

图的存储

T E A C H I N G C O U R S E W A R E P O W P O I N T

授课时间：2025.08.16



目录

- PART-01 邻接矩阵 TEACHING COURSEWARE
- PART-02 代码实现 TEACHING COURSEWARE
- PART-03 邻接表 TEACHING COURSEWARE
- PART-04 代码实现 TEACHING COURSEWARE

01

邻接矩阵

TEACHING
COURSEWARE

TEACH

邻接矩阵是表达图中顶点与边关系的基础数据结构。

设图中有 n 个顶点，邻接矩阵是一个 $n \times n$ 的二维数组（记为 g ），其元素 $g[u][v]$ 的取值规则严格对应边的存在性与属性：

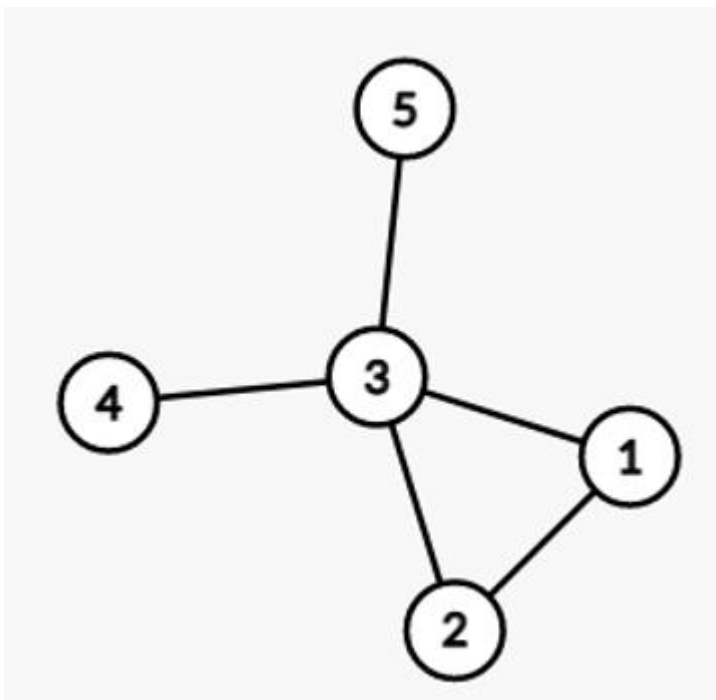
无向图：若顶点 u 和 v 之间有边，则 $g[u][v] = g[v][u] = 1$ （或边的权重，如距离、成本）；若无边，则为 0（或无穷大 ∞ ，表示不可达）。

有向图：若存在从顶点 u 指向 v 的边，则 $g[u][v] = 1$ （或边的权重）；若无该方向的边，则为 0（或 ∞ ），此时 $g[u][v]$ 与 $g[v][u]$ 无必然关联。

空间复杂度： $O(n^2)$ ，仅适合顶点数 n 较小的图（如 $n \leq 1000$ ），若 n 达 $1e4$ ，矩阵会占用 $1e8$ 个元素，超出内存限制。

查询效率：判断两点间是否有边、获取边的权重，仅需 $O(1)$ 时间（直接访问 $g[u][v]$ ），比邻接表更高效。

概念引入



$[0, 1, 1, 0]$

$[1, 0, 0, 1]$

$[1, 0, 0, 1]$

$[0, 1, 1, 0]$

$[0, 1, 0].$

$[0, 0, 1].$

$[1, 0, 0]$

02

实现

TEACHING
COURSEWARE

TEACH

```
#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
int g1[1005][1005]; // g1[u][v]=1表示u和v相连
int main() {
    int n, m;
    cin >> n >> m; // 读取顶点数n和边数m
    // 初始化邻接矩阵为0（表示初始状态下所有顶点间无连接）
    for (int i = 1; i <= n; ++i) {
        for (int j = 1; j <= n; ++j) {
            g1[i][j] = 0;
        }
    }
    // 读取m条边，更新邻接矩阵和邻接表
    for (int i = 0; i < m; ++i) {
        int u, v;
        cin >> u >> v; // 读取一条边的两个顶点
        // 无向图：更新邻接矩阵，u和v、v和u均标记为相连
        g1[u][v] = 1;
        g1[v][u] = 1;
    }
}
```

```
// 输出邻接矩阵: n行n列, 每行元素用空格分隔
for (int i = 1; i <= n; ++i) {
    for (int j = 1; j <= n; ++j) {
        cout << g1[i][j] << " ";
    }
    cout << endl;
}
return 0;
}
```


03

邻接表

TEACHING
COURSEWARE

TEACH

邻接表通常用vector 容器嵌套实现，核心结构为：

外层是一个vector（数组），长度等于顶点数 n ，下标 u 对应图中的顶点 u

内层每个元素也是vector<int>，直接存储与顶点 u 相邻的所有顶点编号

对于不同类型的图，构建规则如下：

无向图：若存在边 $u-v$ ，则在 $g[u]$ 中push_back(v)，同时在 $g[v]$ 中push_back(u)

有向图：若存在边 $u \rightarrow v$ ，则仅在 $g[u]$ 中push_back(v)（体现方向特性）

1. 关键特性

空间复杂度： $O(n + m)$ ， n 为顶点数， m 为边数。对于 $n=1e5$ 级别的大规模图，远优于邻接矩阵的 $O(n^2)$

时间效率：

遍历顶点 u 的所有邻接点： $O(g[u].size())$

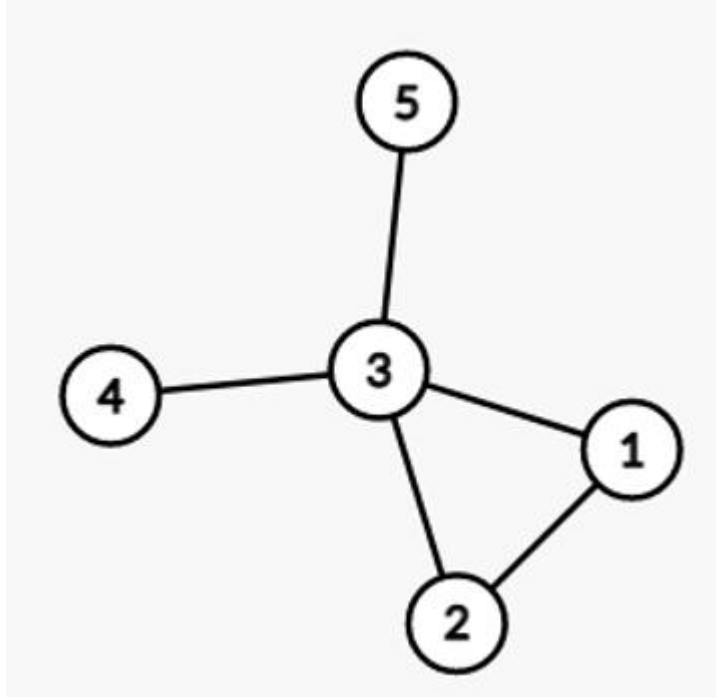
判断 u 和 v 是否直接相连：需遍历 $g[u]$ 查找 v ，时间复杂度 $O(g[u].size())$

实现优势：

无需预处理大小，vector自动动态扩容



邻接表



```
vector<int> g[3];  
g[0].push_back(1); // 0连接1  
g[1].push_back(0); // 1连接0 (无向图双向添加)  
g[1].push_back(2); // 1连接2  
g[2].push_back(1); // 2连接1 (无向图双向添加)
```

```
vector<int> g2[3];  
g2[0].push_back(1); // 0指向1  
g2[1].push_back(2); // 1指向2  
g2[2].push_back(0); // 2指向0
```

04

实现

TEACHING
COURSEWARE

TEACH

```
#include<bits/stdc++.h>
using namespace std;
vector<int> g2[1005]; // 邻接表, g2[u]存储与u相连的所有顶点
int main() {
    int n, m;
    cin >> n >> m; // 读取顶点数n和边数m
    for (int i = 0; i < m; ++i) {
        int u, v;
        cin >> u >> v; // 读取一条边的两个顶点
        // 无向图: 更新邻接表, 在u的列表中加入v, 在v的列表中加入u
        g2[u].push_back(v);
        g2[v].push_back(u);
    }
}
```

```
// 输出邻接表：先排序，再输出顶点度数和所有邻接顶点
for (int i = 1; i <= n; ++i) {
    // 对当前顶点的邻接列表按升序排序
    sort(g2[i].begin(), g2[i].end());
    // 输出顶点的度数（邻接列表的大小）
    cout << g2[i].size();
    // 依次输出所有邻接顶点
    for (int j = 0 ; j < g2[i].size() ; j++) {
        int v = g2[i][j];
        cout << " " << v;
    }
    cout << "\n";
}
return 0;
}
```



以下哪个结构可以用来存储图（）

- ☐ A. 栈
- ☐ B. 二叉树
- ☐ C. 队列
- ☐ D. 邻接矩阵



考虑由 N 个顶点构成的有向连通图，采用邻接矩阵的数据结构表示时，该矩阵中至少存在（ ）个非零元素。

- ☐ A. $N - 1$
- ☐ B. N
- ☐ C. $N + 1$
- ☐ D. N^2