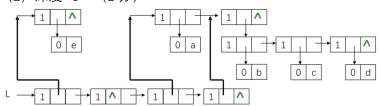
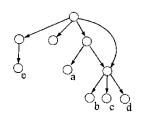
参考答案:

- 一、(1) ((e), (), (a, (b, c, d)), (b, c, d)) (2分) 见下图 (3分)
 - (2) 深度=3 (2分)





- 二、哈希表是一种根据关键字转换为地址的查找表。(2分)
- (1) 地址映射(哈希函数) H 冲突(同义词)解决策略(4分)
- (2) 优点: 地址映射, 查找速度快(2分)

三、

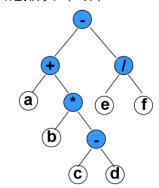
- (1) 通过一趟排序将要排序的数据分割成独立的两部分,其中一部分的所有数据都比另外一部分的所有数据都要小,然后再按此方法对这两部分数据分别进行快速排序,整个排序过程可以递归进行,以此达到整个数据变成有序序列。(5分)
- (2) 冒泡排序是两两比较的算法,时间复杂为 O(n^2);而快速排序改进了冒泡排序,采用分治策略,每一轮比较将排序序列一分为二,使得快排的时间复杂度在平均意义上为 O(nlogn);(3分)
 - (3) 快速排序可能存在的问题是枢轴如果选择不合适,可能退化为冒泡排序。(2分)

四、

- (1) 后缀: abcd-*+ef/- (3分) 前缀: -+a*b-cd/ef (3分)
- (2) 右图。(4分)

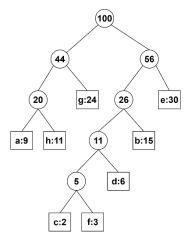
五、

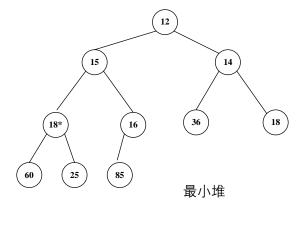
- (1) 堆: 顺序存储的二叉树(2分)
- (2) 最小值在根节点 (1分), 最大值在叶子中 (2分)
- (3) 9次比较 (n-1)次 (1分), 最小堆见右图。(4分)



六、哈夫曼树 (6分)

不严格限制左右 h:11 的位置也可不同 树的深度唯一。





a: 000, b: 101, c: 10000, d: 1001, e: 11, f:10001, g: 01, h: 001 (4分) 01 序列可不同,但码长不对则一定错误。

七、迪杰斯特拉

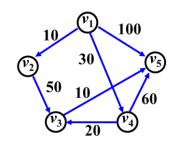
过程 (4分), 数值结果 (4分) 路径 (2分)

v1**→**v2, 10

v1→v4, 30

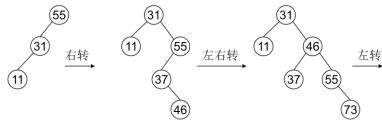
v1**→**v4**→**v3, 50

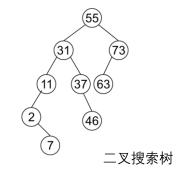
v1**→**v4**→**v3**→**v5, 60

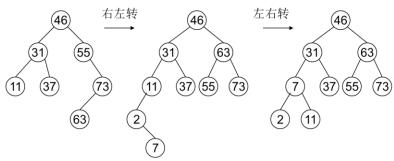


八、

- (1) 右图。(3分) 1+2*2+3*3+2*4+1*5=**27/9** (2分)
- (2) 下图。(4种旋转, 共8分)
- (3) 1+2*2+4*3+2*4=**25/9** (2分)







AVL 树

九、一个简单的动态规划问题,

没有伪代码(程序)或者算法不正确,最多得5分

递归算法(5)

假设某个节点 node, 到它的最低叶节点的长度为 len(node), 所求的最长路径必然经过一个最高节点 high_node, 则它到最低叶节点的长度为

len(high_node)=max(len(high_node->left), len(high_node->right))+1,

路径长度为

sum=len(high_node->left)+len(high_node->right)+2; (5分)

十、链表合并 没有伪代码(程序)或者算法不正确,最多得5分

循环直到两个链表中的一个被遍历完毕, 执行操作: 在 A 表头之后插入表 A 和表 B 中当前节点中小的元素, 如果相同,删除表 B 中的相同元。 (6 分)

循环处理 A(B 被遍历完毕)或者 B(A 被遍历完毕),将 A 或 B 的剩余节点插入 A 表头之后 (2 分) O(A.length+B.length) (2 分)