# Санкт-Петербургский политехнический университет Петра Великого Институт машиностроения, материалов и транспорта

Курсовая	работа

Дисциплина: Объектно-ориентированное программирование

Тема: Алгоритмы поиска в ширину (BFS) и в глубину (DFS)

Выполнил студент группы 3331506/90401: Ильясов А.Е. Преподаватель: Ананьевский М.С. «\_\_\_»\_\_\_\_\_2022 г.

Санкт-Петербург

#### 1. Введение

Существует ряд задач, где нужно обойти некоторый граф в глубину или в ширину, так, чтобы посетить каждую вершину один раз. При этом посетить вершины дерева означает выполнить какую-то операцию. Обход графа — это поэтапное исследование всех вершин графа.

Для решения таких задач используются два основных алгоритма:

- Поиск в ширину (breadth-first search или BFS)
- Поиск в глубину (depth-first search или DFS)

### 2. Описание алгоритма поиска в ширину

Поиск в ширину подразумевает поуровневое исследование графа:

- 1. Вначале посещается корень произвольно выбранный узел.
- 2. Затем все потомки данного узла.
- 3. После этого посещаются потомки потомков и т.д. пока не будут исследованы все вершины.

Вершины просматриваются в порядке роста их расстояния от корня.

Алгоритм поиска в ширину работает как на ориентированных, так и на неориентированных графах.

Для реализации алгоритма удобно использовать очередь.

Рассмотрим работу алгоритма на примере графа на рисунке 1.

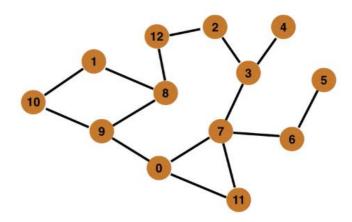


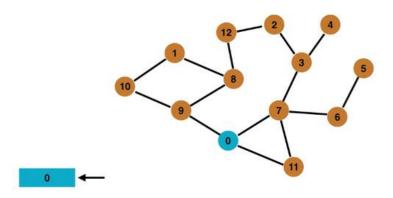
Рисунок 1. Граф для обхода

Каждая вершина может находиться в одном из 3 состояний:

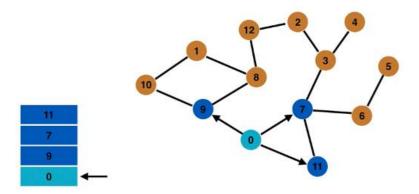
- 0 коричневый необнаруженная вершина;
- 1 синий обнаруженная, но не посещенная вершина;
- 2 серый обработанная вершина.

Голубой – рассматриваемая вершина.

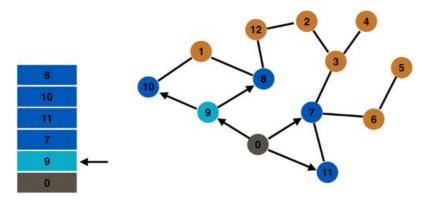
Шаг 1. Добавляем в очередь нулевую вершину.



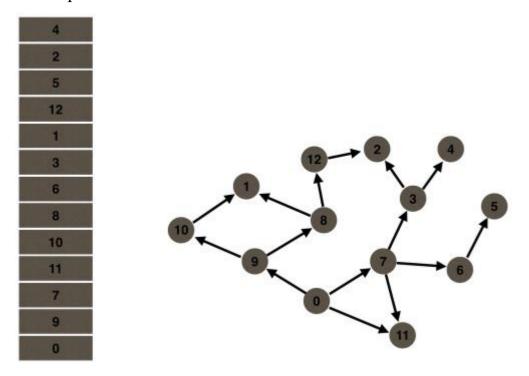
Шаг 2. Добавляем в очередь все вершины, смежные с нулевой вершиной.



Шаг 3. Добавляем в очередь все вершины, смежные с вершиной, находящейся следующей в очереди.



Шаг 4 и далее. Повторить шаг 3 до тех пор, пока в очереди есть непосещенные вершины.



В результате работы алгоритма получаем просмотр каждой вершины графа один раз.

Применения алгоритма поиска в ширину

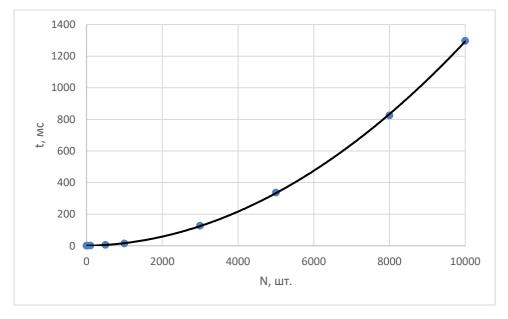
- Поиск кратчайшего пути в невзвешенном графе (ориентированном или неориентированном).
- Поиск компонент связности.
- Нахождения решения какой-либо задачи (игры) с наименьшим числом ходов.
- Найти все рёбра, лежащие на каком-либо кратчайшем пути между заданной парой вершин.
- Найти все вершины, лежащие на каком-либо кратчайшем пути между заданной парой вершин.

#### Псевдокод алгоритма поиска в ширину:

## 3. Исследование алгоритма поиска в ширину

Время выполнения BFS составляет O(V+E), а посколькумы используем очередь, вмещающую все вершины, его пространственная сложность составляет O(V). V — общее количество вершин. E — общее количество граней (ребер).

На графике изображена зависимость времени работы алгоритма поиска в ширину (BFS) в зависимости от количества случайных входных данных.



### 4. Описание алгоритма поиска в глубину

Стратегия поиска в глубину, как и следует из названия, состоит в том, чтобы идти «вглубь» графа, насколько это возможно.

- 1. Двигаемся из начальной вершины.
- 2. Движемся в произвольную смежную вершину.
- 3. Из этой вершины обходим все возможные пути до смежных вершин.
- 4. Если таких путей нет или мы не достигли конечной вершины, то возвращаемся назад к вершине с несколькими исходящими ребрами и идем по другому пути.
- 5. Алгоритм повторяется пока есть, куда идти.

Алгоритм поиска в глубину работает как на ориентированных, так и на неориентированных графах.

Для реализации алгоритма удобно использовать стек или рекурсию.

Рассмотрим работу алгоритма на примере графа на рисунке 2.

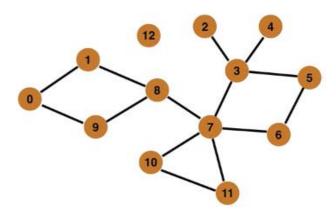


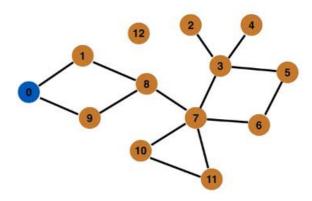
Рисунок 2. Граф для обхода

Каждая вершина может находиться в одном из 3 состояний:

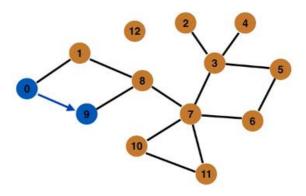
- 0 коричневый необнаруженная вершина;
- 1 синий обнаруженная, но не посещенная вершина;
- 2 серый обработанная вершина.

Голубой – рассматриваемая вершина.

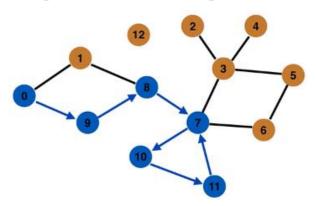
Шаг 1. Начинаем поиск с произвольной (нулевой) вершины.



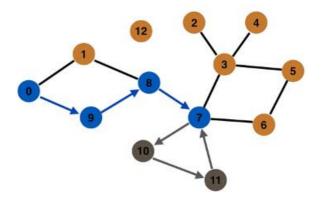
Шаг 2. Переходим к смежной ближайшей вершине.



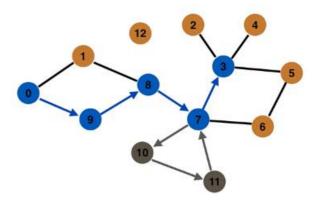
Шаг 3 – Шаг 6. Повторяем шаг 2 до тех пор, пока есть куда двигаться



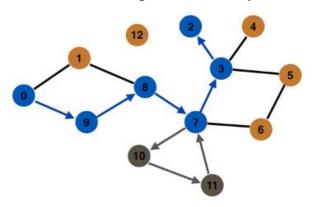
Шаг 7. Возвращаемся в ближайшую вершину с разветвлениями.



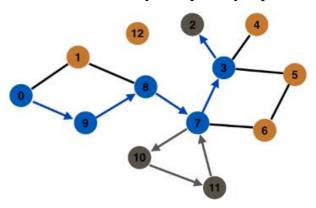
Шаг 8. Переходим к смежной ближайшей вершине (по другому пути).



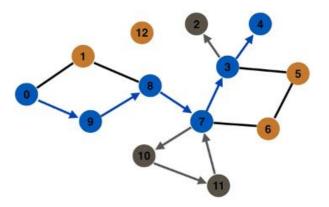
Шаг 9. Повторяем шаг 8 до тех пор, пока есть куда двигаться



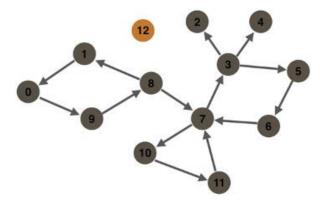
Шаг 10. Возвращаемся в ближайшую вершину с разветвлениями.



Шаг 11. Переходим к смежной ближайшей вершине (по другому пути).



Шаг 11. Повторяем алгоритм до тех пор, пока есть непосещенные вершины.



В результате работы алгоритма получаем просмотр каждой вершины графа один раз.

Применения алгоритма поиска в глубину:

- Поиск любого пути в графе.
- Поиск лексикографически первого пути в графе.
- Проверка, является ли одна вершина дерева предком другой.
- Поиск наименьшего общего предка.
- Топологическая сортировка.
- Поиск компонент связности.

#### Псевдокод алгоритма поиска в глубину:

```
function doDfs(G[n]: Graph): // функция принимает граф G с количеством
вершин n и выполняет обход в глубину во всем графе
  visited = array[n, false] // создаём массив посещённых вершины длины n,
заполненный false изначально

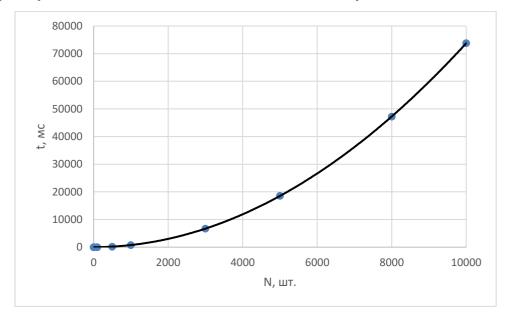
function dfs(u: int):
  visited[u] = true
  for v: (u, v) in G
    if not visited[v]
        dfs(v)

for i = 1 to n
  if not visited[i]
    dfs(i)
```

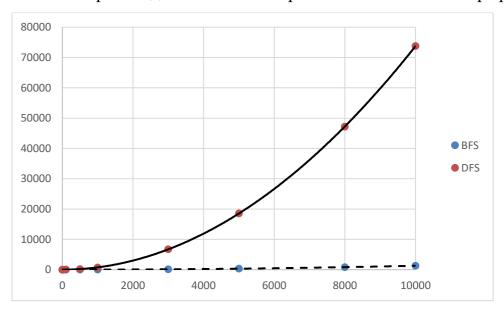
### 5. Исследование алгоритма поиска в глубину

Оценим время работы обхода в глубину. Процедура dfs вызывается от каждой вершины не более одного раза, а внутри процедуры рассматриваются все ребра. Всего таких ребер для всех вершин в графе O(E), следовательно, время работы алгоритма оценивается как O(V+E).

На графике изображена зависимость времени работы алгоритма поиска в глубину (DFS) в зависимости от количества случайных входных данных.



Видим, что поиск в ширину существенно быстрее поиска в глубину. Наложим производительность алгоритмов BFS и DFS в 1 график:



В теории время работы алгоритмов должно быть одинаковым. Но на практике получаем, что время работы алгоритма BFS существенно быстрее для того же количества данных в отличие алгоритма DFS.

### 6. Заключение

В ходе выполнения работы были разобраны 2 алгоритма обхода графа: поиск в ширину (BFS) и поиск в глубину (DFS). Для обоих алгоритмов был написан код реализации. Также было произведено сравнение скорости выполнения этих алгоритмов (реализованных в данной работе) для графов различных размеров. По итогам сравнения алгоритм поиска в ширину (BFS) оказался быстрее.

# Список литературы

- 1. Хайнеман, Д. Алгоритмы. Справочник. С примерами на С, С++, Java иРуthon /Д. Хайнеман, Г. Поллис, С. Селков. Вильямс, 2017.
- 2. Седжвик Роберт. Фундаментальные алгоритмы на С++. Анализ/Структуры данных/Сортировка/Поиск: Пер. с англ./Роберт Седжвик.- Издательство «ДиаСофт», 2001.
- 3. <a href="https://prog-cpp.ru/data-graph/">https://prog-cpp.ru/data-graph/</a>

### Приложение 1. graph.h

```
]#ifndef BIF_AND_DIF_H
#define BIF_AND_DIF_H
#include <string>
class Graph { //граф, представленный матрицей смежности
private:
    bool** adjMatrix;
    int numVertices;
public
    Graph();
    Graph(int numVertices);
    Graph(int numVertices, std::string type);
    ~Graph();
public:
    void addEdge(int i, int j);
    void removeEdge(int i, int j);
    bool isEdge(int i, int j);
    void toString();
public:
    void bfs_search();
    void dfs_search();
#endif
```

#### Приложение 2. graph.cpp

```
#include <iostream>
#include "graph.h"
using namespace std;
#include <queue> // очередь
#include <stack> // стек
Graph::Graph(int numVertices) {
    this->numVertices = numVertices;
    adjMatrix = new bool* [numVertices];
    for (int i = 0; i < numVertices; i++) {</pre>
        adjMatrix[i] = new bool[numVertices];
        for (int j = 0; j < numVertices; j++)</pre>
             adjMatrix[i][j] = false;
Graph::Graph(int numVertices, string type) {
    //srand(time(NULL));
    this->numVertices = numVertices;
    adjMatrix = new bool* [numVertices];
    for (int i = 0; i < numVertices; i++) {</pre>
        adjMatrix[i] = new bool[numVertices];
        for (int j = 0; j < numVertices; j++) {</pre>
             adjMatrix[i][j] = rand() % 2;
void Graph::addEdge(int i, int j) {
    adjMatrix[i][j] = true;
    adjMatrix[j][i] = true;
void Graph::removeEdge(int i, int j) {
    adjMatrix[i][j] = false;
    adjMatrix[j][i] = false;
bool Graph::isEdge(int i, int j) {
    return adjMatrix[i][j];
void Graph::toString() {
    for (int i = 0; i < numVertices; i++) {</pre>
        for (int j = 0; j < numVertices; j++)</pre>
            cout << adjMatrix[i][j] << " ";
        cout << "\n";
```

```
/oid Graph::bfs_search() {
    cout << endl;</pre>
    int* nodes = new int[numVertices]; // вершины графа (0 - все вершины не рассмотрены) for (int i = 0; i < numVertices; i++) {
        nodes[i] = 0;
    queue<int> Queue;
    Queue.push(0); // помещаем в очередь первую вершину
    while (!Queue.empty()) // пока очередь не пуста
        int node = Queue.front(); // извлекаем вершину
        Queue.pop();
        nodes[node] = 2; // отмечаем ее как посещенную
        for (int j = 0; j < numVertices; j++) { // проверяем для нее все смежные вершины
            if (adjMatrix[node][j] == true && nodes[j] == 0) { // если вершина смежная и не обнаружена
                Queue.push(j); // добавляем ее в очередь
                nodes[j] = 1; // отмечаем вершину как обнаруженную
    delete[] nodes;
    nodes = nullptr;
void Graph::dfs_search() {
    cout << endl;</pre>
    int* nodes = new int[numVertices]; // вершины графа (0 - все вершины не рассмотрены)
    for (int i = 0; i < numVertices; i++) {</pre>
        nodes[i] = 0;
    stack<int> Stack;
    Stack.push(0); // помещаем в очередь первую вершину
    while (!Stack.empty()) {
        int node = Stack.top(); // извлекаем вершину
        Stack.pop();
        if (nodes[node] == 2) continue;
        nodes[node] = 2; // отмечаем ее как посещенную
        for (int j = numVertices - 1; j >= 0; j--) { // проверяем для нее все смежные вершины
            if (adjMatrix[node][j] == true && nodes[j] != 2) { // если вершина смежная и не обнаружена
                Stack.push(j); // добавляем ее в стек
                nodes[j] = 1; // отмечаем вершину как обнаруженную
    delete[] nodes;
    nodes = nullptr;
Graph::~Graph() {
    for (int i = 0; i < numVertices; i++)</pre>
        delete[] adjMatrix[i];
    delete[] adjMatrix;
    adjMatrix = nullptr;
```

#### Приложение 3. main.cpp

```
#include<iostream>
#include "graph.h"
#include <queue> // очередь
#include <stack> // стек
#include <ctime>
void bfs search time(int numVertices) {
    Graph a(numVertices, "rand");
    int start = clock();
    a.bfs search();
    int end = clock();
    std::cout << "elements: " << numVertices << ", milliseconds: ";</pre>
    std::cout << (end - start) * 1000 / CLOCKS_PER_SEC << std::endl;</pre>
void dfs_search_time(int numVertices) {
    Graph a(numVertices, "rand");
    int start = clock();
    a.dfs_search();
    int end = clock();
    std::cout << "elements: " << numVertices << ", milliseconds: ";</pre>
    std::cout << (end - start) * 1000 / CLOCKS_PER_SEC << std::endl;</pre>
int main() {
    std::cout << "BFS tests...\n ";</pre>
    bfs_search_time(1);
    bfs_search_time(10);
    bfs_search_time(100);
    bfs_search_time(500);
    bfs_search_time(1000);
    bfs_search_time(3000);
    bfs_search_time(5000);
    bfs_search_time(8000);
    bfs_search_time(10000);
    //Tect DFS
    std::cout << "\nDFS tests...\n ";</pre>
    dfs search time(1);
    dfs search time(10);
    dfs_search_time(100);
    dfs_search_time(500);
    dfs_search_time(1000);
    dfs search time(3000);
    dfs search time(5000);
   dfs_search_time(8000);
    dfs_search_time(10000);
    return 0;
```