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

```
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 = plus0ne(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

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;
```