数据结构

- * 逻辑结构、物理结构?
 - * 逻辑结构:数据之间的逻辑关系,树、图、集 合、线性
 - * 物理结构:数据结构在计算机中的表示,顺序、 链式、索引、散列存储
 - * 顺序存储:逻辑上相邻的元素物理也相邻
 - 链式存储:不要求逻辑上相邻的元素物理也相邻.借助指针表明元素之间的逻辑关系
 - * 索引存储:存储元素信息,还需要存储一张索引表,检索速度快,但占用额外存储空间
 - 散列存储:可以根据元素关键字直接计算出元素存储地址

* 算法五大特件?

- · 有穷性:有限的步骤
- · 确定性:每条指令有确切含义
- 可行性:每一步都可通过执行有限次数实现
- 输入: >=0个输入
- * 输出: >=1个输出
- * 什么是好的算法?
 - · 正确性、可读性、健壮性(给出非法数据,恰当 处理)
 - · 高效率、低存储 政客

》 顺序、链式存储结构的区别?

读取方便 O(1)	读取不方便 需要遍历 O(n)
插入删除需要移动大量元素	插入删除方便只需要改变指针
空间分配:一次性	在需要时分配
存储密度 = 1	存储密度 < 1

* 数组、链表区别?

事先定义长度,不能适应数据动态地增减	动态地进行存储分配,可以适应数据动态地增减	
从栈中分配空间	从堆中分配空间	
快速访问数据元素,插入删除不方便	查找访问数据不方便, 插入删除数据发布	

* 头指针、头结点区别?

• 头指针: 指向链表第一个节点的指针

* 头结点:为方便统一操作,放在第一个元素节点

之前

* 介绍KMP算法

改进的模式匹配算法,模式串失配时,不是从下一个位置匹配,而是跳过一些不可能的位置,以达到快速匹配的目的

* 栈和队列的异同、用途

*相同:线性结构;插入在表尾;顺序或链式存

储;插删时间复杂度相同

* 不同:栈先进后出,队列先进先出

- * 栈可用于函数调用和递归,括号匹配,后缀表达式求值;
- 队列,层次遍历,解决主机外设速度不匹配的问题(缓冲队列),解决多用户引起的资源竞争问

题 (等待队列))

- 队列假溢出?
 - * 设队头指针为front, 队尾指针为rear, 队列的容量为maxsize,有元素入队,若rear=maxsize,上溢——循环队列解决
 - 队头指针指向队头元素,队尾指针指向队尾元素的下一个位置
- * 栈在后缀表达式求值?
 - 是操作数则进栈
 - * 是运算符则将两个元素出栈并将得到的结果进栈
 - * 表达式扫描完成后,栈顶元素为所求结果
- 两栈实现队列?
 - * 两个栈
 - * 入队:全部元素入栈1,出栈1压栈2
 - 出队: 栈2依次出栈
- * 树、满二叉树、完全二叉树、BST、AVL?
 - 树:非线性的数据结构,其元素之间有明显的层次关系,由结点和边组成且不存在环
 - * 满二叉树: 树高h, 且包含2^h-1个节点的二叉树
 - 。 完全二叉树:按层序编号,每个节点都与满二叉树中编号相同
 - * BST: 二叉排序树, 左子树结点值<根结点值<右子树结点值, 中序遍历得到递增序列

- * AVL: 二叉平衡树。左右子树都是空树,或左右子树都是AVL且高度差绝对值不超过1
- 树、二叉树存储结构?
 - * 二叉树的存储结构:
 - 顺序存储结构:用连续的存储单元从上到下、 从左到右存一棵完全二叉树;适用于完全二叉 树,存储一般的树会浪费大量存储空间
 - 链式存储结构:采用二叉链表,左指针指向左孩子,右指针指向右孩子
 - * 树的存储结构:
 - 双亲表示法:一维数组存储,每个节点增设一个伪指针,指示双亲在数组中的位置
 - * 孩子表示法:每个结点的孩子结点用单链表连接起来
 - 孩子兄弟表示法:二叉链表存储,左指针指向孩子,右指针指向兄弟
- * 二叉树、度为2的树?
 - * 二叉树每个节点最多两棵子树,可以为空; 度为 2的树最少也要有三棵树
 - * 二叉树左右子树有顺序
- * 哈夫曼树? 如何构造?
 - 哈夫曼树带权路径最短(带权路径: 树中结点的值乘于结点到根的距离)

- 从集合中选取根结点权值最小的两树组成一颗新树,新树的权值为左右子树权值之和,删除集合选取的两个结点,增加新树的结点,重复上述操作;
- 线索二叉树?
 - · 二叉链表存储的二叉树,并将空链域利用起来, 指向前驱或者后继
- * 红黑树?
 - · 一种平衡二叉查找树,结点被标记为红色或者黑 色
 - 1、根节点是黑色,每个叶结点是不存数据的空 节点
 - ²、相邻的两个节点不能同时为红色(父节点、 子节点不同时为红色)
 - 3、树中任一节点到可达的叶节点,中间有相同数量的黑色节点
 - * 应用: C++ STL中的set/map
- * 图的深度优先遍历、广度优先遍历?
 - 深度优先搜索(先序遍历):从某个顶点出发, 访问这个顶点并设为已访问、访问该顶点的未被 访问的邻接结点、重复、直到某一结点的所有邻 接点已被访问,退回上一步继续访问其他未被访 问的邻接点、直到遍历完成;
 - · 广度优先搜索(层序遍历): 从某个顶点出发, 访问其所有邻接结点并设为已访问, 然后按照顺

序访问邻接结点的邻接结点、直到遍历完成 图定义、存储?

* 由顶点集和边集组成,顶点+联系

* 存储结构:邻接矩阵法、邻接表、邻接多重表 (无向图)、十字链表(有向图)

图:求最小生成树?

最小生成树(带权连通图的最小代价生成树,基于贪心)

1、Prim算法:初始任选一个顶点,以后每次选择一个与当前顶点集合距离最近的顶点;适合边稠密图

2、Kruskal算法:按权值递增次序选择合适的 边;适合边稀疏图

应用:旅游时规划路径让交通费用最低;建设电力网、公路网、通信网时怎么规划路径可以让建设成本最低

图: 最短路径算法?

• 迪杰斯特拉算法(某点到其它节点最短路径):

从源点出发,每次选择离源点最近的一个顶点 前进,然后以该顶点为中心进行扩展,最终得 到源点到其余所有点的最短路径。

应用:适合稠密图、不能处理负权图、处理单源最短路径

* Floyd算法(任意两点间最短路径)

- 1、所有两点之间的距离是边的权,如果两点 之间没有边相连,则权为无穷大。
- 2、对于每一对顶点u、v,看看是否存在一个 顶点w,使得 u-w-v 比己知的路径更短,更短 则更新
- 应用: 稠密、稀疏皆可;可处理负权图;处理多源最短路径
- * 判断图中是否有环?
 - * 深度搜索遍历:若图中有一个顶点被访问两次则证明有环
 - 拓扑排序: 查找图中入度为0的顶点, 删除它, 重复此操作; 若图中最后还剩顶点则证明有环
- * AOV, AOE?
 - * AOV:顶点表示活动的 有向无环图,边无权值
 - · AOE: 边表活动的 有向无环图, 边有权值
- * 邻接矩阵、邻接表?
 - * 邻接矩阵:矩阵的第i行第j列表示i到j是否连接。可快速添加、删除边,但存稀疏图会造成空间浪费
 - * 邻接表:链表后面跟着所有指向的点。节省空间,但涉及度可能要遍历整个链表
- * 各类排序算法?
 - 插入排序:每次将一个待排序的关键字插入到已 排好序的子序列

- 直接插入
- · 折半插入: 折半查找找插入位置
- * 希尔排序:缩小增量排序
- ・ 交换排序:
 - * 冒泡排序:每一趟从前往后、两两比较、逆序
 - 交换
 - · 快速排序:基于划分的交换,需要选枢轴
- · 选择排序:每一趟从待排序元素中选取最小的,
 - 加入有序子序列
 - * 简单选择排序
 - * 堆排序
- 归并排序: 二路归并排序(相邻有序表归并成一个新的有序表)
- * 基数排序:基于关键字各位的大小排序
- * 外部排序——多路归并排序
- · 排序算法稳定性、复杂度?

排序方式	时间复杂度			空间复杂	稳定性
	平均情况	最坏情况	最好情况	度	
插入排序	O(n ²)	O(n ²)	O(n)	O(1)	稳定
希尔排序	O(n ^{1.3})			O(1)	不稳定
冒泡排序	O(n ²)	O(n ²)	O(n)	O(1)	稳定
快速排序	O(nlog ₂ n)	O(n ²)	O(nlog ₂ n)	O(log ₂ n)	不稳定
选择排序	O(n ²)	O(n ²)	O(n ²)	O(1)	不稳定
堆排序	O(nlog2n)	O(nlog ₂ n)	O(nlog2n)	O(1)	不稳定
归并排序	O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(nlog ₂ n)	O(n)	稳定
基数排序	O(d(n+r))	O(d(n+r))	O(d(n+r))	O(r) https://b	稳定In.net/o

* 各类查找方法?

- 静态查找:顺序查找、折半查找、分块查找(基于索引表)
- · 动态查找: BST, AVL
- * 散列查找
- 散列表?
 - * 建立了关键字与存储地址直接映射关系的数据结 构
 - * 冲突: >=2关键字映射到同一地址
 - 冲突解决: 开放定址法(空闲地址向其同义词表项或非同义词表项开放)、拉链法(所有同义词存到一个线性链表中)
 - * 查找效率取决于: 散列函数、处理冲突方法、装填因子
- * 贪心算法、动态规划、分治?
 - * 贪心:选择每一阶段的局部最优,以达到全局最 优
 - * 动态规划:拆解子问题,记住过往,减少重复计算
 - * 分治:拆解成n个相似子问题,递归解决,合并 结果
- 递归、迭代?
 - 递归:自己调用自己
 - * 迭代:输出再次作为输入进行处理