

# 1\_complexity.pdf 与 2\_list.pdf 详细内容总结

## 一、1\_complexity.pdf: 算法复杂度 (Asymptotic Complexity) 全解析

### 1. 核心渐近符号 (Asymptotic Notations) 定义

#### (1) 大O符号 ( $O(g(n))$ ): 上界符号)

- 非正式定义:** 用于描述算法解决规模为n的问题所需时间 $T(n)$ 的增长趋势, 例如 $T(n)=c \log_2 n$ 即 $T(n)$ 是 $O(\log n)$ 。
- 正式定义:**  $O(g(n))$ 是函数集合 $\{f(n)\}$ , 存在常数 $c>0$ 和足够大的 $n_0$ , 当 $n>n_0$ 时, 满足 $f(n) < c \cdot g(n)$ 。也可通过极限表达:  $\lim_{n \rightarrow \infty} [f(n)/g(n)] \leq c$ 。
- 核心含义:**  $g(n)$ 是 $f(n)$ 的**渐近上界**, 描述算法的**最坏情况**行为, 即 $f(n)$ 的增长速率“不超过” $g(n)$ 。

#### (2) 大Ω符号 ( $\Omega(g(n))$ ): 下界符号)

- 定义:**  $\Omega(g(n))$ 是函数集合 $\{f(n)\}$ , 存在常数 $c>0$ 和足够大的 $n_0$ , 当 $n>n_0$ 时, 满足 $f(n) > c \cdot g(n)$ 。
- 核心含义:**  $g(n)$ 是 $f(n)$ 的**渐近下界**, 即 $f(n)$ 的增长速率“不低于” $g(n)$ 。

#### (3) 大Θ符号 ( $\Theta(g(n))$ ): 紧界符号)

- 定义:**  $\Theta(g(n)) = O(g(n)) \cap \Omega(g(n))$ , 即同时满足上界和下界条件。
- 核心含义:**  $f(n)$ 与 $g(n)$ 的**增长速率相同**, 是对算法复杂度最精确的描述。

### 2. 大O符号的典型示例与验证

#### (1) 正面示例 (可证明为 $O(g(n))$ )

函数 $f(n)$	目标 $g(n)$	验证过程 (找 $c$ 和 $n_0$ )	结论
$2n + 10$	$n$	取 $c=3, n_0=10$ : 当 $n \geq 10$ 时, $2n+10 \leq 3n$	$2n+10 = O(n)$
$7n - 2$	$n$	取 $c=7, n_0=1$ : 当 $n \geq 1$ 时, $7n-2 \leq 7n$	$7n-2 = O(n)$
$3n^3 + 20n^2 + 5$	$n^3$	取 $c=4, n_0=21$ : $3n^3+20n^2+5 \leq 4n^3$ ( $n \geq 21$ 时成立)	$3n^3+20n^2+5 = O(n^3)$
$3\log n + 5$	$\log n$	取 $c=8, n_0=2$ : $3\log 2+5=3+5=8 \leq 8\log 2, n \geq 2$ 时成立	$3\log n+5 = O(\log n)$
$10000n + 5$	$n$	取 $c=1, n_0=10000$ : $10000n \leq 1 \cdot n$ ( $n \geq 10000$ 时成立)	$10000n = O(n)$

#### (2) 负面示例 (不可证明为 $O(g(n))$ )

- 问题:**  $n^2$ 是否为 $O(n)$ ?
- 推导:** 假设存在 $c$ 和 $n_0$ , 使 $n^2 \leq c \cdot n$  ( $n \geq n_0$ ), 即 $n \leq c$ 。但 $n$ 可无限增大,  $c$ 为常数, 无法满足不等式。
- 结论:**  $n^2 \neq O(n)$ , 但 $n^2 = O(n^2)$  (取 $c=1, n_0=1$ 即可)。

### 3. 渐近符号的关键性质 (以大O为核心)

(1) 基础性质

- 1. **忽略常数因子**: 对任意 $k>0$ ,  $k \cdot f(n) = O(f(n))$ 。  
例:  $5n^2 = O(n^2)$ ,  $100\log n = O(\log n)$ 。
- 2. **高次幂主导低次幂**: 若 $0 \leq r \leq s$ , 则 $n^r = O(n^s)$ 。  
例:  $n = O(n^2)$ ,  $n^3 = O(n^5)$ , 但 $n^2 \neq O(n)$ 。
- 3. **最快增长项主导和运算**: 若 $f(n) = O(g(n))$ , 则 $f(n)+g(n) = O(g(n))$ 。  
例:  $a n^4 + b n^3 = O(n^4)$  ( $n^4$ 增长快于 $n^3$ ) ;  $\log n + n = O(n)$ 。
- 4. **多项式复杂度由最高次项决定**: 若 $f(n)$ 是 $d$ 次多项式 ( $f(n)=a_d n^d+...+a_1 n+a_0$ ) , 则 $f(n) = O(n^d)$ 。

(2) 进阶性质

- 1. **传递性**: 若 $f(n)=O(g(n))$ 且 $g(n)=O(h(n))$ , 则 $f(n)=O(h(n))$ 。  
例:  $n=O(n\log n)$ ,  $n\log n=O(n^2)$ , 故 $n=O(n^2)$ 。
- 2. **乘积性质**: 若 $f(n)=O(g(n))$ 且 $h(n)=O(r(n))$ , 则 $f(n) \cdot h(n)=O(g(n) \cdot r(n))$ 。  
例:  $n=O(n)$ ,  $\log n=O(\log n)$ , 故 $n\log n=O(n\log n)$ 。
- 3. **增长速率排序 (核心结论)** :  
指数函数 ( $b^n$ ,  $b>1$ ) > 多项式函数 ( $n^k$ ,  $k \geq 0$ ) > 对数函数 ( $\log_b n$ ,  $b>1$ ) 。
  - 例:  $n^{20} = O(1.05^n)$  (指数快于多项式) ;  $\log n = O(n^{0.5})$  (对数慢于多项式) 。
- 4. **对数函数等价性**: 所有底数 $>1$ 的对数增长速率相同, 即 $\log_b n = O(\log_d n)$  ( $b,d>1$ ) 。  
例:  $\log_2 n = O(\log_{10} n)$ , 因 $\log_2 n = (\log_{10} n)/(\log_{10} 2)$ , 常数因子可忽略。

4. 算法复杂度的实际分析方法

(1) 基础代码结构的复杂度

代码结构	复杂度	说明
简单语句序列 ( $S_1;S_2;...;S_k$ )	$O(1)$	$k$ 为常数, 执行次数固定
单循环 ( $\text{for}(i=0;i<n;i++)\{S;\})$	$O(n)$	循环 $n$ 次, $S$ 为 $O(1)$ 操作
嵌套循环 (双层for循环)	$O(n^2)$	外层 $n$ 次 $\times$ 内层 $n$ 次, 共 $n^2$ 次操作
多层嵌套循环 ( $k$ 层)	$O(n^k)$	每层循环 $n$ 次, 总操作次数为 $n^k$

(2) 特殊循环结构的复杂度

- 1. **指数增长循环 (以2倍增长为例)** :

```
h=1;
while(h <=n){
    S; // O(1)
    h=2*h;
}
```

- **分析**:  $h$ 取值为 $1,2,4,...,2^k$ , 直到 $2^k>n$ , 循环次数为 $1+\log_2 n$ 。
- **复杂度**:  $O(\log n)$ 。

## 2. 内循环次数依赖外循环的嵌套循环：

```
for(j=0;j<n;j++)  
    for(k=0;k<j+1;k++){S;}
```

- **分析：**内循环执行次数为 $1+2+\dots+n = n(n+1)/2$ （等差数列求和）。
- **复杂度：** $O(n^2)$ （忽略常数因子 $1/2$ ）。

## 5. 算法效率分类与实例对比

### (1) 算法效率分类

- **多项式时间算法：**复杂度为 $O(n^d)$ （ $d$ 为整数），被认为是“高效算法”，可在合理时间内解决大规模问题。
- **难解算法（Intractable）：**无已知多项式时间算法，通常复杂度为指数级（如 $O(2^n)$ ），大规模问题无法在实际时间内求解。

### (2) 实例：硬件提速对问题规模的影响

- **场景：**程序P（ $O(n^3)$ ）和程序Q（ $O(3^n)$ ）均能在1小时内解决 $n=50$ 的问题，硬件提速729倍后，可解决的问题规模为：
  1. 程序P（ $O(n^3)$ ）： $n^3 = 50^3 \times 729 \rightarrow n = 50 \times \sqrt[3]{729} = 50 \times 9 = 450$ 。
  2. 程序Q（ $O(3^n)$ ）： $3^n = 3^{50} \times 729 = 3^{50} \times 3^6 \rightarrow n = 50 + 6 = 56$ 。
- **结论：**多项式算法随硬件提速收益显著，指数算法收益极小，凸显复杂度对算法实用性的决定性作用。

## 二、2\_list.pdf：列表（List）数据结构全解析

### 1. 前置基础概念

#### (1) 数据结构与算法的定义

- **数据结构：**计算机中存储和组织数据的特定方式，需适配应用场景（如检索、插入等需求），核心目标是“高效使用数据”。
- **算法：**解决问题的有限步、明确指令集合，可含随机输入，分为两类：
  - 决策过程：输出“是/否”（如判断一个数是否为素数）。
  - 计算过程：输出具体解决方案（如排序数组）。
  - 例：数学公式、计算机程序均为算法。

#### (2) 抽象数据类型（ADT）

- **核心定义：**
  1. 数学模型：描述一类数据结构的共同行为（如“栈”的push/pop操作）。
  2. 接口导向：仅定义“能做什么”（操作及约束），不定义“怎么做”（实现细节）。
  3. 多实现性：同一ADT可通过不同数据结构实现（如“列表”可通过数组或链表实现）。
- **ADT与数据类型的区别：**
  - 数据类型：含“值集合+表示方式+操作”（如C语言的int类型）。
  - ADT：仅含“值集合+操作”，屏蔽表示方式（实现无关性）。
- **常见ADT：**列表（List）、栈（Stack）、队列（Queue）、集合（Set）等。

- (3) ADT的核心优势
1. **模块化**：将程序拆分为独立功能单元，便于调试、维护和团队协作。

2. **可重用性**：同一ADT可在多个程序中复用，无需重复实现。

3. **实现透明性**：修改ADT的实现（如列表从数组改为链表）不影响上层使用，降低耦合。

2. 列表（List） ADT的定义与操作

- (1) 列表ADT的形式化定义
- **结构**：有序元素序列 $A_1,A_2,...,A_n$ （ $n$ 为列表大小），满足：
  - 空列表： $n=0$ 。
  - 前驱/后继： $A_{i-1}$ 是 $A_i$ 的前驱， $A_{i+1}$ 是 $A_i$ 的后继（ $i=2..n-1$ ）。
  - 首尾元素： $A_1$ 为“头”（head）， $A_n$ 为“尾”（tail）。
  - 位置： $A_i$ 的位置为 $i$ 。

(2) 列表ADT的核心操作

操作名	功能描述
MakeEmpty	将列表置为空
PrintList	打印列表所有元素
Find	查找指定元素的位置，未找到返回特殊值
FindKth	查找第k个位置的元素
Insert	在指定位置插入元素
Delete	删除指定位置或指定值的元素
Next	返回指定元素的后继元素位置
Previous	返回指定元素的前驱元素位置

- (3) 操作示例（列表：34,12,52,16,12）
- Find(52) → 3（元素52在位置3）。

• Insert(20,4) → 34,12,52,20,16,12（位置4插入20）。

• Delete(52) → 34,12,20,16,12（删除元素52）。

• FindKth(3) → 20（位置3的元素为20）。

3. 列表的两种核心实现方式

(1) 数组实现（静态实现）

- ① 数组的基本特性
- **定义**：固定大小、同类型元素存储于**连续内存**的静态数据结构，通过“索引”访问元素。

• **分类**：
  - 按维度：一维数组（单索引）、多维数组（多索引，如二维数组`int a[3][4]`）。

- 按内存分配：静态数组（编译期分配内存，大小固定）、动态数组（运行期分配内存，大小可调整但需手动管理）。

- **C语言示例（一维静态数组）：**

```
int b[5]; // 定义容量为5的int型数组
int b[5] = {19,68,12,45,72}; // 初始化数组
```

## ② 数组实现列表的操作细节

- **存储结构：**用数组存储元素，用变量`size`记录实际元素个数，`capacity`记录数组容量（ $size \leq capacity$ ）。

例：数组`[2.3,7.1,0.3,9.5,0.0,...,0.0]`（`capacity=10`，`size=4`）表示列表`[2.3,7.1,0.3,9.5]`。

- **关键操作的实现逻辑：**

1. **插入 (Insert)：**

- 无序列表：直接在`size`位置插入，`size++`（ $O(1)$ ）。
- 有序列表：先找到插入位置，将该位置后所有元素后移1位，再插入，`size++`（平均 $O(N)$ ，需移动半数元素）。

2. **删除 (Delete)：**

- 无序列表：用最后一个元素覆盖待删元素，`size--`（ $O(1)$ ）。
- 有序列表：删除元素后，将后续元素前移1位，`size--`（平均 $O(N)$ ）。

3. **查找 (Find)：**线性搜索（遍历数组对比元素）， $O(N)$ 。

4. **FindKth：**直接通过索引访问（`array[k-1]`）， $O(1)$ 。

5. **PrintList：**遍历数组打印前`size`个元素， $O(N)$ 。

## ③ 数组实现的优缺点

- **优点：**随机访问效率高（ $O(1)$ ），实现简单。
- **缺点：**
  - 大小固定：需提前预估容量，高估浪费内存、低估导致溢出。
  - 插入/删除效率低：有序列表中需移动大量元素（ $O(N)$ ）。

## (2) 链表实现 (动态实现)

### ① 链表的基本特性

- **定义：**由非连续节点组成的动态数据结构，每个节点含两部分：
  - 数据域（`data`）：存储元素值。
  - 指针域（`next`）：存储下一个节点的内存地址（尾节点指针为`NULL`）。
- **C语言节点定义（单链表）：**

```
typedef struct _node{
    int data; // 数据域
    struct _node* next; // 指针域 (指向同类型节点)
} Node;
```

## ② 单链表的核心操作实现

1. **创建节点**：用`malloc`分配内存，初始化数据域和指针域。

```
Node* newNode(int data, Node* next){
    Node* res = (Node*)malloc(sizeof(Node));
    res->data = data;
    res->next = next;
    return res;
}
```

2. **遍历 (Traverse)**：从表头指针开始，沿`next`指针扫描至NULL，无随机访问能力。

```
void traverse(Node* L){
    Node* pt = L; // pt指向表头
    while(pt != NULL){
        printf("%d ", pt->data);
        pt = pt->next; // 移动到下一个节点
    }
}
```

3. **插入 (Insert)**：

◦ 头部插入 ( $O(1)$ )：

```
Node* insertHead(Node* L, int data){
    Node* X = newNode(data, NULL);
    X->next = L; // 新节点指向原表头
    L = X; // 表头更新为新节点
    return L;
}
```

◦ 尾部插入 ( $O(N)$ ，需扫描至尾节点)：

```
void insertTail(Node* L, int data){
    if(L == NULL){ // 空链表特殊处理
        L = newNode(data, NULL);
        return;
    }
    Node* p = L;
    while(p->next != NULL){ // 找尾节点 (p->next=NULL)
        p = p->next;
    }
}
```

```
p->next = newNode(data, NULL); // 尾节点指向新节点
}
```

#### 4. 删除 (Delete) :

- 头部删除 (O(1)) :

```
Node* deleteHead(Node* L){
    if(L == NULL) return NULL;
    Node* temp = L;
    L = L->next; // 表头指向后继节点
    free(temp); // 释放原表头内存
    return L;
}
```

- 中间删除 (O(N), 需找待删节点的前驱) :

```
Node* deleteMiddle(Node* L, int x){
    Node* current = L;
    Node* previous = NULL;
    // 找待删节点current及前驱previous
    while(current != NULL && current->data != x){
        previous = current;
        current = current->next;
    }
    if(current == NULL) return L; // 未找到
    if(previous == NULL) return deleteHead(L); // 待删节点为表头
    previous->next = current->next; // 前驱指向后继, 跳过待删节点
    free(current);
    return L;
}
```

#### ③ 双链表 (扩展实现)

- **定义:** 节点额外含前驱指针 (`previous`) , 支持双向遍历和高效的中间插入/删除。

```
typedef struct _doubleNode{
    struct _doubleNode* previous; // 前驱指针
    int data;
    struct _doubleNode* next; // 后继指针
} DoubleNode;
```

- **中间删除优势:** 已知待删节点`current`时, 无需找前驱, 直接修改指针 (O(1)) :

```
void deleteDoubleNode(DoubleNode* current){
    current->previous->next = current->next;
    current->next->previous = current->previous;
    free(current);
}
```

④ 链表实现的优缺点

- 优点：
  - 动态伸缩：无需提前预估大小，可按需分配/释放内存。
  - 插入/删除高效：头部/尾部插入/删除 ( $O(1)$ )，已知前驱时中间操作 ( $O(1)$ )。
  - 无需连续内存：避免数组的连续内存分配限制。
- 缺点：
  - 无随机访问：访问第k个元素需遍历 ( $O(N)$ )。
  - 空间开销：需额外存储指针域。

4. 两种实现方式的对比分析

对比维度	数组实现	链表实现
内存存储	连续内存	非连续内存
大小灵活性	静态，固定容量	动态，按需伸缩
访问效率	随机访问 ( $O(1)$ )	顺序访问 ( $O(N)$ )
插入/删除效率	有序列表 $O(N)$ ，无序 $O(1)$	头部 $O(1)$ ，尾部/中间 $O(N)$
空间开销	无额外开销（仅存元素）	有额外开销（存指针）
适用场景	随机访问频繁、大小固定	插入删除频繁、大小动态

5. 列表操作的时间复杂度总结

操作名	数组实现（有序/无序）	链表实现（单链表）
MakeEmpty	$O(1)$	$O(1)$
PrintList	$O(N)$	$O(N)$
Find	$O(N)$	$O(N)$
FindKth	$O(1)$	$O(N)$
Insert	有序 $O(N)$ ，无序 $O(1)$	头部 $O(1)$ ，其他 $O(N)$
Delete	有序 $O(N)$ ，无序 $O(1)$	头部 $O(1)$ ，其他 $O(N)$