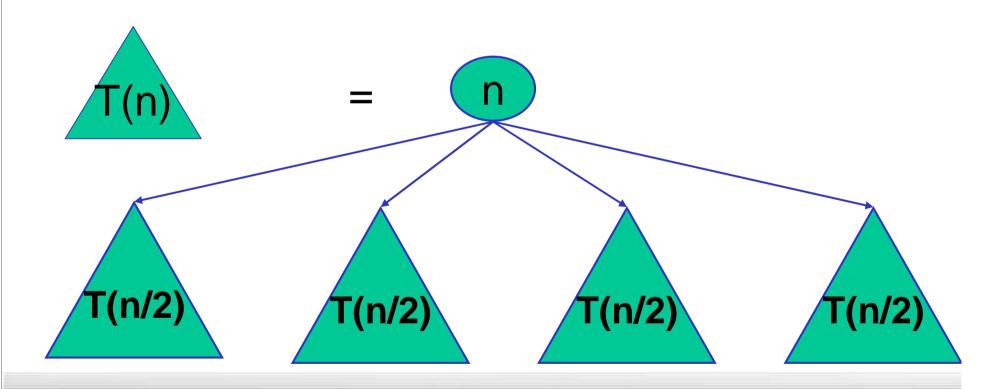
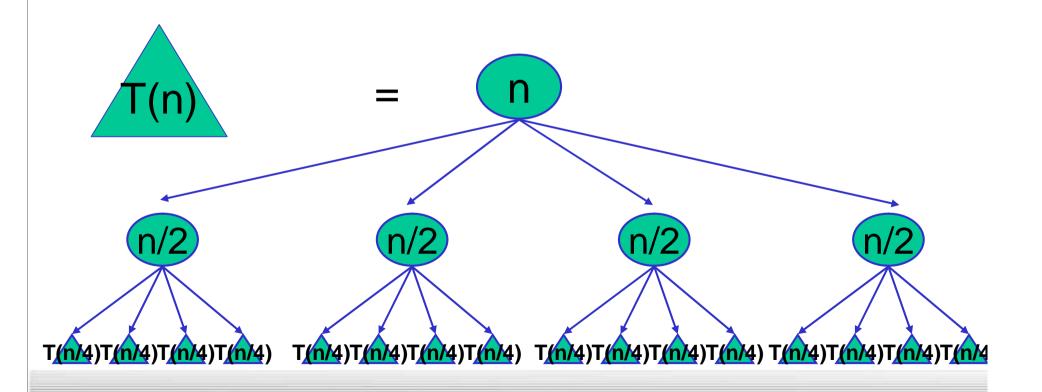
第2章 递归与分治策略

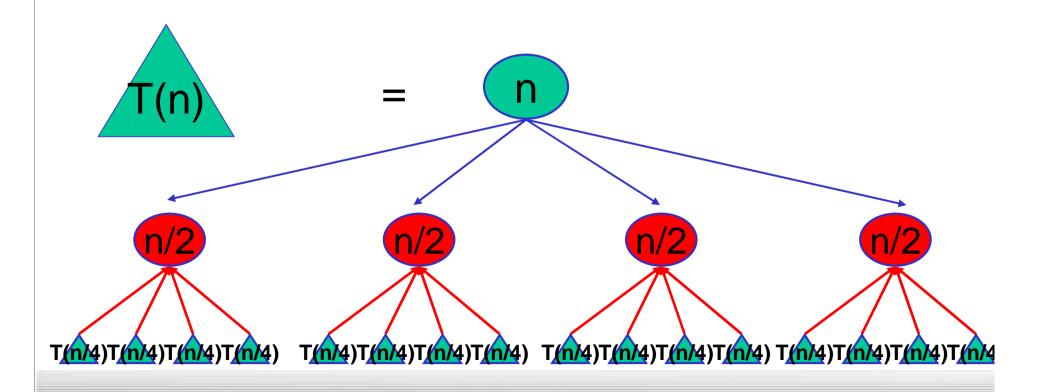
对这k个子问题分别求解。如果子问题的规模仍然不够小,则再划分为k个子问题,如此递归的进行下去,直到问题规模足够小,很容易求出其解为止。



将求出的小规模的问题的解合并为一个更大规模的问题的解,自底向上逐步求出原来问题的解。



• 将求出的小规模的问题的解合并为一个更大规模的问题的解, 自底向上逐步求出原来问题的解。



将求出的小规模的问题的解合并为一个更大规模的问题的解,自底向上逐步求出原来问题的解。

分治法的设计思想是,将一个难以直接解决的大问题, 分割成一些规模较小的相同问题,以便各个击破, 分而治之。

凡治众如治寡,分数是也。

----孙子兵法

- 直接或间接地调用自身的算法称为递归算法。 用函数自身给出定义的函数称为递归函数。
- 由分治法产生的子问题往往是原问题的较小模式,这就为使用递归技术提供了方便。在这种情况下,反复应用分治手段,可以使子问题与原问题类型一致而其规模却不断缩小,最终使子问题缩小到很容易直接求出其解。这自然导致递归过程的产生。
- 分治与递归像一对孪生兄弟, 经常同时应用在算法设计之中, 并由此产生许多高效算法。

下面来看几个实例。

例1 阶乘函数

阶乘函数可递归地定义为:

 $n! = \begin{cases} 1 & n = 0 \\ n(n-1)! & n > 0 \end{cases}$

边界条件

递归方程

边界条件与递归方程是递归函数的二个要素,递归函数只有具备了这两个要素,才能在有限次计算后得出结果。

例2 Fibonacci数列

无穷数列1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55, …, 被 称为Fibonacci数列。它可以递归地定义为:

$$F(n) = \begin{cases} 1 & n = 0 \\ 1 & n = 1 \\ F(n-1) + F(n-2) & n > 1 \end{cases}$$

边界条件

递归方程

第n个Fibonacci数可递归地计算如下:
public static int **fibonacci**(int n)
{
 if (n <= 1) return 1;
 return fibonacci(n-1)+fibonacci(n-2);

$$\begin{cases}
A(1,0) = 2 \\
A(0,m) = 1 & m \ge 0 \\
A(n,0) = n+2 & n \ge 2 \\
A(n,m) = A(A(n-1,m), m-1) & n,m \ge 1
\end{cases}$$

例3 Ackerman函数

当一个函数及它的一个变量是由函数自身定义时, 称这个函数是**双递归函数**。

Ackerman函数A(n, m)定义如下:

$$\begin{cases}
A(1,0) = 2 \\
A(0,m) = 1 & m \ge 0 \\
A(n,0) = n+2 & n \ge 2 \\
A(n,m) = A(A(n-1,m), m-1) & n,m \ge 1
\end{cases}$$

例3 Ackerman函数

前2例中的函数都可以找到相应的非递归方式定义:

$$n! = 1 \cdot 2 \cdot 3 \cdot \cdots \cdot (n-1) \cdot n$$

$$F(n) = \frac{1}{\sqrt{5}} \left(\left(\frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^{n+1} - \left(\frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^{n+1} \right)$$

但本例中的Ackerman函数却无法找到非递归的定义。

例3 Ackerman函数

- A(n, m)的自变量m的每一个值都定义了一个单变量函数:
- M=0时, A(n, 0)=n+2
- M=1时, A(n, 1)=A(A(n-1, 1), 0)=A(n-1, 1)+2, 和A(1, 1)=2故 A(n, 1)=2*n
- M=2时, A(n, 2) = A(A(n-1, 2), 1) = 2A(n-1, 2), 和 A(1, 2) = A(A(0, 2), 1) = A(1, 1) = 2, 故A(n, 2) = 2^n。
- M=3时, 类似的可以推出 2²⁻²
- M=4时, A(n, 4)的增长速度非常快,以至于没有适当的数学式子来表示这一函数。

例3 Ackerman函数

- 定义单变量的Ackerman函数A(n)为, A(n)=A(n, n)。
- 定义其拟逆函数 α (n) 为: α (n) =min {k | A(k) ≥ n}。即 α (n) 是使n \leq A(k) 成立的最小的k值。
- α(n)在复杂度分析中常遇到。对于通常所见到的正整数n,有α(n) ≤ 4。但在理论上α(n) 没有上界,随着n的增加,它以难以想象的慢速度趋向正无穷大。

例4 排列问题

设计一个递归算法生成n个元素 {r₁, r₂, ..., r_n} 的全排列。

设 $R=\{r_1, r_2, ..., r_n\}$ 是要进行排列的n个元素, $R_i=R-\{r_i\}$ 。集合X中元素的全排列记为perm(X)。

(r_i) perm(X)表示在全排列 perm(X) 的每一个排列前加上前缀得到的排列。R的全排列可归纳定义如下:

当n=1时, perm(R)=(r), 其中r是集合R中唯一的元素; 当n>1时, perm(R)由(r_1) perm(R_1), (r_2) perm(R_2), ..., (r_n) perm(R_n)构成。

例5 整数划分问题

将正整数n表示成一系列正整数之和: $n=n_1+n_2+...+n_k$,其中 $n_1 \ge n_2 \ge ... \ge n_k \ge 1$, $k \ge 1$ 。 正整数n的这种表示称为正整数n的划分。求正整数n的不同划分个数。

例如正整数6有如下11种不同的划分:

```
6;

5+1;

4+2, 4+1+1;

3+3, 3+2+1, 3+1+1+1;

2+2+2, 2+2+1+1, 2+1+1+1+1;

1+1+1+1+1+1
```

例5 整数划分问题

前面的几个例子中,问题本身都具有比较明显的递归关系,因而容易用递归函数直接求解。

在本例中,如果设p(n)为正整数n的划分数,则难以找到递归关系,因此考虑增加一个自变量:将最大加数 n_1 不大于m的划分个数记作q(n,m)。可以建立q(n,m)的如下递归关系。

- (3) q(n, n)=1+q(n, n-1); 正整数n的划分由 $n_1=n$ 的划分和 $n_1 \le n-1$ 的划分组成。
- (4) q(n, m) = q(n, m-1) + q(n-m, m), n>m>1; 正整数n的最大加数 n_1 不大于m的划分由 $n_1 = m$ 的划分和 $n_1 < n-1$ 的划分组成。

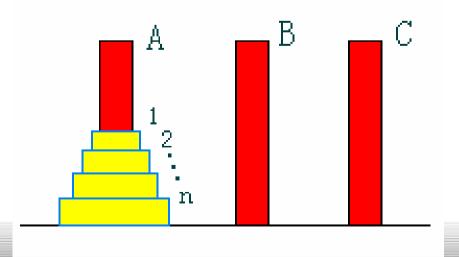
例5 整数划分问题

前面的几个例子中,问题本身都具有比较明显的递归关系,因而容易用递归函数直接求解。

在本例中,如果设p(n)为正整数n的划分数,则难以找到递归关系,因此考虑增加一个自变量:将最大加数 n_1 不大于m的划分个数记作q(n,m)。可以建立q(n,m)的如下递归关系。

$$q(n,m) = \begin{cases} 1 & n = 1, m = 1 \\ q(n,n) & n < m \\ 1 + q(n,n-1) & n = m \\ q(n,m-1) + q(n-m,m) & n > m > 1 \end{cases}$$

正整数n的划分数p(n) = q(n, n)。



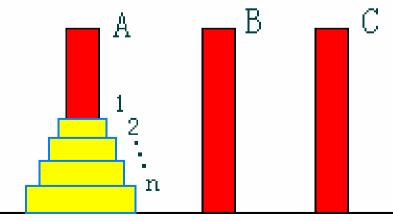
例6 Hanoi 塔问题

设a,b,c是3个塔座。开始时,在塔座a上有一叠共n个圆盘,这些圆盘自下而上,由大到小地叠在一起。各圆盘从小到大编号为1,2,...,n,现要求将塔座a上的这一叠圆盘移到塔座b上,并仍按同样顺序叠置。在移动圆盘时应遵守以下移动规则:

规则1: 每次只能移动1个圆盘;

规则2:任何时刻都不允许将较大的圆盘压在较小的圆盘之上;

规则3: 在满足移动规则1和2的前提下,可将圆盘移至a,b,c中任一塔座上。

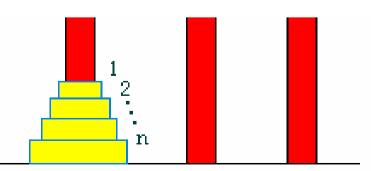


例6 Hanoi 塔问题

public static void hanoi(int n, int a, int b, int c)

```
if (n > 0)
{
    hanoi(n-1, a, c, b);
    move(a,b);
    hanoi(n-1, c, b, a);
}
```

思考题:如果塔的个数变为a,b,c,d 四个,现要将n个圆盘从a全部移动 到d,移动规则不变,求移动步数最 小的方案。



递归小结

优点:结构清晰,可读性强,而且容易用数学归纳法来证明算法的正确性,因此它为设计算法、调试程序带来很大方便。

缺点: 递归算法的运行效率较低, 无论是耗费的计算时间还是占用的存储空间都比非递归算法要多。

递归小结

- 解决方法: 在递归算法中消除递归调用, 使其转化为非递归算法。
- 1. 采用一个用户定义的栈来模拟系统的递归调用工作栈。该方法通用性强,但本质上还是递归,只不过人工做了本来由编译器做的事情,优化效果不明显。
- 2. 用递推来实现递归函数。
- 3. 通过Cooper变换、反演变换能将一些递归转化 为尾递归,从而迭代求出结果。

后两种方法在时空复杂度上均有较大改善,但其适用范围有限。

分治法的适用条件

分治法所能解决的问题一般具有以下几个特征:

- 该问题的规模缩小到一定的程度就可以容易地解决;
- 该问题可以分解为若干个规模较小的相同问题,即该问题具有最优子结构性质
- 利用该问题分解出的子问题的解可以合并为该问题的解;
- 该问题所分解出的各个子问题是相互独立的,即子问题之间不包含公共的子问题。

这条特征涉及到分治法的效率,如果各子问题是不独立的,则分治法要做许多不必要的工作,重 复地解公共的子问题,此时虽然也可用分治法, 但一般用**动态规划**较好。

分治法的基本步骤

```
\  \  \, \textbf{divide-and-conquer}(P)
```

```
if (|P|<= n0) adhoc(P); //解决小规模的问题 divide P into smaller subinstances P1,P2,...,Pk; //分解问题 for (i=1,i<=k,i++) yi=divide-and-conquer(Pi); //递归的解各子问题 return merge(y1,...,yk); //将各子问题的解合并为原问题的解
```

人们从大量实践中发现,在用分治法设计算法时,最好使子问题的规模大致相同。即将一个问题分成大小相等的k个子问题的处理方法是行之有效的。这种使子问题规模大致相等的做法是出自一种平衡(balancing)子问题的思想,它几乎总是比子问题规模不等的做法要好。

分治法的复杂性分析

一个分治法将规模为n的问题分成k个规模为n/m的子问题去解。设分解阀值n0=1,且adhoc解规模为1的问题耗费1个单位时间。再设将原问题分解为k个子问题以及用merge将k个子问题的解合并为原问题的解需用f(n)个单位时间。用T(n)表示该分治法解规模为|P|=n的问题所需的计算时间,则有:

$$T(n) = \begin{cases} O(1) & n = 1 \\ kT(n/m) + f(n) & n > 1 \end{cases}$$
 通过迭代法求得方程的解: $T(n) = n^{\log_m k} + \sum_{j=0}^{\log_m n-1} k^j f(n/m^j)$

注意: 递归方程及其解只给出n等于m的方幂时T(n)的值,但是如果认为T(n)足够平滑,那么由n等于m的方幂时T(n)的值可以估计T(n)的增长速度。通常假定T(n)是单调上升的,从而当 $m^i \le n < m^{i+1}$ 时, $T(m^i) \le T(n) < T(m^{i+1})$ 。

二分搜索技术

给定已按升序排好序的n个元素a[0:n-1], 现要在这n个元素中找出一特定元素x。

分析: ✓ 该问题的规模缩小到一定的程度就可以容易地解决;

- ✔ 该问题可以分解为若干个规模较小的相同问题;
- ✔ 分解出的子问题的解可以合并为原问题的解;
- ✓ 分解出的各个子问题是相互独立的。

分析:很显然此问题分解出的子问题相互独立,即在a[i]的前面或后面查找x是独立的子问题,因此满足分治法的第四个适用条件。

二分搜索技术

给定已按升序排好序的n个元素a[0:n-1], 现要在这n个元素中找

出一特定元素x。

```
据此容易设计出二分搜索算法:
public static int binarySearch(int [] a, int x, int n)
{
    //在a[0] <= a[1] <= ... <= a[n-1] 中搜索 x
    //找到x时返回其在数组中的位置,否则返回-1
    int left = 0; int right = n - 1;
    while (left <= right) {
        int middle = (left + right)/2;
        if (x == a[middle]) return middle;
        if (x > a[middle]) left = middle + 1;
        else right = middle - 1;
    }
    return -1; // 未找到x
```

算法复杂度分析:

每执行一次算法的 while循环,待搜索数 组的大小减少一半。 因此,在最坏情况不信况, 下,While循环被执行 了O(logn)次。循环体 内运算需要O(1)时 间最坏管的计算的 最大情况下的计算的 最大情况的 间复杂性为O(logn)。

思考题:给定a,用二分法设计出求an的算法。

大整数的乘法

请设计一个有效的算法,可以进行两个n位大整数的乘法运算

- ◆小学的方法: O(n²) ★效率太低
- ◆分治法:

$$X = a 2^{n/2} + b$$
 $Y = c 2^{n/2} + d$

$$XY = ac 2^n + (ad+bc) 2^{n/2} + bd$$

大整数的乘法

请设计一个有效的算法,可以进行两个n位大整数的乘法运算

◆小学的方法: O(n²) ★效率太低

◆分
复杂度分析

$$T(n) = \begin{cases} O(1) & n = 1 \\ 3T(n/2) + O(n) & n > 1 \end{cases}$$

 $T(n) = O(n^{\log 3}) = O(n^{1.59})$ **较大的改进**②

1.
$$XY = ac 2^n + ((a-c)(b-d)+ac+bd) 2^{n/2} + bd$$

2.
$$XY = ac 2^n + ((a+c)(b+d)-ac-bd) 2^{n/2} + bd$$

细节问题:两个XY的复杂度都是O(nlog3),但考虑到a+c,b+d可能得到m+1位的结果,使问题的规模变大,故不选择第2种方

案。

大整数的乘法

请设计一个有效的算法,可以进行两个n位大整数的乘法运算

◆小学的方法: O(n²)

★效率太低

◆分治法: O(n1.59)

▼较大的改进

◆更快的方法??

▶如果将大整数分成更多段,用更复杂的方式把它们组合起来,将有可能得到更优的算法。

▶最终的,这个思想导致了**快速傅利叶变换**(Fast Fourier Transform)的产生。该方法也可以看作是一个复杂的分治算法,对于大整数乘法,它能在O(nlogn)时间内解决。

▶是否能找到线性时间的算法???目前为止还没有结果。

Strassen矩阵乘法

◆传统方法: O(n³)

A和B的乘积矩阵C中的元素C[i,j]定义为: $C[i][j] = \sum_{k=1}^{n} A[i][k]B[k][j]$

若依此定义来计算A和B的乘积矩阵C,则每计算C的一个元素C[i][j],需要做n次乘法和n-1次加法。因此,算出矩阵C的个元素所需的计算时间为O(n³)

成4

Strassen矩阵乘法

- ◆传统方法: O(n³)
- ◆分治法:

使用与
个大小
$$T(n) = \begin{cases} O(1) & n = 2 \\ 7T(n/2) + O(n^2) & n > 2 \end{cases}$$
$$T(n) = O(n^3)$$
 次有改进 \otimes

助此可行:
$$C_{11} = A_{11} B_{11} + A_{12} B_{21}$$
 $C_{12} = A_{11} B_{12} + A_{12} B_{22}$
 $C_{21} = A_{21} B_{11} + A_{22} B_{21}$
 $C_{22} = A_{21} B_{12} + A_{22} B_{22}$

Strassen矩阵乘法

- ◆传统方法: O(n³)
- ◆分治法:

$$M_1 = A_1$$
 T(n)=O(n^{log7}) =O(n^{2.81}) ✓ 较大的改进②

$$M_2 = (A_{11} + A_{12})D_{22}$$

$$M_3 = (A_{21} + A_{22})B_{11}$$

$$M_4 = A_{22}(B_{21} - B_{11})$$

$$M_5 = (A_{11} + A_{22})(B_{11} + B_{22})$$

$$M_6 = (A_{12} - A_{22})(B_{21} + B_{22})$$

$$M_7 = (A_{11} - A_{21})(B_{11} + B_{12})$$

$$C_{12} = M_1 + M_2$$

$$C_{21} = M_3 + M_4$$

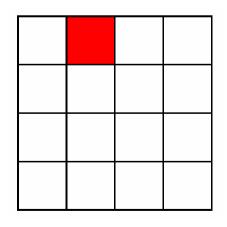
$$C_{22} = M_5 + M_1 - M_3 - M_7$$

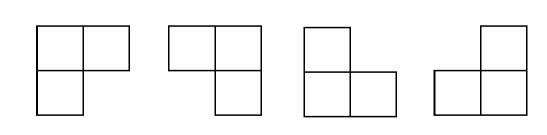
Strassen矩阵乘法

- ◆传统方法: O(n³)
- ◆分治法: O(n^{2.81})
- ◆更快的方法??
 - ▶Hopcroft和Kerr已经证明(1971), 计算2个2×2矩阵的乘积,7次乘法是必要的。因此,要想进一步改进矩阵乘法的时间复杂性,就不能再基于计算2×2矩阵的7次乘法这样的方法了。或许应当研究3×3或5×5矩阵的更好算法。
 - ▶在Strassen之后又有许多算法改进了矩阵乘法的计算时间复杂性。目前最好的计算时间上界是 O(n².376)
 - ▶是否能找到O(n²)的算法???目前为止还没有结果。

棋盘覆盖

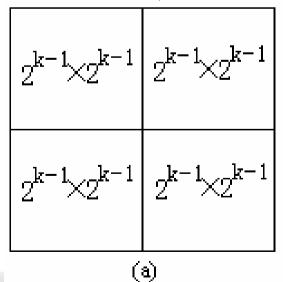
在一个2k×2k个方格组成的棋盘中,恰有一个方格与其他方格不同,称该方格为一特殊方格,且称该棋盘为一特殊棋盘。在棋盘覆盖问题中,要用图示的4种不同形态的L型骨牌覆盖给定的特殊棋盘上除特殊方格以外的所有方格,且任何2个L型骨牌不得重叠覆盖。

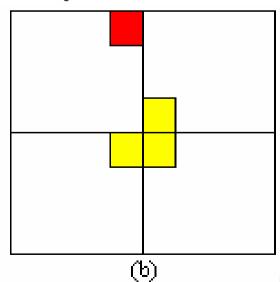




棋盘覆盖

当k>0时,将2k×2k棋盘分割为4个2k-1×2k-1 子棋盘(a)所示。 特殊方格必位于4个较小子棋盘之一中,其余3个子棋盘中无特殊方格。为了将这3个无特殊方格的子棋盘转化为特殊棋盘,可以用一个L型骨牌覆盖这3个较小棋盘的会合处,如(b)所示,从而将原问题转化为4个较小规模的棋盘覆盖问题。递归地使用这种分割,直至棋盘简化为棋盘1×1。





棋盘覆盖

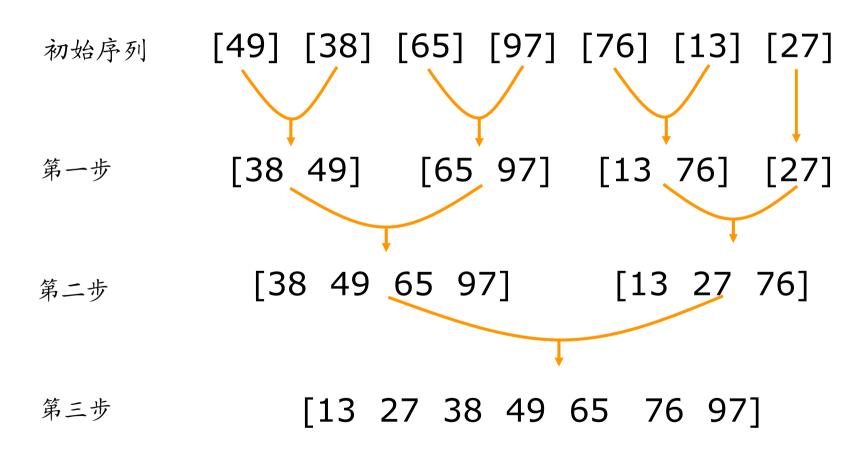
```
public void chessBoard(int tr, int tc, int dr, int dc, int size)
                                        board[tr + s - 1][tc + s] = t;
  if (size == 1) return;
                                        #覆盖其余方格
  int t = tile++, // L型骨牌号
                                        chessBoard(tr, tc+s, tr+s-1, tc+s, s);}
                                        // 覆盖左下角子棋盘
   s = size/2; // 分割棋盘
  // 覆盖左/
  if (dr < tr 复杂度分析
                   T(k) = \begin{cases} O(1) & k = 0 \\ 4T(k-1) + O(1) & k > 0 \end{cases}
    // 特殊
    chess
  else {// 」
                     T(n)=O(4<sup>k</sup>) 渐进意义下的最优算法
    // 用 t
    board[ti
    // 覆盖其余方格
                                      // 覆盖右下角子棋盘
    chessBoard(tr, tc, tr+s-1, tc+s-1, s);} if (dr >= tr + s \&\& dc >= tc + s)
  // 覆盖右上角子棋盘
                                        #特殊方格在此棋盘中
  if (dr = tc + s)
                                        chessBoard(tr+s, tc+s, dr, dc, s);
    #特殊方格在此棋盘中
                                      else {// 用 t 号L型骨牌覆盖左上角
    chessBoard(tr, tc+s, dr, dc, s);
                                        board[tr + s][tc + s] = t;
  else {// 此棋盘中无特殊方格
                                        // 覆盖其余方格
    // 用 t 号L型骨牌覆盖左下角
                                        chessBoard(tr+s, tc+s, tr+s, tc+s, s);}
```

合并排序

```
基本思想:将待排序元素分成大小大致相同的2个子集合,分
别对2个子集合进行排序,最终将排好序的子集合合并成为所
要求的 复杂度分析 T(n) = \begin{cases} O(1) & n \le 1 \\ 2T(n/2) + O(n) & n > 1 \end{cases}
                                                     ght)
            T(n)=O(nlogn) 渐进意义下的最优算法
    if
    int i=(left+right)/2; //取中点
    mergeSort(a, left, i);
    mergeSort(a, i+1, right);
    merge(a, b, left, i, right); //合并到数组b
    copy(a, b, left, right); //复制回数组a
```

合并排序

算法mergeSort的递归过程可以消去。



合并排序

□最坏时间复杂度: O(nlogn)

□平均时间复杂度: O(nlogn)

□辅助空间: O(n)

□稳定性: 稳定

思考题: 给定有序表A[1:n],修改合并排序算法,求出该有序表的逆序对数。

快速排序

快速排序是对气泡排序的一 种改进方法

它是由C. A. R. Hoare于1962 年提出的 在快速排序中,记录的比较和交换是从两端向中间进行的,关键字较大的记录一次就能交换到后面单元,关键字较小的记录一次就能交换到前面单元,记录每次移动的距离较大,因而总的比较和移动次数较少。

```
private static void qSort(int p, int r)
{
    if (p<r) {
        int q=partition(p,r); //以a[p]为基准元素将a[p:r]划分成
3段a[p:q-1],a[q]和a[q+1:r],使得a[p:q-1]中任何元素小于等
于a[q],a[q+1:r]中任何元素大于等于a[q]。下标q在划分过
程中确定。
    qSort (p,q-1); //对左半段排序
```

```
qSort (p,q-1); //对左半段排序
qSort (q+1,r); //对右半段排序
}
```

快速排序

```
private static int partition (int p, int r)
                                   \{6, 7, 5, 2, 5, 8\}
                                                              初始序列
   int i = p,
                                   \{6, 7, 5, 2, \overline{5}, 8\} j--;
     j = r + 1;
   Comparable x = a[p];
   // 将>= X的元素交换到左边区域
   // 将<= X的元素交换到右边区域
                                   \{5, 7, 5, 2, 6, 8\}
   while (true) {
    while (a[++i].compareTo(x) < 0);
                                   \{5, 6, 5, 2, 7, 8\}
    while (a[--j].compareTo(x) > 0);
    if (i \ge j) break;
    MyMath.swap(a, i, j);
                                   \{\bar{5}, 2, 5, 6, 7, 8\}
   a[p] = a[j];
                                   {5, 2,5} 6 {7,8} 完成
   a[j] = x;
   return j;
                                    快速排序具有不稳定性。
```

快速排序

快速排序算法的性能取决于划分的对称性。通过修改算法partition,可以设计出采用随机选择策略的快速排

```
□最坏时间复杂度:O(n²)
  □平均时间复杂度: O(nlogn)
  □辅助空间:O(n)或O(logn)
   急定性: 不稳定
private static int randomizedPartition (int p, int r)
  int i = random(p,r);
  MyMath.swap(a, i, p);
  return partition (p, r);
```

线性时间选择

```
给定线性序集中n个元素和一个整数k,1≤k≤n,要求找出这n
个元素中第k小的元素
private static Comparable randomizedSelect(int p,int r,int k)
{
    if (p==r) return a[p];
    int i=randomizedpartition(p,r),
        j=i-p+1;
    if (k<=j) return randomizedSelect(p,i,k);
    else return randomizedSelect(i+1,r,k-j);
```

在最坏情况下,算法randomizedSelect需要O(n²)计算时间但可以证明,算法randomizedSelect可以在O(n)平均时间内找出n个输入元素中的第k小元素。

清华大学出版社

线性时间选择

如果能在线性时间内找到一个划分基准,使得按这个基准所划分出的2个子数组的长度都至少为原数组长度的 ε 倍(0< ε <1是某个正常数),那么就可以**在最坏情况下**用 O(n)时间完成选择任务。

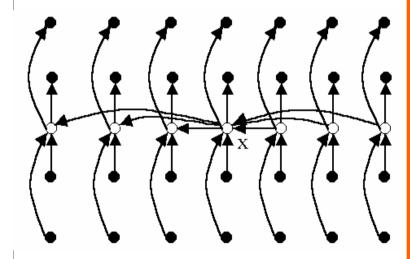
例如,若 ε =9/10,算法递归调用所产生的子数组的长度至少缩短1/10。所以,在最坏情况下,算法所需的计算时间T(n)满足递归式T(n) \leq T(9n/10)+O(n)。由此可得T(n)=O(n)。

线性时间选择

●将n个输入元素划分成[n/5]个组,每组5个元素,只可能有一个组不是5个元素。用任意一种排序算法,将每组中的元素排好序,并取出每组的中位数,共[n/5]个。

●递归调用select来找出这「n/5」个元素的中位数。如果 [n/5]是偶数,就找它的2个中位数中较大的一个。以这个

元素作为划分基准。



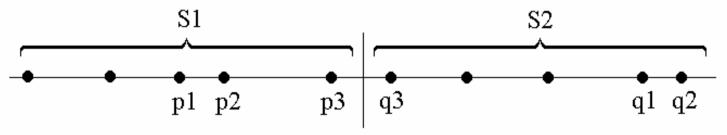
设所有元素互不相同。在这种情况下,找出的基准x至少比3(n-5)/10个元素大,因为在每一组中有2个元素小于本组的中位数,而n/5个中位数中又有(n-5)/10个小于基准x。同理,基准x也至少比3(n-5)/10~元素小。而当n≥75时,3(n-5)/10≥n/4所以按此基准划分所得的2个子数组的长度都至少缩短1/4。

TSINGHUA UNIVERSITY PRESS

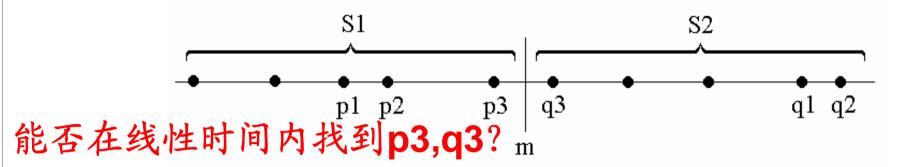
上述算法将每一组的大小定为5,并选取75作为是否作递归调用的分界点。这2点保证了T(n)的递归式中2个自变量之和 $n/5+3n/4=19n/20=\epsilon n$, $0<\epsilon<1$ 。这是使T(n)=O(n)的关键之处。当然,除了5和75之外,还有其他选择。

```
j=i-p+1;
if (k<=j) return select(p,i,k);
else return select(i+1,r,k-j);</pre>
```

- ◆为了使问题易于理解和分析,先来考虑一维的情形。此时,S中的n个点退化为x轴上的n个实数 x1,x2,...,xn。最接近点对即为这n个实数中相差最小的2个实数。
- 》假设我们用x轴上某个点m将S划分为2个子集S1和S2,基于**平衡子问题**的思想,用S中各点坐标的中位数来作分割点。
- ▶递归地在S1和S2上找出其最接近点对{p1,p2}和{q1,q2},并设**d=min{|p1-p2|,|q1-q2|}**,S中的最接近点对或者是{p1,p2},或者是{q1,q2},或者是某个{p3,q3},其中p3 ∈ S1且q3 ∈ S2。
- ▶能否在线性时间内找到p3,q3?

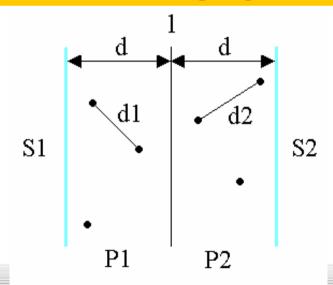


清华大学出版社



- •如果S的最接近点对是{p3,q3},即|p3-q3|<d,则p3和q3两者与m的距离不超过d,即**p3** ∈ **(m-d,m]**, **q3** ∈ **(m,m+d]**。
- •由于在S1中,每个长度为d的半闭区间至多包含一个点(否则必有两点距离小于d),并且m是S1和S2的分割点,因此(m-d,m]中至多包含S中的一个点。由图可以看出,如果(m-d,m]中有S中的点,则此点就是S1中最大点。
- •因此,我们用线性时间就能找到区间(m-d,m]和(m,m+d]中所有点,即p3和q3。从而我们用线性时间就可以将S1的解和S2的解合并成为S的解。

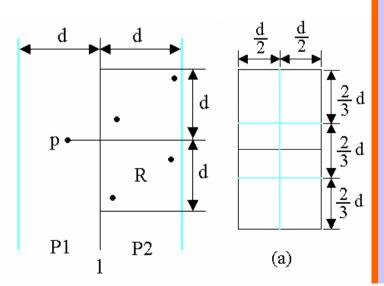
- ◆下面来考虑二维的情形。
- ▶选取一垂直线I:x=m来作为分割直线。其中m为S中各点x坐标的中位数。由此将S分割为S1和S2。
- ▶ 递归地在S1和S2上找出其最小距离d1和d2,并设 $d=min\{d1,d2\}$,S中的最接近点对或者是d,或者是某个 $\{p,q\}$,其中 $p \in P1$ 且 $q \in P2$ 。
- ▶能否在线性时间内找到p,q?



最接近点对问题

能否在线性时间内找到p3,q3?

- •考虑P1中任意一点p,它若与P2中的点q构成最接近点对的候选者,则必有distance(p,q)<d。满足这个条件的P2中的点一定落在一个d×2d的矩形R中
- •由d的意义可知,P2中任何2个S中的点的距离都不小于d。由此可以推出矩形R中最多只有6个S中的点。
- •因此,在分治法的合并步骤中最多只需要检查6×n/2=3n个 候选者



证明:将矩形R的长为2d的边3等分,将它的长为d的边2等分,由此导出6个(d/2)×(2d/3)的矩形。若矩形R中有多于6个S中的点,则由鸽舍原理易知至少有一个(d/2)×(2d/3)的小矩形中有2个以上S中的点。设u,v是位于同一小矩形中的2个点,则

$$(x(u) - x(v))^{2} + (y(u) - y(v))^{2} \le (d/2)^{2} + (2d/3)^{2} = \frac{25}{36}d^{2}$$

distance(u,v)<d。这与d的意义相矛盾。

- 》为了确切地知道要检查哪6个点,可以将p和P2中所有S2的点投影到垂直线I上。由于能与p点一起构成最接近点对候选者的S2中点一定在矩形R中,所以它们在直线I上的投影点距p在I上投影点的距离小于d。由上面的分析可知,这种投影点最多只有6个。
- 》因此,若将P1和P2中所有S中点按其y坐标排好序,则对P1中所有点,对排好序的点列作一次扫描,就可以找出所有最接近点对的候选者。对P1中每一点最多只要检查P2中排好序的相继6个点。

```
public static double cpair2(S)
   n=|S|;
           复杂度分析
   if (n
1. m=S中
   构造S
   S2=\{p \in S | x(p)>m\}
2. d1=cpair2(S1);
   d2=cpair2(S2);
3. dm=min(d1,d2);
```

4. 设P1是S1中距垂直分割线l的距离在dm之内的所有点组成的集合;

P2是S2中距分割线I的距离在dm之内所有

```
=\begin{cases}O(1) & n < 4\\2T(n/2) + O(n) & n \ge 4\end{cases}
\mathsf{T(n)=O(nlogn)}
```

当X中的扫描指针逐次向上移动时,Y中的扫描指针可在宽为2dm的区间内移动;

设dl是按这种扫描方式找到的点对间的最小距离;

```
6. d=min(dm,dl);
    return d;
}
```

设计一个满足以下要求的比赛日程表:

- (1)每个选手必须与其他n-1个选手各赛一次;
- (2)每个选手一天只能赛一次;
- (3)循环赛一共进行n-1天。

按分治策略,将所有的选手分为两半,n个选手的比赛日程表就可以通过为n/2个选手设计的比赛日程表来决定。递归地用对选手进行分割,直到只剩下2个选手时,比赛日程表的制定就变得很简单。这时只要让这2个选手进行比赛就可以了。

- •	_ ,		•	•		<i>-</i> •	•
1	2	3	4	5	6	7	8
2	1	4	3	6	5	8	7
3	4	1	2	7	8	5	6
4	3	2	1	8	7	6	5
5	6	7	8	1	2	3	4
6	5	8	7	2	1	4	3
7	8	5	6	3	4	1	2
8	7	6	5	4	3	2	1

TSINGHUA UNIVERSITY PRESS

循环赛日程表

设计一个满足以下要求的比赛日程表:

- (1)每个选手必须与其他n-1个选手各赛一次;
- (2)每个选手一天只能赛一次;
- (3)循环赛一共进行n-1天。

按分治策略,将所有的选手分为两半,n个选手的比赛日程表就可以通过为n/2个选手设计的比赛日程表来决定。递归地用对选手进行分割,直到只剩下2个选手时,比赛日程表的制定就变得很简单。这时只要让这2个选手进行比赛就可以了。

1	2	3	4	5	6	7	8
2	1	4	3	6	5	8	7
3	4	1	2	7	8	5	6
4	3	2	1	8	7	6	5
5	6	7	8	1	2	3	4
6	5	8	7	2	1	4	3
7	8	5	6	3	4	1	2
8	7	6	5	4	3	2	1