数据结构 第三章 栈和队列

主讲: 陈锦秀

厦门大学信息学院计算机系

第三章 栈和队列

- 3.1 栈
 - 3.1.1 抽象数据类型栈的定义
 - 3.1.2 栈的表示和实现
- 3.2 栈的应用举例
 - 3.2.1 数制转换
 - 3.2.2 括号匹配的检验
 - 3.2.3 行编辑程序
 - 3.2.4 迷宫求解
 - 3.2.5 表达式求值

第三章 栈和队列

- 3.3 栈与递归的实现
- 3.4 队列
 - 3.4.1 抽象数据类型队列的定义
 - 3.4.2 链队列——队列的链式表示和实现
 - 3.4.3 循环队列——队列的顺序表示和实现
- 3.5 离散事件模拟

通常称,栈和队列是限定插入和删除只能在表的"端点"进行的线性表。

栈和队列是两种常用的数据类型

×

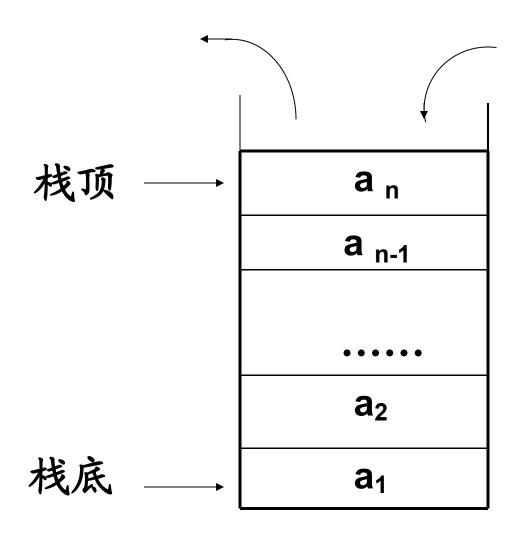
3.1 栈

3.1.1 栈的定义及基本运算

- 栈(Stack)是限制在表的一端进行插入和删除运算的线性表,通常称插入、删除的这一端为栈顶(Top),另一端为栈底(Bottom)。当表中没有元素时称为空栈。
- 假设栈S=(a₁, a₂, a₃, ...a_n),则a₁称为栈底元素,a_n为栈顶元素。栈中元素按a₁, a₂, a₃, ...a_n的次序进栈,退栈的第一个元素应为栈顶元素。换句话说,栈的修改是按后进先出的原则进行的。因此,栈称为后进先出表(LIFO)。

例、一叠书或一叠盘子。

栈的抽象数据类型的定义如下: P45





栈:只能在表的一端进行插入

和删除操作的线性表。

栈顶(top): 允许插入和删除

的一端。

栈底(bottom): 不允许插入

和删除的另一端。

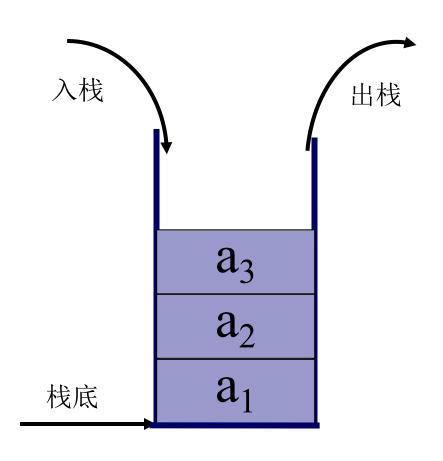
空栈:不含元素的空表。

插入:入栈、进栈、压栈

删除: 出栈、弹栈

特点:

先进后出(FILO) 后进先出(LIFO)



3.1.1 栈的定义及基本运算

栈除了在栈顶进行进栈与出栈外,还有初始化、判空等操作, 常用的基本操作有:

- (1) 构造栈,即构造一个空栈S。
- (2) 判栈空。若栈S为空,则返回1;否则返回0。
- (3) 判栈满。若栈S已满,则返回1,否则返回0,该运算只适用于栈的顺序存储结构。
- (4) 进栈。若栈S未满,将数据元素x插入栈S中,使其为栈 S的栈顶元素。
- (5) 出栈。若栈非空,从栈S中删除当前栈顶元素。
- (6) 取栈顶元素。若栈S非空,取栈顶元素,操作结果只是 读取栈顶元素,栈S不发生变化。

3.1.1 栈的定义及基本运算

栈的抽象数据类型定义:

ADT Stack {

数据对象:

D = { $a_i | a_i \in ElemSet, i=1,2,...,n, n \ge 0$ }

数据关系:

R1 = { $< a_{i-1}, a_i > | a_{i-1}, a_i \in D, i=2,...,n$ } 约定 a_n 端为栈顶, a_1 端为栈底。

基本操作:

ADT Stack



InitStack(&S)

DestroyStack(&S)

StackEmpty(s)

StackLength(S)

ClearStack(&S)

GetTop(S, &e)

Push(&S, e)

Pop(&S, &e)

StackTravers(S, visit())

操作结果: 构造

一个空栈 S。

初始条件: 栈 S 已存在。操作结果: 栈 S 被销毁。

初始条件: 栈 S 已存在。

操作结果: 若栈 S 为空栈,则

返回 TRUE,否则 FALE。

初始条件: 栈 S 已存在

操作结果:返回S的元素个数,

即栈的长度。

初始条件: 栈 S 已存在。

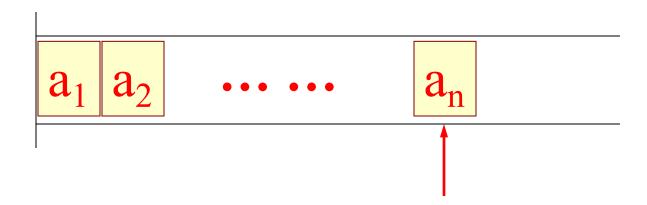
操作结果:将 S 清为空栈。



GetTop(S, &e)

初始条件: 栈 S 已存在且非空。

操作结果:用 e 返回 S 的栈顶元素。

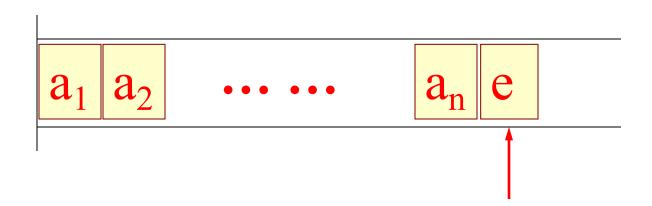




Push(&S, e)

初始条件: 栈 S 已存在。

操作结果:插入元素 e 为新的栈顶元素。



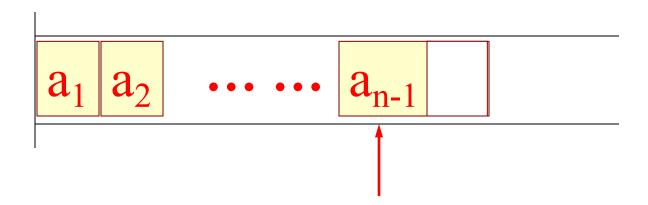


Pop(&S, &e)

初始条件: 栈 S 已存在且非空。

操作结果: 删除 S 的栈顶元素, 并用 e

返回其值。

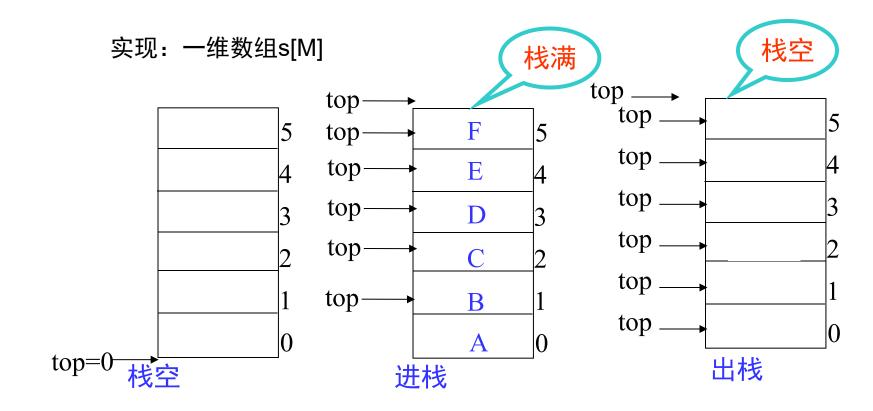




3.1.2 顺序栈

- 由于栈是运算受限的线性表,因此线性表的存储 结构对栈也适应。
- 栈的顺序存储结构简称为顺序栈,它是运算受限的线性表。因此,可用数组来实现顺序栈。因为栈底位置是固定不变的,所以可以将栈底位置设置在数组的两端的任何一个端点;栈顶位置是随着进栈和退栈操作而变化的,故需用一个整型变量top来表示。

3.1.3 栈的表示和实现——顺序栈



栈顶指针top,指向实际栈顶 后的空位置,初值为0 进栈:top加1

设数组大小为M top=0,栈空,此时出栈,则下溢(underflow) top=M,栈满,此时入栈,则上溢(overflow) 出栈: top减1

M

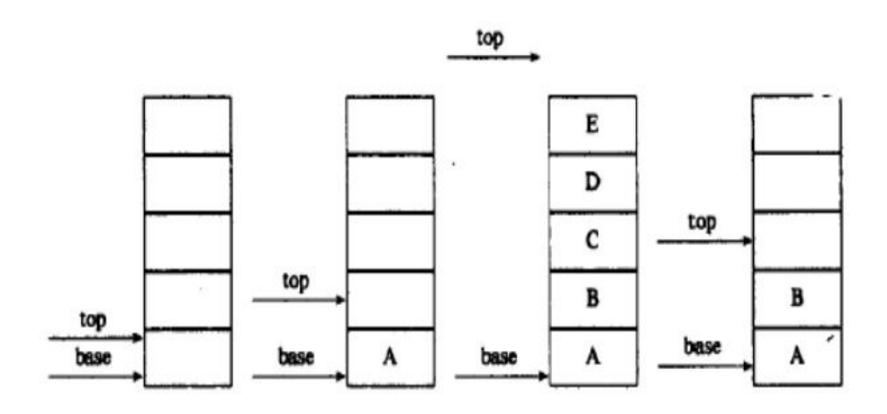
3.1.2 顺序栈

- top用来指示当前栈顶的位置,通常称top为栈顶指针。
- 顺序栈的类型定义如下:

```
#define STACK_INIT_SIZE 100; //存储空间初始分配量 #define STACKINCREMENT 10; //存储空间分配增量 typedef struct{
```

SElemType *base; //在栈构造之前和销毁之后,为null SElemType *top; //栈顶指针 int stacksize; //当前已分配的存储空间,以元素为单位 }SqStack;

栈顶指针和栈中元素之间的关系:



3.1.2 顺序栈

- 设S是SqStack类型的指针变量。
 - □ 若栈底位置在向量的低端,即s->base是栈底元素,那么栈顶指针s->top是正向增加的,即进栈时需将s->top加1,退栈时需将s->top 减1。
 - □ s->top==s->base表示空栈,当栈空时再做 退栈运算也将产生溢出,简称"下溢"。
 - □ s->top-s->base ==stacksize表示栈满。当 栈满时再做进栈运算必定产生空间溢出,简 称"上溢"。

3.1.2 顺序栈——基本操作的算法

1、初始化栈

算法:

[构建栈]

- 1.1 分配空间并检查空间是否分配失败,若失败则返回错误
- 1.2 设置栈底和栈顶指针
- 1.3 设置栈大小

M

```
Status InitStack (SqStack &S)
{// 构造一个空栈S
 S.base=(ElemType*)malloc(STACK INIT SIZE*
                      sizeof(ElemType));
 if (!S.base) exit (OVERFLOW); //存储分配失败
 S.top = S.base;
 S.stacksize = STACK INIT SIZE;
 return OK;
```

M

2、退栈

算法:

[退栈]

- 4.1 判断栈是否为空,为空则返回错误。
- 4.2 获取栈顶元素e
- 4.3 栈顶指针减1



```
Status Pop (SqStack &S, SElemType &e) {
  // 若栈不空,则删除S的栈顶元素,
  //用e返回其值,并返回OK;
  // 否则返回ERROR
 if (S.top == S.base) return ERROR;
 e = *--S.top;
 return OK;
```

10

3、入栈

算法:

[初值]

获取入栈元素e

[入栈]

- 3.1 判断栈空间是否存在,若无空间则重新分配更大的空间,并调整栈底,栈顶指针以及栈大小。
 - 3.2 元素e压入栈中的栈顶位置
 - 3.3 栈顶指针增加1



```
Status Push (SqStack &S, SElemType e) {
if (S.top - S.base >= S.stacksize) {//栈满, 追加存储空间
  S.base = (ElemType *) realloc (S.base,
        (S.stacksize + STACKINCREMENT) *
                            sizeof (ElemType));
   if (!S.base) exit (OVERFLOW); //存储分配失败
   S.top = S.base + S.stacksize;
   S.stacksize += STACKINCREMENT;
 *S.top++ = e;
 return OK;
```

M

2、取栈顶元素

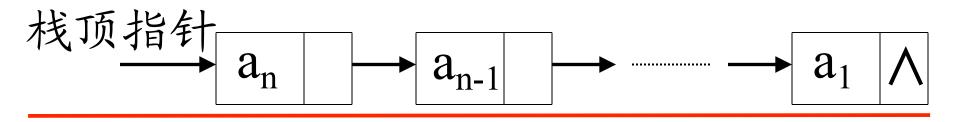
算法:

[取元素]

- 2.1 判断栈是否是空栈,若是空栈则返回错误
- 2.2 通过栈顶指针获取栈顶元素



- 栈的链式存储结构称为链栈,它是运算受限的单链表, 插入和删除操作仅限制在表头位置上进行。
- 由于只能在链表头部进行操作, 故链表没有必要像单链 表那样附加头结点。我顶指针就是链表的头指针。



注意:链栈中指针的方向

3.1.3 链栈

■ 链栈的类型说明如下:

```
typedef struct stacknode{
    datatype data;
    struct stacknode *next;
  } stacknode;
typedef struct {
    struct stacknode *top;
  } linkstack;
```

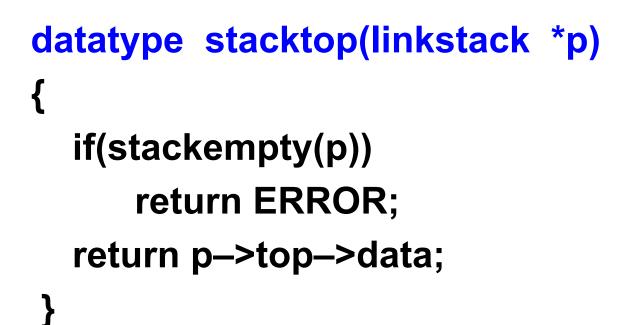
```
void initstack(linkstack *p)
    p->top=null;
int stackempty(linkstack *p)
     return p->top==null;
```



```
void push(linkstack *p,datatype x)
  stacknode *q;
  q=(stacknode*)malloc(sizeof(stacknode));
  q->data=x;
  q->next=p->top;
  p->top=q;
```



```
datatype pop(linkstack *p)
 datatype x;
 stacknode *q=p->top;
  if(stackempty(p))
      error("stack underflow.");
  x=q->data;
  p->top=q->next;
  free(q);
  return x;
```



M.

3.2 栈的应用举例

■ 由于栈结构具有的后进先出的固有特性,致使栈成为程序设计中常用的工具。以下是几个栈应用的例子。

3.2.1 数制转换

■ 十进制n和其它d进制数的转换是计算机实现计算的基本问题,其解决方法很多,其中一个简单算法基于下列原理:

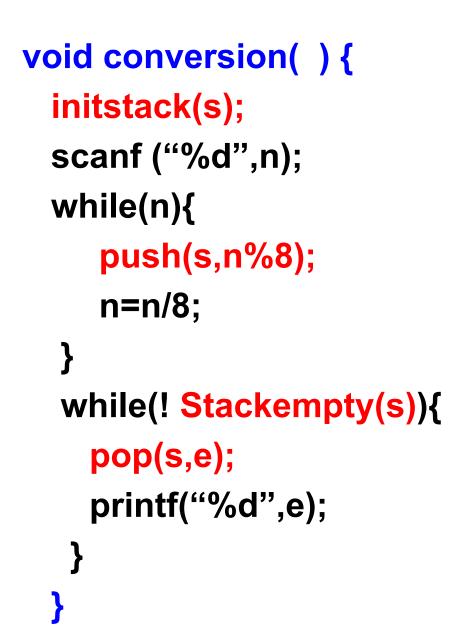
n=(n div d)*d + n mod d h.div为數學完質 mod为求会完質)

(其中:div为整除运算,mod为求余运算)

3.2.1 数制转换

例如 $(1348)_{10}$ = $(2504)_8$, 其运算过程如下:

	n	n div 8	n mod 8	†
计	1348	168	4	输
算版	168	21	0	出出
顺序	21	2	5	顺
才	2	0	2	序
	7			



3.2.2 括号匹配的检验

■ 假设表达式中允许括号嵌套,则检验括号是否匹配的方法可用"期待的急迫程度"这个概念来描述。 例:

- 处理过程也和栈的特点相吻合。在算法中设置一个 栈,每读入一个括号,
 - □ 若是右括号,则或者是置于栈顶的最急迫的期待得以消解, 或者是不合法的情况;
 - □若是左括号,则作为一个新的更急迫的期待压入栈中。

算法的设计思想:

- 1)凡出现左括弧,则进栈;
- 2)凡出现右括弧,首先检查栈是否空 若栈空,则表明该"右括弧"多余, 否则和栈顶元素比较, 若相匹配,则"左括弧出栈"

3) 表达式检验结束时, 若栈空,则表明表达式中匹配正确, 否则表明"左括弧"有余。

否则表明不匹配。



```
Status matching(string& exp) {
 int state = 1;
 while (i<=Length(exp) && state) {
  switch of exp[i] {
    case "(":{Push(S,exp[i]); i++; break;}
    case ")" : {
     if (NOT StackEmpty(S)&&GetTop(S)="(")
       \{Pop(S,e); i++;\}
     else \{ state = 0; \}
     break; } ......
 if (StackEmpty(S)&&state) return OK; .....
```

3.2.3 行编辑程序

"每接受一个字符即存入存储器" ? 并不恰当!!

■ 在编辑程序中,设立一个输入缓冲区,用于接受用户输入的一行字符,然后逐行存入用户数据区。允许用户输入错误,并在发现有误时可以及时更正。(假设"#"为退格符,"@"为退行符)

3.2.3 行编辑程序

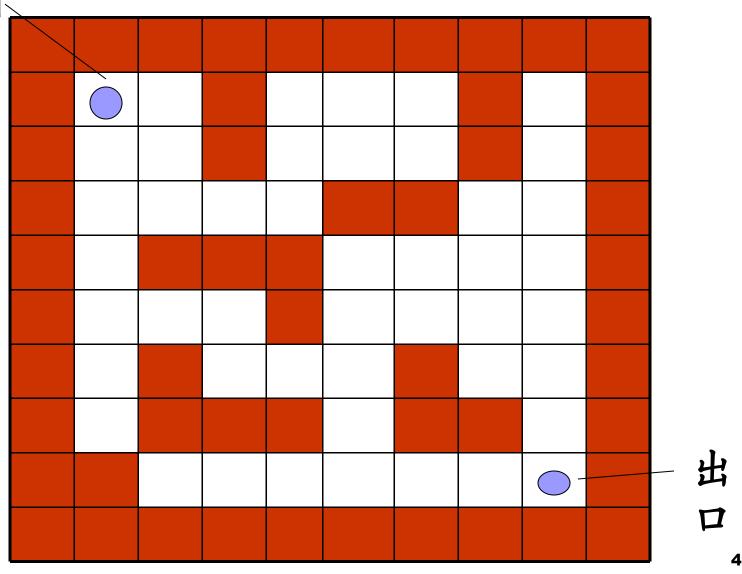
假设从终端接受了这样两行字符: whli##ilr#e(s#*s) outcha@putchar(*s=#++);

则实际有效的是下列两行: while (*s) putchar(*s++);

行编辑程序算法如下:

```
while (ch!=EOF) { //EOF为全文结束符
 while (ch != EOF && ch != '\n') {
  switch (ch) {
  case '#': Pop(S, c); break;
  case '@': ClearStack(S); break;// 重置S为空栈
  default : Push(S, ch); break;
  ch = getchar(); // 从终端接收下一个字符
 将从栈底到栈顶的字符传送至调用过程的
 数据区;
 ClearStack(S); // 重置S为空栈
 if (ch != EOF) ch = getchar();
```

3.2.4 迷宫求解





通常用的是"穷举求解"的方法:

#	#	#	#	#	#	#	#	#	#
#	\rightarrow	\leftarrow	#	\$	\$	\$	#		#
#		\leftarrow	#	\$	\$	\$	#		#
#	←	\	\$	\$	#	#			#
#	←	#	#	#				#	#
#	\rightarrow	\rightarrow	\leftarrow	#				#	#
#		#	\rightarrow	\rightarrow	←	#			#
#	#	#	#	#	←	#	#		#
#					\rightarrow	\rightarrow	\rightarrow	Θ	#
#	#	#	#	#	#	#	#	#	#



求迷宫路径算法的基本思想是:

- ■若当前位置"可通",则纳入路径, 继续前进;
- ■若当前位置"不可通",则后退,换 方向继续探索;
- ■若四周"均无通路",则将当前位置 从路径中删除出去。

求迷宫中一条从入口到出口的路径的算法:

```
设定当前位置的初值为入口位置;
do {
若当前位置可通,
 则 {将当前位置插入栈顶;
   若该位置是出口位置,则算法结束;
   否则切换当前位置的东邻方块为
      新的当前位置:
 否则 {
} while (栈不空);
```

若栈不空且栈顶位置尚有其他方向未被探索, 则设定新的当前位置为:沿顺时针方向旋转 找到的栈顶位置的下一相邻块;

若栈不空但栈顶位置的四周均不可通, 则 {删去栈顶位置; // 从路径中删去该通道块 若栈不空,则重新测试新的栈顶位置, 直至找到一个可通的相邻块或出栈至栈空; }

若栈空,则表明迷宫没有通路。

3.2.5 表达式求值

■ 例如: 4+2*3-10/5

计算顺序: =4+6-10/5=4+6-2=10-2=8

■表达式由操作数、运算符、界限符组成

算符

- 任意两个相继出现的算符 θ_1 和 θ_2 之间的优先 关系(见P53\表3.1)
- 算符优先算法: 使用两个工作栈,分别用以寄存运算符和操作数。

3.2.5 表达式求值

```
switch(Precede(GetTop(OPTR), c)){
  case '<': Push(OPTR,c); c=getchar(); break;
  case '=': Pop(OPTR, x); c=getchar(); break;
  case '>': Pop(OPTR, theta); Pop(OPND, b);
  Pop(OPND, a); Push(OPND, Operate(a, theta, b)); break;
}
```

return GetTop(OPND);

运算结果

入栈

权低

运算符栈,表达式

3.3 栈与递归的实现

- 主程序在调用子程序的时候,符合"后进先出"的特点,可以使用栈进行模拟。
- 当父函数将控制转交给子函数的时候,需要完成三件任务:
 - □ 将所有的实参传递给子函数的形参,还要传递返回地址。
 - □ 为子函数的局部变量分配空间
 - □ 将控制转移到子函数的入口。
- 当子函数返回父函数的时候,依次完成如下工作:
 - □ 保存被调函数的计算结果;
 - □ 释放被调函数的数据空间;
 - □ 根据返回地址将控制转交给父函数。
- 例如P56图3.6

3.3 栈与递归的实现

- 递归程序是一种特别的子函数调用,自己调用自己,但参数会越来越小,直到接近出口。
- ■因此, 递归程序, 可以实现非递归化:
 - 1、尾递归可以使用循环实现非递归化,如 n!=n*(n-1)!
 - 2、其他递归可以使用栈来实现非递归化

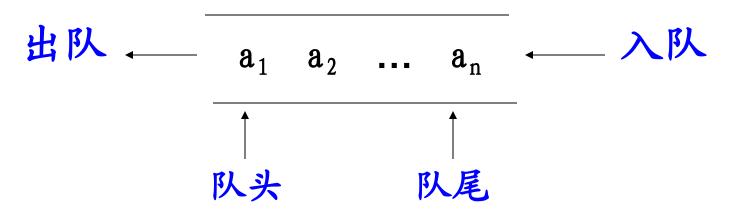
3.4 队列

3.4.1 抽象数据类型队列的定义

- 队列(Queue)也是一种运算受限的线性表。它只允许在表的一端进行插入,而在另一端进行删除。允许删除的一端称为队头(front),允许插入的一端称为队尾(rear)。
 - □ 例1: 排队购物。
 - □ 例2: 操作系统中的作业排队。
- 先进入队列的成员总是先离开队列。因此队列亦称作先进先出(First In First Out)的线性表,简称FIFO表。
- 当队列中没有元素时称为空队列。在空队列中依次加入元素 a₁, a₂, ···a_n之后,a₁是队头元素,a_n是队尾元素。显然退出队 列的次序也只能是a₁, a₂, ···a_n ,也就是说队列的修改是依先 进先出的原则进行的。

3.4.1 抽象数据类型队列的定义

■ 下图是队列的示意图:



■ 双端队列: 限定插入和删除操作在表的两端进行 的线性表 P60

插入
$$a_1$$
 a_2 a_n 插入 删除

3.4.1 抽象数据类型队列的定义

```
ADT Queue {
 数据对象:
        D = \{a_i \mid a_i \in ElemSet, i=1,2,...,n, n \ge 0\}
 数据关系:
        R1 = \{ \langle a_{i-1}, a_i \rangle \mid a_{i-1}, a_i \in D, i=2,...,n \}
   约定其中ai端为队列头, an端为队列尾
  基本操作:
ADT Queue
```

队列的基本操作:

InitQueue(&Q) DestroyQueue(&Q)

QueueEmpty(Q) QueueLength(Q)

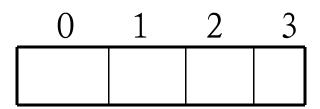
GetHead(Q, &e) ClearQueue(&Q)

EnQueue(&Q, e) DeQueue(&Q, &e)

QueueTravers(Q, visit())

- 队列的顺序存储结构称为顺序队列
- 顺序队列实际上是运算受限的顺序表,和顺序表一样,顺序 队列也是必须用一个向量空间来存放当前队列中的元素。
- 由于队列的队头和队尾的位置是变化的,因而要<mark>设两个指针</mark> 分别指示队头和队尾元素在队列中的位置,
 - □ 它们的初始值在队列初始化时均应置为 0
 - □入队时将新元素插入队尾,然后将尾指针加1;
 - □出队时,删去所指的元素,然后将头指针加 1 并返回被删 元素。
 - □由此可见,当头尾指针相等时队列为空。
 - □ 在非空队列里,头指针始终指向队头元素,而尾指针始终 指向队尾元素的下一位置。





 0
 1
 2
 3

 c
 p
 g

Front

rear

Front

rear

(a) 队列初始为空

(b) A, B, C入队

0 1 2 3 b c

rear

0 1 2 3

front

rear

(c) a出队

front

(d) b, c出队, 队为空

- 和栈类似,队列中亦有上溢和下溢现象。此外,顺序 队列中还存在"假上溢"现象。
- 因为在入队和出队的操作中,头尾指针只增加不减小, 致使被删除元素的空间永远无法重新利用。
- 因此,尽管队列中实际的元素个数远远小于向量空间的规模,但也可能由于尾指针已超出向量空间的上界而不能做入队操作。该现象称为假上溢。
- 为充分利用向量空间,克服假上溢现象:
 - □将向量空间想象为一个首尾相接的圆环,并称这种向量为循环向量,存储在其中的队列称为循环队列(Circular Queue)。

- 在循环队列中进行出队、入队操作时,头尾指针仍要加1,朝前移动。只不过当头尾指针指向向量上界(QueueSize-1)时,其加1操作的结果是指向向量的下界0。
- 这种循环意义下的加1操作可以描述为:

```
if(i+1==QueueSize)
i=0;
else
i++;
利用模运算可简化为: i=(i+1)%QueueSize
```

- 因为循环队列元素的空间可以被利用,除非向量空间真的被队列元素全部占用,否则不会上溢。因此,除一些简单的应用外,真正实用的顺序队列是循环队列。
- 由于入队时尾指针向前追赶头指针,出队时头指针向前追赶尾指针,故队空和队满时头尾指针均相等。因此,我们无法通过front=rear来判断队列"空"还是"满"。

- 解决此问题的方法至少有三种:
 - 1. 另设一个标志位以匹别队列的空和满;
 - 2. 少用一个元素的空间,约定入队前,测试尾指针在循环意义下加1后是否等于头指针,若相等则认为队满(注意:rear所指的单元始终为空);
 - 3. 其三是使用一个计数器记录队列中元素的总数(实际上是队列长度)。

■ 循环队列的类型定义:

```
#define MAXQSIZE 100 //最大队列长度
typedef struct{
    QElemType *base; // 动态分配存储空间
    int front; // 头指针,若队列不空,指向队列头元素
    int rear; // 尾指针,若队列不空,
        //指向队列尾元素的下一个位置
}SqQueue;
```

■ 实现算法见P64-P65

```
Status InitQueue (SqQueue &Q) {
//构造一个空队列O
Q.base = (ElemType *) malloc
     (MAXQSIZE *sizeof (ElemType));
 if (!Q.base) exit (OVERFLOW);
                     // 存储分配失败
 Q.front = Q.rear = 0;
 return OK;
```

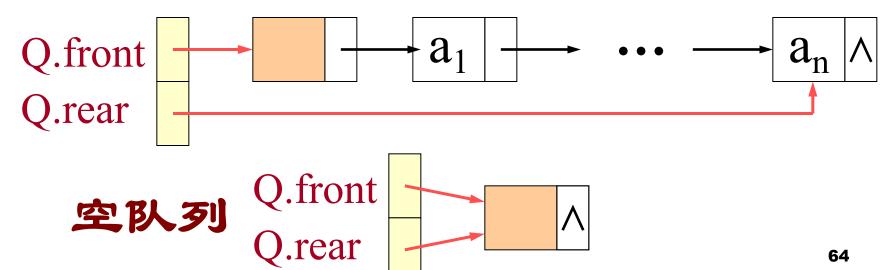
```
Status EnQueue (SqQueue &Q, ElemType e) {
// 插入元素e为O的新的队尾元素
 if ((Q.rear+1) % MAXQSIZE == Q.front)
   return ERROR; //队列满
 Q.base[Q.rear] = e;
 Q.rear = (Q.rear+1) % MAXQSIZE;
 return OK;
```

۲

```
Status DeQueue (SqQueue &Q, ElemType &e) {
// 若队列不空,则删除O的队头元素,
//用e返回其值,并返回OK;否则返回ERROR
 if (Q.front == Q.rear) return ERROR;
 e = Q.base[Q.front];
 Q.front = (Q.front+1) % MAXQSIZE;
 return OK;
```

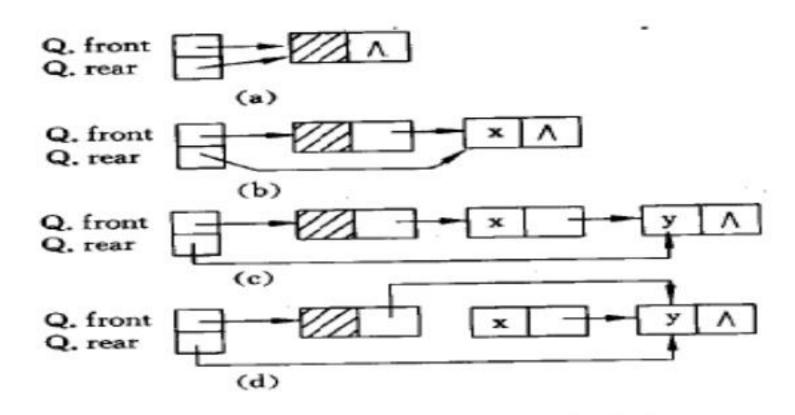
3.4.3 链队列——队列的链式表示和实现

- 队列的链式存储结构简称为链队列,它是限制仅在表头删除 和表尾插入的单链表。
- 显然仅有单链表的头指针不便于在表尾做插入操作,为此再增加一个尾指针,指向链表的最后一个结点。于是,一个链队列由一个头指针唯一确定。
- 和顺序队列类似,我们也是将这两个指针封装在一起,将链 队列的类型LinkQueue定义为一个结构类型。



3.4.3 链队列——队列的链式表示和实现

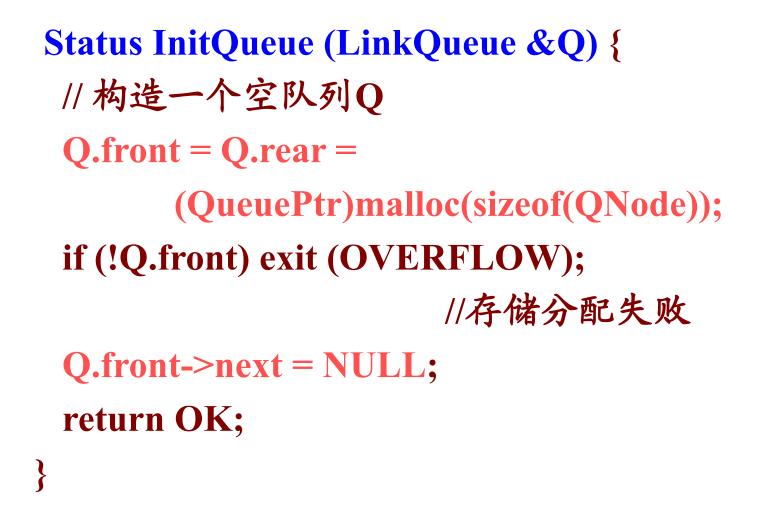
```
typedef struct QNode { // 结点类
     QElemType data;
     struct QNode *next;
    } QNode;
typedef struct { // 链队列类型
       QNode *front; // 队列头指针
       QNode *rear; // 队列尾指针
      } LinkQueue;
```

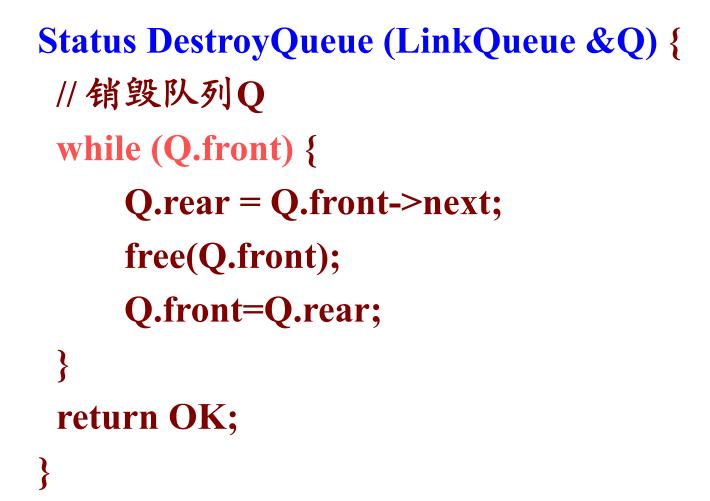


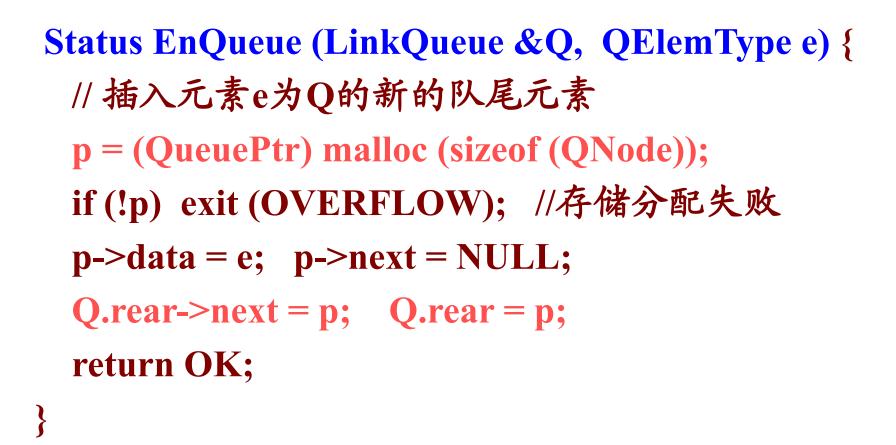
队列运算指针变化状况 图 3.11

(a) 空队列;

- (b) 元素 x 入队列;
- (c) 元素 y 入队列; (d) 元素 x 出队列。







Status DeQueue (LinkQueue &Q, QElemType &e) { // 若队列不空,则删除O的队头元素, //用 e 返回其值,并返回OK;否则返回ERROR if (Q.front == Q.rear) return ERROR; p = Q.front->next; e = p->data;**Q.front->next = p->next**; if (Q.rear == p) Q.rear = Q.front; free (p); return OK;

本章学习要点

- 1. 掌握栈和队列类型的特点,并能在相应的应用问题中正确选用它们。
- 2. 熟练掌握栈类型的两种实现方法,特别应注意栈满和栈空的条件以及它们的描述方法。
- 3. 熟练掌握循环队列和链队列的基本操作实现算法,特别注意队满和队空的描述方法。
- 4. 理解递归算法执行过程中栈的状态变化过程。



作业

- 自习3.3栈与递归的实现、3.5离散事件模拟
- 题集3.1,3.7,3.15,3.19
- 题集3.28,3.32