

# 컴퓨터공학설계및실험I

## 최종 프로젝트

---

DFS, BFS의 시각화  
컴퓨터공학과 김민준 / 20201559  
CSE3013-05



# CONTENTS

- 01. 프로젝트 목표
- 02. 구현 과정
- 03. 시연 영상
- 04. 느낀 점 및 개선사항



# 01. 프로젝트 목표

DFS, BFS 알고리즘의 시각화



# 미로 생성

기존 프로젝트의 경우 새로운 미로를 만드는 기능이 없다.

11주차 실습에서 사용한 파일을 사용할때는 번거로운 측면이 있다.

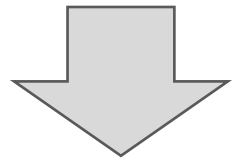
해당 실습에서 사용한 Eller's algorithm 을 사용하면 다소 수평 방향 벽이 많이 발생 한다.

이를 해결하기위하여 recursive backtracking algorithm 을 이용한 maze generator 기능을 추가하였다.

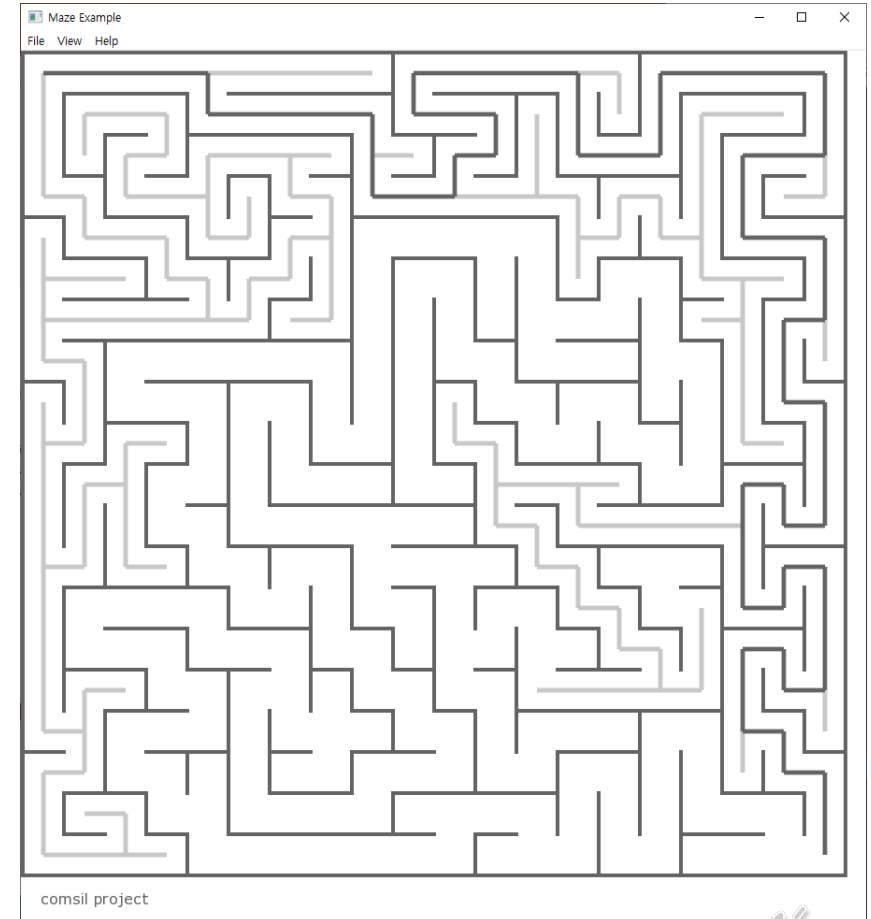


# 미로 탐색

기존 프로젝트의 경우 어떤 순서로 탐색을 진행하였는지 알 수 없다.

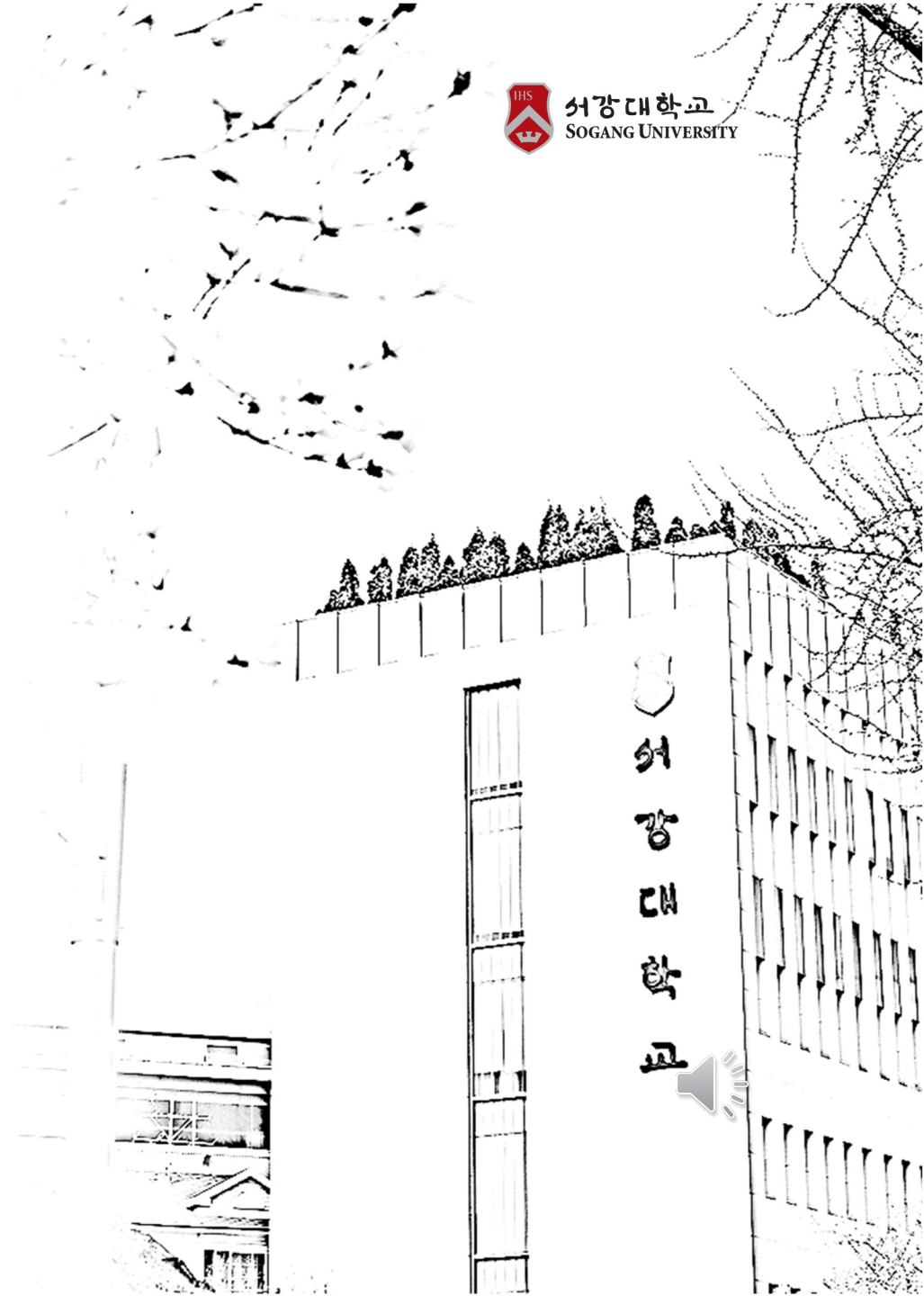


탐색의 과정을 시각화 하여  
BFS와 DFS알고리즘에 대한 이해를  
돕는 것이 이 프로젝트의 목표이다.



## 02. 구현 과정

DFS, BFS 알고리즘의 시각화



# DFS

DFS와 BFS 모두 한번 방문한 방은 다시 방문하지 않는다.  
하지만 탐색 과정을 시각화 하기 위해서는 되돌아 가는 과정을 추가할 필요가 있다.  
방문하는 순서를 저장하였다.

```
bool ofApp::DFS(int x, int y)//DFS탐색을 하는 함수
{
    //path 변수는 dfs에서 이동한 점들의 위치를 저장하는 변수이다.
    path.push_back(make_pair(x, y));
    if (x == WIDTH - 2 && y == HEIGHT - 2) {
        maze_arr[y][x] = 2;
        return true;
    }
    else {
        for (int i = 0; i < 4; i++)
        {
            if (x + dx[i] * 2 > 0 && x + dx[i] * 2 < WIDTH && y + dy[i] * 2 > 0 && y + dy[i] * 2 < HEIGHT && maze_arr[y + dy[i]][x + dx[i]] == 0)
            {
                if (maze_arr[y + 2 * dy[i]][x + 2 * dx[i]] == 0) {
                    maze_arr[y][x] = 3;;
                    maze_arr[y + 2 * dy[i]][x + 2 * dx[i]] = 3;
                    if (DFS(x + 2 * dx[i], y + 2 * dy[i])) {
                        maze_arr[y][x] = 2;
                        return true;
                    }
                }
                path.push_back(make_pair(x, y));
                maze_arr[y][x] = 3;
            }
        }
        maze_arr[y][x] = 3;
        return false;
    }
}
```

# DFS

시각화 하는 과정에서 각 프레임 path에 저장된 정보를 하나씩 출력해준다.

```
void ofApp::update(){
    if (isdfs && !dfs_draw_finish){
        dfs_print_idx++; //DFS의 경로를 한단계씩 더 그려준다.
    }
}
```

```
void ofApp::draw_DFS_PATH(void) { // path에 저장된 점을 기준으로 그려준다.
    if (dfs_print_idx >= path.size() - 1){
        dfs_draw_finish = true;
        return;
    }
    for (int i = 0; i < dfs_print_idx; i++){ //path의 점을 이어서 그려준다.
        int x1 = path[i].first;
        int y1 = path[i].second;
        int x2 = path[i + 1].first;
        int y2 = path[i + 1].second;
        ofSetLineWidth(5);
        ofSetColor(200);
        ofDrawLine(x1 * (LINEW + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), y1 * (LINEH + LINEH) / 2 + (LINEH / 2), x2 * (LINEW + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), y2 * (LINEH + LINEH) / 2 + (LINEH / 2));
    }
    ofSetColor(100);
    ofDrawCircle(path[dfs_print_idx].first * (LINEW + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), path[dfs_print_idx].second * (LINEH + LINEH) / 2 + (LINEH / 2), LINEW / 4);
}
```





# DFS

path의 모든 점을 출력하였다면 올바른 길을 다른 색으로 출력해준다.

```
if (isdfs)
{
    ofSetColor(200);
    ofSetLineWidth(5);
    if (isOpen) {
        if (!dfs_draw_finish) { //dfs가 완료되지 않았다면 중간 과정 까지 그려준다.
            draw_DFS_PATH();
        }
        else
            dfsdraw(); //dfs가 완료되었다면 전체를 그려준다.
    }
    else
        cout << "You must open file first" << endl;
}
```



# BFS

BFS의 경우 DFS와 다르게 다음 번 방문하는 방이 인접한 방이 아니다.  
이를 DFS처럼 돌아가는 경로를 표시하는 방식 구현하는 것은 적합하지 않다.  
BFS탐색 중 queue 에 들어가는 지점을 시각화 하여 해결하였다.

```
if (isbfs) {  
    ofSetColor(200); ofSetLineWidth(5);  
    if (isOpen) {  
        bfsdraw(); // 현재까지 bfs 경로를 그려준다.  
        if (!bfs_draw_finish) {  
            // 현재 탐색중인 깊이에 있는 모든 점을 표현하기 위해  
            // 첫 원소(지금 움직이는 원소)는 초록색으로 그려준다  
            pair<int, int> temp = q_bfs.front(); q_bfs.pop();  
            ofSetColor(0, 255, 0);  
            ofDrawCircle(temp.first * (LINEH + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), temp.second * (LINEH + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), LINEH / 4);  
            q_bfs.push(temp);  
            // 나머지 원소들은 하나씩 빼서 회색으로 그려주고 다시 큐에 넣어준다.  
            for (int i = 1; i < q_bfs.size(); i++) {  
                temp = q_bfs.front(); q_bfs.pop();  
                ofSetColor(100);  
                ofDrawCircle(temp.first * (LINEH + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), temp.second * (LINEH + LINEW) / 2 + (LINEW / 2), LINEH / 4);  
                q_bfs.push(temp);  
            }  
            ofSetColor(100);  
        }  
    }  
    else  
        cout << "You must open file first" << endl;  
}
```



# BFS

DFS는 모든 탐색을 진행 한 후 경로를 저장하고 출력함과 다르게 BFS에서는 한 프레임에 한번의 탐색을 진행한다.

queue에서 제거된 값을 기록하는 방법보다 효율적이기 때문이다.

ofApp::update() 함수에 선언된 내용이다.

```
if (isbfs && !bfs_draw_finish) //BFS의 단계는 DFS와는 다르게 update함수를 통해 진행한다.
{
    if (!q_bfs.empty()) {
        pair<int, int> curr = q_bfs.front(); q_bfs.pop();
        int x = curr.first, y = curr.second;
        if (x == WIDTH - 2 && y == HEIGHT - 2) {
            while (!q_bfs.empty()) q_bfs.pop(); //BFS가 종료된다면 queue에 있는 모든 원소를 뺀다.
            bfs_draw_finish = true;
        }
        else {
            for (int i = 0; i < 4; i++) {
                if (y + 2 * dy[i] < 0 || x + 2 * dx[i] < 0) continue;
                if (maze_arr[y + dy[i]][x + dx[i]] == 1) continue;
                if (maze_arr[y + 2 * dy[i]][x + 2 * dx[i]] != 0) continue;
                maze_arr[y + 2 * dy[i]][x + 2 * dx[i]] = maze_arr[y][x] + 1;
                q_bfs.push(make_pair(x + 2 * dx[i], y + 2 * dy[i]));
            }
        }
    }
}
```



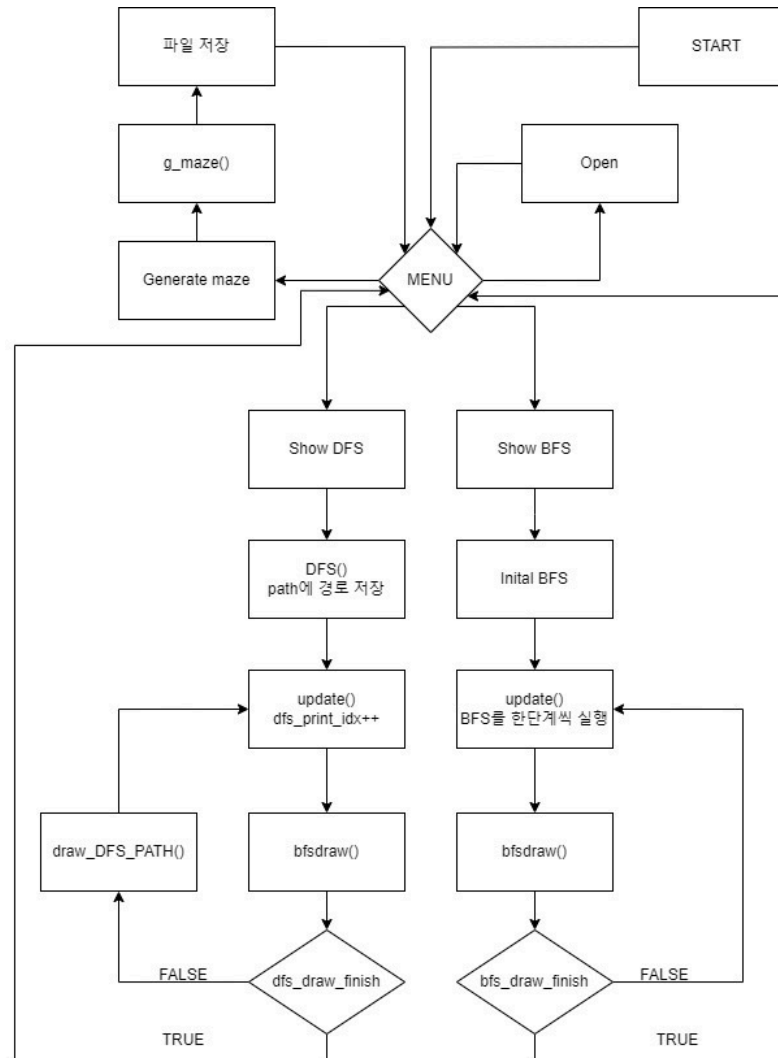
# Maze Generator

사용자에게 미로의 크기 W, H를 입력 받아 recursive backtracking을 통하여 미로를 생성한다.  
생성된 미로는 /bin/data/\*.maz 로 저장되어 프로그램을 다시 시작해도 불러올 수 있도록 한다.  
다음은 미로를 생성하는 코드이다.

```
void ofApp::g_maze(int x, int y){  
    int d = rand() % 4; //랜덤한 방향을 지정해주고 그 방향의 벽을 허물어준다.  
    for (int i = 0; i < 4; i++){  
        int tx = x + dx[(i + d) % 4] * 2;  
        int ty = y + dy[(i + d) % 4] * 2;  
        if (tx > 0 && tx < WIDTH && ty > 0 && ty < HEIGHT && new_maze[ty][tx] == 1){  
            new_maze[ty][tx] = 0;  
            new_maze[y + dy[(i + d) % 4]][x + dx[(i + d) % 4]] = 0;  
            g_maze(tx, ty); //재귀적으로 이를 반복한다.  
        }  
    }  
}
```

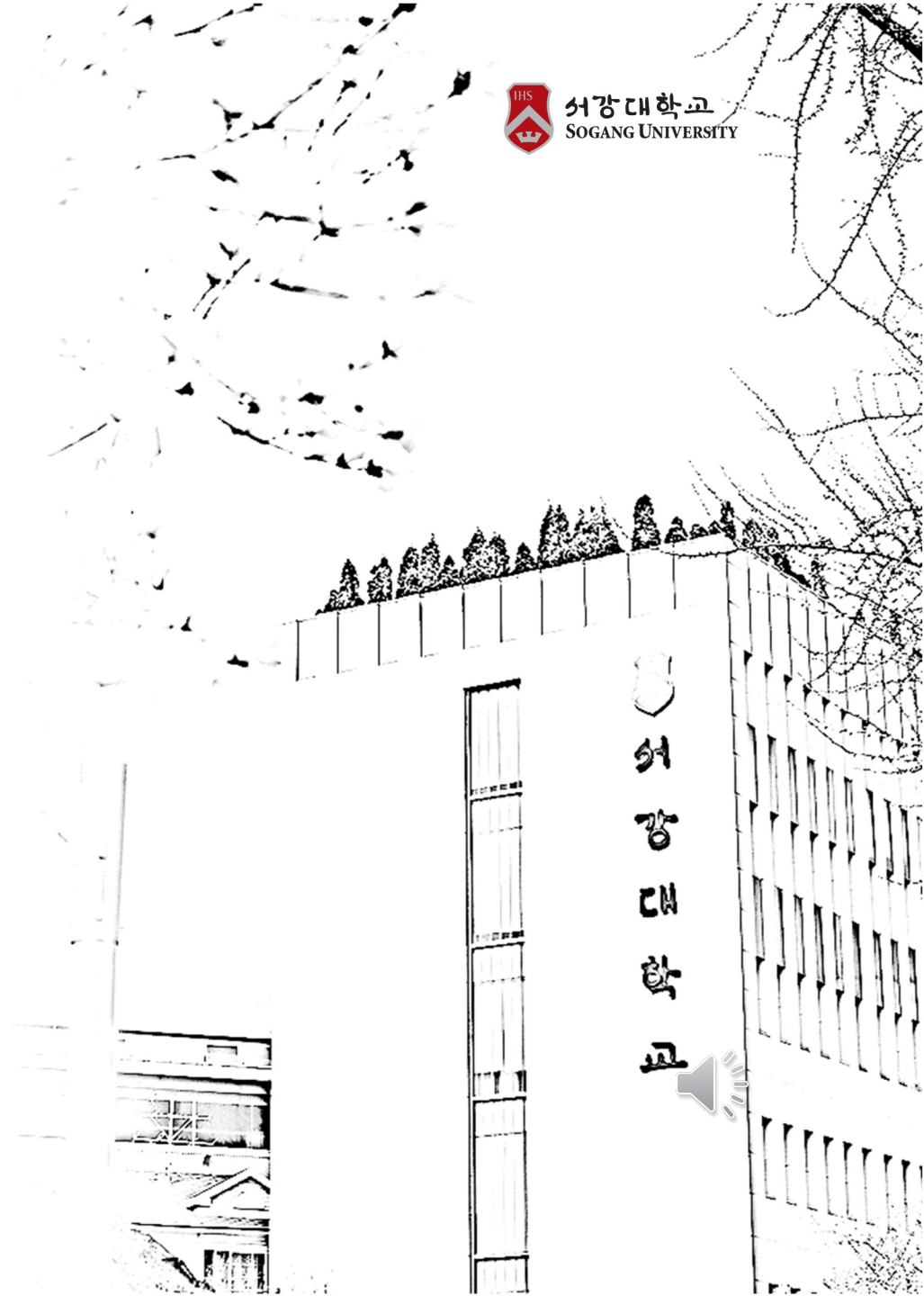


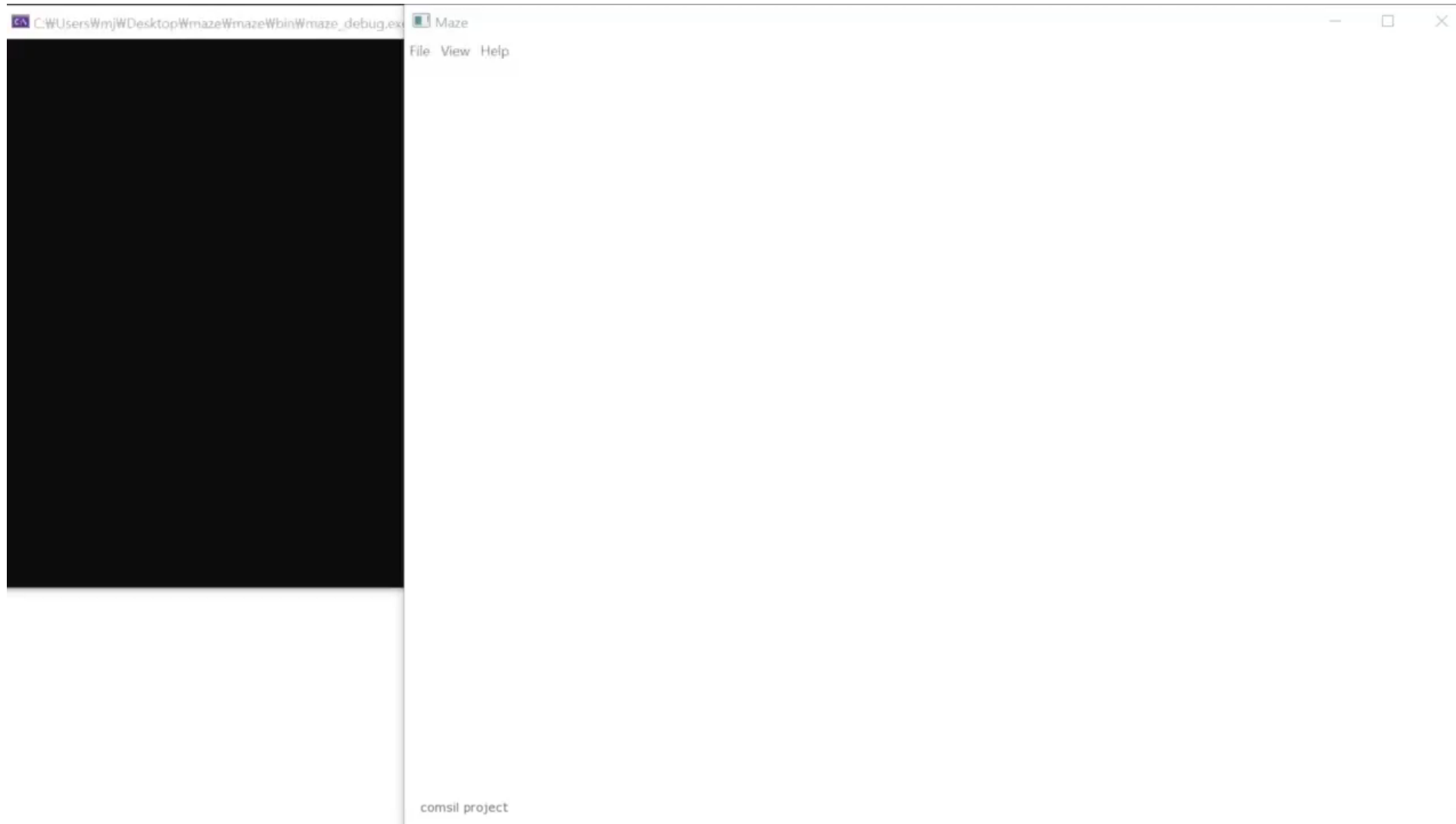
# Flow Chart



# 03. 시연 영상

DFS, BFS 알고리즘의 시각화





# 04. 느낀 점 및 개선사항

DFS, BFS 알고리즘의 시각화

서강대학교





# 미로 생성 알고리즘의 시각화

Recursive backtracking algorithm 과 openframeworks의 특성상 미로가 생성되는 과정을 구현하기 어렵다.  
다른 미로 생성 알고리즘을 사용한다면 이 또한 시각화 할 수 있을 것 같다.  
이번 프로젝트를 통해 DFS, BFS에 대한 이해가 한층 더 높아진것 같다.



# Thank you!

---

김민준 / 20201559

