# 10.优先级队列

(xa) 左式堆

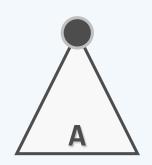
左之左之,君子宜之

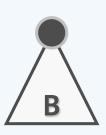
右之右之, 君子有之

邓俊辉

deng@tsinghua.edu.cn

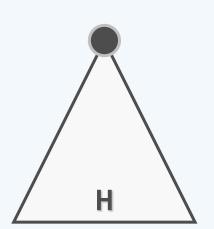
# 堆合并







❖ 可否奢望在...∅(logn)...时间内实现merge()?



# 单侧倾斜

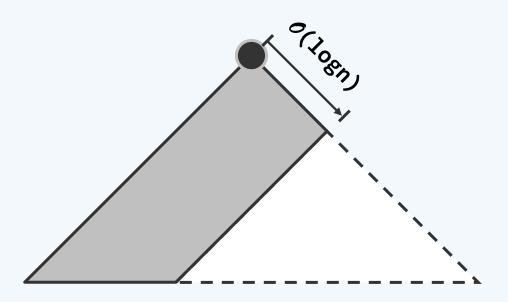
❖ C. A. Crane, 1972: 保持 堆序性, 附加 新条件, 使得

在堆合并过程中,只需调整 很少 部分的节点 Ø(logn)

❖新条件 = 单侧倾斜: 节点分布偏向于左侧

合并操作 只涉及 右 侧

- ❖可是,果真如此,则...
- ❖ 拓扑上不见得是 完全 二叉树 , 结构性 无法保证!?
- ❖ 是的,实际上,结构性并非堆结构的本质要求



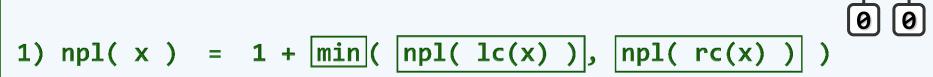
# 空节点路径长度

❖ 引入所有的外部节点

消除一度节点

转为真二叉树

- **♦ Null Path Length**
- 0) npl( NULL ) = 0



0 0

00

0 0

❖ 验证: np1(x) = x到 外部节点 的最近距离

npl(x) = 以x为根的最大满子树的高度

[0]

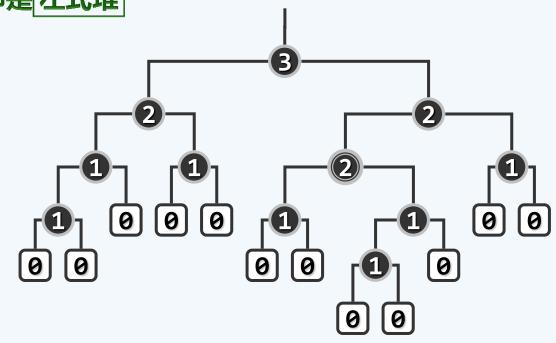
#### 左倾性 & 左式堆

❖ 左倾:对任何内节点x,都有 npl( lc(x) ) ≥ npl( rc(x) )

推论:对任何内节点x,都有 npl(x) = 1 + npl(rc(x))

- ❖ 满足左倾性 leftist property 的堆,即是 左式堆
- ❖ 左倾性与堆序性 , 相容 而不矛盾
- ❖ 左式堆的子堆 , 必是 左式堆
- ❖ 左式堆倾向于

更多节点分布于左侧分支



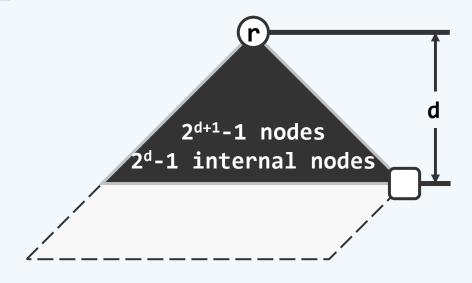
❖ 这是否意味着,左子堆的规模和高度必然大于右子堆?

#### 右侧链

- ❖ 右侧链 rChain(x): 从节点x出发, 一直沿 右分支 前进
- ❖ 特别地,rChain(root)的终点,必为全堆中最浅的外部节点

❖ 右侧链长为d的左式堆,至少包含

2<sup>d</sup> - 1 个内部节点、 2<sup>d+1 - 1</sup> 个节点



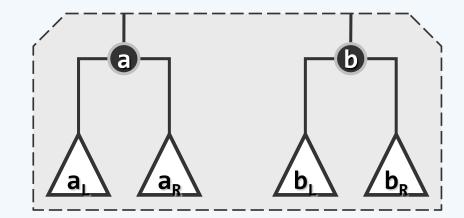
❖ 反之,在包含n个节点的左式堆中

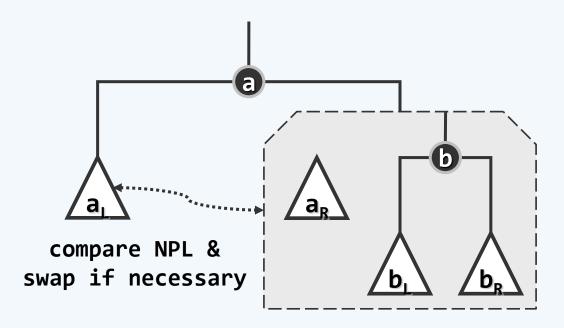
右侧链的长度 d  $\leq \lfloor \log_2(n+1) \rfloor$  - 1 =  $O(\log n)$ 

#### LeftHeap

```
❖ template <typename T> //基于二叉树,以左式堆形式实现的优先级队列
 public:
   void <u>insert(T)</u>; //(按比较器确定的优先级次序)插入元素
   T getMax() { return _root->data; } //取出优先级最高的元素
   T delMax(); //删除优先级最高的元素
 }; //主要接口,均基于统一的合并操作实现...
```

# merge():算法





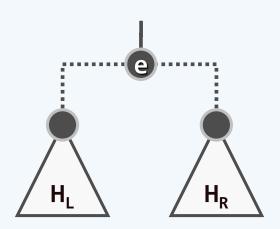
```
merge():实现
❖ template <typename T>
 static BinNodePosi(T) merge( BinNodePosi(T) a, BinNodePosi(T) b ) {
    if (! a) return b; //递归基
    if ( ! |b| ) return a; //递归基
    if ( lt( a->data, b->data ) ) swap( b , a ); //一般情况:首先确保b不大
    |a->rc| = merge( |a->rc|, |b| ); //将a的右子堆,与b合并
    |a->rc|->parent = |a|; //并更新父子关系
    if (! a->lc || a->lc ->npl < a->rc ->npl ) //若有必要
       swap( |a->1c|, |a->rc| ); //交换a的左、右子堆,以确保右子堆的np1不大
    [a->npl = [a->rc] ? [a->rc]->npl + [1] ; [1] ; //更新a的npl
    return a; //返回合并后的堆顶
```

# swapped Data Structures (Spring 2014), Tsinghua University

```
insert()
❖ template <typename T>
 void PQ_LeftHeap<T>::insert( T e ) { //O(logn)
    BinNodePosi(T) v = new BinNode<T>( e ); //为e创建一个二叉树节点
    _root = <u>merge</u>( _root, v ); //通过合并完成新节点的插入
    _root->parent = NULL; //既然此时堆非空, 还需相应设置父子链接
    _size++; //更新规模
```

### delMax()

```
❖ template <typename T> T PQ_LeftHeap<T>::delMax() { //O(logn)
    BinNodePosi(T) lHeap = _root->lc; //左子堆
    BinNodePosi(T) rHeap = root->rc; //右子堆
    T e = _root->data; //备份堆顶处的最大元素
    delete _root; _size--; //删除根节点
    _root = merge ( lHeap, rHeap ); //原左、右子堆合并
    if ( _root ) _root->parent = NULL; //更新父子链接
    return e; //返回原根节点的数据项
```



# AVL::merge()

❖设T₁和T₂为两棵AVL树,且 max(T₁) < m = min(T₂)
</p>

如何尽快 地将其合并为一棵AVL树?

 $\Leftrightarrow$  WLOG, height(T<sub>1</sub>)  $\geq$  height(T<sub>2</sub>)

