算法的时间复杂度和空间复杂度分别是什么?

时间复杂度用于描述算法执行时间与输入规模之间的关系。它通常表示为大 O 符号,例如 O(n)、 $O(n^2)$ 、 $O(\log n)$ 等,其中 n 是输入数据的规模。更加关注当 n 趋于无穷时,算法整体的运行效率。

空间复杂度与时间复杂度相对,描述算法执行过程中所需的存储空间与输入规模之间的关系。它同样使用大 O 符号表示,例如 O(n)、 $O(n^2)$ 、O(1) 等。

在算法当中,往往会有算法使用更多的空间复杂度,以达到更少的时间复杂度。

算法是什么? 有什么作用?

算法 (Algorithm) 是解决特定问题的一系列定义清晰的计算步骤,它可以用来完成一个计算任务或者解决一个计算问题。他可以用于将抽象的问题简单化,从而化繁为简;同时也能提供某类特定情景的合乎逻辑的解决方案。

算法分析的方法是多种多样的。常用的评判算法效率的方法有哪些? 请举例。

首先可以使用**时间复杂度**。正如上文所说,它衡量了算法执行时间随着输入规模增长的变化 趋势。O 代表运行时间的上界,即最坏情况。时间复杂度越低,通常意味着算法的执行效率 越高。

其次可以使用 RAM 随机访问机测试实际运行时间。通过给予完全随机的输入进行时间的观测。这通常需要多次测试以获得平均值。该方法考虑硬件性能、操作系统、编译器优化等因素。

最后可以使用公式,如**主方法**,**递推法**进行**渐近分析**。这是一种理论估算方法,它使用大 O 表示法来描述算法的时间复杂度和空间复杂度。它关注的是算法在最坏情况下的性能,而不是具体实现的细节。

如何去评判一个算法的复杂度?

使用渐近记号。通常使用的最多的是类似 O(n)、 $O(n^2)$ 、O(1)等,代表输入之后,假设输入的 n 规模非常大,考虑其运行的时间上界。以下列举了一些从小到大排列的时间复杂度: $O(\log n)$ 、O(n)、 $O(n \log n)$ 、 $O(n^2)$ 、 $O(2^n)$

算法在一般情况下被认为有五个基本属性。它们分别是什么? 请简要说明

他们分别是: 输入, 输出, 确定性, 有限性, 可行性。

输入: 算法需要有明确的输入,这些输入是算法处理的基础。输入可以是数据、信号或其他形式的信息。

输出:算法执行完成后应该有明确的输出,输出是算法处理结果的展示。输出应该能解决提出的问题或满足特定需求。

确定性: 算法中的每一步操作都应该是明确的,对于相同的输入,算法应该在每次执行时都产生相同的输出,不存在随机性。

有限性: 算法必须在有限的步骤之后结束, 不能包含无限循环。这意味着算法在执行过程中, 每一步都应该在有限时间内完成。

可行性: 算法中的操作都应该是可执行的,即在当前的技术和资源条件下,算法的每一步都能够被准确无误地执行。

1, 6, 7, 8, 题代码如下:

```
def isprime(n):
    flag=True
    if n == 2:
        flag=True
    elif n < 2:
        flag=False
    for i in range(2, int(n**0.5)+1):
        if n % i == 0:
            flag=False
        if flag:
            print("is prime")
        else:
            print("not prime")
        return

isprime(int(input("输入要检测的正整数: ")))</pre>
```

```
#汉诺塔

lif n==1:
    print(f"从{a}移动到{b}")
    else:
        tower(n-1,a,c,b)
        print(f"从{a}移动到{b}")
        tower(n-1,c,b,a)

tower(3,'A','B','C')
```

```
✓ class TreeNode:

     多~
     def __init__(self, val=0, left=None, right=None):
         self.val = val
         self.left = left
         self.right = right
 多~

∨ def arrayToBST(nums):
     if not nums:
         return None
     mid = len(nums) // 2
     root = TreeNode(nums[mid])
     root.left = arrayToBST(nums[:mid])
     root.right = arrayToBST(nums[mid+1:])
     return root
 多~
v def inorderTraversal(root, result=None):
     if result is None:
         result = []
     if root:
         inorderTraversal(root.left, result)
         result.append(root.val)
         inorderTraversal(root.right, result)
     return result
v def left_depth_first_traversal_iterative(root):
     if root is None:
         return
     stack = [root]
     while stack:
         node = stack.pop()
         print(node.val) # 访问当前节点
         if node.left:
            stack.append(node.left)
         if node.right:
            stack.append(node.right)
```