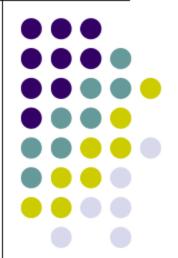
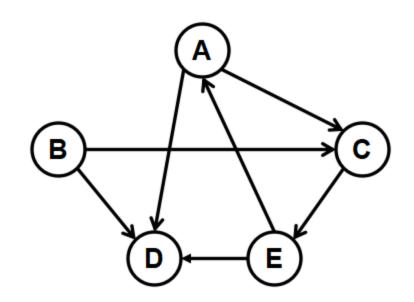
数据结构第6章习题

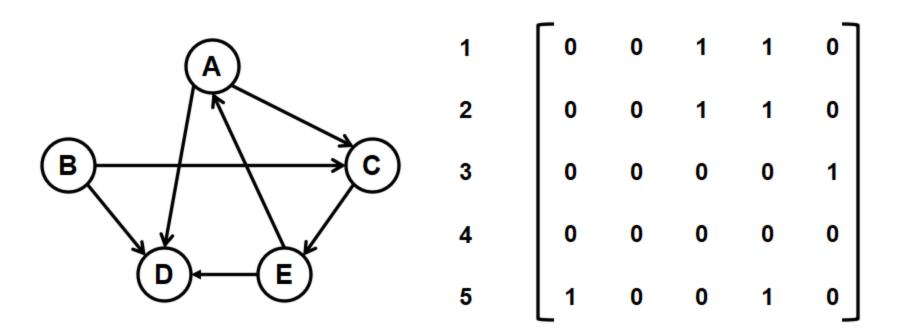


第1题

• 给出下图所示的邻接矩阵和邻接表

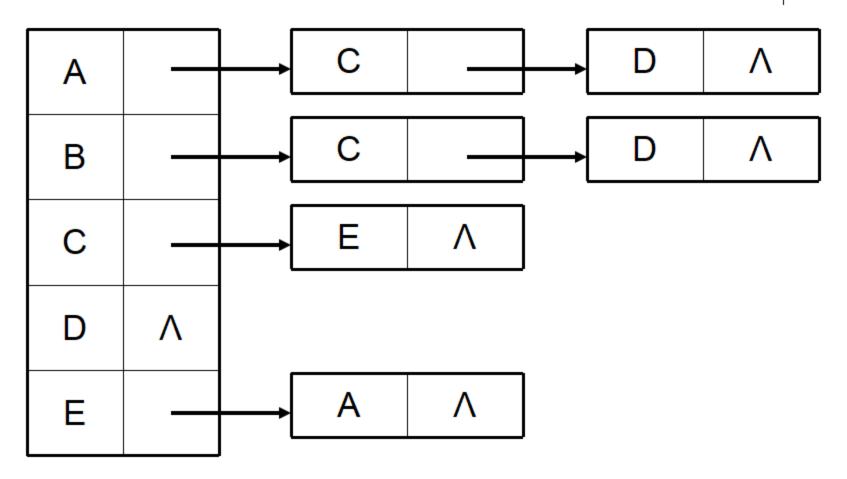






参考答案:





第2题



 对于稠密图和稀疏图,分别采用什么存储结构 比较好



从空间利用率的角度考虑,稠密图采用邻接矩阵,稀疏图采用邻接表





 设G=(V, E)是有向图,请给出算法,判断G中 是否有回路,并要求算法的复杂性为O(n+e)

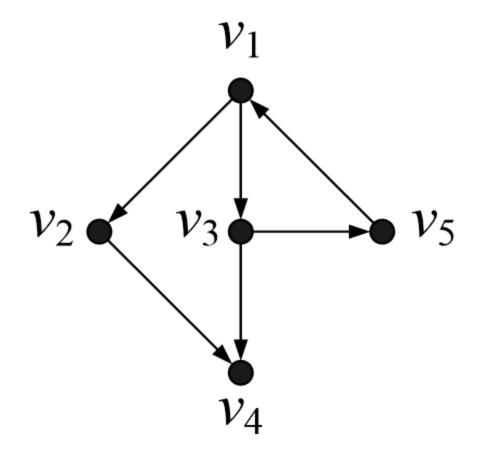
O

方法一: 深度优先搜索



- 思想:深搜时,每个结点有两个状态,标记是否被访问过(0未访问,1已访问过)。判环时,多引入一个状态,标记结点正在访问中(-1 正在访问中)。如果一个结点正在访问中,又遍历到该接点,那个存在环路。这种状况是由于出现了反向边,即后代指向祖先的边。
- 如果图中有多个连通分支,需要对每个连通分支都判断。





```
算法VCycle(v. flag) /*判断以v为起点的连通分支
  否有环,若有,flag为TRUE,否则FALSE.*/
visited(v) \leftarrow -1
p ←adjacent[v].
WHILE p \neq \Lambda DO (
  IF visited(vertex(p))=-1 THEN (
     flag=TRUE. RETURN)
  IF visited(vertex(p))=0 THEN (
     VCycle(vertex(p), flag).
     IF flag=TRUE THEN RETURN.
  p \leftarrow link(p).
visited(v) \leftarrow 1. flag \leftarrow FALSE.
```



```
算法Cycle(G. flag)
Let v be the first vertex in G
WHILE v is existed DO (
IF visited(v) = 1 THEN CONTINUE
VCycle(v. flag)
IF flag=TRUE THEN RETURN
Let v be the next vertex
) ■
```

方法二: 拓扑排序

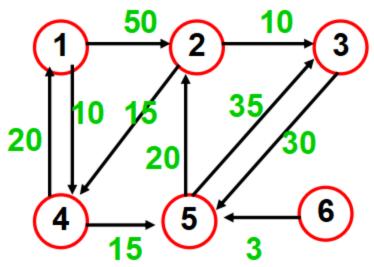
```
void Graph :: TopoOrder()
{
  int top = -1;
  for ( int i=0 ; i<n ; i++)
    if ( count[i] = = 0 ) {
      count[i] = top ; top = i ;
    }
}</pre>
```

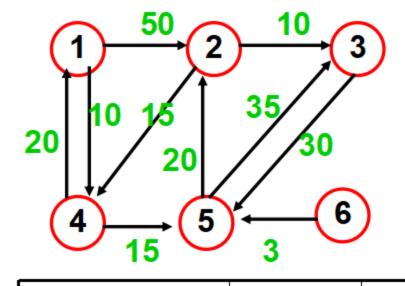
```
for ( int i=0; i < n; i + + )
 if (top = = -1) { // 检测图中是否有回路
       cout << " There is a cycle in network! " << endl;
       return; }
 else {
   int j=top ; top=count[top] ;
   cout<<j<<endl; //输出栈顶i
   Edge *p = head[j].Adjacent;
   while( p != NULL ) { //把j的所有邻接顶点的入度减1
        int k=p->VerAdj;
        if (-\text{count}[k] = 0) { \text{count}[k] = \text{top} ; \text{top} = k ; }
        p=p->link;
```

第14题



 对于下图所示的非负有向网络,给出Dijkstra 算法产生的由源点2到图中其它顶点的最短路 径长度以及路径所经历的顶点,并写出生成过程。

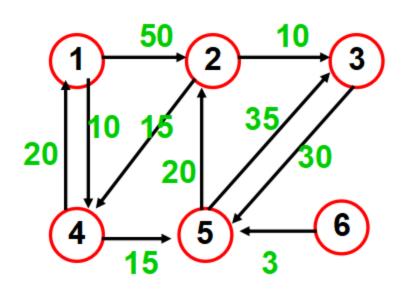








S 2	1	2	3	4	5	6
初始化	∞	0	∞	∞	∞	∞
2	∞	0	10	15	œ	∞
2 3	∞	0	10	15	40	∞
2 3 4	35	0	10	15	30	∞
2 3 4 5	35	0	10	15	30	∞
23451	35	0	10	15	30	∞
234516	35	0	10	15	30	∞



	1	2	3	4	5	6
dis	35	0	10	15	30	∞
path	4	-1	2	2	4	-1
s	1	1	1	1	1	0



最短路径 最短路径长度

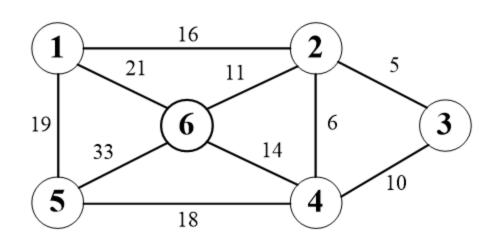
$$2\rightarrow4\rightarrow5$$
 30

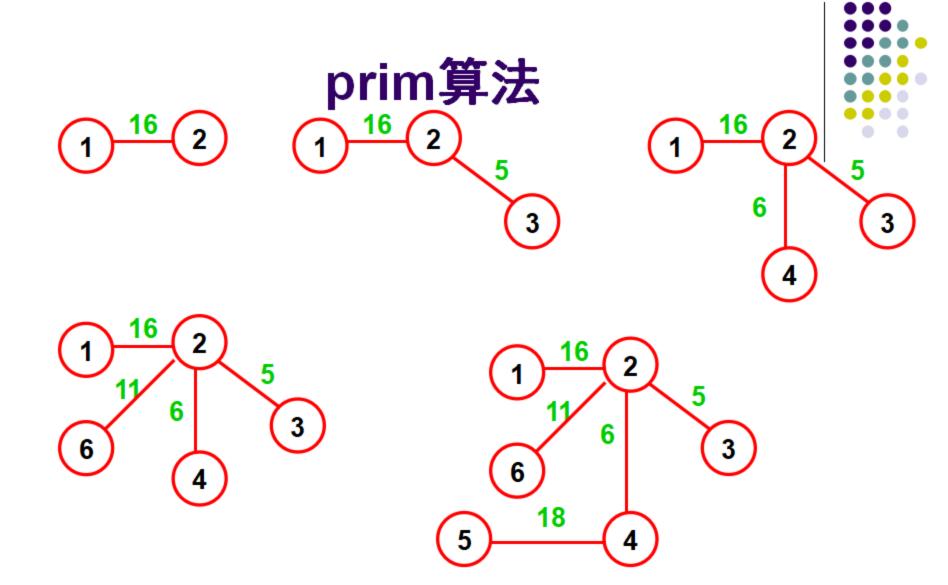
$$2 \rightarrow 4 \rightarrow 1$$
 35

第16题

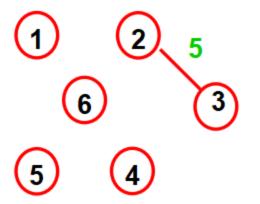


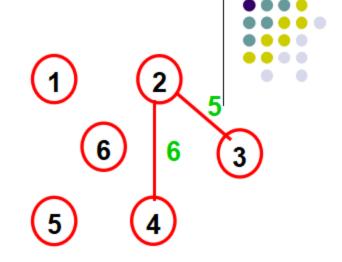
对于图5.39所示的无向网络,利用普里姆和克鲁斯卡尔算法,分别求出其最小支撑树,并写出生成过程

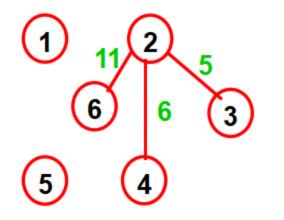


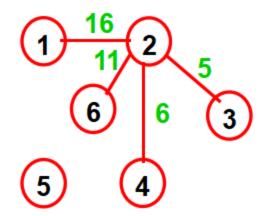


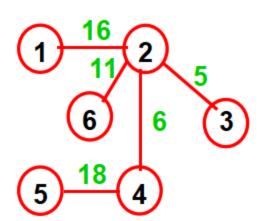
Kruskal算法











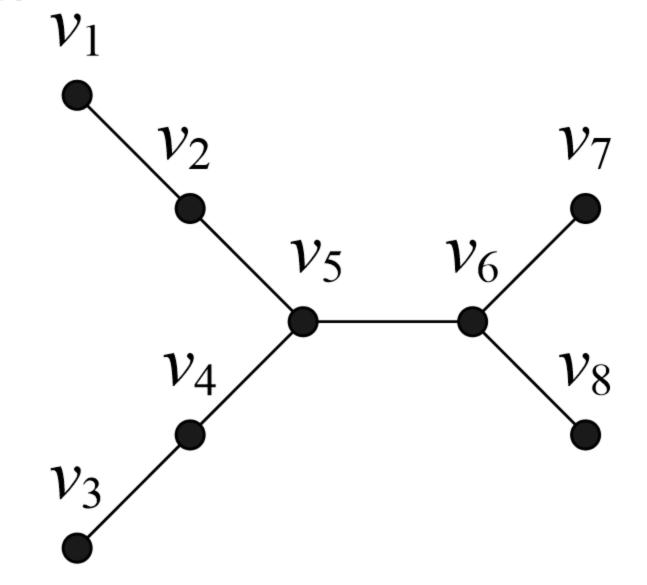
第18题



- 自由树(即无环连通图)T=(V, E)的直径是树中所有顶点之间最短路径的最大值,试设计一个算法求T的直径,并分析算法的时间复杂度。
- 【分级提示】
 - (1)可用邻接表作为存储结构;
 - (2)引入一个辅助数组保存各顶点的度;
 - (3)执行删除过程;
 - (4)并修正各个顶点的度。

分析1



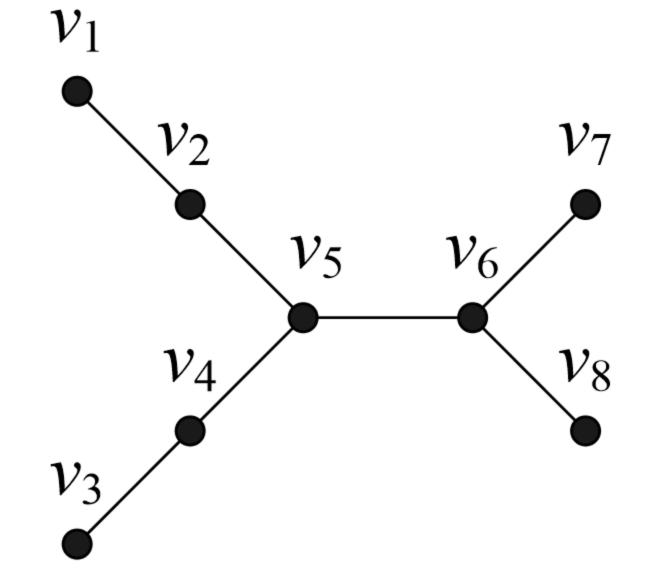


- 借鉴书后答案的思想
- 删除所有叶子(最外层的节点),直径增加2
- 最后剩不多于2个节点的时候直接知道直径
- 最初始的时候计算所有节点的度,并保存所有 叶子节点(其度为1)
- 与拓扑排序类似,不是真的删除节点,只是减少节点的度,度减至1为新叶子

```
int Graph List::TDiameter(int degrees[], int n, Que
  for (int r = 0; n >= 2; r++) { // r表示删除轮数
     n -= q.size();
     for ( int i = q.size(); i > 0; i-- ) {
        Edge * p = vertices[q.QDelete()].adjacent;
       for (; p != NULL; p = p->link) {
          int v = p->verAdj;
          if ( --degrees[v] == 1 ) q.QInsert( v ); }
  return 2*r + (n == 2);
```

分析2

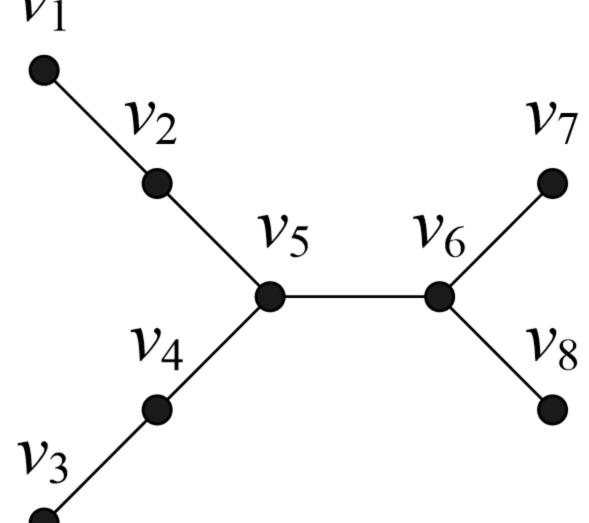






- 思路:直径是最长路径,从某点出发找距离最远的节点,该节点必然位于直径的端点,从该端点出发找最长路径即为直径。
- 具体算法略







```
struct Vertex
{
  bool visited;
  int depth; //初始值为-1
};
```



```
function DepthExp(v, r)
  p \leftarrow adjacent(v). max \leftarrow -1
  WHILE vertex(p) \neq r DO (
       IF depth(v) = -1 THEN DepthExp( vertex(p), v)
       IF depth(v) > max THEN d \leftarrow depth(v)
       p \leftarrow next(p)
  p \leftarrow next(p)
  WHILE p \neq \Lambda DO (
       IF depth(v) = -1 THEN DepthExp( vertex(p), v)
       IF depth(v) > max THEN d \leftarrow depth(v)
       p \leftarrow next(p)
  depth(v) \leftarrow max + 1
end DepthExp
```

```
function FirstSecond( v. first, second)
   p \leftarrow adjacent(v). first \leftarrow vertex(p)
  IF next(p) = \Lambda THEN second \leftarrow \Lambda
   p \leftarrow next(p). second \leftarrow vertex(p). p \leftarrow next(p).
   IF depth(first) < depth(second) THEN</pre>
        first \leftrightarrow second
  WHILE p \neq \Lambda DO (
        IF depth(vertex(p)) > depth(first) THEN
                second \leftarrow first. first \leftarrow vertex(p)
        ELSE IF depth(p) > depth(second) THEN
               second \leftarrow vertex(p)
       p \leftarrow next(p)
```

```
Algorithm Diameter(G. d)
  IF |V(G)| < 2 THEN d \leftarrow 0. RETURN
  v ← a vertex with more than two neighbors
  p \leftarrow adjacent(v)
  WHILE p \neq \Lambda DO (
      DepthExp(vertex(p), v)
      p \leftarrow next(p)
  FirstSecond(v. first, second)
  WHILE depth(first) > depth(second) + 1 DO (
      DepthExp(v, first). v \leftarrow first
      FirstSecond(v. first, second)
  d ← depth(first) + depth(second) + 2
```

补充1



已知一个有向图的边集为{<a,b>, <a,c>, <a,d>, <b,d>, <b,e>, <d,e>}, 则由该图产生的一种可能的拓扑序列为()。

A. a,b,c,d,e B. a,b,d,e,b

C. a,c,b,e,d D. a,c,d,b,e

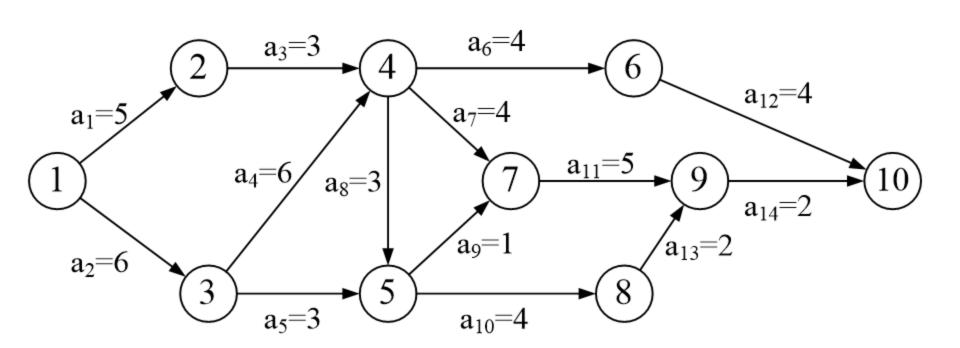
A



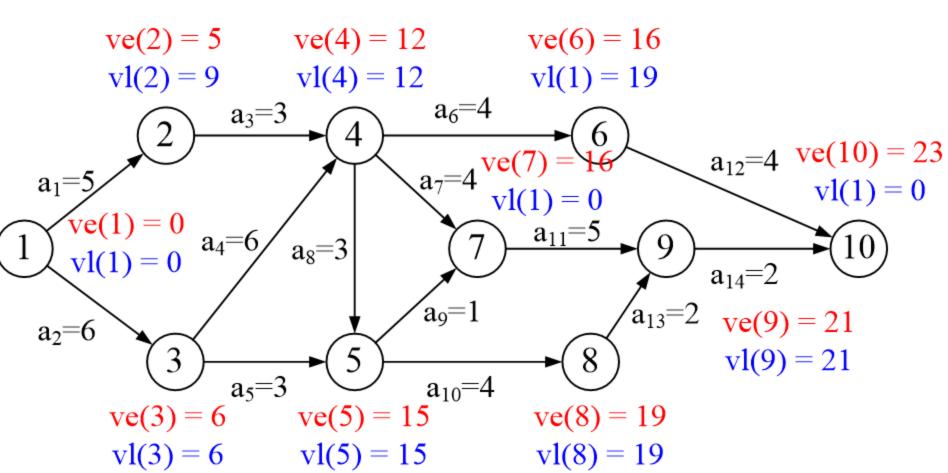
补充2



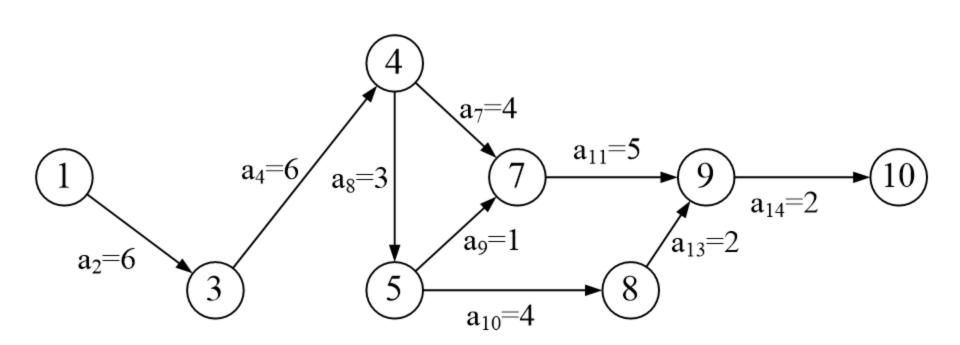
• 求下面AOE网的关键路径。











补充3: Google笔试题



 含n个顶点,m条边的连通图,至少去掉几条 边才能构成一棵树?

• m-n+1



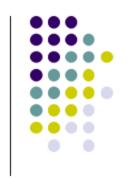
补充4: Google笔试题



在一个无向图中,寻找是否有一条距离为k的路径,描述算法即可,不用实现,分析算法的时间和空间复杂度,尽量优化算法



- 有环必然存在长度为k的路径
- 无环则是自由森林,直径就是最长路径



- 以每个入度为0的点为起点,在深度优先遍历的基础上,检测是否存在环路,若存在,直接返回true,图中包含若干个自由树,计算每个自由树的最大直径
- 无向图中边数大于等于节点数n,则必然存在 环
- 时间复杂度O(n)

补充5: 金山软件笔试题

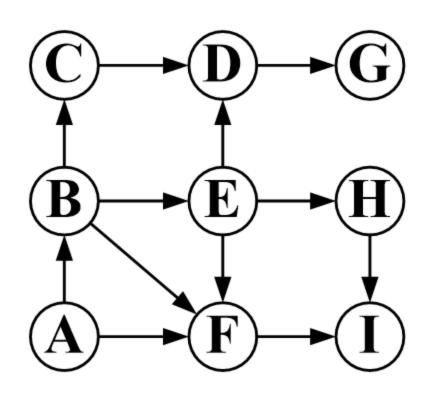


- 给定一个有向图:
 - 1、要确定该图中是否存在环路,给出算法思路和主要部分代码实现;
 - 2、如果该图无环,要获取给定起始和终止节点间的路径数目,给出算法思路和主要部分代码实现;
 - 3、如果该图有环,给出上述算法调整方案和 主要部分代码实现。



- (1) 前面已经讲过
- (2) 深度优先遍历,使用动态规划记录节点到目的节点的路径数,u到v的路径数等于u的后继到v的路径之和







• (3) 前两步都是基于深度优先的,进行结合即可

• 略

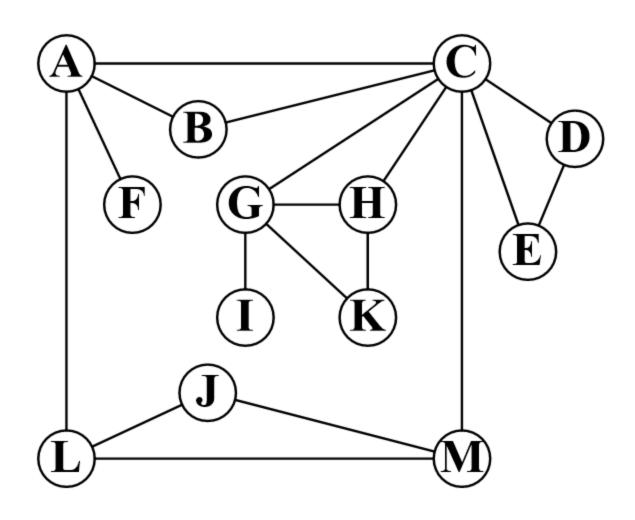


补充6: 网易有道笔试题



求一个有向连通图的割点,割点的定义是,如果除去此节点和与其相关的边,有向图不再连通,描述算法。

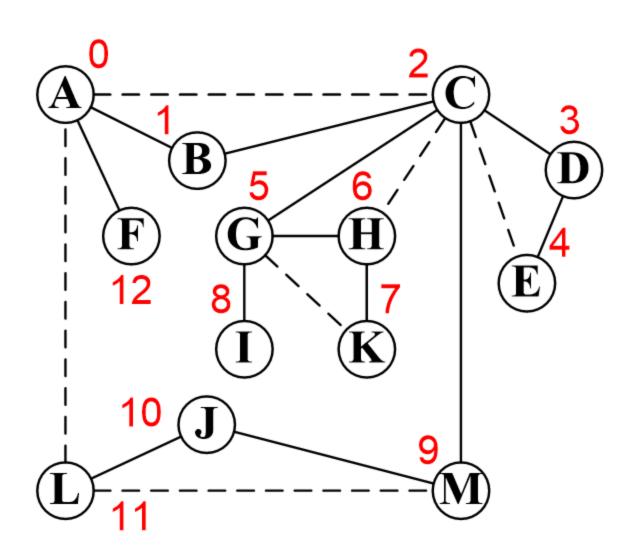






 利用深度优先遍历,在深度优先搜索树中,根 节点是割点当且仅当有多棵子树,非根节点是 割点当且仅当它有子节点,且它的子节点不能 访问到它的祖先节点







```
void dfs(int u)
  static int counter = 0; //记录节点u的遍历次序
  static int root = u; //记录源点
  int num = 0; //记录子节点数目
  Edge *p = vertices[u].adjacent;
  if (p == NULL) return;
  visit[u] = 1;
  order[u] = low[u] = ++counter; //初始化
  for(; p != NULL; p = p->link) {
```

```
if (!visit[v]) { // (u,v)为树边
     num++;
     dfs(v);
     low[u] = min(low[u], low[v]);
     if ( u == root \&\& num > 1)
        cout << "articulation point:" << u << endl;
     if ( u != NIL && low[v] >= order[u])
        cout << "articulation point:" << u << endl;
  else if(v != parent[u])
     low[u] = min(low[u], order[v]); // (u,v)为回边
} //end-for
```



THE END