演算法 搜尋

■ 常用在即時資料或資料庫 搜尋 單一資料 (key) 或 字串 (string)

■循序搜尋、二元搜尋

二元搜尋樹、平衡樹

循序搜尋

■ 循序搜尋(Sequential search) 暴力法(Brute force)

```
      0
      1
      2
      3
      4
      5
      6
      7
      8
      9
      10
      11
      12
      13
      14
      15
      16

      A
      S
      E
      A
      R
      C
      H
      I
      N
      G
      E
      X
      A
      M
      P
      L
      E
```

```
int SequentailSearch(int A[], int n, int key){
    int i;
    for (i=0; i<=n-1;i++)
        if (key==A[i]) return i;
    return -1;
}</pre>
```

循序搜尋效能分析

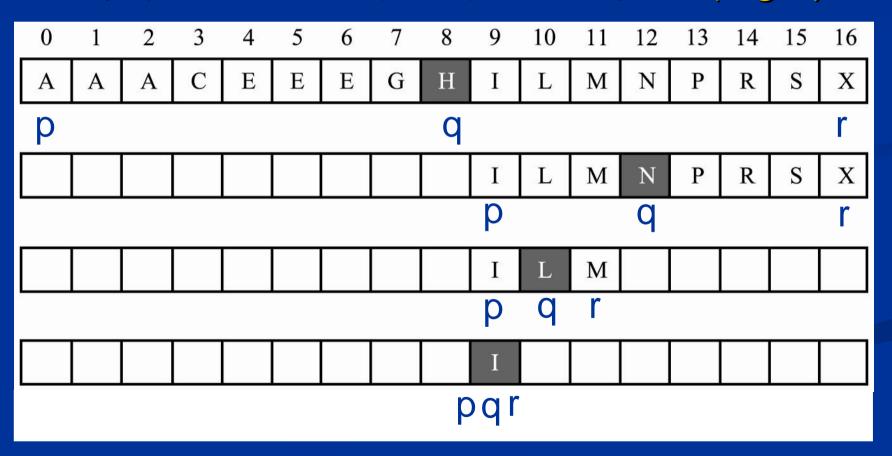
- 失敗:需要經過 n 次比對 (假設爲機率 p)
- □成功:平均爲 (n+1)/2 次比對 (機率 1-p)

■ 平均搜尋時間 T(n)=T₀(pn + (1-p)(n+1)/2)

平均時間複雜度爲 ⊖(n)

二元搜尋 (binary search)

■ 資料先排序,時間複雜度⊖(n log n) 之後使用二元搜尋,時間複雜度⊖(log n)



二元搜尋

```
int BinarySearch(int A[], int n, int key){
  int p=0, q, r=n-1;
  while( r>=p ){
     q=(p+r)/2;
     if (key==A[q]) return q;
     if (key < A[q]) r = q-1; else p = q+1;
  return -1;
```

測試

```
main(){
  int n=10; int A[n]; int k; srand(time(0));
  for(k=0; k<n; k++) A[k]=rand()%n;
  QuickSort(A, 0, n-1); //排序
     for(k=0; k<n; k++) printf("%d ", A[k]);
           printf("\n");
      k=rand()%n; printf("key=%d\n", A[k]);
  k=BinarySearch(A, n, A[k]); //二元搜尋
     if(k!=-1) printf("found %d", A[k]);
```

測試

- n=100 2 3 4 5 8 8 9 9 9key=2found 2
- n=15
 0 2 2 3 4 5 6 6 9 10 11 12 12 13 14
 key=14
 found 14

二元搜尋(遞迴)

```
int BinarySearch(int A[], int p, int r, int key){
  int q;
  if( r >= p ){ q = (p+r)/2;
     if (key==A[q]) return q;
     if (key<A[q])
           return BinarySearch(A, p, q-1, key);
       else
           return BinarySearch(A, q+1, r, key);
  } else return -1;
```

二元搜尋分析

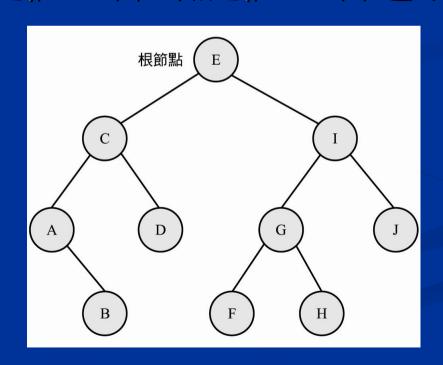
■屬於 divide and conquer, 資料須先排序

- ■新增/刪除新的資料,時間複雜度仍爲 ⊖(n)
 - → 適用於新增資料頻率較少的情況

- ■如何降低搜尋、新增、刪除時間為 ⊖(log n)
 - → 陣列轉換爲二元搜尋樹

二元搜尋樹(binary search tree)

- 二元搜尋樹爲二元樹資料結構的一種
- 通常使用鏈結串列 (list), 節點內含鍵值 (key) 左邊子樹鍵值≤節點鍵值≤右邊子樹鍵值



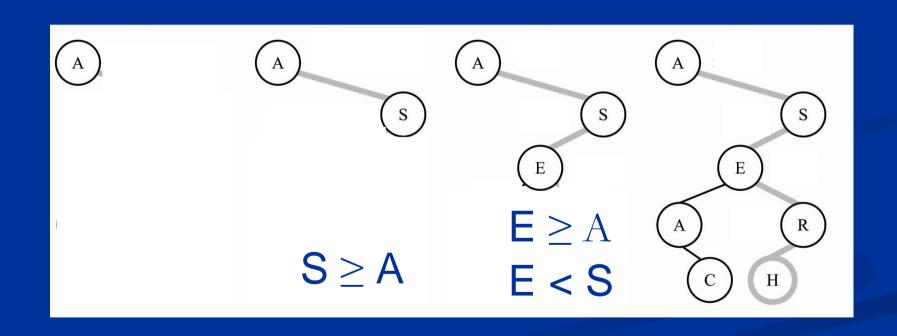
二元搜尋樹的節點

```
typedef struct node {
 int key; struct node *left, *right;
} NODE;
NODE* new_node(int key){ //配置—個新節點
  NODE *ptr;
  ptr = (NODE*) malloc(sizeof(NODE));
  ptr->key=key; ptr->left=ptr->right=NULL;
  return ptr;
                       指標 NULL 的值為 0
```

■ 建構二元搜尋樹 { A, S, E, A, R, C, H, I, N, G, E, X, A, M, P, L, E }

小於放左邊

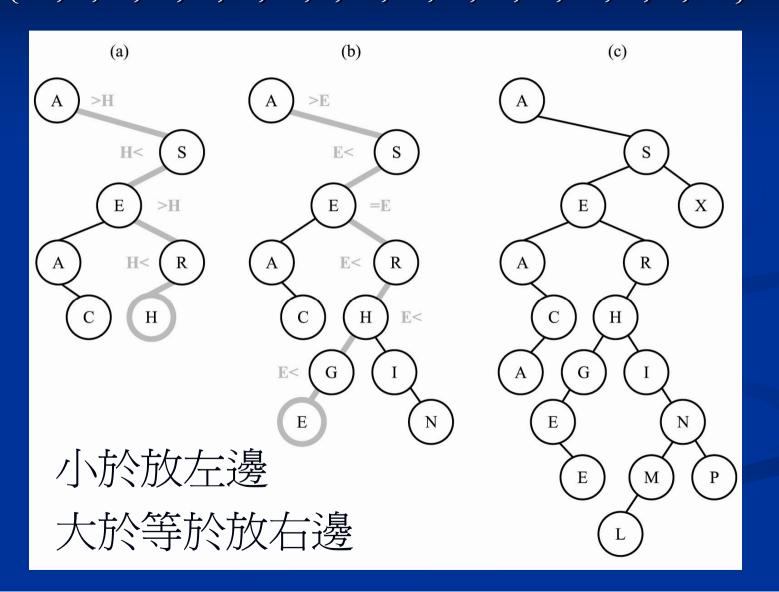
大於等於放右邊



二元搜尋樹的新增

```
void insert_node(NODE *root, NODE *node){
  NODE *ptr, *parent;
                            //欲新增的節點
  ptr=root;
                           小於放左邊
  while( ptr !=NULL) {
                           大於等於放右邊
     parent = ptr;
     if (node->key < ptr->key) ptr=ptr->left;
     else ptr=ptr->right;
 if (node->key < parent->key) parent->left=node;
  else parent->right=node;
```

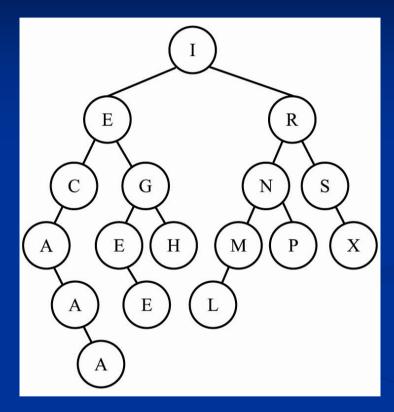
■ 建構二元搜尋樹 { A, S, E, A, R, C, H, I, N, G, E, X, A, M, P, L, E } 。



二元搜尋樹的搜尋

```
NODE*
binary_tree_search(NODE* root, int key){
  NODE *ptr; ptr=root;
 while( ptr !=NULL ) {
     if (key == ptr->key) return ptr; //搜尋成功
     if ( key < ptr->key ) ptr=ptr->left;
     else ptr=ptr->right;
  return NULL;
                            小於放左邊
                            大於等於放右邊
```

■ 建構二元搜尋樹 { I, E, C, G, E, E, H, A, A, A, R, N, M, L, P, S, X }



■ 輸入順序,樹形狀不同,二元搜尋樹的新增、 搜尋時間複雜度將介於 ⊖ (log n) 和 ⊖ (n) 之間 ■ 範例 7-3 將隨機陣列轉換為二元搜尋樹後, 選擇隨機一個陣列值進行搜尋.

```
main(){ int n=10; int A[n]; int k; srand(time(0));
   NODE *ptr, *root;
   for(k=0; k<n; k++) {
         A[k]=rand()\%n; printf("\%d", A[k]);
      printf("\n");
   root=new_node(A[0]);
   for(k=1; k<n; k++)
         insert_node(root, new_node(A[k]) );
   k=rand()%n; printf("key=%d\n",A[k]);
   ptr=binary_tree_search(root, A[k]);
   if(ptr!=NULL) printf("found %d", ptr->key);
```

測試

- n=108 5 1 0 7 8 6 5 1 5key=1found 1
- n=15
 3 4 2 12 7 9 5 3 3 2 11 3 13 1 10
 key=4
 found 4

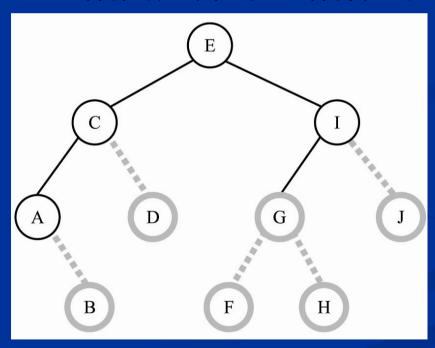
二元搜尋樹的搜尋(遞迴)

```
NODE*
binary_tree_search(NODE* ptr, int key){
    if (ptr == NULL) return NULL;
    if ( key == ptr->key ) return ptr;
    if ( key < ptr->key ) ptr=ptr->left;
     else ptr=ptr->right;
     return binary_tree_search( ptr, key);
                          小於放左邊
                          大於等於放右邊
```

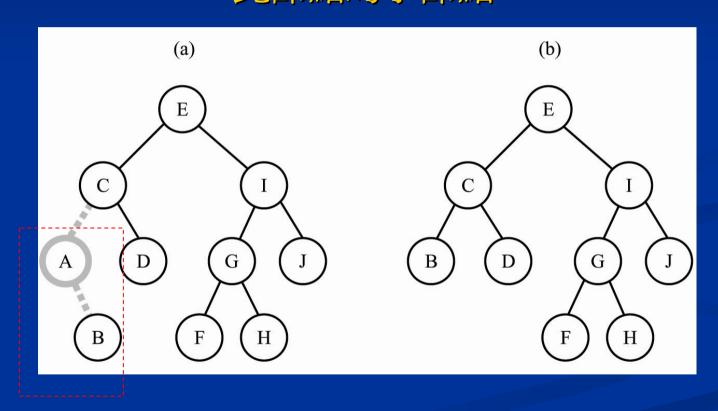
刪除二元搜尋樹的節點

先搜尋該節點,分成三種情況

Case 1: 欲刪除的節點沒有子節點 設定parent指向此節點的指標爲NULL



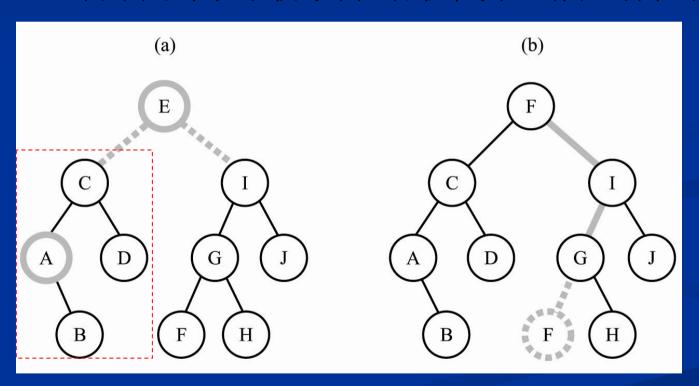
Case 2: 欲刪除的節點只有一個子節點 設定parent指向此節點的指標為 此節點的子節點



Case 3: 欲刪除的節點具有兩個子節點

bad: 將左子樹所有節點重新加入右子樹

good: 將右子樹的最小節點取代欲刪除的節點



平衡樹 (balanced search tree)

動態地調整樹狀結構以維持最低的高度
 h→ [log₂n]
 以保證其搜尋的效率為 O(log n)

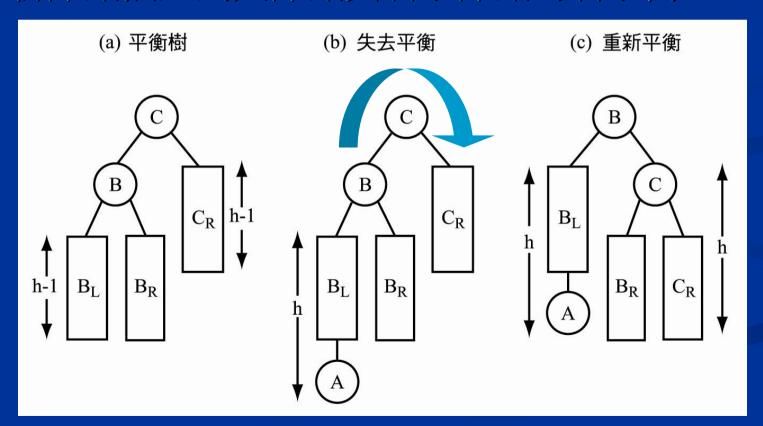
■ AVL 樹、紅黑樹、B 樹

AVL 樹 (Adelson-Velsky, Landis)

- 如果 T 是一顆非空的二元樹,那麼當T滿足以下條件時,T 則為 AVL 樹:
 - 其左右子樹皆爲 AVL 樹
 - 左右子樹的高度相差小或等於 1
- 滿足 AVL 樹定義的二元搜尋樹稱為 AVL 搜尋樹

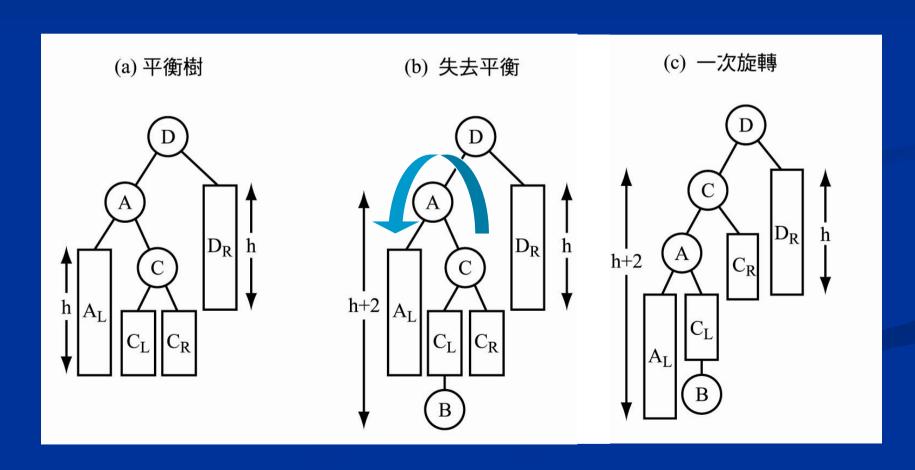
LL/RR 型不平衡

- ■新節點插入到父節點其左子節點的左子樹
- ■新節點插入到父節點其右子節點的右子樹

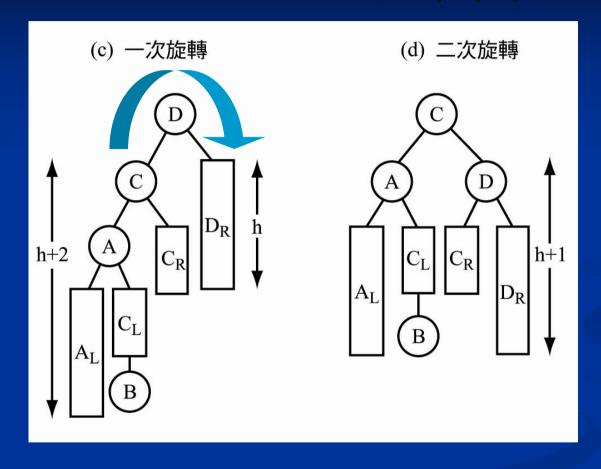


LR/RL型不平衡

- ■新節點插入到父節點其左子節點的右子樹
- ■新節點插入到父節點其右子節點的左子樹



LR/RL型不平衡



AVL樹分析

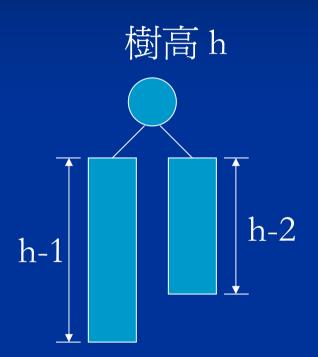
■樹高

$$[log_2n] \le h \le h_{max}$$

$$h_{max} \sim 1.44 log_2n$$

- 搜尋、新增或刪除的效率為 O(log n)
- 缺點:旋轉過多→降低效能 需要個別紀錄子樹高

AVL樹分析



$$F(0)=1$$
 $F(1)=2$ $F(h)=n$

$$h = log_a(n+1)-log_a K$$

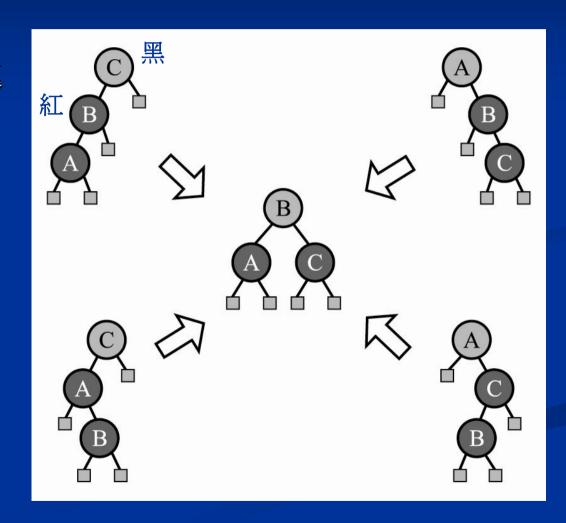
 $h \sim 1.44 log_2 n$ 1/log₂a~1.44

紅黑樹 (red-black tree)

- 紅黑樹的特性:
 - ■節點分成紅色、黑色
 - ■黑色:根節點,葉節點(此處指空節點)
 - ■從根節點到樹葉的路徑都有相同數目的黑節點
 - ■不能有連續兩個以上的紅節點
- ■樹高可爲最短子樹高的兩倍
 - →降低新增或刪除的旋轉次數,以提升效能

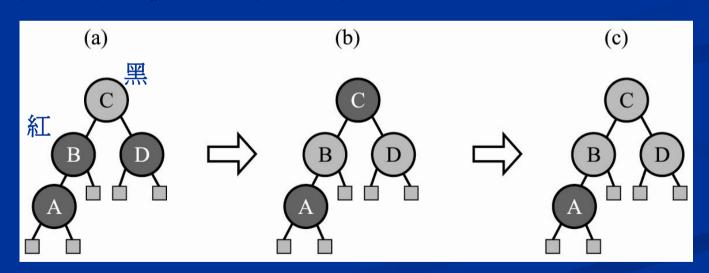
紅黑樹的建構與旋轉

- 紅黑樹的根節點和 所有的葉節點(此處 指空節點)都是黑色
- 每個新加入紅黑樹 的節點都是紅色的
- 父子兩個節點都是 紅色的情形,利用 旋轉來避免



紅黑樹的建構與旋轉

- 當使用旋轉也不能避免連續兩個紅色節點
 - →互換顏色
- 如果根節點被換成紅色時,就要重新塗成黑色



C和{B, D}互換顏色 根節點C必須爲黑色

紅黑樹分析

■ 樹高 h

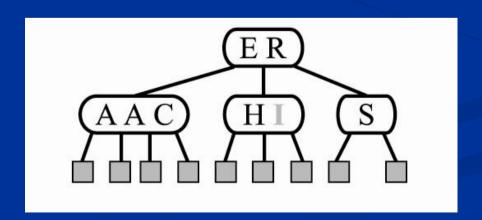
$$n \le 2^{h/2} - 1$$
 (樹高可爲最短子樹高的兩倍) $h \le 2\log_2(n+1)$

- 容許樹高差距大,旋轉次數較少
 - →新增、删除效能較 AVL 樹高
- ■新增、刪除、搜尋時間複雜度 O(log n)

B 樹 (B-tree)

■ B樹允許多個鍵值存放在一個節點 每個節點內的鍵值都經過排序

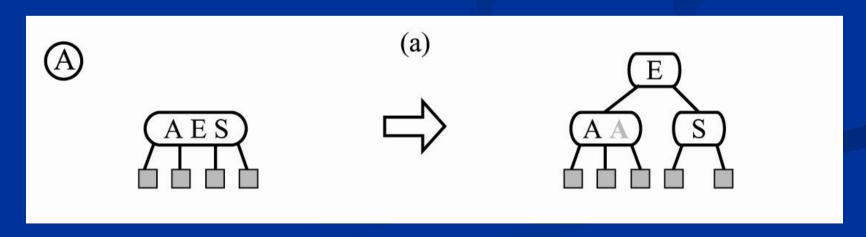
- 如果鍵值數目達到上限,就分裂成兩個
 - →保證所有葉節點都處於同一個高度



B樹的建構

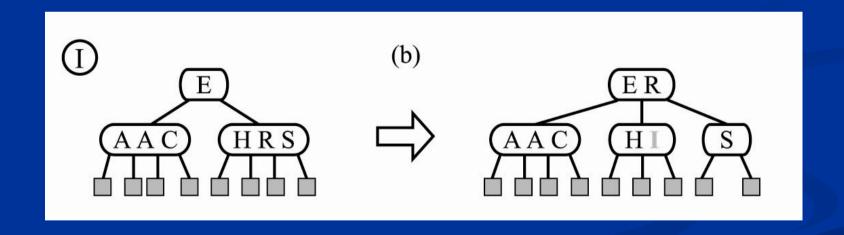
- 階(order): B 樹節點擁有的最多子節點數目 m
- 4階B樹: 每個節點最多有3個鍵值、4個子節點 又稱為2-3-4樹 (2-3-4 tree)

輸入{ A, S, E, A, R, C, H, I, N, G, E, X, A, M, P, L, E }



B樹的建構

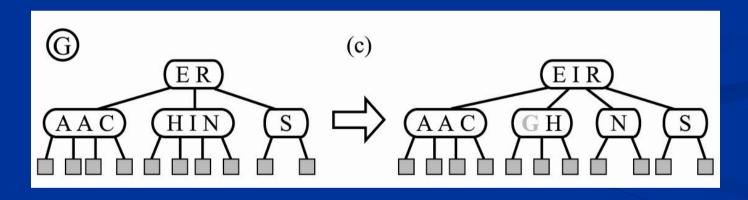
- {R, C, H} 先插入至子節點
- 插入 I 後, {H, I, R, S} 分裂成{H, I}和{S} 中間値 R 插入父節點



輸入{ A, S, E, A, R, C, H, I, N, G, E, X, A, M, P, L, E }

B樹的建構…

■ 插入 G 後, {G, H, I, N} 需要分裂成 {G, H} 和 {N} 中間値 I 則向上插入父節點



輸入{ A, S, E, A, R, C, H, I, N, G, E, X, A, M, P, L, E }

B樹分析

■ 樹高 h h ≤ [log₂n]

- 新增、刪除、搜尋時間複雜度 O(log n)
- ■適用於有大量資料、須使用硬碟的資料庫