# Gebze Technical University Computer Engineering

**CSE 222 - 2018 Spring** 

**HOMEWORK 4 REPORT** 

Burak Özdemir 141044027

## 1 INTRODUCTION

## 1.1 Problem Definition

**Part\_1:**Genel agac yapısını binary agac yapısı seklinde implement etmemiz istendi .Ek olarak levelOrderSearch ve postOrderSearch metodları yazmamız istendi.

**Part\_2:**Multidimensional Search Tree yapısı kuruldu. Multidimensional özelliği vector ile sağlandı .Ayrıca sınıf yapısı SearchTree interface inden implement edildi.

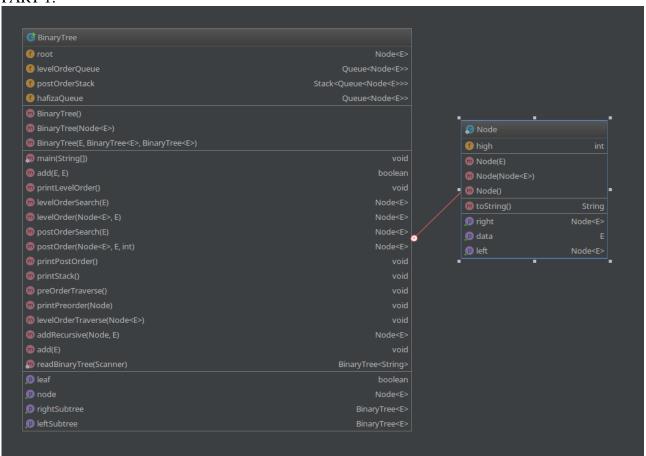
## 1.2 System Requirements

→Java JDK(1.8)

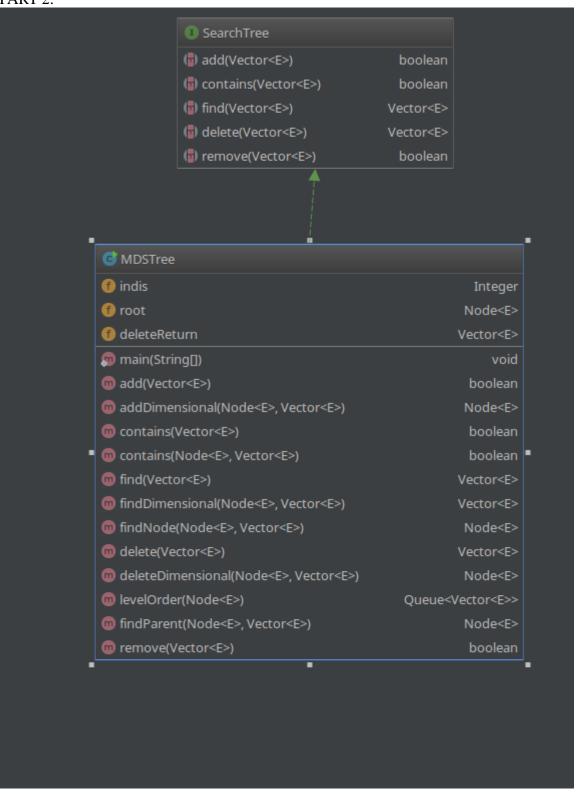
## 2 METHOD

## 2.1 Class Diagrams

## PART 1:

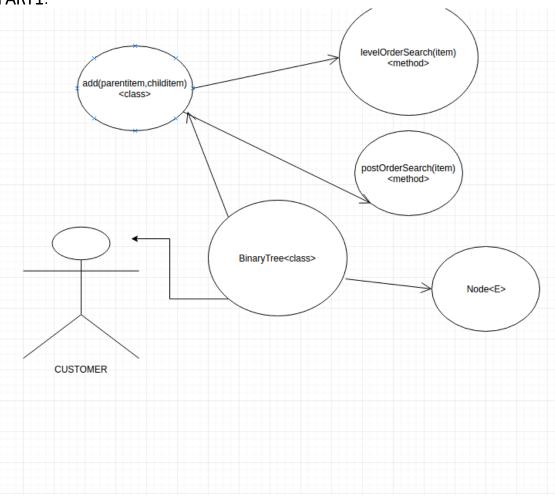


### PART 2:

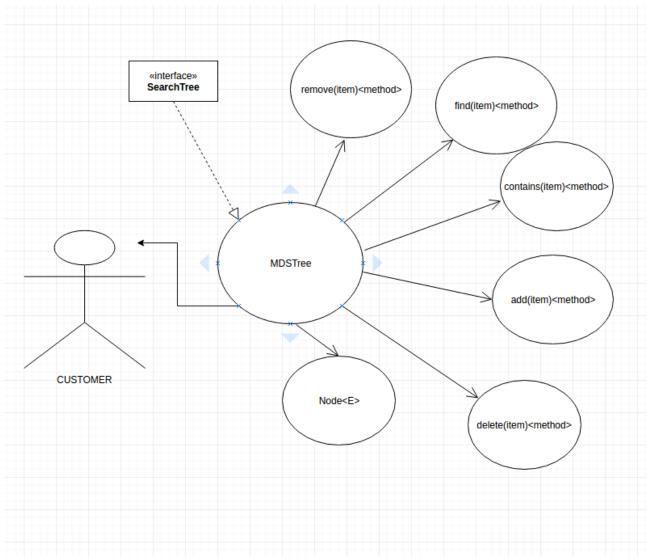


# 2.2 Use Case Diagrams

## PART1:



#### PART2:



## 2.3 Other Diagrams (optional)

Add other diagrams if required.

## 2.4 Problem Solution Approach

## 2.4.1→Genel Çözüm

**Part\_1:**Genel agac yapısı binary olarak yazılmasındaki çözüm ilk cocugun sol nod ile ve diger cocukların ilk cocuktan ıtıbaren cocukların sag nodu ile ulasılması ile olmustur. Yanı kardes olan noda sag nod ile child olan noda sol nod ile ulasılmıstır.level ve post order search kısmında ise Queue yapısı kullanılmıstır.

**Part\_2:**Binary Search Tree sınıfı SearchTree interface ınden ımplement edilmistir.İcerdeki nod sınıfının datası vector tıpınde tutulmustur.Yani cok boyutluluk vectorun iceriğiyle alakalıdır.

#### 2.4.2→Classes and Their Skills

Time Complexity=TC

#### 2.4.2.1 → Part1

**BinaryTree:**Sınıf içerisinde node sınıfı tutmaktadır.Genel agac yapısı üsttede belirtildiği gibi binary olarak represent edilmiştir . Sol nod ıle alt cocuklara sag ıle aynı sevıyedekı kardes nodlara gıdılmektedır.Genel agac metodları ıplement edilmistir.

+add(parentitem,childitem):Bu metod parametredeki parent itemin en snundakı cocugunun yanına parametredeki cocugu new node olarak ekler.icerisinde levelOrderSearch kullanuldığı ıcın asıl zamanı bu metod ıle alır . Yani  $TC=O(n^2)$  dir. Zaman karmasıklığı n+n-1+n-2 ... 1 e kadar gttiği icin bu degelerin toplamı n(n+1)/2 seklinde gelir . Ordanda  $n^2$  karmasıklığı gelir

+levelOrderSearch():Search yaparken yapıda Queue veriyapısı kullanılmıstır. Her sol cocuk Queue yapısına yeni Node eklenir ve devam isleminde sag taraftakıler ekrana bastırılır .Metodun sonunda Queue dan eleman cıkartılarak recursive isleme devam ediliri . Her recursive ile  $n^2$  karmasıklıgı elde edilir . Worstcase durumunda  $O(n^2)$  karmasıklıgı gelir.

+postOrderSearch(): Burdada stack yapısı kullanılmıstır . Kardes nodlar Queue seklinde stacka konur. Son child noda kadar bu sekilde ilerlenir . Normalde O(n) karmasıklığında olan metod ek bir metod ile(baska sekilde cozemedim) stacktan Queue yapılarının cıkarılıp tekrardan Queue yapılarından nodların cıkartlması ile metod O(n'2) karmasıklığında olmustur .

#### 2.4.2.2**→**Part 2

**SearchTree:**Bu interface te add,contains,find,delete ve remove metodları vardır. MDSTree sınıfı ile implement edilicektir bu interface

**MDSTree:**İcerisindeki node data yapısı olarak Vector ile calısır. Yanı multidimensional ozelligi vector ile saglanmıstır. Ayrıca generic veri tipi comparable sınıfından extend edilmıstır. Search Tree interface indeki metodlarıda implement eder. Yapı Binary Search yapsıdır .Node eklenirken mesela surekli seviyedeki Nodeların boyutlarına bakarak ilerler ve uygun yere yerlesitirilir . +add(Vector<E> ): Metod recursive olarak calısır. Her yeni seviyede dimensonal degerlerinin bir sonrası ile karsılastırma yapar . Egerki data apısındaki vectorun sonuna gelirse dimensional degeri 0 degeri atanır . Ve boylece yerlesicegi yere kadar devam eder . metodun karmasıklığı yukseklığı ile orantılıdır . Worst case durumunda ise O(n) karmasıklığı gelir . Mesela hep sag Node e eklenmesi durumudur .

- +contains(Vector<E>):Metod parametre degerine gore arama yapar egerki node iceride varsa boolean deger dondurur.Surekli bir yon sectgi icin karmasıklığı O(logn) degerindedir
- +find(Vecotor<E>): Metod parametre degerine gore arama yapar egerki node iceride varsa Node un data degerini yanı vector degeri dondurur. .Surekli bir yon sectgi icin karmasıklığı O(logn) degerindedir .
- +delete(Vector<E>):en karmasık metod bu metoddur . Oncelikle Queue veri tipi ile calisir metod . findNode metod yardımı ile silinecek olan metodun referansı elde edilir . Dha sonra findParent motodu yarıdımı ile parent node bulunur ve aradı bag kopartılır . alt agac yapısı kaybolmasın diye alttakı node lar Queue yapısına atılır . Daha sonra tek tek add metodu ile dogru yerlerine

yerlestırırlır. Bu metodun karmasıklıgı alt nodların eklenmesi durumunda ortya cıkar . dongu ıcınde add metodu cagridgi ıcın  $O(n^2)$  worst case de diyebiliriz .

+remove(Vector<E>): Metod icerisinde delete metodu cagirilmistir . deger silinmis iste true silinemediyse false degerini return eder.

## **3 RESULT**

## 3.1.1 Test Cases

### PART1:

İki agac yapısı olusuturulmustur . Ilk agac postOrderSearch metodu yardmı ile postOrder bir sekilde test edilmistir.(Basarılı). 2. Agac yapısı levelOrderSearch metod yarıdımı ile levelOrder bir sekilde test edilmistir(Basarılı) Sonuclar 3.1.2 bolumundedir.

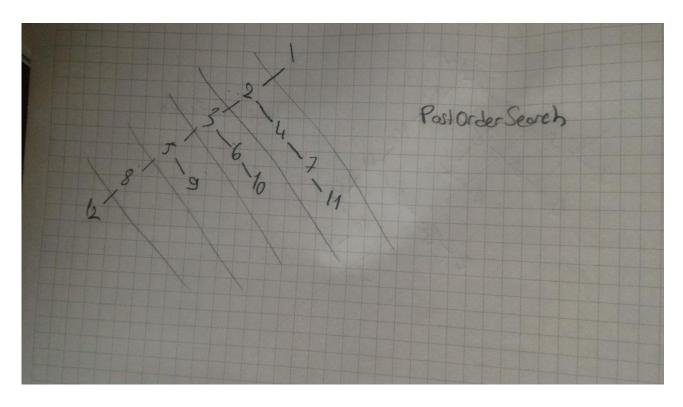
#### PART2:

Sınıfa data tipi vektor olan nodlar teker teker eklenmistir ve interfaceden implement edilen metodlar test edilmistir(Basarılı) Sonuclar 3.1.2 bolumundedir.

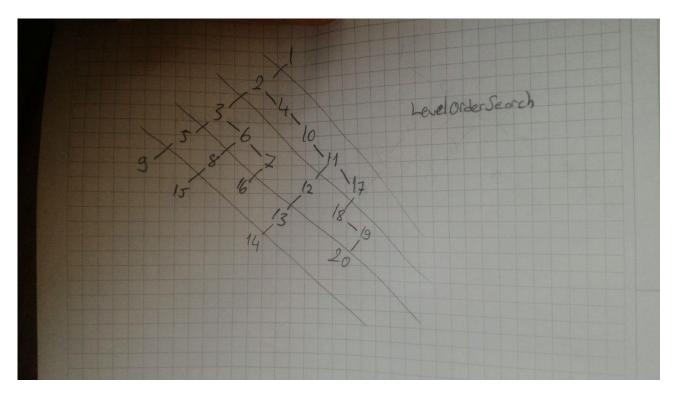
## 3.1.2 Test Result

#### PART1.

Part 1 Main method sonucu



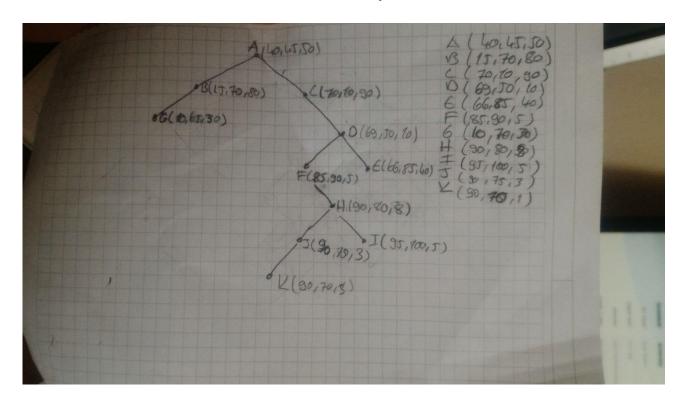
Post Order Tree Test Agac yapısı



Level Order Tree Test Yapısı

## PART2:

Part 2 Main Method çıktı sonucu



Part 2 agac yapısı. Silinen node H nodudur.