



# ALOHA

## #3주차

DFS, BFS, Backtracking

# #CH.1

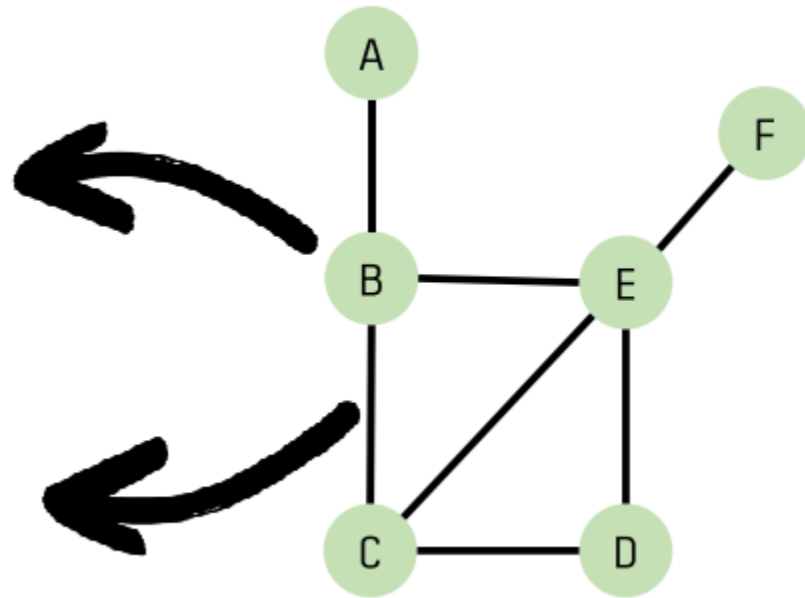
Graph



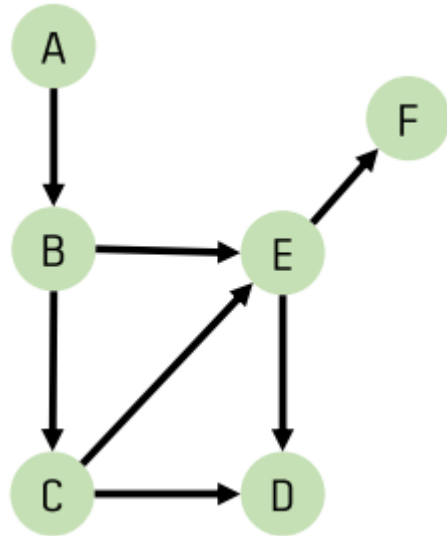
# Graph

노드 (Node)  
= 위치  
알고리즘에서는 정점(vertex)

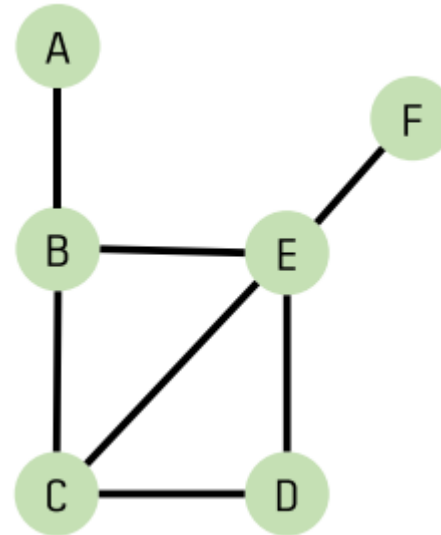
간선 (edge)  
= 길  
노드를 연결하는 선



# Graph



Directed Graph  
방향성 O



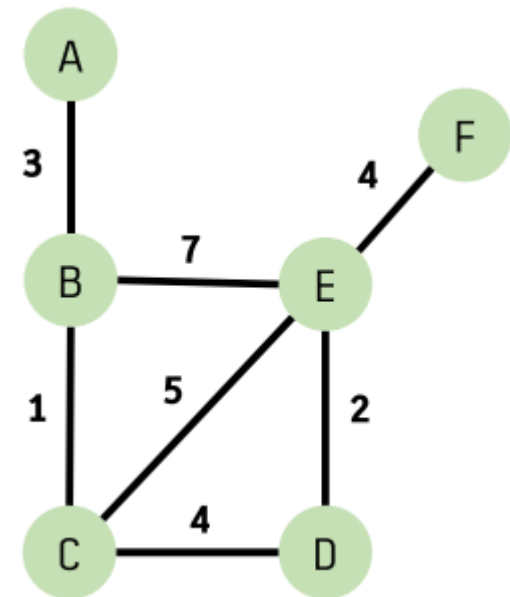
Undirected Graph  
방향성 X

# Graph

## 가중치 그래프

그래프의 간선에 **비용**이나 **가중치**가 할당된 그래프

ex) 도로를 지나가는데 드는 비용, 도로의 길이 등

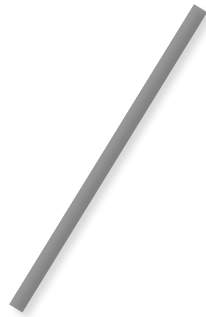


# Graph

---

그래프를 표현할 수 있는 2가지 방법

인접 행렬 (배열)

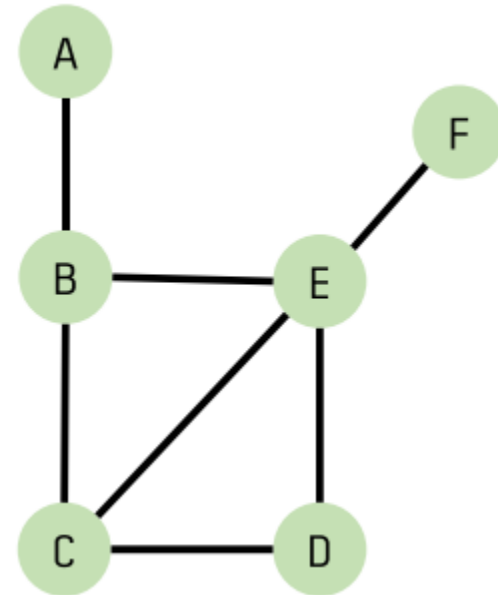


인접 리스트(연결리스트, 벡터)

# Graph - 인접행렬

간선이 존재하면 “1”, 그렇지 않으면 “0”

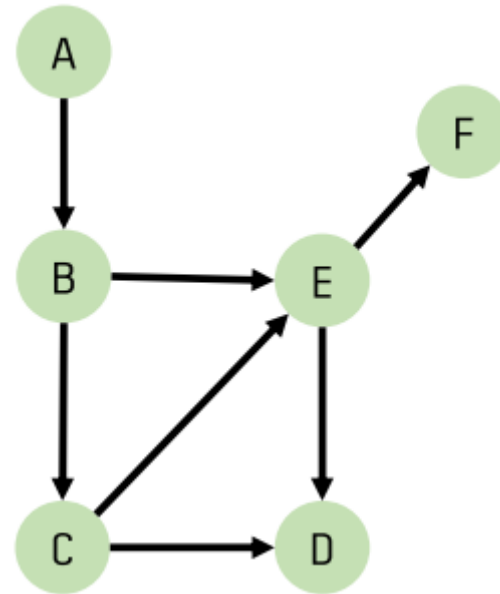
	A	B	C	D	E	F
A	0	1	0	0	0	0
B	1	0	1	0	1	0
C	0	1	0	1	1	0
D	0	0	1	0	1	0
E	0	1	1	1	0	1
F	0	0	0	0	1	0



# Graph - 인접행렬

간선이 존재하면 “1”, 그렇지 않으면 “0”

	A	B	C	D	E	F
A	0	1	0	0	0	0
B	0	0	1	0	1	0
C	0	0	0	1	1	0
D	0	0	0	0	0	0
E	0	0	0	1	0	1
F	0	0	0	0	0	0



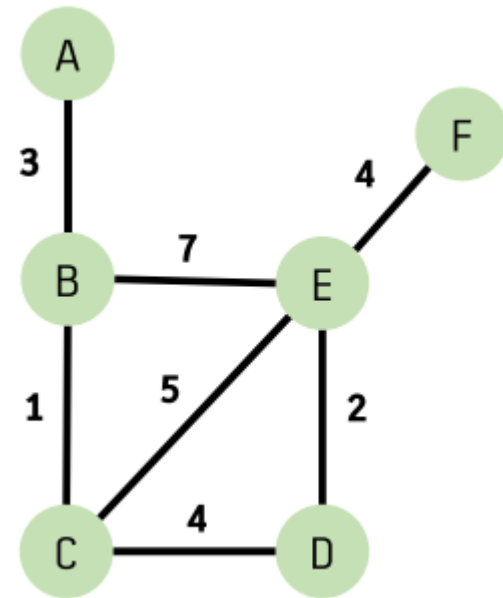


# Graph - 인접행렬

(가중치가 존재하면)

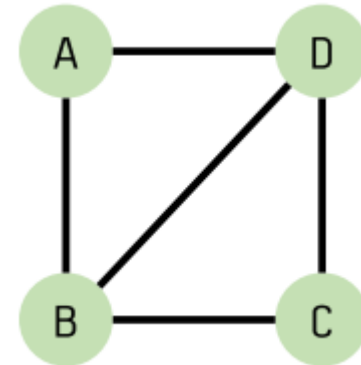
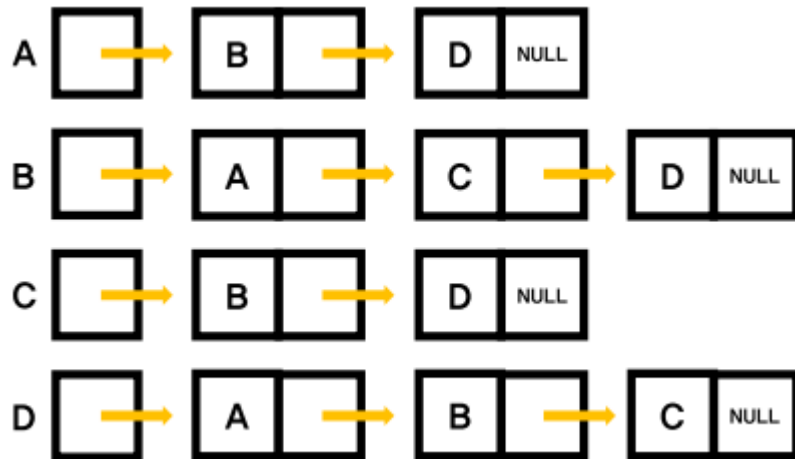
간선이 존재하면 “**가중치**”, 그렇지 않으면 “0”

	A	B	C	D	E	F
A	0	3	0	0	0	0
B	3	0	1	0	7	0
C	0	1	0	4	5	0
D	0	0	4	0	2	0
E	0	7	5	2	0	4
F	0	0	0	0	4	0



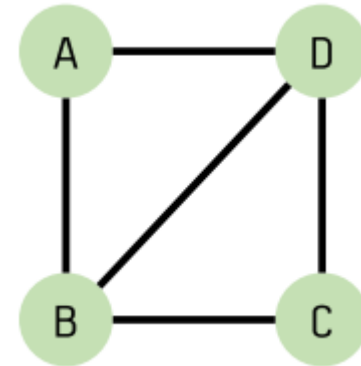
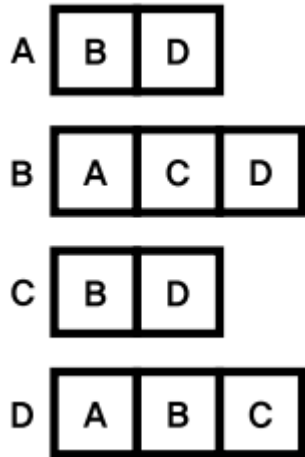
# Graph - 인접리스트(연결리스트)

연결리스트를 사용할 수도 있지만,  
알고리즘에서는 잘 사용하지 않는다. **PASS!!**



# Graph - 인접리스트(벡터)

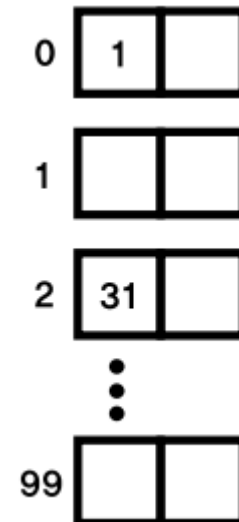
각각의 정점 벡터에 연결된 정점을 **push\_back**



# Graph - 인접리스트(벡터)

벡터 이용법?

```
1 #include<iostream>
2 #include<vector> // 벡터 include
3 using namespace std;
4 int main() {
5     vector<int> vec[100];
6     vec[0].push_back(1); // 0번째 배열의 벡터에 1을 push_back;
7     vec[2].push_back(31); // 2번째 배열의 벡터에 31을 push_back;
8 }
```



# Graph - 인접리스트(벡터)

---

## 그래프의 탐색

그래프의 모든 정점을 방문하는 것으로  
**DFS, BFS** 등이 존재한다.

# #CH.2

Depth First Search (깊이 우선 탐색)



# DFS

---

## 개념

**현재 정점에서 갈 수 있는 정점들까지 들어가며 탐색**

한 방향으로 계속 갈 수 있을 때까지 탐색하다 막히면(더 이상 연결된 노드가 없다면)  
가장 가까운 갈림길로 돌아와서 다른 방향으로 탐색을 진행

**모든 정점**을 방문하고 싶을 때 사용

BFS와 비교하면 코드는 **간단**하다.

# DFS

## 특징

한 번 방문한 정점은 **다시 방문하지 않는다**

정점에 방문했는지 확인하는 배열을 만들어 구현하기도 함

**재귀함수** 혹은 **스택**을 이용하여 구현

표현 방식에 따른 시간복잡도의 차이

인접 행렬 :  $O(V^2)$

인접 리스트 :  $O(V+E)$

(V는 노드의 수 / E는 간선의 수)



# DFS

간선(E)의 수가 적은 경우 **인접 리스트**를  
사용하는 것이 유리하다!!

재귀함수 혹은 **스택**을 이용하여 구현

표현 방식에 따른 시간복잡도의 차이

인접 행렬 :  $O(V^2)$

인접 리스트 :  $O(V+E)$

(V는 노드의 수 / E는 간선의 수)

$$V^2 > V+E$$

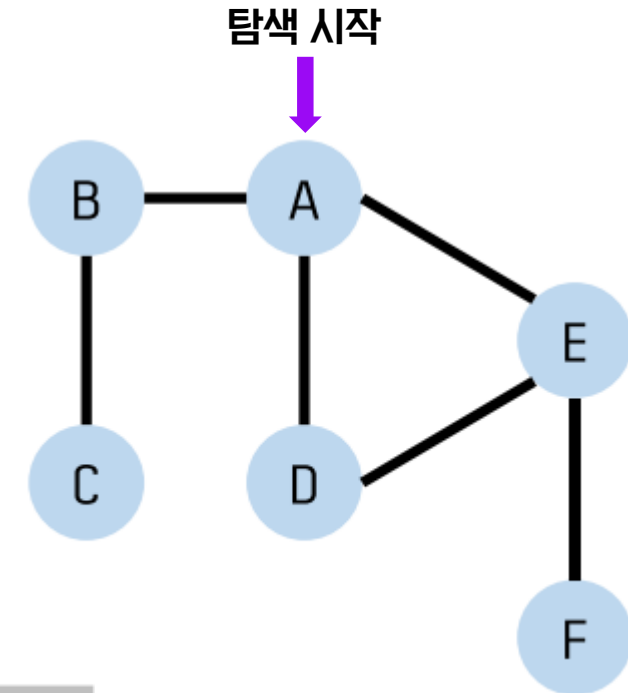
# DFS

## 원리

A ~ F 노드의 방문을 확인하는 visit 배열을 생성  
정점의 개수  $\leq$  배열 크기

그래프를 입력 받고, 탐색 시작할 정점 결정

	A	B	C	D	E	F		
visit	0	0	0	0	0	0	now	



# DFS

## 원리

A부터 탐색 시작

다른 정점부터 시작해도 상관 없다

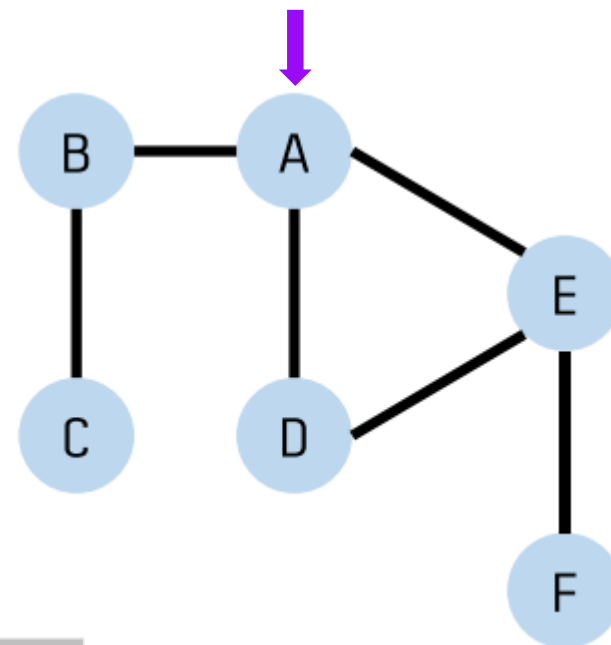
그 이후 번호가 작은 정점부터 탐색

방문 순서

	A	B	C	D	E	F
visit	0	0	0	0	0	0

now	
-----	--

탐색 시작



# DFS

## 원리

A부터 탐색 시작

다른 정점부터 시작해도 상관 없다

그 이후 번호가 작은 정점부터 탐색

방문 순서

A

A

B

C

D

E

F

visit

1

0

0

0

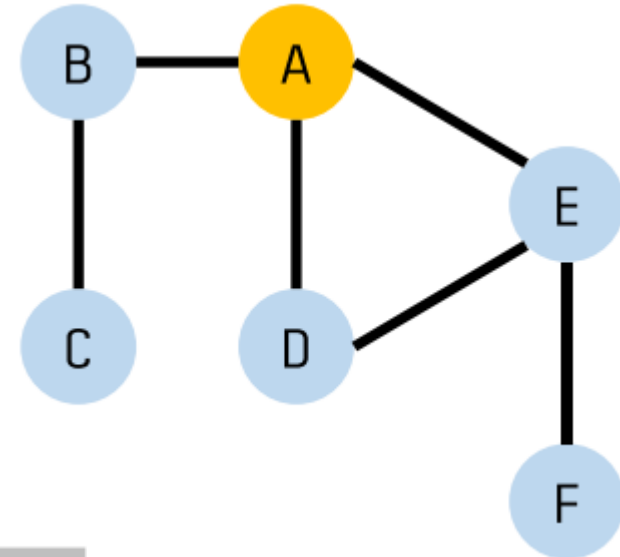
0

0

now

A

탐색 시작



# DFS

## 원리

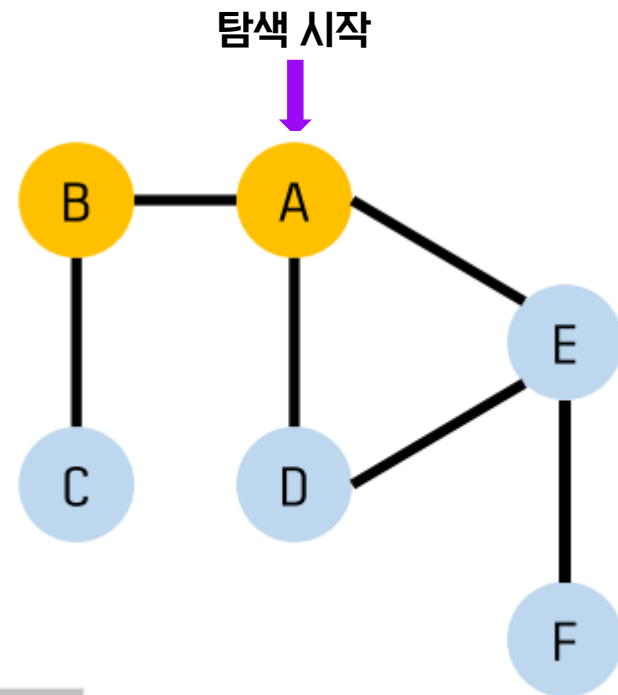
그 이후 번호가 작은 정점부터 탐색

## 방문 순서

A → B

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	0	0	0	0

now	B
-----	---



# DFS

## 원리

그 이후 번호가 작은 정점부터 탐색

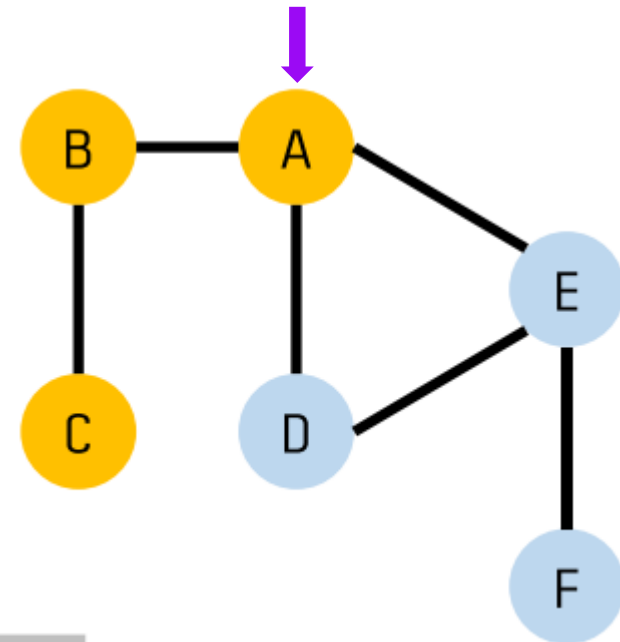
## 방문 순서

A → B → C

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	0	0	0

now	C
-----	---

탐색 시작



# DFS

## 원리

C에서 더 갈 수 있는

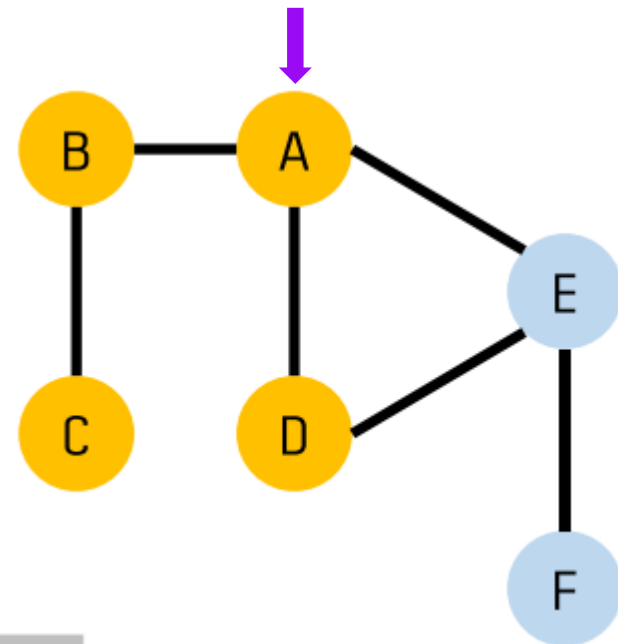
## 방문 순서

A → B → C → D

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	1	0	0

now	D
-----	---

탐색 시작



# DFS

## 원리

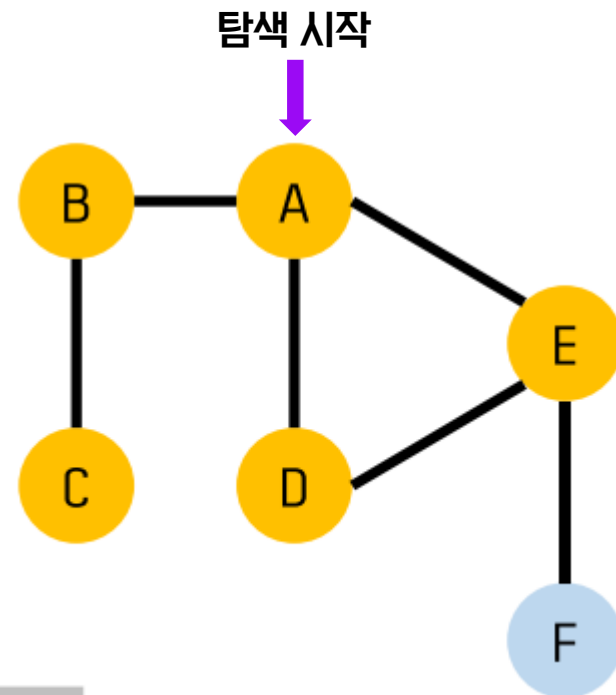
그 이후 번호가 작은 정점부터 탐색

## 방문 순서

A → B → C → D → E

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	1	1	0

now	E
-----	---





# DFS

## 원리

그 이후 번호가 작은 정점부터 탐색

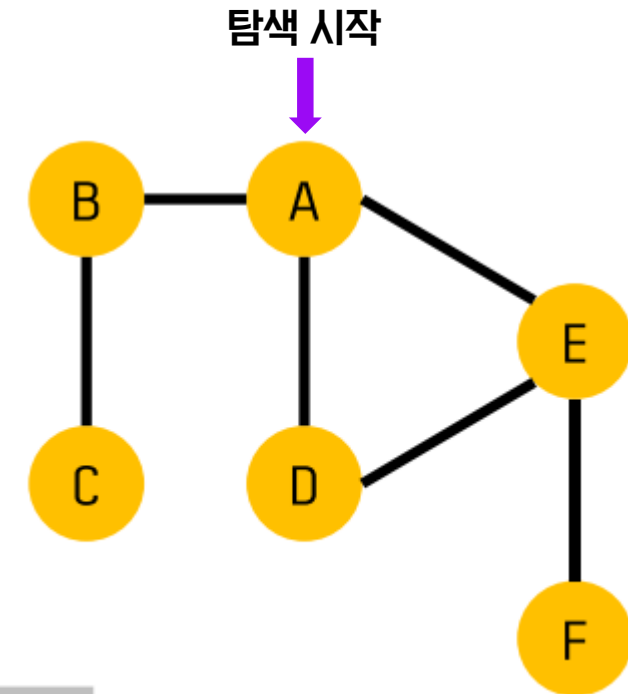
방문하지 않은 정점이 없으므로 탐색 종료

## 방문 순서

$A \rightarrow B \rightarrow C \rightarrow D \rightarrow E \rightarrow F$

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	1	1	1

now	F
-----	---



# #CH.3

Breadth First Search (너비 우선 탐색)



# BFS

---

## 개념

현재 정점에서 인접한 연결된 정점부터 탐색

시작 정점에 가까운 정점부터 넓게 탐색하여 먼 정점은 가장 나중에 방문

정점 간의 **최단 경로** 또는 **임의의 경로**를 찾을 때 사용

DFS와 비교하면 코드는 **복잡**하다.

# BFS

## 특징

한 번 방문한 정점은 **다시 방문하지 않는다**

정점에 방문하였는지 확인하는 visit 배열을 만들어 구현

**큐**를 이용하여 구현

표현 방식에 따른 시간복잡도의 차이

인접 행렬 :  $O(V^2)$

인접 리스트 :  $O(V+E)$

(V는 노드의 수 / E는 간선의 수)

+ Dijkstra 알고리즘과 유사

# BFS

간선(E)의 수가 적은 경우 **인접 리스트**를  
사용하는 것이 유리하다!!

큐를 이용하여 구현

표현 방식에 따른 시간복잡도의 차이

인접 행렬 :  $O(V^2)$

인접 리스트 :  $O(V+E)$

(V는 노드의 수 / E는 간선의 수)

$$V^2 > V+E$$

+ Dijkstra 알고리즘과 유사

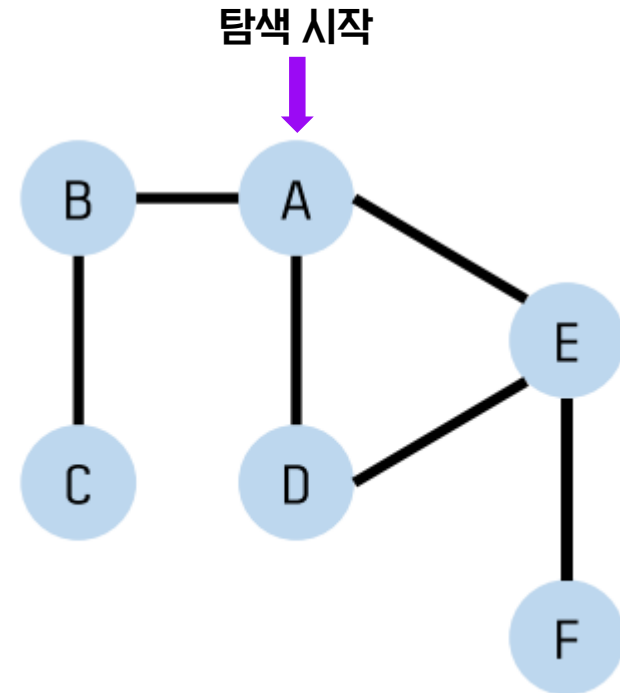
# BFS

## 원리

A ~ F 노드의 방문을 확인하는 visit 배열을 생성  
정점의 개수  $\leq$  배열 크기

그래프를 입력 받고, 탐색 시작할 정점 결정

	A	B	C	D	E	F
visit	0	0	0	0	0	0
Queue						

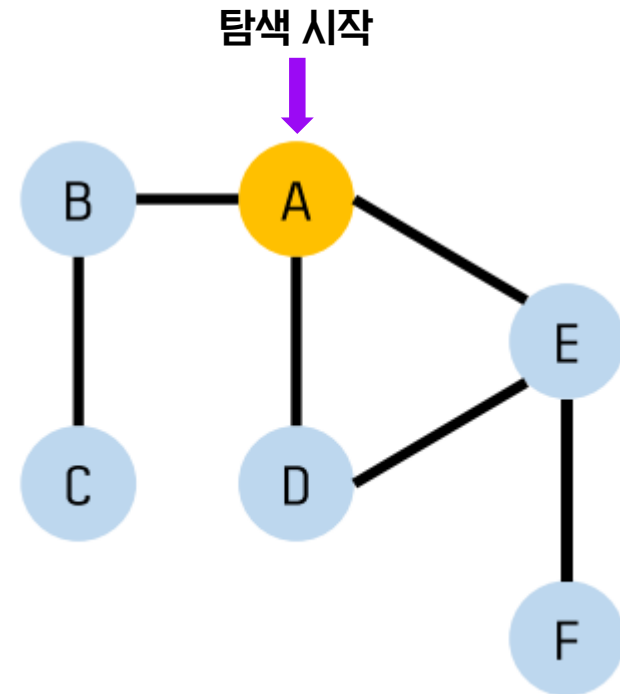


# BFS

## 원리

큐에 처음 탐색 시작하는 정점 입력

	A	B	C	D	E	F
visit	1	0	0	0	0	0
Queue	A					



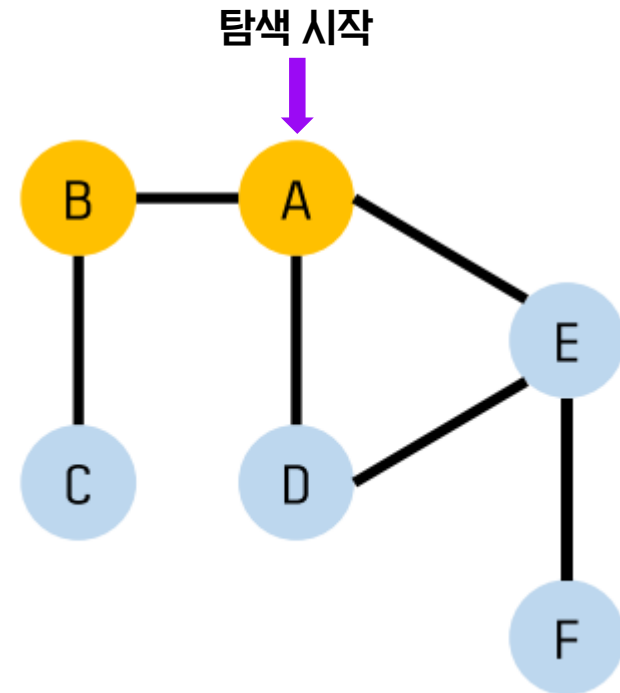
# BFS

## 원리

A와 인접한 방문하지 않은 정점을 큐에 삽입  
큐의 순서대로 탐색한다

방문한 정점은 큐에서 POP

	A	B	C	D	E	F
visit	1	0	0	0	0	0
Queue	B	D	E			





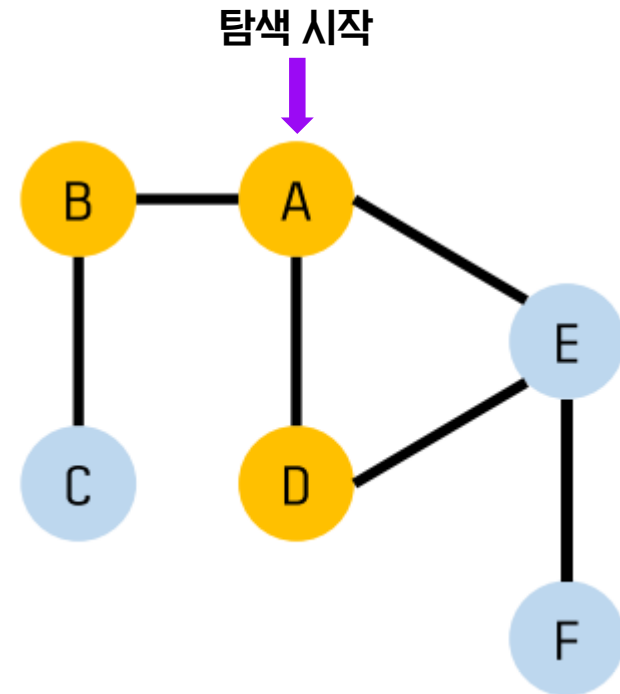
# BFS

## 원리

B와 인접한 방문하지 않은 정점을 큐에 삽입  
큐의 순서대로 탐색한다

방문한 정점은 큐에서 POP

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	0	0	0	0
Queue	D	E	C			



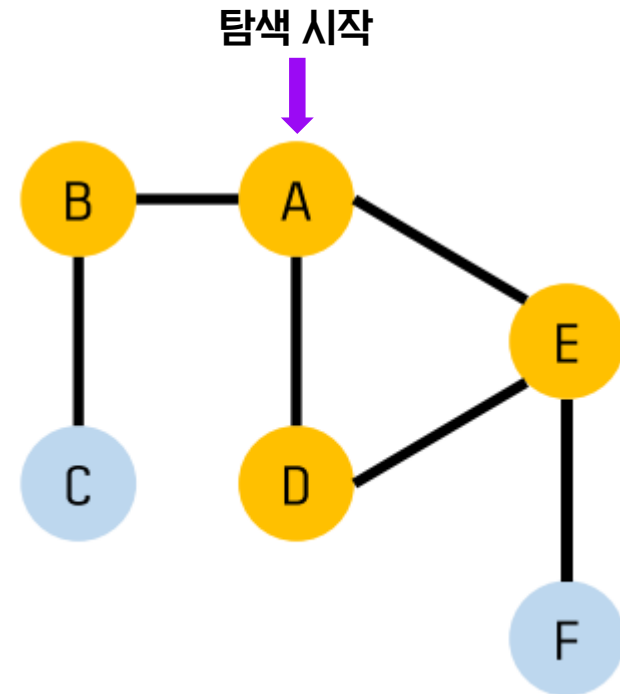
# BFS

## 원리

D와 인접한 방문하지 않은 정점을 큐에 삽입  
큐의 순서대로 탐색한다

방문한 정점은 큐에서 POP

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	0	1	0	0
Queue	E	C	F			



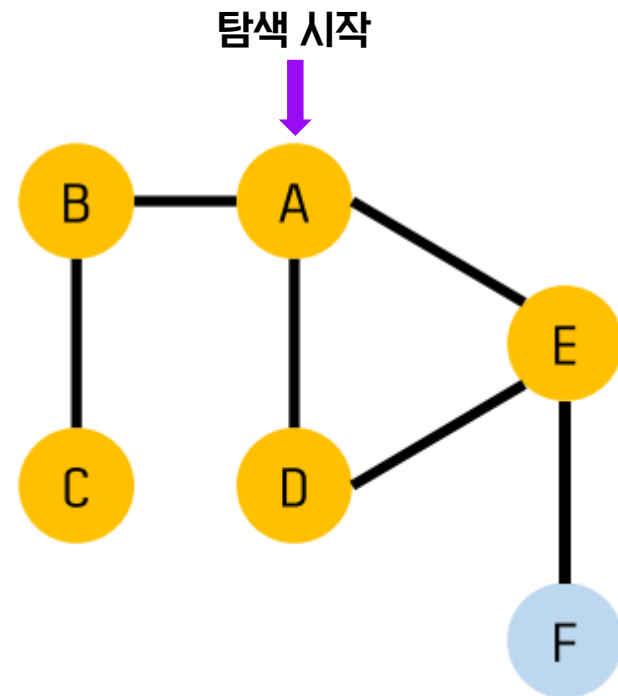
# BFS

## 원리

E와 인접한 방문하지 않은 정점을 큐에 삽입  
큐의 순서대로 탐색한다

방문한 정점은 큐에서 POP

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	0	1	1	0
Queue	C	F				



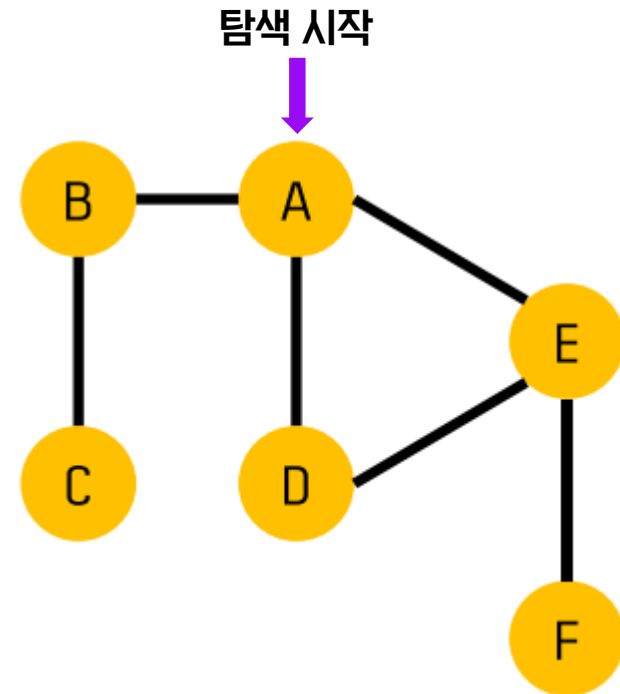
# BFS

## 원리

F와 인접한 방문하지 않은 정점을 큐에 삽입  
큐의 순서대로 탐색한다

방문한 정점은 큐에서 POP

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	1	1	0
Queue	F					

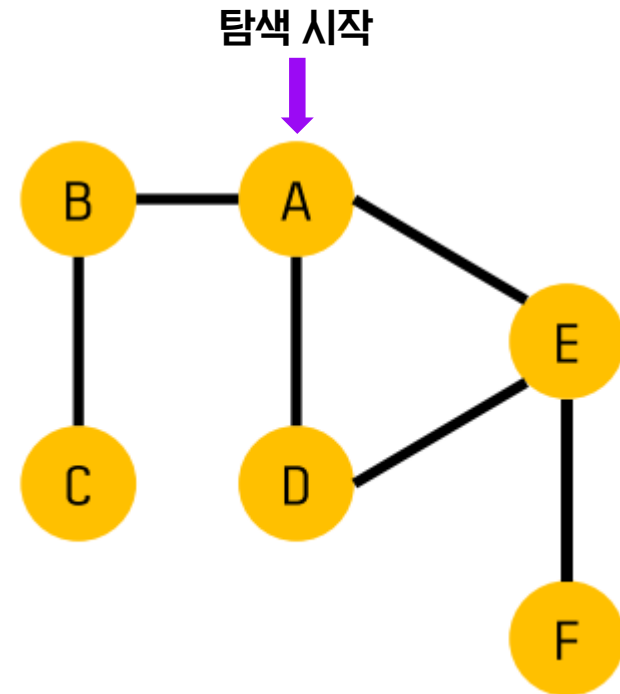


# BFS

## 원리

모든 정점을 방문했으면 탐색 종료

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	1	1	1
Queue						



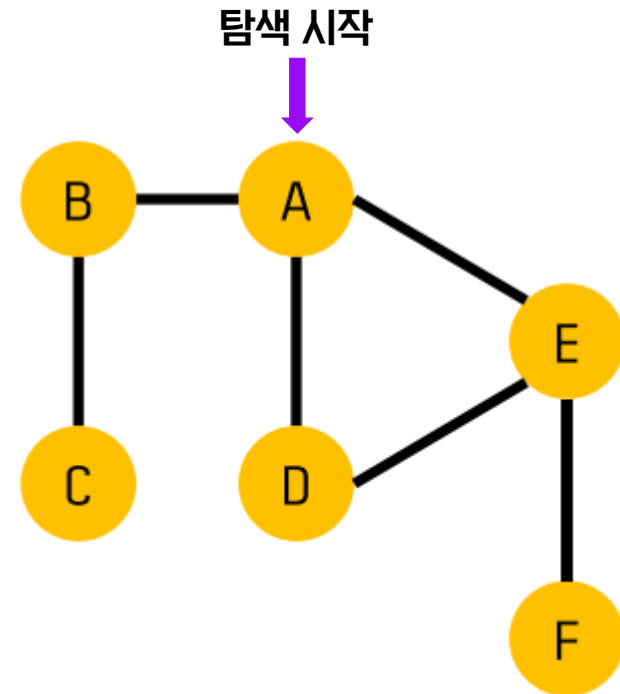
# BFS

## 원리

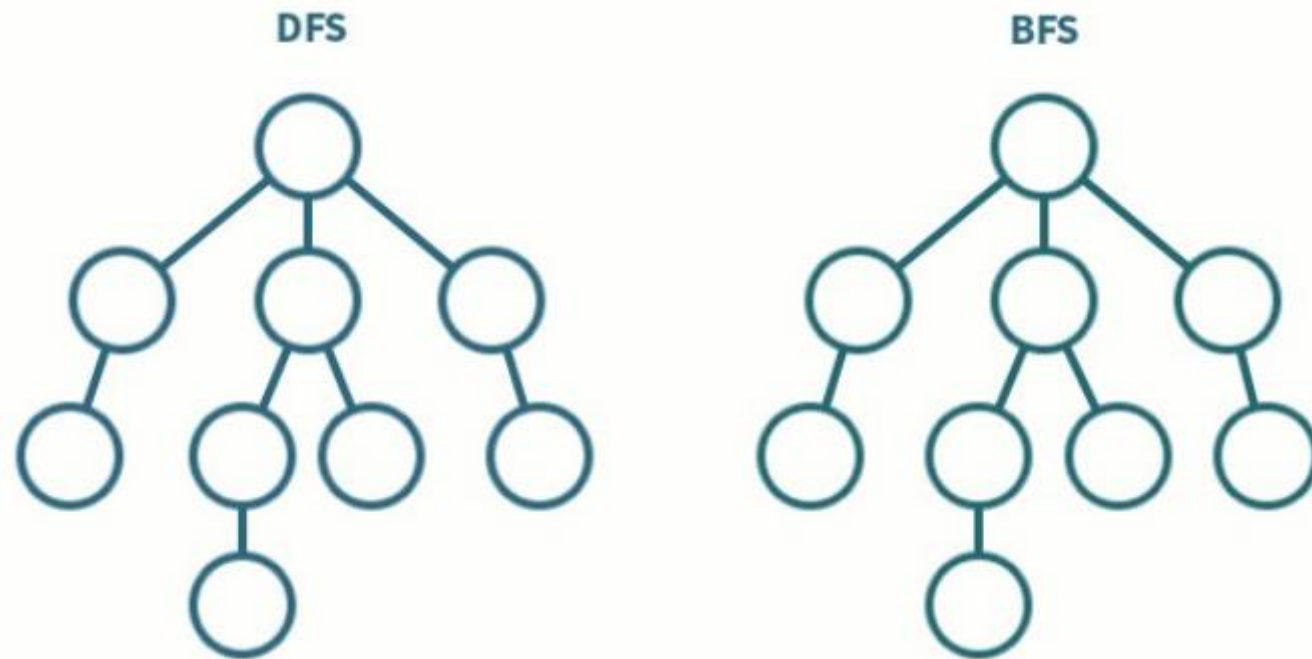
### 탐색 순서

A → B → D → E → C → F

	A	B	C	D	E	F
visit	1	1	1	1	1	1
Queue						



# 한눈에 보는 DFS와 BFS의 탐색 차이



[https://twopower.github.io/images/20180114\\_73/dfs-bfs-example.gif](https://twopower.github.io/images/20180114_73/dfs-bfs-example.gif)

# #CH.4

DFS, BFS의 구현





# DFS 구현 (벡터)

```
void dfs(int x) // main에서 처음 탐색할 정점 입력
{
    visit_dfs[x] = true; // 정점 x 를 방문했으므로 true
    printf("%d ", x); // 방문한 정점 x 를 출력
    for (int i = 0; i < vec[x].size(); i++) // 정점x에 연결된 정점만큼
        if (!visit_dfs[vec[x][i]]) // 방문하지 않은 정점이면
            dfs(vec[x][i]); // dfs 실행 (재귀함수이용)
}
```

# BFS 구현 (벡터)

```
void bfs()
{
    q.push(v); // v = 처음 시작할 정점
    visit_bfs[v] = true; // 방문했다고 표시
    while (!q.empty()) { // q 에 아무것도 없을때까지 (연결된 정점 X)
        int now = q.front(); // q의 첫번째 요소 = now
        q.pop(); // 방문한 정점은 pop
        printf("%d ", now); // 방문한 정점 출력
        for (int i = 0; i < vec[now].size(); i++) { // 현재 정점에 연결된 정점 개수만큼
            if (!visit_bfs[vec[now][i]]) { //방문하지 않았으면
                q.push(vec[now][i]); // 큐에 그 정점 push
                visit_bfs[vec[now][i]] = true; // 그 정점을 방문했다고 표시
            }
        }
    }
}
```

BFS 구현 (벡터)

만약 visit\_bfs를 정점을 pop할 때  
바꾼다면?

- Queue에 여러 번 입력되어 중복 방문이 될 수 있다!!

```
void bfs() {
    int v = 처음 시작할 정점
    visit_bfs[v] = true; // 방문했다고 표시
    while (!q.empty()) { // q에 아무것도 없을때까지 (연결된 정점 X)
        int now = q.front(); // q의 첫번째 요소 = now
        q.pop(); // 방문한 정점은 pop
        printf("%d ", now); // 방문한 정점 출력
        for (int i = 0; i < vec[now].size(); i++) { // 현재 정점에 연결된 정점 개수만큼
            int next = vec[now][i];
            if (!visit_bfs[next]) { // 방문하지 않았다면 큐에 넣기
                q.push(next);
                visit_bfs[next] = true; // 그 정점을 방문했다고 표시
            }
        }
    }
}
```

풀어볼까유



#1260  
DFS와 BFS

트윅

풀어볼까유



#11724

연결 요소의 개수

BFS, DFS 기초 문제

풀어볼까유



#2178  
미로 찾기

뒤에 힌트!

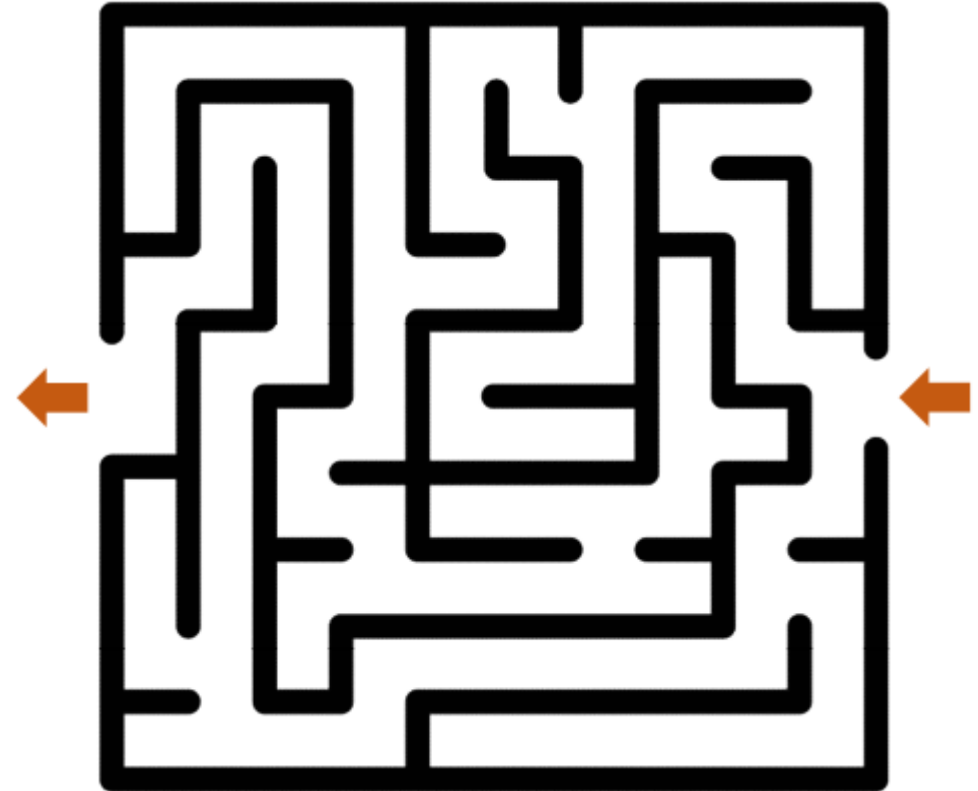
boj.kr/2178

정점 대신 (x, y) 좌표

BFS는 `pair<int, int>`를 사용하여 Queue 이용

지도이므로 배열로 받아서 탐색

visit은 미로의 모든 좌표 (2차원)



# boj.kr/2178

한자리 수로 입력하기

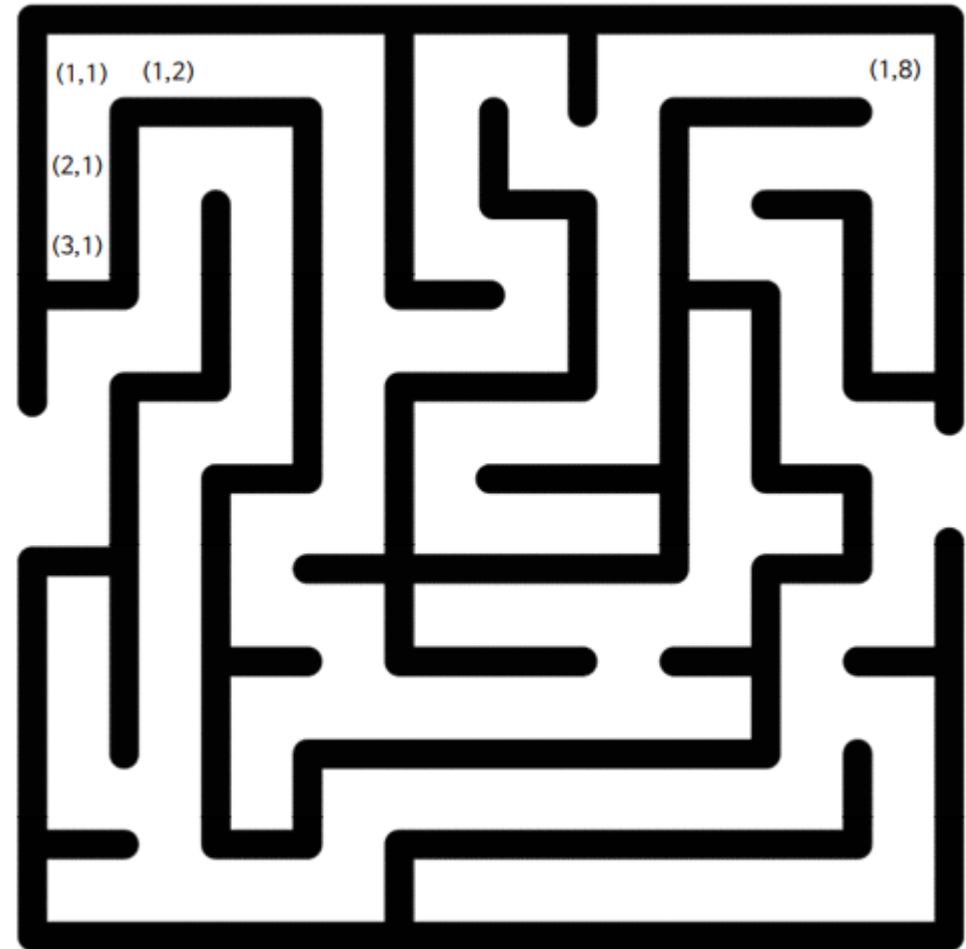
```
scanf("%1d", &MAP[i][j]);
```

최단거리를 구하기 위한 식

dist[x][y] 배열로 각 좌표까지  
최단거리 나타내기

상, 하, 좌, 우 표현하기

```
int dx[4] = {-1,1,0,0};  
int dy[4] = {0,0,1,-1};
```





boj.kr/2178

```
void dfs(int x, int y) { //x,y 좌표
    visit_dfs[y][x] = true; // 이차원 배열에서는 앞에가 y
    for (int i = 0; i < 4; i++) { // 상하좌우 확인
        int nx = x + dx[i]; // x값 변화
        int ny = y + dy[i]; // y값 변화
        if (visit_dfs[ny][nx] == false) { // 방문하지 않았다면 + 지도 안쪽인지 확인도 추가해야함!
            dfs(ny, nx); //dfs 실행
        }
    }
}
```

최단거리를 구하는 것이므로 bfs가 좋다

지도에서 벗어나는지 확인하는 법?

boj.kr/2178

```
void bfs() {
    q.push({ 1,1 }); // 1,1 에서부터 미로탐색 시작
    while (!q.empty()) {
        int size = q.size(); // q의 값 = 현재 연결된 정점 개수
        int x = q.front().first; // x값
        int y = q.front().second; // y값
        q.pop();
        visit[x][y] = true; // 방문함 표시
        for (int i = 0; i < size; i++) {
            for (int j = 0; j < 4; j++) { // 상하좌우
                int nx = x + dx[j];
                int ny = y + dy[j];
                if (MAP[ny][nx] == 1 && dis[ny][nx] > dis[y][x] + 1) { // map 안쪽이고, 갈수 있는 길이고, 거리가 더 적으면
                    q.push({ nx,ny });
                    dis[ny][nx] = dis[y][x] + 1; // 걸린 거리 입력
                }
            }
        }
    }
}
```

dis 배열은 INF값으로 초기화

지도에서 벗어나는지 확인하는 법?

**boj.kr/2178**

## memset을 사용하여 배열을 -1로 초기화

```
#include<string.h>
main() {
    memset(MAP, -1, sizeof(MAP));
}
```

[illegible]

# boj.kr/2178

## 지도를 받고 BFS 탐색 실행

if문에 -1, 0이 아닌 조건을 추가  
MAP은 (1, 1)부터 입력받기

-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1
-1	1	0	0	0	0	0	-1
-1	1	0	0	1	1	1	-1
-1	1	0	0	1	0	1	-1
-1	1	0	0	1	0	1	-1
-1	1	1	1	1	0	1	-1
-1	1	0	1	1	0	1	-1
-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1	-1



boj.kr/2178

---

**지도의 크기가 나와 있다면**

**if문에 지도의 크기보다 x, y값이 작다는 조건 추가**

풀어볼까유



#2178  
미로 찾기

이제는 할 수 있겠죠?

풀어볼까유



#1012  
유기농 배추

비슷한 문제

풀어볼까유



#7576  
토마토

DFS BFS 정석 문제



풀어볼까유



#2644  
촌수계산

비슷한 문제

풀어볼까유



#2583  
영역 구하기

비슷한 문제

풀어볼까유



#7562

나이트의 이동

dx, dy를 잘 정해보자!

# #CH.5

BackTracking (feat.DFS)



# BackTracking

개념

**모든 경우의 수를 전부 고려하는 알고리즘**  
**= ~~Brute Force?~~**

**BUT**

**(조건을 만족하는) 모든 경우의 수를 전부  
고려하는 트리 탐색 알고리즘**

# BackTracking

개념

(조건을 만족하는) 모든  
경우의 수를 전부 고려하는  
트리 탐색 알고리즘



**최적해 (정답)**

# BackTracking

## 트리

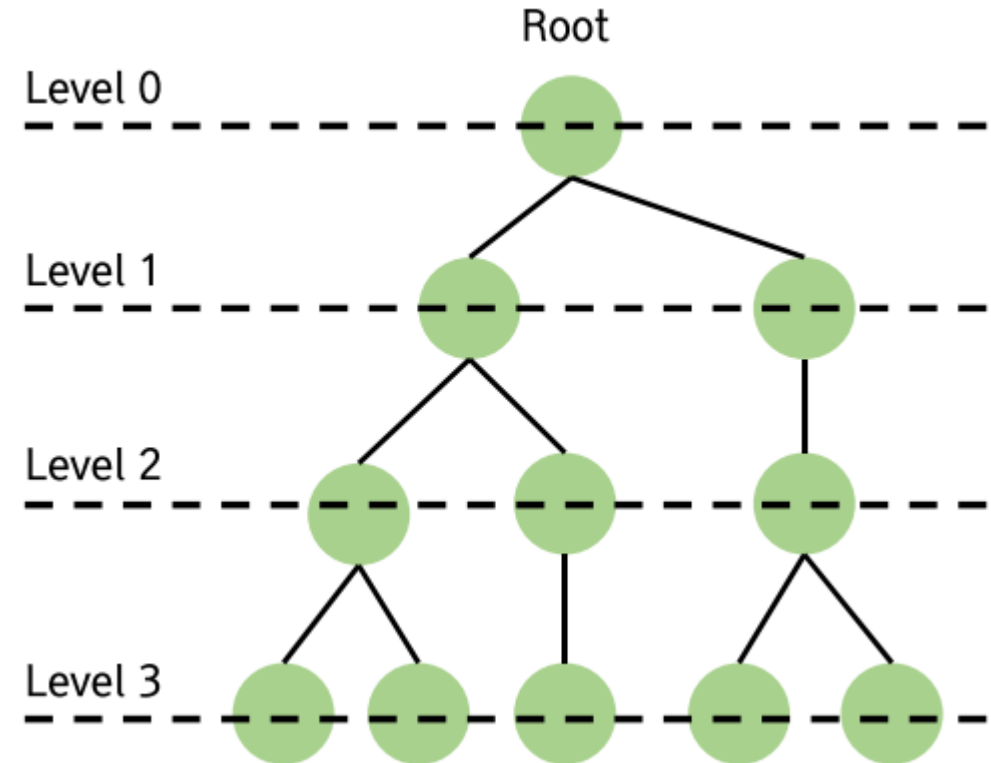
**노드**로 이루어진 자료구조

**그래프**의 일종

사이클이 **없는** 하나의 **방향성이 있는** 그래프

각 노드는 **깊이**를 가지고, Root 노드는 level 0

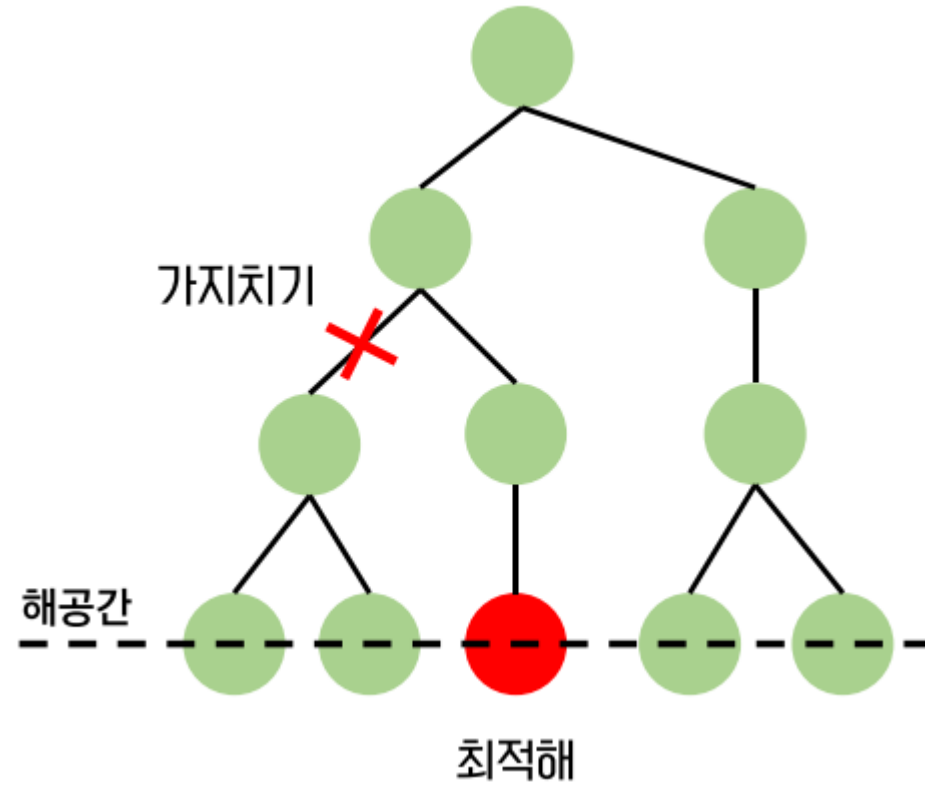
현재 노드와 연결된 레벨이 낮은 노드는 **부모 노드**라고 한다.



# BackTracking

## 개념

최적해(=답)를 향해 **가지를 뺏어나가며**,  
가능성이 없는 해(가지)는 **제거**하며  
해 중에 최적 해를 탐색해나간다





# BackTracking

---

## 질문

1. 해는 어떻게 **정점**으로 만드나요?
2. 트리는 어떻게 **구성**하나요?
3. 트리의 **탐색**은 어떻게 하나요?

# BackTracking

---

## 1. 해는 어떻게 **정점**으로 만드나요?

해는 주로 Tuple을 사용해 만들지만, 다른 방법도 가능합니다

# BackTracking

---

## 2. 트리는 어떻게 구성하나요?

Tuple의 개수만큼 트리의 깊이를 정합니다.

# BackTracking

## 3. 트리의 탐색은 어떻게 하나요?

트리를 탐색하는 방법인 DFS를 사용합니다.

※ BFS를 사용하지 않는 이유

BFS: 같은 Level을 가지는 노드의 개수만큼 메모리 필요

DFS: 트리의 Level만큼 메모리가 필요

BFS의 공간복잡도가 DFS의 공간복잡도보다 매우 크므로 DFS를 사용

# BackTracking

**문제를 통해 원리를 공부해 봅시다!**

오름차순으로 주어지는 이 집합의 부분집합의 원소들의 합이 sum이 되도록 만들어보세요

$\{5, 9, 11, 20\}$                        $\text{sum} = 25$

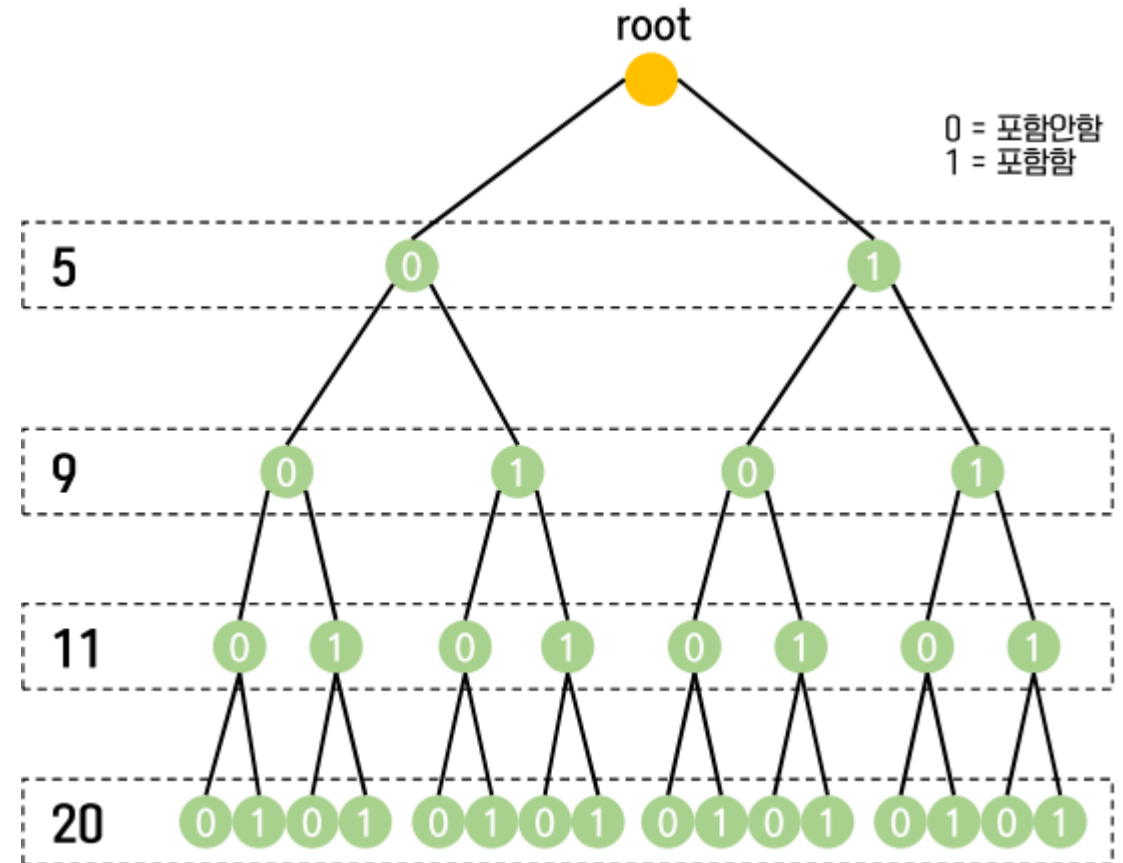
답 =  $\{5, 9, 11\}, \{5, 20\}$

# BackTracking

각 노드는 그 숫자의 유무

숫자의 개수가 4개이므로 깊이 = 4

Root부터 DFS 시작

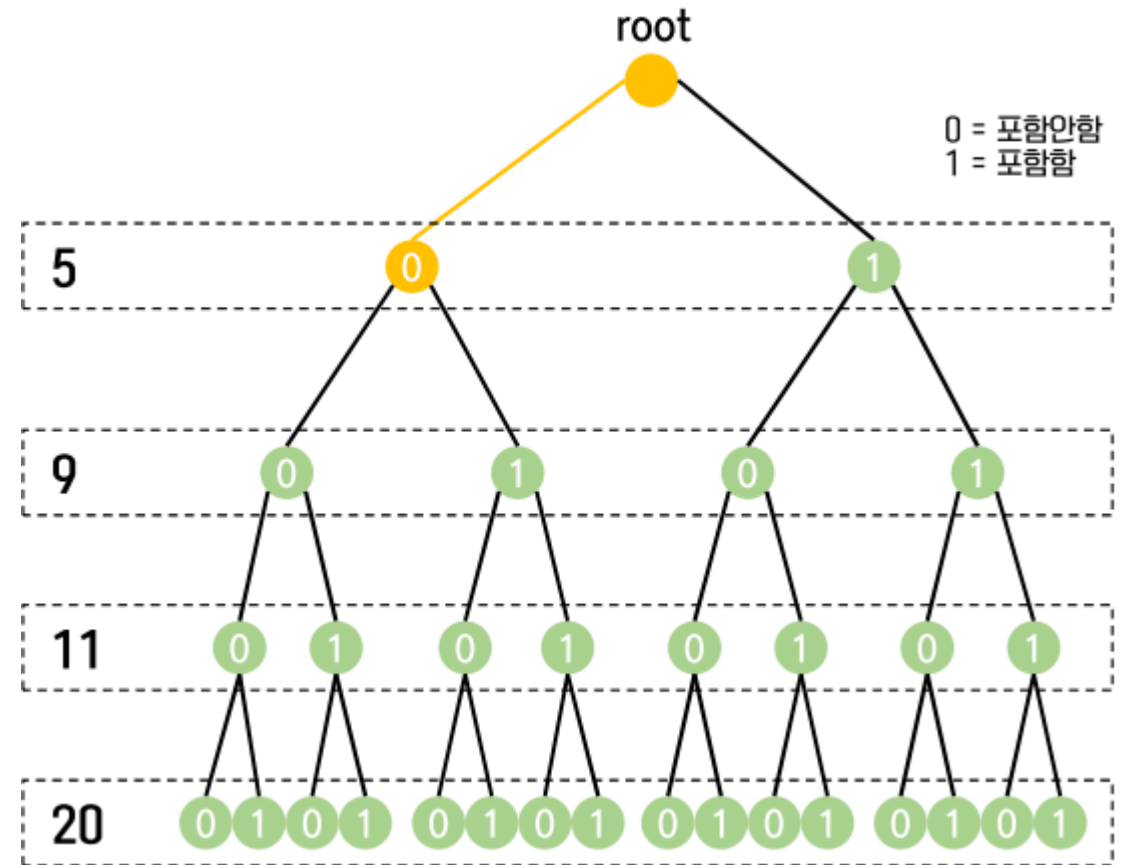


# BackTracking

5를 포함하지 않으면 25보다 작나?  
조건에 성립하므로 계속 탐색

순회할 때마다 조건과 비교

Tuple(0)

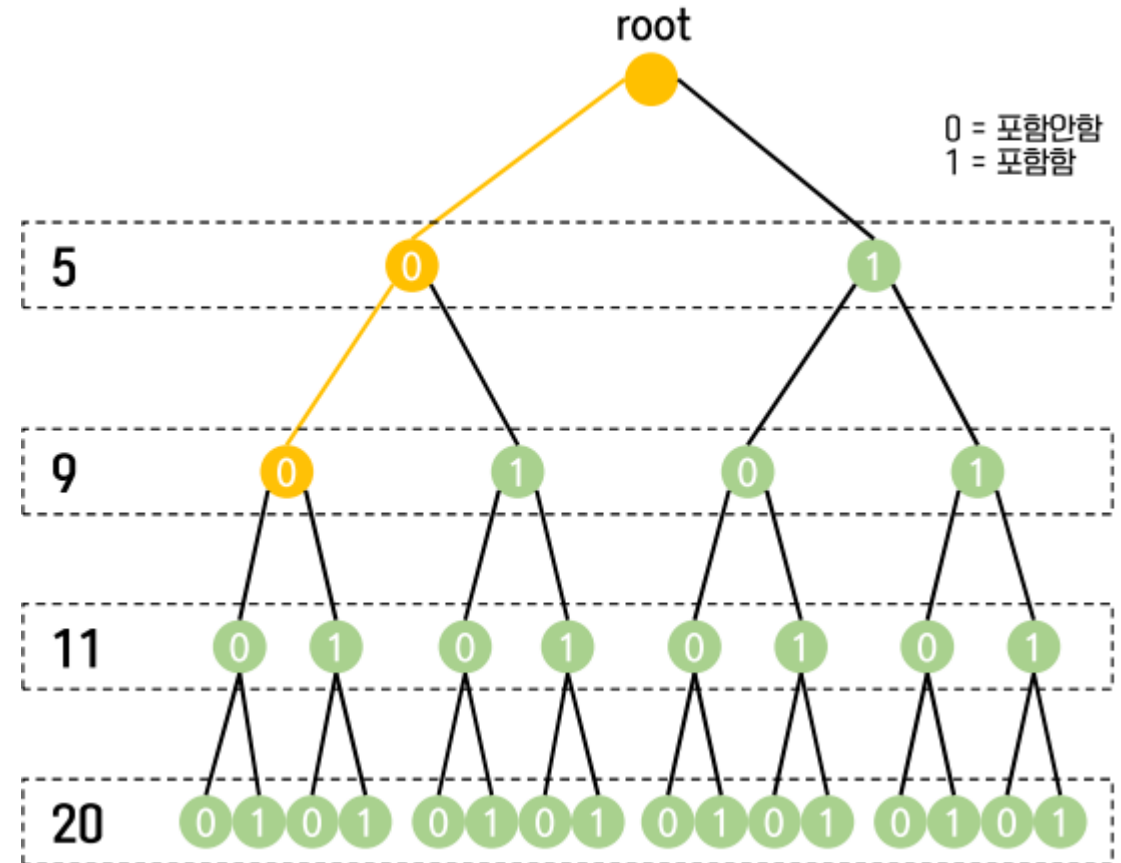


# BackTracking

9를 포함하지 않으면 25보다 작나?  
조건에 성립하므로 계속 탐색

순회할 때마다 조건과 비교

Tuple(0, 0)



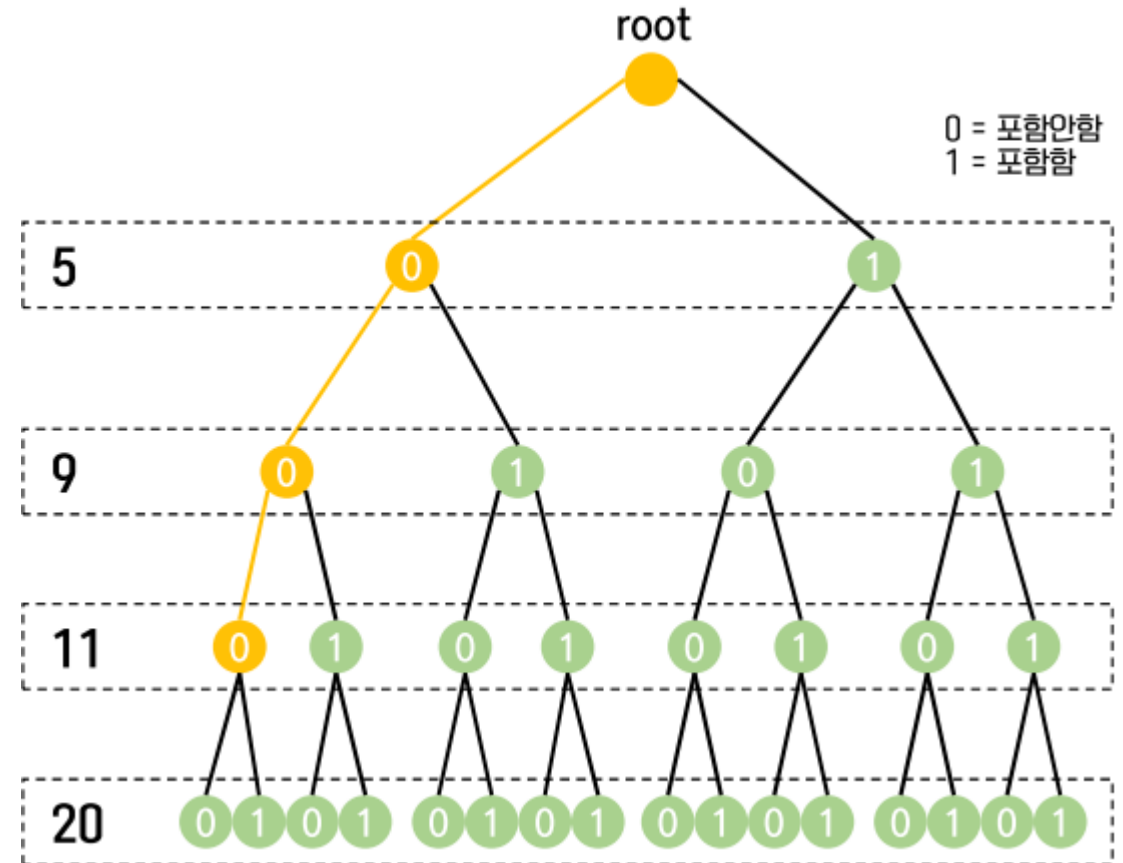


# BackTracking

## 11를 포함하지 않으면 25보다 작나? 조건에 성립하므로 계속 탐색

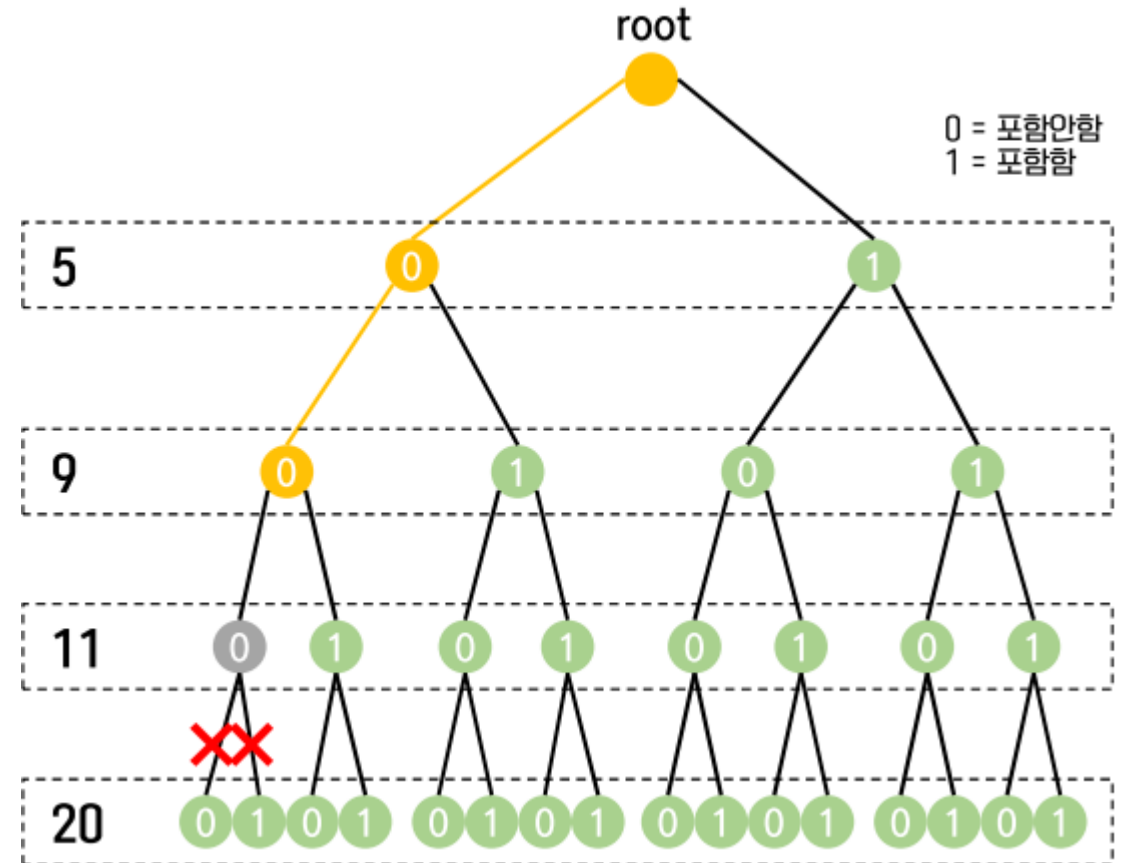
## 순회할 때마다 조건과 비교

Tuple(0, 0, 0)



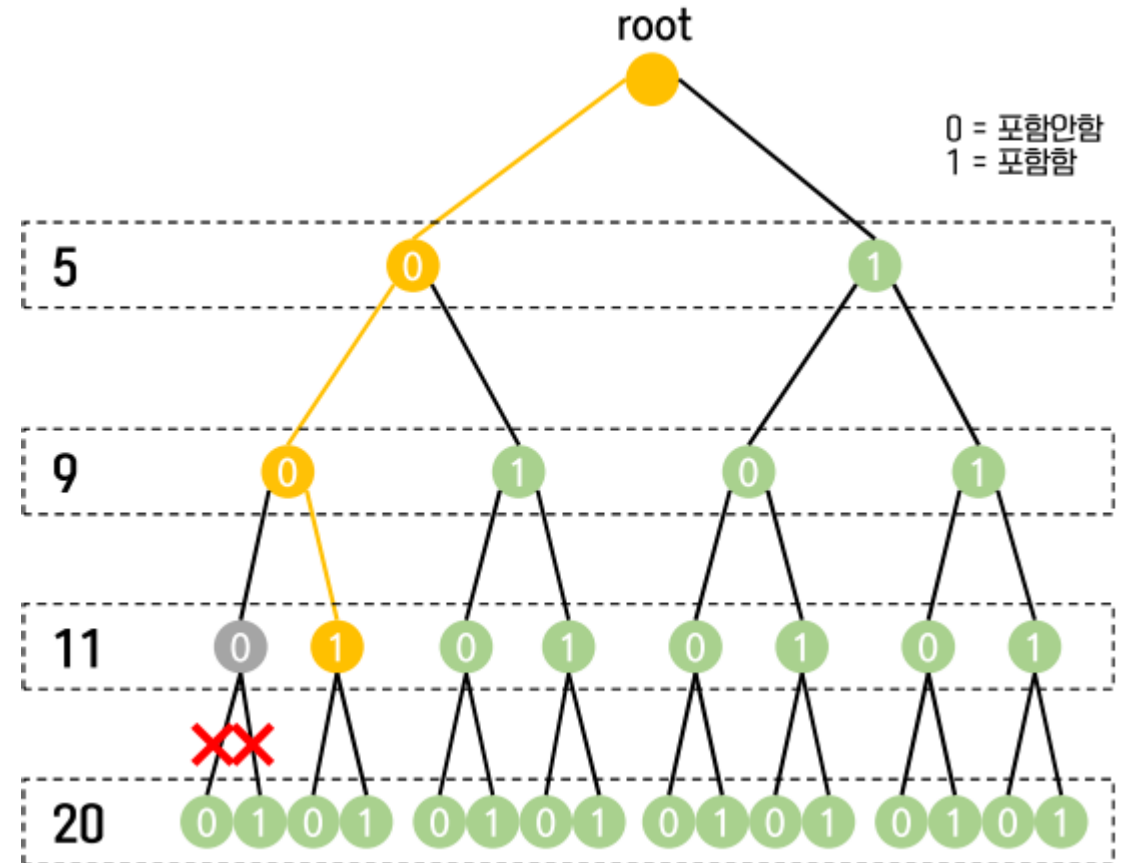
**남은 Level의 합이 25이상인가?**  
성립하지 않으므로 부모 노드로 돌아감

Tuple(0, 0)



## 11를 포함해도 25보다 작나? 조건에 성립하므로 계속 순회

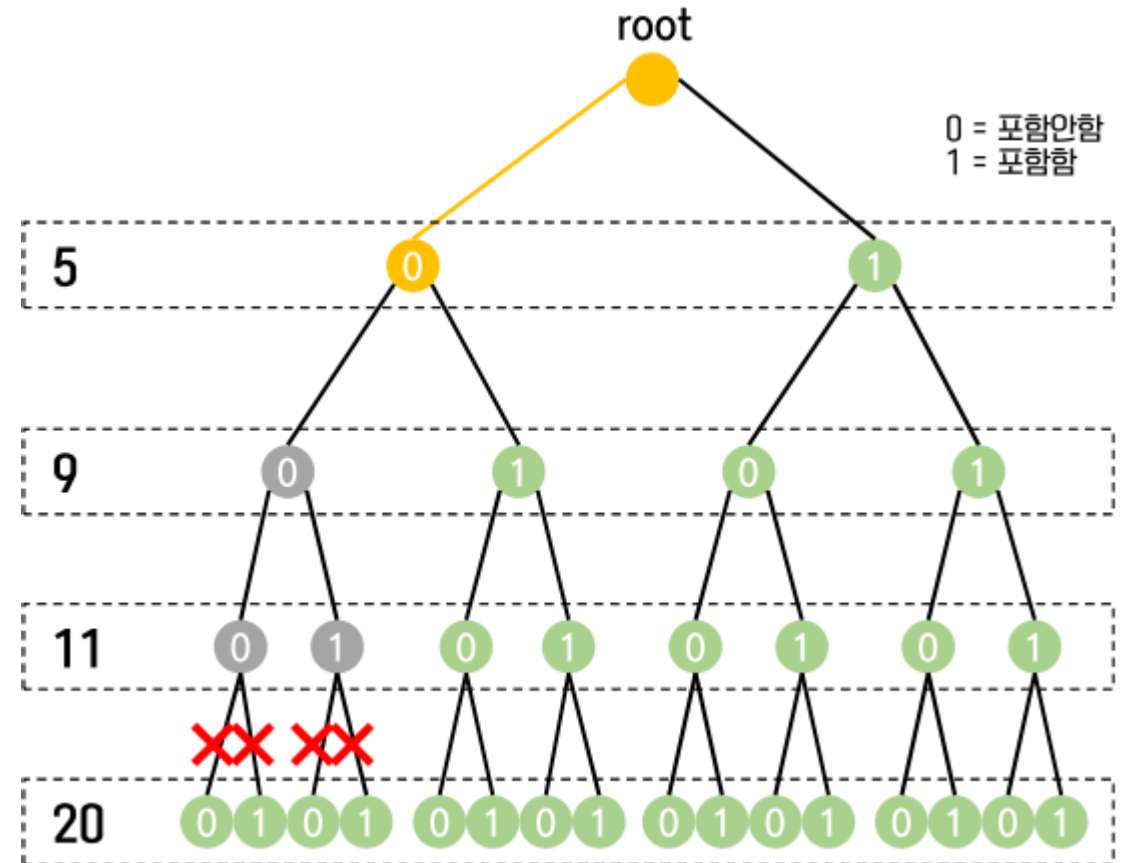
Tuple(0, 0, 1)



# BackTracking

지금까지의 방식으로 계속 반복

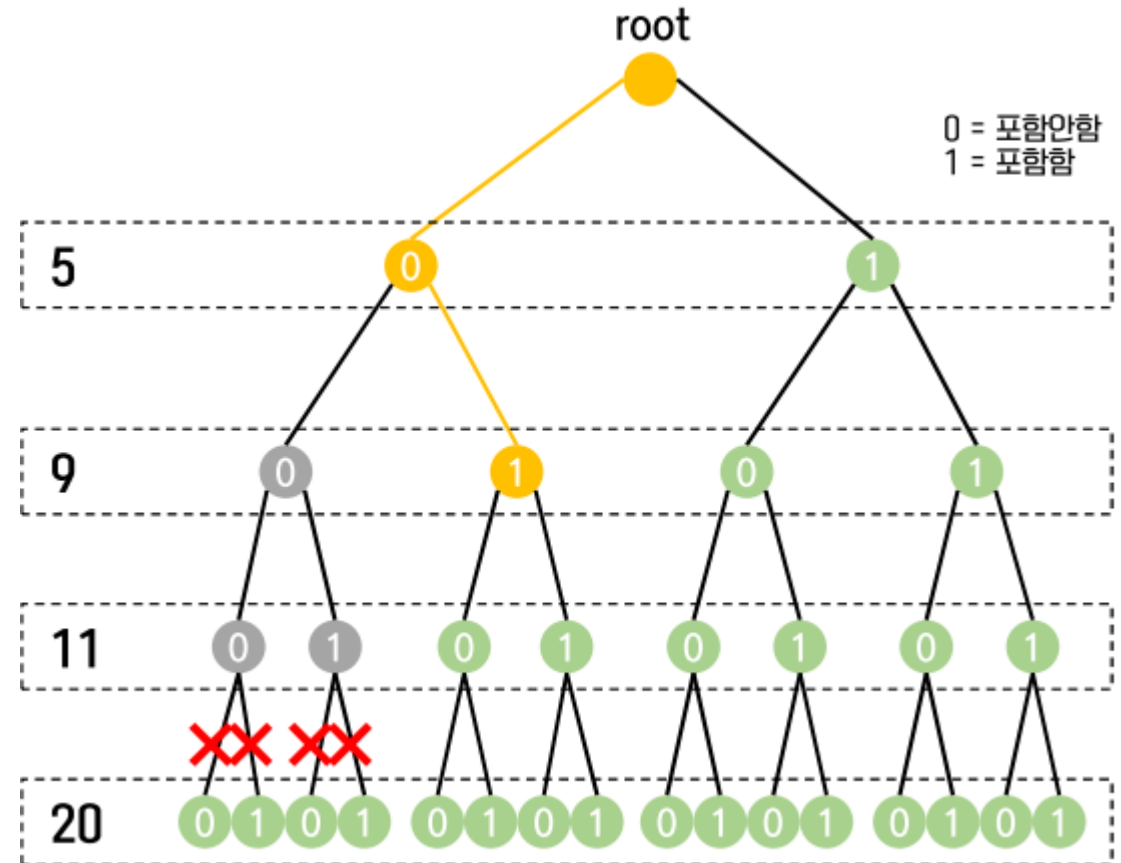
Tuple(0)



# BackTracking

## 지금까지의 방식으로 계속 반복

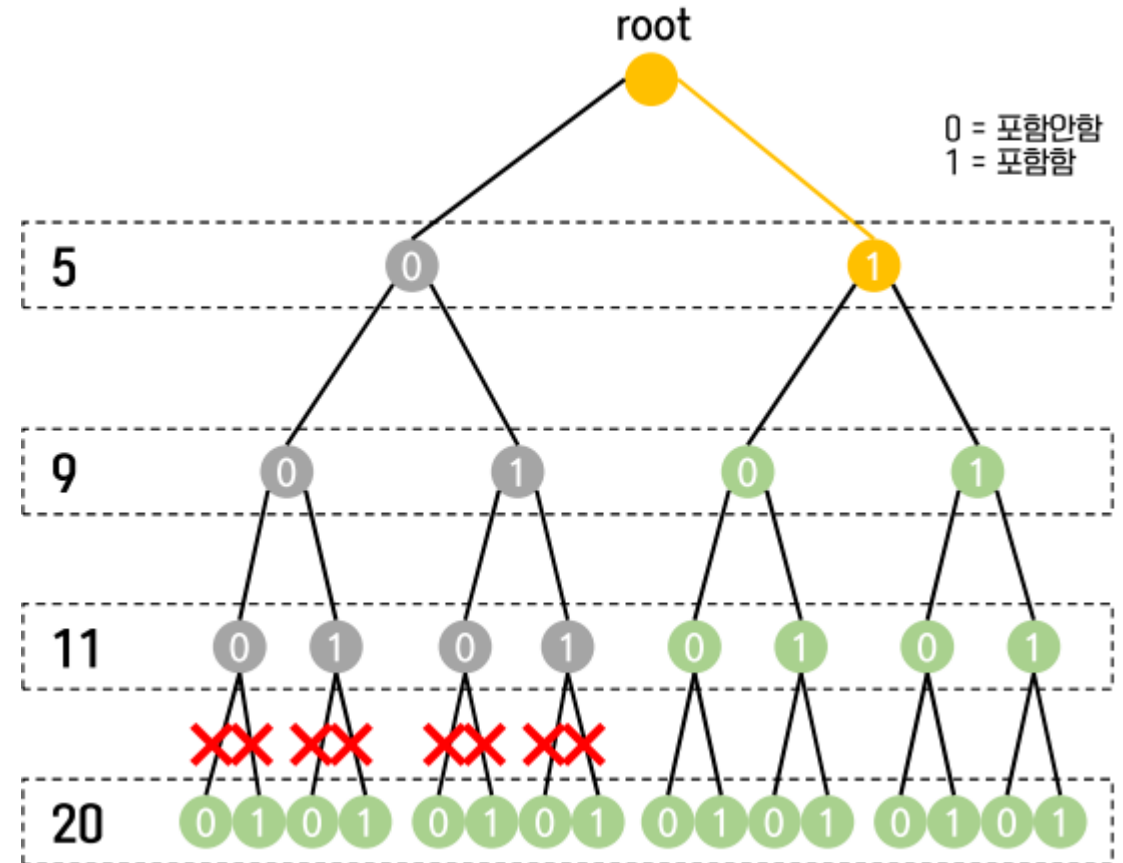
Tuple(0 ,1)



# BackTracking

지금까지의 방식으로 계속 반복

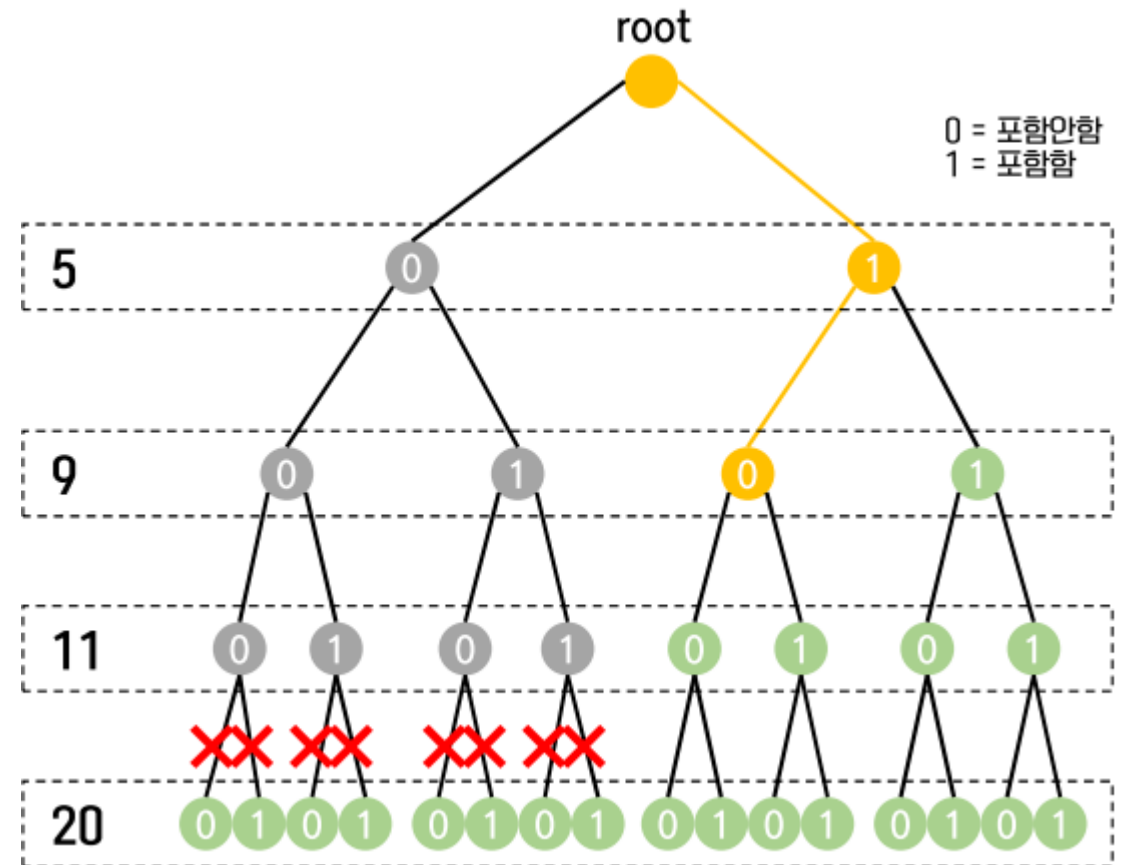
Tuple(1)



# BackTracking

지금까지의 방식으로 계속 반복

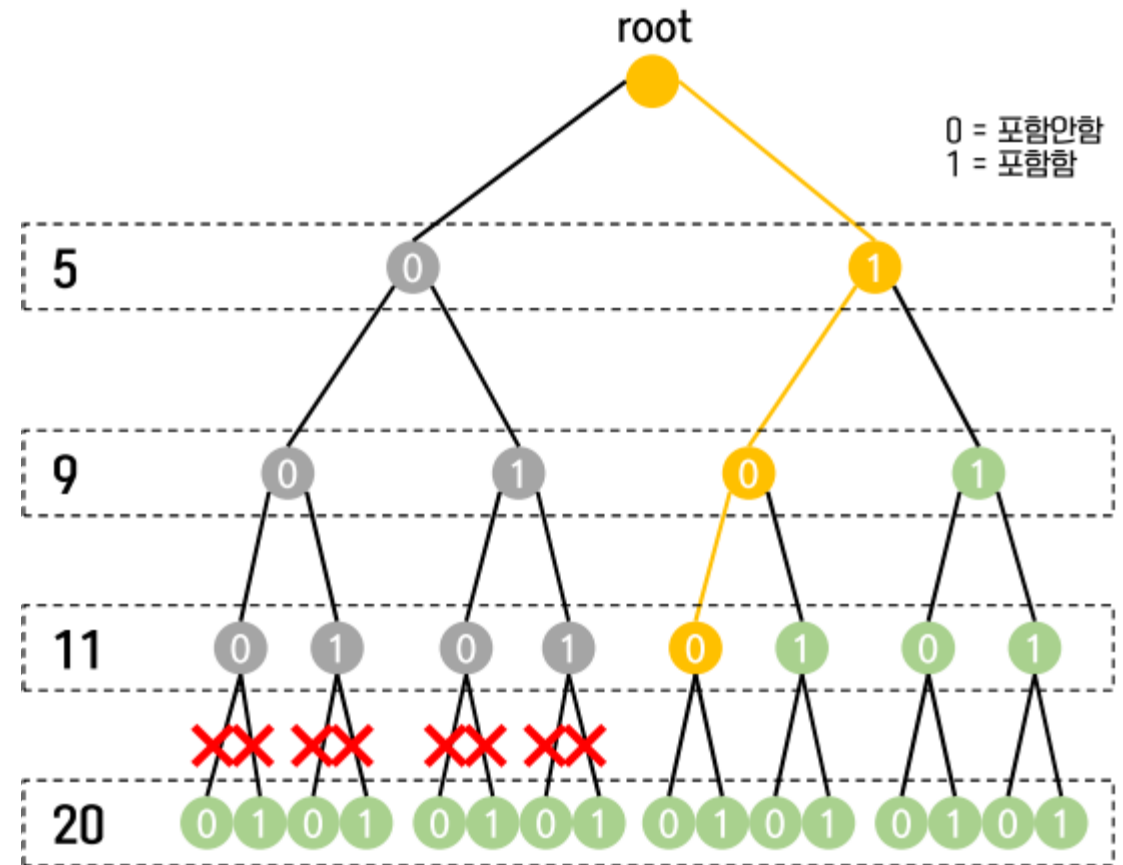
Tuple(1, 0)



# BackTracking

지금까지의 방식으로 계속 반복

Tuple(1, 0, 0)

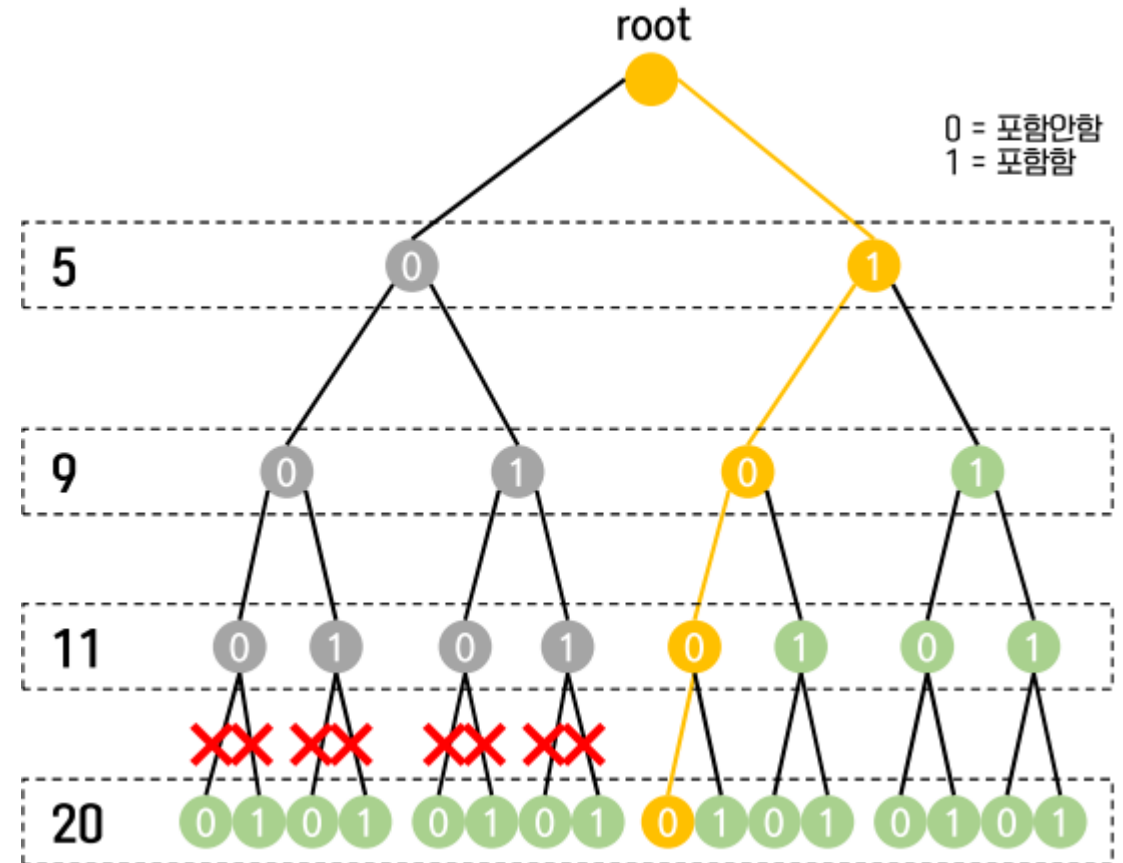




# BackTracking

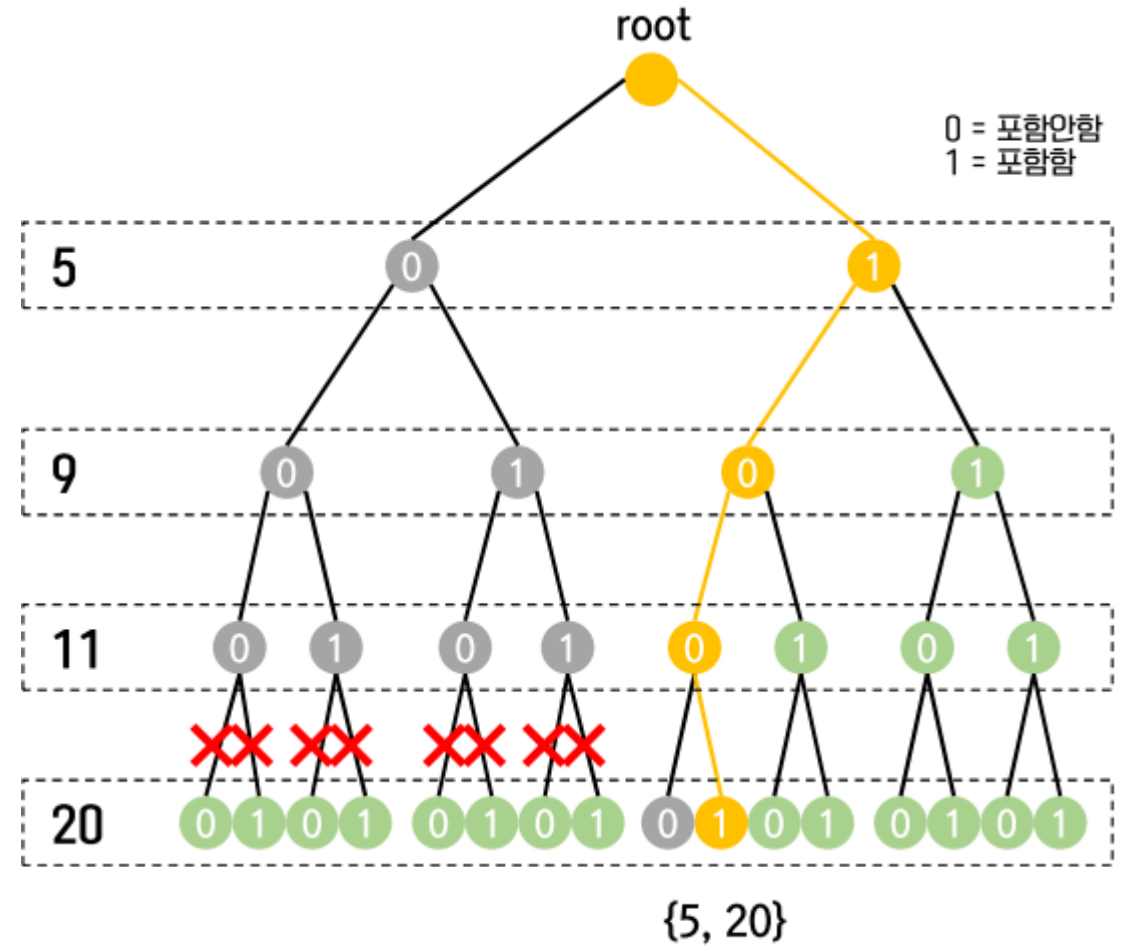
지금까지의 방식으로 계속 반복

Tuple(1, 0, 0, 0)



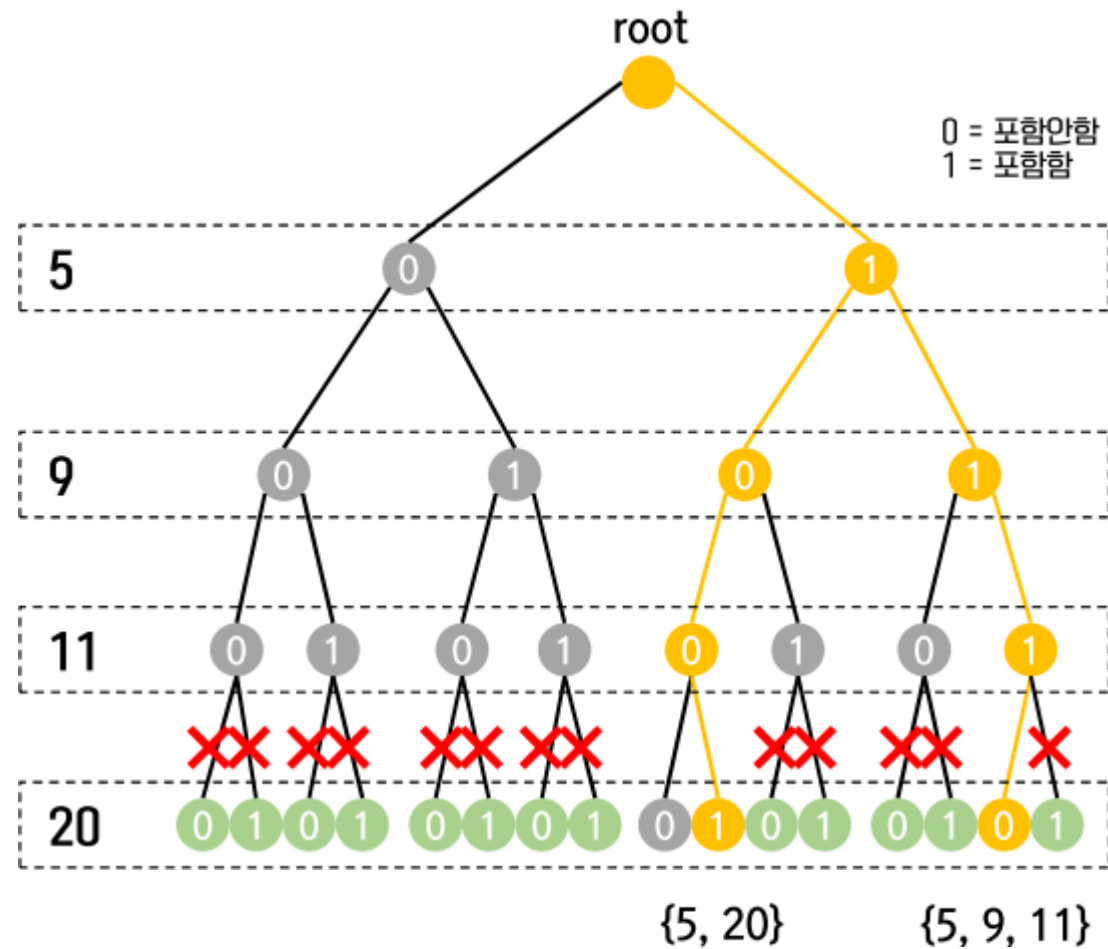
**정답을 찾거나 모든 노드가 죽으면  
탐색 종료**

Tuple(1, 0, 0, 1)



# BackTracking

모든 정답을 찾고 싶으면  
모든 노드가 죽을 때까지 탐색



# BackTracking

---

근데 트리의 노드와 간선을 모두 저장하면 메모리를 많이 사용하지 않을까?



우리는 해의 범위를 알고 있기 때문에 자식 노드를 만들어 낼 수 있다.  
간선과 노드는 저장하지 않고 순회를 하면서 만든다

# BackTracking

첫 번째 방법 - 모든 해를 만들고 최적해인지 검사 (쉬움)

```
int solution[5];  
// main에서는 root부터 시작하므로 Backtracking(0)으로 시작  
int Backtracking(int depth) { //dfs방식으로 트리 순회, depth로 현재 깊이 확인  
    if (depth == 4) //깊이가 4일때 = 해일때  
        if (isOk()) // 최적해인지 검사  
            doSomething(); // 출력하거나 다른 결과수행  
    for (int i = 0; i <= 1; i++) { // 해가 완성x, 같은 깊이의 노드 개수만큼 트리를 만드는 구간  
        solution[depth] = i; // solution에 포함 되는지 안되는지 저장 or 다른 문제에서는 변형  
        Backtracking(depth + 1); // 다음 자식노드로 이동함  
    }  
}
```

# BackTracking

첫 번째 방법 - 모든 해를 만들고 최적해인지 검사 (쉬움)

**해가 많이 존재할 때에는 어떻게?**

```
int solution[5];  
// main 에서는 root부터 시작하므로 Backtracking(0)으로 시작  
Backtracking(0);  
if (isOptimal()) {  
    doSomething(); // 출력하거나 다른 결과수행  
}  
for (int i = 0; i <= 1; i++) { // 해가 완성x, 같은 깊이의 노드 개수만큼 트리를 만드는 구간  
    solution[depth] = i; // solution에 포함 되는지 안되는지 저장 or 다른 문제에서는 변형  
    Backtracking(depth + 1); // 다음 자식노드로 이동함  
}
```

# BackTracking

두 번째 방법 – 현재 노드의 자식 노드들이 최적해일 수 있나 판단 (가지치기)

```
int solution[5];
// main 에서는 root부터 시작하므로 Backtracking(0)으로 시작
int Backtracking(int depth) { //dfs방식으로 트리 순회, depth로 현재 깊이 확인
    if (depth == 4) //깊이가 4일때 = 해일때
        if (isOk()) // 최적해인지 검사
            doSomething(); // 출력하거나 다른 결과수행
    for (int i = 0; i <= 1; i++) { // 해가 완성x, 같은 깊이의 노드 개수만큼 트리를 만드는 구간
        solution[depth] = i; // solution에 포함 되는지 안되는지 저장 or 다른 문제에서는 변형
        // 지금까지의 합이 25이상이거나 지금부터 앞으로의 합이 25보다 작으면 넘어가지 말고 continue; 사용
        Backtracking(depth + 1); // 다음 자식노드로 이동함
    }
}
```

# BackTracking

---

이렇듯 모든 해를 찾지 말고 **가지치기**를 하면서  
탐색하는 것이 BackTracking의 핵심입니다!!



풀어볼까유



#1182

부분수열의 합

$N \leq 20$ 에 유의

풀어볼까유



#1759

암호 만들기 (LIS)

(next\_permutation)

풀어볼까유



#2661  
좋은 수열

가지 치기

풀어볼까유



#1987  
알파벳

가지 치기

풀어볼까유



#9663  
N-Queen

백트래킹의 교과서

풀어볼까유



#9663  
N-Queen

백트래킹의 교과서

풀어볼까유



#1799

비숍

N-Queen과 비슷?

풀어볼까유



#2580  
스도쿠

스도쿠 빈칸 채우기





다음 시간에 만나요~