# 11.3 冲突处理方法



❖ 处理冲突的方法

常用处理冲突的思路:

- □ 换个位置: 开放地址法
- □ 同一位置的冲突对象组织在一起: 链地址法
- ❖ 开放定址法(Open Addressing)

一旦产生了冲突(该地址已有其它元素),就按某 种规则去寻找另一空地址



# ❖ 开放定址法(Open Addressing)

- ✓ d<sub>i</sub> 决定了不同的解决冲突方案:线性探测、平方探测、双散列。

$$d_i = i$$

$$d_i = \pm i^2$$

$$d_i = b^2$$

$$i*h_2(key)$$

### 1. 线性探测法 (Linear Probing)

❖ 线性探测法: 以增量序列 1, 2, ....., (TableSize -1) 循环试探下一个存储地址。

[例] 设关键词序列为 {47, 7, 29, 11, 9, 84, 54, 20, 30},

- □ 散列表表长TableSize = (3) (装填因子 α = 9/13 ≈ 0.69);
- □ 散列函数为: h(key) = key mod (1) =

用线性探测法处理冲突,列出依次插入后的散列表,并估算查找性能

关键词 (key)	47	7	29	11	9	84	54	20	30
散列地址 h(key)	3	7	7	0	9	7	10	9	8



关键词 (key)	47	7	29	11	9	84	54	20	30
散列地址 h(key)	3	7	7	0	9	7	10	9	8
冲突次数	0	0	1	0	0	3	1	3	6

地址 操作	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	说明
插入47				47										无冲突
插入7				47				7						无冲突
插入29				47				7	<b>29</b>					$d_1 = 1$
插入11	11			47				7	29					无冲突
插入9	11			47				7	29	9				无冲突
插入84	11			47				7	29	9	84			$d_3 = 3$
插入54	11			47				7	29	9	84	54		$d_1 = 1$
插入20	11			47				7	29	9	84	54	20	$d_3 = 3$
插入30	11	30		47				7	29	9	84	54	20	$d_6 = 6$

注意"聚集"现象



#### 散列表查找性能分析

- □ 成功平均查找长度(ASLs)
- □ 不成功平均查找长度 (ASLu)

#### 散列表:

H(key)	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
key	11	30		47				7	29	9	84	54	20
冲突次数	0	6		0				0	1	0	3	1	3

#### 【分析】

ASLs: 查找表中关键词的平均查找比较次数(其冲突次数加1)

ASL s=  $(1+7+1+1+2+1+4+2+4) / 9 = \frac{23}{9} \approx \frac{2.56}{2.56}$ 

ASLu: 不在散列表中的关键词的平均查找次数(不成功)

一般方法:将不在散列表中的关键词分若干类。

如:根据H(key)值分类

ASL u=  $(3+2+1+2+1+1+1+9+8+7+6) / (11) = 41/11 \approx 3.73$ 





[例] 将acos、define、float、exp、char、atan、ceil、floor,

顺次存入一张大小为26的散列表中。

H(key)=key[0]-'a',采用线性探测d<sub>i</sub>=i,

acos	atan	char	define	ехр	float	<b>/</b> c	ceil	fl	loor		
0	1	2	3	4	5/		6		7	8	25

#### 【分析】

ASLs: 表中关键词的平均查找比较次数

ASL s=  $(1+1+1+1+1+2+5+3) / 8 = 15/8 \approx 1.87$ 

ASLu:不在散列表中的关键词的平均查找次数(不成功)

根据H(key)值分为26种情况: H值为0,1,2,...,25

ASL u=  $(9+8+7+6+5+4+3+2+1*18) / 26 = \frac{62}{26} = \frac{2.38}{2.38}$ 



#### 2. 平方探测法(Quadratic Probing)--- 二次探测

◆ 平方探测法: 以增量序列1², -1², 2², -2², ....., q², -q²
 且q≤ TableSize/2」循环试探下一个存储地址。

[例] 设关键词序列为 {47, 7, 29, 11, 9, 84, 54, 20, 30},

- □ 散列表表长TableSize = 11,
- □ 散列函数为: h(key) = key mod 11。

用平方探测法处理冲突,列出依次插入后的散列表,并估算ASLs。

关键词 key	47	7	29	11	9	84	54	20	30
散列地址h(key)	3	7	7	0	9	7	10	9	8



关键词 key	47	7	29	11	9	84	54	20	30
散列地址h(key)	3	7	7	0	9	7	10	9	8
冲突次数	0	0	1	0	0	2	0	3	3

#### ASL s = (1+1+2+1+1+3+1+4+4) / 9 = 18/9 = 2

地址 操作	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	说明
插入47				47								无冲突
插入7				47				7				无冲突
插入29				47				7	29			$d_1 = 1$
插入11	11			47				7	29			无冲突
插入9	11			47				7	29	9		无冲突_
插入84	11			47			84	7	29	9		$d_2 = -1$
插入54	11			47			84	7	29	9	54	无冲突
插入20	11		20	47			84	7	29	9	54	$d_3 = 4$
插入30	11	30	20	47			84	7	29	9	54	$d_3 = 4$



### 2. 平方探测法(Quadratic Probing)

是否有空间,平方探测(二次探测)就能找得到?

插入 **11**, h(11)=1

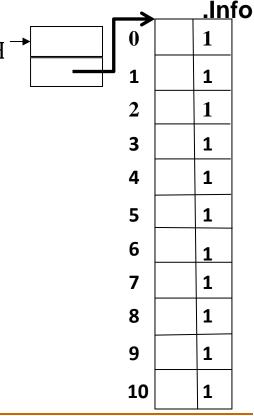
探测序列: 1+1=**2**, 1-1=**0**, (1+2²)mod 5=**0**, (1-2²)mod 5=**2**, (1+3²)mod 5=**0**, (1-3²)mod 5=**2**, (1+4²)mod 5=**2**,...

有定理显示:如果散列表长度TableSize是某个4k+3(k是正整数)形式的素数时,平方探测法就可以探查到整个散列表空间。



```
HashTable InitializeTable(int TableSize)
  HashTable H;
  int i:
  if ( TableSize < MinTableSize ){</pre>
      Error( "散列表太小" );
      return NULL;
      /* 分配散列表 */
                                                      H
   H = (HashTable)malloc( sizeof( struct HashTbl ) )
   if ( H == NULL )
       FatalError( "空间溢出!!!" );
                                             11
   H->TableSize = NextPrime( TableSize );
      /* 分配散列表 Cells */
   H->TheCells=(Cell *)malloc(sizeof( Cell )*H->TableSize);
   if( H->TheCells == NULL )
       FatalError("空间溢出!!!");
   for( i = 0; i < H->TableSize; i++ )
       H->TheCells[ i ].Info = Empty;
   return H;
```

# typedef struct HashTbl \*HashTable; struct HashTbl{ int TableSize; Cell \*TheCells; }H;





```
Position Find(ElementType Key, HashTable H) /*平方探测*/
   Position CurrentPos, NewPos;
   int CNum; /* 记录冲突次数 */
   CNum = 0;
   NewPos = CurrentPos = Hash( Key, H->TableSize );
   while( H->TheCells[ NewPos ].Info != Empty &&
              H->TheCells[ NewPos ].Element != Key ) {
              /* 字符串类型的关键词需要 strcmp 函数!! */
     if(++CNum % 2){ /* 判断冲突的奇偶次 */
         NewPos = CurrentPos + (CNum+1)/2*(CNum+1)/2;
        while( NewPos >= H->TableSize )
           NewPos -= H->TableSize:
      } else {
        NewPos = CurrentPos - CNum/2 * CNum/2;
        while( NewPos < 0 )</pre>
          NewPos += H->TableSize;
                        d_i +1^2 -1^2 +2^2 -2^2 +3^2 -3^2 \dots
  return NewPos;
                         Cnum 1 2 3 4
```



在开放地址散列表中,删除操作要很小心。 通常只能"懒惰删除",即需要增加一个" 删除标记(Deleted)",而并不是真正删除它。 以便查找时不会"断链"。其空间可以在 下次插入时重用。



# 3. 双散列探测法(Double Hashing)



双散列探测法:  $d_i$  为i\* $h_2$ (key), $h_2$ (key)是另一个散列函数探测序列成:  $h_2$ (key), $2h_2$ (key), $3h_2$ (key),.....

- 探测序列还应该保证所有的散列存储单元都应该能够被探测到。选择以下形式有良好的效果:

$$h_2(key) = p - (key mod p)$$

其中:p<TableSize,p、TableSize都是素数。



# 4. 再散列(Rehashing)

- 当散列表元素太多(即装填因子α太大)时,查找效率会下降;
  - > 实用最大装填因子一般取 0.5 <= α<= 0.85



□ 当装填因子过大时,解决的方法是加倍扩大散列表,这个过程叫做"再散列(Rehashing)"





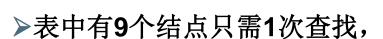
### ❖分离链接法(Separate Chaining)

分离链接法:将相应位置上冲突的所有关键词存储在同一个单链表中

【例】 设关键字序列为 47, 7, 29, 11, 16, 92, 22, 8, 3, 50, 37, 89, 94, 21;

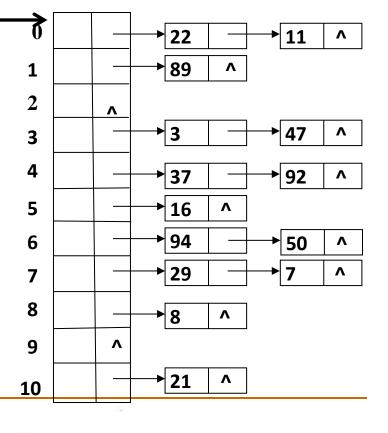
散列函数取为: h(key) = key mod 11; 用分离链接法处理冲突。

struct HashTbl {
 int TableSize;
 List TheLists;
} \*H;



- ▶ 5个结点需要2次查找,
- ▶查找成功的平均查找次数:

ASL s= 
$$(9+5*2) / 14 \approx 1.36$$





```
typedef struct ListNode *Position, *List;
struct ListNode {
  ElementType Element;
  Position Next;
};
typedef struct HashTbl *HashTable;
struct HashTbl {
  int TableSize;
  List TheLists;
};
Position Find( ElementType Key, HashTable H )
  Position P;
   int Pos;
   Pos = Hash( Key, H->TableSize ); /*初始散列位置*/
   P = H->TheLists[Pos]. Next; /*获得链表头*/
   while( P != NULL && strcmp(P->Element, Key) )
      P = P->Next;
   return P;
```

