## LRU缓存机制

运用你所掌握的数据结构,设计和实现一个 LRU (最近最少使用) 缓存机制。实现 LRUCache 类:

LRUCache(int capacity) 以正整数作为容量 capacity 初始化 LRU 缓存 int get(int key) 如果关键字 key 存在于缓存中,则返回关键字的值,否则返回 -1。 void put(int key, int value) 如果关键字已经存在,则变更其数据值;如果关键字不存在,则插入该组「关键字-值」。当缓存容量达到上限时,它应该在写入新数据之前删除最久未使用的数据值,从而为新的数据值留出空间。

进阶: 你是否可以在 O(1) 时间复杂度内完成这两种操作?

#### demo

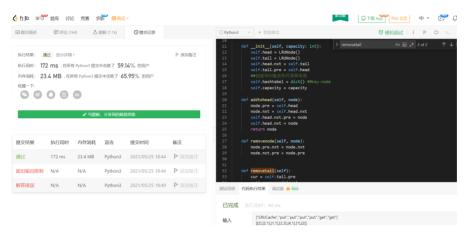
```
class LRUNode:
  def init (self,key=0,value=0):
    self.key = key
    self.value = value
    self.pre = None
    self.nxt = None
class LRUCache:
  def __init__(self, capacity: int):
    self.head = LRUNode()
    self.tail = LRUNode()
    self.head.nxt = self.tail
    self.tail.pre = self.head
    ##创建双向链表伪首部和尾部
    self.hashtabel = dict() ##key:node
    self.capacity = capacity
  def addtohead(self, node):
    node.pre = self.head
    node.nxt = self.head.nxt
    self.head.nxt.pre = node
    self.head.nxt = node
    return node
  def removenode(self, node):
    node.pre.nxt = node.nxt
```

```
noue.nxt.pre = noue.pre
def removetail(self):
  cur = self.tail.pre
  self.removenode(cur)
  return cur.key
def movetop(self,cur):
  self.removenode(cur)
  self.addtohead(cur)
def get(self, key: int) -> int:
  #判断哈希表中是否有值
  if key not in self.hashtabel:
    return -1 ##没有返回-1
  cur = self.hashtabel[key]
  ###移动到双向列表首部
  self.movetop(cur)
  return cur.value
def put(self, key: int, value: int) -> None:
  ##先判断关键字是否存在
  #存在
  if key in self.hashtabel:
    self.hashtabel[key].value = value
    self.movetop(self.hashtabel[key])
  else:
    ##添加到首部
    cur = LRUNode(key,value)
    cur = self.addtohead(cur)
    self.hashtabel[key] = cur
    ##判断是否超出容量
    if len(self.hashtabel) > self.capacity:
      key = self.removetail()
      # print(self.hashtabel)
      # print(key)
      self.hashtabel.pop(key)
      # print(self.hashtabel)
```

#时间复杂度: 对于 put 和 get 都是 O(1)O(1)。

# 空间复杂度: O(\text{capacity})O(capacity), 因为哈希表和双向链表最多存储 \text{capacity} + 1capacity+1 个元素。

# Your LRUCache object will be instantiated and called as such:
# obj = LRUCache(capacity)
# param\_1 = obj.get(key)
# obj.put(key,value)



# 哈希表常见操作的时间复杂度是多少?遇到哈希冲突是如何解决的

**哈希表** 哈希表也叫散列表,通过把key映射到表中一个位置来访问记录以加快 查找速度,这个映射函数叫做散列函数

 哈希表 是使用 O(1)时间复杂度 进行数据的插入删除和查找,但是 哈希表不保证表中数据的有序性,这样在哈希表中查找最大数据或 者最小数据的时间是 O(N)

### 哈希冲突

由于hash算法被计算的数据是无限的,而计算后的结果范围有限,因此会存在不同数据经过计算得到的值相同,这就是哈希冲突

### 解决冲突的办法:

(1) 线性探查法: 冲突后, 从发生冲突的单元开始探测, 依次查看下一单元是否为空, 如果到了最后一个单元还为空, 那么再从表首进行判断, 直到碰到了空闲的单元或者已经探查完所有单元。

### 冲突主要取决于:

- (1) 散列函数,一个好的散列函数的值应尽可能平均分布。
- (2) 处理冲突方法。

(3) 负载因子的大小。太大不一定就好,而且浪费空间严重,负载因子 和散列函数是联动的。

### 解决冲突的办法:

- (1) 线性探查法: 冲突后, 线性向前试探, 找到最近的一个空位置。缺点是会出现堆积现象。存取时, 可能不是同义词的词也位于探查序列, 影响效率。
- (2) 双散列函数法:在位置d冲突后,再次使用另一个散列函数产生一个与散列表桶容量m互质的数c,依次试探(d+n\*c)%m,使探查序列跳跃式分布。 (3) 链地址法:将哈希值相同的元素构成一个链表,head放在散列表中。一般链表长度超过了8就转为红黑树,长度少于6个。
- (4) 再哈希法:构造多个哈希函数,当一个发生冲突时使用另一个计算,直到冲突不再产生,这种方法不易产生聚集,但是增加了计算时间