1、二分搜索算法是利用(A) 实现的算法。
A、分治策略 B、动态规划法 C、贪	心法 D、回溯法
2、下列不是动态规划算法基本步骤的是(Α),
A 找出最优解的性质 B、构造最优解	C、算出最优解 D、定义最优解
3、最大效益优先是 (A) 的一搜索方式。
A 分支界限法 B、动态规划法	C、贪心法 D、回溯法
4、最长公共子序列算法利用的算法是(В),
A 分支界限法 B 动态规划法	C、贪心法 D、回溯法
5. 回溯法解 TSP问题时的解空间树是(A	λ
A. 子集树 B. 排列树 C.	深度优先生成树 D 广度优先生成树
6.下列算法中通常以自底向上的方式求解最优解的	的是 (B)。
A 备忘录法 B 动态规划法 C、	贪心法 D、回溯法
7、衡量一个算法好坏的标准是 (C)。	
A 运行速度快 B 占用空间少 C 时间复杂	è度低 D 代码短
8、以下不可以使用分治法求解的是(D)。	
A 棋盘覆盖问题 B 选择问题 C 归并排序	序 D 0/1 背包问题
9. 实现循环赛日程表利用的算法是(Α),
A 分治策略 B 动态规划法	C、贪心法 D、回溯法
10、实现最长公共子序列利用的算法是(В),
A 分治策略 B 动态规划法	C、贪心法 D、回溯法
11.下面不是分支界限法搜索方式的是(D) _o
A 广度优先 B 最小耗费优先 C、最大统	效益优先 D、深度优先
12.下列算法中通常以深度优先方式系统搜索问题	D D) 。
A 备忘录法 B 动态规划法 C、	贪心法 D、回溯法
13. 一个问题可用动态规划算法或	; 贪心算法求解的关键特征是问题的
(B) _o	
A 重叠子问题 B 最优子结构性质	C、贪心选择性质 D、定义最优解
14 . 广度优先是(A)的一搜索方式。
A 分支界限法 B、动态规划法	C、贪心法 D、回溯法
15. 背包问题的含心算法所需的计算时间为 (В).

$A O(n2^n)$	B, O(nlogn)	C, O(2 ⁿ)	D, O(n)
16. 实现最大子段和]利用的算法是 (В)	.
A 分治策略	B、动态规划法	C、 贪心法	D、回溯法
17. 实现棋盘覆盖算	[法利用的算法是 (Α),
A 分治法	B、动态规划法	C、贪心法	D、回溯法
18. 下面是贪心算法	的基本要素的是 (С)
A 重叠子问题	B、构造最优解	C 贪心选择性质	D 定义最优解
19. 回溯法的效率不	依赖于下列哪些因素(D)	
A. 满足显约束的值的]个数 [3. 计算约束函数的时间	3
C. 计算限界函数的	时间 [D. 确定解空间的时间	
20. 下面哪种函数是	回溯法中为避免无效搜索采	取的策略(В)
A. 递归函数	B. 剪枝函数 C	。随机数函数	D.搜索函数
21、以深度优先方式	系统搜索问题解的算法称为) (D)	o
A 分支界限算法	B、概率算法	C、贪心算法	D、回溯算法
22、贪心算法与动态	规划算法的主要区别是 (В	λ
A 最优子结构	B. 贪心选择性质	ნ C 构造最优解	g D、定义最优解
23. 采用最大效益位	尤先搜索方式的算法是(Α	λ
A 分支界限法	B、动态规划法	C. 贪心》	去 D、回溯法
24. (D)是贪心	算法与动态规划算法的	共同点。
A 重叠子问题	B. 构造最优解 C. 贪/	心选择性质 D、:	最优子结构性质
25. 矩阵连乘问题的	的算法可由 (B) 设计	实现。
A 分支界限算法	B、动态规划算	算法 C、贪心算	算法 D、回溯算法
26. 0-1 背包问题的	的回溯算法所需的计算时间为	э (А)
A O(n2n)	B, O(nlogn)	C, O(2n)	D, O(n)
27、背包问题的贪心)算法所需的计算时间为 (В)
A O(n2 ⁿ)	B、O(nlogn)	C 、 O(2 ⁿ)	D、 O(n)
29、使用分治法求解	『不需要满足的条件是 (A) _o	
A 子问题必须是一样	的 B 子问题不能够重复	C 子问题的解可以?	合并 D 原问题和子问题使
用相同的方法解			
30、下面问题(B) 不能使用贪心法解决。		

A 单源最短路径问题 BN 皇后问题 C	最小花费生成树问题	D 背包问题
31、下列算法中不能解决 0/1 背包问题的是(A)	
A 贪心法 B 动态规划 C 回溯法 D 分支限界法	去	
32、回溯法搜索状态空间树是按照(C)的顺	序。	
A 中序遍历 B 广度优先遍历 C 深度优先遍历	D 层次优先遍历	
33、采用广度优先策略搜索的算法是(Α),	
A 分支界限法 B 动态规划法	C、 贪心法 I	D、回溯法
34.实现合并排序利用的算法是(Α),	
A 分治策略 B 动态规划法	C. 贪心法 D. 叵]溯法
35.下列是动态规划算法基本要素的是(D),	
A、定义最优解 B、构造最优解 C、:	算出最优解 D、子问题重叠性质	
36.下列算法中通常以自底向下的方式求解最优解	的是(BB)。
A 分治法 B 动态规划法	C、 贪心法 [D、回溯法
二、填空题		
1. 算法的复杂性有	复杂性和空间复杂性	生之分。
2、程序是算法	-语言的具体实现。	
3、算法的"确定性"指的是组成算法的每条	指令是清晰的,无歧义的。	
4. 矩阵连乘问题的算法可由 <u>动态规划</u> 设计	⊤实现。	
5、算法是指解决问题的一种方法或	<u>-个过程</u> 。	
6、快速排序算法的性能取决于 划分的对称性	<u>E</u> .	
7、从分治法的一般设计模式可以看出,用它设计比	出的程序一般是	0
8、问题的最优子结构性质是该问题可用	引动态规划算法或贪心算法求解的关键	特征。
9、以深度优先方式系统搜索问题解的算法称为	回溯法。	
10、任何可用计算机求解的问题所需的时间都与其	. <u>规模</u> 有关。	
11、计算一个算法时间复杂度通常可以计算 _	循环次数、 _基本操作的频率	或计算步。
12、回溯法搜索解空间树时,常用的两种剪枝函数		<u>坟</u>
14、解决 0/1 背包问题可以使用动态规划、 回流	朔法和分支限界法, 其中不需要排序	的是动
<u>态规划</u> ,需要排序的是_ <u>回溯法</u> _,分 <u>5</u>	<u>支限界法</u> 。	
15、使用回溯法进行状态空间树裁剪分支时一般有	两个标准:约束条件和目标函数的界	, N

皇后问题和 0/1 背包问题正好是两种不同的类型 , 其中同时使用约束条件和目标函数的界进

行裁剪的是	0/1	背包问题	, 只使用约束	条件进行裁算	的是	N	皇后问	题	0
17、回溯法是	:一种既带有	系统	性			跳跃性	<u> </u>	的搜索算	法。
18. 动态规划	算法的两/	个基本要素是	最优子	结构性质和	重叠子	问题	性质		
19. 贪心算法的	的基本要素	是	心选择质	质和最份	: 子结构			性质	0
21. 动态规划	J算法的基 <i>z</i>	本思想是将待家	找解问题分解 /	成若干	子问	题		,先求解	_子
问题	,然后	从这些子	·问题	的解得到原	原问题的解	元 牛。			
算法是由若干	条指令组成	成的有穷序列 _,	且要满足	呈输入, <u>输出</u>	出、确定	性和	有限性	_ 四条性	质。
23、快速排序	算法是基于	F	分治策略	的一种	排序算法				
24、以广度优	先或以最小	\ 耗费方式搜索	尼问题解的算 活	去称为	分支阝	限界法	•		
三、算法设计	-题								
1. 背包问题的	贪心算法 ,	, 分支限界	淳法						
2. 最大子段和	丨: 动态规	l划算法							
3. 贪心算法求	活动安排问	可题							
5. 快速排序									
6. 多机调度	问题 -贪心	算法							
四、简答题 1 分治法的基	本思想								
	动态规划法	的相同点							
-	动态规划法 去与回溯法的								
		题一般具有的	几个特征是:						
	界法设计算 常见的两类	法的步骤 典型的解空间	树是子集						
8. 请简述符号		(g(n))ţ(n)	(g(n)),t(n)	(g(n))的含	议。				

9. 分支限界法的搜索策略是: