

Flood Fill算法

构建框架

图片等可以抽象为一个二维矩阵，然后从某个点开始向四周开始扩散，直到无法扩散为止。矩阵可以抽象为图片，这就转化成图的遍历问题，类似一个N叉树的遍历问题。

```
// (x,y)为坐标
int fill(int x, int y){
    fill(x-1,y); // 向上
    fill(x+1,y); // 向下
    fill(x, y-1); // 向左
    fill(x, y+1); // 向右
}
```

这个框架可以视为深度优先遍历，或者四叉树遍历问题。例：[leetcode颜色填充](#)

编写函数，实现许多图片编辑软件都支持的「颜色填充」功能。

待填充的图像用二维数组 `image` 表示，元素为初始颜色值。初始坐标点的行坐标为 `sr` 列坐标为 `sc`。需要填充的新颜色为 `newColor` 。

「周围区域」是指颜色相同且在上、下、左、右四个方向上存在相连情况的若干元素。

请用新颜色填充初始坐标点的周围区域，并返回填充后的图像。

示例：

输入：

`image = [[1,1,1],[1,1,0],[1,0,1]]`

`sr = 1, sc = 1, newColor = 2`

输出：`[[2,2,2],[2,2,0],[2,0,1]]`

解释：

初始坐标点位于图像的正中间，坐标 `(sr,sc)=(1,1)` 。

初始坐标点周围区域上所有符合条件的像素点的颜色都被更改成 `2` 。

注意，右下角的像素没有更改为 `2` ，因为它不属于初始坐标点的周围区域。

提示：

`image` 和 `image[0]` 的长度均在范围 `[1, 50]` 内。

初始坐标点 `(sr,sc)` 满足 `0 <= sr < image.length` 和 `0 <= sc < image[0].length` 。

`image[i][j]` 和 `newColor` 表示的颜色值在范围 `[0, 65535]` 内。

解法：

```
class Solution {
public:
    std::vector<std::vector<int>> floodfill(std::vector<std::vector<int>>
&board,
                                     int
sr,
                                     int
sc,
                                     int newColor) {
        int oldColor = board[sr][sc];
        int row      = board.size();
        int col      = 0;

        if (row > 0) {
            col = board[0].size();
        }

        fillImage(board, row, col, sr, sc, oldColor, newColor);

        return board;
    }

private:
    void fillImage(std::vector<std::vector<int>> &board,
                  int row,
                  int col,
                  int sr,
                  int sc,
                  int oldColor,
                  int newColor) {
        // 越界
        if (!isInArea(sr, sc, row, col)) {
            return;
        }

        // 当前值不为oldColor
        if (oldColor != board[sr][sc]) {
            return;
        }
        board[sr][sc] = -1; // 替代visited[][]
        fillImage(board, row, col, sr - 1, sc, oldColor, newColor);
        fillImage(board, row, col, sr + 1, sc, oldColor, newColor);
        fillImage(board, row, col, sr, sc - 1, oldColor, newColor);
        fillImage(board, row, col, sr, sc + 1, oldColor, newColor);

        board[sr][sc] = newColor;
    }

    bool isInArea(int sr, int sc, int row, int col) {
        return sr >= 0 && sr < row && sc >= 0 && sc < col;
    }
};
```

```
    }  
};
```

扩展：如何只填充边界部分，不填充内部。

```
int fill(std::vector<std::vector<int>> &image, int x, int y, int  
originColor, int newColor){  
    // 出界  
    if(!isInArea(image,x,y)) {  
        return 0;  
    }  
  
    // 已探索过 originColor区域  
    if(visited[x][y]) {  
        return 1;  
    }  
  
    // 遇到其他颜色  
    if (originColor != image[x][y]){  
        return 0;  
    }  
  
    visited[x][y] = 1;  
  
    int surround = fill(image, x-1, y, originColor, newColor) +  
        fill(image, x+1, y, originColor, newColor) +  
        fill(image, x, y-1, originColor, newColor) +  
        fill(image, x, y+1, originColor, newColor);  
  
    // 边界点  
    if(surround < 4 ) {  
        image[x][y] = newColor;  
    }  
  
    return 1;  
}
```

抽象出框架：

```
int fill(std::vector<std::vector<int>> &image, int x, int y, int  
originColor, int newColor){  
    // 出界  
    if(!isInArea(image,x,y)) {  
        return 0;  
    }  
  
    // 已探索过 originColor区域  
    if(visited[x][y]) {  
        return 1;  
    }
```

```
}

// 遇到其他颜色
if (orginColor != image[x][y]){
    return 0;
}

visited[x][y] = 1;

// 替换为其他对边界点的操作
int surround = fill(image, x-1, y, orginColor, newColor) +
                fill(image, x+1, y, orginColor, newColor) +
                fill(image, x, y-1, orginColor, newColor) +
                fill(image, x, y+1, orginColor, newColor);

// 边界点
if(surround < 4 ) {
    image[x][y] = newColor;
}

return 1;
}
```