

#### Graph Breadth First Search

261217 Data Structures for Computer Engineers

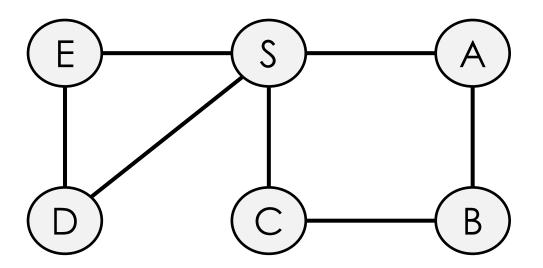
Patiwet Wuttisarnwattana, Ph.D.

patiwet@eng.cmu.ac.th

Computer Engineering, Chiang Mai University

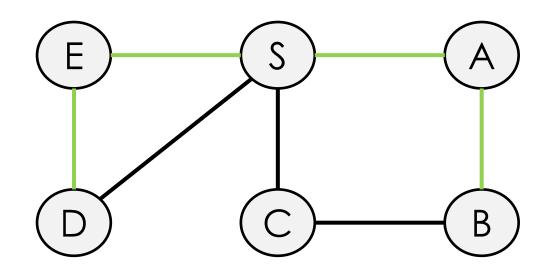
## Paths and Lengths

Length of the path L(P) is the number of edges in the path



### Paths and Lengths

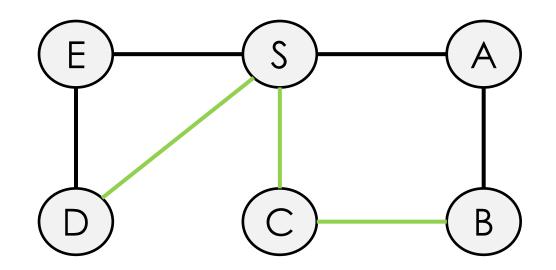
Length of the path L(P) is the number of edges in the path



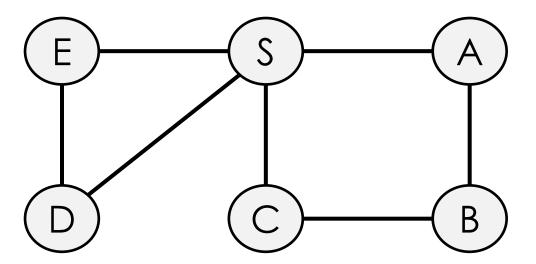
$$L(D - E - S - A - B) = 4$$

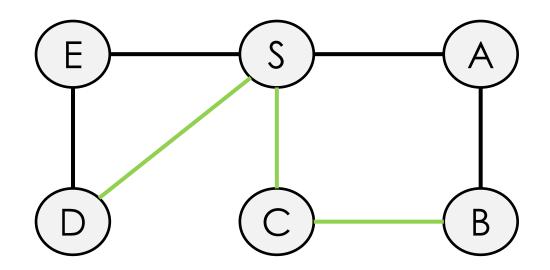
### Paths and Lengths

Length of the path L(P) is the number of edges in the path

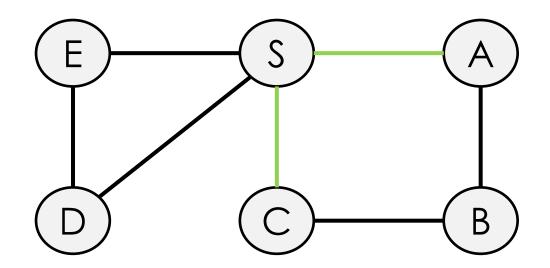


$$L(D - E - S - A - B) = 4$$
  
  $L(D - S - C - B) = 3$ 



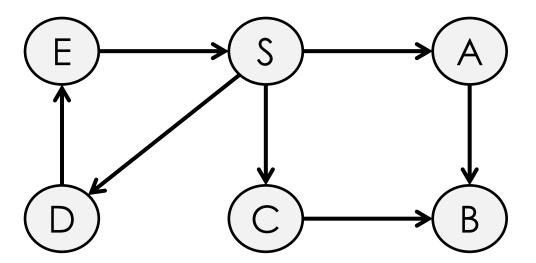


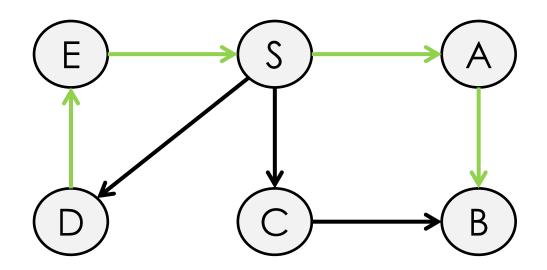
$$d(D, B) = 3$$



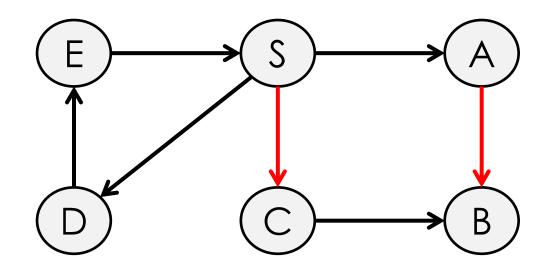
$$d(D, B) = 3$$

$$d(C, A) = 2$$





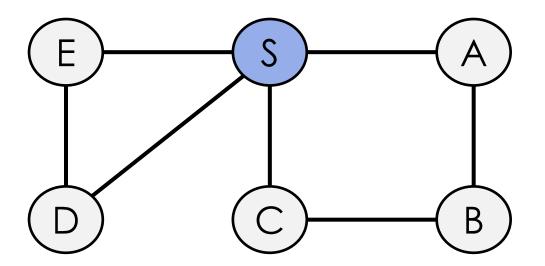
$$d(D, B) = 4$$

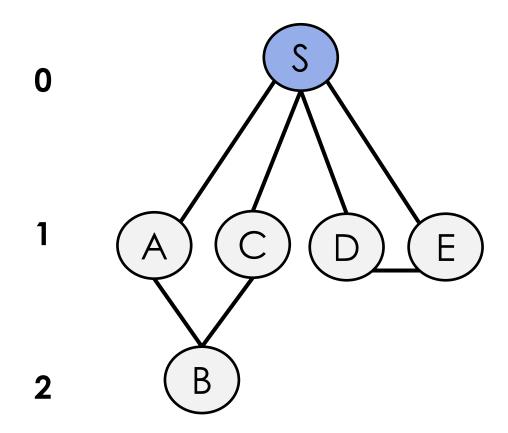


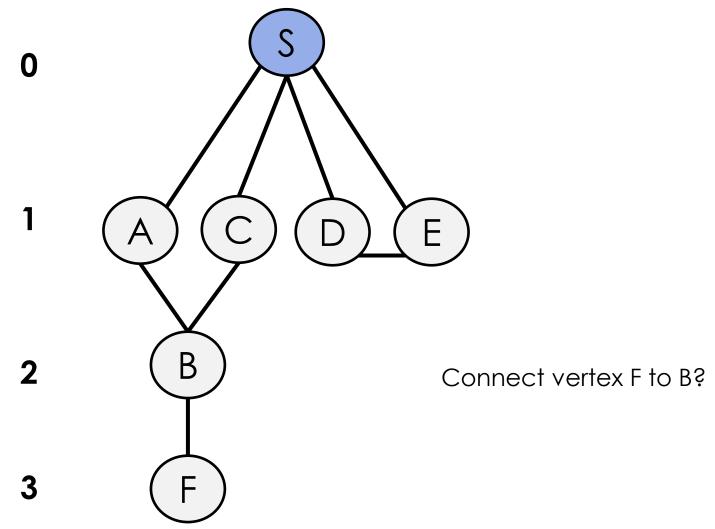
$$d(D, B) = 4$$

$$d(D, B) = 4$$
$$d(C, A) = \infty$$

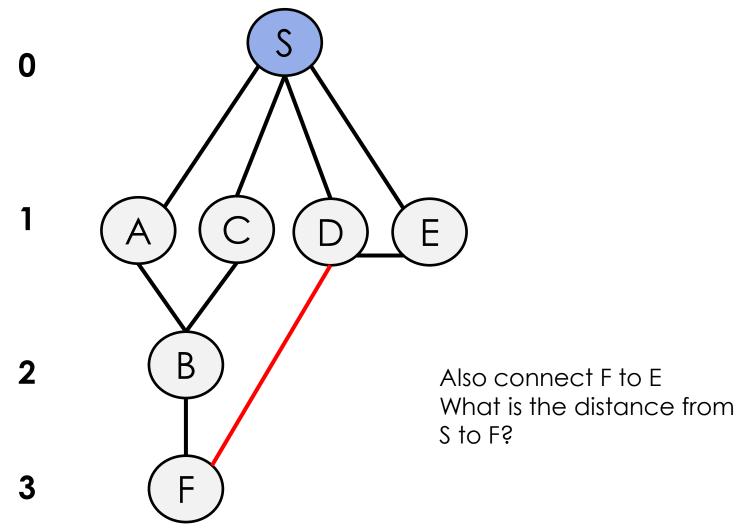
Going from S to other vertices



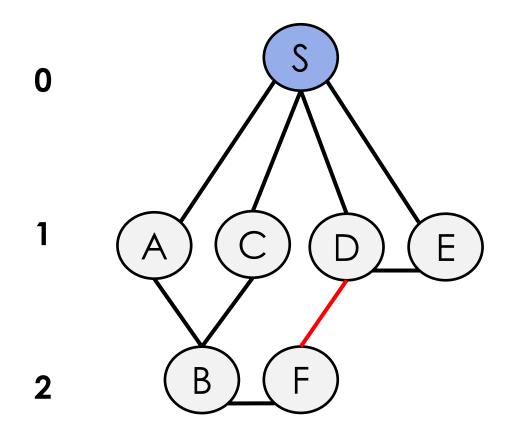


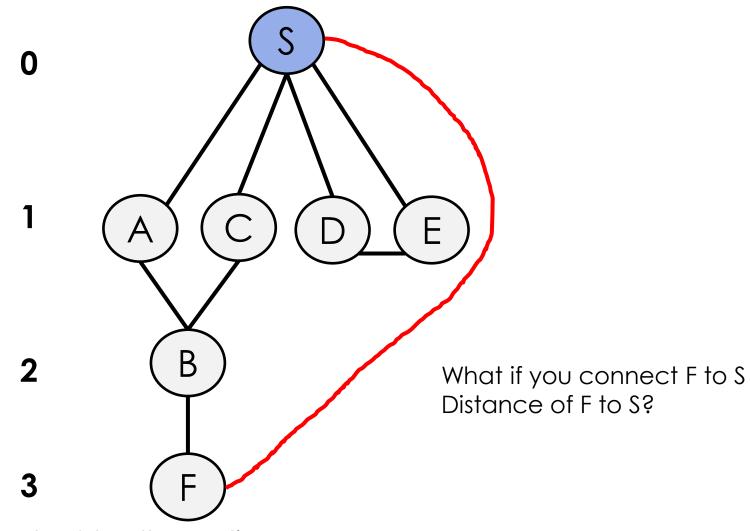


Distance from vertex S to other vertices

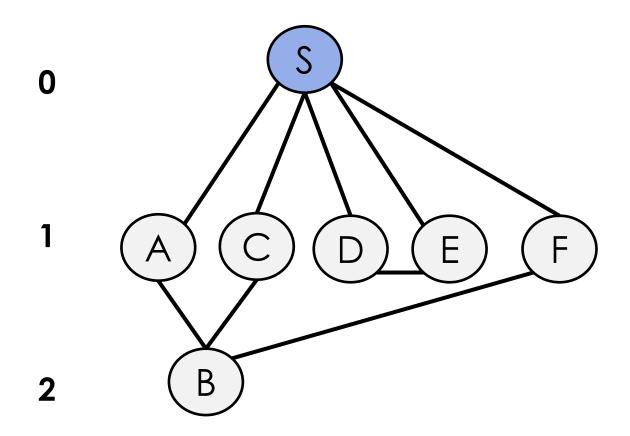


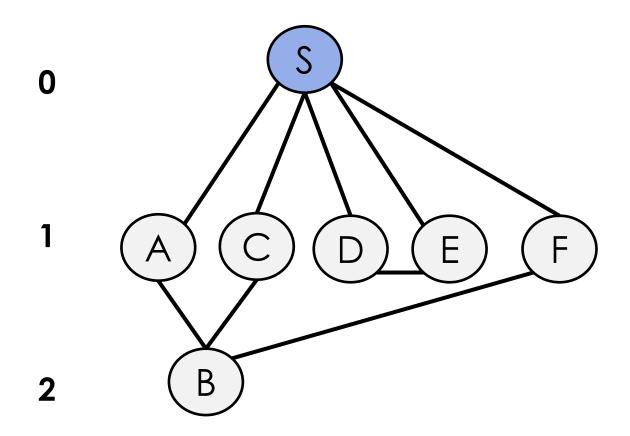
Distance from vertex S to other vertices





Distance from vertex S to other vertices





### Breadth First Traversal

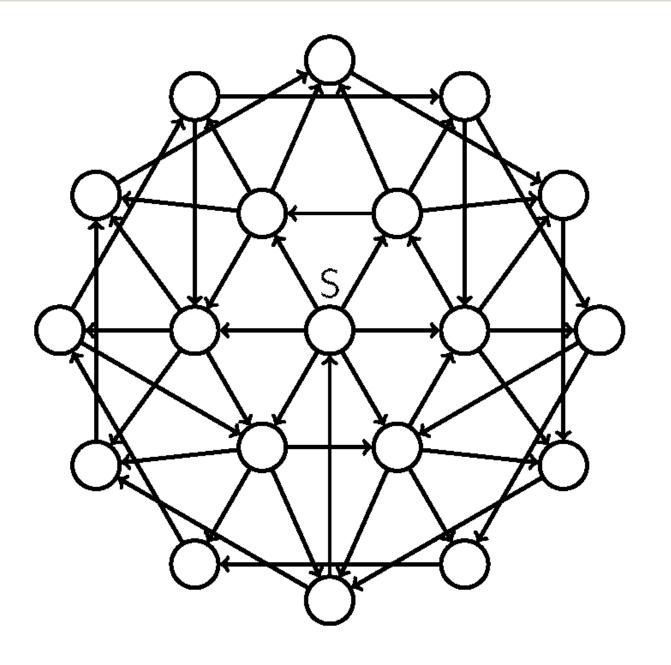
Staring from node S

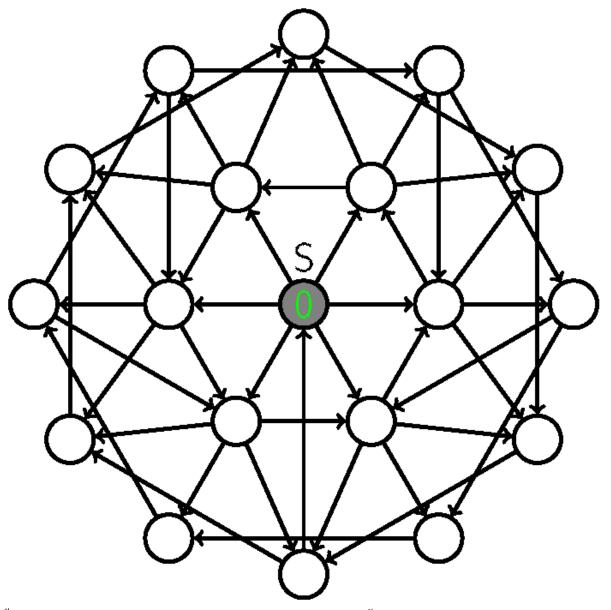
#### Breadth First Search for Calculating distance

# BFS(G,S)

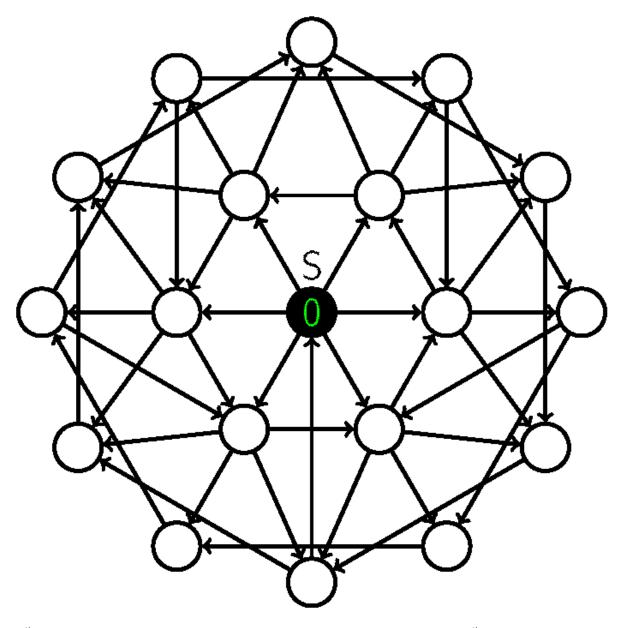
```
for all u \in V:
  dist[u] \leftarrow \infty
dist[S] \leftarrow 0
Q \leftarrow \{S\} {queue containing just S}
while Q is not empty:
   u \leftarrow \text{Dequeue}(Q)
   for all (u, v) \in E:
      if dist[v] = \infty:
        Enqueue(Q, v)
        dist[v] \leftarrow dist[u] + 1
```

Runtime O(|E|+|V|)

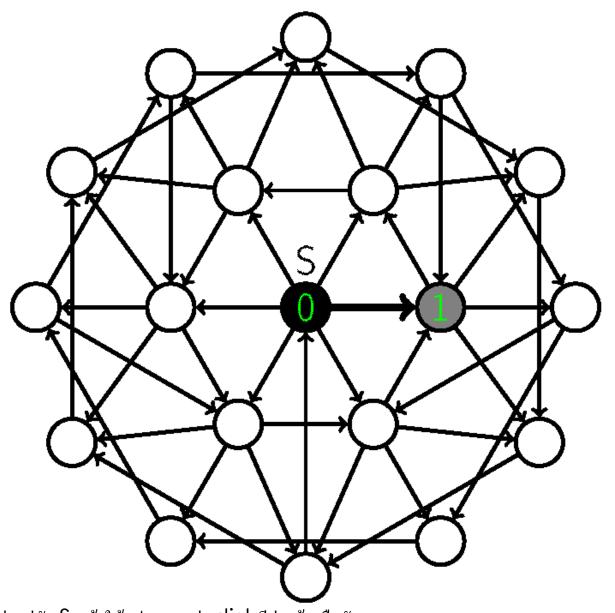




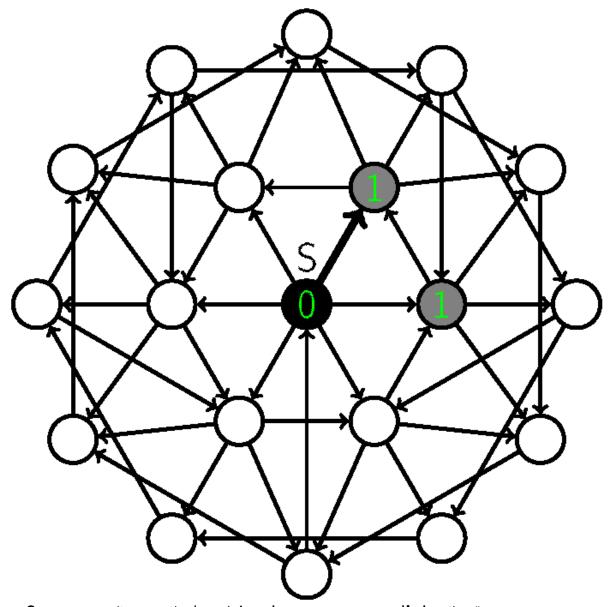
สีเทาแปลว่า Push node นั้นเข้าไปรอใน Queue (ถ้ายังค้างอยู่ใน Queue ก็จะทิ้งเป็นสีเทาไว้) Node แรกสุดให้ dist = 0



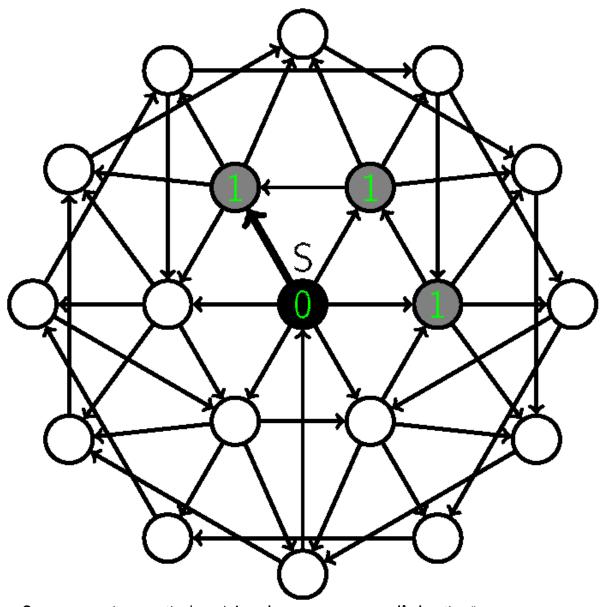
สีดำแปลว่า Pop node นั้น ออกจาก Queue เพื่อมาประมวลผล (ถ้าประมวลผลแล้วก็จะทิ้งเป็นสีดำไว้)



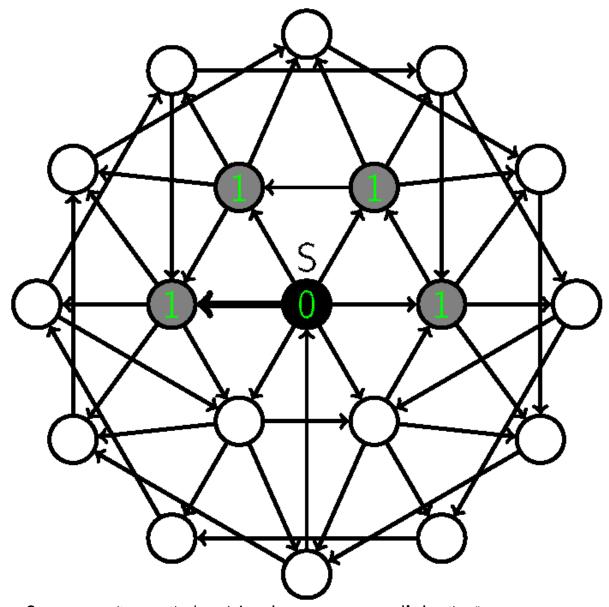
พิจารณา Edge ทุกเส้นที่ต่ออยู่กับ S แล้วให้ดูปลายทางว่า dist มีค่าแล้วหรือยัง ถ้ายัง ก็ให้ Push Node ปลายทางนั้นเข้าไปใน Queue พร้อมกับการเซต dist(v) เท่ากับ dist(u)+1 เสมอ



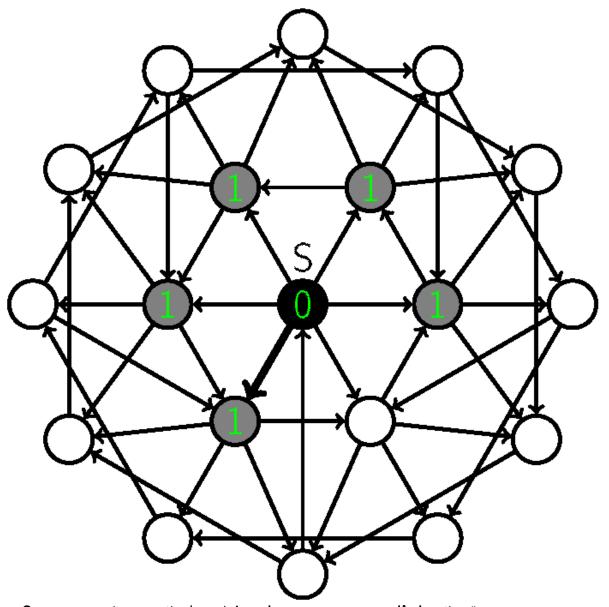
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1



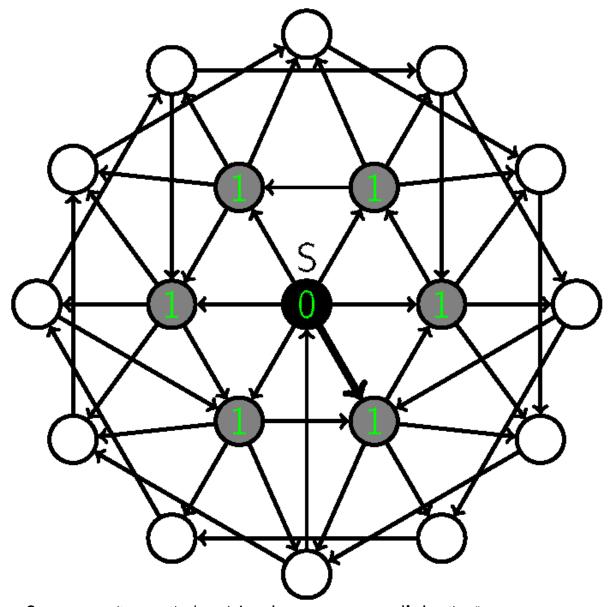
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1



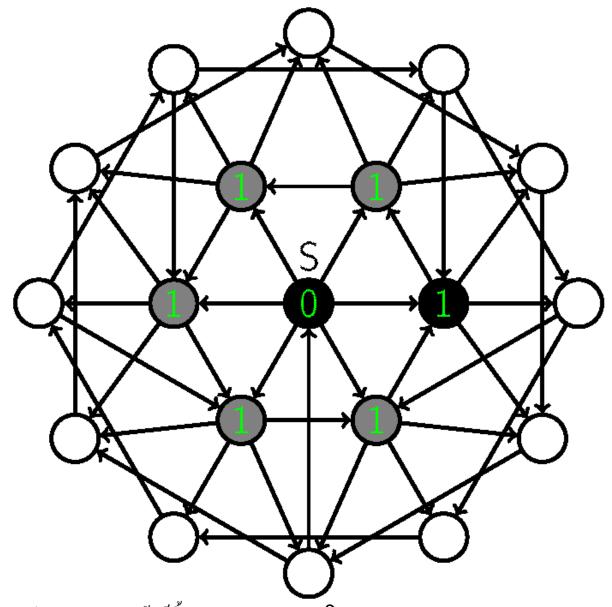
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1



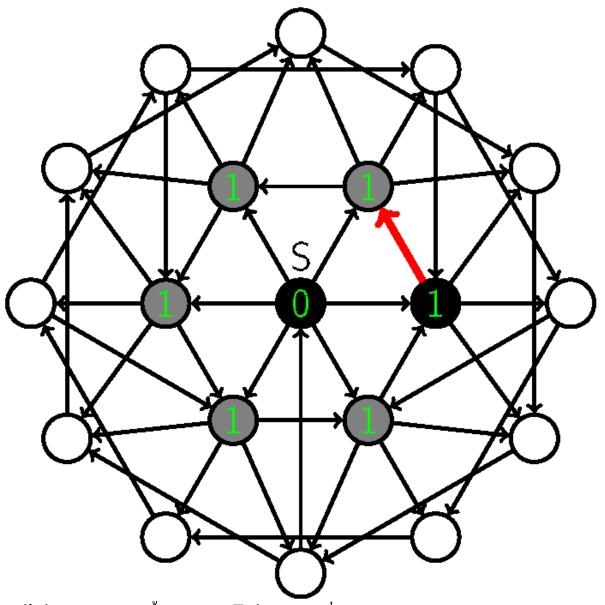
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1



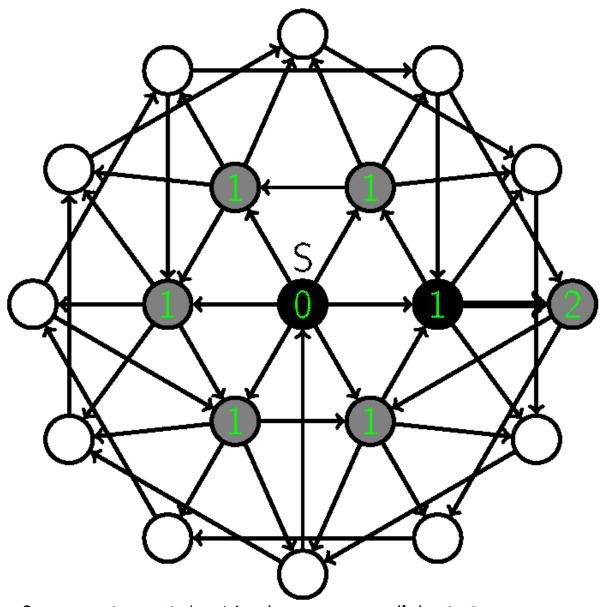
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1



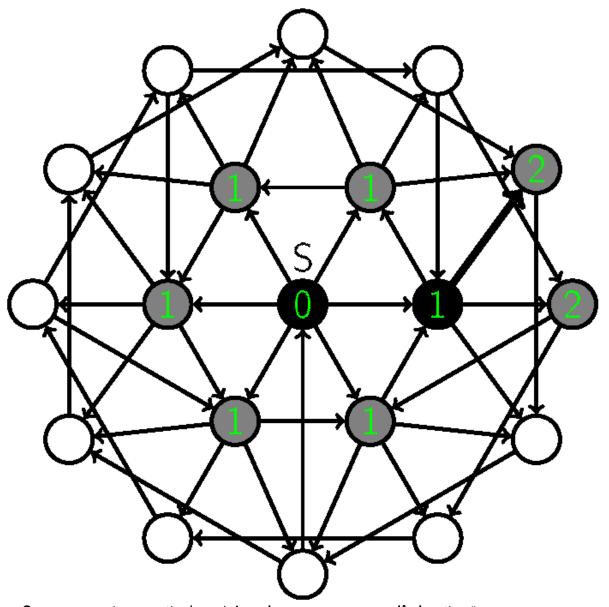
เมื่อ Edge ทุกเส้นของ S ถูกประมวลผลครบแล้ว ก็สิ้นสุดกระบวนการของ S
Pop Queue ออกมาแล้วเริ่มกระบวนการใหม่ นั่นก็คือ ตรวจสอบ Edge ทุกเส้นที่เชื่อมต่อ ว่าปลายทางมี dist แล้วหรือยัง



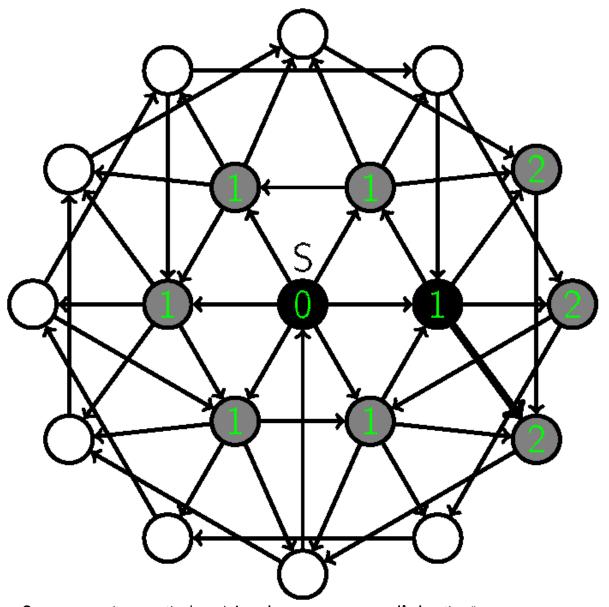
เส้นสีแดงแปลว่า ปลายทางมีค่า dist แล้ว เพราะฉะนั้นข้าม ไปคู Edge เส้นอื่น



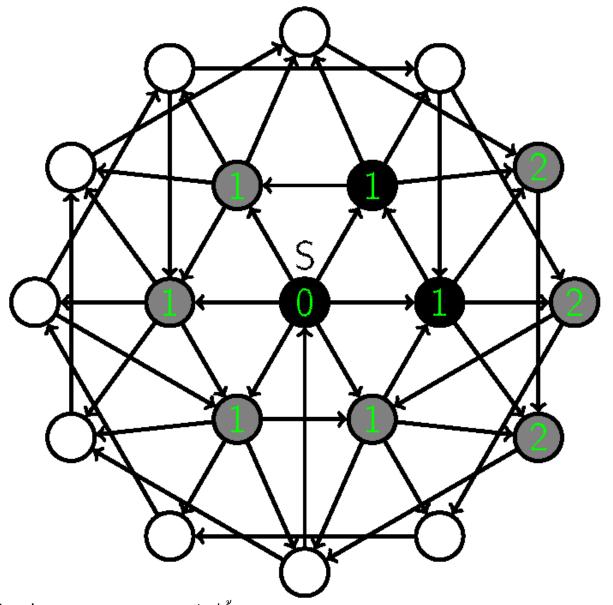
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1



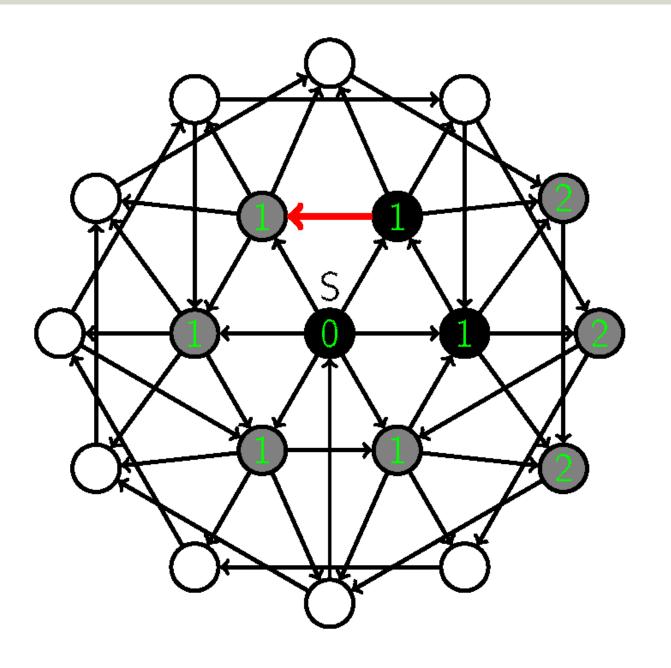
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1

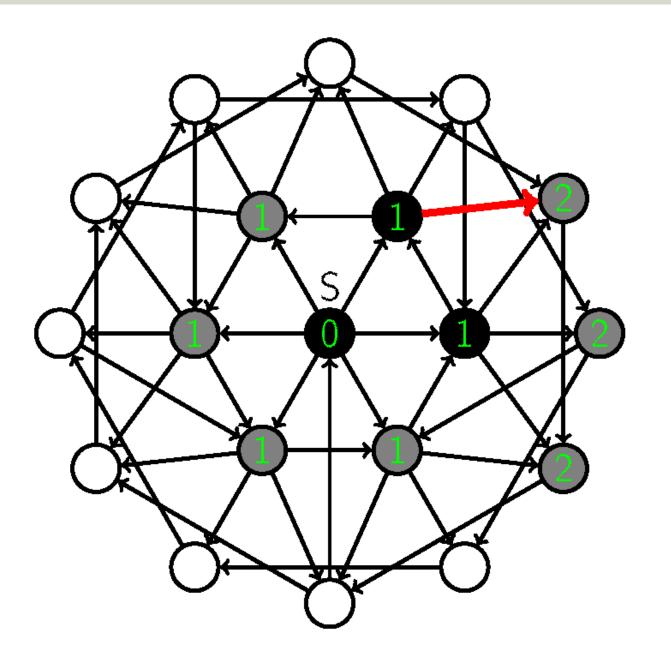


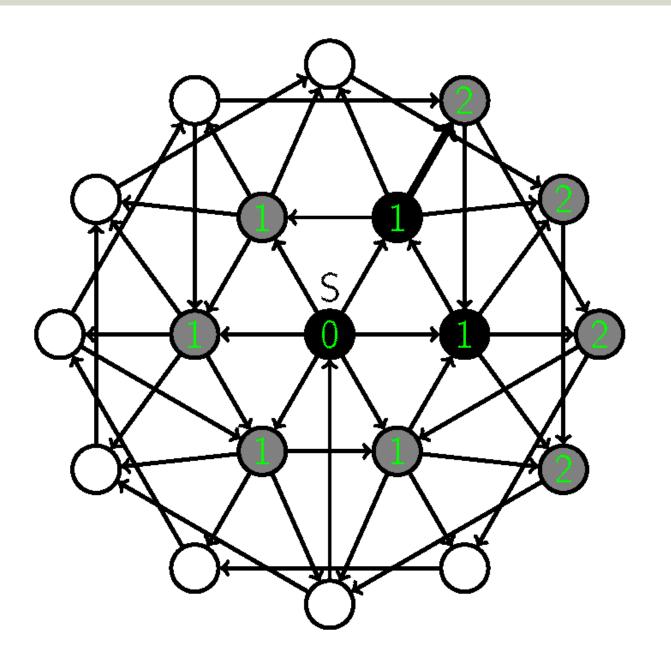
พิจารณาในทุก ๆ Edge ของ S ว่าต่อกับอะไรอีก แล้วเช็คว่า Node ปลายทางมีค่า dist แล้วหรือยัง ถ้ายังก็ Push เข้าไปใน Queue แล้วเซต dist(v) = dist(u) +1

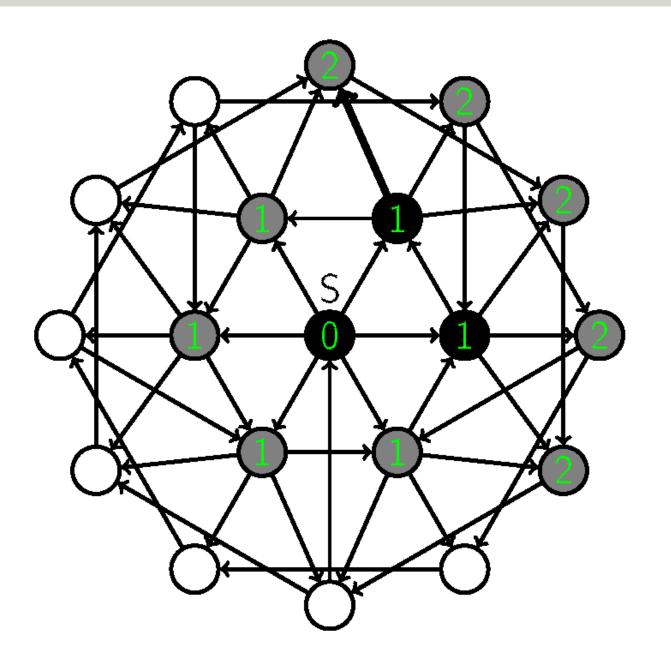


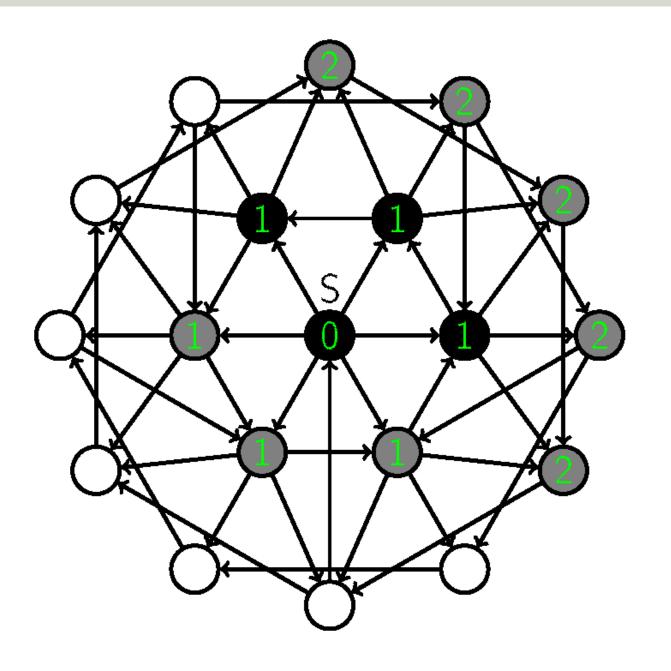
เมื่อ Edge ทุกเส้นของ Node ถูกประมวลผลครบแล้ว ก็สิ้นสุดกระบวนการ Pop Queue ออกมาแล้วเริ่มกระบวนการใหม่ นั่นก็คือ ตรวจสอบ Edge ทุกเส้นที่เชื่อมต่อ ว่าปลายทางมี dist แล้วหรือยัง

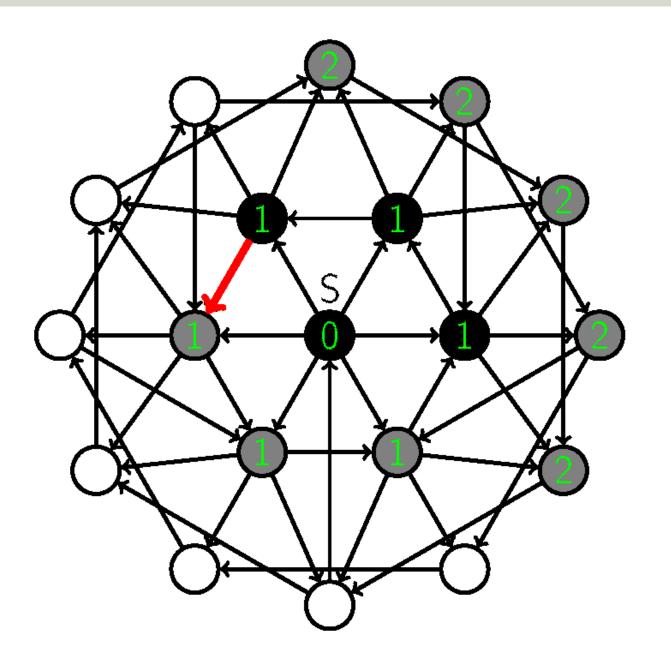


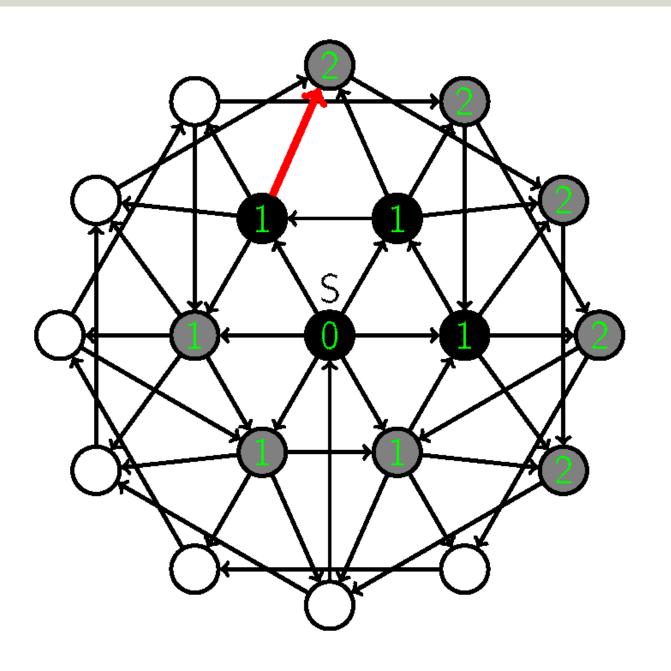


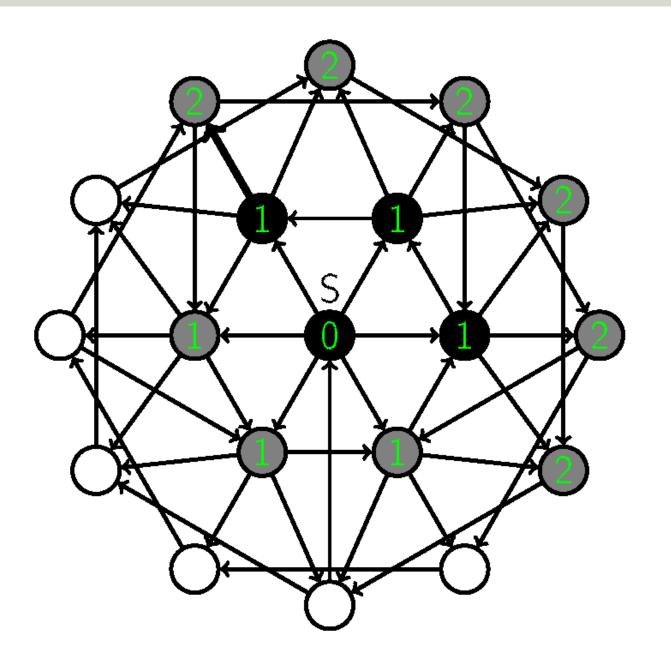


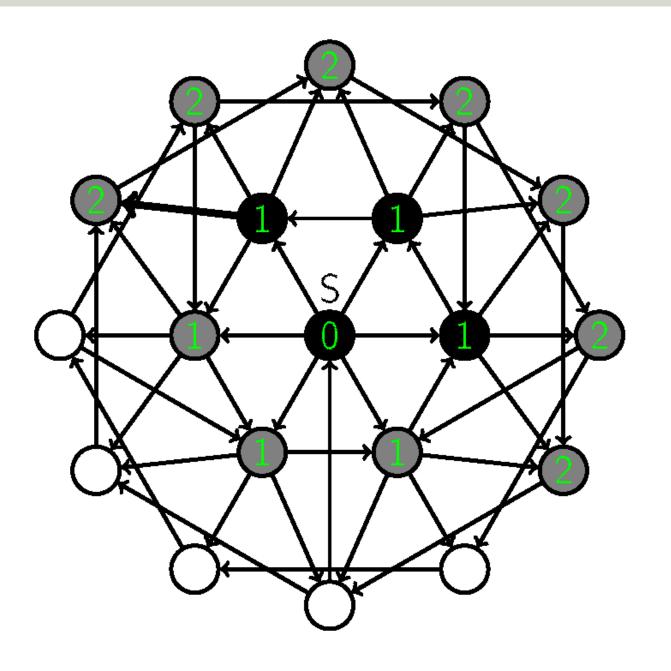


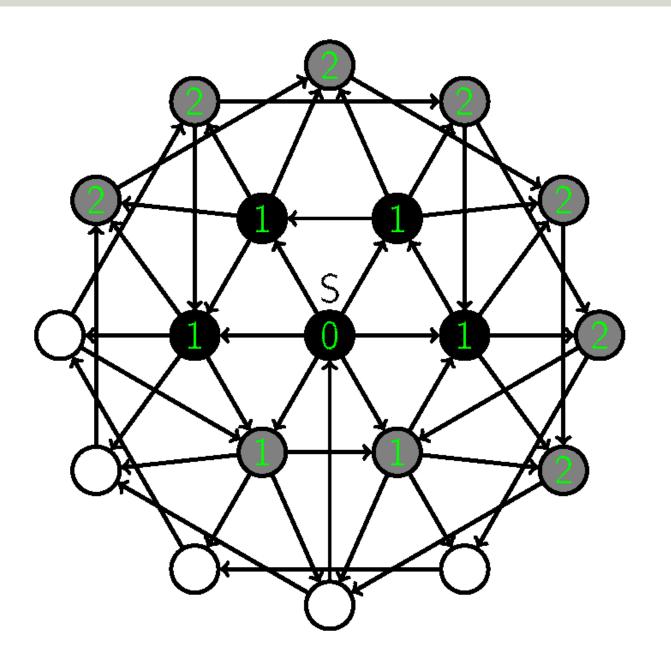


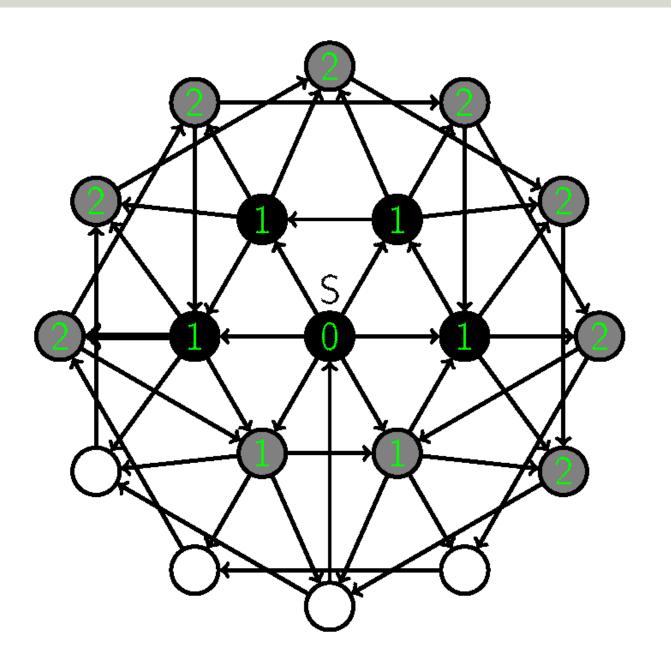


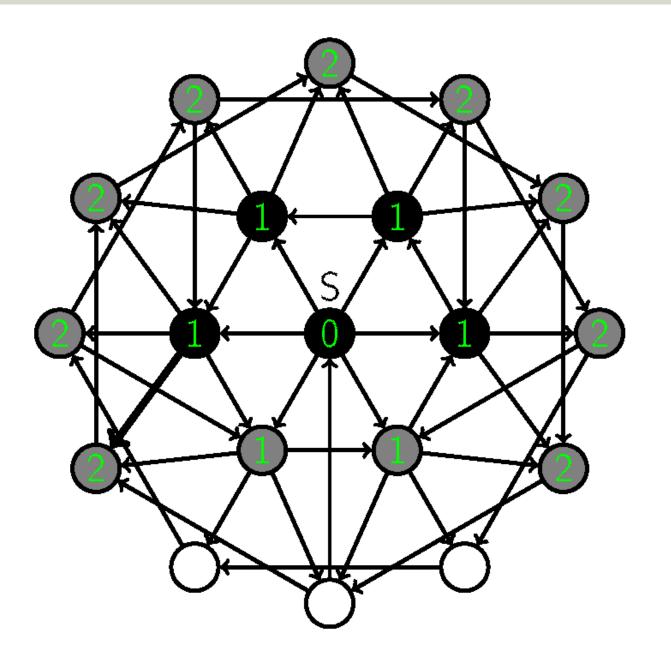


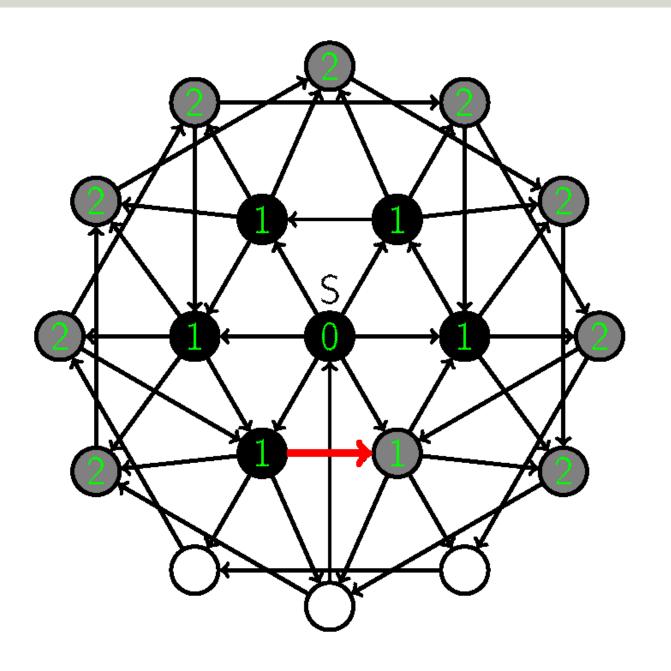


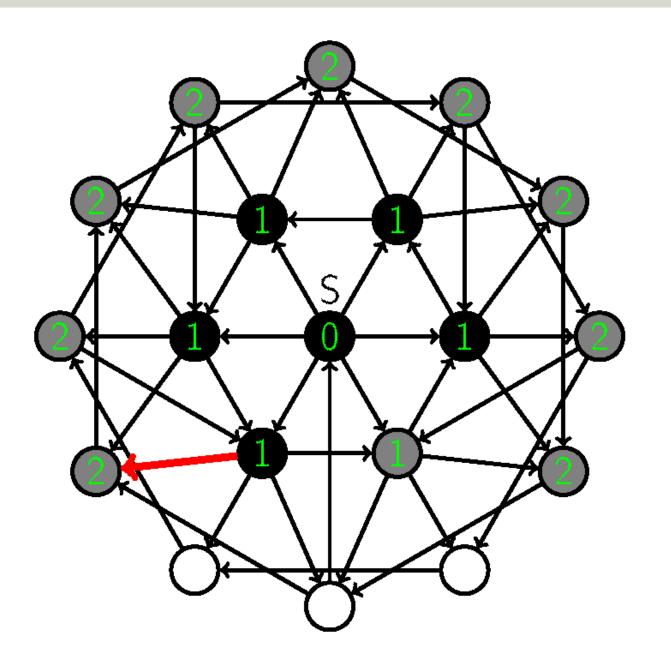


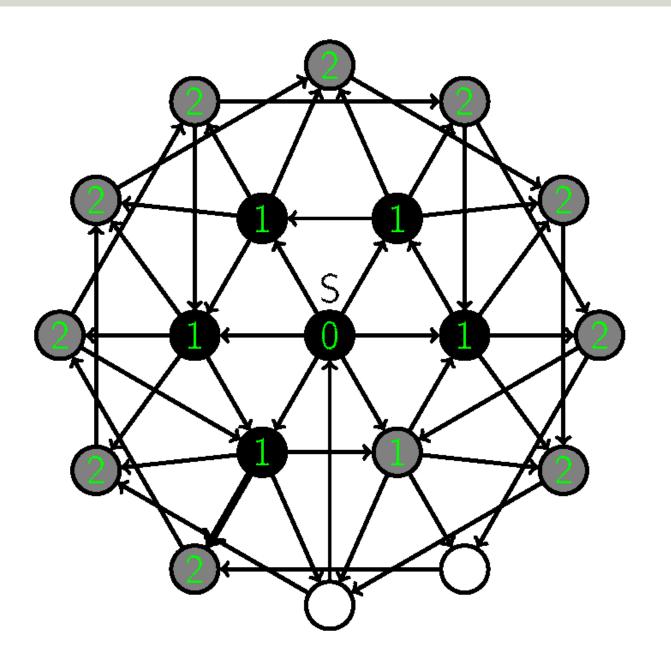


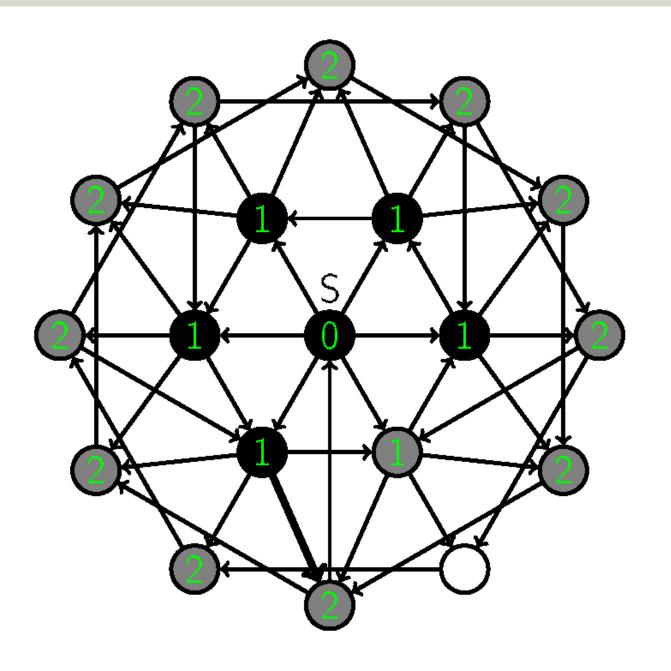


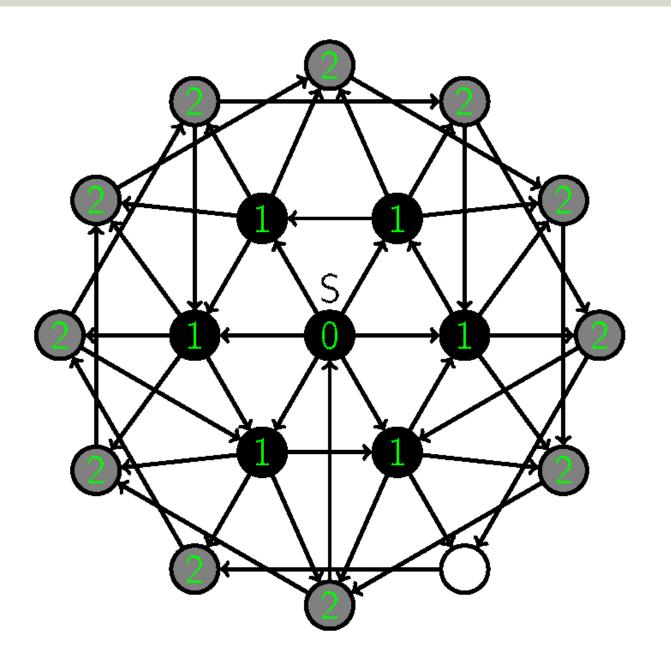


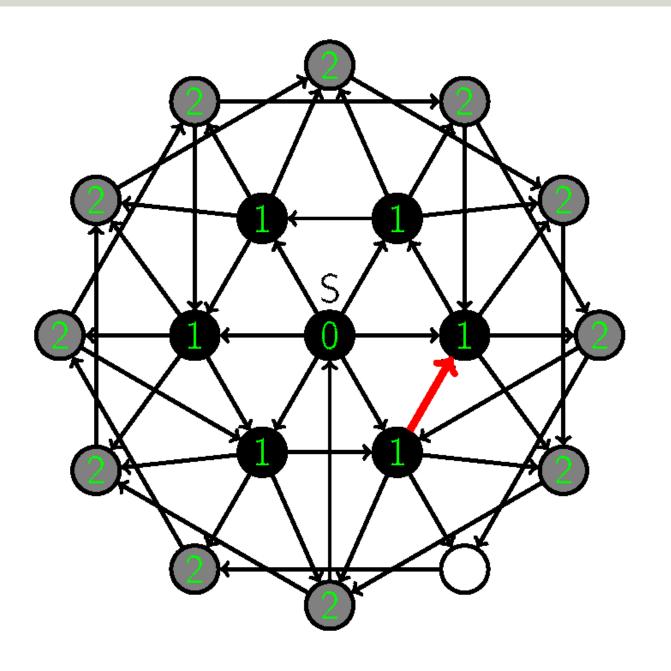


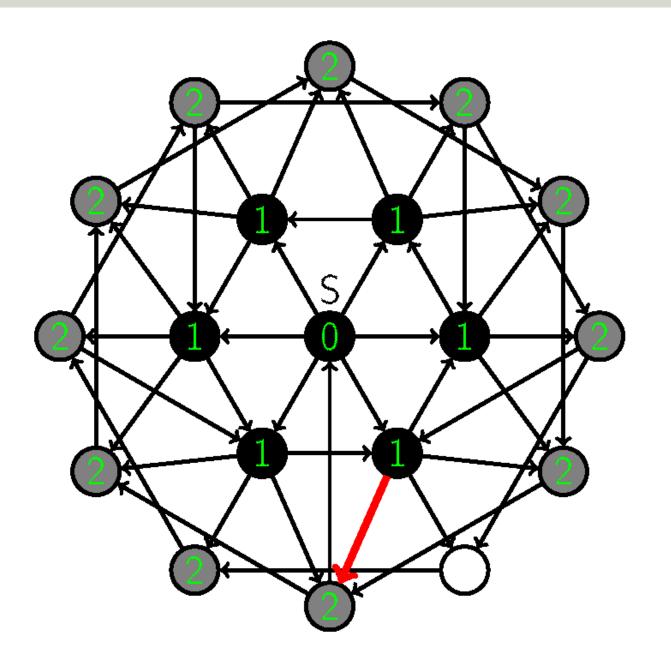


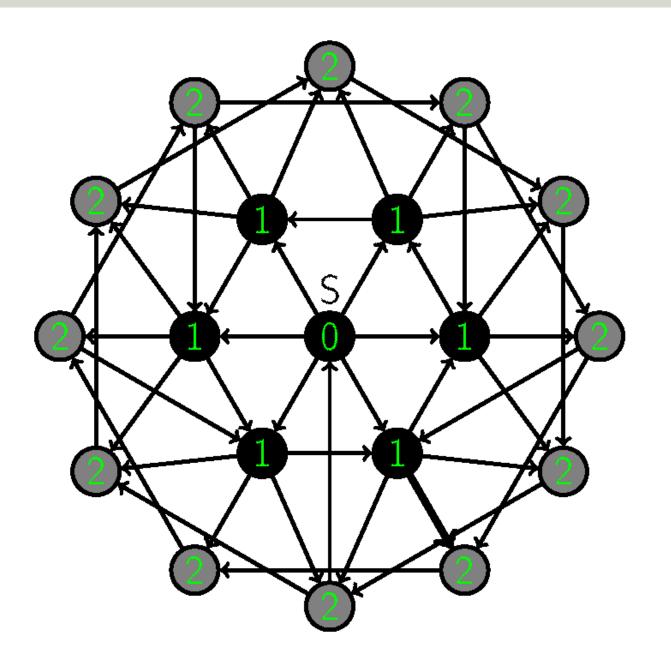


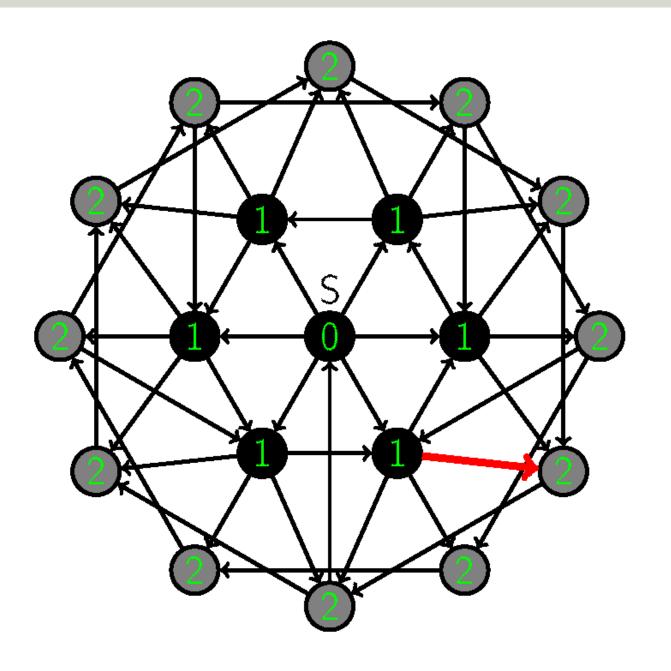


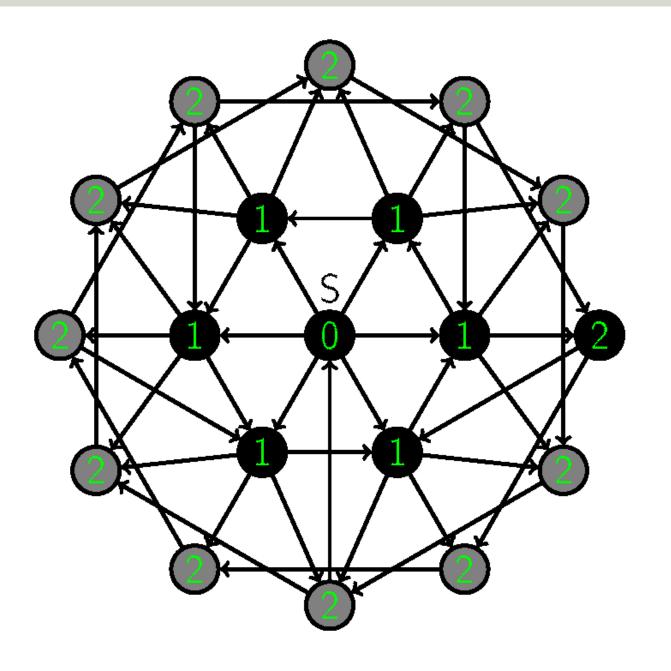


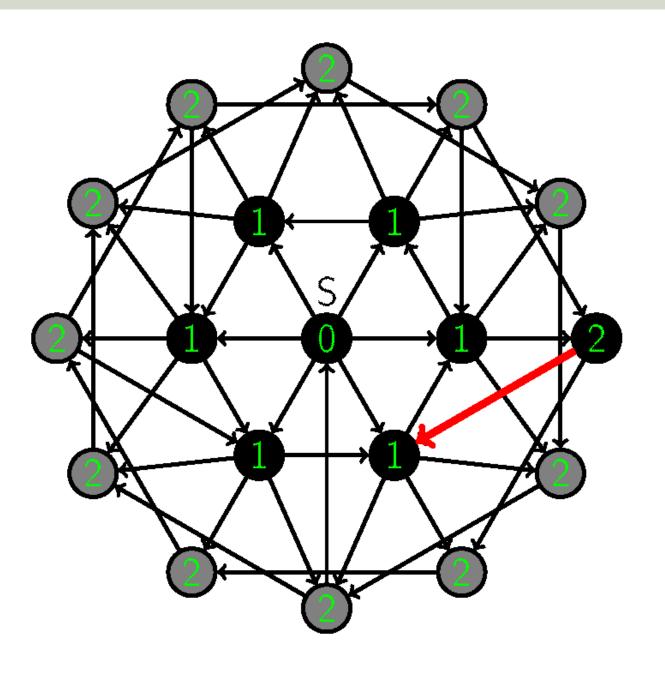


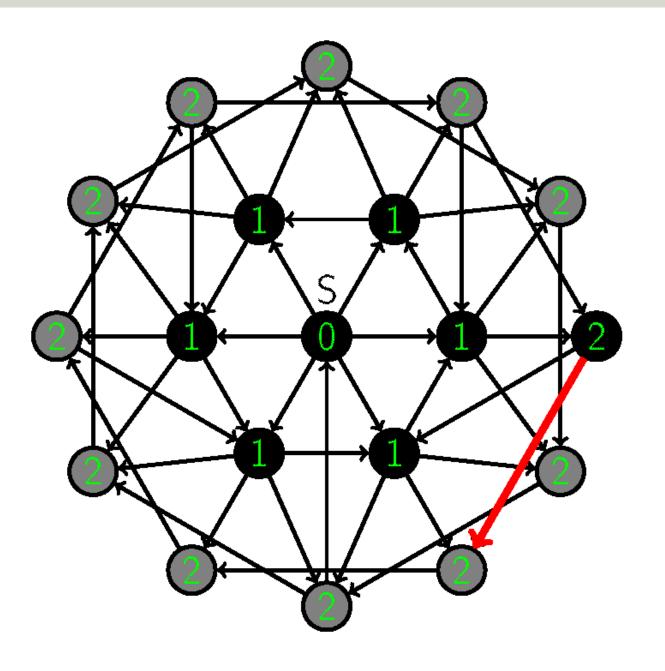


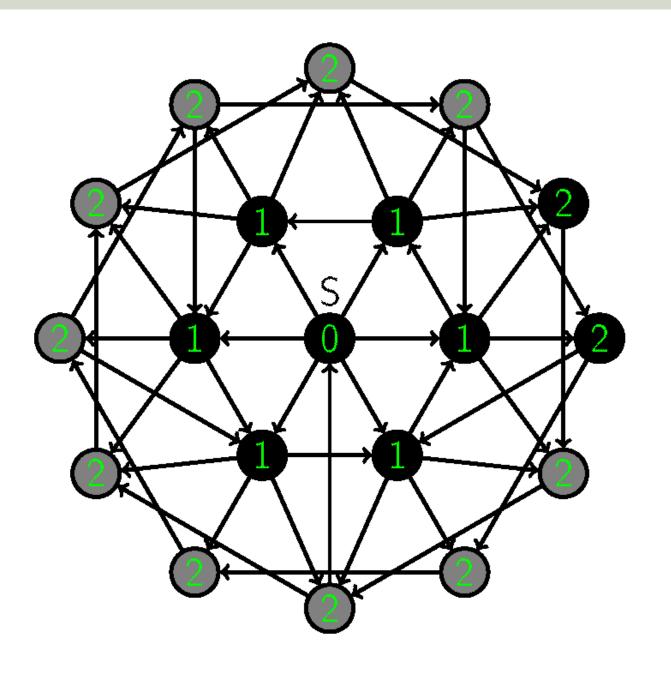


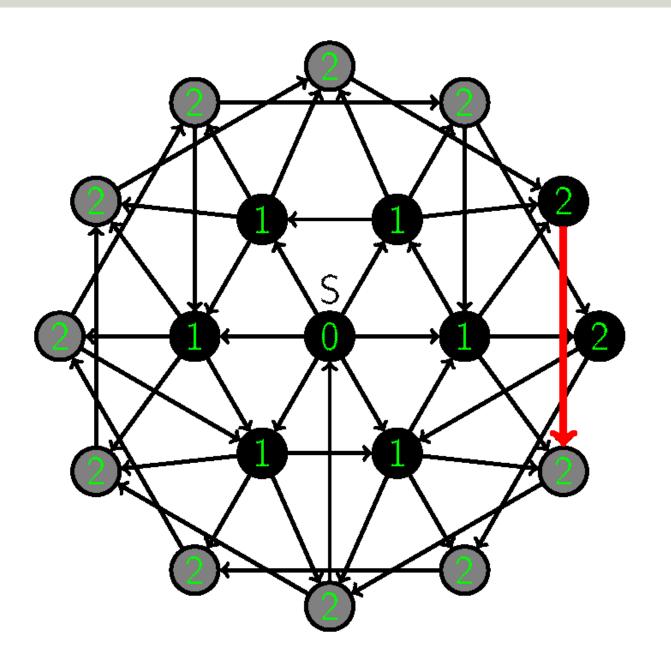


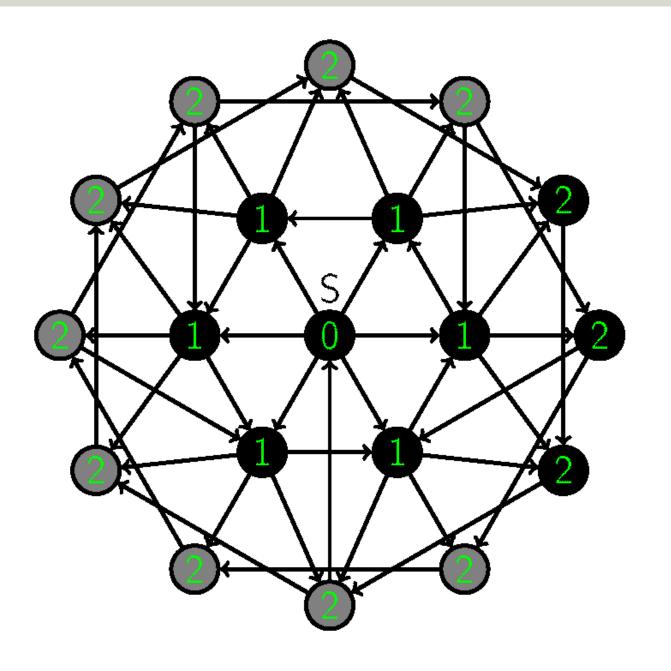


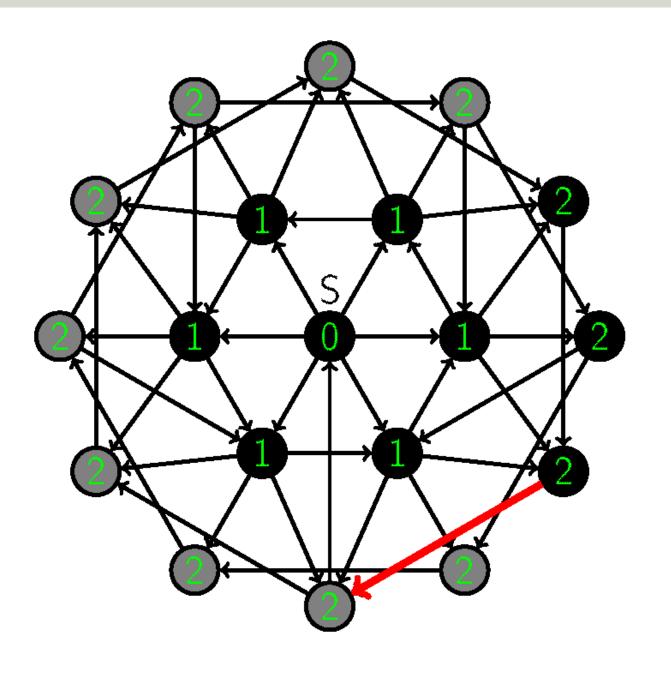


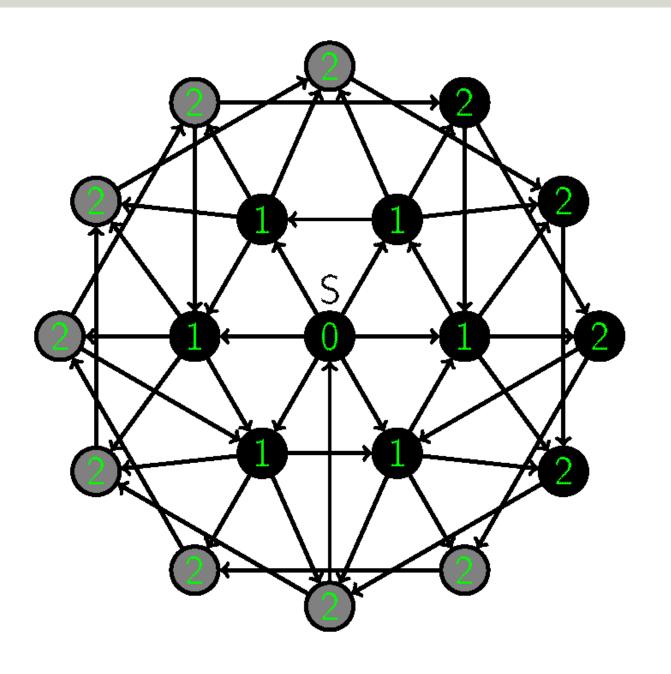


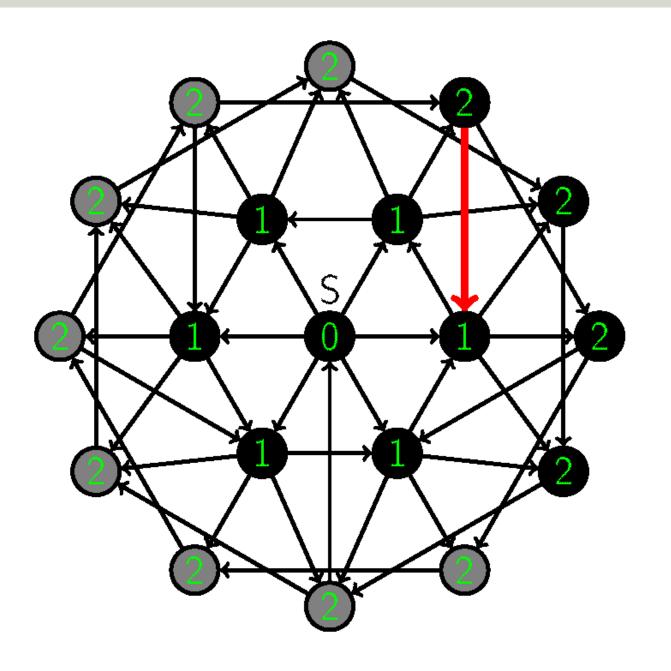


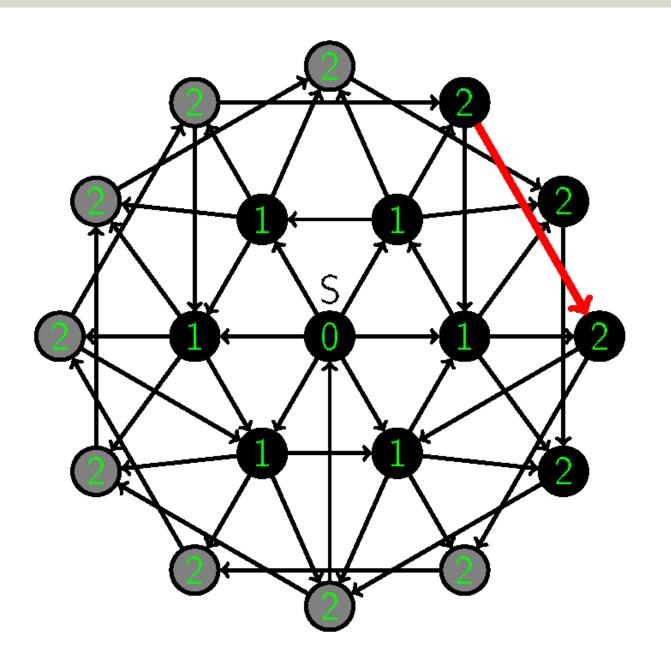


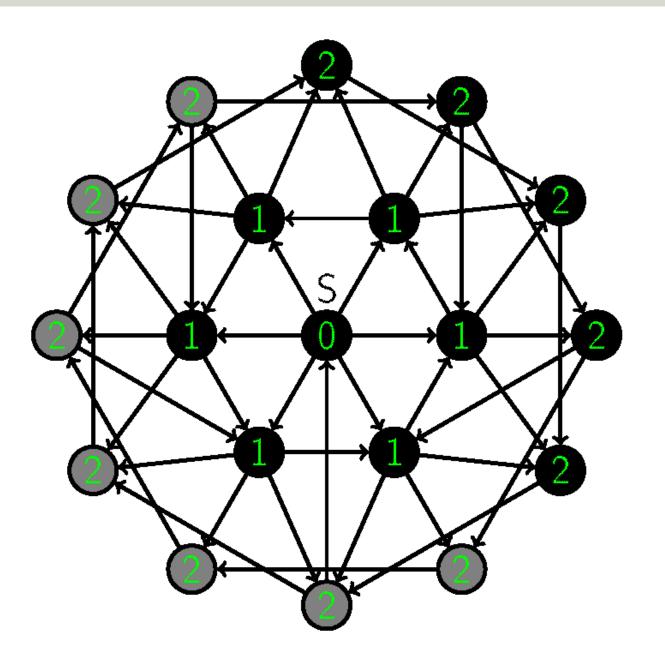


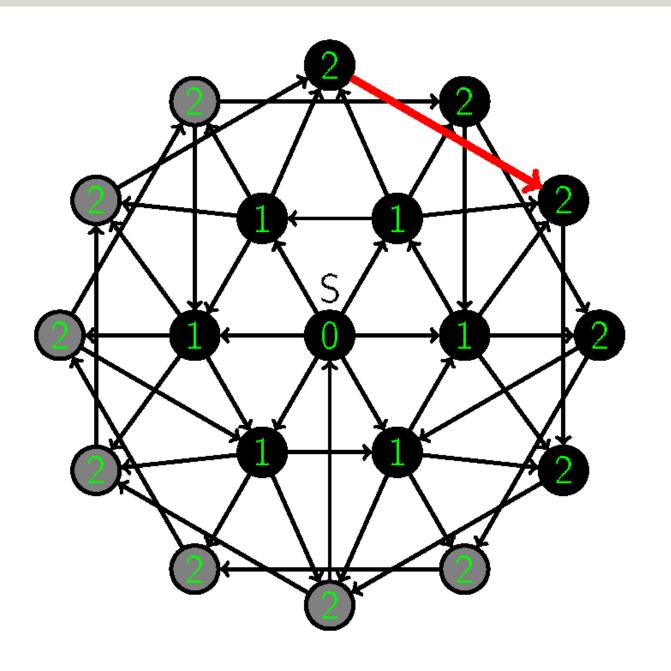


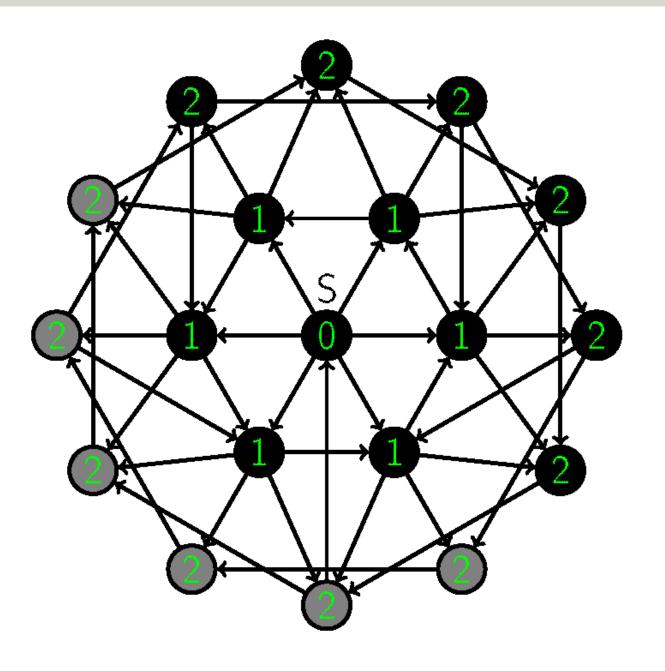


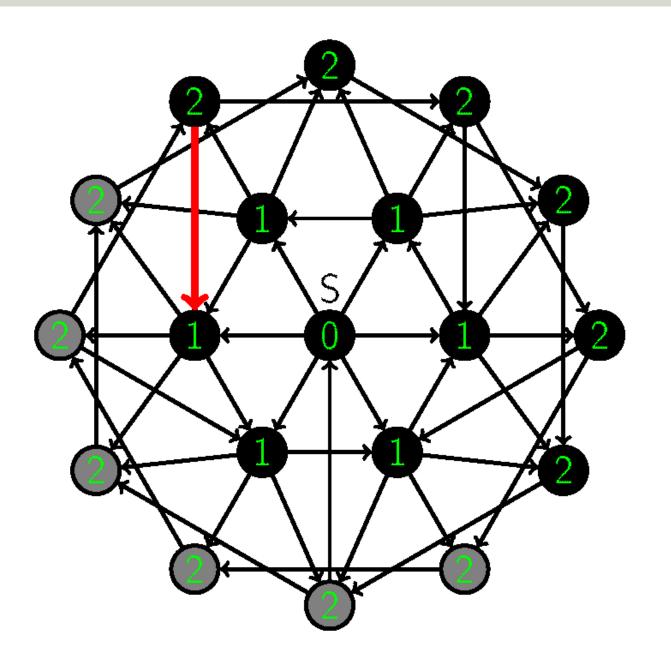


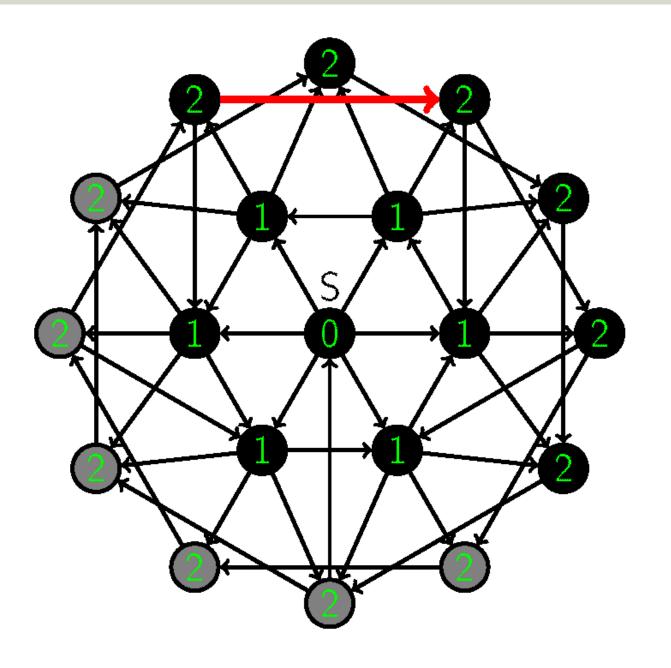


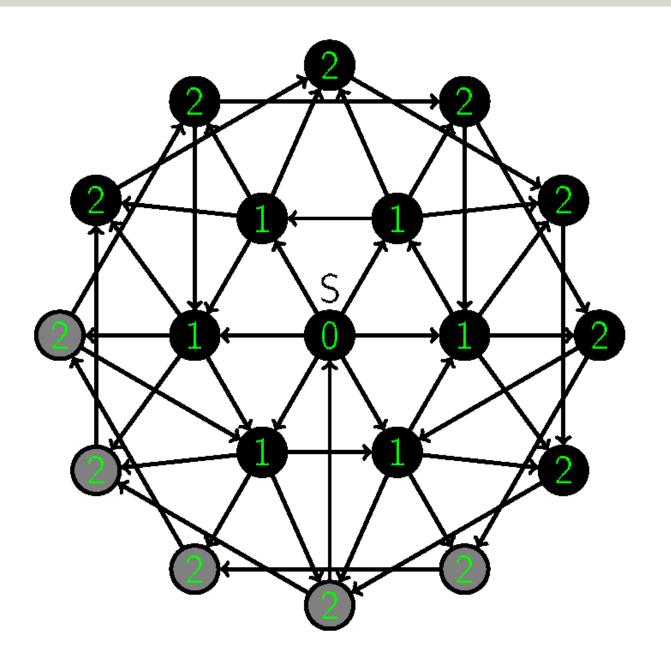


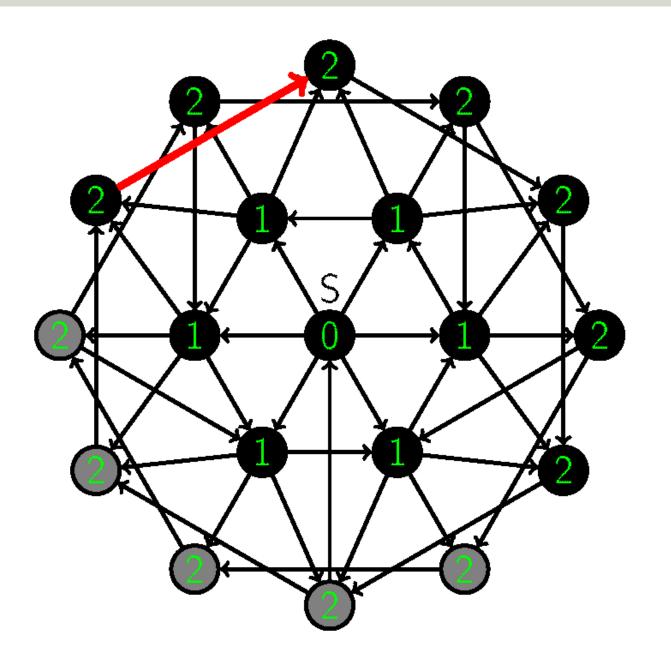


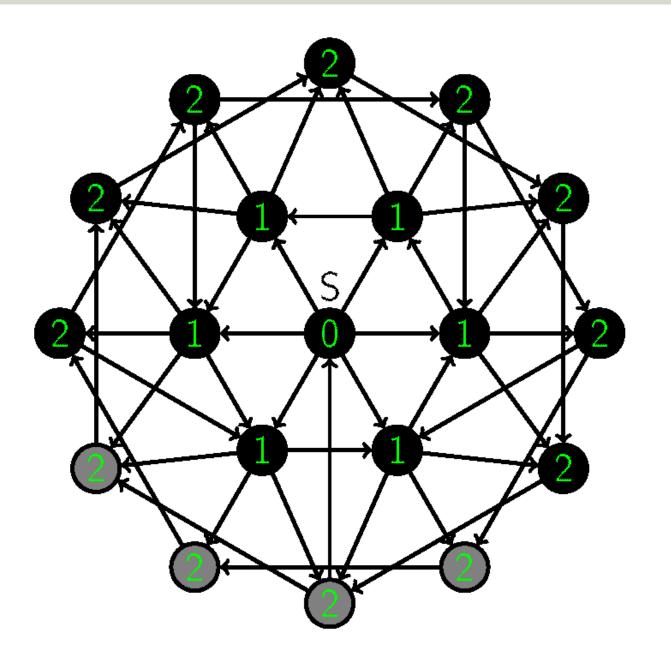


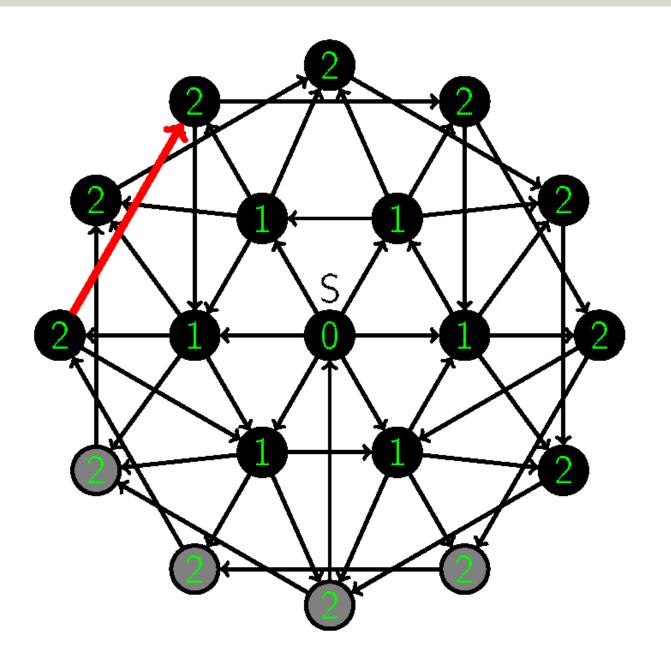


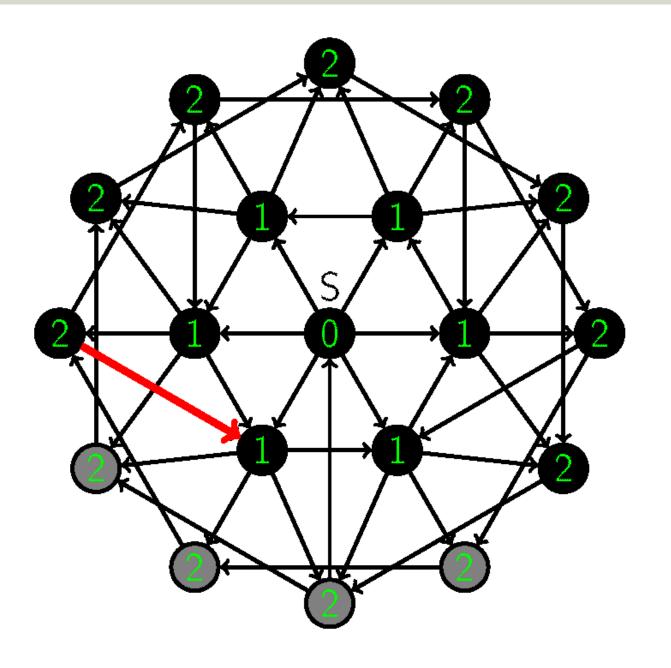


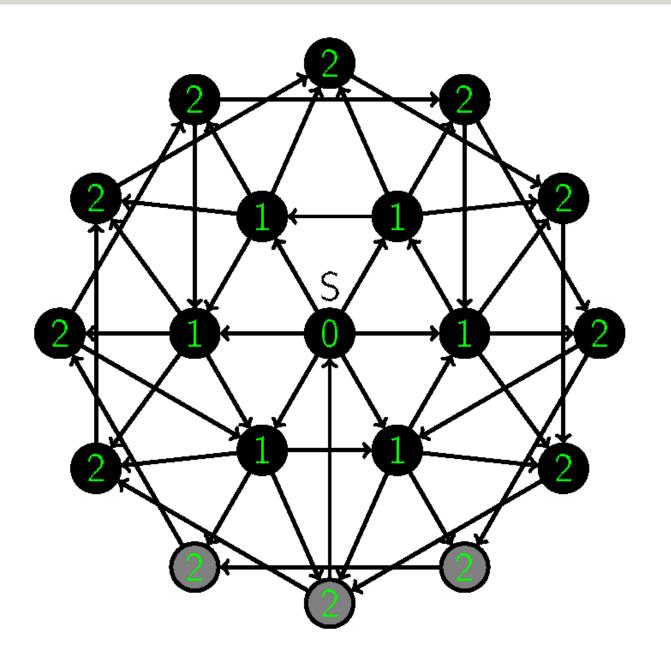


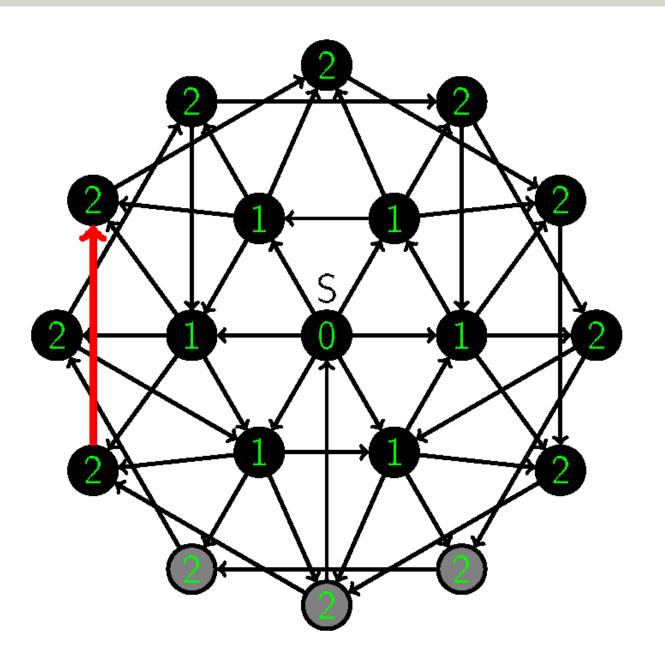


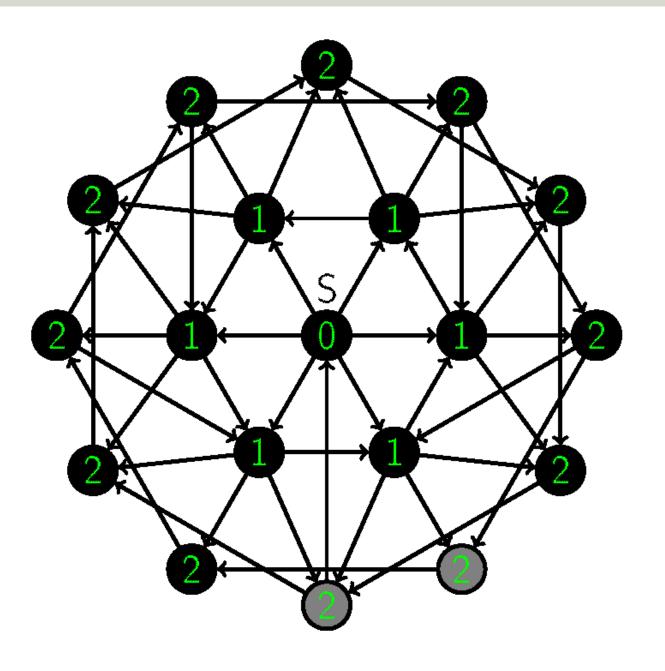


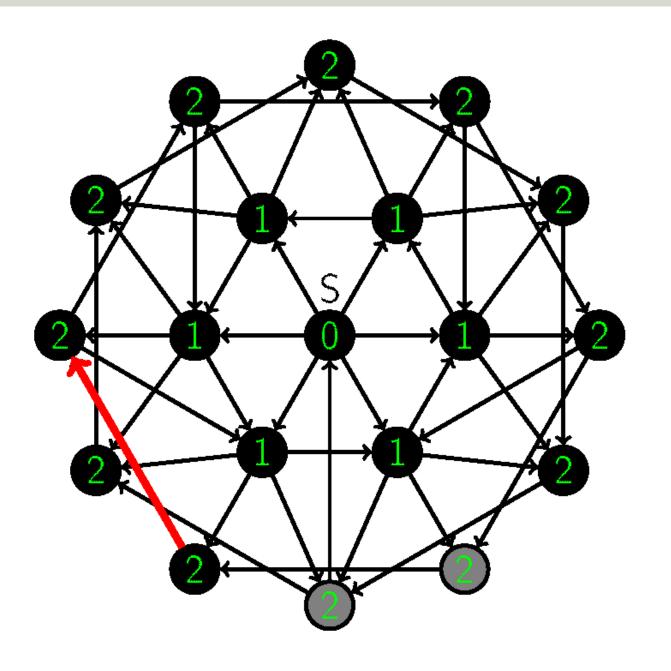


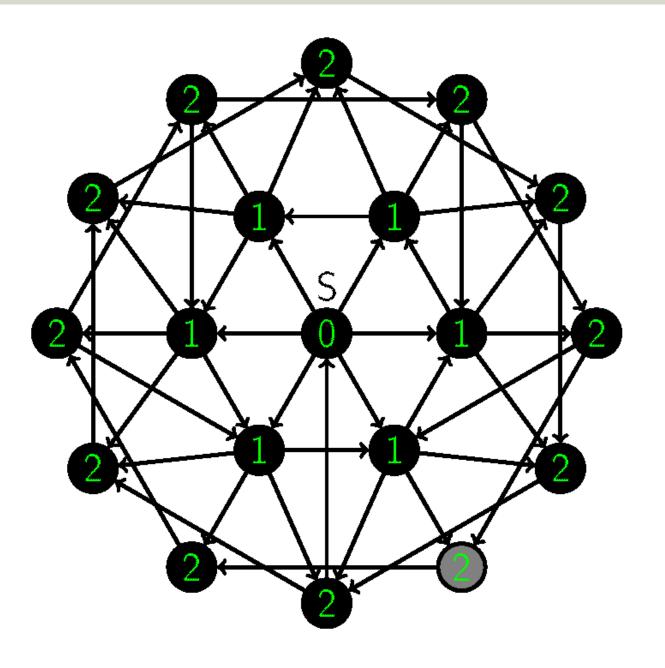


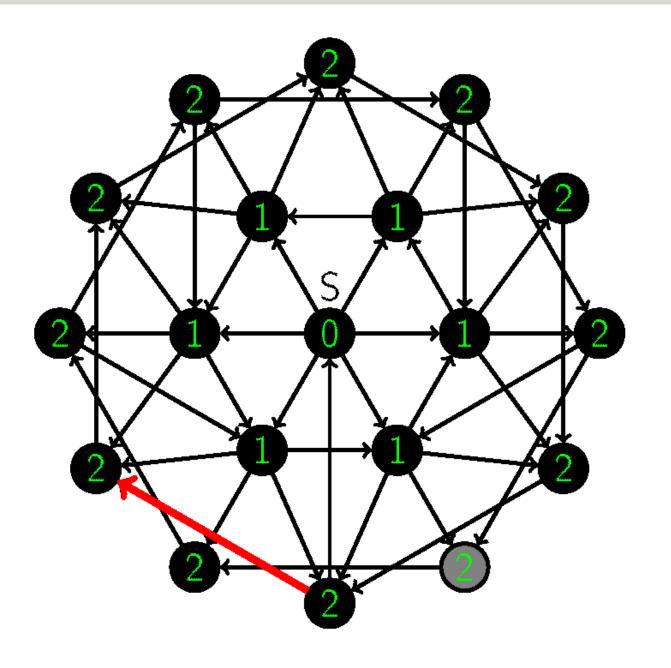


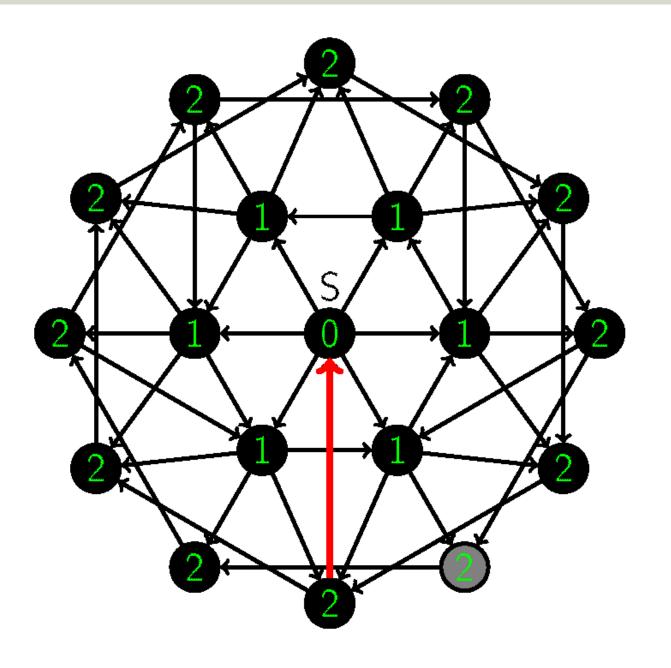


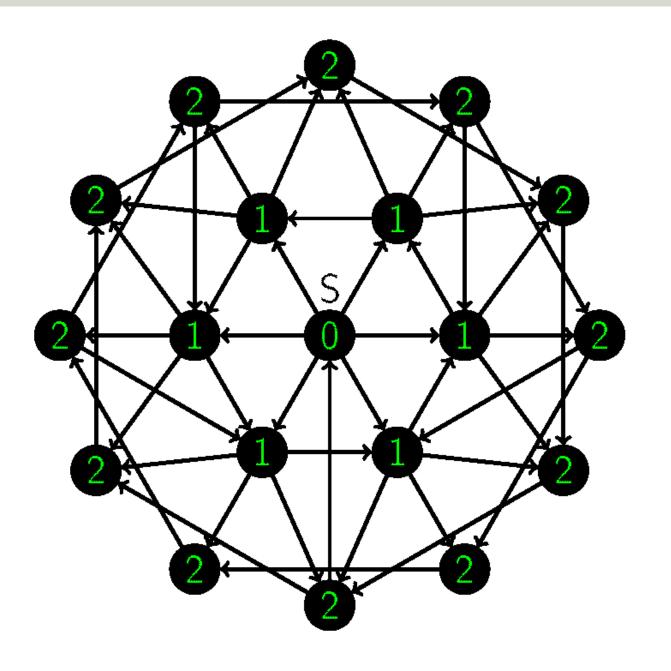


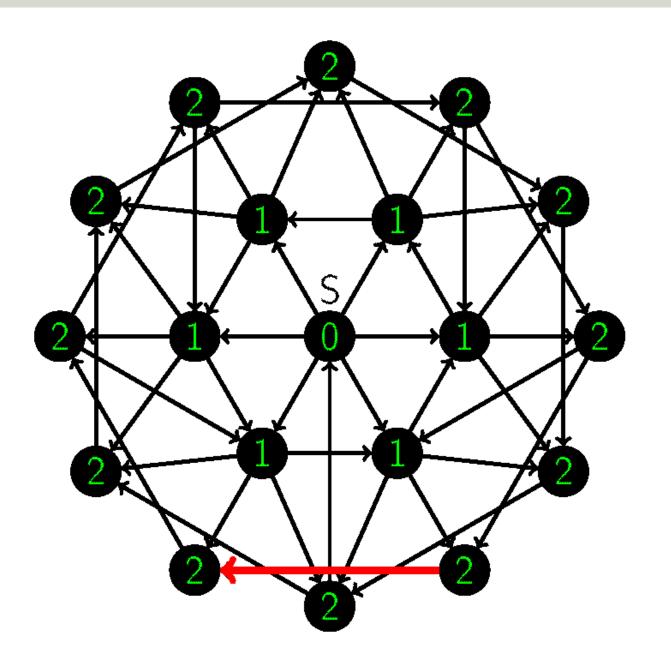


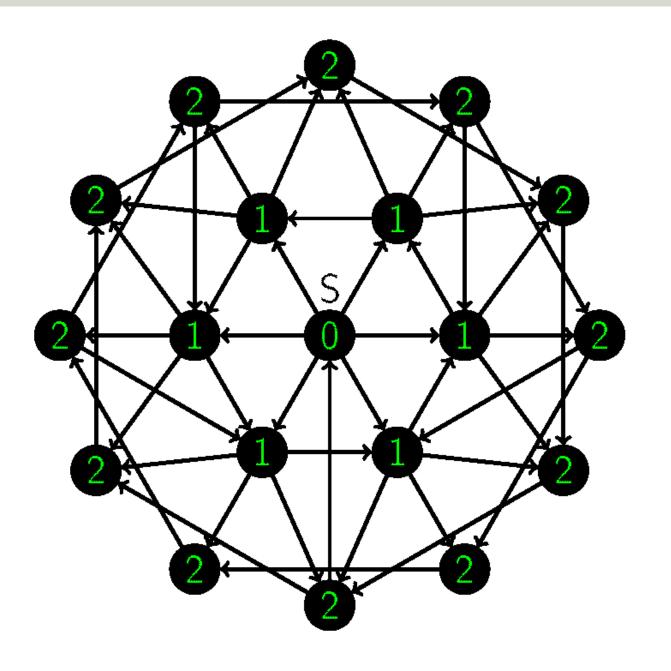






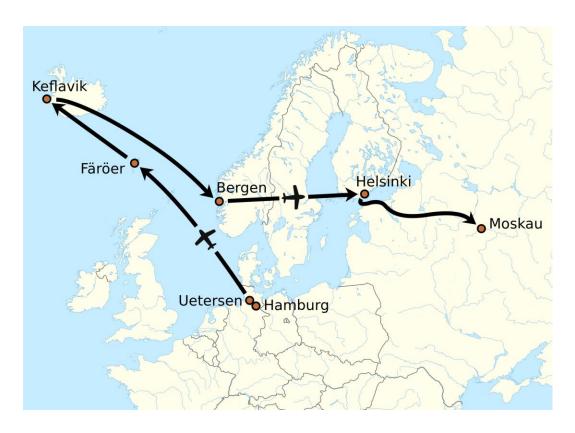




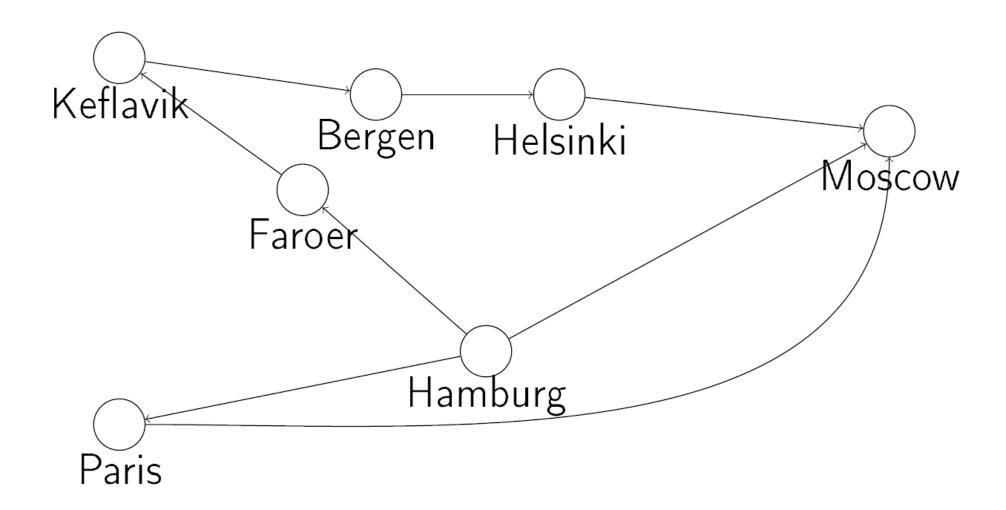


#### The most direct route

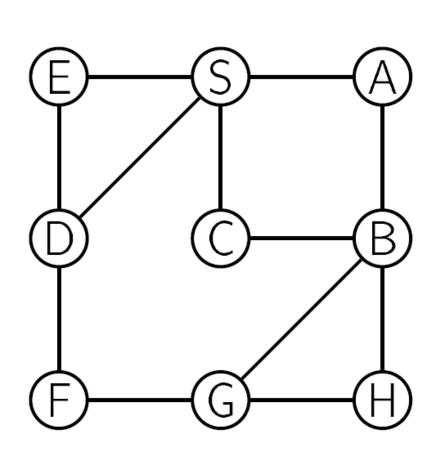
■ What is the minimum number of flight segments to get from Hamburg to Moscow?

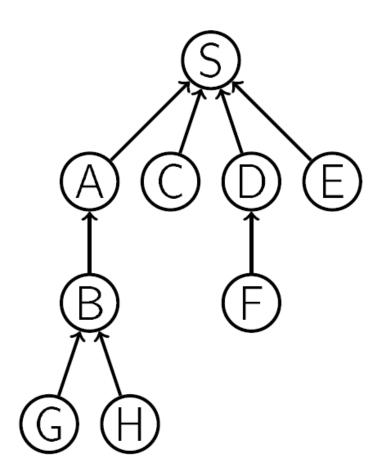


#### Which route has minimum flight segment?



## Shortest-path tree





### Constructing shortest-path tree

## BFS(G, S)

```
for all u \in V:
   \operatorname{dist}[u] \leftarrow \infty, \operatorname{prev}[u] \leftarrow \operatorname{nil}
dist[S] \leftarrow 0
Q \leftarrow \{S\} {queue containing just S}
while Q is not empty:
   u \leftarrow \text{Dequeue}(Q)
   for all (u, v) \in E:
       if dist[v] = \infty:
          Enqueue(Q, v)
          dist[v] \leftarrow dist[u] + 1, prev[v] \leftarrow u
```

## Reconstructing Shortest Path

# ReconstructPath(S, u, prev)

```
result \leftarrow empty
while u \neq S:
result.append(u)
u \leftarrow prev[u]
return Reverse(result)
```

#### Conclusion

- Can find the minimum number of flight segments to get from one city to another
- Can reconstruct the optimal path
- Can build the tree of shortest paths from one origin
- Works in O(|E| + |V|)