

# 数据结构课程第三次实验

## 1 知识回顾

在开始本次实验之前，先简单回顾一下课程中第六章（二叉树）和第七章（图）的相关内容。

### 1.1 二叉树

**基本概念** 二叉树是一种树形数据结构，其中每个节点最多有两个子节点，分别称为左子节点和右子节点。二叉树的根节点是树的起始节点。

#### 常见类型

1. 满二叉树：每个节点要么是叶子节点，要么有两个子节点。
2. 完全二叉树：除最后一层外，所有层的节点都是满的，且最后一层的节点尽可能地左对齐。
3. 平衡二叉树：任意节点的左右子树高度差不超过 1 的二叉树，如 AVL 树。
4. 二叉搜索树（BST）：左子节点的值小于父节点的值，右子节点的值大于父节点的值。

#### 基本操作

1. 插入：将新节点插入到二叉树中。
2. 删除：从二叉树中删除指定节点。
3. 查找：在二叉树中查找特定值的节点。

#### 遍历方法

1. 前序遍历（Pre-order Traversal）：根节点 -> 左子树 -> 右子树
2. 中序遍历（In-order Traversal）：左子树 -> 根节点 -> 右子树
3. 后序遍历（Post-order Traversal）：左子树 -> 右子树 -> 根节点
4. 层次遍历（Level-order Traversal）：按层从上到下，从左到右遍历

### 1.2 图

**基本概念** 图是一组顶点和边的集合。图分为有向图和无向图。图可以表示各种关系，如社交网络、路线图等。

### 常见类型

1. 无向图：图中的边没有方向，边  $(u, v)$  和  $(v, u)$  是相同的。
2. 有向图：图中的边有方向，边  $(u, v)$  和  $(v, u)$  是不同的。
3. 加权图：图中的边带有权重，表示从一个顶点到另一个顶点的代价或距离。

### 基本操作

1. 添加顶点：在图中添加新顶点。
2. 添加边：在图中添加新边。
3. 删除顶点：从图中删除指定顶点。
4. 删除边：从图中删除指定边。

### 遍历方法

1. 深度优先搜索（DFS）：从起始顶点开始，尽可能深入每个分支。
2. 广度优先搜索（BFS）：从起始顶点开始，按层次遍历每个顶点。

## 2 实验内容

本次实验内容较多，主要分为两大部分：

### 2.1 二叉树

二叉树部分的实验代码的组织结构说明如下：

```
BinaryTree
├── CMakeLists.txt
├── include
│   ├── BinaryTree.h
│   ├── ExpressionBinaryTree.h
│   └── HuffmanTree.h
└── src
    ├── BinaryTree.cpp
    ├── ExpressionBinaryTree.cpp
    ├── HuffmanTree.cpp
    └── main.cpp
```

### 2.1.1 BinaryTree.h

在该头文件下，定义了基础的二叉树类。其基本的数据成员包括：

1. left: 左孩子;
2. right: 右孩子;
3. name: 节点名字标识;

其成员函数包括：

1. 四种对树进行遍历的操作函数;
2. 根据中序与另外一种序列（先序或后序任意一种）重构二叉树的构造函数;

### 2.1.2 ExpressionTree.h

在该头文件下，定义了继承自 BinaryTreeNode 类的子类 ExpressionTreeNode。其新增的数据成员为 value（用于表示数字常量或运算符）。

其新增的成员函数包括：

1. 根据前缀、中缀、后缀表达式对表达式树进行构建的构造函数;
2. 获取算符优先级的函数;
3. 计算表达式树结果的计算函数;

### 2.1.3 HuffmanTree.h

在该头文件下，定义了继承自 BinaryTreeNode 类的子类 HuffmanTreeNode。其新增的数据成员包含：

1. character: 字符
2. frequency: 该字符出现的频率

新增的成员函数包括：

1. 哈夫曼树的构造函数;
2. 获取哈夫曼编码的函数;
3. 用于优先队列进行维护的重载比较运算符;

该部分实验需要补全的代码包括：

1. 基类 BinaryTreeNode 四种遍历方式的实现（即先序遍历、中序遍历、后序遍历和层次遍历）;
2. 基类 BinaryTreeNode 基于两种遍历方式的结果进行二叉树的重构;
3. 继承类 ExpressionTreeNode 基于两种表达式（前缀、后缀）进行表达式树的构建;

4. 继承类 HuffmanTreeNode 基于给定频率集实现 Huffman 树的构建；
5. 继承类 HuffmanTreeNode 基于先序遍历输出频率集字符的编码方式；

需要进行代码补全的部分位于对应的 BinaryTree/src/xxx.cpp 文件里，其中的 TODO 部分需要大家进行实现，相应的实现思路已经通过注释的方式放置在对应需要实现的函数里。

```

BinaryTree/src/BinaryTree.cpp
1 #include "../include/BinaryTree.h"
2 #include <iostream>
3 #include <queue>
4
5 using namespace std;
6
7 // 构造函数实现，初始化为空指针
8 BinaryTreeNode::BinaryTreeNode() : left(nullptr), right(nullptr) {}
9
10 // 先序遍历实现，访问根节点，然后先序遍历左子树，再先序遍历右子树
11 void BinaryTreeNode::PreOrderTraverse(BinaryTreeNode* root) {
12     // 使用 cout 输出根节点的值
13     // TODO
14 }
15
16 // 中序遍历实现，先序遍历左子树，再访问根节点，最后中序遍历右子树
17 void BinaryTreeNode::InOrderTraverse(BinaryTreeNode* root) {
18     // TODO
19 }
20
21 // 后序遍历实现，先序遍历左子树，再后序遍历右子树，最后访问根节点
22 void BinaryTreeNode::PostOrderTraverse(BinaryTreeNode* root) {
23     // TODO
24 }
25
26 // 层次遍历实现，使用队列，按层从上到下，从左到右遍历
27 void BinaryTreeNode::LevelOrderTraverse(BinaryTreeNode* root) {
28     // TODO
29 }
30
31 // 辅助函数，通过中序和后序遍历构建二叉树（递归实现）
32 BinaryTreeNode* BinaryTreeNode::buildTreeFromInorderPostorder(const std::vector<int>& inorder, int inStart, int inEnd,
33     const std::vector<int>& postorder, int postStart, int postEnd,
34     std::unordered_map<int, int>& inMap, int& inOrderIdx) {
35     // 递归终止条件
36     // TODO
37
38     // 后序遍历的最后一个元素是根节点
39     // TODO
40
41     // 根据根节点在中序遍历中的位置计算左子树的大小
42     // TODO
43
44     // 递归构建左子树和右子树
45     // TODO
46 }

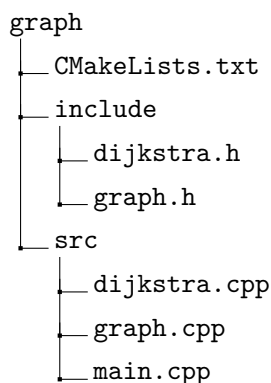
```

图 1: 需要填补的代码示例

在实现完这些.cpp 文件的内容后，大家可以根据自身的需要修改 BinaryTree/src/main.cpp 文件里的测试用例，以保证编写程序的健壮性。最终的实验检查中，助教会通过修改该文件的测试样例，将运行结果与标准结果进行比对，因此请充分检查自身程序的运行结果！

## 2.2 图

图部分的实验代码组织结构说明如下：



### 2.2.1 dijkstra.h

该头文件下，定义了 dijkstra 类。其基本的数据成员包括：

1. g: 图；

2. struct Vertex: 记录最短路径信息的结构体, 结构体成员有:

- (a) sure: 最短路径是否确定的标志位;
- (b) path: 记录最短路径的前驱节点的标号;
- (c) dist: 记录该点到源点最短路径的长度。

3. vertex[N]: 记录该图所有顶点到达源点最短路径信息的数组。

其成员函数有:

- 1. 求解最短路径的函数;
- 2. 输出最短路径的函数。

### 2.2.2 graph.h

在头文件下, 定义了 graph 类。其基本的数据成员包括:

- 1. vertex\_num: 顶点数;
- 2. edge\_num: 边数;
- 3. struct Edge: 记录边信息的结构体, 结构体成员有:
  - (a) adj: 邻接点;
  - (b) weight: 边的权值;
  - (c) next: 某节点相连的所有边构成一条链表, 该 next 域指向当前节点的下一条边。
- 4. struct Vertex: 记录顶点信息的结构体 (注意: 和 dijkstra.h 头文件里定义的同名类型 struct Vertex 不一样), 其成员包括:
  - (a) head: 与该节点相连的所有边构成的链表的头节点;
  - (b) visited: 是否被访问过的标志位, 可用于深度优先搜索。

其成员函数包括:

- (a) 深度优先遍历函数;
- (b) 给定节点、边和权值, 完成图的构建函数。

该部分实验需要补全的代码包括:

- 1. 类 dijkstra 中以 s 为起始点的 dijkstra 算法求最短路径的函数;
- 2. 类 dijkstra 中输出最短路径的辅助函数;
- 3. 类 graph 中根据输入进行图的构建的函数;
- 4. 类 graph 中深度优先搜索的函数。

需要进行代码补全的部分位于对应的 graph/src/xxx.cpp 文件里, 其中的 TODO 部分需要大家进行实现。



```

graph > src > graph.cpp > ...
1  #include "../include/graph.h"
2  #include<iostream>
3
4  void graph::init(int u[],int v[],int w[])
5  {
6      //TODO:完成邻接表存储图
7  }
8  void graph::dfs(int s)
9  {
10     //TODO:完成图的深度优先遍历，输出顶点编号
11 }

```

图 2: 需要补全的代码示例

### 3 其它说明

#### 3.1 HuffmanTree.cpp 中的 priority\_queue 容器说明

priority\_queue 是一种特殊的队列，其元素按优先级排列。它的原型为：

```

1  std::priority_queue<
2      Type, // 存储的元素类型
3      std::vector<Type>, // 底层容器类型（通常是std::vector）
4      Compare // 比较函数对象类型
5  >;

```

priority\_queue 的第三个参数是一个比较函数，用于定义元素之间的优先级顺序。默认情况下，这个比较函数是 std::less，这意味着 priority\_queue 是一个最大堆（最大优先队列），即优先级最高的元素总是位于队列的顶部。

其常用的成员函数有：

1. push(const value\_type& val): 向优先级队列中添加元素 val。
2. pop(): 移除优先级队列顶部的元素。
3. top() const: 返回优先级队列顶部的元素。
4. empty() const: 检查优先级队列是否为空。
5. size() const: 返回优先级队列中的元素数量。

#### 3.2 实验时间安排

由于后续的实验课时不足，所以助教们决定将二叉树和图这两章内容对应的实验内容放在一起，本次实验的线下检查截止时间定于 12 月 6 日（线上检查时间为线下截止时间对应的周末），

即第 12 周到第 14 周共计两周半的时间。另外第 15 周的实验课用于本学期三次实验补交的检查，实验全部完成的同学无需再来，仍有实验未完成的同学请在十五周的实验课进行实验的补交，过后不再提供补交实验的机会。

### 3.3 项目构建说明

本次实验的两个部分可以分开构建，请同学们在实验过程中务必将工作文件夹根目录设置为 BinaryTree 或 graph，否则将无法进行项目的正常构建！

使用 VSCode 中的 CMake 插件进行构建和调试的步骤如下：

1. 在 VSCode 中打开文件夹 BinaryTree 或 graph，使得资源管理器的文件组织显示如下：

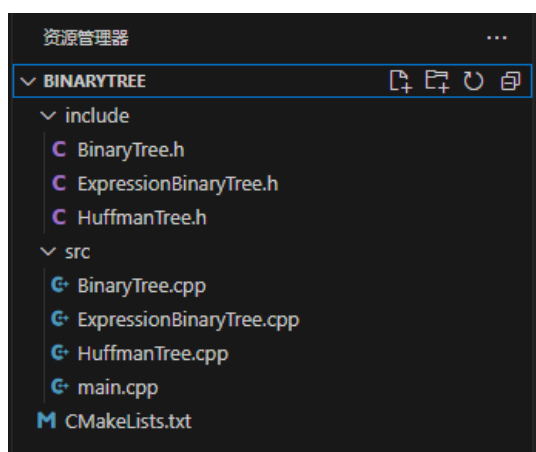


图 3: 打开 BinaryTree 文件夹时的文件组织

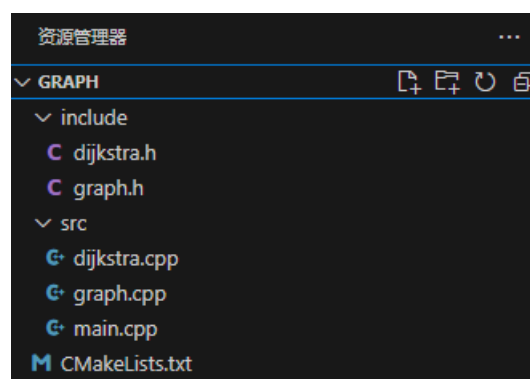


图 4: 打开 BinaryTree 文件夹时的文件组织

2. 点击左侧的 CMake 图标，进行 CMake 的配置；
3. 点击配置的图标：选择相应的工具包（mingw32 的那个）

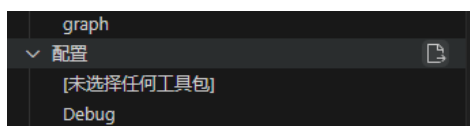


图 5: 点击配置图标

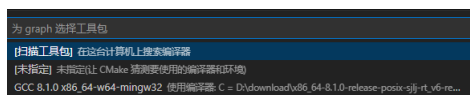


图 6: 选择工具包

4. 点击生成，即可生成该文件组织架构下的测试程序的二进制文件：



图 7: 生成测试程序的二进制文件

5. 在需要调试的地方打上断点，然后点击调试：即可进入调试状态：

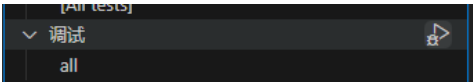


图 8: 调试二进制文件生成

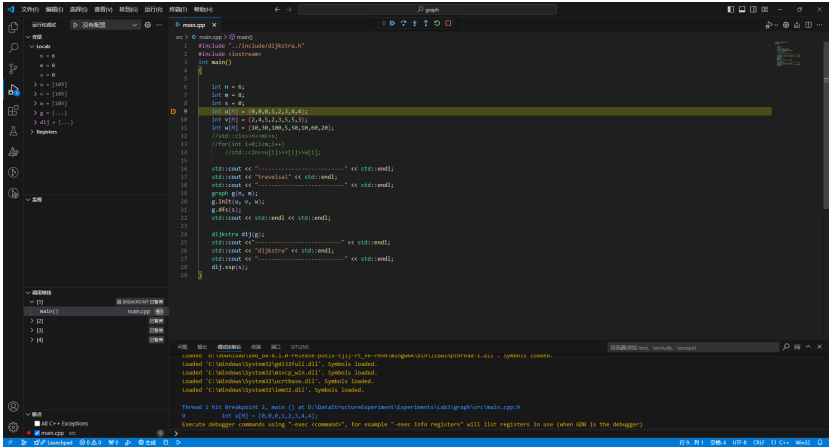


图 9: