1冲突

- 对于不同的关键字key1、key2,若key1≠key2,但H(key1)=H(key2)的现象叫做冲突。
- 具有相同的散列函数值的不同的关键字, 称为该散列函数的同义词。

1冲突

- 设计一个散列表时要考虑以下几点:
- (1) 确定散列表的地址空间范围,即确定散列函数的值域。
- (2) 构造合适的散列函数,使得对于所有可能的关键字,散列函数值都能在散列表的地址空间范围内,且出现冲突的可能性尽量地小。
- (3) 设计处理冲突的方法,即当冲突出现时该如何应对。

- (1) 开放定址法
- 当发生冲突时,形成一个探测序列,按此 序列逐个探测散列表中的其他地址,直到 找到一个开放地址为止,将发生冲突的记 录放到该存储位置中。

- 散列地址的计算公式是:
- H_i=(H(key)+d_i) MOD m, i=1, 2, ..., k (k≤m-1)
- 其中H(key)是函数,m是散列表长度,d_i是第i次探测时的增量,H_i是第i次探测时的散列地址。

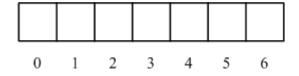
- a. 线性探测法
- 将散列表T[0.m-1]看成头尾相连的一维数组。当发生冲突时,从该位置开始依次向后探测其他的地址,也就是说,增量序列为1,2,3,...,m-1,直到找到一个开放地址为止。

- 优点: 只要散列表未满,总能找到一个开放地址。
- · 缺点:发生冲突的记录被散列到离冲突最近的开放地址上,从而增加了更多的冲突可能性(这种现象称为冲突的"聚集")。

• 设关键字序列是26,7,30,8,40,34, 散列表长度是7, 散列函数是H(key)=key MOD 7, 用线性探测法解决冲突, 画出最后所得到的散列表。请大家课后做一下, 看看结果是不是这样的。

• 插入26前

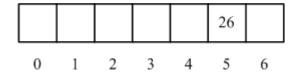
• 插入26后

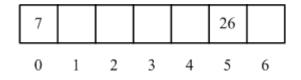




• 插入7前

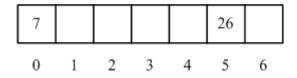
• 插入7后





• 插入30前

• 插入30后

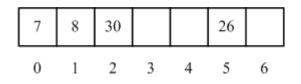




• 插入8前

• 插入8后

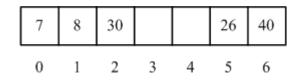




• 插入40前

• 插入40后

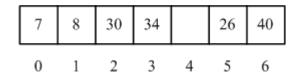




• 插入34前

• 插入34后





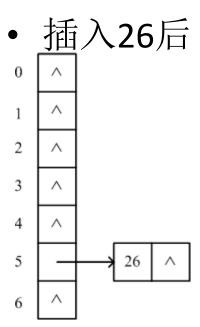
- b. 二次探测法
- 增量序列为1²,-1²,2²,-2²,3²,-3²,..., ±k²
 (k≤[m/2])
- 优点:发生冲突的记录被跳跃式地散列到整个散列表中,不易产生冲突的"聚集"。
- 缺点:不能保证探测到散列表的所有地址。

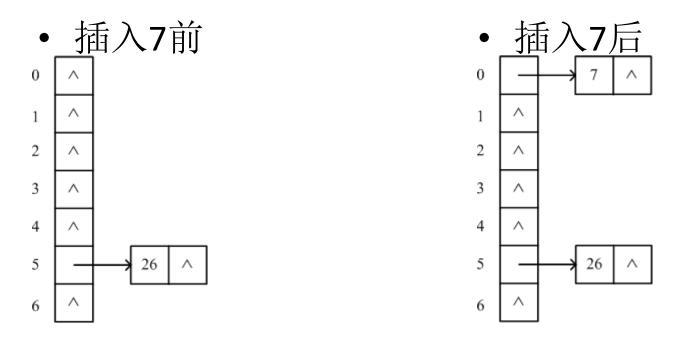
- (2) 再散列法
- 构造一系列散列函数,当发生冲突时,利用不同的散列函数再计算下一个新的散列地址,直到找到一个开放地址为止。
- 优点:不易产生冲突的"聚集"。
- 缺点:增加计算时间。

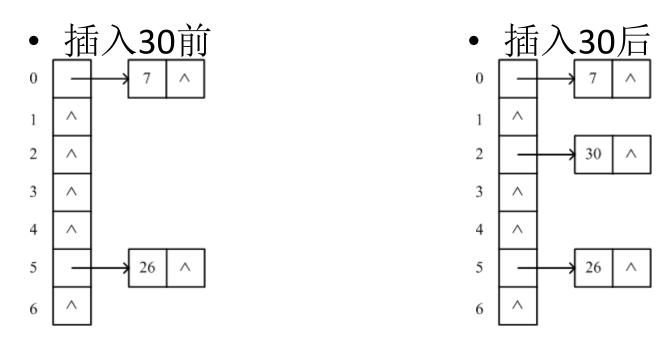
- (3) 链地址法
- 将所有关键字为同义词的记录存储在同一个单链表中,并用一个一维数组来存储所有单链表的第一个结点的地址。
- 优点:不易产生冲突的"聚集"。

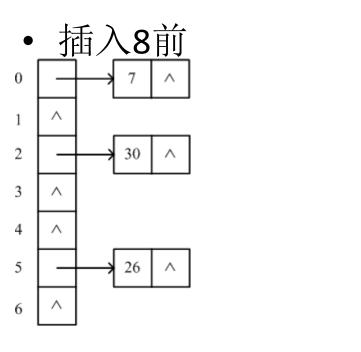
• 设关键字序列是26,7,30,8,40,34, 散列表长度是7, 散列函数是H(key)=key MOD 7, 用链地址法解决冲突, 画出最后所得到的散列表。请大家课后做一下, 看看结果是不是这样的。

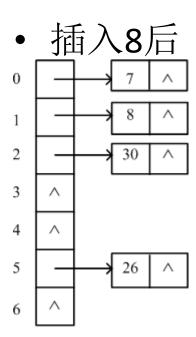


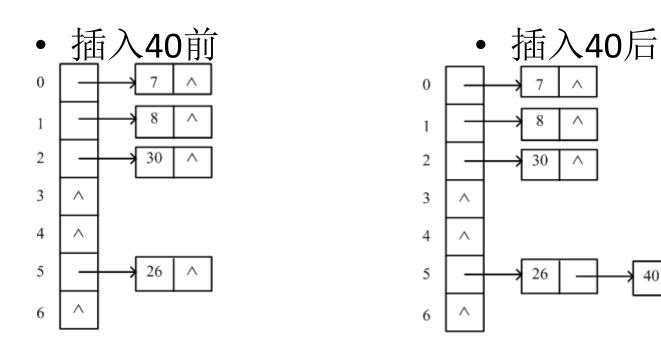


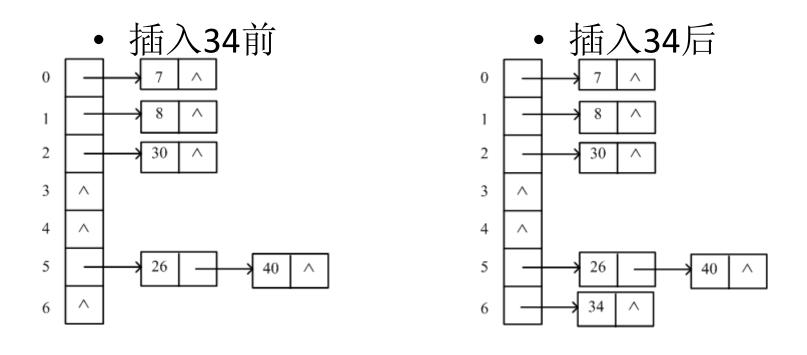












- (4) 建立公共溢出区法
- 在基本散列表之外,再设立一个溢出表, 用来存储与基本表中记录冲突的所有记录。

思考

• 在散列表中如何删除记录?