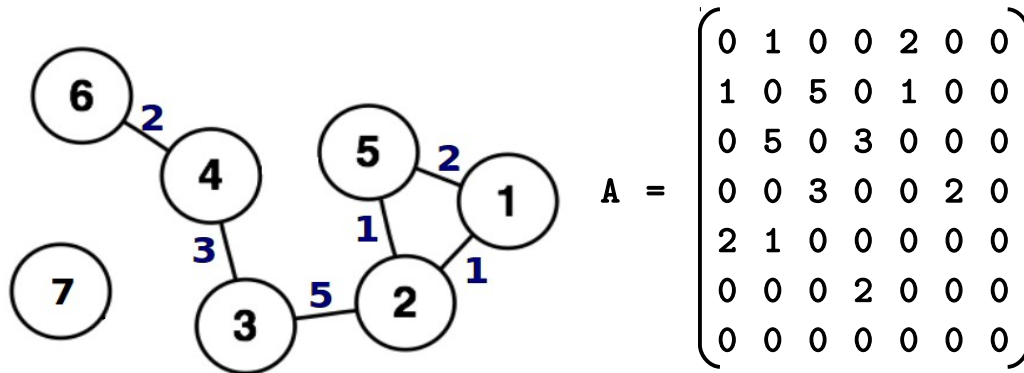


Języki Programowania, Laboratorium 11, 4.01.2012

Wyszukiwanie ścieżki w grafie. Macierz sąsiedztwa. Algorytm Dijkstry. Czytanie pseudokodu.

W teorii grafów **macierz sąsiedztwa** grafu G jest kwadratową macierzą w której a_{ij} oznacza wagę krawędzi pomiędzy wierzchołkami i i j . Dla przykładu – graf z 7 wierzchołkami:



1. Należy stworzyć klasę graf używając dwuwymiarowej tablicy (macierz sąsiedztwa) do przechowywania informacji o jej krawędziach. Klasa powinna mieć następujące metody:

`Graf(int max)` – konstruktor ; `max` – maksymalna ilość wierzchołków w danym grafie. W przypadku osiągnięcia tej liczby dodanie nowego wierzchołka nie będzie możliwe.

`void init()` - zeruje wszystkie pola macierzy sąsiedztwa

`void add()` - dodanie wierzchołka

`void remove(int r)` - usunięcie wierzchołka o numerze `r`

`void display()` - wyświetlenie grafu (macierzy sąsiedztwa)

`void add_edge(int n, int m, int w=1)` - dodanie krawędzi pomiędzy wierzchołkami o numerach `m` i `n` (oraz wagą `w`)

`void remove_edge()` - usunięcie krawędzi

W funkcji `main` stworzyć graf odpowiadający podanemu powyżej w przykładzie.

Dynamiczne tworzenie dwuwymiarowych tablic w C++:

```
int **tab = new int *[5];
for (int i = 0; i < 5; ++i)
    tab[i] = new int [10];
```

W ten sposób stworzono tablicę dwuwymiarową którą statycznie zadeklarowalibyśmy jako:

```
int tab[5][10];
```

2. Należy zaimplementować algorytm djkstry do wyszukiwania najkrótszej ścieżki w grafie jako metodę klasy `graf` na podstawie podanego na następnej stronie pseudokodu.

`void dijkstra(int source, int target)` - wyszukiwanie najkrótszej ścieżki od `source` do `target`

Oraz przetestować go dla stworzonego wcześniej grafu, oraz ścieżek: (1,3), (6,7), (6, 5).

3. Rozszerzyć klasę graf w ten sposób, by maksymalna liczba wierzchołków w grafie zmieniała się, jeśli będziemy chcieli dodać kolejny wierzchołek, przekraczający tę liczbę.

```

function Dijkstra(Graph, source, target):
  for each vertex v in Graph: // Inicjalizacje, dla każdego wierzchołka
    distance[v] := infinity ; // Odległość od source do v (nieznana, zakładamy nieskończoność)
    previous[v] := -1 ;       // Poprzedni wierzchołek na najkrótszej ścieżce
    VISITED[v] := 0;         // Żaden z wierzchołków nie był odwiedzony
  end for ;
  distance[source] := 0 ;
  if source = target         // Jeśli source jest równe target - ten sam wierzchołek
    print "The same vertex"
    exit

  int tmp := infinity;
  int visited_nodes := 0;
  int current = source;

  while visited_nodes < Graph size
    for each node x of Graph
      if node x was not visited and there exist edge between x and current
        if distance[current] + distance between current and x < distance[x]
          distance[x] := distance[current] + distance between current and x
          previous[x] := current
        end for

      VISITED[current] := 1           // Wierzchołek current odwiedzono
      visited_nodes := visited_nodes + 1

      for each vertex v in Graph
        if vertex v was not visited and distance[v] < tmp
          tmp := distance[v]
          current := v
        end for

      tmp := infinity

      if current = target
        print "Path found"
        int u := target;
        while previous[u] != -1
          print u
          u := previous[u]
        print source

      print "Path not found"
    end Dijkstra

```