**C部分建模**

已知条件：道路结构图

道路重要程度

最佳点探测范围

探测最小生成树之后，将自环以及剩余道路按照上述操作进行，从而完成探测工作

将划分出的区域分派给无人机探测

将最佳点添加至最小生成树的图中，利用最小权匹配算法，在图中截取一部分，满足这部分的权值（截取长度和权值线性相关）加上截点到最佳点的权值（即距离）等于飞行距离

利用中国邮路问题的解决思想

在必须探测的主要道路除外之后

得到一个最小生成树

最小生成树的两种算法

以道路的长度作为每一条边上的加权值，从而得到一个赋权图

对每个最佳点探测范围内的公路抽象化，形成一个图，其中的点为公路相交的节点（以及探测圆于道路的交点），边为道路，环形路看作某一个点的自环，从而形成pseudo graphs