

目 录

1	插入排序	2
1.1	算法思路	2
1.2	算法实现代码	2
1.3	算法分析	2
2	深度优先查找	3
2.1	算法思路	3
2.2	算法实现代码	3
2.3	算法分析	4
3	广度优先查找	4
3.1	算法分析	4
3.2	算法实现代码	4
3.3	算法分析	5
4	拓扑排序	6
5	生成排列	6
6	生成子集	6
7	假币问题	6
8	俄式乘法	6
9	约瑟夫斯问题	6
10	计算中值和选择问题	6
11	插值查找	6
12	二叉查找树的查找和插入	6

1 插入排序

1.1 算法思路

为 $A[n-1]$ 找到一个合适的位置，然后把它插入到那里。从右到左扫描这个有序的子数组，直到遇到第一个小于等于 $A[n-1]$ ，然后就把 $A[n-1]$ 插在该元素的后面。

1.2 算法实现代码

```

1  void insertion_sort(int *A, int len)
2  {
3      int i, j;
4      int temp;
5      for(i = 1; i < len; ++i)
6      {
7          temp = A[i];
8          for(j = i - 1; j > 0; --j)
9          {
10             if(A[j] <= temp)
11                 break;
12             A[j+1] = A[j];
13         }
14         A[j+1] = temp;
15     }
16 }
```

1.3 算法分析

- 最坏情况下，输入是一个严格递减的数组，此时键值比较次数为

$$C_{worst}(n) = \frac{(n-1)n}{2} \in \Theta(n^2) \quad (1)$$

- 最坏情况下，插入排序和选择排序的键值比较次数是完全一致的。
- 最优情况下，输入是一个升序排列的数组。对于有序的数组，键值比较次数为

$$C_{best}(n) = n - 1 \in \Theta(n) \quad (2)$$

- 该算法的平均键值比较次数是最差情况的一半，键值比较次数为

$$C_{avg}(n) \approx \frac{n^2}{4} \in \Theta(n^2) \quad (3)$$

2 深度优先查找

2.1 算法思路

从任意顶点开始访问图，然后将该顶点标记为已访问。在每次迭代的时候，该算法紧接着处理与当前顶点邻接的未访问顶点。这个过程一直持续，直到遇到一个无法通向未访问邻接顶点的顶点。此时，该算法沿着来路后退一条边，并试着从那里访问未访问的顶点。当后退到起始顶点的时候，如果起始顶点所邻接的所有顶点都被访问过了，那就从未访问过的顶点开始，重复上述过程。

2.2 算法实现代码

```
1  typedef struct Vertex Vertex;
2  struct Vertex
3  {
4      int order;
5      int visited;
6      int parent;
7      int count;
8      Vertex** edges;
9  };
10 void dfs(Vertex *v, int *count)
11 {
12     Vertex *edge;
13     ++(*count);
14     v->visited = 1;
15     visited->count = *count;
16     for(edge = v->edges; edge != NULL; ++edge)
17     {
18         if(edge->visited == 0)
19         {
20             edge->parent = v->order;
21             dfs(edge, *count);
22         }
23     }
24 }
25 void dfs_search(Vertex *V, int num)
26 {
27     int i;
28     int count = 0;
29     for(i = 0; i < num; ++i)
30     {
31         if(v[i].visited == 0)
32         {
33             (v+i)->parent = -1;
34             dfs(v+i, &count);
35         }
36     }
37 }
```

2.3 算法分析

- 对于邻接矩阵表示法，该算法的时间复杂度为 $\Theta(|V|^2)$ 。对于邻接链表表示法，该遍历的时间复杂度为 $\Theta(|V| + |E|)$ 。
- 深度优先搜索可以检查图的连通性。当算法停止后，检查一下是否所有的顶点都被访问过了。如果都被访问过了，那么这个图是连通的，否则它是不连通的。
- 深度优先搜索可以检查图的无环性。利用 DFS 森林形式的表示法，如果 DFS 森林不包含回边，那么这个图就是无环的。

3 广度优先查找

3.1 算法分析

首先访问所有和初始顶点邻接的顶点，然后是离它两条边的所有未访问顶点。以此类推，直到所有与初始化顶点同在一个连通分量中的顶点都访问过了为止。如果仍然存在未被访问的顶点，该算法必须从该顶点，重复上述过程。

3.2 算法实现代码

```

1  typedef struct Vertex Vertex;
2  struct Vertex
3  {
4      int visited;
5      int count;
6      Vertex** edges;
7      int parent;
8      int order;
9  };
10
11 void bfs(Vertex* v, int* count, int num)
12 {
13     ++(*count);
14     v->count = *count;
15     v->visited = 1;
16     int i;
17     int front = 0;
18     int rear = -1;
19     Vertex* temp;
20     Vertex* adjacent;
21     Vertex** queue = (Vertex**)malloc(num * sizeof(Vertex*));
22     queue[++rear] = v;
23     while(front <= rear)
24     {
25         temp = queue[front++];
26         for(i = 0; temp->edges[i] != NULL; ++i)

```

```
27     {
28         adjacent = temp->edges[i];
29         if(adjacent->visited == 0)
30         {
31             ++(*count);
32             adjacent->visited = 1;
33             adjacent->parent = temp->order;
34             adjacent->count = *count;
35             queue[++rear] = adjacent;
36         }
37     }
38 }
39 free(queue);
40 }
41
42 void bfs_search(Vertex* v, int num)
43 {
44     int count = 0;
45     int i;
46     for(i = 0; i < num; ++i)
47     {
48         if(visited[i].visited == 0)
49         {
50             v->parent = -1;
51             bfs(v, &count, num);
52         }
53     }
54 }
```

3.3 算法分析

- 对于邻接矩阵表示法，广度优先搜索的时间复杂度属于 $\Theta(|V|^2)$ 。而对于邻接链表表示法，它属于 $\Theta(|V| + |E|)$ 。
- BFS 森林有两种不同类型的边：树向边和交叉边。树向边是指向原先未访问顶点的边，交叉边是指向那些已访问顶点的边。
- 类似于 DFS 的做法，可以用 BFS 来检查图的连通性和无环性。
- BFS 可以用来求两个给定顶点间边数量最少的路径。

- 4 拓扑排序
- 5 生成排列
- 6 生成子集
- 7 假币问题
- 8 俄式乘法
- 9 约瑟夫斯问题
- 10 计算中值和选择问题
- 11 插值查找
- 12 二叉查找树的查找和插入