他说到一件事,时常萦绕我的心头,就是 每个人若能窥清其他人的心意,那么愿意 下来的人会多于愿意高升的人

10. 优先级队列

多叉堆

邓俊辉

deng@tsinghua.edu.cn

优先级搜索

- ❖回顾图的优先级搜索以及<u>统一框架</u>:g->pfs()...
- ❖ 无论何种算法,差异仅在于所采用的优先级更新器 prioUpdater()
 - <u>Prim</u>算法: g->pfs(0, <u>PrimPU()</u>);
 - <u>Dijkstra</u>算法: g->pfs(0, <u>DijkstraPU()</u>);
- ❖ 每一节点引入遍历树后,都需要
 - 更新 树外顶点的优先级(数),并
 - 选出新的优先级最高者
- ❖ 若采用邻接表,两类操作的累计时间,分别为 Ø(n + e) 和 Ø(n²)
- ❖能否更快呢?

优先级队列

- ❖ 自然地,PFS中的各顶点可组织为 优先级队列 形式
- ❖ 为此需要使用 PQ 接口

heapify(): 由n个顶点创建初始PQ 总计♂(n)

delMax(): 取优先级最高(极短)跨边(u,w) 总计♂(n * logn)

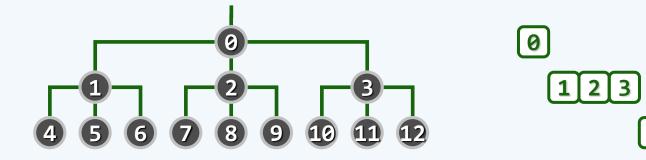
increase(): 更新所有关联顶点到U的距离 , 提高优先级 总计♂(e * logn)

- ❖ 有无更好的算法?如果PQ的接口效率能够更高的话...
- ❖不太现实?异想天开?不妨先试试...

♦ heapify(): O(n)
不可能再快了 //直接写入,亦不过如此

delMax(): ∅(logn) 实质就是percolateDown() //已是极限了

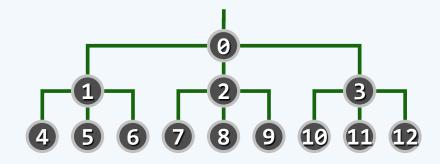
increase(): ∅(logn) 实质就是percolateUp() //似乎仍有余地



❖若将二叉堆改成多叉堆(d-heap)

则堆高降至 $\mathcal{O}(log_d n)$

- ❖ 上山容易下山难
 - 上滤 成本可降至 $log_d n$, 但
 - 下滤成本却增至 $d \cdot log_d n > d \cdot \frac{ln2}{lnd} \cdot log_2 n$





❖ 对于稠密图,两类操作的次数相差悬殊 —— 故而 利大于弊 ...

- �如此,PFS的运行时间将是: $n \cdot d \cdot log_d n + e \cdot log_d n = (n \cdot d + e) \cdot log_d n$
- ❖ 两相权衡,大致取 d = e/n + 2 时

总体性能达到最优的 $\mathcal{O}(e \cdot log_{(e/n+2)}n)$



$$e \cdot log_{(e/n+2)}n \approx n \cdot log_{(n/n+2)}n = \mathcal{O}(nlogn)$$

对于 稠密 图改进极大:

$$e \cdot log_{(e/n+2)}n \approx n^2 \cdot log_{(n^2/n+2)}n \approx n^2 = \mathcal{O}(e)$$

对于一般的图,会自适应地实现最优

❖ 实现方面,依然可以基于向量

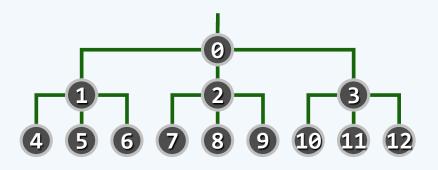
parent(
$$k$$
) = $\lfloor (k - 1) / d \rfloor$
child(k , i) = $kd + i$, $0 < i \le d$

❖ 当然, d不再是2的幂时

将不再能够借助移位加速秩的换算

❖ 不过反过来,特别适用于

不主要 取决依赖于 秩换算 效率的场合





比如,数据规模大到需要跨越存储层次时/策略上,与B-树完全一致

Fibonacci堆

- ❖ 左式堆 × (新的上滤算法 + 懒惰合并)
- ❖ 各接口的 分摊 复杂度

insert()
$$O(1)$$

merge()
$$O(1)$$

increase() 𝒪(1)

❖ 于是,基于 PFS框架 的算法采用Fibonacci堆后,运行时间自然就是

$$n \cdot \mathcal{O}(logn) + e \cdot \mathcal{O}(1) = \mathcal{O}(e + nlogn)$$