蛮力算法 版本 1 版本 2 KMP算法: 记忆法 原理 跳转表: next 时间复杂度分析 改进: 减少回跳次数 BM算法 BC 策略——Bad Character 时间复杂度 GS 策略——Good Sequence 构造 时间复杂度

几种匹配算法复杂度比较

Karp Rabin 算法

串——模式匹配问题

串——模式匹配问题

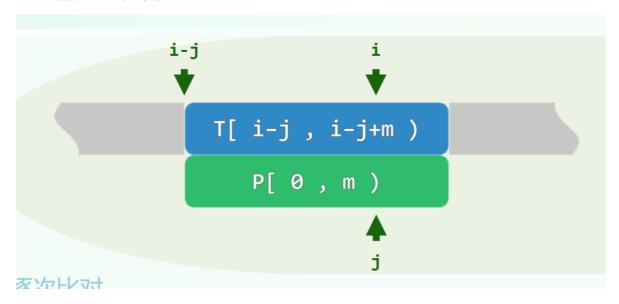
蛮力算法

Trie树

版本 1

自左到右逐次比对

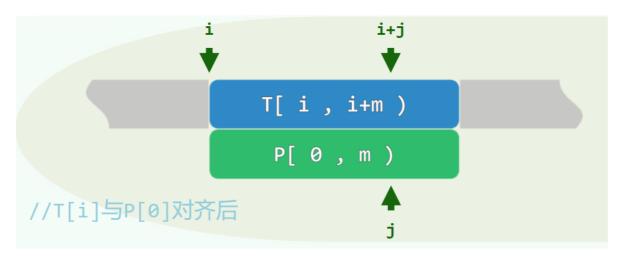
- 若匹配转到下一个字符;
- 否则, T回退, P复位。



版本 2

T[i] 和 P[0] 对齐之后

- 逐次比对
 - 。 失配, 转到下一对齐位置



返回值: 最终对齐位置

KMP算法:记忆法

D.E.Knuth, J.H.Morris, V.R.Pratt

原理

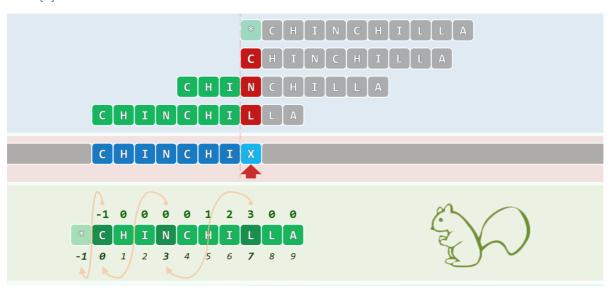
对于上面的版本1,能否少回退一些?

因为只想要完全匹配,所以事实上我们只要考虑还可能达成完全匹配的最靠左侧的位置即可。

跳转表: next

这个的意思, 就是模式串 P 每个位置对应的前缀的 最长公共前后缀。

next[0] = -1, 指向通配符



时间复杂度分析

k = 2i - j 单调不减,最后达到 2(n-1) - (-1) = 2n - 1

为什么单调不减: 因为每次匹配上 i++ 且 j++ 的时候, k 恰好增加 1; 失配的时候 j=next[j] 会使得 k 至少增加 1 。

根据习题 11-4, 这里的 i 就是成功的比对次数, 而 i-j 不小于失败的匹配次数。

改进:减少回跳次数

next 考虑下一个位置不匹配的才能进入 next 位置。

这个尤其在字符集非常密集的时候会很有用。

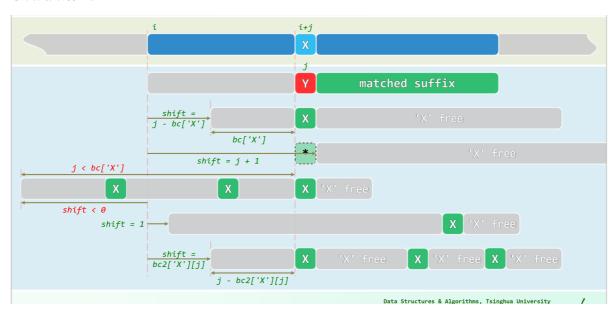
BM算法

R.S.Boyer & J.S.Moore, 1977, 方法 2 相对应的。

BC 策略——Bad Character

BC是一个字符集到模式串位置的映射;将每个字符映射到其在字符串最右侧出现的位置。

每次从右到左比较模式串和主串;一旦失配,就将主串的该位置和模式串的BC该字符对齐,随后继续从最右侧开始比较。



时间复杂度

最好情况: O(n/m) 最坏情况 $O(n \times m)$ 。——不够聪明。

GS 策略——Good Sequence

有哪些字符,值得和失配位置主串的字符对齐呢?

image-20210619013558345

image-20210619013623570

image-20210618213054752

image-20210618213109551

构造

image-20210619013240865

image-20210619013343030

image-20210619013436871

image-20210619013313992

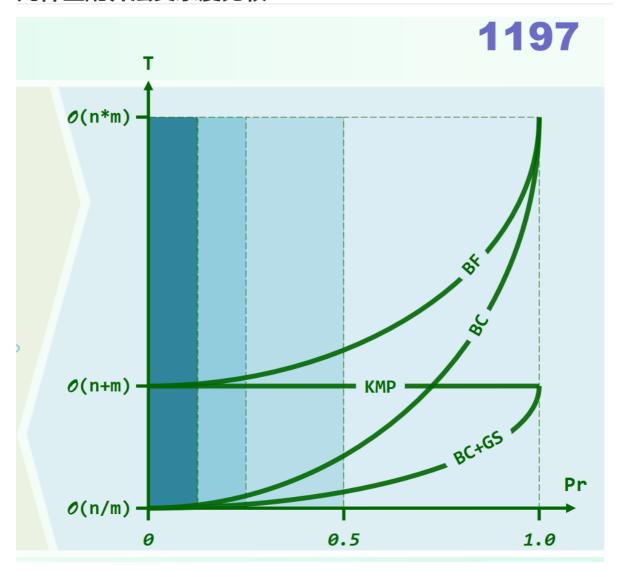
image-20210619013451327

image-20210619013530293

时间复杂度

综合以上两种改进之后,时间复杂度为 O(n+m)

几种匹配算法复杂度比较



在真实情况下(字符集比较大), kmp并没有想象中那么好,暴力算法没有想象中那么差

Karp Rabin 算法

散列来比较子串,注意散列筛选只是初筛,最后还需经过严格比对确定最终是否匹配 指纹之间的相关性:以多项式散列函数为例,从上一个指纹用 $\mathrm{O}(1)$ 的时间可以转化为下一个指纹



Trie树

用树结构来存储词,每一个树结点代表一个字母。可以通过二叉树(binary tree)和三叉树(Ternary tree)实现。三叉树的逻辑是只有走中间的单词才作数

