

并查集

什么是并查集[Disjoint-set]

对于一个集合 $S = \{a_1, a_2, \dots, a_{n-1}, a_n\}$ 我们还可以对集合 S 进一步划分: $S_1, S_2, \dots, S_{m-1}, S_m$ 我们希望能够快速确定 S 中的两两元素是否属于 S 的同一子集。

举个例子 $S = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6\}$ 如果我们按照一定的规则对集合 S 进行划分,假设划分后为 $S_1 = \{1, 2, 4\}$, $S_2 = \{3, 6\}$ $S_3 = \{0, 5\}$ 任意给定两个元素,我们如何确定它们是否属于同一子集?某些合并子集后,又如何确定两两关系?基于此类问题便出现了并查集这种数据结构。

并查集有两个基本操作:

Find: 查找元素所属子集

Union[合并两个子集为一个新的集合

并查集的基本结构

我们可以使用树这种数据结构来表示集合,不同的树就是不同的集合,并查集中包含了多棵树,表示并查集中不同的子集,树的集合是森林,所以并查集属于森林。

若集合 $S = \{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6\}$ 最初每一个元素都是一棵树。

对于Union操作,我们只需要将两棵树合并,例如合并0、1、2得到 $S_1 = \{0, 1, 2\}$,合并3和4得到 $S_2 = \{3, 4\}$

对于Find操作,我们只需要返回该元素所在树的根节点。所以,如果我们想要比较判断1和2是否在一个集合,只需要通过Find(1)和Find(2)返回各自的根节点比较是否相等便可。已知树中的一个节点,找到其根节点的时间复杂度为 $O(D)$ D 为节点的深度。我们可以使用数组来表示树,数组下标表示树的一个节点,该下表所对应的值表示树的父节点。例如 $P[i]$ 表示元素 i 的父节点。对于图2中的集合,我们可以存储在下面的数组中(第二行为数组下标)

```
0 0 0 3 3 5 6 0 1 2 3 4 5 6
```

对于树的根节点,我们规定其元素值为其本身(即父节点为自己)。

我们使用一个parent数组存储树,先实现未经优化的版本。

对于Find操作,代码非常简单

```
int find(int x)
{
    return parent[x] == x ? x : find(parent[x]);
}
```

该代码比较元素 x 的父节点 $parent[x]$ 是否等于 x 自身,如果是便说明找到了根节点(根节点的父节点是自身),直接返回;否则,把 x 的父节点 $parent[x]$ 传入find直到找到根节点。

下面是union操作

```
void to_union(int x1, int x2)
{
    int p1 = find(x1);
```

```
int p2 = find(x2);
parent[p1] = p2;
}
```

传入两个元素，分别找到根节点，使根节点p1的父节点为p2[]即将p1为根节点的这棵树合并到p2为根节点的树上。

下面是完整代码：

```
#include <vector>
class DisjSet
{
private:
    std::vector<int> parent;

public:
    DisjSet(int max_size) : parent(std::vector<int>(max_size))
    {
        // 初始化每一个元素的根节点都为自身
        for (int i = 0; i < max_size; ++i)
            parent[i] = i;
    }
    int find(int x)
    {
        return parent[x] == x ? x : find(parent[x]);
    }
    void to_union(int x1, int x2)
    {
        parent[find(x1)] = find(x2);
    }
    // 判断两个元素是否属于同一个集合
    bool is_same(int e1, int e2)
    {
        return find(e1) == find(e2);
    }
};
```

上面的实现，可以看出每一次Find操作的时间复杂度为 $O(H)$ ， H 为树的高度，由于我们没有对树做特殊处理，所以树的不断合并可能会使树严重不平衡，最坏情况每个节点都只有一个子节点

From: <https://wiki.cvbbacm.com/> - CVBB ACM Team

Permanent link: <https://wiki.cvbbacm.com/doku.php?id=2020-2021:teams:namespace:kongyou:%E5%B9%B6%E6%9F%A5%E9%9B%86>

Last update: 2020/05/16 12:12

