

8. 高级搜索树

(b2) B-树：结构

妻子好合，如鼓瑟琴

兄弟既翕，和乐且湛

邓俊辉

deng@tsinghua.edu.cn

B-Tree

❖ 1970, R. Bayer & E. McCreight

❖ 平衡的多路 (multi-way) 搜索树

❖ 经适当合并, 得 **超级节点**

每 **2代** 合并: **4路**

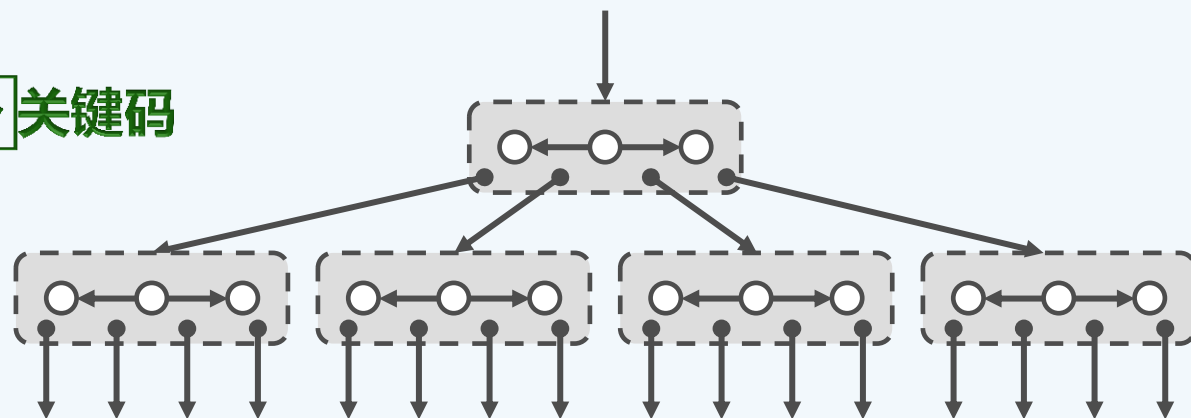
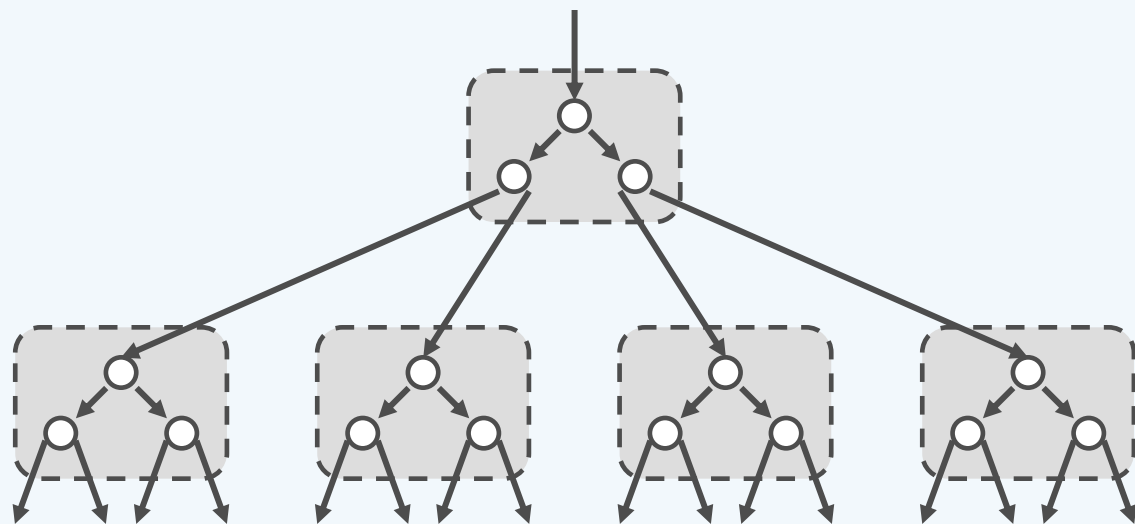
每 **3代** 合并: **8路**

...

每 **d代** 合并: **$m = 2^d$ 路**, **$m - 1$ 个** **关键码**

❖ 逻辑上与BBST **完全等价**

——既然如此, 为何还要引入B-树?



B-Tree

❖ 多级存储系统中使用B-树，可针对外部查找，大大减少I/O次数

❖ 难道，AVL还不够？比如，若有 $n = 1\text{G}$ 个记录...

每次查找需要 $\log_2(10^9) = 30$ 次I/O操作，每次只读出一个关键码，得不偿失

❖ B-树又能如何？

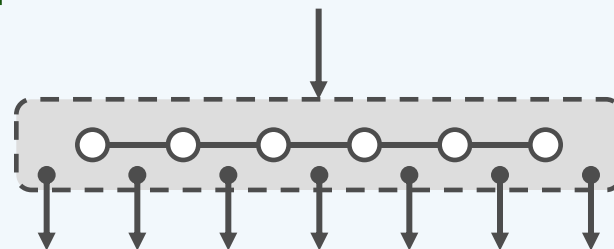
充分利用外存对批量访问的高效支持，将此特点转化为优点

每下降一层，都以超级节点为单位，读入一组关键码

❖ 具体多大一组？视磁盘的数据块大小而定， $m = \#keys / pg$

比如，目前多数数据库系统采用 $m = 200 \sim 300$

❖ 回到上例，若取 $m = 256$ ，则每次查找只需 $\log_{256}(10^9) \leq 4$ 次I/O



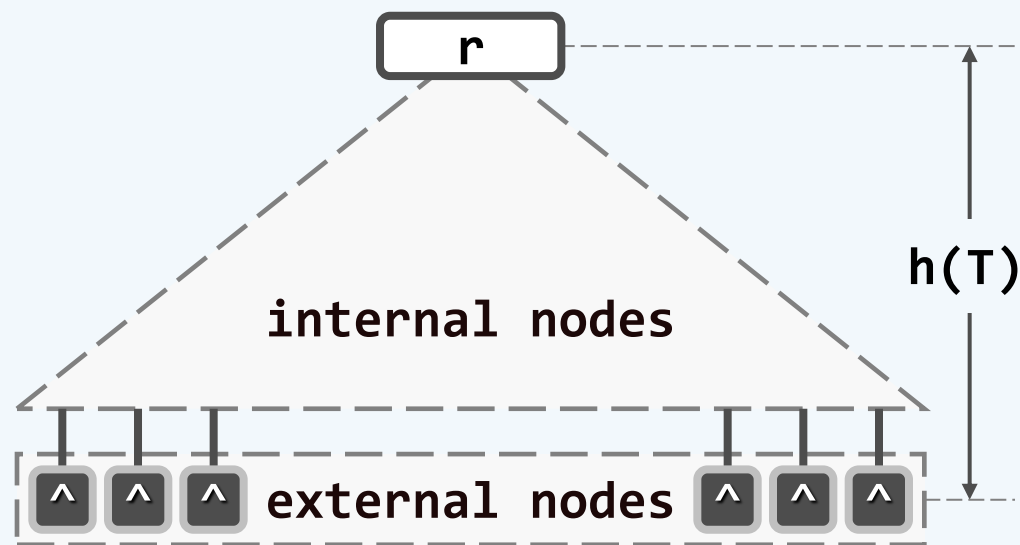
B-Tree

❖ 所谓 **m阶B-树**，即 **m路平衡搜索树** ($m \geq 2$)

❖ **外部节点** 的深度统一相等

所有 **叶节点** 的深度统一相等

❖ 树高 h = **外部节点的深度**



B-Tree

❖ 内部节点各有

不超过 $m - 1$ 个关键字： $K_1 < K_2 < \dots < K_n$

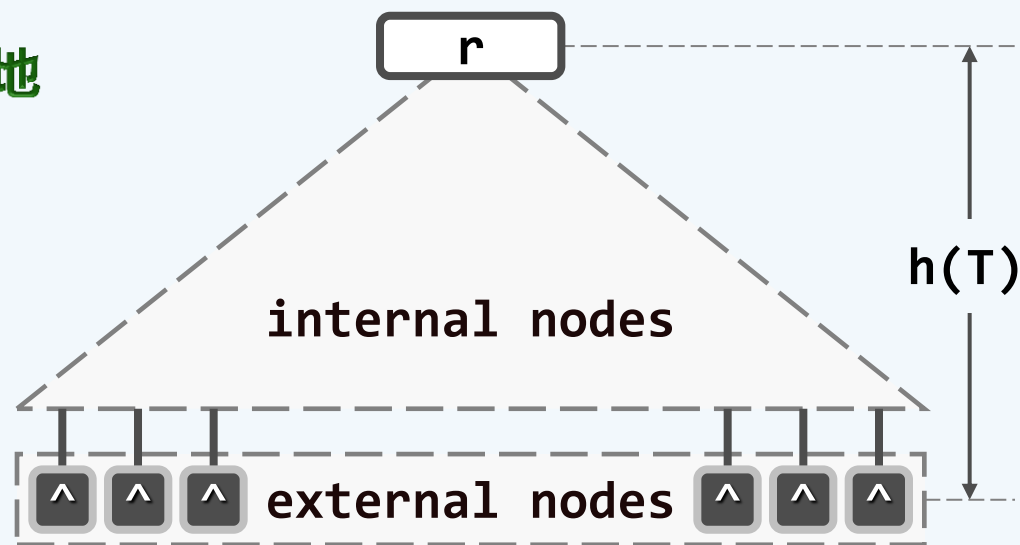
不超过 m 个分支： $A_0, A_1, A_2, \dots, A_n$

❖ 内部节点的分支数 $n + 1$ 也不能太少，具体地

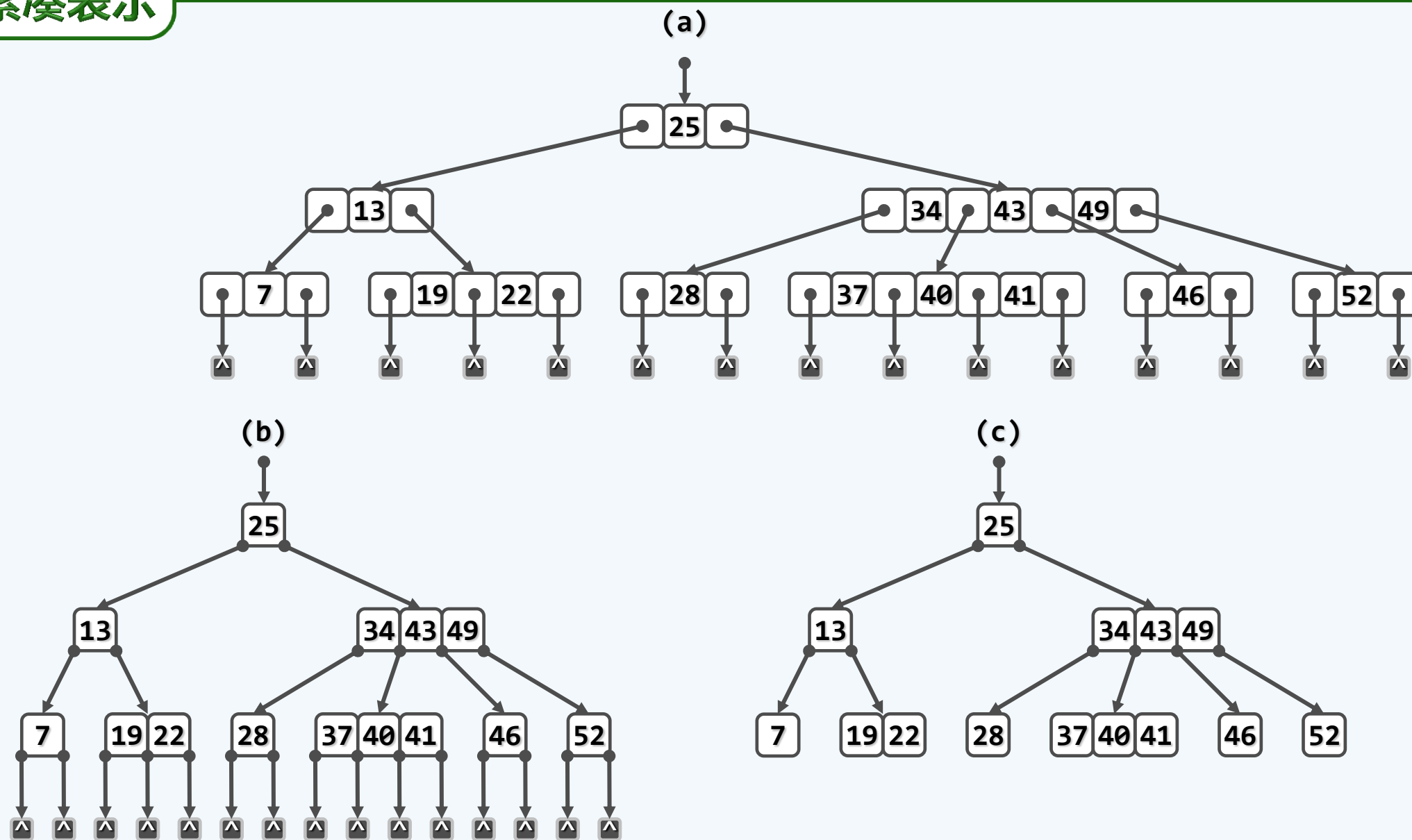
树根： $2 \leq n + 1$

其余： $\lceil m/2 \rceil \leq n + 1$

❖ 故亦称作 $(\lceil m/2 \rceil, m)$ -树



紧凑表示



实例

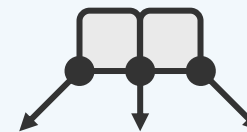
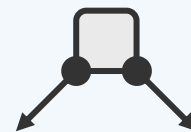
❖ [demo/b_tree/](#)

❖ $m = 3$

▶ 2-3-树, (2,3)-树, 最简单的B-树 //John Hopcroft, 1970

各(内部)节点的分支数, 可能是2或3

各节点所含key的数目, 可能是1或2

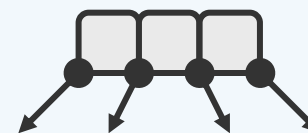


❖ $m = 4$

▶ 2-3-4-树, (2,4)-树

各节点的分支数, 可能是2、3或4

各节点所含key的数目, 可能是1、2或3



❖ 留意把玩 **4阶B-树**, 对稍后理解 **红黑树** 大有裨益

BTNode

❖ template <typename T> struct BTNode { //B-树节点

BTNodePosi(T) parent; //父

Vector<T> key; //数值向量

Vector< BTNodePosi(T) > child; //孩子向量 (其长度总比key多一)

BTNode() { parent = NULL; child.insert(0, NULL); }

BTNode(T e, BTNodePosi(T) lc = NULL, BTNodePosi(T) rc = NULL) {

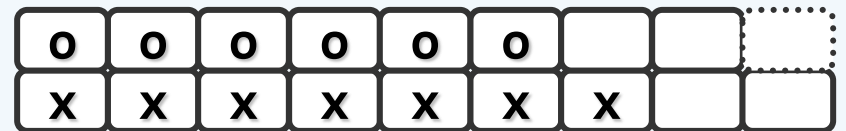
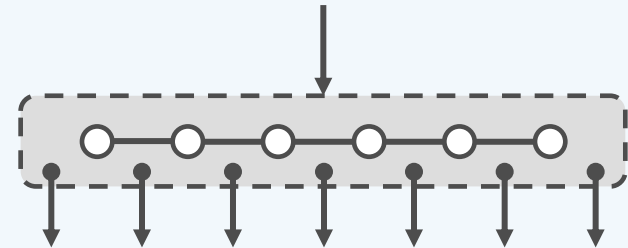
parent = NULL; //作为根节点，而且初始时

key.insert(0, e); //仅一个关键码，以及

child.insert(0, lc); child.insert(1, rc); //两个孩子

if (lc) lc->parent = this; if (rc) rc->parent = this;

}



BTree

```
❖ #define BTreeNodePosi(T) BTreeNode<T>* //B-树节点位置

❖ template <typename T> class BTree { //B-树
protected:
    int _size; int _order; BTreeNodePosi(T) _root; //关键码总数、阶次、根
    BTreeNodePosi(T) _hot; //search()最后访问的非空节点位置

    void solveOverflow( BTreeNodePosi(T) ); //因插入而[上溢]后的[分裂]处理

    void solveUnderflow( BTreeNodePosi(T) ); //因删除而[下溢]后的[合并]处理

public:
    BTreeNodePosi(T) search(const T & e); //查找

    bool insert(const T & e); //插入

    bool remove(const T & e); //删除

};
```