



希尔排序

希尔排序(缩小增量法)

基本思想：分割成若干个较小的子文件，对各个子文件分别进行直接插入排序，当文件达到基本有序时，再对整个文件进行一次直接插入排序。

对待排记录序列先作“宏观”调整，再作“微观”调整。

“宏观”调整，指的是，“跳跃式”的插入排序。

4. 排序过程:

首先将记录序列分成若干子序列,
然后分别对每个子序列进行直接插入排序,
最后待基本有序时, 再进行一次直接插入排序

例如: 将 n 个记录分成 d 个子序列:

$\{ R[1], R[1+d], R[1+2d], \dots, R[1+kd] \}$

$\{ R[2], R[2+d], R[2+2d], \dots, R[2+kd] \}$

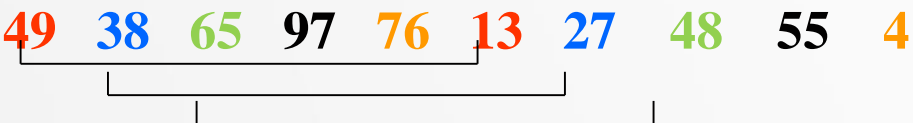
...

$\{ R[d], R[2d], R[3d], \dots, R[kd], R[(k+1)d] \}$

其中, d 称为增量, 它的值在排序过程中从大到小逐渐缩小, 直至最后一趟排序减为 1。

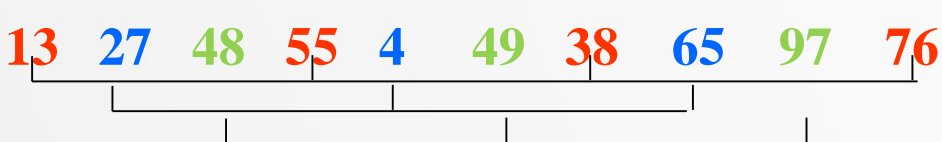
例 初始: 49 38 65 97 76 13 27 48 55 4

取 $d_1=5$
一趟分组:



一趟排序: 13 27 48 55 4 49 38 65 97 76

取 $d_2=3$
二趟分组:



二趟排序: 13 4 48 38 27 49 55 65 97 76

取 $d_3=1$
三趟分组:

三趟排序: 4 13 27 38 48 49 55 65 76 97

算法描述



Ch8_3.txt

```

1. void shellsort(JD r[],int
   n,int d[], int T)
2. { int i,j,k;
3.     JD x;
4.     k=0;
5.     //循环每一趟进行分组,
   //组内进行简单插入排序
6. }
```

```

1. while(k<T)
2. { for(i=d[k]+1;i<=n;i++)
3.     //i为未排序记录的位置
4.     { x=r[i];
5.       j=i-d[k];//j为本组i前面的记录位置
6.       while((j>0)&&(x.key<r[j].key))
7.         //组内简单插入排序
8.         { r[j+d[k]]=r[j];
9.           j=j-d[k];
10.        }
11.        r[j+d[k]]=x;
12.    }
13.    k++;
14. }
```

希尔排序特点

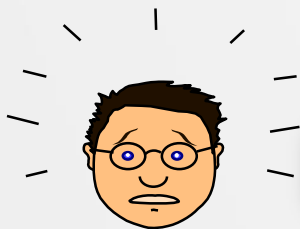
- 子序列的构成不是简单的“逐段分割”，而是将相隔某个增量的记录组成一个子序列
- 希尔排序可提高排序速度，因为
 - 分组后 n 值减小， n^2 更小，而 $T(n)=O(n^2)$ ，所以 $T(n)$ 从总体上看是减小了
 - 关键字较小的记录跳跃式前移，在进行最后一趟增量为1的插入排序时，序列已基本有序
- 增量序列取法
 - 无除1以外的公因子
 - 最后一个增量值必须为1

最坏复杂度分析:

【定理】使用希尔增量的最坏时间复杂度为 $\Theta(N^2)$.

[[Example]] A bad case:

	1	9	2	10	3	11	4	12	5	13	6	14	7	15	8	16
8-sort	1	9	2	10	3	11	4	12	5	13	6	14	7	15	8	16
4-sort	1	9	2	10	3	11	4	12	5	13	6	14	7	15	8	16
2-sort	1	9	2	10	3	11	4	12	5	13	6	14	7	15	8	16
1-sort	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16



P增量对不互质 (relatively prime) . 因此小的增量可能没有效果

Hibbard' s 增量序列:

$h_k = 2^k - 1$ ---- 持续增量没有公共因子.

【Theorem】使用Hibbard' s 增量的最坏时间复杂度 $\Theta (N^{3/2})$.

Conjectures:

$$T_{\text{avg-Hibbard}} (N) = O (N^{5/4})$$

希尔排序算法本身很简单, 但复杂度分析很复杂. 他适合于中等数据量大小的排序 (成千上万的数据量) .

Sedgewick' s best sequence is $\{1, 5, 19, 41, 109, \dots\}$ in which the terms are either of the form $9 \times 4^i - 9 \times 2^i + 1$ or $4^i - 3 \times 2^i + 1$. $T_{\text{avg}} (N) = O (N^{7/6})$ and $T_{\text{worst}} (N) = O (N^{4/3})$.

表 26-2 希尔排序算法的性能

时间复杂度			空间复杂度	稳定性	复杂性
平均情况	最坏情况	最好情况			
$O(n \log n) \sim O(n^2)$	$O(n \log n) \sim O(n^2)$		$O(1)$	不稳定	较复杂