### Tema 6. ORGANIZACIÓN DE ARCHIVOS

Estructuras de Datos y Algoritmos II Grado en Ingeniería Informática

M José Polo Martín mjpolo@usal.es

Universidad de Salamanca

curso 2022-2023







### Contenido

- Tema 6. Organización de archivos
  - Introducción
  - Organización Secuencial
  - Organizaciones Indexadas
    - Secuenciales
    - No Secuenciales
  - Organización Directa. Dispersión
  - Clasificación externa
    - Por intercalación
    - Por intercalación múltiple
    - Polifase

### 1 Introducción

- Ventajas del almacenamiento de información en memoria principal:
  - rapidez de acceso
  - igual cantidad de tiempo para acceder a datos en diferentes posiciones
- No siempre es posible almacenar datos en memoria principal:
  - situaciones en que la cantidad de datos a procesar supera la capacidad de la memoria principal
  - situaciones en que se necesita guardar la información en almacenamiento estable
- Necesidad de utilizar dispositivos de almacenamiento externo cuyas características de acceso difieren bastante de las de la memoria principal
- Las estructuras de datos aplicadas a colecciones de datos en almacenamiento secundarios se denominan ARCHIVOS o FICHEROS

#### Conceptos básicos relacionados con la organización de archivos Archivo, registro, campo

- Los lenguajes de programación suelen tener el tipo de datos archivo, destinado a representar datos en memoria secundaria
  - Archivo. Conjunto de datos estructurados en una colección de entidades elementales o básicas denominadas registros.
  - Registro. Colección de diferentes entidades de nivel inferior denominadas campos
  - Campo. Elemento de datos caracterizado por su nombre, tamaño y tipo de datos. Unidad mínima de información de un registro
- La organización de archivos define la forma en que los registros se disponen en el medio de almacenamiento
- Tres organizaciones fundamentales
  - Organización secuencial
  - Organizaciones indexadas
  - Organización directa o aleatoria

#### Conceptos básicos relacionados con el acceso a archivos

- El sistema operativo divide la memoria secundaria en bloques de igual tamaño y considera un archivo como una colección de bloques
- Operación básica en archivos: copiar un solo bloque del archivo a un área temporal de la memoria principal (buffer), cuyo tamaño es idéntico al de un bloque, de acuerdo con el orden en que el sistema operativo maneja los bloques
- El tiempo para encontrar un bloque y copiarlo de memoria secundaria a memoria principal es muy grande comparado con el tiempo de proceso de los datos
- Al evaluar el tiempo de ejecución de los algoritmos que operan con información almacenada en memoria secundaria es importante considerar el número de veces que se lee/escribe un bloque: número de accesos a bloque o número de operaciones de entrada /salida

# 2 Organización Secuencial

- Forma básica de almacenar un conjunto de registros que constituyen un archivo
- Los registros quedan grabados consecutivamente cuando el archivo se crea y debe accederse a ellos de forma consecutiva cuando el archivo se procesa

#### Búsqueda SECUENCIAL

- Método de búsqueda o direccionamiento de un registro en un archivo secuencial que consiste en leer y comprobar uno tras otro los registros del archivo hasta encontrar el registro deseado
- Método muy lento, normalmente solo se emplea en medios de almacenamiento secuencial, pero sirve como punto de partida y comparación para medir las mejoras de otros métodos
- Búsqueda secuencial o búsqueda por bloque es O(n)
  - El número de operaciones de E/S es proporcional al número de registros y se incrementa en proporción directa al incremento del tamaño del archivo
- Objetivo. Encontrar métodos mejores para acceder a registros individuales

#### Archivos secuenciales ORDENADOS

- En muchos casos, los registros de un archivo secuencial se clasifican según el valor de algún campo o conjunto de campos de cada registro
- El campo elegido para ordenar, clasificar e identificar a cada registro se le denomina clave (no tiene ninguna relación con la posición física de los registros)
- Dirección relativa o número relativo de registro (NRR): posición relativa de un registro respecto al primer registro del archivo Búsqueda BINARIA
- Método de direccionamiento que requiere que el archivo esté clasificado según el valor de la clave que se emplea en la búsqueda
- Proceso para encontrar un registro con valor  $K_b$  para la clave:
  - ① Comparar  $K_b$  con la clave del registro que ocupa la posición central del fichero
  - Según el resultado de la comparación se repite el mismo proceso en el área del fichero que contenga el registro hasta encontrar el registro buscado, si existe

# Número máximo de accesos búqueda binaria

#### Ejemplo: búqueda binaria en archivo secuencial ordenado. $K_b =$ "Felix"

- En promedio el número de operaciones de E/S para un archivo de n registros es proporcional a lg n:
  - Mejora considerable frente a la búsqueda secuencial
  - Incrementar el tamaño del archivo no supone aumentar directamente el número de accesos: duplicar el tamaño del archivo sólo implica una comparación más como máximo
- Búsqueda binaria más efectiva pero solo funciona si los registros están ordenados en términos de la clave que se está buscando



# 3 Organizaciones Indexadas

- Las organizaciones indexadas constan de dos tipo de archivos
  - Archivo de datos para almacenar los registros
  - Archivo índice para localizar los registros. Contiene la posición relativa de cada registro o grupo de registros en el archivo de datos
- Método de direccionamiento directo: acceso a un registro determinado sin necesidad de consultar los registros precedentes
- Archivo índice

tabla cuya entrada es la clave del registro buscado y da como salida la dirección relativa del registro en el fichero de datos o del área del fichero que contiene al registro buscado

- Organizaciones indexadas:
  - Organización Secuencial Indexada: fichero de datos ordenado según el valor de la clave de búsqueda
  - Organización No Secuencial Indexada: fichero de datos no ordenado según la clave de búsqueda

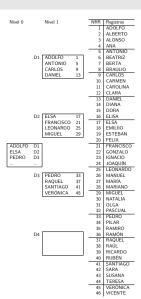
#### Organización Secuencial Indexada

 El archivo está clasificado secuencialmente según el valor de la clave de entrada utilizada en el índice

No es necesaria una entrada por cada

registro: el índice incluye referencias a bloques de registros, los cuales se explorarán después para finalizar la búsqueda

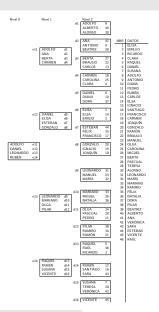
Ejemplo con índice de dos niveles  $\rightarrow$ 



#### Organización NO secuencial indexada

- El archivo no está clasificado según el valor de la clave de entrada utilizada en el índice
- Se necesita una entrada por cada registro, ocupan más espacio y aumenta el tiempo para explorarlos
- Normalmente dan una dirección simbólica que se corresponde con el valor de la clave primaria

Ejemplo con índice de tres niveles  $\rightarrow$ 



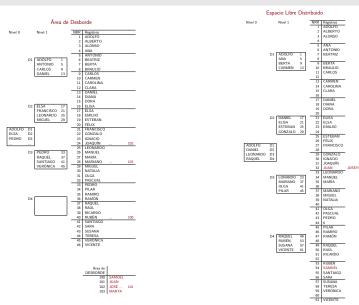
# Índices primarios y secundarios

- En la mayoría de los ficheros se buscan registros según el valor de más de una clave. El fichero solo puede estar ordenado respecto a una de las claves
  - Se ordena según la clave de búsqueda más frecuente y se le asocia una organización secuencial indexada (índice primario)
  - Para el resto de las claves (no secuenciales) se asocia una organización no secuencial indexada (índices secundarios)
- Para evitar índices muy grandes, a veces, se recurre a índices de varios niveles:
  - El índice de nivel más alto da la posición del índice del siguiente nivel
  - El índice del nivel más bajo da la posición del bloque de registros que contiene al registro buscado
  - El bloque se explora secuencialmente o mediante búsqueda binaria para encontrar el registro

#### Inserción de registros en Organización Secuencial Indexada

- La organización secuencial indexada ofrece como ventajas:
  - admite procesamiento secuencial y directo
  - el índice es de menor extensión
- Desventaja
  - la distribución secuencial del fichero de datos es más difícil de mantener al insertar nuevos registros
- Técnicas para tratar las inserciones:
  - Área de desborde. Se almacenan los nuevos registros en otras posiciones dejando punteros en el lugar del fichero donde debería almacenarse el registro ⇒ un acceso adicional cada vez que se busque uno de los nuevos registros
  - **Espacio libre distribuido**. Se dejan espacios libres en el fichero al cargarlo inicialmente
- En ambos casos serán necesarias operaciones básicas de mantenimiento

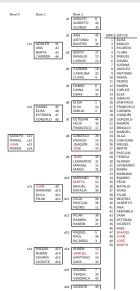
### Ejemplo de inserción de registros con claves: SAMUEL, JUAN, JOSÉ y MARTA



#### Inserción de registros en Organización No Secuencial Indexada

- La inserción de nuevos registros no plantea problemas en el archivo de datos: simplemente se añaden al final del fichero
- La organización del índice, sin embargo, se complica
   en las organizaciones indexadas.
   Realmente lo que se organiza es el archivo índice (organizaciones B y B+ que estudiaremos en el tema 7)

Ejemplo  $\rightarrow$ 



# 4 Organización Directa. Dispersión

- Método de organización que opera basándose en una función de cálculo de dirección o función HASH que convierte la clave de un registro en una dirección dentro del fichero: h: K → D
- Ventajas
  - Rapidez de acceso: permite el acceso directo a cualquier registro sin consultar índices ni leer registros anteriores
  - Aumenta la velocidad de búsqueda sin necesidad de tener los registros ordenados
  - El tiempo de búsqueda es independiente del número de registros del fichero
- Características de la función hash:
  - Simple de calcular
  - Transformación de claves en direcciones apropiadas equilibrando el espacio de almacenamiento y el tiempo de búsqueda
  - Distribución uniforme generando posiciones diferentes para claves diferentes

### Método de DISPERSIÓN

- Consiste en dividir el área de almacenamiento en grupos denominados CUBOS que permiten almacenar un determinado número de registros cada uno
- Si el archivo se divide en N cubos, éstos se numeran de 0 a N-1 y se utiliza una función de dispersión de forma que a cada valor de la clave le hace corresponder algún entero en el rango 0..N-1
- Algunos cubos pueden estar llenos mientras que otros pueden estar vacíos o poco ocupados colisiones o desbordes

#### Búsqueda directa

Si k es el valor de la clave, h(k) proporciona el número de cubo que contiene al registro con clave k, si ese registro existe

#### Colisión o desborde

Si la función de cálculo de dirección asigna un registro a un cubo que está lleno

#### Método de Dispersión. Ejemplo

El método de dispersión requiere la elección previa de:

- Función de cálculo de dirección o función hash: simple de calcular y que asigne direcciones de la forma más uniforme posible (módulo, cuadrado dígitos centrales, elegir dítitos, ...)
- Método para resolver los desbordes que genere posiciones alternativas para almacenar los registros que sean asignados a cubos llenos



#### Desbordes y Nuevas Inserciones

- Algunos métodos utilizan un área especial, área de
   Desborde, para almacenar los registros desbordados, registrando la dirección del cubo de desborde en el cubo inicialmente asignado:
   encadenamiento de desbordes
- ¡¡No se necesita ninguna técnica adicional para tratar las nuevas inserciones!!!



# Dispersión Dinámica

- Modificación del método de organización directa que permite variar el número de cubos asignados en función de su densidad de ocupación
- El número de cubos asignados inicialmente aumenta o disminuye a medida que estos se van llenando por nuevas inserciones o se van desocupando por eliminaciones
- Gran flexibilidad pues se incrementa o disminuye el espacio de almacenamiento según se necesita
- Las operaciones de expansión y reducción originan reasignación de registros, esto supone un alto coste por las lecturas y escrituras que deben realizarse
- La asignación dinámica de cubos se realiza mediante expansiones

### Expansiones

 Expansión total: cuando se supera la densidad de ocupación el número de cubos se duplica

 $\begin{array}{lll} \text{Inicialmente} & \Rightarrow & \textit{N} \text{ cubos} \\ \text{Primera expansión} & \Rightarrow & 2\textit{N} \text{ cubos} \\ \text{Segunda expansión} & \Rightarrow & 4\textit{N} \text{ cubos} \end{array}$ 

• • • •

 Expansión parcial: se incrementa el número de cubos en un 50%, de forma que dos expansiones parciales equivalen a un expansión total

Inicialmente  $\Rightarrow N$  cubos

Primera expansión  $\Rightarrow N + N/2 = 3N/2$  cubos

Segunda expansión  $\Rightarrow 3N/2 + N/2 = 2N$  cubos

Tercera expansión  $\Rightarrow 2N + N = 3N$  cubos

Cuarta expansión  $\Rightarrow 3N + N = 4N$  cubos

...

# Ejemplo

N=2 C=2

Doneidad máxima do ocupación 000/

Densidad máxima de ocupación 80%					
K	KmodN	KmodN	KmodN		
	(densidad)	(densidad)	(densidad)		
42	0 (25%)	2	2		
24	0 (50%)	0	0		
15	1 (75%)	3	7		
53	1 (100%)	1	5		
21	, ,	1 (63%)	5		
12		0 (75%)	4		
14		2 (88%)	6		
18			2 (50%)		
49			1 (56%)		
128			0 (63%)		
22			6 (69%)		
23			7 (75%)		
67			3 (81%)		
_			100/		

		N=2			N=4	1	8=k	
0	42	24	0	24	12	0	24	128
1	15	53	1	53	21	1	49	
			2	42	14	2	42	18
1ª	expa	nsión	3	15		3	67	
						4	12	
						5	53	21
2ª expansión⇒				6	14	22		
						7	15	23

Densidad mínima de ocupación 40%

Denoidad iiiiiiii i	ac ocapación	1070			
Eliminar	K	densidad	0	24	128
•	53	75%	1	49	
	24	69%	2	42	18
	12	63%	3	67	
	18	56%	4	12	
	22	50%	5	53	21
	128	44%	6	14	22
	23	37,5%	7	15	23

	N=8					
0	24	128				
1	49					
2	42	18				
3	67					
4	12					
5	53	21				
6	14	22				

	n	r mc	oa iv	
	49	1		
	42	2		
	67	3		
	21	1		
	14	2	0	
	15	3	1	49
Re	ducci	ón->	2	42
			2	67

		N=4
0		
1	49	21
2	42	14
3	67	15

### **Observaciones**

- La idea básica de la dispersión consiste en trasformar las claves en direcciones de memoria mediante una función de cálculo de dirección
- Generalmente se aprovecha su potencial para la implementación en memoria secundaria pero . . .
  - Estas direcciones pueden hacer referencia a memoria primaria, en cuyo caso tendríamos un vector o array
  - Todos los conceptos pueden utilizarse para construir el TAD conocido como tablas de dispersión (hashing) o tablas asociativas
  - Prácticamente todos los compiladores utilizan tablas asociativas para implementar la tabla de símbolos (la búsqueda de cualquier símbolo se realiza en un tiempo constante)

### 5 Clasificación externa

- Clasificación de datos almacenados en memoria secundaria, es decir, de datos organizados en archivos
- Métodos:
  - Clasificación por intercalación
  - Clasificación por intercalación múltiple
  - Clasificación polifase

### 5.1 Clasificación por Intercalación

Consiste en organizar un archivo en fragmentos o secuencias ordenadas cada vez más grandes

#### Fragmento de longitud k

Secuencia de k registros clasificados según el valor de su clave  $r_1, r_2, ..., r_k \ / \ clave(r_i) \le \ clave(r_{i+1}) \ para 1 < i < k$ 

#### Archivo organizado en fragmentos

Un archivo de n registros está organizado en fragmentos de longitud k si para todo  $i \geq 0$  tal que  $k*i \leq N$  la secuencia  $r_{k*(i-1)+1}, r_{k*(i-2)+1}, ..., r_{k*i}$  es un fragmento de longitud k

Si n no es divisible por k(n = p \* k + q) habrá una secuencia final de q registros  $(q \le k)$  llamada cola, que será un fragmento de longitud q

# Método de clasificación por intercalación

Clasifica los N registros utilizando cuatro archivos de la siguiente forma:

- Se dividen los N registros del archivo inicial en dos archivos  $F_1$  y  $F_2$ , lo más uniformemente. Inicialmente  $F_1$  y  $F_2$  serán archivos organizados en *fragmentos de longitud* 1
- Se combinan los fragmentos de  $F_1$  y  $F_2$  y se distribuyen en otros dos archivos  $G_1$  y  $G_2$  organizados en **fragmentos de longitud 2**
- Se combinan los fragmentos de  $G_1$  y  $G_2$  y se distribuyen en los archivos  $F_1$  y  $F_2$  organizados en **fragmentos de longitud 4**
- Se continua el proceso hasta que el archivo quede clasificado: todo los registros en un archivo con un único fragmento de longitud N

# Ejemplo

Archivo	F1	F2	G1	G2	F1	F2	G1	G2	F1	F2	G1	G2
Inicial	(k=1)	(K=1)	(k=2)	(K=2)	(k=4)	(K=4)	(k=8)	(K=8)	(k=16)	(K=16)	(k=32)	(K=32)
93	93	31	31	3 5	3	10	3	9	3	8	3	
3	3	5	93	5	5	28	5	13	5	8	5	
28	28	96	28	10	31	40	10	30	9	10	8	
10	10	40	96	40	93	96	28	39	10	10	8	
54	54	85	54	9	9	13	31	54	13	22	9	
65	65	9	85	65	54	30	40	65	28	69	10	
30	30	39	30	13	65	39	93	85	30	77	10	
90	90	13	39	90	85	90	96	90	31		10	
10	10	8	8	69	8	8	8		39		13	
69	69	77	10	77	10	10	8		40		22	
8	8	10	8	22	69	22	10		54		28	
22	22		10		77		10		65		30	
31							22		85		31	
5							69		90		39	
96							77		93		40	
40									96		54	
85											65	
9											69	
39											77	
13											85	
8											90	
77											93	
10											96	

# Algoritmo de clasificación

#### Algorithm clasificación(f:tipoArchivo)

```
1: f1,f2,g1,g2: tipoArchivo
 2: k: tipoEntero
                                                                        ->longitud fragmento
 3: cambiaEntrada:tipoLógico
 4: k ← 1
 5: dividir(f, f1.f2)
 6: cambiaEntrada ← FALSO.
 7: mientras k < númeroRegistros hacer
       si NO (cambiaEntrada) entonces
         intercalación(k,f1,f2,g1,g2)
10:
       si no
          intercalación(k,g1,g2,f1,f2)
11:
12:
       fin si
       k ← k*2
13:
       cambiaEntrada ← NO(cambiaEntrada)
15: fin mientras
16: si cambiaEntrada entonces
       copiar(f1,f)
17:
18: si no
       copiar(g1,f)
20: fin si
```

Algorithm leerRegistro(f: tipoArchivo, k: tipoEntero,ref finFrag: tipoLógico, ref registro: tipoRegistro, ref númeroRegistros: tipoEntero)

```
1: si númeroRegistros = k 0 finFichero(f) entonces
2: finFrag ← VERDADERO
3: si no
4: leer(f,registro)
5: númeroRegistros ← númeroRegistros + 1
6: fin si
```

# Algoritmo de intercalación

#### Algorithm intercalación(k: tipoEntero,e1, e2,s1,s2: tipoArchivo)

```
1: mientras NO(finFichero(e1)) O NO(finFichero(e2)) hacer
       nReg1 \leftarrow 0
       nReg2 \leftarrow 0
 3:
       finFrag1 \leftarrow FASLO
       finFrag2 \leftarrow FASLO
 5:
       leerRegistro(e1,k,finFrag1, actual1, nReg1)
7:
       leerRegistro(e2,k,finFrag2, actual2, nReg2)
8:
       mientras NO(finFrag1) O NO(finFrag2) hacer
9:
          si finFrag1 entonces
              actual ← actual2
10:
11:
              leerRegistro(e2,k,finFrag2, actual2, nReg2)
12:
          si no, si finFrag2 entonces
13:
              actual \leftarrow actual1
14:
              leerRegistro(e1,k,finFrag1, actual1, nReg1)
15:
           si no, si actual1.clave < actual2.clave entonces
16:
              actual ← actual1
17:
              leerRegistro(e1,k,finFrag1, actual1, nReg1)
18:
          si no
19:
              actual ← actual2
20:
              leerRegistro(e2,k,finFrag2, actual2, nReg2)
21:
          fin si
22:
           si cambiaSalida entonces
23:
              escribe(actual, s1)
24:
25:
              escribe(actual, s2)
26:
           fin si
27:
       fin mientras
28:
       cambiaSalida 

NO(cambiaSalida)
29: fin mientras
```

# Análisis clasificación por Intercalación

Incialmente:						
$F_1$	fragmentos $k=1$	$\frac{n}{2}$ registros				
$F_2$	fragmentos $k=1$	$\frac{n}{2}$ registros $\frac{n}{2}$ registros				
Intercalación:		_				
	ENTRADA	SALIDA				
1ª pasada	$F_1(k=1)$	$G_1(k=2)$				
	$F_2(k=1)$	$G_2(k=2)$				
2ª pasada	$G_1(k=2)$	$F_1(k=4)$				
	$G_2(k=2)$	$F_2(k=4)$				
3ª pasada	$F_1(k = 4)$	$G_1(k=8)$				
	$F_2(k = 4)$	$G_2(k=8)$				
pasada "i"	dos archivos (F's o	G's) organizados				
	organizados en fragmentos de longitud 2 <sup>i</sup>					

Archivo CLASIFICADO  $\Rightarrow 2^i > n$ 

### Comportamiento del algoritmo

- Archivo clasificado  $\Rightarrow 2^i \ge n \Rightarrow i \ge \log n$
- Se necesitan log *n* pasadas de intercalación para clasificar un archivo con n registros:
  - Cada pasada lee/escribe *n* registros
  - El número de operaciones de entrada salida del proceso completo es  $(n \log n/b)$ , siendo b el número de registros por bloque
- Clasificación por intercalación es  $O(n \log n)$
- Mejora del proceso: Partir de archivos organizados en fragmentos de longitud mayor que 1
  - Paso previo que lea grupos de k registros, los ordene en memoria principal según algún método de clasificación interna (quicksort, ...) y los devuelva a memoria secundaria como un fragmento de longitud k

### **Observaciones**

- El tiempo empleado en leer/escribir un bloque entre M.P. Y M.S. es mayor que el tiempo de proceso de datos de M.P.
- Si solo hay un canal dedicado a la transferencia de datos llegará un momento en que los archivos estén organizados en fragmentos de longitud mayor que el tamaño de un bloque ⇒ intercalar dos fragmentos supone leer muchos bloques de cada archivo

# 5.2 Clasificación por Intercalación Múltiple

- Modificación del método de clasificación por intercalación que puede aplicarse cuando se dispone de más de un canal de transferencia de datos
- Suponiendo 2*m* unidades de disco, cada una con su propio canal de transferencia de datos:
  - Se consideran m archivos de entrada  $F_1, F_2, ..., F_m$  organizados en **fragmentos de longitud** k y m archivos de salida  $G_1, G_2, ..., G_m$
  - Se leen m fragmentos (uno de cada archivo), se combinan en un fragmento de longitud mk y se van copiando en los archivos de salida
  - Se intercambian los fichero de entrada y de salida y se repite el proceso hasta que la longitud de los fragmentos sea mayor o igual que el número de registros

# Clasificación por Intercalación Múltiple

Inicialmente	Pasada 1	Pasada 2	 Pasada i (i par i impar)
$F_1(k)$	$G_1(mk)$	$F_1(m^2k)$	$F_1(m^ik) G_1(m^ik)$
$F_2(k)$	$G_2(mk)$	$F_2(m^2k)$	$F_2(m^i k) G_2(m^i k)$
$F_m(k)$	$G_m(mk)$	$F_m(m^2k)$	$F_m(m^i k) G_m(m^i k)$

Archivo clasificado 
$$\Rightarrow m^i k \ge n$$

- Número de pasadas proporcional a  $log_m n \Rightarrow O(nlog_m n)$
- Aunque se utilizan m ficheros de entrada y m de salida, el proceso de intercalación múltiple en cada momento solo escribe en un fichero de salida
- ¡En cada pasada se desaprovechan (m-1) canales!

### 5.3 Clasificación Polifase

- Alternativa a la intercalación múltiple utilizando en cada paso todos los canales transferencia de datos
- Considerando m + 1 canales E/S: m archivos de entrada y un solo archivo de salida
- Proceso para m=2 (dos archivos de entrada y uno de salida):  $F_1, F_2$  y  $F_3$ 
  - ① Inicialmente se dispone de dos archivos de entrada ( $F_1$  y  $F_2$ ) organizados en **fragmentos de longitud 1**
  - ② Se intercalan los registros de  $F_1$  y  $F_2$  en **fragmentos de longitud 2** en el archivo de salida  $F_3$ , hasta que uno de los archivos de entrada quede vacío
  - El archivo que quede vacío en el primer paso se utiliza como salida en el siguiente y en él se intercalan los fragmentos de longitud 2 de F<sub>3</sub> y los restantes de longitud 1 (F<sub>1</sub> y F<sub>2</sub>) quedando organizado en fragmentos de longitud 3
  - Se repite el paso 3 aumentando la longitud de los fragmentos hasta que el archivo quede clasificado

### Ejemplo

$F_1$	$F_2$	$F_3$		
Número de fragmentos	Número de fragmentos	Número de fragmentos		
(Longitud de fragmentos)	(Longitud de fragmentos)	(Longitud de fragmentos)		
13(1)	21(1)	vacío		
vacío	8(1)	13(2)		
8(3)	vacío	5(2)		
3(3)	5(5)	vacío		
vacío	2(5)	3(8)		
2(13)	vacío	1(8)		
1(13)	1(21)	vacío		
vacío	vacío	1(34)		

- Las longitudes de los fragmentos que se obtienen en cada paso siguen la secuencia de Fibonacci 1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, ....
- Número de fragmentos en archivos iniciales dos números consecutivos de Fibonacci