## Data Structure

Vine

2022年7月21日

# 目录

1	绪论	4
2	线性表	5
3	栈和队列	6
4	串	7
5	数组和广义表	8
6	树和二叉树	9
7	<b>图</b>	10
8	动态存储管理	11
9	查找	12
	9.1 静态查找表	. 12
	9.1.1 顺序表的查找	. 12
	9.1.2 有序表的查找	. 12
	9.1.3 静态树表的查找	. 13
	9.1.4 索引顺序表的查找	. 14
	9.2 动态查找表	
	9.2.1 二叉排序树和平衡二叉树	
	9.2.2 B-树和 B+ 树	
	9.2.3 键树	
	9.3 哈希表	
	9.3.1 哈希表	
	9.3.2 哈希函數構造方法	
	9.3.3 衝突處理方法	
	9.3.4 哈希表的查找及其分析	. 22
10	0 内部排序	24
	- 10.1 概述	24
	10.2 插入排序	
	10.2.1 直接插入	
	10.2.2 其他插入	
	10.3 快速	
	10.3.1 起泡排序	
	10.3.2 快速排序	
	10.4 选择排序	
	10.4.1 简单选择排序	
	10.4.2 树形排序	
	10.4.3 堆排序	
	10.5 归并排序	
	10.6 基数排序	
	———————————————————————————————————————	

	10.6.1 多关键字的排序	
	10.0.2 促氧基氨钾//	
11	外部排序	29
12	文件	30

## 1 绪论

## 2 线性表

## 3 栈和队列

4 串

## 5 数组和广义表

## 6 树和二叉树

7 图

## 8 动态存储管理

### 9 查找

```
//可能关键字类型
typedef float KeyType;
typedef int KeyType;
typedef char *KeyType;
// 可能数据元素类型
typedef struct{
   KeyType key;
}SElemType;
//数值比较
#define EQ(a,b) ((a)==(b))
#define LT(a,b) ((a)<(b))
#define LQ(a,b) ((a) \le (b))
//字符串比较
#define EQ(a,b) (strcmp(!(a),(b)) )
#define LT(a,b) (strcmp((a),(b))<0)
#define LQ(a,b) (strcmp((a),(b))<=0)
```

### 9.1 静态查找表

#### 9.1.1 顺序表的查找

#### 顺序查找

```
typedef struct{
    ElemType *elem;
    int length;
}SSTable;

int Search_Seq(SSTable ST, KeyType key){
    //在顺序表ST中查找关键字等于key的数据元素
    //若找到, 函数值为该元素在表中位置, 否则为0
    ST.elem[0].key=key;
    for(i=ST.length;!EQ(ST.ele[i].key,key);--i){    //从后往前找
        return i
    }
}
```

### 平均查找长度

$$ASL = \sum_{i=1}^{n} P_{i}C_{i} \xrightarrow{\underbrace{C_{i}=n-i+1}} = nP_{1} + (n-1)P_{2} + \dots + 2P_{n-1} + P_{n}$$

$$ASL_{SS} = \sum_{i=1}^{n} P_{i}C_{i} \xrightarrow{\underbrace{\sum_{i=1}^{n} P_{i}=1, P_{i}=\frac{1}{n}}_{C_{i}=n-i+1}} = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} (n-i+1) = \frac{n+1}{2}$$

$$ASL'_{SS} = \sum_{i=1}^{n} P_{i}C_{i} + Q_{i}D_{i} \xrightarrow{\underbrace{\sum_{i=1}^{n} P_{i}=Q_{i}=\frac{1}{2}}_{C_{i}=n-i+1, D_{i}=n+1}} \frac{1}{2^{n}} \sum_{i=1}^{n} (n-i+1) + \frac{1}{2}(n+1) = \frac{3(n+1)}{4}$$

#### 9.1.2 有序表的查找

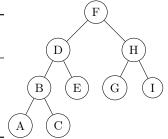
#### 折半查找

$$\begin{split} \sum_{j=1}^h j * x^{j-1} &= \left(\sum_{j=1}^h x^j\right)' \\ &= \left(\frac{x-x^{h+1}}{1-x}\right)' \\ &= \frac{[1-(h+1)x^h](1-x)+x-x^{h+1}}{(1-x)^2} \\ \sum_{j=1}^h j * 2^{j-1} &= \frac{x-2}{2} \left[1-(h+1)2^h](1-2)+2-2^{h+1} \\ &= (h+1)2^h-1+2-2\cdot 2^h \\ &= (h-1)2^h+1 \\ 2^h-1=n \Rightarrow h &= \log_2(n+1) \\ ASL_{bs} &= \sum_{i=1}^n P_i C_i \\ &= \frac{1}{n} \sum_{j=1}^h j * 2^{j-1} ( \text{层高} * \text{节点数}) \\ &= \frac{1}{n} [(h-1)2^h+1] \\ &= \frac{1}{n} [(\log_2(n+1)-1)2^{\log_2(n+1)}+1] \\ &= \frac{1}{n} [(\log_2(n+1)-1)(n+1)+1] \\ &= \frac{n+1}{n} \log_2(n+1)-1 \\ &\approx \log_2(n+1)-1, (n>50) \end{split}$$

#### 9.1.3 静态树表的查找

$$\begin{split} sw_i &= \sum_{j=l}^i w_j \\ \Delta P_i &= \left| \sum_{j=i+1}^h w_j - \sum_{j=l}^{i-1} w_j \right| \\ &= \left| (sw_h - sw_i) - (sw_{i-1} - sw_{l-1}) \right| \\ &= \frac{sw_{l-1} = 0, w_{l-1} = 0}{|sw_h + sw_{l-1} - sw_i - sw_{i-1}|} \end{split}$$

j	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
key		A	В	$\mathbf{C}$	D	$\mathbf{E}$	F	G	Η	I
$w_i$	0	1	1	2	5	3	4	4	3	5
$sw_i$	0	1	2	4	9	12	16	20	23	28
$l=1, h=9, \Delta P_i$		27	25	22	15	7	0	8	15	23
$l_1 = 1, h_1 = 5, l_1 = 6, h_1 = 9, \Delta P_i$		11	9	6	1	19		8	1	7



```
typedef BiTree SOSTree;
                               //次优查找树采用二叉链表存储结构
int SecondOptimal(BiTree &T, ElemType R[], float sw[], int low , int high){
   //由有序表R[low...high] 及其累计权值表sw(sw[0]==1) 递归构造次优查找数T
   i=low;min=abs(sw[high]-sw[low]);dw=sw[high]+sw[low-1];
   for(j=low+1;j<=high;++j){</pre>
                                        //选择最小\Delta P_i值
       if(abs(dw-sw[j]-sw[j-1])<min){</pre>
          i=j;min=abs(dw-sw[j]-sw[j-1]);
   }
   T=(BiTree)malloc(sizeof(BiTNode));
   T->data=R[i];
                                               //生成节点
                                               //左子树空
   if(i==low) T->lchild=NULL;
                                               //构造左子树
   else SecondOptimal(T->lchild,R,sw,low,i-1);
                                               //右子树空
   if(i==high) T->rchild=NULL;
   else SecondOptimal(T->rchild,R,sw,i+1,high);
}
Status CreateSOSTree(SOSTree &T,SSTable ST){
   //有序表ST构造一棵次优查找树T, ST的数据元素含有权域weight
   if(ST.length==0) T=NULL;
       FindSW(sw,ST); //按照有序表ST中各元素的weight域求累计权值表sw
       SecondOptimal(T,ST.elem,sw,1,ST.length);
   return OK;
```

$$F_{n} = 0, F_{1} = 1$$

$$F_{n} = F_{n-1} + F_{n-2} \quad (n \geqslant 2)$$

$$F_{n} - sF_{n-1} = (1 - s)(F_{n-1} + \frac{1}{1-s}F_{n-2}) \quad (n \geqslant 2)$$

$$\frac{-s = \frac{1}{1-s}}{2} \quad (1 - s)(F_{n-1} + sF_{n-2}) \quad (n \geqslant 2)$$

$$= (1 - s)^{n-1}(F_{1} + sF_{0})$$

$$= (1 - s)^{n-1}$$

$$F_{n} + k(1 - s)^{n-1} = sF_{n-1} + (1 + k)(1 - s)^{n-1}$$

$$= s[F_{n-1} + \frac{(1 + k)(1 - s)}{s}(1 - s)^{n-1}]$$

$$= s[F_{n-1} + \frac{(1 + k)(1 - s)}{s}(1 - s)^{n-2}]$$

$$\frac{k = \frac{(1 + k)(1 - s)}{s}}{s} = s[F_{n-1} + k(1 - s)^{n-2}]$$

$$= s^{n-1}[F_{1} + k(1 - s)^{0}]$$

$$= s^{n-1}[F_{1} + k(1 - s)^{0}]$$

$$= s^{n-1}(1 + k)$$

$$F_{n} = (1 + k)s^{n-1} - k(1 - s)^{n-1}$$

$$= \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{\frac{1 + \sqrt{5}}{2}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1}$$

$$= \frac{1 \pm \sqrt{5}}{1 \pm \sqrt{5}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1} - \frac{1 \pm \sqrt{5}}{1 \pm \sqrt{5}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1}$$

$$= \frac{1}{\sqrt{5}}\left[\frac{1 \pm \sqrt{5}}{1 \pm \sqrt{5}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1} + \frac{1 \pm \sqrt{5}}{1 \pm \sqrt{5}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1}\right]$$

$$= \frac{1}{\sqrt{5}}\left[\frac{1 \pm \sqrt{5}}{1 \pm \sqrt{5}}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1} + \frac{1 \pm \sqrt{5}}{2}(\frac{1 \pm \sqrt{5}}{2})^{n-1}\right]$$

$$= \frac{1}{\sqrt{5}}\left[(\frac{1 + \sqrt{5}}{2})^{n} - (\frac{1 - \sqrt{5}}{2})^{n}\right]$$

$$\approx \frac{1}{\sqrt{5}}(\frac{1 + \sqrt{5}}{2})^{n} - (\frac{1 + \sqrt{5}}{2})^{n}\right]$$

$$= \frac{1}{\sqrt{5}}(\frac{1$$

### 9.1.4 索引顺序表的查找

$$ASL_{bs} = L_b + L_w$$

$$= \frac{1}{b} \sum_{j=1}^{b} j + \frac{1}{s} \sum_{j=1}^{s} j$$

$$= \frac{1+b}{2} + \frac{1+s}{2}$$

$$= \frac{1}{2} (\frac{n}{s} + s) + 1$$

$$ASL'_{bs} \approx \log_2(\frac{n}{s} + 1) - 1 + \frac{1+s}{2}$$

$$\approx \log_2(\frac{n}{s} + 1) + \frac{s}{2} - \frac{1}{2}$$

$$\approx \log_2(\frac{n}{s} + 1) + \frac{s}{2}$$

#### 9.2 动态查找表

#### 9.2.1 二叉排序树和平衡二叉树

- 二叉排序树及其查找过程
- (1) 非空左子树上所有节点小于根节点
- 二叉排序树是空树或者具有性质 (2) 非空右子树上所有节点大于根节点
  - (3) 左右子树分别为二叉排序树

#### 二叉排序树的插入和删除

```
Status SearchBST(BiTree T, KeyType key, BiTree f, BiTree &p){
   //二叉排序树T中查找key
   //成功p指向节点,返回TRUE,失败p指向访问节点,返回FALSE
   //f指向双亲节点, 初始值为NULL
   if(!T){p=f;return FALSE;} //查找失败
   else if EQ(key,T->data.key){p=T;return TRUE;} //查找成功
   else if LT(key,T->data.key) return SearchBST(T->lchild,key,T,p);
   else return SearchBST(T->rchild,key,T,p);
Status InsertBST(BiTree &T, ElemType e){
   //二叉排序树T中不存在key,插入e返回TRUE
   //否则返回FALSE
   if(!SearchBST(T,e.key,null,p)){
       s=(BiTree)malloc(sizeof (BiTNode));
       s->data=e;s->lchild=s->rchild=NULL;
       if(!p)T=s;
       else if(LT(e.key,P->data.key))p->lchild=s;
       else p->rchild=s;
       return TRUE;
   else return FALSE;
}
```

 $p_L, p_R$ 均为空树, 改双 \*f 亲指针

双亲节点 \*f 删除节点 \*p  $p_L or p_R$ 为空树,子树为双亲 \*f 子树

 $p_L, p_B$ 均不为空树,

 $(1)p_L$ 为双亲 \*f 左子树, $p_r$ 为 $p_L$ 最右

 $(2)p_L$ 最右 \*s 替代 \* p 删除 \* s重复操作

```
Status DeleteBST(BiTree &T, KeyType key){
   //若二叉树T中存在key, 删除该节点
   //并返回TRUE, 否则返回FALSE
                                // 不存在 kev
   if(!T) return FALSE;
       if(EQ(key,T->data.key)) return Delete(T); //找到key
       else if(LT(k,T->data.key)) return DeleteBST(T->lchild,key);
       else return DeleteBST(T->rchild,key);
}
Status Delete(BiTree &p){
   //从二叉树删除节点p, 重接左子树或右子树
   if(!p->rchild){q=p;p=p->lchild;free(q);}
   else if(!p->lchild){q=p;p=p->rchild;free(q);}
   else{
       q=p;s=p->lchild;
       while(s->rchild){q=s;s=s->rchild;} //右转到尽头,
       p->data=s->data;
                                       //s指向p前驱, q指向s双亲
       if(q!=p)q->rchild=s->lchild; //重接q右子树
       else q->lchild=s->lchild; //重接q右子树(左单支)
       free(s);
   7
   return TRUE;
}
```

#### 二叉排序树的查找分析

$$\left(\frac{a_1 + a_2 + \dots + a_n}{n}\right)^n \geqslant a_1 a_2 \dots a_n$$

$$e = \lim_{n \to \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \approx 2.76 (自然常數)$$

$$s_n = \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n = \left(\frac{1+n}{n}\right)^n \cdot 1 \leqslant \left(\frac{\frac{n+1}{n} + \dots + \frac{n+1}{n} + 1}{n+1}\right)^{n+1} = \left(\frac{n+2}{n+1}\right)^{n+1} = s_{n+1}, 單增 \quad n \geqslant 1$$

$$t_n = \left(1 + \frac{1}{n}\right)^{n+1} = \left(\frac{n+1}{n}\right)^{n+1}, 單減 \quad n \geqslant 1$$

$$\frac{1}{t_n} = \left(\frac{n}{n+1}\right)^{n+1} = \left(\frac{n}{n+1}\right)^{n+1} \cdot 1 \leqslant \left(\frac{\frac{n}{n+1} + \dots + \frac{n}{n+1} + 1}{n+2}\right)^{n+2} = \left(\frac{n+1}{n+2}\right)^{n+2} = \frac{1}{t_{n+1}}, t_n \geqslant t_{n+1}$$

$$2 = s_1 < s_n < t_n < t_1 = 4$$

$$(1 + \frac{1}{n})^n < s_{max} = e < t_{min} < (1 + \frac{1}{n})^{n+1}, n \ln\left(\frac{n+1}{n}\right) < 1 < (n+1) \ln\left(\frac{n+1}{n}\right)$$

$$\frac{1}{n+1} < \ln\left(\frac{n+1}{n}\right) < \frac{1}{n}$$

$$\begin{split} s_2 &= s_1 + \delta_2 \\ s_1 &= s_0 + \delta_1 \\ s_n &= \sum_{j=1}^n \delta_j = \sum_{j=1}^n \frac{2j-1}{j(j+1)} = \sum_{j=1}^n (2j-1)(\frac{1}{j} - \frac{1}{j+1}) \\ &= \sum_{j=1}^n \frac{2j-1}{j} - \frac{2j-1}{j+1} \\ &= \sum_{j=1}^n \frac{2j-1}{j} - \frac{2j+2-3}{j+1} \\ &= \sum_{j=1}^n \frac{-1}{j} + \sum_{j=1}^n \frac{3}{j+1} \\ &= \sum_{j=1}^n \frac{-1}{j} + \sum_{j=1}^n \frac{1+2}{j+1} \\ &= \sum_{j=1}^n (\frac{-1}{j} + \frac{1}{j+1}) + \sum_{j=1}^n \frac{2}{j+1} \\ &= \sum_{j=1}^n (\frac{-1}{j} + \frac{1}{j+1}) + \sum_{j=1}^n \frac{2}{j+1} \\ &= -\frac{n}{n+1} + \sum_{j=1}^n \frac{2}{j+1} \\ P(n) &= \frac{n+1}{n} s_n = -1 + 2\frac{n+1}{n} \sum_{j=1}^n \frac{1}{j+1} = -1 + 2\frac{n+1}{n} (\frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n+1}) \\ &= 2\frac{n+1}{n} (\frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n}) + \frac{2}{n} - 1 \\ &= 2\frac{n+1}{n} (k-1) + \frac{2}{n} - 1 = 2\frac{n+1}{n} (\ln n + \gamma - 1) + \frac{2}{n} - 1 \leqslant 2\frac{n+1}{n} \ln n \end{split}$$

失衡调整

### 平衡二叉树是空树或者具有性质

- (1)左右子树都是平衡二叉树
- (2)左右子树高度差绝对值小于1

平衡因子左子树高度减右子树高度

- (1)空树,e 为根节点
- (2)e 等于根节点,不插入
- (3)e 小于根节点,左子树无 e,插入左子树根节点平衡因子 =-1,改为 0,树深度 +0根节点平衡因子 =0,改为 1,树深度 +1根节点平衡因子 =1

(1)单向右旋 (2)单向左旋

(3)双向旋转 (先左后右) 插入 e 算法描述

(4)双向旋转 (先右后左)

左子树根节点平衡因子 =1,单向右旋 左子树根节点平衡因子 =-1,先左后右

(4)e 大于根节点,右子树无 e,插入右子树根节点平衡因子 =1,改为 0,树深度 +0根节点平衡因子 =0,改为 1,树深度 +1根节点平衡因子 =-1

右子树根节点平衡因子 =-1, 单向左旋 右子树根节点平衡因子 =1, 先右后左

```
#define LH +1;
#define EH 0;
#define RH -1;
typedef struct BSTNode{
                               //节点平衡因子
int bf;
struct BSTNode * lchild ,*rchild; //左右孩子指针
}BSTNode,*BSTree;
void R_Rotate(BSTree &p){
   //对以*p为根的二叉排序树作右旋处理,处理后p指向新的根节点,即左子树根节点
   lc=p->lchild; //lc指向*p的左子树的根节点
p->lchild=lc->rchild; //lc的右子树挂接为*p的左子树
   lc->rchild=p;p=lc;
                           //p指向新的根节点
void L_Rotate(BSTree &p){
   //对以*p为根的二叉排序树作左旋处理,处理后p指向新的根节点,即右子树根节点
                         //rc指向*p的右子树的根节点
//rc的左子树挂接为*p的右子树
   rc=p->rchild;
   p->rchild=rc->lchild;
   rc->lchild=p;p=rc;
                           //p指向新的根节点
void LeftBalance(BSTree &T){
   //对平衡二叉树T作左平衡处理, 结束时T指向新的根点
   lc=T->lchild;
   switch(lc->bf){
       case LH:
          T->bf=lc-bf=EH; R_Rotate(T); break;
       case RH:
          rd=lc->rchild;
          switch(rd->bf){
              case LH:T->bf=RH;lc->bf=Eh;break;
              case EH:T->bf=lc->bf=EH;break;
              case RH:T->bf=EH;lc->bf=LH;break;
          }
          rd->bf=EH;
          L_Rotate(T->rchild);
          R Rotate(T);
   }
}
```

```
Status InsertAVL(BSTree &T.ElemTvpe e.Boolean &taller){
   //平衡二叉树T不存在e,插入返回1,否则返回0
   //若插入失衡,则平衡处理,taller反映长高与否
       T=(BSTree) malloc(sizeof(BSTNode));T->data=e;
       T->lchild=T->rchild=NULL:T->bf=EH:taller=TRUE:
   }
       if(EQ(e.key,T->data.key)){taller=FALSE;return 0;}
       if(LT(e.key,T->data.key)){
           if(!InsertAVL(T->lchild,e,taller)) return 0;
           if(taller) switch(T->bf){
               case LH:
                   LeftBalance(T); taller=FALSE; break;
               case EH:
                   T->bf=LH;taller=TRUE;break;
               case RH:
                   T->bf=EH; taller=FALSE; break;
           }
       }
       else{
           if(!InsertAVL(T->rchild,e,taller)) return 0;
           if(taller) switch(T->bf){
               case LH:
                   T->bf=EH:taller=FALSE:break:
               case EH:
                  T->bf=RH:taller=TRUE:break:
               case RH:
                   RightBalance(T); taller=FALSE; break;
           }
       }
   }
   return 1;
```

### 平衡二叉树查找的分析

比较次数不超过树的深度

```
N_h 深度为 h 的平衡二叉树的最少节点数 N_{n+1}+1=N_n+1+N_{n-1}+1, N_0=0, N_1=1, N_2=2 b_{n+1}=b_n+b_{n-1}, b_0=1, b_1=2, b_2=3 b_{n+1}-sb_n=(1-s)(b_n-sb_{n-1})=(1-s)^n(b_1-sb_0)=(2-s)(1-s)^n (s-1)s=1, s_1=\frac{1+\sqrt{5}}{2}, s_2=\frac{12\sqrt{5}}{2} b_{n+1}-s_1b_n=(2-s_1)(1-s_1)^n b_{n+1}-s_2b_n=(2-s_2)(1-s_2)^n -(s_2-s_1)b_n=(2-s_2)(1-s_2)^n-(2-s_1)(1-s_1)^n s_2-s_1=-\sqrt{5}, 2-s_2=\frac{3+\sqrt{5}}{2}, 2-s_1=\frac{3-\sqrt{5}}{2}, 1-s_2=\frac{1+\sqrt{5}}{2}, 1-s_1=\frac{1-\sqrt{5}}{2} b_n=\frac{(2-s_2)}{-(s_2-s_1)}(1-s_2)^n-\frac{(2-s_1)}{-(s_2-s_1)}(1-s_1)^n b_n=\frac{1}{\sqrt{5}}\left[(1+\frac{1+\sqrt{5}}{2})(\frac{1+\sqrt{5}}{2})^n-(1+\frac{1-\sqrt{5}}{2})(\frac{1-\sqrt{5}}{2})^n\right]=F_n+F_{n+1} N_n=b_n-1=F_n+F_{n+1}-1=F_{n+2}-1 F_h\approx\frac{1}{\sqrt{5}}\left(\frac{1+\sqrt{5}}{2}\right)^h=c(\varphi)^h N_h=c(\varphi)^{h+2}-1 \log(\frac{N_h+1}{c})=(h+2)\log\varphi \frac{\log(\frac{N_h+1}{c})}{\log\varphi}-2=\log_\varphi(\frac{N_h+1}{c})-2=h 先排序,再构造次优查找树,生成树是二叉排序树
```

#### 9.2.2 B-树和 B+ 树

#### B-树及其查找

B-树是平衡的多路查找树,

- (1)每个节点至多有 m 棵子树
- (2)若根节点不是叶子节点,则至少有两棵子树
- (3)除根结点之外的所有非终端节点,至少包含[3]棵子树
- m 阶 B-树是空树或具有性质
- (4)所有的非终端节点,包含信息  $(n, A_0, k_1, A_1, K_2, \dots, K_n, A_n), K_i$ 为关键字,  $A_i$ 指向根节点的指针  $A_{i-1}$ 指向子树的所有节点小于 $K_i, A_{i+1}$ 指向子树的所有节点大于 $K_i$  关键字个数 $n, \lceil \frac{m}{2} \rceil 1 \leqslant n \leqslant m-1$
- (5)所有的叶子节点都出现在同一层次上,且不带信息

```
//B-树的阶
#define m 3
typedef struct BTNode{
                            //关键字个数, 即节点大小
   int keynum;
   struct BTNode * parent; //双亲结点

      KeyType key[m+1];
      //关键字向量,0号单元未用

      struct BTNode * ptr[m+1];
      //子树指针向量

   KeyType key[m+1];
   Record *recptr[m+1]:
                            //记录指针向量,0号单元未用
}BTNode,*BTree;
typedef struct{
   BTNode *pt;
                    //指向找到的节点
                    //在节点中的关键字号
   int i;
   int tag;
                     //1成功,0失败
Result:
                     //B-树查找结果类型
Result SearchBTree(BTree T, KeyType K){
   //在m阶B-树T上查找K, 返回(pt,i,tag)
   //成功返回位置,失败插入返回插入位置
   p=T;q=NULL;found=FALSE;i=O; //初始化,p指向待查节点,q指向p的双亲节点
   while(p && !found){
      i=Search(p,k);
                               //在p->key [1...keynum] 中查找
       if(i>0 && p->key[i]==k) found =TRUE; //查到关键字
       else{q=p;p=p->ptr[i];}
   if(found) return (p.i.1):
   else return (q,i,0);
}
```

#### B-树查找分析

磁盘节点, 内存顺序

 $1, 2, 2\lceil \frac{m}{2} \rceil, 2\lceil \frac{m}{2} \rceil^2, \dots, 2\lceil \frac{m}{2} \rceil^{n-2}, \dots$ 

N 关键字 B-树,深度 l+1(叶子算深度),N+1 叶子节点

$$N+1\geqslant 2\lceil \frac{m}{2}\rceil^{l+1-2}$$

 $\log_{\lceil \frac{m}{2} \rceil}(N+1) \geqslant \log_{\lceil \frac{m}{2} \rceil} 2 + l - 1$ 

 $\log_{\lceil \frac{m}{2} \rceil} (\frac{N+1}{2}) + 1 \geqslant l$ 

#### B-树插入和删除

最底层非终端节点添加,添加后关键字个数不超过 m-1 完成,超过分裂

节点分裂 \*p 节点含 m-1 关键字,插入后节点信息  $(m, A_0, K_1, A_1, K_2, A_2, \ldots, K_m, A_m)$ 

\*
$$p_1$$
, ( $\lceil \frac{m}{2} \rceil - 1$ ,  $A_0$ ,  $K_1$ ,  $A_1$ ,  $K_2$ ,  $A_2$ , ...,  $K_{\lceil \frac{m}{2} \rceil - 1}$ ,  $A_{\lceil \frac{m}{2} \rceil - 1}$ )
\* $p_2$ , ( $m - \lceil \frac{m}{2} \rceil$ ,  $A_{\lceil \frac{m}{2} \rceil + 1}$ ,  $A_{\lceil \frac{m}{2} \rceil + 1}$ ,  $A_{\lceil \frac{m}{2} \rceil + 2}$ ,  $A_{\lceil \frac{m}{2} \rceil + 2}$ , ...,  $K_m$ ,  $A_m$ )
 $key$ , ( $K_{\lceil \frac{m}{2} \rceil}$ , \* $p_2$ ) 合并到双亲

```
Status InsertBtree(BTree &T ,KeyType T,BTree q ,int i){
   //m阶B-树, *q的key[i],key[i+1] 之间插入关键字k
   //插入后节点过大则分裂
   x=k;ap=NULL;finished=FALSE;
   while(q && !finished){
       Insert(q,i,x,ap);
                           //将x,ap分别插入q->key[i+1],q->ptr[i+1],
      if(q->keynum<m) finished=TRUE;  //插\lambda完成
                                      //分裂节点*c
          s=m/2+1; splite(q,s,ap); x=q->key[s];
          //移动相应元素q->key[s+1..m], q->ptr[s..m]q->recptr[s+1..m] 到新节点*ap
          q=q->parent;
          if(q) i=Search(q,x);
   }
                        //T是空树或者节点已分裂为节点*p, *ap
   if(!finished)
      NewRoot(T,q,x,ap); //生成含信息(T,x,ap)的新的根节点*T,原T和ap为子树指针
   return OK;
```

最底层非终端节点删除,删除后关键字个数不小于  $\lceil \frac{m}{2} \rceil$  完成,小于合并非终端节点  $K_i$  用指针  $A_i$  子树最小关键字 Y 替代  $K_i$  再删除 Y

(1)所在节点大于等于[票]

非终端删除情况 (关键字个数) (2)所在节点等于 $\left\lceil \frac{m}{2} \right\rceil - 1$ ,存在兄弟节点大于 $\left\lceil \frac{m}{2} \right\rceil - 1$  双亲借兄弟,靠近给自己 (3)所在节点等于 $\left\lceil \frac{m}{2} \right\rceil - 1$ ,兄弟节点都等于 $\left\lceil \frac{m}{2} \right\rceil - 1$  毁灭自己,留给兄弟

#### 9.2.3 键树

**键树**又称数字查找树,度大于 2 的树。元素是组成关键字的符号。关键字是数值,单词。 **键树**是有序树,结束符 \$ 小于任何字符

#### 键树存储结构

(1) 孩子兄弟链表,分支节点 (symbol, first, next),叶子节点 infoptr 域,双链树

```
#define MAXKEYLEN 16
                      //关键字最大长度
typedef struct{
   char ch[MAXKEYLEN]: //关键字
                      //关键字长度
                      //关键字类型
}KeysType;
typedef enum{LEAF, BRANCH} NodeKind; //节点种类: {叶子, 分支}
typedef struct DLTNode{
   char symbol:
   struct DLTNode *next;
                      // 指向兄弟节点的指针
   NodeKind kind;
   union{
      Record *infoptr;
                               // 叶子节点的记录指针
      struct DLTNode *first
                               // 分支节点的孩子链指针
}DLTNode,*DLTree;
                                // 双链树的类型
Record * SearchDLTree(DLTree T, KeysType K){
   //在非空双链树T中查找K,存在返回记录指针,失败返回空指针
   p=-T->first;i=0;
   while(p&& i<k.num){</pre>
      while(p&& p->symbol !=K.ch[i]) p=p->next;
                                              // 查找第i
                                              //准备查找下一位
      if(p&& i < K.num-1) p=p->first;
      ++i;
                                              //查找成功
   if(!p) return NULL;
   else return p->infoptr;
                                              //查找失败
```

键树节点最大度 d,深度 h,双链树平均查找长度  $\frac{h}{2}(1+d)$ 插入删除节点,等于在树中某个节点插入删除子树

(2) 多重链表,单支树压缩为叶子节点,

```
typedef struct TrieNode{
   NodeKind kind;
   union{
       struct{KeysType k;Record * infoptr;} lf; //叶子节点
       struct{TrieNode *ptr[27]; int num;} bh;
TrieNode.*TrieTree:
Record * SearchTrie(TrieTree T, KeysType k){
   //在键树T中查找关键字等于K的记录
                                              //对k的每个字符逐个查找
   for (p=T, i=0;
       p&& p->kind==BRANCH && i<K.num;
                                             //*p为分支节点
       p=p->bh.ptr[ord(K.ch[i])],++i);
                                              //ord 求字符在字母表中序号,$为0
   if(p=&& p->kind==LEAF&& p->lf.k==k) return p->lf.infoptr; //查找成功
   else return NULL;
}
```

多重链表键树分割, 无查找分析

#### 9.3 哈希表

#### 9.3.1 哈希表

關鍵字k, 象 f(k), 對應關係 f, 哈希函數

- (1)哈希函數是映像
- (2)不同關鍵字同象衝突
- (3)關鍵字象做位置,以哈希函數,衝突處理辦法映射關鍵字到連續地址哈希表
- (4)映射過程散列 存儲位置哈希地址或散列地址

#### 9.3.2 哈希函數構造方法

關鍵字映射到地址等概率均勻哈希函數

- (1)直接定地址 $H(key) = a \cdot key + b$
- (2)數字分析
- (3)平方取中
- (4)折疊法,(移位折疊, 間界折疊)
- (5)除留餘數 $H(key) = keyMODp(質數, 不小於 20 質因數的合數), p \leq m(表長)$
- (6)隨機數H(key) = random(key)

#### 9.3.3 衝突處理方法

地址序列

```
(1)開放定址法H_i = (H(key) + d_i) MOD m i = 1, 2, ..., k(k \leq m) d_i取法 (1)d_i = 1, 2, 3, \cdots, m - 1,線性探測再散列 (2)d_i = 1^2, -1^2, 2^2, -2^2, 3^2, \cdots, \pm k^2,二次探測再散列 (3)d_i = 偽隨機數列,隨機探測再散列
```

處理同義詞衝突產生非同義詞衝突, 二次聚集

線性能填滿;平方形如m = 4j + 3的素數能填滿;隨機數列

- (2)再哈希法 $H_i = RH_i(key)$   $i = 1, 2, \dots, k$
- (3)鏈地址法ChainChainHash[i]
- (4)公共溢出區HashTable[0..m-1], OverTable[0..v]

#### 9.3.4 哈希表的查找及其分析

有記錄,且記錄等於關鍵字則查找成功

```
\\--- 開放地址哈希表的存儲結構
int Hashsize[]={997,...};
                           //哈希容量遞增表,一個合適的素數序列
typedef struct{
   ElemType * elem; //數據元素存儲基址,動態分配數組
   int count;
                           //當前數據元素個數
                            //Hashsize[sizeindex] 為當前容量
   int sizeindex;
}HashTable;
#define SUCCESS 1
#define UNSUCCESS 0
#define DUPLICATE -1
Status SearchHash(HashTable H, KeyType k, int &p, int &c){
   //在開放地址哈希表中查找關鍵碼為k的元素
   //成功p指向节点,返回SUCCESS。失敗p指向插入位置,返回UNSUCCESS
   //c用作衝突計數, 初始值0, 供建表插入時參考
   p=Hash(k);
                                    //有記錄
//關鍵字不等
   while(H.elem[p].key !=NULLKEY &&

      !EQ(k,H.elem[p].key))
      //關鍵字不等

      colision(p,++c);
      //求得下一探查地址

   if(EQ(k,H.elem[p].key)) return SUCCESS; //成功, p返回位置
   else return UNSUCCESS;
                                      //失敗, p返回插入位置
Status InsertHash(HashTable &H, ElemType e){
   //查找不成功插入e到H, 返回OK
   //衝突次數過大則重建哈希表
                                           //表中有 e
//衝突次數未達到上限
   if(SearchHash(H,e.key,c)) return DUPLICATE;
   else if(c<Hashsize[H.sizeindex]/2){</pre>
       H.elem[p]=e;++H.count;return OK;
   }
       RecreateHashTable(H); return UNSUCCESS;
                                             // 重建哈希表
```

## 哈希表裝填因子 $\alpha = \frac{\text{表中填入記錄數}}{\text{哈希表長度}}$

成功時平均查找長度  $S_{nl} \approx \frac{1}{2} \left(1 + \frac{1}{1-\alpha}\right)$ 線性探測再散列  $S_{nr} \approx -\frac{1}{\alpha} \ln \left(1 - \alpha\right)$  偽隨機探測,二次探測,再哈希  $S_{nc} \approx 1 + \frac{\alpha}{2}$ 鏈地址法

失敗時平均查找長度  $U_{nl} \approx \frac{1}{2} \left( 1 + \frac{1}{(1-\alpha)^2} \right)$  線性探測再散列  $U_{nr} \approx \frac{1}{1-\alpha}$  偽隨機探測,二次探測,再哈希  $U_{nc} \approx \alpha + e^{-\alpha}$  鏈地址法

#### 随机探测公式推导

哈希表长度 m, 已装入 n 个记录,哈希函数均匀,处理冲突后产生地址随机

 $p_i$ , 再填入一个记录 i 次地址均发生冲突

 $p_i$ , 再填入一个记录 i-1 次地址均发生冲突,第 i 次成功

$$\begin{array}{lll} p_1 = \frac{n}{m} & q_1 = \left(1 - \frac{n}{m}\right) \\ p_2 = \frac{n}{m} \cdot \frac{n-1}{m-1} & q_2 = \frac{n}{m} \cdot \left(1 - \frac{n-1}{m-1}\right) \\ \vdots & \vdots & \vdots \\ p_n = \frac{n}{m} \cdot \frac{n-1}{m-1} \dots \frac{n-(n-1)}{m-(n-1)} & q_n = \frac{n}{m} \cdot \frac{n-1}{m-1} \dots \left(1 - \frac{n-(n-1)}{m-(n-1)}\right) \\ p_{n+1} = \frac{n}{m} \cdot \frac{n-1}{m-1} \dots \frac{n-(n-1)}{m-(n-1)} \cdot \frac{n-n}{m-n} = 0 & q_{n+1} = p_{n+1} = \frac{n}{m} \cdot \frac{n-1}{m-1} \dots \frac{n-(n-1)}{m-(n-1)} \cdot \left(1 - \frac{n-n}{m-n}\right) \\ q_i = p_{i-1} - p_i, p_0 = 1 & \end{array}$$

登技失敗时
$$U_n = \sum_{i=1}^{n+1} p_i C_i = \sum_{i=1}^{n+1} p_i C_i = \sum_{i=1}^{n+1} p_i d_i = \sum_{i=0}^{n+1} p_i d_i = \sum_{i=0}^{n+1} p_i d_i = \sum_{i=0}^{n+1} p_i d_i = \sum_{i=0}^{n+1} p_i d_i = \sum_{i=1}^{n} p_i d_i + \sum_{i=0}^{n} p_i d_i = \sum_{i=1}^{n} p_i d_i + \sum_{i=1}^{n} p_i d_i = \sum_{i=1}^{n} p_i d_i + \sum_{i=1}^{n} p_i$$

## 10 内部排序

### 10.1 概述

```
#define MAXSIZE 20
typedef int KeyType;
typedef struct{
   KeyType key;
   InfoType ontherinfo;
}RedType;
typedef struct{
   RedType r[MAXSIZE+1];
   int length;
}Sqlist;
```

### 10.2 插入排序

#### 10.2.1 直接插入

#### 10.2.2 其他插入

#### 折半插入

```
void BInsertSort(Sqlist &L){
   //对顺序表做折半插入排序
   for(i=2;i<=L.length;i++){</pre>
       L.r[0]=L.r[i];
                                    //将L.r[i]暂存到L.r[0]
       low=1,high=i-1;
       while(low<=high){</pre>
                                   //在L.r[low...high] 中折半查找有序插入位置
          m=(low+high)/2;
                                   //折半
          if(LT(L.r[0].key,L.r[m].key)) high=m-1; //插入点在高
                                               //插入点在低
          else low =m+1;
       }
       for(j=i-1;j>=high+1;--j) L.r[j+1]=L.r[j]; //记录后移
       L.r[high+1]=L.r[0];
                                               //插入
}//BInsertSort
```

#### 二路插入

表插入

#### 希尔排序

```
void ShellInsort(Sqlist &L, int dk){
   //对顺序表做希尔插入排序
   //1.位置增量dk
   //2.L.r[0] 是暂存不是哨兵, j<=0 时插入位置已找到
   for(i=dk+1;i<=L.length;i++){</pre>
       if(LT(L.r[i].key,L.r[i-dk].key)){ //"<",需将L.r[i]插入有序子表
          L.r[0]=L.r[i];
                                    //暂存L.r[0]
          for(j=i-dk; j>0 && LT(L.r[0].key,L.r[j].key); j-=dk)
              L.r[j+dk]=L.r[j]; //记录后移,查找插入位置
[j+dk]=L.r[0]; //插入正确位置
          L.r[j+dk]=L.r[0];
       }
   }
}//ShellInsort
void ShellSort(Sqlist &L, int dk[],int t){
   //按增量序列 dk[0...t-1] 对顺序表做希尔插入排序
   for(k=0;k<t;k++){
       ShellInsort(L,dk[k]); //一趟增量为dk[k]的插入排序
   }
}//ShellSort
```

#### 10.3 快速

#### 10.3.1 起泡排序

```
void BubbleSort(int a[],int n){
    for(i=n-1,change=TRUE;i>=1 && change;--i){
        change=FALSE;
        for(j=0;j<i,j++){
            if(a[j]>a[i]){SWAP(a[j],a[i]);change=TRUE;}
        }
    }
}
```

#### 10.3.2 快速排序

```
void Partition(Sqlist &L,int low,int high){
   //交换顺序表L中子序列L.r[low...high]的记录, 枢轴记录到位, 返回位置此时
   //在枢轴前 (后) 记录不大于 (不小于) 它
   L.r[0]=L.r[low];
                     // 第一个记录做枢轴
   pivotkey=L.r[low].key; //枢轴记录关键字
   while(low<high){</pre>
                       //从表的两端交替向中间扫描
      while(low<high && L.r[high].key>=pivotkey) --high;
       L.r[low]=L.r[high]; //小的左移
      while(low<high && L.r[low] <= pivotkey) ++low;</pre>
      L.r[high]=L.r[low]; //大的右移
                       //枢轴到位
   L.r[low]=L.r[0];
                        //返回枢轴位置
   return low;
}
void QSort(Sqlist &L,int low,int high){
   //对顺序表L中子序列L.r[low...high] 作快速排序
                                 //长度大于1
   if(low<high){</pre>
      pivotkey=Partition(L,low,high); //将L.r[low...high] 一分为二
      QSort(L,low,pivotkey-1); //低子表递归
                                //高子表递归
       QSort(L,pivotkey+1,high);
   }
}
void QuickSort(Sqlist &L){
   //对顺序表L作快速排序
   QSort(L,1,L.length)
```

#### 10.4 选择排序

#### 10.4.1 简单选择排序

#### 10.4.2 树形排序

#### 10.4.3 堆排序

```
void HeapAdjust(HeapType &H,int s ,int m ){
   //已知H.r[s...m]中记录除H.r[s]外均满足堆的定义
   //调整H.r[s] 使得H.r[s...m] 称为大顶堆
   rc=H.r[s];
                       //沿key较大的孩子节点向下筛选
   for(j=2*s;j<=m;j*=2){
       if(j<m && LT(H.r[j].key,H.r[j+1].key)) ++j; //j为key 较大的记录的下标
                                            //rc插入s
       if(!LT(rc.key,H.r[j].key)) break;
       H.r[s]=H.r[j];s=j;
                                             //插入
   }
   H.r[s]=rc;
void HeapSort(HeapType &H ){
   for(i=H.length/2;;i>0;--i)
                                    //把H.r[1...H.length] 建成大顶堆
      HeapAdjust(H,i,H.length);
   for(i=H.length;i>1;--i){
                                     // 堆顶记录和未经排序子序列H.r[1...i] 中最后一个记录交换
      SWAP(H.r[1],H.r[i]);
                                     //将[1...i-1] 建成大顶堆
       HeapAdjust(H,1,i-1);
}
```

#### 10.5 归并排序

```
void Merge(RcdType SR[],RcdType & TR[],int i,int m,int n ){
    //将有序的SR[i...m],SR[m+1,n]归并为有序的TR[i...n]
    for(j=m+1,k=i;i<=m && j<=n;++k){ //将SR中记录从小到大并入TR
        if(LQ(SR[i].key,SR[j].key)) TR[k]=SR[i++];
        else TR[k]=SR[j++];
                                      // 将剩余的SR[i...m] 复制到TR[K...n]
    if(i<=m) TR[K...n]=SR[i...m];</pre>
    if(j<n) TR[k...n]=SR[j...n];</pre>
                                        // 将剩余的SR[j...n] 复制到TR[K...n]
void Msort(RcdType SR[],RcdType & TR1[],int s,int t){
    //将SR[s...t] 归并为TR1[s...t]
    if(s==t) TR1[s]=SR[s];
    else{
       m=(s+t)/2;
                            //将SR[s...t]平分为SR[s...m], SR[m+1...t]
       Msort(SR,TR2,s,m); //递归SR[s...m] 为有序 TR2[s...m]
Msort(SR,TR2,m+1,t); //递归SR[m+1...t]为有序 TR2[m+1...t]
        Merge[TR2,TR1,s,m.t]; //将TR2[s...m],TR2[m+1...t] 归并到 TR1[s...t]
    }
}
void MergeSort(Sqlist &L){
    Msort(L.r,L.r,1,L.length);
```

#### 10.6 基数排序

#### 10.6.1 多关键字的排序

#### 10.6.2 链式基数排序

```
#define MAX_NUM_OF_KEY 8
 #define RADIX 10
#define MAX SPACE 10000
typedef struct{
   KeysType Keys[MAX_NUM_OF_KEY];
   InfoType ontheritems;
   int next:
}SLCell;
typedef struct{
   SLCell r[MAX_SPACE];
   int keynum;
   int recnum;
SLList:
typedef int ArrType[RADIX];
void Distribute(SLCell &r,int i,ArrType &f,ArrType &e){
   //静态链表L的r域中记录已按keys[0]...keys[i-1]有序
   //本算法按第i个关键字keys[i]建立RADIX个子表,使得同一子表中记录的keys[i]相同
   //f[0...RADIX-1], e[0...RADIX-1]分别指向各子表中第一个和最后一个记录
   for(j=0;j<Radix;++j) f[j]=0 //各子表初始化为空
   for(p=r[0].next;p;p=r[p].next){
      j=ord(r.[p].keys[i]); //ord将记录中第i个关键字映射到[0...RADIX-1]
      if(!f[j]) f[j]=p;
      else r[e[j]].next=p;
                          //将p指向的结点插入第j个子表中
      e[i]=p:
   7
}//Distribute
void Collect(SLCell &r,int i,ArrType f,ArrType e){
   //本算法按keys[i]从小至大地将f[0...RADIX-1]所指个子表依次链接成一个链表
   //e[0...RADIX-1] 为各子表的尾指针
   for(j=0;!f[j];j=succ(j)); //找到第一个非空子表, succ为求后继函数
   r[0].next=f[j];t=e[j];
                          //r[0].next指向第一个非空子表中第一个节点
   while(j<RADIX){</pre>
      for(j=succ(j);j<RADIX-1 && !f[j];j=succ(j)); //找到下一个非空子表
      if(f[j] {r[t].next=f[j];t=e[j];})
                                            //链接两个非空子表
                                             //t指向最后一个非空子表中的最后一个节点
   r[t].next=0:
}//Collect
void RadixSort(SLList &L){
   //L是采用静态链表表示的顺序表
   //对L作基数排序, 使得L成为按关键字自小到大的有序静态链表, L.r[0] 为头节点
   for(i=0;i<L.recnum;++i) L.r[i].next=i+1;</pre>
                             //将改造为静态链表
   L.r[L.recnum].next=0;
                             //按最低位优先依次对各关键字进行分配和收集
   for(i=0;i<L.keynum;++i){</pre>
      Distribute(L.r,i,f,e);
                            //第i趟分配
      Collect(L.r,i,f,e);
                             //第i趟收集
   7
}//RadixSort
```

## 10.7 各内部排序方法的比较讨论

排序方法	平均时间	最坏情况	辅助存储
简单排序	$O(n^2)$	$O(n^2)$	O(1)
快速排序	O(nlogn)	$O(n^2)$	O(logn)
堆排序	O(nlogn)	O(nlogn)	O(1)
归并排序	O(nlogn)	O(nlogn)	O(n)
基数排序	O(d(n+rd))	O(d(n+rd))	O(rd)

简单排序包括除希尔排序之外所有插入排序,起泡排序,简单选择排序,直接插入排序 地址向量重排算法

## 11 外部排序

# 12 文件