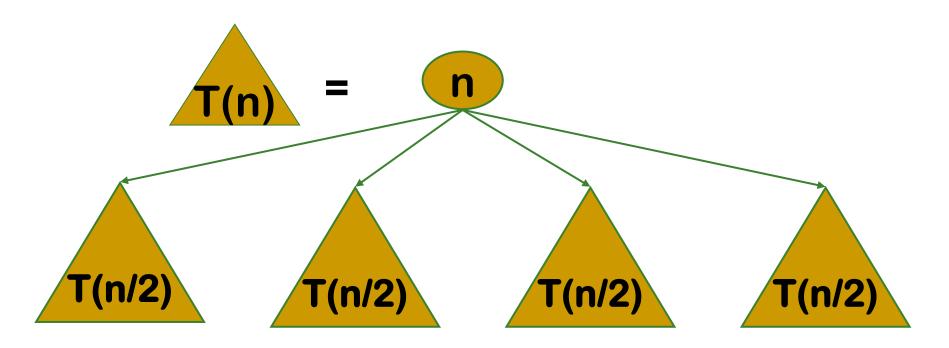


第2章 递归与分治策略

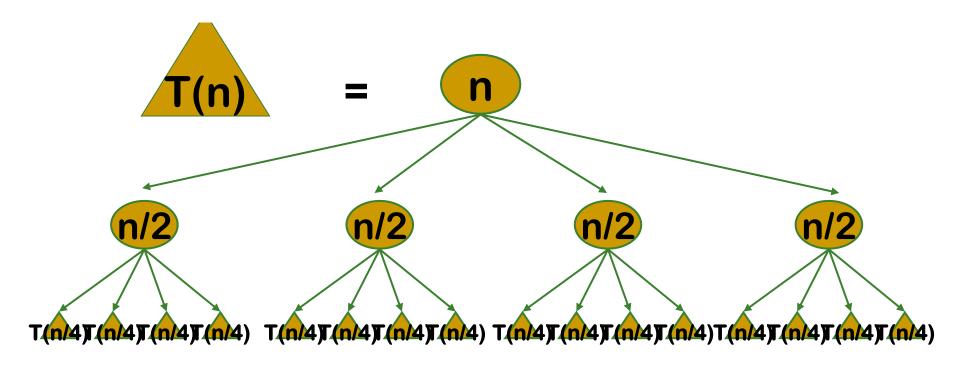


对这k个子问题分别求解。如果子问题的规模仍然不够小,则再划分为k个子问题,如此递归的进行下去,直到问题规模足够小,很容易求出其解为止。



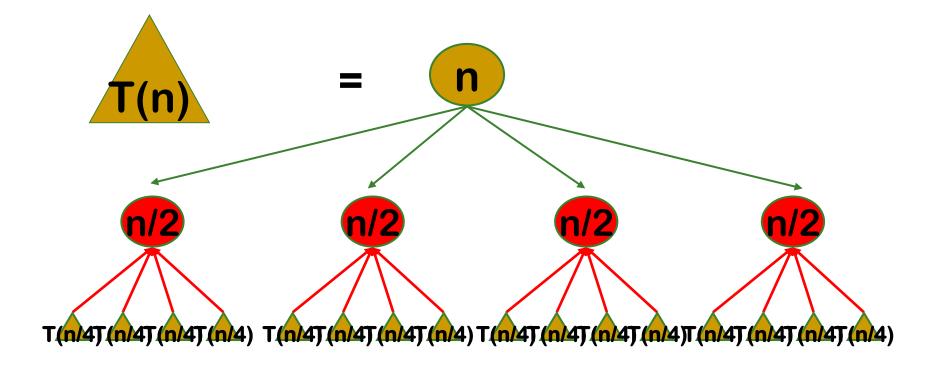


将求出的小规模的问题的解合并为一个更大规模的问题的解, 自底向上逐步求出原来问题的解。





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。



例1 阶乘函数

阶乘函数可递归地定义为:

边界条件

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

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:

$$F(n) = \begin{cases} 1 & n = 0 & \text{边界条件} \\ 1 & n = 1 \\ F(n-1) + F(n-2) & n > 1 & \text{递归方程} \end{cases}$$

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);
}



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:

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

2023/9/11 《算法设计与分析》课件 9



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。



- 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

$$2^{2^{2}}$$

- M=3时,类似的可以推出
- 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。



- 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≤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 $\{r_1, r_2, ..., r_n\}$ 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 级得到的排列。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.
```



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 $n_1 \le n-1$ 的划分组成。

2023/9/11 《算法设计与分析》课件 15



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)。



递归的概念

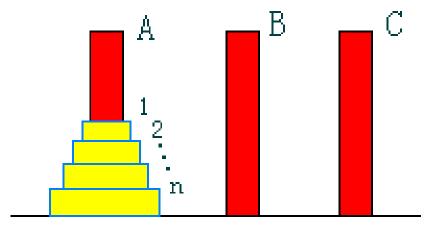
Hanoi塔问题

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。





递归的概念 2.1

```
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: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。

2023/9/11 《算法设计与分析》课件 19



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

```
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

2023/9/11 《算法设计与分析》课件 22

(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。

递归-分治的复杂性分析

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mi≤n<mi+1时,T(mi)≤T(n)<T(mi+1)。



分析方法:

- (1) 根据算法建立复杂度的递归方程。
- (2) 求解递归方程,得到时间复杂度。

如: 阶乘函数:

```
int factorial(int n)
{
   if (n == 0) return 1;
   return n*factorial(n-1);
}
```

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

$$T(n) = n + 1 = \Theta(n)$$



递归方程的求解

递推求解

【例】 汉诺塔求解算法:
$$T(n) = \begin{cases} 1 & n=1 \\ 2T(n-1)+1 & n>1 \end{cases}$$

递推展开:

```
T(n)=2T(n-1)+1
     =2[2T(n-2)+1]+1=2^2T(n-2)+1+2
     =2^{2}[2T(n-3)+1]+2+1=2^{3}T(n-3)+1+2+2^{2}
     =2^{n-1}[2T(n-(n-1))+1]+1+2+2^2+2^3+...+2^{n-3}+2^{n-2}
     =1+2+2^2+2^3+...+2^{n-2}+2^{n-1}+2^n=
     =1+[2+...+2^{n-1}]+2^n
     =1+2^{n}+2(2^{n}-1)
     =3.2^{n}-1=\bigcirc(2^{n})
```



递推求解

【定理1】设a,b,c均为正整数, a ≥ 1, b>1, c>0, 递归方程

$$T(n) = \begin{cases} c & n = 1\\ aT(n/b) + c & n > 1 \end{cases}$$

$$f: T(n) = \begin{cases} c(\log_b n + 1) & a = 1\\ c\frac{an^{\log_b a} - 1}{a - 1} & n \neq 1 \end{cases}$$

设n>b^k, k>0, 递推展开

$$T(n)=aT(n/b)+c=a^{2}T(n/b^{2})+ac+c=a^{3}T(n/b^{3})+a^{2}c+ac+c=\cdots$$

$$=a^{k}T(n/b^{k})+a^{k-1}c+\cdots+ac+c=a^{k}T(1)+a^{k-1}c+\cdots+ac+c$$

$$=c(a^{k}+a^{k-1}+\cdots+a+1)=c(k+1)$$

其中:
$$k = \log_b n$$
; $a^{\log_b n} = n^{\log_b a}$



递推求解

【定理2】设a,b,c均为正整数, a ≥ 1, b>1, c>0, 递归方程

$$T(n) = \begin{cases} c & n = 1\\ aT(n/b) + cn & n > 1 \end{cases}$$

的解是:
$$T(n) = \begin{cases} O(n) & a < b \\ O(n \log_b n) & a = b \\ O(n^{\log_b a}) & a > b \end{cases}$$

设n>b^k, k>0, 递推展开

$$T(n)=a^k+\sum a^i(cn/b^i)=a^k+cn\sum (a/b)^i$$

$$a=b$$
 T(n)= a^k +cnk= b^k +cnlog_bn=n+cnlog_bn

a>b
$$\log_b a>1$$
, $n^{\log ba}>n$, $T(n)=a^k+cn \frac{(a/b)^k-1}{(a/b)-1} \approx cn^{\log ba}$

 $a < b \log_b a < 1$, $n^{\log_b a} < n$, T(n) = n + cn



递推求解

一般化,设a,b,c均为正整数, a ≥ 1, b>1, c>0, 递归方程

$$T(n) = \begin{cases} c & n=1\\ aT(n/b) + d(n) & n>1 \end{cases}$$

的解是:
$$T(n) = n^{\log_b a} + \sum_{j=0}^{\log_b n-1} a^j d(n/b^j)$$

设n=bk, 递推展开

$$T(n)=aT(n/b)+d(n)$$

$$=a^{2}T(n/b^{2})+ad(n/b)+d(n)$$

$$=a^{3}T(n/b^{3})+a^{2}d(n/b^{2})+ad(n/b)+d(n)$$

$$=a^{k} + \sum_{j=0}^{K} a^{j}d(b^{k-j})$$



例:快速排序的复杂度分析

Void QSort(int R[], int left,int right){ if(left<right){ int m=Partition(R,left,right); //Partition复杂度为O(right-left+1) QSort(R,left,m-1); QSort(R,m+1,right);

}//Qsort

最好情况:
$$T(n) = \begin{cases} c & n=1 \\ 2T(n/2) + cn & n>1 \end{cases}$$
 $T(n) = \Theta(n \log n)$

最坏情况:
$$T(n) = \begin{cases} c & n=1 \\ T(n-1) + cn & n>1 \end{cases} T(n) = \Theta(n^2)$$

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:如果n=1即只有一个元素,则只要比较这个元素和x就可以确定x是否在表中。因此这个问题满足分治法的第一个适用条件

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:比较x和a的中间元素a[mid],若x=a[mid],则x在L中的位置就是mid;如果x<a[mid],由于a是递增排序的,因此假如x在a中的话,x必然排在a[mid]的前面,所以我们只要在a[mid]的前面查找x即可;如果x>a[i],同理我们只要在a[mid]的后面查找x即可。无论是在前面还是后面查找x,其方法都和在a中查找x一样,只不过是查找的规模缩小了。这就说明了此问题满足分治法的第二个和第三个适用条件。

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。



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。 此,在最坏情况下, while循环被执行了 O(logn) 次。循环体内 运算需要O(1) 时间, 因此整个算法在最坏情 况下的计算时间复杂性 为O(logn)。

思考:搜索技术

给定一个长度为n的字符串a[0:n-1], 现要在这个字符串中找出一长度为m的特定子串b[0:m-1], n远大于m; 字符串包含的字符集合为A, 子串包含的字符集合为B, 其中B是A的子集。

怎么分? · 对字符串a进行划分

✓ 对字符串b进行划分

启示:虽然我们可以对字符串a或者对字符串b进行划分,观察发现,对a或者b划分后得到的子问题的规模缩小了,然而问题的规模缩小到一定的程度是否可以容易地解决?在这种划分下不能。因此没有起到简化问题或加快求解速度的目的。

思考:搜索技术

给定一个长度为n的字符串a[0:n-1], 现要在这个字符串中找出一长度为m的特定子串b[0:m-1], n远大于m; 字符串包含的字符集合为A, 子串包含的字符集合为B, 其中B是A的子集。

- 怎么分? 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。

实际中, 此类问题的常见需求是:

给定一个长度为n的字符串a[0:n-1]和一系列长度为m的特定子串b[0:m-1],n远大于m

场景:检索服务、论文查重等

思考: 搜索技术

构建对应的数据结构(1), 举例: 满字典树(变形的k叉树)

对于字符串a[0:n-1]:

- 1. 从a[0]开始,取一个长度为m的子串,即得到字符串a的子串 a[1][0,m-1];
- 2. 将起始位置右移1位,从a[1]开始,取一个长度为m的子串,即得到字符串a的子串a[2][1,m];
- 3. 以此类推, 直至得到字符串a的子串a[n-m][n-m-1,n-1];
- 4. 令字符集合A中的字符数为||A||,构建一颗变形的k叉树(其中k=||A||);树深m层;根节点、中间节点不包含字符,从这些每个节点射出的k条边各包含A中的1个字符;从根节点到某一叶节点的路径经过m条边,边的字符连接起来为对应的字符串;

5. 将a的所有长度为m的子串依次在树上遍历,对于任一子串 a[s][i,j],子串必然终止与某一叶节点,则在该叶节点记录子 串信息。

算法复杂度分析: O(m)

对于字符串b[0:m-1]:

6. 从树的根节点开始遍历字符串b,直至终止于某一叶节点:若该叶节点为空,则说明b不是a的子串;若该叶节点不为空,则说明b是a的子串,且在a中的起始位置为记录的值。

启示1:结合上述数据结构,可以对字符串b进行划分,观察发现,可以显著降低求解的空间复杂度。要注意,虽然教材中的举例多为降低时间复杂度,不要忘记空间复杂度。

启示2: 也可以使用其他更先进的数据结构等提升搜索效率。

构建对应的数据结构(1),举例:前缀树(字典树)

字典树也叫Trie树、前缀树,是一种针对字符串进行快速检索的多叉树结构。字典树把字符串看成字符序列,根据字符串中字符序列的先后顺序构造从上到下的树结构,树结构中的每一条边都对应着一个字符。字典树上存储的字符串被视为从根节点到某个节点之间的一条路径,并在终点节点上做个标记"该节点对应词语的结尾。优点是:利用字符串的公共前缀来减少查询时间,最大限度地减少无谓的字符串比较。

字典树的基本操作增删改查,也就是插入 (insert)、删除 (delete)、修改 (update) 和查询 (search)。

构建对应的数据结构(2), 举例:后缀树和后缀数组

观察字典树: 相邻的2个字符串只有2位不同, 如果能够将相似 字符放在相邻的位置,是否有助于节约空间?

后缀数组构建算法: Burrows—Wheeler transform

- 循环获得全部子串,构建字符矩阵M;
- 按照字典序重排矩阵M:
- 提取重排后的矩阵M的首列和末列。

后缀数组检索算法: Last-First Column算法

启示:结合上述数据结构,可以对字符串a进行划分,适当降 低LF检索的时间复杂度(也有针对LF以空间换时间的方法)

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

举例:字符串abcbacba

其后缀子串为:

a	b	С	b	a	С	b	a	\$				
а	b	С	b	а	С	b	а	\$				
	b	С	b	а	С	b	а	\$				
		С	b	а	С	b	а	\$				
			b	а	С	b	а	\$				
				а	С	b	а	\$				
					С	b	а	\$				
						b	а	\$				
							а	\$				
-								\$				

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

举例:字符串abcbacba

将后缀 子串补全:

字符矩阵M

a	b	С	b	а	С	b	а	\$							
а	b	С	b	а	С	b	а	\$							
	b	С	b	а	С	b	а	\$ а							
		С	b	а	С	b	а	\$ а	b						
			b	а	С	b	а	\$ а	b	С					
				а	С	b	а	\$ а	b	С	b				
					С	b	а	\$ а	b	С	b	а			
						b	а	\$ а	b	С	b	а	С		
							а	\$ а	b	С	b	а	С	b	
_								\$ а	b	С	b	а	С	b	а

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

举例:字符串abcbacba

将补足后的 子串对齐:

字符矩阵M

a	b	С	b	а	С	b	a	\$				
а	b	С	b	а	С	b	а	\$				
b	С	b	а	С	b	а	\$	а				
С	b	а	С	b	а	\$	а	b				
b	а	С	b	а	\$	а	b	С				
а	С	b	а	\$	а	b	С	b				
С	b	а	\$	а	b	С	b	а				
b	а	\$	а	b	С	b	а	С				
а	\$	а	b	С	b	а	С	b				
\$	а	b	С	b	а	С	b	а				

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

举例:字符串abcbacba

按照字典序 重排矩阵M

a	b	С	b	a	С	b	a	\$				
\$	а	b	С	b	а	С	b	а				
а	\$	а	b	С	b	а	С	b				
а	b	С	b	а	С	b	а	\$				
а	С	b	а	\$	а	b	С	b				
b	а	\$	а	b	С	b	а	С				
b	а	С	b	а	\$	а	b	С				
b	С	b	а	С	b	а	\$	а				
С	b	а	\$	а	b	С	b	а				
С	b	а	С	b	а	\$	а	b				

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

举例:字符串abcbacba

提取重排后的 矩阵M的首列 和末列

а	b	С	b	a	С	b	а	\$				
\$								а				
а								b				
а								\$				
а								b				
b								С				
b b								С				
b								а				
С								а				
С								b				-

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

First-Last Column算法举例: 查找字符串cbac

- 1. 定位后缀c
- 2. 查找c的前缀
- 3. 定位a
- 4. 查找a的前缀
- 5. ...

首				末				
\$				а				
а				b				
а				\$				
а				b				
b				С				
b				С				
b				а				
С				а				
С				b				•

构建对应的数据结构(2),举例:后缀树和后缀数组

后缀数组构建算法: Burrows-Wheeler transform

- 1. 循环获得全部子串,构建字符矩阵M;
- 2. 按照字典序重排矩阵M;
- 3. 提取重排后的矩阵M的首列和末列。

后缀数组检索算法: Last-First Column算法

进一步思考: 找到第k个字符需要多少时间?

启示:结合上述数据结构,可以对字符串a进行划分,适当降低LF检索的时间复杂度(也有针对LF以空间换时间的方法)。



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 =

$$X = \begin{bmatrix} a & b \\ Y = \end{bmatrix}$$

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

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

复杂度分析

$$T(n) = \begin{cases} O(1) & n = 1\\ 4T(n/2) + O(n) & n > 1 \end{cases}$$



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

◆分治注:

X√ 复杂度分析

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

1. T(n)=O(n^{log3}) =O(n^{1.59}) ✓ 较大的改进◎

2. $\Lambda I = ac Z^{-} + ((a+c)(b+u)^{-}ab^{-}cu) Z^{--} + bu$

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

◆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。



◆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)



- ◆传统方法: O(n³)
- ◆分治法:

使用与 复杂度分析 个大小

$$T(n) = \begin{cases} O(1) & n = 2\\ 8T(n/2) + O(n^2) & n > 2 \end{cases}$$
$$T(n) = O(n^3)$$
 次有改进

$$egin{aligned} C_{11} &= A_{11} B_{11} + A_{12} B_{21} \ C_{12} &= A_{11} B_{12} + A_{12} B_{22} \ C_{21} &= A_{21} B_{11} + A_{22} B_{21} \ C_{22} &= A_{21} B_{12} + A_{22} B_{22} \end{aligned}$$

《算法设计与分析》课件 2023/9/11

成4

51



为了降 复杂度分析
$$T(n) = \begin{cases} O(1) & n = 2 \\ T(n) = \begin{cases} 7T(n/2) + O(n^2) & n > 2 \end{cases}$$

$$M_1 = A_1 \qquad T(n) = O(n^{\log 7}) = O(n^{2.81}) \checkmark 较大的改进 ③$$

$$M_1 = A_1$$

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

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

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

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

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

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

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

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

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

52



- ◆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(n^{2.376})
- ▶是否能找到O(n²)的算法???目前为止还没有结果。



对递归时间复杂度函数的讨论

第一项 ak

$$a^k + \sum_{j=0}^k a^j d(b^{k-j})$$

由n= b^k ,可得 $k=log_bn$,从而 $a^k=a^{logbn}=n^{logba}$,对这个结果,一般讲如b保持不动,a越大指数越高复杂度阶数越高;如a保持不动,b越大指数越低复杂度阶数越低。

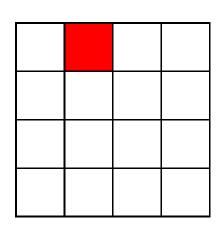
一般讲不给定d(b)的解析式是无法解出 Σ 的,如d(b) 是可积函数,则 $d(b^{k-j})=(d(b))^{k-j}$,可积 $\forall n,m>0$ 有f(nm)=f(n)•f(m)

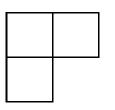
$$\begin{split} &\sum_{j=0}^{K} a^{j} d(b^{k-j}) = \sum_{j=0}^{K} a^{j} (d(b))^{k-j} = \sum_{j=0}^{K} a^{j} (d(b))^{k} (d(b))^{-j} = (d(b))^{k} \sum_{j=0}^{K} (a/d(b))^{-j} \\ &= d^{k}(b) \quad \frac{(a/d(b))^{k} - 1}{a/d(b) - 1} = \frac{a^{k} - d^{k}(b)}{a/d(b) - 1} \end{split}$$

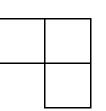


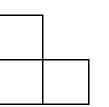
棋盘覆盖

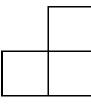
在一个2^k×2^k 个方格组成的棋盘中,恰有一个方格与其他方格不同,称该方格为一特殊方格,且称该棋盘为一特殊棋盘。在棋盘覆盖问题中,要用图示的4种不同形态的L型骨牌覆盖给定的特殊棋盘上除特殊方格以外的所有方格,且任何2个L型骨牌不得重叠覆盖。







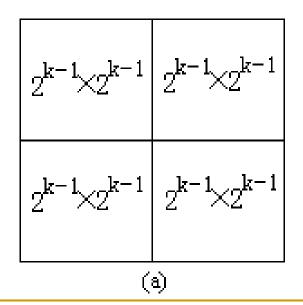


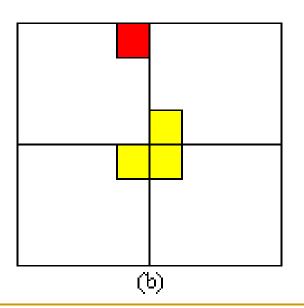




棋盘覆盖

当k>0时,将2^k×2^k棋盘分割为4个2^{k-1}×2^{k-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。







2023/9/11

棋盘覆盖

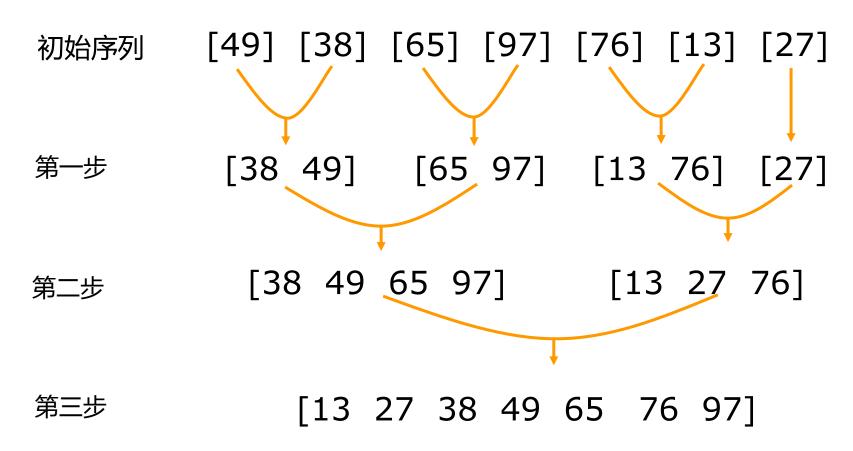
```
public void chessBoard(int tr, int tc, int dr, int dc, int size)
 { if (size == 1) return;
                                        board[tr + s - 1][tc + s] = t; // 覆盖其余方格
  int t = tile++, // L型骨牌号
                                        chessBoard(tr, tc+s, tr+s-1, tc+s, s);}
   s = size/2; //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



```
基本思想:将待排序元素分成大小大致相同的2个子集合,
       子集合讲行排序,最终将排放
       复杂度分析
                 T(n) = \begin{cases} O(1) & n \le 1 \\ 2T(n/2) + O(n) & n > 1 \end{cases}
 public
                                                       ght)
             T(n)=O(nlogn) 渐进意义下的最优算法
    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。



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



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 (q+1,r); //对右半段排序
```



快速排序

```
private static int partition (int p, int r)
   int i = p,
     i = 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
   while (true) {
    while (a[++i].compareTo(x) < 0);
    while (a[--j].compareTo(x) > 0);
    if (i \ge j) break;
    MyMath.swap(a, i, j);
   a[p] = a[j];
   a[j] = x;
   return j;
```

```
\{6, 7, 5, 2, 5, 8\}
                            初始序列
\{6, 7, 5, 2, 5, 8\}
\{5, 7, 5, 2, 6, 8\}
\{5, \frac{6}{1}, 5, \frac{2}{1}, \frac{7}{1}, 8\}
\{5, 2, 5, 6, 7, 8\}
(5), 2, (5)} 6 {7, 8} 完成
```

快速排序具有不稳定性。

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)
    稳定性: 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);
```

2023/9/11 《算法设计与分析》课件 63



例:快速排序的复杂度分析

平均情况:

设T(n)代表快速排序对n个待排序记录进行排序平均时间,假设每次划分产生一个长度为r的子序列,另一个长度为n-r-1的子序列。则T(n)=n-1+T(r)+T(n-r-1)。

假定在1到n之间进行划分,选择了第p个位置为基准位置。在划分后,左边的子序列为{1,2,...,p-1},右边的子序列为{p+1,p+2,...,n}。假设p在1到n之间的取值是等概率的,即为1/n。则:

$$T(n) = n - 1 + \frac{1}{n} \sum_{p=1}^{n} T[p-1] + T[n-p]$$
$$= n - 1 + \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n-1} T[k]$$



递推求解

$$T(n) = n - 1 + \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n-1} T[k]$$
 (1)

$$T(n-1) = n - 2 + \frac{2}{n-1} \sum_{k=0}^{n-2} T[k]$$
 (2)

由(1)和(2)可以得到:

$$nT(n)-(n-1)T(n-1)=2(n-1)+2T(n-1)$$

$$\frac{T(n)}{n+1} = \frac{T(n-1)}{n} + 2\frac{n-1}{n(n+1)} = \frac{T(t-1)}{n} + 2\left[-\frac{1}{n} + \frac{2}{n+1}\right]$$

$$= \frac{T(n-2)}{n-1} + 2\left[-\frac{1}{n-1} + \frac{2}{n}\right] + 2\left[-\frac{1}{n} + \frac{2}{n+1}\right] = \frac{T(n-2)}{n-1} + 2\left[-\frac{1}{n-1} + \frac{1}{n} + \frac{2}{n+1}\right] = \dots$$

$$= \frac{T(2)}{3} + 2\left[-\frac{1}{3} + \frac{1}{4} + \dots + \frac{1}{n} + \frac{2}{n+1}\right]$$

$$T(n) = 2(n+1)[\ln n + O(1)] = 2n \ln n + O(n)$$



推测验证

先推测递归方程的一个解,然后用数学方法证明解 得正确性。例如:

$$T(n) = \begin{cases} c_1 & n \le 6 \\ T(\frac{n}{2}) + T(\frac{n}{3}) + c_2 n & n > 6 \end{cases}$$

推测:

首先,由于 $T(n)>c_2n$,所以 $T(n)=\Omega(n)$ 。其次,由于1/2+1/3<1,可猜测T(n)=O(n)。



推测验证

验证:

只需证明T(n)=O(n)。用数学归纳法。

当
$$n < = 6$$
时, $T(n) = c_1 < = c_1 n$, $T(n) = O(n)$ 成立(取 $c = c_1, n_0 = 1$)。

假设当n <= k时,T(n) = O(n)成立。即存在一个 $c \approx n_0$,当 $n > n_0$ 时,T(n) <= c n。

当
$$n=k+1$$
时, $T(n) = T(\frac{n}{2}) + T(\frac{n}{3}) + c_2 n \le c \frac{n}{2} + c \frac{n}{3} + c_2 n$
$$= (\frac{5}{6}c + c_2)n$$

取
$$c = \frac{5}{6}c + c_2$$
,即 $c = 6c_2$ 时, $T(n) \le cn_{\circ}$

所以,取 $c=\max\{c_1,6c_2\}$, $n_0=1$,当 $n>n_0$ 时, $T(n) <= c n_o$ 即:T(n)=O(n)



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);</pre>
     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。



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)≤T(9n/10)+O(n)。由此可得T(n)=O(n)。

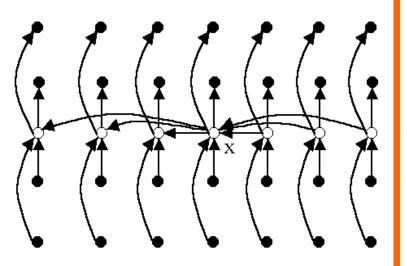


线性时间选择

● 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个元素小。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。



```
private static Comparable select (int p, int r, int k)
{
    if (r-p<5) { //用某个简单排序算法对数组a[p:r]排序;
    bubbleSort(p,r);
    return a[p+k-1];
```

复杂度分析

$$T(n) \le \begin{cases} C_1 & n < 75 \\ C_2 n + T(n/5) + T(3n/4) & n \ge 75 \end{cases}$$
 $T(n) = O(n)$

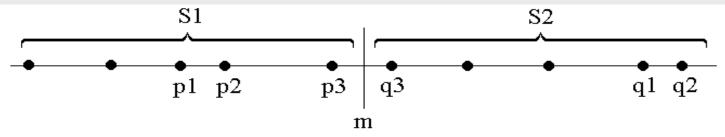
tor (int j=0;j<3;j++) **bubble**(s,t-j);

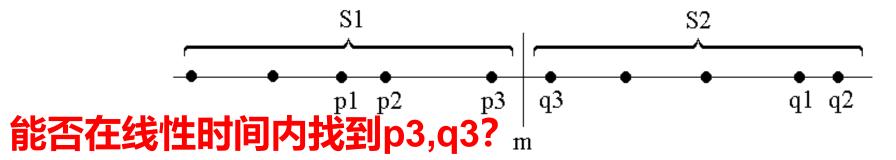
上述算法将每一组的大小定为5,并选取75作为是否作递归调用的分界点。这2点保证了T(n)的递归式中2个自变量之和 n/5+3n/4=19n/20=εn, 0<ε<1。这是使T(n)=O(n)的关键之处。当然,除了5和75之外,还有其他选择。

```
eise return seiect(i+ i ,i,k-j),
```



- 给定平面上n个点的集合S,找其中的一对点,使得在n个点组成的所有点对中,该点对间的距离最小。
 - ◆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?

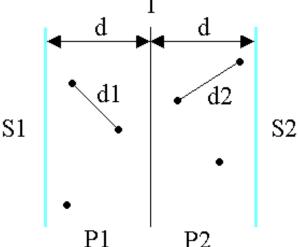




- ◆如果S的最接近点对是{p3,q3},即|p3-q3|<d,则p3和q3两者与m的距离不超过d,即**p3**∈(m-d,m],q3∈(m,m+d]。
- ◆由于在S1中,每个长度为d的半闭区间至多包含一个点(否则必有两点距离小于d),并且m是S1和S2的分割点,因此(m-d,m]中至多包含S中的一个点。由图可以看出,如果(m-d,m]中有S中的点,则此点就是S1中最大点。
- ◆因此,我们用线性时间就能找到区间(m-d,m]和(m,m+d]中所有点,即p3和q3。从而我们用线性时间就可以将S1的解和S2的解合并成为S的解。



- ◆下面来考虑二维的情形。
- ▶选取一垂直线l: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∈P1且q∈P2。
- ▶能否在线性时间内找到p,q?

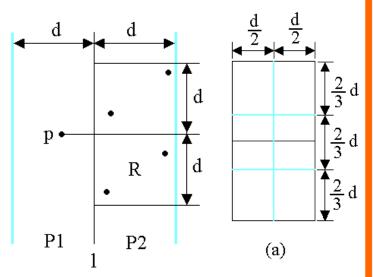


74



- ◆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
1. m=S中
   构造S
  S2=\{p \in S|x(p)>m\}
2. d1=cpair2(S1);
   d2=cpair2(S2);
```

4. 设P1是S1中距垂直分割线I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

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

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;

3. dm = min(d1, d2);



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



总结

- 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。
- 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。