在一个网络拓扑结构中,节点A与节点B连通,节点D与节点C连通,节点C与节点A连通,如何快速判断节点A和 起由 [©] 一个解决办法就是将整个网络拓扑结构抽象成一个无向图,然后使用相关算法来解决。但是实际上有着更高效的数据结构来判断节 点间是否具有连通性,那就是并查集 并查集这一数据结构由数组构建而成,使用数组下标来表示具体的节点,使用数组保存的值来表示连通性,听起来非常的抽象,所以 还是直接看代码实现 Quick-Find的基本思想是,当连接两个节点时,将数组内相应的值 更新为相等 初始化 0 1 2 3 4 5 6 7 0 1 2 3 4 5 6 7 连接2,6 0 1 6 3 4 5 6 7 0 1 2 3 4 5 6 7 在连接P、Q两个节点时,首先查找P、Q两个节点的标识位,将所有与P连接的节点的标识位改为Q 的标识位 连接1,6 0 6 6 3 4 6 6 7 在判断两个节点是否连通时,只需要比较它们在数组中的标志位是否相同即可,若相同,则表示连 通,若不同,则表示不连通 实现 🙃 数组取下标元素内容的时间复杂度为O(1),所以判断连通性的时间复杂度也为O(1),所以该实现叫做 不过union的时间复杂度为O(n),在每次连接节点时,都需要遍历整个 数组进行查找 当整个集群内拥有大量的节点,并且节点的连接操作执行频率很高时,Quick-Find由于其O(n)的连接复杂度,并不能满足系统的需求,因此有 并查集 Quick-Union算法的思路是将每一个元素看成是一个节点,将数组整理成为一个树结构,并由孩子节点 在Quick-Find实现中,我们说数组的索引代表了节点本身,而数组的索引值代表了节点的标识位。而现在,数组的索引值不再代表节点 的标识位了,而是代表其父节点 初始化 0 1 2 3 4 5 6 7 → 遠接2.6 0 1 6 3 4 5 6 7 设计思路 那么此时判断两个节点是否连通就不能简单的判断数组元素内容了,而是需要在数组构建的"树"中找到节点对应的根节点,判断 根节点是否为同一个 实现 🤤 但是,使用此类方法实现时,find和union的平均时间复杂度均为O(n),极端情况下会多次遍历数组 Quick-Union 如上图所示,当连通左右两个节点树时,将会有着不同的指针指向方式,两种方式最后的树高也不 所以,为了使得联合后的树高更小,应该让树高小的去指向树高更 大的树的根节点 基于树高的优化(在原有属性上,为每个数组内所构成的数添加树高 🌼 实现(添加树高后,在union方法中,进行树高的判断,使rank[n]更小的节点指向rank[m]更 Quick-Union的优化 现象 🕤 如上图所示,在查询根节点时,逼历的路径越短,其效率也就越高,本质上和优化树高是一个意思,只 不过优化的时机不同 对于路径压缩,通常会在find操作中进行优化,只需要让某一个节点直接指向节点父亲节点的父亲节点即可 实现