

数据结构教程

数据结构教程

蔡子经 施伯乐 编著

.992

42

复旦大学出版社

版社

数据结构教程

蔡子经 施伯乐 编著

复旦大学出版社

(沪)新登字 202 号

数据结构教程

蔡子经 施伯乐 编著

复旦大学出版社出版

(上海国权路 579 号)

新华书店上海发行所发行 复旦大学印刷厂印刷

开本 787×1092 1/16 印张 16.25 插页 0 字数 395,000

1994 年 12 月第 1 版 1994 年 12 月第 1 次印刷

印数 1—6,000

ISBN7-309-01408-1/T·116

定价: 14.00 元

内 容 提 要

本书共分八章,它们分别是线性表、串、排序、数组、树、树的查找及其应用、图和外部排序。复旦大学计算机科学系从1980年开始以此为教材,并不断更新、充实为一本比较完善的、系统的教科书。本书中大量算法都有实用价值,并且用目前最流行的C语言描述所有算法。

本书是计算机各专业及软件有关专业的基础教材,也可作为大专院校教师的教学参考书,以及数据处理工作者和软件应用技术人员的参考资料。

序 言

随着计算机科学和技术的发展,计算机的功能和运算速度不断地提高,其应用于信息处理的范围日趋扩大,需要表示、存贮和处理的信息也越来越多。因此,与之相应地,计算机的加工处理对象也从简单的数值发展到一般的符号,进而发展到更复杂的数据结构。

通常的数据结构可用一个二元组 (D, R) 表示,可写成 $DS=(D, R)$,其中 D 是数据集合, R 是 D 中数据元素之间所存在的关系的集合。对于数据集合 D ,如果 D 中的数据元素之间存在着不同的关系集合 R_1 和 R_2 ,那么 $DS_1=(D, R_1)$ 和 $DS_2=(D, R_2)$ 是两个不同的数据结构。数据集合中的数据元素(也称结点)可以由若干个数据项(也称字段)所组成。数据结构就是根据不同的数据集合和数据元素之间的关系,研究如何表示、存贮、操作(查找、插入、删除、修改)这些数据的技术。因此,数据结构是计算机科学和技术中的一门基础课程。它是设计编译程序、操作系统、数据库系统及其他程序系统的重要基础。

数据结构的表示和操作都涉及到算法,如何描述数据的结构和讨论有关的算法,又涉及到程序设计语言。我们选择了C语言为工具,因为C语言不仅具有丰富的数据类型,也是一种较好地体现结构程序设计原则的语言,而且C语言在计算机界日益流行,且为计算机工作者所乐意使用。

全书共分八章。前三章介绍具有线性关系的数据结构,它是数据结构的基础。第一章介绍顺序存贮和链接存贮的线性表、栈和队列的表示和操作;第二章介绍一种特殊的线性表——串,重点介绍串的各种模式匹配算法;第三章介绍排序,讨论实现排序的各种算法,算法的好坏标准按照算法的时间复杂性来衡量。

第四~七章介绍具有非线性关系的数据结构。第四章介绍数组的顺序存贮和用于存取数组元素的地址计算公式,以及稀疏矩阵的表示及其操作;第五章介绍树,树是一种非常重要的非线性结构,它具有较大的实用价值。这一章介绍树的结构和有关的操作,对于二叉树作了更详细的讨论;第六章介绍树的查找及树的应用,讨论了查找树、解答树、B-树的表示及有关的算法;第七章介绍图,图是比树更复杂的数据结构,这一章讨论图的表示和图的遍历,以及图在最短路径、拓扑排序和关键路径等方面的应用。

最后的第八章介绍外部排序,讨论的内容涉及二级存贮设备,对于大型文件系统及数据库管理系统的研究有一定的价值。

本书是编者讲授数据结构课程而编写的教材,是复旦大学计算机科学系的重点课程教材之一;同时,本书也可作为各类大专院校有关专业和计算机培训班的教材,为软件工作者所必备。

编 者

一九九四年四月

目 录

序 言

第一章 线性表	1
1.1 线性表及其基本运算	1
1.1.1 线性表	1
1.1.2 线性表的基本运算	2
1.2 顺序存贮的线性表	2
1.2.1 线性表的插入	3
1.2.2 线性表的删除	4
1.2.3 用顺序存贮的线性表表示多项式	5
1.3 顺序存贮的栈和队列	8
1.3.1 栈及其基本运算	8
1.3.2 队列及其基本运算	11
1.3.3 环形队列	13
1.3.4 双向队列	16
1.3.5 栈的应用	16
1.4 链接存贮的线性表.....	27
1.4.1 线性链表的逻辑结构和建立	28
1.4.2 线性链表的插入和删除	29
1.4.3 用线性链表表示多项式	32
1.4.4 几种变形的线性链表	34
1.4.5 双向链表	37
1.5 链接存贮的栈和队列.....	39
1.5.1 链接栈	39
1.5.2 链接队列	40
1.6 线性表的其他存贮方式.....	42
1.6.1 压缩存贮	42
1.6.2 索引存贮	44
1.6.3 散列(Hash)存贮	45
1.7 线性表的查找.....	46
1.7.1 顺序查找法	46
1.7.2 二分查找法	48
1.7.3 分块查找法	50
1.7.4 Hash 查找法	51
1.8 广义表.....	56
1.8.1 广义表的概念和存贮结构	56

1.8.2 广义表递归算法的实现	57
习 题	58
第二章 串	61
2.1 串的基本概念及存贮结构	61
2.2 串的运算	62
2.3 模式匹配	64
习 题	71
第三章 内部排序	72
3.1 插入排序	72
3.2 选择排序	74
3.3 冒泡排序	75
3.4 希尔排序	76
3.5 合并排序	78
3.5.1 有序结点序列的合并	78
3.5.2 两路合并排序	79
3.6 快速排序	80
3.7 基数排序	83
3.7.1 基数排序	84
3.7.2 多关键字排序	86
习 题	86
第四章 数组	88
4.1 数组的顺序存贮	88
4.1.1 一维数组和二维数组	88
4.1.2 三维数组和 n 维数组	89
4.1.3 三角矩阵和带状矩阵	91
4.2 稀疏矩阵	92
4.2.1 用三元组数组表示的稀疏矩阵	92
4.2.2 用十字链表表示的稀疏矩阵	95
习 题	100
第五章 树	102
5.1 树的基本概念	102
5.2 树的存贮结构	104
5.3 用树表示集合	108
5.4 树的遍历	114
5.5 树的线性表示	116
5.6 二叉树	120
5.7 二叉树的遍历	124
5.8 二叉树的顺序存贮	130
5.8.1 按层次序的存贮形式	130
5.8.2 按前序的存贮形式	131

5.9	穿线树和穿线排序	135
5.10	计算二叉树的数目	141
	习 题	144
第六章	树的查找和树的应用	146
6.1	查找树	146
6.2	满树、拟满树和丰满树	151
6.3	堆和堆排序	153
6.4	平衡树	157
6.5	最佳查找树	165
6.6	Huffman 算法和 Hu-Tucker 算法	171
6.7	B-树	176
6.8	Trie 结构	184
6.9	解答树	187
6.9.1	背包问题	188
6.9.2	皇后问题	195
	习 题	199
第七章	图	200
7.1	图的基本概念	200
7.2	图的存贮结构	203
7.2.1	邻接矩阵	203
7.2.2	邻接表	204
7.3	图的遍历与求图的连通分量	206
7.3.1	深度优先搜索法	206
7.3.2	广度优先搜索法	208
7.3.3	求图的连通分量	210
7.4	生成树和最小(代价)生成树	210
7.4.1	Prim 算法	211
7.4.2	Kruskal 算法	214
7.5	最短路径	215
7.5.1	求某个顶点到其他顶点的最短路径	215
7.5.2	求每一对顶点之间的最短路径	218
7.5.3	传递闭包	222
7.6	拓扑排序	225
7.7	关键路径	230
	习 题	235
第八章	外部排序	238
8.1	外部存贮设备	238
8.1.1	磁带存贮设备	238
8.1.2	磁盘存贮设备	239
8.2	磁盘文件的排序	240

8.3 磁带文件的排序	243
8.3.1 平衡合并排序	245
8.3.2 多阶段合并排序	245
习 题	250
参考文献	251

第一章 线性表

线性表是最常用、最简单的一种线性结构。因为它的应用范围十分广泛,所以有必要在这里作较详细的介绍。

1.1 线性表及其基本运算

1.1.1 线性表

线性表是具有相同类型的 n 个数据元素 k_0, k_1, \dots, k_{n-1} 的有限序列,记为 $(k_0, k_1, \dots, k_{n-1})$ 。元素个数 n 称为线性表的长度,称长度为零的线性表为空的线性表(简称为空表)。当 $n \geq 1$ 时, k_0 是最前面的一个元素, k_{n-1} 是最后一个元素,线性表中数据元素的相对位置是确定的。因为线性表的数据元素构成一个序列,在序列中, k_i 排在 k_{i+1} 前面,我们称 k_i 是 k_{i+1} 的前趋元素; k_{i+1} 排在 k_i 后面,我们称 k_{i+1} 是 k_i 的后继元素。 k_0 没有前趋元素, k_{n-1} 没有后继元素;当 $n \geq 2$ 时, k_0 有后继元素 k_1 , k_{n-1} 有前趋元素 k_{n-2} ;当 $n \geq 3$ 时, $k_i (0 < i < n-1)$ 既有前趋元素 k_{i-1} ,也有后继元素 k_{i+1} 。

对于给定的线性表 $(k_0, k_1, \dots, k_{n-1})$, 它的数据元素集合为 $\{k_0, k_1, \dots, k_{n-1}\}$, 而数据元素之间的关系由数据元素出现在线性表中的位置所确定。我们可用数据元素 k_i, k_{i+1} 构成的偶对表示数据元素 k_i 和 k_{i+1} 所存在的这种关系。因此,可用数据元素的偶对的集合表示线性表中数据元素之间的关系,这种关系记为 $\{(k_i, k_{i+1}) \mid 0 \leq i < n-1\}$ 。对于相同数据元素集合的两个线性表,如果数据元素出现在表中的次序不相同,那么这两个线性表是不相同的。

线性表中的数据元素也称为结点,或称为记录,它可以是一个整数、一个实数、一个字符或一个字符串;也可以由若干个数据项组成,其中每个数据项可以是一般数据类型,也可以是构造类型。数据项也称为字段,或称为域。

比如,表 1.1.1 的线性表用于记录最近一周每天的平均气温。每个结点有两个字段:一个是星期,用于指明是星期几,它的数据类型是由三个字符组成的字符串;另一个是温度,用于指明平均气温,它的数据类型是实数。

表 1.1.1 一周内每天的平均气温记录表

星期	Mon	Tue	Wed	Thu	Fri	Sat	Sun
温度	15.5	16.0	16.5	15.7	15.0	16.1	16.4

再比如,表 1.1.2 也是一个线性表,它是一个企业的职工工资表。该表由职工号、姓名、性别、年龄和工资等五个字段所组成,其中职工号、年龄的数据类型是整数;姓名和性别是字符串;工资是实数。

表 1.1.2 职工工资表

职工号	姓名	性别	年龄	工资
001	Wang	male	35	160.50
002	Cai	male	32	150.00
003	Zhang	female	28	130.00
⋮	⋮	⋮	⋮	⋮

线性表中的结点可由若干个字段组成,我们称能唯一标识结点的字段为关键字,或简称为键。如表 1.1.1 的线性表的关键字是星期,而表 1.1.2 的线性表的关键字是职工号。在本书中,为了讨论方便,往往只考虑结点的关键字,而忽略其他字段。这样的假设也不失一般性,只要知道存放某结点的存贮单元,就能取到该结点的其他字段上的值。

1.1.2 线性表的基本运算

上面介绍了线性表的基本概念,下面介绍线性表的一些基本运算。

线性表结构可以动态地增长或收缩,在线性表的任何位置上可以访问、插入或删除结点。我们把线性表常用的运算分成几类,每类包含若干种运算。

1. 查找

- (1) 查找线性表的第 i ($0 \leq i \leq n-1$) 个结点。
- (2) 在线性表中查找值为 x 的结点。

2. 插入

- (1) 把新结点插在线性表的第 i ($0 \leq i \leq n$) 个位置上。
- (2) 把新结点插在值为 x 的结点的前面(或后面)。

3. 删除

- (1) 在线性表中删除第 i ($0 \leq i \leq n-1$) 个结点。
- (2) 在线性表中删除值为 x 的结点。

4. 其他运算

- (1) 统计线性表中结点的个数。
- (2) 打印线性表中所有结点。
- (3) 复制一份线性表。
- (4) 把一个线性表拆成几个线性表。
- (5) 把几个线性表合并成一个线性表。
- (6) 根据结点的某个字段值按升序(或降序)重新排列线性表。

1.2 顺序存贮的线性表

在计算机内,可以利用不同的存贮方式表示线性表,其中最常用、最简单的方式是顺序存贮。所谓线性表的顺序存贮,就是用一组连续的存贮单元依次存贮线性表中的结点。

因为线性表中所有结点的数据类型是相同的,所以每个结点在存贮器中占用大小相同

的空间。如果每个结点占用计算机中按机器字编址或按字节编址的 s 个地址的存贮单元,并假设存放结点 k_i ($0 \leq i \leq n-1$) 的开始地址为 ak_i , 那么结点 k_i 的地址 ak_i 可用整数 i , 以及地址计算公式

$$ak_i = ak_0 + i \cdot s$$

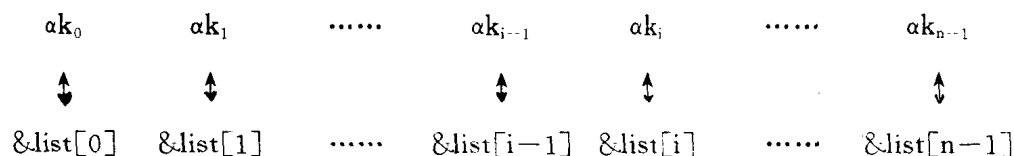
计算出来。

对于顺序存贮的线性表, 因为可以利用地址计算公式直接计算出 k_i 的开始地址 ak_i , 所以存取第 i ($0 \leq i \leq n-1$) 个结点特别方便。

如果用 C 语言的数组表示线性表 (k_0, k_1, \dots, k_{n-1}), 我们可使用如下的说明:

```
#define MAXSIZE 100
int list[MAXSIZE];
int n;
```

其中 MAXSIZE 是数组 list 中元素个数的最大值, n 是线性表中当前的结点个数。这里假设线性表的结点值是整数, 所以数组元素也是整数, 当然可根据需要取其他类型。线性表的结点 k_0, k_1, \dots, k_{n-1} 依次存放在数组元素 $list[0], list[1], \dots, list[n-1]$ 中。这样, 存放线性表各个结点的地址与数组 list 各个下标变量的地址有如下的对应关系:



有了上述的对应关系, 可得到下面计算 k_i 的地址的公式, 这里我们假设 $s = \text{sizeof}(\text{int})$:

因 $ak_i = \&list[i]$
 而 $\&list[i] = \&list[0] + i \cdot s$
 故 $\&k_i = \&list[0] + i \cdot s$

1.2.1 线性表的插入

这里所讲的插入是在具有 n 个结点的线性表中, 把新结点插在线性表的第 i ($0 \leq i \leq n$) 个位置上, 使原来长度为 n 的线性表变成长度为 $(n+1)$ 的线性表。在把新结点放进线性表前, 必须把原来位置号 (序号) 为 $(n-1)$ 至位置号为 i 的结点依次往后移一个位置, 然后把新结点放在第 i 个位置上, 此时共移动 $(n-i)$ 个结点。对于 $i=n$, 只要把新结点插在第 n 个位置上, 此时无需移动结点。

下面用一个 C 函数 `sq_insert()` 实现上述的插入算法。此函数在具有 n 个结点的线性表 list 中, 把值为 x 的结点插在第 i ($0 \leq i \leq n$) 个位置上。若插入位置 i 不在可以插入的位置上 (即 $i < 0$ 或 $i > n$), 则返回 1; 若 $n = \text{MAXSIZE}$ (即线性表已满), 此时 list 数组没有存贮单元存放新结点, 则返回 2; 若插入成功, 则返回 0。在函数的参数中, 有一个指针变量 `p_n`, 在调用时, 把存放线性表的当前结点个数的变量 n 的地址赋给指针变量 `p_n`, 以此来实现插入后线性表长度 n 增加 1。

```

int sq_insert(list, p_n, i, x)
    int list[ ], x;
    int *p_n, i;
    { int j;
      if (i<0 || i>*p_n) return(1);
      if (*p_n==MAXSIZE) return(2);
      for (j=*p_n; j>i; j--)
          list[j]=list[j-1];
      list[i]=x;
      (*p_n)++;
      return(0);
    }

```

对于存放在数组 list 中的、具有 n 个结点的线性表,为了把值为 x 的结点插在线性表第 $i(0 \leq i \leq n)$ 个位置上,可用如下的调用语句:

$$k = \text{sq_insert}(\text{list}, \&n, i, x);$$

在具有 n 个结点的线性表中,插入一个新结点时,其执行时间主要花费在移动结点的循环上。假设把新结点插在第 $i(0 \leq i \leq n)$ 个位置上的概率为 p_i ,各个 p_i 应满足约束条件 $\sum_{i=0}^n p_i = 1$ 。因为把一个新结点插在第 i 个位置上需移动 $(n-i)$ 个结点,所以移动结点的平均次数为

$$\sum_{i=0}^n p_i (n-i)$$

如果线性表中每个可插入位置的插入概率相同,即有

$$p_0 = p_1 = \dots = p_{n-1} = p_n = \frac{1}{n+1}$$

那么,上式可改写为

$$\frac{1}{n+1} \sum_{i=0}^n (n-i) = \frac{1}{n+1} \sum_{i=1}^n i = \frac{1}{(n+1)} \cdot \frac{n(n+1)}{2} = \frac{n}{2}$$

上式表明,在顺序存贮的线性表中,插入一个新结点,平均需要移动一半结点。当线性表的结点很多,且每个结点的数据量相当大时,花费在移动结点上的执行时间就会很长。

1.2.2 线性表的删除

这里所讲的删除是在具有 n 个结点的线性表中,删除第 $i(0 \leq i \leq n-1)$ 个位置上的结点,使原来长度为 n 的线性表变成长度为 $(n-1)$ 的线性表。删除时,要把位置号为 $(i+1)$ 至位置号为 $(n-1)$ 的结点都依次向前移动一个位置,此时共需移动 $(n-i-1)$ 个结点。

下面用一个 C 函数 sq_delete() 实现上述的删除算法。此函数在具有 n 个结点的线性表 list 中,删除第 $i(0 \leq i \leq n-1)$ 个位置上的结点。若删除的结点不在可删除的位置上(即 $i < 0$ 或 $i \geq n$),则返回 1;若删除成功,则返回 0。在函数的参数中,有一个指针变量 p_n,在

调用时,把存放线性表当前结点个数的变量 n 的地址赋给指针变量 p_n ,以此来实现删除后线性表的长度 n 减少 1。

```
int sq_delete(list, p_n, i)
    int list[ ];
    int *p_n, i;
    { int j;
      if (i<0 || i>= *p_n) return(1);
      for (j=i+1; j< *p_n; j++)
          list[j-1]=list[j];
      (*p_n)--;
      return(0);
    }
```

调用时,可使用如下的语句:

```
k=sq_delete(list, &n, i);
```

在具有 n 个结点的线性表中,删除一个结点所需的执行时间主要花费在移动结点的循环上。假设删除第 $i(0 \leq i \leq n-1)$ 个位置上的结点的概率为 p_i ,每个 p_i 应满足约束条件 $\sum_{i=0}^{n-1} p_i = 1$ 。因为删除第 $i(0 \leq i \leq n-1)$ 个位置上的结点需移动 $(n-i-1)$ 个结点,所以移动结点的平均次数为

$$\sum_{i=0}^{n-1} p_i (n-i-1)$$

如果假设删除线性表任何一个结点的概率都相同,即有

$$p_0 = p_1 = \dots = p_{n-1} = \frac{1}{n}$$

那么上面的和式可改写为

$$\frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} (n-i-1) = \frac{1}{n} \sum_{j=1}^{n-1} j = \frac{1}{n} \cdot \frac{n(n-1)}{2} = \frac{n-1}{2} \approx \frac{n}{2}$$

上式表明,在顺序存贮的线性表中,删除一个结点,平均大约需要移动一半结点。当线性表的结点很多,且每个结点的数据量相当大时,花费在移动结点上的执行时间就会很长。

1.2.3 用顺序存贮的线性表表示多项式

一般代数多项式可写成

$$A(x) = a_m x^{e_m} + a_{m-1} x^{e_{m-1}} + \dots + a_1 x^{e_1} + a_0 x^{e_0}$$

其中每个 $a_i(0 \leq i \leq m)$ 是 $A(x)$ 的非零系数;次数 $e_i(0 \leq i \leq m)$ 是递减的,即 $e_m > e_{m-1} > \dots > e_1 > e_0 \geq 0$ 。

我们可用包含 `coef` 和 `exp` 两个字段的结点表示多项式的非零项,其中 `coef` 给出系数, `exp` 给出次数。这样,可用数组 `poly[MAXN]` 表示多项式。因此,可使用如下的说明:

```
#define MAXN 100
typedef struct term { float coef;
                    int exp;
                    } TERM;
TERM poly[MAXN];
```

其中 MAXN 是数组 poly 可存放结点的最大个数。有时,我们可把 MAXN 取得适当大,使得多个多项式可共享数组 poly。

例如,对于下面两个多项式:

$$A(x) = 8x^{60} + 6x^{50} + 4x^{25} + 2x^{10} + 1$$

$$B(x) = 7x^{60} - 6x^{50} + 3x^{20}$$

它们在数组 poly 中的存贮情况如图 1.2.1 所示。

	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	...	MAXN-1
coef	8	6	4	2	1	7	-6	3			...	
exp	60	50	25	10	0	60	50	20			...	
	↑				↑	↑		↑	↑			
	ah				at	bh		bt	free			

图 1.2.1 多项式的存贮

我们使用了指针 ah 和 bh,它们分别给出 A(x)和 B(x)的第一项在数组中的存放位置,而指针 at 和 bt 分别给出 A(x)和 B(x)的最后一项在数组中的存放位置。在图 1.2.1 中,我们取 ah=0, at=4, bh=5, bt=7。另外,指针 free 给出数组中空闲存区的开始位置,取 free=8。

这里顺便指出一点,ah, at, bh, bt 及 free 等,它们其实不是指针,只是一种游标。这是因为存放在 ah, at, bh, bt 及 free 内的不是数组元素在存贮器中的地址,而是数组元素的下标值,但由于使用上的习惯,我们仍然称它们为指针,希望读者加以区别。

上面介绍如何用数组存放多项式的方法,下面我们讨论如何用 C 函数实现多项式相加的算法。在下面的程序中,函数 polyadd()实现 $C(x) = A(x) + B(x)$ 的运算;而函数 append()把系数 c 和次数 e 构成的项存放到由指针 free 所指出的位置上,成为结果多项式的一个项,同时 free 加 1,为下次添加结点提供存放位置。下面给出 C 语言的说明及实现运算的函数。

```
#define MAXN 100
typedef struct { int coef;
               int exp;
               } TERM;
TERM poly[MAXN];
int ah, at, bh, bt, ch, ct, free;
```

```

int append(c, e)
    int c;
    { if (free >= MAXN) return (1);
      poly[free].coef = c;
      poly[free++].exp = e;
      return(0);
    }
int poly_add(ah, at, bh, bt, p_ch, p_ct)
    int ah, at, bh, bt;
    int *p_ch, *p_ct;
    { int p, q, pe, qe;
      int c;
      char ch;
      p = ah;
      q = bh;
      *p_ch = free;
      while (p <= at && q <= bt)
          { pe = poly[p].exp;
            qe = poly[q].exp;
            if (pe == qe) ch = '=';
            else if (pe < qe) ch = '<';
            else ch = '>';
            switch (ch)
                { case '=' :
                  c = poly[p].coef + poly[q].coef;
                  if (c)
                      if (append(c, pe))
                          return(1);
                  p++;
                  q++;
                  break;
                case '<' :
                  if (append(poly[q].coef, qe))
                      return(1);
                  q++;
                  break;
                case '>' :
                  if (append(poly[p].coef, pe))
                      return(1);

```



```

        p++;
        break;
    }
}
while (p<=at)
    { if (append(poly[p].coef, poly[p].exp))
        return(1);
      p++;
    }
while (q<=bt)
    { if (append(poly [q].coef, poly[q].exp))
        return(1)
      q++;
    }
*p_ct=free-1;
return(0);
}

```

可用如下的调用语句执行 $A(x)$ 和 $B(x)$ 两个多项式的相加：

```

if ( polyadd (ah, at, bh, bt, &ch, &ct ))
    printf("ERROR\n");

```

如果打印出 ERROR, 那么说明数组 poly 不够用; 如果没有打印 ERROR, 但调用后出现 $ct < ch$, 那么说明相加后得到一个零多项式。

现在分析 polyadd() 的执行时间。首先应指出, 执行函数 append() 的时间是 $O(1)$ 。在 polyadd() 中, 执行三个循环之外的几个语句的时间也是 $O(1)$ 。所以, 执行时间主要花费在三个循环上。设 $A(x)$ 和 $B(x)$ 非零项的个数分别为 m 和 n , 对于第一个循环, 当 $A(x)$ 和 $B(x)$ 的各项的次数都不相同时, 执行循环的次数最多, 共执行 $(m+n)$ 次, 故其执行时间最多为 $O(m+n)$; 第二和第三个循环最多分别执行 m 次和 n 次, 故其执行时间最多分别为 $O(m)$ 和 $O(n)$ 。这样, 执行 polyadd() 的时间为 $O(1)+O(m+n)+O(m)+O(n)=O(m+n)$ 。

1.3 顺序存贮的栈和队列

栈和队列都是特殊的线性表。这两种结构比一般线性表更简单, 但非常有用, 所以有必要对它们进行仔细讨论。

1.3.1 栈及其基本运算

栈是只允许在一端进行插入和删除的线性表。称允许插入和删除的一端为栈顶; 称不允许插入和删除的一端为栈底。若给定栈 $S=(s_0, s_1, \dots, s_{n-1})$, 则 s_0 是栈底结点, s_{n-1} 是栈顶结