Estructuras de datos basadas en arreglos

Los arreglos son una representación directa, en un lenguaje de programación, de la memoria del computador

Vimos los arreglos simplemente como una forma conveniente de almacenar datos que queríamos ordenar

... y también como una forma de implementar diccionarios (complementados o no por listas ligadas)

Los arreglos también nos ayudan a modelar y resolver otros problemas

Colas de prioridades:

almacenar datos según cierta prioridad, consultar cuál es el más prioritario de los datos, y procesarlos en orden de prioridad

Los arreglos también nos ayudan a modelar y resolver otros problemas

Conjuntos disjuntos:

identificar a qué conjunto pertenece un elemento, y unir dos conjuntos disjuntos (dejando sólo la unión y eliminando los conjuntos originales)

Ya conocemos dos estructuras de datos simples basadas en el orden de llegada

Ambas se pueden implementar eficientemente, tanto con arreglos, como con listas ligadas

Colas (o colas FIFO —first in first out)

inserción: insertamos al final, después del último dato que ya está en la cola

extracción: sacamos el dato que está al principio, el que lleva más tiempo en la cola

La *prioridad* con la que procesamos un dato está dada por el orden de llegada del dato a la cola

Stacks (o colas LIFO —last in first out)

inserción: insertamos al principio, antes (o arriba) del primer dato que ya está en el stack

extracción: sacamos el dato que está al principio (o más arriba), el que lleva menos tiempo en el stack

La *prioridad* con la que procesamos un dato está dada por el inverso del orden de llegada del dato al stack

1) Colas de prioridades (highest priority first out)

Estructura de datos con las siguientes operaciones:

- insertar un dato con una prioridad dada
- extraer el dato con mayor prioridad

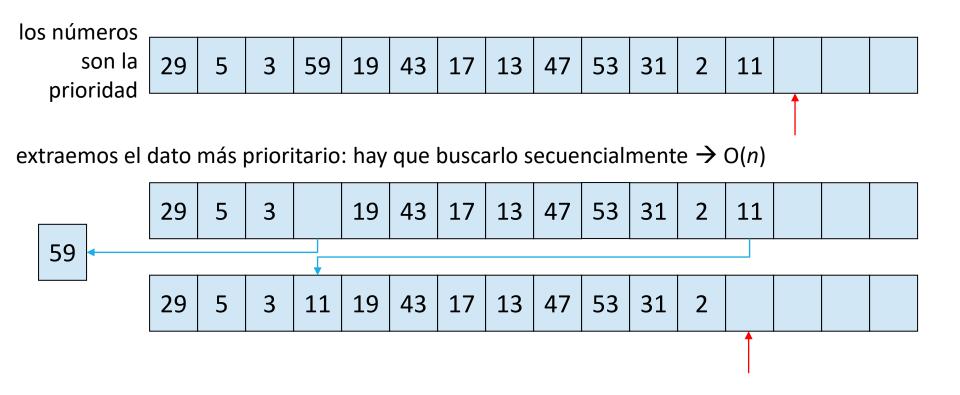
```
( ... e idealmente:
```

• cambiar la prioridad de un dato que ya está en la cola)

La idea es que la posición del dato en la cola no depende del orden de llegada (como en las colas FIFO y LIFO)

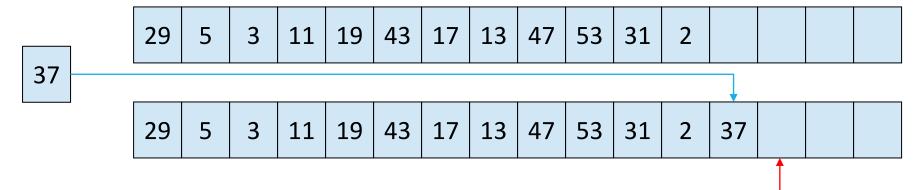
... sino de la prioridad que tiene (o se le asigna de alguna manera)

Implementación mediante un arreglo simple (sin "estructura"): extracción



Implementación mediante un arreglo simple (sin "estructura"): inserción

insertamos un dato con una cierta prioridad: lo ponemos al final \rightarrow O(1)



Los dos "extremos" son O(n)



Arreglo simple (sin estructura):

- inserción: O(1)
- extracción: O(n)
- como en el ej. de la diap. anterior

Arreglo totalmente ordenado:

- inserción: O(*n*)
- extracción: O(1)
- como lo hemos "deducido" varias veces en clases

Propiedad de orden de la cola



Claramente, hay que mantener cierto orden de los datos

Pero ... ¿es necesario un orden total?

- al hacer una extracción, sólo necesitamos saber cuál es el dato más prioritario
- quizás podamos darnos el lujo de no tener un orden total —sólo un orden parcial— de los datos
- ¡ Necesitamos algún tipo de estructura interna en el arreglo !

¿Cómo aprovechar la propiedad de orden parcial?

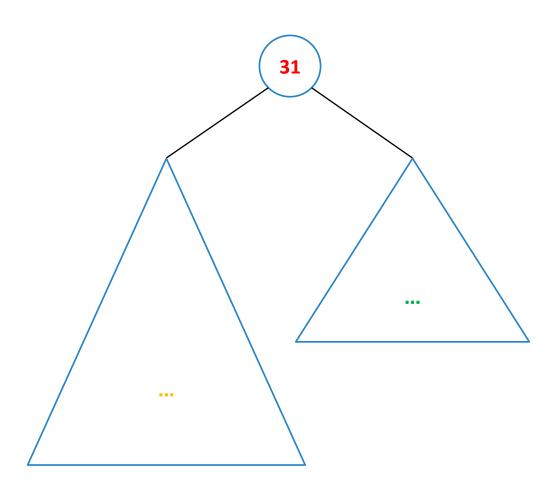
¿Qué información contenida en la estructura debe estar fácilmente disponible en todo momento?

¿Será posible hacer una estructura recursiva?

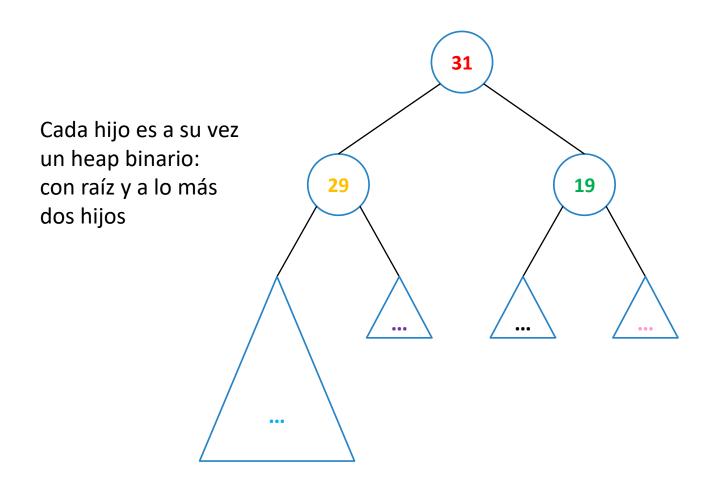
¿Por qué querríamos tener una estructura recursiva?

- los algoritmos para recorrerla o buscar información en ella son también recursivos y, por lo tanto, más simples
- la implementación de la estructura se simplifica

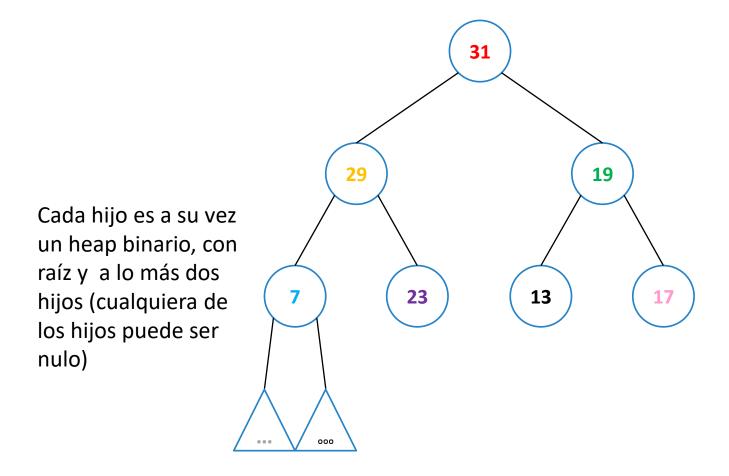
Un *heap* binario es un árbol binario, en que **el valor de la raíz** ...



... es mayor (o igual) que el valor de cualquiera de sus hijos ...



... y así recursivamente hasta las hojas



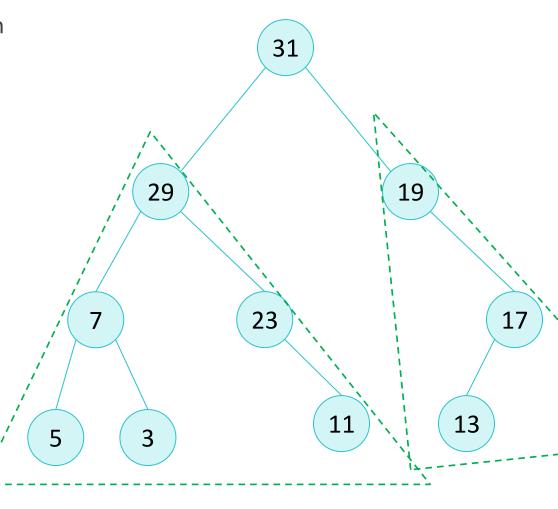
El heap binario: una estructura recursiva, con el elemento de mayor prioridad en la raíz

Los demás datos están divididos en dos grupos:

- cada grupo está organizado a su vez —recursivamente— como un heap binario
- estos dos heaps binarios cuelgan de la raíz como sus hijos

Los valores a lo largo de cualquier ruta desde la raíz a una hoja aparecen en orden no creciente

... pero no hay ningún orden específico si uno revisa los valores que están en un mismo nivel



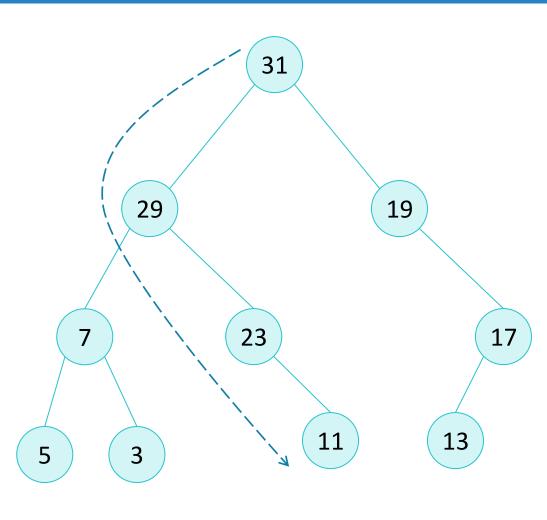
El heap binario: una estructura recursiva, con el elemento de mayor prioridad en la raíz

Los demás datos están divididos en dos grupos:

- cada grupo está organizado a su vez
 —recursivamente— como un heap
 binario
- estos dos heaps binarios cuelgan de la raíz como sus hijos

Los valores a lo largo de cualquier ruta desde la raíz a una hoja aparecen en orden no creciente

... pero no hay ningún orden específico si uno revisa los valores que están en un mismo nivel



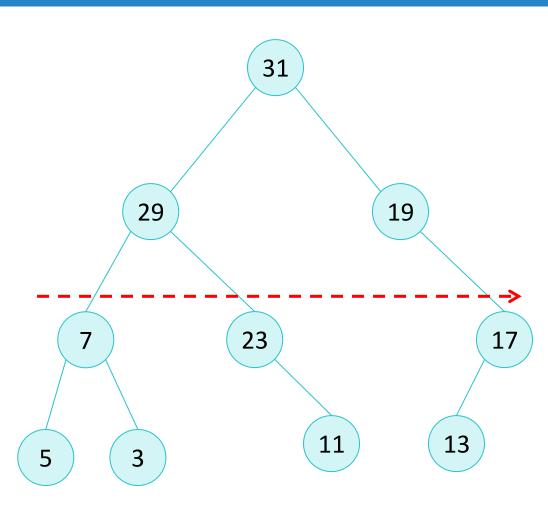
El heap binario: una estructura recursiva, con el elemento de mayor prioridad en la raíz

Los demás datos están divididos en dos grupos:

- cada grupo está organizado a su vez
 —recursivamente— como un heap
 binario
- estos dos heaps binarios cuelgan de la raíz como sus hijos

Los valores a lo largo de cualquier ruta desde la raíz a una hoja aparecen en orden no creciente

... pero no hay ningún orden específico si uno revisa los valores que están en un mismo nivel



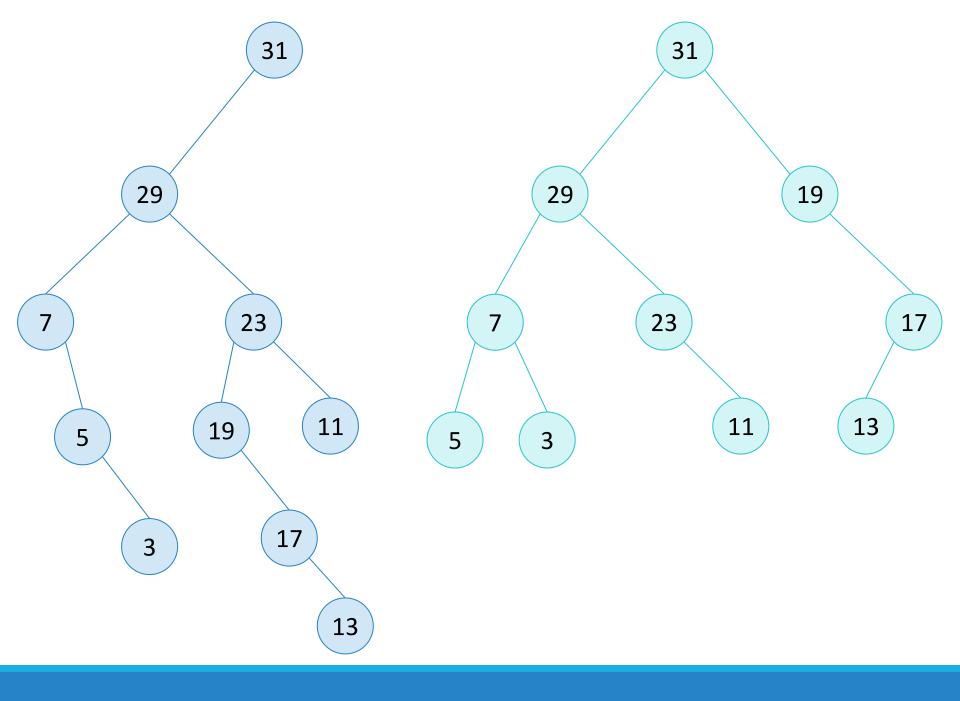
Altura de un heap binario

¿Cuál es la altura de un heap con n datos?

¿Cómo podemos garantizar que se mantenga lo más baja posible?

Heaps binarios como árboles binarios llenos

En principio, un heap binario podría tener cualquier forma que respete la estructura de árbol binario (p.ej., próx. diap.)



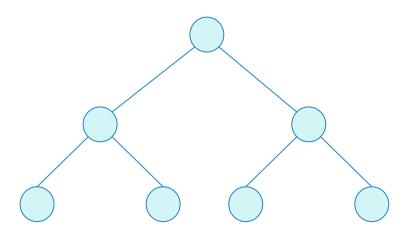
Heaps binarios como árboles binarios llenos

Sin embargo, como veremos, las dos operaciones fundamentales — insertar y extraer — requieren un número de pasos proporcional a la altura h del árbol

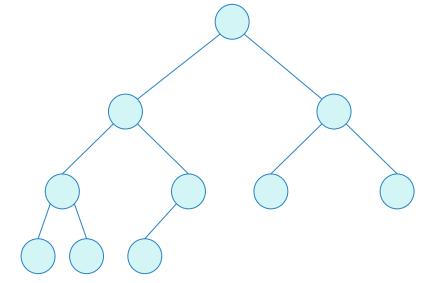
Heaps binarios como árboles binarios llenos

... por lo que, similarmente al caso de los ABBs, es preferible mantenerlos balanceados

... y, a diferencia de los ABBs, se los puede mantener balanceados eficientemente como *árboles binarios llenos* (próx. diap.)



árbol binario lleno, cuando el número n de nodos cumple $n = 2^d - 1$



árbol binario lleno, cuando el número n de nodos cumple $2^d \le n < 2^{d+1}$

Una implementación simple de un heap binario

Al mantener los heaps balanceados, como árboles binarios llenos

... no sólo minimizamos la altura del árbol:

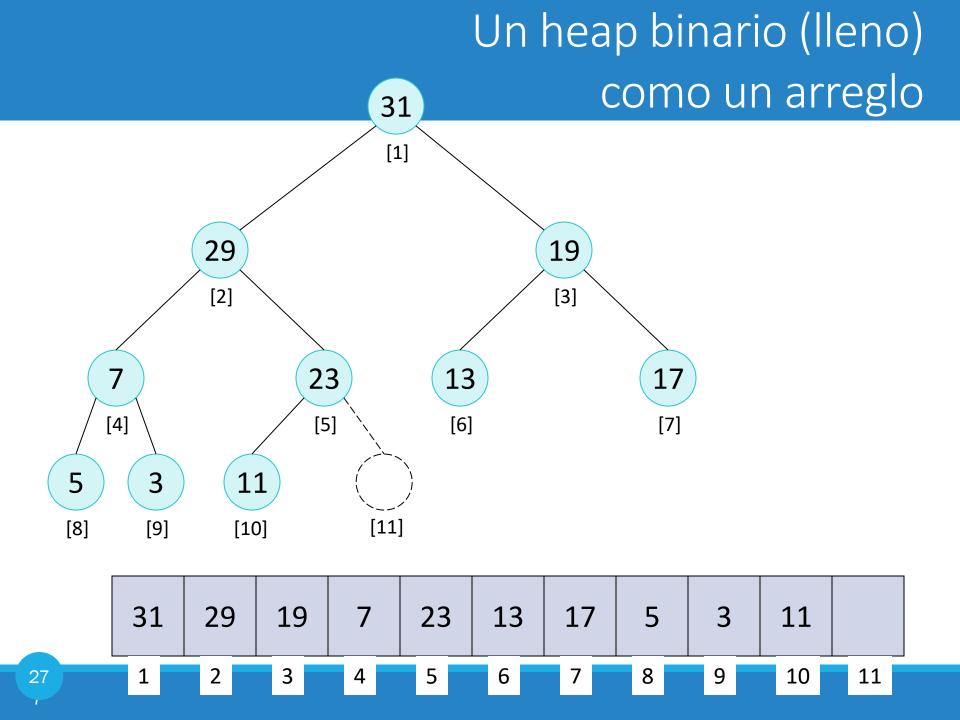
de modo que insertar y extraer requieren un número de pasos O(logn)

•••

Una implementación simple de un heap binario ... como **arreglo**

... sino que, además, es posible implementar el heap de forma compacta en un arreglo:

- nos ahorramos los punteros para recorrer el árbol —ir desde un nodo a uno de sus hijos o a su padre
- sólo tenemos que suponer una cantidad máxima de datos que pueden estar en el heap simultáneamente



Simplificación del recorrido del heap

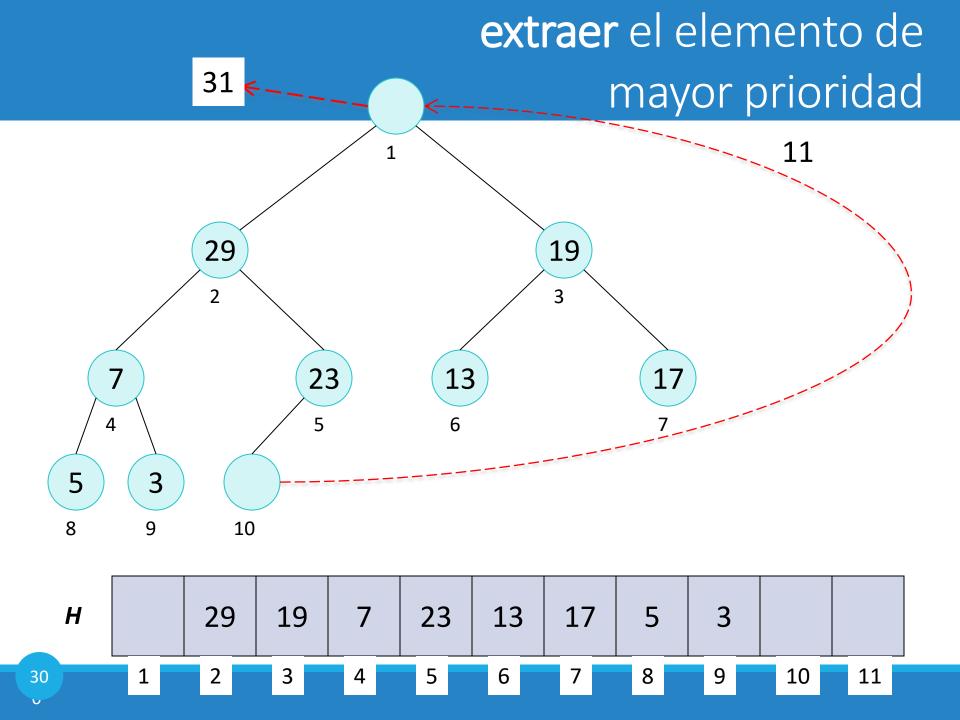
La representación del heap como arreglo nos permite evitar los punteros para recorrer el heap

... en particular, si un elemento del heap ocupa la posición k del arreglo, entonces (fig. en diap. anterior):

- su hijo izquierdo está en la posición 2k
- su hijo derecho está en la posición 2k+1
- su padre está en la posición k/2 (división entera)

Operaciones sobre un heap

Al insertar y extraer elementos, el heap debe reestructurarse para que recupere sus propiedades



extract(H): —H es el arreglo en que está almacenado el heap

 $i \leftarrow$ la última celda no vacía de H

 $best \leftarrow H[1]$

 $H[1] \leftarrow H[i]$

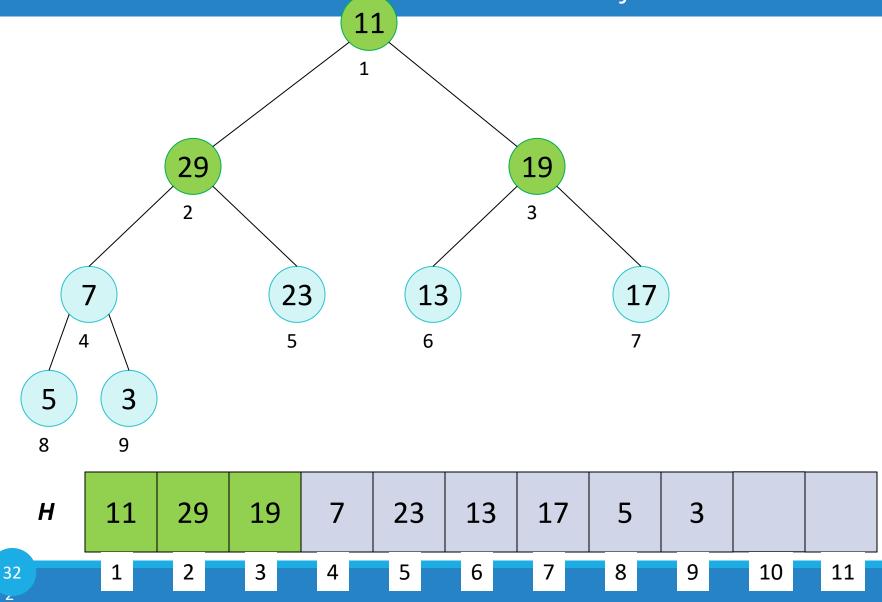
 $H[i] \leftarrow \emptyset$

 $sift\ down(H, 1)$

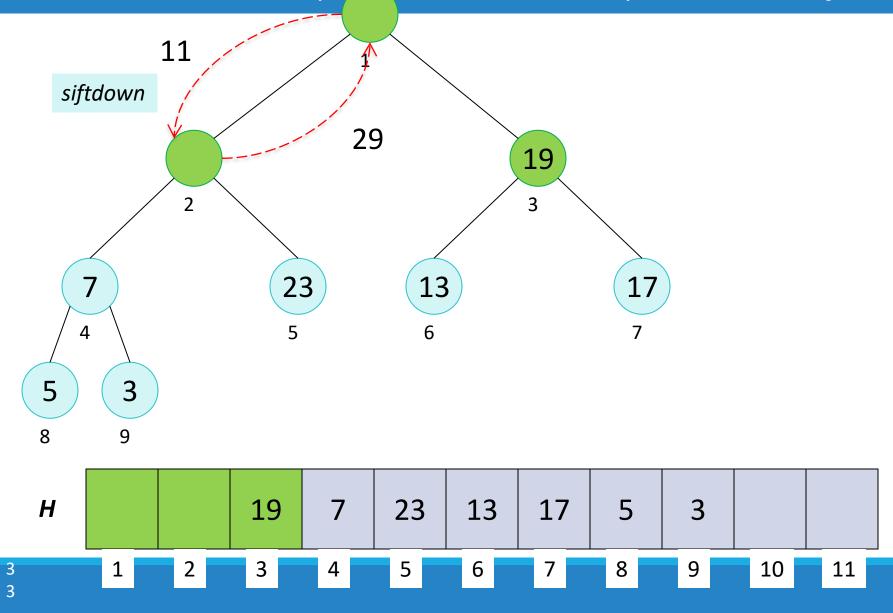
return best

Reemplazamos, inicial y tentativamente, H[1] por H[i], porque de esta manera mantenemos el balance del heap; es decir, el heap sigue siendo un árbol binario lleno. Por supuesto, al poner H[i] en la posición de H[1] es posible que deje de cumplirse la propiedad de heap, lo cual hay que revisar y corregir en caso de ser necesario; para esto, llamamos a *siftdown*.

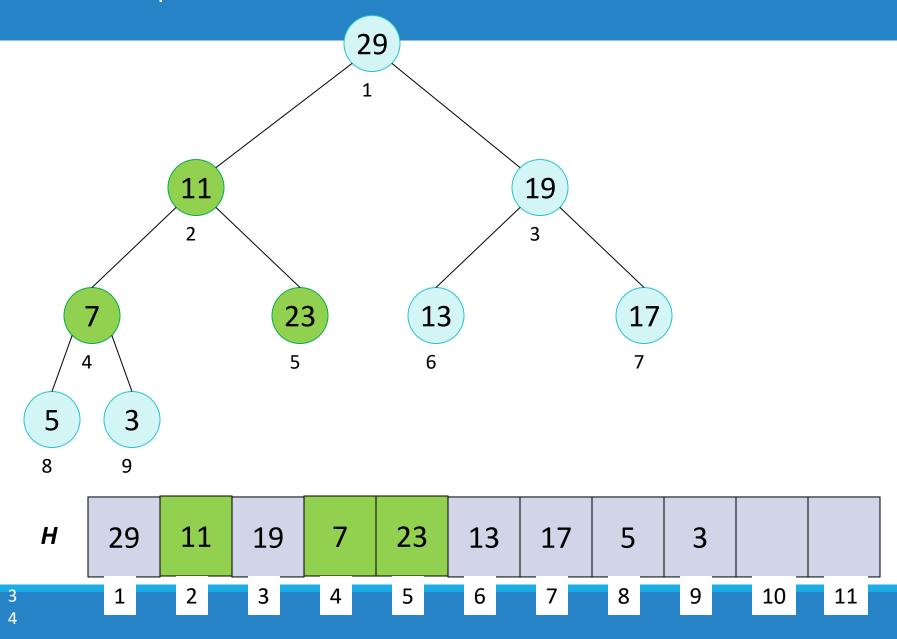
Ponemos (tentativamente) en la raíz el elemento de más a la derecha del nivel de más abajo ...



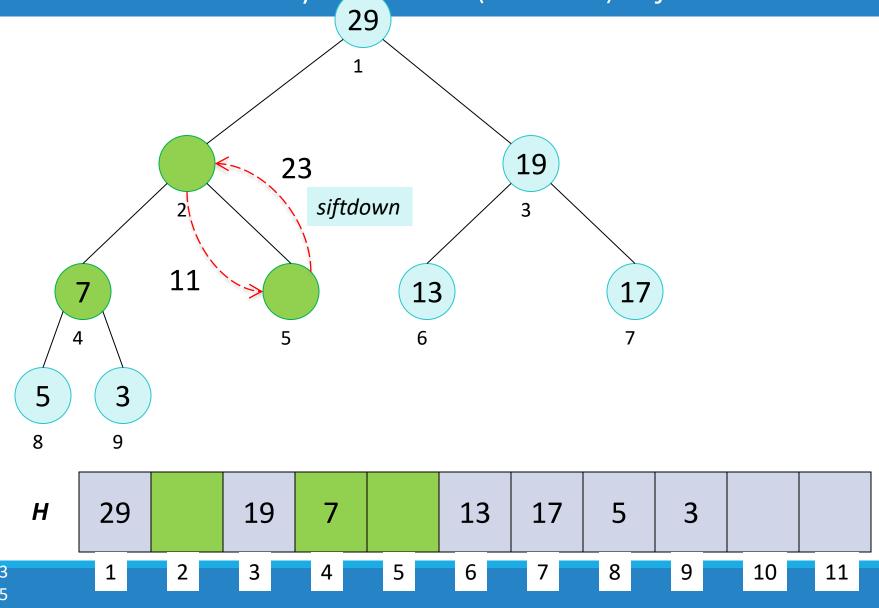
... y, si corresponde, hacemos "bajar" este elemento intercambiando su posición con el mayor de sus hijos

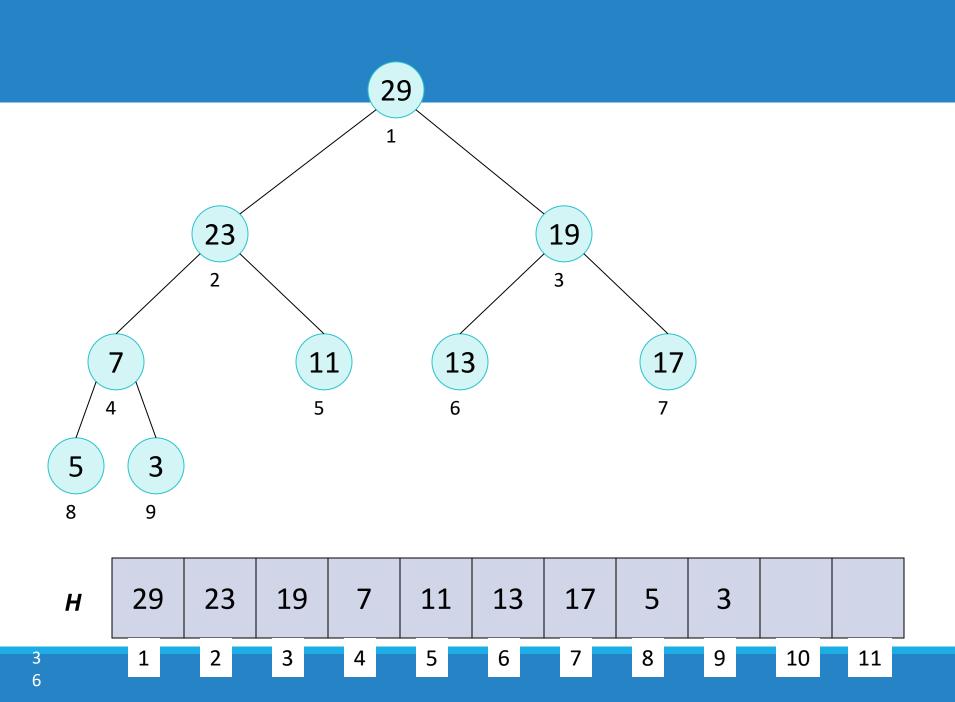


La nueva posición es nuevamente tentativa ...



... y puede ser necesario volver a intercambiar esta posición con el mayor de sus (nuevos) hijos





```
sift\ down(H,i):

if\ i\ tiene\ hijos:

i'\leftarrow el\ hijo\ de\ i\ de\ mayor\ prioridad

if\ H[i']>H[i]:

H[i']\rightleftarrows H[i]

siftdown\ eli\ ridad\ entre\ si\ es\ necess
```

siftdown elige el elemento de mayor prioridad entre (a lo más) tres elementos, y, si es necesario, intercambia las posiciones de dos de ellos. En este caso, baja un nivel y hace una llamada recursiva (a siftdown). Por lo tanto, en cada nivel, siftdown toma tiempo O(1) ... y, tal como lo anticipamos en la diap. 19, extract toma tiempo O(logn) para un heap con n elementos.

insert(H, e):

 $i \leftarrow$ la primera celda desocupada de H

 $H[i] \leftarrow e$

siftup(H, i)

Al insertar un elemento en un heap, lo hacemos de modo de mantener el balance. Por supuesto, esto puede hacer que deje de cuplirse la propiedad de heap, lo cual hay que revisar y, en caso de ser necesario, corregir; para esto, llamamos a *siftup*.

```
sift up(H, i):

if i tiene padre:

i' \leftarrow el padre de i

if H[i'] < H[i]:

H[i'] \rightleftarrows H[i]

sift up(H, i')
```

siftup elige el elemento de mayor prioridad entre (a lo más) tres elementos, y, si es necesario, intercambia las posiciones de dos de ellos. En este caso, sube un nivel y hace una llamada recursiva (a siftup). Por lo tanto, en cada nivel, siftup toma tiempo O(1) ... y, tal como lo anticipamos en la diap. 19, insert toma tiempo O(logn) para un heap con n elementos.

2) Conjuntos disjuntos: representación y operaciones

Nos interesan sólo dos operaciones:

Identificar en qué conjunto está un elemento (find)

Unir dos conjuntos (*union* ... y que sólo quede esta unión y no los conjuntos originales)

¿Cómo podemos hacer esto de manera eficiente?

Representación, conceptualmente

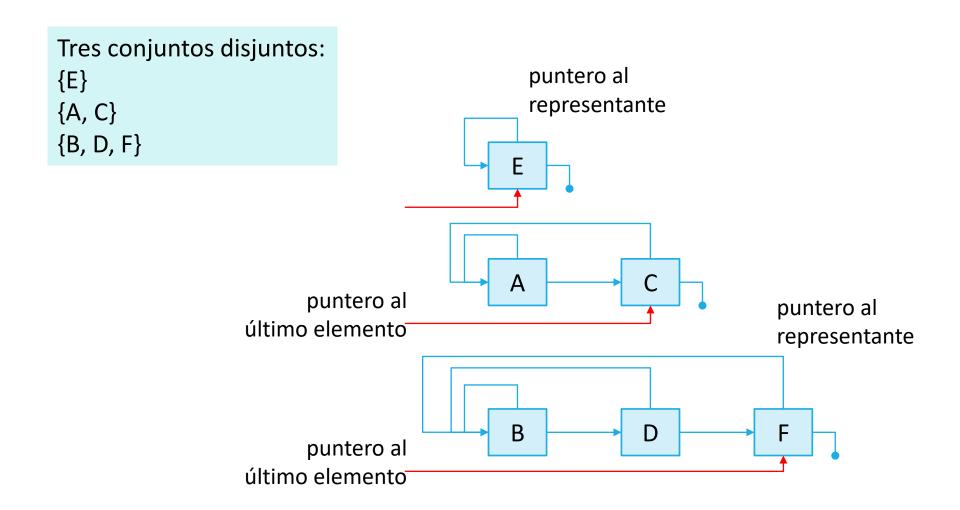
Para cada conjunto, escogemos un **representante** : uno de sus elementos:

 si preguntamos por el representante de un conjunto dos veces, sin modificar el conjunto entre las consultas, debemos obtener la misma respuesta ambas veces

Cada elemento tiene una **referencia** a su representante, incluyendo el propio representante

Dos elementos están en el **mismo** conjunto si y sólo si tienen el mismo representante

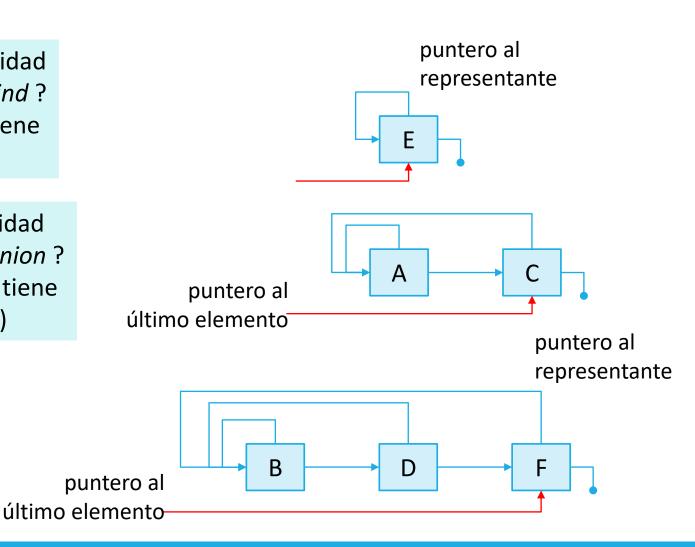
Representación usando listas ligadas



... y su complejidad

¿Cuál es la complejidad de una operación find? La operación find tiene la forma find(D)

¿Cuál es la complejidad de una operación union ? La operación union tiene la forma union(C, D)



Medimos la complejidad de la estructura en función de dos parámetros

n, el número de elementos individuales involucrados, que normalmente están cada uno en un conjunto por sí mismo al inicio

m, el número total de operaciones *union* y *find* ejecutadas, p.ej., hasta que todos los elementos pertenezcan a un mismo único conjunto final:

- cada union reduce el número de conjuntos en uno (los conjuntos son disjuntos)
- después de n-1 operaciones union sólo queda un conjunto (a lo más podemos hacer n-1 operaciones union)

Queremos construir un laberinto en un tablero de $c \times c$ casillas, con una entrada y una salida

Inicialmente, cada casilla $-c^2$ elementos— forma un conjunto *singleton* por sí sola: ninguna está conectada a ninguna otra; la entrada está en la casilla 0 y la salida en la 24.

A lo largo del algoritmo, dos casillas están *conectadas* —se puede ir de una a otra— si y sólo si pertenecen al mismo conjunto.

0	1	2	3	4
5	6	7	8	9
10	11	12	13	14
15	16	17	18	19
20	21	22	23	24

La idea es botar muros (líneas verticales u horizontales) que conecten casillas desconectadas

Conectar casillas desconectadas (y permitir que se pueda ir de una a otra) significa unir los conjuntos en que está cada una.

Revisamos los muros aleatoriamente: si un muro separa casillas aún desconectadas, p.ej., el muro 13 / 18, entonces lo botamos; por el contrario, dejamos en pie muros que separan casillas que ya están conectadas, p.ej., el muro 8 / 13.

Estado del laberinto (en construcción) después de botar los muros 0 / 1, 4 / 9, 6 / 7, 7 / 8, 8 / 9, 9 / 14, 13 / 14, 10 / 11, 10 / 15, 16 / 17, 17 / 18 y 17 / 22.

0	1	2	3	4
5	6	7	8	9
10	11	12	13	14
15	16	17	18	19
20	21	22	23	24

Botar un muro que separa casillas desconectadas equivale a unir los conjuntos de cada casilla

P.ej., si en el estado anterior revisamos el muro 8 / 13, lo dejamos en pie, porque las casillas 8 y 13 ya están conectadas entre ellas (pertenecen al mismo conjunto); en cambio, si revisamos el muro 13 / 18, lo botamos porque las casillas 13 y 18 no están conectadas (pertenecen a conjuntos distintos) y así las conectamos.

0	1	2	3	4
5	6	7	8	9
10	11	12	13	14
15	16	17	18	19
20	21	22	23	24

Repetimos hasta que todas las casillas queden conectadas y haya un camino de la 0 a la 24

En este caso hicimos n-1 unions en total (n = c^2) y O(n) finds (el máximo número de finds es $2c^2 + 2c$).

Cada *find* toma tiempo O(1), pero ¿cuánto tiempo toman las n–1 *unions*?

Consideremos que después de cada *union* cada elemento del conjunto más pequeño pasa a formar parte de un conunto al menos el doble de grande

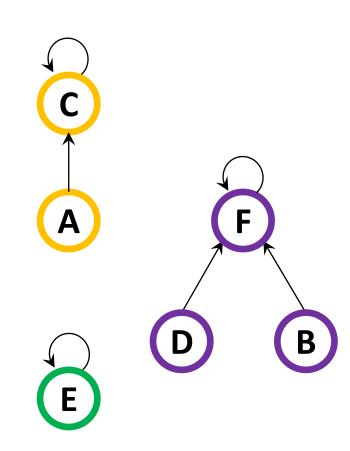
0	1	2	3	4
5	6	7	8	9
10	11	12	13	14
15	16	17	18	19
20	21	22	23	24

Representación usando árboles

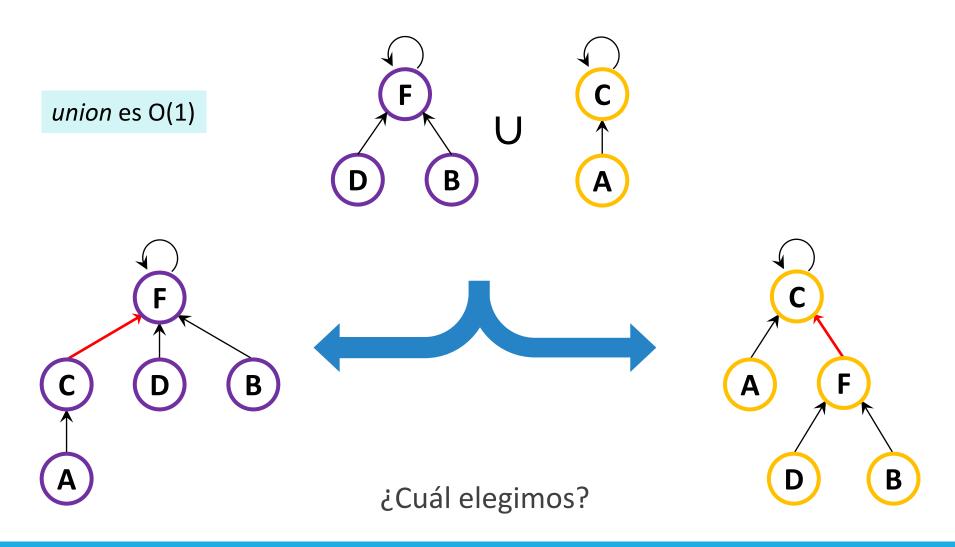
Un elemento cualquiera del conjunto ocupa la posición de la raíz del árbol y es el representante del conjunto; los otros elementos del conjunto son nodos intermedios u hojas del árbol. Cada nodo sólo triene un puntero a su padre en el árbol

¿Cuál es la complejidad de una operación find?

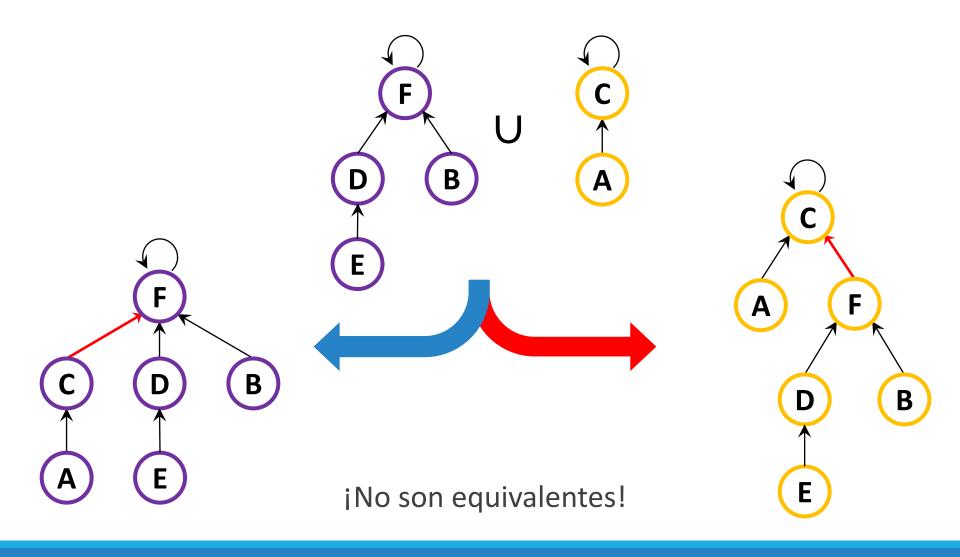
¿Cuál es la complejidad de una operación *union* ?



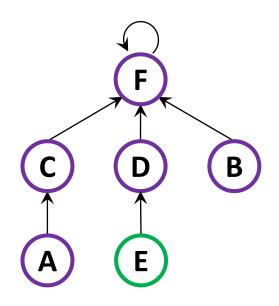
union: hacemos que el representante de un conjunto apunte al representante del otro



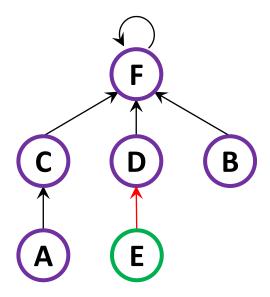
find ahora debe recorrer punteros; por lo tanto, una de las dos *union* es preferible a la otra



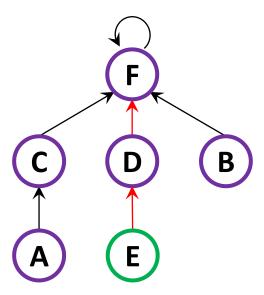
find(E) = ...



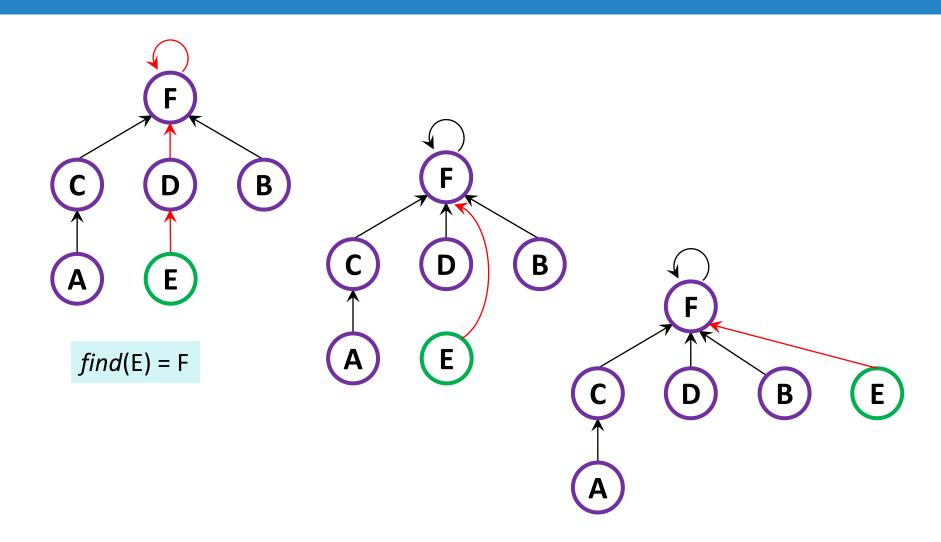
find(E) = find(D)



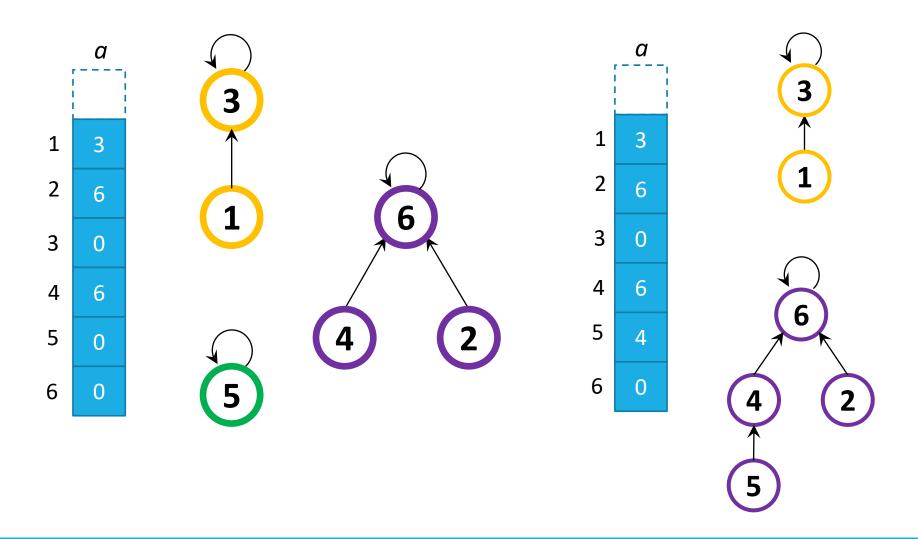
find(E) = find(F)



Compresión o acortamiento de rutas



Representación de los árboles en un único **arreglo** a: a[k] es el padre de k



Complejidad de las operaciones

La complejidad de una operación find depende de a cuál elemento se aplica

... aunque en el largo plazo todos los árboles podrían terminar teniendo profundidad 1, si hay suficientes operaciones *find*

Se puede demostrar que el costo promedio de una operación find en un conjunto de n elementos es $O(\log^* n)$

... en que \log^* es el número de veces que \log_2 tiene que ser aplicado iterativamente hasta que el resultado sea ≤ 1

P.ej., leyendo de derecha a izquierda

$$0.54 = \log_2(1.45 = \log_2(2.73 = \log_2(6.64 = \log_2(100))))$$

... de modo que log*(100) = 4

La función log* crece muy lentamente

El *n* más pequeño para el cual $\log^* n$ es 5 es $n = 2^{16} = 65536$

... y va a quedarse en 5 para todos los números razonables (hasta 2⁶⁵⁵³⁶)

 \rightarrow para cualquier uso práctico, consideramos que $\log^* n$ es casi constante (aunque teóricamente tiende a ∞)

Así, las O(n) operaciones find toman $O(n\log^* n)$

... y la complejidad de las O(n) finds más las n-1 unions es

... $O(n\log^* n + n)$