x + 1 for x in s.items])
 print("Активна вершина:", vertex + 1)
 if current_vertex == 0:
  print("Відвідана вершина: - ")
```

```
else:
 print("Відвідана вершина:", vertex + 1)
if found:
 print("Номер відвіданої вершини:", counter)
else:
 print("Номер відвіданої вершини: -")
if not new:
 print("Нові вершини: -")
else:
 print("Нові вершини:", new)
found = False
time.sleep(3)
for i in range(n):
 if not visited[i] and adj_matrix[vertex][i]:
  tree_matrix[vertex][i] = 1
  numeration_matrix[i][counter] = 1
  visited[i] = 1
  s.push(i)
  if i + 1 in new:
   current_vertex = i + 1
  new.discard(i + 1)
  counter += 1
  found = True
  time.sleep(2)
  drawColoredArrows(vertices, vertex, i)
  break
 else:
  current_vertex = 0
if not found:
 s.pop()
```

```
print("\nCTex:", [x + 1 for x in s.items])
 print("Активна вершина: -")
 print("Відвідана вершина: -")
 print("Номер відвіданої вершини: -")
 print("Нові вершини: -")
 time.sleep(5)
 print("\nМатриця суміжності дерева обходу:")
 for row in tree_matrix:
  print(row)
 print("\nMатриця відповідності номерів вершин:")
 for row in numeration_matrix:
  print(row)
 print("\nОбхід завершено!")
main()
Програма для реалізації обходу графа в ширину (BFS)
import turtle
import random
import math
import time
from collections import deque
class Vertex:
 def __init__(self, number, pos_x, pos_y):
```

```
self.number = number
  self.pos_x = pos_x
  self.pos_y = pos_y
def main():
 seed = 4416
 n3 = 1
 n4 = 6
 N = 11
 directed graph matrix = generateMatrix(n3, n4, N, seed)
 position = createPositions(directed graph matrix)
 drawVertices(position)
 drawArrows(position, directed_graph_matrix)
 bfs(directed_graph_matrix, position)
 turtle.hideturtle()
 turtle.done()
def generateMatrix(n3, n4, N, seed):
 random.seed(seed)
 adj_matrix = [[random.random() * 2.0 for _ in range(N)] for _ in range(N)]
 k = 1.0 - n3 * 0.01 - n4 * 0.005 - 0.15
 for i in range(N):
  for j in range(N):
   adj_matrix[i][j] *= k
   adj_matrix[i][j] = 0 if adj_matrix[i][j] < 1.0 else 1
 print("Матриця суміжності напрямленого графа:")
 for row in adj_matrix:
  print(row)
```

```
def createPositions(directed_graph_matrix):
 n = len(directed_graph_matrix)
 vertices = []
 center x = 0
 center_y = 0
 radius = 300
 for i in range(1, n):
  angle = i * (2 * math.pi / (n - 1))
  x = center_x + radius * math.cos(angle)
  y = center_y + radius * math.sin(angle)
  vertex = Vertex(i, x, y)
  vertices.append(vertex)
 central_vertex = Vertex(n, center_x, center_y)
 vertices.append(central_vertex)
 return vertices
def drawVertices(vertices):
 turtle.speed(0)
 turtle.penup()
 radius = 20
 for vertex in vertices:
  x, y = vertex.pos_x, vertex.pos_y
```

```
turtle.goto(x, y - radius)
  turtle.pendown()
  turtle.circle(radius)
  turtle.penup()
  turtle.goto(x, y)
  turtle.write(vertex.number, align="center")
def drawArrows(vertices, directed_graph_matrix):
 turtle.speed(0)
 turtle.penup()
 n = len(vertices)
 arrow_size = 10
 for i in range(n):
  for j in range(i + 1, n):
   if i != j and abs(vertices[i].number - vertices[j].number) != 5 and
directed_graph_matrix[i][j] == 1:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
```

```
turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.left(300)
     turtle.pendown()
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
 for i in range(n):
  for j in range(i):
   if i != j and abs(vertices[i].number - vertices[j].number) != 5 and
directed graph matrix[i][j] == 1 and directed graph matrix[j][i]!= 1:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     v^2 = math.sin(math.atan2(v^2 - v^1, x^2 - x^1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
```

```
turtle.goto(x2, y2)
     turtle.left(300)
     turtle.pendown()
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
    if directed_graph_matrix[i][j] == 1 and directed_graph_matrix[j][i] == 1 and
abs(vertices[i].number - vertices[j].number) != 5:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.penup()
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
     distance = turtle.distance(x2, y2)
     degrees = 10
     b = distance / 2 / math.cos(math.radians(degrees))
     turtle.left(degrees)
     turtle.forward(b)
     turtle.setheading(turtle.towards(x2, y2))
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
```

```
turtle.goto(x2, y2)
     turtle.left(300)
     turtle.pendown()
     turtle.forward(arrow_size)
     turtle.penup()
 for i in range(n):
  for j in range(n):
   if directed_graph_matrix[i][j] == 1 and abs(vertices[i].number -
vertices[j].number) == 5:
     x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
     x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
     x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     x^2 -= math.cos(math.atan^2(y^2 - y^1, x^2 - x^1)) * 20
     y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
     angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
     turtle.penup()
     turtle.goto(x1, y1)
     turtle.setheading(angle)
     turtle.pendown()
     distance = turtle.distance(x2, y2)
     degrees = 2 * math.pi
     b = distance / 2 / math.cos(math.radians(degrees))
     turtle.right(degrees)
     turtle.forward(b)
     turtle.setheading(turtle.towards(x2, y2))
     turtle.goto(x2, y2)
     turtle.right(150)
```

```
turtle.forward(arrow_size)
   turtle.penup()
   turtle.goto(x2, y2)
   turtle.left(300)
   turtle.pendown()
   turtle.forward(arrow_size)
   turtle.right(300)
   turtle.penup()
for i in range(n):
if directed graph matrix[i][i] == 1:
  x, y = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
  turtle.goto(x + math.pi / 1.8 * 10, y + math.pi / 1.8 * 10)
  turtle.pendown()
  turtle.circle(10)
  turtle.penup()
  turtle.goto(x + math.pi / 1.6 * 10 - math.pi, y + math.pi / 1.9 * 10 - 1.4 * math.pi)
  turtle.pendown()
  turtle.right(55)
  turtle.backward(10)
  turtle.penup()
  turtle.goto(x + math.pi / 1.6 * 10 - math.pi, y + math.pi / 1.9 * 10 - 1.4 * math.pi)
  turtle.left(90)
  turtle.pendown()
  turtle.backward(10)
  turtle.right(35)
  turtle.penup()
```

```
turtle.speed(0)
turtle.penup()
turtle.pensize(2)
turtle.color("blue")
arrow size = 10
if abs(vertices[i].number - vertices[j].number) != 5:
 x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
 x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
 x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
 turtle.goto(x1, y1)
 turtle.setheading(angle)
 turtle.pendown()
 turtle.goto(x2, y2)
 turtle.right(150)
 turtle.forward(arrow_size)
 turtle.penup()
 turtle.goto(x2, y2)
 turtle.left(300)
 turtle.pendown()
 turtle.forward(arrow_size)
 turtle.penup()
```

```
if abs(vertices[i].number - vertices[j].number) == 5:
 x1, y1 = vertices[i].pos_x, vertices[i].pos_y
 x2, y2 = vertices[j].pos_x, vertices[j].pos_y
 x1 += math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y1 += math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 x2 = math.cos(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 y2 = math.sin(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1)) * 20
 angle = math.degrees(math.atan2(y2 - y1, x2 - x1))
 turtle.penup()
 turtle.goto(x1, y1)
 turtle.setheading(angle)
 turtle.pendown()
 distance = turtle.distance(x2, y2)
 degrees = 2 * math.pi
 b = distance / 2 / math.cos(math.radians(degrees))
 turtle.right(degrees)
 turtle.forward(b)
 turtle.setheading(turtle.towards(x2, y2))
 turtle.goto(x2, y2)
 turtle.right(150)
 turtle.forward(arrow_size)
 turtle.penup()
 turtle.goto(x2, y2)
 turtle.left(300)
 turtle.pendown()
 turtle.forward(arrow_size)
 turtle.right(300)
```

```
turtle.penup()
```

```
def getStartVertex(adj_matrix):
 for i in range(len(adj_matrix)):
  for j in range(len(adj_matrix[0])):
   if adj_matrix[i][j]:
     return i
def bfs(adj_matrix, vertices):
 n = len(adj_matrix)
 counter = 0
 num_of_the_visited_vertex = 1
 tree_matrix = [[0] * n \text{ for } \_ \text{ in range}(n)]
 numeration_matrix = [[0] * n for _ in range(n)]
 start_vertex = getStartVertex(adj_matrix)
 visited = [0] * n
 new = set(range(1, n + 1))
 q = deque()
 print("\n4epra:", [x + 1 for x in q])
 print("Активна вершина: -")
 print("Відвідана вершина: -")
 print("Номер відвіданої вершини: -")
 print("Нові вершини:", new)
 visited[start_vertex] = 1
 q.append(start_vertex)
```

```
while q:
 vertex = q[0]
 numeration_matrix[vertex][counter] = 1
 new.discard(vertex + 1)
 print("\n4epra:", [x + 1 for x in q])
 print("Активна вершина:", vertex + 1)
 print("Відвідана вершина: -")
 if vertex == 0:
  print("Номер відвіданої вершини:", num of the visited vertex)
 else:
  print("Номер відвіданої вершини: -")
 if not new:
  print("Нові вершини: -")
 else:
  print("Нові вершини:", new)
 time.sleep(5)
 for i in range(1, n):
  if not visited[i] and adj_matrix[vertex][i]:
   visited[i] = 1
   num of the visited vertex += 1
   tree_matrix[vertex][i] = 1
   q.append(i)
   new.discard(i + 1)
   drawColoredArrows(vertices, vertex, i)
   print("\n4epra:", [x + 1 for x in q])
   print("Активна вершина:", vertex + 1)
   print("Відвідана вершина:", i + 1)
   print("Номер відвіданої вершини:", num of the visited vertex)
```

time.sleep(5)

```
if not new:
      print("Нові вершини: -")
     else:
      print("Нові вершини:", new)
    time.sleep(5)
  q.popleft()
  counter += 1
 print("\n4epra:", [x + 1 for x in q])
 print("Активна вершина: -")
 print("Відвідана вершина: -")
 print("Номер відвіданої вершини: -")
 print("Нові вершини: -")
 time.sleep(5)
 print("\nМатриця суміжності дерева обходу:")
 for row in tree_matrix:
  print(row)
 print("\nМатриця відповідності номерів вершин:")
 for row in numeration_matrix:
  print(row)
 print("\nОбхід завершено!")
main()
```

Матриця суміжності напрямленого графа

```
Матриця суміжності напрямленого графа:
[0, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0]
[1, 0, 0, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 1, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 1]
[1, 0, 0, 1, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1]
[1, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1, 1, 1, 0]
[1, 0, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0]
[1, 1, 1, 1, 1, 0, 0, 0, 1, 1, 0, 1]
[1, 1, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 1, 0, 1]
[1, 1, 1, 1, 1, 0, 1, 0, 1, 1, 1]
```

Матриці суміжності дерев обходу

```
Матриця суміжності дерева обходу:
                                          Матриця суміжності дерева обходу:
[0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
                                          [0, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0]
[0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
                                          [0, 0, 0, 1, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0,
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0]
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1,
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0,
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0,
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0,
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1]
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 1]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0]
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
                                          [0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
```

DFS BFS

Матриці відповідності нумерації вершин

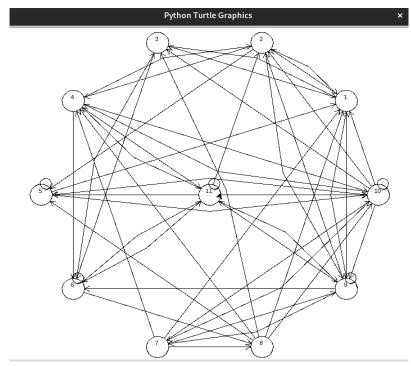
```
Матриця відповідності номерів вершин:
[0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1]
```

```
Матриця відповідності номерів вершин:
[1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 1, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
[0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0, 0]
```

DFS BFS

Зображення графа та дерева обходу

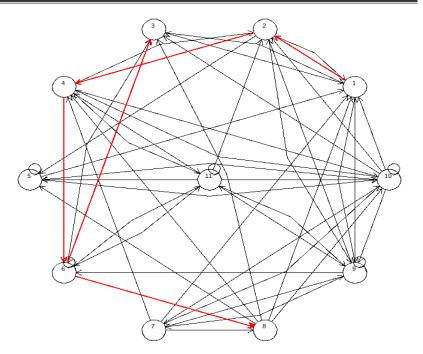
DFS, початок обходу



```
Стек: []
Активна вершина: -
Відвідана вершина: -
Номер відвіданої вершини: -
Нові вершини: {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11}
```

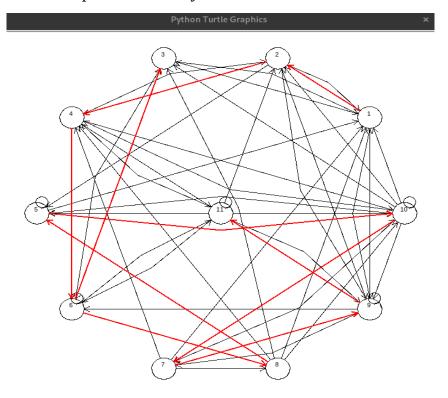
DFS, процес обходу

Python Turtle Graphics

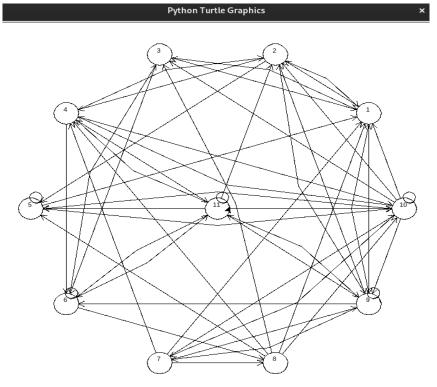


Стек: [1, 2, 4, 6, 8] Активна вершина: 8 Відвідана вершина: 8 Номер відвіданої вершини: 6 Нові вершини: {5, 7, 9, 10, 11}

DFS, завершення обходу

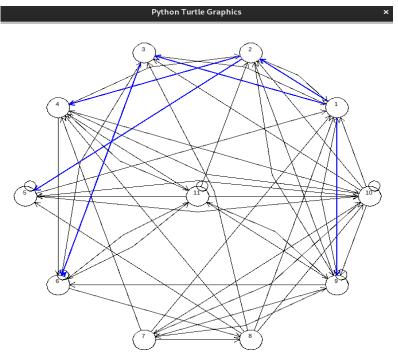


Стек: [] Активна вершина: -Відвідана вершина: -Номер відвіданої вершини: -Нові вершини: -



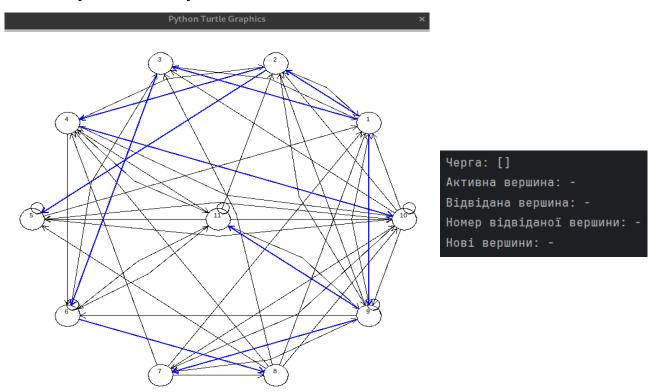
Черга: [] Активна вершина: -Відвідана вершина: -Номер відвіданої вершини: -Нові вершини: {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9, 10, 11}

BFS, процес обходу



Черга: [3, 9, 4, 5, 6] Активна вершина: 3 Відвідана вершина: 6

Номер відвіданої вершини: 7 Нові вершини: {7, 8, 10, 11}



Висновок: під час виконання лабораторної роботи я навчився виконувати обхід графа в глибину та ширину, набув навичок використання черги та стеку для зберігання вершин графа. Для реалізації алгоритму BFS було використано чергу, що працює за принципом FIFO («перший прийшов – перший пішов»), а для DFS – стек, що працює за принципом LIFO («останнім прийшов – першим пішов»). Дерево обходу відображено шляхом будування ребер іншого кольору, а протокол обходу виведено в консоль.