

МИНОБРНАУКИ РОССИИ
САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ
ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ
«ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА)
МО ЭВМ

ОТЧЕТ
по лабораторной работе №1
по дисциплине «Алгоритмы и структуры данных»
"Ассоциативный массив"

Студент гр. 9302

Кузнецов В.В.

Преподаватель

Тутуева А.В.

Санкт-Петербург

2021

Цель работы.

Реализовать ассоциативный массив, основанный на красно-черном дереве.

Постановка задачи.

Реализовать шаблонный ассоциативный массив (map) на основе красно-черного дерева. Наличие unit-тестов ко всем реализуемым методам является обязательным требованием.

Список методов:

1. `insert(ключ, значение)` // добавление элемента с ключом и значением
2. `remove(ключ)` // удаление элемента дерева по ключу
3. `find(ключ)` // поиск элемента по ключу
4. `clear` // очищение ассоциативного массива
5. `get_keys` // возвращает список ключей
6. `get_values` // возвращает список значений
7. `print` // вывод в консоль

Описание реализуемого класса и методов.

Были реализованы следующие классы для выполнения лабораторной работы:

1. `enum Colors` – перечисление из двух цветов `BLACK`, `RED`, для идентификации меток узлов дерева;
2. `class Node<K, V>` - шаблонный класс для представления одного узла дерева, где `K` – тип ключа, `V` – тип вершины. Имеет следующие поля:
 - a. `K key` – ключ;
 - b. `V value` – значение;
 - c. `Colors color` – цвет метки;
 - d. `Node<K, V>* parent, left, right` – родительский узел, левый и правый потомки;

3. Class `RBTree<K, V>` - шаблонный класс для представления красно-черного дерева. Имеет следующие поля:

a. `Node<K, V>* root` – указатель на корень дерева;

4. Class `Map<K, V>` - шаблонный класс для представления ассоциативного массива. Имеет следующие поля:

a. `RBTree<K, V>* tree` – красно-черное дерево, которое представляет массив;

Класс `Node` имеет следующие методы:

1. `static Node<K, V>* grandpa(Node<K, V>* n)` – возвращает дедушку (родителя родителя) узла `n`, или нулевой указатель, если его нет.
2. `static Node<K, V>* uncle(Node<K, V>* n)` – возвращает дядю (ребенка дедушки, помимо родителя) узла `n` или нулевой указатель, если его нет.
3. `static Node<K, V>* sibling(Node<K, V>* n)` – возвращает брата (ребенка родителя, помимо самого узла) узла `n`.
4. `static void rotateLeft(Node<K, V>* &n, Node<K, V>* &root)` – производит левый поворот относительно узла `n` в дереве с корнем `root`.
5. `static void rotateRight(Node<K, V>* &n, Node<K, V>* &root)` – производит правый поворот относительно узла `n` в дереве с корнем `root`.
6. `static int comp(Node<K, V>* a, Node<K, V>* b)` – функция сравнения двух узлов дерева.

Класс `RBTree` имеет следующие методы:

1. `void insert(K key, V value)` – вставка в дерево узла с корнем `key` и значением `value`;
2. `void fixAfterInsert(Node<K, V>* &n)` – перебалансировка дерева после вставки узла `n`;
3. `void remove(K key)` – удаление узла с ключом `key`;
4. `void fixAfterRemove(Node<K, V>* &n)` – перебалансировка дерева после удаления узла и вставки на его место узла `n`;
5. `Node<K, V>* find(K key)` – поиск узла по ключу `key`. Возвращает найденный узел или нулевой указатель;

6. `vector<K> get_keys()` – возвращает вектор всех ключей узлов в дереве.
7. `void addKey(Node<K, V>* node, vector<K> &keys)` – добавление ключа узла `node` в вектор ключей `keys`. Рекурсивно вызывает саму себя для потомков `node`, если они есть, таким образом в ширину обходит все узлы дерева, если вызывать функцию с корня.
8. `vector<V> get_values()` – возвращает вектор всех значений узлов в дереве.
9. `void addValue(Node<K, V>* node, vector<V>& values)` – аналогично `addKey`, только для значений узла `node`.

Класс `Map` имеет следующие методы:

1. `void insert(K key, V value)` – вставка в массив элемента с корнем `key` и значением `value`. Вызывает `insert` у `tree`;
2. `void remove(K key)` – удаление элемента с ключом `key`. Вызывает `remove` у `tree`;
3. `V find(K key)` – поиск элемента по ключу `key`. Возвращает найденное значение или `NULL`;
4. `Void clear()` – очищает массив. Удаляет из памяти существующий `tree` и создает новый объект класса;
5. `vector<K> get_keys()` – возвращает вектор всех ключей элементов в массиве. Вызывает `get_keys` у `tree`;
6. `vector<V> get_values()` – возвращает вектор всех значений элементов в массиве. Вызывает `get_values` у `tree`;
7. `void print()` – печатает все элементы массива в формате «ключ значение», каждый с новой строки, в порядке обхода дерева `tree` в ширину с корня.

Оценка временной сложности методов.

Метод	Оценка
<code>insert</code>	$O(\log n)$
<code>remove</code>	$O(\log n)$
<code>find</code>	$O(\log n)$

clear	O(1)
get_keys	O(n)
get_values	O(n)
print	O(n)

Описание реализованных unit-тестов.

В классе тестирования UnitTest1 были реализованы следующие объекты, на которых проводилось тестирование методов:

1. Map<string, int>* mapStringInt;
2. Map<int, string>* mapIntString;
3. Map<double, double>* mapDoubleDouble;

Реализованные тесты:

1. TestInsertAndFind – тестирование функций вставки и поиска элементов без исключительных ситуаций. Тестирование на всех трех объектах;
2. TestRepeatInsert – тестирование функции вставки элементов при уже существующем ключе. Тестирование проводилось на всех трех объектах.

Далее тестирование проводилось только на mapStringInt, так как тип ключа и значения уже не имел роли.

3. TestRemove – тестирование функции удаления элементов и поиска несуществующих элементов;
4. TestClear – тестирование функции очищения массива;
5. TestGetKeys – тестирование функции получения вектора ключей;
6. TestGetValues – тестирование функции получения вектора значений;

Все тесты были пройдены успешно.

Тестирование	Длительн...	Признаки	Сообщение о...
▲ ✓ UnitTest1 (6)	< 1 мс		
▲ ✓ UnitTest1 (6)	< 1 мс		
▲ ✓ UnitTest1 (6)	< 1 мс		
✓ TestClear	< 1 мс		
✓ TestGetKeys	< 1 мс		
✓ TestGetValues	< 1 мс		
✓ TestInsertAndFind	< 1 мс		
✓ TestRemove	< 1 мс		
✓ TestRepeatInsert	< 1 мс		

Рисунок 1 – Результаты тестирования

Пример работы программы.

Создадим ассоциативный массив фамилий и должностей, далее удалим пару элементов, выведем результат поиска по массиву и все элементы массива:

```
#include <iostream>
#include "Lab1_Kuznetsov.h"

int main()
{
    auto a = new Map<string, string>();
    a->insert("Kuznetsov", "Director");
    a->insert("Potapov", "Programmer");
    a->insert("Shishkin", "Blogger");
    a->insert("Aptekin", "Designer");
    a->remove("Aptekin");
    std::cout << "Shishkin is " << a->find("Shishkin") << std::endl;
    std::cout << "Peoples:" << std::endl;
    a->print();
    return 0;
}
```

Рисунок 2 – Демонстрационный код

```
Консоль отладки Microsoft Visual Studio

Shishkin is Blogger
Peoples:
Kuznetsov      Director
Potapov Programmer
Shishkin       Blogger
```

Рисунок 3 – Демонстрация работы

ЛИСТИНГ

Lab1_Kuznetsov.h

```
#pragma once
#include <vector>

using namespace std;

enum Colors {
    BLACK,
    RED
};

template <class K, class V>
class Node {
public:
    K key;
    V value;
    Colors color;
    Node<K, V>* parent;
    Node<K, V>* left;
    Node<K, V>* right;

    Node() {
        this->color = BLACK;
        this->parent = nullptr;
        this->left = nullptr;
        this->right = nullptr;
    }

    Node(K key, V value, Colors color) {
        this->key = key;
        this->value = value;
        this->color = color;
        this->parent = nullptr;
        this->left = nullptr;
        this->right = nullptr;
    }

    static Node<K, V>* grandpa(Node<K, V>* n) {
        if ((n != nullptr) && (n->parent != nullptr)) {
            return n->parent->parent;
        }
        return nullptr;
    }

    static Node<K, V>* uncle(Node<K, V>* n) {
        Node<K, V>* g = grandpa(n);
        if (g == nullptr) {
            return nullptr;
        }
        if (comp(n->parent, g->left) == 0) {
            return g->right;
        }
        return g->left;
    }

    static Node<K, V>* sibling(Node<K, V>* n) {
        if (comp(n, n->parent->left) == 0) {
            return n->parent->right;
        }
        return n->parent->left;
    }
}
```

```

static void rotateLeft(Node<K, V>*& n, Node<K, V>*& root) {
    Node<K, V>* pivot = n->right;
    pivot->parent = n->parent;
    if (pivot->parent == nullptr) {
        root = pivot;
    }
    if (n->parent != nullptr) {
        if (comp(n->parent->left, n) == 0) {
            n->parent->left = pivot;
        }
        else {
            n->parent->right = pivot;
        }
    }
    n->right = pivot->left;
    if (pivot->left != nullptr) {
        pivot->left->parent = n;
    }
    n->parent = pivot;
    pivot->left = n;
}

static void rotateRight(Node<K, V>*& n, Node<K, V>*& root) {
    Node<K, V>* pivot = n->left;
    pivot->parent = n->parent;
    if (pivot->parent == nullptr) {
        root = pivot;
    }
    if (n->parent != nullptr) {
        if (comp(n->parent->left, n) == 0) {
            n->parent->left = pivot;
        }
        else {
            n->parent->right = pivot;
        }
    }
    n->left = pivot->right;
    if (pivot->right != nullptr) {
        pivot->right->parent = n;
    }
    n->parent = pivot;
    pivot->right = n;
}

static int comp(Node<K, V>* a, Node<K, V>* b) {
    if (a == nullptr || b == nullptr) {
        return -1;
    }
    if (a->key < b->key) {
        return -1;
    }
    if (a->key == b->key) {
        return 0;
    }
    return 1;
}

};

template <class K, class V>
class RBTREE {
    Node<K, V>* root;

    void fixAfterInsert(Node<K, V>*& n) {
        if (n->parent == nullptr) {
            n->color = BLACK;

```



```

    }
    else {
        if (n->parent->color == BLACK) {
            return;
        }
        Node<K, V>* u = Node<K, V>::uncle(n);
        Node<K, V>* g = nullptr;
        if ((u != nullptr) && (u->color == RED)) {
            n->parent->color = BLACK;
            u->color = BLACK;
            g = Node<K, V>::grandpa(n);
            g->color = RED;
            fixAfterInsert(g);
        }
        else {
            g = Node<K, V>::grandpa(n);
            if (g != nullptr) {
                if (Node<K, V>::comp(n, n->parent->right) == 0 &&
Node<K, V>::comp(n->parent, g->left) == 0) {
                    Node<K, V>::rotateLeft(n->parent, this->root);
                    n = n->left;
                }
                else if (Node<K, V>::comp(n, n->parent->left) == 0 &&
Node<K, V>::comp(n->parent, g->right) == 0) {
                    Node<K, V>::rotateRight(n->parent, this->root);
                    n = n->right;
                }
            }
            n->parent->color = BLACK;
            if (g != nullptr) {
                g->color = RED;
                if (Node<K, V>::comp(n, n->parent->right) == 0 &&
Node<K, V>::comp(n->parent, g->left) == 0) {
                    Node<K, V>::rotateRight(g, this->root);
                }
                else if (Node<K, V>::comp(n, n->parent->left) == 0 &&
Node<K, V>::comp(n->parent, g->right) == 0) {
                    Node<K, V>::rotateLeft(g, this->root);
                }
            }
        }
    }
}

void fixAfterRemove(Node<K, V>*& n) {
    while (Node<K, V>::comp(n, root) != 0 && n->color == BLACK) {
        if (Node<K, V>::comp(n, n->parent->left) == 0) {
            Node<K, V>* w = n->parent->right;
            if (w->color == RED) {
                w->color = BLACK;
                n->parent->color = RED;
                Node<K, V>::rotateLeft(n->parent, this->root);
                w = n->parent->right;
            }
            if (w->left->color == BLACK && w->right->color == BLACK) {
                w->color = RED;
                n = n->parent;
            }
            else {
                if (w->right->color == BLACK) {
                    w->left->color = BLACK;
                    w->color = RED;
                    Node<K, V>::rotateRight(w, this->root);
                    w = n->parent->right;
                }
            }
        }
    }
}

```

```

        w->color = n->parent->color;
        n->parent->color = BLACK;
        w->right->color = BLACK;
        Node<K, V>::rotateLeft(n->parent, this->root);
        n = this->root;
    }
}
else {
    Node<K, V>* w = n->parent->left;
    if (w->color == RED) {
        w->color = BLACK;
        n->parent->color = RED;
        Node<K, V>::rotateRight(n->parent, this->root);
        w = n->parent->left;
    }
    if (w->right->color == BLACK && w->left->color == BLACK) {
        w->color = RED;
        n = n->parent;
    }
    else {
        if (w->left->color == BLACK) {
            w->right->color = BLACK;
            w->color = RED;
            Node<K, V>::rotateLeft(w, this->root);
            w = n->parent->left;
        }
        w->color = n->parent->color;
        n->parent->color = BLACK;
        w->left->color = BLACK;
        Node<K, V>::rotateRight(n->parent, this->root);
        n = root;
    }
}
}
n->color = BLACK;
}

void addKey(Node<K, V>* node, vector<K>& keys) {
    keys.push_back(node->key);
    if (node->left != nullptr) {
        addKey(node->left, keys);
    }
    if (node->right != nullptr) {
        addKey(node->right, keys);
    }
}

void addValue(Node<K, V>* node, vector<V>& values) {
    values.push_back(node->value);
    if (node->left != nullptr) {
        addValue(node->left, values);
    }
    if (node->right != nullptr) {
        addValue(node->right, values);
    }
}

public:
    RBTTree() {
        this->root = nullptr;
    }

    void insert(K key, V value) {
        Node<K, V>* n = new Node<K, V>(key, value, RED);
        Node<K, V>* current = this->root;

```

```

Node<K, V>* parent = nullptr;
while (current != nullptr) {
    if (current->key == key) {
        current->value = value;
        return;
    }
    parent = current;
    current = key < current->key ?
        current->left : current->right;
}
n->parent = parent;
if (parent != nullptr) {
    if (key < parent->key) {
        parent->left = n;
    }
    else {
        parent->right = n;
    }
}
else {
    this->root = n;
}
this->fixAfterInsert(n);
}

void remove(K key) {
    Node<K, V>* n = find(key);
    if (n == nullptr) return;
    Node<K, V>* x = nullptr;
    Node<K, V>* y = nullptr;
    if (n->left == nullptr && n->right == nullptr) {
        if (n->parent == nullptr) {
            this->root == nullptr;
        }
        else {
            if (Node<K, V>::comp(n, n->parent->left) == 0) {
                n->parent->left = nullptr;
            }
            else {
                n->parent->right = nullptr;
            }
        }
        return;
    }
    if (n->left == nullptr || n->right == nullptr) {
        y = n;
    }
    else {
        y = n->right;
        while (y->left != nullptr) {
            y = y->left;
        }
    }
    if (y->left != nullptr) {
        x = y->left;
    }
    else {
        x = y->right;
    }
    x->parent = y->parent;
    if (y->parent != nullptr) {
        if (Node<K, V>::comp(y, y->parent->left) == 0) {
            y->parent->left = x;
        }
        else {

```

```

        y->parent->right = x;
    }
}
else {
    this->root = x;
}
if (Node<K, V>::comp(y, n) != 0) {
    n->value = y->value;
    n->key = y->key;
}
if (y->color == BLACK) {
    fixAfterRemove(x);
}
}

Node<K, V>* find(K key) {
    Node<K, V>* curr = this->root;
    while (curr != nullptr && curr->key != key) {
        if (curr->key < key) {
            curr = curr->right;
        }
        else {
            curr = curr->left;
        }
    }
    return curr;
}

vector<K> get_keys() {
    vector<K> keys;
    if (this->root != nullptr) {
        addKey(this->root, keys);
    }
    return keys;
}

vector<V> get_values() {
    vector<V> values;
    if (this->root != nullptr) {
        addValue(this->root, values);
    }
    return values;
}

};

template <class K, class V>
class Map {
    RBTree<K, V>* tree;

public:
    Map() {
        tree = new RBTree<K, V>();
    }

    void insert(K key, V value) {
        tree->insert(key, value);
    }

    void remove(K key) {
        tree->remove(key);
    }

    V find(K key) {
        Node<K, V>* node = tree->find(key);
        if (node == nullptr) {

```

```

        throw 0;
    }
    else {
        return node->value;
    }
}

void clear() {
    delete tree;
    tree = new RBTREE<K, V>();
}

vector<K> get_keys() {
    return tree->get_keys();
}

vector<V> get_values() {
    return tree->get_values();
}

void print() {
    vector<K> k = tree->get_keys();
    vector<V> v = tree->get_values();
    for (int i = 0; i < k.size(); i++) {
        cout << k[i] << '\t' << v[i] << endl;
    }
}

};

```

UnitTest1.cpp

```

#include "pch.h"
#include "CppUnitTest.h"
#include "../Lab1_Kuznetsov/Lab1_Kuznetsov.h"

using namespace Microsoft::VisualStudio::CppUnitTestFramework;

namespace UnitTest1
{
    TEST_CLASS(UnitTest1)
    {
    public:
        Map<string, int>* mapStringInt = new Map<string, int>();
        Map<int, string>* mapIntString = new Map<int, string>();
        Map<double, double>* mapDoubleDouble = new Map<double, double>();

        TEST_METHOD(TestInsertAndFind)
        {
            mapStringInt->insert("abc", 1);
            mapStringInt->insert("ade", 2);
            mapStringInt->insert("bbc", 3);

            mapIntString->insert(1, "a");
            mapIntString->insert(2, "abc");
            mapIntString->insert(3, "def");

            mapDoubleDouble->insert(3.52, 2.64);
            mapDoubleDouble->insert(3.53, 2.10934);
            mapDoubleDouble->insert(3.5333, 2.69402);

            Assert::AreEqual(1, mapStringInt->find("abc"));
            Assert::AreEqual((string)"def", mapIntString->find(3));
            Assert::AreEqual(2.69402, mapDoubleDouble->find(3.5333));
        }
    }
}

```

```

TEST_METHOD(TestRepeatInsert) {
    mapStringInt->insert("abc", 1);
    mapStringInt->insert("abc", 4);

    mapIntString->insert(1, "a");
    mapIntString->insert(1, "abc");

    mapDoubleDouble->insert(3, 2.66434);
    mapDoubleDouble->insert(3, 2.10934);

    Assert::AreEqual(4, mapStringInt->find("abc"));
    Assert::AreEqual((string)"abc", mapIntString->find(1));
    Assert::AreEqual(2.10934, mapDoubleDouble->find(3));
}

TEST_METHOD(TestRemove) {
    bool notFindMarker = false;

    mapStringInt->insert("abc", 1);
    mapStringInt->insert("ade", 2);
    mapStringInt->insert("bbc", 3);

    mapStringInt->remove("bbc");
    mapStringInt->remove("ade");

    try {
        mapStringInt->find("bbc");
    }
    catch (int) {
        notFindMarker = true;
    }

    Assert::IsTrue(notFindMarker);
    Assert::AreEqual(1, mapStringInt->find("abc"));

    mapStringInt->remove("abc");
    mapStringInt->insert("bse", 1);

    Assert::AreEqual(1, mapStringInt->find("bse"));
}

TEST_METHOD(TestClear) {
    bool notFindMarker = false;

    mapStringInt->insert("abc", 1);
    mapStringInt->insert("ade", 2);
    mapStringInt->insert("bbc", 3);

    mapStringInt->clear();

    try {
        mapStringInt->find("bbc");
    }
    catch (int) {
        notFindMarker = true;
    }

    Assert::IsTrue(notFindMarker);
    mapStringInt->insert("bse", 1);
    Assert::AreEqual(1, mapStringInt->find("bse"));
}

TEST_METHOD(TestGetKeys) {
    mapStringInt->insert("abc", 1);

```

```

        mapStringInt->insert("ade", 2);
        mapStringInt->insert("bbc", 3);
        mapStringInt->insert("bec", 4);
        mapStringInt->insert("bec", 5);

        auto k = mapStringInt->get_keys();
        Assert::AreEqual(4, (int)k.size());
        Assert::AreEqual((string)"abc", k[0]);
        Assert::AreEqual((string)"ade", k[1]);
        Assert::AreEqual((string)"bbc", k[2]);
        Assert::AreEqual((string)"bec", k[3]);
    }

    TEST_METHOD(TestGetValues) {
        mapStringInt->insert("abc", 1);
        mapStringInt->insert("ade", 2);
        mapStringInt->insert("bbc", 3);
        mapStringInt->insert("bec", 4);
        mapStringInt->insert("bec", 5);

        auto v = mapStringInt->get_values();
        Assert::AreEqual(4, (int)v.size());
        Assert::AreEqual(1, v[0]);
        Assert::AreEqual(2, v[1]);
        Assert::AreEqual(3, v[2]);
        Assert::AreEqual(5, v[3]);
    }
};
}

```