```
//
  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
                 //最短路径顶点集
      int *s;
   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
                                                                    作
                                                 展
                                                          操
       void Visit(vertexType v); //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 BFS(int v, int *visited, int *count); //广度优先搜索
       void DFTraverse();
                                  //深度优先遍历
       void BFTraverse();
                                  //广度优先遍历
       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();
                                                 习
                                                                    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
};
```