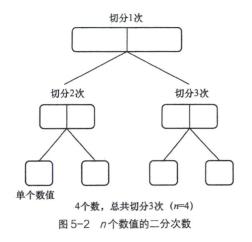
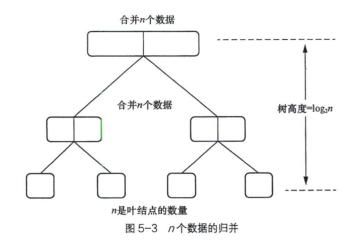
树的非叶结点之数量。这个切分阶段的树是一棵满二叉树,叶结点是n个,那么非叶结点的数量就是n-1个,所以切分的次数也就是n-1次,如图 5-2 所示。如果切分数据的时候并不重新生成新的数据,只是生成切分边界的下标,那么时间复杂度就是O(n-1)。

在数据归并阶段,情况稍微复杂一些。和切分不用,不同的合并步骤意味着不同的数组长度。这个时候,我们可以看到二叉树的高度为 $\log_2 n$,如图 5-3 所示。另外,无论在树的哪一层,每次归并都需要扫描整个长度为n的数组,因此归并阶段的时间复杂度为 $O(n \times \log_2 n)$ 。两



个阶段加起来的时间复杂度为 $O(n-1)+O(n\times\log_2 n)$,最终简化为 $O(n\log_2 n)$,非常直观。



当然,除了图论,很多简单的图表也能帮助我们做分析。例如,在使用动态规划的时候,我们经常要画出状态转移的表格。看到这类表格,可以很容易地得出该算法的时间复杂度和空间复杂度。以编辑距离为例,参看表 5-1,我们可以发现每个单元格都对应了 3 次计算,以及一个存储单元,而总共的单元格数量为 $m \times n$,其中 m 为第一个字符串的长度,n 为第二个字符串的长度。所以,很快就能得出这种算法的时间复杂度为 $O(3 \times m \times n)$,简化为 $O(m \times n)$,空间复杂度为 $O(m \times n)$ 。

表 5-1 动态规划的状态转移表格

	空₿	m	0	u	S	е
空A	0	1	2	3	4	5
m	1	min(2,2,0)=0	min(3,1,2)=1	min(4,2,3)=2	min(5,3,4)=3	min(6,4,5)=4

1750 1