

BFS算法框架

BFS找到的路径一定是最短的,代价是空间复杂度比DFS大很多。本质上BFS问题：在一幅图中找到从起点start到终点target的最近距离。BFS框架：

```
// 计算起点start到终点target的最短距离
int BFS(Node start, Node end) {
    std::queue<Node> queue; // 核心数据结构
    std::set<Node> visited; // 避免走回头路

    queue.push(start); // 将起点加入队列
    visited[start] = true; // 标记已访问
    int step = 0; // 记录扩散的步数
    while(!queue.empty()) {
        int sz = queue.size();
        // 将队列的所有节点向四周扩散
        for(int i = 0; i < sz; i++) {
            Node cur = queue.poll();
            // 判断是否到达终点
            if(cur is target) {
                return step;
            }
            // 将cur 相邻的节点加入队列
            for(Node x: cur.adj()) {
                if(x is not visited) {
                    queue.push(x);
                    visited[x] = true;
                }
            }
        }
        step++; // 更新步数
    }
}
```

二叉树最小深度

```
class Solution {
public:
    int minDepth(TreeNode *root) {
        if (!root) {
            return 0;
        }
        std::deque<TreeNode *> que;
        que.push_back(root);
        int depth = 1;
        while (que.size()) {
            int size = que.size();
            for (int i = 0; i < size; ++i) {
                TreeNode *curr = que.front();
```

```

        que.pop_front();
        if (curr->left == nullptr && curr->right == nullptr) {
            return depth;
        }
        if (curr->left) {
            que.push_back(curr->left);
        }

        if (curr->right) {
            que.push_back(curr->right);
        }
    }
    depth++;
}

return 0;
}
};

```

解开密码锁的最少次数

```

class Solution {
public:
    int openLock(vector<string>& deadends, string target) {
        std::deque<std::string> que;
        int step = 0;
        que.push_back("0000");
        std::unordered_map<std::string, int> dead;
        for (auto item : deadends) {
            dead[item] = 1;
        }
        std::unordered_map<std::string, bool> visited;
        visited["0000"] = true;

        while (que.size()) {
            int size = que.size();

            for (int i = 0; i < size; i++) {
                std::string curr = que.front();
                que.pop_front();
                // 是否为dead
                if (dead.count(curr)) {
                    continue;
                }
                if (curr == target) {
                    return step;
                }

                for (int i = 0; i < 4; i++) {
                    std::string up = plusOne(curr, i);
                    if (!visited.count(up)) {

```

```

        que.push_back(up);
        visited[up] = true;
    }

    std::string down = minusOne(curr, i);
    if (!visited.count(down)) {
        que.push_back(down);
        visited[down] = true;
    }
}

step++;
}

return -1;
}

private:
    std::string plusOne(std::string str, int j) {
        if (str[j] == '9') {
            str[j] = '0';
        } else {
            str[j] += 1;
        }
        return str;
    }

    std::string minusOne(std::string str, int j) {
        if (str[j] == '0') {
            str[j] = '9';
        } else {
            str[j] -= 1;
        }

        return str;
    }
};

```

双向BFS优化：

```

#include <iostream>
#include <queue>
#include <string>
#include <unordered_set>
#include <vector>

// @lc code=start
class Solution {
public:
    int openLock(std::vector<std::string> &deadends, std::string target) {
        std::unordered_set<std::string> que;

```

```
std::unordered_set<std::string> que2; // 双向BFS
std::unordered_set<std::string> set;
std::unordered_set<std::string> visited; // 剪枝使用
for (auto &str : deadends) {
    set.insert(str);
}

if (target == "0000") { // 处理target与start相同的情况
    return 0;
}

que.insert("0000");
visited.insert("0000");
visited.insert(target);
que2.insert(target);
int step = 1; // 因为target也加入了队列，所以从1开始

while (que.size() && que2.size()) {
    std::unordered_set<std::string> tmp;

    if (que.size() > que2.size()) {
        que.swap(que2);
    }

    for (auto iter = que.begin(); iter != que.end(); iter++) {
        std::string item = *iter;

        if (set.find(item) != set.end()) {
            continue;
        }

        if (que2.find(item) != que2.end()) {
            return step;
        }

        for (int i = 0; i < 4; i++) {
            std::string astr = addOne(item, i);
            if (visited.find(astr) == visited.end() &&
                set.find(astr) == set.end() && que2.find(astr) == que2.end())
            {
                tmp.insert(astr);
                visited.insert(astr);
            }

            if (que2.find(astr) != que2.end()) {
                return step;
            }

            std::string mstr = minusOne(item, i);
            if (visited.find(mstr) == visited.end() &&
                set.find(mstr) == set.end() && que2.find(mstr) == que2.end())
            {
                tmp.insert(mstr);
                visited.insert(mstr);
            }
        }
    }
}
```

```

        }

        if (que2.find(mstr) != que2.end()) {
            return step;
        }
    }
}

step++;
que.swap(que2);
que2.swap(tmp);
}

return -1;
}

private:
std::string addOne(std::string str, int i) {
    if (str[i] == '9') {
        str[i] = '0';
    } else {
        str[i] += 1;
    }

    return str;
}

std::string minusOne(std::string str, int i) {
    if (str[i] == '0') {
        str[i] = '9';
    } else {
        str[i] -= 1;
    }

    return str;
}
};

```

双向BFS优化

传统BFS是从start向四周扩散到target终止; 双向BFS是start和target同时开始扩散，当两边有交集时终止。双向优化框架：

```

int twoBFS(std::vector<T> &depends, T start, T target) {
    std::unordered_set<T> set;

    for(auto s:depends) {
        set.insert(s);
    }

    // 使用集合加快元素判断

```

```
std::unordered_set<T> q1;
std::unordered_set<T> q2;
std::unordered_set<T> visited;

int step = 0;

q1.insert(start);
q2.insert(target);

while(!q1.empty() && !q2.empty()) {
    // 哈希集合在遍历时不能修改，用temp扩散结果
    std::unordered_set<T> temp;

    // 优化，判断q1和q2的大小，每次从最小的集合开始
    if(q1.size() > q2.size()) {
        temp = q1;
        q1 = q2;
        q2 = temp;
    }

    // 将q1的所有节点向四周扩散
    for(auto s : q1) {
        // 判断是否到达终点
        if(set.find(s) != set.end()) {
            continue;
        }

        if(q2.find(s) != q2.end()) {
            return step;
        }

        visited.insert(s);

        // 将每个节点未遍历节点加入集合
        temp.insert(next);
    }

    // 增加步数
    step++;
    // 此时temp 相当于q1
    // 交换q1, q2，下一次循环扩散q2
    q1 = q2;
    q2 = temp;
}

return -1;
}
```