



数据结构与算法(六)

张铭 主讲

采用教材:张铭,王腾蛟,赵海燕编写 高等教育出版社,2008.6 ("十一五"国家级规划教材)

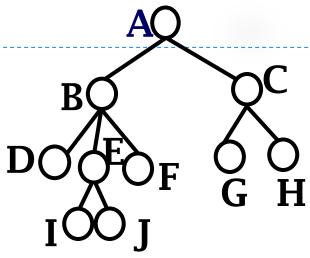
http://www.jpk.pku.edu.cn/pkujpk/course/sjjg





第6章 树

- 树的定义和基本术语
- 树的链式存储结构
 - "子结点表"表示方法
 - 静态"左孩子/右兄弟"表示法
 - 动态表示法
 - 动态"左孩子/右兄弟"表示法
 - 父指针表示法及其在并查集中的应用
- 树的顺序存储结构
- K叉树

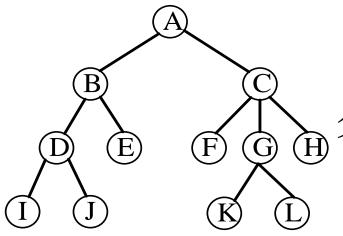






父指针表示法

- 只需要知道父结点的应用
- · 只需要保存一个指向其父结点的指针域, 称为 父指针 (parent pointer)表示法
- 用数组存储树结点,同时在每个结点中附设一个指针指示 其父结点的位置



结点索引 值 父结点索引

_	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
	A	В	C	D	Е	F	G	Н	Ι	J	K	$\lfloor L \rfloor$
		0	0	1	1	2	2	2	3	3	6	6





父指针表示法:算法

- 查询结点的根
 - 从一个结点出发找出一条向上延伸到达根的祖先路径
 - O(k), k为树高
- 判断两个结点是否在同一棵树
 - 两个结点根结点相同,它们一定在同一棵树中
 - 如果其根结点不同,那么两个结点就不在同一棵树中





并查集

并查集 是一种特殊的集合,由一些不相 交子集构成,合并查集的基本操作是:

- Find: 查询结点所在集合

- Union: 归并两个集合

- 并查集是重要的抽象数据类型
 - 应用于求解等价类等等问题





等价关系

- 一个具有 n 个元素的集合 S, 另有一个定义在集合 S上的 r 个关系的关系集合 R。x, y, z表示集合中的元素
- · 若关系 R 是一个 等价关系,当且仅当如下条件为真时成立:
 - (a) 对于所有的 x, 有 (x, x)∈R(即关系是**自反**的)
 - (b) 当且仅当 (x, y)∈R 时 (y, x)∈R (即关系是**对称**的)
 - (c)若(x,y)∈R且(y,z)∈R,则有(x,z)∈R(即关系是传递的)
- 如果(x,y)∈R,则元素x和y是等价的







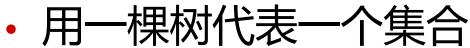
等价类(equivalence classes)

- · 等价类是指相互等价的元素所组成的最大集合。 所谓最大,就是指不存在类以外的元素,与类内 部的元素等价
- ·由x∈S生成的一个R等价类
 - $[x]_R = \{y | y \in S \land xRy\}$
 - R将S划分成为r个不相交的划分 S_1 , S_2 , ... S_r , 这些集合的并为S





用树来表示等价类的并查

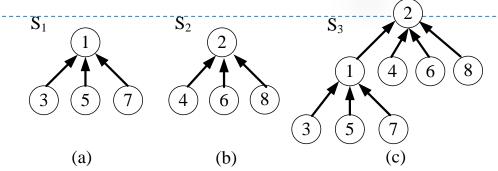






• 树的实现

- 存储在静态指针数组中
- 结点中仅需保存父指针信息









UNION/FIND算法示例(1)

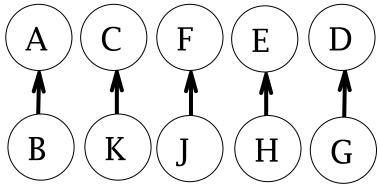
对这5个等价对进行处理 (A,B)、

(C,K), (J,F), (H,E), (D,G)



0 1 2 3 4 5 6 7 8 9

(A,B)(C,K)(J,F)(E,H)(D,G)



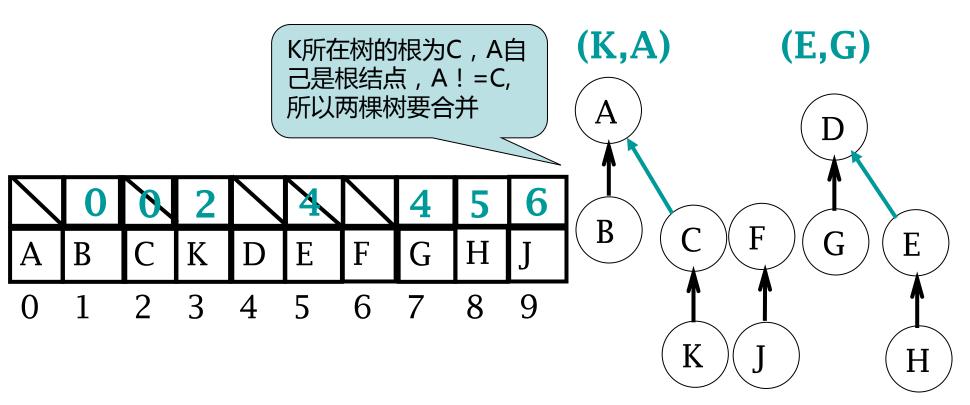
树

6.2 树的链式存储结构



UNION/FIND算法示例(1)

然后对两个等价对(K,A)和(E,G)进行处理







```
template<class T>
class ParTreeNode {
                                      //树结点定义
private:
                                      //结点的值
Tvalue;
                                      //父结点指针
ParTreeNode<T>* parent;
                                      //集合中总结点个数
int nCount:
public:
ParTreeNode();
                                      //构造函数
 virtual ~ParTreeNode(){};
                                      //析构函数
                                      //返回结点的值
TgetValue();
                                      //设置结点的值
 void setValue(const T& val);
 ParTreeNode<T>* getParent();
                                      //返回父结点指针
 void setParent(ParTreeNode<T>* par);
                                      //设置父指针
                                      //返回结点数目
int getCount();
                                      //设置结点数目
 void setCount(const int count);
```





```
template<class T>
                                   // 树定义
class ParTree {
public:
                                  // 存储树结点的数组
 ParTreeNode<T>* array;
                                   //数组大小
 int Size;
 ParTreeNode<T>*
                                  // 查找node结点的根结点
 Find(ParTreeNode<T>* node) const;
                                  // 构造函数
 ParTree(const int size);
 virtual ~ParTree();
                                  // 析构函数
                                  // 把下标为i , j的结点合并成一棵子树
 void Union(int i,int j);
                                  // 判定下标为i , j的结点是否在一棵树中
 bool Different(int i,int j);
};
```





```
template <class T>
ParTreeNode<T>*
ParTree<T>::Find(ParTreeNode<T>* node) const
 ParTreeNode<T>* pointer=node;
 while ( pointer->getParent() != NULL )
  pointer=pointer->getParent();
 return pointer;
```





```
template<class T>
void ParTree<T>::Union(int i,int j) {
ParTreeNode<T>* pointeri = Find(&array[i]);
                                               //找到结点i的根
ParTreeNode<T>* pointerj = Find(&array[j]);
                                               //找到结点j的根
if (pointeri != pointerj) {
 if(pointeri->getCount() >= pointerj->getCount()) {
     pointerj->setParent(pointeri);
     pointeri->setCount(pointeri->getCount() +
                        pointerj->getCount());
 else {
     pointeri->setParent(pointerj);
     pointerj->setCount(pointeri->getCount() +
                        pointerj->getCount());
```







UNION/FIND算法示例(2)

最后使用加权合并规则处理等价对(H,J)



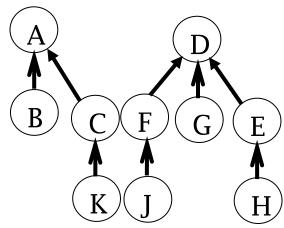
Η





路径压缩

- 查找X
 - 设X最终到达根R
 - 顺着由X到R的路径把每个结点的父指针域均设置 为直接指向R
- 产生极浅树



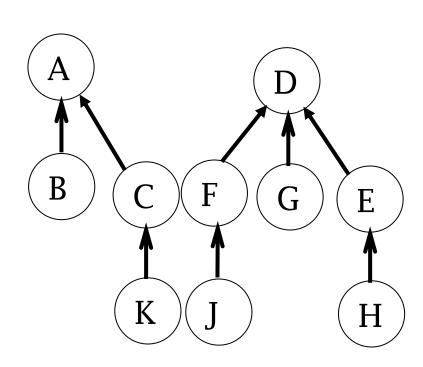






UNION/FIND算法示例(3)

使用路径压缩规则处理Find(H)



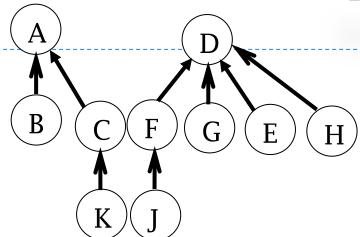
	0								
A	В	C	K	D	E	F	G	Н	J
_	1		_			_			_





路径压缩

```
template <class T>
ParTreeNode<T>*
ParTree<T>::FindPC(ParTreeNode<T>* node) const
{
   if (node->getParent() == NULL)
     return node;
   node->setParent(FindPC(node->getParent()));
   return node->getParent();
}
```







路径压缩使Find开销接近于常数

- · 权重 + 路径压缩
- · 对n个结点进行n次Find操作的开销为O(nα(n)),约 为Θ(nlog*n)
 - α(n)是单变量Ackermann函数的逆,它是一个增长速度比logn慢得 多但又不是常数的函数
 - $\log^* n$ 是在 $n = \log n \le 1$ 之前要进行的对 n 取对数操作的次数
 - log*65536 = 4(4次log操作)
- Find至多需要一系列n个Find操作的开销非常接 近于Θ(n)
 - 在实际应用中, α(n)往往小于4





思考

- · 可否使用动态指针方式实现父指针表示 法?
- · 查阅各种并查集权重和路径压缩优化方法,并讨论各种方法的异同和优劣





数据结构与算法

谢谢聆听

国家精品课"数据结构与算法" http://www.jpk.pku.edu.cn/pkujpk/course/sjjg/

> 张铭,王腾蛟,赵海燕 高等教育出版社,2008. 6。"十一五"国家级规划教材