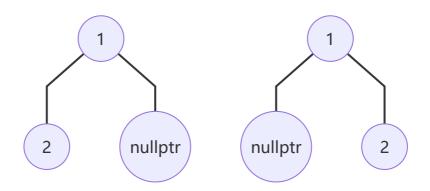
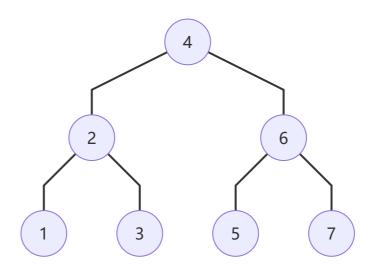
不能,反例为:



这两棵二叉树的前序遍历、后序遍历序列都是相同的.

2

考虑这样一颗二叉树:



取路径 $S_2=\{4,6,7\}$,有 $5\in S_1,4\in S_2$,此为表达式 1 的反例.

取路径 $S_2=4,2,1$,有 $3\in S_3, 4\in S_2$,此为表达式 2 的反例.

表达式 3 总是正确的,因为 a,c 的公共祖先 p 必然在路径上,且 a 在 p 的左子树中,c 在 p 的右子树中,故必有 a < c.

3

定义左前序遍历为按"左子树—根—右子树"的顺序遍历二叉树,右前序遍历为按"右子树—根—左子树"的顺序遍历二叉树,类似可定义左中序遍历、右中序遍历.

显然,一颗对称二叉树的左前序遍历序列等于其右前序遍历序列,其左中序遍历序列也等于其右中序遍历序列.另一方面,如果一颗二叉树的左前序遍历序列等于右前序遍历序列,左中序遍历序列也等于右中序遍历序列,那它一定是对称的(题目未严格定义对称,我也无法严格证明).

```
bool isSymmetric(Node<T>* root){
    return preorder(root) && inorder(root);
}
void preorder(Node<T>* root){
    std::stack<Node<T>*> stkl, stkr;
    stkl.push(nullptr); stkr.push(nullptr);
    Node<T>* 1 = root;
    Node<T>* r = root;
    while (1 \&\& r){
        if (1->data != r->data)
            return false;
        if (1->right)
            stkl.push(l->right);
        if (1->1eft)
            1 = 1->left;
        else{
            1 = stkl.top();
            stkl.pop();
        }
        if (r->left)
            stkr.push(r->left);
        if (r->right)
            r = r->right;
        else{
            r = stkr.top();
            stkr.pop();
        }
    return true;
}
void inorder(Node<T>* root){
    std::stack<Node<T>*> stkl, stkr;
    Node<T>* 1 = root;
    Node<T>* r = root;
    while ((1 && r) || !stk.empty()){
        while (1){
            stkl.push(1);
            1 = 1->left;
        }
        while (r){
            stkr.push(r);
            r = r->right;
        }
        1 = stkl.top(); stkl.pop();
        r = stkr.top(); stkr.pop();
        if (1->data != r->data)
            return false;
```

```
l = l->right;
r = r->left;
}
return true;
}
```

这个算法的时空复杂度都是O(N),其中N为总结点数.

4

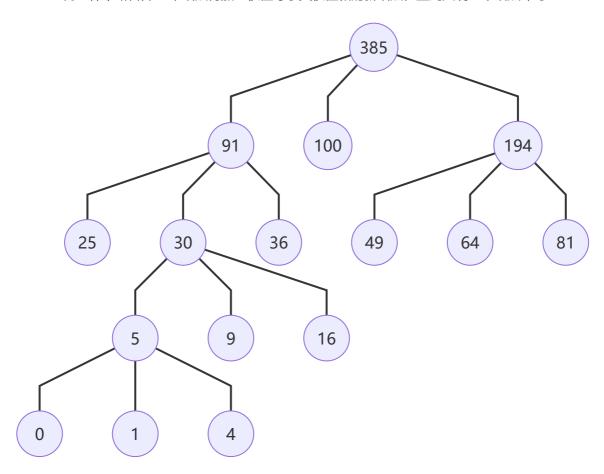
按堆的定义进行检查即可:

```
bool isHeap(int* arr, int m) {
    for (int i = m-1; i; --i)
        if (arr[(i-1)/2] < arr[i])
            return false;
    return true;
}</pre>
```

这个算法的时间是O(m)的,空间是O(1)的.

5

设 t=(n-1)%(k-1), r=(t==0)?0:(k-1-t),补充 r 个权值为 0 的结点,并像构造 Huffman 树一样不断合并 k 个结点再加入权值等于其权值和的新结点,直到只剩一个结点即可.



先将 p,q 中较深的结点回溯到较浅结点所在的层数,再共同回溯两者,直到回到同一个结点,这个结点即为最近公共祖先. 这个算法的时间复杂度是 O(H),空间复杂度是 O(1),其中 H 为二叉树的高度.

```
int calcDepth(Node<T>* root){
   int res = -1;
   for (; root; root = root->parent, ++res);
   return res;
}
Node<T>* LCA(Node<T>* rt, Node<T>* p, Node<T>* q){
   int dp = calcDepth(p), dq = calcDepth(q);
   int dif = dp-dq;
   if (dif > 0){
       while (dif--) p = p.parent;
   }
   else{
       dif = -dif;
       while (dif--) q = q.parent;
    for (; p != q; p = p.parent, q = q.parent);
   return p;
}
```