

第 6 章 数组和广义表

教材中练习题及参考答案

1. 如何理解数组是线性表的推广。

答：数组可以看成是线性表在下述含义上的扩展：线性表中的数据元素本身也是一个线性表。在 d ($d \geq 1$) 维数组中的每个数据元素都受着 d 个关系的约束，在每个关系中，数据元素都有一个后继元素（除最后一个元素外）和一个前驱元素（除第一个元素外）。

因此，这 d 个关系中的任一关系，就其单个关系而言，仍是线性关系。例如， $m \times n$ 的二维数组的形式化定义如下：

$A=(D, R)$

其中：

$D = \{ a_{ij} \mid 0 \leq i \leq m-1, 0 \leq j \leq n-1 \}$ //数据元素的集合

$R = \{ \text{ROW}, \text{COL} \}$

$\text{ROW} = \{ \langle a_{i,j}, a_{i+1,j} \rangle \mid 0 \leq i \leq m-2, 0 \leq j \leq n-1 \}$ //行关系

$\text{COL} = \{ \langle a_{i,j}, a_{i,j+1} \rangle \mid 0 \leq i \leq m-1, 0 \leq j \leq n-2 \}$ //列关系

2. 有三维数组 $a[0..7, 0..8, 0..9]$ 采用按行序优先存储，数组的起始地址是 1000，每个元素占用 2 个字节，试给出下面结果：

(1) 元素 $a_{1,6,8}$ 的起始地址。

(2) 数组 a 所占用的存储空间。

答：(1) $\text{LOC}(a_{1,6,8}) = \text{LOC}(a_{0,0,0}) + [1 \times 9 \times 10 + 6 \times 10 + 8] \times 2 = 1000 + 316 = 1316$ 。

(2) 数组 a 所占用存储空间 $= 8 \times 9 \times 10 \times 2 = 1440$ 字节。

3. 如果某个一维数组 A 的元素个数 n 很大，存在大量重复的元素，且所有元素值相同的元素紧挨在一起，请设计一种压缩存储方式使得存储空间更节省。

答：设数组的元素类型为 `ElemType`，采用一种结构体数组 B 来实现压缩存储，该结构体数组的元素类型如下：

```
struct
{
    ElemType data;    //元素值
    int length;      //重复元素的个数
}
```

如数组 $A[] = \{1, 1, 1, 5, 5, 5, 5, 3, 3, 3, 3, 4, 4, 4, 4, 4, 4\}$ ，共有 17 个元素，对应的压缩存储 B 为： $\{1, 3\}$ ， $\{5, 4\}$ ， $\{3, 4\}$ ， $\{4, 6\}$ 。从中看出，如果重复元素越多，采用这种压缩存储方式越节省存储空间。

4. 一个 n 阶对称矩阵 A 采用压缩存储在一维数组 B 中, 则 B 包含多少个元素?

答: 通常 B 中包含 n 阶对称矩阵 A 的下三角和主对角线上的元素, 其元素个数为 $1+2+\dots+n=\frac{n(n+1)}{2}$ 。所以 B 包含 $\frac{n(n+1)}{2}$ 个元素。

5. 设 $n \times n$ 的上三角矩阵 $A[0..n-1, 0..n-1]$ 已压缩到一维数组 $B[0..m]$ 中, 若按列为主序存储, 则 $A[i][j]$ 对应的 B 中存储位置 k 为多少, 给出推导过程。

答: 对于上三角部分或者主对角中的元素 $A[i][j]$ ($i \leq j$), 按列为主序存储时, 前面有 $0 \sim j-1$ 共 j 列, 第 0 列有 1 个元素, 第 1 列有 2 个元素, \dots , 第 $j-1$ 列有 j 个元素, 所以这 j 列的元素个数 $=1+2+\dots+j=j(j+1)/2$; 在第 j 列中, $A[i][j]$ 元素前有 $A[0..i-1, j]$ 共 i 个元素。所以 $A[i][j]$ 元素前有 $j(j+1)/2+i$ 个元素, 而 B 的下标从 0 开始, 所以 $A[i][j]$ 在 B 中的位置 $k=j(j+1)/2+i$ 。

6. 利用三元组存储任意稀疏数组 A 时, 假设其中一个元素和一个整数占用的存储空间相同, 问在什么条件下才能节省存储空间。

答: 设稀疏矩阵 A 有 t 个非零元素, 加上行数 $rows$ 、列数 $cols$ 和非零元素个数 $nums$ (也算一个三元组), 那么三元组顺序表的存储空间总数为 $3(t+1)$, 若用二维数组存储时占用存储空间总数为 $m \times n$, 只有当 $3(t+1) < m \times n$ 即 $t < m \times n / 3 - 1$ 时, 采用三元组存储才能节省存储空间。

7. 用十字链表存储一个有 k 个非 0 元素的 $m \times n$ 的稀疏矩阵, 则其总的节点数为多少?

答: 该十字链表有一个十字链表表头节点, $\text{MAX}(m, n)$ 个行、列表头节点。另外, 每个非 0 元素对应一个节点, 即 k 个元素节点。所以共有 $\text{MAX}(m, n) + k + 1$ 个节点。

8. 求下列广义表运算的结果

(1) $\text{head}[(x, y, z)]$

(2) $\text{tail}[((a, b), (x, y))]$

注意: 为了清楚起见, 在括号层次较多时, 将 head 和 tail 的参数用中括号表示。例如 $\text{head}[G]$ 、 $\text{tail}[G]$ 分别表示求广义表 G 的表头和表尾。

答: (1) $\text{head}[(x, y, z)] = x$ 。

(2) $\text{tail}[((a, b), (x, y))] = ((x, y))$ 。

9. 设定二维整数数组 $B[0..m-1, 0..n-1]$ 的数据在行、列方向上都按从小到大的顺序排序, 且整型变量 x 中的数据在 B 中存在。设计一个算法, 找出一对满足 $B[i][j] = x$ 的 i, j 值。要求比较次数不超过 $m+n$ 。

解: 从二维数组 B 的右上角的元素开始比较。每次比较有三种可能的结果: 若相等, 则比较结束; 若 x 大于右上角元素, 则可断定二维数组的最上面一行肯定没有与 x 相等的元素, 下次比较时搜索范围可减少一行; 若 x 小于右上角元素, 则可断定二维数组的最右面一列肯定不包含与 x 相等的元素, 下次比较时可把最右一列剔除出搜索范围。这样, 每次比较可使搜索范围减少一行或一列, 最多经过 $m+n$ 次比较就可找到要求的与 x 相等的元素。对应的程序如下:

```

#include <stdio.h>
#define M 3          //行数常量
#define N 4          //列数常量
void Find(int B[M][N], int x, int &i, int &j)
{
    i=0; j=N-1;
    while (B[i][j]!=x)
        if(B[i][j]<x) i++;
        else j--;
}
int main()
{
    int i, j, x=11;
    int B[M][N]={{1, 2, 3, 4}, {5, 6, 7, 8}, {9, 10, 11, 12}};
    Find(B, x, i, j);
    printf("B[%d][%d]=%d\n", i, j, x);
    return 1;
}

```

10. 设计一个算法，计算一个三元组表表示的稀疏矩阵的对角线元素之和。

解：对于稀疏矩阵三元组表 a ，从 $a.data[0]$ 开始查看，若其行号等于列号，表示是一个对角线上的元素，则进行累加，最后返回累加值。算法如下：

```

bool diagonal(TSMatrix a, ElemType &sum)
{
    sum=0;
    if (a.rows!=a.cols)          //行号不等于列号，返回 false
    {
        printf("不是对角矩阵\n");
        return false;
    }
    for (int i=0; i<a.nums; i++)
        if (a.data[i].r==a.data[i].c)    //行号等于列号
            sum+=a.data[i].d;
    return true;
}

```

11. 设计一个算法 $Same(g1, g2)$ ，判断两个广义表 $g1$ 和 $g2$ 是否相同。

解：判断广义表是否相同过程是，若 $g1$ 和 $g2$ 均为 NULL，则返回 true；若 $g1$ 和 $g2$ 中一个为 NULL，另一不为 NULL，则返回 false；若 $g1$ 和 $g2$ 均不为 NULL，若同为原子且原子值不相等，则返回 false，若同为原子且原子值相等，则返回 $Same(g1->link, g2->link)$ ，若同为子表，则返回 $Same(g1->val.sublist, g2->val.sublist) \& Same(g1->link, g2->link)$ 的结果，若一个为原子另一个为子表，则返回 false。对应的算法如下：

```

bool Same(GLNode *g1, GLNode *g2)
{
    if (g1==NULL && g2==NULL)          //均为 NULL 的情况
        return true;                    //返回真
    else if (g1==NULL || g2==NULL)     //一个为 NULL, 另一不为 NULL 的情况
        return false;                  //返回假
    else                                 //均不空的情况
    {
        if (g1->tag==0 && g2->tag==0)   //均为原子的情况
        {
            if (g1->val.data!=g2->val.data) //原子不相等
                return false;           //返回假
            return(Same(g1->link, g2->link)); //返回兄弟比较的结果
        }
    }
}

```

```
else if (g1->tag==1 && g2->tag==1) //均为子表的情况
    return(Same(g1->val.sublist, g2->val.sublist)
           & Same(g1->link, g2->link));
else //一个为原子, 另一为子表的情况
    return false; //返回假
}
}
```