高级搜索树

红黑树: 动机

所有的过去 都留下了痕迹 哪怕是

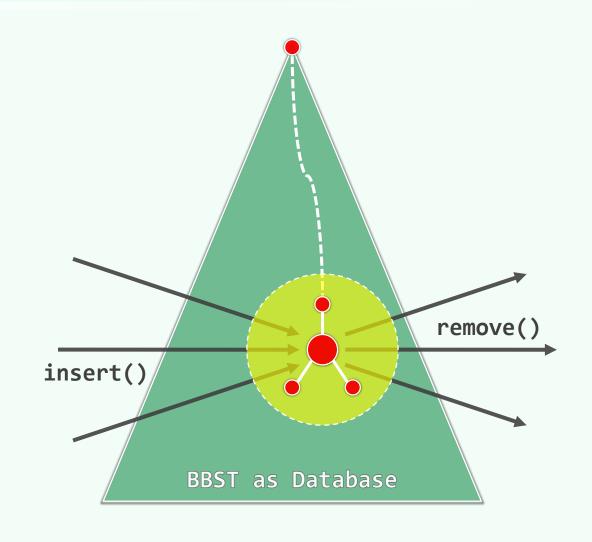
- 一次最微妙的心动
- 一声最轻渺的叹息

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

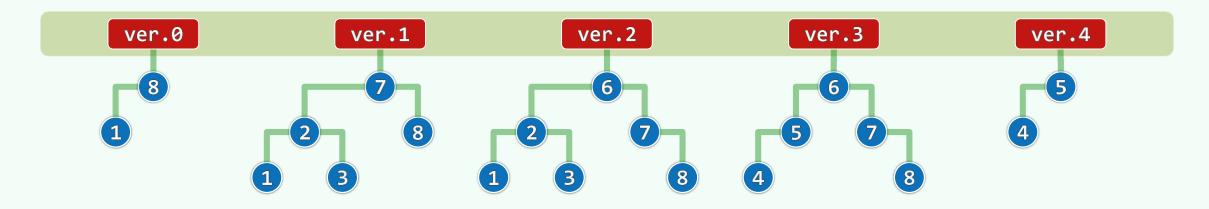
邓後辑 deng@tsinghua.edu.cn

并发性/Concurrency

- ❖ 修改之前先加锁;完成后解锁 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 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 O(1)



❖ 蛮力实现:每个版本独立保存;各版本自成一个搜索结构

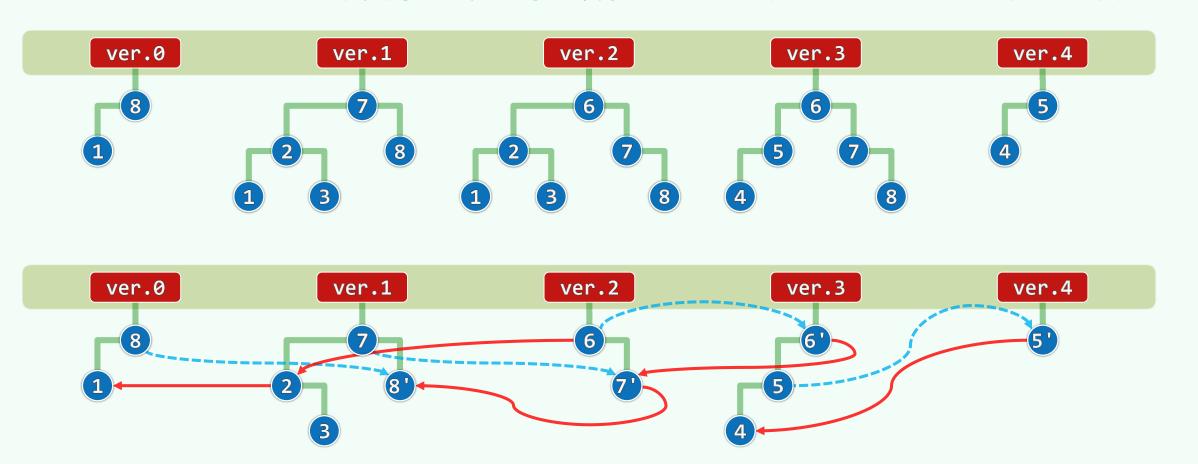


Fully Persistent: search(ver, key); insert(ver, key); remove(ver, key)

- ❖ 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...

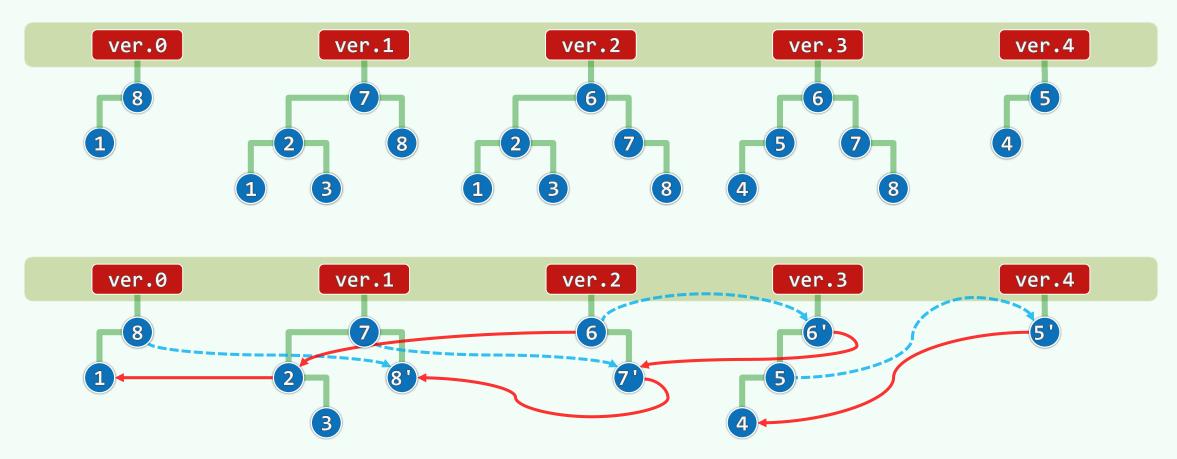
压缩存储: 大量共享, 少量更新: 每个版本的新增复杂度, 仅为 $\mathcal{O}(\log n)$

❖ Partial Persistence: 仅支持对历史版本的读取 //监控录像、飞行器黑盒子、代码版本管理...



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

0(1)重构



❖ 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 );
```