

树与图论

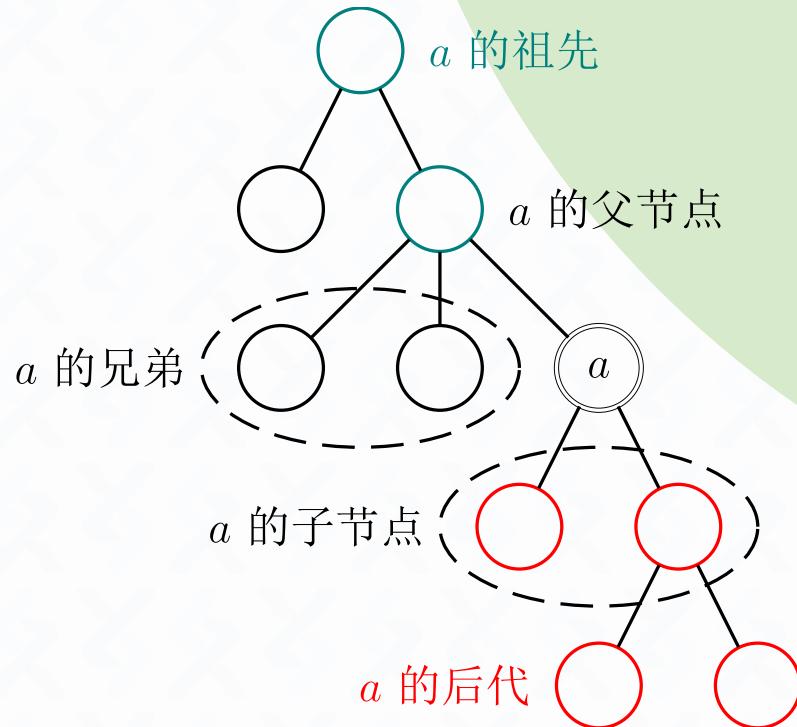
基础-提高衔接计划
览遍千秋
2025-03-15

树与二叉树

一些术语

- 有根树/无根树：有没有指定一个节点为树根。一般的无根树可以指定 1 为根节点转换为有根树。
- 祖先节点：一个节点到根节点路径上，除自己以外的其他节点。
- 后代节点：如果 u 是 v 的祖先节点，那么 v 是 u 的后代节点。
- 父节点：最近的祖先节点。
- 子节点：如果 u 是 v 的父节点，那么 v 是 u 的子节点。
- 子树：一个节点的全部后代节点组成的子图。

一些术语



特殊的树

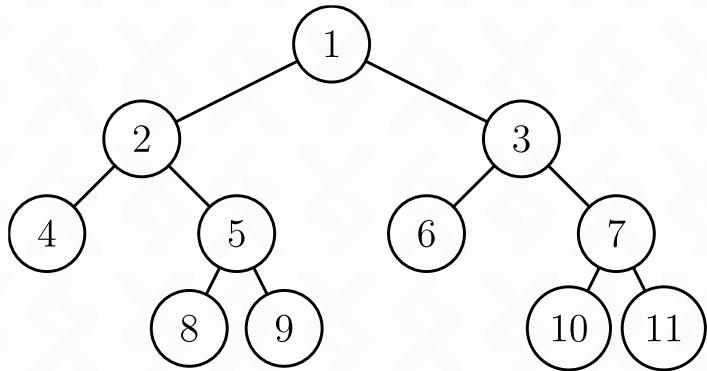
- 链：和任意节点相连的节点不超过两个。有且只有两个节点，只和另外一个节点相连。
- 菊花图：一个节点连接其他所有节点。

常作为树/图试题的特殊性质出现。

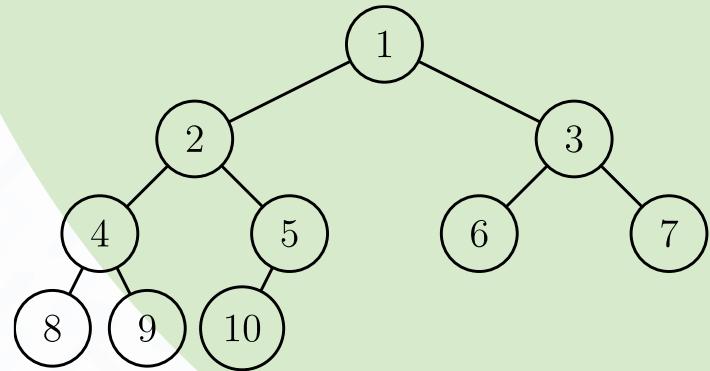
二叉树

- 二叉树：任意一个节点的子节点不超过两个的树。
- 完整二叉树（full/proper binary tree）：每个节点的子节点数量均为 0 或者 2 的二叉树。换言之，每个节点或者是树叶，或者左右子树均非空。
- 完全二叉树（complete binary tree）：只有最下面两层节点的度数可以小于 2，且最下面一层的节点都集中在该层最左边的连续位置上。
- 完美二叉树（perfect binary tree）：所有叶节点的深度均相同，且所有非叶节点的子节点数量均为 2 的二叉树称为完美二叉树。（满二叉树多指完美二叉树。）

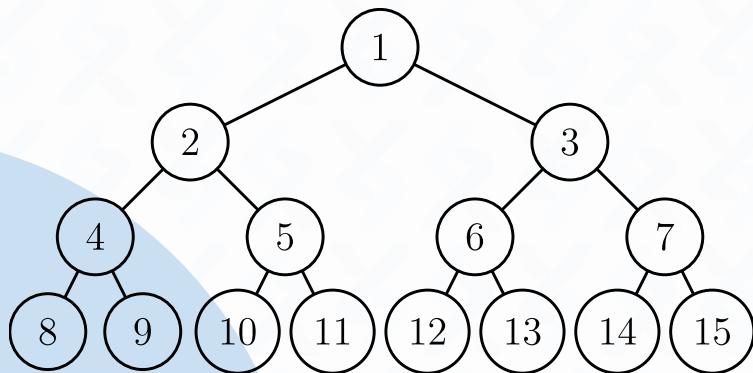
二叉树



完整二叉树 (proper binary tree)



完全二叉树 (complete binary tree)



完美二叉树 (perfect binary tree)

二叉搜索树

二叉搜索树 (Binary Search Tree, BST) 是一棵具有特殊性质的二叉树。又可以叫二叉排序树。

二叉搜索树的性质：

- 对于节点 x , 左子树全部节点的权值均比 x 的权值小
- 对于节点 x , 右子树全部节点的权值均比 x 的权值大

二叉搜索树的插入

构建一棵二叉搜索树，就是根据二叉搜索树的性质，不断向二叉搜索树插入数值的过程。

二叉搜索树的性质：

- 对于节点 x ，左子树全部节点的权值均比 x 的权值小
- 对于节点 x ，右子树全部节点的权值均比 x 的权值大

用变量 p 表示当前正在考虑的节点。很容易根据节点 p 对应的值，确定需要插入的数应该在左子树还是右子树，并递归处理。直到 p 对应的节点为空，在对应位置插入。

二叉搜索树的插入

例：对序列 [4,1,2,3,2,6,7] 构建二叉搜索树。

二叉搜索树的查找

在二叉搜索树中查找权值为 val 的节点。

二叉搜索树的性质：

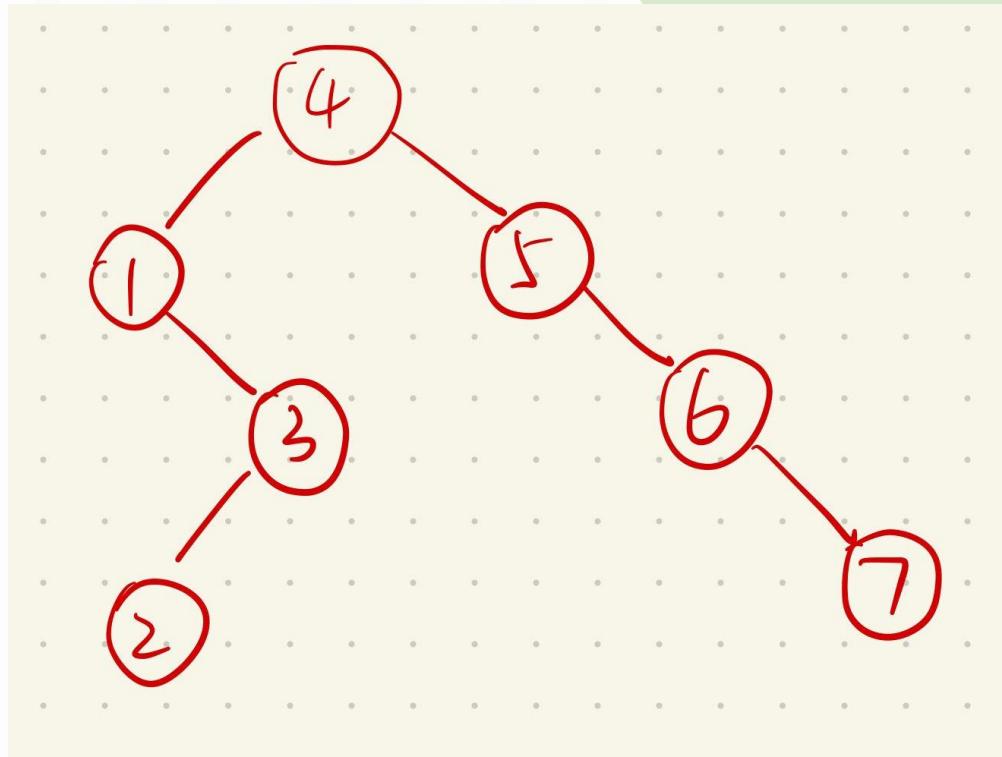
- 对于节点 x , 左子树全部节点的权值均比 x 的权值小
- 对于节点 x , 右子树全部节点的权值均比 x 的权值大

用变量 p 表示当前遍历到 p 号节点。

- 若节点 p 为空节点, 返回 Error
- 若节点 p 的权值即为 val , 返回 p
- 若节点 p 的权值大于 val , 递归到 p 的左子树查找
- 若节点 p 的权值小于 val , 递归到 p 的右子树查找

二叉搜索树的查找

下面是一棵二叉搜索树，在其中查找权值为 2 的节点。



二叉搜索树的删除

从二叉搜索树中删去权值为 val 的节点。

核心：保持二叉搜索树的性质

二叉搜索树的性质：

- 对于节点 x ，左子树全部节点的权值均比 x 的权值小
- 对于节点 x ，右子树全部节点的权值均比 x 的权值大

首先，需要找到权值为 val 的节点，与前面的查找过程相同，记这个节点为 p 。

二叉搜索树的删除

除了被删除节点 p 以外，还需要处理以下节点的信息：

- p 的父节点
- p 的子节点

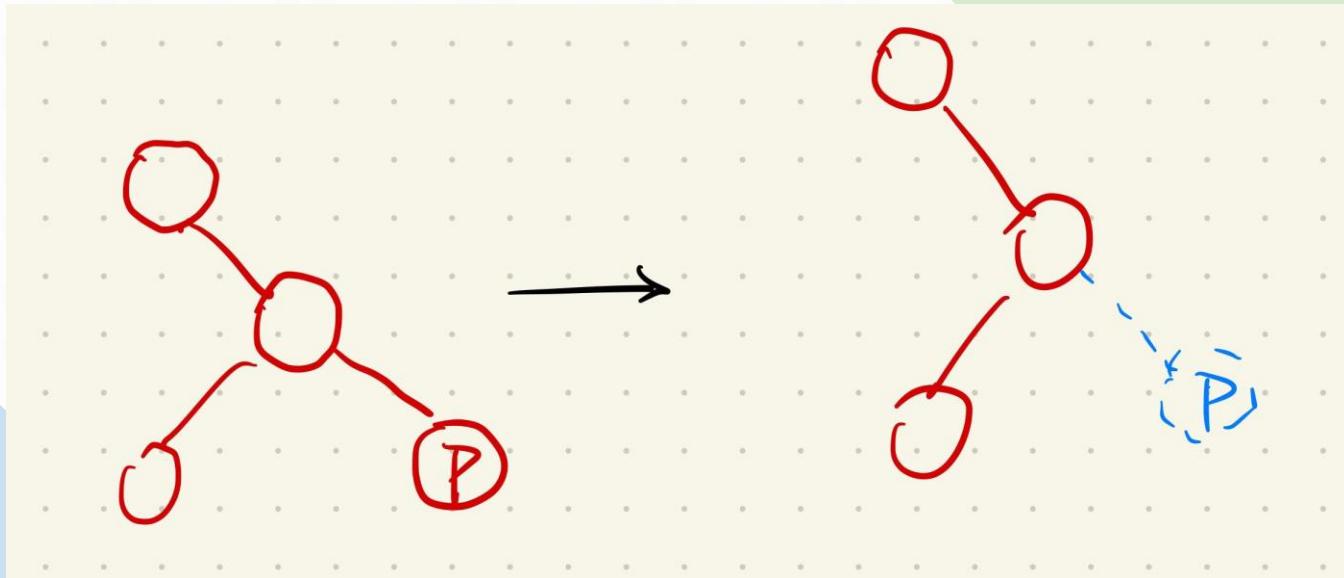
节点 p 共有几种情况：

- 节点 p 有 0 个子节点（叶节点）
- 节点 p 有 1 个子节点
- 节点 p 有 2 个子节点

二叉搜索树的删除

- 节点 p 为叶节点

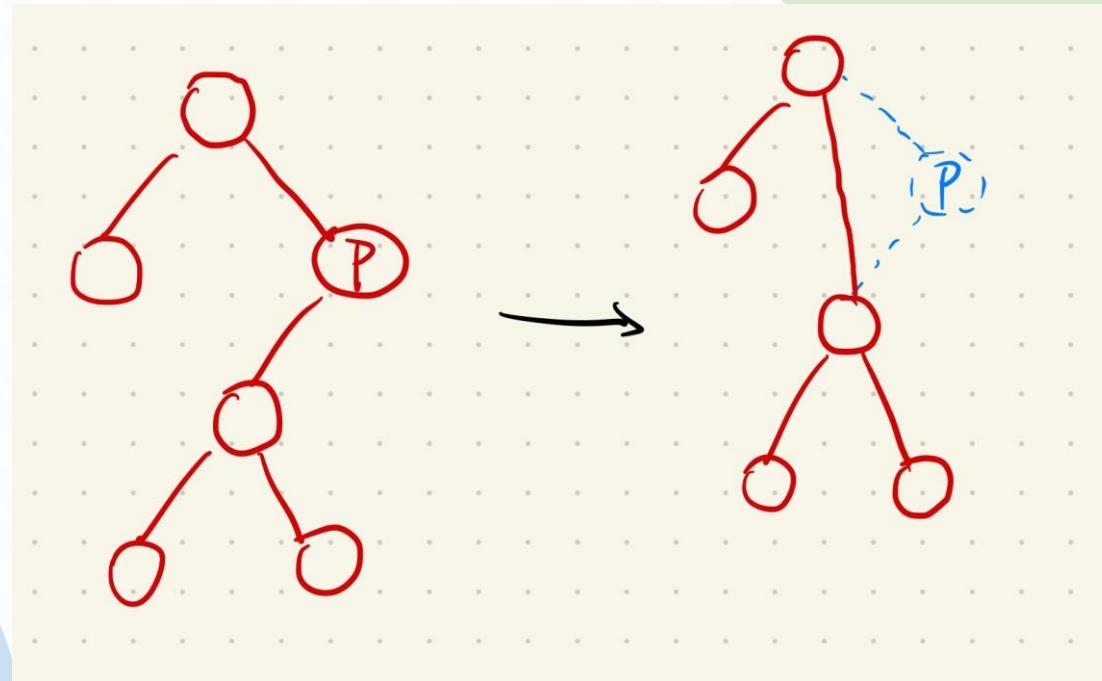
直接删去即可，将其父节点对应的子节点置空。



二叉搜索树的删除

- 节点 p 有 1 个子节点

直接将子节点链接到 p 的父节点，作为同位子树。



二叉搜索树的删除

- 节点 p 有 2 个子节点

一般使用左子树的最大值（或右子树的最小值）来替代节点 p 。

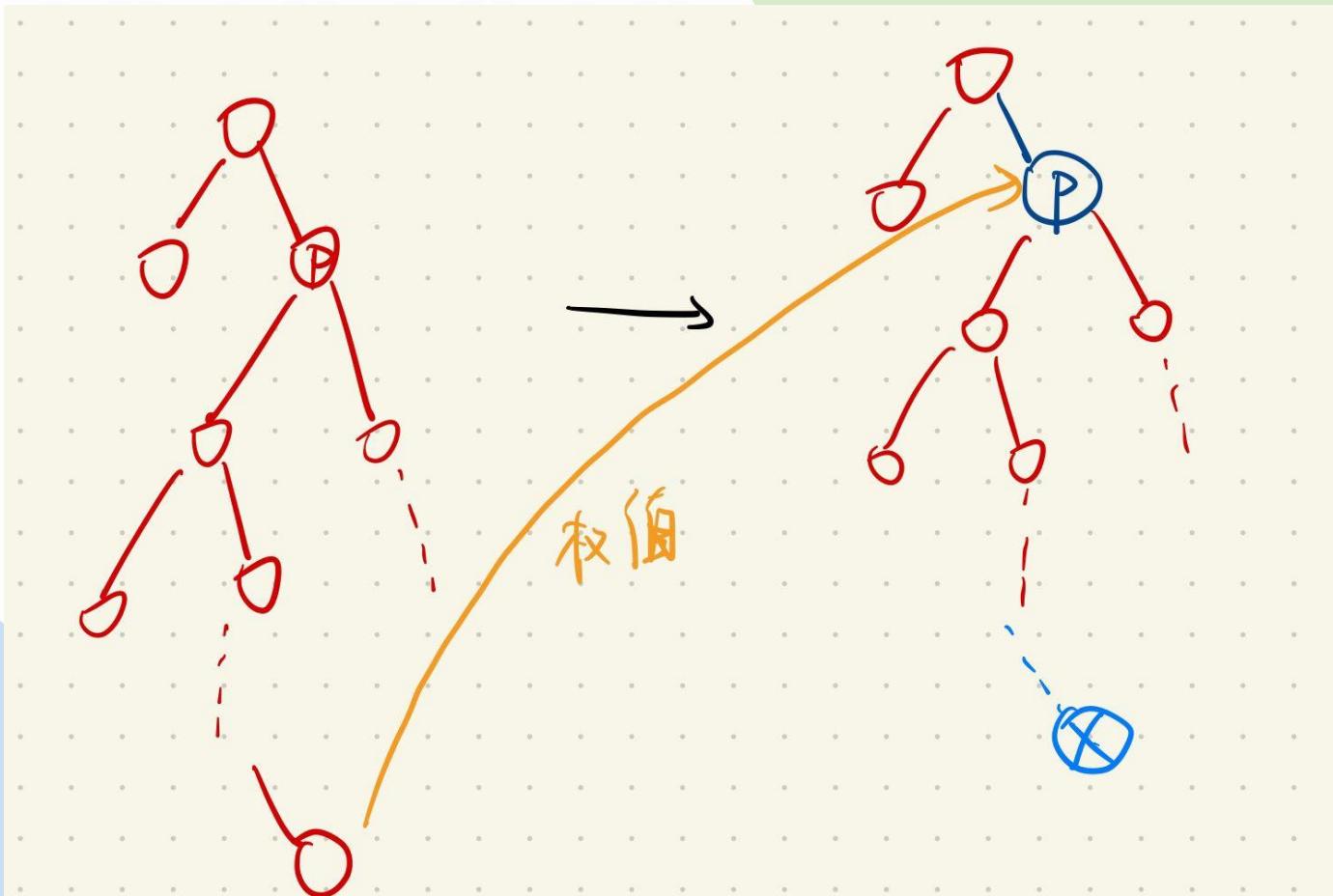
左子树最大值，即左子树中最靠右的节点

右子树最小值，即右子树中最靠左的节点

删去对应的叶节点，将 p 的权值修改为左子树的最大值/右子树的最小值。

二叉搜索树的删除

- 节点 p 有 2 个子节点



最大/最小生成树

Kruskal 算法

并查集

并查集是一种用于管理元素所属集合的数据结构。

并查集表现为一个森林，其中每棵树表示一个集合，树中的节点表示对应集合中的元素。

树根为这个集合的“代表元”。

使用数组 $fa[x]$ ，记录元素 x 的父节点。

特别的，树根节点的父节点记录为自己。

即，初始化并查集时，将全部的 $fa[i]$ 赋值为 i 。

并查集

例如，有集合 $\{1\}, \{2\}, \{3\}, \{4\}, \{5\}$ 。



合并集合 $\{1\}, \{3\}$



并查集

- 查找一个集合的代表元

一个集合的代表元是该集合的树根。

查找 x 所在集合的代表元，沿着 $fa[x]$ 一路向上找到根节点即可。

```
int find(x) {  
    return fa[x] == x? x: find(fa[x]);  
}
```

并查集

- 判断 u, v 是否属于一个集合
“代表元”的“代表”，唯一性。
查找 u 和 v 的代表元，如果相同，则属于同一集合。

并查集

- 合并

合并 u 和 v 所在的集合，是在 u, v 所在集合的代表元之间连边，建立父子关系。

首先，需要获取 u, v 的代表元，已经在前面讲过。分别记为 fu, fv 。

建立父子关系，只需要 $fa[fu] = fv$ 即可。

```
void merge(int u, int v) {  
    int fu = find(u), fv = find(v);  
    if(fu != fv) fa[fu] = fv;  
}
```

路径压缩

在前面的 `find` 函数中，是按照 $fa[x]$ 逐级跳往根节点，如果树形态为一条链，则时间复杂度不可接受。

我们只关心一个元素的代表元是谁，因此不需要维持严格的祖先关系， $fa[x]$ 为 x 的任意一个祖先都可以。

因此，可以在 `find` 的过程中，同步修改 $fa[x]$ ，改浅树的深度。

代码修改很简单，因为重点内容是最小生成树，并查集只是工具，就不深入了。

```
int find(x) {  
    return fa[x] == x? x: fa[x]=find(fa[x]);  
}
```

生成树

图 $G = (V, E)$, 其中 V 是点集, E 是边集。

图 $G' = (V', E')$ 是图 G 的一棵生成树, 当且仅当 $V' = V$, $E' \subset E$, G' 是一棵树。

省流: 从图中选出 $n - 1$ 条边连接 n 个节点, 构成的树。

最小生成树

最大生成树与最小生成树性质类似，后面均以最小生成树为例。

当边有边权，边权和最小的生成树称为最小生成树。

Kruskal

一棵树可以理解为 n 个节点， $n - 1$ 条边组成的连通图。
也就是说，断开一条边，树会被分为两个连通块。
类似地，断开 k 条边，树会被分为 $k + 1$ 个连通块。

Kruskal

考虑一棵树从 n 个节点逐步连通的过程。

一开始是 n 个独立的点（连通块），每增加一条边，减少一个连通块。

直到选出 $n - 1$ 条边，构造完成。

如何维护连通块？

并查集。

Kruskal

考虑最小生成树的构造过程，即选出 $n - 1$ 条边的顺序。

有一个贪心策略：

按照边权升序排序，依次考虑是否选取。

选或不选的标准？

如果两个端点 u, v 在一个连通块里，不选。

否则，选。

Kruskal

流程：

- 建立并查集
- 按照边权排序，依次扫描每条边
- 如果 u, v 属于同一连通块，则忽略，扫描下一条
- 否则，选择这条边，合并两个集合

时间复杂度为 sort 的复杂度， $O(m \log m)$

例题 - 【模板】最小生成树

例题 1: <https://www.luogu.com.cn/problem/P3366>

给出一个无向图，求其最小生成树。

```
4 5
1 2 2
1 3 2
1 4 3
2 3 4
3 4 3
```

7

单源最短路

Dijkstra 算法

单源最短路问题 SSSP

给出 n 个节点 m 条边组成的图 G , 给定起点 S , 求从 S 出发, 到其他任何节点的最短路径。

Dijkstra

Dijkstra 是一种用于解决单源最短路径问题 (Single Source Shortest Path, SSSP) 的算法。

其流程如下：

- 初始化 $dis(S)$ 为 0, 其他 dis 为 $+\infty$
- 在未被标记的点中找到 $dis(x)$ 最小的 x , 并标记节点 x
- 扫描 x 的所有出边 (x, y, z) , 如果 $dis(y) > dis(x) + z$, 则更新 $dis(y)$
- 重复步骤 2~3 直至所有节点被标记

Dijkstra

Dijkstra 只能处理非负边权的图。

其思想基于贪心：当边长为非负数，全局最小值必然不可能再被更新。

即，每次在第二步中取出的 x , $dis(x)$ 已经是起点到 x 的最短路径。

标记是因为， $dis(x)$ 只能更新别的节点一次，保证时间复杂度。

Dijkstra

Dijkstra

上面的代码时间复杂度为 $O(n^2)$ 。

事实上，其时间复杂度瓶颈为寻找节点 x ，这个过程可以用优先队列 `priority_queue` 优化。

优化后均摊时间复杂度为 $O((n + m) \log n)$ 。

- `pair <type, type>`
- 优先以第一关键字比大小，第一关键字相同按第二关键字比
- `make_pair(a, b)`, 得到一个以 a 为第一关键字, b 为第二关键字的 pair

例题 - 【模板】单源最短路径（标准版）

例题 2: <https://www.luogu.com.cn/problem/P4779>

给出一个 n 个点 m 条边的有向图，求从 s 出发到每个点的最短距离。

- $n \leq 10^5$
- $m \leq 2 \times 10^5$
- $w_i \leq 10^9, \sum w_i \leq 10^9$

```
4 6 1
1 2 2
2 3 2
2 4 1
1 3 5
3 4 3
1 4 4
```

```
0 2 4 3
```

例题 - [JLOI2011] 飞行路线

<https://www.luogu.com.cn/problem/P4568>

Alice 和 Bob 现在要乘飞机旅行，他们选择了一家相对便宜的航空公司。该航空公司一共在 n 个城市设有业务，设这些城市分别标记为 0 到 $n - 1$ ，一共有 m 种航线，每种航线连接两个城市，并且航线有一定的价格。

Alice 和 Bob 现在要从一个城市沿着航线到达另一个城市，途中可以进行转机。航空公司对他们这次旅行也推出优惠，他们可以免费在最多 k 种航线上搭乘飞机。那么 Alice 和 Bob 这次出行最少花费多少？

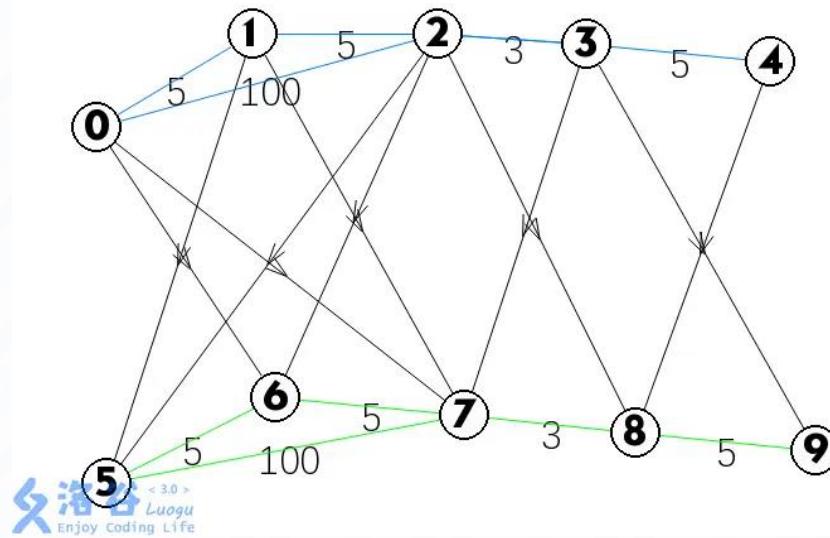
$$k \leq 10$$

分层图模型

将图重复建立 $k + 1$ 层，每层的图为原图

跨层边，由上一层某一条边的起点指向下一层该边终点，
边权为 0，只能向下层边走

每向下走一层，相当于使用一次免费机会



链式前向星 (选学)

图的一种存储方式

链式前向星

正常情况下，用 vector 存储图就可以了

但是在网络流等算法中，需要求反向边时，链式前向星就存在一些优势。

选学内容，不要求必须掌握。

链式前向星

链式前向星以链表方式存储每一个节点出发的所有边。

链式前向星主要涉及到边计数器 `tot` 与以下一些数组

- `Head` 数组
- `Next` 数组
- `to` 数组
- 边权数组（如有）

`to` 数组、边权数组、边计数器，按照顺序编号的方式存储在数组中。

`Head` 数组和 `Next` 数组，则是用来存储链表相关信息的数组。

链式前向星

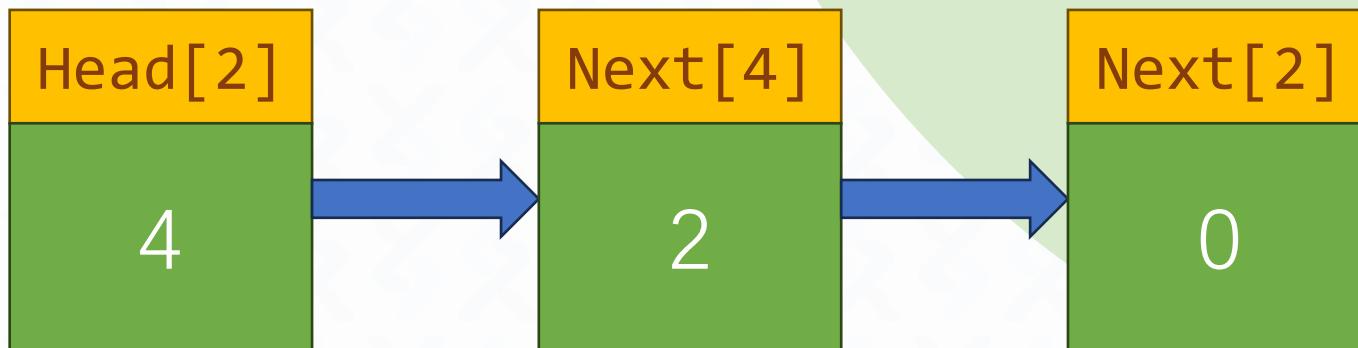
链式前向星为每一个节点建立一条链表。

`Head` 数组存储链表表头, `Head[x]` 表示节点 x 对应链表的第一条边的编号。

边的编号? 边计数器 `tot`。

`Next[i]` 表示编号为 i 的边对应的下一条边。

链式前向星



链式前向星

如何插入一条 $x \rightarrow y$ 的边？

首先，存储边的信息：

```
++tot;
```

```
to[tot] = y;
```

(如果还需要存边权什么的，就以此类推存下来就好)

接着，进行链表相关的操作：

```
Next[tot] = Head[x];
```

```
Head[x] = tot;
```

链式前向星

那么，如何遍历节点 x 的所有出边？

和链表一致，开始时取链头节点 Head，之后取 Next。

```
for(int i = Head[x]; i; i = Next[i])
```

这里的 i 是边的编号。

链式前向星

注意到加入链式前向星的是有向边 $x \rightarrow y$

那么无向图如何处理？

无向边 $x \leftrightarrow y$ 可以拆分成两条有向边 $x \rightarrow y$ 、 $y \rightarrow x$ 。

分别加入链式前向星即可。

链式前向星

```
void add(int x, int y) {  
    to[++tot]=y;  
    Next[tot] = Head[x];  
    Head[x] = tot;  
}  
  
void undirected_edge(int x, int y) {  
    add(x, y);  
    add(y, x);  
}
```

链式前向星

```
void dfs(int x) {  
    // do something  
    for(int i = Head[x]; i; i = Next[i]) {  
        int v = to[i], val = w[i];  
        // do something  
    }  
    // do something  
}
```

链式前向星

边的起始编号不影响链式前向星的存储。

编号从 1 开始也可以，从 2 开始也可以。

无向边 $x \leftrightarrow y$ 可以拆分成两条有向边 $x \rightarrow y$ 、 $y \rightarrow x$ 。两者互为反边。

如果编号从 2 开始，那么第 i 条边的反边就是 $i \text{ xor } 1$ ，如果需要对反边进行一些操作，非常方便。