

10-c1

所有的过去
都留下了痕迹
哪怕是
一次最微妙的心动
一声最轻渺的叹息

因为过去要进入未来，所以有了故事；因为在深夜里，你会想不起你是怎么从原来走到的现在，所以有了故事；当记忆被抹去，当你除了故事就再无任何可以去记忆、可以被记住的东西的时候，因为要有永恒，所以有了故事。

高级搜索树

红黑树：动机

邓俊辉

deng@tsinghua.edu.cn

并发性：Concurrent Access To A Database

❖ 修改之前先**加锁** (lock) ; 完成后**解锁** (unlock)

访问延迟主要取决于 “lock/unlock” 周期

❖ 对于BST而言，每次修改过程中，唯

结构有变 (reconstruction) 处才需加锁

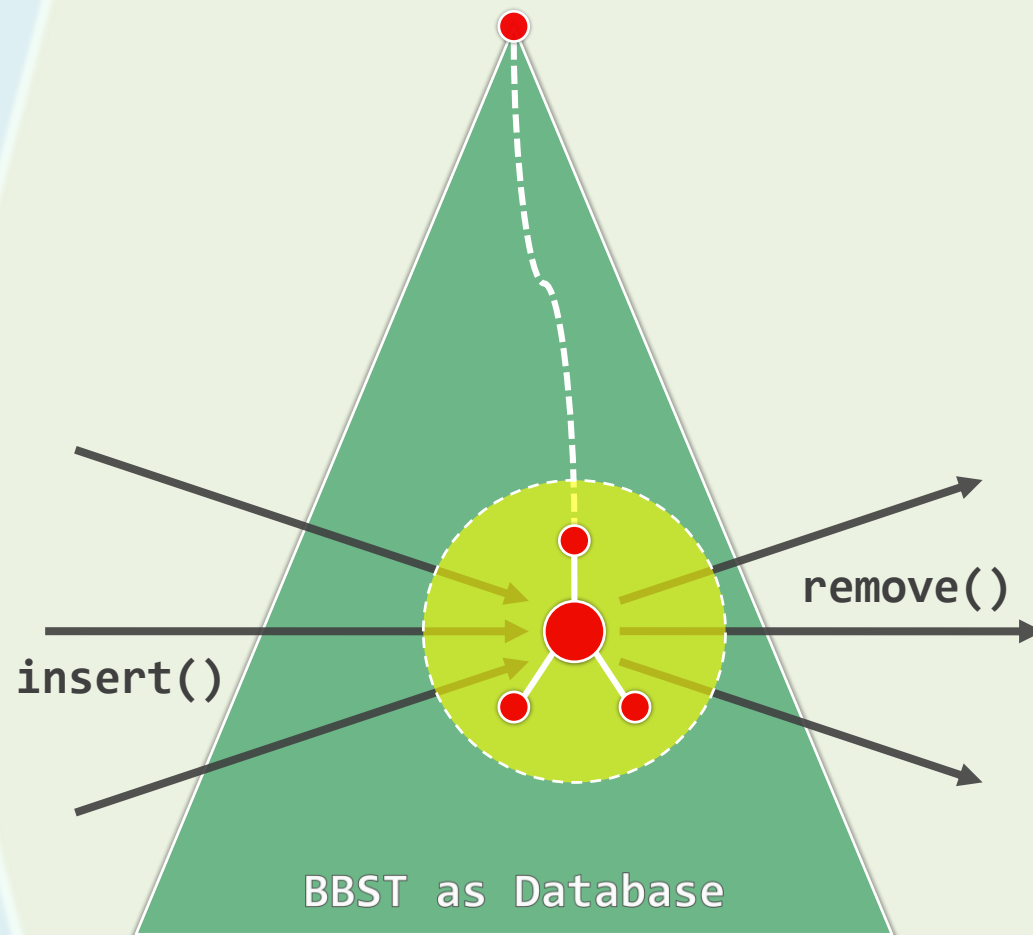
访问延迟主要取决于这类局部之**数量**...

❖ Splay：结构变化剧烈，最差可达 $\mathcal{O}(n)$

❖ AVL：remove() 时 $\mathcal{O}(\log n)$

——尽管insert() 时可保证 $\mathcal{O}(1)$

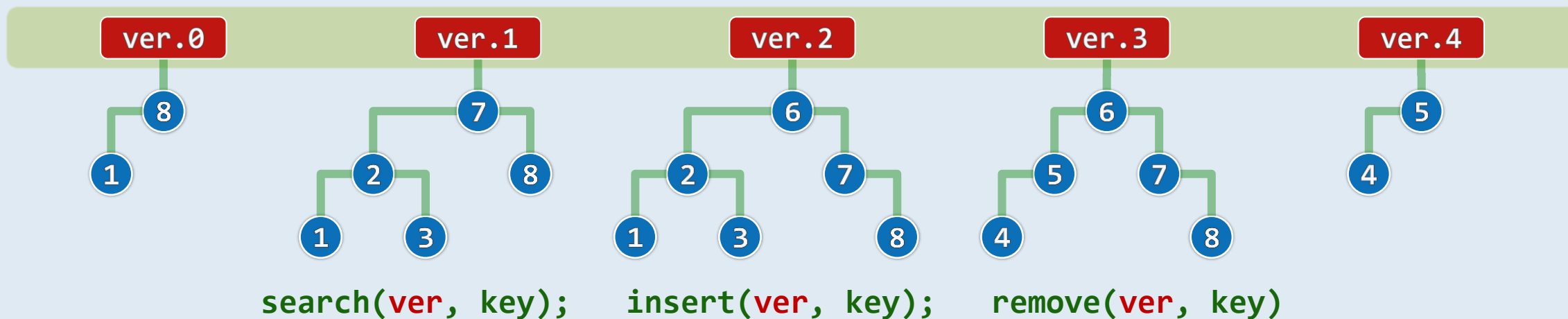
❖ Red-Black：无论insert/remove，**均不超过** $\mathcal{O}(1)$



持久性

❖ Persistent structures : 支持对**历史**版本的访问

//ephemeral



❖ 蛮力实现：每个版本独立保存；各版本自成一个搜索结构

❖ 单次操作 $\mathcal{O}(\log h + \log n)$ ，累计 $\mathcal{O}(n \cdot h)$ 时间/空间

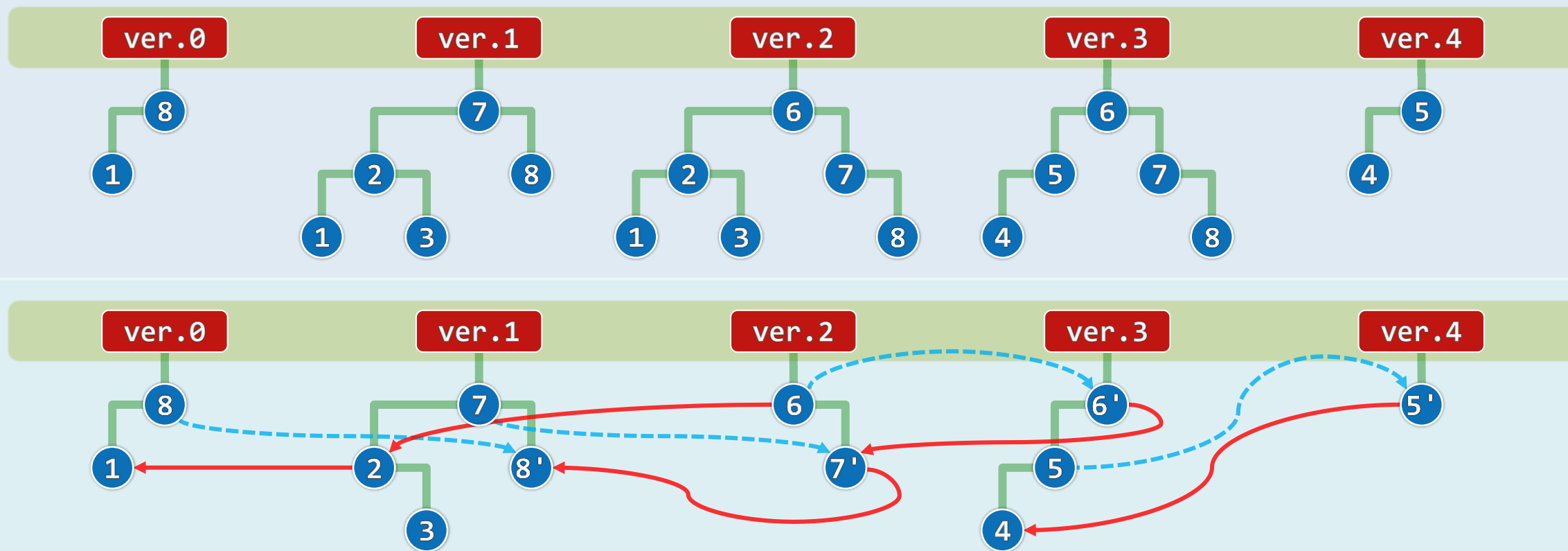
//h = |history|

❖ 挑战：可否将复杂度控制在 $\mathcal{O}(n + h \cdot \log n)$ 以内？

❖ 可以！为此需利用相邻版本之间的**相关性**...

压缩存储

❖ 大量共享，少量更新：每个版本的新增复杂度，仅为 $\mathcal{O}(\log n)$



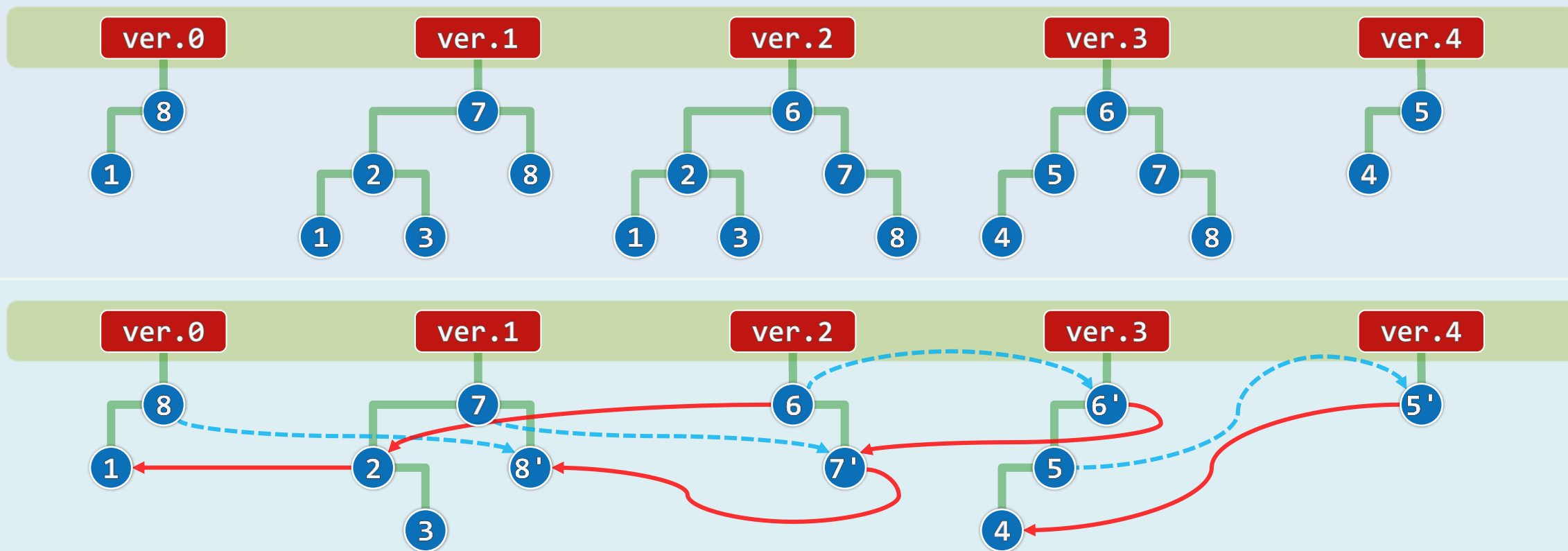
❖ **Partial Persistence**：仅支持对历史版本的**读取**

// 监控录像、飞行器黑盒子，等等

❖ 这类情况下，还可进一步提高至总体 $\mathcal{O}(n + h)$ 、单版本 $\mathcal{O}(1)$...

$O(1)$ 重构

❖ 为此，就树形结构的**拓扑**而言，相邻版本之间的差异不能超过 $O(1)$



❖ 很遗憾，AVL、Splay等BBST均不具备这一性质；须另辟蹊径...

java.util.TreeMap

```
import java.util.*;

public class TestTreeMap {

    public static void main( String[] args ) {

        TreeMap scarborough = new TreeMap();

        scarborough.put("P", "parsley");
        scarborough.put("S", "sage");
        scarborough.put("R", "rosemary");
        scarborough.put("T", "thyme");
        System.out.println( scarborough );

    }

}
```