

**МИНОБРНАУКИ РОССИИ**  
**САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ**  
**ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ**  
**«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)**  
**Кафедра МО ЭВМ**

**ОТЧЕТ**  
**по лабораторной работе №2**  
**по дисциплине «Построение и анализ алгоритмов»**  
**Тема: Алгоритмы на графах**

Студентка гр. 7383

Ханова Ю.А.

Преподаватель

Жангиров Т. Р.

Санкт-Петербург

2019

## Цель работы

Исследовать и реализовать задачу построения кратчайшего пути в ориентированном графе помощью метода A\*.

Формулировка задачи: необходимо разработать программу, которая решает задачу построения кратчайшего пути в ориентированном графе методом A\* до заданной вершины. Каждая вершина в графе имеет буквенное обозначение («a», «b», «c»...), каждое ребро имеет неотрицательный вес. В качестве эвристической функции следует взять близость символов, обозначающих вершины графа, в таблице ASCII.

Входные данные: в первой строчке через пробел указываются начальная и две конечные вершины. Далее в каждой строке указываются ребра графа и их вес. Вариант 1м: Матрица смежности. В A\* вершины именуются целыми числами (в т. ч. отрицательными).

## Реализация задачи

В данной работе для решения поставленной цели был написан класс Graph и несколько методов, содержащихся в данном классе. А также написана структура для очереди с приоритетом.

Параметры, хранящиеся в структуре данных struct Vertex

- `prior` – приоритет нахождения в очереди;
- `double evr` – разница между значениями вершин;
- `vector<int> res` – путь в индексном виде.

Конструктор класса создает двумерный массив целых чисел, заполняет его нулями, добавляет в вектор `way` начало пути.

Ниже представлены поля класса:

`double **matrix` — матрица смежности графа.

`vector<int> way` — вектор, хранящий кратчайший путь.

`size_t size` — размер матрицы смежности.

Далее представлены методы класса:

```
void A_star(vector<int>&vertex, int start, int finish, priority_queue<Vertex>&p_queue, double dist);
```

 - основной метод, выполняющий алгоритм поиска пути, в нем в очередь

с приоритетом добавляются пути и вершины и сравниваются для поиска оптимального решения.

`void Print();` - печатает итоговый найденный путь

`double Evristic(vector<int> vert,int i, int j);` - ищет эвристику (сравнивает соответствующие элементы вектора вершин.

`void New_matrix(int vert, vector<int>&vertex, vector<int>&v, vector<int>&u, vector<double>&w);` - сопоставляет входные данные с матрицей смежности, заполняя ее существующими путями.

`int Find_i(vector<int>&vert, int f);` - ищет элемент в данном векторе и возвращает его индекс.

`bool operator < (const Vertex &v1, const Vertex &v2);` - компаратор для очереди с приоритетом.

В главной функции `main()` создается класс для графа и считывается начальная и конечная вершины. Далее в цикле считываются данные из какой вершины в какую вершину есть путь определенной длины, данные записываются в вектора и вызывается метод, заполняющий матрицу. Вызывается метод поиска кратчайшего пути алгоритмом A\*.

## Тестирование

Программа собрана в операционной системе Ubuntu 17.04 с использованием компилятора g++. В других ОС и компиляторах тестирование не проводилось. Результаты тестирования показали, что поставленная цель выполнена. Результаты тестирования представлены в Приложении Б.

Так же было проведено исследование алгоритма. Функция `A_star` проходит по смежным ребрам вершины с наименьшей эвристической функцией. В худшем случае могут быть просмотрены все пути данного графа. Тогда сложность зависит от количества ребер и количества вершин графа. В таком случае временную сложность алгоритма можно свести к показательной.

Аналогичной будет сложность по памяти, т.к. в худшем случае придется хранить в очереди приоритетов всевозможные пути.

## **Выводы**

В ходе выполнения лабораторной работы была решена задача нахождения кратчайшего пути в графе методом  $A^*$  на языке C++, и исследован алгоритм  $A^*$ . Полученный алгоритм имеет сложность показательную как по времени, так и по памяти. Так же была изучена структура данных очередь с приоритетом.

Была написана программа, строящая граф в виде матрицы смежности, очередь с приоритетом, и вычисляющая кратчайший путь от заданной вершины до конечной, если такой существует.

## ПРИЛОЖЕНИЕ А. КОД ПРОГРАММЫ

### lr2.cpp

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <cmath>
#include <string.h>
#include "queue"

using namespace std;

struct Vertex{
    vector<int> res;
    double prior;
    double evr;
    Vertex():prior(0),evr(0){}
    Vertex(double _p, double _e):prior(_p),evr(_e){}
};

class Graph{
private:
    vector<int> way;
    double ** matrix;
    size_t size;
public:
    Graph(size_t _N, int start): size(_N){
        way.push_back(start);
        matrix = new double *[size];
        for(int i = 0; i < size; i++)
            matrix[i] = new double[size];
        for(int i = 0; i < size; i++){
            for(int j = 0; j < size; j++){
                matrix[i][j] = 0;
            }
        }
    }
    ~Graph(){
        way.clear();
        for(int i = 0; i < size; i++)
            delete [] matrix[i];
    }
    void A_star(vector<int>&vertex,int start, int finish,
priority_queue<Vertex>&p_queue, double dist);
    void Print();
    double Evristic(vector<int> vert,int i, int j);
    void New_matrix(int vert,vector<int> &vertex,vector<int> &v,vector
<int> &u,vector<double> &w);
    int Find_i(vector<int>&vert, int f);
};
```

```

bool operator < (const Vertex &v1, const Vertex &v2){
    return v1.prior > v2.prior;
}

void Graph::Print(){
    for(int i = 0; i < way.size(); i++)
        cout << way[i] << ' ';
}

void Graph::Matrix(int from, int to, double way){
    matrix[from][to] = way;
}

void Graph::New_matrix(int vert,vector<int> &vertex,vector<int>
&v,vector <int> &u,vector<double> &w){
    for(int i = 0; i < size; i++){
        if(v[i] == vert) Matrix(Find_i(vertex, v[i]), Find_i(vertex,
u[i]), w[i]);
    }
}

int Graph::Find_i(vector<int>&vert, int f){
    for(int i = 0; i<vert.size(); i++){
        if (vert[i]==f) return i;
    }
}

double Graph::Evristic(vector<int> vert,int i, int j){
    return abs(vert[i] - vert[j]);
}

void Graph::A_star(vector<int>&vertex,int start, int finish,
priority_queue<Vertex>&p_queue, double dist){
    vector<int> str;
    while(1){
        for(int i = 0; i < size; i++){
            if(matrix[Find_i(vertex,start)][Find_i(vertex,i)] != 0){
                Vertex tmp;
                tmp.evr = Evristic(vertex, finish, i);
                tmp.prior = matrix[Find_i(vertex,start)][Find_i(vertex,i)] +
dist + tmp.evr;
                for(auto j: str)
                    tmp.res.push_back(Find_i(vertex,j));
                tmp.res.push_back(vertex[i]);
                p_queue.push(tmp);
            }
        }
        if(p_queue.empty()) break;
        else {
            Vertex last;
            last = p_queue.top();
            p_queue.pop();
            start = last.res[last.res.size()-1];
        }
    }
}

```

```

        str = last.res;
        dist = last.prior - last.evr;
    }
    if(str[str.size()-1] == finish){
        for(auto i: str)
            way.push_back(i);
        break;
    }
}
}

void Graph::Print_m(){
    for(int i = 0; i<size; i++){
        for(int j = 0; j<size; j++){
            cout << matrix[i][j] << ' ';
        }
        cout << endl;
    }
}

int main(){
    int start, finish, from, to;
    double way;
    cin >> start >> finish;
    priority_queue <Vertex> p_queue;
    vector <int> vertex;
    vector<int> v_from;
    vector <int> v_to;
    vector<double> v_way;
    bool ch1,ch2;
    while(cin >> from >> to >> way){
        ch1 = false;
        ch2 = false;
        v_from.push_back(from);
        v_to.push_back(to);
        v_way.push_back(way);
        for(int i = 0; i < vertex.size(); i++){
            if(v_from.back() == vertex[i]) ch1 = true;
            if(v_to.back() == vertex[i]) ch2 = true;
        }
        if(ch1 == false) vertex.push_back(v_from.back());
        if(ch2 == false) vertex.push_back(v_to.back());
    }
    Graph new_graph(vertex.size(), start);
    for(int i = 0; i < vertex.size(); i++){
        new_graph.New_matrix(vertex[i],vertex, v_from,v_to,v_way);
    }
    new_graph.A_star(vertex,start, finish, p_queue, 0);
    new_graph.Print();
    return 0;
}

```





## ПРИЛОЖЕНИЕ Б.

### ТЕСТОВЫЕ СЛУЧАИ

Результаты тестов представлены в табл. 1.

Входные данные	Выходные данные
-3 3	-3 -2 1 2 3
-3 2 1	
-2 1 3	
-2 0 5	
1 2 5	
2 0 6	
2 3 3	
3 4 2	
3 0	3 0
3 5 1	
3 7 1	
3 0 2	
7 0 3	
-2 6	-2 5 6
-2 0 5	
-2 1 1	
-2 5 2	
0 5 1	
5 6 1	