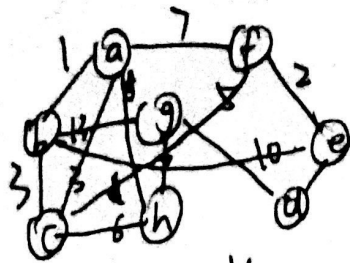


# queue 的声明

```

class Queue {
private Node front;
private Node rear;
private int size;
public Queue() {
    front = null;
    rear = null;
    size = 0;
}
public void enqueue(int data) {
    Node newNode = new Node(data);
    if (rear == null) {
        front = rear = newNode;
    } else {
        rear.next = newNode;
        rear = newNode;
    }
    size++;
}
public int dequeue() {
    int data = front.data;
    front = front.next;
    if (front == null) {
        rear = null;
    }
    size--;
    return data;
}
}
    
```



PAK.

Vertex v

a  
b  
c  
d  
e  
f  
g  
h

best v and weight

n/a  
n/a  
{c,d}, 3  
nil, 00  
{e,b}, 10  
{a,f}, 7  
{g,b}, 13  
{a,h}, 8

best v

n/a  
n/a  
nil, 00  
{e,b}, 10  
{c,f}, 5  
{g,b}, 13  
{c,h}, 6

best v

n/a  
n/a  
nil, 00  
{e,f}, 2  
n/a  
{g,b}, 13  
{c,h}, 6

best v

n/a  
n/a  
nil, 00  
n/a  
n/a  
n/a  
n/a  
n/a

SCC (强连通分量) 对 u 和 v 存在双向路径。  
寻找 SCC, Tarjan 算法。1. 使用 DFS 遍历图, 同时用栈来存  
住访问的节点。2. 为每个节点分配一个唯一的索引。当发  
现一个强连通分量时, 将栈中的节点出栈, 直到找到当  
前节点, 并将这些节点标记为强连通分量。时间复杂度  
 $O(V+E)$

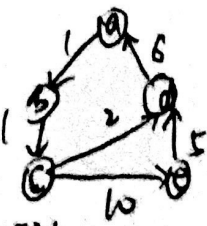
单源最短路径 - Dijkstra 算法

1. 为每个节点设一个初始距离值。起始节点距离为 0, 其他所  
有节点距离为无穷大。创建一个集合, 用于存储已确定最  
短路径的节点。  
2. 对于当前节点的每个邻居节点, 如果通过当前节  
点到该邻居节点的距离比当前节点到该邻居节点的距离  
小, 则更新该邻居节点的距离。重复步骤 1, 直到所有节点  
的距离都已确定。时间复杂度  $O(V^2)$  或  $O((V+E) \log V)$

Prim 算法 将图转化为最小生成树 (MST)  
从图上任意一个节点开始, 将其标记为已访问。  
将所有已访问的节点中连接最小的边加入  
MST 中, 然后标记该节点为已访问, 重复直到  
所有节点都被访问, 每一步都是最小。  
V 是顶点数, E 是边数。  
时间复杂度  $O(V^2)$ , 优先队列优化  $O(E \log V)$ 。

计算量  $O(VE)$

每移除一个边在图里删掉



v  
a  
b  
c  
d  
e

dist(u)

parent v

parent v

parent v

parent v

parent v

parent v

parent v

如果有别的更短路径发生替换

dist

parent

v

dist

parent

v

dist

parent

v

dist

parent

v

dist

parent

v

dist

parent

v

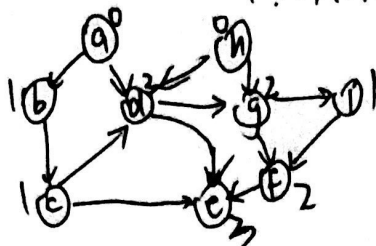
directed graph

$\{V, E\} \Rightarrow V$  代表所有顶点.  $E$  代表边 | 包括有向边  $\rightarrow$  所有边有向.

cycle: 环  $v_1, v_2, v_3, v_4, v_1$

$\rightarrow$  有向无环图.

Topological Sort 从上述下, 从入度最小的开始删除, 删除后入度减小.



a h b c d g i f e  
h a b c d g i f e 都可以.

Heap 堆排序, 每次删掉堆顶, 把最后一个元素上来, 然后重新堆 swap.

BST O(n) space  
O(log n) per predecessor  
query, insert, delete

DFS  
dfs  
for

if (!visited) { dfs(); }

bfs {  
while (!queue.isEmpty()) {

source (X)

for {

if (visited.contains(x)) {

visited.add(x)

queue.add(x)

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

}

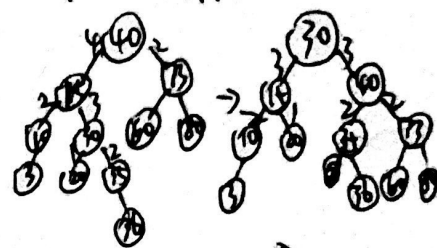
}

}

}

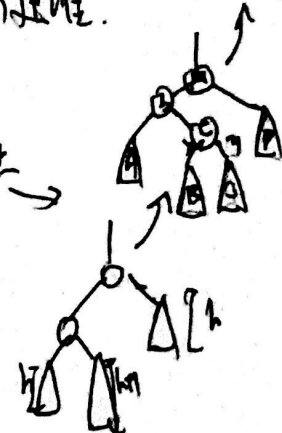
}

AVL

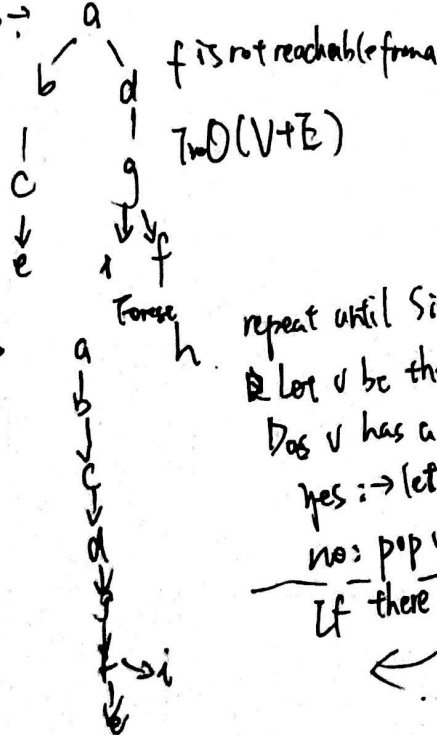


Root-fix O(n) 重建.

3个树



SSSP BFS



SSSP DFS

repeat until S is empty

Let v be the first

Does v has a available neighbor.

yes  $\Rightarrow$  let be a

no: pop v from S, color v  $\rightarrow$  unavailable.

If there are still available create a new tree.

Search Pattern

a a b a a b b

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30
1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30

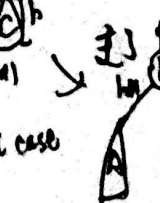
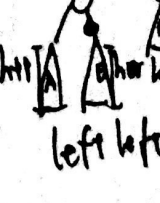
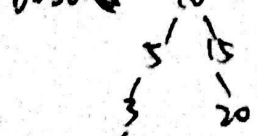
priority Queue (heap)

O(n) space

O(log n)  $\rightarrow$  insert, delete min time

imbalance

bbsse  $\rightarrow$  不是, 左和右差1.



Huffman 两 + 相 equal, 删除 (树) 故回树.

左 0 右 1

12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30

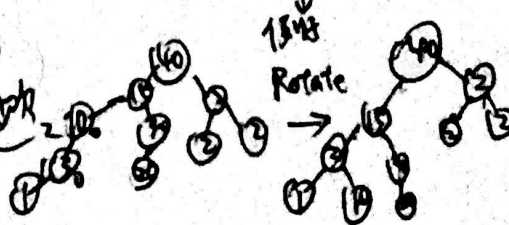
12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30

12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30

12 13 14 15 16 17 18 19 20 21 22 23 24 25 26 27 28 29 30

Recall  $x = h \leq h_1$

Rotate



preorder: root, left, right

postorder: left, right, root

Inorder: left, root, right

level-order: top to bottom, left to right