Depth First Search (DFS)

Algoritmos como estos se llaman de **búsqueda en profundidad**

Llegan hasta el final de una rama antes de empezar a explorar otra

¿Cuál es la complejidad de estos algoritmos?

DFS: Exploración en profundidad

Las aristas son exploradas a partir del vértice *v* descubierto más recientemente

… que aún tiene aristas no exploradas que salen de él:

- cuando todas las aristas de *v* han sido exploradas, la exploración retrocede para explorar aristas que salen del vértice a partir del cual *v* fue descubierto
- busca más profundamente en *G* mientras sea posible

DFS pinta los vertices blancos, grises o negros

Todos los vértices son inicialmente *blancos*

Un vértice se pinta de *gris* cuando es descubierto

Un vértice se pinta de *negro* cuando su lista de adyacencias ha sido examinada exhaustivamente

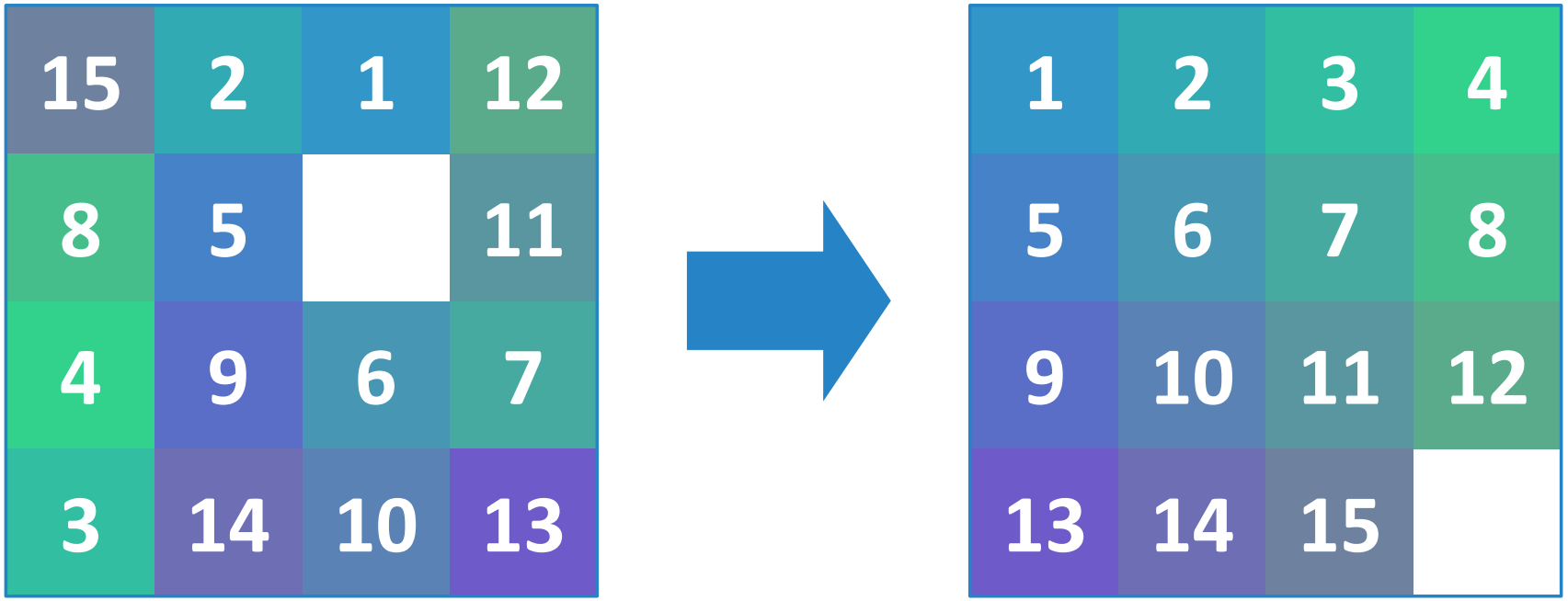
Puzle para niños

Probablemente conozcan este tipo de puzle:

Dada una instancia, ¿cuáles son los pasos que llevan a la solución?

Formalmente: El “puzle de 15”

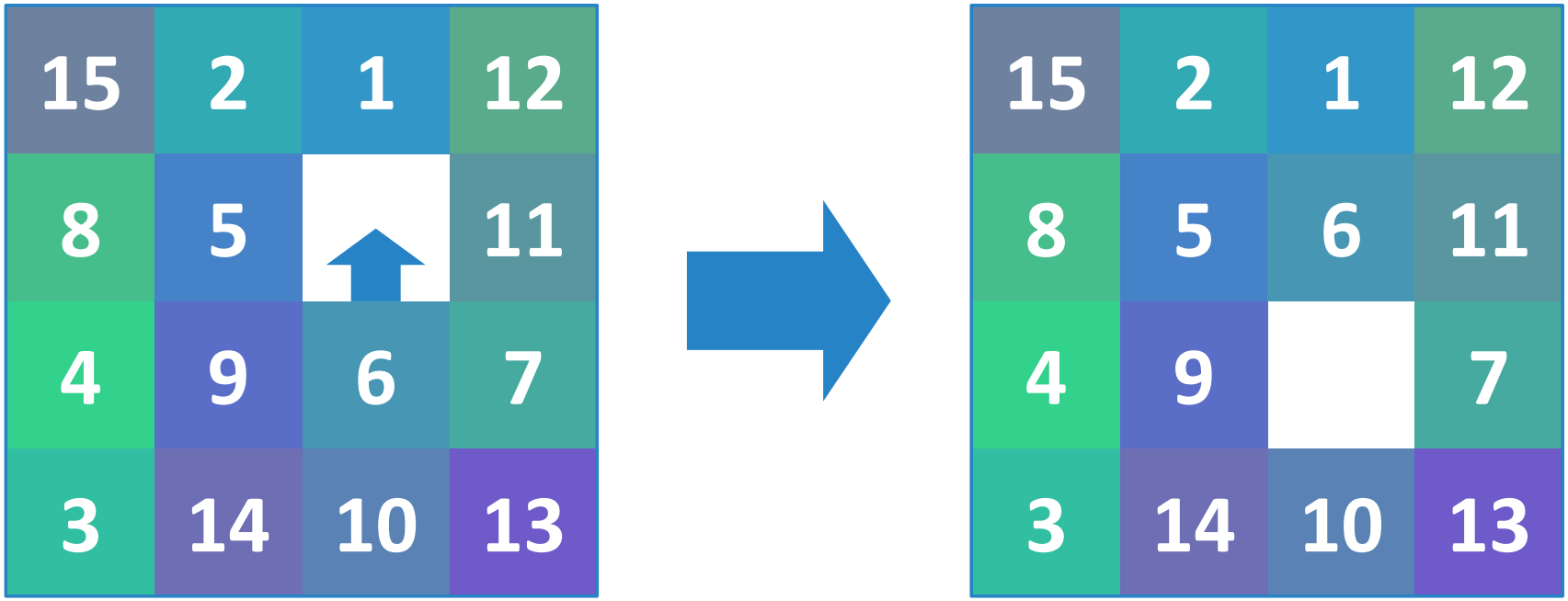
Este puzle consta de 15 piezas con números en una grilla de 4×4



La idea es deslizar las piezas hasta dejar los números en orden

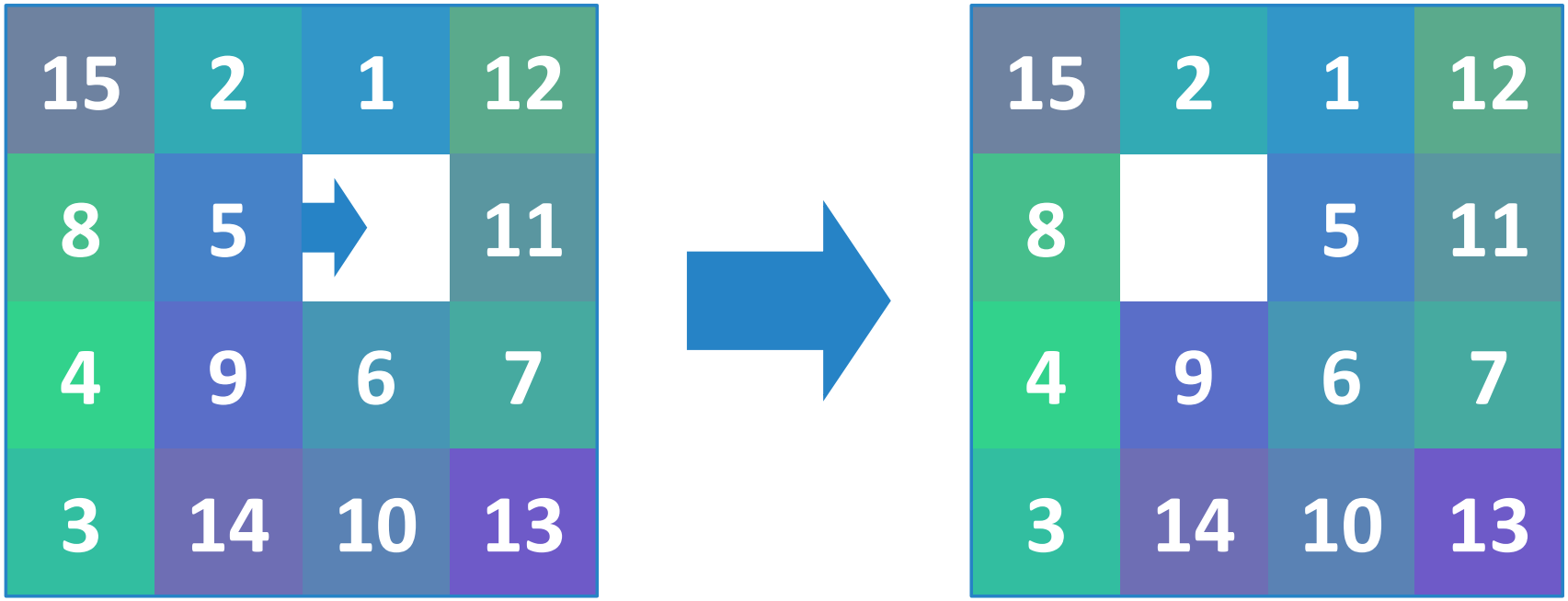
Las cuatro operaciones posibles

1. Deslizar hacia arriba



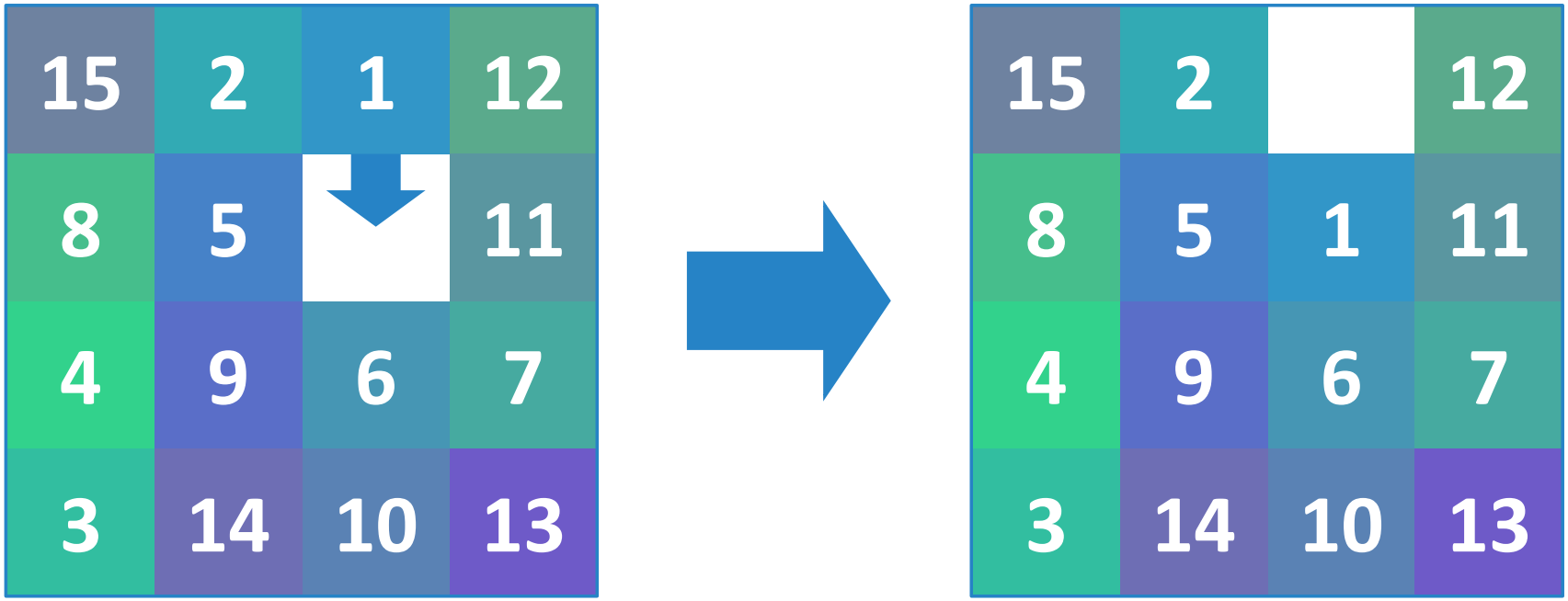
Las cuatro operaciones …

2. Deslizar hacia la derecha



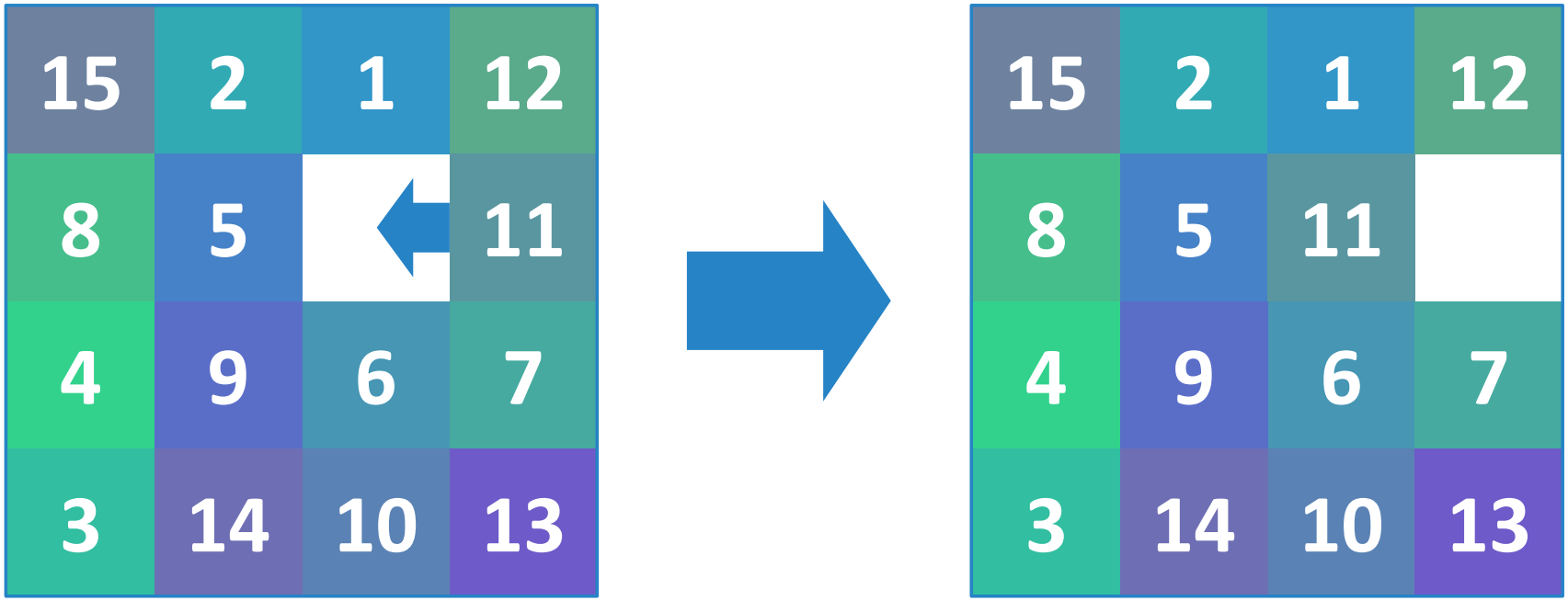
Las cuatro …

3. Deslizar hacia abajo



Las …

4. Deslizar hacia la izquierda



Entonces … ¿cómo lo resolvemos?

Planteamiento del problema como un problema de búsqueda en un grafo

Podríamos hacer lo siguiente:

1. Construir un **grafo** que represente el problema
2. Utilizar **DFS** para **buscar** el camino a la solución

¿Cómo hacemos esto?

Primero, el paso 1

Podríamos hacer lo siguiente:

1. Construir un **grafo** que represente el problema
2. Utilizar **DFS** para **buscar** el camino a la solución

¿Cómo hacemos esto?

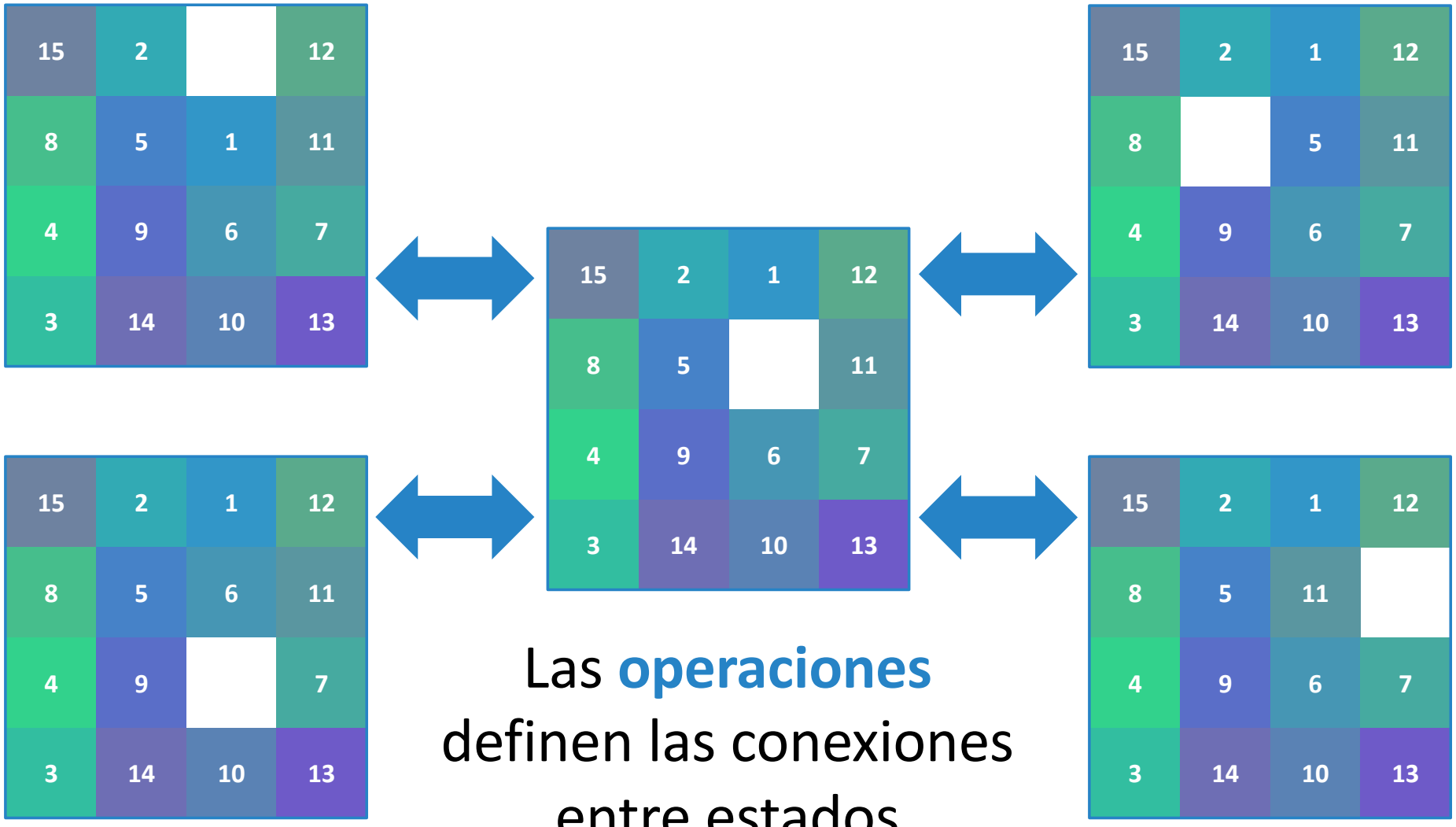
Grafo de estados y sus transiciones

Un **grafo de estados** $G(V, E)$ se define de la siguiente manera:

Cada nodo en V es una **configuración** (estado) distinta del problema

Hay una arista (hay una **transición**) de u a v si se puede pasar de u a v en un paso.

En el caso del puzle de 15



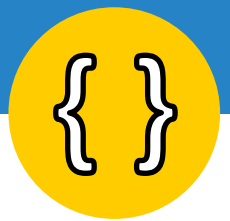
Las **operaciones** definen las conexiones entre estados

¡Cuidado con el uso de memoria!

¿Qué tamaño tiene el grafo de estados del puzle de 15?

¿Hay algún problema con eso?

Diccionarios al rescate



Los problemas de este tipo suelen tener *muchos* estados

Hay que generar el grafo a medida que se exploran los estados

Se necesita un **diccionario** para no generar estados repetidos

Veamos ahora el paso 2

Podríamos hacer lo siguiente:

1. Construir un **grafo** que represente el problema
2. Utilizar **DFS** para **buscar** el camino a la solución

¿Cómo hacemos esto?

```
buscar dfs(D, s, g):
    if s ∈ D, return false
    Insertar s en D
    if s = g, return true
    foreach operation op:
        t ← op(s)
        t.parent ← s,    t.operation ← op
        if buscar dfs(D, t, g):
            return true
    return false
```

El “puzle de 15++”

Dada una configuración del puzle de 15

… ¿cuáles son los pasos necesarios para llegar a la solución

… **de modo que la ruta desde la partida a la solución sea la más corta posible**?

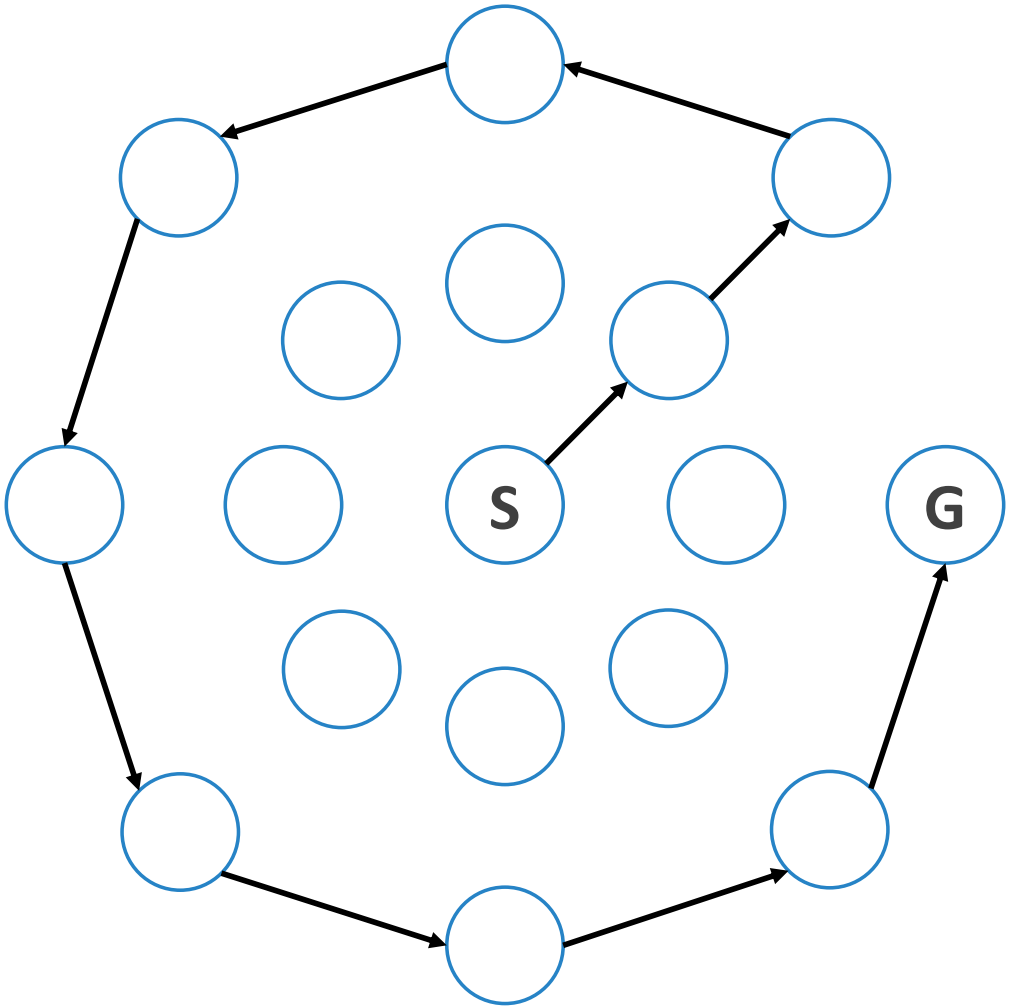
Ruta más corta

Si la **distancia** entre dos nodos es el largo de la **ruta más corta** entre ellos,

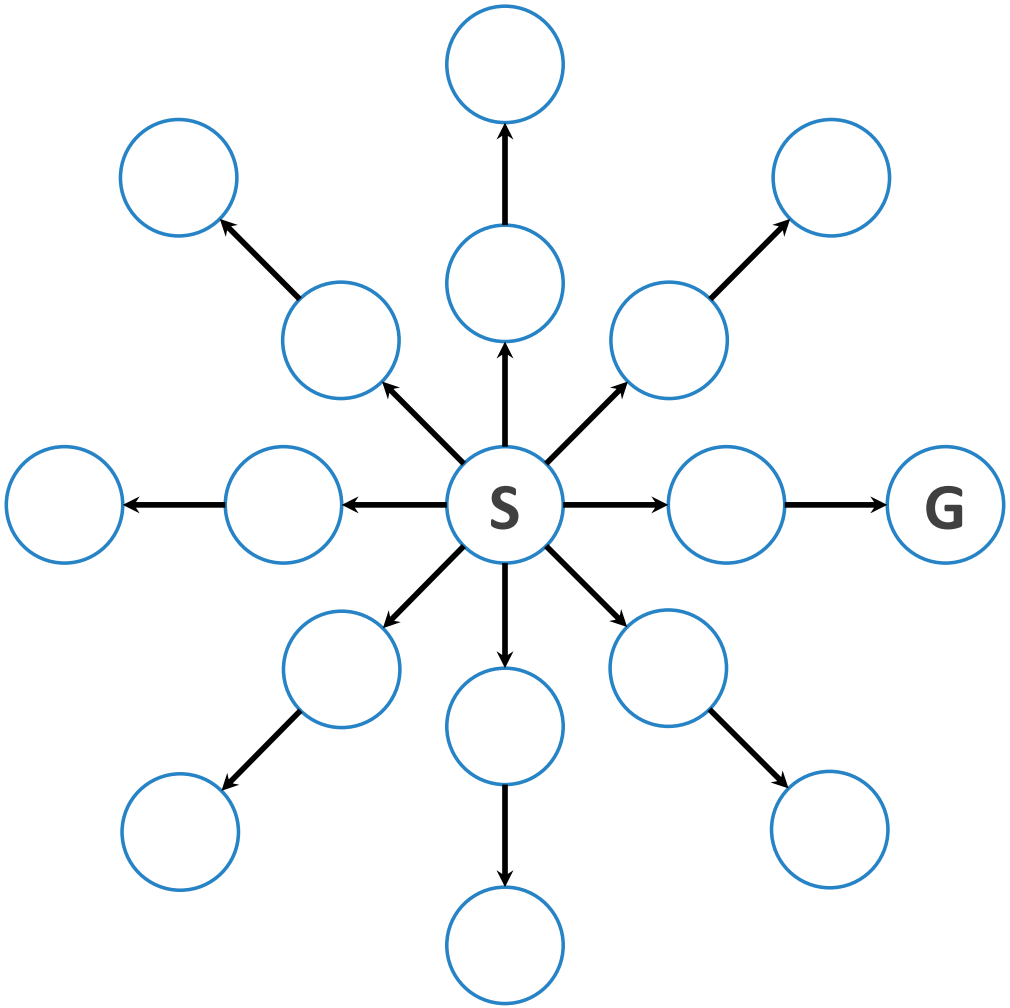
… ¿está la solución a distancia 1 del nodo de partida, u origen? ¿y a distancia 2?

¿Cómo podemos responder esa pregunta para una distancia n?

Tenemos *depth first search*



… y queremos *breadth first search*



La idea del algoritmo de BFS

Partiendo de $i = 1$:

1. Generar los estados a distancia i del origen
2. Si alguno de esos es el destino, estamos listos
3. Si no, incrementar i en 1 y volver a 1.

¿Cómo hacemos esto eficientemente?

***buscar bfs*$(\boldsymbol{D}, \boldsymbol{s}, \boldsymbol{g})$:**

$\boldsymbol{Open} \leftarrow$ una cola vacía. $\boldsymbol{D} \leftarrow$ un diccionario vacío.

Insertar $\boldsymbol{s}$ en $\boldsymbol{Open}$ y en $\boldsymbol{D}$

while $\boldsymbol{Open} \neq \emptyset$:

$s \leftarrow$ el siguiente elemento de $\boldsymbol{Open}$

***foreach operation op*:**

$\boldsymbol{t} \leftarrow \boldsymbol{op}(\boldsymbol{s})$

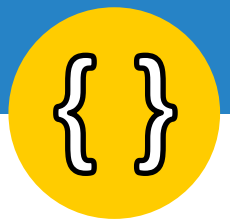
$\boldsymbol{t.parent} \leftarrow \boldsymbol{s}, \quad \boldsymbol{t.operation} \leftarrow \boldsymbol{op}$

if $\boldsymbol{t} = \boldsymbol{g}$, ***return true***

if $\boldsymbol{t} \notin \boldsymbol{D}$, Insertar $\boldsymbol{t}$ en $\mathbf{D}$ y en $\boldsymbol{Open}$

return false

Relación entre DFS y BFS



Si reemplazamos la **cola** en **BFS** por un **stack**, tenemos **DFS**

Sería una forma de implementar **DFS** de manera iterativa

La complejidad de ambos algoritmos es la misma en el peor caso