程序设计实习(II): 算法设计

第十七讲 深度优先搜索1

贾川民 北京大学





主要内容

- ●生活中的搜索问题—— 广搜& 深搜
- ●搜索 Vs. 枚举/ 递归
- @深度优先搜索的基本概念
- ●例题1: 城堡问题 [入门题目]
- ●例题2: 寻路问题 [入门问题]
- ●例题3:拯救少林神棍[郭老师史上最得意作品]

生活中的搜索问题

如例题: 行程定制问题

预订XYZ航空公司从 北京到拉萨的航班



你是一位 旅行代理人

很挑剔 的客人

00.

但是北京到拉萨 没有直飞的航班



XYZ航空是我唯一 考虑乘坐的航空公司

> 你必须寻找XYZ 公司现有的行程表

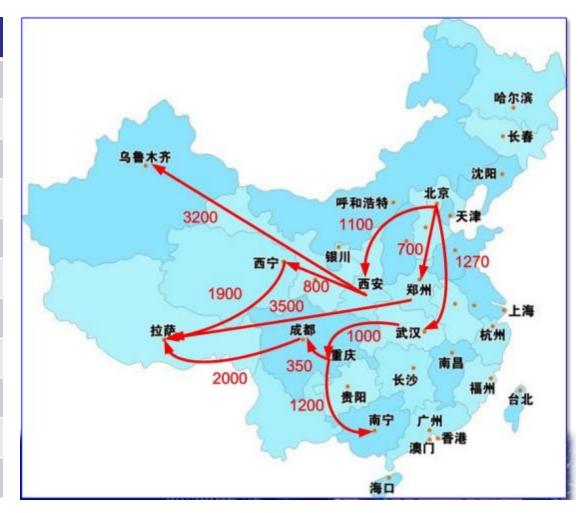


生活中的搜索问题

• 行程定制问题

• 行程表与图的表示

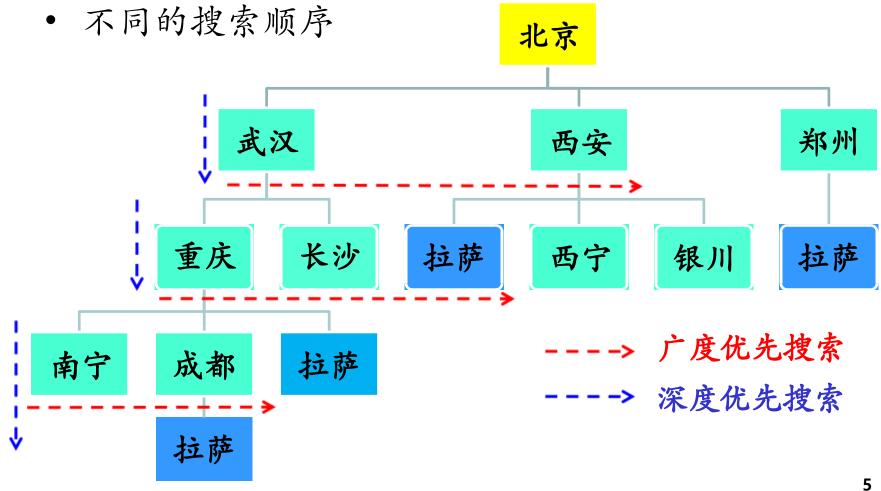
航班	距离
北京西安	1100公里
西安乌鲁木齐	3200公里
北京郑州	700公里
郑州拉萨	3500公里
北京武汉	1270公里
武汉重庆	1000公里
重庆成都	350公里
成都拉萨	2000公里
西安西宁	800公里
重庆南宁	1200公里
西宁拉萨	1900公里



生活中的搜索问题

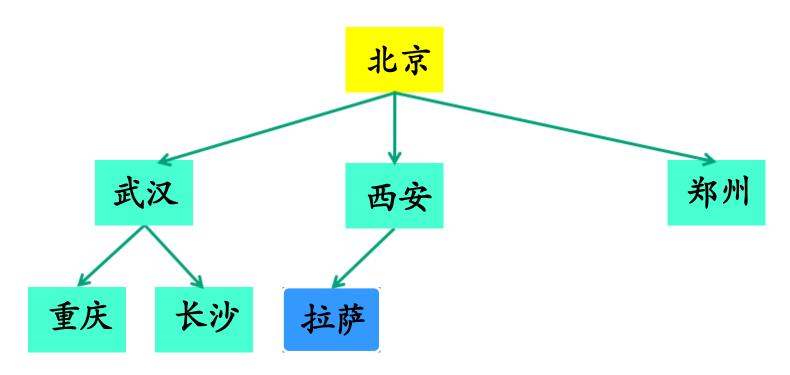
行程定制问题

搜索树→状态空间



广度优先搜索

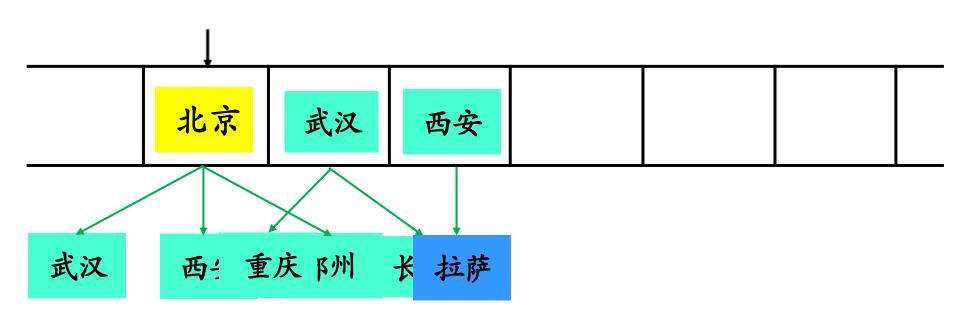
- 广度优先搜索 (Breadth-First-Search, BFS)
 - 优先扩展浅层结点,逐渐深入



广度优先搜索

• 广度优先搜索

- 用队列保存待扩展的结点
- 从队首队取出结点,扩展出的新结点放入队尾, 直到找到目标结点[问题的解]



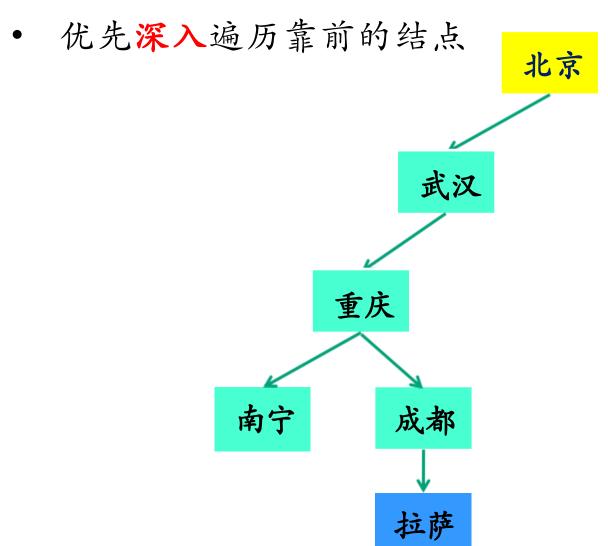
广度优先搜索

• 广度优先搜索—代码框架

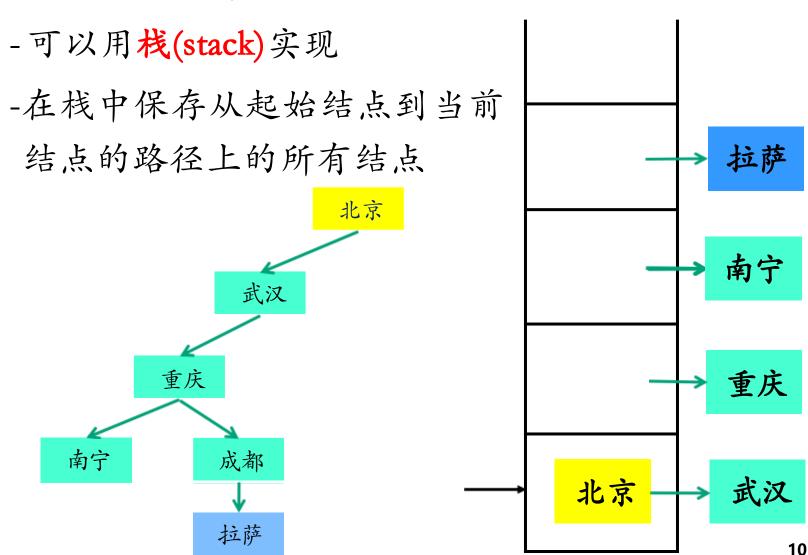
```
BFS(){
   初始化队列;
   while(队列不为空& 未找到目标结点){
       取队首结点扩展,并将扩展出的结点放入队尾;
       必要时要记住每个结点的父结点;
```

Pre	Data

• 深度优先搜索 (Depth-First-Search, DFS)



• 深度优先搜索



• 深度优先搜索 — 代码框架

```
DFS(){
    初始化栈;
    while( 栈不为空 & 未找到目标结点){
         取栈顶结点扩展,扩展出的结点放回栈顶;
```

枚举

- ■枚 举
 - □划定解的存在空间
 - □ 对该空间的元素逐个判断
- 例1: 求出A-I这九个字母对应的数字 (1-9), 使得下式成立 (一一对应)

ABCD

 \times E

FGHI

枚举

ABCD

 \times E

FGHI

■ 解法:

□ 枚举ABCDE的值, 计算乘积, 判断是否符合要求

枚举与搜索

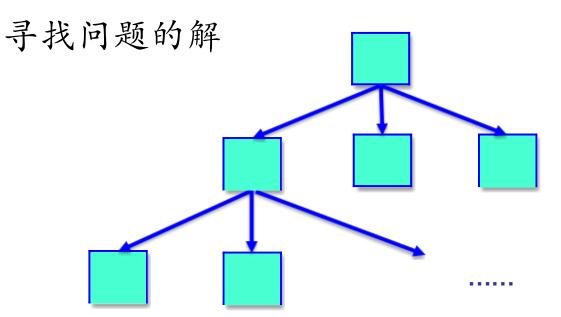
● 枚举 Vs. 搜索

- 枚举

逐一判断所有可能的方案是否为问题的解

- 搜索: 高级枚举

有顺序有策略地枚举状态空间中的结点,



搜索: 复杂的,高级的枚举

- 枚举: 解空间中的每个元素是一个动作的<u>集合</u> F
 - □ 将初态 $S_0 \rightarrow 另一个状态F(S_0)$
 - □ F中各动作的执行顺序不影响F(S₀)
 - \square 如果 $F(S_0)$ 是符合要求的 S^* ,那么F是真解,否则是伪解
- 搜索: 解空间的每个元素是一个动作的<u>序列</u> F
 - □ 将初态 S_0 → 另一个状态 $F(S_0)$
 - □如果F(S₀)是符合要求的S*, 那么F是真解, 否则是伪解
 - □ 有一个规则,确定在每个状态S下,分别有哪些动作可供选择
 - □ 采用递归的办法,产生每个动作序列

搜索与递归

- ■搜索: 有顺序有策略地产生解空间的元素
 - □ 每个解空间的元素表现为一定动作的执行轨迹 (Trace of Actions)
- 采用递归的策略产生解空间的元素, 出口条件
 - □ 轨迹已经达到终点: 真解/伪解
 - □ 轨迹不可能导出真解

搜索的过程

- 两个状态的集合
 - □ a: 未处理完的状态
 - □ β: 已处理的状态
- **状态的处理:** 有顺序的尝试备选动作, 每一次的尝试 都演化出另一个状态
 - □ 已处理的状态: 全部备选动作都已经尝试
- 树结构: 状态之间的演化关系
- 递归的出口
 - □a为空
 - □ 演化出目标状态S*
 - □ 演化出的状态属于**a**∪β

影响搜索效率的因素

- 两个状态的集合
 - □ a: 未处理完的状态
 - □ **β**: 已处理的状态
- 判重: 每次演化出一个状态s时, s是否属于a或者 β
- 剪枝: 状态s的任意演化结果是否都属于β
- 演化出来的状态数量: a∪β的大小

- 两个状态的集合
 - □ a: 未处理完的状态
 - □ β: 已处理的状态
- \blacksquare 从a中选择**被演化状态的原则**:离初态 s_0 最远的状态s
 - \square S_0 到S的距离: 从 S_0 到达S使用的动作数量
- 实现方法: 用stack表示a
 - □每次取stack顶部的状态演化
 - \square 每次演化出的状态S若不属于 β ,则S将压入Stack顶部

■ 深度优先搜索

- □可以用栈 (stack) 实现, 在栈中保存从起始结点 (状态) 到当前结点的路径上的所有结点
- □一般用递归实现

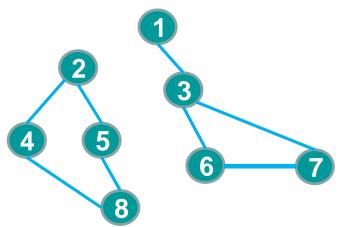
深意优先搜索

入门: 城堡问题

问题的各状态之间的转移关系描述为一个"图"

>深度优先搜索遍历整个图的框架为:

```
Dfs(v) {
  if( v访问过 )
     return;
  将V标记为访问过;
   对和V相邻的每个点U: Dfs(u);
int main() {
  while(在图中能找到未访问过的点 k)
     Dfs(k);
```



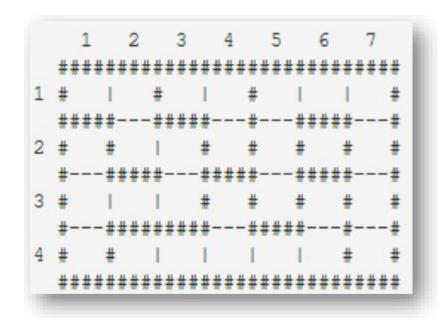
<u>捜索顺序</u>:

2-4-8-5

1-3-6-7

例题: 城堡问题 (百练2815)

- 右图是一个城堡的地形图
- 请你编写一个程序,计算城堡一共有多少房间,最大的房间有多大
- 城堡被分割成m×n
 (m≤50, n≤50)个方块,
 每个方块可以有0~4面墙



= Wall | = No Wall - = No Wall

输入输出

输入

- 程序从标准输入设备读入数据
- 第一行是两个整数,分别是南北向,东西向的方块数
- 接下来的输入行, 每个方块用一个数字(0≤p≤50)描述
 - 用一个数字表示方块周围的墙
 - 1表示西墙, 2表示北墙, 4表示东墙, 8表示南墙
 - 每个方块用代表其周围墙的数字之和表示
 - 城堡的内墙被计算两次: 方块(1,1)的南墙同时也是方块(2,1)的北墙
- 输入的数据保证城堡至少有两个房间

• 样例输入

4

7

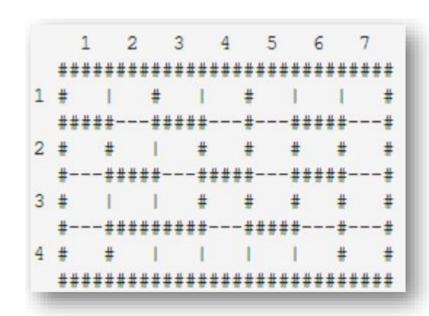
11 6 11 6 3 10 6 7 9 6 13 5 15 5 1 10 12 7 13 7 5 13 11 10 8 10 12 13

• 样例输出

5

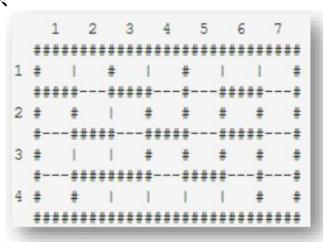
9

- 1表示西墙, 2表示北墙, 4表示东墙, 8表示南墙
- 每个方块用代表其周围墙的 数字之和表示



= Wall | = No Wall - = No Wall

- 对每一个方块,深度优先搜索,从而给这个方块能够到达的所有位置染色
- 最后统计一共用了几种颜色,以及每种颜色的数量
- 例如
 - 1 1 2 2 3 3 3
 - 1 1 1 2 3 4 3
 - 1 1 1 5 3 5 3
 - 1 5 5 5 5 5 3
- 从而一共有5个房间,最大的房间 (标记1) 占据9个方块



= Wall

| = No Wall

- = No Wall

```
#include <iostream>
#include < stack>
#include < cstring>
using namespace std;
                  #行列数
int R, C;
int rooms[60][60];
int color[60][60]; //标记房间是否染色过
int maxRoomArea = 0, roomNum = 0;
int roomArea;
void Dfs(int i, int k) {
        if(color[i][k])
            return;
        ++ roomArea;
        color[i][k] = roomNum;
        if( (rooms[i][k] & 1) == 0 ) Dfs(i, k-1); //向西
        if( (rooms[i][k] & 2) == 0 ) Dfs(i-1, k); //向北
        if( (rooms[i][k] & 4) == 0 ) Dfs(i, k+1); //向东
        if( (rooms[i][k] & 8) == 0 ) Dfs(i+1, k); //向南
```

```
int main()
        cin >> R >> C:
        for( int i = 1; i <= R; ++i)
            for ( int k = 1; k <= C; ++k)
                cin >> rooms[i][k];
        memset(color, 0, sizeof(color));
        for( int i = 1; i <= R; ++i)
            for( int k = 1; k \le C; ++ k ) {
                if( !color[i][k] ) {
                  ++ roomNum; roomArea = 0;
                  Dfs(i, k);
                  maxRoomArea = max(roomArea, maxRoomArea);
        cout << roomNum << endl;
        cout << maxRoomArea << endl;
```

//解法2: 不用递归, 用栈解决, 程序其他部分不变 void Dfs(int r, int c) { struct Room { int r, c; Room(int rr, int cc):r(rr), c(cc) { } }; stack<Room> stk; stk.push(Room(r, c)); while (!stk.empty()) { Room rm = stk.top();int i = rm.r; int k = rm.c; if(color[i][k]) stk.pop(); else { ++ roomArea; color [i][k] = roomNum; if((rooms[i][k] & 1) == 0) stk.push(Room(i, k-1)); //向西 if((rooms[i][k] & 2) == 0) stk.push(Room(i-1, k)); //向北 if((rooms[i][k] & 4) == 0) stk.push(Room(i, k+1)); // 向东 if((rooms[i][k] & 8) == 0) stk.push(Room(i+1, k)); //向南

深意优先搜索

寻路问题

寻路问题 ROADS (POJ1724)

N个城市,编号1到N.城市间有R条单向道路 每条道路连接两个城市,有长度和过路费两个属性 Bob只有K元钱,他想从城市1走到城市N

问最短共需要走多长的路?如果到不了N,输出-1

- -2<=N<=100
- -0<=K<=10000
- -1<=R<=10000

每条路的长度 L, 1 <= L <= 100 每条路的过路费T, 0 <= T <= 100

输入:

K

N

R

s₁ e₁ L₁ T₁

s₁ e₂ L₂ T₂

•••

 $s_R e_R L_R T_R$

Se是路起点和终点

从城市 1开始**深度优先遍历**整个图, 找到所有能过到达 N 的走法, 选一个最优的

从城市 1开始深度优先遍历整个图, 找到所有能过到达 N 的走法, 选一个最优的

优化:

1) 如果**当前已经找到的最优路径长度为L**,那么在继续搜索的过程中,**总长度已经大于L的走法**,就可以直接放弃,不用走到底了

从城市 1开始**深度优先遍历**整个图, 找到所有能过到达 N 的走法, 选一个最优的

优化:

2) 用**midL[k][m]**表示:

走到城市k时,总过路费为m的条件下,最优路径的长度若在后续的搜索中,再次走到k时,如果总路费恰好为m,且此时的路径长度已经超过 midL[k][m],则不必再走下去了

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <cstring>
using namespace std;
int K, N, R, S, D, L, T;
struct Road {
  int d, L, t;
};
vector<vector<Road> > cityMap(110); //邻接表
                             //cityMap[i]是从点i有路连到的城市集合
int totalLen; //正在走的路径的长度
int totalCost; //正在走的路径的花销
int visited[110]; //城市是否已经走过的标记
int minL[110][10100]; //minL[i][j]表示从1到i点的, 花销为j的最短路的长度
```

```
void Dfs(ints) //从 s开始向N行走
        if( s == N ) { //达到终点
                 minLen = min(minLen, totalLen);
                 return ;
        for( int i = 0; i < cityMap[s].size(); ++i ) {
                 int d = cityMap[s][i].d; //s有路连到d
                 if(! visited[d] ) {
                         int cost = totalCost + cityMap[s][i].t;
                         if( cost > K )
                             continue;
                         if( totalLen + cityMap[s][i].L >= minLen
                          || totalLen + cityMap[s][i].L >= minL[d][cost] )
                             continue;
```

```
totalLen += cityMap[s][i].L;
totalCost += cityMap[s][i].t;
minL[d][cost] = totalLen;
visited[d] = 1;
Dfs(d);
visited[d] = 0;
totalCost -= cityMap[s][i].t;
totalLen -= cityMap[s][i].L;
```

```
int main()
         cin >>K >> N >> R;
         for( int i = 0; i < R; ++ i) {
                  int s;
                  Road r;
                  cin >> s >> r.d >> r.L >> r.t:
                  if(s != r.d)
                           cityMap[s].push_back(r);
        for( int i = 0; i < 110; ++i )
                      for(int j = 0; j < 10100; ++ j)
                                 minL[i][j] = 1 << 30;
         memset(visited, 0, sizeof(visited));
         totalLen = 0;
         totalCost = 0;
         visited[1] = 1;
```

Thanks!