排序算法总结

一、排序算法的介绍

排序也称排序算法(Sort Algorithm),排序是将一组数据,依指定的顺序进行排列的过程。

二、排序的分类:

1) 内部排序:

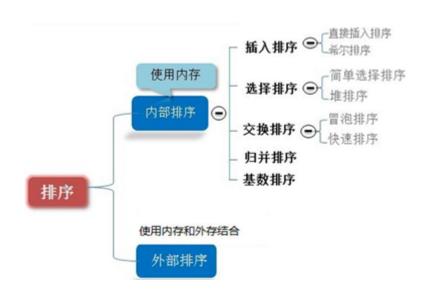
指将需要处理的所有数据都加载到内部存储器(内存)中进行排序。

2) 外部排序法:

数据量过大,无法全部加载到内存中,需要借助外部存储(文件等)进行排序。

3) 常见的排序算法分类(见右图):

折半插入排序比插入排序强



三、排序算法对比

类别	排序方法	时间复杂度			空间复杂度	经中州	
		平均情况	最好情况	最坏情况	辅助存储	稳定性	
插入 排序	直接插入	O(n ²)	O(n)	O(n ²)	O(1)	稳定	
	Shell排序	O(n1.3)	O(n)	O(n ²)	O(1)	不稳定	
选择 排序	直接选择	O(n ²)	O(n ²)	O(n ²)	O(1)	不稳定	
	堆排序	O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(1)	不稳定	
交换 排序	冒泡排序	O(n ²)	O(n)	O(n ²)	O(1)	稳定	
	快速排序	O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(n ²)	O(log ₂ n)	不稳定	
归并排序		O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(n)	稳定	
基数排序		O(d(r+n))	O(d(n+rd))	O(d(r+n))	O(rd+n)	稳定	

注:基数排序的复杂度中,r代表关键字的基数,d代表长度,n代表关键字的个数。

排序算法	平均时间复杂度	最好情况	最坏情况	空间复杂度	排序方式	稳定性
冒泡排序	O(n²)	O(n)	O(n²)	O(1)	In-place	稳定
选择排序	O(n²)	O(n²)	O(n²)	O(1)	In-place	不稳定
指入排序	O(n²)	O(n)	O(n²)	O(1)	In-place	稳定
希尔排序	O(n log n)	O(n log² n)	O(n log² n)	O(1)	In-place	不稳定
归并排序	O(n log n)	O(n log n)	O(n log n)	O(n)	Out-place	稳定
快速排序	O(n log n)	O(n log n)	O(n²)	O(log n)	In-place	不稳定
堆排序	O(n log n)	O(n log n)	O(n log n)	O(1)	In-place	不稳定
计数排序	O(n + k)	O(n + k)	O(n + k)	O(k)	Out-place	稳定
桶排序	O(n + k)	O(n + k)	O(n²)	O(n + k)	Out-place	稳定
基数排序	O(n×k)	O(n×k)	O(n×k)	O(n + k)	Out-place	稳定

相关术语解释:

- 1) 稳定:如果 a原本在 b前面,而 a=b,排序之后 a仍然在 b的前面;冒泡排序、插入排序、归并排序和基数排序
- 2) 不稳定:如果 a原本在 b的前面,而 a=b,排序之后 a可能会出现在 b的后面:

选择排序、快速排序、希尔排序、堆排序

- 3) 内排序: 所有排序操作都在内存中完成;
- 4) 外排序:由于数据太大,因此把数据放在磁盘中,而排序通过磁盘和内存的数据传输才能进行;
- 5) 时间复杂度:一个算法执行所耗费的时间。
- 6) 空间复杂度: 运行完一个程序所需内存的大小。
- 7) n: 数据规模
- 8) k: "桶"的个数

9) In-place: 不占用额外内存

10) Out-place: 占用额外内存

四、应用场景

(1) 若n较小(如n≤50),可采用直接插入或直接选择排序。

当记录规模较小时,直接插入排序较好,否则因为直接选择移动的记录数少于直接插人,应选直接选择排序为官。

- (2) 若文件初始状态基本有序(指正序),则应选用直接插人、冒泡或随机的快速排序为宜;
- (3) 若n较大,则应采用时间复杂度为0(nlgn)的排序方法:快速排序、堆排序或归并排序。
 - 快速排序是目前基于比较的内部排序中被认为是最好的方法,当待排序的关键字是随机分布时,快速排序的平均时间最短;
 - 堆排序所需的辅助空间少于快速排序,并且不会出现快速排序可能出现的最坏情况。这两种排序都是不稳定的
 - 若要求排序稳定,则可选用归并排序。但前面介绍的从单个记录起进行两两归并的排序算法并不值得提倡,通常可以将它和直接插入排序结合在一起使用。先利用直接插入排序求得较长的有序子序列,然后再两两归并之。因为直接插入排序是稳定的,所以改进后的归并排序仍是稳定的