


Figure 3.9: Collision resolution by chaining

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
		X		X	X		X	X		

Figure 3.10: Collision resolution by open addressing

Búsqueda



Universidad

Católica del

Uruguay

- Resolución de colisiones por encadenamiento abierto.
 - El esquema de direccionamiento abierto más simple es conocido como “Intento o exploración lineal”:

$$h_0 = H(K)$$

$$h_i = (h_0 + i) \text{ MOD } N, \quad i = 1.. N-1$$
 - La exploración cuadrática es una variante que disminuye el agrupamiento de las entradas alrededor de las claves primarias.

$$h_0 = H(K)$$

$$h_i = (h_0 + i^2) \text{ MOD } N, \quad i > 0$$
 - Otra opción para la anterior es sumar un valor c primo con N .

$$h_i = (h_0 + c) \text{ MOD } N$$

$$\alpha = \frac{n}{m}$$

donde:

- α es el factor de carga.
- n es el número de elementos almacenados en la tabla hash.
- m es el tamaño (o capacidad) de la tabla hash (el número de "cubetas" o slots disponibles).

a	E
0.1	1.06
0.25	1.17
0.5	1.50
0.75	2.50
0.9	5.50
0.95	10.50

Table 4.7 Expected number of probes for linear probing.