

主要内容

- 图的基本概念
- 图的存储
- 图的遍历
- 最小生成树
- 最短路径
- 关键路径



•图的遍历

给出一个图G和其中任意一个顶点V₀,从V₀出发系统地 访问G中所有的顶点,每个顶点访问一次,这叫做图的遍历。

- 〉深度优先搜索
- ▶广度优先搜索

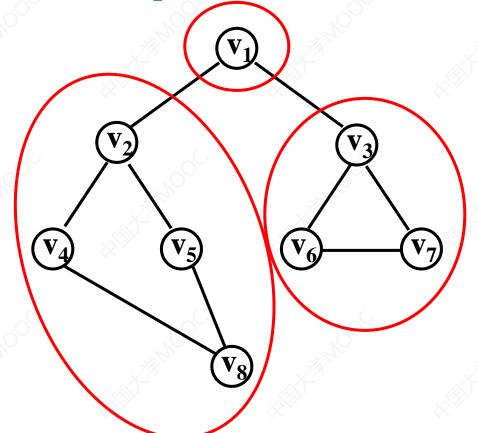
深度优先搜索(depth-first search), 简称DFS

基本思想

- · 访问一个顶点V, 然后访问该顶点邻接到的未被访问过的顶点V',
- 再从V'出发递归地按照深度优先的方式遍历;
- 当遇到一个所有邻接于它的顶点都被访问过了的顶点U时,则回到 已访问顶点序列中最后一个拥有未被访问的相邻顶点的顶点W;
- 再从W出发递归地按照深度优先的方式遍历;
- 最后,当任何已被访问过的顶点都没有未被访问的相邻顶点时,则遍历结束。

图的遍历

深度优先搜索(depth-first search), 简称DFS



图可分为三部分:

基结点

第一个邻接结点导出的子图

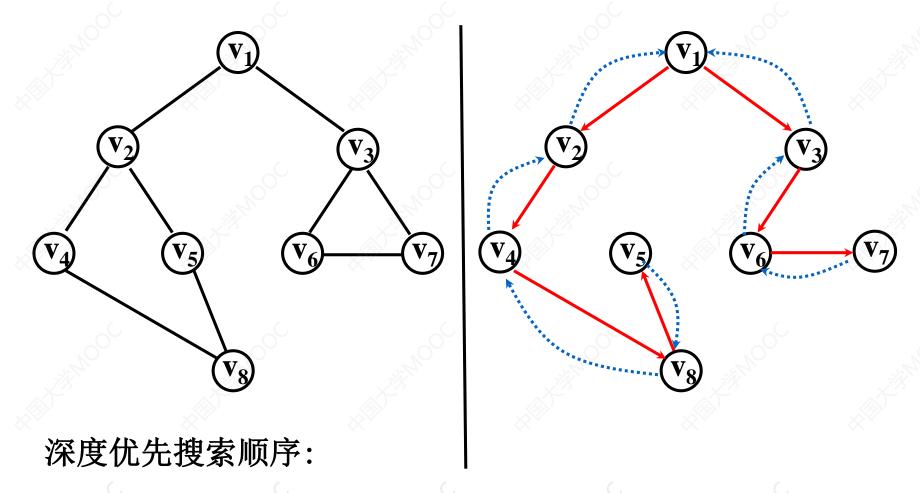
其它邻接顶点 导出的子图

深度优先搜索是类似于树的一种先序遍历

深度优先搜索顺序: v_1 v_2 v_4 v_8 v_5 v_3 v_6 v_7

图的遍历

深度优先搜索(depth-first search), 简称DFS



 $\mathbf{v_1}$ $\mathbf{v_2}$ $\mathbf{v_4}$ $\mathbf{v_8}$ $\mathbf{v_5}$ $\mathbf{v_3}$ $\mathbf{v_6}$ $\mathbf{v_7}$

深度优先搜索(DFS)算法

```
void DFS(Graph& G, int v) {
                          // 深度优先搜索的递归算法
    G.Mark[v] = VISITED; // 将标记位设置为VISITED
    Visit(G,v); // 访问顶点v
    for (Edge e = G.FirstEdge(v); G.IsEdge(e); e = G.NextEdge(e))
       if (G.Mark[G.ToVertex(e)] == UNVISITED)
          DFS(G, G.ToVertex(e));
```

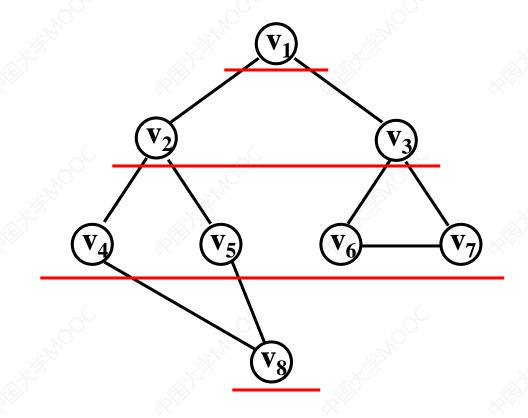
深度优先搜索(depth-first search), 简称DFS

深度优先搜索时间复杂度

- •对于具有n个顶点和e条边的无向图或有向图,深度优先搜索算法对图中每个顶点至多调用一次DFS函数;
- •用邻接矩阵表示图时,共需检查n2个矩阵元素,所需时间为O(n2);
- •用邻接表表示图时,找邻接点需将邻接表中所有边结点检查一遍,需要时间O(e),对应的深度优先搜索算法的时间复杂度为O(n+e)。

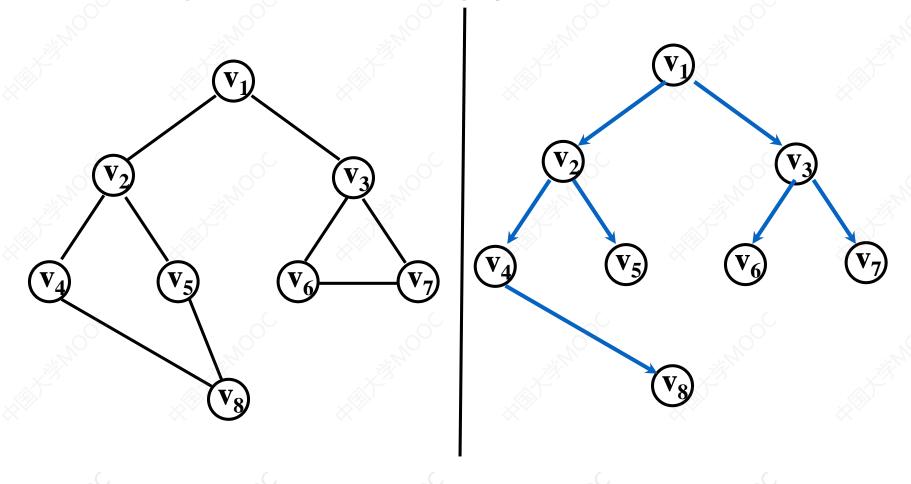
基本思想

- 访问顶点V₀;
- 然后访问 V_0 邻接到的所有未被访问过的顶点 V_{01} , V_{02} ,…, V_{0i} ;
- 再依次访问 V_{01} , V_{02} , …, V_{0i} 邻接到的所有未被访问的顶点;
- 如此进行下去,直到访问遍所有的顶点。



广度优先搜索类似于树的层次遍历

广度优先搜索顺序: v_1 v_2 v_3 v_4 v_5 v_6 v_7 v_8



广度优先搜索顺序: v₁ v₂ v₃ v₄ v₅ v₆ v₇ v₈

图的遍历

广度优先搜索(BFS)算法

```
void BFS(Graph& G, int V){
using std::queue;
queue<int> Q; //初始化广度优先搜索要用到的队列
G.Mark[V]= VISITED; //将标记位设置为VISITED
Visit(G, V); //访问顶点v
Q.push(V); //将顶点v入队列
while(!Q.empty()) { //如果队列仍然有元素
   int V=Q.front(); //队首元素
   Q.pop();
                //出队列
   //将与该点相邻的每一个未被访问顶点都入队列
   for(Edge e=G.FirstEdge(V);G.IsEdge(e);e=G.NextEdge(e)){
     if(G.Mark[G.ToVertex(e)]== UNVISITED) {
       G.Mark[G.ToVertex(e)]=VISITED;
       Visit(G, G.ToVertex(e));
       Q.push(G.ToVertex(e)); //入队列
```

广度优先搜索时间复杂度

- •对于具有n个顶点和e条边的无向图或有向图,广度优先搜索算法对图中每个顶点至多调用一次BFS函数;
- •用邻接矩阵表示图时,共需检查n2个矩阵元素,所需时间为O(n2);
- •用邻接表表示图时,找邻接点需将邻接表中所有边结点检查一遍,需要时间O(e),对应的广度优先搜索算法的时间复杂度为O(n+e)。

