

```

1  %f,g: 2 functions
2  %n: points of f
3  %m: points of g
4  %This function search neiborhood v
5  function [path,E]=sldp(f,g)
6  c=inf;
7  n=length(f);
8  m=length(g);
9  xx1=(0:n-1)/(n-1);
10 xx2=(0:m-1)/(m-1);
11 E=zeros(n,n);
12 E(1,:)=c;
13 E(:,1)=c;
14 E(1,1)=0;
15 v=[1,1;2,1;3,1;4,1;5,1;6,1;1,2;1,3;1,4;1,5;1,6;2,3;3,2;3,4;4,3;2,5;3,5;4,5;5,2;5,3;5,4;5,6;6,5;
16     1,7;2,7;3,7;4,7;5,7;6,7;7,1;7,2;7,3;7,4;7,5;7,6;1,8;3,8;5,8;7,8;8,7;8,5;8,3;8,1];
17 for i=2:n;
18     for j=2:n;
19         for r=1:size(v,1);
20             k=i-v(r,1);
21             l=j-v(r,2);
22             if (k>0 && l>0)
23                 CandE(r) = E(k,l) + energySRSF2(f,g,k,l,i,j);
24             else
25                 CandE(r)=c;
26             end
27         end
28         [E(i,j),idx] =min(CandE);
29         path(i,j,1) = i-v(idx,1);
30         path(i,j,2) = j-v(idx,2);
31     end
32 end
33 %reconstruct gamma
34 x(1) = n;
35 y(1) = n;
36 cnt = 1;
37 while x(cnt)>1;
38     x(cnt+1) = path(x(cnt),y(cnt),1);
39     y(cnt+1) = path(x(cnt),y(cnt),2);
40     cnt = cnt+1;
41 end
42 path=[x',y'];

```