# Búsqueda "Primero a lo Ancho" (Breadth-First Search: BFS)

Bibliografía: "Introduction to Algorithms". Second Edition.

The MIT Press. Massachusetts Institute of Technology. Cambridge, Massachusetts 02142.

http://mitpress.mit.edu

Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, Clifford Stein

© Departamento de Programación Facultad de Matemática y Computación Universidad de La Habana

## Longitud mínima entre dos vértices

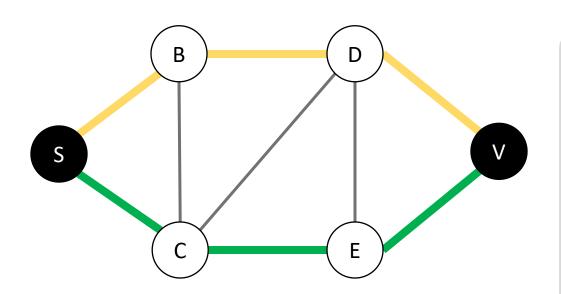
- Se define **longitud mínima** entre dos vértices L(s, v) como el **número mínimo** de aristas existentes en cualquier camino de s a v. Si no existe camino entre s y v, entonces  $L(s, v) = \infty$
- Se le llama camino de longitud mínima al camino de longitud L(s,v)

#### **PROBLEMA**

Dado dos vértices s y v calcule L(s,v) y devuelva el camino de longitud mínima entre ellos

## Longitud mínima entre dos vértices

Sea  $G = \langle V, E \rangle$  grafo no dirigido. Dado dos vértices  $s, v \in V$ , calcule L(s, v) y devuelva el **camino de longitud mínima** 



#### **NOTAS**

El camino de longitud mínima no necesariamente es único

- $\bullet$  (S, C, E, V)
- $\bullet$  (S, B, D, V)

$$L(s,v)=3$$

# **Algoritmo BFS Simple**

```
while Q \neq \varnothing

do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)

for each v \in \mathsf{Adj}[u]

do if d[v] = \infty

then d[v] \leftarrow d[u] + 1

\mathsf{ENQUEUE}(Q, v)
```

#### INICIALIZACIÓN

$$Q = [s]$$

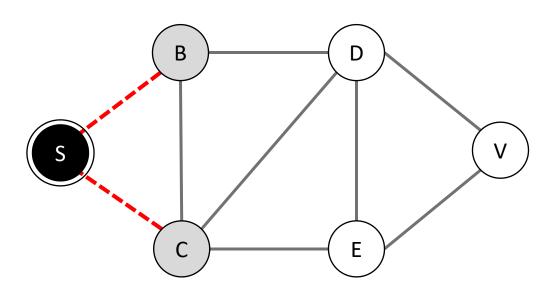
$$d[v] = \infty \forall v \in V$$

$$d[s] = 0$$

Si  $d[v] \neq \infty$  entonces el **BFS** ya visitó a v por lo que no se adiciona a la **COLA** 

- Se utiliza una COLA-QUEUE(FIFO)
- Inicialmente la COLA contiene, únicamente, al vértice de partida s
- Por cada vértice que se extrae de la Cola, se insertan en ella sus vértices adyacentes
- Se lleva un array d[v] que representa la menor distancia de s a v calculada hasta un momento dado de la ejecución del algoritmo. Al acabar la misma, d[v] = L(s,v);  $\forall v \in V$  tal que; exista un camino de s a v

```
while Q \neq \varnothing
do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)
for each v \in \mathsf{Adj}[u]
do if d[v] = \infty
then d[v] \leftarrow d[u] + 1
\mathsf{ENQUEUE}(Q, v)
```



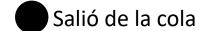
#### **ESTADO INICIAL**

$$Q = [S]$$

$$Q = [B, C]$$

$$d = \begin{bmatrix} S, & B, & C, & D, & E, & V \\ 0 & 1 & 1 & \infty & \infty & \infty \end{bmatrix}$$

- No ha sido procesado
- Está en la cola



```
while Q \neq \emptyset

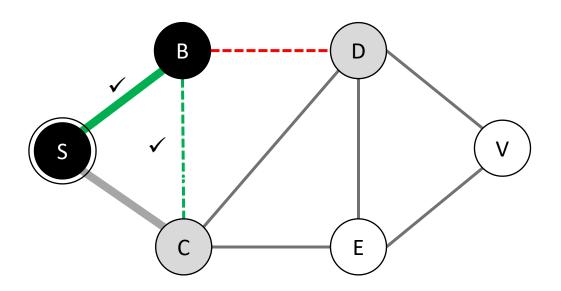
do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)

for each v \in \mathsf{Adj}[u]

do if d[v] = \infty

then d[v] \leftarrow d[u] + 0

ENQUEUE (Q, v)
```



#### No ha sido procesado

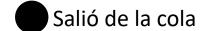
#### **ESTADO INICIAL**

$$Q = [B, C]$$

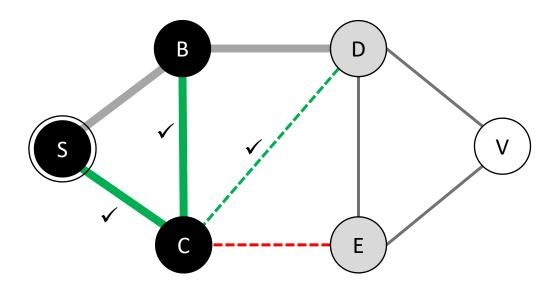
	S,	В,	C,	D,	Ε,	٧
d =	0	1	1	8	8	8

$$Q = [C, D]$$

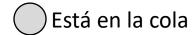
$$d = \begin{bmatrix} S, & B, & C, & D, & E, & V \\ 0 & 1 & 1 & 2 & \infty & \infty \end{bmatrix}$$



```
while Q \neq \varnothing
do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)
for each v \in \mathsf{Adj}[u]
do if d[v] = \infty
then d[v] \leftarrow d[u] + 1
\mathsf{ENQUEUE}(Q, v)
```



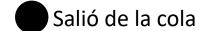
#### No ha sido procesado



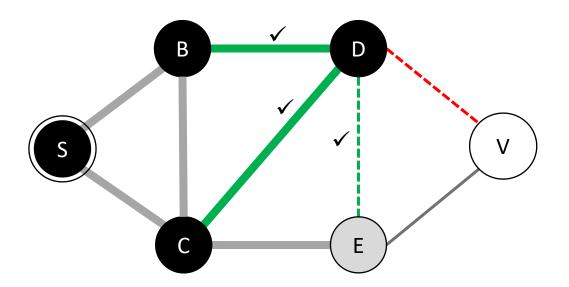
#### **ESTADO INICIAL**

$$Q = [C, D]$$

$$Q = [D, E]$$



```
while Q \neq \varnothing
do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)
for each v \in Adj[u]
do if d[v] = \infty
then d[v] \leftarrow d[u] + 1
\mathsf{ENQUEUE}(Q, v)
```



#### No ha sido procesado

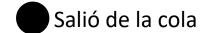
Está en la cola

#### **ESTADO INICIAL**

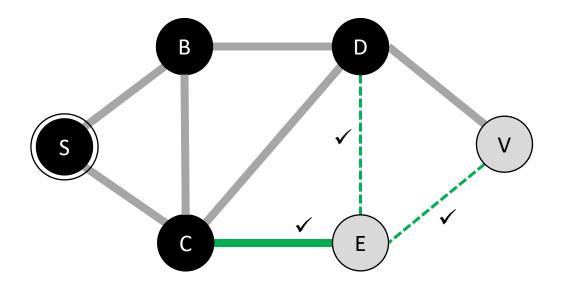
$$Q = [D, E]$$

$$d = \begin{bmatrix} S, & B, & C, & D, & E, & V \\ 0 & 1 & 1 & 2 & 2 & \infty \end{bmatrix}$$

$$Q = [E, V]$$



```
while Q \neq \varnothing
do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)
for each v \in Adj[u]
do if d[v] = \infty
then d[v] \leftarrow d[u] + 1
\mathsf{ENQUEUE}(Q, v)
```

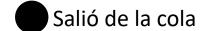


#### **ESTADO INICIAL**

$$Q = [E, V]$$

$$Q = [V]$$

- No ha sido procesado
- Está en la cola



```
while Q \neq \emptyset

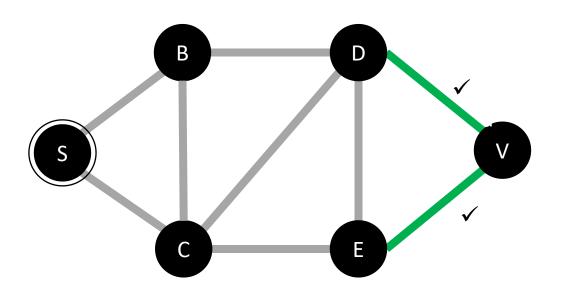
do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)

for each v \in \mathsf{Adj}[u]

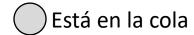
do if d[v] = \infty

then d[v] \leftarrow d[u] + 1

\mathsf{ENQUEUE}(Q, v)
```



No ha sido procesado

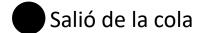


# **ESTADO INICIAL** Q = [V]

#### **ESTADO FINAL**

$$Q = \emptyset$$
S, B, C, D, E, V
$$d = \emptyset \quad 1 \quad 1 \quad 2 \quad 2 \quad 3$$

¿Cómo hallar el camino de s a v?



# Algoritmo BFS Simple – Hallar camino

```
while Q \neq \emptyset
   do u \leftarrow \mathsf{DEQUEUE}(Q)
      for each v \in Adj[u]
         do if d[v] = \infty
           then
               d[v] \leftarrow d[u] + 1
              \pi[v] \leftarrow u
                ENQUEUE (Q, v)
```

S, B, C, D, E, V  

$$d = [0, 1, 1, 2, 2, 3]$$
  
 $\pi = [-, S, S, B, C, D]$ 

$$L(s, v) = 3:$$
1)  $\rightarrow$   $(S, B, D, V)$ 
2)  $\rightarrow$   $(S, C, E, V)$ 

Dos caminos diferentes y ambos de longitud mínima

Árbol que contiene a todos los vértices de G

- Se añade un array π que representará un árbol de cubrimiento o abarcador (generado por el BFS) con raíz s utilizando la técnica de referencia al padre. En él, estarán todos los vértices alcanzables desde s
- El array  $\pi$  se inicializa con todos sus valores = null
- Note que  $\pi[s] = \text{null siempre}$ , ya que d[s] = 0

## **Algoritmo BFS - Propiedades**

Para todo vértice v alcanzable desde s, el camino en el árbol abarcador producido por el BFS, desde s hasta dicho vértice, es el camino de longitud mínima desde s hasta v en G

 El árbol abarcador que produce un recorrido BFS no es único

• El algoritmo **descubre todos los vértices** que se encuentran a una **longitud** *k* de *s* **antes** de descubrir algún vértice que está a una **longitud** *k+1* de dicho vértice ... Búsqueda primero a lo ancho ...

# **Algoritmo BFS con Colores**

En el **BFS Simple** para saber si un vértice ha sido visitado o no basta con comprobar que  $d[v] \neq \infty$ 

Para mantener una traza de por dónde ha transitado el algoritmo, existe una variante del mismo donde se "colorean" los vértices utilizando tres colores:

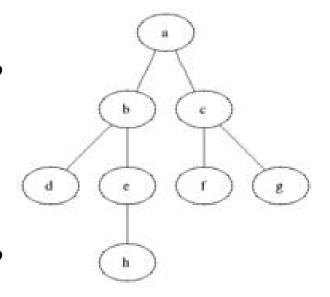
- blanco: color de todos los vértices al inicio, excepto s: s.color = gris
- gris : color al que pasan los vértices cuando son descubiertos (o sea, la primera vez que son alcanzados por el algoritmo y se añaden a la Cola Q)
- negro: un vértice pasa de gris a negro cuando el algoritmo ya descubrió a todos sus adyacentes (el vértice sale de la Cola Q)

Si  $(u, v) \in E$  y el vértice  $\underline{u}$  es  $\underline{negro} \Rightarrow$  el vértice  $\underline{v}$  es  $\underline{negro}$  o  $\underline{gris}$ 

# **Algoritmo BFS con Colores**

#### Analogía entre *array d* y *colores*

- ⇔ v no está en la Cola y d[v] = ∞
- ⇔ v está en la Cola y d[v] ≠∞
- ⇔ v no está en la Cola y d[v] ≠ ∞



d[] adquiere relevancia para saber con exactitud el tamaño
 (cantidad de aristas) del camino de longitud mínima entre el origen y cada vértice, una vez que concluye el BFS

# **Algoritmo BFS con Colores**

```
BFS(G,s)
     for each vertex u \in G.V - \{s\}
         u.color = WHITE
                                   \forall v \in V; v \neq origen, hacer:
        u.d = \infty
                                  color[v]=blanco, d[v]=\infty; \Pi[v]=nil
        u.\pi = NIL
 5 s.color = GRAY
                                   color[origen]=gris; d[origen]=0; \Pi[origen]=nil
 6 \quad s.d = 0
    s.\pi = NIL
                                  inicialmente, Queue vacía
     O = \emptyset
                                  insertar el origen en Queue
     ENQUEUE(Q, s)
     while Q \neq \emptyset
10
                                          mientras que Queue \neq \phi:
                                              eliminar un elemento de Queue
         u = \text{DEQUEUE}(Q)
11
                                              inspeccionar la lista de adyacencia del
12
         for each v \in G.Adi[u]
                                               elemento eliminado:
              if v.color == WHITE
13

    para cada vértice adyacente al mismo,

14
                   v.color = GRAY
                                                    no descubierto (color blanco): colorearlo
15
                   v.d = u.d + 1
                                                    de gris, incrementar en 1 su distancia al
16
                   \nu.\pi = u
                                                    origen, indicar que se llegó a v desde u, e
17
                   ENQUEUE(Q, \nu)
                                                    insertarlo en Q
18
         u.color = BLACK
                                            - Después de inspeccionar toda su lista de
```

adyacencia, colorearlo de negro

## Algoritmo BFS – Complejidad temporal

Tras las inicializaciones, ningún vértice volverá a colorearse de blanco ⇒
 la condición de la línea 13 garantiza que:

cada vértice será almacenado en Q, a lo sumo, una sola vez y por tanto se extraerá de la misma una sola vez también

- Las operaciones "enqueue" y "dequeue" son O(1),
- $\Rightarrow$  la complejidad temporal de las operaciones sobre la **Queue** son O(V)

O(V)

- La **lista de adyacencia** de cada vértice es analizada en el momento en que éste es sacado de **Q** y dicho análisis se hace **una sola vez**
- La suma del tamaño de todas las listas de adyacencia es O(E)

O(E)

La sobrecarga de tiempo por las inicializaciones es O(V)

O(V)

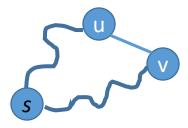


Por tanto, el tiempo de ejecución del algoritmo **BFS** es O(V+E) para una representación del grafo G=(V, E) por **Lista de Adyacencia** 

Sea G = (V, E) un grafo no dirigido y sea  $s \in V$  un vértice arbitrario, entonces, para toda arista  $(u, v) \in E$ :

Lema 1  $\rightarrow$  El valor del *camino de longitud mínima* entre *s* y *v* es, a lo sumo, 1 más que el valor del *camino de longitud mínima* entre *s* y *u* 

$$L(s, v) \le L(s, u) + 1$$



#### Lema 2 $\rightarrow$ "d[v] acota superiormente a L(s, v)"

$$d[v] \ge L(s, v)$$

En esencia, este Lema demuestra que *d[v]* nunca será menor que *L(s, v)* y al final del algoritmo, si *v* se alcanza desde *s*, entonces se cumple exactamente la igualdad. O sea, durante la ejecución del algoritmo, *d[v]* toma solo dos valores,  $\infty$ , al inicio, y si existe camino de *s* a *v*, entonces, al ser descubierto toma de inmediato el valor *L(s, v)* y ese valor se mantiene invariante mientras dure la ejecución del algoritmo BFS

# Lema 3 → En Q hay, en cada momento, vértices con, a lo sumo, dos valores de d diferentes

Supongamos que durante la ejecución del **BFS**, **Q** contiene los vértices:

$$\langle V_1, V_2, V_3, ..., V_r \rangle$$

$$v_1: frente de Q$$

$$v_r: fondo de Q$$

$$hermanos$$

$$del padre$$

$$hijos$$

$$del padre$$

$$del padre$$

$$del padre$$

padre

entonces, 
$$d[v_r] \le d[v_1] + 1 \Rightarrow d[v_r] - d[v_1] \le 1$$
 y además, se cumple  $d[v_i] \le d[v_{i+1}]$   $i=1, 2, ..., r-1$ ,

#### Justificación:

Un *padre*, manda a sus *hijos* a *Q*, por tanto, *d[hijos] = d[padre] + 1* y las *d[hermanos]* son iguales entre si

Corolario  $4 \rightarrow$  Los valores de d, a medida que los vértices se van insertando en Q, crecen monótonamente en el decursar del tiempo

Supongamos que los vértices  $v_i$  y  $v_j$  se insertan en  $\mathbf{Q}$  durante la ejecución del **BFS** y que  $v_i$  se inserta antes que  $v_j$ . Entonces  $d[v_i] \leq d[v_j]$  en el momento en que  $v_i$  es insertado

#### **RESUMIENDO:**

Sea G = (V, E) un grafo **no dirigido** y sea  $s \in V$  un vértice arbitrario, entonces, para toda arista  $(u, v) \in E$ :

Lema 1  $\rightarrow$  El valor del *camino de longitud mínima* entre *s* y *v* es, a lo sumo, 1 más que el valor del *camino de longitud mínima* entre *s* y *u*Demostración en I.A (3rd. Edition) Lemma 22.1 pp 598

Lema 2  $\rightarrow$  d[v] acota superiormente a L(s, v)

Demostración en I.A (3<sup>rd</sup>. Edition) Lemma 22.2 pp 598

Lema 3 → En Q hay, en cada momento, vértices con, a lo sumo, dos valores de d diferentes

Demostración en I.A (3<sup>rd</sup>. Edition) Lemma 22.3 pp 599

Corolario 4 → Los valores de *d*, a medida que los vértices se van insertando en *Q*, crecen monótonamente en el decursar del tiempo

Demostración en I.A (3<sup>rd</sup>. Edition) Corollary 22.4 pp 599

El **BFS** calcula los **caminos de longitud mínima** entre el **origen** y los restantes vértices del grafo que son alcanzables desde él, o sea:  $\forall v \in V$ ,  $v \neq s$ , entonces, si existe camino de s a v, **BFS** calcula d[v]: d[v] = L(s, v)

#### Demostración

Supongamos lo contrario:

Para, al menos, un *vértice* se cumple: *d[vértice]≠L(s, vértice)* 

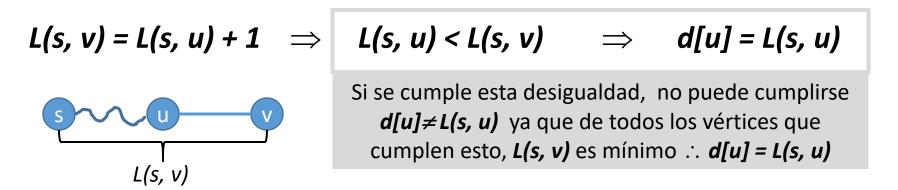
De todos los que pueden cumplir lo anterior, sea v el que tiene el mínimo valor de L(s, v) (con  $v \neq s$ )

Tenemos entonces,  $d[v] \neq L(s, v)$  y  $d[v] \geq L(s, v)$  (por Lema 2)

$$\Rightarrow$$
  $d[v] > L(s, v)$  (1)  $\Rightarrow$   $v$  es alcanzable desde  $s$ 

si no fuera así,  $L(s, v) = \infty \ge d[v]$ contradice (1)

Sea *u* el vértice que inmediatamente precede a *v* en el *camino de longitud mínima* de *s* a *v*, por tanto,



Poniendo todas estas propiedades juntas, tenemos:

$$d[v] > L(s, v) = L(s, u) + 1 = d[u] + 1$$

$$d[v] > d[v] > d[u] + 1$$
(2)

En el momento en que el BFS decide extraer a u de Q (I-11), v puede ser de cualquiera de estos colores: blanco, gris o negro

Veamos que, en cada caso se llega a una contradicción con la desigualdad (2)

d[v] > d[u] + 1

• Si v es blanco:

En la (l-15) se hace  $d[v] = d[u] + 1 \Rightarrow$  contradicción con (2)

• Si v es negro:

Entonces v había sido extraído de Q con anterioridad y por el Corolario 4, se tiene  $d[v] \le d[u] \Rightarrow$  contradicción con (2)

#### • Si **v** es **gris**:

Entonces, un vértice  $w \neq u$ , adyacente también a v, que se extrajo de la cola antes que u, fue quien provoco que v se pintara de gris y que se insertara en la Cola: d[v] = d[w] + 1

Además, w se extrajo de la misma antes que u

Por el **Corolario 4**, sin embargo, **d[w] ≤ d[u]** y tendremos

$$d[v] = d[w] + 1 \leq d[u] + 1,$$

 $\Rightarrow$   $d[v] \le d[u] + 1 \Rightarrow$  contradicción con (2)

d[v] > d[u] + 1

Finalmente, podemos concluir que tras acabar BFS: d[v] = L(s, v) para todo  $v \in V$ 

el valor d[v] es igual a

la distancia mínima del

origen al vértice v

Para finalizar la prueba del **Teorema**, veamos cómo podemos obtener el *camino de longitud mínima* entre *s* y *v*:

Observemos que:

Si  $\pi[v] = u$ , entonces d[v] = d[u] + 1

Por tanto, podremos obtener el *camino de longitud mínima* para ir de *s* a *v*:

transitando por un camino de longitud mínima, de s a  $\pi$  [v] y posteriormente atravesar el arco ( $\pi$  [v], v)

## Árbol de cubrimiento primero a lo ancho-BFS

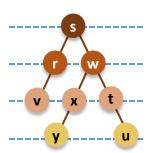
El **BFS**, a través de su recorrido por el grafo, forma un **árbol de cubrimiento primero a lo ancho** como se observa en la siguiente figura

El **árbol** se forma a partir del campo  $\pi$  asociado a cada vértice de G

**árbol libre**: conexo y acíclico

de recubrimiento: en él están s y todos los vertices alcanzables desde s

primero a lo ancho: en el nivel k+1 solo hay vértices adyacentes a los vértices que están en el nivel k k=0...Alt.-1



# Árbol de cubrimiento primero a lo ancho-BFS

- Inicialmente, el árbol solo contiene a su raíz (s: vértice origen)
- Cada vez que se **descubre** un vértice **v blanco, adyacente** a algún vértice **u** que ya ha sido descubierto, entonces, **v** y el **arco** (**u**, **v**) se añaden al **árbol**:
  - u es el predecesor, o el padre, de v en el árbol

Cada vértice se descubre una sola vez, por tanto, tendrá, a lo sumo, un solo padre

La relación *ancestro-descendiente* en el *árbol* se define tomando como referencia para ello a la raíz del árbol, o sea, *s*:



u está, en el árbol, en el camino entre el vértice s y el vértice v

# Búsqueda "Primero en profundidad" (Depth-First Search: DFS)

Bibliografía: "Introduction to Algorithms". Second Edition.

The MIT Press. Massachusetts Institute of Technology. Cambridge, Massachusetts 02142.

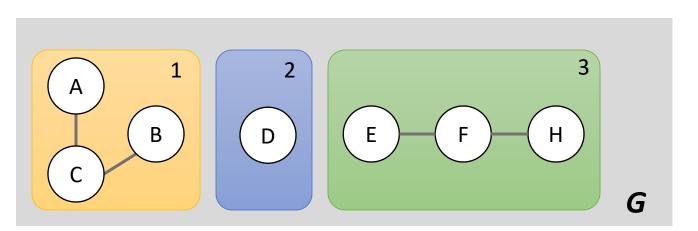
http://mitpress.mit.edu

Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, Clifford Stein

© Departamento de Programación Facultad de Matemática y Computación Universidad de La Habana Se le llama **componente conexa** en el grafo no dirigido  $G = \langle V, E \rangle$  a un **conjunto maximal** de vértices  $V_c \subset V$  tal que  $\forall u, v \in V_c$  existe un camino entre u y v

#### **PROBLEMA**

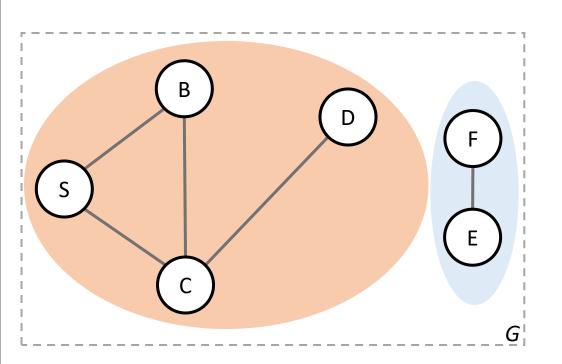
Dado un grafo G=< V, E>no dirigido, determinar todas sus componentes conexas



**V**={A, B, C, D, E, F, H } **E**={ (A, C), (C, B), (E, F), (F, H) }

### Componente conexa

Los vértices E y F no son alcanzables desde los vértices S, B, C, D



#### **NOTAS**

En el grafo *G* existen dos (2) componentes conexas:

- C1 = (S, B, C, D)
- C2=(E,F)

# Algoritmo DFS simple

```
DFS(G)
  for each u ∈ V
    do if u not visited
    DFS-VISIT(G, u)
```

Garantiza visitar todos los vértices del grafo

```
DFS-VISIT(G, u)
u ← visited
```

for each  $v \in Adj[u]$ do if v not visited DFS-VISIT(G, v)

return

//se marca el vértice *u* como descubierto

//se analizan los adyacentes a *u*, que aun no han sido descubiertos

//se finaliza el análisis del vértice u (todos los vertices alcanzables desde u fueron descubiertos)

#### **NOTAS**

- DFS(G) visita todos los vértices del grafo
- DFS-VISIT(G, u), recursivamente, visita todos los vértices que son alcanzables desde u.
- Se lleva un array booleano visited para ir marcando los vértices visitados.
   Inicialmente, se asumen todos como NO visitados

#### **ALGUNAS MODIFICACIONES**

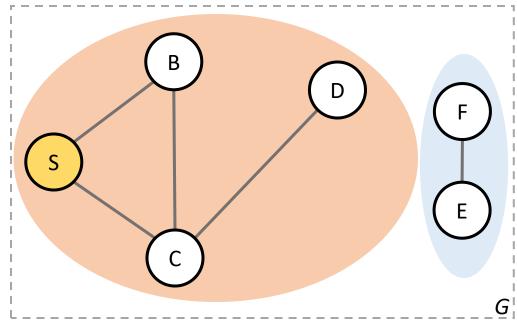
- Array  $\pi$  [árbol de cubrim.]
- Cambiar *visita* por *colores*
- Introducir tiempos de descubrimiento y finalización

```
DFS(G)
  for each u ∈ V
    do if u not visited
        DFS-VISIT(G, u)
```

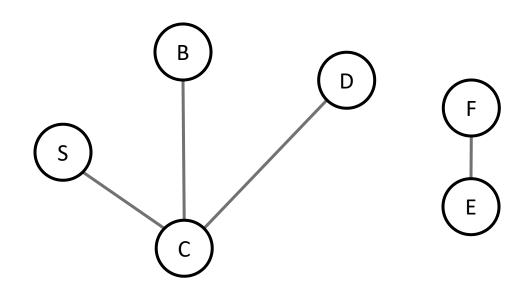
```
DFS-VISIT(G, u)
u ← visited
```

for each v ∈ Adj[u]
 do if v not visited
 DFS-VISIT(G, v)

return



**RESULTADO DEL DFS** 



# Algoritmo DFS simple

```
DFS(G)
  for each u \in V
   do if u not visited
    \pi[u] \leftarrow \text{null}
   DFS-VISIT(G, u)
```

Garantiza visitar todos los vértices del grafo.

```
DFS-VISIT(G, u)
    u \(
        visited

for each v \in Adj[u]
    do if v not visited
    \(
        \pi[v] \lefta u
        DFS-VISIT(G, v)

return
```

// se marca el vértice *u* como descubierto

// se analizan los adyacentes a *u*, que aun no han sido descubiertos

// se finaliza el análisis del vértice u (todos los vértices alcanzables desde u fueron descubiertos)

#### **NOTAS**

- DFS(G) visita todos los vértices del grafo
- DFS-VISIT(G, u) recursivamente, visita todos los vértices que son alcanzables desde u.
- Se lleva un array booleano visited para ir marcando los vértices visitados.
   Inicialmente, se asumen todos como NO visitados

#### **ALGUNAS MODIFICACIONES**

- ✓ Array  $\pi$  [árbol de cubrim.]
- Cambiar *visita* por *colores*
- Introducir tiempos de descubrimiento y finalización

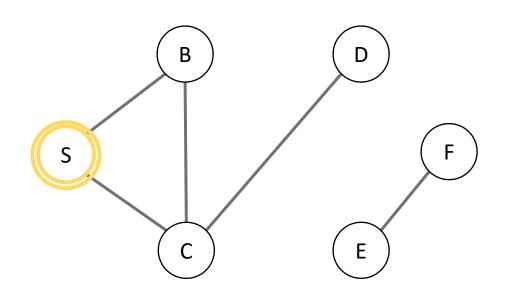
## Algoritmo DFS simple para Detección de CC

```
DFS(G)
i=1
for each u \in V
   do if u not visited
    \pi[u] \leftarrow \text{null}
   DFS-VISIT(G, u, i)
i++
```

#### **DETECCIÓN COMP. CONEXAS**

La presente modificación asigna el mismo valor entero a los vértices que pertenecen a una misma componente conexa

```
\begin{aligned} & \mathsf{DFS\text{-}VISIT}(\textit{G}, \ \textit{u}, \ \textit{i}) \\ & \textit{u} \leftarrow \mathsf{visited} \end{aligned} \\ & \mathsf{for} \ \mathsf{each} \ \textit{v} \in \mathit{Adj}[\textit{u}] \\ & \mathsf{do} \ \mathsf{if} \ \textit{v} \ \mathsf{not} \ \mathsf{visited} \\ & \pi[\textit{v}] \leftarrow \textit{u} \\ & \mathsf{DFS\text{-}VISIT}(\textit{G}, \ \textit{v}) \end{aligned}
```



## Algoritmo DFS simple – Detección CC

```
DFS(G)
i=1
for each u \in V
  do if u not visited
    \pi[u] \leftarrow \text{null}
    DFS-VISIT(G, u, i)
    i++
```

```
Stack= [S]

S, B, C, D, E, F

π = [-, -, -, -, -, -]

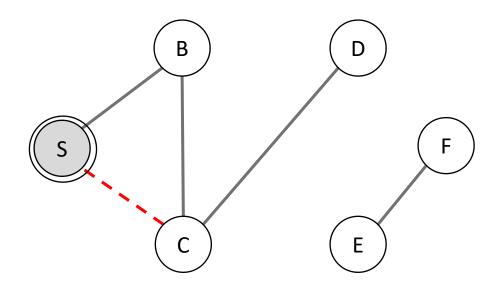
VISIT= [X, -, -, -, -, -]

CC = [-, -, -, -, -, -]
```

```
DFS-VISIT(G, u, i)
u \leftarrow visited

for each v \in Adj[u]
do if v not visited
\pi[v] \leftarrow u
DFS-VISIT(G, v)

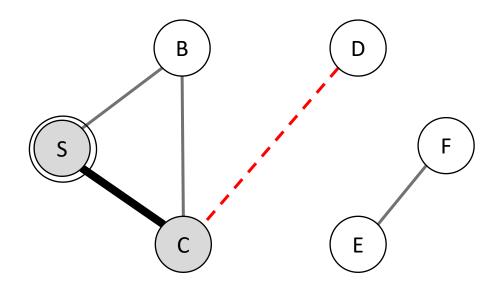
CC[u]=i
return
```



# Algoritmo DFS simple – Detección CC

```
DFS(G)
  i=1
  for each u \in V
     do if u not visited
        \pi[u] \leftarrow \text{null}
         DFS-VISIT(G, u, i)
        i++
DFS-VISIT(G, u, i)
  u ← visited
  for each v \in Adj[u]
    do if \nu not visited
        \pi[v] \leftarrow u
        DFS-VISIT(G, \nu)
  CC[u]=i
  return
```

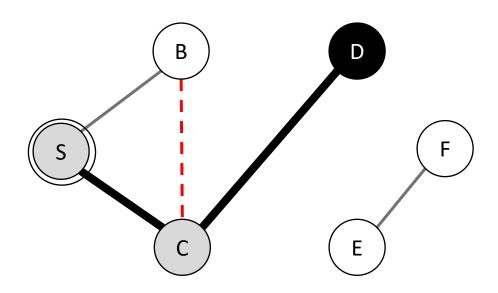
# Stack= [S,C] S, B, C, D, E, F π = [-, -, S, -, -, -] VISIT= [X, -, X, -, -, -] CC = [-, -, -, -, -, -]



```
i=1
  for each u \in V
    do if u not visited
        \pi[u] \leftarrow \text{null}
        DFS-VISIT(G, u, i)
       i++
DFS-VISIT(G, u, i)
  u ← visited
  for each v \in Adj[u]
    do if u not visited
        \pi[v] \leftarrow u
        DFS-VISIT(G, \nu)
  CC[u]=i
  return
```

DFS(G)

### Stack= [S,C,D]S, B, C, D, E, F $\pi = [-, -, S, C, -, -]$ VISIT= [X, -, X, X, -, -] CC = [-, -, -, 1, -, -]



```
DFS(G)
  i=1
  for each u \in V
     do if u not visited
        \pi[u] \leftarrow \text{null}
         DFS-VISIT(G, u, i)
        i++
DFS-VISIT(G, u, i)
  u ← visited
  for each v \in Adj[u]
    do if \nu not visited
        \pi[v] \leftarrow u
        DFS-VISIT(G, \nu)
  CC[u]=i
  return
```

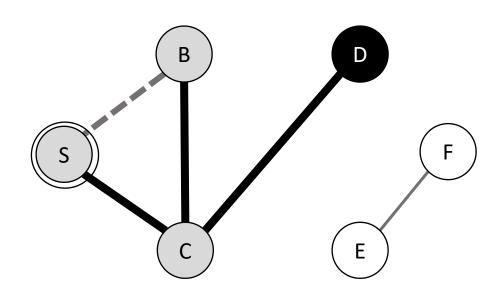
```
Stack= [S,C,B] Stack= [S,C] Stack= [S] Stack= []

S, B, C, D, E, F

\pi = [-, C, S, C, -, -]

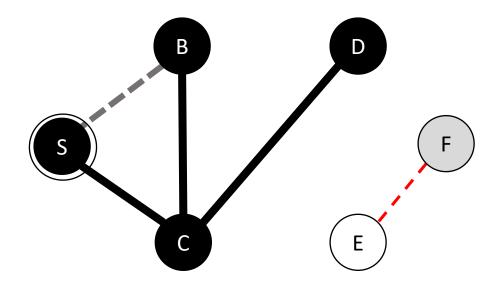
VISIT= [X, X, X, X, -, -]

CC = [-, -, -, 1, -, -]
```



```
DFS(G)
  i=1
  for each u \in V
     do if u not visited
        \pi[u] \leftarrow \text{null}
         DFS-VISIT(G, u, i)
        i++
DFS-VISIT(G, u, i)
  u ← visited
  for each v \in Adj[u]
    do if \nu not visited
        \pi[v] \leftarrow u
        DFS-VISIT(G, \nu)
  CC[u]=i
  return
```

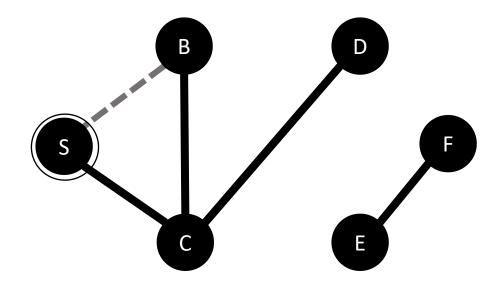
# ESTADO Stack= [F] S, B, C, D, E, F $\pi = [-, C, S, C, -, -]$ VISIT= [X, X, X, X, -, X] CC = [1, 1, 1, 1, -, -]



```
i=1
  for each u \in V
    do if u not visited
        \pi[u] \leftarrow \text{null}
        DFS-VISIT(G, u, i)
        i++
DFS-VISIT(G, u, i)
  u ← visited
  for each v \in Adj[u]
    do if \nu not visited
        \pi[v] \leftarrow u
        DFS-VISIT(G, \nu)
  CC[u]=i
  return
```

DFS(G)

# ESTADO Stack= [F, E] Stack= [F] Stack= [] S, B, C, D, E, F π = [-, C, S, C, F, -] VISIT= [X, X, X, X, X, X] CC = [1, 1, 1, 1, 2, 2]



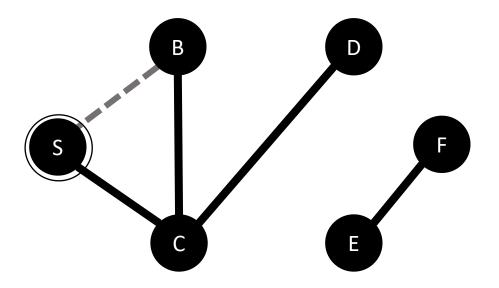
### **Algoritmo DFS - Propiedades**

El **array**  $\pi$ , en este caso, en vez de representar un solo **árbol** como en el BFS puede estar formado por **varios árboles (bosque**) donde las respectivas *raíces* serán los valores **null** del **array** 

Observación: aunque conceptualmente, el BFS podría trabajar también desde múltiples orígenes, se utiliza típicamente para determinar caminos de longitud mínima a partir de un vértice inicial, por tanto, recorre, puntualmente, los vértices de una componente conexa del Grafo o de un Grafo Conexo en general

Se definen 2 tipos de aristas en términos del **bosque abarcador en profundidad** para el grafo **G no dirigido**:

- Aristas de árbol (Tree edges): Son las aristas de  ${\bf G}$  que forman parte del bosque  ${m \pi}$
- Aristas de retroceso (Back edges): Son aquellas aristas (u, v) de G que conectan un vértice u con un ancestro v en un árbol abarcador del bosque  $\pi$



aristas árbol aristas de retroceso

#### **DFS** con colores

- Los vértices se van coloreando a medida que el proceso de búsqueda se va llevando a cabo. Esto permite identificar el estado en que se encuentra cada vértice en un momento dado del recorrido
- Al inicio del recorrido, todos los vértices son *blancos*
- Cuando un vértice se alcanza en el recorrido, su color pasa de **blanco** a **gris**
- Cuando todos los **vértices adyacentes**, de un determinado vértice, se analizan completamente entonces éste vértice se colorea de *negro*

Esta técnica garantiza que, al final, cada vértice queda, exactamente, en un solo *árbol libre abarcador en profundidad* del *bosque* y obviamente, se garantiza que estos *árboles* sean disjuntos

#### **DFS** con tiempos

El **DFS** puede registrar momentos importantes para cada vértice, lo cual se hace **simulando una función de tiempo que se inicializa en 0 antes de comenzar el recorrido** 

Para cada vértice *v*, se registran dos "instantes de tiempo" relevantes:

- d[v]: momento en que dicho vértice se alcanza o se descubre
   (momento en que el vértice se colorea a gris) por el DFS
- f[v]: momento en que los adyacentes a dicho vértice se terminan de analizar (momento en que el vértice se colorea a negro)

Estos valores se usan con frecuencia en varios algoritmos de grafos y son muy útiles a la hora de razonar en relación a cómo se comporta la *búsqueda en profundidad* en los mismos

#### **DFS** con tiempos

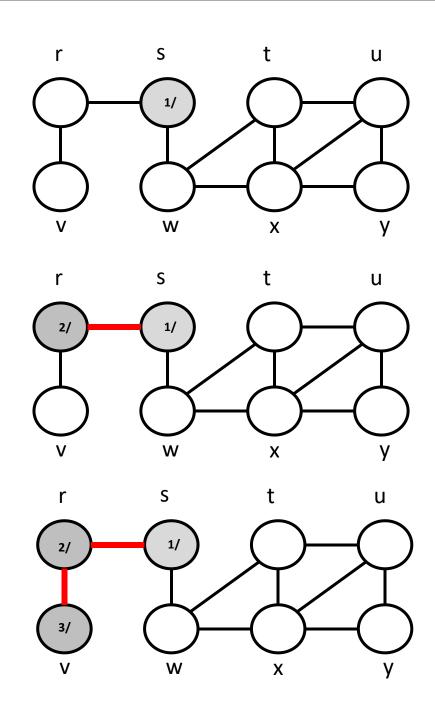
Para todo vértice **u** se cumplirá

El vértice u:

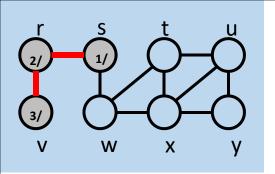
- será blanco antes del instante de tiempo d[u]
- será gris entre el instante de tiempo d[u] y f[u]
- será negro en lo sucesivo, o sea, a partir del instante de tiempo f[u]

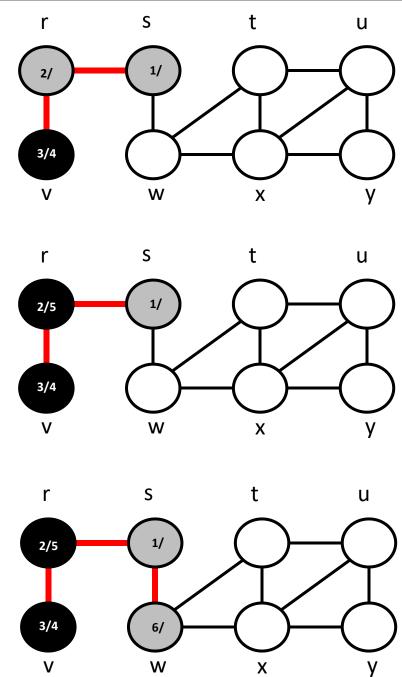
Para este algoritmo, en particular, el grafo de entrada G puede ser dirigido o nodirigido. La variable time es global y sobre ella se simula el transcurso del tiempo

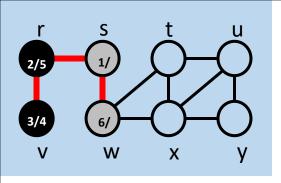
```
DFS(G)
   for each vertex u \in G.V
       u.color = WHITE
3
       u.\pi = NIL
   time = 0
   for each vertex u \in G.V
6
       if u.color == WHITE
            DFS-VISIT(G, u)
DFS-VISIT(G, u)
    time = time + 1
                                  // white vertex u has just been discovered
    u.d = time
    u.color = GRAY
    for each v \in G.Adj[u]
                                  // explore edge (u, v)
 5
        if v.color == WHITE
 6
             \nu.\pi = u
             DFS-VISIT(G, \nu)
    u.color = BLACK
                                  // blacken u; it is finished
    time = time + 1
10
    u.f = time
```

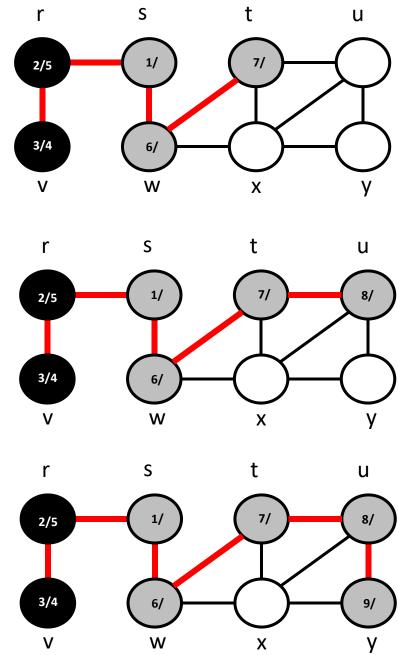


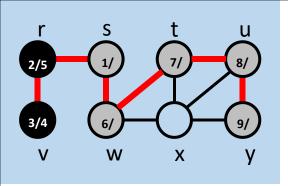
Tiempos: d/f

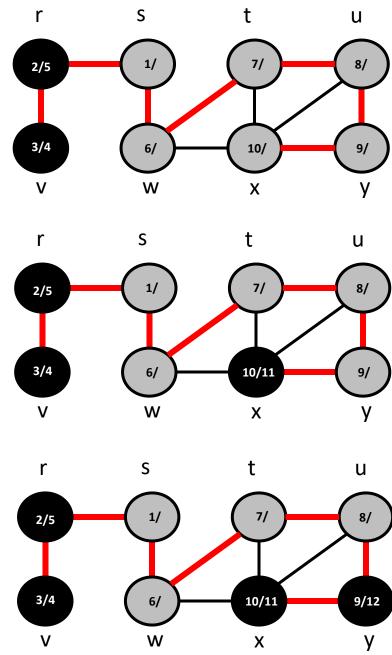


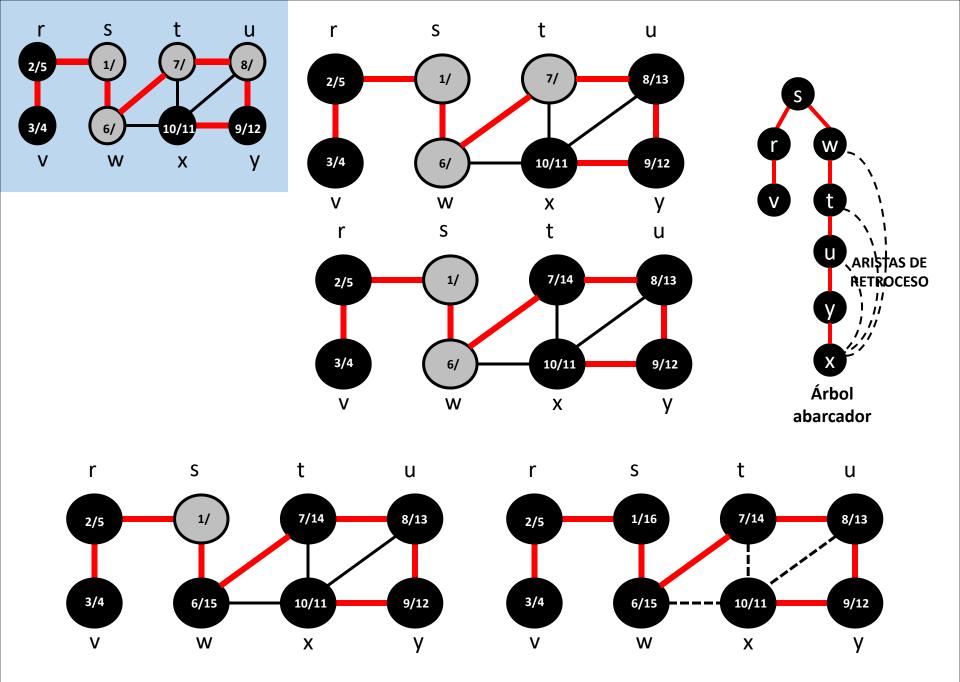












#### DFS – Complejidad temporal

- •Los ciclos que aparecen en las líneas 1-3 y 5-7 son  $\Theta(V)$  excluyendo el tiempo requerido para ejecutar los llamados a **DFS-VISIT**
- •El **DFS-VISIT** es llamado exactamente una vez para cada vértice **v** del grafo debido a que el mismo se invoca solo sobre los vértices **blancos** y ellos, en cuanto son descubiertos, se colorean a **gris**
- •Durante la ejecución de **DFS-VISIT**(v) el ciclo de las líneas **4-7** es ejecutado |Adj[v]| veces, por tanto, el costo total de ejecutar dichas líneas es  $\Theta(E)$  y en correspondencia,



#### La complejidad temporal de *DFS* es:

 $\Theta(V + E) \rightarrow$  G representado en una Lista de Adyacencia.  $\Theta(|V|^2) \rightarrow$  G representado en una Matriz de Adyacencia.