Structuri de date - Curs 4

Prof. univ. dr. Cristian CIUREA Departamentul de Informatică și Cibernetică Economică Academia de Studii Economice din București cristian.ciurea@ie.ase.ro

Agenda

- Metode de regăsire
- Funcții de dispersie
- Tabele de dispersie

- Structurile de date trebuie să permită regăsirea rapidă a obiectelor utilizate, pentru prelucrare eficientă.
- Metode de regăsire:
 - căutare secvențială (în listă): durează proporțional cu numărul de elemente;
 - căutare binară (într-un vector): durează logaritmic, dar structura trebuie menținută sortată; pe ansamblu rezultă un efort similar dacă sunt multe inserări/ștergeri;
 - căutare în arbore binar. durează tot logaritmic, dar arborele trebuie menținut relativ echilibrat.

Operația de căutare a datelor:

- fiecare valoare din colecția de date are asociată o poziție unică în colecție;
- pe baza valorii căutate, se determină poziţia acesteia în cadrul colecţiei de date.

- In cadrul vectorilor, asocierea dintre valoarea unei chei numerice întreagă și poziția acesteia în vector se realizează prin:
 - definirea unui vector cu număr de elemente egal cu valoarea maximă posibilă a cheii de căutare;
 - stabilirea unei valori neutilizate în cadrul problemei de rezolvat pentru a indica dacă elementul cu cheia căutată există.

Asocierea valoare cheie-poziție în VECTOR:

- numărul de elemente egal cu valoarea maximă a cheii de căutare;
- elementele există sau sunt șterse logic (valoare element din afara valorilor de cheie);
- căutare date în acces direct => MINIMIZARE timp de regăsire.

Dezavantaje:

- dimensiunea memoriei ocupate:
 - MEMORIE = maxim(valoare_cheie_căutare)* dimensiune(element)
- valoare maximă foarte mare => spaţiu de memorie considerabil;
- nu se ţine cont de numărul real de elemente utilizate; cazul cel mai nefavorabil: număr foarte mic de elemente şi valoare mare a cheii maxime.
- tipul cheii de căutare: tip numeric trebuie să fie index în accesarea elementelor din vector.

Exemplu:

```
typedef struct
{
    char nume[20];
    int varsta;
    char facultate[20];
    int nrMatricol;
} Student;
```

- dacă valoarea maximă a nrMatricol este 55630, iar numărul real de studenţi este 1450, rezultă un spaţiu ocupat:
- MEMORIE=max(nrMatricol)*dimensiune(Student) =55630*48=2,54 MB

- Eliminarea dezavantajelor: tabele de dispersie (hash tables) – colecţii de date în care, pe baza unei funcţii hash, cheia de căutare este pusă în corespondenţă cu poziţia elementului în cadrul colecţiei).
- Tabela de dispersie:
 - structură de stocare și căutare;
 - cheia de căutare asociată cu poziția elementului în colecția de date prin funcția hash.

- Funcția de dispersie (hash) presupune găsirea unei funcții H() cu o valoare numerică unică pentru fiecare obiect considerat, într-un domeniu restrâns (utilizabil ca indice) => memorăm fiecare obiect x într-un tablou la indicele H(x).
- Tehnica se numeste dispersie (*hashing*), ceea ce înseamnă că obiectele sunt dispersate într-un tablou (*hash table*).

Avantaje ale utilizării tabelei de dispersie:

- utilizare mai eficientă a resursei memorie: nu se stochează elemente care nu sunt utilizate;
- funcţie hash cu un nivel de complexitate scăzut:
 - hash(X) = X modulo 1500
 - X aparţine [54130, 55630]
- implementarea de chei alfanumerice: se poate utiliza tip alfanumeric pentru cheia de căutare.

- Funcția *hash* translatează valoarea alfanumerică într-o valoare întreagă pozitivă;
- Funcţia hash pentru un string (în limbajul Java):

```
\circ hash(S) = s[0] * 31<sup>n-1</sup> + s[1] * 31<sup>n-2</sup> +...+ s[n-2] * 31 + s[n-1]
```

- s[i] codul ASCII ;
- n dimensiunea şirului de caractere
- Ex:hash("salut")=115*31⁴+97*31³+108*31² +117*31+116=10920217

- Valoarea obţinută este introdusă din nou într-o funcţie hash pentru a identifica poziţia corespondentă din colecţia de date.
- Proprietăți ale funcțiilor de dispersie (hash):
 - să fie rapid calculabile (pentru eficiență);
 - să aibă o distribuție de valori cât mai uniformă, pentru a minimiza probabilitatea de coliziune (valori egale pentru obiecte diferite).

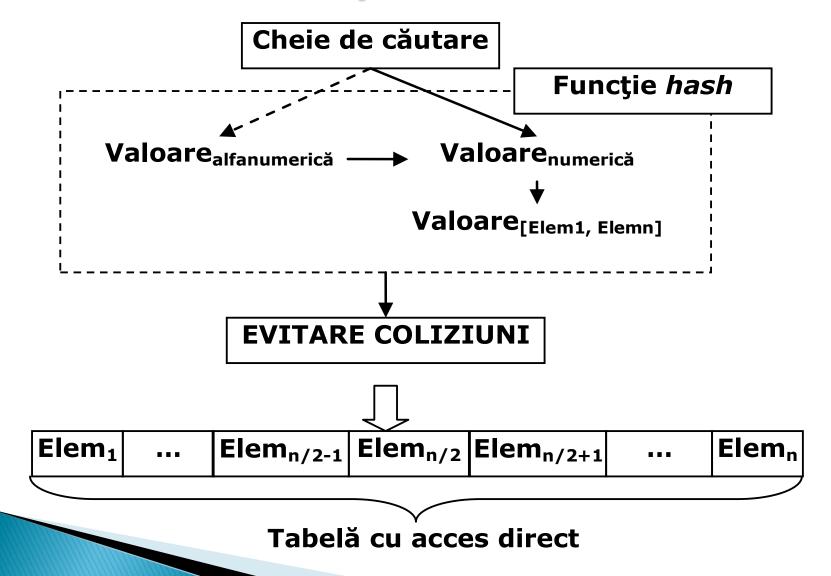
- În limbajele pur obiectuale (C# sau Java) se folosesc colecții, realizându-se distincția între vectori și colecții.
- Vectorii au dezavantajul că au dimensiune fixă, iar colecțiile sunt redimensionabile dinamic, ele alocându-se element cu element.
- Elementele unui vector sunt de un anumit tip, în timp ce elementele unei colecții sunt de tip generic "object"; rezultă că o colecție poate conține elemente de orice tip.

Exemplu Java:

```
@Override
public int hashCode() {
     return 31*firstName.hashCode() + lastName.hashCode();
Hashtable<Integer,ArrayList<String>> ht = new
  Hashtable<Integer,ArrayList<String>>();
ht.put(2215,new ArrayList<String>());
ht.get(2215).add("Java");
ht.get(2215).add("C#");
ht.put(2320,new ArrayList<String>());
ht.get(2320).add("POO");
ht.get(2320).add("SDD");
System.out.println("La sala 2215:" + ht.get(2215));
pstem.out.println("La sala 2320:" + ht.get(2320));
```

Dezavantajul tabelelor de dispersie:

- prelucrarea suplimentară dată de funcţia hash care poate avea în unele situaţii un nivel de complexitate ridicat;
- ▶ apariţia în cadrul tabelei a coliziunilor: două valori X_h şi Y_h conduc la hash $(X_h) = \text{hash}(Y_h)$; evitarea coliziunilor se face prin operaţii suplimentare, precum: chaining, re-hashing, linear probing, quadratic probing şi overflow area.



În funcție de tipul valorii cu rol de cheie:

- chei numerice: tipuri fundamentale definite de limbajul de programare utilizat;
- chei alfanumerice: şiruri de caractere;
- chei compuse: mai multe atribute.

Funcția *hash*:

- prelucrează cheia asociată fiecărei înregistrări;
- determină poziția în cadrul tabelei de dispersie a elementului;
- nu există o funcție hash generală;
- alegerea funcției hash se face în funcție de caracteristicile mulțimii de valori chei.

Modele matematice ale funcției *hash*:

împărţire în modul: complexitate scăzută, uşurinţă de implementare; cheia de căutare este transformată într-o valoare numerică şi apoi transpusă în mulţimea [0; n-1], n - dimensiunea tabelei de dispersie:

```
pozitie_tabela = val_cheie % val_baza
```

pozitie_tabela: valoarea *hash* obţinută

val_cheie: valoare cheie numerică

val_baza: dimensiunea tabelei de dispersie; numere prime apropiate de numărul total de înregistrări; caz general: (4*i+3) cu i=0,1,2,3,...

Modele matematice ale functiei *hash* (continuare):

înmulţirea cu un număr real aleatoriu din [0;1) şi prelucrarea ulterioară a părţii zecimale cuprinsă în [0;1); înmulţirea rezultatului cu dimensiunea tabelei de dispersie n duce la obţinerea poziţiei elementului în [0; n-1];

```
val_hash=((val_cheie*random<sub>[0;1)</sub>)-[(val_cheie* random<sub>[0;1)</sub>)])*n
val_hash: valoare hash
val_cheie: valoare cheie de căutare
random<sub>[0;1)</sub>: număr aleatoriu din [0;1)
n: dimensiune tabelă
```

Modele matematice ale funcției *hash* (continuare):

prelucrarea codurilor ÁSCII ale caracterelor alfanumerice: pe baza primului caracter din cheie se defineşte relaţia:

```
val_hashs<sub>1</sub> = string_cheie[0] % 255
val_hashs<sub>1</sub>: valoarea hash
string_cheie: valoare cheie de căutare
```

- val_hashs₁: model cu un nivel de complexitate scăzut pentru gestiunea unei colectivități mici de elemente.
- modelul este ineficient deoarece generează multe coliziuni pentru șiruri diferite care încep cu acelaşi caracter.

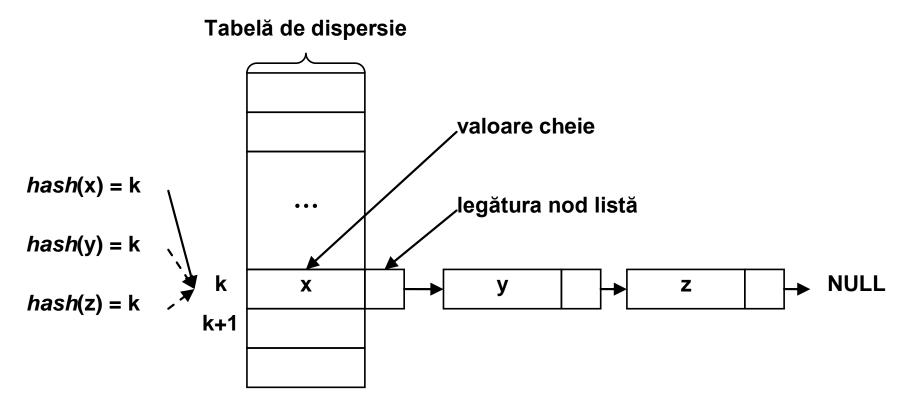
- Rafinarea modelului: preluarea mai multor caractere din şirul pentru care se determină valoarea hash (primul şi ultimul caracter):
- val_hashs₂=(string_cheie[0]+
 string_cheie[lungime_{string_cheie}]) % n
- val_hashs₂: valoare hash
- string_cheie: cheie de căutare
- lungime_{string_cheie}: dimensiune şir de caractere
- n: dimensiune tabelă de dispersie

- Pentru a nu reduce dimensiunea tabelei la maxim 255 elemente, se utilizează un număr prim, n, suficient de mare.
- Alte funcţii hash de prelucrare a cheilor alfanumerice analizează toate caracterele din şir:
- $\mathbf{val_hashs}_3 = \sum_{i=1}^{langune_chele} ASCII(string_chele[i]) \% \mathbf{n}$

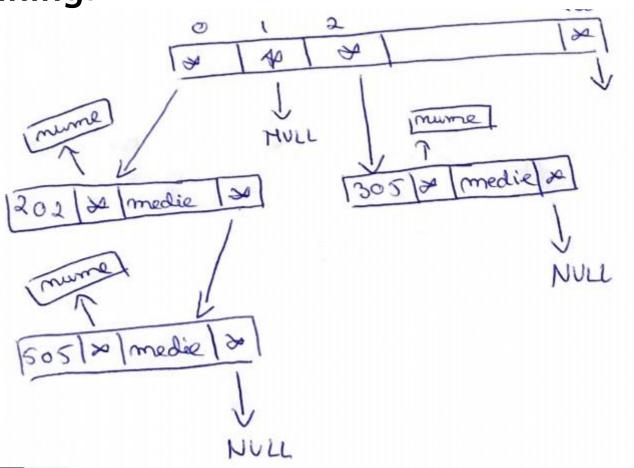
Evitarea coliziunilor:

- metode de regăsire a elementelor descrise de chei cu valori diferite, dar care conduc la valori *hash* identice;
- chaining, re-hashing, linear probing, quadratic probing, overflow area.

- implementrează lucrul cu liste;
- fiecare poziție din tabela de dispersie conține adresa unei liste de elemente cu valori hash egale;
- regăsirea unui element: determinarea poziției în cadrul tabelei prin calculul valorii *hash* și parcurgerea secvențială a listei atașate poziției.



```
typedef struct
        int cod;
        char *nume;
        float medie;
} student;
typedef struct
        student inf;
        struct nodLS *next;
} nodLS;
typedef struct
        struct nodLS **vect;
        int size;
} hashT;
```



Re-hashing:

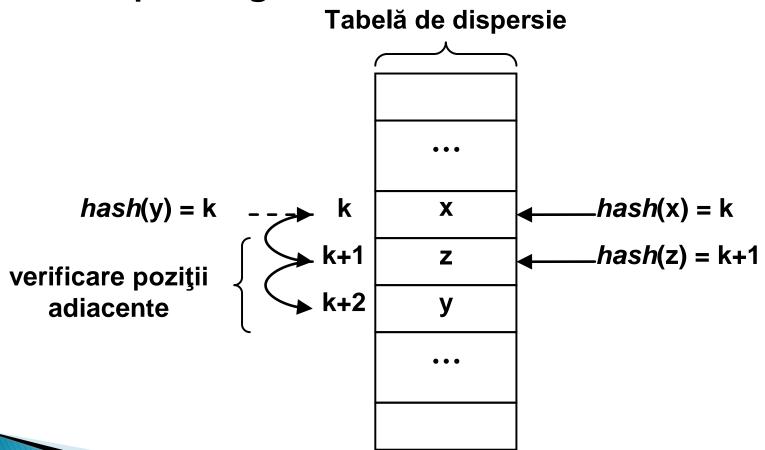
- aplicarea în cascadă a aceleiaşi funcţii hash sau a altui model dintr-o mulţime de funcţii, până când valoarea obţinută reprezintă o poziţie liberă din tabela de dispersie;
- la fiecare pas al procesului de căutare: valoarea cheii de căutare este introdusă întro listă de funcții *hash* până când se identifică elementul cu valoarea căutată sau nu mai există alte posibilități de a recalcula valoarea *hash*.

▶ Re-hashing: Tabelă de dispersie $hash_1(x) = k$ k X $hash_1(y) = k$ $hash_1(z) = k+n$ Ζ $hash_2(y) = k+n$ k+m У $hash_3(y) = k+m$

Linear probing:

- căutarea secvenţială a primei poziţii libere unde este inserat elementul nou (la stânga sau la dreapta coliziunii);
- la căutare: verificarea elementelor adiacente poziției indicate de valoarea *hash*;
- gruparea coliziunilor de acelaşi tip în aceeaşi zonă (cluster); rezultă creşterea probabilităţii de apariţie a coliziunilor pentru valorile hash adiacente.

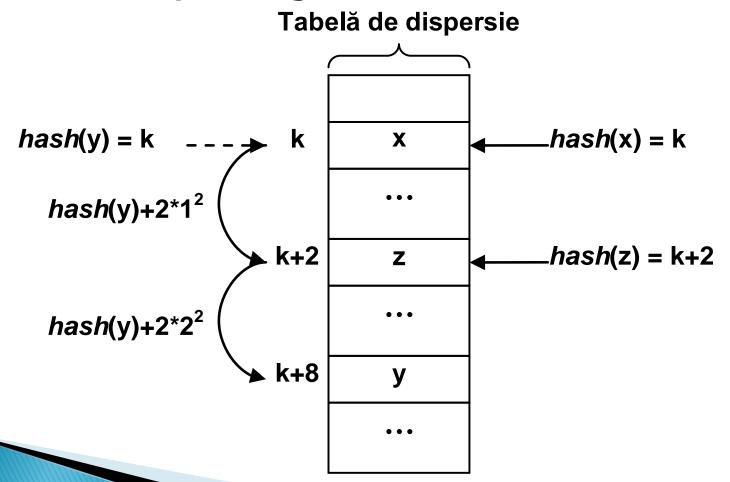
Linear probing:



Quadratic probing:

- evită crearea grupurilor de coliziuni prin utilizarea unui pas de regăsire a următoarei poziții libere diferită de 1; salturi în tabela de dispersie din două în două poziții sau din patru în patru;
- determinarea următoarei poziții de inserat:
 - poziţie = hash(X)+ c*i²
 - poziție: noua poziție din tabelă pentru inserare sau căutare element
 - X: cheia asociată elementului
 - hash(X): poziția indicată de valoarea hash a elementului
 - c: valoare constantă {1, 2, 4}
 - i: număr operație re-hash sau număr de poziții verificate

• Quadratic probing:

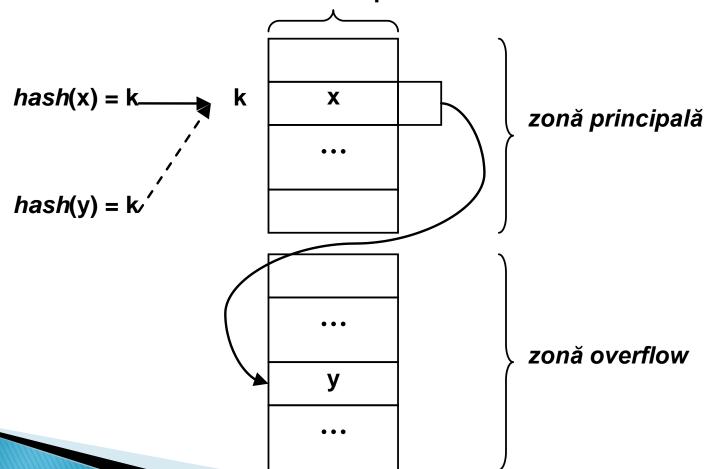


Overflow area:

- împarte tabela de dispersie în:
 - zona primară: reţinerea elementelor iniţiale;
 - zona secundară alocată elementelor ce generează coliziuni;
- se utilizează un element al zonei secundare pentru a reţine noua valoare sau pentru a continua căutarea;
- accesul la zona secundară: prin pointer din zona primară;
- regăsire mai rapidă a informaţiilor decât metoda chaining.

Overflow area:





- Probabilitatea de apariţie a coliziunilor la inserare sau la căutare creşte proporţional cu gradul de utilizare a tabelei.
- Funcţiile *hash* cu un grad redus de complexitate nu conduc la rezultate unice pentru valori de intrare distincte.

- Cu cât tabela are un număr din ce în ce mai mic de poziții disponibile, cu atât creşte riscul de a avea elemente cu chei de căutare diferite, dar care se regăsesc pe poziții identice.
- Eficienţa operaţiei de căutare la un nivel acceptabil: grad de ocupare a tabelei de dispersie < 50% (ineficienţă a spaţiului, viteză de căutare mare).

Bibliografie

- Marius Popa, Cristian Ciurea, Mihai Doinea, Alin Zamfiroiu – Structuri de date: teorie şi practică, Editura ASE, Bucureşti, 2023, 280 pg.
 - Cap. 5. Tabela de dispersie