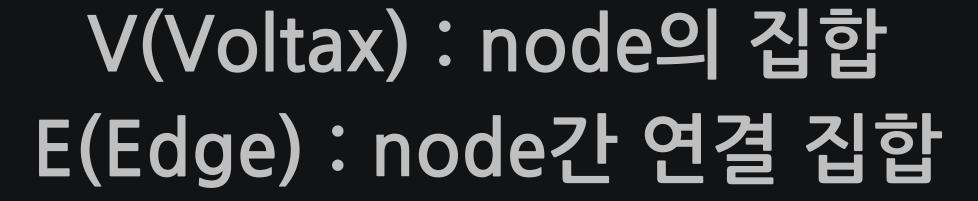
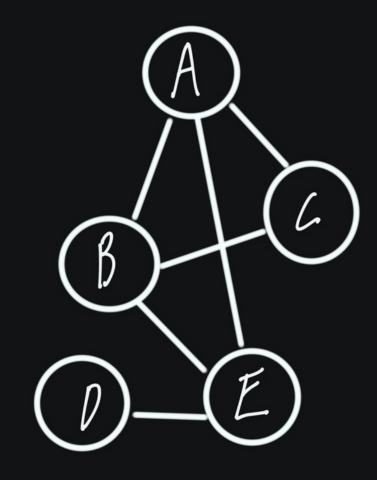
DFS/BFS

$$G = (V, E)$$

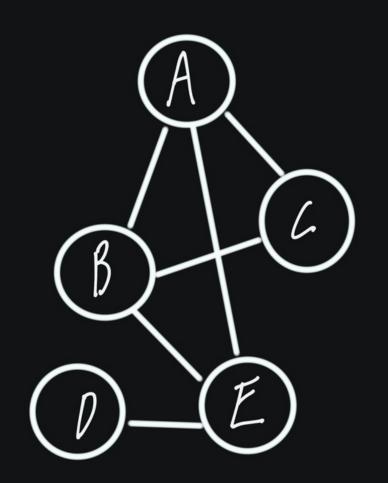




$$V = \{A,B,C,D,E\}$$

$$E = \{(A,B),(A,C),(A,E),(B,A),(B,C),(B,E),$$

$$(C,A),(C,B),(D,E),(E,A),(E,B),(E,D)\}$$



인접 행렬

 $V = \{A,B,C,D,E\}$ $E = \{(A,B),(A,C),(A,E),(B,A),(B,C),(B,E),$ $(C,A),(C,B),(D,E),(E,A),(E,B),(E,D)\}$

인접 리스트



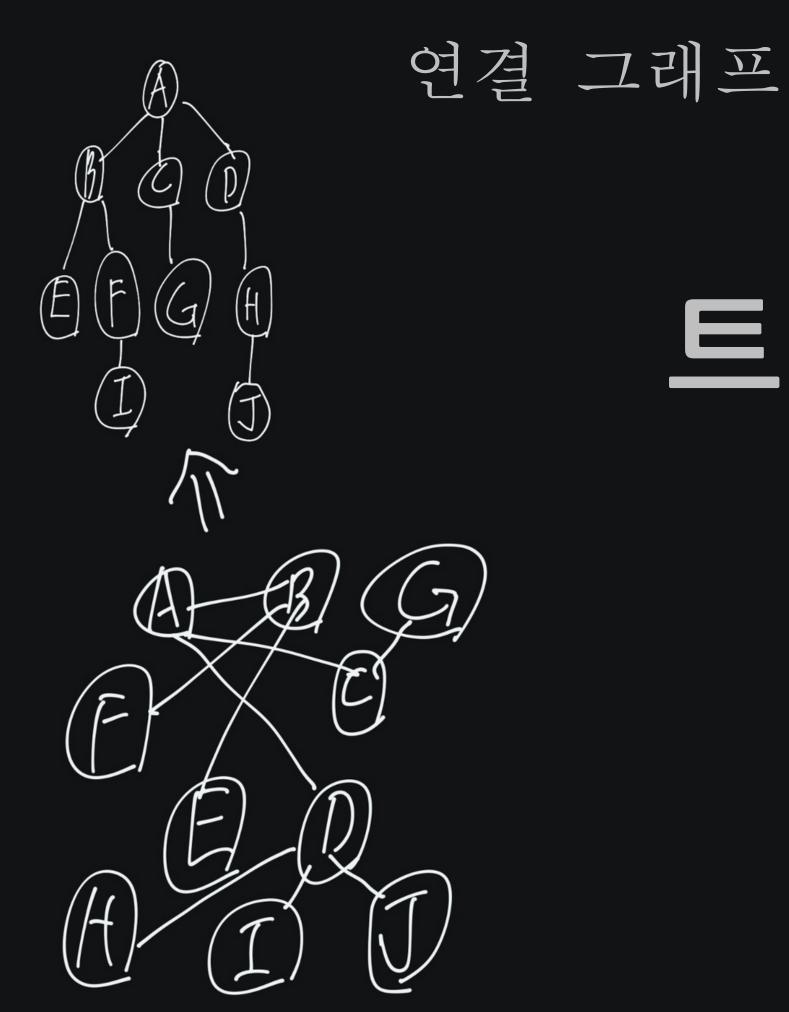




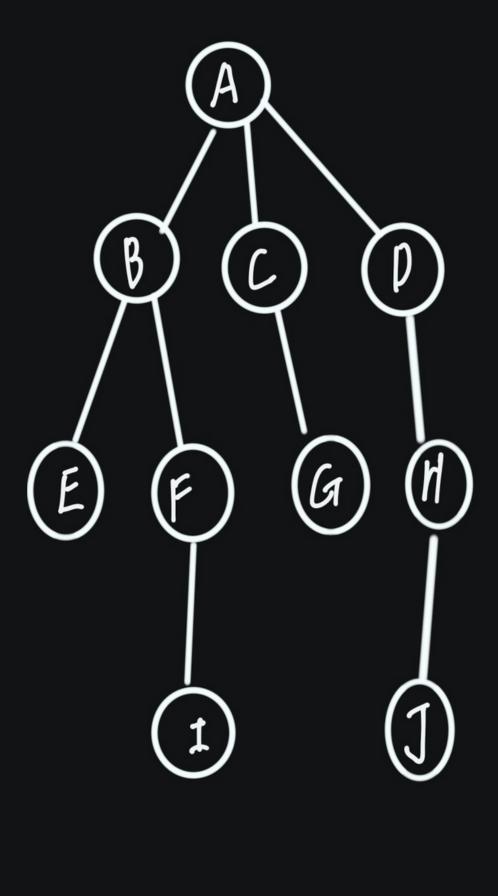




이중리스트? 맵?







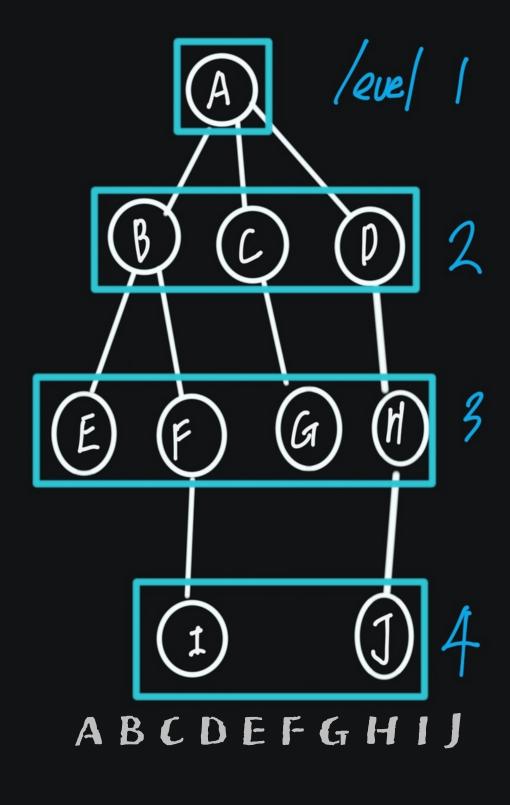
DFS(Depth First Search - 깊이 우선 탐색)

최대한 깊이 내려간 뒤, 더이상 갈 곳이 없을 경우 옆으로 이동

ABCFICGDHJ

BFS(Breath First Search - 너비 우선 탐색)

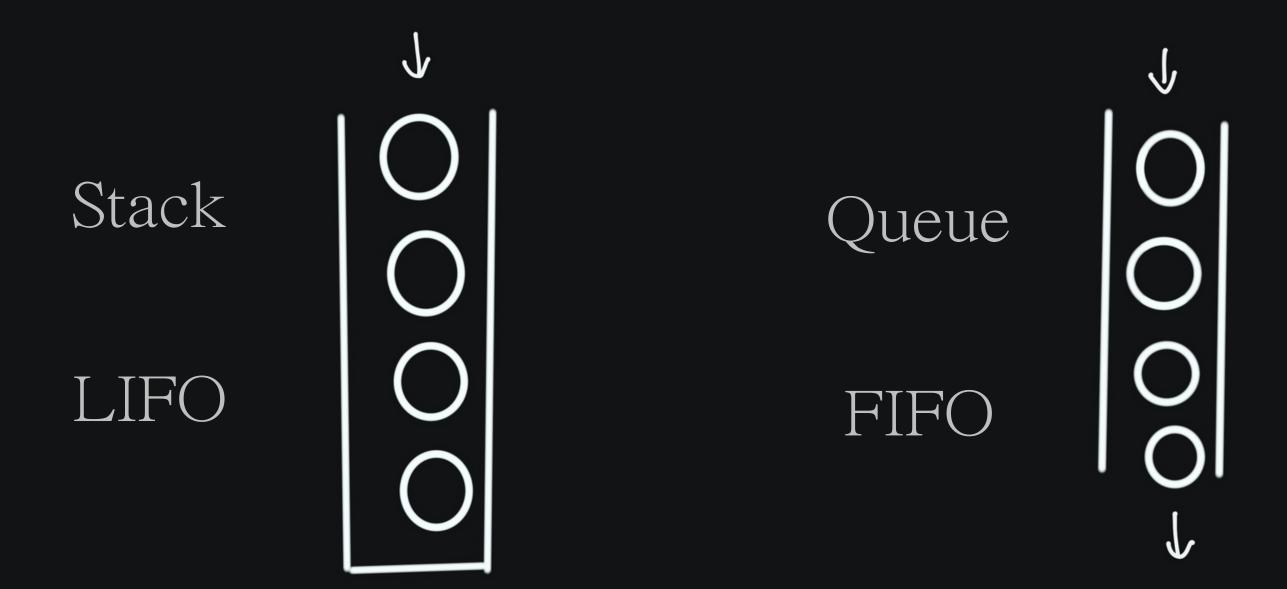
최대한 넓게 이동한 다음, 더 이상 갈 수 없을 때 아래로 이동



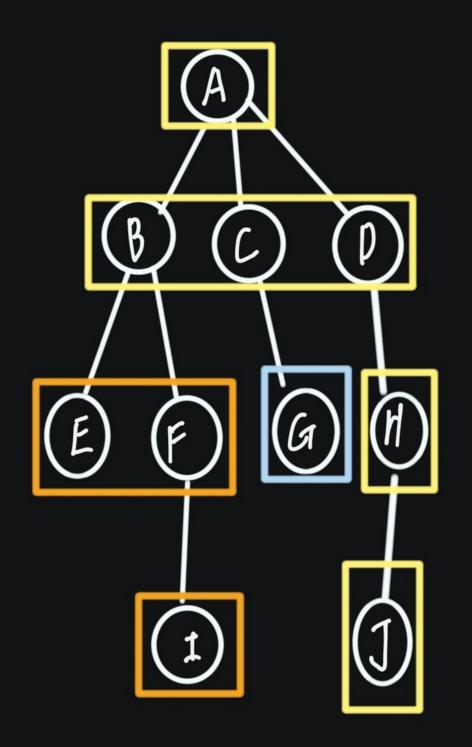
각노드에 대해서,

1) ADJACENT

2) VISITED



DFS -> 스택





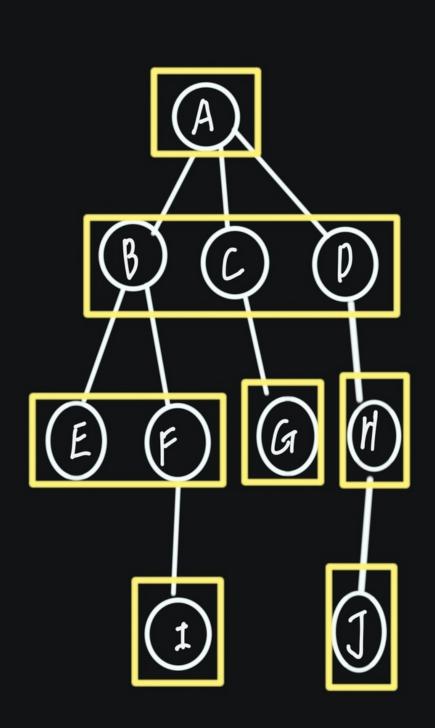
A D H J

CG

BFI

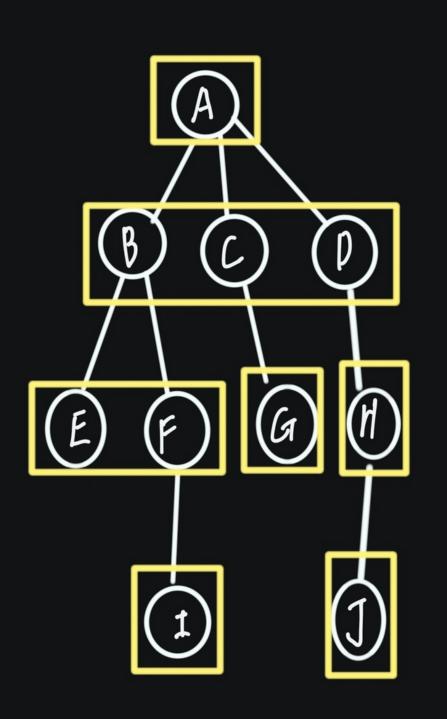
E

DFS -> 스택 -> 재귀(함수의 스택)





BFS -> 큐





EF

활원

- 1. 네트워크 유형(연결) -> BFS/DFS 둘다 가능
- 2. 경로탐색 유형 (최단거리, 시간) -> BFS 유리 visited를 level로 저장
- 3. 경로의 특징을 저장해야 하는 문제 -> DFS
- 4. 조합문제??

쉬운 문제는 DFS / 어려운 문제는 BFS? (시간초과 방지)