



第4章 扩展线性表—— 数组与广义表

知识要点

- (1) 熟悉多维定长线性表——数组的基本概念，数组的顺序存储、链式存储。多维数组与多维线性表的关系。
- (2) 掌握常见特殊数组的压缩存储，了解稀疏矩阵的压缩存储方法。
- (3) 熟悉多层推广线性表——广义表的基本概念，初步掌握广义表的连式存储结构。
- (4) 了解数组和广义表的应用。



4.1 扩展线性表——数组*

4.1.1 数组的定义

数组(Array)是由 $n(n > 1)$ 个具有相同数据类型的数据元素 a_0, a_2, \dots, a_{n-1} 组成的有序序列，且该有序序列必须存储在一块地址连续的存储单元中。

数组的特点：

- (1) **数组是一种“均匀”结构**，同一数组中各个数据元素必须是同一类型的；
- (2) **数组是一种随机存取结构**，只要给定一组下标，就可以访问与其对应的单元。
- (3) **数组中的数据元素个数是固定的**。一旦定义好了一个数组，其数据元素个数就不得有任何变化。内容可空可变。



4.1.2 数组的基本操作

(1) 随机存取操作: $\text{GetArrayElement}(A, SC_1, SC_2, \dots, SC_n)$

初始条件: 数组A已知, SC_1, SC_2, \dots, SC_n 是一组没有越界的下标;

操作结果: 通过给定的这组下标, 在数组A中存取对应下标的数据元素。

(2) 随机修改操作: $\text{ModifyArrayElement}(A, SC_1, SC_2, \dots, SC_n)$

初始条件: 数组A已知, SC_1, SC_2, \dots, SC_n 是一组没有越界的下标;

操作结果: 通过给定的这组下标, 修改数组A中对应下标的数据元素。

(3) 数组初始化: $\text{InitialArray}(A)$

初始条件: 无;

操作结果: 在数组的维数和维长都合法的情况下, 构造一个数组A。



4.1.3 数组的存储结构

静态数组（定义数组）和动态数组（指针数组）

- 对于下界为0的一个**一维数组** $a[n]$ ，给定第一个数组元素 a_0 的存储地址是 $Loc(a_0)$ ，每个数据元素所占的**存储单元**为 k ，则任意数据元素 a_i 的存储单元地址：

$$Loc(a_i) = Loc(a_0) + i * k \quad (0 \leq i < n)$$

- 二维数组推广到一般情况**：设二维数组的行下标的取值范围为 rl 到 ru ，列下标取值范围为 cl 到 cu 。
- 以行序为主序的存储方式**，则任意数据元素 $a_{i,j}$ 的存储单元地址：

$$Loc(a_{i,j}) = Loc(a_{rl,cl}) + ((i - r_l) * (cu - c_l + 1) + (j - cu)) * k$$

- 以列序为主序的存储方式**，则任意数据元素 $a_{i,j}$ 的存储单元地址：

$$Loc(a_{i,j}) = Loc(a_{rl,cl}) + ((j - c_l) * (ru - r_l + 1) + (i - r_l)) * k$$



4.1.4 矩阵的压缩存储

- **压缩存储**是指为多个值相同的矩阵元素分配一个存储空间，值为0的矩阵元素不分配空间的存储方式。
- 把矩阵元素值相同的或者的0元素分布有一定规律的矩阵，则称之为**特殊矩阵**。
- 如果矩阵中的0元素占绝大部分，则称此类矩阵为**稀疏矩阵**。



1. 特殊矩阵

若n阶方阵A中的数据元素满足下列性质：

$$a_{i,j} = a_{j,i} \quad (0 \leq i, j < n)$$

则称矩阵A为n阶**对称矩阵**。

$$\begin{bmatrix} 2 & 3 & 1 \\ 3 & -2 & 4 \\ 1 & 4 & 5 \end{bmatrix}$$

假设以一维数组SC[0~n(n+1)/2-1]来存储对阵矩阵A[n][n],

则SC[k]与矩阵元素 a_{ij} 之间存在着一一对应关系：

$$k = i*(i+1)/2 + j \quad \text{当 } i \geq j$$

$$k = j*(j+1)/2 + i \quad \text{当 } i < j$$



2.稀疏矩阵的压缩存储

假设在 $n*m$ 的矩阵中，有 x 个数据元素的值不为0，设

$$\Gamma = \frac{x}{n \times m}$$

则称 Γ 为稀疏因子，如果某一矩阵的稀疏因子 $\Gamma \leq 0.05$ 时，
则称该矩阵为稀疏矩阵(Sparse Matrix)。

$$M = \begin{bmatrix} 0 & 2 & -1 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ -1 & 0 & 0 & 0 & 0 & 4 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 8 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 5 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 9 & 0 \end{bmatrix}$$

图 4-1 稀疏矩阵示意图

图4-1的三元组线性表为：

$((0,1,2),(0,2,-1),(2,0,-1),(2,5,4),(4,1,8),(5,0,5),(6,5,9))$



4.2 扩展线性表——广义表*

4.2.1 广义表的定义及性质

广义表L是由 $n \geq 0$ 个元素组成的有穷序列，即：

$$L = (a_1, a_2, \dots, a_i, \dots, a_n)$$

其中：1) 广义表中的元素 a_i 要么是**原子**，要么是**广义表**。元素 a_i 可以是原子项，也可以是广义表，分别称为广义表L的**原子**(Atom)和**子表**。

2) L被称为**广义表的名称**。

3) 在广义表的定义中， n 是**广义表的长度**

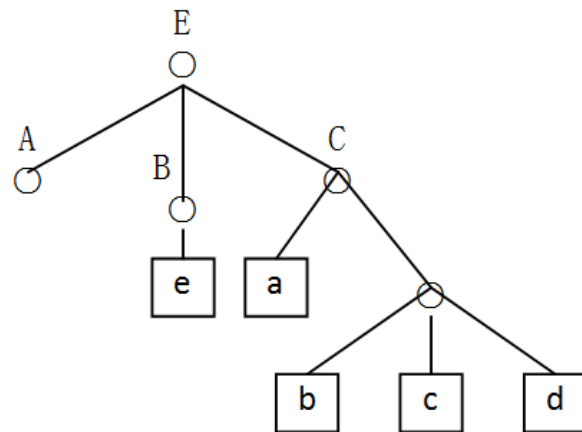
4) 当L非空时，称第一个元素为 a_1 为L的**表头(Head)**，其余元素组成的表 (a_2, a_3, \dots, a_n) 为**表尾(tail)**。

很显然，在广义表的定义中又用到了广义表的概念，所以广义表是一个递归定义。



四个重要结论:

(1) **层次性**。广义表中的元素是不“均匀”的(元素类型不同), 是一个多层次的结构。右图表示的是广义表E, 图中○表示广义表, □表示原子。其中○有几层, 广义表的深度就为几层。



(2) **共享性**。如上例中, 广义表A、B和C为广义表E的子表, 那么, 在广义表E中就不必列出子表的值, 可以通过广义表的名称来引用。

(3) **递归性**。如上例中的广义表F可以得知, 广义表可以是其本身的一个子表。

(4) 任何非空广义表的表头可以是原子, 也可以是广义表, 但其**表尾必定是广义表**。

A = ()
B = (e)
C = (a, (b, c, d))
D = (A, A, ())
E = (A, B, C)
F = (a, F)

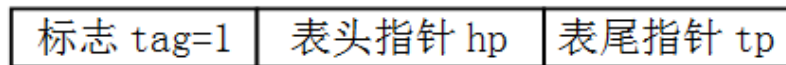


4.2.2 广义表的存储表示

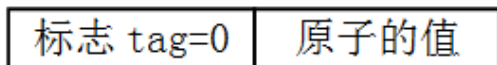
1. 广义表的头尾链表存储方式

根据种类不同，广义表中的元素可以分为两类：原子结点和表结点。

- **表结点**可由三个域组成：**标识域**、**指示头结点的指针域**和**指示尾节点的指针域**；
- **原子结点**只需两个域：**标识域**和**值域**。



(a) 表结点



(b) 原子结点



数据结构与算法

算法4.2：广义表头尾链表存储表示方式的结点类

```
struct GenListNode { //广义表结点类定义
```

```
public:
```

```
    GenListNode() : utype(0), tlink(NULL), info.ref(0) {} //构造函数
```

```
    GenListNode(GenListNode<T>& RL) { //复制构造函数
```

```
        utype = RL.utype; info = RL.info;
```

```
    }
```

```
private:
```

```
    int utype; // = 0 / 1
```

```
    union { //联合
```

```
        T value; // utype=1, 存放数值
```

```
        struct{
```

```
            GenListNode<T> *hp;
```

```
            GenListNode<T> *tp;
```

```
        }ptr;
```

```
    } info;
```

```
};
```



数据结构与算法

A = ()
B = (e)
C = (a, (b, c, d))
D = (A, A, ())
E = (A, B, C)
F = (a, F)

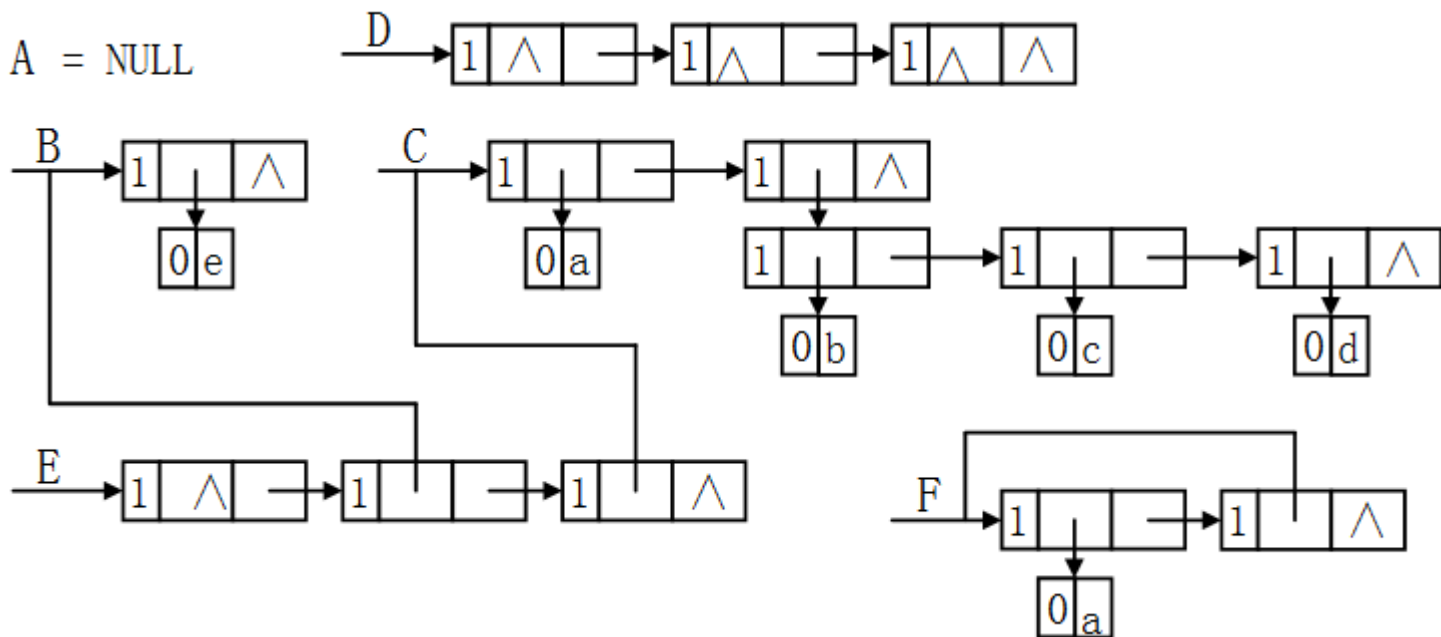


图4-9 广义表的存储结构示例



在这种存储结构中有几种情况：

- (1) 除空表的头指针为空外，对任何非空列表，其头指针均指向广义表表结点，且该结点中的hp指向表头（或为原子结点，或为表结点），tp指向表尾（除非表尾为空，否则必为表结点）；
- (2) 容易分清列表中原子和子表所在的层次。如在列表D中，原子a和e在同一层次上，而b、c和d在同一层次上且比a和e低一层，B和C是同一层次的子表；
- (3) 最高层的表结点个数为列表的长度。

以上三个特点在某种程度上给列表的操作带来了方便。

其**主要缺点**是：表结点过多，容易造成空间浪费。



utype = 0/1/2	ref/value/hlink	tlink
结点种类标志	信息	尾指针
(表头/元素/子表)	(引用数/元素值/头指针)	

图4-10 广义表扩展线性链表存储方式结点构造

2. 广义表的扩展线性链表存储方式

在这种存储结构中，**表结点由三个域组成**：

(1) 标志域utype

它用来标明该结点是什么类型的结点。 $=0$ ，是广义表专用的附加头结点； $=1$ ，是原子结点（为简化讨论，不考虑原子结点数据的不同类型）； $=2$ ，是子表结点。

(2) 信息域info

不同类型的结点在这个域中存放的内容不同。当 $utype=0$ 时，该信息域存放引用计数（ref）；当 $utype=1$ 时，该信息域存放元素数据值（value）；当 $utype=2$ 时，该信息域存放指向子表表头的指针（hlink）。

(3) 尾指针域tlink

当 $utype=0$ 时，该指针域存放指向该表表头元素结点的指针；

当 $utype \neq 0$ 时，该指针域存放同一层下一个表结点的地址。

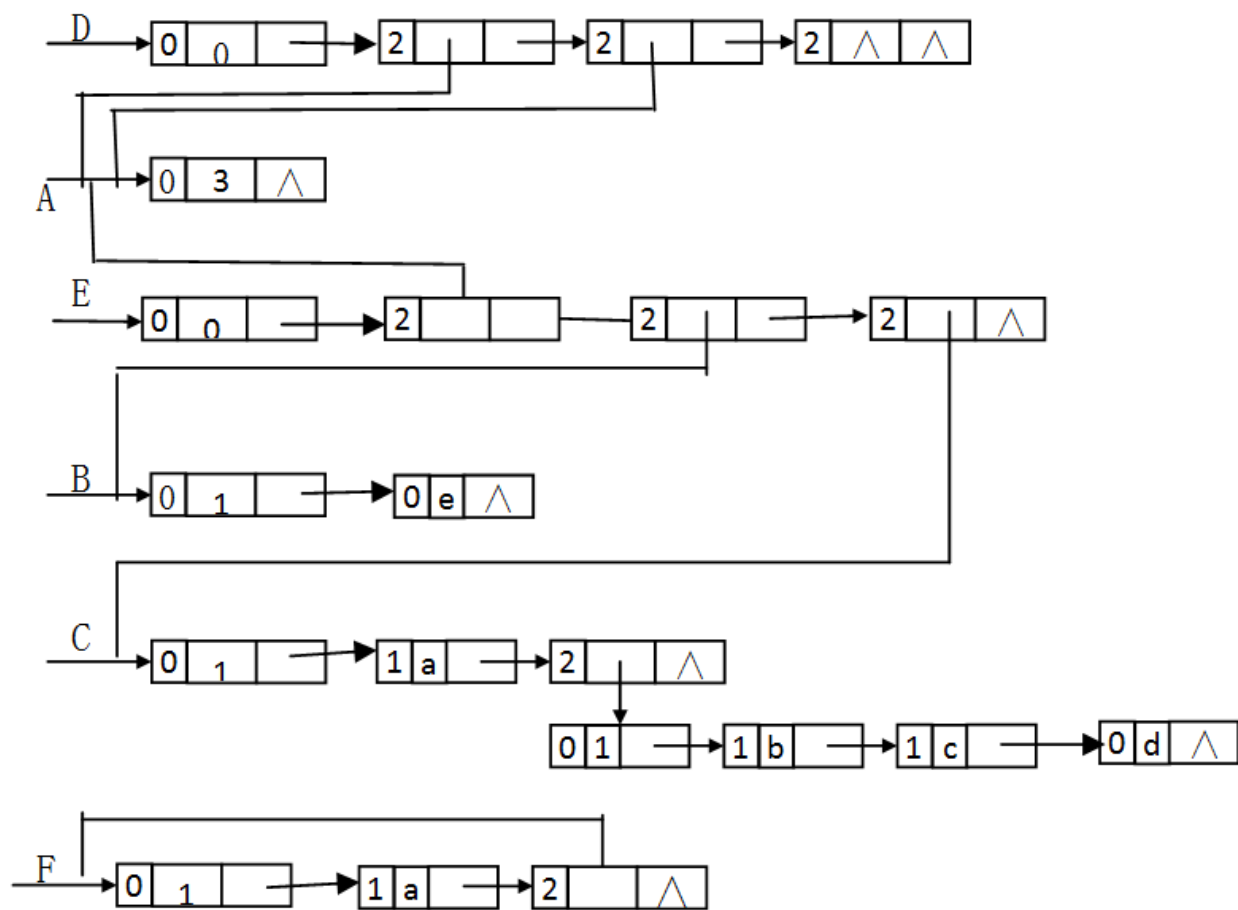


图4-11 带附加头结点的广义表存储表示



存储表有几个特点:

- 广义表中的所有子表, 不论是哪一层的子表, 都带有一个附加头结点, 空表也不例外。其优点是便于操作。特别是在共享表的情形, 如果想要删除表中第一个元素所在结点, 且表中不带附加头结点的话, 必须检测所有的子表结点, 逐一修改可能的指向被删结点的指针。这样修改工作量极大, 很容易发生遗漏现象。如果所有子表都带有附加头结点, 在删除表中第一个表元素所在结点时, 不用修改任何指向该子表的指针。
- 表中结点的层次分明。所有位于同一层的表元素, 在其存储表示中也在同一层。
- 最高一层的表结点个数(除附加头结点外)即为表的长度。



4.2.3 广义表的递归操作

广义表的主要操作是**取表头(GetHead)**和**取表尾(GetTail)**。

(1) 广义表的复制算法

任何一个非空的广义表均可分为表头、表尾两个部分。因此，“一对”确定的表头和表尾可唯一地确定一个广义表。这样，复制一个广义表时，只要分别复制它的表头和表尾，然后合成就可以了。其前提是复制和被复制的广义表存在且不是共享表或递归表。



数据结构与算法

算法4.5: 广义表的复制算法

```
template <class T>
void GenList<T>::Copy(const GenList<T>& R) {    //公有函数
    first = Copy(R.first);    //调用私有函数
};
template <class T>
GenListNode<T>* GenList<T>::Copy(GenListNode<T> *ls) {
    //私有函数, 复制一个ls 指示的无共享子表的非递归表
    GenListNode<T> *q = NULL;
    if (ls != NULL) {
        q = new GenListNode<T>;    //处理当前的结点q
        q->utype = ls->utype;    //复制结点类型
        switch (ls->utype) {    //根据utype 传递信息
            case 0: q->info.ref = ls->info.ref; break;    //附加头结点
            case 1: q->info.value = ls->info.value; break;    //原子结点
            case 2: q->info.hlink = Copy(ls->info.hlink); break;    //表结点
        }
        q->tlink = Copy(ls->tlink);    //处理同一层下一结点为头的表
    }
    return q;
}
```



算法有三层考虑。首先，如果被复制结点为空，表明被复制广义表为空表，返回为空；其次，被复制结点非空，处理该结点的复制；最后，复制广义表中位于该结点之后的结点。考虑此算法的计算时间。对于空表，所花费的时间为常数值。下面分析非空表。考虑表 $ls = ((a, b), ((c, d), e))$ ，设其中的 a, b, c, d, e 是字符型数据。





(2) 求广义表的长度

- 在广义表中，同一层次的每个结点是通过tlink指针链接起来的，所以可以把它看作为是由tlink链接起来的单链表。
- 求广义表的长度就是求单链表的长度
- 由于单链表的结构也是一种递归结构，即每个结点的指针域均指向一个单链表（称为该结点的后继单链表），它所指向的结点为该单链表的第一个结点（即表头结点），所以求单链表的长度也可以采用递归算法，即若单链表非空的话，其长度等于1加上表头结点的后继单链表长度，若单链表为空，则长度为0，这是递归的终止条件。



数据结构与算法

算法4.6：求广义表长度的算法

```
template <class T>
```

```
int GenList<T>::Length() {
```

```
    //共有函数，求当前广义表的长度
```

```
    return Length(first);
```

```
}
```

```
template <class T>
```

```
int GenList<T>::Length(GenListNode<T> *ls) {
```

```
    //私有函数，求以ls 为头指针的广义表的长度
```

```
    if (ls != NULL) return 1+Length(ls->tlink);
```

```
    else return 0;
```

```
}
```



(3) 求广义表的深度

- 广义表的深度定义为广义表中括号的重数。设非空广义表为 $LS=(\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{n-1})$ ，其中，每个 α_i ($0 \leq i \leq n-1$) 或者是原子，或者是子表。这样，求 LS 的深度可分解为 n 个子问题，每个子问题为求 α_i 的深度。
- 若 α_i 是原子，则 α_i 的深度为 0（没有括号）；若 α_i 是子表，则可继续对 α_i 进行分解、求解。而 LS 的深度为各的深度的最大值加 1。空表也是广义表，其深度为 1。由此可知，求广义表深度的递归过程有两个递归结束条件：原子和空表。只要能够求得各个 α_i 的深度，就能求得广义表 LS 的深度。因此，求广义表 $LS=(\alpha_0, \alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_{n-1})$ 深度 $\text{Depth}(LS)$ 的递归定义为：

$$\text{Depth}(LS) = \begin{cases} 1 & \text{当 } LS \text{ 为空表} \\ 0 & \text{当 } LS \text{ 为原子} \\ 1 + \max_{1 \leq i \leq n-1} \{\text{Depth}(\alpha_i)\} & \text{其他, } n \geq 1 \end{cases}$$



算法4.7：求广义表深度的算法

```
template <class T>
    int GenList<T>::depth() { //公有函数：计算一个非递归表的深度
        return depth(first);
    }
template <class T>
int GenList<T>::depth(GenListNode<T> *ls) { //私有函数：计算非递归广义表深度
    if (ls->tlink == NULL) return 1; // ls->tlink ==NULL, 空表, 深度为1
    GenListNode<T> *temp = ls->tlink; int m = 0, n;
    while (temp != NULL) { // temp 在广义表顶层横扫
        if (temp->utype == 2) { //扫描到的结点utype 为表结点时,
            n = depth(temp->info.hlink); //计算以该结点为头的广义表深度
            if (m < n) m = n; //取最大深度
        }
        temp = temp->tlink;
    }
    return m+1; //返回深度
};
```



广义表 $D(B(a,b), C(u,(x,y,z)), A())$ ，链表结构：

