

master ▾

...

leetcode-master / problems / 0142.环形链表II.md



betNevS 更新 0142.环形链表II go版本 ...

History

5 contributors



304 lines (217 sloc) 10.7 KB

PDF下载

代码随想录

刷题

微信群

B站

代码随想录

知识星球

代码随想录

欢迎大家[参与本项目](#)，贡献其他语言版本的代码，拥抱开源，让更多学习算法的小伙伴们收益！

找到有没有环已经很不容易了，还要让我找到环的入口？

142.环形链表II

<https://leetcode-cn.com/problems/linked-list-cycle-ii/>

题意：给定一个链表，返回链表开始入环的第一个节点。如果链表无环，则返回 null。

为了表示给定链表中的环，使用整数 pos 来表示链表尾连接到链表中的位置（索引从 0 开始）。如果 pos 是 -1，则在该链表中没有环。

说明：不允许修改给定的链表。



思路

这道题目，不仅考察对链表的操作，而且还需要一些数学运算。

主要考察两知识点：

- 判断链表是否环
- 如果有环，如何找到这个环的入口

判断链表是否有环

可以使用快慢指针法，分别定义 fast 和 slow 指针，从头结点出发，fast 指针每次移动两个节点，slow 指针每次移动一个节点，如果 fast 和 slow 指针在途中相遇，说明这个链表有环。

为什么 fast 走两个节点，slow 走一个节点，有环的话，一定会在环内相遇呢，而不是永远的错开呢

首先第一点：fast 指针一定先进入环中，如果 fast 指针和 slow 指针相遇的话，一定是在环中相遇，这是毋庸置疑的。

相遇的时候 fast 已经在环中了，
fast 不再环中也无法和 slow 相遇

那么来看一下，为什么 fast 指针和 slow 指针一定会相遇呢？

可以画一个环，然后让 fast 指针在任意一个节点开始追赶 slow 指针。

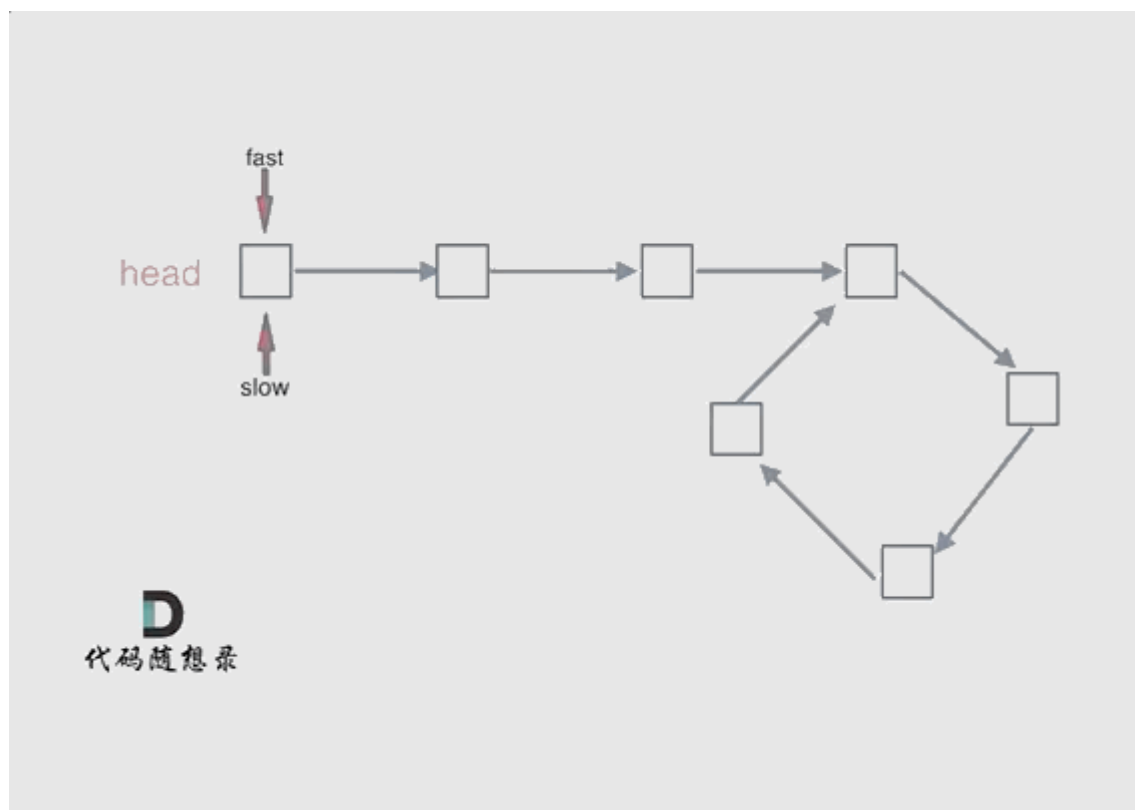
会发现最终都是这种情况，如下图：

 142 环形链表1

fast 和 slow 各自再走一步，fast 和 slow 就相遇了

这是因为 fast 是走两步，slow 是走一步，其实相对于 slow 来说，fast 是一个节点一个节点的靠近 slow 的，所以 fast 一定可以和 slow 重合。

动画如下：



如果有环，如何找到这个环的入口

此时已经可以判断链表是否有环了，那么接下来要找这个环的入口了。

假设从头结点到环形入口节点的节点数为 x 。环形入口节点到 fast 指针与 slow 指针相遇节点节点数为 y 。从相遇节点再到环形入口节点节点数为 z 。如图所示：

 142 环形链表2

那么相遇时: slow指针走过的节点数为: $x + y$, fast指针走过的节点数: $x + y + n(y + z)$, n 为fast指针在环内走了 n 圈才遇到slow指针, $(y+z)$ 为一圈内节点的个数 A 。

因为fast指针是一步走两个节点, slow指针一步走一个节点, 所以 fast指针走过的节点数 = slow指针走过的节点数 * 2:

$$(x + y) * 2 = x + y + n(y + z)$$

两边消掉一个 $(x+y)$: $x + y = n(y + z)$

因为要找环形的入口, 那么要求的是 x , 因为 x 表示 头结点到 环形入口节点的的距离。

所以要求 x , 将 x 单独放在左面: $x = n(y + z) - y$,

再从 $n(y+z)$ 中提出一个 $(y+z)$ 来, 整理公式之后为如下公式: $x = (n - 1)(y + z) + z$ 注意这里 n 一定是大于等于1的, 因为 fast指针至少要多走一圈才能相遇slow指针。

这个公式说明什么呢?

先拿 n 为1的情况来举例, 意味着fast指针在环形里转了一圈之后, 就遇到了 slow指针了。

当 n 为1的时候, 公式就化解为 $x = z$,

这就意味着, **从头结点出发一个指针, 从相遇节点 也出发一个指针, 这两个指针每次只走一个节点, 那么当这两个指针相遇的时候就是 环形入口的节点。**

也就是在相遇节点处, 定义一个指针index1, 在头结点处定一个指针index2。

让index1和index2同时移动, 每次移动一个节点, 那么他们相遇的地方就是 环形入口的节点。

动画如下:

142.环形链表II (求入口)

那么 n 如果大于1是什么情况呢, 就是fast指针在环形转 n 圈之后才遇到 slow指针。

其实这种情况和 n 为1的时候 效果是一样的, 一样可以通过这个方法找到 环形的入口节点, 只不过, index1 指针在环里 多转了 $(n-1)$ 圈, 然后再遇到index2, 相遇点依然是环形的入口节点。

代码如下:

```
/**
 * Definition for singly-linked list.
 * struct ListNode {
 *     int val;
 *     ListNode *next;
 *     ListNode(int x) : val(x), next(NULL) {}
 * };
 */
class Solution {
public:
    ListNode *detectCycle(ListNode *head) {
        ListNode* fast = head;
        ListNode* slow = head;
        while(fast != NULL && fast->next != NULL) {
```

```

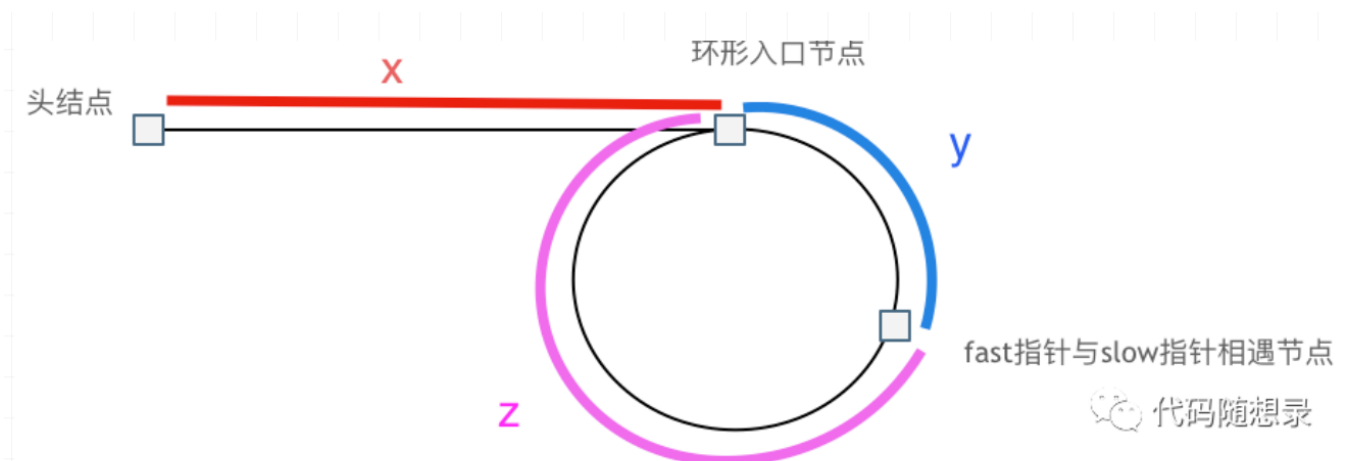
slow = slow->next;
fast = fast->next->next;
// 快慢指针相遇，此时从head 和 相遇点，同时查找直至相遇
if (slow == fast) {
    ListNode* index1 = fast;
    ListNode* index2 = head;
    while (index1 != index2) {
        index1 = index1->next;
        index2 = index2->next;
    }
    return index2; // 返回环的入口
}
}
return NULL;
};

```

补充

在推理过程中，大家可能有一个疑问就是：**为什么第一次在环中相遇，slow的步数是 $x+y$ 而不是 $x + \text{若干环的长度} + y$ 呢？**

即文章[链表：环找到了，那入口呢？](#)中如下的地方：

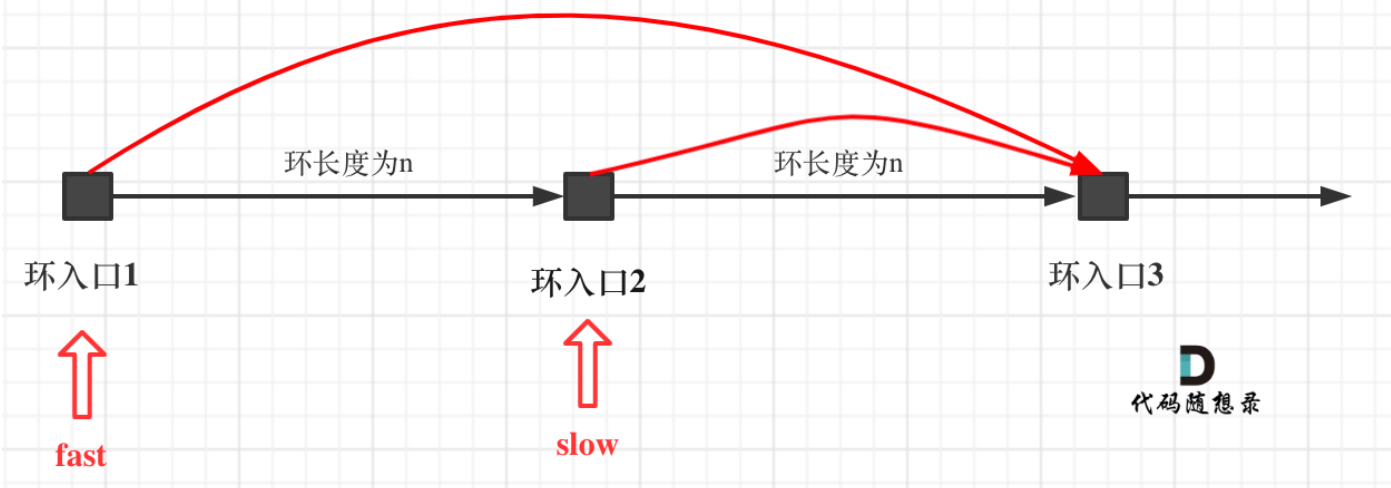


那么相遇时：**slow指针走过的节点数为： $x + y$** ，fast指针走过的节点数： **$x + y + n(y + z)$** ， n 为fast指针在环内走了 n 圈才遇到slow指针， $(y+z)$ 为一圈内节点的个数 A 。

首先slow进环的时候，fast一定是先进环来了。

如果slow进环入口，fast也在环入口，那么把这个环展开成直线，就是如下图的样子：

注意此图相当于把三个环展开成直线
后面还可以接无数条直线，表示循环若干圈



可以看出如果slow 和 fast同时在环入口开始走，一定会在环入口3相遇，slow走了一圈，fast走了两圈。

重点来了，slow进环的时候，fast一定是在环的任意一个位置，如图：

 142环形链表4

那么fast指针走到环入口3的时候，已经走了 $k + n$ 个节点，slow相应的应该走了 $(k + n) / 2$ 个节点。

因为k是小于n的（图中可以看出），所以 $(k + n) / 2$ 一定小于n。

也就是说slow一定没有走到环入口3，而fast已经到环入口3了。 还是得需要再看一遍

这说明什么呢？

在slow开始走的那一环已经和fast相遇了。

???

那有同学又说了，为什么fast不能跳过去呢？在刚刚已经说过一次了，fast相对于slow是一次移动一个节点，所以不可能跳过去。

好了，这次把为什么第一次在环中相遇，slow的步数是 $x + y$ 而不是 $x + \text{若干环的长度} + y$ ，用数学推理了一下，算是对[链表：环找到了，那入口呢？](#)的补充。

总结

这次可以说把环形链表这道题目的各个细节，完完整整的证明了一遍，说这是全网最详细讲解不为过吧，哈哈。

其他语言版本

Java：

```
public class Solution {
    public ListNode detectCycle(ListNode head) {
        ListNode slow = head;
        ListNode fast = head;
```

```

while (fast != null && fast.next != null) {
    slow = slow.next;
    fast = fast.next.next;
    if (slow == fast) { // 有环
        ListNode index1 = fast;
        ListNode index2 = head;
        // 两个指针，从头结点和相遇结点，各走一步，直到相遇，相遇点即为环入口
        while (index1 != index2) {
            index1 = index1.next;
            index2 = index2.next;
        }
        return index1;
    }
}
return null;
}
}

```

Python:

```

class Solution:
    def detectCycle(self, head: ListNode) -> ListNode:
        slow, fast = head, head
        while fast and fast.next:
            slow = slow.next
            fast = fast.next.next
            # 如果相遇
            if slow == fast:
                p = head
                q = slow
                while p!=q:
                    p = p.next
                    q = q.next
                #你也可以return q
                return p
        return None

```

Go:

```

func detectCycle(head *ListNode) *ListNode {
    slow, fast := head, head
    for fast != nil && fast.Next != nil {
        slow = slow.Next
        fast = fast.Next.Next
        if slow == fast {
            for slow != head {
                slow = slow.Next
                head = head.Next
            }
            return head
        }
    }
    return nil
}

```

```
// 两种循环实现方式
/**
 * @param {ListNode} head
 * @return {ListNode}
 */
// 先判断是否是环形链表
var detectCycle = function(head) {
    if(!head || !head.next) return null;
    let slow = head.next, fast = head.next.next;
    while(fast && fast.next && fast !== slow) {
        slow = slow.next;
        fast = fast.next.next;
    }
    if(!fast || !fast.next) return null;
    slow = head;
    while (fast !== slow) {
        slow = slow.next;
        fast = fast.next;
    }
    return slow;
};

var detectCycle = function(head) {
    if(!head || !head.next) return null;
    let slow = head.next, fast = head.next.next;
    while(fast && fast.next) {
        slow = slow.next;
        fast = fast.next.next;
        if(fast == slow) {
            slow = head;
            while (fast !== slow) {
                slow = slow.next;
                fast = fast.next;
            }
            return slow;
        }
    }
    return null;
};
```

- 作者微信: [程序员Carl](#)
- B站视频: [代码随想录](#)
- 知识星球: [代码随想录](#)