

## 栈、队列和哈希表

### 栈

栈顶top；栈底base/bottom

特性：先进后出

顺序栈：**top**栈顶在**尾部**

链栈：top栈顶在头部，在表尾时删除等操作不方便

## 顺序栈的定义及实现

- 顺序栈：利用动态定义的顺序表来实现栈。

- C定义：

```
struct stack_struct {
    ElemType *base;    /* point to base of stack */
    int      stack_size; /* number of elements */
    int      min_stack; /* bottom-most element */
    int      max_stack; /* last possible element */
    int      top;       /* current top */
};
```

```
typedef struct stack_struct Stack;
```

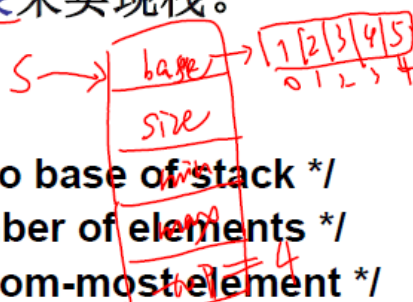


判断栈空：s->top == -1    栈满：stack->top == this\_stack->max\_stack

初始化栈

```
Stack *CreateStack ( int how_many )
{
    Stack *pstk;
    assert ( how_many > 0 ); /* make sure the size is legal */
    pstk = (Stack *) malloc ( sizeof ( Stack ));
    if ( pstk == NULL )
        return ( NULL );
    pstk->stack_size = how_many;
    pstk->base = ( struct StkElement*) malloc ( how_many * sizeof ( struct
    StkElement ));
    if ( pstk->base == NULL ) /* error in allocating stack*/
        return ( NULL );
    pstk->min_stack = 0;
    pstk->max_stack = how_many - 1;
    ClearStack(pstk);
    return (pstk);
}
```

Stack \*S;



```
}
```

## 清除栈

```
void ClearStack ( Stack *this_stack )
{
    this_stack-->top = 1;
}
```

## 销毁栈

```
void DestroyStack ( Stack *this_stack )
{
    ClearStack (this_stack);
    free(this_stack-->base);
    this_stack-->base=NULL;
}
```

## 随机访问栈元素

```
struct StkElement * viewElement ( Stack
*this_stack, int which_element
{
    if ( this_stack-->top == 1 )
        return ( NULL );
    if ( this_stack-->top - which_element < 0 )
        return ( NULL );
    return ( &(( this_stack-->base)[this_stack-->top - which_element] ));
}
```

## 入栈

```
int PushElement ( Stack *this_stack, struct StkElement
* to_push
{
    /* is stack full? */
    if ( this_stack-->top == this_stack -->max_stack
        return ( 0 );
    this_stack-->top += 1;
    memmove ( &(( this_stack-->base )[this_stack -->top] ),
              to_push, sizeof ( struct StkElement ));
    return ( 1 );
}
```

## 出栈

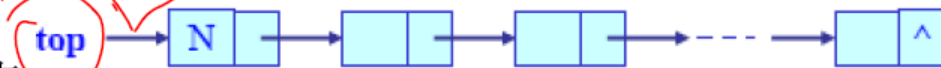
```

int PopElement ( Stack *this_stack, struct StkElement *
destination )
{
    if ( this_stack->top == 1 ) /* stack empty, return error*/
        return ( 0 );
    memmove ( destination, &(( this_stack->base)
        [this_stack->top] ), sizeof(struct StkElement
    this_stack->top -=1;
    return ( 1 );
}

```

链栈

- 链栈：用链表来实现栈。
  - 栈顶(**top**): 用链表的头指针来表示。
  - 栈底(**base**): 无需额外表示。(只在栈顶**top**中进行操作)



- 特点:
  - 无栈满问题: 内存可扩充 (除非是内存不足);

#### • 问题:

- 1) 如何判断栈空? *top == null (不带头)*
- 2) 在链栈下的入栈、出栈操作如何实现? *pn -> next = top, top = pn*
- 3) 需引入头结点? (无需)
- 4) 顺序栈中为何需要定义**base**? *top = top -> next*



## 总结：栈的存储结构

- 推荐使用**顺序栈**
  - 实现简单 & 随机存取
  - 栈的受限操作的特性正好屏蔽了顺序表的弱势
    - 顺序栈中添加和删除数据都是在**表尾**进行的。

*没有链表移动*

栈的应用：函数调用

# long fact( long n)

{

if (n==0) return 1; //递归结束条件

else return n\*fact(n-1); // 递归的规则

}

调用的顺序和返回的顺序是相反的，正好符合了“栈”的特点

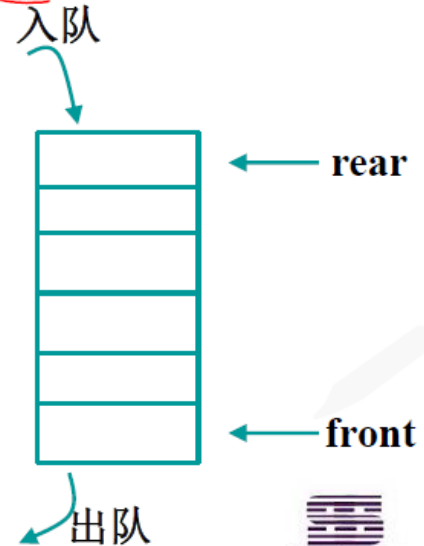


## 队列

队头 front : 是允许删除的一端

队尾 rear : 允许插入的一端

- 队列:
  - 是操作受限的特殊线性表。
  - 是限定在一端进行插入，而在另一端进行删除的线性表；
  - \* 队头(front): 允许删除的一端；
  - \* 队尾(rear): 允许插入的一端
- 特性：先进先出
- 存储结构：
  - 循环队列：顺序存储
  - 链队列：链式存储
- 队列的应用举例：操作系统的作业排队；
- 原子操作：
  - 创建空队列
  - 销毁已有队列
  - 查找直接后继和直接前驱
  - 入队
  - 出队



顺序队列

队空 :  $Q.front == Q.rear$

队满 :  $Q.rear == MAXQSIZE$

顺序队列存在假上溢问题，因此提出循环队列

循环队列

# 循环队列的定义及实现

- 利用顺序表来实现队列。约定front指向队列头元素，rear指向队尾元素的下一位置。

- C定义：

```
#define MAXQSIZE 100 /* 最大队列长度 */
typedef struct{
    ElemType *base; /* 存储空间 */
    int front; /* 头指针，指向队列的头元素 */
    int rear; /* 尾指针，指向队尾元素的下一个位置 */
} SqQueue; /* 非增量式的空间分配 */
```



- 假上溢的解决

– 将队列假想为首尾相接的环，即循环队列。

- 入队：.....,  $Q.rear = (Q.rear + 1) \% MAXQSIZE$
- 出队：.....,  $Q.front = (Q.front + 1) \% MAXQSIZE$
- 队空条件：  $Q.front == Q.rear$ ，由于出队Q.front追上了Q.rear
- 队满条件：  $Q.front == Q.rear$ ，由于入队Q.rear追上了Q.front

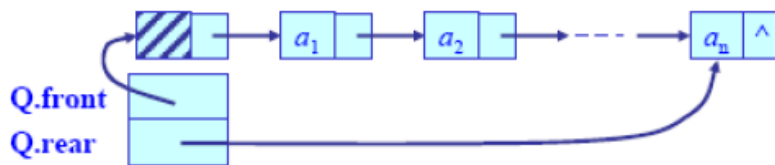


- 问题：队空和队满的判断条件一样

- 如何区分队空和队满？

- 方案1：设标志位：不足在于需要额外对标志位的判断及维护
- 方案2：在队列的结构中引入长度成员，在初始化队列、入队、出队操作中维护这个成员。
- 方案3：少用一个元素空间，即队满的条件如下：  
 $(Q.rear + 1) \% MAXQSIZE == Q.front$

- 链队列：用双向链表来实现队列。
  - 队头(front)：用链表的头指针来表示；
  - 队尾(rear)：用链表的尾指针来表示
- 特点：
  - 无队列满问题：内存可扩充（除非是内存不足）；



- 问题：
  - 1) 是否需引入头结点？（需要。特殊：对于空队列的入队）
  - 2) 在链队列下的队列初始化、入队、出队算法如何实现？
  - 3) 如何判断队空？  
来尾指向同一个

## 链队列的C定义：

```

struct Node {
    struct Node *prev; /* link to previous node */
    struct Node *next; /* link to next node */
    void *pdata; /* generic pointer to data */
};
typedef struct Node *Link;
/* a linked list data structure */
struct List {
    Link LHead; /* 队头指针，指向头元素 */
    Link LTail; /* 队尾指针，指向队尾元素 */
    unsigned int LCount;
    void * ( * LCreateData ) ( void * );
    int ( * LDeleteData ) ( void * );
    int ( * LDuplicatedNode ) ( Link, Link );
    int ( * LNodeDataCmp ) ( void *, void * );
};
  
```

循环队列需要额外区分队空和队满，因此推荐使用链队列（直接利用带头节点的双向链表实现）

## 哈希表

哈希表属于线性结构

作用：1) 按值查找 2) 物以类聚



## 5.1 什么是哈希表

## 5.2 哈希表的构造

Key  
h(k)  
size

## 5.3 冲突解决方法

## 5.4 哈希表的查找及性能分析

Hash 表（哈希表）是一种线性结构。是有限个数据项组成的序列，记作  $(a_1, a_2, \dots, a_n)$

**Hash 表（哈希表）** 可以建立数据项的关键字和其逻辑存储位置之间的对应关系。即： $\text{HashKey} = H(\text{key})$   
**Key（关键字）**：是数据项（或记录）中某个分量的值，它可以用来标识一个数据元素（或记录）。

**主关键字**：唯一标识一个记录的关键字

**HashKey（hash 键）**：也称为槽。它是关键字的“像”，是关键字在该表中的逻辑存储位置。（必须合法， $\in [0, \text{hash 表长} - 1]$ ）

**h（Hash 函数）**：是一个映像，它将一组关键字映像到一个有限的、地址连续的地址区间上。（ $h: \text{Key} \rightarrow \text{HashKey}$ ）。

Hash 表的**构造过程**，是将关键字映像到其逻辑存储位置（或 hash 键）的过程。

**冲突**：两个不同的数据项映像到同一个 HashKey 上。即： $\text{Key}_1 \neq \text{Key}_2$ ，但  $H(\text{Key}_1) = H(\text{Key}_2)$ 。

- 利用动态定义的顺序表来实现基本 hash 表。

```
#define Table_Size 100 /*分配空间的大小*/
typedef HashTable_Struct{
    ElemType *elem;    /*顺序表的存储空间*/
    int len;           /*实际长度*/
    int TableSize; /*当前分配的空间大小*/
};
typedef struct HashTable_Struct HashTable;
```

- 要求在内存中存储具有线性结构的数据集合
- 集合中的数据项的数量预先无法确定
- 要求能快速、近似随机的访问数据项（按值查找）

- 散列函数的通用形式：

–  $\text{Hashkey} = \text{calculated-key}(\text{key}) \% \text{Table\_Size}$

- 完美散列函数：不同数据项，对应的 HashKey 也不同。（永远不会出现冲突）。
- 实际：几乎不可能构造出完全散列函数，因此应选择良好的通用算法。
- 良好的散列函数：HashPJM, ElfHash
  - 1) 计算快速，Hashkey 分布均匀；
  - 2) 必须弥补可能出现在输入数据中的聚集。



“冲突” ≠ “聚集”



## 处理冲突的三种方法

- 线性再散列法
  - di 为线性的
- 非线性再散列法
  - di 为非线性的
- 外部拉链法
  - 将散列表看做一个链表数组
- 负载因子  $\alpha$ ：hash 表中的数据项个数(n)除以可用槽的总数(HashTable\_Size)。
  - 负载因子越大，冲突概率越大。





# 总结：再散列法

- 优点：
  - 容易进行动态编码；
  - 负载因子较低并且不太可能执行删除操作的情况下，它的速度足够快；
  - 通常认为，负载因子 $\alpha > 0.5$ 时，再散列将不是一种切实可行的解决方案。
- 适用场景：
  - 只应该在快速而又随性的情况下，或者在快速原型化的环境中使用再散列法解决冲突。
  - 若不满足上述需求，则应该使用外部拉链法。

## 外部拉链法

- 将散列表看做一个链表数组。
  - Hash表中的每个槽要么为空，要么指向一个链表。
- 可以通过将数据项添加到链表中的方法来解决冲突：将所有hashkey相同的数据项存储在同一个链表中。（“聚集”的效果）
- 解决冲突的代价：
  - 不会超过向链表中添加一个结点(采用“头插法”)
  - 无需执行再散列。
- 与前面的2种再散列法不同之处：
  - 外部拉链法可以容纳的元素只取决于可用的内存大小；
  - 而再散列法中hash表的~~最大表项~~取决于表的大小。

# 用外部拉链法解决冲突时哈希表的实现

- 利用链表数组来描述。

```
#define Table_Size 100/*分配空间的大小*/
typedef HashTable_Struct{
    Link *elem; /*顺序表的存储空间*/
    int len; /*实际长度*/
    int TableSize; /*当前分配的空间大小*/
};
typedef struct HashTable_Struct HashTable;
```



## 总结：

- 优点：
  - 平均查找时间=链表长度/2+1（链表非空时）；
- 缺点：
  - 需要多一些的存储空间，因为每次探查时都需要添加结点，而不仅仅是数据项。但是，在硬件便宜的现在，可以忽略不计，故该方法现在用得最多。

- 采用 **ASL (Average Search Length)** 来衡量 Hash 表的性能。

**Case 1:** 采用线性再散列法解决冲突:  $di=1,2,3, \dots$

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
55	01	23	14	68	11	82	36	19		
探查次数: 1	1	2	1	3	6	2	5	1		

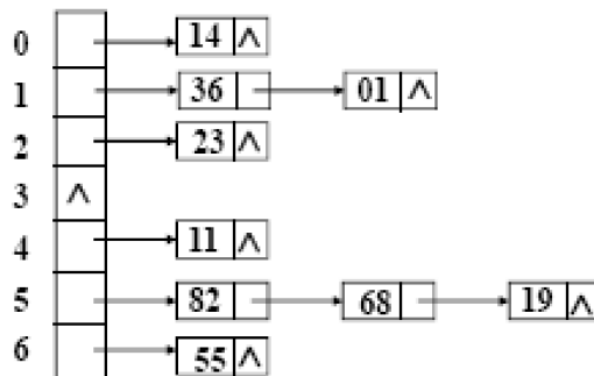
- 查找成功时的平均查找长度(查找概率相等):

$$ASL = (1 \cdot 4 + 2 \cdot 2 + 3 \cdot 1 + 5 \cdot 1 + 6 \cdot 1) / 9 = 22/9$$

- 查找不成功时的平均查找长度(查找概率相等):

$$ASL = (10 + 9 + 8 + 7 + 6 + 5 + 4 + 3 + 2 + 1 \times 2) / 11 = 56/11$$

**Case 2:**



- 查找成功(查找概率相等)时:

$$ASL = (1 \cdot 6 + 2 \cdot 2 + 3 \cdot 1) / 9 = 13/9$$

- 查找不成功时的平均查找长度(查找概率相等):

$$ASL = (2 + 3 + 2 + 1 + 2 + 4 + 2) / 7 = 16/7$$