

文章编号: 1000-5862(2013)03-0268-05

# 基于遍历序列恢复二叉树的新解法及其证明

化志章

(江西师范大学计算机信息工程学院, 江西 南昌 330022)

**摘要:** 提出了一种基于前序和中序遍历序列恢复二叉树的解法, 算法以数学公式形式呈现, 反映了建树过程中相关数据变化的一般规律, 具备数学上的引用透明性, 由此能机械获得非递归程序和循环不变式, 并进行了正确性证明. 通过简单变换, 获得了后序+中序、前序+后序恢复二叉树的可行算法. 实验效果表明了该解法的有效性.

**关键词:** 状态变迁; 二叉树遍历; 恢复二叉树; 循环不变式

**中图分类号:** TP 311.1

**文献标志码:** A

## 0 引言

二叉树是一种简单的非线性结构, 在编译器构造、数据挖掘、人工智能等领域有着广泛应用. 二叉树相关算法的形式化开发及证明, 对基于非线性结构的可行算法构造有着重要的借鉴意义. 遍历是二叉树最基本操作, 而基于遍历序列恢复二叉树常被视为遍历的逆过程, 并有着与遍历操作类似的特性. 构造递归算法很容易, 构造非递归算法则较困难.

D. E. Knuth<sup>[1]</sup>将基于遍历恢复二叉树视为有趣的算法问题, 对其可行性进行了简单解释. 研究程序变换的学者则将其作为经典的程序问题进行处理<sup>[2]</sup>, 产生较多非递归算法. H. A. Burgdorff等<sup>[3]</sup>给出了时间为 $O(n^2)$ 的非递归算法, Gen-Huey Chen等<sup>[4]</sup>从时间优先和空间优先角度给出2个恢复二叉树的算法, 其中时间优先算法需要借助哈希存储, 而空间优先算法需要 $O(N \log N)$ 时间和 $O(N)$ 空间; A. Andersson等<sup>[5]</sup>对Gen-Huey Chen的时间优先算法进行了改进, 用栈替代哈希存储, 使时间和空间均为 $O(n)$ ; E. Mäkinen<sup>[6]</sup>提出的新算法侧重于减少恢复过程中比较次数; 唐自立<sup>[7]</sup>较为系统地分析了基于遍历序列恢复二叉树的各种可能, 用数学归纳法证明其可行性, 并在文献[8]给出了基于前序和后序序列恢复无1度结点二叉树的实现算法. 但上述研究提出的算法均由分析获得, 并未对算法本身的

正确性进行证明, 结果难以令人信服. N. Arora等<sup>[9]</sup>系统性地研究了现有的恢复二叉树算法, 发现有些算法存在错误, 并进行了修正. 遗憾的是他同样未对所提算法正确性进行证明. 有别于传统的命令式算法形式, S. C. Mu等<sup>[2]</sup>使用Bird-Meertens演算给出了函数式风格的前序+中序恢复树算法. 开发过程中需要引入大量的专业数学知识, 属于数学家的开发.

基于状态变迁的思想构造了二叉树后序遍历非递归算法<sup>[10]</sup>, 并通过参数变换获得二叉树前序遍历、中序遍历以及 $K$ 叉树前序遍历和后序遍历的非递归算法, 算法以数学公式方式呈现, 比现有算法简洁. 本文将状态变迁思想应用于基于遍历序列恢复二叉树, 同样收到了较好效果.

## 1 基于状态变迁思想的可行算法构造

基于非线性结构的数据应用有较多隐含信息需要考虑, 如二叉树结点 $t$ 包含数据域和左右孩子等信息. 在设计非递归的基于遍历恢复二叉树算法时,  $t$ 的数据域已知、左孩子已知或右孩子已知等代表着不同的含义, 必须要明确区分. 基于上述考虑, 根据问题求解时结点使用的不同情形, 将结点分作不同状态. 这些状态的变迁, 是问题求解从初始情形向最终情形变迁的基本操作. 进一步拓展, 以结点状态及影响结点状态变迁的所有相关数据为基础构造程

收稿日期: 2013-01-12

基金项目: 江西省教育厅科技课题( GJJ09142) 资助项目.

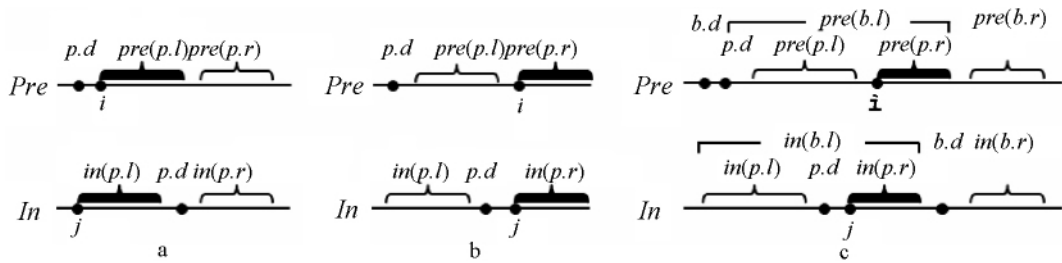
作者简介: 化志章(1972-), 男, 安徽萧县人, 副教授, 硕士, 主要从事算法形式推导和软件验证等方面的研究.

序状态. 程序状态反映了求解过程中任一中间时刻所有数据的取值, 初始程序状态体现了问题求解的已知条件. 终止状态则包含了问题求解的最终结果. 算法则可看作是从初始状态向终止状态变迁的有限自动机, 算法开发的关键就是发现状态变迁函数 (State Transformation Function, STF). STF 是用数学公式描述的算法, 由 STF 可机械产生抽象程序和该程序的循环不变式.

由于算法开发过程中会使用非形式化的领域知识, 算法正确性需要证明. 证明步骤可分作 2 步走: (i) 证明 STF 满足问题需求; (ii) 证明所得程序满足 STF. 前者常采用数学归纳法, 后者则依照 Dijkstra-Gries<sup>[11-12]</sup> 的最弱前置谓词法实施. 由于 STF 涉及求解问题的初始条件和最终结果, 因此可作为抽象程序的形式规约 (即前置断言和后置断言). 众所周知, 使用最弱前置谓词法的最大难点在于构造合适的循环不变式, 而本文的循环不变式可从 STF 机械变换得到. 因此, 第 (ii) 步证明过程变得非常容易, 常省略.

## 2 构造前序 + 中序恢复二叉树的可信算法

本小节将首先介绍将使用的一些记号; 继而定义建树过程中二叉树的结点状态, 并基于遍历定义获得结点状态变迁规则; 之后简单变换, 获得体现建树规则的状态变迁函数, 进而机械获得非递归抽象程序和循环不变式, 并证明其正确性.



(a)  $p$  处于 0 态; (b)  $p$  处于 1 态且  $p.r$  在遍历序列尾部; (c)  $p$  处于 1 态且  $p.r$  不在序列尾部.

图 1 当前结点  $p$  在 0 态或 1 态时  $i, j$  所处位置的示意图

由图 1(a) 易知, 若  $p.l$  为空, 则有  $In[j] = p.d$ ; 否则  $p.l$  指向新结点  $q^{<Pre[i], ? >}$ . 由于  $pre(p)$  和  $in(p)$  与  $p$  的树形间能够相互确定, 故上述推理是充要的, 即有如下定理:

**定理 1**  $p$  处于 0 态  $\wedge (Pre^i In^j) \wedge p.d = In[j] \Rightarrow p.l = \%$ ;  $p$  处于 0 态  $\wedge (Pre^i In^j) \wedge p.d \neq In[j] \Rightarrow p.l = q^{<Pre[i], ? >}$ .

### 2.1 记号说明

序列是特定类型元素的线性排列,  $[]$  表示空序列;  $\uparrow$  是序列的连接运算符, 如  $[a \ b] \uparrow [c \ d] = [a \ b \ c \ d]$ ; 对任意序列  $S$ , 有  $S \uparrow [] = [] \uparrow S = S$ . 对序列  $S$ ,  $S[0]$  表示序列的首个元素,  $S[1 \cdots]$  表示  $S$  中由第 2 至序列末尾元素组成的子序列.

$Pre$  和  $In$  是给定的前序和中序序列,  $Pre^i, In^j$  表示当前  $Pre, In$  的位置分别为  $i, j$ ;  $pre(t), in(t)$  分别表示  $t$  的前序和中序遍历序列, 用  $\%$  表示空树; 用  $t^{<t.d \ t.l \ t.r>}$  的形式表示非空结点  $t$ , 其中  $t.d, t.l, t.r$  分别表示  $t$  数据域和左右孩子. 另外, 用“ $\blacktriangle$ ”表示信息已知, 用“ $?$ ”表示信息未知, 如  $t^{<\blacktriangle \ q \ ? >}$  表示  $t.d$  已知  $t.l = q$ ,  $t.r$  未知.

### 2.2 构造可信算法

**定义 1** 对非空结点  $t$ , 根据建树过程中  $t.d, t.l$  和  $t.r$  的知晓顺序定义 0、1、2 共 3 种状态. 0 态表示  $t.d$  已知  $t.l$  和  $t.r$  未知; 1 态表示  $t.d$  已知和  $t.l, t.r$  未知; 2 态表示  $t.d, t.l$  和  $t.r$  均已获知.

**定义 2** 将结点  $t$  从 0 态转变到 1 态, 或从 1 态转变到 2 态, 称作结点状态的一次变迁.

为方便推导, 本文约定对当前结点  $p$ , 当其处于 0 态时,  $i, j$  分别位于  $pre(p.l)$  和  $in(p.l)$  的起始位置处; 当其处于 1 态时,  $i, j$  分别位于  $pre(p.r)$  和  $in(p.r)$  的起始位置处. 图 1 是  $p$  在 0 态或 1 态时  $i, j$  所处位置的示意图. 其中根据  $p.r$  是否位于遍历序列的尾部将 1 态的位置情况分成图 1(b) 和图 1(c) 2 种.

当  $p$  处于 1 态时, 若  $p.r$  为空, 则可能有  $j \geq n$  (见图 1(b)) 或  $j < n \wedge In[j] = b.d$  (见图 1(c)), 其中  $b$  是距离  $p$  最近且为 1 态的祖先; 否则  $p.r = q^{<Pre[i], ? >}$ , 即有如下定理:

**定理 2**  $p$  处于 1 态  $\wedge (Pre^i In^j) \wedge (j \geq n \vee In[j] = b) \Rightarrow p.r = \%$ ;  $p$  处于 1 态  $\wedge (Pre^i In^j) \wedge (b \text{ 不存在 } \vee In[j] \neq b) \Rightarrow p.r = q^{<Pre[i], ? >}$ , 其中  $b$

为距离  $p$  最近且状态为 1 态的祖先.

初始时, 有  $p = \text{root}^{<Pre[i], ? ? >}$   $i = 1$   $j = 0$ . 之后, 建树就是反复运用上述规则进行状态变迁的过程. 当状态变迁过程中产生新结点(即孩子结点)时(如定理 1 中的  $q^{<Pre[i], ? ? >}$ ) 根据树的遍历定义, 必须优先新结点的变迁, 因此需要使用序列  $S$  保存尚未变至 2 态的结点. 若当前结点变迁完毕(即变至 2 态), 则需从  $S$  中剔除, 并取出新结点开始变迁. 当  $S$  中无待变迁结点时, 整个建树过程结束.

为精确描述建树过程, 用  $\langle X, S, Pre^i, In^j, tag \rangle$

$F(X, S, Pre^i, In^j, tag) =$

$$\begin{cases} \langle X, [t^{< \Delta \% ? >}] \uparrow S[1 \dots] Pre^i In^{j+1} 1 \rangle, & \text{if } tag = 0 \wedge In[j] = t.d, \\ \langle X, [q^{< Pre[i], ? ? >}] \uparrow [t^{< \Delta q ? >}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+1} In^j 0 \rangle, & \text{if } tag = 0 \wedge In[j] \neq t.d, \\ \langle X \uparrow [t^{< \Delta \% ? >}] S[1 \dots] Pre^i In^{j+1} 1 \rangle, & \text{if } tag = 1 \wedge (j \geq n \vee In[j] = S[1].d), \\ \langle X \uparrow [t^{< \Delta \% q >}], [q^{< Pre[i], ? ? >}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+1} In^j 0 \rangle, & \text{if } tag = 1 \wedge (S[1 \dots] = [] \vee In[j] \neq S[1].d), \\ out(root), & \text{if } S = [] \wedge (j \geq n \vee i \geq n), \end{cases} \quad (1)$$

令  $t = S[0]$ , 初始条件:  $X = [] \wedge S = [root^{<Pre[0], ? ? >}] \wedge i = 1 \wedge j = 0 \wedge tag = 0 \wedge n \geq 1$ , 公式(1) 用前序序列 + 中序序列恢复二叉树的状态

function btree( char ) F( Pre: list( btree( char ) ) , in: list( btree( char ) ) )

/\* 注意:  $F(X, S, Pre^i, In^j, tag)$  刻画的是程序执行期间任意时刻的全部数据信息,

部分参数将以函数的局部变量形式出现 \* /

var q: btree( char ); X: list( btree( char ) ); S: list( btree( char ) ); tag: int;

begin

root = new( btree\* ); root.d = Pre[0]; X S i j tag := [], [root] 1 0 0;

do  $\neg (S = [] \wedge j \geq n \wedge i \geq n) \rightarrow t = S[0]$ ;

if ( tag = 0  $\wedge$  In[j] = t.d )  $\rightarrow$  t.l = %; X S i j tag = X S i j + 1 1;

[ tag = 0  $\wedge$  In[j]  $\neq$  t.d ]  $\rightarrow$  q = new( btree\* ); q.d = Pre[i]; t.l = q;

X S i j tag = X q  $\uparrow$  S i + 1 j 0;

[ tag = 1  $\wedge$  ( j  $\geq$  n  $\vee$  In[j] = S[1].d ) ]  $\rightarrow$  t.r = %; X S i j tag = X  $\uparrow$  t,

S[1... ] i j + 1 1;

[ tag = 1  $\wedge$  ( S[1... ] = []  $\vee$  In[j]  $\neq$  S[1].d ) ]  $\rightarrow$

q = new( btree\* ); q.d = Pre[i]; t.r = q; X S i j tag = X  $\uparrow$  t q  $\uparrow$  S i + 1 j 0;

fi;

od;

return root;

end.

用 Apla 语言描述公式(1), 可近乎机械地获得非递归抽象程序. Apla 是一种抽象程序设计语言, 有强大的抽象数据类型描述机制. 借助 Apla  $\rightarrow$  C++ 自动转换工具和可重用部件库支持, 可由 Apla 程序生成 C++ 程序, 这里略. 将公式(1) 书写成逻辑形式, 即可得到

$\rho: X = [] \wedge S = [root^{<Pre[0], ? ? >}] \wedge i = 1 \wedge j =$

来刻画建树过程中任一时刻的程序状态,  $F(X, S, Pre^i, In^j, tag)$  是程序状态变迁函数, 序列  $X$  和  $S$  分别存储 2 态和非 2 态的结点.  $S[0]$  是当前结点,  $tag$  是  $S[0]$  的状态标记, 可为 0 或 1. 另外, 根据遍历定义易知, 下次变迁时, 若  $S[0]$  为 0 态,  $Pre^{i+1}, In^j$  满足位置约定; 若  $S[0]$  为 1 态,  $Pre^i, In^{j+1}$  满足位置约定. 综合定理 1 和定理 2 可得:

定理 3 用  $Pre$  和  $In$  建树过程中的任一次状态变迁均满足公式:

态变迁公式. 用 Apla 语言描述前序 + 中序建树的非递归算法如下:

$0 \wedge tag = 0 \vee S = [t^{< \Delta \% ? >}] \uparrow S[1 \dots] \wedge tag = 0 \wedge In[j] = t.d \vee S = [q^{< Pre[i], ? ? >}] \uparrow [t^{< \Delta q ? >}] \uparrow S[1 \dots] \wedge tag = 0 \wedge In[j] \neq t.d \vee X = X \uparrow [t^{< \Delta \% ? >}] \wedge S = S[1 \dots] \wedge tag = 1 \wedge (j \geq n \vee In[j] = S[1].d) \vee X = X \uparrow [t^{< \Delta \% q >}] \wedge S = [q^{< Pre[i], ? ? >}] \uparrow S[1 \dots] \wedge tag = 1 \wedge (S[1 \dots] = [] \vee In[j] \neq S[1].d).$

该程序的循环不变式  $\rho$ , 它反映了在创回二叉树过程中任一时刻的程序状态.

### 2.3 算法的正确性证明

该算法的正确性证明分2步: (i) 证明公式(1)能正确建树; (ii) 证明由公式(1)机械产生的公式  $\rho$  是上述 Apla 程序的循环不变式, 即确保所得程序满足公式(1).

(i) 证明公式(1)能正确建树(用数学归纳法)

① 当  $n = 1$  时, 公式(1)能正确建树.  $n = 1$  时有  $Pre[0] = In[0]$ , 且初始时, 有  $root = q^{<Pre[0], ? ?>} \wedge X = [] \wedge S = [root] \wedge tag = 0 \wedge i = 1 \wedge j = 0$ , 根据公式(1), 有

$$\begin{aligned} F(X, [root^{<Pre[0], ? ?>}] \uparrow [] Pre^1 In^0 \rho) &= \\ F([], [root^{<Pre[0], ? ?>}] \uparrow [] pre^1 in^1 \rho) &= \\ F([root^{<Pre[0], ? ?>}], [Pre^1 In^1 \rho]) &= root^{<Pre[0], ? ?>} \end{aligned}$$

得证

② 假设当  $n \leq k$  时可以正确地建树, 现证明则当  $n = k + 1$  时, 公式(1)仍能正确建树. 不失一般性, 假定新增叶子  $q$ , 使得  $n = k + 1$ , 其中  $p.l = q$ ,  $p.d = a.q$ ,  $d = b$ . 令原  $Pre$  和  $In$  中, 有  $Pre[i] = In[j] = a$ , 易知插入后, 有  $Pre[i] = a \wedge Pre[i+1] = b \wedge In[j] = b \wedge In[j+1] = a$ . 现证明基于此序列  $q$  作为叶子可被插入到  $p.l$  处.

$$\begin{aligned} F(X, [p^{<a ? ?>}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+1} In^j \rho) &= \\ F(X \ S \ Post^i In^j tag) &= \\ \begin{cases} \langle X, [t^{<? ?>}] \uparrow S[1 \dots] Post^i In^{j-1} \rho \rangle, & \text{if } tag = 0 \wedge In[j] = t.d, \\ \langle X, [q^{<Post[i], ? ?>}] \uparrow [t^{<? ?>}] \uparrow S[1 \dots] Post^{i-1} In^j \rho \rangle, & \text{if } tag = 0 \wedge In[j] \neq t.d, \\ \langle X \uparrow [t^{<? ?>}] S[1 \dots] Post^i In^{j-1} \rho \rangle, & \text{if } tag = 1 \wedge (j < 0 \vee In[j] = S[1].d), \\ \langle X \uparrow [t^{<? ?>}], [q^{<Post[i], ? ?>}] \uparrow S[1 \dots] Post^{i-1} In^j \rho \rangle, & \text{if } tag = 1 \wedge (S[1 \dots] = [] \vee In[j] \neq S[1].d), \\ out(root), & \text{if } S = [] \wedge (j < 0 \vee i < 0), \end{cases} \end{aligned}$$

令  $t = S[0]$ , 初始条件:  $X = [] \wedge S = [root^{<Post[n-1], ? ?>}] \wedge i = n - 2 \wedge j = n - 1 \wedge tag = 0 \wedge n \geq 1$ , 公式(2)后序 + 中序建立二叉树的递推公式.

另外, 对无1度结点的二叉树  $t$ , 可通过前序  $Pre$  和后序  $Post$  遍历创建.  $Pre[0]$  为  $t.d$ ,  $Post[n-2]$  为  $t.r.d$ , 可区分左右子树. 创建  $p.l$  时, 若  $Post[j] =$

$$\begin{aligned} F(X \ S \ Pre^i Post^j tag) &= \\ \begin{cases} \langle X \uparrow [t^{<? ?>}] S[1 \dots] Pre^i Post^{j+1} \rho \rangle, & \text{if } tag = 0 \wedge Post[j] = t.d, \\ \langle X, [q^{<Pre[i], ? ?>}] \uparrow [t^{<? ?>}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+1} Post^j \rho \rangle, & \text{if } tag = 0 \wedge Post[j] \neq t.d, \\ \langle X \uparrow [t] S[1 \dots] Pre^i Post^{j+1} \rho \rangle, & \text{if } tag = 1 \wedge Post[j] = t.d, \\ \langle X, [q^{<Pre[i], ? ?>}] \uparrow [t^{<? ?>}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+1} Post^j \rho \rangle, & \text{if } tag = 1 \wedge Post[j] \neq t.d, \\ out(root), & \text{if } S = [] \wedge (j \geq n \vee i \geq n), \end{cases} \end{aligned} \quad (3)$$

$$\begin{aligned} F(X, [q^{<b ? ?>}] \uparrow [p^{<a q ?>}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+2} In^j, \\ 0) &= F(X, [q^{<b ? ?>}] \uparrow [p^{<a q ?>}] \uparrow S[1 \dots] Pre^{i+2}, \\ In^{j+1} \rho) &= F(X \uparrow [q^{<b ? ?>}], [p^{<a q ?>}] \uparrow S[1 \dots], \\ Pre^{i+2} In^{j+2} \rho). \end{aligned}$$

由此可知  $b$  被正确地创建成叶子 (即  $q^{<b ? ?>}$ ), 且被正确地插入到  $p.l$  处 (即  $p^{<a q ?>}$ ). 类似地, 易得  $b$  可以被正确插入  $a$  的右孩子位置. 得证.

(ii) 证明  $\rho$  是表1所示程序的循环不变式(最弱前置谓词法)

证明依照 Dijkstra-Gries 的最弱前置谓词法实施, 主要包括4个步骤: (a) 证明  $\rho$  在执行循环前为真; (b) 证明  $\rho$  在每次执行循环体后仍为真; (c) 证明在循环终止时  $\rho \wedge (S = [] \wedge j \geq n \wedge i \geq n) \Rightarrow F(Pre \ In)$ ; (d) 证明循环必在有限步内终止.

证明过程简单, 这里略.

### 3 方法推广

前序、中序遍历的通式可写作  $bLR, LbR$ , 将后序和中序遍历通式倒置, 可得  $bRL$  和  $RbL$ . 因此, 从尾至首扫描中序和后序序列, 将左右子树建树规则互换, 则可得到用中序 + 后序建树的递推公式.

$$\begin{aligned} &\text{if } tag = 0 \wedge In[j] = t.d, \\ &\text{if } tag = 0 \wedge In[j] \neq t.d, \\ &\text{if } tag = 1 \wedge (j < 0 \vee In[j] = S[1].d), \\ &\text{if } tag = 1 \wedge (S[1 \dots] = [] \vee In[j] \neq S[1].d), \\ &\text{if } S = [] \wedge (j < 0 \vee i < 0), \end{aligned} \quad (2)$$

$p.d$ , 表明  $p.l$  为空, 相应地  $p.r$  也为空, 之后转入  $p$  双亲的右子树处理; 否则  $p.l = q^{<Pre[i], ? ?>}$ , 继续  $p.l$  左子树的创建. 创建  $p.r$  时, 若有  $Post[j] = p.d$ , 表明  $p.r$  处理完毕, 之后转入  $p$  双亲的右子树处理; 否则  $p.r = q^{<Pre[i], ? ?>}$ , 继续  $p.r$  左子树的创建. 由此, 容易得到用前序 + 后序建树的递推公式为

令  $t = S[0]$ , 初始条件:  $X = [] \wedge S = [root^{<Pre[0], ?>}] \wedge i = 1 \wedge j = 0 \wedge tag = 0 \wedge n \geq 1$ , 公式(3) 前序 + 后序建立二叉树的递推公式(注: 树中无 1 度结点)。

## 4 总结和讨论

本文使用状态变迁思想, 经过简单推导获得了基于前序 + 后序序列恢复二叉树的非递归算法, 算法以数学公式(即状态变迁函数)的形式呈现, 该公式反映了建树过程中相关数据变化的一般规律, 具备数学上的引用透明性, 由此公式能机械获得非递归抽象程序和循环不变式, 并进行了正确性证明。与文献[3-9]的工作相比, 本工作不仅开发步骤更为简单, 而且用数学函数形式描述的算法也更简洁、精确, 正确性也得到了保证。因此有理由相信, 本文的方法更能揭示问题求解的本质规律, 结果也更令人信服。

## 5 参考文献

- [1] Knuth D E. The art of computer programming volume 1: fundamental algorithms [M]. 3rd Edition. New York: Addison Wesley, 1997.
- [2] Mu S C, Bird R S. Rebuilding a tree from its traversals: a case study of program inversion [EB/OL]. [2012-10-11]. <http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/summary?doi=10.1.1.6.1166>.
- [3] Burgdorff H A, Jojodia S, Springsteel F N, et al. Alternative methods for the reconstruction of tree from their traversals [J]. BIT, 1987, 27(2): 134-140.
- [4] Gen-Huey Chen, Yu M S, Liu L T. Two algorithms for constructing a binary tree From its traversals [J]. Information Processing Letters, 1988, 28(6): 297-299.
- [5] Andersson A, Carlsson S. Construction of a tree from its traversals in optimal time and space [J]. Information Processing Letters, 1990, 34(1): 21-25.
- [6] Mäkinen E. Constructing a binary tree efficiently from its traversals [J]. International Journal of Computer Mathematics, 2000(1): 75.
- [7] 唐自立. 基于遍历序列的唯一确定树或二叉树的方法 [J]. 小型微型计算机系统, 2001, 22(8): 985-988.
- [8] 唐自立. 基于遍历序列的构造严格二叉树的算法 [J]. 苏州大学学报: 自然科学版, 2010, 26(3): 40-43.
- [9] Arora N, Tamta V K, Kumar S. Modified non-recursive algorithm for reconstructing a binary tree [J]. International Journal of Computer Applications, 2012, 43(10): 25-28.
- [10] 化志章, 揭安全, 杨庆红. 树非递归遍历统一的新解法及其形式证明 [J]. 江西师范大学学报: 自然科学版, 2010, 34(2): 123-127.
- [11] Gries D. The science of programming [M]. New York: Springer-Verlag, 1981.
- [12] Dijkstra E W, Scholten C S. Predicate calculus and program semantics [M]. New York: Springer-Verlag, 1990.

## A New Solution with Proof for Reconstructing a Binary Tree from Its Traversals

HUA Zhi-zhang

(College of Computer Information and Engineering, Jiangxi Normal University, Nanchang Jiangxi 330022, China)

**Abstract:** A new solution for reconstructing a binary tree based on the pre-order and in-order traversal is proposed. Its algorithm is mathematical formula, which reflecting the data change rule about the reconstructing binary tree process, and with referential transparency on the mathematical. Then, non-recursive abstract program and its loop invariant are obtained mechanically according to the formula, and their correctness are proved formally. And through a simple transformation, the trusted algorithms using post-order + in-order traversal and pre-order + post-order traversal are obtained. Experimental results show the effectiveness of this solution.

**Key words:** state transformation; binary tree traversal; reconstructing tree; loop invariant

(责任编辑: 冉小晓)