首页 专题 每日一题 下载专区 视频专区 91 天学算法 《算法通关之路》 Github R

切换主题: 默认主题 🗸

## 区间算法题用线段树可以秒解?

## 背景

给一个两个数组,其中一个数组是 A [1,2,3,4],另外一个数组是 B [5,6,7,8]。让你求两个数组合并后的大数组的:

- 最大值
- 最小值
- 总和

这题是不是很简单?我们直接可以很轻松地在O(m+n)的时间解决,其中m和n分别为数组A和B的大小。

那如果我可以**修改** A 和 B 的某些值,并且我要求**很多次**最大值,最小值和总和呢?

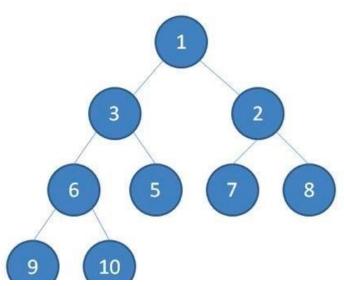
朴素的思路是原地修改数组,然后 O(m+n) 的时间重新计算。显然这并没有利用之前计算好的结果,效率是不高的。 那有没有效率更高的做法?

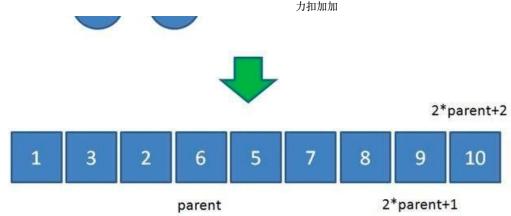
有! 线段树就可以解决。

# 线段树是什么

线段树本质上就是一棵树。更准确地说,它是一颗二叉树,而且它是一颗平衡二叉树。关于为什么是平衡二叉树,我们后面会讲,这里大家先有这样一个认识。

虽然是一棵二叉树,但是线段树我们通常使用数组来模拟树结构,而不是传统的定义 TreeNode。





一方面是因为实现起来容易,另外一方面是因为线段树其实是一颗完全二叉树,因此使用数组直接模拟会很高效。这里的原因 我已经在之前写的堆专题中的二叉堆实现的时候中讲过了,大家可以在我的公众号《力扣加加》回复**堆**获取。

## 线段树解决什么问题

正如它的名字, 线段树和线段(区间)有关。线段树的每一个树节点其实都存储了一个**区间(段)的信息**。然后这些区间的信 息如果满足一定的性质就可以用线段树来提高性能。

那:

- 1. 究竟是什么样的性质?
- 2. 如何提高的性能呢?

#### 究竟是什么样的性质?

比如前面我们提到的最大值,最小值以及求和就满足这个**一定性质**。即我可以根据若干个(这里是两个)子集推导出子集的并 集的某一指标。

以上面的例子来说, 我们可以将数组 A 和 数组 B 看成两个集合。那么:集合 A 的最大值和集合 B 的最大值已知,我们可以 直接通过 max(Amax, Bmax) 求得集合 A 与集合 B 的并集的最大值。其中 Amax 和 Bmax 分别为集合 A 和集合 B 的最大值。 最小值和总和也是一样的,不再赘述。因此如果统计信息满足这种性质,我们就可以可以使用线段树。但是要不要使用,还是 要看用了线段树后, 是否能提高性能。

### 如何提高的性能呢?

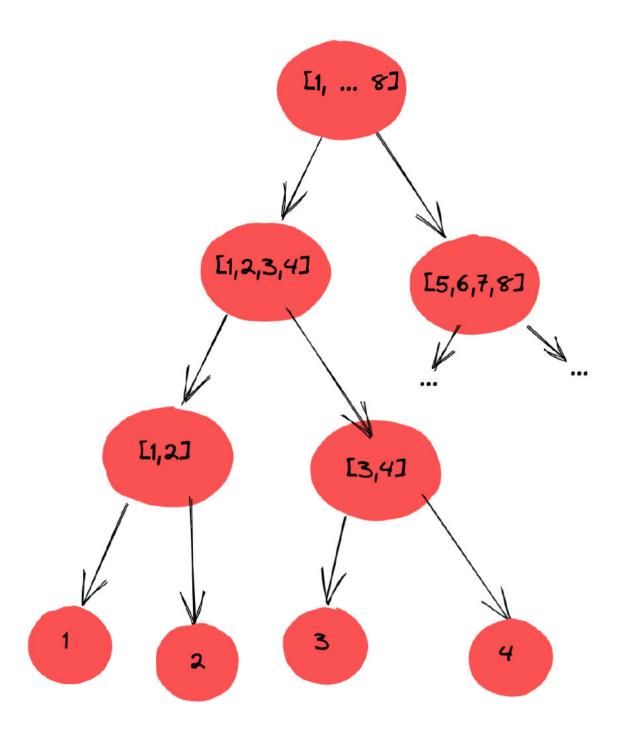
关于提高性能, 我先卖一个关子, 等后面讲完实现的时候, 我们再聊。

# 线段树实现

以文章开头的求和为例。

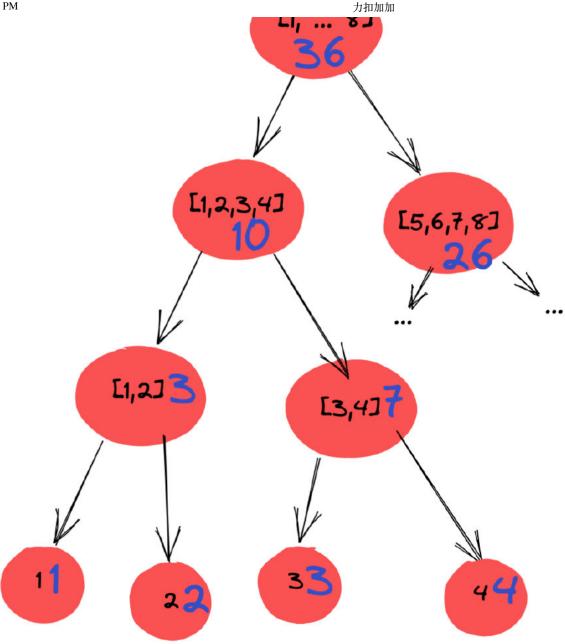
我们可以将区间 A 和 区间 B 分别作为一个树的左右节点,并将 A 的区间和与 B 的区间和分别存储到左右子节点中。

接下来,将 A 的区间分为左右两部分,同理 B 也分为左右两部分。不断执行此过程直到无法继续分。



总结一下就是将区间不断一分为二,并将区间信息分别存储到左右节点。如果是求和,那么区间信息就是区间的和。这个时候 的线段树大概是这样的:





## 蓝色字体表示的区间和。

注意,这棵树的所有叶子节点一共有 n 个 (n 为原数组长度),并且每一个都对应到原数组某一个值。

体现到代码上也很容易。 直接使用**后续遍历**即可解决。这是因为,我们需要知道左右节点的统计信息,才能计算出当前节点 的统计信息。

不熟悉后序遍历的可以看下我之前的树专题,公众号力扣加加回复树即可获取

和二叉堆的表示方式一样, 我们可以用数组表示树, 用 2 \* i + 1 和 2 \* i + 2 来表示左右节点的索引, 其中 i 为当前节 点对应在 tree 上的索引。

tree 是用来构建线段树的数组,和二叉堆类似。只不过 tree[i] 目前存的是区间信息罢了。

上面我描述建树的时候有明显的递归性,因此我们可以递归的建树。具体来说,可以定义一个 build(tree\_index, I, r) 方法 来建树。其中 I 和 r 就是对应区间的左右端点,这样 I 和 r 就可以唯一确定一个区间。 tree\_index 其实是用来标记当前的区间信息应该被更新到 tree 数组的哪个位置。

我们在 tree 上存储区间信息,那么最终就可以用 tree[tree\_index] = .... 来更新区间信息啦。

核心代码:

上面代码的数组 self.tree[i] 其实就是用来存类似上图中蓝色字体的区间和。**每一个区间都在 tree 上存有它一个位置,存它的区间和**。

#### 复杂度分析

• 时间复杂度:由递推关系式 T(n) = 2\*T(n/2) + 1,因此时间复杂度为 O(n)

不知道怎么得出的 O(n)? 可以看下我的《算法通关之路》的第一章内容。 https://leetcode-solution.cn/book-intro

• 空间复杂度: tree 的大小和 n 同阶,因此空间复杂度为 O(n)

终于把树建好了,但是知道现在一点都没有高效起来。我们要做的是高效处理频繁更新情况下的区间查询。

那基于这种线段树的方法,如果更新和查询区间信息如何做呢?

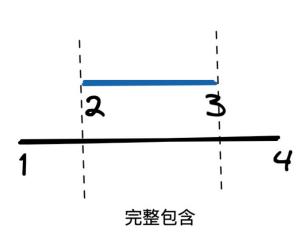
## 区间查询

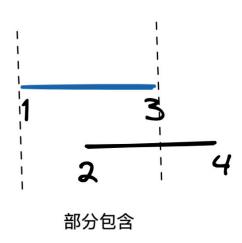
先回答简单的问题区间查询原理是什么。

如果查询一个区间的信息。这里也是使用后序遍历就 ok 了。比如我要找一个区间 [l,r] 的区间和。

那么如果当前左节点:

- 完整地落在 [l,r] 内。比如 [2,3] 完整地落在 [1,4] 内。 我们直接将 tree 中左节点对于的区间和取出来备用,不妨极为 lsum。
- 部分落在 [l,r] 内。比如 [1,3] 部分落在 [2,4]。这个时候我们继续递归,直到完整地落在区间内(上面的那种情况),这个时候我们直接将 tree 中左节点对于的区间和取出来备用
- 将前面所有取出来备用的值加起来就是答案





右节点的处理也是一样的,不再赘述。

#### 复杂度分析

• 时间复杂度: 查询不需要在每个时刻都处理两个叶子节点,实际上处理的次数大致和树的高度一致。而树是平衡的,因此复杂度为  $O(\log n)$ 

或者由递推关系式 T(n) = T(n/2) + 1,因此时间复杂度为 O(logn)

不知道怎么得出的 O(logn)? 可以看下我的《算法通关之路》的第一章内容。 https://leetcode-solution.cn/book-intro

大家可以结合后面的代码理解这个复杂度。

## 区间修改

那么如果我修改了 A[1] 为 1 呢?

如果不修改 tree,那么显然查询的区间只要包含了 A[1] 就一定是错的,比如查询区间 [1,3] 的和 就会得到错误的答案。因此我们要在修改了 A[1] 的时候同时去修改 tree。

问题在于我们要修改哪些 tree 的值,修改为多少呢?

首先回答第一个问题,修改哪些 tree 的值呢?

我们知道,线段树的叶子节点都是原数组上的值,也是说,线段树的 n 个叶子节点对应的就是原数组。因此我们首先要**找到我们修改的位置对应的那个叶子节点,将其值修改掉。** 

这就完了么?

没有完。实际上,我们修改的叶子节点的所有父节点以及祖父节点(如果有的话)都需要改。也就是说我们需要**从这个叶子节点不断冒泡到根节点,并修改沿途的区间信息** 

这个过程和浏览器的事件模型是类似的

接下来回答最后一个问题,具体修改为多少?

对于求和,我们需要首先将叶子节点改为修改后的值,另外所有叶子节点到根节点路径上的点的区间和都加上 delta,其中 delta 就是改变前后的差值。

求最大最小值如何更新?大家自己思考一下。

修改哪些节点,修改为多少的问题都解决了,那么代码实现就容易了。

#### 复杂度分析

• 时间复杂度:修改不需要在每个时刻都处理两个叶子节点,实际上处理的次数大致和树的高度一致。而树是平衡的,因此复杂度为  $O(\log n)$ 

或者由递推关系式 T(n) = T(n/2) + 1,因此时间复杂度为  $O(\log n)$ 

不知道怎么得出的  $O(\log n)$ ? 可以看下我的《算法通关之路》的第一章内容。 https://leetcode-solution.cn/book-intro

大家可以结合后面的代码理解这个复杂度。

# 线段树模板

线段树代码已经放在刷题插件上了,公众号《力扣加加》回复插件即可获取。



```
class SegmentTree:
   def __init__(self, data:List[int]):
       data: 传入的数组
       self.data = data
       self.n = len(data)
       self.tree = [None] * (4 * self.n) # 索引 i 的左孩子索引为 2i+1, 右孩子为 2i+2
       if self.n:
   def update(self, tree_index, l, r, index):
       tree_index: 某个根节点索引
       1, r: 此根节点代表区间的左右边界
       index : 更新的值的索引
           self.tree[tree_index] = self.data[index]
           return
       left, right = 2 * tree_index + 1, 2 * tree_index + 2
       if index > mid:
           self.update(right, mid+1, r, index)
       else:
           self.update(left, l, mid, index)
       self.tree[tree_index] = self.tree[left] + self.tree[right]
   def updateSum(self,index:int,value:int):
       self.data[index] = value
       self.update(0, 0, self.n-1, index)
   def query(self, tree_index:int, l:int, r:int, ql:int, qr:int) -> int:
       递归查询区间 [ql,..,qr] 的值
       tree_index : 某个根节点的索引
       1, r: 该节点表示的区间的左右边界
       ql, qr: 待查询区间的左右边界
       if l == ql and r == qr:
```

```
return self.tree[tree_index]
   left, right = tree_index * 2 + 1, tree_index * 2 + 2
       return self.query(left, l, mid, ql, qr)
       return self.query(right, mid+1, r, ql, qr)
   return self.query(left, l, mid, ql, mid) + self.query(right, mid+1, r, mid+1, qr)
def querySum(self, ql:int, qr:int) -> int:
   返回区间 [ql,..,qr] 的和
   return self.query(0, 0, self.n-1, ql, qr)
def build(self, tree_index:int, l:int, r:int):
   递归创建线段树
   tree_index : 线段树节点在数组中位置
   1, r: 该节点表示的区间的左, 右边界
       self.tree[tree_index] = self.data[l]
       return
   left, right = 2 * tree_index + 1, 2 * tree_index + 2 # tree_index 的左右子树索引
   self.build(left, 1, mid)
   self.build(right, mid+1, r)
   self.tree[tree_index] = self.tree[left] + self.tree[right]
```

#### 使用的方式很简单:

- 初始化 SegmentTree 并直接传入一个你想计算指标的数组即可。
- 如何更新原数组的某一项? 只要调用 updateSum(index, value) 即可,其中 index 和 value 为你想修改的原数组的索引和值。
- 如何查询原数组的区间和?只要调用 querySum(ql, qr) 即可,其中 ql 和 qr 为你想查询的区间的左右端点。

## 相关专题

• 堆

大家可以看下我之前写的堆的专题的二叉堆实现。然后对比学习,顺便还学了堆,岂不美哉?

• 树状数组

树状数组和线段树类似,难度比线段树稍微高一点点。有机会给大家写一篇树状数组的文章。

• immutablejs

前端的小伙伴应该知道 immutable 吧? 而 immutablejs 就是非常有名的实现 immutable 的工具库。西法之前写过一篇 immutable 原理解析文章,感兴趣的可以看下 https://lucifer.ren/blog/2020/06/13/immutable-js/

## 回答前面的问题

### 为啥是平衡二叉树?

前面的时间复杂度其实也是基于树是平衡二叉树这一前提。那么线段树一定是平衡二叉树么?是的。这是因为线段树是完全二叉树,而完全二叉树是平衡的。

当然还有另外一个前提,那就是树的总的节点数和原数组长度同阶,也就是 n 的量级。关于为啥是同阶的,也容易计算,只需要根据递归公式即可得出。

### 为啥线段树能提高性能?

只要你理解了我**实现部分**的时间复杂度,那么就不难明白这个问题。因为修改和查询的时间复杂度都是  $\log n$ ,而不使用线段树的暴力做法查询的复杂度高达 O(n)。相应的代价就是建树的 O(n) 的空间,因此线段树也是一种典型的空间换时间算法。

最后点一下题。区间算法题是否可以用线段树秒解?这其实文章中已经回答过了,其取决于是否满足两点:

- 1. 是否可以根据若干个(这里是两个)子集推导出子集的并集的某一指标。
- 2. 是否能提高性能(相比于朴素的暴力解法)。通常面临**频繁查询或者修改**的场景都可以考虑使用线段树**优化修改后的查询时间消耗**。

