

# 算法

## 稳定匹配问题

首先定义稳定匹配的概念,所谓稳定匹配的情况是指没有任何一个人的伴侣有出轨的可能,因为别人对自己的伴侣的喜爱程度要更高。

Gale-Shapley算法的过程:男士根据顺序按自己对女士的好感度由高到底进行表白,若当前女士没有男友则表白成功;若当前女士有男友,如果在女士心中表白男士的好感度高于现任男友,则改变男友为表白男士;若好感度低于现任男友则表白失败,继续对下一位女士表白。直到所有栈中男士全都被pop掉。

算法正确性证明:反证法:假设GS算法配对的序列中有不稳定的情侣。即存在至少两对情侣  $a-A$ ,  $b-B$  中  $A$  喜欢  $b$  甚于  $a$  且  $b$  喜欢  $A$  甚于  $B$ 。这种情况是不存在的,按题设情况在GS算法中  $b$  一定会先向  $a$  表白而且  $A$  一定会表白成功,所以不存在不稳定的匹配。

解的唯一性:存在解不唯一的情况,如

```
a : AB
b : BA
A : ba
B : ab
```

此时,有两种稳定的解:

```
a-A, b-B或a-B, b-A
```

伪代码:

```
while(!stack.empty())//从栈中弹出男生直到栈空为止
    for(auto a:boylist) //遍历该男生对女生的好感序列
        if(a.havenoboyfriend)
            match(a,nowboy);//如果该女生没有男友则配对成功
            stack.pop();//该男生被弹出栈
        if(a.haveboyfriend) //如果该女生有男友
            if(a.morelove(nowboy,oldboy)) //如果该女生更喜欢新男友
                match(a,nowboy);//配对成功
                stack.push(oldboy)//旧男友被压入栈中
            else//女生更喜欢现任男友
                continue;//男生根据序列继续向下一个女生表白
```

## 大学入学申请问题

设计一个英国大学入学申请程序。

分析问题和稳定匹配问题一样,所有使用稳定匹配问题求解即可。但有三种额外情况:

1. 当校生数不同,一校一生时  
假如  $n < m$ , 至多  $nm$  次循环, 存在  $n-m$  个没收到 offer。稳定, 学校喜欢已录取的甚于没收到 offer 的。
2. 当  $n < m$  并且一校多生的情况, 每校不超过招生计划时。  
至多  $nm$  次循环, 可能存在没收到 offer 的。

3. 当有些人坚决不申请某些学校。  
标记，遇到标记不进行匹配。

综合三种情况，依然可以解决大学申请入学问题。问题的求解是一个不断螺旋式上升的过程。

## 问题变换类型

复杂的问题转换为简单的问题  
难解的问题转换为易解的问题

### Case1 复杂的问题转换为简单的问题

实例化简：同一问题的更简单更便利的实例

预排序：无序数组变为有序数组

高斯消元法：将系数矩阵转为上三角矩阵

元素唯一性问题（重复元素问题）：n个元素的数组中每个元素是否都是唯一的。预处理，排序后比较相邻两个元素是否相等。

### Case2 表达变换，同一实例的不同表示

医院实习安排——大学入学申请

堆 和 堆排序

查找 和 AVL

### 多项式计算（霍纳法则）

算法1，从左到右 $O(n^2)$  算法2，霍纳法则利用前面的结果 $O(n)$

### Case3 将隐式问题转化为显示问题

约简到树，约简到图

3个传教士和3个野人过河每次两人如果两岸和船上传教士不能小于野人人数。

### Case4 未知的问题转化为已知的问题

等价问题

特殊与一般

$(m, n)$  的最小公倍数  $= m \times n / \gcd(m, n)$  欧几里得

独立集（点之间互不直接连通），最小顶点覆盖的顶点是互补的。

最大团问题（任何顶点之间直接相连）：对于任一无向图 $G=(V, E)$ 其补图 $G_1=(V_1, E_1)$ 定义为最大团等于最大独立集。

区间调度问题：N个报告，每个报告有开始时间和结束时间。区间转换为点，区间冲突转换为边，然后求一个最大独立集。

# 算法分析

## 算法选择

同一个问题有多个模型，多个算法。

查找问题：从n个数中找某个值。 单次查找：多次查找：数据量大：

用以下5个符号来表示时间复杂度， $O$ 上界， $\Omega$ 下界， $\theta$ 上界下界相等， $o$ 小于， $\omega$ 大于。

### 时空矛盾

时间资源称为时间复杂度，空间资源称为空间复杂度。

### $O(n)$ 的计算规则

上界 $O$ 和下界 $\Omega$ 的数量级是相同的。

- $O(f)+O(g)=\max(O(f),O(g))$
- $O(f)+O(g)=O(f+g)$   $O(f)O(g)=O(fg)$
- 如果 $g(N)=O(f(N))$ ,则 $O(f)+O(g)=O(f)$
- $O(Cf(N))=O(f(N))$ ,其中C是一个正的常数
- $f=O(f)$

$O$ 的阶越低越有价值,结果越精确;  $\Omega$ 的阶越高越有价值,结果越精确

### 有效算法

特性当输入规模加倍的时候,算法降低C倍C为一个常数.

如果一个算法是多项式时间算法,它是有效的。

### 复杂度比较

#### 阶的高低

如果有多项式 $f(n)=a_0+a_1n+\cdots+a_nn^d$

如果 $a>0,n>0$ ,则有 $f(n)\leq\sum a_nn^d=O(a_nn^d)$   $f(n)\geq\sum a_1n^0=O(a_1n^0)$

#### 对数特性

$\log_{ab}=\frac{\log_b n}{\log_b a}=C\log_b n$  对数阶低于多项式阶

### 复杂度的比较方法

- 对数：取多个函数，比较大小得到现有函数的时间复杂度
- 积分：Stirling公式  $n!=\sqrt{2\pi n} (\frac{n}{e})^{n(1+\Theta(\frac{1}{n}))}$
- 极限：
- 放大

### 实例

- 常数阶:  $1, n^{\frac{1}{\log n}} = O(1), \log n^{\frac{1}{\log n}} = \log n^{\frac{1}{\log n}} = 1$
- 对数阶:  $\log^2 n, \log n, (\log n)^{\frac{1}{2}}, \log^{\log n}$
- 多项式阶:  $n^3, 2^{\log n} = n$
- 指数阶:  $n!, n^2 n, 2^{2^n}, (\frac{3}{2})^n, \log^{\log n} = n^{\log^{\log n}}$

## 分析示例

### 非递归算法的时间复杂度分析

- 输入规模  $n$
- 关键操作
- 最好最坏平均情况
- 计数关键操作次数

### 并列语句:复杂度相加

### 循环语句:循环体的运行时间\*循环次数

### 子程序:子程序的复杂度\*调用次数

- 常数阶:交换俩个变量
- 线性阶:从  $n$  个数中查找最大数,顺序查找
- 对数阶:
  - 从  $n$  个数中查找最大数,折半查找,分块查找
  - 求幂问题:快速幂原理
- 平方阶:
- 元素对枚举
- 矩阵
- 立方阶:不交集:给定  $n$  个集合  $S_1 \dots S_2$  每个集合是  $\{1, 2, \dots, n\}$  的一个子集,是否存在不交子集
- 多项式阶:  $K$  独立集,是否存在  $k$  个顶点,彼此之间无边相连.
- 指数阶:独立集,给定图,求最大独立集,枚举所有子集

## 时空均衡

- 空间复杂度  $S(n)$ :算法执行所需空间(储存器)资源量

以空间换时间:

- 预处理:对输入预处理,对获得的额外信息存储,加速求解
- 预构造:简单使用额外空间实现更快的数据存储 散列法
- 动态规划:计算的子问题储存在表中,杜绝重复计算

散列法:使用链表,每一项对应链表平均长度是  $\frac{n}{m}$ ,  $m$  是散列表长度.

平均探测数  $= 1 + \frac{\alpha}{2}$ ,  $\alpha = \frac{n}{m}$  最坏情况依然是线性.

- 邻接矩阵:  $O(n^2)$ , 无向图的邻接矩阵对角线对称, 无向图的列之和=列之和=顶点的度, 有向图的行之和=出度 列之和等于入度
- 邻接表:空间是  $2m+n$ , 有向图是  $m+n$ , 检查  $(u, v)$  是否是边:  $O(\deg(n))$  的时间, 检查所有边  $O(m+n)$ , 邻接表存储, 可以表示重边和环.
- Breadth First Search:



然后就有很多很多

### 巧妙填数

只要枚举前三个数就可以了

### 百钱百鸡

手算方程非常简单，但是通过枚举的方法也可以解决。通过三个for循环可以判断，而且根据初始钱数的多少，可以算出每个变量的取值范围。进一步优化，可以只使用两个for循环来进行，只枚举公鸡和母鸡。

### 除法UVA725

- 减少枚举变量：n给定，枚举分母就可以知道分子的取值范围

### 分数拆分

- 减少枚举变量：

### 约瑟夫问题\*

## 贪心算法的三个要素

- 最优子结构
- 贪心选择
- 无后效性

## 区间问题

### 区间调度问题

不相交区间问题,活动安排问题 $n$ 个活动  $E=\{1,2,\cdots, n\}$  都要求使用同一资源,且同一时间仅有一个活动可以使用该资源。求最大的相容活动子集,贪婪准则的选取:

- 最早优先开始
- **最早结束优先**
- 区间最短优先
- 冲突最少优先

按结束时间来进行排序。

```
sort(A, a+n);  
  
a[1]=true;  
j=1;  
for i=2 to n do {  
    if(s[i]>=f[j])  
        then a[i]=true  
}
```

时间复杂度为  $O(n)$ 。

### 交换论证

把任意一个解逐渐变为贪心算法的解不会影响其最优性。只会变好不会变坏,反证法可以论证。

假设有多个报告厅的情况,目标使用最小的房间数安排下所有活动,此时采用的贪婪准则是:按开始时间。优先安排相容的时间。

```
sort(A, a+n);  
d =0;  
for j=1 to n do  
    if(相容)  
        then 加入  
    else d=d+1  
        安排到新房间
```

时间复杂度  $O(n \log n)$

### 证明

证明最优的方法:给出每个解的界,证明算法的解正好等于这个界。

- 贪心性质+最优子结构
- 交换论证
- 结构性的界

## 区间选点 poj1328,3069

海岸线雷达覆盖岛屿。

以小岛为圆心画圆，以d为半径，得到与海岸线相交的区间  $[s_i, f_i]$ ，如果区间出现嵌套，则取最内部的区间。

所有小岛按终止位置排序，在第一个点终止位置安置雷达，去掉包含该点的区间，再选择第一个点

## 区间覆盖

数轴上n个闭区间  $[a_i, b_i]$  最少的区间覆盖制定区间  $[s, t]$

贪婪准则：先切掉多余区间，根据起始时间排序，根据区间长度来进行排序

时间复杂度为  $O(n^2)$

## 最小生成树

无向联通赋权图  $G=(V,E)$  包含所有定点的联通子图，且各边权最小。

环和割集的交集一定是偶数。

割的特性：设  $S$  是最小顶点子集，c是正好一个定点在S中的边权最小的边，则最小生成树包含c。设所有边权cc都不同。prim算法。

$$\begin{aligned} & \\ & \end{aligned}$$

$$T = \emptyset \quad S = \{1\} \quad \text{while } (S \neq V) \text{ do } \& \text{ 取边}(i,j) \quad i \in S \text{ 且 } j \in V-S \text{ 的最小边权, } \quad \text{数组} \quad \text{堆} \log n \backslash$$
  

$$\& T = T \cup [i,j] \quad \text{end} \quad \text{环的特性：设} C \text{ 是} G \text{ 中的环, } f \text{ 是属于} C \text{ 的边权最大的边则最小生成树中不包含} c. \text{ 克鲁斯卡尔：根据边权非递减排序}$$

- case1：e加入t，产生环，按照环的特性，则不属于MST
- case2：e加入t，按照割的特性，属于MST

$$\begin{aligned} & \text{sort } (E) \quad T = (V, \varphi) \quad \text{每个定点生成单定点子树} \quad S = \& \text{ while } (E \quad \text{and} \quad T \text{ 中所含边数} \\ & < n-1) \text{ do } \& \text{ 从} E \text{ 中选取当前最小边, } \langle u, v \rangle \& \text{ 删除} \langle u, v \rangle \& \text{ 采用并查集判断} \end{aligned}$$

## 并查集

find, union, 每次合并，集合元素数加倍，合并操作的时间复杂度是  $n \log n$

## 哈夫曼编码

## 递归

## 斐波纳契数列