

министерство науки и высшего образования российской федерации Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования "МИРЭА - Российский технологический университет"

РТУ МИРЭА

Институт информационных технологий (ИТ)
Кафедра математического обеспечения и стандартизации информационных технологий (МОСИТ)

ОТЧЁТ ПО ПРАКТИЧЕСКОМУ ЗАДАНИЮ №5 по дисциплине «Структуры и алгоритмы обработки данных»

Тема: «Основные алгоритмы работы с графами.»

Отчет представлен к рассмотрению: Студент группы ИНБО-01-20	«1» ноября 2021 г.	(подпись)	Салов В.Д
Преподаватель	«1» ноября 2021 г.	(подпись)	_Сорокин А.В.

СОДЕРЖАНИЕ

Цель работы	
Постановка задачи	3
Подход к решению.	3
Алгоритмы операций на псевдокоде	5
Код программы.	7
Тестирование программы.	10
Вывод	14
Список информационных источников	15

Цель работы

Получение практических навыков по выполнению операций над структурой данных «граф».

Постановка задачи

Выполнить разработку программы управления графом, в соответствии с вариантом, на основе класса «Граф». Предусмотреть в качестве данных: количество вершин в графе, структура для хранения графа.

Вариант 9.

Представление графа в памяти	Задачи варианта
	Ввод с клавиатуры графа (применение операции вставки
	ребра в граф).
Матрица	Определить медиану неориентированного графа.
смежности	Составить программу нахождения кратчайшего пути в
	графе от заданной вершины к другой заданной вершине
	методом «Дейкстры» и вывести этот путь.

Дано:

Произвольный граф (ориентированный или неориентированный, связный или несвязный) с известным количеством вершин.

Результат.

Отображение графа в виде матрицы смежности.

Реализованные операции варианта.

Подход к решению.

- 1) В ходе работы был разработан класс графа, реализующий, согласно варианту, следующие методы: создание графа посредством применения операций вставки ребра в граф, вывод матрицы смежности графа, определение медианы графа, нахождение величины кратчайшего пути и вывод кратчайшего пути от заданной вершины к другой заданной вершине методом «Дейкстры».
- 2) Разработан класс узла графа, содержащий информационную часть и поле индекса.
- 3) Разработан консольный пользовательский интерфейс для тестирования работоспособности программы.

- 4) Разработаны методы обработки графа:
- 1. Метод вставки ребра в граф добавление ребра с заданным весом между двумя заданными вершинами;
- 2. Метод получения индекса узла возврат индекса для заданного узла графа;
- 3. Метод определения медианы графа возврат индекса вершины, для которой сумма кратчайших путей до других вершин минимальна.
- 4. Метод «Дейкстры» поиск величин кратчайших путей до каждой вершины для заданной вершины;
- 5. Метод восстановления кратчайшего пути возврат кратчайшего маршрута из одной заданной вершины в другую;
- 6. Метод нахождения величины кратчайшего пути возврат величины кратчайшего пути между двумя заданными вершинами графа, найденного с помощью метода алгоритма Дейкстры.
- 5) Разработаны методы приложения для тестирования:
- 1. Метод для тестирования вывода графа организация ввода графа и вывода его матрицы смежности;
- 2. Метод для тестирования нахождения кратчайшего пути организация нахождения кратчайшего пути от одной заданной вершины к другой с помощью алгоритма Дейкстры и вывода результатов работы алгоритмов в консоль;
- 3. Метод для тестирования определения медианы графа организация определения медианы графа и вывода результата работы алгоритма в консоль.

Алгоритмы операций на псевдокоде.

```
Метод вставки ребра в граф:
процедура connect(первая вершина, вторая вершина, вес := 1):
  первая_вершина := self.get_index(первая_вершина)
  вторая_вершина := self.get_index(вторая вершина)
  матрица смежности[первая вершина][вторая вершина] := вес
Метод получения индекса узла:
функция get_index(узел):
  если принадлежность(узел, int):
    возврат узел
  иначе:
    возврат узел.индекс
Метод «Дейкстры»:
функция dijkstra(узел):
  yзел := get_index(yзел)
  из collections импортировать default словарь
  rpa\phi := default\_словарь(список)
  для каждого row от 0 до длина(матрица смежности) - 1:
    для каждого col от 0 до длина(матрица_смежности) - 1:
       если матрица смежности[row][col] есть не None и
матрица_смежности[row][col] != 0:
         rpa\phi[row] := rpa\phi[row] + [(матрица\_смежности[row][col], col)]
  nodes_to_visit := массив[]
  nodes to visit.добавить элемент в конец((0, узел))
  visited := множество()
  min\_dist := \{i: \infty для каждого i от 0 до длина(матрица_смежности) - 1\}
  min_dist[yзел] := 0
  пока длина(nodes_to_visit) > 0:
    вес, текущий узел := минимальный элемент(nodes to visit)
    nodes_to_visit.удалить_элемент((вес, текущий_узел))
    если текущий узел в visited:
      принудительный запуск следующего прохода цикла
    visited.добавить элемент(текущий узел)
    для след_вес, след_узел в graph[текущий_узел]:
      если вес + след_вес < min_dist[след_узел] и след_узел не в visited:
         min_dist[след_узел] := вес + след_вес
         nodes to visit.добавить элемент в конец((вес + след вес,
след_узел))
  возврат min dist
```

```
Метод восстановления кратчайшего пути:
функция path_restoring(узел1, узел2):
  visited := [None] * длина(матрица смежности)
  yзел1 := self.get_index(yзел1)
  yзел2 := self.get index(yзел2)
  visited[0] := yзел2 + 1
  пред индекс := 1
  вес := shortest_path(узел1, узел2)
  пока узел2 != узел1:
    для каждого і от 0 до длина(матрица_смежности) - 1:
      если матрица смежности[i][узел2] есть не None и
матрица_смежности[i][узел2] != 0:
         temp := вес - матрица смежности[i][узел2]
         если temp == shortest_path(узел1, i):
           вес := temp
           узел2 := i
           visited[пред индекс] := i + 1
           пред индекс := пред индекс + 1
  пока None в visited:
    visited.удалить элемент(None)
  возврат развернуть массив(visited)
Метод нахождения величины кратчайшего пути:
функция shortest_path(узел1, узел2):
  yзел2 := get_index(yзел2)
  возврат dijkstra(узел1)[узел2]
Метод определения медианы графа:
функция median():
  array := массив[]
  для каждого узел1 от 0 до длина(матрица_смежности) - 1:
    сумма путей := 0
    для каждого узел2 от 0 до длина(матрица_смежности) - 1:
      сумма путей := сумма путей + shortest path(узел1, узел2)
    аттау.добавить элемент в конец(сумма путей)
  возврат аrray.индекс(минимальный элемент(array))
```

Код программы.

Класс узла графа:

```
class Node:
    def __init__(self, data, indexloc=None):
        self.data = data
        self.index = indexloc
```

Рисунок 1 – Класс узла графа.

Класс графа:

```
ass Graph:
 def dijkstra(self, node):
    node = self.get_index(node)
     if weight + next_weight < min_dist[next_node] and next_node not in visited:
    min_dist[next_node] = weight + next_weight # Обновление расстояния.</pre>
```

Рисунок 2 – Класс графа.

```
for i in range(len(self.adj_matrix)): # Проход по всем вершинам.

if self.adj_matrix[i][node2] is not None and self.adj_matrix[i][node2] != 0: # При наличии связи:
                     visited[pre] = i + 1
def shortest_path(self, node1, node2):
   node2 = self.get index(node2)
return self.dijkstra(node1)[node2]
def median(self):
       paths sum = 0
def app_shortest path():
```

Рисунок 3 – Класс графа (продолжение).

Основная функция для тестирования:

```
# Главная функция.

if __name__ == '__main__':

# Создание графа.

node_list = [] # Список узлов.

quantity = int(input("Количество вершин графа: "))

for node in range(quantity):

    node_list.append(Node(str(node)))

    w_graph = Graph.create_from_nodes(node_list)

# Вставка рёбер и вывод матрицы смежности.

directed = bool(int(input("Для ориентированного графа введите '1', для неориентированного - '0': ")))

w_graph.app_adj_matrix(directed)

print()

# Нахождение кратчайшего пути и его величины методом "Дейкстры".

w_graph.app_shortest_path()

# Нахождение медианы неориентированного графа.

if directed is False:

    print()

w_graph.app_median()

print()

print("Работа программы завершена.")
```

Рисунок 4 – Основная функция.

Тестирование программы.

Рассмотрим в качестве примера следующий ориентированный граф:

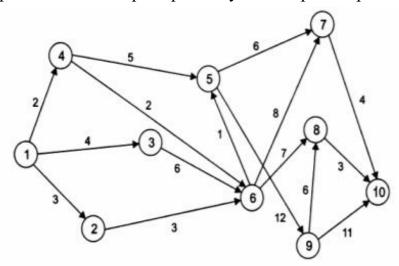


Рисунок 5 — Ориентированный граф для тестирования программы. Было запущено тестирование: через консоль введено количество вершин графа, тип графа; были произведены операции вставки ребра в граф.

```
Количество вершин графа: 10
Для ориентированного графа введите '1', для неориентированного - '0': 1
Операции вставки в граф взвешенного ребра:
1 4 2
1 2 3
1 3 4
2 6 3
3 6 6
4 6 2
4 5 5
5 7 6
5 9 12
6 5 1
6 8 7
6 7 8
7 10 4
8 10 3
9 8 6
9 10 11
```

Рисунок 6 – Ввод графа посредством операций вставки ребра в граф.

В результате был выведен граф в виде матрицы смежности, в которой каждая строка является набором длин исходящих путей в каждую вершину графа для соответствующей вершины графа. Путь от любой вершины до самой себя равен 0. Если с какой-либо вершиной отсутствует прямая связь, то в ячейке хранится None.

Результат работы программы:

```
Матрица смежности графа:
[0, 3, 4, 2, None, None, None, None, None, None, None]
[None, 0, None, None, None, 3, None, None, None, None]
[None, None, 0, None, None, 6, None, None, None, None]
[None, None, None, 0, 5, 2, None, None, None, None]
[None, None, None, None, 0, None, 6, None, 12, None]
[None, None, None, None, 1, 0, 8, 7, None, None]
[None, None, None, None, None, None, 0, None, None, 4]
[None, None, None, None, None, None, None, 6, 0, 11]
[None, None, No
```

Рисунок 7 – Вывод матрицы смежности графа.

Далее вводятся две вершины графа для нахождения величины кратчайшего пути методом «Дейкстры» и вывода кратчайшего пути от первой заданной вершины ко второй.

Для тестирования были взяты вершины «1» и «10». По рисунку видно, что кратчайшим путём от вершины «1» к вершине «10» является путь: 1-4-6-8-10. Величина этого пути: 14.

Результат работы программы подтверждает полученный результат:

```
Алгоритм Дейкстры поиска кратчайшего пути. Номер начальной вершины: 10 Величина кратчайшего пути: 14 Кратчайший путь: [1, 4, 6, 8, 10] Работа программы завершена.
```

Рисунок 8 – Вывод кратчайшего пути и его величины методом «Дейкстры».

Теперь пусть дан неориентированный граф следующего вида:

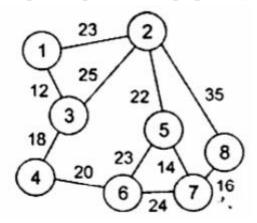


Рисунок 9 – Неориентированный граф для тестирования программы.

Было запущено тестирование: через консоль введено количество вершин графа, указан тип графа, произведены операции вставки ребра в граф.

```
Количество вершин графа: 8

Для ориентированного графа введите '1', для неориентированного - '0': 0
Операции вставки в граф взвешенного ребра:

1 2 23
2 3 25
1 3 12
3 4 18
4 6 20
6 5 23
2 5 22
5 7 14
6 7 24
7 8 16
2 8 35
```

Рисунок 10 — Ввод графа посредством операций вставки ребра в граф. В результате была выведена матрица смежности для данного графа. Результат работы программы:

```
Матрица смежности графа:
[0, 23, 12, None, None, None, None, None]
[23, 0, 25, None, 22, None, None, 35]
[12, 25, 0, 18, None, None, None, None]
[None, None, 18, 0, None, 20, None, None]
[None, 22, None, None, 0, 23, 14, None]
[None, None, None, 20, 23, 0, 24, None]
[None, None, None, None, 14, 24, 0, 16]
[None, 35, None, None, None, None, 16, 0]
```

Рисунок 11 – Вывод матрицы смежности графа.

Найдём кратчайший путь из вершины «5» к вершине «1» и его величину методом «Дейкстры».

По графу видно, что кратчайшим путём от вершины «5» к вершине «1» является путь: 5-2-1. Его величина: 45.

Результат работы программы это подтверждает:

```
Алгоритм Дейкстры поиска кратчайшего пути.
Номер начальной вершины: 5
Номер конечной вершины: 1
Величина кратчайшего пути: 45
Кратчайший путь: [5, 2, 1]
```

Рисунок 12 – Вывод кратчайшего пути и его величины методом «Дейкстры».

Так как граф неориентированный, найдём для него медиану:

```
Осуществляется поиск медианы графа.
Медиана найдена: это вершина под номером 5 .
Работа программы завершена.
```

Рисунок 13 – Определение медианы графа.

Тестирование пройдено успешно: все задачи варианта выполнены; программа работает правильно.

Вывод

В ходе работы были приобретены умения и навыки разработки и реализации операций над структурой данных «граф».

Список информационных источников

- 1. Лекции по дисциплине «Структуры и алгоритмы обработки данных» /
- Л. А. Скворцова, МИРЭА Российский технологический университет, 2021.