- 第4章 34.
- 一个nxn的矩阵T是一个等对角矩阵(Toeplitz matrix
 -)当且仅当对于所有的i和j都有T(i,j)=T(i-1,j-1
 -), 其中i〉1, j〉1
- 证明一个等对角矩阵最多有2n-1个不同的元素
- 给出一种映射模式,把一个等对角矩阵映射到一个大小为2n-1的一维数组中。
- 采用(2)中的映射模式设计一个C++类Toeplitz,用 一个大小为2n-1的一维数组来存储对角矩阵,要求给 出两个共享成员函数store和Retrieve。
- 编写一个共享成员函数,用来对两个按(2)中所给方式 存储的等对角矩阵进行乘法运算,所得到的结果存储 在一个二维数组中,该函数的时间复杂性是多少?

- **(1)**
- 证明:由于对所有的I和j都有T(I,j)=T(I-1,j-1),即对角线上的元素均相等,
- 对下三角(包括最长对角线),有n条等值线,若是 这n条等值线的值互不相等,则有n个不同的元素。
- 对上三角(不包括最长对角线),有n-1条等值线, 若这些等值线的值互不相等,则有n-1个不同的元素
- 对于此矩阵,若是上三角的元素和下三角的元素均不相等,此时矩阵含有的不同元素最多,即最多有2n-1个不同的元素。

- (2) 映射关系为:
- 按对角线映射,从低对角线到高对角线:
- map (i, j) = n-(i-j+1)
- = n+j-i-1
- 按行映射: map (i, j) = n+i-j-1 i>j
- = j- i i<=j
- 按列映射: map(i,j)= i-j i>j
- = n+j-i-1 i<=j

- 第5章 关于双栈
- 两个栈共享一个栈空间
- ______
- | <-----> |
- _____
- bot[0] top[0] top[1] bot[1]

- template <class T>
- class DblStack
- private:
- int top[2], bot[2]; //双栈的栈顶指针和栈底指针
- T *Elements; //栈数组
- int m; //栈最大可容纳元素个数
- public:
- DblStack(int sz = 10); //初始化双栈, 总体积m的默认值为10
- ~DblStack() { delete [] Elements; } //析构函数
- DblStack<T>& Push(T&x, int i); //把x插入到栈i的栈顶
- DblStack<T>& Pop(int i, T &x,); //弹出位于栈i栈顶的元素
- T Top(int i); //返回栈i栈顶元素的值
- bool IsEmpty(int i) const { return top[i] == bot[i]; } //判栈i空否, 空则返回 true, 否则返回false
- bool IsFull() const { return top[0]+1 == top[1]; } //判栈满否, 满则返回 true, 否则返回false
- };

- template <class T>
- DblStack<T> :: DblStack (int sz)
- {
- //建立一个最大尺寸为sz的空栈。
- = m = sz;
- \bullet top[0] = -1;
- bot[0] = -1;
- top[1] = sz;
- \bullet bot[1] = sz;
- Elements = new T[m]; //创建栈的数组空间
- }

- template <class T>
- DblStack<T>& DblStack<T> ∷ Push (const T &x, int i)
- {
- //如果IsFull(),则报错,否则把x插入到栈i的栈顶
- If (IsFull()) throw NoMem(); //栈满
- if (i == 0)
- Elements[++top[0]] = x; //栈0情形: 栈顶指针先加1, 然后按此地址进栈
- else
- Elements[--top[1]] = x; //栈1情形: 栈顶指针先减
 1, 然后按此地进栈
- }

- template <class T>
- DblStack<T>& DblStack<T> :: Pop(int i, T &x,)
- //弹出位于栈i栈顶的元素
- if (lsEmpty(i)) throw OutofBounds(); //判栈空否
- if (i == 0)
- x=elements[top[0]--]; //栈0情形: 栈顶指针减1
- else
- x=elements [top[1]++]; //栈1情形: 栈顶指针加1
- }

- template <class T>
- T DblStack<T> ::Top(int i)
- **{**
- //若栈不空则函数返回该栈栈顶元素。
- if (IsEmpty(i)) throw OutofBounds(); // 判栈空否
- return Elements[top[i]]; //返回栈顶元素的值
- }

- **4**.
- 修改程序6-1中的Queue类,使得队列的容量 与数组queue的大小相同。为此,可引入另外 一个私有成员LastOp来跟踪最后一次队列操 作。可以肯定,如果最后一次队列操作为Add ,则队列一定不为空;如果最后一次队列操作 为Delete,则队列一定不会满。因此,当 front=rear时,可使用LastOp来区分一个队列 是空还是满。试测试修改后的代码。

```
template<class T>
class Queue {
public:
  Queue(int MaxQueueSize = 10);
  ~Queue() {...}
  bool IsEmpty() const
  bool IsFull() const
  T First() const; //返回队首元素
  T Last() const; // 返回队尾元素
  Queue< T > & Add(const T & x);
  Queue< T > & Delete(T & x);
private:
  int front; //与第一个元素在反时针方向上相差一个位置
  int rear; // 指向最后一个元素
  int MaxSize; // 队列数组的大小
  T *queue; // 数组
```

```
Queue<T>::Queue(int MaxQueueSize)
            Lastop=';';
Queue<T>& Queue<T>::Add(const T& x)
            last0p="add":
Queue<T>& Queue<T>::Delete(T& x)
            last0p=" delete";
```

bool IsEmpty() const

bool IsFull() const

```
{if (rear==front && lastop==" add ")
    return true;
else return false}
```

- 第7章
- 1.采用公式化描述方法定义C++类SortedList。 要求提供与SortedChain中同样的成员函数。 编写所有函数的代码,并用合适的数据测试代码。

- 10. 指出在线性开型寻址散列中进行顺序访问所存在的困难。
- 16. 指出在链表散列中进行顺序访问所存在的困难。
- 18.从低层开发ChainHashTable类。定义自己的类 HashNode,其中包含data域和link域,不要使用链表类的 任何版本。测试代码。
- class ChainHashTable {

```
private:
int D; // 位置数

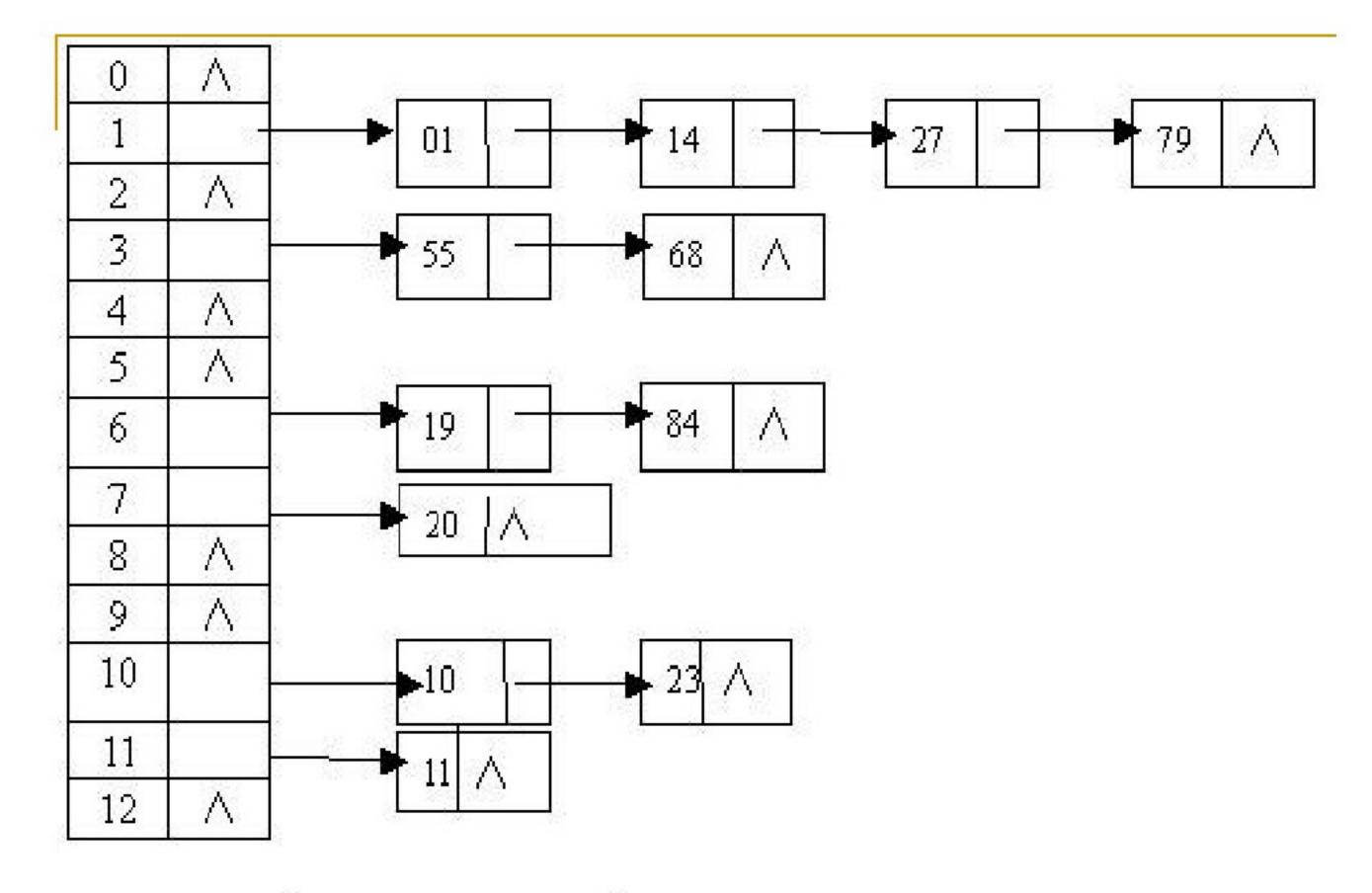
HashNode <E,K> **ht; // 桶数组,每个桶以一个头节点开
头
};
```

- 1.设有一组关键字: {19, 14, 23, 01, 68, 20, 84, 27, 55, 11, 10, 79}, 采用散列函数:
- H(key) = key mod 13, 采用线性开型寻址方法解决溢出。
- 要求: 在0~12的散列地址空间中对该关键字序 列构造散列表(给出散列表的存储结构)。搜索 元素27,55所花的比较次数各是多少?
- 2.有关键字集合: {19,14,23,01,68,20,84,27,55,11,10,79},散列函数: H(key) = key mod 13,采用链地址散列方法解决溢出。要求:
- 构造散列表,搜索元素27,55所花的比较次数各是多少?

元素	19	14	23	01	68	20	84	27	55	11	10	79
H(key)	6	1	10	1	3	4	6	1	3	11	10	1

	14	01	68	20	27	19	84	55	79	23	11	10
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12

搜索元素27,55所花的比较次数:5;6。



ASL=1/12 (1*6+2*4+3*1+4*1) = 1.75