

## 5.7 广义表操作的递归函数

### 递归函数

一个含直接或间接调用本函数语句的函数被称之为递归函数。

它必须满足以下两个条件：

- 1) 在每一次调用自己时，必须是（在某种意义上）**更接近于解**；（递归表达式）
- 2) 必须有一个**终止**处理或计算的**准则**。（递归出口）

例如：汉诺塔的递归函数

```
void hanoi (int n, char x, char y, char z)
{
    if (n==1)
        move(x, 1, z) ;    //递归终止
    else {
        hanoi(n-1, x, z, y) ; //递归调用
        move(x, n, z) ;
        hanoi(n-1, y, x, z) ; //递归调用
    }
}
```

## 如何设计递归函数？

主要采用**分治法**（ Divide and Conquer ）， 又称分割求解法。

**分治法**的设计思想为：

对于一个输入规模为  $n$  的函数或问题，用某种方法把输入分割成  $k(1 < k \leq n)$  个子集，从而产生  $L$  个子问题，**分别求解**这  $L$  个问题，得出  $L$  个问题的子解，再用某种方法把它们**组合成原来问题的解**。若子问题还相当大，则可以反复使用分治法，直至最后所分得的子问题足够小，以至可以直接求解为止。

**在利用分治法求解时，所得子问题的类型常常和原问题相同，因而很自然地导致递归求解。**

**例如：** 汉诺塔问题:  $\text{Hanoi}(n, x, y, z)$

将  $n$  个盘分成两个子集(1至 $n-1$  和第  $n$  个), 从而产生下列三个子问题：

1) 将1至 $n-1$ 号盘从  $x$  轴移动至  $y$  轴；

———— 可递归求解  $\text{Hanoi}(n-1, x, z, y)$

2) 将  $n$ 号盘从  $x$  轴移动至  $z$  轴；

3) 将1至 $n-1$ 号盘从 $y$ 轴移动至 $z$ 轴；

———— 可递归求解  $\text{Hanoi}(n-1, y, x, z)$

广义表从结构上可以分解成：

**广义表 = 表头 + 表尾**

**或者**

**广义表 = 子表1 + 子表2 + ... + 子表n**

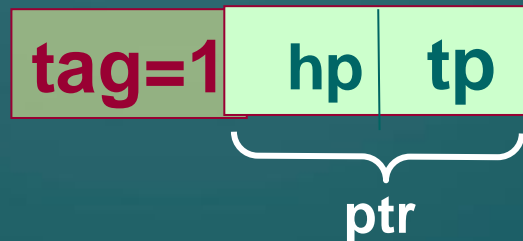
因此常利用分治法求解之。

算法设计中的关键问题是，**如何将 L 个子问题的解组合成原问题的解。**

## 广义表的头尾链表存储表示：

```
typedef enum {ATOM, LIST} ElemTag;  
    // ATOM=0:原子, LIST=1:子表  
typedef struct GLNode {  
    ElemTag tag; // 标志域  
    union{  
        AtomType atom;    // 原子结点的数据域  
        struct {struct GLNode *hp, *tp;} ptr;  
    };  
} *GList
```

表结点



## 5.7.1 求广义表的深度

广义表的深度定义为广义表中括弧的层数。

将广义表分解成  $n$  个子表，分别（递归）求得每个子表的深度。

**广义表的深度 =  $\text{Max}\{\text{子表的深度}\} + 1$**

可以直接求解的两种简单情况为：

**空表的深度 = 1**

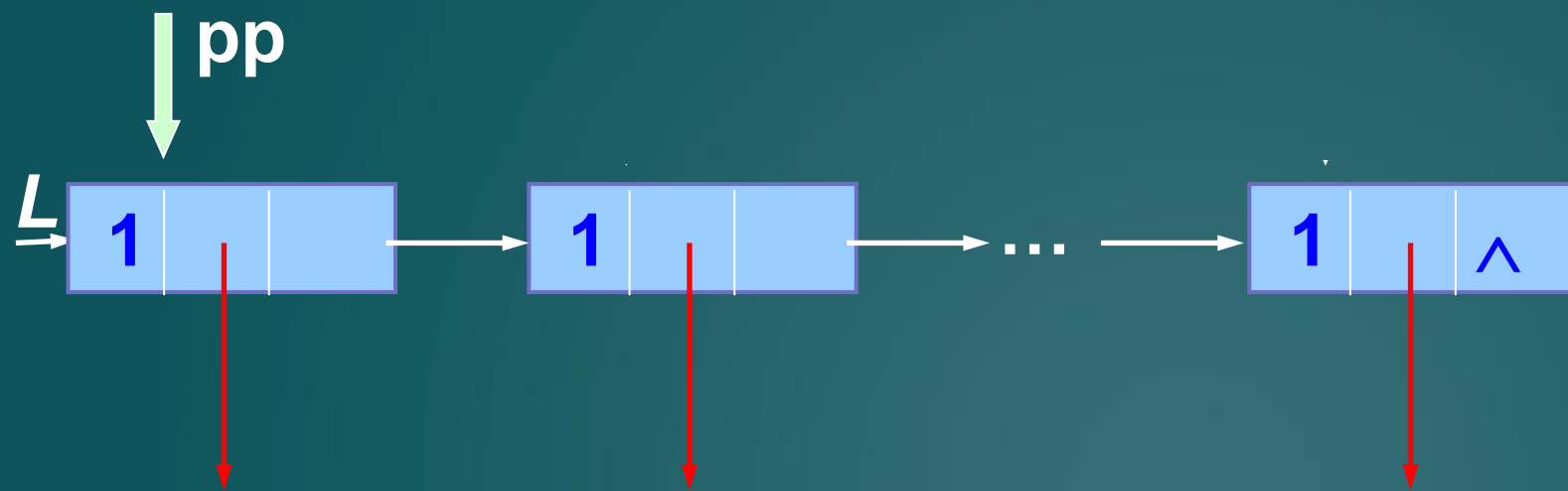
**原子的深度 = 0**

```
int GlistDepth(Glist L) {  
    // 返回指针L所指的广义表的深度  
    if (!L) return 1 ;  
    if (L->tag == ATOM) return 0 ;  
    for (max=0, pp=L; pp; pp=pp->ptr.tp){  
        dep = GlistDepth( pp->ptr.hp) ;  
        if (dep > max) max = dep ;  
    }  
    return max + 1 ;  
} // GlistDepth
```

## 算法 5.5



例如:



```
for (max=0, pp=L; pp; pp=pp->ptr.tp){  
    dep = GlistDepth(pp->ptr.hp);  
    if (dep > max) max = dep;  
}
```

具体例子，讲义P114 图5.13

## 5.7.2 复制广义表

前面提到，任何一个非空广义表均可分解成表头和表尾；反之，一对确定的表头和表尾可惟一确定一个广义表。

将广义表分解成表头和表尾两部分，分别（递归）复制求得新的表头和表尾，

新的广义表由新的表头和表尾构成。

**可以直接求解的两种简单情况为：**

空表复制求得的新表自然也是空表；

原子结点可以直接复制求得。

复制求广义表的算法描述如下:

若  $ls = \text{NIL}$  则  $\text{newls} = \text{NIL}$

否则

构造结点  $\text{newls}$ ,

由表头  $ls \rightarrow \text{ptr.hp}$  复制得  $\text{newhp}$

由表尾  $ls \rightarrow \text{ptr.tp}$  复制得  $\text{newtp}$

并使  $\text{newls} \rightarrow \text{ptr.hp} = \text{newhp}$ ,

$\text{newls} \rightarrow \text{ptr.tp} = \text{newtp}$

```
Status CopyGList(Glist &T, Glist L) {  
    if (!L) T = NULL; // 复制空表  
    else {  
        if ( !(T = (Glist)malloc(sizeof(GLNode))) )  
            exit(OVERFLOW); // 建表结点  
        T->tag = L->tag ;  
        if (L->tag == ATOM)  
            T->atom = L->atom ; // 复制单原子结点  
        else { 分别复制表头和表尾 }  
    } // else  
    return OK;  
} // CopyGList
```

算法 5.6

复制表头和表尾为：

```
CopyGList(T->ptr.hp, L->ptr.hp) ;
```

```
// 复制求得表头L->ptr.hp的一个副本T->ptr.hp
```

```
CopyGList(T->ptr.tp, L->ptr.tp) ;
```

```
// 复制求得表尾L->ptr.tp 的一个副本T->ptr.tp
```

语句 CopyGList(T->ptr.hp, L->ptr.hp) ;

等价于

```
CopyGList(newhp, L->ptr.tp) ;
```

```
T->ptr.hp = newhp ;
```

### 5.7.3 建立广义表的存储结构

从上述两种广义表操作的递归算法中可以发现：在对广义表进行操作的递归定义时，可有两种分析方法：一种是把广义表分解成表头和表尾；另一种是把广义表看成是含有 $n$ 个并列子表（假设原子也作为子表）的表。

对应广义表的**不同**定义方法相应地有**不同的**创建存储结构的算法。

假设以字符串  $S = '(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_n)'$  的形式定义广义表  $L$  ,  
建立相应的存储结构。

由于  $S$  中的每个子串  $\alpha_i$  定义  $L$  的一个子表 , 从而产生  $n$   
个子问题 , 即分别由这  $n$  个子串 ( 递归 ) 建立  $n$  个子表 , 再组  
合成一个广义表。

**可以直接求解的两种简单情况为 :**

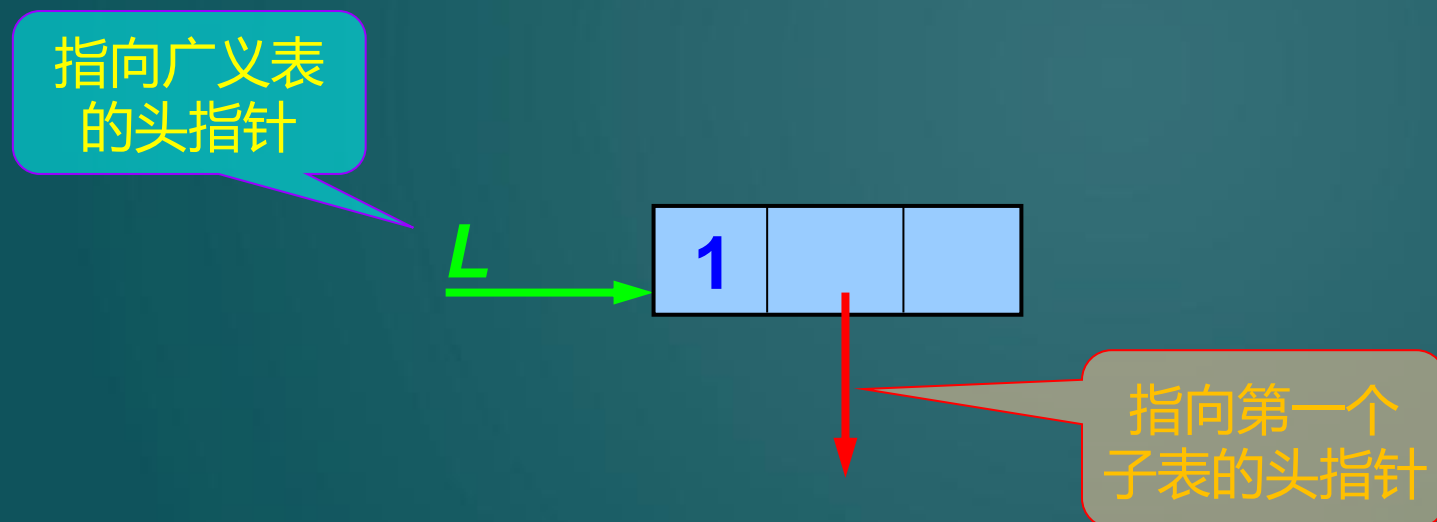
由串  $'()'$  建立的广义表是空表 ;

由单字符建立子表只是一个原子结点。

## 如何由子表组合成一个广义表？

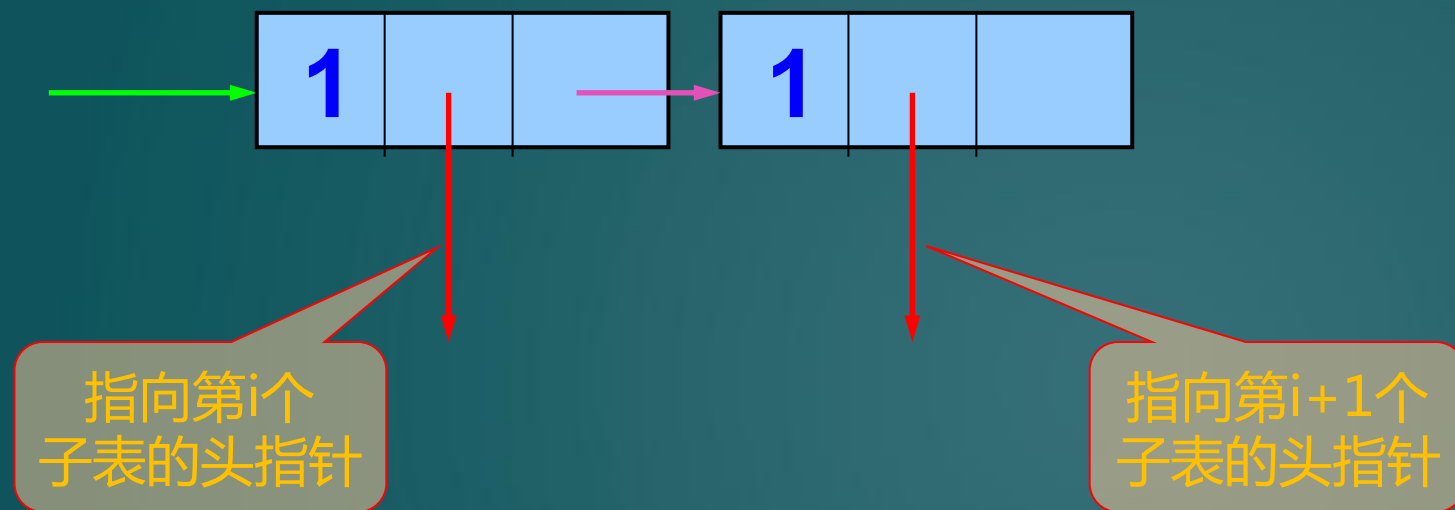
首先分析广义表和子表在存储结构中的关系。

先看第一个子表和广义表的关系：





再看相邻两个子表之间的关系:



可见，两者之间通过表结点相链接。

若  $S = '()''$  则  $L = \text{NIL}$  ;

否则, 构造第一个表结点  $*L$  ,

并从串  $S$  中分解出第一个子串  $\alpha_1$  , 对应创建第一个子广义表

$L \rightarrow \text{ptr.hp}$  ;

若剩余串非空, 则构造第二个表结点  $L \rightarrow \text{ptr.tp}$  , 并从串  $S$  中分解出第二个子串  $\alpha_2$  , 对应创建第二个子广义表 ..... ;

依次类推, 直至剩余串为空串止。

```

void CreateGList(Glist &L, SString S) {
    if (strcmp(S,emp)) L = NULL ; // 创建空表
    else {
        if(!(L=(Glist) malloc(sizeof(GLNode))))
            exit(overflow) ; //建表结点
        if(Strlength(s)==1) {L->tag=ATOM ; L->atom=s ; }
        else {                                //创建单原子广义表
            L->tag=List ;   p=L ;
            sub=SubString(S,2,StrLength(S)-2) ;
                                //脱去串S的外层括弧
            由sub中所含 n 个子串建立 n 个子表 ;
        } // else
        return OK
    }
}

```

## 算法 5.7

```
do {           //重复建n个子表
    sever(sub, hsub) ; // 从sub中分离出表头串hsub
    CreateGlist(p->ptr.hp,hsub) ; q=p ;
    if (!StrEmpty(sub) { //表尾不空
        if(!( p=(GLNode*)malloc(sizeof(GLNode))))
            exit(overflow) ;

        p->tag=LIST ; q->ptr.tp=p ;
    }//if
} while (!StrEmpty(sub)) ;
q->ptr.tp = NULL ; // 表尾为空表
}//else
```

```

Status server(Sstring &str, SString &hstr) {
//将非空串str分割成两部分：hstr为第一个 ‘,’ 之前的子串，
str为之后的子串
n=Strlength(str); i=0; k=0; //k记尚未配对的左括号个数
Do {      //搜索最外层的第一个逗号
    ++i;
    SubString ( ch , str , i , 1);
    if (ch== ‘( ’) ++k;
    else if (ch== ‘) ’) --k;
} while(i<n&&(ch!= ‘,’ ||k!=0));
if (i<n)
{ SubString(hstr,str,1,i-1); SubString(str,str,i+1,n-i) }
else {strcpy(hstr,str);clearstring(str) }
} server

```

## 本章内容小结

- 1、了解数组的两种存储表示方法，并掌握数组在以行为主的存储结构中的地址计算方法。
- 2、掌握对特殊矩阵进行压缩存储时的下标变换公式。
- 3、了解稀疏矩阵的两类压缩存储方法的特点和适用范围，领会以三元组表示稀疏矩阵时进行矩阵运算采用的处理方法。
- 4、掌握广义表的结构特点及其存储表示方法，掌握对非空广义表进行分解的两种分析方法：即可将一个非空广义表分解为表头和表尾两部分或者分解为 $n$ 个子表。
- 5、学习利用分治法的思想设计递归算法的方法。