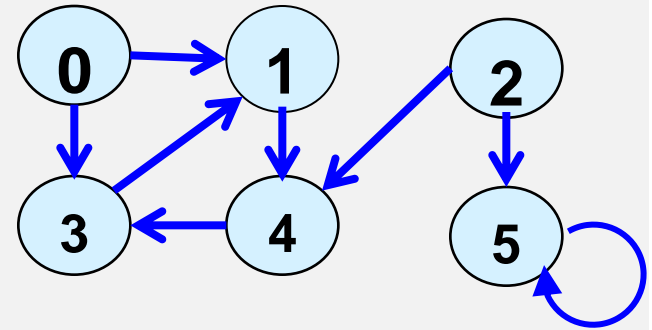




graph traversal

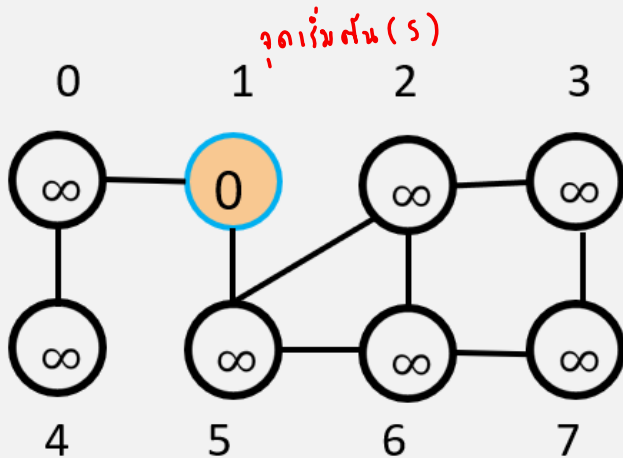
- กระบวนการเข้าไปเยือนโหนดในกราฟ
- แต่ละโหนดจะถูกเยือนเพียงครั้งเดียว
- ในกราฟระหว่างโหนดอาจจะมีหลายเส้นทาง ดังนั้นเพื่อป้องกันการท่องไปในเส้นทางที่ซ้ำเดิมจึงจำเป็นต้องทำเครื่องหมายบริเวณที่ได้เยือนเสร็จเรียบร้อยแล้วเพื่อไม่ให้เข้าไปเยือนอีก
- วิธีการท่องกราฟมี 2 แบบดังนี้
 - BFS *ได้เส้นทางสั้นที่สุด
 - DFS





4.3 Breadth-first search (BFS): Algorithm for searching a graph

Definition : Given a graph $G = (V, E)$ and distinguished source vertex s , bfs systematically explores the edges of G to discover every vertex that is reachable from s to all such reachable vertices.

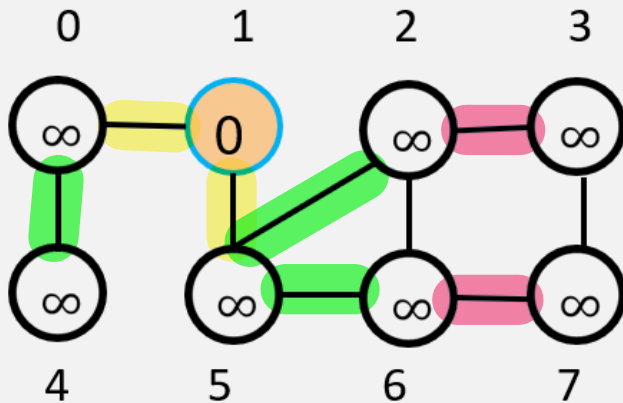


ใช้พวก list ครอบในกรณีออกสอย, เก็บวน
* Queue



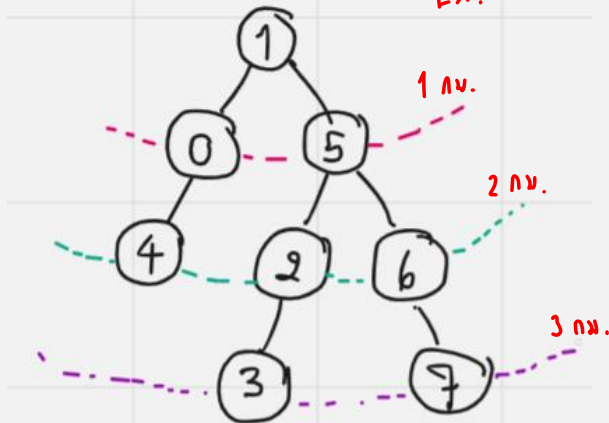
Output

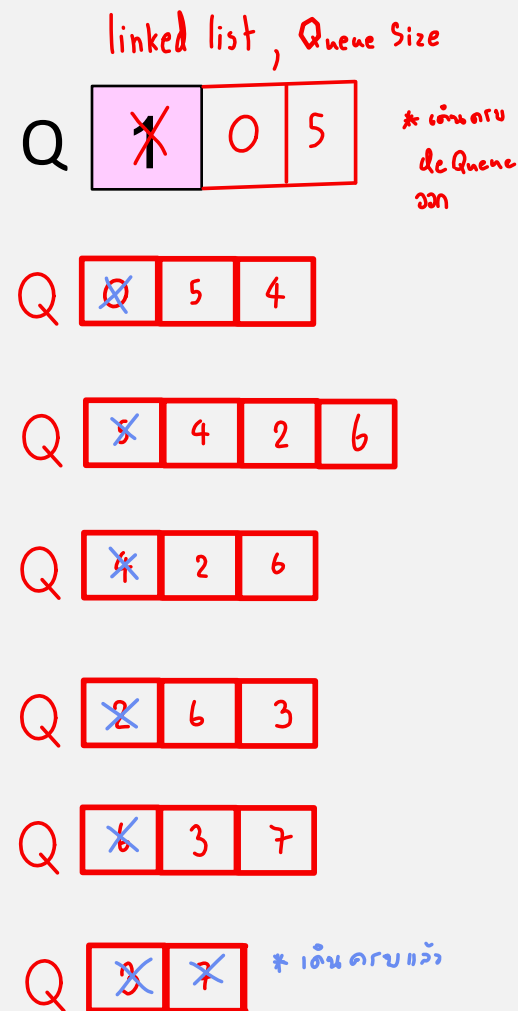
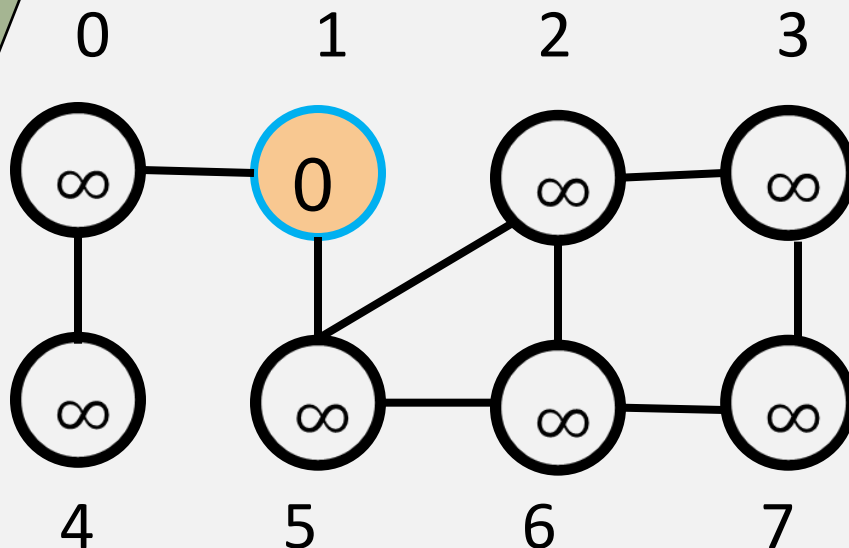
- Compute distance *เส้นทางที่สั้นที่สุดจาก S ไปยังทุกจุดที่เป็นไปได้*
- Produces a bfs tree.

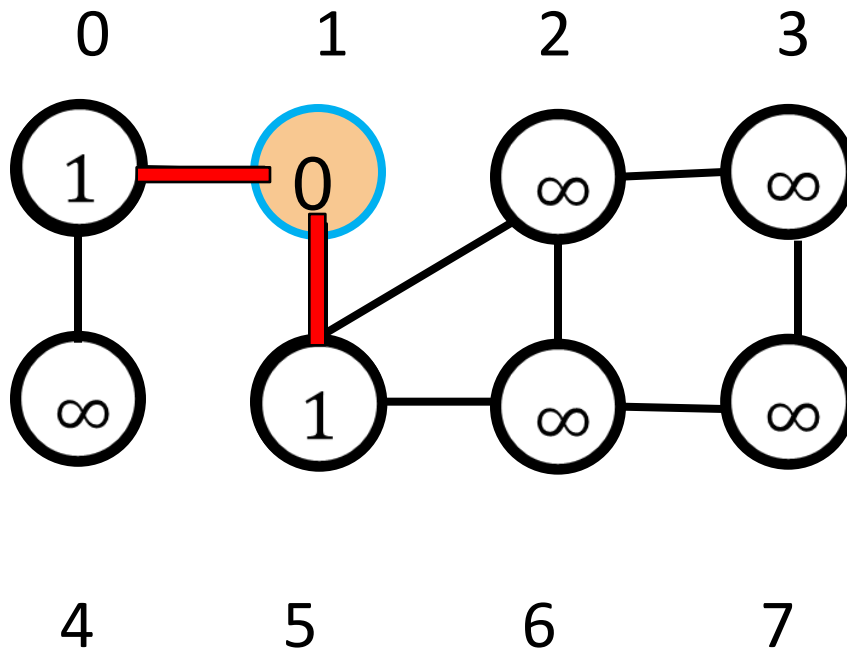


* $r = \infty$ = ค่าเริ่มต้น node เท่ากัน

Ex.

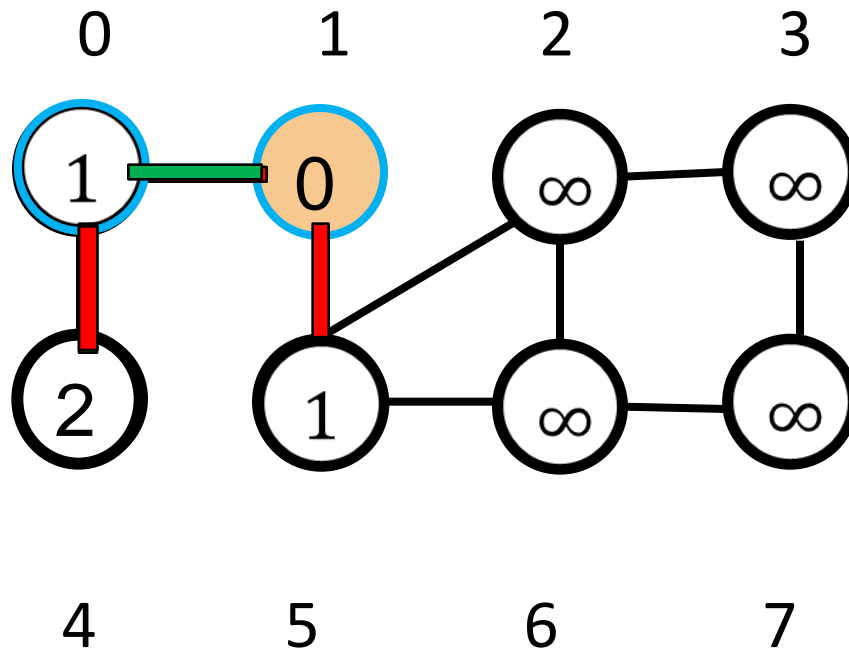






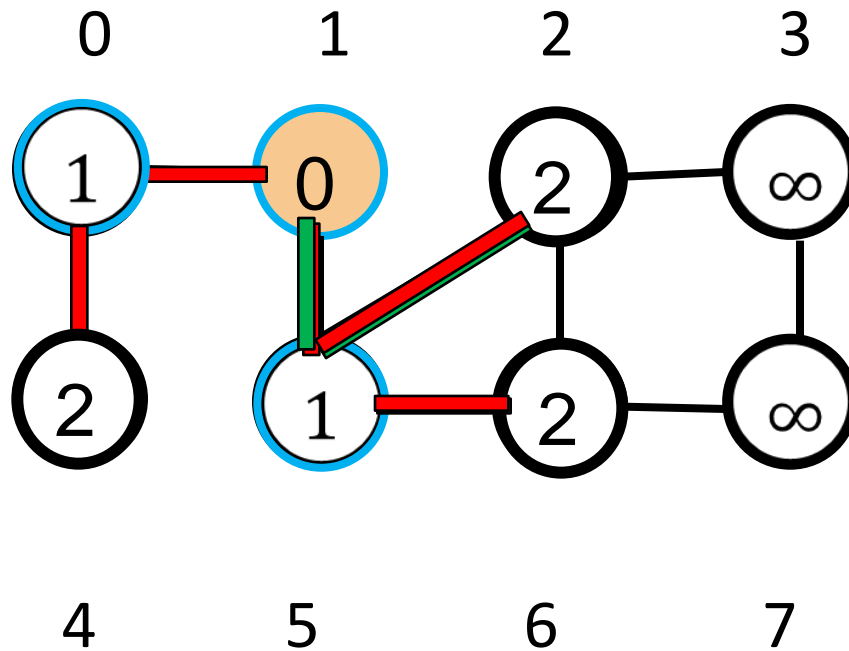
Q

1	0	5
---	---	---



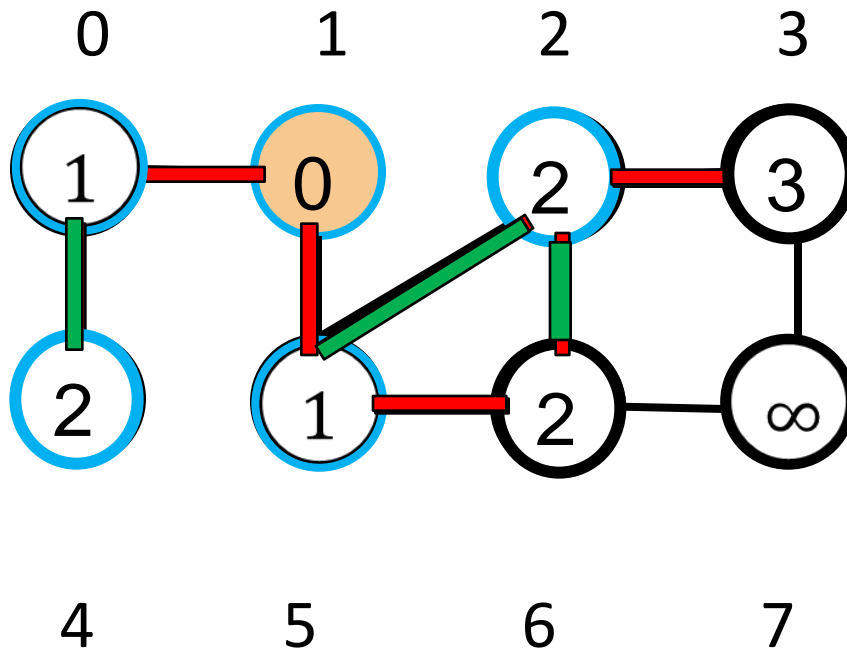
Q

0	5	4
---	---	---



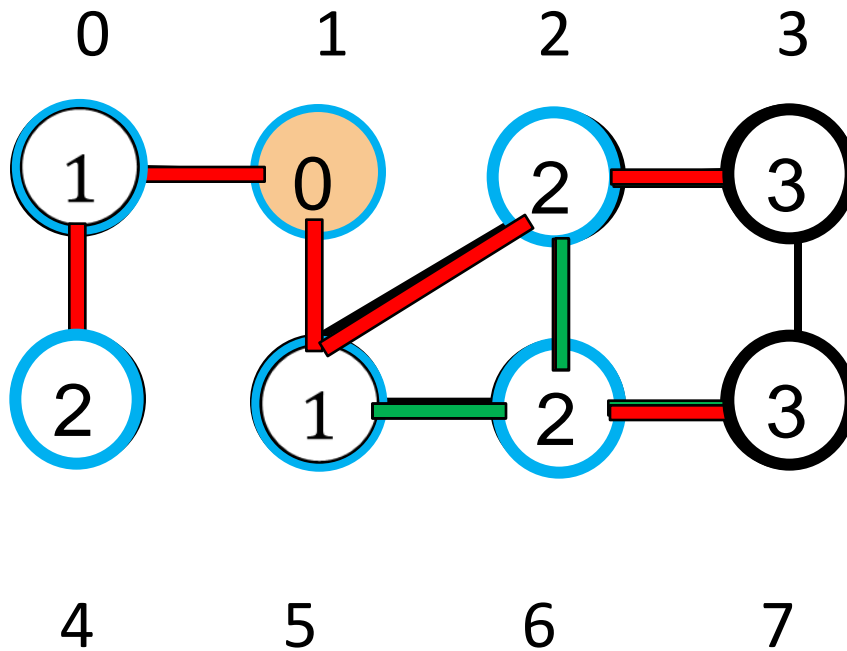
Q

5	4	2	6
---	---	---	---



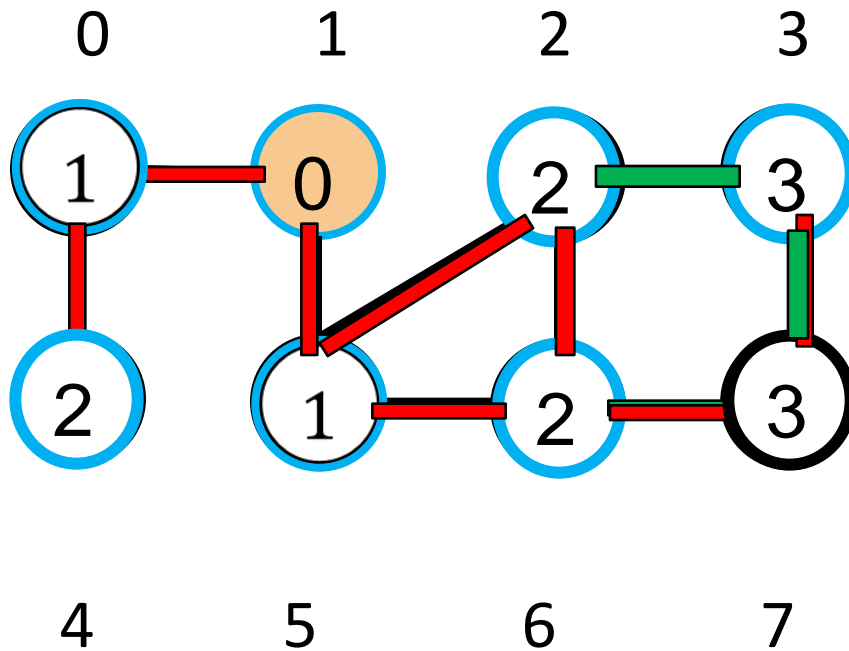
Q

4	2	6	3
---	---	---	---



Q

6	3	7
---	---	---

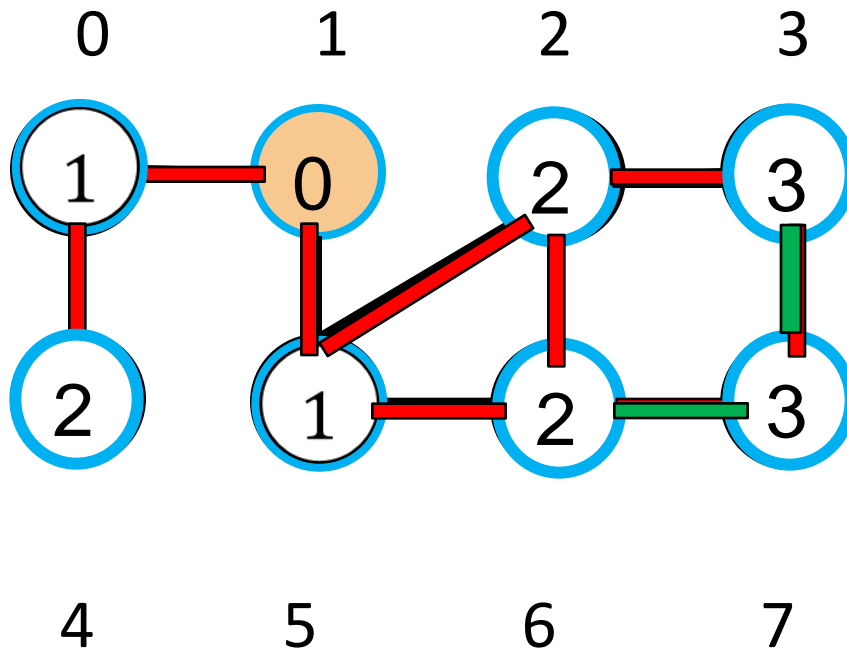


Q

3	7
---	---



Q



7



4.3.1 BFS Algorithm

BFS(G, s)

for each vertex $u \in V[G] - \{s\}$

do $\text{pass}[u] = 0$

$d[u] = -1$

$\text{pred}[u] = -1$

$s = \text{โหนดใด}$

$\text{pass}[s] = 1$

$d[s] = 0$

$\text{pred}[s] = s$



Enqueue(s);

while (queuesize() != 0) τ, τ

{ u = head(q) $u = 1, 0$

node=adj[u]; $1024, 1050, 1080$

while(node!= NULL) τ, τ, τ, τ

{ v= node->value; $0, 5$

if (pass[v]=0)

{ pass[v] = 1

d[v] = d[u]+1 0

pred[v] = u 1

enqueue(v) 0

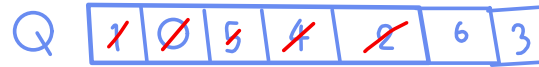
}

node=node->next;

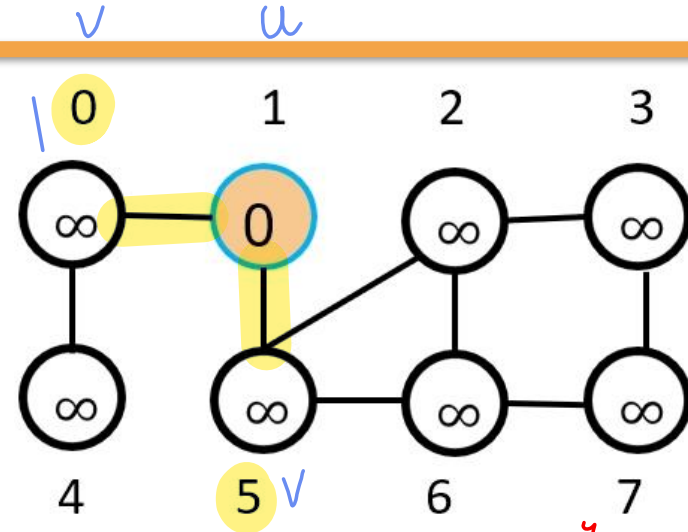
}

dequeue() $1,$

}



ตามว่า 1 ไป 3 แล้ว 4
จาก 1 ไป 4 แล้ว 5 แล้ว 6
(4,0), (0,1)



* adj

0	1080	→ 1	→ 4
1	1024	→ 0	→ 5
2		→ 3	→ 5
3		→ 2	→ 7
4		→ 0	
5	2000	→ 1	→ 2
6		→ 2	→ 5
7		→ 3	→ 6

เดินผ่าน pass

0	0 ₁
1	0 ₁
2	0 ₁
3	0 ₁
4	0 ₁
5	0 ₁
6	0 ₁
7	0 ₁

d

-1 ₁
-1 ₀
-1 ₂
3-1
2-1
1-1
2-1
3-1

pred

-1 ₁
-1 ₁
5-1
2-1
0-1
1-1
5-1
6-1



1. Edges are explored out of the most recently discovered vertex v that still has unexplored edge leaving it.
2. When all of v 's edges have been explored, the search backtracks to explore edges leaving the vertex from which v has discovered. Until we have discovered all the vertices that are reachable from the original source vertex