9.3 图的遍历

树代表的是"一对多"的关系,而图则具有更高的自由度,可以表示任意的"多对多"关系。因此,我们可以把树看作图的一种特例。显然,**树的遍历操作也是图的遍历操作的一种特例**。

图和树都需要应用搜索算法来实现遍历操作。图的遍历方式也可分为两种: <u>广度优先遍历</u>和<u>深度优先遍历</u>. 历。

9.3.1 广度优先遍历

广度优先遍历是一种由近及远的遍历方式,从某个节点出发,始终优先访问距离最近的顶点,并一层层向外扩张。如图 9-9 所示,从左上角顶点出发,首先遍历该顶点的所有邻接顶点,然后遍历下一个顶点的所有邻接顶点,以此类推,直至所有顶点访问完毕。

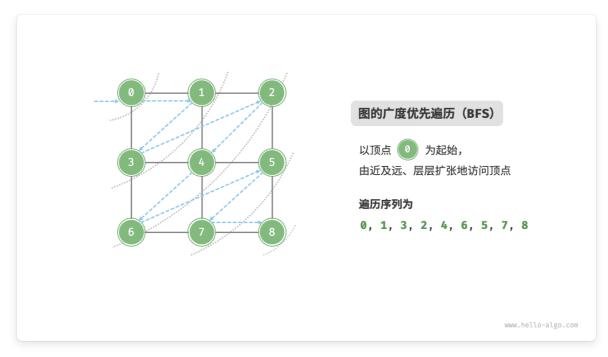


图 9-9 图的广度优先遍历

1. 算法实现

BFS 通常借助队列来实现,代码如下所示。队列具有"先入先出"的性质,这与 BFS 的"由近及远"的思想异曲同工。

- 1. 将遍历起始顶点 startVet 加入队列,并开启循环。
- 2. 在循环的每轮迭代中,弹出队首顶点并记录访问,然后将该顶点的所有邻接顶点加入到队列尾部。
- 3. 循环步骤 2. ,直到所有顶点被访问完毕后结束。

为了防止重复遍历顶点,我们需要借助一个哈希集合 visited 来记录哪些节点已被访问。

哈希集合可以看作一个只存储 key 而不存储 value 的哈希表,它可以在 O(1) 时间复杂度下进行 key 的增删查改操作。根据 key 的唯一性,哈希集合通常用于数据去重等场景。

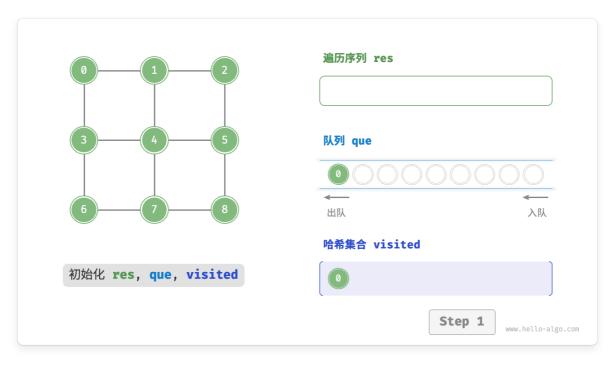
Python

```
graph_bfs.py
def graph_bfs(graph: GraphAdjList, start_vet: Vertex) -> list[Vertex]:
   """广度优先遍历"
   # 使用邻接表来表示图,以便获取指定顶点的所有邻接顶点
   # 顶点遍历序列
   res = []
   # 哈希集合,用于记录已被访问过的顶点
   visited = set[Vertex]([start vet])
   # 队列用于实现 BFS
   que = deque[Vertex]([start vet])
   # 以顶点 vet 为起点,循环直至访问完所有顶点
   while len(que) > 0:
      vet = que.popleft() # 队首顶点出队
      res.append(vet) # 记录访问顶点
      # 遍历该顶点的所有邻接顶点
      for adj_vet in graph.adj_list[vet]:
          if adj vet in visited:
             continue # 跳过已被访问的顶点
          que.append(adj_vet) # 只入队未访问的顶点
          visited.add(adj_vet) # 标记该顶点已被访问
   # 返回顶点遍历序列
   return res
```

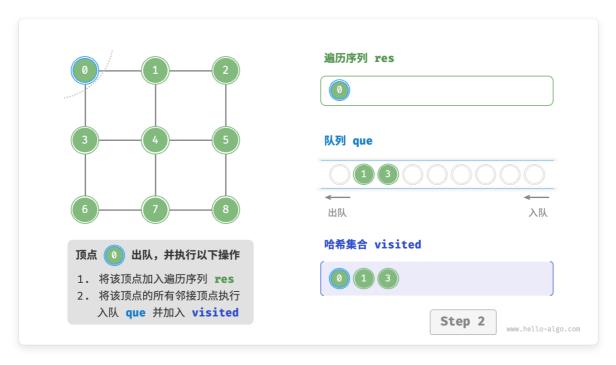
C++

graph_bfs.cpp

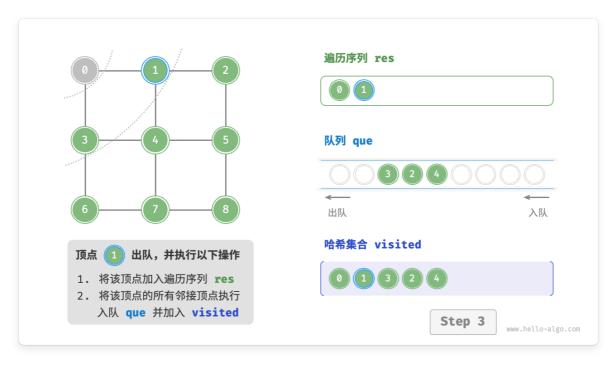
```
/* 广度优先遍历 */
// 使用邻接表来表示图,以便获取指定顶点的所有邻接顶点
vector<Vertex *> graphBFS(GraphAdjList &graph, Vertex *startVet) {
   // 顶点遍历序列
   vector<Vertex *> res;
   // 哈希集合,用于记录已被访问过的顶点
   unordered_set<Vertex *> visited = {startVet};
   // 队列用于实现 BFS
   queue<Vertex *> que;
   que.push(startVet);
   // 以顶点 vet 为起点,循环直至访问完所有顶点
   while (!que.empty()) {
      Vertex *vet = que.front();
      que.pop(); // 队首顶点出队
      res.push_back(vet); // 记录访问顶点
      // 遍历该顶点的所有邻接顶点
      for (auto adjVet : graph.adjList[vet]) {
          if (visited.count(adjVet))
                              // 跳过已被访问的顶点
             continue;
          que.push(adjVet);
                               // 只入队未访问的顶点
          visited.emplace(adjVet); // 标记该顶点已被访问
   // 返回顶点遍历序列
```



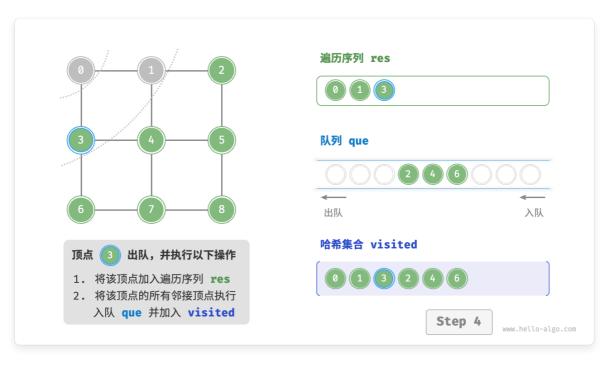
<2>



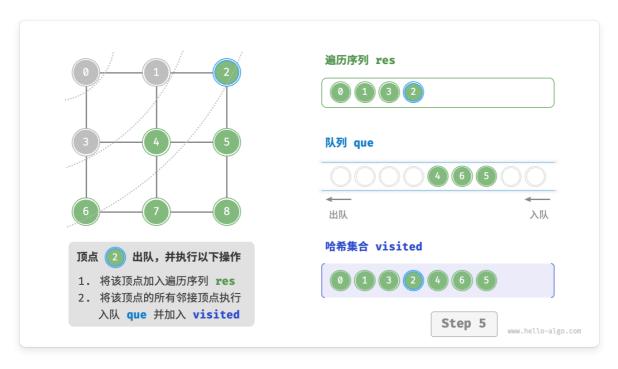
<3>



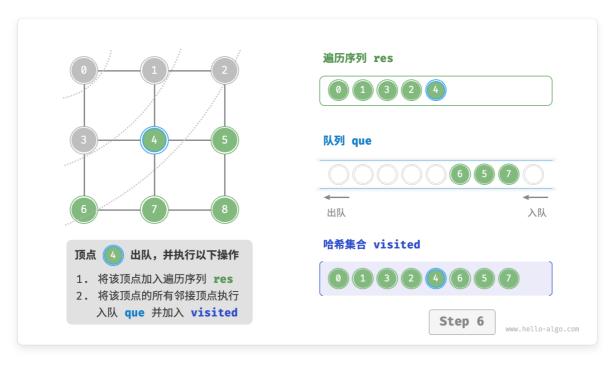
<4>



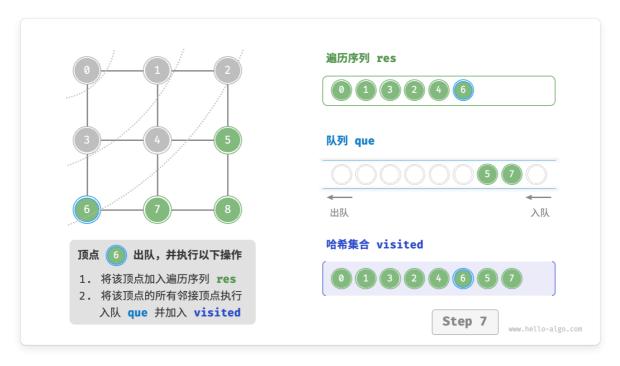
<5>



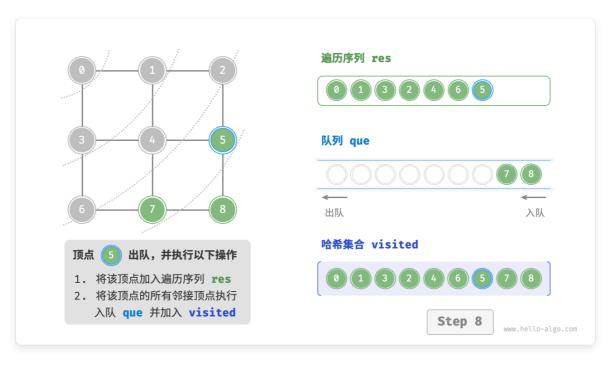
<6>



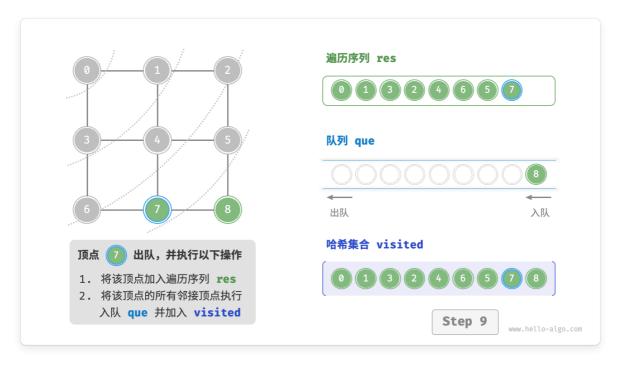
<7>



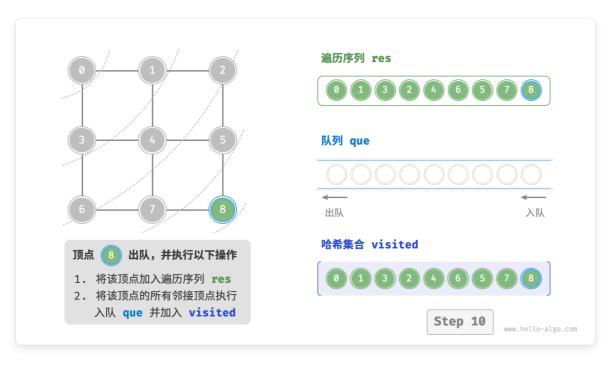
<8>



<9>



<10>



<11>

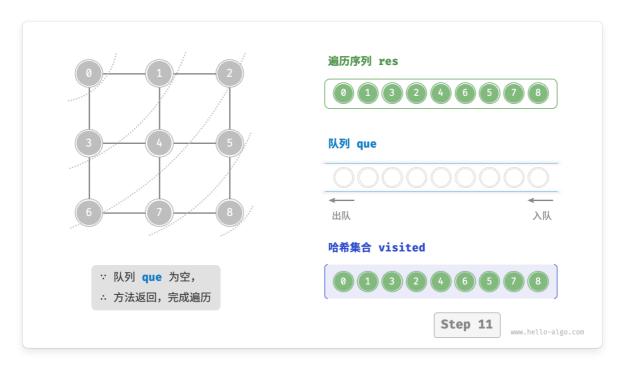


图 9-10 图的广度优先遍历步骤

广度优先遍历的序列是否唯一?

不唯一。广度优先遍历只要求按"由近及远"的顺序遍历,**而多个相同距离的顶点的遍历顺序允许被任意打乱**。以图 9–10 为例,顶点 1、3 的访问顺序可以交换,顶点 2、4、6 的访问顺序也可以任意交换。

2. 复杂度分析

时间复杂度: 所有顶点都会入队并出队一次,使用 O(|V|) 时间;在遍历邻接顶点的过程中,由于是无向图,因此所有边都会被访问 2 次,使用 O(2|E|) 时间;总体使用 O(|V|+|E|) 时间。

空间复杂度: 列表 res ,哈希集合 visited ,队列 que 中的顶点数量最多为 |V| ,使用 O(|V|) 空间。

9.3.2 深度优先遍历

深度优先遍历是一种优先走到底、无路可走再回头的遍历方式。如图 9-11 所示,从左上角顶点出发,访问当前顶点的某个邻接顶点,直到走到尽头时返回,再继续走到尽头并返回,以此类推,直至所有顶点遍历完成。

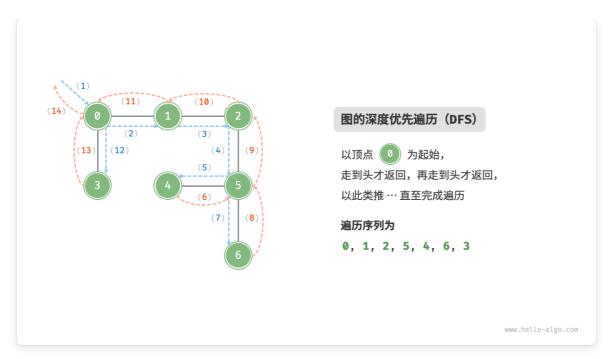


图 9-11 图的深度优先遍历

1. 算法实现

这种"走到尽头再返回"的算法范式通常基于递归来实现。与广度优先遍历类似,在深度优先遍历中,我们也需要借助一个哈希集合 visited 来记录已被访问的顶点,以避免重复访问顶点。

Python

```
graph_dfs.py
def dfs(graph: GraphAdjList, visited: set[Vertex], res: list[Vertex], vet: Vertex):
   """深度优先遍历辅助函数""
   res.append(vet) # 记录访问顶点
   visited.add(vet) # 标记该顶点已被访问
   # 遍历该顶点的所有邻接顶点
   for adjVet in graph.adj_list[vet]:
       if adjVet in visited:
          continue # 跳过已被访问的顶点
       # 递归访问邻接顶点
      dfs(graph, visited, res, adjVet)
def graph_dfs(graph: GraphAdjList, start_vet: Vertex) -> list[Vertex]:
    ""深度优先遍历"
   # 使用邻接表来表示图,以便获取指定顶点的所有邻接顶点
   # 顶点遍历序列
   res = []
   # 哈希集合,用于记录已被访问过的顶点
   visited = set[Vertex]()
   dfs(graph, visited, res, start_vet)
   return res
```

graph_dfs.cpp

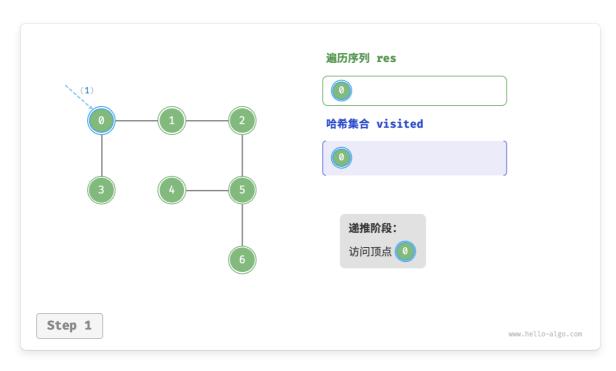


深度优先遍历的算法流程如图 9-12 所示。

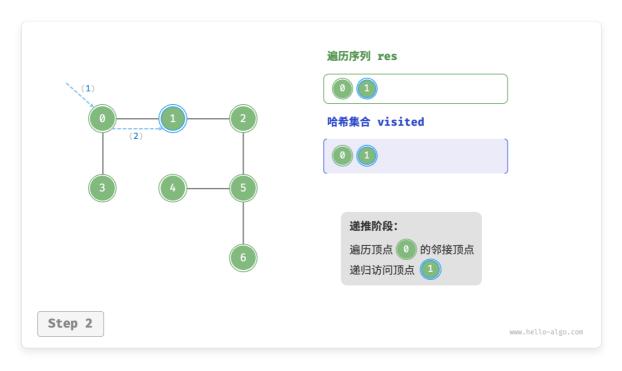
- 直虚线代表向下递推,表示开启了一个新的递归方法来访问新顶点。
- 曲虚线代表向上回溯,表示此递归方法已经返回,回溯到了开启此方法的位置。

为了加深理解,建议将图 9-12 与代码结合起来,在脑中模拟(或者用笔画下来)整个 DFS 过程,包括每个递归方法何时开启、何时返回。

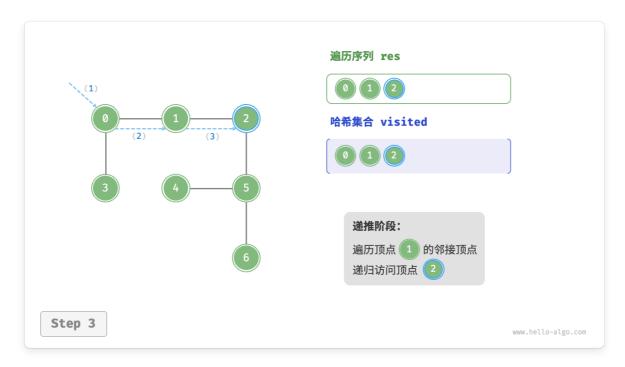
<1>



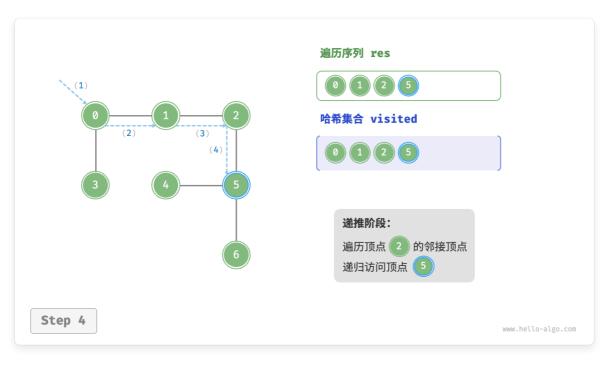
<2>



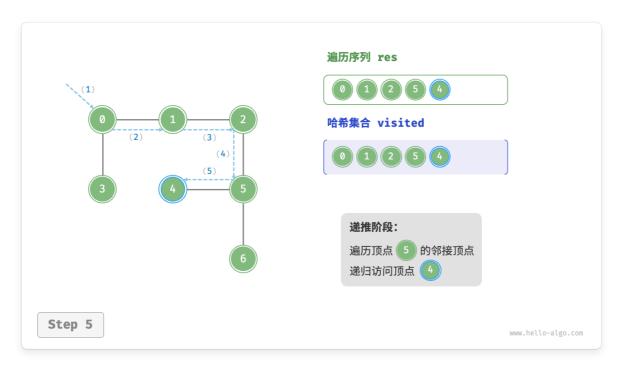
<3>



<4>



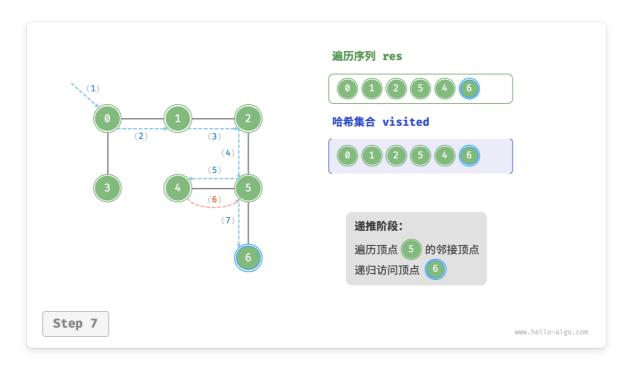
<5>



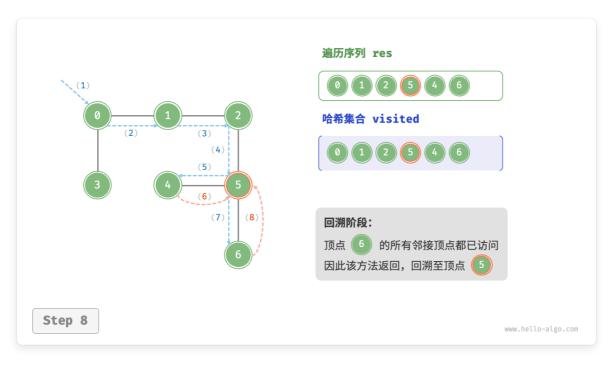
<6>



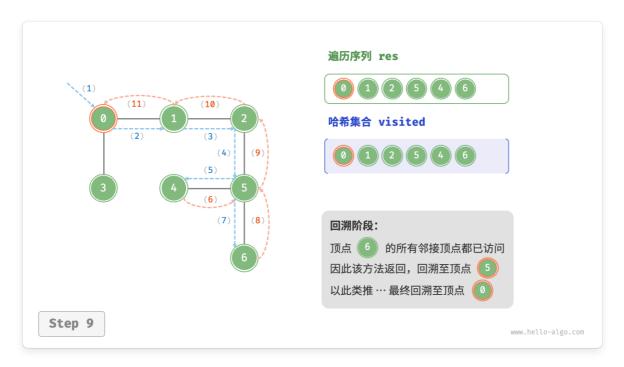
<7>



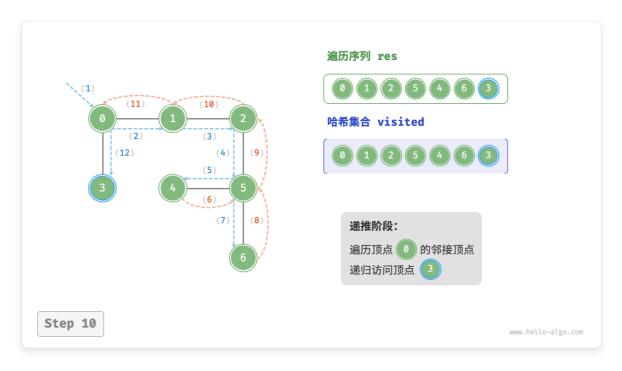
<8>



<9>



<10>



<11>



图 9-12 图的深度优先遍历步骤

深度优先遍历的序列是否唯一?

与广度优先遍历类似,深度优先遍历序列的顺序也不是唯一的。给定某顶点,先往哪个方向探索都可以,即邻接顶点 的顺序可以任意打乱,都是深度优先遍历。

以树的遍历为例,"根 \to 左 \to 右""左 \to 根 \to 右""左 \to 相 \to 相"分别对应前序、中序、后序遍历,它们展示了三种遍历优先级,然而这三者都属于深度优先遍历。

2. 复杂度分析

时间复杂度: 所有顶点都会被访问 1 次,使用 O(|V|) 时间;所有边都会被访问 2 次,使用 O(2|E|) 时间;总体使用 O(|V|+|E|) 时间。

空间复杂度: 列表 res ,哈希集合 visited 顶点数量最多为 |V| ,递归深度最大为 |V| ,因此使用 O(|V|) 空间。

上一页 下一页 **←** 9.2 图基础操作 9.4 小结 →

欢迎在评论区留下你的见解、问题或建议