

# Hashing

## Weiterführende Literatur:

- Schneider, *Taschenbuch der Informatik*, Kapitel 6.3.3 Streutabellen (Hashing), Seite 188-189
- *Algorithmen und Datenstrukturen: Tafelübung 10*, WS 2018/19, Seite 22-39
- Saake und Sattler, *Algorithmen und Datenstrukturen*, Seite 419-439
- Wikipedia-Artikel „Hashtabelle“

## Grundlagen

Das Ziel von Hashing ist einerseits einen *extrem großen Schlüsselraum* auf einen vernünftig *kleinen Bereich von ganzen Zahlen* abzubilden und andererseits dass *zwei Schlüssel auf die selbe Zahl* abgebildet werden, soll möglichst *unwahrscheinlich* sein.<sup>1</sup>

extrem großen Schlüsselraum  
kleinen Bereich von ganzen Zahlen  
zwei Schlüssel auf die selbe Zahl  
unwahrscheinlich

Daten werden in einer *Streu(wert)tabelle* (hash table) abgelegt. Aufgrund des wahlfreien Zugriffs eignen sich Felder zum Abspeichern der Daten. Eine *Hashfunktion*  $h$  bildet ein Datenelement auf einen *Hashwert* ab. Das Datenelement benötigt dazu einen *Schlüssel* (key), der das Element eindeutig identifiziert. Der Hashwert wird als Index in dem Feld verwendet. Das Datenelement wird im entsprechenden *Bucket* der Tabelle gespeichert. Bei der *Suche* nach einem Element mit *bekanntem Schlüssel* wird der Index mittels der Hashfunktion bestimmt. Dies geschieht mit *konstantem Aufwand*. Der Aufwand des Nachschlagens an entsprechender Stelle ist abhängig von der *Organisationsform*.<sup>2</sup>

Streu(wert)tabelle  
Hashfunktion  
Hashwert  
Schlüssel  
Bucket  
Suche  
bekanntem Schlüssel  
konstantem Aufwand

## Kollisionen

Da Hashfunktionen im Allgemeinen *nicht eindeutig (injektiv)* sind, können zwei unterschiedliche Schlüssel zum selben Hash-Wert, also zum selben Feld in der Tabelle, führen. Dieses Ereignis wird als *Kollision* bezeichnet. In diesem Fall muss die Hashtabelle mehrere Werte in demselben Bucket aufnehmen.

nicht eindeutig (injektiv)  
Kollision

Zur Behandlung von Kollisionen werden kollidierte Daten nach einer *Ausweichstrategie in alternativen Feldern* oder in einer *Liste* gespeichert. Schlimmstenfalls können Kollisionen zu einer *Entartung der Hashtabelle* führen, wenn wenige Hashwerte sehr vielen Objekten zugewiesen wurden, während andere Hashwerte unbenutzt bleiben.<sup>3</sup>

Ausweichstrategie in alternativen Feldern  
Liste  
Entartung der Hashtabelle

Um das Kollisions-Problem zu handhaben, gibt es diverse Kollisionsauflösungsstrategien.

## geschlossenes Hashing mit offener Adressierung

Wenn dabei ein Eintrag an einer schon belegten Stelle in der Tabelle abgelegt werden soll, wird stattdessen eine *andere freie Stelle genommen*. Häufig werden

andere freie Stelle genommen

<sup>1</sup>Seite 4 <https://moves.rwth-aachen.de/wp-content/uploads/SS15/dsal/lec13.pdf>

<sup>2</sup>*Algorithmen und Datenstrukturen: Tafelübung 10*, WS 2018/19, Seite 25.

<sup>3</sup>Wikipedia-Artikel „Hashtabelle“.

drei Varianten unterschieden:

### lineares Sondieren

konstantes Intervall

es wird um ein *konstantes Intervall* verschoben nach einer freien Stelle gesucht. Meistens wird die Intervallgröße auf 1 festgelegt.

### quadratisches Sondieren

Intervall quadriert

Nach jedem erfolglosen Suchschritt wird das *Intervall quadriert*.

### doppeltes Hashen

weitere Hash-Funktion

eine *weitere Hash-Funktion* liefert das Intervall.

### offenes Hashing mit geschlossener Adressierung

Behälter

Buckets

Elemente im Behälter durchsucht werden

Anstelle der gesuchten Daten enthält die Hashtabelle hier *Behälter* (englisch *Buckets*), die alle Daten mit gleichem Hash-Wert aufnehmen. Es müssen die *Elemente im Behälter durchsucht werden*. Oft wird die Verkettung durch eine lineare Liste pro Behälter realisiert.<sup>4</sup>

## Die Divisionsrestmethode<sup>5</sup>

Die Divisionsrestmethode - auch Modulo genannt liefert eine Hashfunktion. Die Funktion lautet:  $h(k) = k \bmod m$ .  $m$  ist die Größe der Hashtabelle. Die Hash-Funktion kann sehr schnell berechnet werden. Die Wahl der Tabellengröße  $m$  beeinflusst die Kollisionswahrscheinlichkeit der Funktionswerte von  $h$ . Für praxisrelevante Anwendungen liefert die Wahl einer Primzahl für  $m$ .

## Belegungsfaktor<sup>6</sup>

$$\text{Belegungsfaktor} = \frac{\text{Anzahl tatsächlich eingetragener Schlüssel}}{\text{Anzahl Hashwerte}}$$

## Literatur

- [1] *Algorithmen und Datenstrukturen: Tafelübung 10, WS 2018/19*. [https://www.studon.fau.de/file2619757\\_download.html](https://www.studon.fau.de/file2619757_download.html). FAU: Lehrstuhl für Informatik 2 (Programmiersysteme).
- [2] Gunter Saake und Kai-Uwe Sattler. *Algorithmen und Datenstrukturen. Eine Einführung in Java*. 2014.
- [3] Uwe Schneider. *Taschenbuch der Informatik*. 7. Aufl. Hanser, 2012. ISBN: 9783446426382.

<sup>4</sup>Wikipedia-Artikel „Hashtabelle“.

<sup>5</sup>Wikipedia-Artikel „Divisionsrestmethode“.

<sup>6</sup>*Algorithmen und Datenstrukturen: Tafelübung 10, WS 2018/19, Seite 29.*

- [4] *Wikipedia-Artikel „Divisionsrestmethode“*. <https://de.wikipedia.org/wiki/Divisionsrestmethode>.
- [5] *Wikipedia-Artikel „Hashtabelle“*. <https://de.wikipedia.org/wiki/Hashtabelle>.