

# 数据结构实验报告之三元组顺序表存储的稀疏矩阵练习

原创

nufe\_wwt 于 2020-04-18 17:00:15 发布 2728 收藏 36

分类专栏: [数据结构大讨论](#) [#稀疏矩阵快速转置](#) 文章标签: [数据结构](#) [c语言](#) [算法](#) [编程语言](#)

版权声明: 本文为博主原创文章, 遵循 [CC 4.0 BY-SA](#) 版权协议, 转载请附上原文出处链接和本声明。

本文链接: [https://blog.csdn.net/W\\_REP/article/details/105600593](https://blog.csdn.net/W_REP/article/details/105600593)

版权



[数据结构大讨论](#) 同时被 2 个专栏收录

4 篇文章 0 订阅

订阅专栏



[#稀疏矩阵快速转置](#)

1 篇文章 0 订阅

订阅专栏

## 数据结构实验报告之三元组顺序表存储的稀疏矩阵练习

### 一、实验内容

#### 1.实验目的

#### 2.实验内容

### 二、实现过程

#### 1.编译预处理以及使用类别名

#### 2.sumDiagnoal3()函数

#### 3.FastTransposeTSMatrix()函数

#### 4.主函数

### 三、实验结果

### 四、编程时遇到的问题

### 五、总结

### 六、完整代码

## 一、实验内容

### 1.实验目的

为了更加深入了解三元组以及稀疏矩阵, 学会快速转置稀疏矩阵的算法设计并以此为基础思考其他相关问题。本次实验主要以解决某特定6阶稀疏矩阵三对角线元素之和以及转置该6阶矩阵为目的而进行算法设计以及代码实现。

### 2.实验内容

- (1) 构建一个三元组顺序表存储的稀疏6阶方阵
- (2) 求解该方阵中三条对角线上的元素之和
- (3) 实现该方阵的快速转置
- (4) 实现代码并输出相关数据

一. 要实现(1)只需要给与指定的行、列以及元素值即可。本次实验原稀疏矩阵设置为S, 转置矩阵设置为T, 下面展示的是S以及S对应的三元组:

S					
0	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0
0	0	0	2	0	0
0	0	0	0	0	0
0	0	3	0	0	0
0	0	0	0	0	4

S.mu=6	S.nu=6	S.tu=4	
S.data	i	j	e
0			
1	2	1	1
2	3	4	2
3	5	3	3
4	6	6	4

即转置后的T方阵以及对应的三元组应当如下所示:

T					
0	1	0	0	0	0
0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	3	0
0	0	2	0	0	0
0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	4

T.mu=6	T.nu=6	T.tu=4	
T.data	i	j	e
0			

T.mu=6	T.nu=6	T.tu=4	
1	1	2	1
2	3	5	3
3	4	3	2
4	6	6	4

二.为实现(2)中的三对角线总和,本此实验设计了一个sumDiagnoal3函数以求和。

三.快速转置算法为课上所学FastTransposeTSMatrix函数,并给与了更加详细的描述。

四.实验输出见下文(三、实验结果)。

## 二、实现过程

本次实验环境: macOS Mojave, Xcode, gcc, C99

根据实验要求,本次实验依次设计了两个函数以完成三对角线求和方阵转置,并给与较为清晰的输出。下面是实验过程:

### 1.编译预处理以及使用类别名

编译预处理以及使用类别名,并没有使用到过大的矩阵但还是将MAXSIZE设置的足够大,创建了三元组(Triple)结构体以及稀疏矩阵(TSMatrix)结构体如下所示:

```
#include <stdio.h>
#define MAXSIZE 12500
#define OK 1
#define ERROR 0
typedef int Status, ElemType;
typedef struct {
    int i, j; // 该非零元素的行下标和列下标
    ElemType e;
} Triple;
typedef struct {
    Triple data[MAXSIZE+1]; // 非零元三元组表, data[0]未用
    int mu, nu, tu; // 矩阵的行数, 列数和非零元个数
} TSMatrix; // 稀疏矩阵
```

### 2.sumDiagnoal3()函数

计算三条对角线元素之和的函数(sumDiagnoal3),如下所示:

初实现求和算法时并没有仔细考虑,但是突然产生一个念想,要是这次实验要我们完成的是五条对角线呢?于是带着这样的想法,我决定吧算法单独作为一个小函数拿出来。

```
int sumDiagonal3(TSMatrix S) { // 求三条对角线上元素之和
    int i, sum=0;
    for(i=1; i<=S.tu; i++) {
        if((S.data[i].i-S.data[i].j)<=1 && (S.data[i].j-S.data[i].i)<=1)
            sum += S.data[i].e;
    }
    return sum;
}
```

### 3. FastTransposeTSMatrix()函数

快速转置算法(FastTransposeTSMatrix), 如下所示:

由于该函数实现机制过于巧妙, 故在编写代码时我添加了很多的注释以帮助自己读懂。不妨下面我再解释几行较为难懂的代码, 一遍日后复习时需要使用:

```
Status FastTransposeTSMatrix(TSMatrix M, TSMatrix *T) {
    //采用三元组顺序表存储表示, 求稀疏矩阵M的转置矩阵T。
    T->mu=M.mu; T->nu=M.mu;T->tu=M.tu;
    int col,t;//col指示列,t指示元素个数
    int num[M.mu], cpot[M.mu];//分别表示M矩阵中第col列非零元素个数 和
    if(T->tu) { //M中第col列的第一个非零元在T->data中的恰当位置
        for(col=1; col<=M.mu; ++col) num[col]=0;//均赋初值为0
        for(t=1; t<=M.tu; ++t) ++num[M.data[t].j];//求M每一列中含非零元素个数
        cpot[1]=1;
        //求第col列中第一个非零元在b.data的序号
        for(col=2; col<=M.mu; ++col) cpot[col]=cpot[col-1]+num[col-1];
        for(int p=1,q; p<=M.tu; ++p) { //p是M.data的下标,q是T->data的下标, 两两对应
            col=M.data[p].j;
            q=cpot[col];
            T->data[q].i = M.data[p].j; T->data[q].j = M.data[p].i;//换位置
            T->data[q].e = M.data[p].e; ++cpot[col];//换元素
        } //for
    } //if
    return OK;
} //FastTransposeTSMatrix
```

解释: line1: 由于是基于C设计的算法, 故使用指针来传入T (因为需要传出); line5: num与cpot数组为教材上讲到的两个辅助向量 (page100), num用来指示原方阵每一列非零元素的个数, cpot用来指示原方阵每一列的第一个非零元素在转置矩阵的data数组中恰当的位置 (即指示下标); line8: 求出原矩阵每一列非零元素个数并给num数组完成赋值 (这里的赋值算法很巧妙, 值得细究); line9: 总所周知cpot[1]=1; line11: 利用公式cpot[i]=cpot[i-1]+num[i-1]给每一个cpot赋值; line12-17: p指示原方阵的data数组的下标, q指示转换后的方阵的data数组的下标, data三元组即为存放非零元素的数组。

### 4. 主函数

4. 主函数, 如下分成四块:

```
(main1)
int main() {
    TSMatrix S,T;
    S.mu=6; S.nu=6; S.tu=4;
    S.data[1].i=2; S.data[1].j=1; S.data[1].e=1;
    S.data[2].i=3; S.data[2].j=4; S.data[2].e=2;
    S.data[3].i=5; S.data[3].j=3; S.data[3].e=3;
    S.data[4].i=6; S.data[4].j=6; S.data[4].e=4;
```

```
(main2)
printf(" 稀疏矩阵S共有%d个元素,分别为:\n", S.tu);
int k;
for(k=1; k<=S.tu; k++)
    printf(" 第%d行、第%d列:%d\n", S.data[k].i, S.data[k].j, S.data[k].e);
```

```
(main3)
printf(" 三对角元素之和为:%d\n", sumDiagonal3(S));
```

```

(main4)
    FastTransposeTSMatrix(S, &T); //将S转置为T
    printf("\n *****将稀疏矩阵S转置为稀疏矩阵T*****\n\n");
    printf(" 稀疏矩阵T共有%d个元素,分别为:\n", S.tu);
    for(k=1; k<=T.tu; k++)
        printf(" 第%d行、第%d列:%d\n", T.data[k].i, T.data[k].j, T.data[k].e);
    printf("\n");
}

```

解释：main1部分定义了原方阵S和转置后的方阵T，并将稀疏矩阵S的非0元素的行列以及值赋值；main2部分进行了一次输出，给出了S的非0元素个数并把它所在的行列以及值展示出来；main3部分输出S三对角线元素之和；main4部分转置S为T并输出方阵T的相关信息。

### 三、实验结果

输出结果如图3-1所示

**稀疏矩阵S共有4个元素,分别为:**

**第2行、第1列:1**

**第3行、第4列:2**

**第5行、第3列:3**

**第6行、第6列:4**

**三对角元素之和为:7**

**\*\*\*\*\*将稀疏矩阵S转置为稀疏矩阵T\*\*\*\*\***

**稀疏矩阵T共有4个元素,分别为:**

**第1行、第2列:1**

**第3行、第5列:3**

**第4行、第3列:2**

**第6行、第6列:4**

[https://blog.csdn.net/W\\_REP](https://blog.csdn.net/W_REP)

### 四、编程时遇到的问题

鲁棒性问题：在进行实验的第三大步：实验结果输出时我想到此次试验没有考虑到鲁棒性。而要实现鲁棒性就要考虑在初始化S三元组时的随机性了，所以需要用到rand随机函数，但是由于本次实验耗时太久（主要核心算法用时太久了），所以实现鲁棒性的操作等空闲时间来做吧！下次一定！

### 五、总结

三元组在处理非零元素极少的稀疏矩阵时有奇效!确实是这样，但是我偷偷试了试时间复杂度为 $n*m$ 的算法，直观感受不到运行速度的差距，不过我这只是个6X6的方阵而已啦！等到以后处理的数据量庞大起来，就不可能考虑那么费时的代码了。

### 六、完整代码

附上完整代码

```

#include <stdio.h>
#define MAXSIZE 12500
#define OK 1
#define ERROR 0
typedef int Status, ElemType;
typedef struct {
    int i, j; // 该非零元素的行下标和列下标
    ElemType e;
} Triple;
typedef struct {
    Triple data[MAXSIZE+1]; // 非零元三元组表, data[0]未用
    int mu, nu, tu; // 矩阵的行数, 列数和非零元个数
} TSMatrix; // 稀疏矩阵

Status FastTransposeTSMatrix(TSMatrix M, TSMatrix *T) {
    // 采用三元组顺序表存储表示, 求稀疏矩阵M的转置矩阵T。
    T->mu=M.nu; T->nu=M.mu; T->tu=M.tu;
    int col, t; // col指示列, t指示元素个数
    int num[M.mu], cpot[M.mu]; // 分别表示M矩阵中第col列非零元素个数 和
    if(T->tu) { // M中第col列的第一个非零元在T->data中的恰当位置
        for(col=1; col<=M.nu; ++col) num[col]=0; // 均赋初值为0
        for(t=1; t<=M.tu; ++t) ++num[M.data[t].j]; // 求M每一列中含非零元素个数
        cpot[1]=1;
        // 求第col列中第一个非零元在b.data的序号
        for(col=2; col<=M.nu; ++col) cpot[col]=cpot[col-1]+num[col-1];
        for(int p=1, q; p<=M.tu; ++p) { // p是M.data的下标, q是T->data的下标, 两两对应
            col=M.data[p].j;
            q=cpot[col];
            T->data[q].i = M.data[p].j; T->data[q].j = M.data[p].i; // 换位置
            T->data[q].e = M.data[p].e; ++cpot[col]; // 换元素
        } // for
    } // if
    return OK;
} // FastTransposeTSMatrix

int sumDiagonal3(TSMatrix S) { // 求三条对角线上元素之和
    int i, sum=0;
    for(i=1; i<=S.tu; i++) {
        if((S.data[i].i-S.data[i].j)<=1 && (S.data[i].j-S.data[i].i)<=1)
            sum += S.data[i].e;
    }
    return sum;
}

int main() {
    TSMatrix S, T;
    S.mu=6; S.nu=6; S.tu=4;
    S.data[1].i=2; S.data[1].j=1; S.data[1].e=1;
    S.data[2].i=3; S.data[2].j=4; S.data[2].e=2;
    S.data[3].i=5; S.data[3].j=3; S.data[3].e=3;
    S.data[4].i=6; S.data[4].j=6; S.data[4].e=4;
    printf(" 稀疏矩阵S共有%d个元素, 分别为:\n", S.tu);
    int k;
    for(k=1; k<=S.tu; k++)
        printf(" 第%d行、第%d列:%d\n", S.data[k].i, S.data[k].j, S.data[k].e);

    printf(" 三对角元素之和为:%d\n", sumDiagonal3(S));

    FastTransposeTSMatrix(S, &T); // 将S转置为T
    printf("\n *****收稀疏矩阵S转置为稀疏矩阵T*****\n\n");
}

```

```
printf(" 稀疏矩阵S转置为稀疏矩阵T\n");
printf(" 稀疏矩阵T共有%d个元素,分别为:\n", S.tu);
for(k=1; k<=T.tu; k++)
    printf(" 第%d行、第%d列:%d\n", T.data[k].i, T.data[k].j, T.data[k].e);
printf("\n");
}
```