## 8.6应用AC自动机进行多 模式匹配的实验范例

吴永辉

ICPC Asia Programming Contest 1st Training Committee – Chair

yhwu@fudan.edu.cn

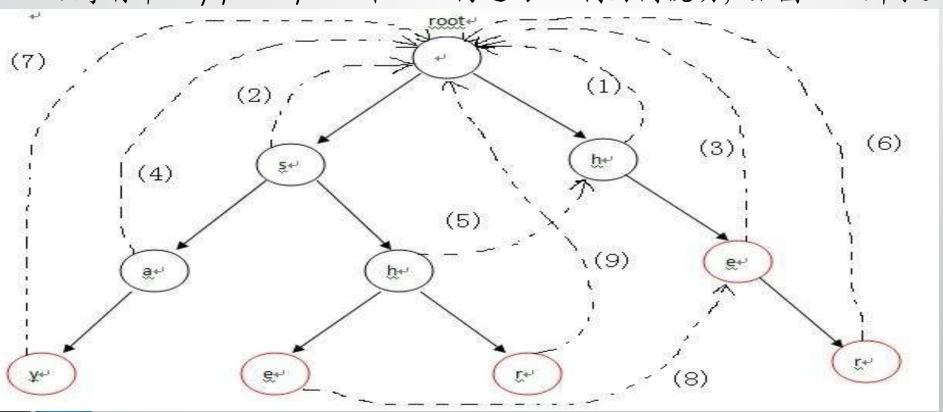
- AC自动机(Aho-Corasick automaton)是一种多模式 匹配算法,给出一个目标T和多个模式 $P_1, P_2, \ldots, P_n$ , 问你有多少个模式在T中出现过,并给出在T中匹配的位置。
- •如果对每个模式 $P_i$ ( $1 \le i \le n$ )和T,采用KMP算法,时间复杂度会比较高,当模式的个数比较多并且目标很长的情况下,就不能有效地解决模式匹配的问题。如果用AC自动机算法来解决多模式匹配,时间复杂度就可以优化到O(n),其中n是目标的长度。

## AC自动机算法是建立在Trie树和KMP算法的基础之上,算法步骤如下:

- 步骤1: 构造一棵Trie树, 作为AC自动机算法的数据结构。构造过程是将多个模式插入Trie树。
- 这棵Trie树不仅有此前介绍的Trie树的性质,而且节点增加一个fail指针,如果当前点匹配失败,则将指向当前匹配的字符的指针转移到fail指针指向的地方,使得当前匹配的模式串的后缀和fail指针指向的模式串的前缀相同,这样就可以继续匹配下去了。例如,有模式"abce"和"bcd",在目标T中有子串"abc",但下一个字符不是'e',则由fail指针跳到"bcd"中的'c'处,然后看T的下一个字符是不是'd'。
- · Trie树的节点的结构体类型定义如下:
- struct node{
- node \*next[26]; //后继指针,其中next[i]为序数值为i的子节点
- node \*fail; //匹配失败后,当前字符应与fail指针指向的字符匹配
- int sum; //匹配完成标志 (-1) 以及匹配单词数数

• 步骤2: 通过BFS构造fail指针。

• 以字符串"say", "she", "shr"和"her"构造的Trie树为例说明,如图8.6-1所示。



- 首先初始化,Trie树的root入队;然后root出队;因为root是Trie树的入口,不包含字符,所以root的孩子的fail指针都指向root。root的孩子入队。即包含字符'h'和's'的节点的fail指针都指向root,如图8.6-1中的虚线(1)(2)所示;同时这两个包含'h'和's'的节点入队。
- •接下来,包含字符'h'的节点出队,构造该节点的孩子节点(即包含字符'e'的节点)的fail指针如下:字符'h'对应的节点的fail指针指向root,而且root没有包含字符'e'的孩子,所以包含字符'e'的节点的fail指针指向root,如图8.6-1中的虚线(3)所示;并且包含'e'的节点入队。

然后,包含字符's'的节点出队,同样,构造该节 点的两个孩子(即包含字符'a'和'h'的节点)的fail 指针,同理,因为字符's'的节点的fail指针指向 root, 而且root没有包含字符'a'的孩子, 所以包含 字符'a'的节点的fail指针指向root,如图8.6-1中的 虚线(4)所示;包含'a'的节点入队;而对于包含字 符'h'的节点,因为root包含字符'h'的孩子,所以 该节点的fail指针指向Trie树第二层的包含字符'h' 的节点,如图8.6-1中的虚线(5)所示;同时该节点 入队。

此时,队列中有包含'e', 'a'和'h'的3个节点。包含字符'e'的节点先出队,对于 该节点的孩子(包含字符'r')的fail指针,因为字符'e'的节点的fail指针指向 root,而且root没有包含字符'r'的孩子,所以包含字符'r'的节点的fail指针也 指向了root,如图8.6-1中的虚线(6)所示;该节点进队。然后包含字符'a'的节 点出队,同样地,字符'a'的节点的fail指针指向了root,而且root没有包含字 符'y'的孩子,所以字符'a'的节点的孩子节点(包含字符'y')的fail指针指向 root,如图8.6-1中的虚线(7)所示;并且该节点进队。然后包含字符'h'的节点 出队,该节点的fail指针指向Trie树第二层的包含字符'h'的节点,而这个被指 向的节点又有包含字符'e'的孩子节点;所以,该节点包含字符'e'的孩子节 点的fail指针指向在Trie树中第三层的那个包含字符'e'的节点,如图8.6-1中中 的虚线(8)所示;并且该节点进队。对于另外一个包含字符'r'的节点,由于 那个在第二层的包含字符'h'的节点没有包含'r'的孩子节点,则沿fail指针继 续找,则指向了root,而且root没有包含字符'r'的孩子,所以,最后的包含'r' 的节点的fail指针指向了root,如图8.6-1中的虚线(9)所示。

· 基于BFS、队列构造fail指针的过程(见讲义)

- •步骤3:扫描目标进行匹配。
- •构造好Trie树和fail指针后,就可以对目标进行扫描,这个过程和KMP算法很类似,但是也有一定的区别,主要是因为AC自动机处理的是多模式匹配。为了避免遗漏匹配,引入temp指针。

- ·AC自动机多模式匹配过程分两种情况:
- (1) 当前的模式和目标字符匹配,表示沿着Trie树的 边有一条路径可以到达当前匹配的字符(节点),则 从该节点出发,沿Trie树的边走向下一个节点,目标 字符串指针移向下一个字符,继续匹配;
- (2) 当前字符不匹配,则模式指针转移到当前节点的父节点的fail指针所指向的节点,目标指针前移一位,新的模式和目标继续匹配;匹配过程随着指针指向root结束。

重复上述两个过程, 直到目标串指针指向结尾为止。

- 例如, Trie树如图8.6-1,模式为"say", "she", "shr", "he"和"her"。目标为字符串"yasherhs", AC自动机多模式匹配过程如下:
- 设p为Trie树的指针, i为字符串"yasherhs"的指针。
- 当i=0,1,目标串在Trie树中没有对应的路径,故不做任何操作;i=2,3,4时,指针p指向Trie树最下层的包含'e'的节点。因为该包含'e'的节点的count值为1,所以cnt++,并且将该节点的count值设置为-1,表示改单词已经出现过了,防止重复计数;然后,为避免遗漏,temp指向包含'e'的节点的fail指针所指向的节点继续查找,并以此类推,直到temp指向root,而在这个过程中cnt增加了2,表示找到了2个单词"she"和"he"。当i=5时,p则指向包含'e'的节点的fail指针所指向的节点,也就是Trie树中第二层右边那个包含'e'的节点,随后,p指向该节点的包含'r'的孩子节点,由于该节点的count值为1,从而cnt++;然后,循环直到temp指向root为止。最后i=6,7时,找不到任何匹配,匹配过程结束。

• 利用fail指针进行多模式匹配的过程(见课件)

## 8.6.1 Keywords Search

• 在线测试: HDOJ 2222

- 现在,搜索引擎已经走进了每个人的生活,比如,大家使用Google、百度, 等等。
- · Wiskey希望将搜索引擎引入到他的图像检索系统中。
- 每个图像都有一个很长的文字描述,当用户键入一些关键字来查找图像时, 系统会将关键字与图像的文字描述进行匹配,并显示出匹配关键字最多的 图像。
- 本题要求,给出一个图像的文字描述和一些关键字,请您计算有多少个关键字匹配。

## 试题解析

- 本题是AC自动机入门题和模板题。本题给出N个模式串(长度不超过50)和一个目标串(长度不超过1000000),求出有多少个模式串在这个文本串中出现过。
- •按AC自动机算法,首先将N个模式串插入Trie树;然后采用BFS算法设置fail指针;最后扫描目标串,进行多模式匹配。

•AC自动机首先是一个多模式匹配算法,简单来说就是有多个模式串,模式串之间可以互相重叠,要求查询的主串中有多少个模式串。实际上,AC自动机就是在一棵Trie树上添加了一个fail指针,这个指针和KMP中的Next数组的作用是一样的:代表着失配后应该转移的位置。如果fail指针指向了root,那么说明在trie树中的的缀没有出现在主串的后缀中了。

- •如果我们把trie树上的节点之间的连接和fail指针当成边,那么AC自动机所创建的实际上是一张状态图。我们可以在AC自动机上进行DP,即状态可以在这张图上进行转移。
- 一般来说,在AC自动机上DP需要进行状态压缩。在设计状态转移时,主要考虑的是AC自动机上的连接状态,即当前状态的下一个可能转移到的状态一定是在AC自动机上进行的。在这一指导思想下,按照题意和方便计算的要求设计DP状态。例如,给每个节点创建一个状态矩阵,代表有多少个节点能到达目标。这种在AC自动机上进行DP的方法,在求诸如"不包含某些串的串有多少个"的问题上,相对比较方便了。

