算法设计与分析

> LECTURE 7

Outline



Lecture 7

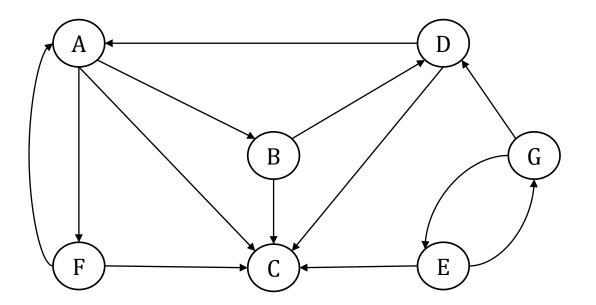
图遍历

- □ DFS 和 BFS
- □ 遍历框架
- □ 遍历树
- □ 活动区间

图和图遍历

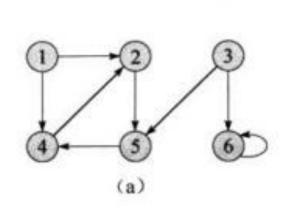


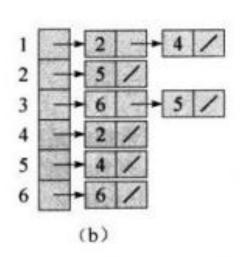
- □ 图 G=(V,E)
- □ 顶点集 V(G)
- □ 边集 E(G)∈ V × V



图的表示







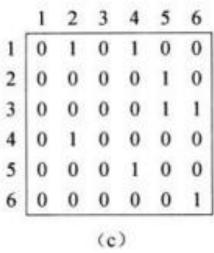


图 22-2 有向图的两种表示。(a)—个有 6 个结点和 8 条边的有向图 G。(b)G 的邻接链表表示。(c)G 的邻接矩阵表示

图的表示



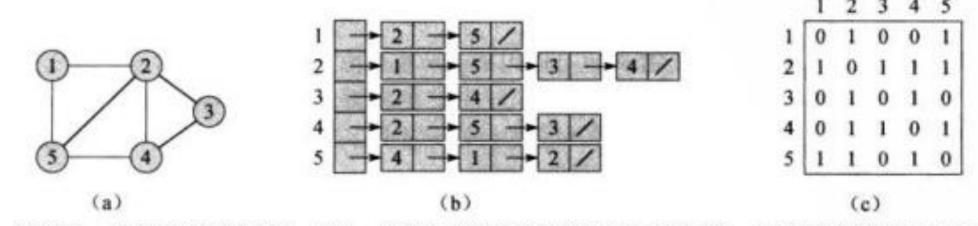
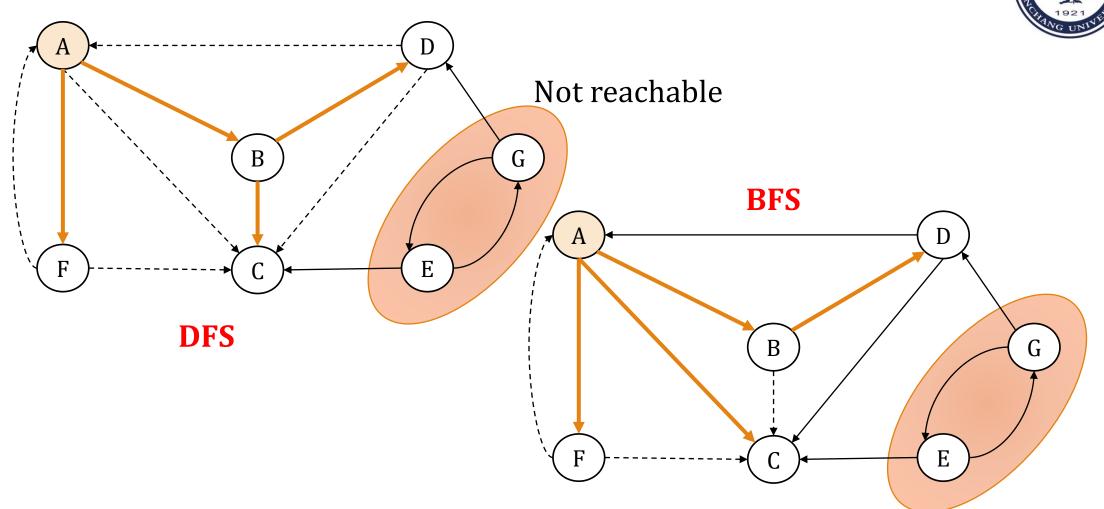


图 22-1 无向图的两种表示。(a)—个有 5 个结点和 7 条边的无向图 G。(b)G 的邻接链表表示。(c)G 的邻接矩阵表示

图遍历





DFS 框架



dfs(G,v)
Mark v as "discovered".
For each vertex w that edge vw is in G:
If w is undiscovered:
dfs(G,w)
Otherwise:
"Check" vw without visiting w.
Mark v as "finished".

BFS 框架



```
    Bfs(G,s)

    Mark s as "discovered";
    enqueue(pending,s);
    while (pending is nonempty)
      dequeue(pending, v);
      For each vertex w that edge vw is in G:
        If w is "undiscovered"
           Mark w as "discovered" and
          enqueue(pending, w)
      Mark v as "finished";
```

例题



200. 岛屿数量

难度中等 凸 1405 ☆ 收藏 匚 分享 🔊 切换为英文 🗘 接收动态 🖾 反馈

给你一个由'1'(陆地)和'0'(水)组成的的二维网格,请你计算网格中岛屿的数量。

岛屿总是被水包围,并且每座岛屿只能由水平方向和/或竖直方向上相邻的陆地连接形成。

此外,你可以假设该网格的四条边均被水包围。

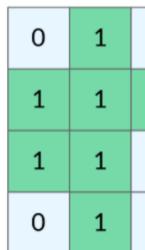
示例 1:

```
输入: grid = [
    ["1","1","1","0"],
    ["1","1","0","0"],
    ["1","1","0","0"],
    ["0","0","0","0"]
]
輸出: 1
```

岛屿数量







```
void dfs(int[][] grid, int r, int c) {
   // 判断 base case
   // 如果坐标 (r, c) 超出了网格范围,直接返回
   if (!inArea(grid, r, c)) {
       return;
   // 访问上、下、左、右四个相邻结点
   dfs(grid, r-1, c):
   dfs(grid, r + 1, c);
   dfs(grid, r, c-1):
   dfs(grid, r, c + 1):
// 判断坐标 (r, c) 是否在网格中
boolean inArea(int[][] grid, int r, int c) {
   return 0 <= r && r < grid.length
          && 0 \le c && c \le grid[0].length;
```

岛屿数量



在 LeetCode 中, 「岛屿问题」是一个系列系列问题, 比如:

- L200. 岛屿数量 (Easy)
- 463. 岛屿的周长 (Easy)
- 695. 岛屿的最大面积 (Medium)
- 827. 最大人工岛 (Hard)

我们所熟悉的 DFS (深度优先搜索)问题通常是在树或者图结构上进行的。而我们今天要讨论的 DFS 问题,是在一种「网格」结构中进行的。岛屿问题是这类网格 DFS 问题的典型代表。网格结构遍历起来要比二叉树复杂一些,如果没有掌握一定的方法,DFS 代码容易写得冗长繁杂。

[ref] https://leetcode-cn.com/problems/number-of-islands/solution/dao-yu-lei-wen-ti-de-tong-yong-jie-fa-dfs-bian-li-/

连通片个数



```
void connectedComponents(Intlist[] adjVertices, int n,
    int[] cc) // This is a wrapper procedure
  int[] color=new int[n+1];
                                               void ccDFS(IntList[] adjVertices, int[] color, int v, int ccNum, int[] cc)//v as the code of current connected component
  int v;
  <Initialize color array to white for
                                                  int w;
  for (v=1; v \le n; v++)
                                                  IntList remAdj;
                                                                                The elements
     if (color[v]=white)
       ccDFS(adjVertices, color, v, v,
                                                                                of remAdj are
                                                  color[v]=gray;
                                                                                neighbors of v
  return
                                                  cc[v]=ccNum;
                                                  remAdj=adjVertices[v];
                                                                                         Processing the next neighbor,
                                                  while (remAdj≠nil)
                                                                                         if existing, another depth-first
                                                    w=first(remAdj);
                                                                                         search to be incurred
                                                    if (color[w]=white)
                                                       ccDFS(adj Vertices, color, w, ccNum, cc);
                                                       remAdj=rest(remAdj);
                                                  color[v]=black;
                                                  return
                                                                        v finished
```

遍历框架



□ 遍历过程中节点分类

▶ 白色: 一个节点尚未被遍历到

> 灰色: 一个节点已经被遍历到, 但是尚未结束

> 黑色:一个节点的所有邻居节点已经完成遍历,其自身遍历已经结束

□ 遍历过程中处理操作

- > 遍历前处理
- > 遍历中处理
- > 遍历后处理

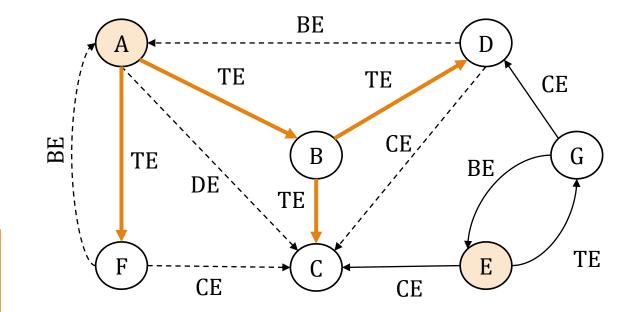
遍历框架



```
int dfs(IntList[] adjVertices, int[] color, int v, ...)
  int w;
  IntList remAdj;
                                                If partial search is used for a
  int ans;
                                                application, tests for termination
  color[v]=gray;
                                                may be inserted here.
  <Pre><Pre>reorder processing of vertex v>
  remAdj=adjVertices[v];
  while (remAdjønil)
    w=first(remAdj);
    if (color[w]=white)
      <Exploratory processing for tree edge vw>
      int wAns=dfs(adjVertices, color, w, ...);
      < Backtrack processing for tree edge vw , using wAns>
    else
      <Checking for nontree edge vw>
    remAdj=rest(remAdj);
  <Postorder processing of vertex v, including final computation of ans>
  color[v]=black:
```

遍历树





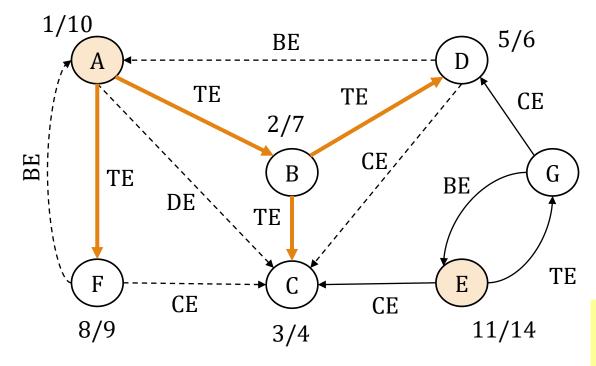
TE: Tree Edge BE: Back Edge DE: Desendant Edge

CE: Cross Edge



- □ 遍历时间
 - ➤ discoverTime: 被发现的时间
 - ➤ finishTime: 遍历结束的时间
- □ 一个节点被发现到遍历结束,中间的遍历活动可以由其后继节点的发现 与结束事件来刻画。
- □ 活动区间
 - active(v)=[discoverTime, finishTime]





12/13



```
int dfsTrace(intList[] adjVertices, int[] color, int v, int[] discoverTime,
           int[] finishTime, int[] parent int time)
  int w; IntList remAdj; int ans;
  color[v]=gray; time++; discoverTime[v]=time;
  remAdj=adjVertices[v];
  while (remAdj≠nil)
    w=first(remAdj);
    if (color[w]==white)
      parent[w]=v;
      int wAns=dfsTrace(adjVertices, color, w, discoverTime, finishTime,
                          parent, time);
    else <Checking for nontree edge vw>
    remAdj=rest(remAdj);
   time++; finishTime[v]=time; color[v]=black;
  return ans;
```

□ 图遍历活动区间的时序关系等价地转换成整数区间之间的先后/包含关系

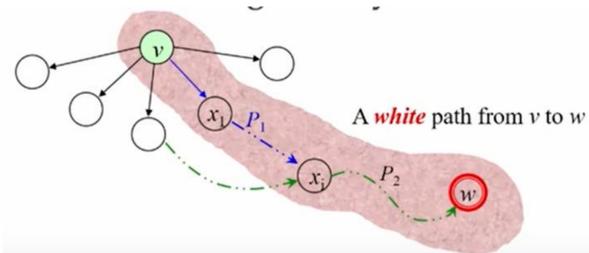
定理 22.7(括号化定理) 在对有向或无向图 G = (V,E) 进行的任意深度优先搜索中,对于任意两个结点 u 和 v 来说,下面三种情况只有一种成立:

- 区间[u.d, u.f]和区间[v.d, v.f]完全分离,在深度优先森林中,结点 u 不是结点 v 的后代,结点 v 也不是结点 u 的后代。
- 区间[u.d, u.f]完全包含在区间[v.d, v.f]内,在深度优先树中,结点 u 是结点 v 的后代。
- 区间[v.d, v.f]完全包含在区间[u.d, u.f]内,在深度优先树中,结点 v 是结点 u 的后代。

白色路径

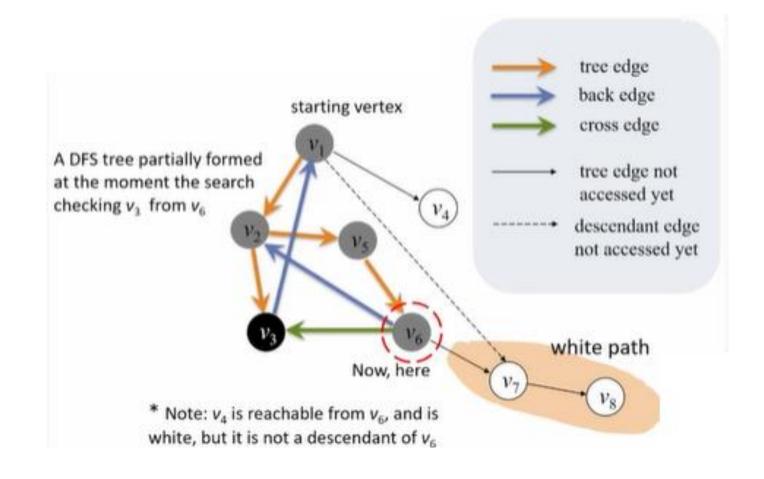


- □ 遍历树中有祖先后继关系 => 在图中有路径相连
- □ 在图中有路径相连 => 遍历树中有祖先后继关系???
- □ 白色路径定理: 在深度优先遍历树中, 节点 v 是 w 的祖先, 当且仅当在 遍历过程中刚刚发现点 v 的时刻, 存在一条从 v 到 w 的全部由白色节点组 成的路径。



回顾





Outline



Lecture 7

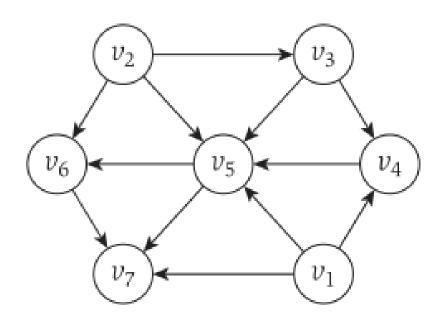
图遍历

- □ 有向无环图
 - > 拓扑排序
 - > 关键路径
- □ 强连通片

有向无环图 DAG



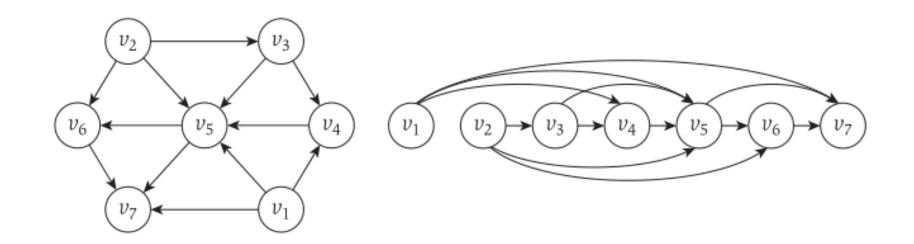
☐ Directed Acyclic Graph (DAG)



拓扑排序



- □ 如果为图中的每个顶点 $v_1, v_2, ..., v_n$ 分配一个序号 $\tau_1, \tau_2, ..., \tau_n$,满足:
 - ▶ 所有序号为正整数1到n的某个排列
 - \rightarrow 对任意有向边 i->j,满足 $\tau_i < \tau_j$



拓扑排序的存在性



- □ 引理:如果有向图 G=(V,E) 中有环,则图 G 不存在拓扑排序。
 - > 反证法
- □ 引理: 如果有向图 G=(V,E) 为有向无环图,则 G 必然存在拓扑排序。
 - ▶ 构造式证明:存在正确的拓扑排序算法

拓扑排序

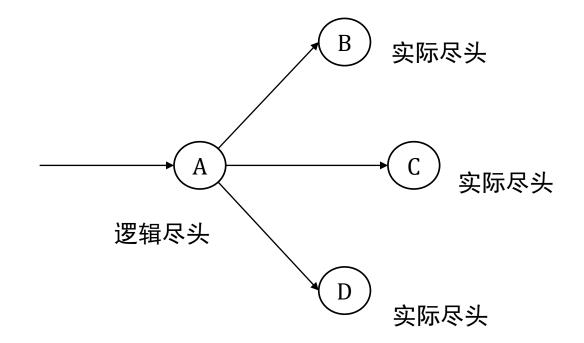


```
void dfsTopo(IntList[] adjVertices, int[] color, int v, int[]
  topo, int topoNum)
  int w; IntList remAdj; color[v]=gray;
  remAdj=adjVertices[v];
  while (remAdj≠nil)
    w=first(remAdj);
    if (color[w]==white)
      dfsTopo(adjVertices, color, w, topo, topoNum);
    remAdj=rest(remAdj);
  topoNum++; topo[v]=topoNum
  color[v]=black;
  return;
```

拓扑排序算法



- □ 引入概念: "尽头"
- □ 有向无环
 - > 尽头一定存在



关键路径



- □ 调度问题:
 - > 假设有充分多的机器
 - > 任务之间有依赖关系
 - > 每个任务有自己的执行时长
- □ 调度目标: 所有任务尽早执行完
 - \triangleright 需要调度的任务 $\{a_i\}(1 \le i \le n)$
 - ➤ 每个任务执行时长 *l_i*
 - ▶ 每个任务的最早开始时间 est_i
 - \rightarrow 每个任务的最早结束时间 $eft_i = est_i + l_i$

关键路径



- □ 最早开始时间、最早结束时间的递归定义:
 - \rightarrow 如果一个任务 a_i 不依赖任何其他任务,则 $est_i = 0$
 - \rightarrow 如果一个任务 a_i 的 est_i 已经被确定,则 $eft_i = est_i + l_i$
 - ▶ 如果一个任务 a_i 依赖若干其他任务,则 est_i 为它所依赖的所有任务的最早结束时间中的最大值: $est_i = \max\{eft_i \mid a_i \rightarrow a_i\}$

关键路径



- □ 任务调度中的关键路径是一组任务 $v_0, v_1, ..., v_k$,满足:
 - ightharpoonup 任务 v_0 不依赖任何其他任务
 - > 对任意 1 ≤ i ≤ k: $v_i \rightarrow v_{i-1}$, $est_i = eft_{i-1}$
 - \triangleright 任务 v_k 的最早结束时间是所有任务的最早结束时间中最大的

关键路径算法



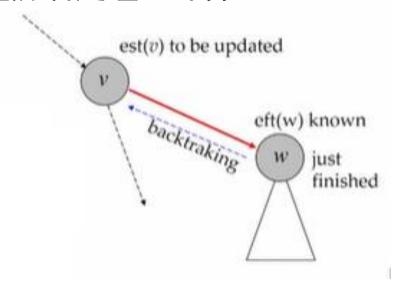
□ 遍历前处理:初始化

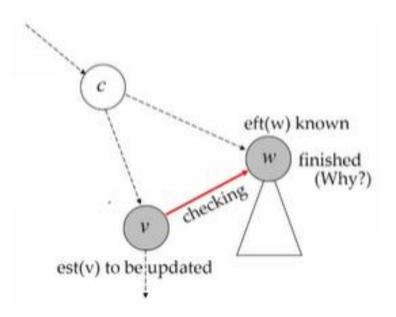
□ 遍历中处理: 检查是否需要更新当前节点的 est

▶ 处理完一条 TE 返回的时候

> 处理完一条非TE返回的时候

□ 遍历后处理: 计算 eft





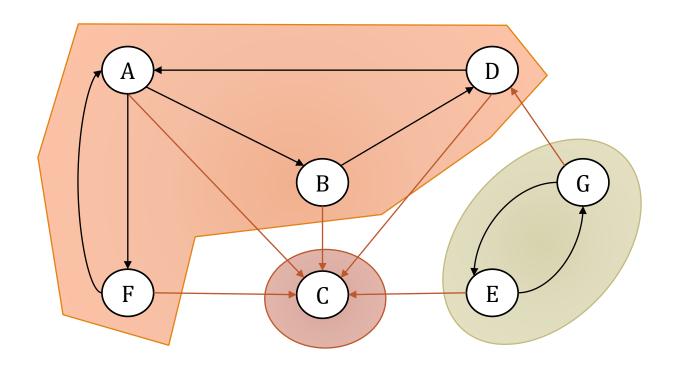
关键路径算法

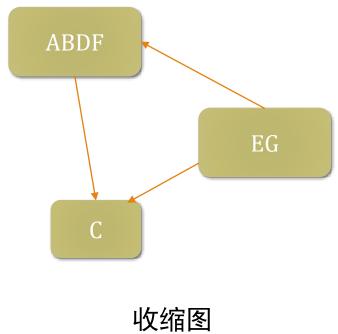


```
void dfsCrit(.. adjVertices, .. color, .. v, int[] duration, int[] critDep,
   int[] eft)
     int w; IntList remAdj; int est=0;
     color[v]=gray; critDep[v]=-1; remAdj=adjVertices[v];
     while (remAdj≠nil) w=first(remAdj);
       if (color[w]==white)
          dfsCrit(adjVertices, color, w, duration, critDep, efs);
         if (eft[w]≥est) est=eft[w]; critDep[v]=w
       else//checking for nontree edge
         if (eft[w]≥est) est=eft[w]; critDep[v]=w
       remAdj=rest(remAdj);
     eft[v]=est+duration[v]; color[v]=black;
     return;
٠
```

强连通片

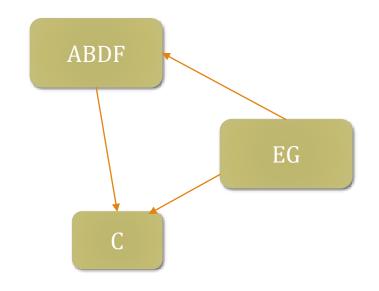






有向图的转置





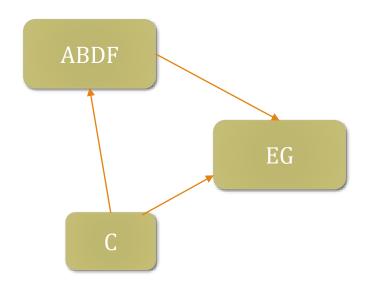
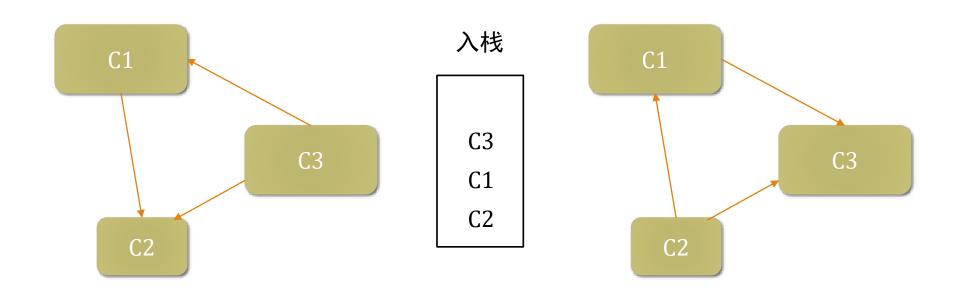


图 $G和G^T$ 的收缩图

强连通片算法

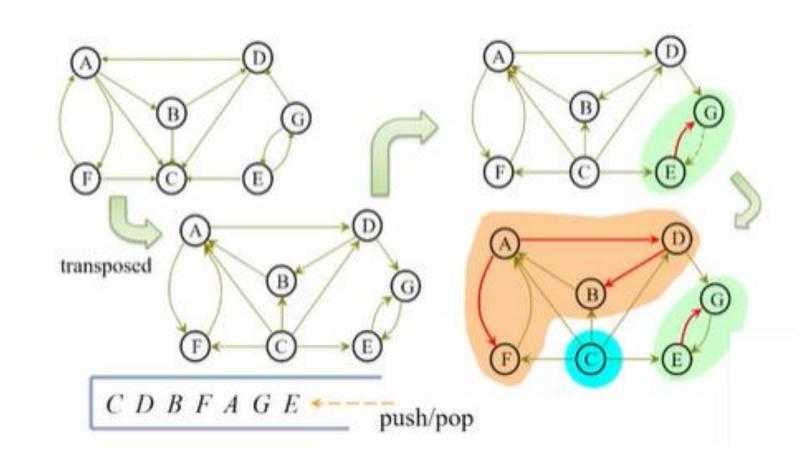


- □ 遍历结束时标记尽头
- □ 先进后出的栈结构:每个节点完成处理时进栈(先结束,先入栈)
- □ 图的转置:按出栈的顺序开始第二轮遍历



强连通片算法



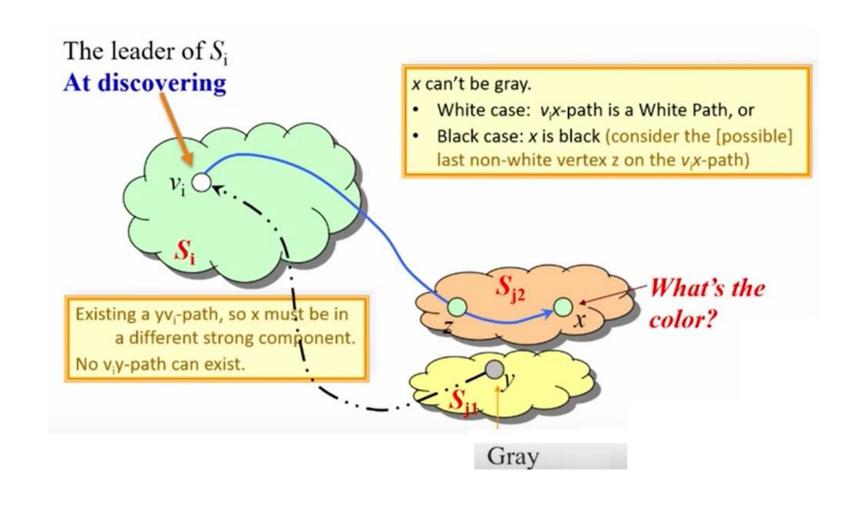


算法正确性

- □ 强连通片的首节点:在第一轮深度优先遍历过程中,定义每个强连通片中第一个被发现的节点为该强连通片的首节点。
- □ 推论: 首节点的活动区间包含同一个强连通片中其他所有节点的活动区间。
- □ 引理: 第一轮遍历的遍历树中,可能包括一个或多个强连通片的节点。也就是说,一个强连通片中的节点不可能一部分在某棵遍历树中,一部分不在。

强连通片的首节点



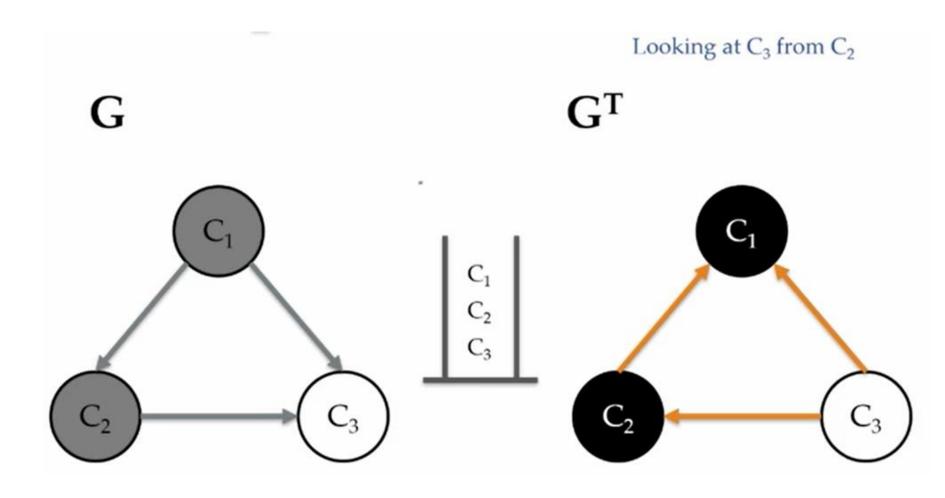


强连通片

- □ 引理8.4: 当某个强连通片的首节点在第一轮遍历中被发现时(刚刚被处理,即将被染为灰色的时候),不可能有路径通向某个灰色节点。
- □ 引理8.5: 假设l是某个强连通片的首节点, x是另一个强连通片的节点, 并且存在l通向x的路径,则在第一轮遍历中x比l先结束遍历。
- □ 引理8.6: 在第二轮深度优先遍历过程中,当一个白色节点从栈中被POP 出来时,它一定是其所在强连通片的首节点。

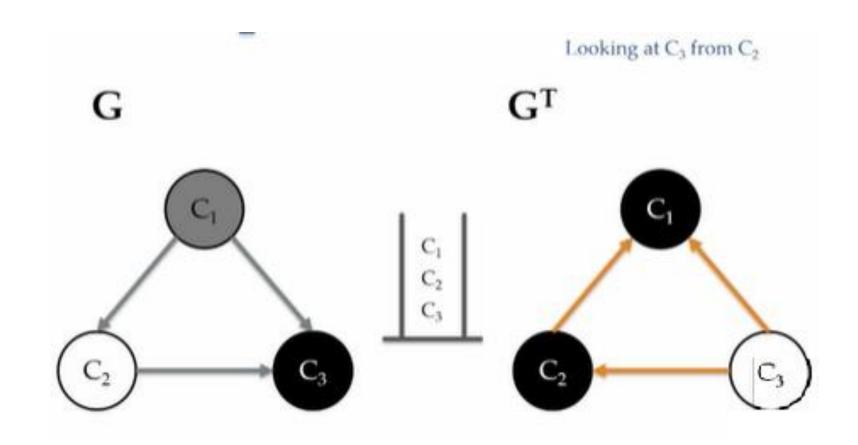
白色情况





黑色情况





Outline



Lecture 7

图遍历

- □ 无向图
 - ➤ DFS 框架
 - > 割点
 - > 桥
- □ 无向图问题

无向图特点



- □ 无向图遍历的特点
 - > 计算机用一对有向边来表示无向边
 - > 一条边可能被遍历两次
- □ 对于一个无向图, DFS 为每条边做了定向, 遍历推进的方向
 - > 有向遍历

Edges in DFS



- □ CE
 - > 不存在
- □ BE
 - ▶ 回到直接父亲:第二次遍历
 - > 否则:第一次遍历
- □ DE
 - ▶ 总是二次遍历

DFS 框架



```
int dfs(IntList[] adjVertices, int[] color, int v, int p, ...)
  int w; IntList remAdj; int ans;
  color[v]=gray;
  <Pre><Pre>reorder processing of vertex v>
  remAdj=adjVertices[v];
  while (remAdj≠nil)
    w=first(remAdi);
    if (color[w]==white)
      <Exploratory processing for tree edge vw>
      int wAns=dfs(adjVertices, color, w, v ...);
      < Backtrack processing for tree edge vw , using wAns>
    else if (color|w|==gray && w≠p)
      <Checking for nontree edge vw>
    remAdj=rest(remAdj);
  <Postorder processing of vertex v, including final computation of ans>
  color[v]=black;
  return ans;
```

无向图



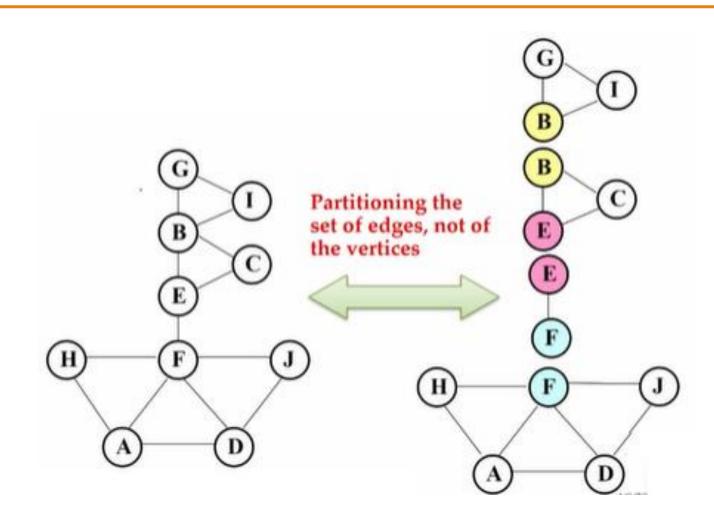
- □ 连通
 - > 冗余连通 / 容错连通
 - ▶ k连通: k-点连通、k-边连通
- □ 对于连通的无向图G,如果其中任意去掉 k-1 个点,图 G 仍然连通,则 称图 G 是 k-点连通。类似地,如果图中任意去掉 k-1条边,图 G 仍然连通,则称图 G 是 k-边连通的。

无向图

- □ 对于一个连通的无向图 G,称节点 v 为割点,如果去掉点 v 之后,图 G 不再连通;称边 uv 为桥,如果去掉边 uv 之后,图 G 不再连通。
- □ 割点(2-node connected)
 - > 删除该节点导致不连通
- □ 桥(2-edge connected)
 - > 删除该边导致不连通

割点





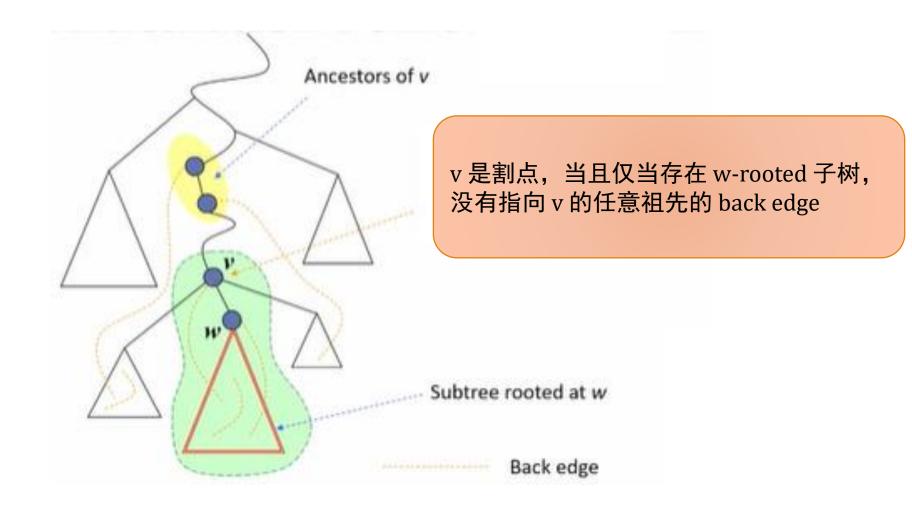
割点定义



- □ 定义
 - ▶ 删除 v 导致不连通
- □ 基于路径的定义
 - ▶ 存在节点 w 和 x, v 在w和x的每条路径上
- □ 基于 DFS 定义
 - ▶ 存在一颗子树(w-rooted),没有 back edge 指向v的祖先

割点算法





正确性



- □ 在 DFS 树中, 一个节点(非根节点)为割点, 当且仅当:
 - ▶ 1) v不是叶子节点
 - ▶ 2)存在v 的某个子树没有 BE 指向v的祖先节点

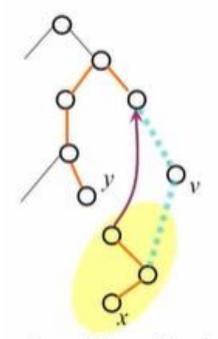
□ 证明:

- ➤ 存在x 和 y 满足 v 在从 x 到 y 的每一条路径上
- ➤ 至少有一个节点是 v 的后继节点
- ▶ 通过反证法,假设任意子树均有BE指向v的祖先节点,均可构造一条从x到y且不经过点 v的路径(2 cases)

Case 1

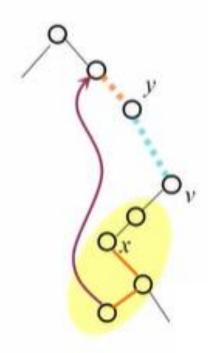


Case 1.2: another is an ancestor of v



Case 1.1: another is not an ancestor of v

every subtree of v has a back edge to a proper ancestor of v, and, exactly one of x, y is a descendant of v.



Case 2



suppose that **every**subtree of *v* has a back
edge to a proper ancestor
of *v*, and, both *x*, *y* are
descendants of *v*.

更新 back 值



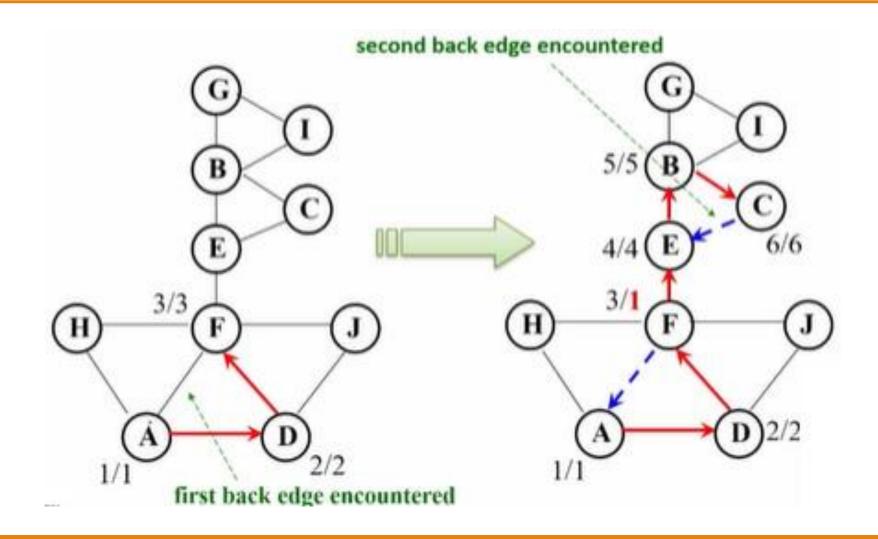
- □ v 第一次发现
 - back = discoverTime(v)
- □ 发现 back edge vw
 - back = min(back, discoverTime(w))
- □ backtracking from w to v
 - back = min(back, wback)

维护back值

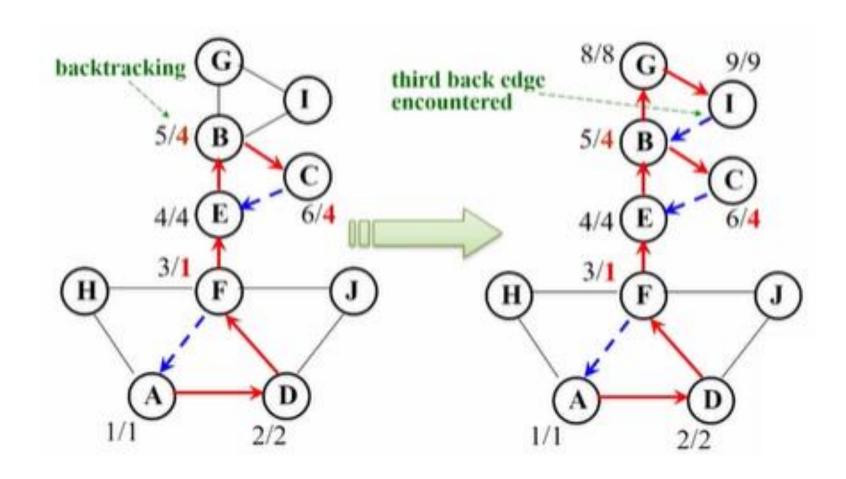


- □ 为每一个顶点维护一个变量 back 来判断它是否是割点
- □ 判断是否是割点
 - ➤ 当从 TE vw 回退时,即w 到 v 回溯时,判断
 - wBack >= discoverTime(v)

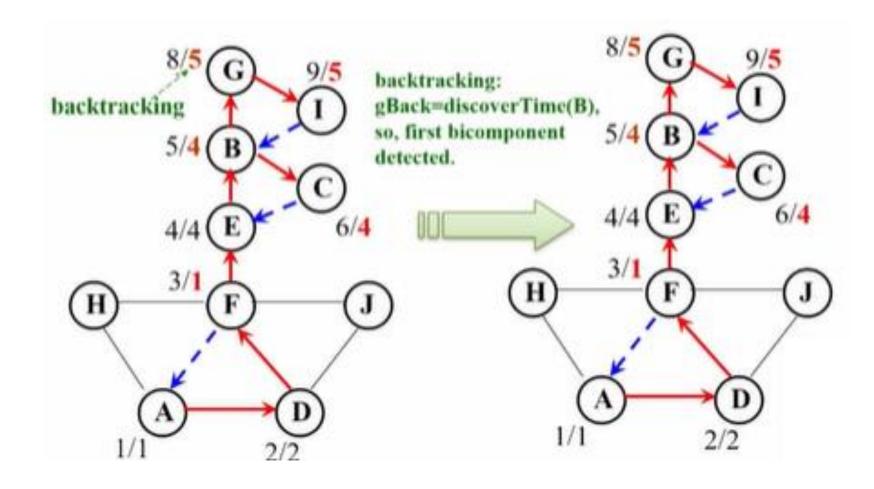




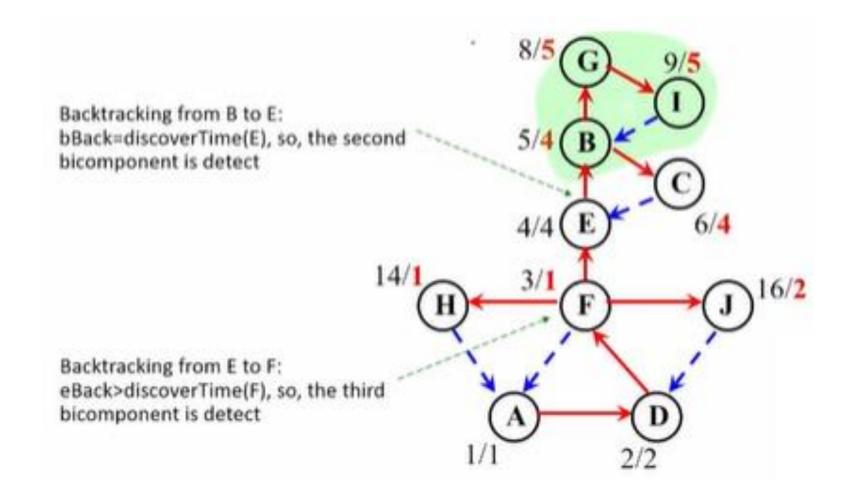












割点算法



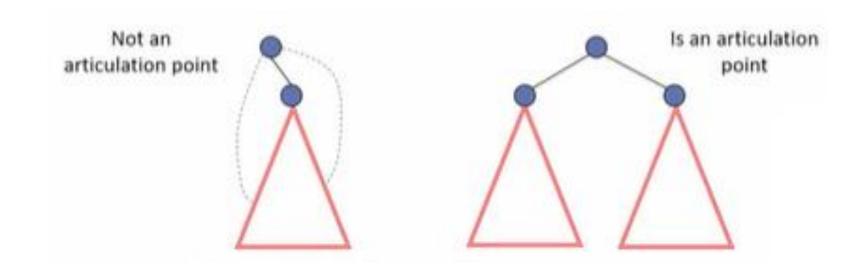
Algorithm 12: ARTICULATION-POINT-DFS(v)

```
v.color := GRAY;
2 time := time + 1;
\mathbf{3} \ v.discoverTime := time ;
4 \ v.back := v.discoverTime ;
5 foreach neighbor w of v do
      if w.color = WHITE then
         w.back := ARTICULATION-POINT-DFS(w);
 7
         if w.back \ge v.discoverTime then
            Output v as an articulation point;
 9
         v.back := min\{v.back, w.back\};
10
      else
11
                                                   /* w 是 v 非父节点的祖先节点 */
         if vw is BE then
12
            v.back := min\{v.back, w.discoverTime\};
13
14 return back;
```

Root 判断



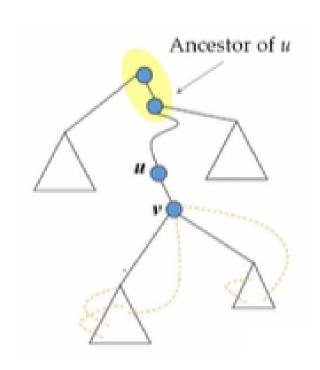
- □ 考虑一个连通片的单个 DFS tree
- □ Root 是割点 当且仅当 有两个或更多的子树



桥的定义



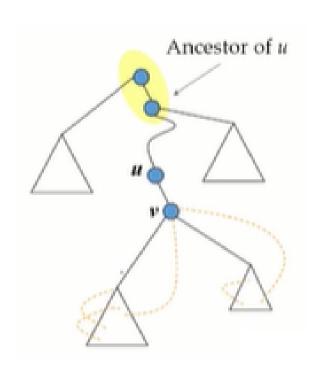
- □ 基于DFS的定义: 给定遍历树中的TE边uv(u是v的父节点), uv是桥, 当且仅当以 v 为根的所有遍历树子树中没有 BE 指向 v 的祖先。
- □v第一次发现
 - vback = discoverTime(v)
- □ 遍历 BE vw 时
 - vback = min(vback, discoverTime(w))
- □ 遍历 w 结束, 回退到 v 的时候
 - vback = min(vback, wback)



桥的判断



□ 对于TE uv, 当算法遍历完节点v, 向节点 u回退时, 如果 v.back>u.discoverTime, 则uv 是桥。



桥—算法



```
Algorithm 11: BRIDGE-DFS(u)
u.color := \mathsf{GRAY};
2 time := time + 1;
3 u.discoverTime := time ;
u.back := u.discoverTime;
5 foreach neighbor v of u do
      if v.color = WHITE then
         BRIDGE-DFS(v);
 7
         u.back := min\{u.back, v.back\};
 8
         if v.back > u.discoverTime then
 9
            Output uv as a bridge;
10
      else
11
         if uv is BE then
                                                  /* v 是 u 非父节点的祖先节点 */
12
            u.back := min\{u.back, v.discoverTime\};
13
```

Thamks