# Structuri de Date și Algoritmi Tabele de dispersie

#### Mihai Nan

Departamentul de Calculatoare Facultatea de Automatică și Calculatoare Universitatea POLITEHNICA din București



Anul Universitar 2022-2023



### Conținutul cursului

1 Introducere și definiție

- 2 Mecanisme de tratare pentru coliziuni
  - Rezolvarea coliziunilor prin înlănțuire
  - Rezolvarea coliziunilor prin căutare liniară
  - Rezolvarea coliziunilor prin dispersie dublă

 Există multe aplicații care necesită folosirea unei structuri de date care să asigure implementări eficiente pentru operațiile Inserare, Căutare, Ștergere.

Ce structuri de date, din cele studiate până acum, putem folosi într-un astfel de caz?

 Există multe aplicații care necesită folosirea unei structuri de date care să asigure implementări eficiente pentru operațiile Inserare, Căutare, Ștergere.





Putem utiliza arbori de căutare.

 Există multe aplicații care necesită folosirea unei structuri de date care să asigure implementări eficiente pentru operațiile Inserare, Căutare, Ștergere.

Ce structuri de date, din cele studiate până acum, putem folosi într-un astfel de caz?



Putem utiliza arbori de căutare.

Aceste operații au o complexitate care depinde de structura arborelui.

Există vreo structură de date care să permită *Căutarea* unui element aflat la o anumită poziție în O(1)?

Există vreo structură de date care să permită Căutarea unui element aflat la o anumită poziție în O(1)?



Acest lucru se întâmplă în cazul vectorilor.

- Pornind de la această informație, ne dorim să obținem o variantă generalizată pentru o structură de date care să implementeze conceptul de dicționar (avem o mulțime de perechi de forma cheie și valoare).
- În particular, vectorul poate fi perceput drept un dicționar în care cheia este indexul elementului, iar valoarea este chiar elementul aflat la indexul respectiv.

### Tabele de dispersie

O tabelă de dispersie este o structură de date eficientă pentru implementarea conceptului de dicționar.

• Deși căutarea unui element într-o tabelă de dispersie poate necesita la fel de mult timp ca operația de căutarea a unui element într-o listă înlănțuită: o complexitate de  $\Theta(n)$  în cazul cel mai defavorabil; în practică, ne folosim de conceptul de **dispersie** pentru a remedia acest inconvenient.

#### Funcție de dispersie

O funcție de dispersie (cunoscută și sub numele de funcție hash) este o funcție matematică utilizată pentru a transforma o valoare de intrare (numită cheie) într-o valoare de ieșire, denumită adesea cod de dispersie. Scopul acestei transformări este de a atribui cheilor valori unice și predictibile, ceea ce facilitează căutarea rapidă a cheilor într-o structură de date numită tabel de dispersie sau hash table.

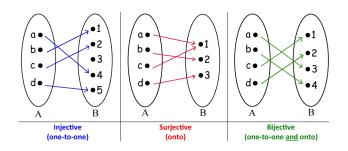
### Funcție de dispersie

- Funcția de dispersie aplică o operație matematică asupra cheii și produce un indice, care este utilizat pentru a accesa o anumită poziție din tabelul de dispersie. În ideal, funcția de dispersie ar trebui să producă coduri de dispersie diferite pentru fiecare cheie, pentru a minimiza coliziunile (când două chei produc același cod de dispersie) și pentru a maximiza performanta.
- Funcțiile de dispersie sunt utilizate într-o gamă largă de aplicații, inclusiv în bazele de date, algoritmi de criptare, algoritmi de căutare și sortare și multe altele.

În practică, funcția de dispersie **NU** va putea să fie definită ca o funcție **bijectivă**.

## Funcție de dispersie

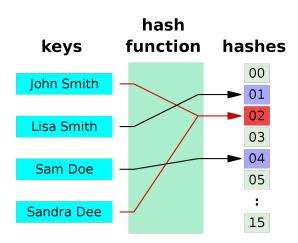
#### În mod ideal



Calcworkshop.com

## Funcție de dispersie

### În practică



### Tabele de dispersie

### Scopul principal

Ne dorim să implementăm o structură de date care să permită o operație similară cu indexarea pentru un vector în care indexul să poată avea alt tip. structure[key] = value, unde key nu este un număr natural



Cum am putea obține o astfel de structură de date?

### Tabele de dispersie

#### Scopul principal

Ne dorim să implementăm o structură de date care să permită o operație similară cu indexarea pentru un vector în care indexul să poată avea alt tip. structure[key] = value, unde key nu este un număr natural



Cum am putea obține o astfel de structură de date?

Putem folosi un vector și o funcție de dispersie pentru a converti **key** într-un număr natural!

structure[hash(key)] = value, hash(key) este un număr natural

• Vrem să implementăm un **Catalog** în care va trebui să reținem pentru fiecare **Student** ce **Notă** a obținut la materia SDA.

Cum putem modela o astfel de problemă utilizând o tabelă de dispersie?

 Vrem să implementăm un Catalog în care va trebui să reținem pentru fiecare Student ce Notă a obtinut la materia SDA.

Cum putem modela o astfel de problemă utilizând o tabelă de dispersie?



Considerăm un vector în care vect[hash(key)] = value

- key Student
- value Notă
- hash(key) ID-ul unic al fiecărui student

• Considerăm că **ID**-ul unic al fiecărui student este un număr natural compus din 5 cifre (ex. 12345, 22334, 22694).



Câte elemente va trebui să aibă vectorul nostru?

• Considerăm că **ID**-ul unic al fiecărui student este un număr natural compus din 5 cifre (ex. 12345, 22334, 22694).



Câte elemente va trebui să aibă vectorul nostru?



 $10^{5}$ 

 Considerăm că ID-ul unic al fiecărui student este un număr natural compus din 5 cifre (ex. 12345, 22334, 22694).



Câte elemente va trebui să aibă vectorul nostru?



10<sup>5</sup>

O astfel de abordare este eficientă din punct de vedere al timpului, O(1), dar ineficientă din perspectiva spațiului!



Cum am putea eficientiza din punct de vedere al memoriei?



Cum am putea eficientiza din punct de vedere al memoriei?

Presupunem că avem înscriși 150 de studenți și folosim un vector ce are doar 150 elemente.

 $hash(stud) = ID(stud) \mod 150$ 



Cum am putea eficientiza din punct de vedere al memoriei?

Presupunem că avem înscriși 150 de studenți și folosim un vector ce are doar 150 elemente.

 $hash(stud) = ID(stud) \mod 150$ 



Ce limitări are o astfel de abordare?

12345 = 82 \* 150 + 45 si 12495 = 83 \* 150 + 45

4 D > 4 B > 4 E > 4 B > 4 D >

### Tabele de dispersie

#### Definiție

Atunci când definim o structură de date de tip **Tabelă de dispersie**, trebuie să furnizăm următoarele:

- o structură în care să reținem elementele (pentru care specificăm dimensiunea);
- o funcție de dispersie: hash(key);
- un mecanism de tratare al coliziunilor.

În contextul funcțiilor de dispersie, coliziunea se referă la situația în care două sau mai multe chei diferite produc același cod de dispersie sau indice în tabelul de dispersie. Aceasta poate apărea din cauza limitărilor funcției de dispersie sau a numărului mare de chei care trebuie stocate într-un tabel de dispersie.

### Separate Chaining (lanţuri separate)

Această metodă implică crearea unei liste înlănțuite pentru fiecare indice din tabelul de dispersie. În cazul în care două chei diferite au același indice, valorile corespunzătoare sunt stocate în aceeași listă. Atunci când se caută o valoare pentru o anumită cheie, se parcurge lista corespunzătoare și se returnează prima valoare care se potrivește cu cheia. Această metodă este ușor de implementat și este eficientă pentru stocarea unui număr relativ mic de elemente în tabelul de dispersie.

### 2 Linear Probing (căutare liniară)

Această metodă implică căutarea secvențială a următorului indice disponibil atunci când un indice este deja ocupat de o altă cheie. De exemplu, dacă o cheie este atribuită la indicele 5 și acest indice este deja ocupat, se va căuta următorul indice disponibil (6) si se va stoca valoarea acolo.

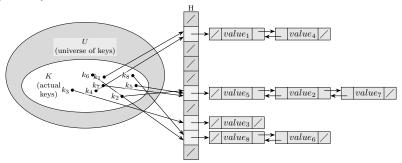
### Quadratic Probing (căutare pătratică)

Această metodă implică căutarea următorului indice disponibil utilizând o serie de formule pătratice. De exemplu, dacă o cheie este atribuită la indicele 5 și acest indice este deja ocupat, se va căuta următorul indice disponibil utilizând formula:  $5+1^2$ , apoi  $5+2^2$ , apoi  $5+3^2$  și așa mai departe.

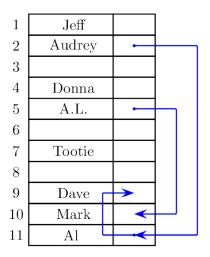
### Oouble Hashing (dublu hashing)

Această metodă implică utilizarea a două funcții de dispersie pentru a determina următorul indice disponibil. În primul rând, se utilizează prima funcție de dispersie pentru a determina indicele inițial. Dacă acest indice este deja ocupat, se utilizează a doua funcție de dispersie pentru a determina un pas suplimentar de deplasare către următorul indice disponibil.

#### Lanțuri separate



#### Căutarea poziției



### Rezolvarea coliziunilor prin înlănțuire

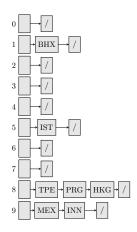
- Pentru această metodă, punem toate elementele ce se dispersează în aceeasi locație, într-o listă înlăntuită.
- Pentru fiecare locație din vector reținem un pointer către capul listei tuturor elementelor care se dispersează în locație.
- Dacă nu există elemente pentru o locație, aceasta va conține NULL.

#### Exemplu

- Pornim de la o variantă simplificată în care cheia coincide cu valoarea.
- Vrem să folosim chei care sunt șiruri de caractere ce conțin literele mari din alfabetul englez.
- Aceste șiruri le tratăm ca pe niște numere în baza 26 ( $A=0, B=1, \ldots Z=25$ )
- Funcția hash calculează indexul pe baza numărului obținut în baza 26.

$$hash(BHX) = (1 * 26^2 + 7 * 26 + 23) \mod 10 = 1$$

### Rezolvarea coliziunilor prin înlănțuire



Cum am putea implementa o tabelă de dispersie care utilizează pentru coliziuni **înlănțuirea**?

Cum am putea implementa o tabelă de dispersie care utilizează pentru coliziuni **înlănțuirea**?

Reprezentarea seamănă destul de mult cu ceea ce am folosit pentru o reprezentare a grafului sub forma listelor de adiacență. Vom avea un vector de liste. În fiecare nod din listă putem reține cheia si valoarea.

Cum am putea implementa o tabelă de dispersie care utilizează pentru coliziuni **înlănțuirea**?

Reprezentarea seamănă destul de mult cu ceea ce am folosit pentru o reprezentare a grafului sub forma listelor de adiacență. Vom avea un vector de liste. În fiecare nod din listă putem reține cheia si valoarea.



De ce este nevoie să retinem și cheia?

```
typedef struct node {
      char *key, *value;
2
      struct node *next;
3
   } Node:
   typedef struct list {
      Node *first, *last;
   } *List:
   typedef struct hashTable {
      List* buckets;
9
      int size;
10
   } *HashTable;
```

#### Exemplu de funcție de dispersie

```
unsigned int hash(const char* key, int size) {
unsigned int hash_value = 0;
for (int i = 0; key[i] != '\0'; i++)
hash_value = hash_value * 31 + key[i];
return hash_value % size;
}
```

#### Funcții auxiliare pentru listă

```
Node *createNode(char *key, char *value) {
18
      Node *node = malloc(sizeof(struct node));
19
      node->key = strdup(key);
20
      node->value = strdup(value);
21
      node->next = NULL;
22
      return node;
23
24
   Node *freeNode(Node *node) {
25
       if (!node)
26
          return NULL:
27
      free(node->key);
28
      free(node->value):
29
      free(node);
30
      return NULL;
31
   }
32
```

```
List initList() {
33
       List list = malloc(sizeof(struct list)):
34
      list->first = NULL;
35
      list->last = NULL:
36
      return list;
37
   }
38
   List freeList(List list) {
39
       if (!list) return NULL;
40
       Node *iter = list->first, *temp;
41
      while (iter != NULL) {
42
          temp = iter;
43
          iter = iter->next;
44
          temp = freeNode(temp);
45
46
      free(list);
47
      return NULL:
48
```

```
List addLast(List list, char *key, char *value) {
50
      Node *node = createNode(key, value);
51
      if (list == NULL)
52
          list = initList();
53
      if (list->first == NULL) {
54
          list->first = list->last = node;
55
         return list;
56
57
      list->last->next = node;
58
      return list;
59
60
```

```
HashTable initHashTable(int size) {
61
      int i;
62
      HashTable hashTable = malloc(sizeof(struct
63
    → hashTable));
      hashTable->size = size;
64
      hashTable->buckets = malloc(size * sizeof(List));
65
      for (i = 0; i < size; i++)
66
         hashTable->buckets[i] = initList();
67
      return hashTable;
68
   }
69
   // Varianta în care nu verific dacă mai există cheia
70
   void put(HashTable table, char *key, char *value) {
71
       unsigned int bucket = hash(key, table->size);
72
       table->buckets[bucket] =
73
    → addLast(table->buckets[bucket], key, value);
   }
74
```

```
// Varianta în care verific dacă mai există cheia
   void put(HashTable table, char *key, char *value) {
      unsigned int bucket = hash(key, table->size);
3
      Node *node = table->buckets[bucket]->first;
4
      while (node != NULL) {
5
         if (!strcmp(node->key, key)) {
6
            free(node->value);
7
            node->value = strdup(value);
8
9
            return:
10
         node = node->next;
11
12
      // Nu am qăsit cheia
13
      table->buckets[bucket] =
14
      addLast(table->buckets[bucket], key, value);
   }
15
```

```
const char* get(HashTable table, const char* key) {
75
      unsigned int bucket = hash(key, table->size);
76
      Node *current = table->buckets[bucket]->first;
77
      while (current != NULL) {
78
          if (strcmp(current->key, key) == 0)
79
             return current->value:
80
         current = current->next;
81
      }
82
      return NULL:
83
84
```

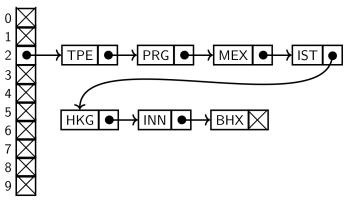
```
List freeList(List list) {
85
       if (!list)
86
          return NULL;
87
       Node *iter = list->first, *temp;
88
       while (iter != NULL) {
89
          temp = iter;
90
          iter = iter->next:
91
          temp = freeNode(temp);
92
93
       free(list);
94
      return NULL:
95
   }
96
```

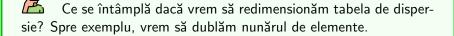


Ce se întâmplă dacă nu alegem corect funcția de dispersie?



Ce se întâmplă dacă nu alegem corect funcția de dispersie?





Ce se întâmplă dacă vrem să redimensionăm tabela de dispersie? Spre exemplu, vrem să dublăm nunărul de elemente.

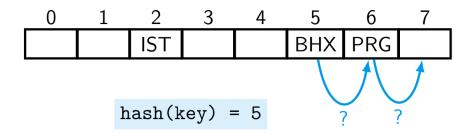
Va trebui să reconstruim toată tabela de dispersie, deoarece funcția de dispersie este calculată în funcție de dimensiune!

Ce se întâmplă dacă vrem să redimensionăm tabela de dispersie? Spre exemplu, vrem să dublăm nunărul de elemente.

Va trebui să reconstruim toată tabela de dispersie, deoarece funcția de dispersie este calculată în funcție de dimensiune!

Cu alte cuvinte, va trebui să reinserăm toate perechile de forma key și value.

- Verificăm dacă este sau nu inserată o valoare la poziția hash(key).
- Dacă avem deja inserată o valoare, atunci verificăm dacă la poziția
   [hash(key) + 1] mod Size avem o valoare.
- Dacă și de această dată găsim o valoare, vom încerca să facem inserarea la poziția [hash(key) + 2] mod Size.
- Şi tot aşa până găsim o poziție liberă.





De ce nu a mai fost nevoie să reținem și **key** în acest vector?



De ce nu a mai fost nevoie să reținem și key în acest vector?

Ar putea să apară probleme atunci când căutăm valoarea pentru o cheie dacă inserarea nu a fost realizată fix la indexul furnizat de hash(cheie).



De ce nu a mai fost nevoie să reținem și key în acest vector?

Ar putea să apară probleme atunci când căutăm valoarea pentru o cheie dacă inserarea nu a fost realizată fix la indexul furnizat de hash(cheie).



Va trebui să reținem și de această dată cheia pe lângă valoare.

Cum putem realiza operația de ștergere a unei perechi de forma (cheie, valoare)?

Cum putem realiza operația de ștergere a unei perechi de forma (cheie, valoare)?

Putem să suprascriem valoarea de la indexul respectiv cu o valoare aleasă astfel încât să fie diferită de valorile pe care le inserăm.

Cum putem realiza operația de ștergere a unei perechi de forma (cheie, valoare)?

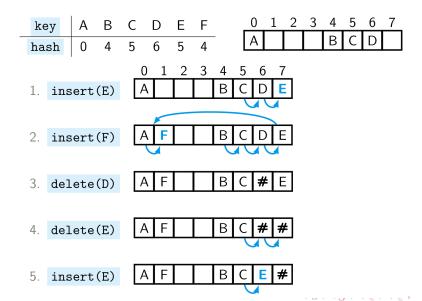
Putem să suprascriem valoarea de la indexul respectiv cu o valoare aleasă astfel încât să fie diferită de valorile pe care le inserăm.

Deleting key = TPE such that hash(key) = 0:

0 1 2 3 4 5 6 7

MEX INN # TPE HKG PRG

Replace with #



Ce probleme ar putea să apară de data aceasta dacă nu alegem corespunzător funcția de dispersie?

Ce probleme ar putea să apară de data aceasta dacă nu alegem corespunzător funcția de dispersie?

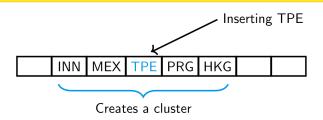


Ar putea să apară doar anumite clustere ocupate în vector.

Ce probleme ar putea să apară de data aceasta dacă nu alegem corespunzător funcția de dispersie?



Ar putea să apară doar anumite clustere ocupate în vector.





Ce facem în această situație dacă rămânem fără spațiu?



Ce facem în această situație dacă rămânem fără spațiu?

O să fie nevoie să realocăm memorie pentru vector și să reinserăm toate perechile care existau înainte!



Ce facem în această situație dacă rămânem fără spațiu?

O să fie nevoie să realocăm memorie pentru vector și să reinserăm toate perechile care existau înainte!

Această operație este foarte costisitoare și trebuie să avem grijă cum facem redimensionare pentru a nu fie nevoie de foarte multe ori de acest lucru!

#### Rezolvarea coliziunilor prin dispersie dublă

- Dispersia dublă este una dintre cele mai bune metode disponibile pentru tratarea coliziunilor.
- Acest avantaj apare, deoarece permutările produse au multe dintre caracteristicile permutărilor alese aleator.
- Dispersia dublă folosește o funcție de dispersie de forma:

```
hash(key, i) = [hash_1(key) + i \cdot hash_2(key)]
                                                     mod Size
    1. hash1(key) + 1*hash2(key) mod T
                                                 T is the
    2. hash1(key) + 2*hash2(key) mod T
                                                table size
    3. hash1(key) + 3*hash2(key) mod T
                               (until we find an available space)
    4. ...
   Example
If key = TPE,
hash1(key) = 2
                   PRG
                              INN
                                             HKG
                                                        MEX
hash2(key) = 3:
```

# Vă mulțumesc pentru atenție!

