Árboles binarios de búsqueda

Clase 06

IIC 2133 - Sección 2

Prof. Mario Droguett

Sumario

Introducción

Árboles binarios de búsqueda

Operaciones

Cierre

Repaso: Quicksort

```
input : Secuencia A[0, \ldots, n-1], indices i, f
output: \emptyset
QuickSort (A, i, f):

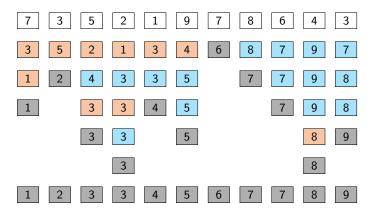
if i \leq f:

p \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)

QuickSort (A, i, p-1)
QuickSort (A, p+1, f)
```

¿Cuál es la complejidad de Quicksort en los distintos casos?

Repaso: Quicksort



Repaso: Complejidad de tiempo de Quicksort

Tal como con Median, la complejidad depende de la elección del pivote: es **probabilística**

Mejor caso

- Partition genera sub-secuencias del mismo tamaño
- Ecuación de recurrencia T(n) = n + 2T(n/2) (como en MergeSort)
- Complejidad $\mathcal{O}(n \log(n))$

Peor caso

- Partition genera sub-secuencias de tamaño 0 y n-1
- Ecuación de recurrencia T(n) = n + T(n-1)
- Complejidad $\mathcal{O}(n^2)$

¿Qué hay del caso promedio?

En nuestro análisis de caso promedio supondremos que el pivote queda en cualquiera de las *n* posiciones con igual probabilidad

```
Partition (A, i, f):
       x \leftarrow índice aleatorio en
        \{i,\ldots,f\}; p \leftarrow A[x]
a = A[x] \rightleftharpoons A[f]
3  j ← i
4 for k = i ... f - 1:
           if A[k] < p:
5
                A[i] \rightleftarrows A[k]
               j \leftarrow j + 1
7
     A[i] \neq A[f]
8
       return i
9
```

Contaremos el número de comparaciones de la línea 5 de Partition, pues mide cuántas iteraciones debe hacer este método

Definimos

$$C(n) := \# \text{ comp. } A[k] < p$$

en Quicksort

Encontraremos una ecuación de recurrencia para C(n)

```
Partition (A, i, f):
       x \leftarrow índice aleatorio en
         \{i,\ldots,f\}; p \leftarrow A[x]
   A[x] \neq A[f]
  j ← j
     for k = i ... f - 1:
           if A[k] < p:
                A[i] \rightleftharpoons A[k]
6
                i \leftarrow i + 1
7
      A[j] \rightleftarrows A[f]
8
       return j
9
```

- En la primera llamada se hacen n-1 comparaciones, pues i=0 y f=n-1
- Supongamos que Partition termina retornando q, i.e. deja al pivote en A[q]
- Las llamadas recursivas de Quicksort se harán sobre los
 - q elementos a la izq
 - n-q-1 elementos a la der
- Los llamados recursivos aportan

$$C(q) + C(n-q-1)$$

Con lo anterior, las comparaciones ecuando el pivote queda en A[q] son

$$n-1+C(q)+C(n-q-1)$$

Para ver el caso promedio, ponderamos para todos los q posibles obteniendo

$$C(n) = n-1+\frac{1}{n}\sum_{q=0}^{n-1}(C(q)+C(n-q-1))$$

Además, notando que

$$\sum_{q=0}^{n-1} C(n-q-1) = C(n-1) + C(n-2) + \cdots + C(0) = \sum_{q=0}^{n-1} C(q)$$

obtenemos la regla simplificada

$$C(n) = n-1+\frac{2}{n}\sum_{q=0}^{n-1}C(q)$$

Para la ecuación de recurrencia

$$C(n) = n-1+\frac{2}{n}\sum_{q=0}^{n-1}C(q)$$

tenemos dos casos base

- C(0) = 0, pues corresponde al caso base de Quicksort
- C(1) = 0, pues Partition no itera si hay un solo elemento

Amplificamos por n la recurrencia y la reescribimos para n-1

$$nC(n) = n(n-1) + 2\sum_{q=0}^{n-1}C(q)$$
$$(n-1)C(n-1) = (n-1)(n-2) + 2\sum_{q=0}^{n-2}C(q)$$

Restando ambas ecuaciones obtenemos

$$nC(n) = (n+1)C(n-1) + 2n - 2$$

Dividimos por n(n+1) y comenzamos una serie de inecuaciones

$$\frac{C(n)}{n+1} = \frac{C(n-1)}{n} + \frac{2}{n+1} - \frac{2}{n(n+1)}$$

$$\leq \frac{C(n-1)}{n} + \frac{2}{n+1}$$

$$\frac{C(n)}{n+1} \leq \frac{C(n-1)}{n} + \frac{2}{n+1}
\leq \frac{C(n-2)}{n-1} + \frac{2}{n} + \frac{2}{n+1}
\leq \frac{C(n-3)}{n-2} + \frac{2}{n-1} + \frac{2}{n} + \frac{2}{n+1}
...
\leq \frac{C(1)}{2} + \sum_{k=2}^{n} \frac{2}{k+1}
\leq \sum_{k=1}^{n} \frac{2}{k} \leq \int_{1}^{n} \frac{2}{x} dx = 2\log(n)$$

Concluimos que una cota superior para el número de comparaciones es

$$C(n) \le 2(n+1)\log(n)$$

Quicksort es $\mathcal{O}(n\log(n))$ en el caso promedio

Mejoras en Quicksort

- Para sub-secuencias pequeñas (e.g. n ≤ 20) podemos usar InsertionSort
 - A pesar de no tener una complejidad mejor
 - Eso es solo cuando hablamos asintóticamente
 - En la práctica, en instancias pequeñas tiene mejor desempeño
- Usar la mediana de tres elementos como pivote
 - Informar la elección de pivote
 - Dado A, escogemos 3 elementos $A[k_1], A[k_2], A[k_3]$
 - En $\mathcal{O}(1)$ encontramos la mediana entre ellos
- Particionar la secuencia en 3 sub-secuencias: menores, iguales y mayores
 - Mejora para caso con datos repetidos
 - Evita que Partition particione innecesariamente sub-secuencias en que todos los valores son iguales

Complejidad de algoritmos de ordenación

Resumimos los resultados de complejidad por caso hasta el momento

Algoritmo	Mejor caso	Caso promedio	Peor caso	Memoria adicional
Selection Sort	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(1)$
Insertion Sort	$\mathcal{O}(n)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(1)$
Merge Sort	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n)$
Quick Sort	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(1)$
Heap Sort	?	?	?	?

- Hasta aquí, somos capaces de ordenar una secuencia usando diferentes algoritmos
- En determinados casos, alguno de ellos puede ser más adecuado
 - Por características del input
 - Por requisitos de memoria y tiempo

¿Cuál era el problema que motivó esta primera parte?

Dada una secuencia desordenada, nos interesa buscar un elemento

Apellido	Nombre	
Alen	Misterio	
Misterio	Misterio	
Zalen	Berenice	
Gonzalópez	D	
Turing	Alan	
Misterio	Yadran	
Zeta	Hache	
Ararán	Jota	
Alenn	Cristina	
	pág. 1/376	

Escogemos algún algoritmo de ordenación

```
QuickSort (A, i, f):

1 if i \le f:

2 p \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)

3 Quicksort (A, i, p - 1)

4 Quicksort (A, p + 1, f)
```

Obtenemos la secuencia ordenada

¿ Zallen Misterio ∈

A II: -I -	Nombre	
Apellido	Nombre	
Abarca	Yadran	
Abusleme	Nicole	
Arenas	Camila	
Arenas	D	
Bañados	Richard	
Beterraga	Brócoli	
Blanco	Ximena	
Brahms	Johannes	
Castillo	Raquel	
	pág. 1/376	

?

Usamos algún algoritmo de búsqueda para encontrar el elemento

```
BinarySearch (A, x, i, f):

if f < i: return -1

m \leftarrow \left\lfloor \frac{i+f}{2} \right\rfloor

if A[m] = x: return m

if A[m] > x:

return BinarySearch (A, x, i, m-1)

return BinarySearch (A, x, m+1, f)
```

¿Habrá otra forma de combinar ordenación y búsqueda?

Objetivos de la clase

- ☐ Comprender la noción de diccionario y qué operaciones soporta
- Conocer los árboles binarios de búsqueda
- ☐ Comprender las propiedades básicas de un ABB
- ☐ Identificar la utilidad de los ABB
- ☐ Comprender los algoritmos que implementan sus operaciones básicas

Sumario

Introducción

Árboles binarios de búsqueda

Operaciones

Cierre

Una nueva estructura

- Construiremos una estructura con nuevas características
- Dada una llave o clave, queremos asociarle un valor
- Si la llave no está en la EDD, lo sabemos de forma eficiente
- Si la llave está en la EDD, también lo sabemos de forma eficiente
- Podemos agregar, modificar y eliminar pares llave-valor de forma eficiente

Diccionarios

Definición

Un diccionario es una estructura de datos con las siguientes operaciones

- Asociar un valor a una llave
- Actualizar el valor asociado a una llave
- Obtener el valor asociado a una llave
- En ciertos casos, eliminar de la estructura una asociación llave-valor

Ejemplos

- RUT como llave y nombre como valor
- RUT como llave y (nombre, apellido, edad,...) como valor

Diccionarios

Uno de los objetivos centrales de un diccionario es facilitar la búsqueda

- Primero buscamos la llave (si está o no está)
- Buscar = buscar eficientemente

¿Cómo almacenamos las llaves para lograr búsqueda eficiente?

Hasta ahora tenemos dos opciones: **arreglos** y **listas**... ¿cumplen nuestro objetivo?

Limitaciones de arreglos y listas

En una listas ligada de llaves

- No tenemos acceso por índice de forma eficiente
- La búsqueda, incluso en el caso ordenado, es $\mathcal{O}(n)$

En un arreglo de llaves

- Hay acceso por índice en $\mathcal{O}(1)$
- La búsqueda en general es $\mathcal{O}(n)$
- Para el caso ordenado, podemos lograrla en $\mathcal{O}(\log(n))$

¿Qué punto débil tienen los arreglos comparados con las listas?

Limitaciones de arreglos y listas

En una **listas ligada** de llaves

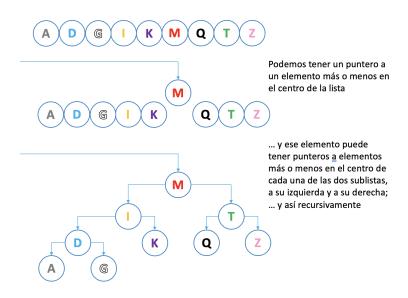
- Para insertar solo necesitamos reasignar (pocos) punteros
- La inserción de un nuevo elemento es $\mathcal{O}(1)$

En un arreglo de llaves

- Insertar un elemento puede gatillar un desplazamiento de datos
- En promedio, la inserción es $\mathcal{O}(n)$

¿Podemos construir una EDD con buen desempeño en ambas operaciones?

Modifiquemos las listas



Árboles binarios de búsqueda

Definición

Un árbol binario de búsqueda (ABB) es una estructura de datos que almacena pares (llave, valor) asociándolos mediante punteros según una estrategia recursiva

- 1. Un ABB tiene una **nodo** que contiene una tupla (llave, valor)
- 2. El nodo puede tener hasta dos ABB's asociados mediante punteros
 - Hijo izquierdo
 - · Hijo derecho

y que además, satisface la **propiedad ABB**: las llaves menores que la llave del nodo están en el sub-árbol izquierdo, y las llaves mayores, en el sub-árbol derecho.

La estrategia dividir para conquistar aplicada a una EDD

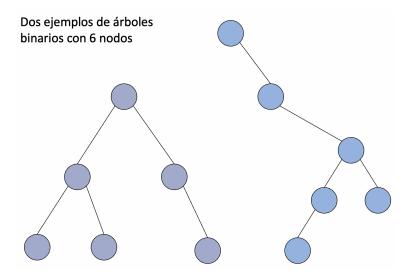
Árboles binarios

Un árbol binario (de búsqueda o no) cumple que

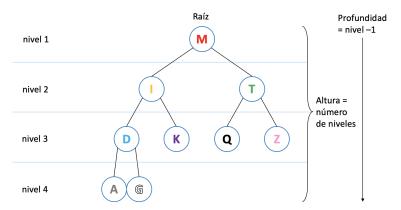
- Cada nodo x es apuntado a lo más por un nodo **padre** x.p
- El nodo sin padre se conoce como raíz
- Cada nodo x tiene hasta dos punteros que (apuntan) a sub-árboles
 - x.left es un puntero al hijo izquierdo
 - x.right es un puntero al hijo derecho
- Un nodo sin punteros, i.e. sin hijos, se conoce como hoja

¿Necesariamente un árbol binario tiene nodos con la misma cantidad de hijos?

Árboles binarios

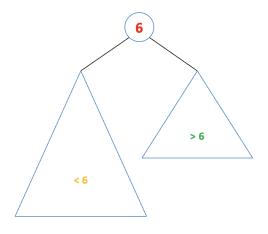


Por simplicidad, representaremos solo las llaves de los árboles

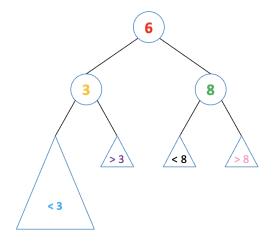


Notemos que ir de una hoja a la raíz toma tiempo $\mathcal{O}(\textit{profundidad})$

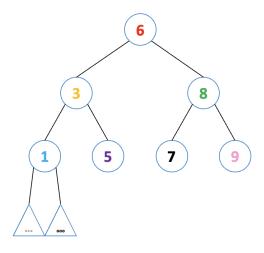
No olvidemos la estructura recursiva: los hijos son ABB's



No olvidemos la estructura recursiva: los hijos son ABB's



No olvidemos la estructura recursiva: los hijos son ABB's



Sumario

Introducción

Árboles binarios de búsqueda

Operaciones

Cierre

Operaciones de un ABB

- Recordemos nuestro objetivo al definir esta nueva estructura
- Queremos búsqueda rápida
- Para esto buscamos lograr un diccionario
- Queremos garantizar operaciones eficientes para búsqueda, inserción, modificación y eliminación
- A través de la definición concreta de estas operaciones para un ABB mostraremos que un ABB nos sirve como diccionario

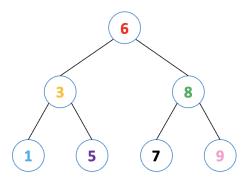
Operaciones de un ABB

Completamos las definiciones de atributos de un nodo x en un ABB

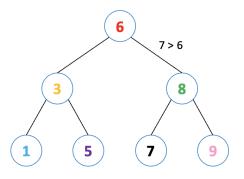
- x.key es la llave del nodo
- x.value es su valor
- x.left el puntero a su hijo izquierdo
- x.right el puntero a su hijo derecho

En general no incluiremos *x.value* en los algoritmos. Solo será un espacio de almacenamiento

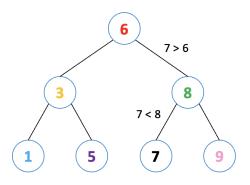
Nos interesa encontrar el nodo con llave 7. Solo conocemos el nodo raíz



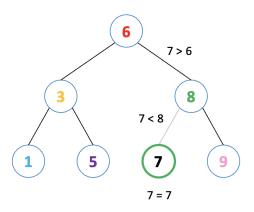
Comparamos con la llave raíz y sabemos que, si está, debe estarlo en el sub-árbol derecho



Recursivamente, repetimos para la raíz del sub-árbol detectado y determinamos que hay que revisar el sub-árbol izquierdo



Al revisar la raíz de este nuevo sub-árbol, encontramos la llave buscada



Operación de búsqueda

Proponemos el siguiente algoritmo de búsqueda en ABB's

```
input : Árbol binario de búsqueda A, llave buscada k
output: Árbol binario de búsqueda, o Ø si no se encuentra
Search (A, k):

if A = Ø ∨ A.key = k:

return A

if A = Ø ∨ A.key = k:

return A

if k < A.key:

return Search (A.left, k)

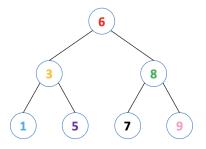
return Search (A.right, k)</pre>
```

El llamado inicial es Search(root, k) para la raíz root del árbol

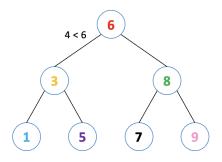
Operaciones para modificar un ABB

- Insertar un nodo con una nueva llave produce un cambio en la estructura del árbol
- De igual forma, eliminar un nodo también lo hace
- Ambas operaciones pueden afectar la propiedad ABB
- Nuestra propuesta de algoritmos para estar operaciones debe restaurar la propiedad ABB si se incumple

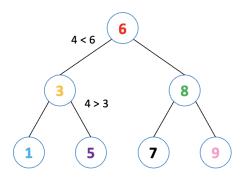
Insertemos un nodo con llave 4

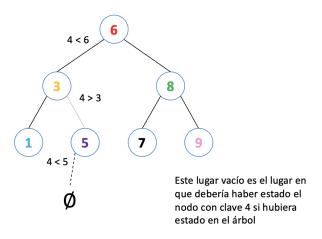


Comparamos llaves para determinar en qué posición debe ser insertado

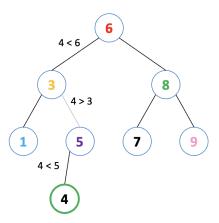


Comparamos llaves para determinar en qué posición debe ser insertado





Dado que, para x.key = 5 se tiene $x.left = \emptyset$, lo reemplazamos con la llave indicada



Operación de inserción

Proponemos el siguiente algoritmo de inserción de valores según llave ABB's

```
input : Árbol binario de búsqueda A, llave k, valor v
output: \varnothing
Insert (A, k, v):

B \leftarrow \operatorname{Search}(A, k) \quad \triangleright \text{ versión que indica el padre}

if B = \varnothing:

B \leftarrow \operatorname{nodo vacío}

B.key \leftarrow k

Conectar B al padre en la posición adecuada

B.value \leftarrow v
```

Este algoritmo mantiene la propiedad ABB al insertar

Operación de eliminación

La eliminación es un poco más compleja

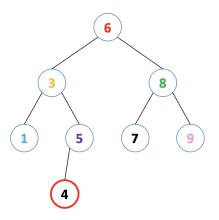
Si el nodo a eliminar es hoja o tiene solo un hijo

- Lo borramos
- Si tenía un hijo, el hijo lo reemplaza
- Es claro que se mantiene la propiedad ABB

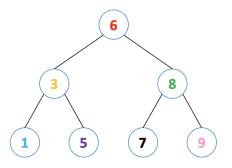
En caso contrario...

¿Se puede reemplazar por otro árbol?

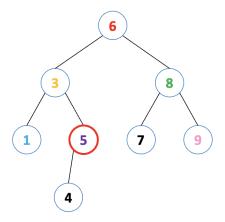
Si queremos eliminar el nodo con llave 4



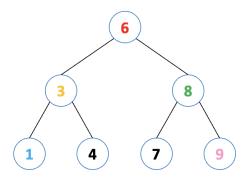
Simplemente se elimina y se preserva la propiedad ABB



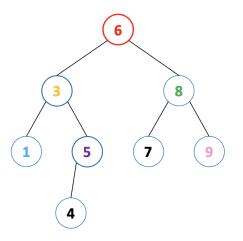
Si queremos eliminar el nodo con llave 5



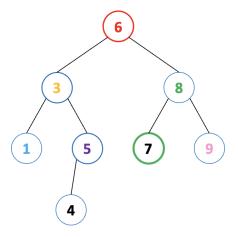
Se reemplaza por su único hijo y se preserva la propiedad ABB



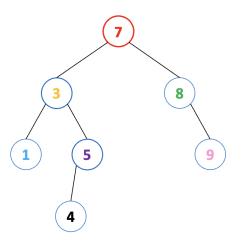
Si queremos eliminar el nodo con llave 6, estamos en problemas



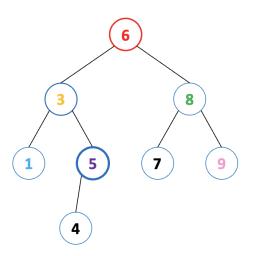
Podemos reemplazarlo por el nodo con llave 7 (su sucesor)



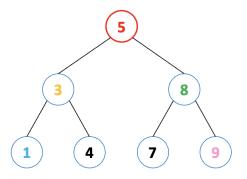
Y dado que no tenía hijos, no hay que hacer más modificaciones



De forma alternativa, podemos reemplazarlo por el nodo con llave $5 \ (\mathbf{su} \ \mathbf{antecesor})$

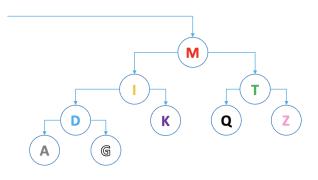


Y reubicamos su hijo con llave 4



Operación de eliminación

Nos interesa encontrar el sucesor/antecesor del nodo extraído



```
\begin{array}{llll} & \text{Min } (A): & \text{Max } (A): \\ & \text{1} & \text{if } A.left = \varnothing: & \text{1} & \text{if } A.right = \varnothing: \\ & \text{2} & \text{return } A & \text{2} & \text{return } A \\ & \text{3} & \text{return } \text{Min} (A.left) & \text{3} & \text{return } \text{Max} (A.right) \end{array}
```

Operación de eliminación

Proponemos el siguiente algoritmo de eliminación que preserva la propiedad ABB

```
Delete (A, k):
        D \leftarrow \operatorname{Search}(A, k) \triangleright Permite saber el padre de D
 if D \neq \emptyset:
             if D es hoja: D \leftarrow \emptyset
 3
             elif D tiene un solo hijo H: D \leftarrow H
             else:
 5
                  R \leftarrow \text{Min}(D.right)
 6
                  t \leftarrow R.right
                  D.kev \leftarrow R.kev
              D.value \leftarrow R.value
              R \leftarrow t
10
```

Notemos que al borrar un nodo, se debe eliminar la referencia desde su padre

Antecesor y sucesor en general

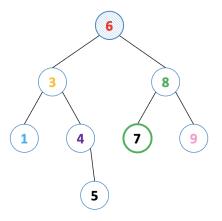
¿Qué tan fácil es deterinar el sucesor y antecesor de un nodo?

Ya tenemos algoritmos recursivos para esto

¿Y si los tuviéramos en una lista ordenados?

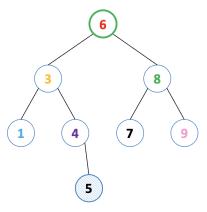
Antecesor y sucesor en general

Ya sabemos que es fácil entontrarlos preguntando por la raíz



Antecesor y sucesor en general

Pero ya no tenemos acceso a Min y Max si preguntamos por un nodo no raíz



Sumario

Introducción

Árboles binarios de búsqueda

Operaciones

Cierre

Ideas al cierre

- Un diccionario es la abstracción de una estructura con eficiencia en inserción y búsqueda
- Los árboles binarios de búsqueda intentan lograr este objetivo
- No hemos demostrado bajo qué circunstancias un ABB logra eficiencia en búsqueda
- Es posible buscar en un ABB usando sus propiedades
- Es posible modificar los ABB para mantener su propiedad característica