

# DSnP HW5 Report

B07901016 朱哲廣

## 一、實作：

### 1. Array：

以 `_capacity` 與 `_size` 來控管 array 的大小，若在 `push_back` 時，`_size == _capacity`，即將 `_capacity` 放大兩倍，再將原本的陣列複製過去，用以做到動態調整陣列大小。

`pop_back` 的部分是將其 `_size` 減少，而再次新增的時候就會直接覆蓋原來的值，而不用重新 `delete` 或 `new`。

`pop_front` 跟 `erase` 都是將目標的值與最後一個值做交換，再減少 `_size`。

### 2. Dlist：

設一個 `_head` 在剛建構時，會指到一個 dummy node，在加入新的節點後，會將最後一個節點的 `_next` 指到 dummy，而 dummy 的 `_prev` 會指到第一個點，以此來實作 `begin()` 與 `end()`。

Sorting 的部分，我是以 bubble sort 實作，所以會有  $n^2$  的複雜度。

`push_back`\`pop_back`\`pop_front`\`erase` 的實作皆是找到目標後，對其前後的節點重新指 `_prev` 跟 `_next` 來實作。

### 3. BST：

#### A. `_dummy` 位置：

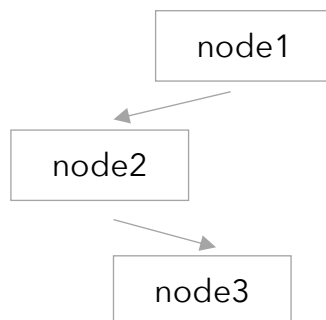
我在每一個 `BSTree` 中設一個 `_dummy node`，其用途為 `end()` 用，而 `_dummy` 的左右子樹都指到 `_root`，也就是我們樹的根。

#### B. `Iterator::_trace`：

我用 `vector` 開一個 `_trace`，裡面存的是一個 `pair`，分別存 `BSTreeNode<T>*` 與 `TrStat`，意思是路過的點以及其怎麼走過來的 (`TrStat` 是一個 `enum` 型態，內有 `LEFT`\`CUR`\`RIGHT`)，而用 `vector` 不用 `stack` 的理由是 `vector` 有 `clear()` 函數可以使用，比較好實作 `destructor`。

`_trace` 中存取範例：

{node3, CUR}
{node2, RIGHT}
{node1, LEFT}



#### C. `Iterator::++`：

`++` 找的是「第一個比此節點大的點」，因此搜尋範圍會是「右子樹中最小的點」，使用的是 `_findMin(_node->_r)` 這個 `private function`。

而若是沒有右子樹，那就從 `_trace` 當中找到「第一個是走 `LEFT` 過來的點」，這個點即是第一個比他大的點，作法是從 `_trace` 中一個一個 `pop` 出來找。

特例：若是沒有右子樹，`_trace` 中又沒有從任何一個點走 `LEFT` 來，那可以知道此點要到達的位置是 `end`，所以呼叫 `iterator::end()`，將此 `iterator` 設為 `end()`，但此特例會在後面被提到並且被解掉。

D. `Iterator::--`：

--找的是「第一個比此節點小的點」，因此搜尋範圍會是「左子樹中最大的點」，使用的是 `_findMax(_node->_l)` 這個 `private function`。

而若是沒有左子樹，那就要從 `_trace` 當中找到「第一個是走 `RIGHT` 過來的點」，這個點即是第一個比他小的點，作法是從 `_trace` 中一個一個 `pop` 出來找。

特例：若是沒有左子樹，`_trace` 中又沒有從任何一個點走 `RIGHT` 來，那可以知道此點要到達的位置是 `begin`，所以呼叫 `iterator::begin()`，將此 `iterator` 設為 `begin()`。

E. 在 `iterator::_trace` 中的 `_dummy`：

在每一個 `iterator` 中，他的 `_trace` 都會先被放入 `{_dummy, LEFT}`。此做法是為了因應在 `end()`--時，會搜尋左子樹中最大的點的特性，也就會找到從 `_root` 開始找最大的點，也就是整棵樹的最大點。而在最大點做++的時候，也會一直往上找第一個 `LEFT` 來的點，也會回到 `_dummy` 中，也就可以少實作 `iterator::++` 中的特例！亦可符合我們 `end()` 的用法。

F. `Iterator constructor` 中 `BSTree<T>* b` 的用意：

在實作過程中，我碰到 `invalid use of non-static data member` 的問題，此原因是因為 `nested class` 無法直接讀去外部的 `data member`，一個 `iterator` 並不會知道其對應的 `Tree` 是誰，所以要將其會用到的 `BSTree<T>*b` 傳入，以得到相應的 `_root` 跟 `_dummy node`。

G. `BSTree::erase(iterator pos)`：

這個 `function` 可說是我實作 `pop_front\pop_back\erase` 中都會用到的 `function`，以達到寫一個 `function` 來實作很多功能。此 `erase` 邏輯是：

「若有右子樹」：則尋找右子樹中數值最小的點，並與其點交換「數值」，並將要刪除的 `pos` 指到這個點，用意是讓要被拔掉的點都只有 1 個或 0 個子樹。

「若只有一個子樹或沒有子樹」：那做法是從 `_trace` 中找到其上一個點 (`parent`)，看他是走哪個方向來 (`LEFT\RIGHT`) 到此點，將其對應的子樹指到要被刪除的點的子樹，再將要被刪除的點 `delete`，即完成我們的刪除。

H. `BSTree::_size`：

此 `member` 會在 `insert` 與 `erase` 時作更新，以儲存樹的大小，以更快拿到樹的大小。

## 二、實驗：

### 1. 實驗方式：

分別生成 10/100/1000/10000/100000/1000000 個 node，並比較各個指令的時間與 reference code 的差異，與其所佔空間的差異

### 2. 實驗結果：

運行環境：Ubuntu 18

A. adtAdd (單位：s)

Mine ----- ref	10	100	1000	10000	100000	1000000
Array	0	0	0	0	0.01	0.16
	0	0	0	0	0.01	0.16
Dlist	0	0	0	0	0.01	0.09
	0	0	0	0.01	0.02	0.08
BST	0	0	0	0.01	0.05	1.32
	0	0	0	0	0.06	1.64

B. adtSort (單位：s)

Mine ----- ref	10	100	1000	10000	100000	1000000
Array	0	0	0	0	0.03	0.33
	0	0	0	0	0.03	0.33
Dlist	0	0	0	0.8	100.8	x
	0	0	0	0.75	87.92	x
BST	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0

C. adtDelete (執行 "adtDelete -s <string>" 10000 or size 次)  
(單位：s)

Mine ----- ref	10 (size)	100 (size)	1000 (size)	10000 (size)	100000 (size)	1000000 (size)
Array	0	0	0.01	0.03	0.83	16.45
	0	0	0.01	0.03	0.9	16.04
Dlist	0	0	0.01	0.06	1.7	22.83
	0	0	0	0.18	1.58	24.34

BST	0	0	0.02	0.06	0.07	0.21
	0	0	0.01	0.02	0.21	0.21

D. adtDelete (執行 "adtDelete -r 10000") (單位:s)

Mine ----- ref	10 (size)	100 (size)	1000 (size)	10000 (size)	100000 (size)	1000000 (size)
Array	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0
Dlist	0	0	0	0.13	2.5	30.36
	0	0	0	0.13	2.43	33.31
BST	0	0	0	0.41	26.31	396.4
	0	0	0	0.43	21.58	362.7

E. adtQuery (query 10000 or size 次的時間) (單位:s)

Mine ----- ref	10 (size)	100 (size)	1000 (size)	10000 (size)	100000 (size)	1000000 (size)
Array	0	0	0	0.18	1.08	13.21
	0	0	0.02	0.16	0.8	15.89
Dlist	0	0	0	0.1	1.43	24.17
	0	0	0	0.16	1.37	26.48
BST	0	0	0.02	0.06	0.1	0.1
	0	0	0	0.09	0.13	0.11

F. adtReset (單位:s)

Mine ----- ref	10	100	1000	10000	100000	1000000
Array	0	0	0	0	0	0
	0	0	0	0	0	0
Dlist	0	0	0	0	0	0.01
	0	0	0	0	0.01	0.01
BST	0	0	0	0	0.03	0.29
	0	0	0	0	0	0.13

G. adtPrint (s) (單位:s)

Mine ----- ref	10	100	1000	10000	100000	1000000
Array	0	0	0	0	0.02	0.35
	0	0	0	0	0.02	0.26
Dlist	0	0	0	0	0.04	0.39
	0	0	0	0	0.03	0.37
BST	0	0	0	0.02	0.08	0.91
	0	0	0	0	0.09	1.32

H. Total Memory used (單位:M)

Mine ----- ref	10	100	1000	10000	100000	1000000
Array	0	0	0	2.137	7.496	49.6
	0	0	0	2.266	7.625	49.73
Dlist	0	0	0	2.277	7.691	62.61
	0	0	0	2.266	7.68	62.59
BST	0	0	0	2.254	7.668	62.58
	0	0	0	2.32	7.734	62.65

### 三、實驗結果分析：

1. adtAdd: BST >> Array ~ Dlist
2. adtSort: Dlist >> Array > BST
3. adtDelete -s <string>: Dlist > Array >> BST
4. adtDelete -r 10000: BST >> Dlist > Array
5. adtQuery: Dlist > Array >> BST
6. adtReset: BST > Dlist ~ Array
7. adtPrint: BST > Dlist ~ Array
8. Total Memory Used: BST ~ Dlist > Array

### 四、實驗結果討論：

BST 在新增資料時的效率比起其他兩個來得慢，因為他會有  $\log N$  的插入複雜度，但是在排序、查找跟刪除茶找到的點，都比其他兩個來的快，可以快速對應需要大量排序、查找功能場合，但在給定 pos 的刪除上效率很差，原因是要再重新找到 iterator 在樹中的位置跟生成其 `_trace`。

Array 的特性為其所用空間較小，而且在排序上也有不錯的表現，但查找的速度會相較慢一些，查找複雜度是  $O(n)$ 。

Dlist 在 Sorting 上的複雜度最大  $O(n^2)$ ，因此是最慢的，而且在刪除跟查找的效果也沒有 BST 跟 Array 好，但若有需 `push_front` 的情況，dlist 會較 Array 還要快。