第9章 查找



- 9.1 查找的基本概念
- 9.2 静态查找表 (线性表的查找)
- 9.3 动态查找表 (树表的查找)
- 9.4 哈希表

知识回顾: 二叉排序树的查找



含有n个结点的二叉排序树的平均查找长度和树的形态有关

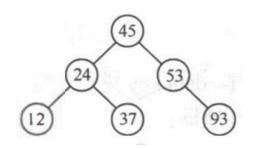
最好情况: $ASL = log_2(n+1)-1$ (形态比较均衡)

 $O(log_2n)$

最坏情况: ASL = (n+1) / 2 (单支树的形态)

O(n) 查找效率与顺序查找情况相同

例如: 初始序列 {45,24,53,12,37,93}



初始序列 {12,24,37,45,53,93}



二叉排序树



问题: 如何提高形态不均衡的二叉排序树的查找效率?

解决办法: 做"平衡化"处理,即尽量让二叉树的形状均衡!



平衡二叉树



1. 平衡二叉树的定义

平衡二叉树 (balanced binary tree)

- 又称AVL树(Adelson-Velskii and Landis)。
- 一棵平衡二叉树或者是空树,或者是具有下列性质的二叉排序树:
 - ① 左子树与右子树的高度之差的绝对值小于等于1;
 - ②左子树和右子树也是平衡二叉排序树。

平衡二叉树



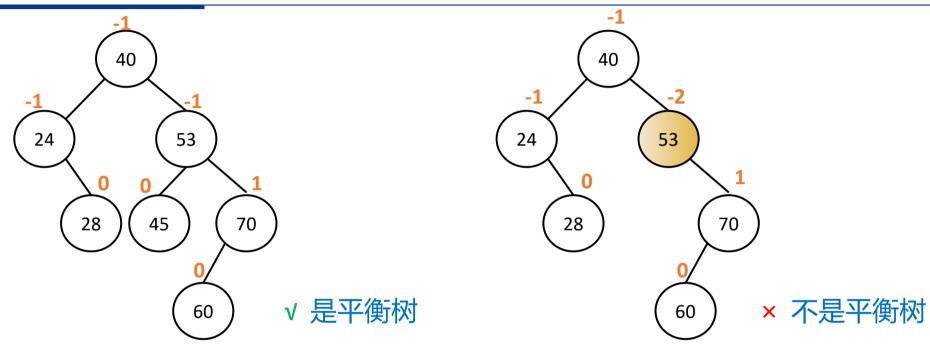
为了方便起见,给每个结点附加一个数字,给出该结点左子树与右子树的高度差。这个数字称为结点的平衡因子(BF)。

平衡因子 = 结点左子树的高度 - 结点右子树的高度

根据平衡二叉树的定义,平衡二叉树上所有结点的平衡因子只能是-1、0,或1。

平衡二叉树





对于一棵有n个结点的AVL树,其高度保持在O(log₂n)数量级,ASL也保持在O(log₂n)量级



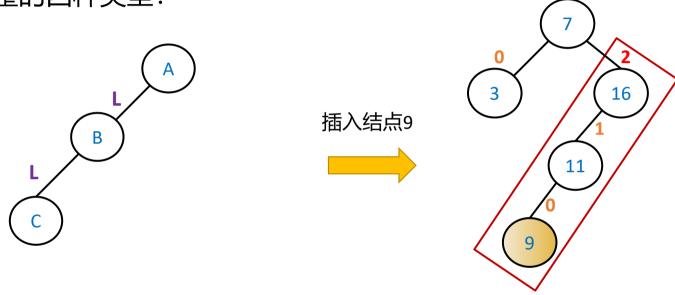
当我们在一个平衡二叉排序树上插入一个结点时,有可能导致失衡,即出现平衡因子绝对值大于1的结点,如: 2、-2。



如果在一棵AVL树中插入一个新结点后造成失衡,则必须<mark>重新调整树的</mark> 结构,使之恢复平衡。



平衡调整的四种类型:



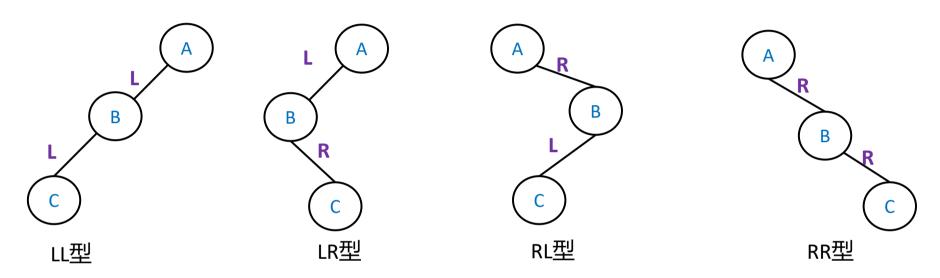
A: 失衡结点 不止一个失衡结点时,为最小失衡子树的根结点

B: A结点的孩子, C结点的双亲

C: 插入新结点的子树



平衡调整的四种类型:



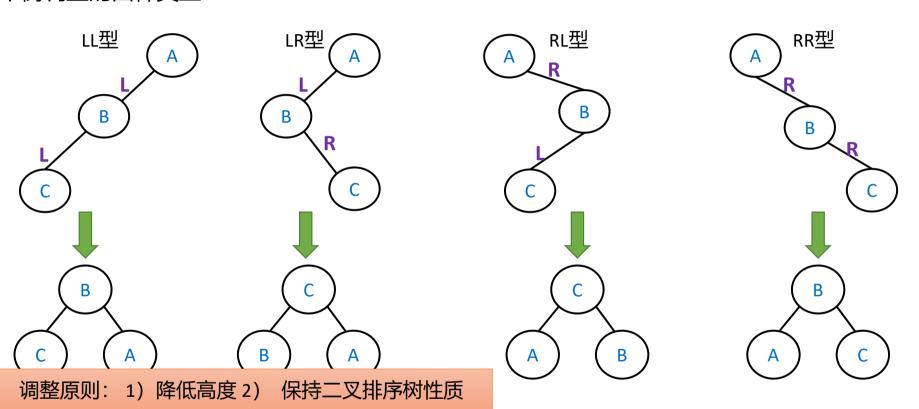
A: 失衡结点 不止一个失衡结点时, 为最小失衡子树的根结点

B: A结点的孩子, C结点的双亲

C: 插入新结点的子树

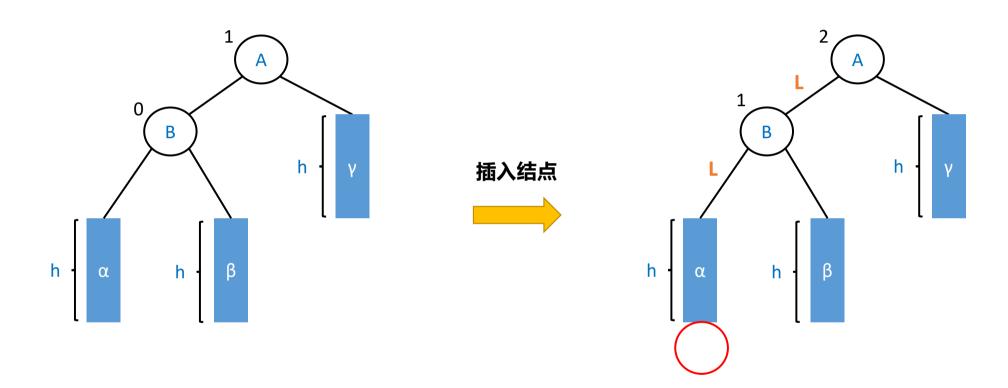


平衡调整的四种类型:



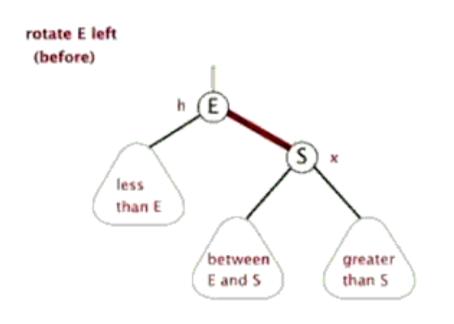
(1) LL型调整

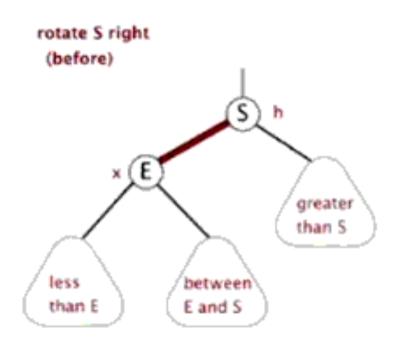




旋转



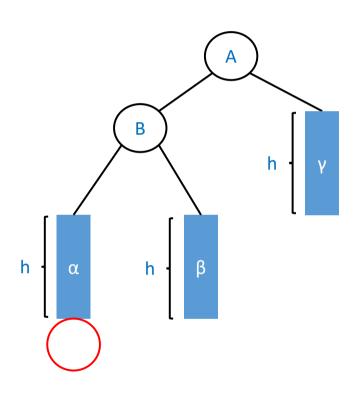




左旋

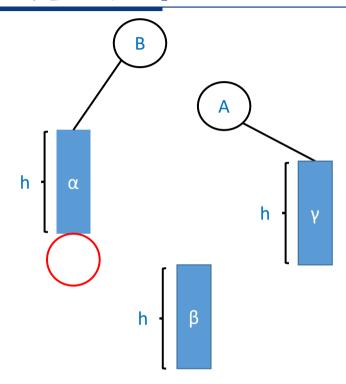
右旋





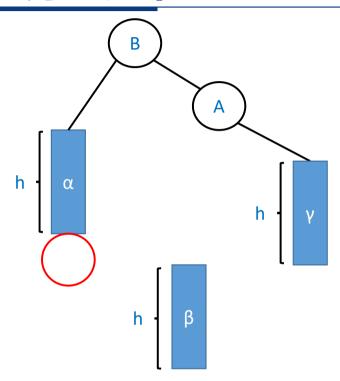
• B结点带左子树α一起上升





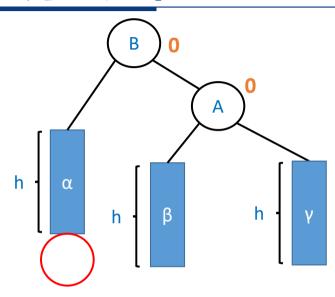
• B结点带左子树α一起上升





- B结点带左子树α一起上升
- A结点成为B的右孩子
- 原来B结点的右子树β作为A的左子树



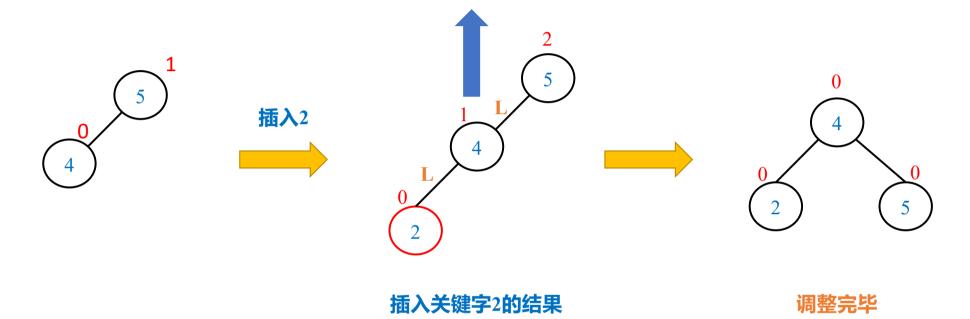


LL调整后的结果

- B结点带左子树α一起上升
- · A结点成为B的右孩子
- 原来B结点的右子树β作为A的左子树

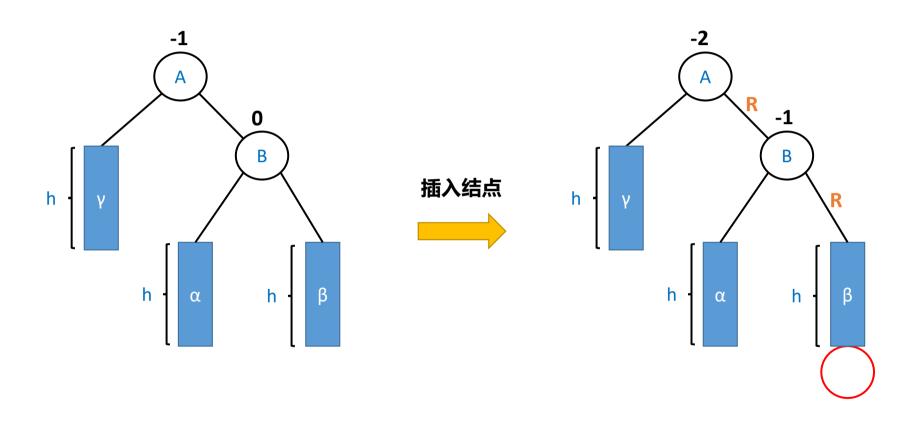
AVL树LL调整--例





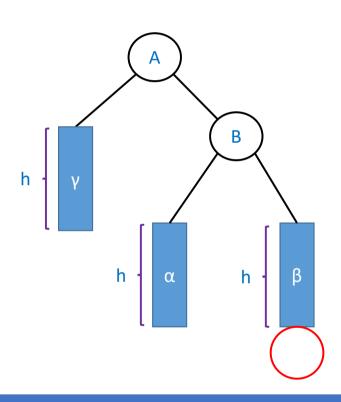
(2) RR型调整





RR型调整过程

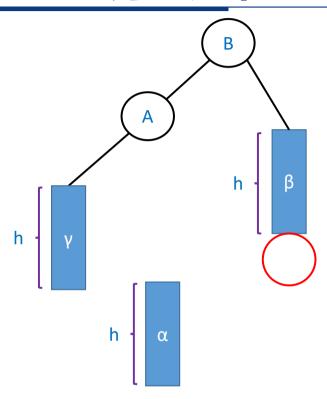




• B结点带右子树β一起上升

RR型调整过程

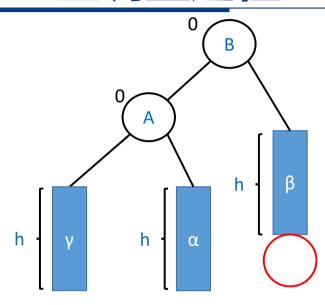




- B结点带右子树β一起上升
- A结点成为B的左孩子

RR型调整过程



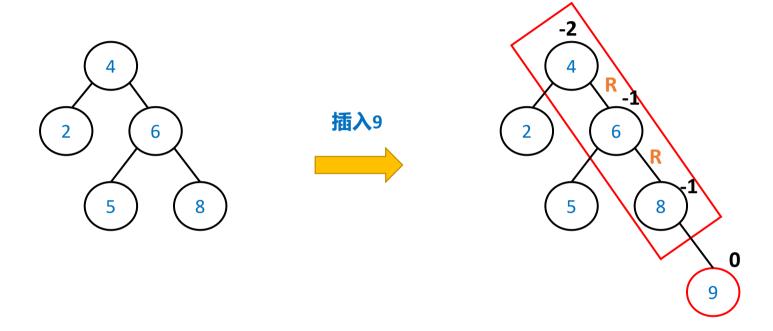


RR调整后的结果

- B结点带右子树β一起上升
- · A结点成为B的左孩子
- 原来B结点的左子树α作为A的右子树

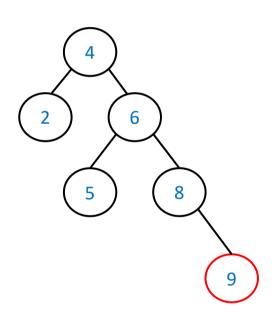
AVL树RR调整--例:





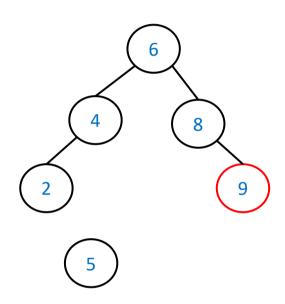
AVL树RR调整--例





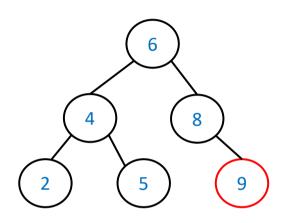
AVL树RR调整--例





AVL树RR调整--例

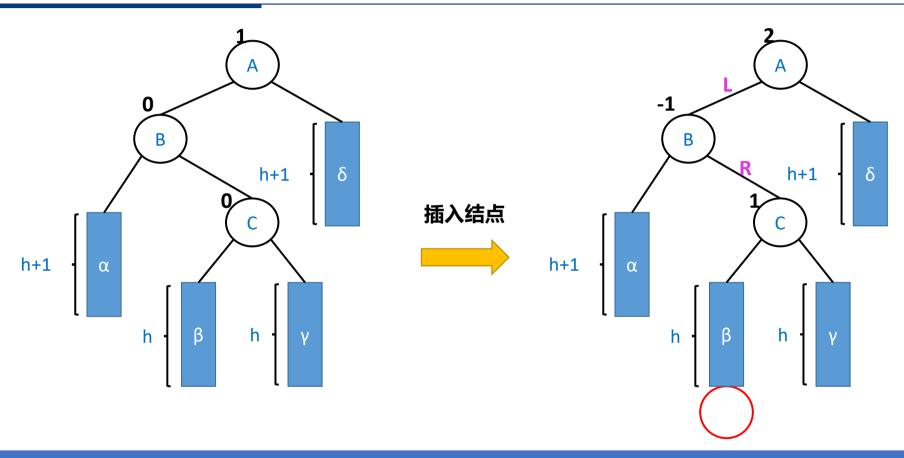




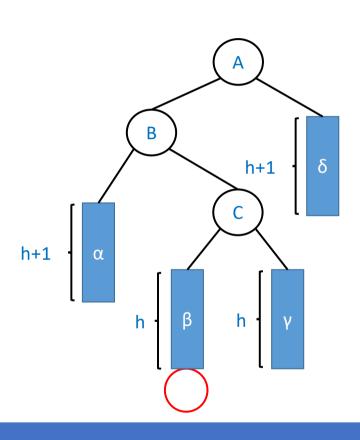
调整完毕

(3) LR型调整



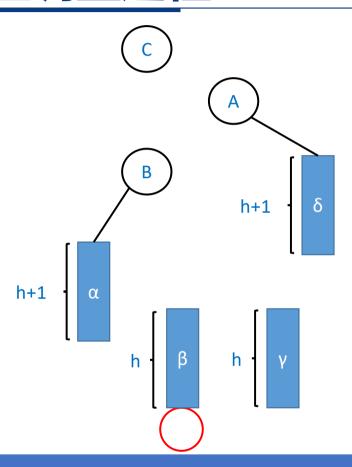






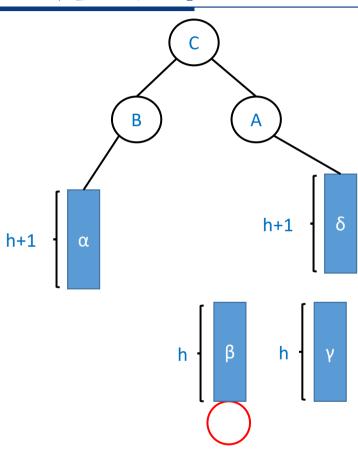
• C结点穿过A、B结点上升





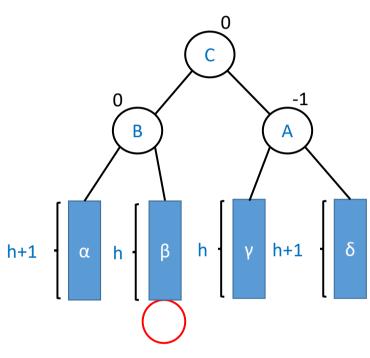
• C结点穿过A、B结点上升





- C结点穿过A、B结点上升
- B结点成为C的左孩子, A结点成为C的右孩子



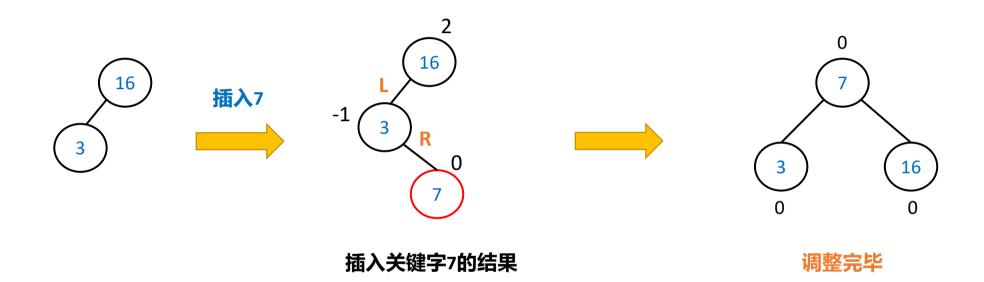


LR调整后的结果

- C结点穿过A、B结点上升
- B结点成为C的左孩子, A结点成为C的右孩子
- 原来C结点的左子树β作为B的右子树;
 原来C结点的右子树γ作为A的左子树

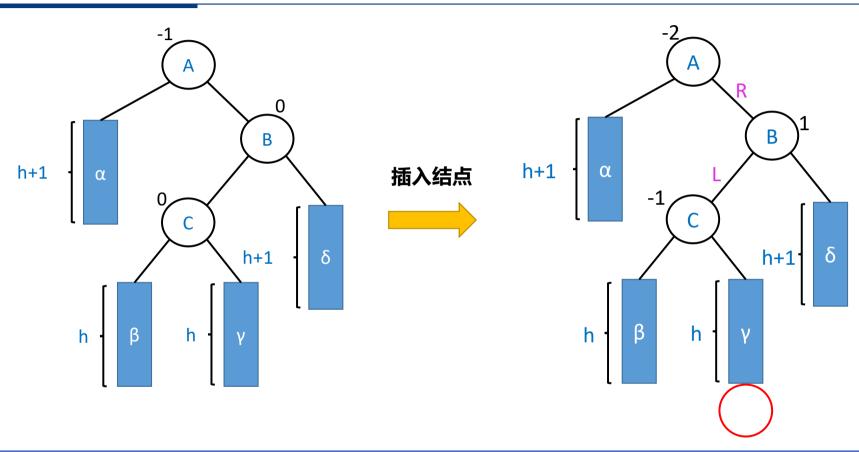
AVL树LR调整--例



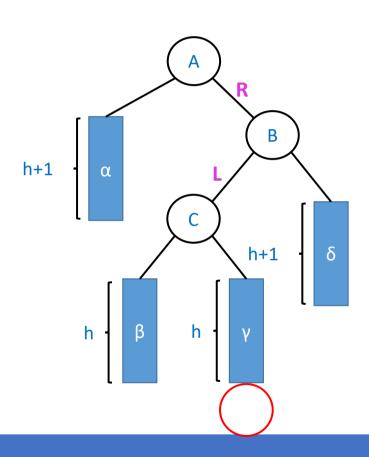


(4) RL型调整



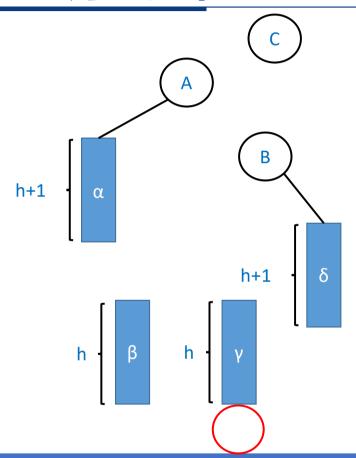






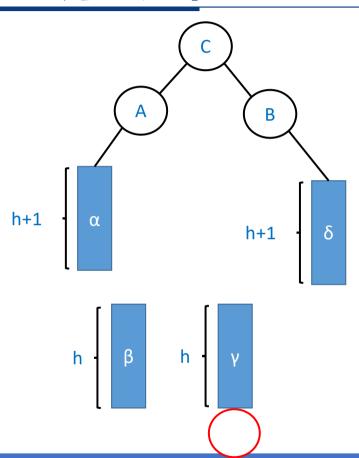
• C结点穿过A、B结点上升





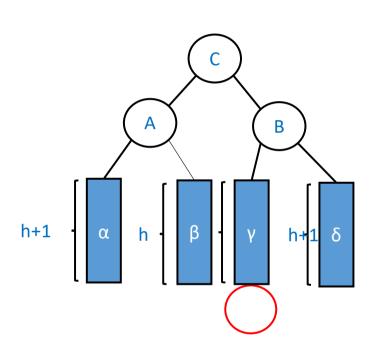
• C结点穿过A、B结点上升





- C结点穿过A、B结点上升
- A结点成为C的左孩子, B结点成为C的右孩子





LR调整后的结果

- C结点穿过A、B结点上升
- A结点成为C的左孩子,B结点成为C的右孩子
- 原来C结点的左子树β作为A的右子树; 原来C结点的右子树γ作为B的左子树

AVL树RL调整--例



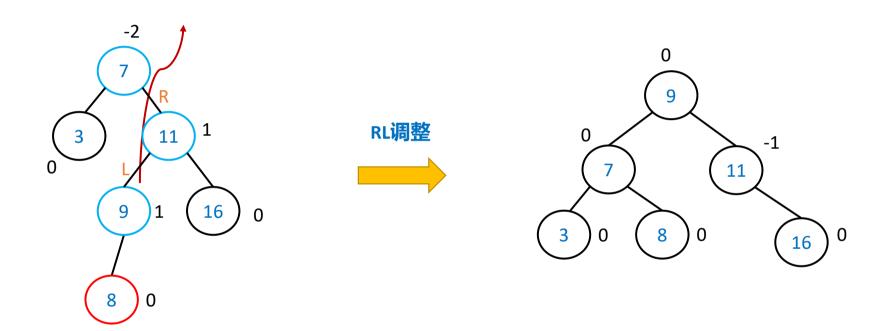


插入关键字8的结果

-2

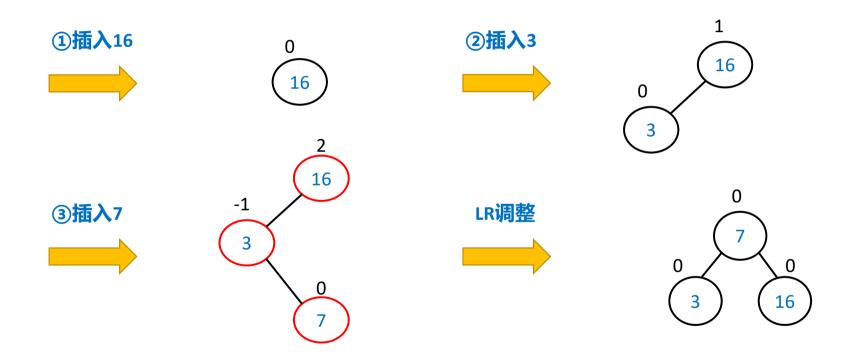
AVL树RL调整--例





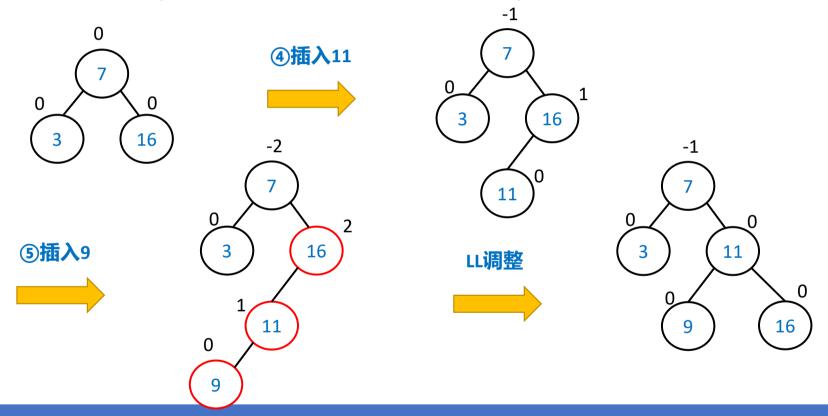


输入关键字序列(16, 3, 7, 11, 9, 26, 18, 14, 15), 给出构造一棵AVL树的步骤。



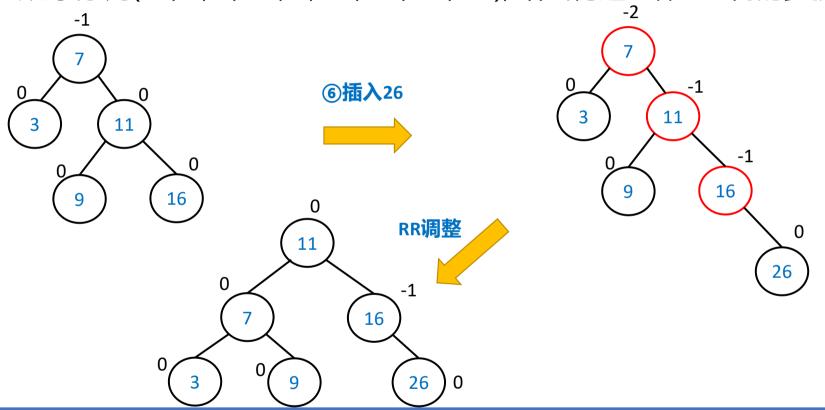


输入关键字序列(16, 3, 7, 11, 9, 26, 18, 14, 15), 给出构造一棵AVL树的步骤。



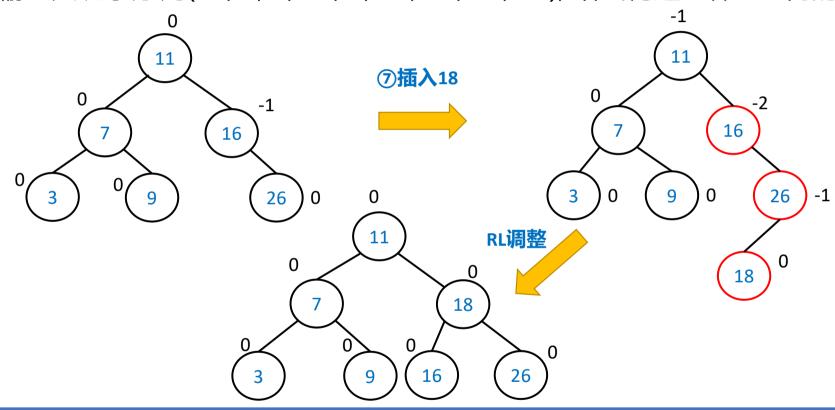


输入关键字序列(16, 3, 7, 11, 9, 26, 18, 14, 15), 给出构造一棵AVL树的步骤。



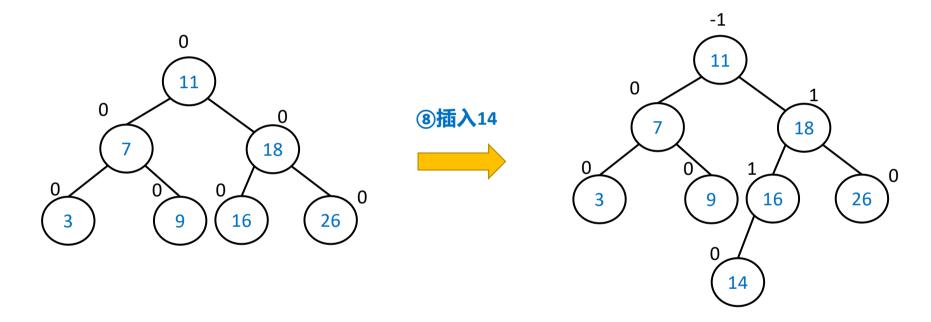


输入关键字序列(16, 3, 7, 11, 9, 26, 18, 14, 15), 给出构造一棵AVL树的步骤。

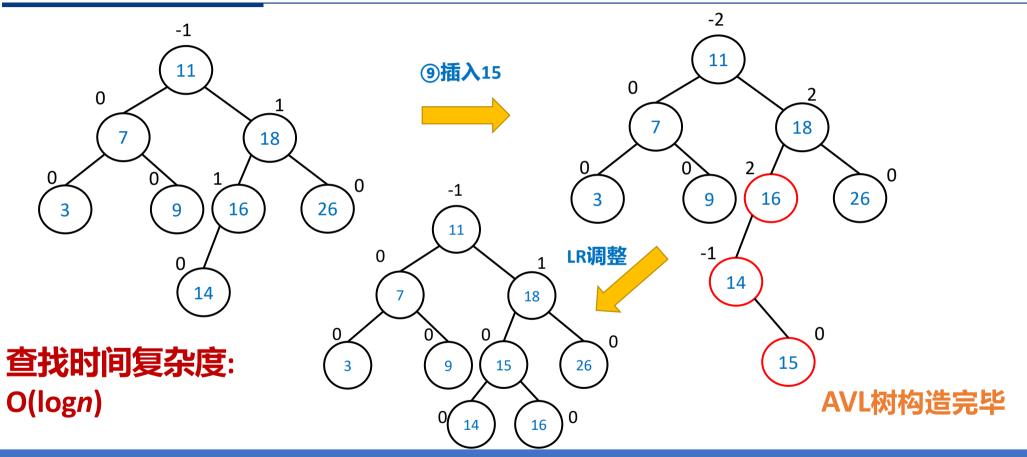




输入关键字序列(16, 3, 7, 11, 9, 26, 18, 14, 15), 给出构造一棵AVL树的步骤。







红黑树



问题: 为什么提出红黑树?

平衡二叉树



查找、插入和删除在平均和最坏情况 下都是O(logn)

缺点:

条件严苛

插入或删除结点时需要维持平衡状态,需要对其进行旋转,旋转的次数不能预知。



放弃追求完全平衡, 追求大致平衡



红黑树 O(logn)

红黑树 (Red Black Tree, RBTree) 是一种自平衡二叉排序树,与AVL树不同的是,红黑树是弱平衡二叉树,即它的左右子树高度差有可能大于1,但不超过一倍。

红黑树



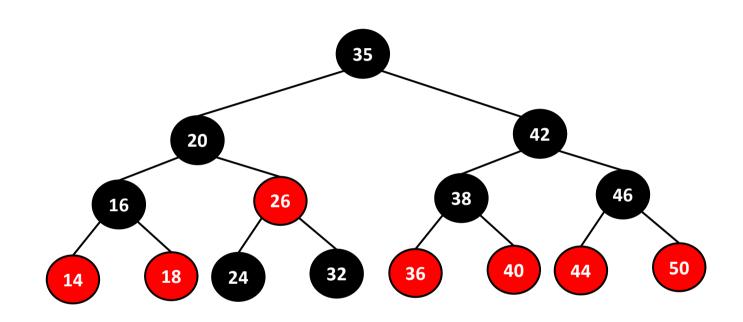
红黑树同时满足以下特性:

- ① 结点是红色或者黑色
- ② 根结点是黑色
- ③ 叶子结点(外部结点,空结点)都是**黑色**,这里的叶子结点指的是最底层的空结点(外部结点)
- ④ 红色结点的孩子结点都是黑色
 - 红色结点的双亲结点都是黑色
 - ▶ 从根结点到叶子结点的所有路径上不能有 2 个连续的红色结点
- ⑤ 从任一结点到叶子结点的所有路径都包含相同数目的黑色结点



红黑树例子

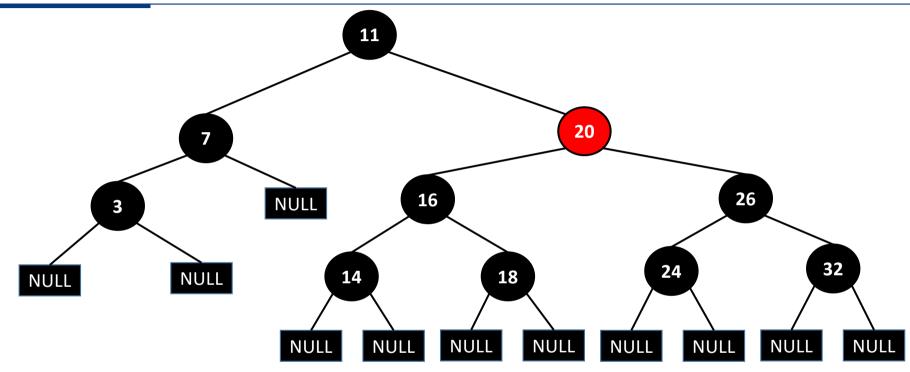




黑色结点可以同时包含一个红色子结点和一个黑色子结点

红黑树例子





不是红黑树!



- □ 红黑树的插入包含两个步骤:
- ① 在树中查找插入的位置
- ② 插入后自平衡 → (操作1: 变色; 操作2: 旋转)

注意:插入节点应该是红色。

原因:根据红黑树特性5,红色在双亲节点(如果存在)是黑色节点时,红黑树的黑色平衡不会被破坏,所以不需要进行自平衡操作。但如果插入节点是黑色,那么插入位置所在的子树黑色节点总是多1,必须做自平衡操作。



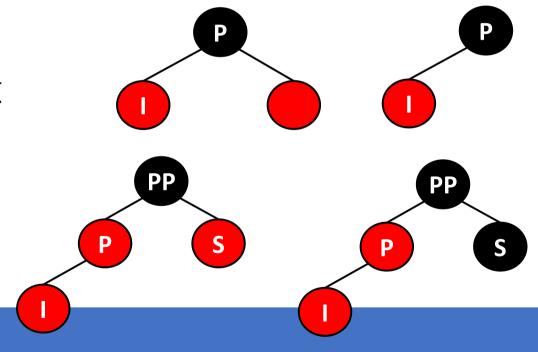
(1) 红黑树为空树

步骤: ① 把插入结点作为根节点; ② 把结点设置为黑色

(2) 插入结点的双亲结点为黑色

步骤: 无需进行平衡操作, 直接插入新结点

- (3) 插入结点的双亲结点为红色
- A. 叔叔结点存在并且为红结点
- B. 叔叔结点不存在或为黑结点

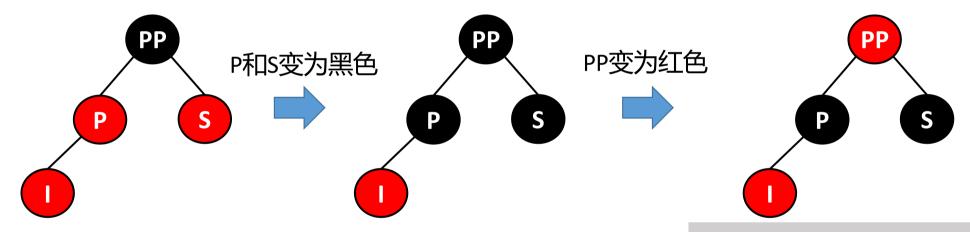




(3) 插入结点的双亲结点为红色

A. 叔叔结点存在并且为红结点

操作: 双亲、祖父、叔叔结点全变色; 祖父变新结点,继续调整



若PP的双亲结点是黑色:满足红黑树特性;

若PP是根节点,则不变色。

若PP的双亲结点是红色:从PP结点出发,继续调整,直到红黑树平衡。

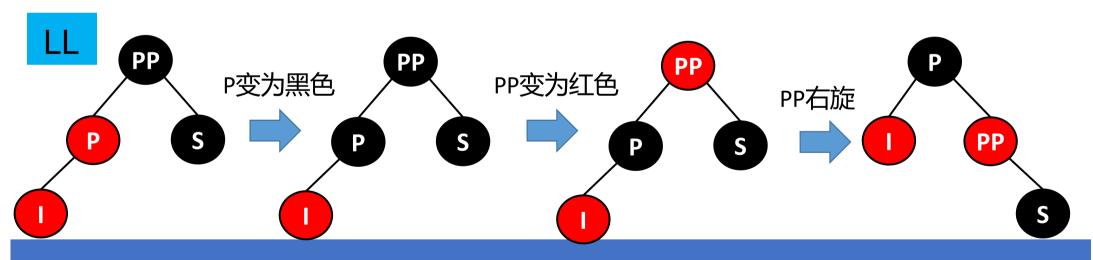


- B. 叔叔结点不存在或为黑结点
- B-1. 插入结点的双亲结点是祖父结点的左孩子

操作: P变黑色; PP变红色; 对PP进行右旋

B-1-1. 插入结点是双亲结点的左孩子(LL)

B-1-2. 插入结点是双亲结点的右孩子(LR)





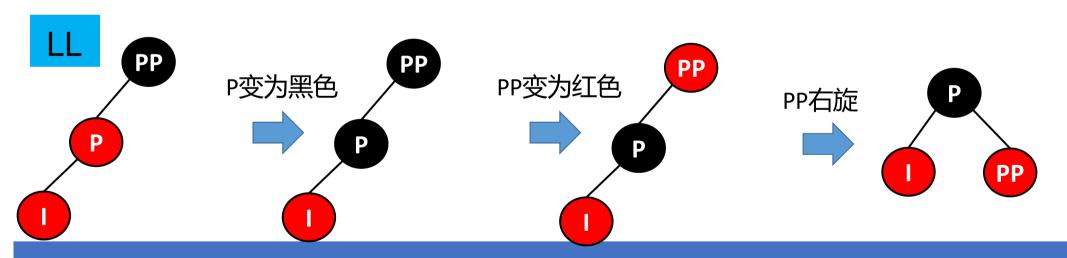
B. 叔叔结点不存在或为黑结点

B-1. 插入结点的双亲结点是祖父结点的左孩子

操作: P变黑色; PP变红色; 对PP进行右旋

B-1-1. 插入结点是双亲结点的左孩子(LL)

B-1-2. 插入结点是双亲结点的右孩子(LR)





B. 叔叔结点不存在或为黑结点

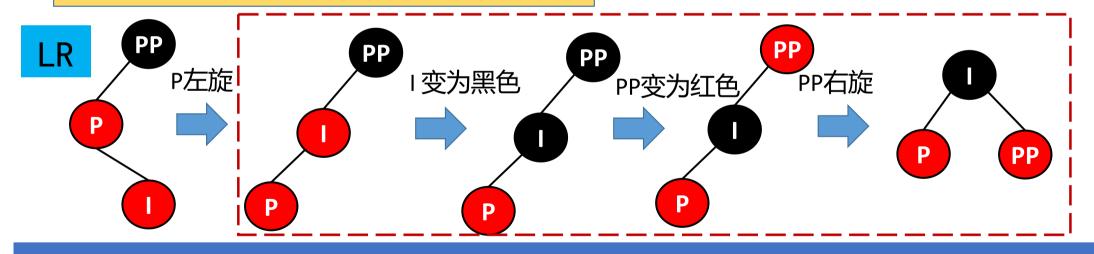
B-1. 插入结点的双亲结点是祖父结点的左孩子

操作:对P结点进行左旋,变成LL

I变黑色; PP变红色; 对PP进行右旋

B-1-1. 插入结点是双亲结点的左孩子(LL)

B-1-2. 插入结点是双亲结点的右孩子(LR)



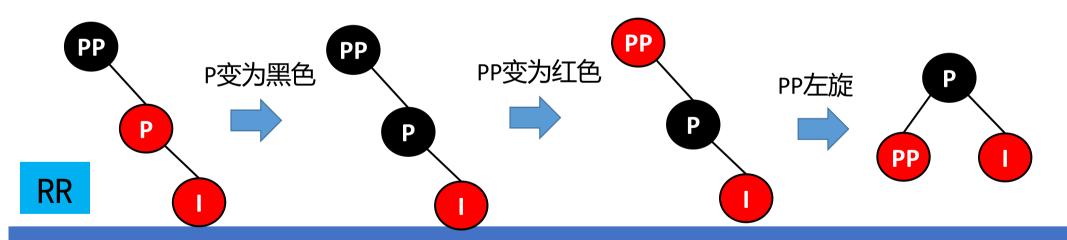


- B. 叔叔结点不存在或为黑结点
- B-2. 插入结点的双亲结点是祖父结点的右孩子

操作: P变黑色; PP变红色; 对PP进行左旋

B-2-1. 插入结点是双亲结点的右孩子(RR)

B-2-2. 插入结点是双亲结点的左孩子(RL)





B. 叔叔结点不存在或为黑结点

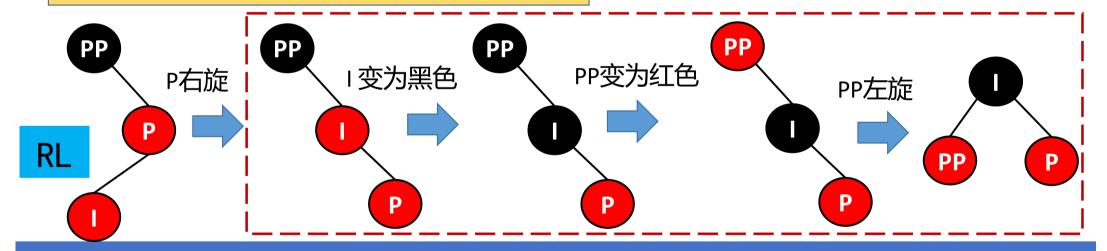
B-2. 插入结点的双亲结点是祖父结点的右孩子

操作:对P结点进行右旋,变成RR

I 变黑色; PP变红色; 对PP进行左旋

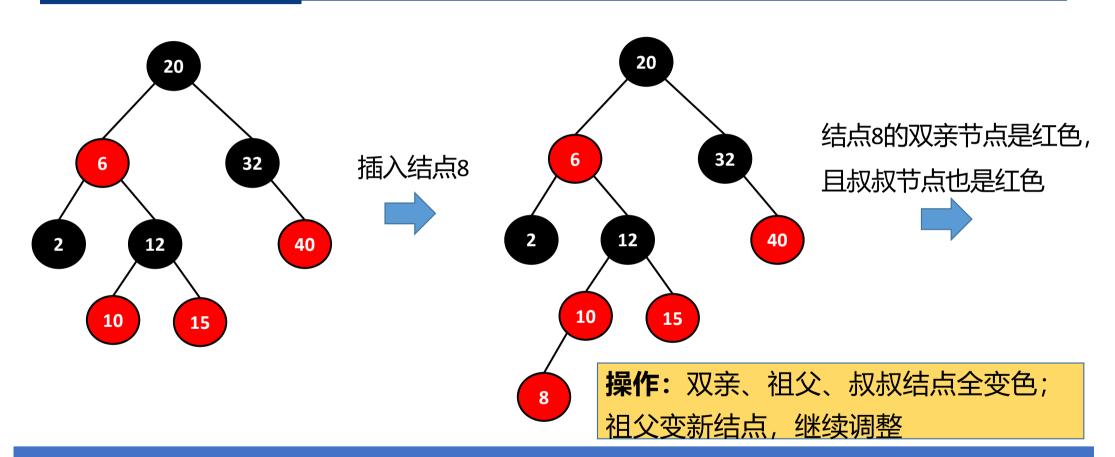
B-2-1. 插入结点是双亲结点的右孩子(RR)

B-2-2. 插入结点是双亲结点的左孩子(RL)



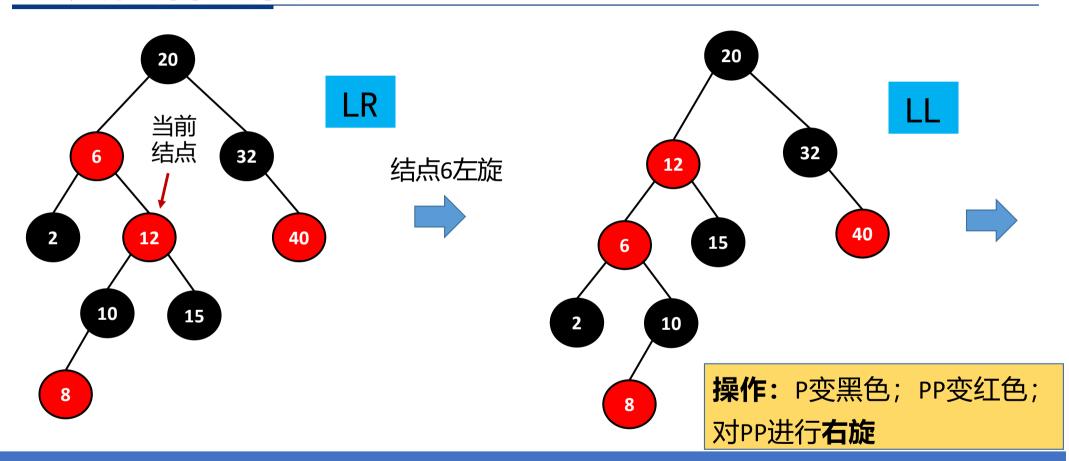
红黑树插入案例





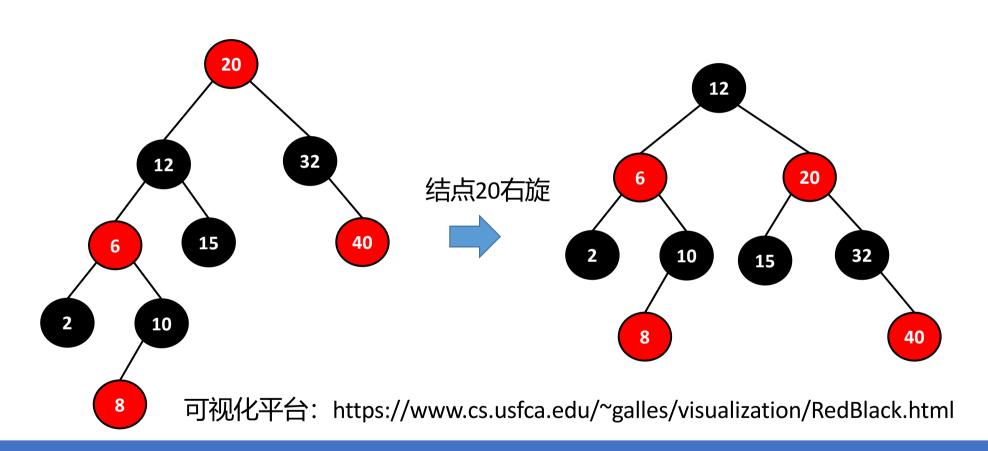
红黑树插入案例





红黑树插入案例





B-树



B-树 (Balanced Tree) 是一种平衡的多路查找树。

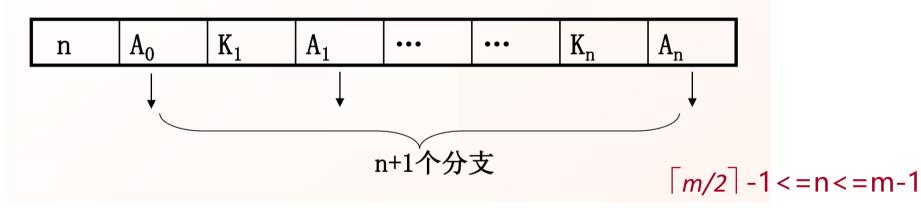
m阶的B-树,或为空树,或为满足下列特性的m叉树:

- ▶树中每个结点至多有m棵子树。
- ▶若根结点不是叶子结点,则至少有两棵子树。
- ▶除根结点之外的所有非终端结点至少有[m/2]棵子树。 子树数量范围: [[m/2], m]
- ▶有k个子树的非终端结点恰好包含k-1个关键字。
- >所有的叶子结点都出现在同一层次,不含任何信息。

B-树



B树包含n个关键字, n+1个指针的结点的一般形式:



- 其中k是关键字值, k1<k2<...<kn
- Ai是指向包括ki到ki+1之间的关键字的子树的指针。



B-树的性质:

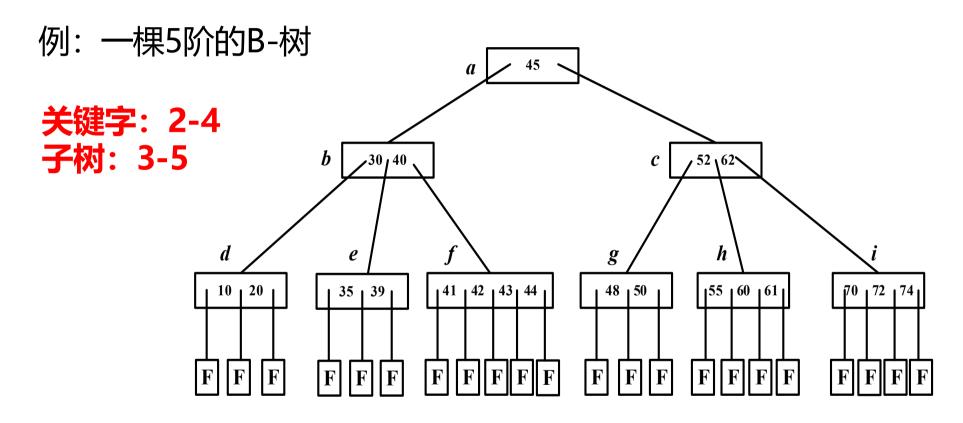
- ▶树高平衡,所有叶结点都在同一层。
- >关键字没有重复, 父结点中的关键字是其子结点的分界。
- ▶B-树把值接近的相关记录放在同一个磁盘页中,从而利用了访问局部性原理。
- ▶B-树保证树中至少有一定比例的结点是满的:

这样能够改进空间利用率

减少检索和更新操作的磁盘读取数目

B-树





4阶B树 (2-3-4树)

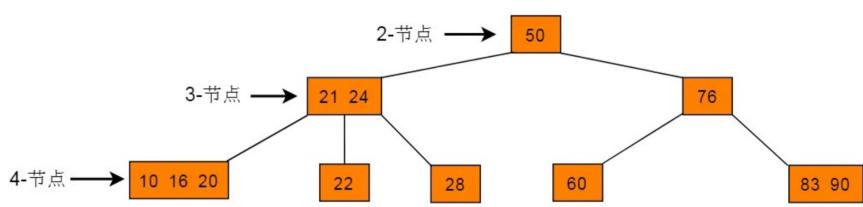


关键字: 1-3

子树: 2-4

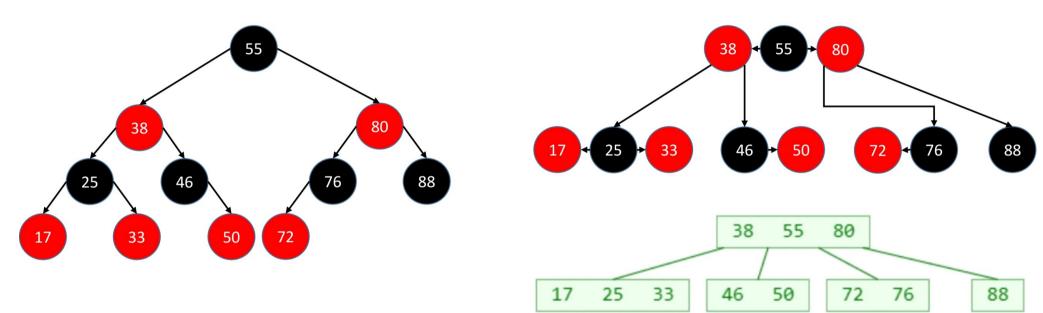
3种结点类型: 2结点、3结点、4结点

2-3-4树



红黑树与2-3-4树等价

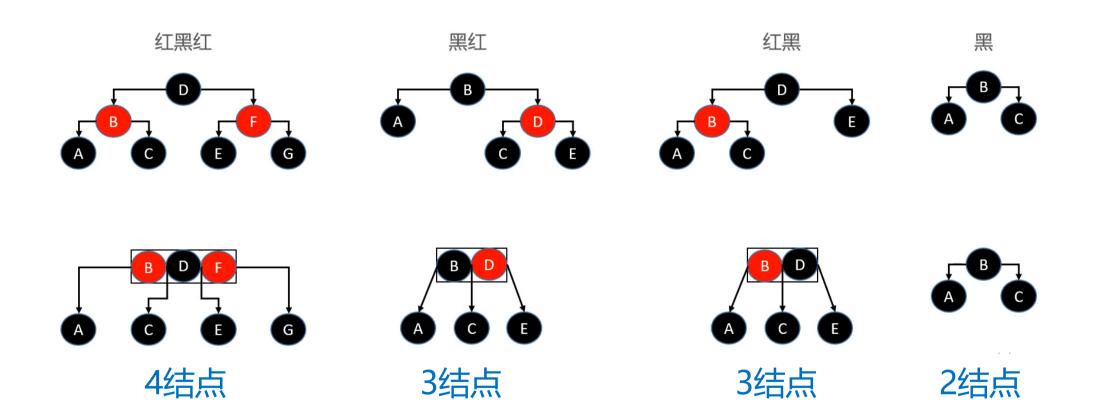




- 红黑树和2-3-4树具有等价性
- 黑色结点和它的红色子结点融合在一起,形成1个B树结点
- 红黑树的黑色结点个数和2-3-4树的结点总数相等

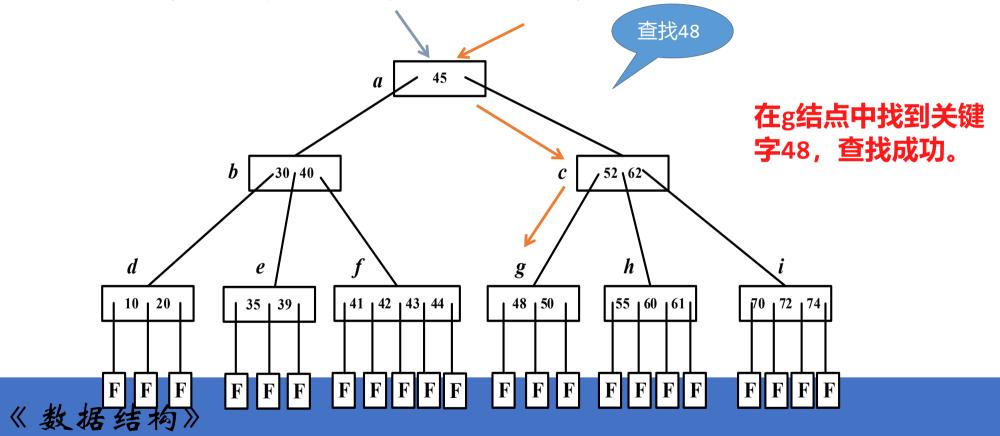
红黑树与2-3-4树等价



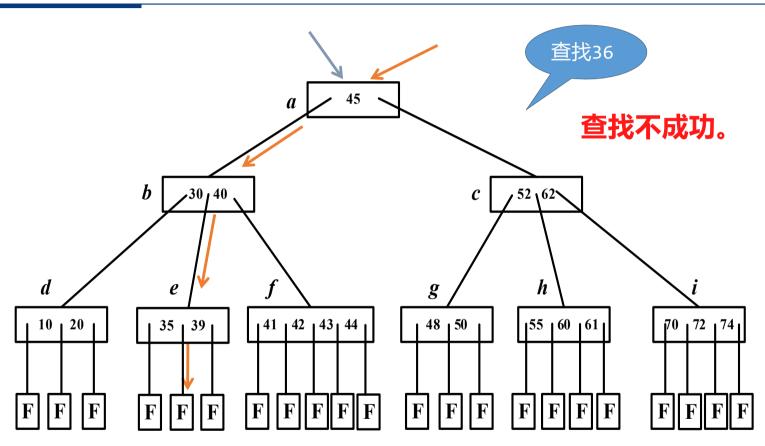




从根结点出发,沿指针搜索结点和在结点内查找,两个过程交叉进行。









在B-树上查找包含两种基本操作:

(1)在B-树上找结点; (2)在结点中找关键字。

由于B-树主要用作文件的索引,它通常存储在磁盘上,因此前一操作涉及磁盘的存取,而后一操作是在内存中进行的。在磁盘上查找的次数,即待查关键字所在结点在 B-树上的层次数,是决定B-树查找效率的主要因素。

在含 N 个关键字的 B-树上进行一次查找,需访问的结点个数不超过: $log_{\lceil m/2 \rceil}((N+1)/2)+1$ 。



查找时间取决于两个因素:

▶给定值的关键字所在结点的层次;

▶结点中关键字的个数。

注意: 当查找到叶子结点时, 查找失败

B-树的插入



注意保持B-树的性质,特别是等高和阶的限制

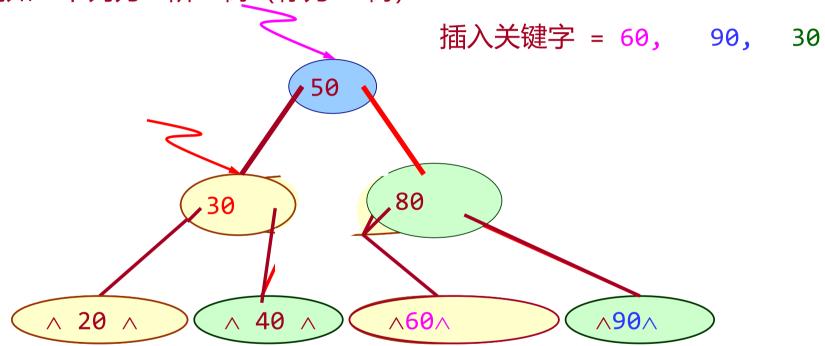
- ▶找到最底层非终端结点,插入
- ▶若溢出,则结点分裂,中间关键字同新指针插入双亲结点
- >若双亲结点也溢出,则继续分裂
- ▶分裂过程可能传达到根结点 (则树升高一层)

中间关键字:「m/2]

B-树的插入



例如:下列为3阶B-树(称为2-3树)

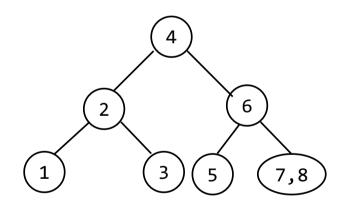


课堂练习



输入序列: {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8}

1) 创建3阶B-树;

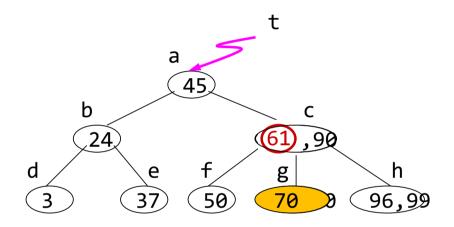




- □删除都是基于查找成功操作的。
- □ 若删除的关键字不是最下层的非终端节点 先把此关键字与它在B树里的后继对换位置,然后再删除该关键字。
- □ 若删除的关键字是最下层的非终端节点
 - 1. 删除后关键字的个数不小于「m/2]-1 直接删除
 - 2. 删除后关键字的个数小于 m/2 -1
 - □ 若兄弟结点关键字大于「m/2]-1, 从兄弟结点借 (通过双亲结点)
 - □ 若兄弟结点关键字等于[m/2]-1, 合并



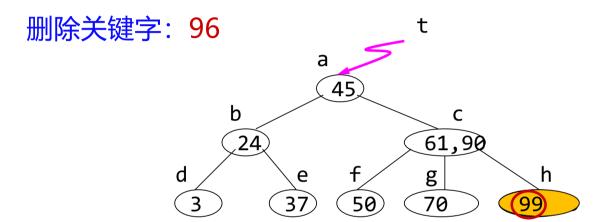
删除关键字:53



• 删除的关键字不是最下层的非终端节点

先把此关键字与它在B树里的后继对换位置,然后再删除该关键字。



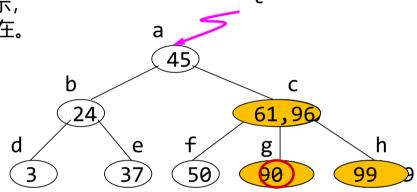


- 删除的关键字是最下层的非终端节点
 - 1. 删除后关键字的个数不小于[m/2]-1, 直接删除



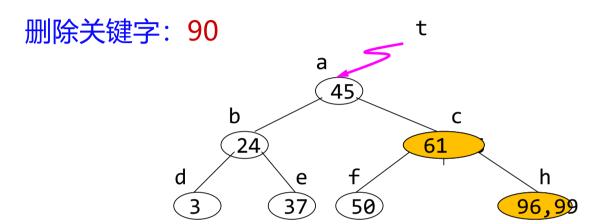
删除关键字:70

为了后面例子的展示, 上一页删除的96还在。



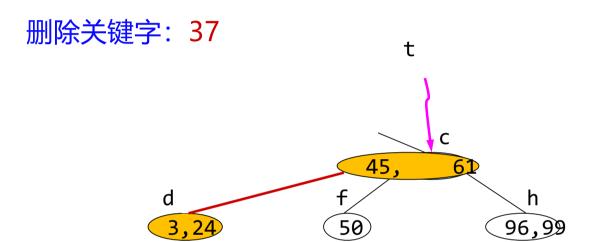
- 删除的关键字是最下层的非终端节点
 - 2. 删除后关键字的个数小于「m/2]-1 若兄弟结点关键字大于「m/2]-1,从兄弟结点借(通过双亲结点)





- 删除的关键字是最下层的非终端节点
 - 3. 删除后关键字的个数小于「m/2]-1 若兄弟节点关键字等于「m/2]-1, 合并





- 删除的关键字是最下层的非终端节点
 - 3. 删除后关键字的个数小于「m/2]-1 若兄弟节点关键字等于「m/2]-1, 合并

第9章 查找



- 9.1 查找的基本概念
- 9.2 静态查找表 (线性表的查找)
- 9.3 动态查找表 (树表的查找)
- 9.4 哈希表

哈希表的基本概念



基本思想: 记录的存储位置与关键字之间存在对应关系

对应关系——hash函数

Loc(i)=H(keyi)



hash函数

Hash: 哈希

翻译为: 散列、混杂、拼凑



例1

若将学生信息按如下方式存入计算机,如:

将2001011810211的所有信息存入V[11]单元;

将2001011810207的所有信息存入V[07]单元;

••••

将2001011810231的所有信息存入V[31]单元。

查找2001011810216的信息,可直接访问V[16]



例2

数据元素序列(21, 23, 39, 9, 25, 11), 若规定每个元素k的存储地址 H(k)=k, 请画出存储结构图。

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39
									9		11										21		23		25														39



如何查找

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39
									9		11										21		23		25														39

根据哈希函数 H(key)=k

查找key=9,则访问H(9)=9号地址,若内容为9则成功;

若查不到,则返回一个特殊值,如空指针或空记录。

优点: 查找效率高

缺点:空间效率低!

哈希表的若干术语



哈希方法(杂凑法)

选取某个函数, 依该函数按关键字计算元素的存储位置, 并按此存放;

查找时,由同一个函数对给定值k计算地址,将k与地址单元中元素关键码进行比,确定查找是否成功。

哈希函数(杂凑函数)

哈希方法中使用的转换函数

哈希表的若干术语



哈希表(杂凑表): 按上述思想构造的表

哈希函数: H(key)=k

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14	15	16	17	18	19	20	21	22	23	24	25	26	27	28	29	30	31	32	33	34	35	36	37	38	39
									9		11										21		23		25														39

哈希表的若干术语



冲突: 不同的关键码映射到同一个哈希地址

key1≠key2, 但是H(key1)=H(key2)

例: 有6个元素的关键码分别为: (21, 23, 39, 25, 9, 11)。

- 选取关键码与元素位置间的函数为 $H(k) = k \mod 7$,
- 地址编号从0-6。

0 1 2 3 4 5 6 有冲突! 通过哈希函数对6个元素建立哈希表: 21 23 39 4 5 6 有冲突!

同义词: 具有相同函数值的多个关键字



哈希存储

选取某个函数, 依该函数按关键字计算元素的存储位置

Loc(i)=H(keyi)

冲突

不同的关键码映射到同一个哈希地址

key1≠key2, 但是H(key1)=H(key2)

在哈希查找方法中,冲突是不可能避免的,只能尽可能减少。



使用哈希表要解决好两个问题:

- 1) 构造好的哈希函数
 - (a) 所选函数尽可能简单,以便提高转换速度;
 - (b) 所选函数对关键码计算出的地址,应让哈希地址集中且均匀分布,以减少空间浪费。
- 2) 制定一个好的解决冲突的方案

查找时,如果从哈希函数计算出的地址中查不到关键码,则应当依据解决冲突的规则,有规律地查询其它相关单元。



构造哈希函数考虑的因素

- ① 执行速度(即计算哈希函数所需时间);
- ② 关键字的长度;
- ③ 哈希表的大小;
- ④ 关键字的分布情况;
- ⑤ 查找频率。



根据元素集合的特性构造

- · 要求一: n个数据原仅占用n个地址, 虽然哈希查找是以空间换时间,但 仍希望哈希的**地址空间尽量小**。
- ·要求二: 无论用什么方法存储,目的都是尽量**均匀**地存放元素,以避免冲突。



- 2. 数字分析法
- 3. 平方取中法
- 4. 折叠法
- 5. 除留余数法
- 6. 随机数法





哈希函数——直接定址法

Hash(key) = a·key + b (a、b为常数)

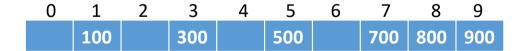
优点:以关键码key的某个线性函数值为哈希地址,不会产生冲突。

缺点: 要占用连续地址空间, 空间效率低。

例: {100, 300, 500, 700, 800, 900},

哈希函数 Hash(key)=key/100 (a=1/100, b=0)





事先知道关键字,关键字集合 不是很大且连续性较好。



哈希函数——除留余数法

Hash(key) = key mod p

(p是一个整数)

关键: 如何选取合适的p?

技巧: 设表长为m, 取 p≤m且为质数 (最好接近m)

例: {15, 23, 27, 38, 53, 61, 70}, 哈希函数 Hash(key) = key mod 7

15 53 70 38 61 27



② 适用情况? 除留余数法是一种最简单、也是最 常用的构造哈希函数的方法,并且 不要求事先知道关键码的分布。



哈希函数——1、数字分析法

根据关键码在各个位上的分布情况,选取分布比较均匀的若干位组成哈希地址。

例:关键码为8位十进制数,哈希地址为2位十进制数



适用情况:

能预先估计出全部关键码的每一位上各种数字出现的频度,不同的关键码集合需要重新分析。

```
      ①
      ②
      ③
      ④
      ⑤
      ⑦
      ⑧

      8
      1
      3
      4
      6
      5
      3
      2

      8
      1
      3
      7
      2
      2
      4
      2

      8
      1
      3
      8
      7
      4
      2
      2

      8
      1
      3
      0
      1
      3
      6
      7

      8
      1
      3
      2
      2
      8
      1
      7

      8
      1
      3
      3
      8
      9
      6
      7
```



哈希函数——2、平方取中法

对关键码平方后,按哈希表大小,取中间的若干位作为哈希地址(平方后截取)。

例:哈希地址为2位,则关键码1234的哈希地址为:

 $(1234)^2 = 1522756$



事先不知道关键码的分布且关键码的位数不是很大。



哈希函数——3、折叠法

将关键码从左到右分割成位数相等的几部分,将这几部分叠加 求和,取后几位作为哈希地址。

例:设关键码为25346358705,哈希地址为三位。



适用情况:

关键码位数很多,事先不知道关键码的分布。

移位叠加:将分割后的几部分低位对齐相加

间界叠加:从一端沿分割界来回折送,然后对齐相加

处理冲突的方法



- 1. 开放定址法 (开地址法)
- 2. 链地址法 (拉链法)

1. 开放定址法 (开地址法)



基本思想: 有冲突时就去寻找下一个空的哈希地址, 只要哈希表足够大,

空的哈希地址总能找到,并将数据元素存入。

例如: 除留余数法 H_i=(Hash(key)+d_i) mod m

di为增量序列

常用方法:

线性探测法

d_i为 1, 2, ..., m-1线性序列

二次探测法

d_i为 1², -1², 2², -2², ..., q²二次序列

伪随机探测法

di为伪随机数序列

1. 开放定址法 (开地址法)



线性探测法

 $H_i = (Hash(key) + d_i) \mod m$ (1 \le i < m)

其中: m为哈希表长度

d_i为增量序列 1, 2, ..., m-1, 且d_i=i

一旦冲突,就找下一个地址,直到找到空地址存入

例题



关键码集为{47, 7, 29, 11, 16, 92, 22, 8, 3}, 哈希表的长度为m=11; 哈希函数为Hash(key)=key mod 11; 拟用线性探测法处理冲突。建哈希表如下:

							8		
11	22	47	92	16	3	7	29	8	
	2		_	_	_	_	2	_	

解释:

- ① 47、7均是由哈希函数得到的没有冲突的哈希地址;
- ② Hash(29)=7,哈希地址有冲突,需寻找下一个空的哈希地址: 由H₁=(Hash(29)+1) mod 11=8,哈希地址8为空,因此将29存入。
- ③ 11、16、92均是由哈希函数得到的没有冲突的哈希地址;
- ④ 另外, 22、8、3同样在哈希地址上有冲突, 也是由H₁找到空的哈希地址的。 ∴ 平均查找长度ASL=(1+2+1+1+1+4+1+2+2)/9=1.67

1. 开放定址法 (开地址法)



二次探测法

关键码集为 {47, 7, 29, 11, 16, 92, 22, 8, 3},

设: 哈希函数为 Hash(key)=key mod 11

 $H_i = (Hash(key) + d_i) \mod m$

其中: m为哈希表长度;

d_i为增量序列 1², -1², 2², -2², ..., q², -q²,其中 q≤m/2

	_	_	3	_		_	_			
11	22	3	47	92	16		7	29	8	

Hash(3)=3,哈希地址冲突,由 H₁=(Hash(3)+1²) mod 11=4, 仍然冲突; H₂=(Hash(3)-1²) mod 11=2, 找到空的哈希 地址,存入。

1. 开放定址法 (开地址法)



伪随机探测法

 $H_i = (Hash(key) + d_i) \mod m$ (1 \le i < m)

其中: m为哈希表长度

di为伪随机数

处理冲突的方法



- 1. 开放定址法 (开地址法)
- 2. 链地址法 (拉链法)

2. 链地址法 (拉链法)



基本思想: 相同哈希地址的记录链成一单链表

m个哈希地址就设m个单链表,然后用一个数组将m个单链表的表头指针存储起

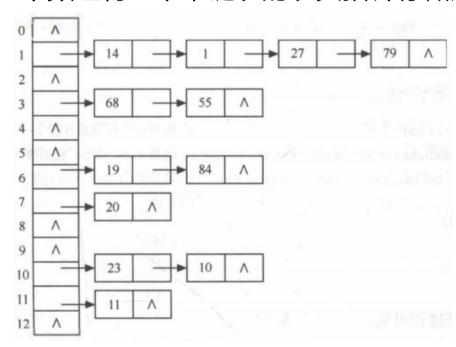
来,形成一个动态的结构。

例如:一组关键字为

{19,14,23,1,68,20,84,27,55,11,10,79}

哈希函数为

Hash(key)=key mod 13



2. 链地址法 (拉链法)



链地址法建立哈希表步骤

- Step1: 取数据元素的关键字key, 计算其哈希函数值(地址)。若该地址对应的 链表为空,则将该元素插入此链表;否则执行Step2解决冲突。
- Step2: 若该地址对应的链表为不为空,则利用链表的前插法或后插法将该元素 插入此链表。

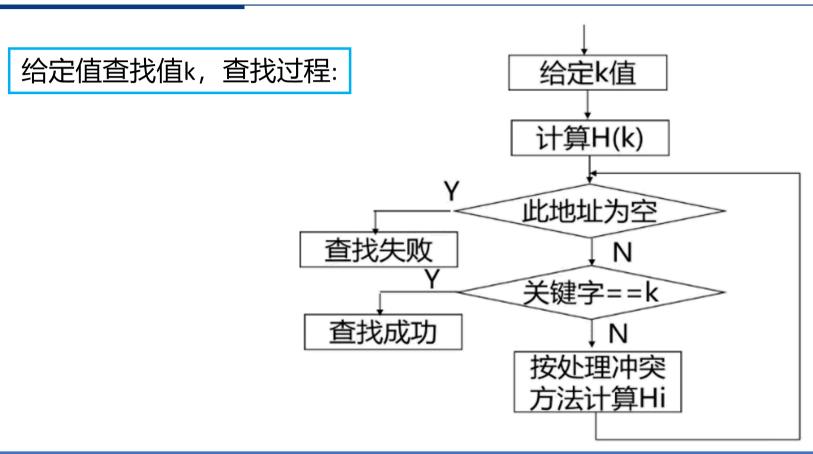
2. 链地址法 (拉链法)



链地址法的优点

- 非同义词不会冲突, 无"聚集"现象
- 链表上结点空间动态申请, 更适合于表长不确定的情况



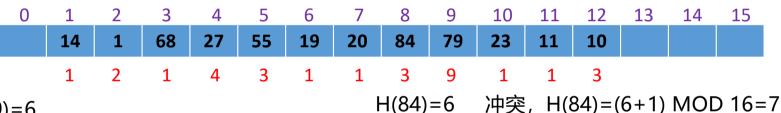


例题



已知一组关键字(19, 14, 23, 1, 68, 20, 84, 27, 55, 11, 10, 79) 哈希函数为: H(key)=key MOD 13, 哈希表长为m=16, 设每个记录的查找概率相等

(1) 用线性探测再哈希处理冲突,即Hi=(H(key)+di) MOD m



《数据结构》

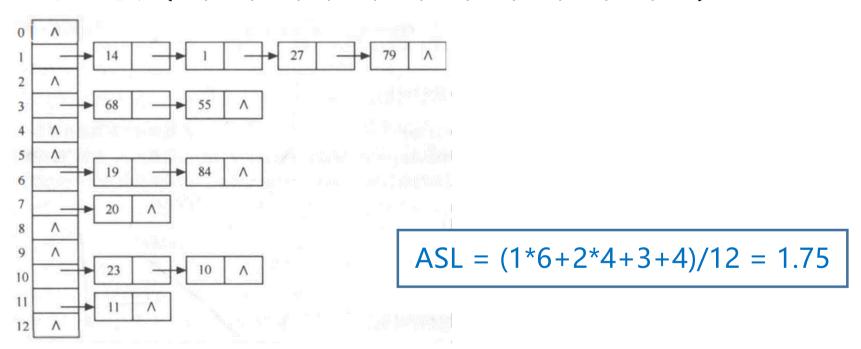
H(20) = 7

例题



(2) 用链地址法处理冲突

关键字为{19, 14, 23, 1, 68, 20, 84, 27, 55, 11, 10, 79}



思考



对于关键字集(19, 14, 23, 1, 68, 20, 84, 27, 55, 11, 10, 79), n=12

无序表查找ASL?

$$ASL = (12+1)/2 = 6.5$$

有序表折半查找ASL?

$$ASL = log_2(12+1)-1 = 2.7$$

那么,哈希表上查找ASL?



哈希表的查找效率分析



使用平均查找长度ASL来衡量查找算法,ASL取决于

- 哈希函数
- 处理冲突的方法
- 哈希表的装填因子α

α越大, 表中记录数越多, 说明表装得越满, 发生冲突的可能性就越大, 查找时比较次数就越多。

哈希表的查找效率分析



ASL与装填因子α有关! 既不是严格的O(1), 也不是O(n)

ASL
$$\approx 1 + \frac{\alpha}{2}$$
 (拉链法)
$$ASL \approx \frac{1}{2} (1 + \frac{1}{1 - \alpha})$$
 (线性探测法)
$$ASL \approx -\frac{1}{\alpha} \ln(1 - \alpha)$$
 (随机探测法)

几点结论



- 哈希表技术具有很好的平均性能, 优于一些传统的技术
- 链地址法优于开地址法
- 除留余数法作哈希函数优于其它类型函数