```
//
  用邻接表表示图的类定义,包括顶点结点的类/结构定义、边结点类/结构定义和图类定
义
//
  Author: Melissa M. CAO
  Belong: Section of software theory, School of Computer Engineering & Science,
Shanghai University
  Version: 1.0
//
#pragma once
#include "SeqList.h"
template <class vertexType, class arcType> class AdjacencyListGraph;// 图的前置声
明
//边结点的类/结构定义
template < class arcType> struct ArcNode // 定义边 (或弧) 结点
{
  friend class AdjacencyListGraph <class vertexType, arcType>;
  int adjvex: //和边(或弧)相关联的另一个顶点序号
  arcType weight; //边(或弧)上的信息(权)
  ArcNode(arcType) *nextarc; //指向下一个边(或弧)结点的指针
  ArcNode() {} //构造函数
  ArcNode( int v , arcType w ) : adjvex( v ) , weight( w ) , nextarc( NULL ) { }
  ArcNode( int v ) : adjvex( v ) , nextarc( NULL ) { }
  //构造函数
};
//顶点结点的类/结构定义
template < class vertexType, class arcType> struct VertexNode // 定义顶点结点
  friend class AdjacencyListGraph <vertexType, arcType>;
  vertexType data; //顶点的信息
```

```
ArcNode (arcType) *firstarc; //指向依附该顶点的边链表的头
}:
//图类定义
template <class vertexType, class arcType> class AdjacencyListGraph
  private:
     static const int MaxVertexes = 20; //最大的顶点数
   // VertexNode <arcType, vertexType> * VertexesTable; //顶点表
     SeqList<VertexNode<vertexType, arcType>> VertexesTable; //顶点表--边已经
由每个结点的 firstarc 指定
     int CurrentNumVertexes;
                                  //当前的顶点数----该变量已经
没有存在的必要,即为顶点表的长度
                                  //当前的边(或弧)数
     int CurrentNumArcs;
     int graphType;
                                  //图类型:1表示无向图,2表示
有向图
                                  //图类型:1表示无权值的图,2
     int weightGraph;
表示带权图
     arcType edgeMaxValue;
                                  //带权图中无边时权值的最大值
     //-----为求最短路径而设置------
     arcType * distarc; //最短路径长度数组
     int *path;
              //最短路径数组
     int *s;
              //最短路径顶点集
     //-----为拓扑排序而设置------
     int * InDegree; //入度数组,记录每一个顶点的入度—增加后,一种方法是修改
构造函数,构造时处理该成员,另一种方法是通过函数专门进行处理
     //此处采用第二种处理方式,下面就是定义的处理函数
     void InitialInDegree(int *begin, int *end);//初始化入度数组,顺带将源点和
汇点序号放入 begin 和 end 中
  public:
     AdjacencyListGraph() : CurrentNumVertexes (0), CurrentNumArcs (0) {}
     AdjacencyListGraph(int type1, int type2);
     AdjacencyListGraph (vertexType v[], int num, int type1, int type2);
     ~AdjacencyListGraph ();//析构函数
     void Display(); //显示图的基本信息
                                      本
                                             操
                                                   作
```

int GetVertexPos(const vertexType &v); // 取顶点 v 在数组中的位置

```
int IsEmpty() const { return CurrentNumVertexes==0; }
       int NumberOfVertexes ( ) { return CurrentNumVertexes: }
      int NumberOfArcs () { return CurrentNumArcs; }
      vertexType GetValue ( int v );
      arcType GetWeight ( int v1, int v2 );
      arcType GetWeight ( vertexType v1, vertexType v2 );
      void InsertArc( int v1,  int v2, arcType w, int insertpos );
      void InsertArc( int v1,  int v2, int insertpos );
      void InsertArc( vertexType v1, vertexType v2, arcType w, int insertpos);
      void InsertArc( vertexType v1,  vertexType v2, int insertpos );
       int GetFirstNeighbor ( int v );
      int GetNextNeighbor ( int v1,  int v2 );
      void DeleteArc ( int v1, int v2 );
      void DeleteVertex ( int v );
      int InsertVertex ( vertexType & v );
       int IsFull() const { return CurrentNumVertexs == MaxVertexes; }
      ArcNode<arcType>* GetAdj(int v);//获得指向序号 v 的结点的第一邻接边的指针
      ArcNode<arcType>* GetAdj(int v, int u);//获得指向序号 v 的结点的邻接边(v, u)
的指针
                                      扩展
                                                                   作
      void Visit(vertexType v); //定义的抽象的"访问/遍历"函数
      void Visit(vertexType v, int mode, int *visited); //定义的抽象的"访问/
遍历"函数
      void DFS(const int v, int *visited, int *count); //深度优先搜索
      void DFS(const int v, int *visited, int *count, int mode); //深度优
先搜索,用于习题31
      void DFS(const int v, arcType *visited, int mode); //深度优先搜索,
用于 28 的习题
      void BFS(int v, int *visited, int *count); //广度优先搜索
      void DFTraverse(); //深度优先遍历
                                 //广度优先遍历
      void BFTraverse();
      void Prim(vertexType temp); //普里姆算法求最小生成树
      void ShortestPath (int type, int begin, vertexType &v); //求单源点最
短路径
      void BellmanFord(int v); //贝尔曼—福特算法
      bool IsConnected();
                              //判断图是否连通
      void Dijkstra(int v); //迪杰斯特拉算法
                              //判断图中边的权值是否含有负数
      bool HavePostiveEdge();
      void TopologicalSort (int *nCycle); //拓扑排序算法
      void DFSTopologicalSort (int *nCycle); //采用深度优先搜索的拓扑排序算法
                              //判断是否为有向无环图
      bool IsDAG();
                            //最小生成树的克鲁斯卡尔算法
      void Kruskal();
      void Floyd();
                              //弗洛伊德(Floyd)算法
```

题

int ExistPath(vertexType vi, vertexType vj, int op, int 1); // 判断顶点 vi 与 vj 之间有无路径[是否相通]

int DFS\_ExistPath(vertexType vi, vertexType vj, int visited[]); //深度优 先搜索判断顶点 vi 与 vj 之间有无路径[是否相通]

int BFS\_ExistPath(vertexType vi, vertexType vj); //广度优先搜索判断顶 点 vi 与 vj 之间有无路径[是否相通]

int DFS\_ExistPath(vertexType vi, vertexType vj, int L, int visited[]); //深度优先搜索判断顶点 vi 与 vj 之间有无长度为 L 的简单路径

int GetRoot();

//求有向无环图的根

void DFSCriticalPath(); //关键路径算法

};