

搜索树应用

多层搜索树：二维及多维

07-D2

几株不知名的树，已脱下了黄叶
只有那两三片，多么可怜在枝上抖怯
它们感到秋来到，要与世间离别

邓俊辉

deng@tsinghua.edu.cn

二维范围查询 = x-查询 + y-查询

❖ 推而广之，每一次 m 维的正交范围查询

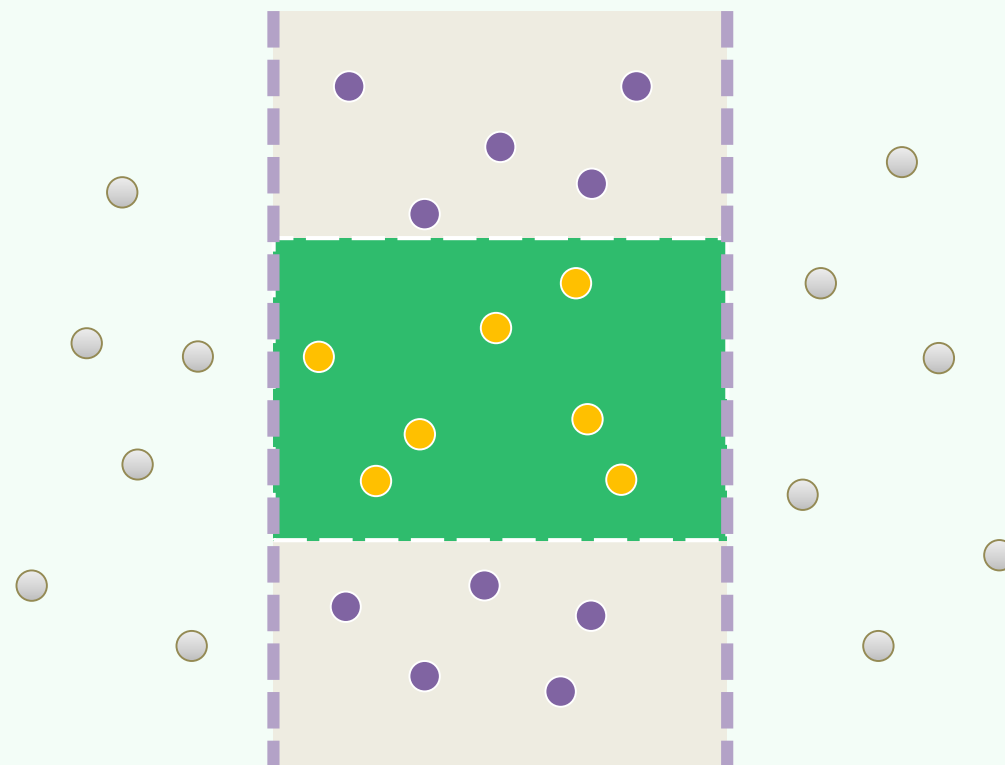
都可通过 m 次的1维正交查询来回答

❖ 比如，每一次2维范围查询

都可由2次的1维正交查询来回答

- 先查找出沿 x 轴落在 $[x_1, x_2]$ 内的点，进而
- 再筛选出沿 y 轴落在 $[y_1, y_2]$ 内的点

❖ 事情果然就如此简单？



最坏情况

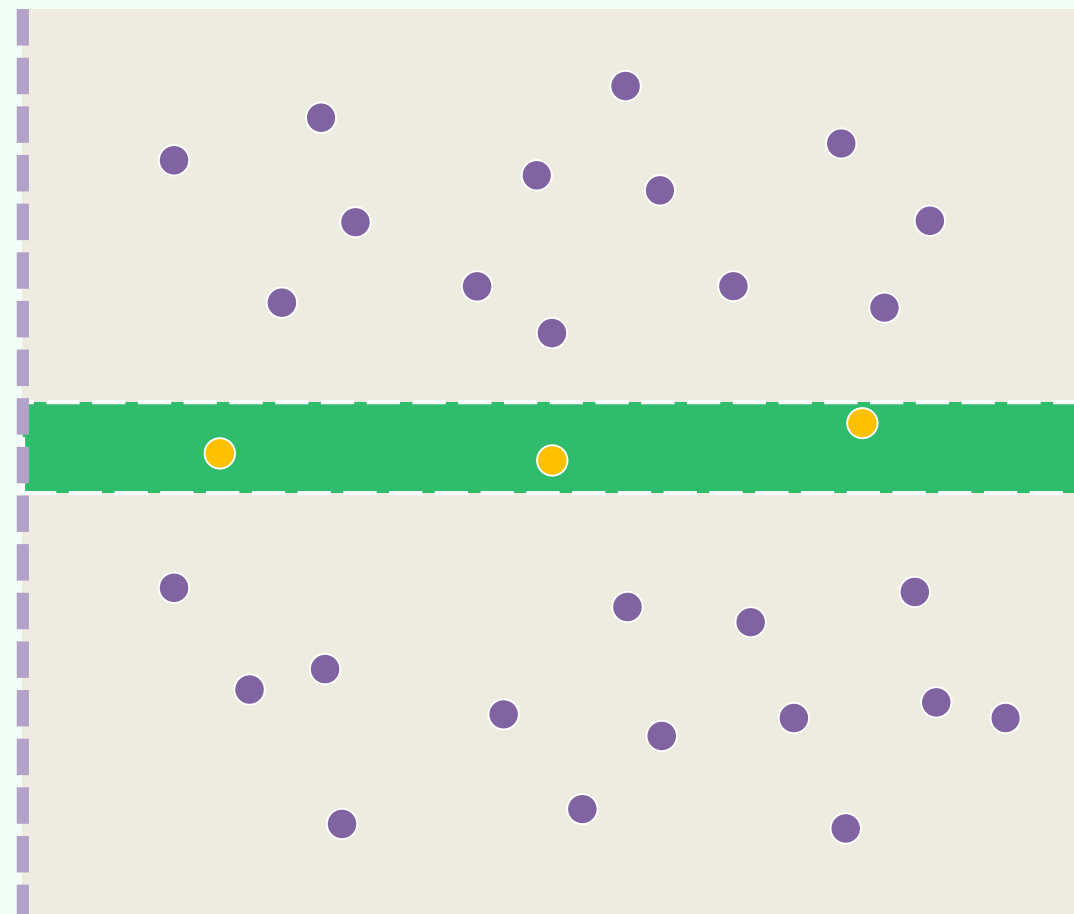
❖ 完全有可能...

- **x**查询虽**命中**了（几乎）所有点，而接下来
- **y**查询却**排除**了（几乎）所有点

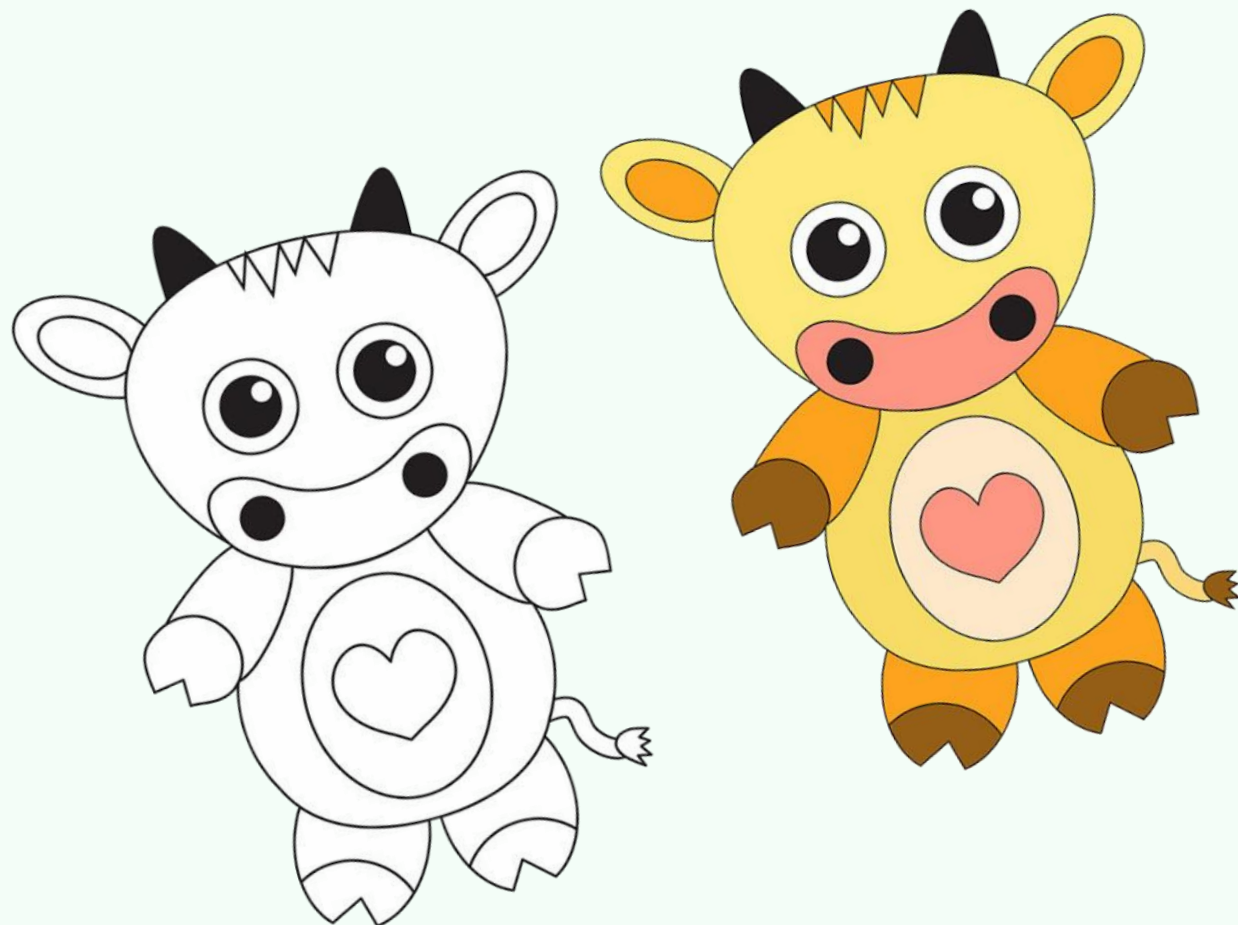
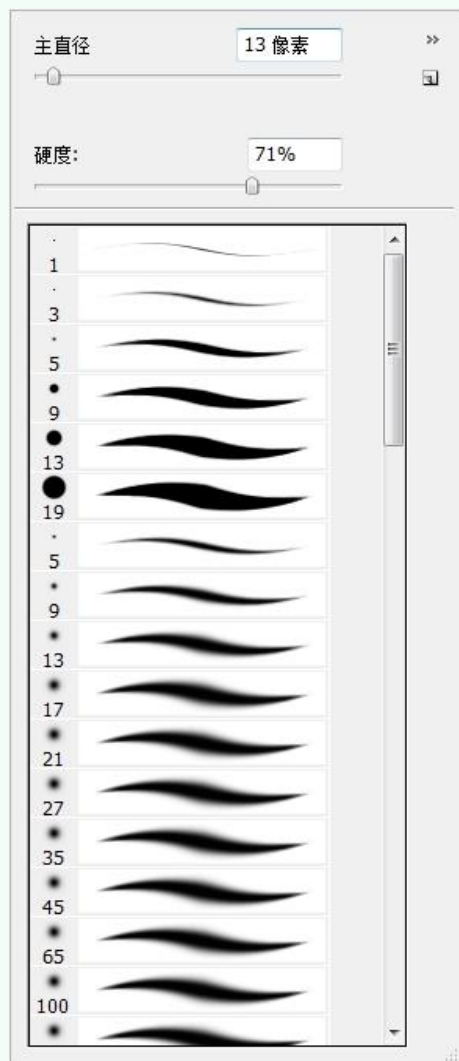
❖ 如此，花费 $\Omega(n)$ 时间却几乎一无所获

输出量（几乎）为0

❖ 如何做到**输出敏感** (output sensitivity) ?

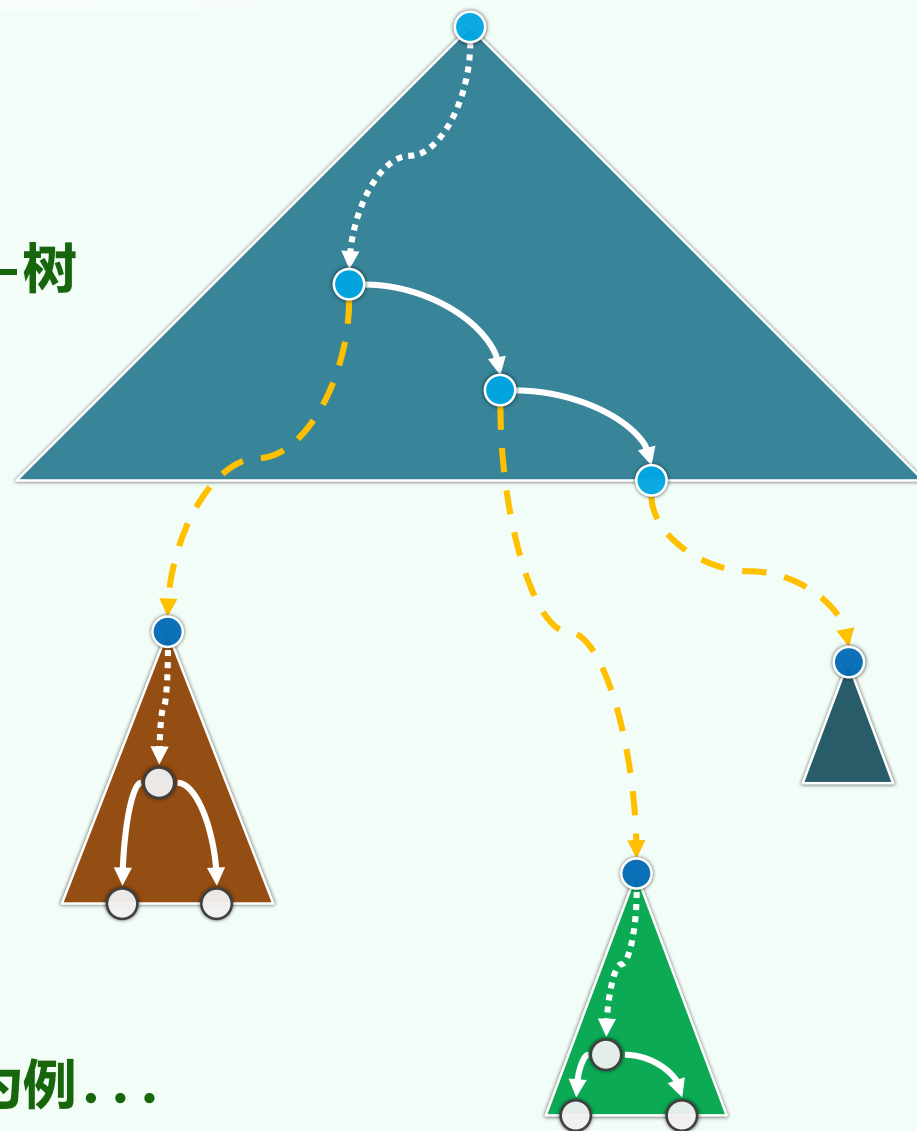


艺术与技术



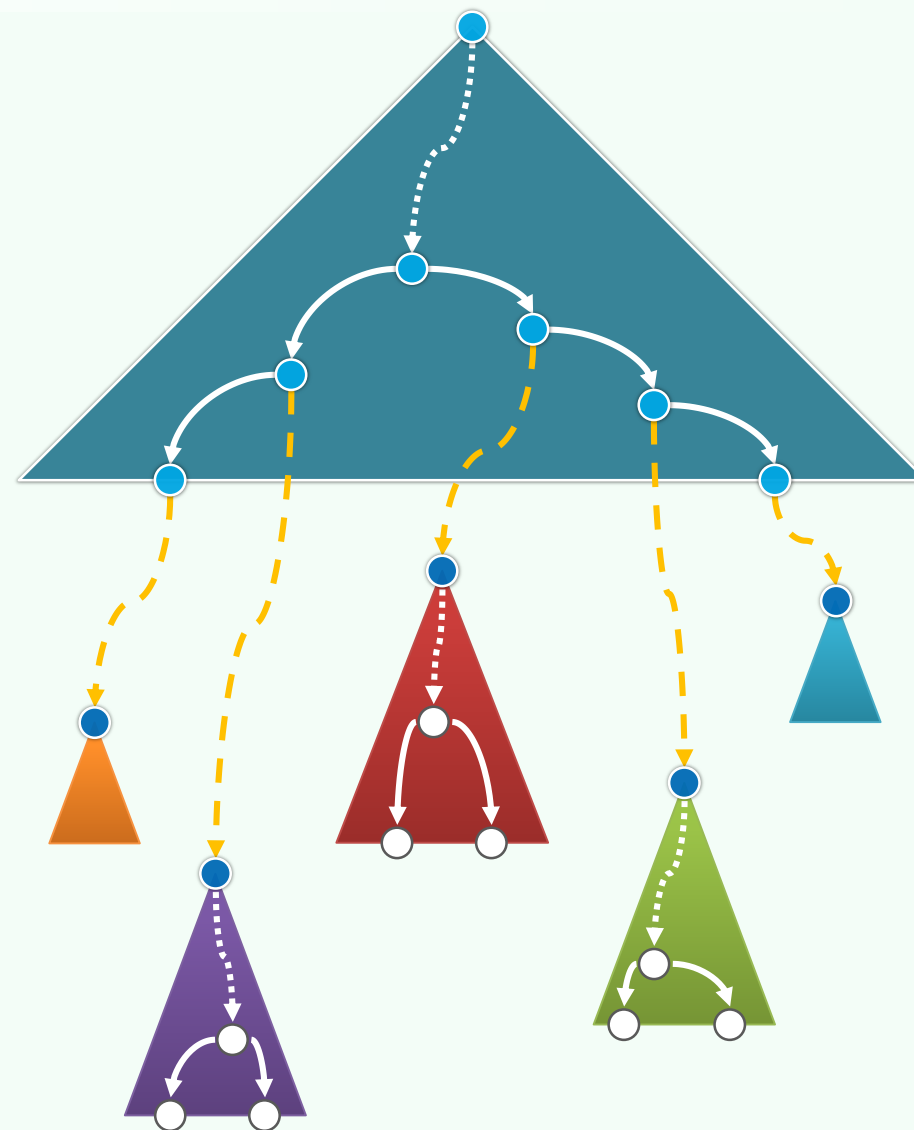
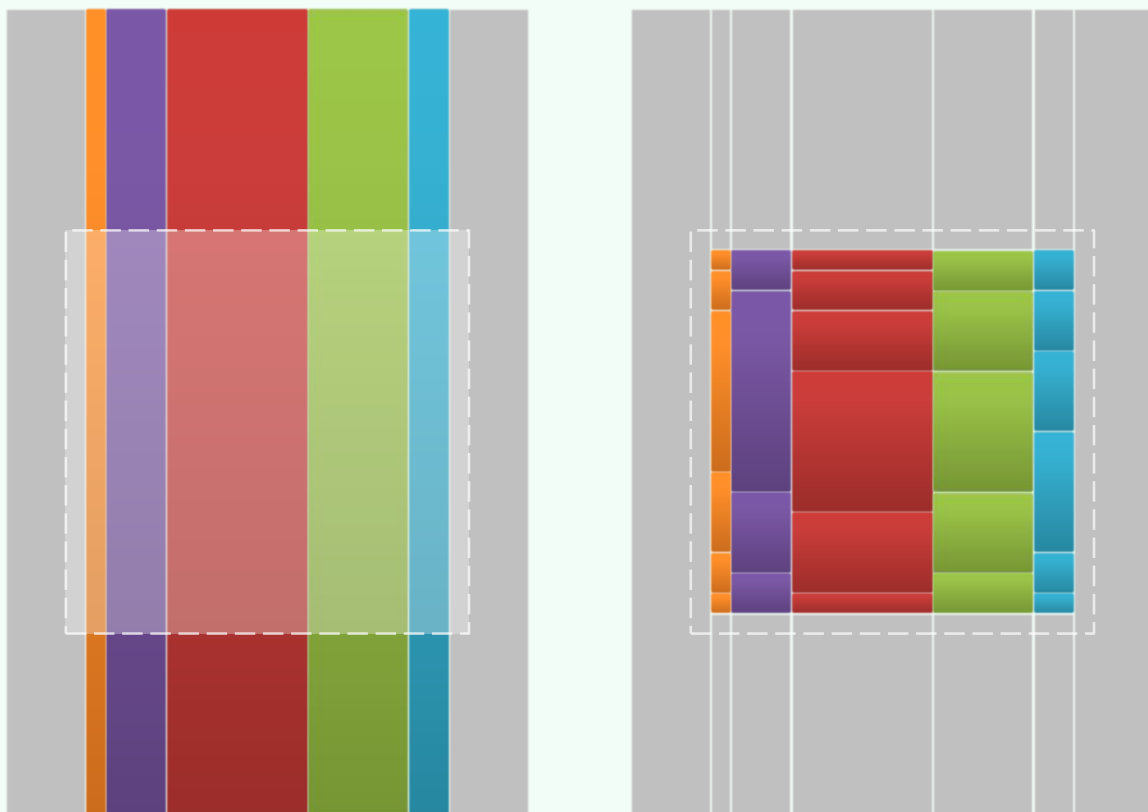
$$\text{MLST} = \text{x-Tree} * \text{y-Trees}$$

- ❖ 首先，针对x-查询，构建一棵1维BBST (x-树)
 - ❖ 然后，对于x-树中的任何一棵子树v，另外构造一棵关联的y-树
 - 二者对应于输入点集的同一子集，只不过
 - 顾名思义，y-树是把这些点按y-方向排序
 - ❖ 每棵x-子树，可以通过引用，直接找到与之对应的y-树
 - ❖ 如果还有更多维度，也可照此逐层推广
- 整个结构也称作多层搜索树 (Multi-Level Search Tree)
- ❖ 那么，如何借助MLST来高效地完成范围查询呢？以下以2维为例...



二维范围查询 = x-查询 * y-查询

❖ 查询时间 = $O(r + \log^2 n)$ $\sim O(r + \log n)$



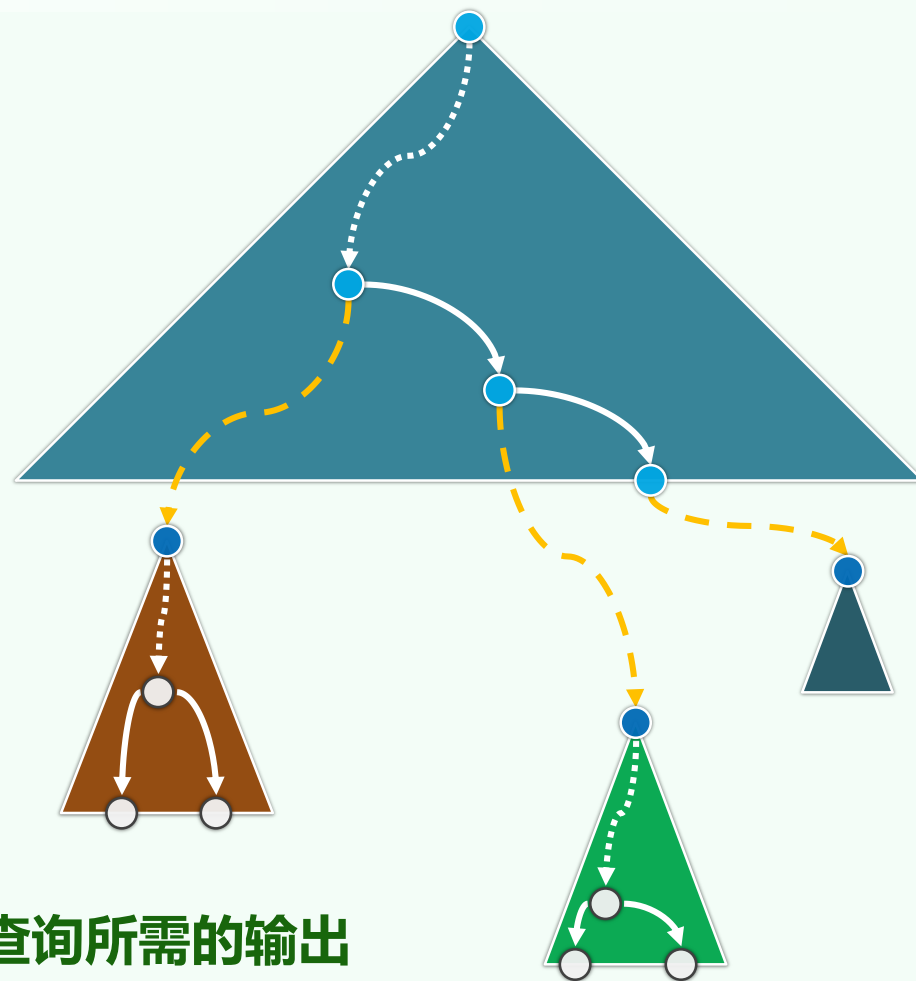
查询算法

❖ 过程

- 首先，通过 $x\text{-query}(x_1, x_2)$
从 x -树中找出 $\mathcal{O}(\log n)$ 棵 x -子树
- 再分别在与之对应的 $\mathcal{O}(\log n)$ 棵 y -树中
通过 $y\text{-query}(y_1, y_2)$ ，分批地筛选出所有命中的点

❖ 性质

- $x\text{-query}$ 和 $y\text{-query}$ 都是基本的一维范围查询
- $y\text{-query}$ 各自输出的子集相互无交，且其并集正是原查询所需的输出
- 除却输出本身所需的 $\mathcal{O}(r)$ 时间， $x\text{-query}$ 及所有的 $y\text{-query}$ 总共只需 $\mathcal{O}(\log n)$ 时间



复杂度：查询时间

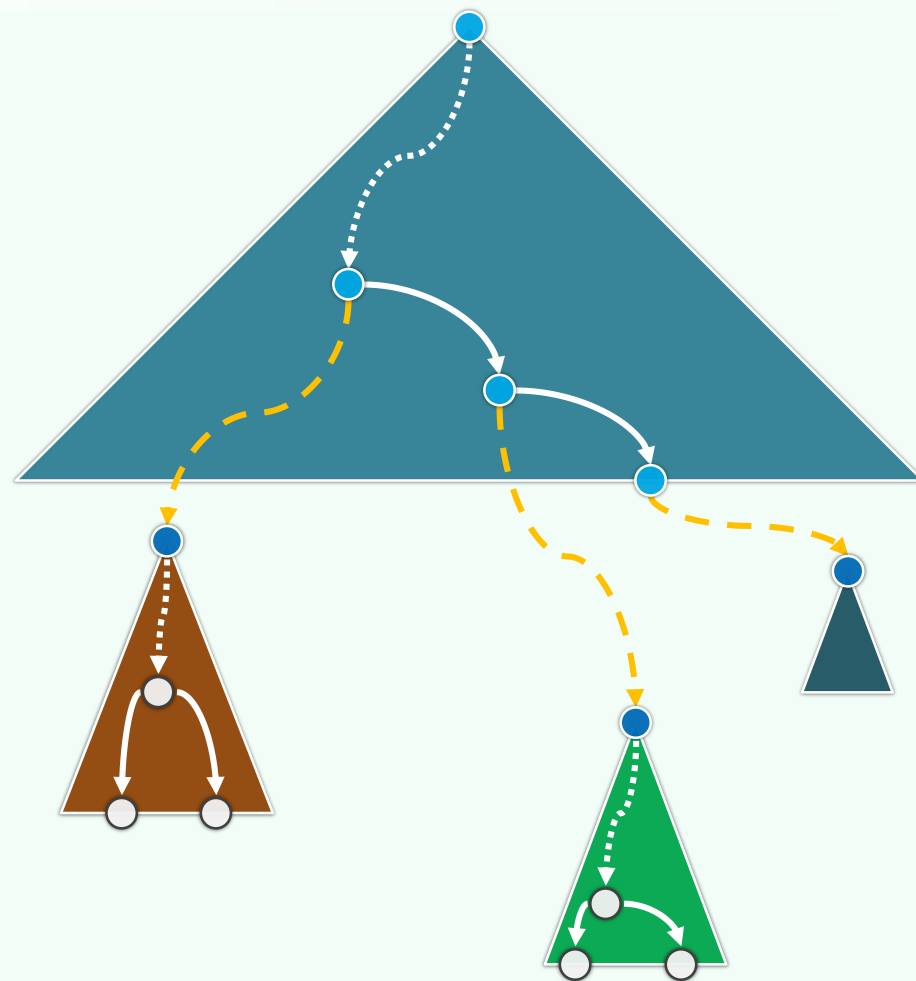
❖ 声明：

在将平面上的任何一组点整理为一棵2层的MLST之后

每次2维范围查询都只需要 $\mathcal{O}(r + \log^2 n)$ 时间

❖ 证明：

- **x-query**可在 $\mathcal{O}(\log n)$ 时间内
锁定 $\mathcal{O}(\log n)$ 棵**x-子树**
- 接下来的 $\mathcal{O}(\log n)$ 次**y-query**
各自也仅需 $\mathcal{O}(\log n)$ 时间



复杂度：预处理 + 存储空间

❖ 对于平面上任意的 n 个点

A> 都可以在 $\mathcal{O}(n \log n)$ 时间内建立一棵2层的MLST

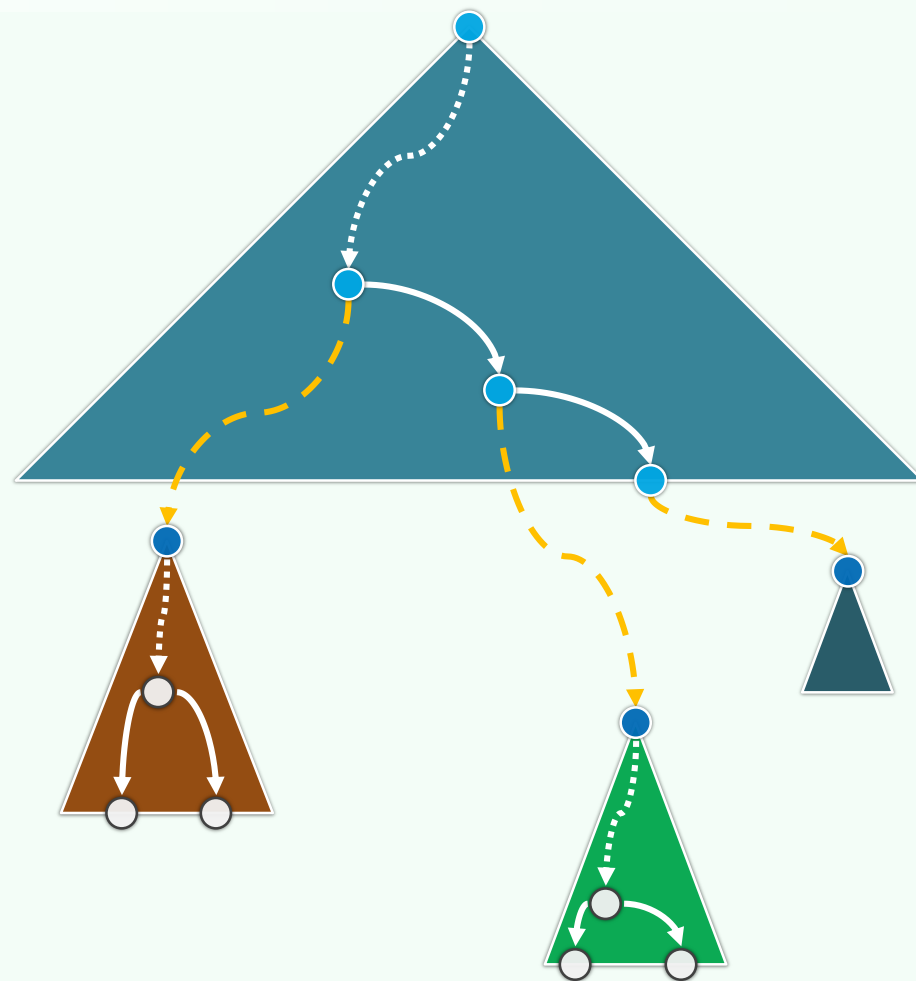
B> 该结构只需 $\mathcal{O}(n \log n)$ 空间

❖ 为做到A，可以“**自底而上、逐层合并**”的方式来构造

❖ 为理解B，只需注意到

输入的每一个点，都记录在 $\mathcal{O}(\log n)$ 棵 y -树中

❖ 也可以按照**深度**，对 y -树**分类统计**...



更高维度

❖ 由欧氏空间 \mathcal{E}^d ($d \geq 2$) 中的任意 n 个点, 都可以

A> 在 $\mathcal{O}(n \cdot \log^{d-1} n)$ 时间内

构造出一棵 d 层的MLST

B> 该结构只需 $\mathcal{O}(n \cdot \log^{d-1} n)$ 空间

C> 借助该结构, 每次 d 维范围查询

都可以在 $\mathcal{O}(r + \log^d n)$ 时间内完成

❖ 借助分散层叠的技巧, 将MLST升级为范围树 (Range Tree)

即可将C>改进至 $\mathcal{O}(r + \log^{d-1} n) \dots$

