

树微课Part2

许

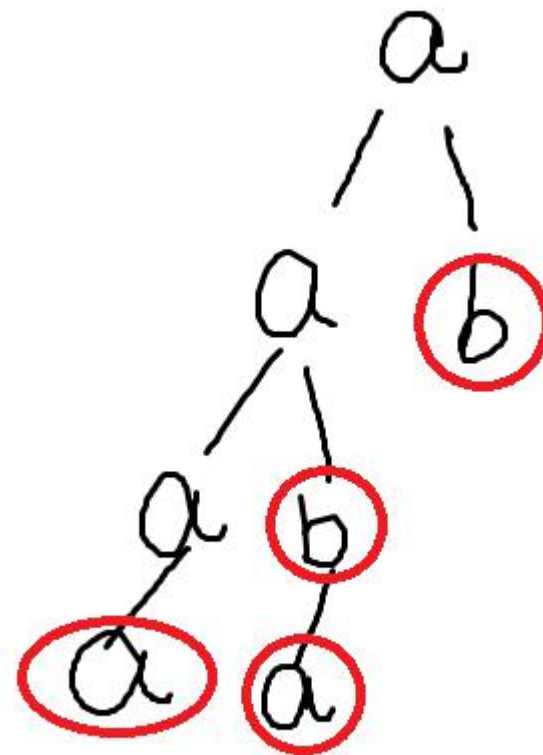
内容回顾

- 树的基本概念
- 树的遍历
 - 前序、中序、后序递归遍历
 - 前序+中序->构造树
 - 非递归遍历
- 二叉查找树
- 左儿子右兄弟表示

- 字典树
- 线段树
- 平衡二叉树
- 空间索引树

字典树

- aaaa
- aab
- aaba
- ab



字典树-结构定义

- ```
struct TreeNode{
 bool isWord;

 TreeNode* child[26] //假设只有26个小写字母
```
- ```
}
```
- 查找快速，空间占用交大

字典树-结构定义2

- struct TreeNode{
 - char ch;
 - bool isWord;
 - int childst;
 - int childnum;}
- vector<TreeNode> nodelist;
- vector<int> childindex
- node的儿子则为
nodelist[childindex[node.childst..node.childst+node.childnum-1]]

字典树的构造

```
void insert(TreeNode * r, const string & word)
{
    for (int i = 0; i < word.length(); i++)
    {
        int id = word[i] - 'a';
        if (r->child[id] == NULL)
        {
            r->child[id] = new TreeNode();
        }
        r = r->child[id];
    }
    r->isword = true;
}
```

字典树的查找

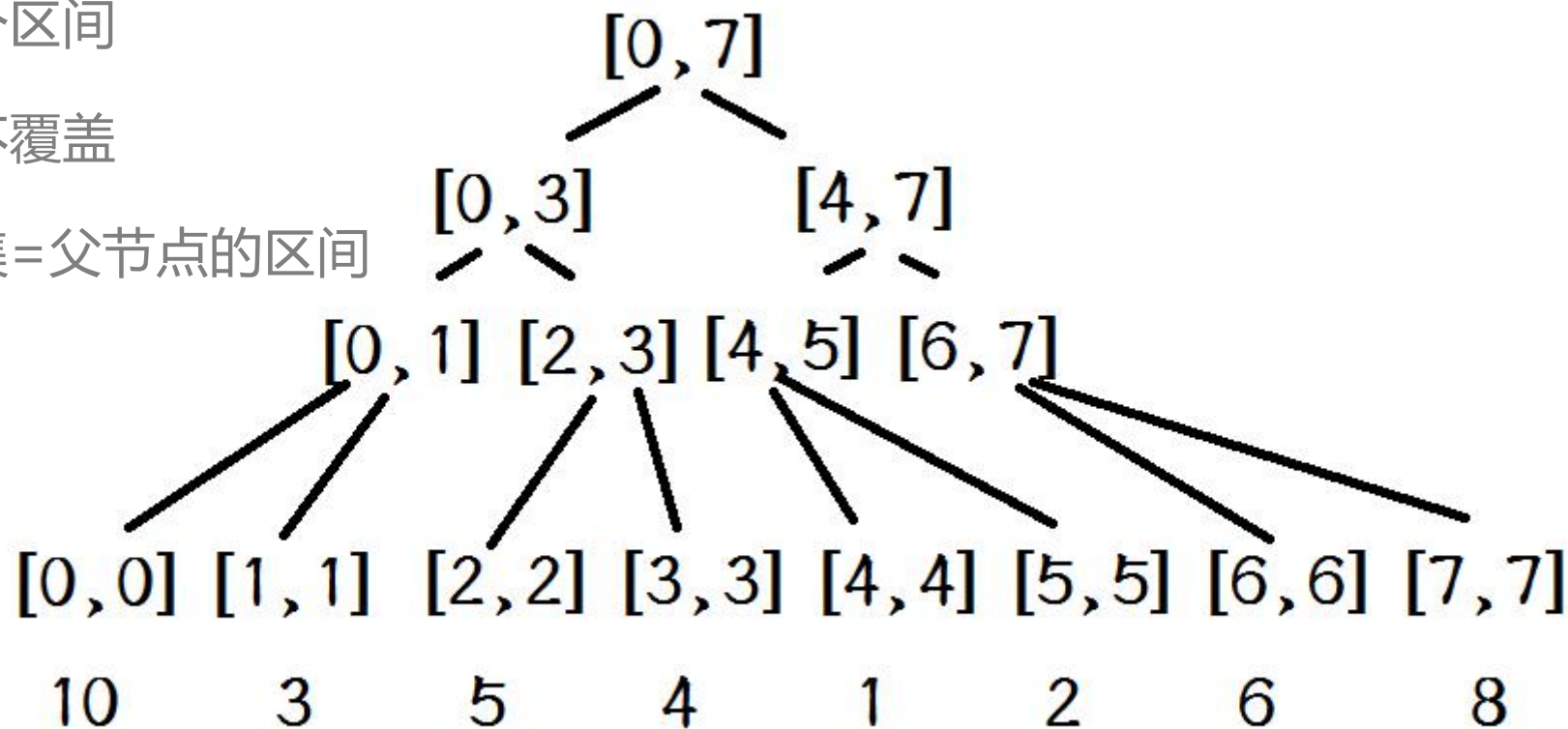
```
bool find(TreeNode * r, const string & word)
{
    for (int i = 0; i < word.length(); i++)
    {
        int id = word[i] - 'a';
        if (r->child[id] == NULL)
        {
            return false;
        }
        r = r->child[id];
    }
    return r->isword;
}
```


字典树-示例

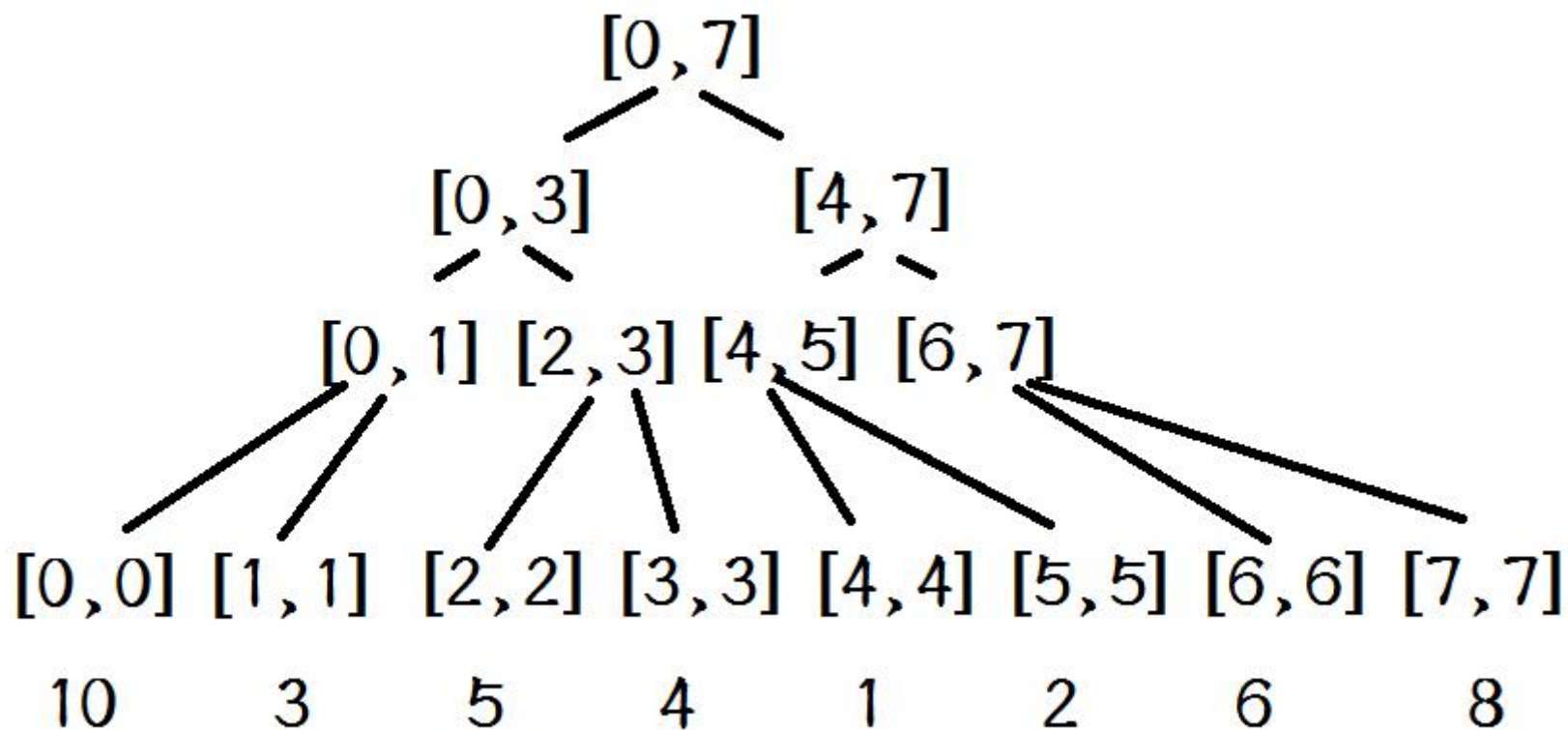
- LeetCode 139. Word Break
- LeetCode 140. Word Break2
- 需要储存字典，频繁查找一个串是不是落在字典里面都很适用

线段树-形式1

- 每个节点表示一个区间
- 子树的区间彼此不覆盖
- 子树结点区间并集=父节点的区间



- 求最小最大元素
- $[0,1] \rightarrow (3,10)$
- $[2,3] \rightarrow (5,4)$
- $[4,5] \rightarrow (1,2)$
- $[6,7] \rightarrow (6,8)$
- $[0,3] \rightarrow (3,10)$
- $[4,7] \rightarrow (1,8)$
- $[0,7] \rightarrow (1,10)$



线段树-更新

- 找到发生更改的叶子结点
- 重新计算父节点值
- 如果父节点值发生改变，继续计算再上一层结点值

线段树-形式1

- 典型题目
- 307. Range Sum Query - Mutable
 - Given nums = [1, 3, 5] 初始给定
 - 两种操作：

sumRange(int i,int j)返回 nums[i..j]的和

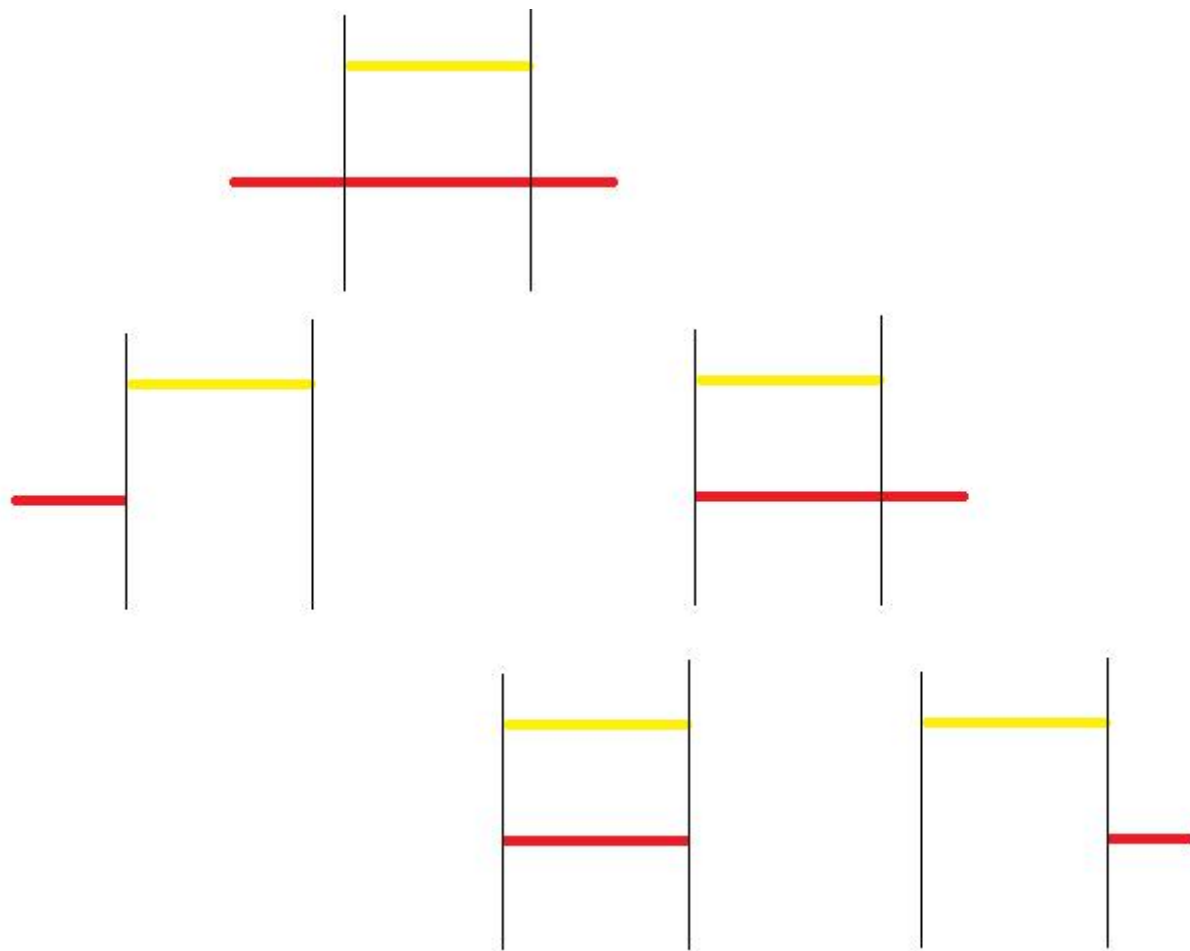
update(int i,int val) 修改nums[i]=val;

线段树-形式2

- 一维坐标上有若干条线段 起点st,终点ed $0 \leq st < ed \leq \text{maxint}$
- 问一个点被多少条线段覆盖
- 操作insert(int st,int ed);
- 查询query(int x)
- 多次插入与查询

线段树-形式2-插入

- 坐标都是正整数
- 初始构造一个单结点树 $[0, \text{maxint}]$
- 插入线段(st,ed)



线段树-形式2-插入

- 不是叶子结点，则递归插入子节点

```
if (r->left != NULL && r->right != NULL)
{
    insert(r->left, st, ed);
    insert(r->right, st, ed);
}
```

- 叶子节点 $st \leq r.st \ \&\& \ r.ed \leq ed$

不需要分裂count++

```
if (st <= r->st && r->ed <= ed)
{
    r->count++;
}
```


线段树-形式2-插入

- 叶子节点 $r.st < st$
r分裂成 $[r.st..st-1][st..r->ed]$
- 上条不成立且叶子节点 $r.ed > ed$
r分裂成 $[r.st..ed][ed+1..r->ed]$

```
if (r->st < st )
{
    r->left = new SegTreeNode(r->count);
    r->right = new SegTreeNode(r->count);

    r->left->st = r->st;
    r->left->ed = st - 1;

    r->right->st = st;
    r->right->ed = r->ed;
    insert(r->right, st, ed);
}
else
if (r->ed > ed)
{
    r->left = new SegTreeNode(r->count);
    r->right = new SegTreeNode(r->count);

    r->left->st = r->st;
    r->left->ed = ed;

    r->right->st = ed+1;
    r->right->ed = r->ed;
    insert(r->left, st, ed);
}
```

线段树-形式2-查询

- `int query(SegTreeNode * r, int x)`
- 如果r非叶子结点，则查询子节点，、
根据x值与r->left.ed值的关系决定查询左子树还是右子树
- 如果r=叶子结点，则返回count

```
int query(SegTreeNode * r, int x)
{
    if (r != NULL)
    {
        if (r->left != NULL && r->right != NULL)
        {
            if (x <= r->left->ed)
            {
                return query(r->left, x);
            }
            else
            {
                return query(r->right, x);
            }
        }
        else
        {
            return r->count;
        }
    }
    return 0;
}
```

线段树-形式2-扩展

- 如果问题变成了query只需要返回
x是否被线段覆盖了 不需要知道被多少线段覆盖了，应该如何修改
- 当插入过程中发现
存在r的左右子结点都是叶子结点，且 $r \rightarrow \text{left} \rightarrow \text{count} = r \rightarrow \text{right} \rightarrow \text{count}$
可以如何优化

线段树-形式2-城市天际线

- $[0..\text{INT_MAX}] = 0;$
- $\text{INSERT } [\text{ST}, \text{ED}] \rightarrow H$
- 最后求x处的最大H
- 按坐标输出整个线段树
- LeetCode 218

注意原题的输入为 $[\text{Li}, \text{Ri})$ 转成闭区间插入的时候应该插入 $[\text{Li}, \text{Ri}-1]$

红黑树

- 二叉查找树
- 保持了 $O(\log n)$ 的高度
- 所以查找插入删除的最坏代价也是 $O(\log n)$
- 查询过程同二叉查找树
- 难点在 如何保持删除与插入的时候树的平衡
- c++标准库的map使用的红黑树
- 细节请看 [结构之法](#)

B树

- 每个非叶子结点最多有M个子节点
- 根结点最少有2个子节点
- 非根非叶子结点最少有 $m/2$ 个子节点
- 所以叶子结点在同一层
- 扩展有B+ B*

空间索引树

- 在N维空间内查询距离点 $v \leq d$ 的点集合
 - 2维空间
 - 查询落在一个圆形内的点集合
 - 查询落在一个矩形范围内的点集合

R树

- 叶子结点=点
- 父节点=所有子节点的最小外接矩形
- R树区别于普通树的一个显著特点是，子树表示的范围可能会重叠
- 减少子树的矩形重叠，能够让R树更为优化
- 同B树，可以设计每层最多有M个子节点，最少有M/2个
- 大部分R树都能离线插入构造好树，在线查询，不进行动态插入。
- 所以建树可以进行更多的计算以优化 从而提高查询性能
- 大规模数据往往有自然属性可以很容易的分成不同的子集

总结

- 思考清楚每个结点代表什么
- 非叶子结点的值是否可以解决问题？
 - 是需要递归查询子节点呢
 - 还是直接可以返回当前结点信息
- 把大问题分成子问题 子树的问题解决了，当前树的问题也就解决了
- m叉树的分裂与收缩其实原理类似，一通百通

- 微博：小小喵78
- Q&A