

## 17 Container ADT II

### 17.1 Measuring the efficiency of an algorithm

#### 17.1.1 binary search

#### 17.1.2 binary search 的要求: ordered set

#### 17.1.3 题外话: c++ 的 short-circuited `&&`

#### 17.1.4 Efficiency Comparison

### 17.2 Operator Overloading

#### 17.3 `main.cpp` using `using`

#### 17.4 其他事项

##### 17.4.1 Static v.s. dynamic polymorphism

##### 17.4.2 `check_invariant`

# 17 Container ADT II

```
template <typename T>
int set<T>::index_of(T e) const {
    for (size_t i = 0; i < T.size; i++) {
        if (ele[i] == e) {return i;}
    }
    return -1;
}
```

这里 `ele[i]` 和 `e` 的 comparisons 次数:

如果 `T.size` 为 `n`, 那么 best case 是 1 次 (第一个就是); worst case 是 `n` 次 (直到最后一个才是)

这个 **search algorithm** 的名字就叫 **linear search** 或者称 **sequential search**, 因为它的 **time complexity** 为  $O(n)$

## 17.1 Measuring the efficiency of an algorithm

1. 确认 problem size: 称为 `n`.

比如刚才在 `set` 中寻找元素, `n` 就是 `set` 中的元素数量

2. 选择一个 basic operation: 比如 `==` 这个比较

3. 找出 function `C(n)` 用来表示 number of basic operations required for the problem of size `n`

通常我们选择 worst case. (但是更加 careful 的 algorithm analysis 中 best 和 average case 也有其他用处).

$C(n)$  is constant: time complexity is in  $O(1)$ .

$C(n) = ax + b$ : time complexity is in  $O(n)$ .

$C(n) = \log_m n$ : time complexity is in  $O(\log n)$

通过我们刚才的分析, **linear search** is in  $O(n)$ ; binary search is in  $O(\log n)$ .

## 17.1.1 binary search

Algorithm idea:

1. Look in the middle position of the array indices under consideration (**err to the left if no perfect middle**)
2. 如果找到了: return the index; 否则: **Limit your search to the left or right subarray** as appropriate, 然后会回到 step 1.

(如果我们要找的元素不在 array 中? 那么就 return -1.)

```
/* Requires: arr is in sorted order (least to greatest)
 * size is the size of the array
 * Effects: returns the index at which target appears in the
 * array, or -1 if not found
 */
int binarySearch(int arr[], int size, int target) {
    int left = 0;
    int right = size - 1;
    while (left <= right) {
        int mid = (left + right) / 2; // binary split!
        if (arr[left] == target) {return mid;} // found!
        if (arr[mid] < target) {left = mid + 1;} // not found: move side
        else {right = mid - 1;}
    }
    return -1; // if not found: not in the array
}
```

binary search 的 time complexity 很明显是  $O(\log n)$ , 因为我们对  $2^{10} = 1024$  个元素只需要 10 次比较来搜索出想要的元素。

这个 binary search 有一个缺点: 必须要 array 是被排序好的才可以运行, 否则移动左右侧的步骤没法进行。

## 17.1.2 binary search 的要求: orderd set

如果我们想使用 binary search, 必须要在 orderd set 上。所以原本的 unordered set 并不是理想的 data structure. 现在我们在本来的 unordered set 的基础上加一点代码, 做一个 unordered set.

原本我们的 `insert` 只是把新元素加到最后, 而现在我们通过查找这个元素按照顺序应该放的位置, 并把所有该位置之后的元素后所有元素右移来实现。

这样就可以实现每次我们 `insert` 新元素都是 in order 的, 从而 induction 下所有元素都是 in order 的。

```
template <typename T>
void ordered_set<T>::insert(T e) {
    if (contains(e)) return;
    assert (size < CAPACITY);
    int i = size;
    // find supposed order, at the same time
```

```

// shifting right all elements before finding that
while (i > 0 && e < ele[i - 1]) {
    ele[i] = ele[i - 1];
    --i;
}
// put in the right position (start with nothing so 0)
ele[i] = e;
++size;
}

```

同样的逻辑，我们通过把制定元素位置之后的元素后所有元素左移来实现 `remove`。

```

template <typename T>
void ordered_set<T>::remove(T e) {
    int target = index_of(e);
    if (target == -1) {return;}
    --size;
    while (i < elts_size) {
        elts[i] = elts[i + 1];
        ++i;
    }
}

```

### 17.1.3 题外话: c++ 的 short-circuited &&

这里注意，我们可能会担心 `while (i > 0 && e < elts[i - 1])` 因为 `i-1` out of boundary 而出现 compiler error，但其实不用。因为 c++ 使用 short-circuited `&&`，意思是说当第一个 expression 为 `false` 时，第二个表达式将不被考虑。所以不会有 compiler error。

### 17.1.4 Efficiency Comparison

我们在 `insert` 和 `remove` 这两个 member function 中加入了一个循环，所以看起来 `ordered set` 的复杂度好像增加了，但其实并没有。

在 `unordered set` 中，我们 `insert` 和 `remove` 本身就要先使用 `contain` 来 linear search,  $C(n) = n$ ，因而复杂度是  $O(n)$ ；`ordered set` 中，我们 `insert` 和 `remove` 的复杂度是  $O(\log n) + O(n) = O(n)$ 。虽然增加了一个循环使得  $C(n) = \log_2 n + n$ ，但是复杂度 (worst case) 不变。而 `contain` 的复杂度则大幅下降。这在处理很大的集合时极大提高了效率。

	Unordered	Ordered
insert	$O(n)$	$O(n)$
remove	$O(n)$	$O(n)$
contains	$O(n)$	$O(\log n)$

Unordered:  
insert, remove,  
contains all use  
**sequential search**

Ordered:  
insert, remove are  
still  $O(n)$  because of  
the **shifting**.  
  
contains is  $O(\log n)$ .

"Make the common case fast."

Conclusions:

- If contains is commonly used, sorted is better.
- Else could consider unsorted for simplicity.

## 17.2 Operator Overloading

我们在 search 中，用到了 `>`，`==` 等 comparison operator.

我们可以随便 declare `ordered_set<int>`，`ordered_set<string>` 等，但是我们发现我们如果 declare 一个 `ordered_set<person>`，其中 `person` 是另外一个 class，那么则会出现 compiler error。因为我们并没有定义 `person` objects 的 `==`，`<`，`>` 等符号。

因而我们需要在 `person` 这个 class 中声明 `operator<`，`operator==` 等 functions 为 friend function，并在外面对这些 functions 也进行参数是 `person` 的 overload。（也可以在 class 中作为 member functions 而不是 friend functions 来定义。）

这些 comparison operator 都是 **binary operator**（二元运算符），也就是说 operator function 的参数有两个，第一个是 operator 左侧的，第二个是 operator 右侧的。

```
class Person {
private:
    std::string name;
public:
    ...
    friend bool operator<(const Person &p1, const Person &p2);
    friend bool operator==(const Person &p1, const Person &p2);
};

bool operator<(const Person &p1, const Person &p2) {
    return p1.name < p2.name;
}
```

```

}
bool operator==(const Person &p1, const Person &p2) {
    return p1.name == p2.name;
}

```

我们可以发现和 return stream 的 operators 不一样的是，这些运算符就不用返回引用值了。因为不用连续运算。

## 17.3 main.cpp using using

我们写了两个 set class，如何简便地选择 main.cpp 使用哪一个：

选择 unordered\_set:

```

#include "Unordered_set.hpp"
#include "Ordered_set.hpp"
//Select one implementation
template <typename T>
using Set = unordered_set<T>;

int main() {
    Set<int> is;
    //...
    Set<string> desserts;
    //...
}

```

选择 ordered\_set:

```

#include "Unordered_set.hpp"
#include "Ordered_set.hpp"
//Select one implementation
template <typename T>
using Set = ordered_set<T>;

int main() {
    Set<int> is;
    //...
    Set<string> desserts;
    //...
}

```

## 17.4 其他事项

## 17.4.1 Static v.s. dynamic polymorphism

Subtype polymorphism 也就是 dynamic polymorphism. 发生在 run time,  
Generic programming with templates 也就是 static polymorphism. 发生于 compile time.  
我们在 set 的 implementation 中使用 static polymorphism 是因为 type 不在 runtime 变化.

### 17.4.2 `check_invariant`

# Representation invariants for sets

Unordered_set	Ordered_set
The first <code>elts_size</code> members of <code>elts</code> contain the integers comprising the set,	The first <code>elts_size</code> members of <code>elts</code> contain the integers comprising the set,
	from lowest to highest,
with no duplicates.	with no duplicates.

For ordered\_set:

```
template <typename T>
bool Ordered_set<T>::check_invariant() const {
    for (int i = 0; i < elts_size - 1; ++i) {
        if (elts[i] >= elts[i+1])
            return false;
    }
    return true;
}
```

For unordered\_set:

```
template <typename T>
bool Unordered_set<T>::check_invariant() {
    for (int i = 0; i < elts_size; ++i) {
        for (int j = i+1; j < elts_size; ++j) {
            if (elts[i] == elts[j])
                return false;
        }
    }
    return true;
}
```

我们发现不得不在 `check_invariant()` 中使用 nested loop. 这使得程序变得很慢. 这在testing 中是值得的, 但是在 final product 中不应该用。

我们可以在程序中禁用这些 asserts，就是碰到这些代码就忽略。方法是 **compiling with the `NDEBUG` preprocessor.**

variable defined.

有两个办法做到：

1. 在 include `<cassert>` 之前加上 `NDEBUG` 的宏。

```
#define NDEBUG  
#include <cassert>
```

2. 在 command line 写明我们包括 `NDEBUG` 进行编译.

```
g++ -DNDEBUG...
```