

# 10. 优先级队列

(xb) 多叉堆

邓俊辉

deng@tsinghua.edu.cn

## 优先级搜索

❖ 回顾图的优先级搜索以及统一框架： $g \rightarrow \text{pfs}() \dots$

❖ 无论何种算法，差异仅在于所采用的优先级更新器 `prioUpdater()`

Prim算法： $g \rightarrow \text{pfs}(0, \text{PrimPU}())$ ;

Dijkstra算法： $g \rightarrow \text{pfs}(0, \text{DijkstraPU}())$ ;

❖ 每一节点引入遍历树后，都需要

`更新`树外顶点的优先级（数），并

`选出`新的优先级最高者

❖ 若采用邻接表，两类操作的累计时间，分别为  `$O(n + e)$`  和  `$O(n^2)$`

❖ 能否 `更快` 呢？

## 优先级队列

❖ 自然地，PFS中的各顶点可组织为**优先级队列**形式

❖ 为此需要使用**PQ**接口

heapify():                      由n个顶点创建初始PQ                      总计 $O(n)$

delMax():              取优先级最高（极短）跨边(u, w)              总计 $O(n * \log n)$

increase(): 更新所有关联顶点到u的距离，提高优先级      总计 $O(e * \log n)$

❖ 总体运行时间 =  $O((n + e) * \log n)$

对于**稀疏图**，处理效率很高；对于**稠密图**，反而不如常规实现的版本

❖ 有无更好的算法？如果PQ的接口效率能够更高的话...

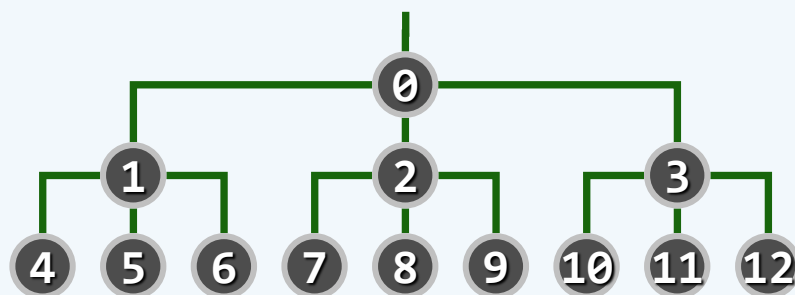
❖ 不太现实？异想天开？不妨先试试...

## 多叉堆

❖ heapify() :  $O(n)$       不可能再快了 //直接写入, 亦不过如此

delMax() :  $O(\log n)$     实质就是percolateDown() //已是极限了

increase() :  $O(\log n)$     实质就是percolateUp() //似乎仍有余地



## 多叉堆

❖ 若将二叉堆改成多叉堆 (d-heap)

则堆高降至  $O(\log_d n)$

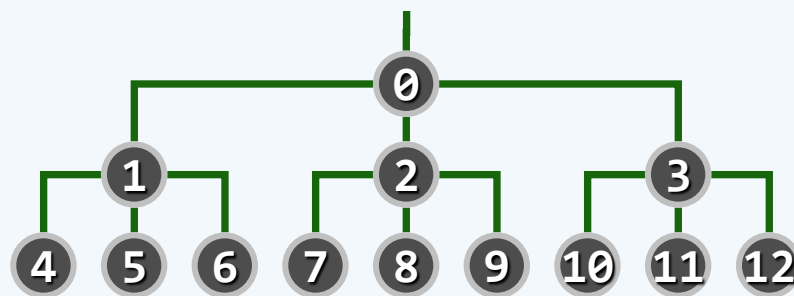
❖ 上山容易下山难：

上滤成本可降至  $\log_d n$ ，但

下滤成本却增至

$$d * \log_d n > (d * \ln 2 / \ln d) * \log_2 n$$

❖ 对于稠密图，两类操作的次数相差悬殊 —— 故而利大于弊...



## 多叉堆

❖ 如此，PFS的运行时间将是：

$$n * d * \log_d n + e * \log_d n$$

$$(n * d + e) * \log_d n$$

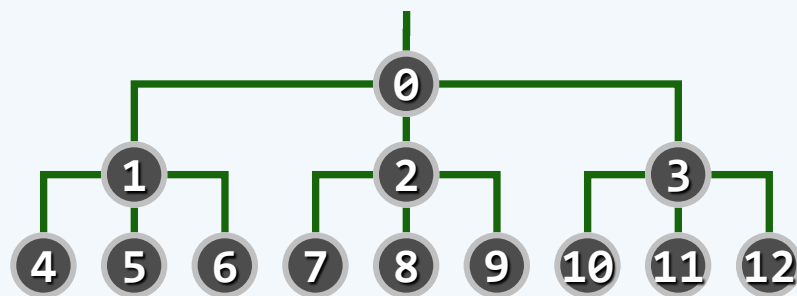
❖ 两相权衡，大致取  $d = e/n + 2$  时

总体性能达到最优的

$$O(e * \log(e/n + 2, n))$$

❖ 对于稀疏图，接近于  $O(n \log n)$  //保持高效

对于稠密图，接近于  $O(e)$  //改进极大



## 多叉堆

❖ 实现方面，依然可以基于向量

$$\text{parent}(k) = \lfloor (k - 1) / d \rfloor$$

$$\text{child}(k, i) = kd + i, \quad 0 < i \leq d$$

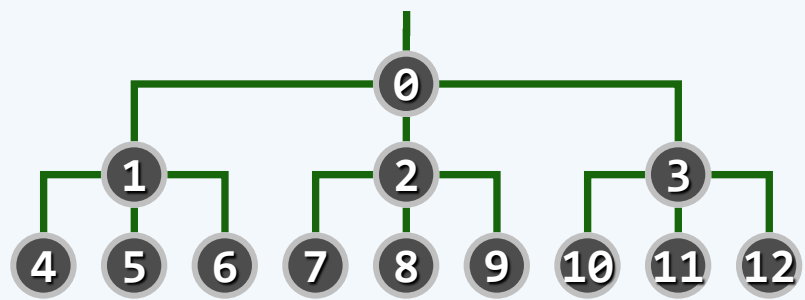
❖ 当然，d不再是2的幂时

将不再能够借助 **移位** 加速秩的换算

❖ 不过反过来，特别适用于

**不主要** 取决依赖于 **秩换算** 效率的场合

比如，数据 **规模大** 到需要 **跨越** 存储层次时 //策略上，与B-树完全一致



## Fibonacci堆

❖ 左式堆 × ( 新的上滤算法 + 懒惰合并 )

❖ 各接口的分摊复杂度

delMax()  $O(\log n)$

insert()  $O(1)$

merge()  $O(1)$

increase()  $O(1)$

❖ 于是，基于PFS框架的算法采用Fibonacci堆后，运行时间自然就是

$$n * O(\log n) + e * O(1) = O(e + n \log n)$$