

Design and Analysis of Data Structures and Algorithms :: Tree part 1

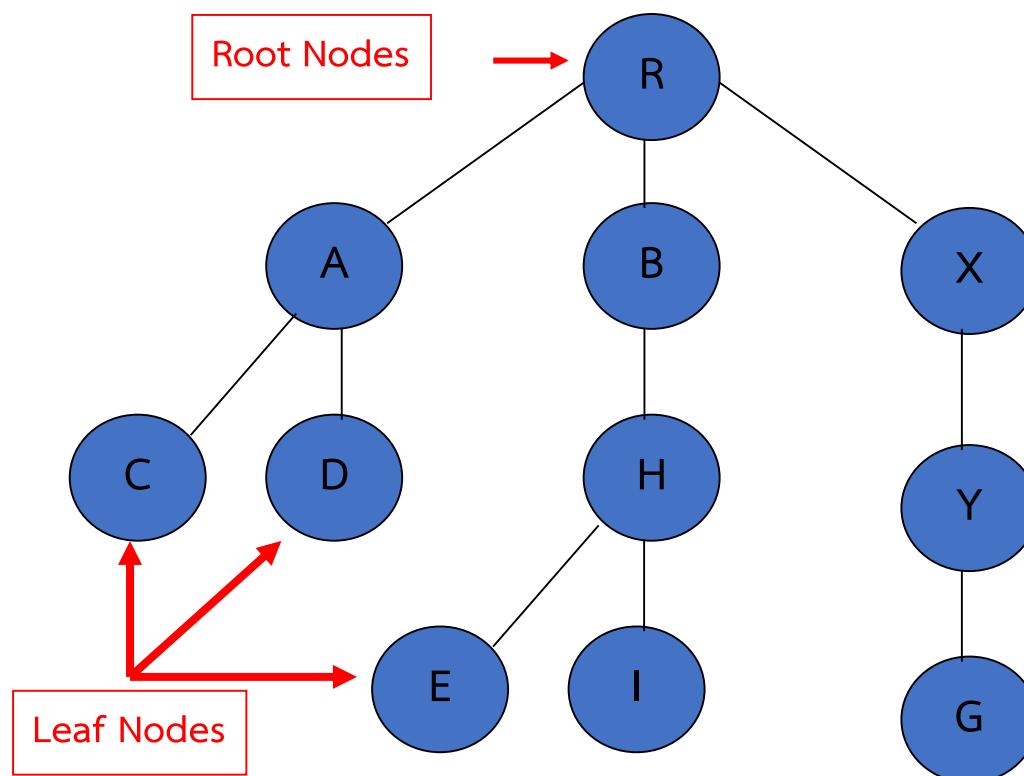
อ.ดร.วринทร์ วัฒนพรวงมห์

โครงสร้างข้อมูลแบบต้นไม้ (Tree)

นิยามโครงสร้างต้นไม้ (Tree) เป็นโครงสร้างชนิดไม่เชิงเส้น (Non-linear) มีลักษณะเป็น recursive

- Tree เป็นกลุ่มของโหนดที่มีสมาชิกหนึ่งโหนดหรือมากกว่า โดยที่
 - มีโหนดพิเศษโหนดหนึ่งเรียกว่า Root Node
 - โหนดอื่นๆ จะถูกแบ่งออกเป็นเซตที่ไม่มี สมาชิกร่วมกันซึ่งแต่ละเซตจะมีโครงสร้างเป็น Tree ที่เรียกว่า Subtree ของ Root Node

โครงสร้างต้นไม้ (Tree Structure)



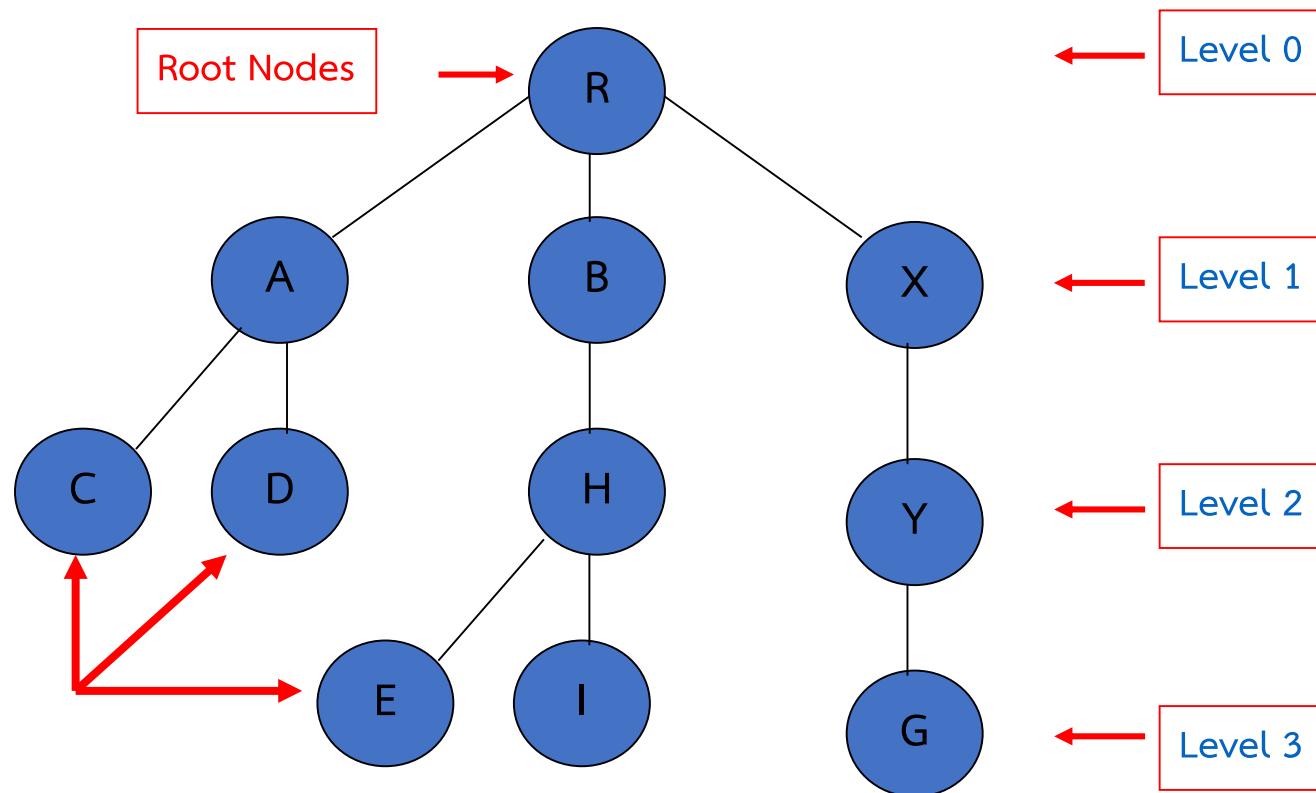
Root Nodes

Leaf Nodes

Nodes X เป็น Immediate Predecessor
ของ Y หรือ X เป็น Parent ของ Y

Nodes Y เป็น Immediate Successor
ของ X หรือ Y เป็น Child ของ X

โครงสร้างต้นไม้ (Tree Structure)



Level แสดงถึงหน่วย
ระยะทางตามแนวเดิมของ
โนนดว่าอยู่ห่างจาก
Root Node เป็นระยะ
เท่าไรและทุกกรณีมีความ
ยาวเท่ากันคือ 1 หน่วย

โครงสร้างต้นไม้ (Tree Structure)

Root

- root node โหนดแรกสุดไม่มีข้อมูลก่อนหน้า

Leaf

- โหนดที่อยู่ปลายสุด ไม่มีข้อมูลตามหลัง

Level

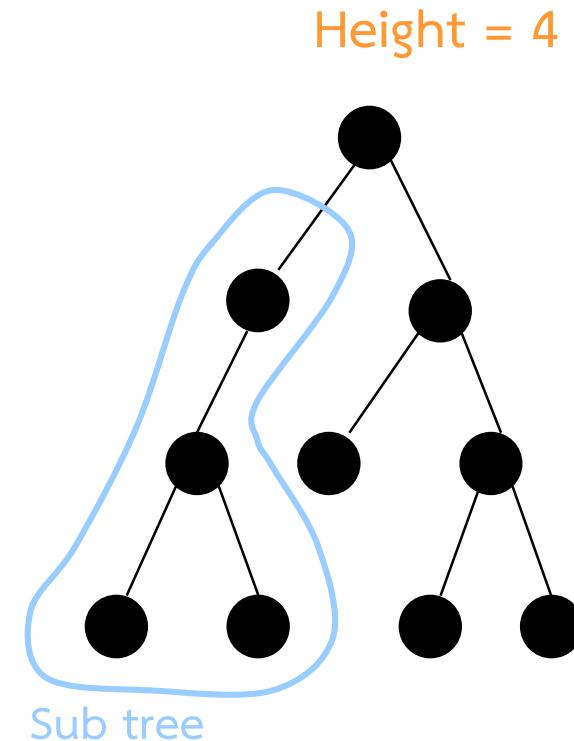
- ระดับของโหนด ระยะห่างแนวเดิ่งจาก root

Tree Height

- จำนวนระดับของต้นไม้

Sub tree

- ต้นไม้ย่อย ส่วนย่อยของต้นไม้ทั้งหมด



โครงสร้างต้นไม้ (Tree Structure)

Parent

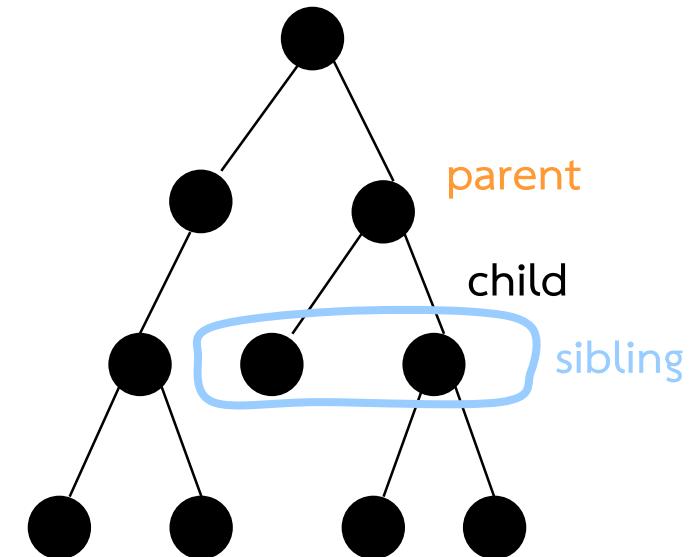
- โหนดที่มีระดับอยู่ก่อนหน้าหนึ่งระดับ

Child

- โหนดที่ตามหลังในระดับถัดไป

Sibling

- โหนดที่มี parent เดียวกัน



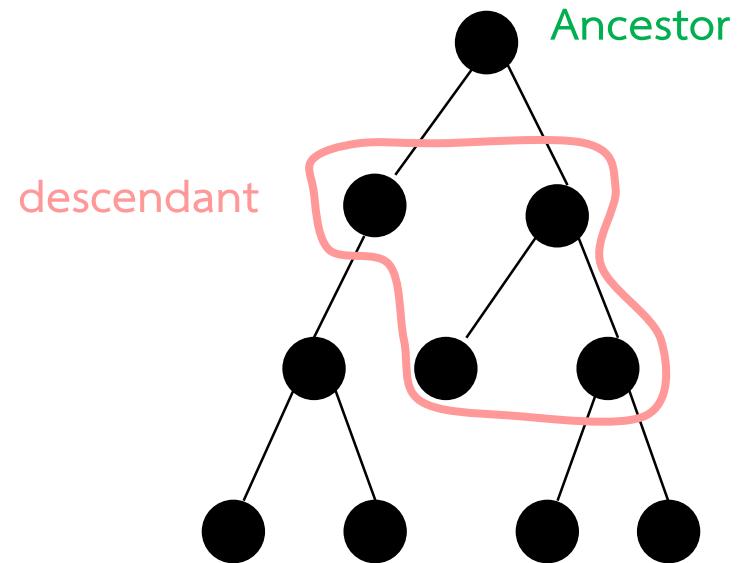
โครงสร้างต้นไม้ (Tree Structure)

Predecessor / Ancestor

- บรรพบุรุษ โหนดที่อยู่ก่อนหน้า

Successor / Descendant

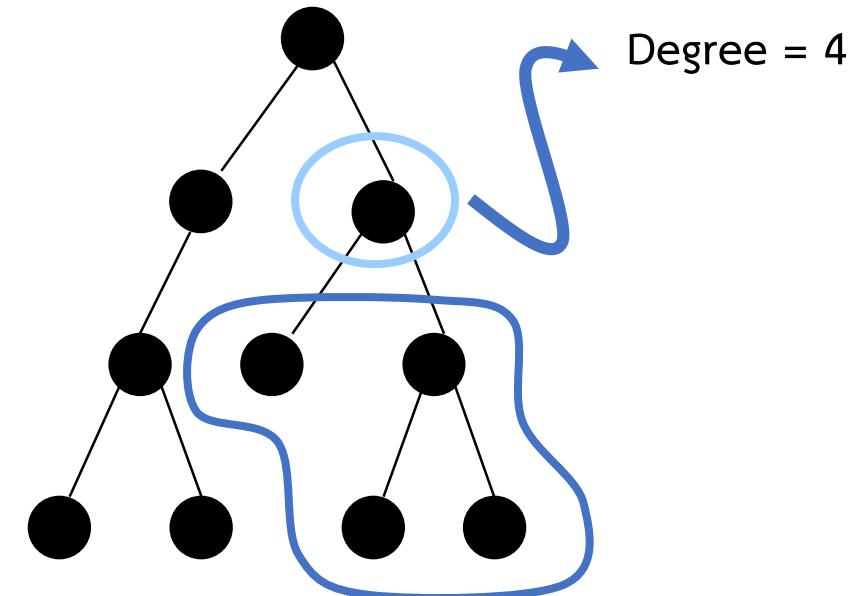
- ลูกหลาน โหนดที่อยู่ตามหลัง



โครงสร้างต้นไม้ (Tree Structure)

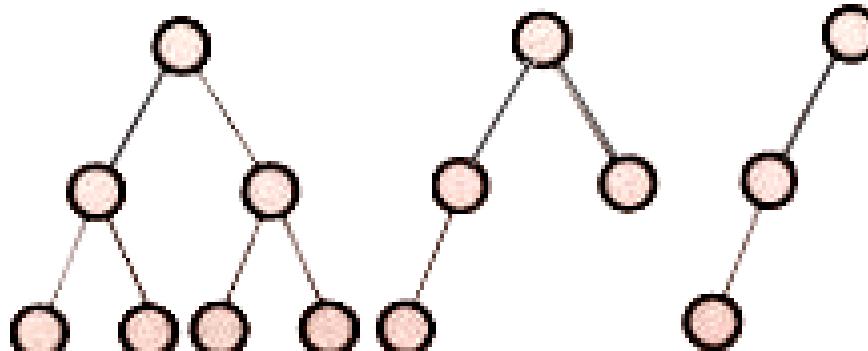
Degree

- จำนวนลูกหลาน (descendant)
ทั้งหมดของโหนดนั้น



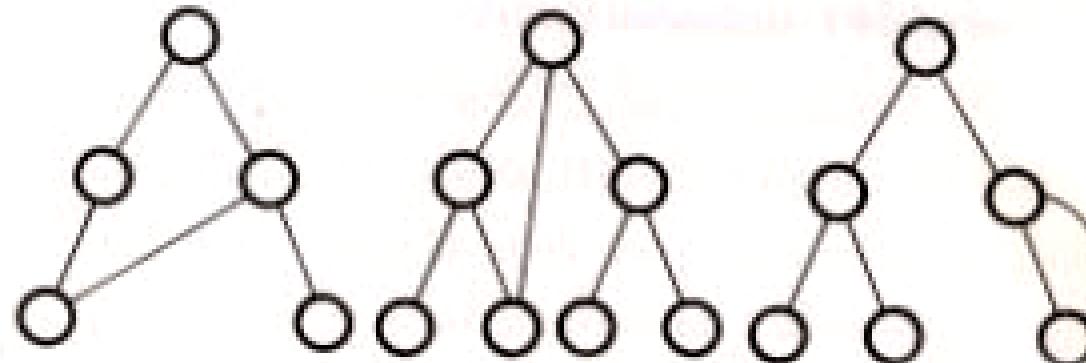
ต้นไม้แบบไบนารี (Binary Tree)

- ลักษณะพิเศษของ Binary Tree
 - ลักษณะทั่วไปเหมือนกับต้นไม้ทั่วไป
 - มีแค่ Root Node ที่ว่างเปล่า (ไม่มี Child)
 - มี Root Node และ Subtree 2 กลุ่ม ซึ่งเรียกว่า Left Subtree และ Right Subtree
 - มี Child ของ Parent ไม่เกินกว่า 2 โหนด



ต้นไม้แบบไบนารี (Binary Tree)

- ลักษณะที่ไม่ใช่ต้นไม้แบบไบนารี (Binary Tree)
 - ต้นไม้ที่มีวงจรปิด หรือ Loop



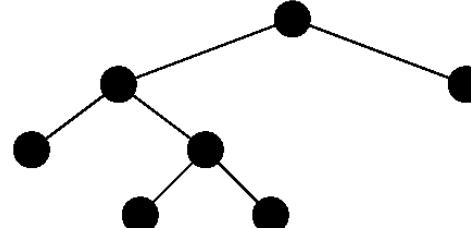
ต้นไม้ไบナรีแบบสมบูรณ์ (Complete Binary Tree)

- ต้นไม้ไบนารีสมบูรณ์ คือ ต้นไม้ไบนารีที่โหนดในระดับใดๆ จะมีโหนดเต็มจำนวนเท่ากับ 2^n ในทุกระดับ คือ 1,2,4,8,16,...
 - ความสัมพันธ์ระหว่าง Level กับจำนวนโหนดของไบนารีแบบสมบูรณ์ เขียนได้

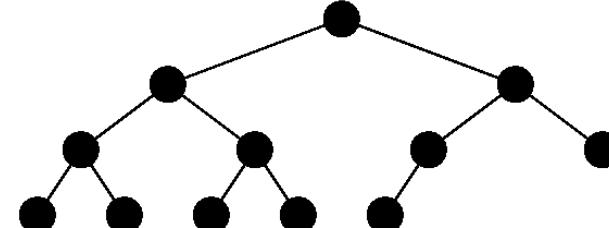
$$n = 2^l - 1$$

n = จำนวนโหนดทั้งหมดในต้นไม้ไบนารีแบบสมบูรณ์

l = Level ของต้นไม้ไบนารีแบบสมบูรณ์

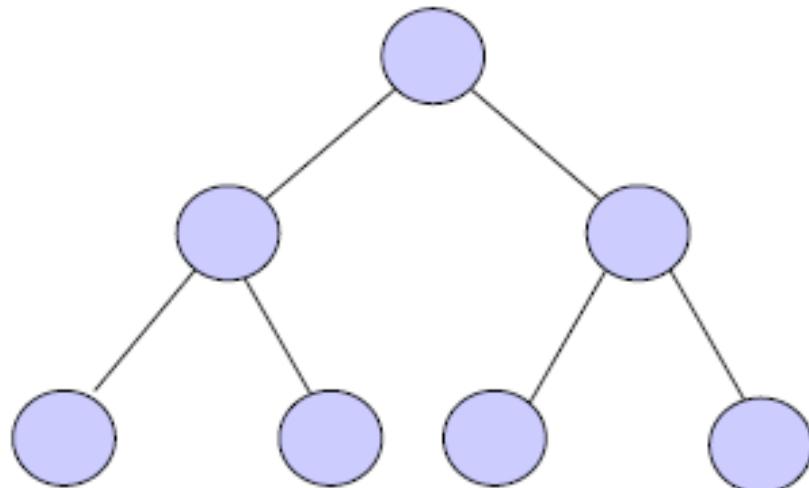


(a)



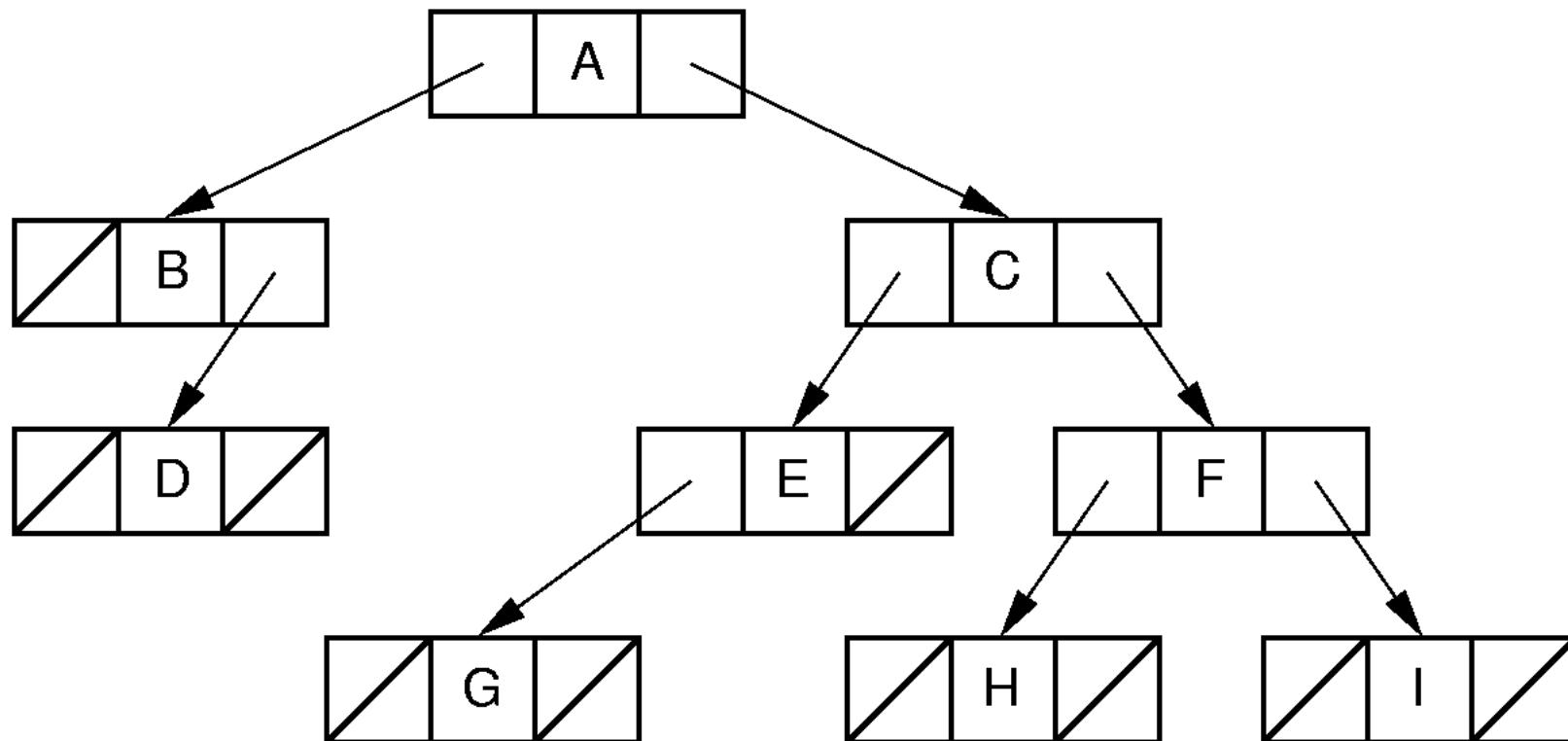
(b)

ต้นไม้ในอารีแบบสมบูรณ์ (Complete Binary Tree)

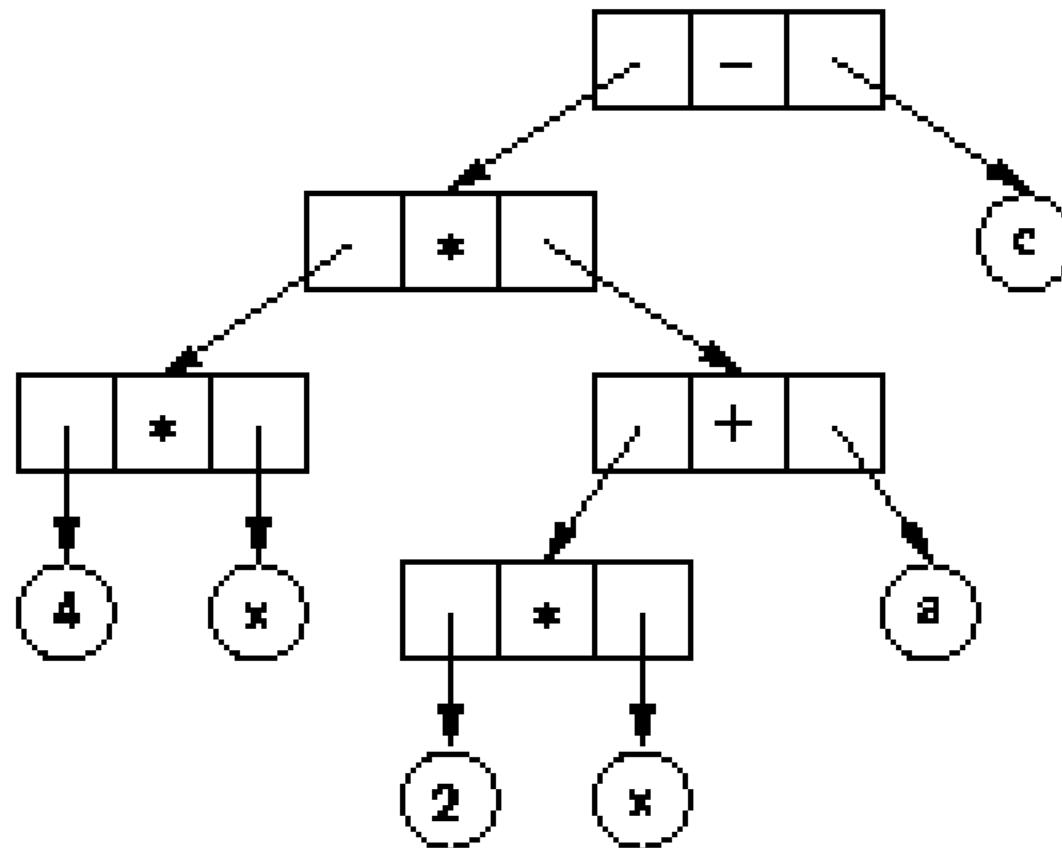


$$\begin{aligned}n &= 2^3 - 1 \\&= 8 - 1 \\&= 7\end{aligned}$$

Binary Tree Implementation (1)



Binary Tree Implementation (2)



Binary Tree Node Class

```
// Binary tree node class
template <class Elem>
class BinNodePtr : public BinNode<ELEM> {
private:
    Elem it;           // The node's value
    BinNodePtr* lc;   // Pointer to left child
    BinNodePtr* rc;   // Pointer to right child
public:
    BinNodePtr() { lc = rc = NULL; }
    BinNodePtr(Elem e, BinNodePtr* l =NULL,
               BinNodePtr* r =NULL)
    { it = e; lc = l; rc = r; }
```

Binary Tree Node Class (2)

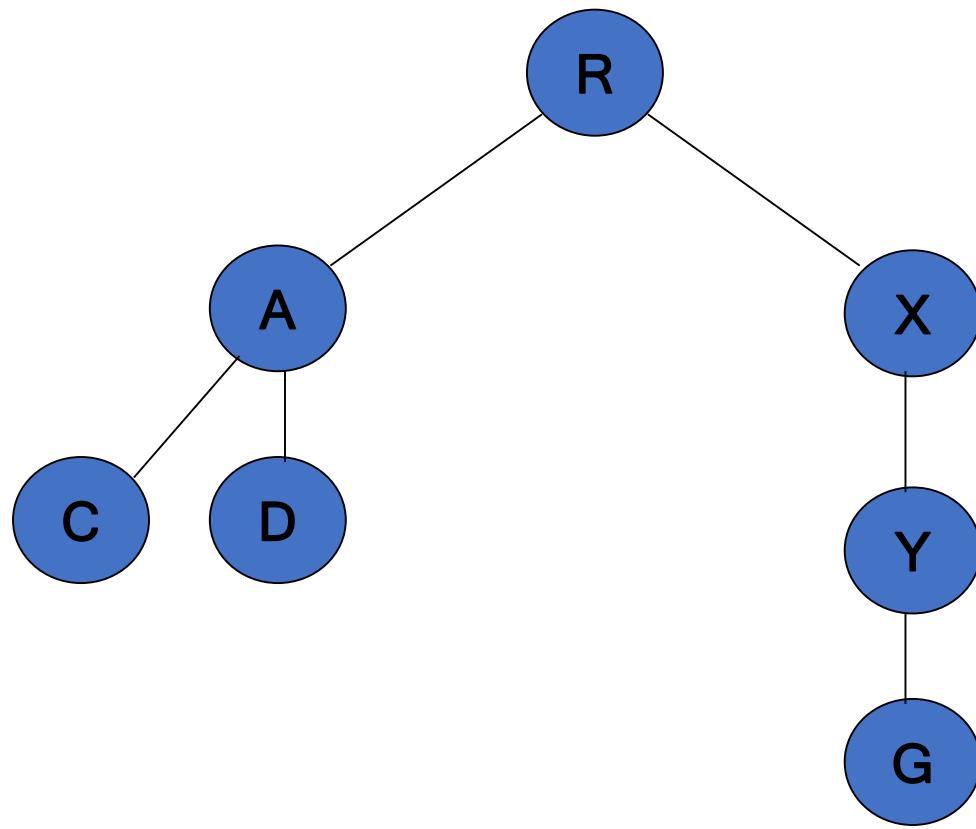
```
Elem& val() { return it; }
void setVal(const Elem& e) { it = e; }
inline BinNode<Elem>* left() const
    { return lc; }
void setLeft(BinNode<Elem>* b)
    { lc = (BinNodePtr*)b; }
inline BinNode<Elem>* right() const
    { return rc; }
void setRight(BinNode<Elem>* b)
    { rc = (BinNodePtr*)b; }
bool isLeaf()
    { return (lc == NULL) && (rc == NULL); }
};
```

การท่องต้นไม้ (Tree Traversal)

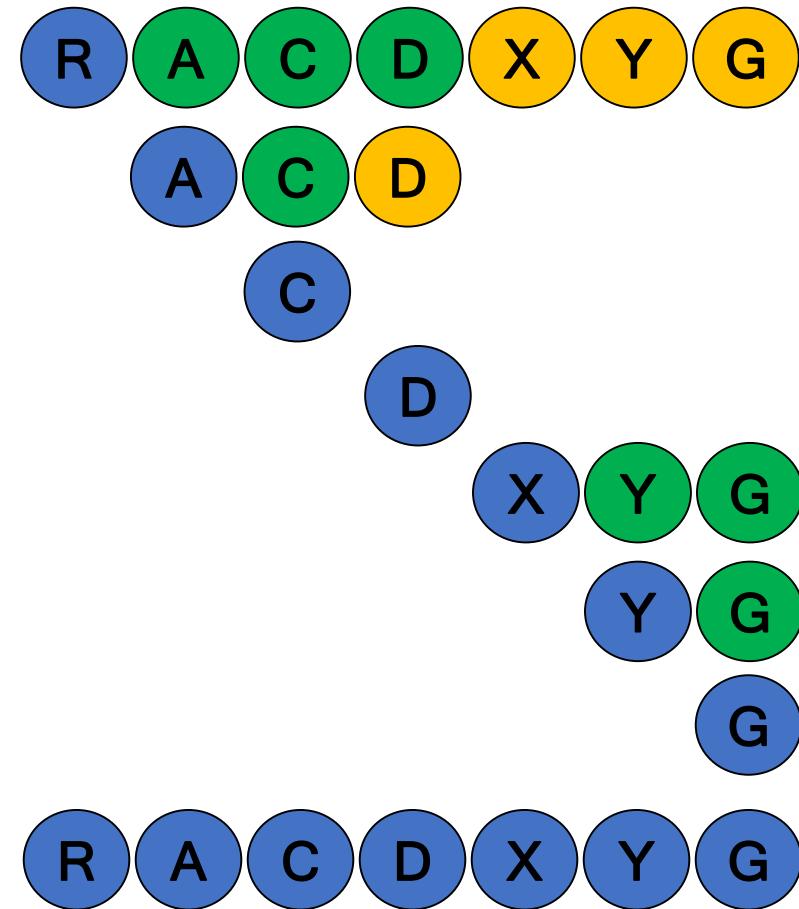
Tree Traversal หมายถึงการไปยังโหนดเพื่อประมวลผลบางอย่างที่ต้องการกระทำกับโหนดนั้น เช่น หาข่าวสาร แบ่งออกเป็น 3 วิธี (ที่นิยมใช้)

1. Pre-Order Traversal ($\text{R} \text{T}_L \text{T}_R$)
 2. In-Order Traversal ($\text{T}_L \text{R} \text{T}_R$)
 3. Post-Order Traversal ($\text{T}_L \text{T}_R \text{R}$)
- การข้ามผ่านที่แสดงรายการทุกโหนดในทรีครั้งเดียวจะเรียกว่าการแจงนับโหนดของทรี

Pre-Order Traversal ($R T_L T_R$)



Result



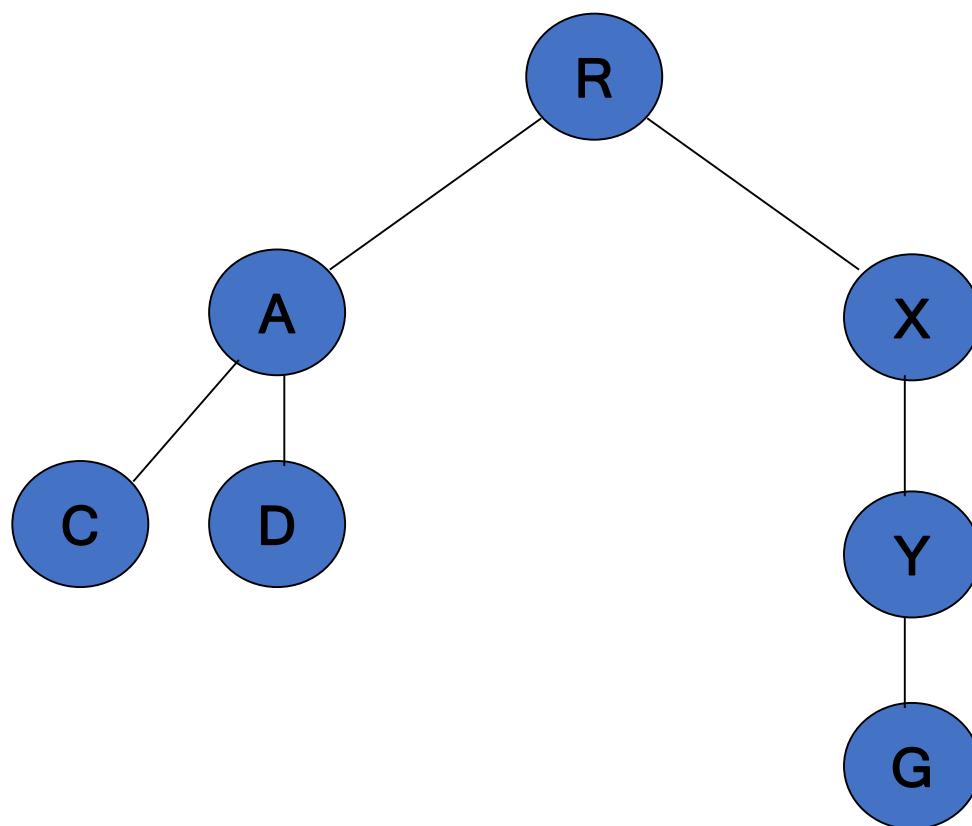
Preorder traversal: Visit each node before visiting its children.

Pre-order Traversals (RT_LT_R)

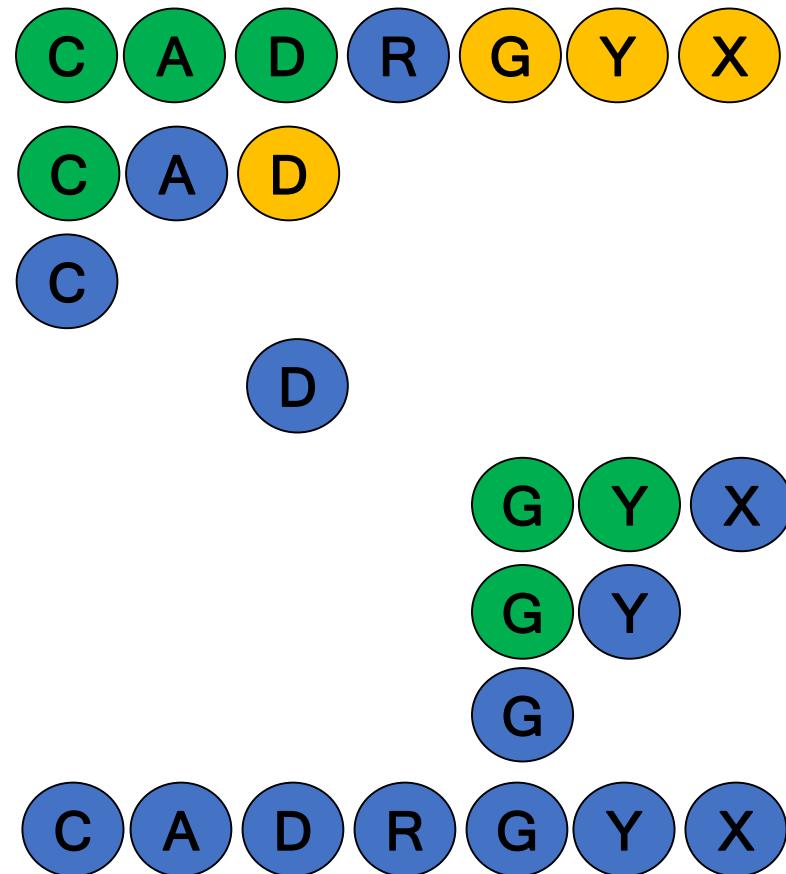
```
template <class Elem> // Bad implementation
void preorder2(BinNode<Elem>* subroot) {
    visit(subroot); // Perform some action
    if (subroot->left() != NULL)
        preorder2(subroot->left());
    if (subroot->right() != NULL)
        preorder2(subroot->right());
}
```

```
template <class Elem> // Good implementation
void preorder(BinNode<Elem>* subroot) {
    if (subroot == NULL) return; // Empty
    visit(subroot); // Perform some action
    preorder(subroot->left());
    preorder(subroot->right());
}
```

In-Order Traversal ($T_L T_R$)



Result

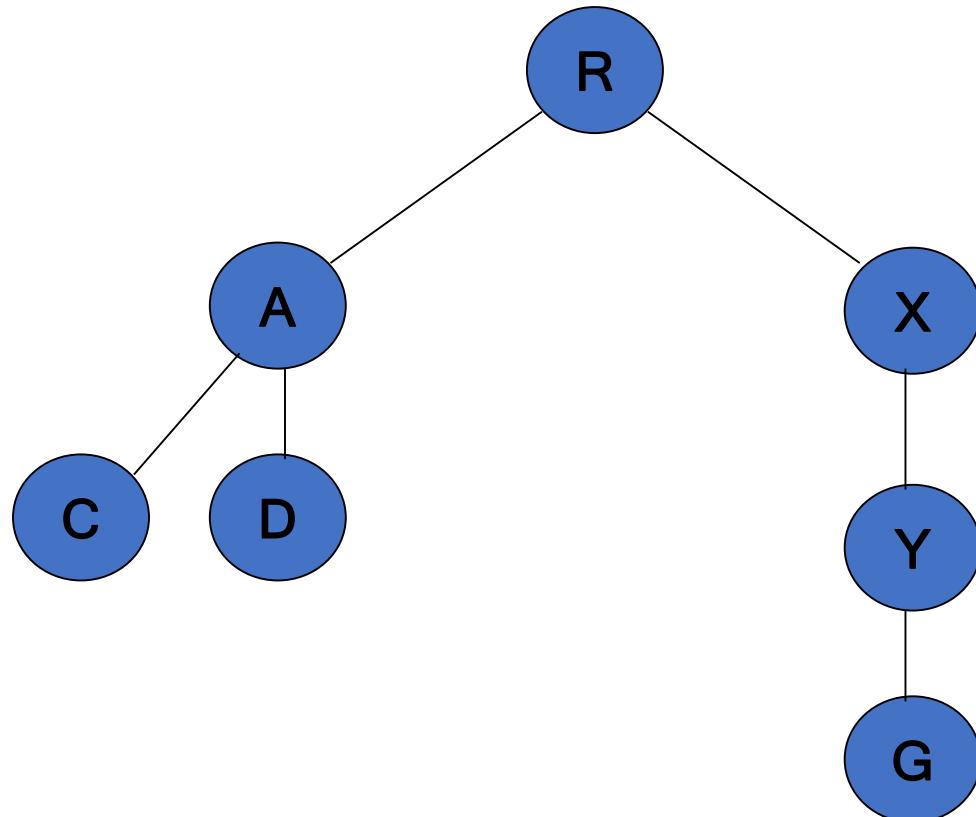


Inorder traversal: Visit the left subtree, then the node, then the right subtree.

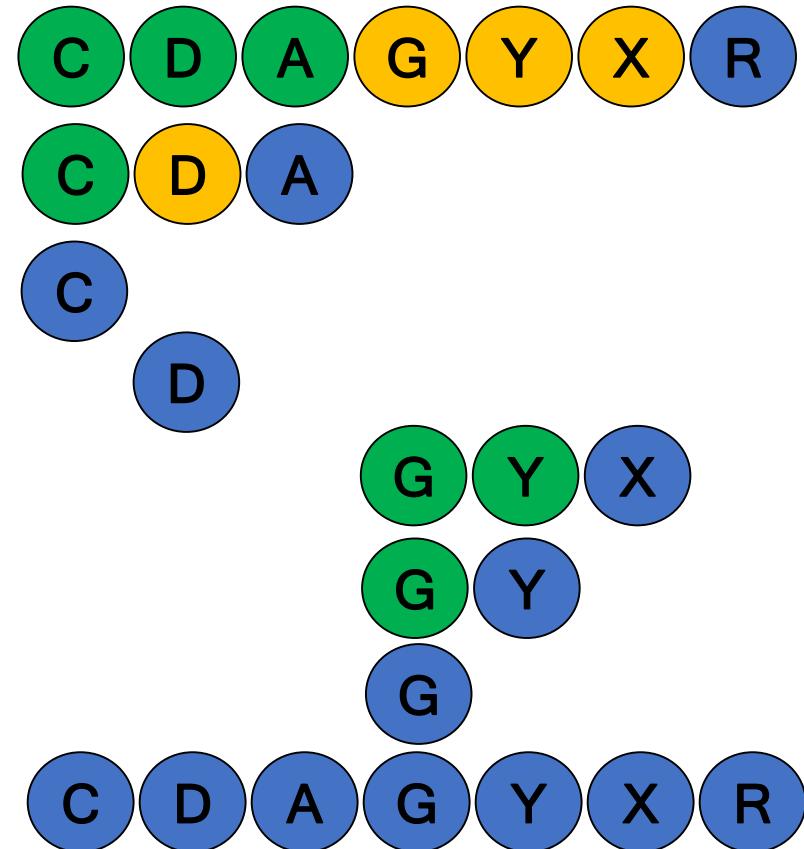
In-Order Traversals ($T_L T_R$)

```
template <class Elem> // Good implementation
void inorder(BinNode<Elem>* subroot) {
    if (subroot == NULL) return; // Empty
    inorder(subroot->left());
    visit(subroot); // Perform some action
    inorder(subroot->right());
}
```

Post-Order Traversal ($T_L T_R R$)



Result



Postorder traversal: Visit each node after visiting its children.

Post-Order Traversals ($T_L T_R$)

```
template <class Elem> // Good implementation
void postorder(BinNode<Elem>* subroot) {
    if (subroot == NULL) return; // Empty
```

Try to write your own code!!!

}

Traversal Example

```
// Return the number of nodes in the tree
template <class Elem>
int count(BinNode<Elem>* subroot) {
    if (subroot == NULL)
        return 0; // Nothing to count
    return 1 + count(subroot->left())
            + count(subroot->right());
}
```

Space Overhead (1)

From the Full Binary Tree Theorem:

- Half of the pointers are null.

If leaves store only data, then overhead depends on whether the tree is full.

Ex: All nodes the same, with two pointers to children:

- Total space required is $(2p + d)n$
- Overhead: $2pn$
- If $p = d$, this means $2p/(2p + d) = 2/3$ overhead.

Space Overhead (2)

Eliminate pointers from the leaf nodes:

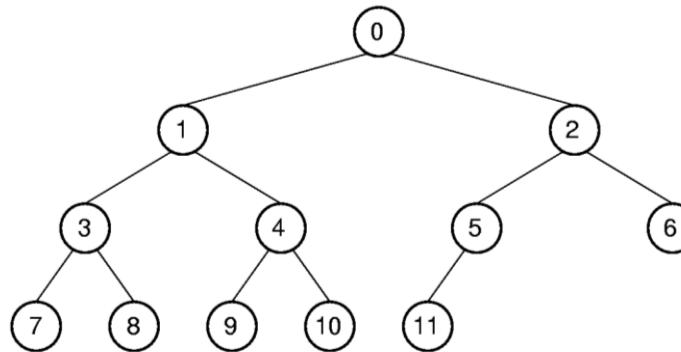
$$\frac{n/2(2p)}{n/2(2p) + dn} = \frac{p}{p + d}$$

This is $1/2$ if $p = d$.

$2p/(2p + d)$ if data only at leaves $\Rightarrow 2/3$ overhead.

Note that some method is needed to distinguish leaves from internal nodes.

Array implementation



Position	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
Parent	--	0	0	1	1	2	2	3	3	4	4	5
Left Child	1	3	5	7	9	11	--	--	--	--	--	--
Right Child	2	4	6	8	10	--	--	--	--	--	--	--
Left Sibling	--	--	1	--	3	--	5	--	7	--	9	--
Right Sibling	--	2	--	4	--	6	--	8	--	10	--	--

Array implementation - Root

```
public void Root(String key)
{
    str[0] = key;
}
```

Array implementation - set_Left

```
/*create left child of root*/
public void set_Left(String key, int root)
{
    int t = (root * 2) + 1;

    if(str[root] == null) {
        System.out.printf("Can't set child at %d, no parent found\n",t);
    }else{
        str[t] = key;
    }
}
```

Array implementation - set_Right

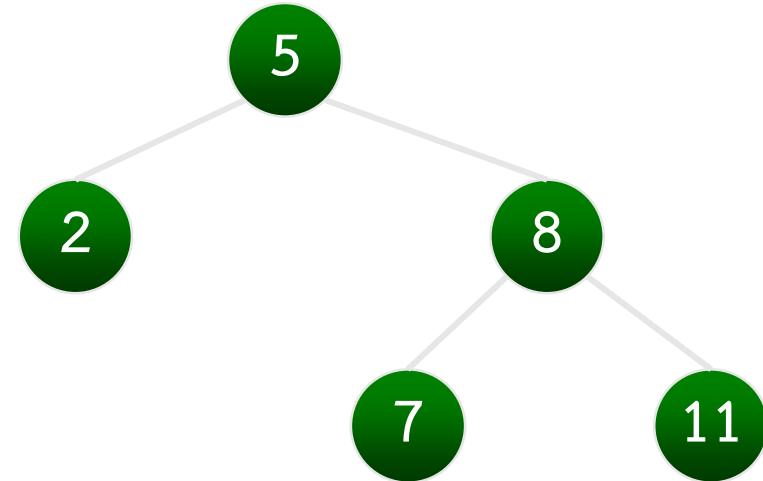
```
/*create Right child of root*/
public void set_Left(String key, int root)
{
    int t = (root * 2) + 2;

    if(str[root] == null) {
        System.out.printf("Can't set child at %d, no parent found\n",t);
    }else{
        str[t] = key;
    }
}
```

Binary Search Tree

มีคุณสมบัติเป็น Binary Tree โดยที่

- ลูกทางซ้ายต้องน้อยกว่า Parent
- ลูกทางขวาต้องมากกว่า Parent
- ถ้าข้อมูลซ้ำ จะไม่เก็บ

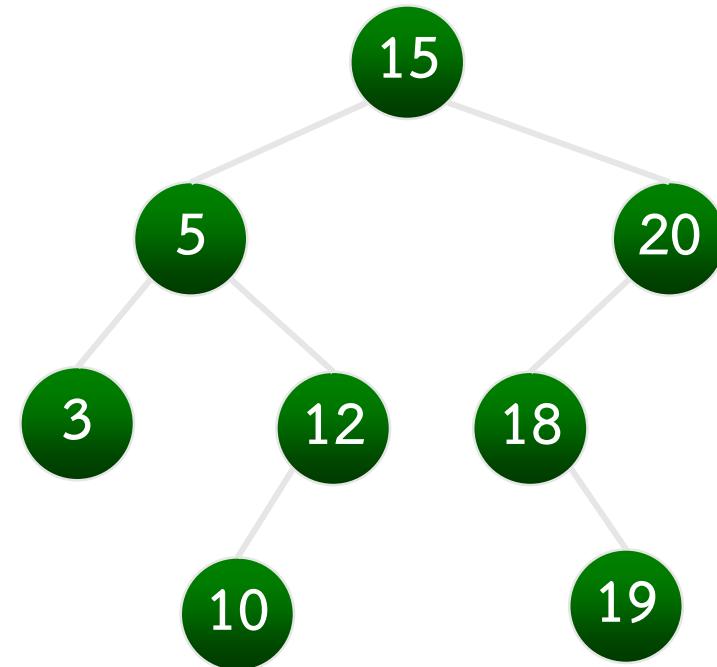


Binary Search Tree

การใส่ข้อมูลใน Binary Search Tree

15 5 12 20 3 18 10 19

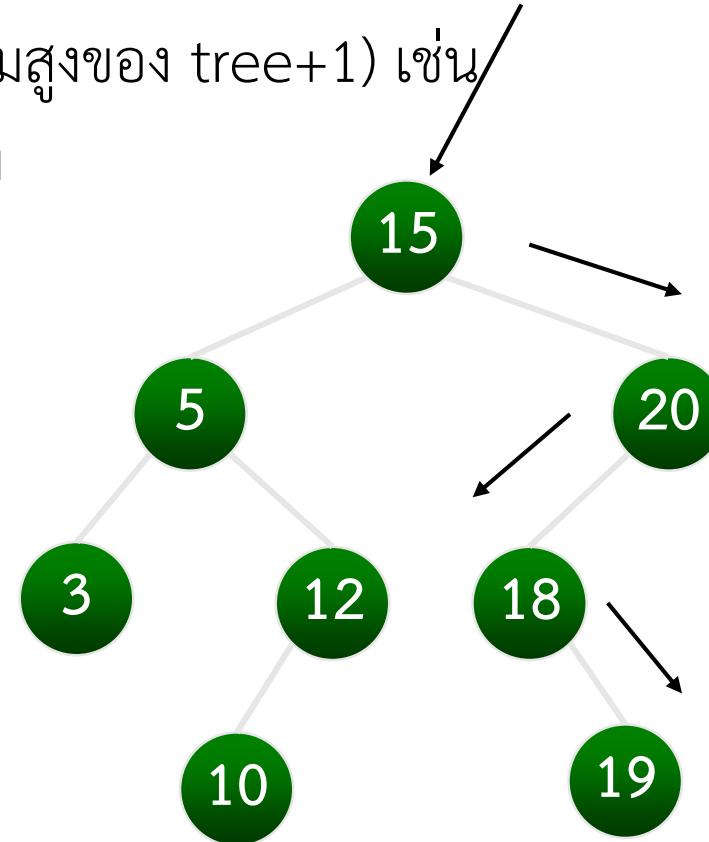
- ทุก Node ทาง Left Sub Tree จะน้อยกว่า Root
- ทุก Node ทาง Right Sub Tree จะมากกว่า Root



Binary Search Tree

ในการค้นหาข้อมูล ทำได้เร็ว คือไม่เกิน Height+1 (ความสูงของ tree+1) เช่น

- Tree นี้ Height = 3 สมมุติว่าต้องการหาว่า 19 มีหรือไม่
- จะใช้จำนวนครั้งในการหา = 4 ครั้ง
คือที่ Node 15, 20, 18, 19



BST ADT(1)

```
// BST implementation for the Dictionary ADT
template <class Key, class Elem,
          class KEComp, class EEComp>
class BST : public Dictionary<Key, Elem,
                                KEComp, EEComp> {
private:
    BinNode<Elem>* root;      // Root of the BST
    int nodecount;             // Number of nodes
    void clearhelp(BinNode<Elem>* );
    BinNode<Elem>*
        inserthelp(BinNode<Elem>*, const Elem&);
    BinNode<Elem>*
        deletemin(BinNode<Elem>*, BinNode<Elem>*&);
    BinNode<Elem>* removehelp(BinNode<Elem>*,
                               const Key&, BinNode<Elem>*&);
    bool findhelp(BinNode<Elem>*, const Key&,
                  Elem&) const;
    void printhelp(BinNode<Elem>*, int) const;
```

BST ADT(2)

```
public:  
    BST() { root = NULL; nodecount = 0; }  
    ~BST() { clearhelp(root); }  
    void clear() { clearhelp(root); root = NULL;  
                  nodecount = 0; }  
    bool insert(const Elem& e) {  
        root = inserthelp(root, e);  
        nodecount++;  
        return true; }  
    bool remove(const Key& K, Elem& e) {  
        BinNode<Elem>* t = NULL;  
        root = removehelp(root, K, t);  
        if (t == NULL) return false;  
        e = t->val();  
        nodecount--;  
        delete t;  
        return true; }
```

BST ADT(3)

```
bool removeAny(Elem& e) { // Delete min value
    if (root == NULL) return false; // Empty
    BinNode<Elem>* t;
    root = deletemin(root, t);
    e = t->val();
    delete t;
    nodecount--;
    return true;
}
bool find(const Key& K, Elem& e) const
    { return findhelp(root, K, e); }
int size() { return nodecount; }
void print() const {
    if (root == NULL)
        cout << "The BST is empty.\n";
    else printhelp(root, 0);
}
```

BST Search

```
template <class Key, class Elem,
          class KEComp, class EEComp>
bool BST<Key, Elem, KEComp, EEComp>::  

    findhelp(BinNode<Elem>* subroot,  

             const Key& K, Elem& e) const {  

    if (subroot == NULL)  

        return false;  

    else if (KEComp::lt(K, subroot->val()))  

        return findhelp(subroot->left(), K, e);  

    else if (KEComp::gt(K, subroot->val()))  

        return findhelp(subroot->right(), K, e);  

    else { e = subroot->val(); return true; }  
}
```

BST Search – simpler implementation

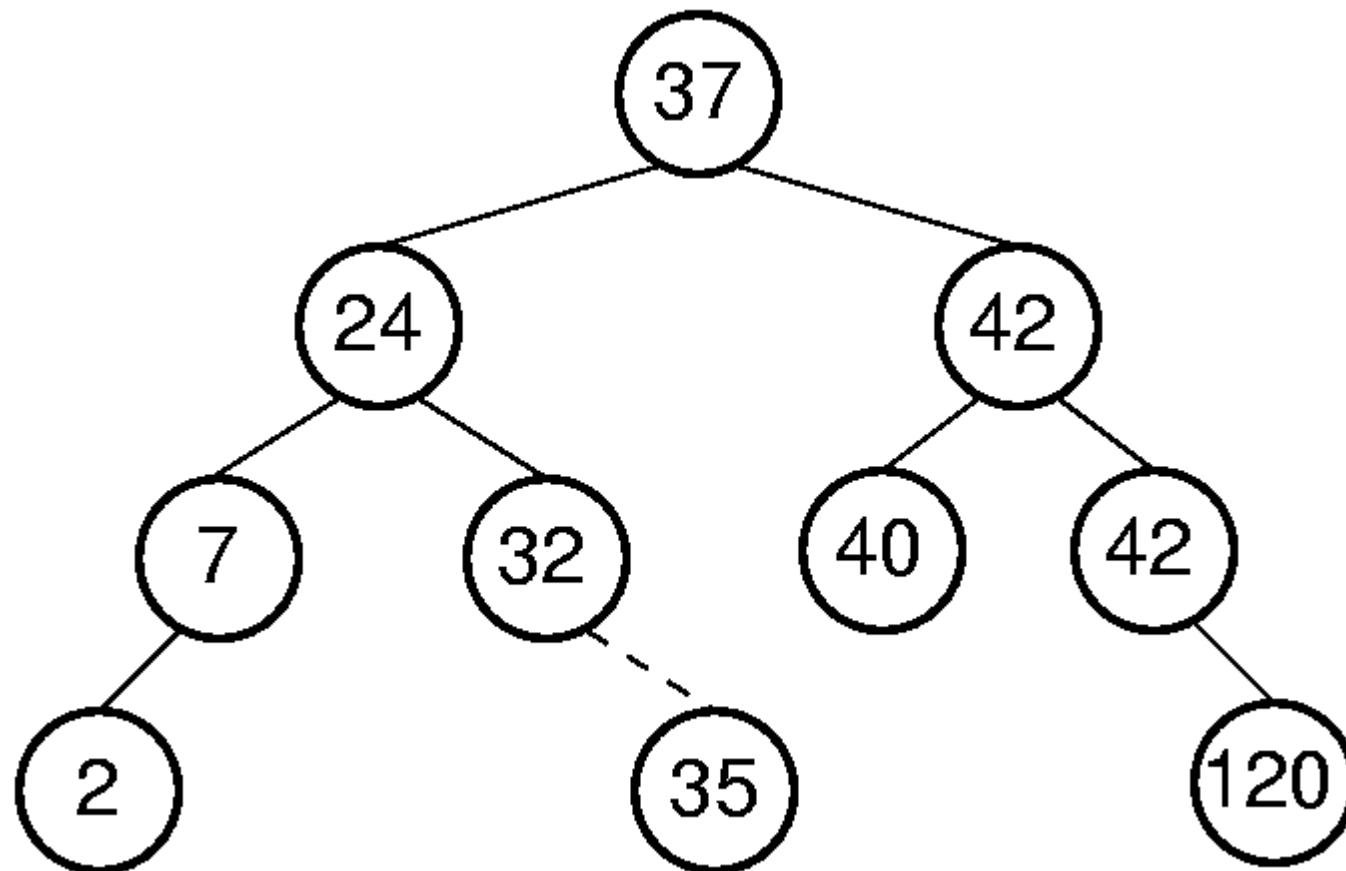
```
struct node* search(struct node* root, int key)      // n
{
    // Base Cases: root is null or key is present at root
    if (root == NULL || root->key == key)
        return root;

    // Key is greater than root's key
    if (root->key < key)
        return search(root->right, key);           // n/2

    // Key is smaller than root's key
    return search(root->left, key);                // n/2
}
```

$$O(\text{height}) = O(\log_2 n)$$

BST Insert



BST Insert

```
template <class Key, class Elem,
          class KEComp, class EEComp>
BinNode<Elem>* BST<Key,Elem,KEComp,EEComp>::  
inserthelp(BinNode<Elem>* subroot,  
           const Elem& val) {  
    if (subroot == NULL) // Empty: create node  
        return new BinNodePtr<Elem>(val,NULL,NULL);  
    if (EEComp::lt(val, subroot->val()))  
        subroot->setLeft(inserthelp(subroot->left(),val));  
    else  
        subroot->setRight(inserthelp(subroot->right(), val));  
    // Return subtree with node inserted  
    return subroot;  
}
```

BST Insert – Simpler implementation

```
struct node* insert(struct node* node, int key)    // n
{
    /* If the tree is empty, return a new node */
    if (node == NULL) return newNode(key);

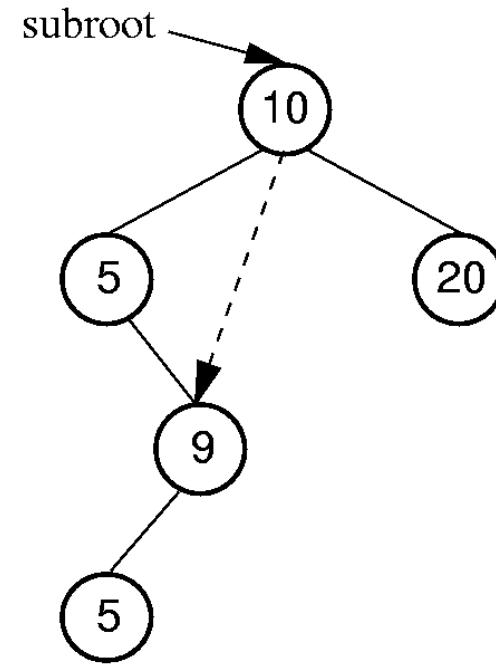
    /* Otherwise, recur down the tree */
    if (key < node->key)
        node->left = insert(node->left, key);    // n/2
    else if (key > node->key)
        node->right = insert(node->right, key);   // n/2

    /* return the (unchanged) node pointer */
    return node;
}
```

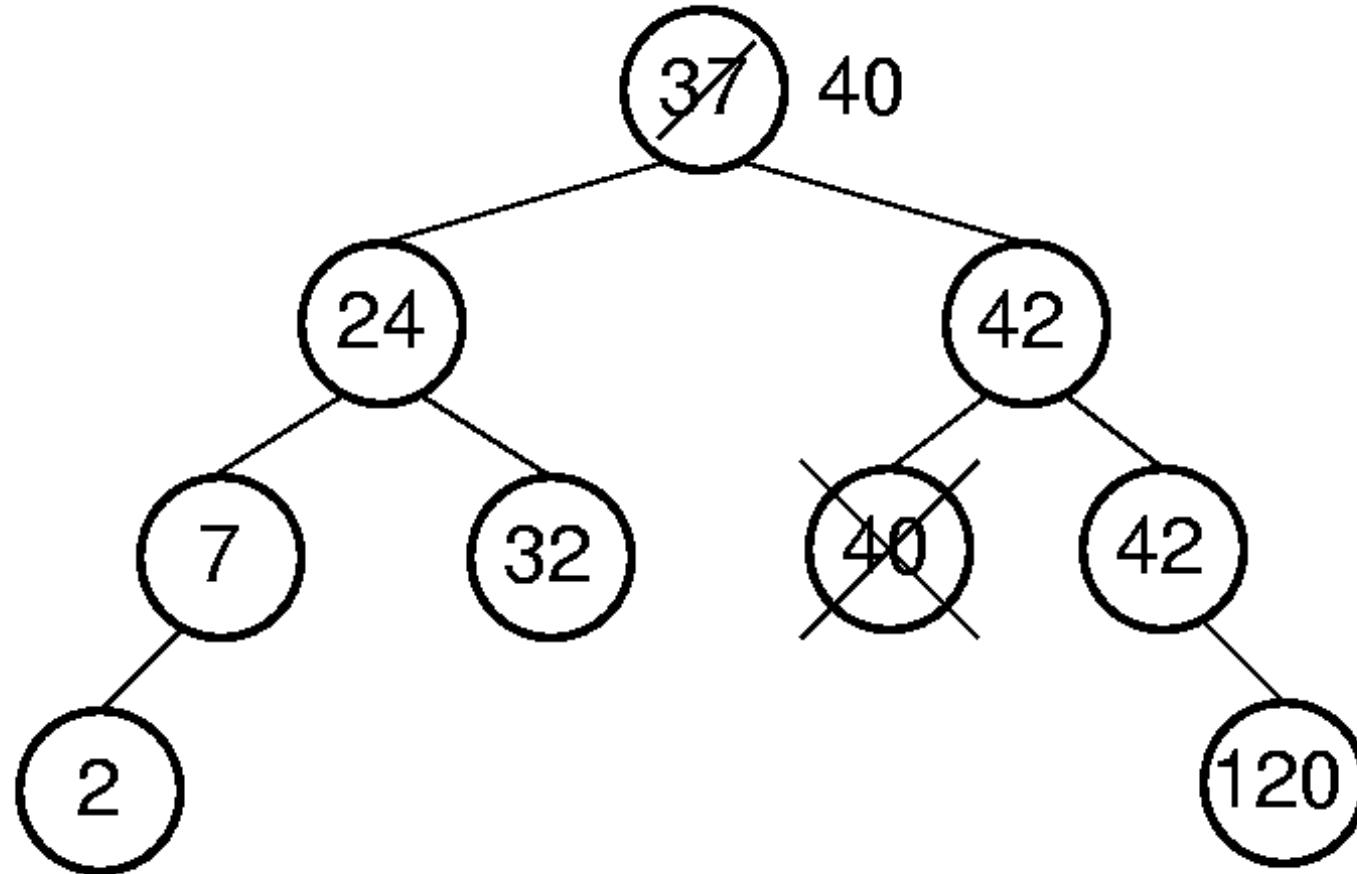
$$O(\text{height}) = O(\log_2 n)$$

Remove Minimum Value

```
template <class Key, class Elem,
          class KEComp, class EEComp>
BinNode<Elem>* BST<Key, Elem,
           KEComp, EEComp>::
deletemin(BinNode<Elem>* subroot,
           BinNode<Elem>*& min) {
    if (subroot->left() == NULL) {
        min = subroot;
        return subroot->right();
    }
    else { // Continue left
        subroot->setLeft(
            deletemin(subroot->left(), min));
        return subroot;
    }
}
```



BST Remove



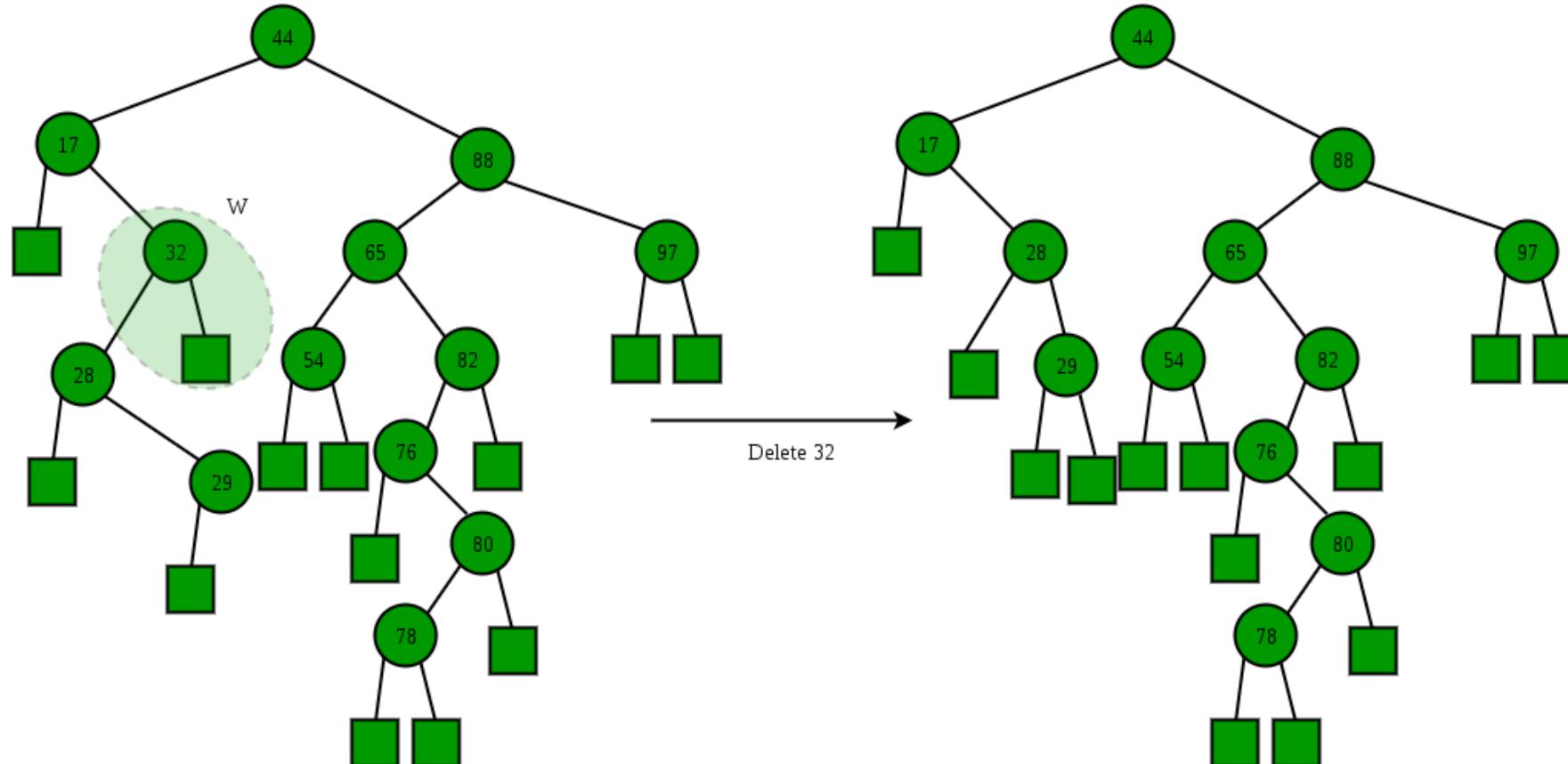
BST Remove

```
template <class Key, class Elem,
          class KEComp, class EEComp>
BinNode<Elem>* BST<Key,Elem,KEComp,EEComp>::  
removehelp(BinNode<Elem>* subroot,  
          const Key& K, BinNode<Elem>*& t) {  
    if (subroot == NULL) return NULL;  
    else if (KEComp::lt(K, subroot->val()))  
        subroot->setLeft(  
            removehelp(subroot->left(), K, t));  
    else if (KEComp::gt(K, subroot->val()))  
        subroot->setRight(  
            removehelp(subroot->right(), K, t));  
}
```

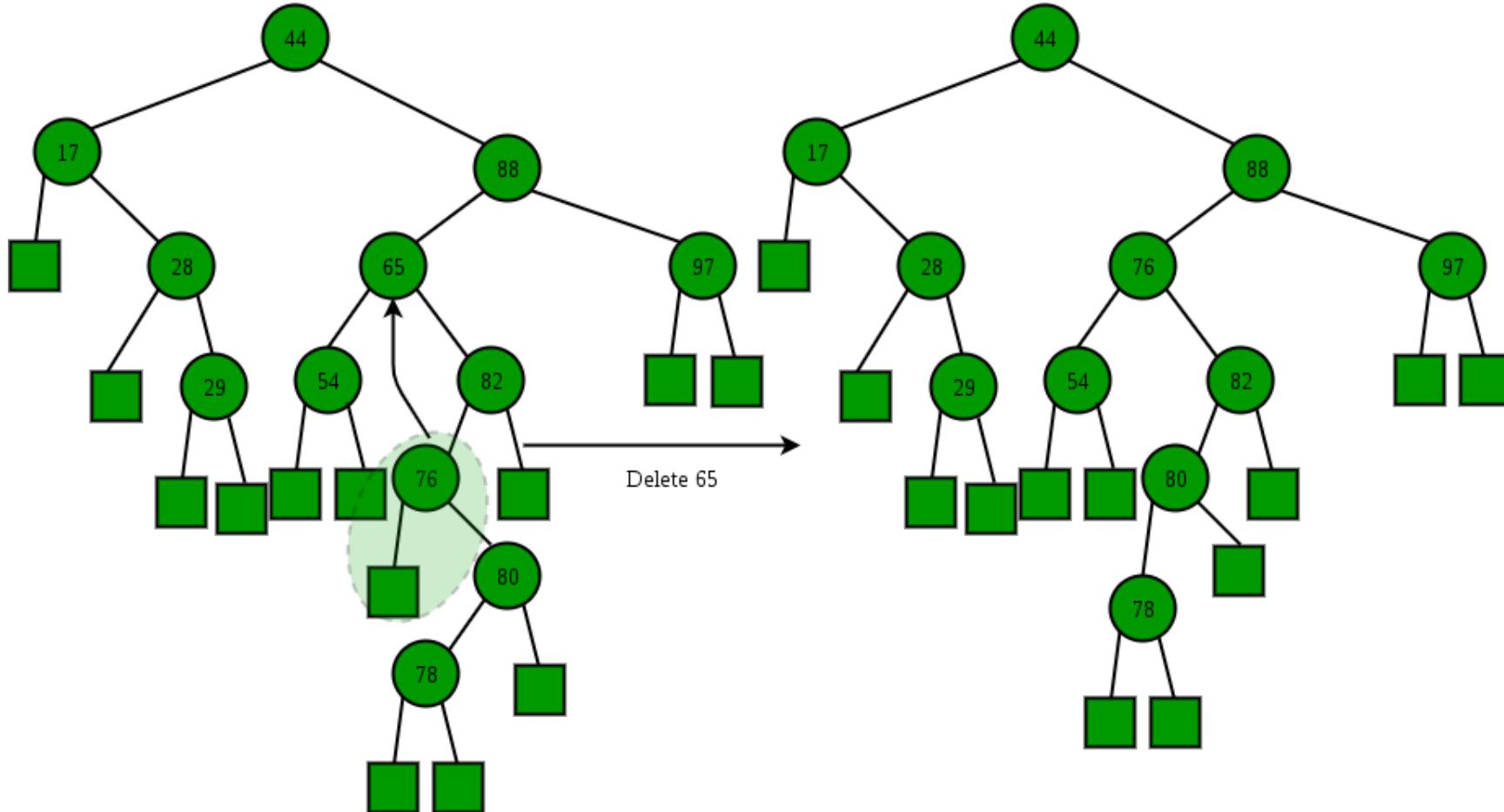
BST Remove

```
else {           // Found it: remove it
    BinNode<Elem>* temp;
    t = subroot;
    if (subroot->left() == NULL)
        subroot = subroot->right();
    else if (subroot->right() == NULL)
        subroot = subroot->left();
    else { // Both children are non-empty
        subroot->setRight(
            deletemin(subroot->right(), temp));
        Elem te = subroot->val();
        subroot->setVal(temp->val());
        temp->setVal(te);
        t = temp;
    }
}
return subroot;
```

BST Remove



BST Remove



```

struct node* deleteNode(struct node* root, int key) // n
{
    // base case
    if (root == NULL) return root;
    // If the key to be deleted is smaller than the root's key, then it lies in left subtree
    if (key < root->key)
        root->left = deleteNode(root->left, key); // n/2
    // If the key to be deleted is greater than the root's key, then it lies in right subtree
    else if (key > root->key)
        root->right = deleteNode(root->right, key); // n/2
    // if key is same as root's key, then This is the node to be deleted
    else
    {
        // node with only one child or no child
        if (root->left == NULL)
        {
            struct node *temp = root->right;
            free(root);
            return temp; }
        else if (root->right == NULL)
        {
            struct node *temp = root->left;
            free(root);
            return temp; }
        // node with two children: Get the inorder successor (smallest in the right subtree)
        struct node* temp = minValueNode(root->right);
        // Copy the inorder successor's content to this node
        root->key = temp->key;
        // Delete the inorder successor
        root->right = deleteNode(root->right, temp->key); // n/2
    }
    return root;
}

```

$$O(\text{height}) = O(\log_2 n)$$

แบบฝึกหัด

1. จงเปลี่ยนนิพจน์ Infix ต่อไปนี้เป็น Postfix

- $A + B * C - D / E$
- $(A - 2 * (B + C) - D * E) * F$

2. จงเปลี่ยนนิพจน์ Infix ต่อไปนี้เป็น Prefix

$$(50 - 2 * (2 + 3) - 5 * 4) * 6$$

3. จงคำนวณหาค่าของนิพจน์ Prefix ที่ได้ในข้อ 2

แบบฝึกหัด

- ให้สร้าง Binary Search Tree จากข้อมูลดังนี้
10, 8, 2, 4, 3, 15, 26, 30 ,17, 6
- จากรูป Tree ที่กำหนดให้ จงเขียนผลลัพธ์จากการท่องไปใน Tree ทั้ง 3 แบบได้แก่ Pre-order, In-order และ Post-order