图【深度优先+三色法】【拓扑排 序】

题目描述:

802. 找到最终的安全状态

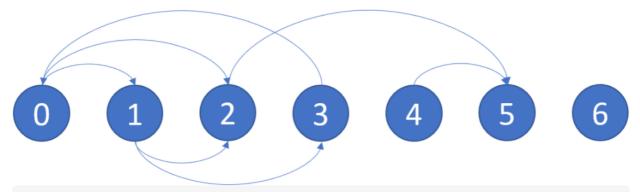
在有向图中,以某个节点为起始节点,从该点出发,每一步沿着图中的一条有向边行走。如果到达的节点是终点(即它没有连出的有向边),则停止。

对于一个起始节点,如果从该节点出发,**无论每一步选择沿哪条有向边行 走**,最后必然在有限步内到达终点,则将该起始节点称作是 **安全** 的。

返回一个由图中所有安全的起始节点组成的数组作为答案。答案数组中的元素应当按 升序 排列。

该有向图有 n 个节点,按 0 到 n - 1 编号,其中 n 是 graph 的节点数。图以下述形式给出: graph[i] 是编号 j 节点的一个列表,满足(i,j) 是图的一条有向边。

示例 1:



```
输入: graph = [[1,2],[2,3],[5],[0],[5],[],[]]
输出: [2,4,5,6]
解释: 示意图如上。
```

示例 2:

```
输入: graph = [[1,2,3,4],[1,2],[3,4],[0,4],[]]
输出: [4]
```

深度优先超时

```
class Solution {
private:
    vector<bool>visited;
    vector<bool>ans;
    bool dfs(vector<vector<int>>& graph, int x) {
        if(!ans[x])return true;
        //存在闭环
        if(visited[x]) {
            ans[x]=false;
            return true;
        visited[x]=true;
        for (int i=0; i < graph[x].size(); i++) {
            if(dfs(graph,graph[x][i])){
                ans[x]=false;
                return true;
            }
        visited[x]=false;
        return false;
```

```
public:
    vector<int> eventualSafeNodes(vector<vector<int>>& graph) {
        //深度优先,超时了
        int n=graph.size();
        visited.resize(n,false);
        ans.resize(n,true);
        for(int i=0;i<n;i++) {
            if(visited[i]||!ans[i])continue;
            dfs(graph,i);
        }
        vector<int>res;
        for(int i=0;i<n;i++) {
            if(ans[i])res.push_back(i);
        }
        return res;
    }
}</pre>
```

深度优先+三色法

我们可以使用深度优先搜索来找环,并在深度优先搜索时,用三种颜色对节点进行标记,标记的规则如下:

- 白色(用0表示):该节点尚未被访问;
- 灰色(用1表示):该节点位于递归栈中,或者在某个环上;
- 黑色 (用 2 表示): 该节点搜索完毕, 是一个安全节点。
- 当我们首次访问一个节点时,将其标记为灰色,并继续搜索与其相连的节点。
- ²如果在搜索过程中遇到了一个灰色节点,则说明找到了一个环, 此时退出搜索,栈中的节点仍保持为灰色,这一做法可以将「找 到了环」这一信息传递到栈中的所有节点上。
- 到 如果搜索过程中没有遇到灰色节点,则说明没有遇到环,那么递归返回前,我们将其标记由灰色改为黑色,即表示它是一个安全的节点。

```
class Solution {
private:
    vector<int>visited;
    bool dfs(vector<vector<int>>& graph,int x) {
        //存在闭环
        if(visited[x]==1){
            return false;
        }else if(visited[x]==2){
            return true;
        if(visited[x]==0){
            visited[x]=1;
        for (int i=0; i < graph[x].size(); i++) {
            if(!dfs(graph,graph[x][i])){
               return false;
        visited[x]=2;
        return true;
public:
    vector<int> eventualSafeNodes(vector<vector<int>>& graph) {
        //深度优先,超时了
        //修改一下---深度优先+三色法
        int n=graph.size();
        //0表示未访问,1表示在栈中或在环中,2表示结点安全
        visited.resize(n,0);
        for(int i=0;i<n;i++) {</pre>
            if (visited[i] == 1 | | visited[i] == 2) continue;
            dfs(graph,i);
        vector<int>res;
        for(int i=0;i<n;i++) {</pre>
            if(visited[i] == 2) res.push_back(i);
        return res;
} ;
```

拓扑排序:

- 1. 将图进行一个反向
- 2. 将所有入度为0的点入队
- 3. 从入度为0的点搜索,并将搜索过程中入度降为0的点入队,直到队列为空

```
class Solution {
public:
    vector<int> eventualSafeNodes(vector<vector<int>>& graph) {
        //玩一手拓扑排序
        //将边反向
        int n=graph.size();
        vector<vector<int>>edges(n);
        for(int i=0;i<n;i++) {</pre>
            int n1=graph[i].size();
            for(int j=0;j<n1;j++) {</pre>
                 edges[graph[i][j]].emplace back(i);
            }
        //统计各个顶点的入度
        vector<int>indegree(n,0);
        for(int i=0;i<n;i++) {</pre>
            int n1=edges[i].size();
            for (int j=0; j<n1; j++) {</pre>
                ++indegree[edges[i][j]];
        //将入度为0的点入队列
        queue<int>que;
        vector<bool>ans(n, false);
        for(int i=0;i<n;i++) {</pre>
            if(!indegree[i]){
                que.push(i);
                 ans[i]=true;
        //开始搞事情
        while(!que.empty()){
            int d=que.front();
            que.pop();
            for (int i=0; i < edges[d].size(); i++) {
                 int temp=edges[d][i];
                 --indegree[temp];
                if(!indegree[temp]){
                     que.push(temp);
                     ans[temp]=true;
            }
        //寻找答案
        vector<int>res;
        for(int i=0;i<n;i++) {</pre>
            if(ans[i])res.push back(i);
        return res;
```

};