# 二分搜索

例如,给定有n个元素的序列,这些元素是有序的(假定为升序),从序列中查找元素x。

用一维数组 S[]存储该有序序列,设变量 low 和 high 表示查找范围的下界和上界,middle 表示查找范围的中间位置,x 表示特定的查找元素。

### 1. 算法步骤

- (1) 初始化。令 low=0,即指向有序数组 S[]的第1个元素; high=n-1,即指向有序数组 S[]的最后一个元素。
- (2)判定 low≤high 是否成立,如果成立,则转向步骤3,否则算法结束。
- (3)middle=(low+high)/2,即指向查找范围的中间元素。如果数量较大,则为避免 low+high 溢出,可以采用 middle=low+(high-low)/2。
- (4 )判断 x 与 S[middle]的关系。如果 x=S[middle]则搜索成功。算法结束如果 x>S[middle]则令 low=middle+1 活则令 high=middle-1,转向步骤 2。

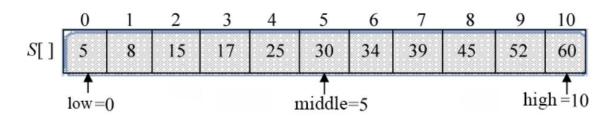
#### 2. 图解

例如,在有序序列(5,8,15,17,25,30,34,39,45,52,60)中查找元素17。

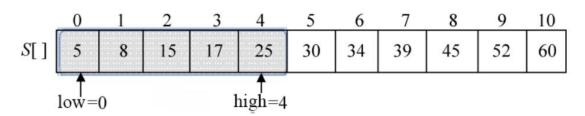
(1)数据结构。用一维数组 S[]存储该有序序列, x=17。

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
S[]	5	8	15	17	25	30	34	39	45	52	60

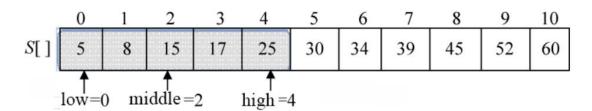
(2) 初始化。low=0, high=10, 计算 middle=(low+high)/2=5。



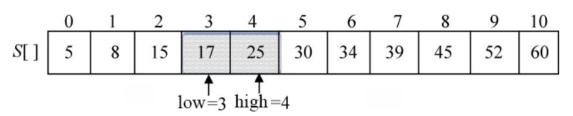
(3 將 x 与 S[middle]做比较。x=17 ,S[middle]=30 在序列的前半部分查找 冷 high=middle-1 搜索的范围缩小到子问题 S[0...middle-1]。



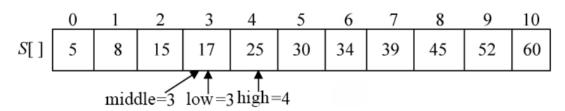
(4) 计算 middle=(low+high)/2=2。



(5)将x与S[middle]做比较。x=17,S[middle]=15,在序列的后半部分查找,令low=middle+1,搜索的范围缩小到子问题S[middle+1...high]。



(6) 计算 middle=(low+high)/2=3。



(7)将x与S[middle]做比较。x=S[middle]=17, 查找成功, 算法结束。

### 3. 算法实现

用 BinarySearch(int n, int s[], int x)函数实现二分查找算法,其中 n 为元素个数,s[]为有序数组,x 为待查找的元素。low 指向数组的第 1 个元素,high 指向数组的最后一个元素。如果 low≤high,middle=(low+high)/2,即指向查找范围的中间元素。如果 x=S[middle],则搜索成功,算法结束;如果 x>S[middle],则令 low=middle+1,在后半部分搜索;否则令 high=middle-1,在前半部分搜索。

### (1) 非递归算法。

```
int BinarySearch(int s[],int n,int x) {//二分查找非递归算法
int low=0,high=n-1; //low 指向数组的第 1 个元素,high 指向数组的最后一个元素
while(low<=high) {
    int middle=(low+high)/2; //middle 为查找范围的中间值
    if(x==s[middle]) //x 等于查找范围的中间值,算法结束
        return middle;
    else if(x>s[middle]) //x 大于查找范围的中间元素,在后半部分查找
        low=middle+1;
        else //x 小于查找范围的中间元素,在前半部分查找
        high=middle-1;
    }
    return -1;
}
```

### (2) 递归算法。递归有自调用问题,增加两个参数 low 和 high 标记搜索范围的开始和结束。

```
int recursionBS(int s[],int x,int low,int high){ //二分查找递归算法 //low 指向搜索区间的第 1 个元素,high 指向搜索区间的最后一个元素 if(low>high) //递归结束条件 return -1; int middle=(low+high)/2; //计算 middle 值(查找范围的中间值) if(x==s[middle]) //x 等于 s[middle], 查找成功,算法结束 return middle; else if(x<s[middle]) //x 小于 s[middle], 在前半部分查找 return recursionBS(s,x,low,middle-1); else //x 大于 s[middle], 在后半部分查找 return recursionBS(s,x,middle+1,high);
```

## 4. 算法分析

### 1)时间复杂度

怎么计算二分查找算法的时间复杂度呢?如果用 T(n)来表示 n 个有序元素的二分查找算法的时间复杂度, 那么结果如下。

- 当 n=1 时,需要一次做比较,T(n)=O(1)。
- 当 n>1 时,将待查找元素和中间位置元素做比较,需要 O(1)时间,如果比较不成功,那么需要在前半部分或后半部分搜索,问题的规模缩小了一半,时间复杂度变为 T(n/2)。

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

• 当 n>1 时,可以递推求解如下:

$$T(n) = T(n/2) + O(1)$$

$$= T(n/2^{2}) + 2O(1)$$

$$= T(n/2^{3}) + 3O(1)$$
.....
$$= T(n/2^{x}) + xO(1)$$

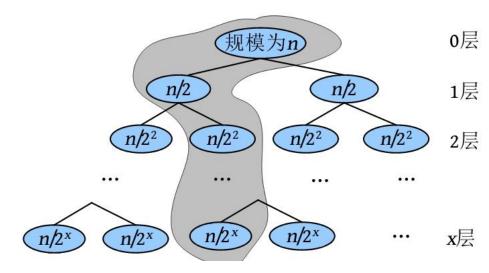
递推最终的规模为 1, 令  $n=2^x$ , 则 x=log n。

二分查找的非递归算法和递归算法查找的方法是一样的,时间复杂度相同,均为 O(logn)。

### 2)空间复杂度

在二分查找的**非递归算法**中,变量占用了一些辅助空间,这些辅助空间都是常数阶的,因此空间复杂度为 O(1)。

二分查找的**递归算法**,除了使用一些变量,还需要使**用栈来实现递归调用**。在递归算法中,每一次递归调用都需要一个栈空间存储,我们只需看看有多少次调用即可。假设原问题的规模为 n,首先第 1 次递归就分为两个规模为 n/2 的子问题,这两个子问题并不是每个都执行,只会执行其中之一,因为与中间值做比较后,要么在前半部分查找,要么在后半部分查找;然后把规模为 n/2 的子问题继续划分为两个规模为 n/4 的子问题,选择其一;继续分治下去,在最坏情况会分治到只剩下一个数值,那么算法执行的节点数就是从树根到叶子所经过的节点,每一层执行一个,直到最后一层,如下图所示。



递归调用最终的规模为 1,即 n/2×=1,则 x=logn。假设阴影部分是搜索经过的路径,一共经过了 logn 个节点,也就是说递归调用了 logn次。递归算法使用的栈空间为递归树的深度,因此二分查找**递归算法的空间复杂度为 O(logn)**。

在二分搜索中需要注意以下几个问题。

- (1)必须满足有序性。
- (2) **搜索范围**。初始时,需要指定搜索范围,如果不知道具体范围,则对**正数可以采用范围[0,inf],对负数可以采用范围[-inf,inf],**inf为无穷大,**通常设定为 0x3f3f3f3f**。
- (3) **二分搜索**。在一般情况下,mid=(l+r)/2或 mid=(l+r)>>1。如果 l 和 r 特别大,则为了避免 l+r 溢出,可以采用 **mid=l+(r-l)/2**。 对判断二分搜索结束的条件,以及判断 mid 可行时是在前半部分搜索,还是在后半部分搜索,需要具体问题具体分析。
  - (4)答案是什么。在减少搜索范围时,要特别注意是否漏掉了 mid 点上的答案。

二分搜索分为整数上的二分搜索和实数上的二分搜索,大致过程如下。

#### 1. 整数上的二分搜索

整数上的二分搜索,因为缩小搜索范围时,**有可能 r=mid-1 或 l=mid+1,因此可以用 ans 记录可行解**。对是否需要减 1 或加 1,要根据 具体问题来分析。

```
l=a; r=b; //初始搜索范围
while(l<=r){
    int mid=(l+r)/2;
    if(judge(mid)){
        ans=mid; //记录可行解
        r=mid-1;
    }
    else
        l=mid+1;
}
return ans;
```

### 2. 实数上的二分搜索

实数上的二分搜索**不可以直接比较大小**,可以**将 r-l>eps 作为循环条件**,eps 为一个较小的数,例如 1e-7 等。为避免丢失可能解,缩小范围时 r=mid 或 l=mid,在循环结束时返回最后一个可行解。

还**可以运行固定的次数**,例如运行 100 次,可达  $10^{-30}$  精度,在一般情况下都可以解决问题。