Schema ricorsioni

 Cammino a peso massimo a partire da un nodo sorgente con peso degli archi decrescente:

```
def handleRicorsione(self,node_id):
 """restituisce il cammino a peso massimo a partire da un nodo sorgente
 con peso degli archi decrescente"""
 source = self._idMap[int(node_id)]
 self._memo = {} #salvo il risultato del cammino migliore
 # (peso massimo), a partire da ciascun nodo. (salvo con la chiave = nodo, peso;
 return self._ricorsione2(source,float('inf'))
def_ricorsione2(self, u, pesoPrecedente):
 #la chiave è data da nodo + peso
 key = (u, pesoPrecedente)
 #se la chiave è presente la ritorno
 if key in self._memo:
   return self._memo[key]
 best_path = [u]
 best_w = self.peso(best_path)
 for v in self._graph.successors(u):
   w_uv = self._graph[u][v]["weight"]
   #se l'arco ha peso minore del precedente posso aggiungerlo
   if w_uv < pesoPrecedente:
     #calcolo percorso con peso a partire dal nodo v
     cand_path, cand_w = self._ricorsione2(v, w_uv)
     total_w = w_uv + cand_w
     #se il peso è migliore del best lo sostituisco
     if total_w > best_w:
       best_w = total_w
       best_path = [u] + cand_path
def peso(self,lista):
 peso = 0
 for i in range(len(lista)-1):
   peso += self._graph[lista[i]][lista[i+1]]["weight"]
 return peso
```

2) Restituisce il cammino più lungo (in numero di nodi) a partire dal nodo sorgente. utilizzo algoritmo dfs

```
def handleCerca(self,node_id):
 """ Restituisce il cammino più lungo (in numero di nodi)
 a partire dal nodo sorgente. utilizzo algoritmo dfs"""
 source = self._idMap[node_id]
 self._memo = {} #serve a salvare il risultato del cammino migliore
 # da ciascun nodo
 for node in self._graph.successors(source):
   print(str(node))
 return self._ricorsione(source)
def _ricorsione(self,u):
 #se gia calcolato, restituisco best cammino
 if u in self._memo:
   return self._memo[u]
 #cammino migliore che parte da u (inizialmente solo [u])
 parziale = [u]
 #Esploro i successori
 for v in self._graph.successors(u):
   cand = self._ricorsione(v)
   #se aggiungendo v ottengo un cammino piu lungo, aggiorno
   if len(cand) + 1 > len(parziale):
     parziale = [u] + cand
 #Memorizzo e restituisco
 self._memo[u] = parziale
```

return parziale

3) Restituisce percorso con peso massimo data una lunghezza richiesta (numero di nodi):

```
def getOptPath(self, source, lun):
   self._bestPath = []
    self._bestCost = 0
    parziale = [source]
   for n in self._graph.neighbors(source):
     #cosa in più, voglio che gli oggetti abbiano la stessa caratteristica ("classificazione")
     if parziale[-0].classification == n.classification:
        parziale.append(n)
        self._ricorsione(parziale, lun)
        parziale.pop()
    return self._bestPath, self._bestCost
  def_ricorsione(self, parziale, lun):
   if len(parziale) == lun:
     #allora parziale ha la lunghezza desiderata,
     # verifico se è una soluzione migliore,
     # ed in ogni caso esco
     if self.costo(parziale) > self._bestCost:
        self._bestCost = self.costo(parziale)
        self._bestPath = copy.deepcopy(parziale)
    # se arrivo qui, allora parziale può ancora ammettere altri nodi
    for n in self._graph.neighbors(parziale[-1]):
     if parziale[-0].classification == n.classification and n not in parziale:
        parziale.append(n)
        self._ricorsione(parziale, lun)
        parziale.pop()
  def costo(self, listObjects):
   totCosto = 0
   for i in range(0, len(listObjects)-1):
     totCosto += self.\_graph[listObjects[i]][listObjects[i+1]]["weight"]
    return totCosto
```

4) Identifica la componente connessa che contiene idInput e ne restituisce la dimensione (per un nx.graph) :

def getInfoConnessa(self, idInput):

```
Identifica la componente connessa che
             contiene idInput e ne restituisce la dimensione
             if not self.hasNode(idInput):
               return None
             source = self._idMap[idInput]
             # Modo1: conto i successori
             succ = nx.dfs_successors(self._graph, source).values()
             res = []
             for s in succ:
               res.extend(s)
             print("Size connessa con modo 1: ", len(res))
             # Modo2: conto i predecessori
             pred = nx.dfs_predecessors(self._graph, source)
             print("Size connessa con modo 2: ", len(pred.values()))
             #Modo3: conto i nodi dell'albero di visita
             dfsTree = nx.dfs_tree(self._graph, source)
             print("Size connessa con modo 3: ", len(dfsTree.nodes()))
             #Modo4: uso il metodo nodes_connected_components di networkx
             conn = nx.node_connected_component(self._graph, source)
             print("Size connessa con modo 4: ", len(conn))
             return len(conn)
##Dropdown, una volta selezionato un elemento, starta la funzione:
→ self._ddAnno = ft.Dropdown(label="Anno", width=200, alignment=ft.alignment.top_left,
      on_change= lambda e: self._controller.handleCreaSquadre(e))
##Riempire il DropdownOption
#opzione 1:
 → options = map(lambda x : ft.dropdown.Option(x), self._model.getAllYears())
    self._view._ddAnno.options = options
#opzione 2:
 → self._view._ddAlbum.options = [ft.dropdown.Option(text=str(x),key = x.Albumid) for x in self._model._nodes]
```

```
##Ordinare una lista di oggetti secondo una loro caratteristica, (es. peso)
#ordine crescente:
→elements.sort(key=lambda frutto: frutto.peso)
#ordine decrescente:
→elements.sort(key=lambda frutto: frutto.peso, reverse=True)
#creare una nuova lista senza modificare l'ordine della prima :
→ordinati = sorted(elements, key=lambda frutto: frutto.peso)
##Cammino minimo
→nx.shortest_path(G, source, target, weight=None)
##Componente connessa a partire da un nodo in un grafo orientato (BFS o DFS)
#opzione 1:
→edges = list(nx.bfs_edges(G, sources)
  raggiungibili = set( [source] + [v for u,v in edges])
#opzione 2 (source escluso):
→raggiungibili = nx.descendants(G, source)
##Componente fortemente connessa (grafo orientato; es. A \rightarrowB\rightarrowC\rightarrowA, posso tornare ad A)
\rightarrownx.strongly_connected_components(G)
##Componente debolmente connessa (es. ho solo A \rightarrow B \rightarrow C)
→nx.weakly_connected_components(G)
```