

# Disjoint-set data structure / DST / Union-Find

# Определение

DST – структура данных, позволяющая вести учет некоего конечного множества элементов, которые распределены по попарно непересекающимся подмножествам.

Для работы с таким множеством элементов нам необходимы 3 операции:

- ▶ `MakeSet(x)`: создание нового множества из единственного элемента
- ▶ `Union(x, y)`: объединение множеств к которым принадлежат  $x$  и  $y$
- ▶ `Find(x)`: определить для  $x \in S$  подмножество  $S$  и вернуть его представителя

# История

Впервые леса с непересекающимися множествами были описаны Бернардом А. Галлером и Майклом Дж. Фишером в 1964 году. В 1973 их сложность была ограничена  $O(\log^*(n))$

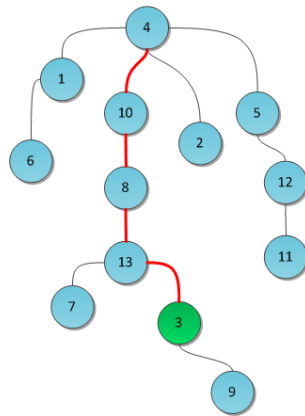
$$\log^*(n) = \begin{cases} 0, & \text{if } n \leq 1 \\ 1 + \log^*(\log(n)), & \text{if } n > 1 \end{cases}$$

В 1979 Роберт Тарьян доказал верхнюю границу в  $O(\alpha(n))$ , где  $\alpha(n)$  – обратная ф-ция Аккермана, и в 1979 доказал что это и нижний предел для ограниченного числа случаев.

В 1989 году Фредман и Сакс доказали  $\Omega(\alpha(n))$  для любой операции над DSU.

# Реализация (структура данных)

Данные DSU как правило хранятся в древовидной структуре, которая состоит из множества элементов(ячеек), в каждой из которых хранится указатель на "родителя и, опционально, идентификатор элемента. Для достижения сложности операций в  $\Omega(\alpha(n))$  в ячейках также необходимо хранить дополнительное значение: "ранг" или "размер".



# Реализация (операции)

```
MakeSet(x) =  
  if x is not already present:  
    add x to the disjoint-set tree  
    x.parent := x  
    x.rank := 0  
    x.size := 1
```

$\Rightarrow O(1)$

# Реализация (операции)

## Path compression:

```
Find(x) =  
  if x.parent != x  
    x.parent := Find(x.parent)  
  return x.parent
```

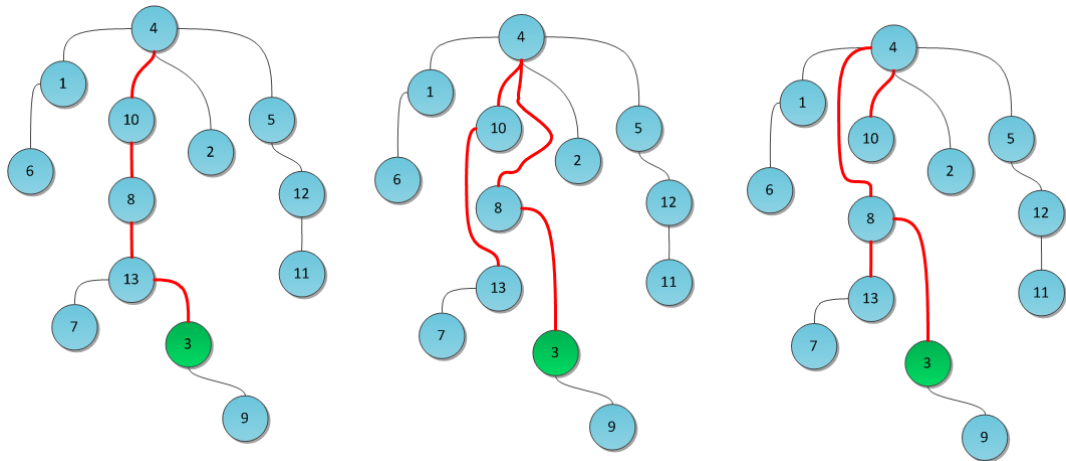
## Path halving:

```
Find(x) =  
  while x.parent != x  
    x.parent := x.parent.parent  
    x := x.parent  
  return x
```

## Path splitting:

```
Find(x) =  
  while x.parent != x  
    x, x.parent := x.parent,  
    x.parent.parent  
  return x
```

$\Rightarrow O(\alpha(n))$



Initial → Path splitting → Path halving

# Реализация (операции)

## Union by rank:

```
Union(x, y) =  
    xRoot = Find(x)  
    yRoot = Find(y)  
    // x and y are already in the same set  
    if xRoot == yRoot  
        return  
    // x and y are not in same set, so we merge them  
    if xRoot.rank < yRoot.rank  
        // swap xRoot and yRoot  
        xRoot, yRoot = yRoot, xRoot  
    // merge yRoot into xRoot  
    yRoot.parent = xRoot  
    if xRoot.rank == yRoot.rank:  
        xRoot.rank = xRoot.rank + 1
```

$\Rightarrow O(\alpha(n))$



# Реализация (операции)

## Union by size:

```
Union(x, y) =  
  xRoot := Find(x)  
  yRoot := Find(y)  
  // x and y are already in the same set  
  if xRoot == yRoot  
    return  
  // x and y are not in same set, so we merge them  
  if xRoot.size < yRoot.size  
    xRoot, yRoot := yRoot, xRoot // swap xRoot and yRoot  
  // merge yRoot into xRoot  
  yRoot.parent := xRoot  
  xRoot.size := xRoot.size + yRoot.size
```

$\Rightarrow O(\alpha(n))$

*and Kruskal's algorithm*