

# **מבני נתונים**

**234218**

## **תרגיל רטוב 1**

**מגישים: רוני אנגלנדר - 312168354,**

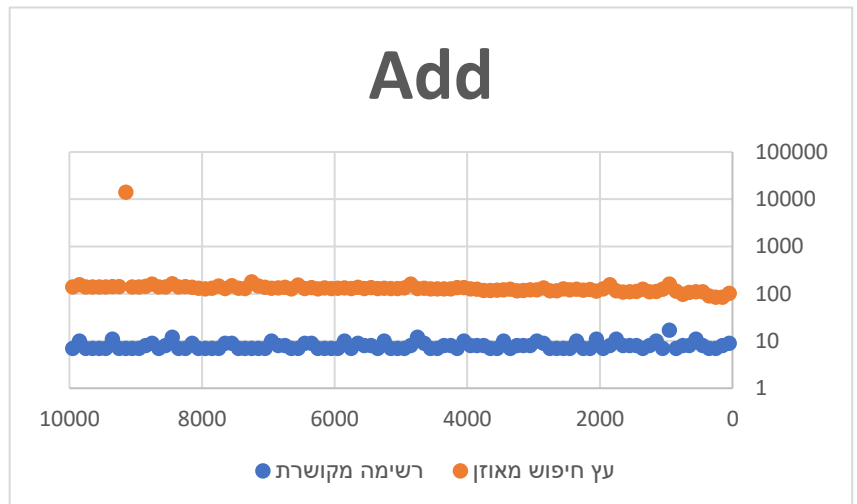
**נדב אורזך - 311549455**

**תאריך הגשה: 16.12.2018**

## חלק ראשון – טבלאות וגרפים

גודל הקלט	רשימה מקושרת	עץ חיפוש מאוזן
50	9	102
150	8	85
250	7	85
350	7	90
450	8	111
550	11	111
650	8	108
750	8	98
850	7	115
950	17	160
1050	7	125
1150	10	112
1250	8	110
1350	7	126
1450	8	112
1550	8	110
1650	8	109
1750	11	117
1850	8	157
1950	7	127
2050	11	114
2150	7	124
2250	7	120
2350	10	125
2450	7	121
2550	7	128
2650	7	117
2750	7	117
2850	9	133
2950	10	122
3050	8	122
3150	8	118
3250	8	117
3350	7	126
3450	10	121
3550	7	119
3650	7	118
3750	8	118
3850	8	126
3950	8	127
4050	10	136
4150	7	136
4250	8	128
4350	8	128
4450	7	128
4550	7	128
4650	9	132
4750	12	129

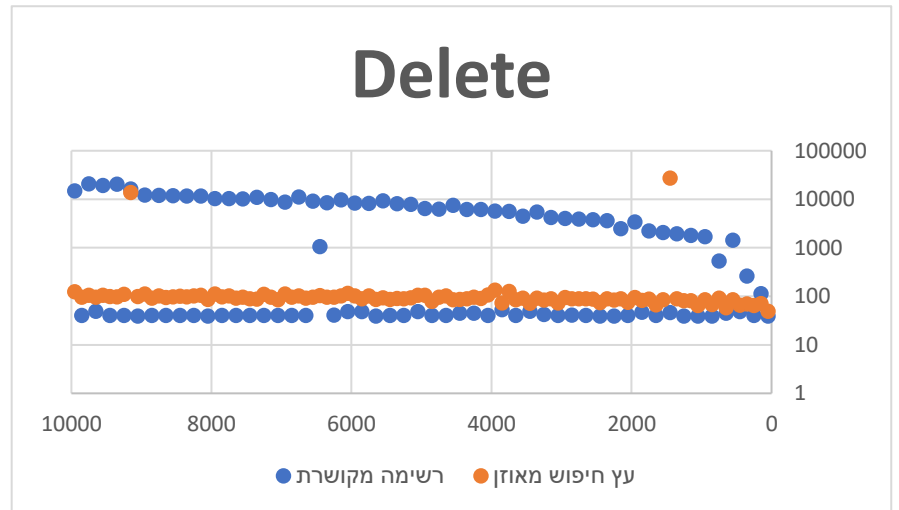
### ADD FUNCTION



161	8	4850
133	7	4950
129	7	5050
129	7	5150
132	10	5250
130	7	5350
136	8	5450
129	8	5550
137	9	5650
130	7	5750
134	10	5850
132	7	5950
130	7	6050
133	7	6150
128	7	6250
136	9	6350
130	9	6450
154	7	6550
128	7	6650
137	8	6750
133	8	6850
132	10	6950
137	7	7050
146	7	7150
181	7	7250
129	7	7350
131	7	7450
150	9	7550
129	9	7650
147	7	7750
131	7	7850
128	7	7950
132	7	8050
138	9	8150
142	7	8250
139	7	8350
164	12	8450
139	8	8550
141	7	8650
161	9	8750
145	8	8850
139	7	8950
139	7	9050
14155	7	9150
142	7	9250
142	11	9350
139	7	9450
141	7	9550
139	7	9650
140	7	9750
157	10	9850
140	7	9950

## DELETE FUNCTION

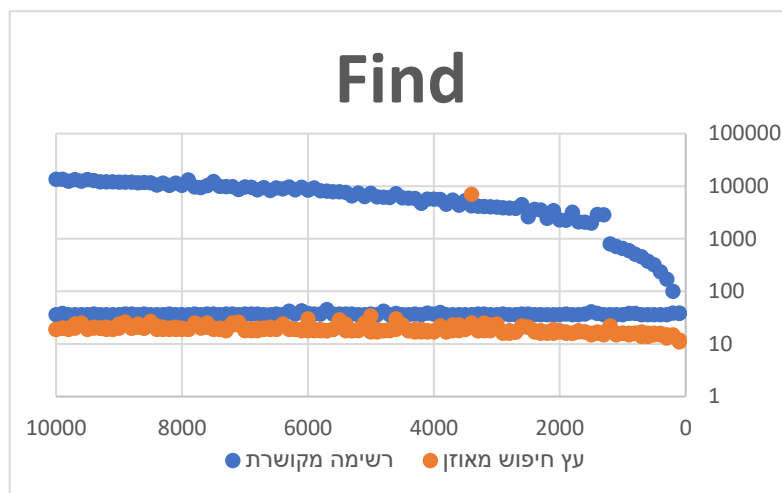
גודל הקלט	רשימה מקושרת	עץ חיפוש מאוזן
50	39	49
150	113	71
250	40	64
350	262	69
450	48	65
550	1436	85
650	45	58
750	530	92
850	39	67
950	1680	84
1050	39	64
1150	1795	81
1250	39	81
1350	1927	89
1450	46	27099
1550	2066	85
1650	40	66
1750	2216	87
1850	47	82
1950	3379	94
2050	40	75
2150	2461	89
2250	39	83
2350	3628	89
2450	39	74
2550	3793	87
2650	40	89
2750	3912	88
2850	41	89
2950	4008	94
3050	40	73
3150	4203	89
3250	42	83
3350	5441	91
3450	49	72
3550	4456	92
3650	40	84
3750	5628	126
3850	53	73
3950	5734	134
4050	40	106
4150	6174	90
4250	45	96
4350	6163	89
4450	45	86
4550	7435	85
4650	40	102
4750	6271	95



79	40	4850
104	6446	4950
104	48	5050
93	7860	5150
88	40	5250
90	8019	5350
86	40	5450
93	9186	5550
86	39	5650
102	8143	5750
89	48	5850
101	8315	5950
115	48	6050
102	9727	6150
95	41	6250
96	8444	6350
103	1051	6450
95	9052	6550
91	40	6650
102	11188	6750
96	40	6850
111	8733	6950
85	40	7050
95	9836	7150
110	40	7250
87	10952	7350
88	40	7450
95	10100	7550
91	40	7650
102	10237	7750
97	40	7850
111	10362	7950
86	39	8050
104	11555	8150
101	40	8250
97	11629	8350
100	40	8450
97	11844	8550
94	40	8650
102	12043	8750
92	40	8850
111	12228	8950
99	39	9050
13655	16308	9150
110	40	9250
97	20427	9350
98	40	9450
105	19103	9550
95	49	9650
105	20743	9750
96	40	9850
124	14874	9950

## FIND FUNCTION

גודל הקלט	רשימה מקושרת	עץ חיפוש מאוזן
100	38	12
100	39	11
200	101	15
200	39	14
300	172	13
300	36	15
400	235	16
400	36	15
500	321	15
500	36	16
600	375	14
600	36	16
700	455	14
700	36	17
800	513	16
800	38	16
900	594	16
900	38	15
1000	655	16
1000	36	16
1100	717	15
1100	36	16
1200	801	18
1200	36	22
1300	2856	15
1300	36	17
1400	2926	16
1400	38	17
1500	1991	15
1500	41	16
1600	2064	17
1600	37	17
1700	2114	18
1700	36	17
1800	3198	16
1800	36	16
1900	2249	16
1900	37	17
2000	2306	17
2000	36	18
2100	3428	16
2100	36	19
2200	2442	16
2200	36	17
2300	3522	16
2300	36	18
2400	3630	17



18	36	2400
21	2649	2500
21	37	2500
21	4482	2600
22	37	2600
17	3787	2700
17	36	2700
16	3848	2800
18	36	2800
16	3918	2900
17	37	2900
22	3993	3000
24	36	3000
23	4050	3100
18	36	3100
18	4137	3200
25	37	3200
18	4188	3300
18	37	3300
7044	4254	3400
25	36	3400
19	5321	3500
19	36	3500
23	4387	3600
18	36	3600
23	5453	3700
18	36	3700
17	4539	3800
18	36	3800
22	5588	3900
21	40	3900
17	5667	4000
18	37	4000
17	5733	4100
18	39	4100
17	4779	4200
19	36	4200
17	5855	4300
19	37	4300
18	5929	4400
18	36	4400
23	6001	4500
23	36	4500
30	7204	4600
19	38	4600
18	6126	4700
19	36	4700
18	6216	4800
18	42	4800
17	6260	4900
19	36	4900
17	7342	5000
34	37	5000

24	6394	5100
25	36	5100
18	7469	5200
19	36	5200
18	6536	5300
18	37	5300
18	7624	5400
24	37	5400
29	7856	5500
24	37	5500
19	7856	5600
19	37	5600
18	8087	5700
18	45	5700
18	8210	5800
19	37	5800
18	9319	5900
19	37	5900
18	8424	6000
30	38	6000
18	9573	6100
19	43	6100
19	8539	6200
19	37	6200
20	9738	6300
19	42	6300
24	8984	6400
23	36	6400
20	9347	6500
19	37	6500
21	8298	6600
19	36	6600
20	9475	6700
19	36	6700
20	8532	6800
18	37	6800
19	9622	6900
18	37	6900
20	9672	7000
18	37	7000
23	8732	7100
26	36	7100
25	9817	7200
23	37	7200
20	9872	7300
18	37	7300
20	9937	7400
19	36	7400
20	12327	7500
19	37	7500
25	10269	7600
21	37	7600
20	9506	7700



23	36	7700
25	9768	7800
24	37	7800
19	13289	7900
19	36	7900
20	10349	8000
19	36	8000
21	11411	8100
19	36	8100
20	10474	8200
19	37	8200
19	11542	8300
21	36	8300
19	10605	8400
22	36	8400
25	11686	8500
27	36	8500
20	11849	8600
20	37	8600
24	11694	8700
21	36	8700
20	11928	8800
20	37	8800
26	11984	8900
23	37	8900
24	12010	9000
20	36	9000
19	12082	9100
20	36	9100
19	12149	9200
21	36	9200
20	12204	9300
20	36	9300
20	12842	9400
21	37	9400
19	13348	9500
20	36	9500
23	12410	9600
25	36	9600
20	13488	9700
24	36	9700
20	12538	9800
19	36	9800
20	13616	9900
20	38	9900
19	13581	10000
19	36	10000

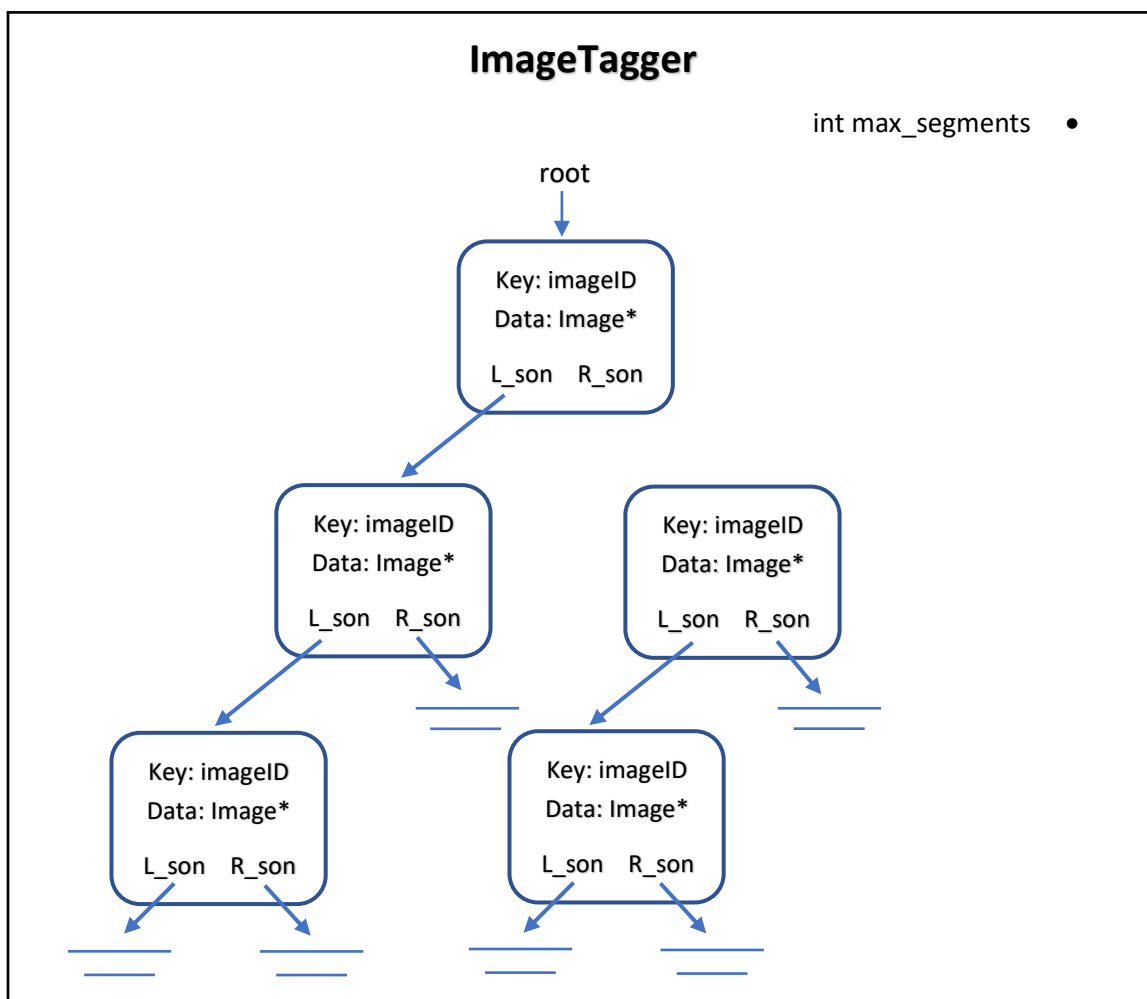
## חלק שני – תיאור מבני הנתונים

מימשנו מבנה נתונים בשם ImageTagger המכיל מאגר של תמונות מתויגות ותומך בכל הפעולות הנדרשות בתרגיל.

### ImageTagger

מבנה נתונים ImageTagger מכיל בתוכו:

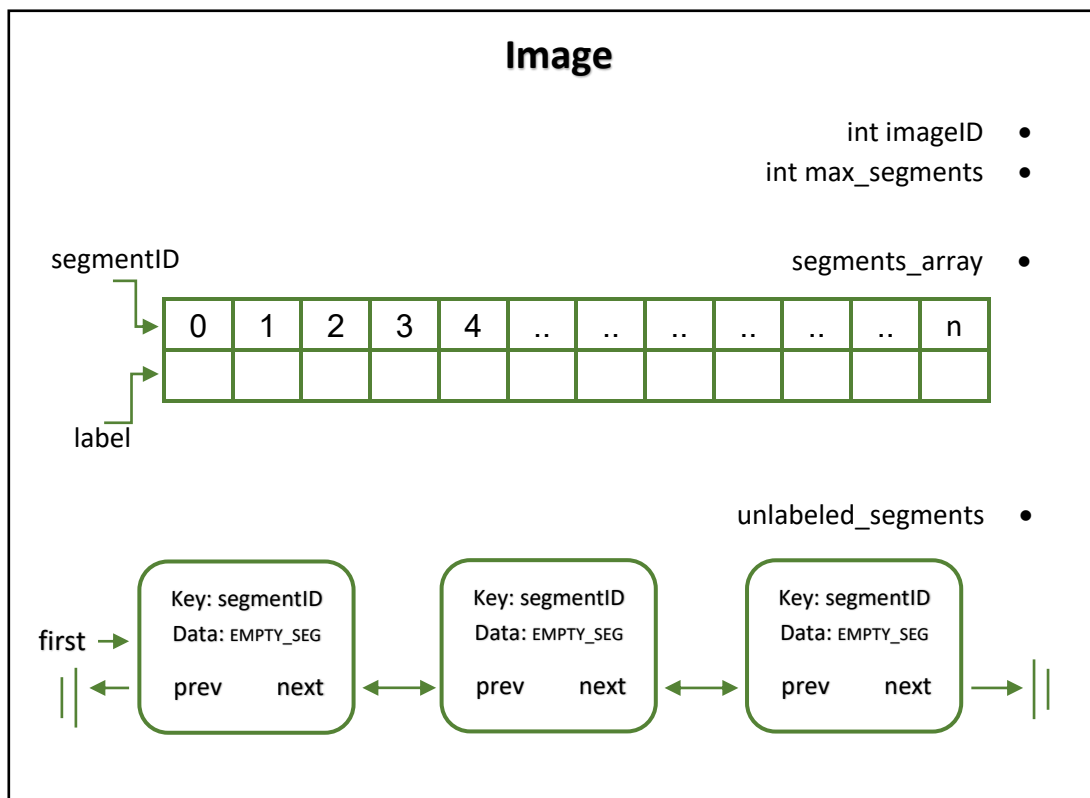
- max\_segments – מספר מקסימלי של סגמנטים אפשריים לכל תמונה
- מילון - הממומש ע"י עץ AVL (Map\_Tree), אשר כל צומת בעץ מכילה מפתח שהוא ImageID (int), ומידע מסוג מצביע ל- Image - מבנה נתונים שיורחב בהמשך.



## Image

מבנה נתונים Image מכיל בתוכו:

- imageID – מזהה התמונה
- max\_segments – מספר מקסימלי של סגמנטים אפשריים לתמונה
- segments\_array – מערך של מספרים באורך max\_segments, אשר במקום ה-i מציג את התיוג של האזור (segment) ה-i בתמונה. אם האזור לא מתויג, התא במערך מכיל את הערך EMPTY\_SEG
- unlabeled\_segments – רשימה מקושרת (Node\_list) המכילה את כל האזורים הלא מתויגים בתמונה. המפתח מכיל את הsegmentID, המידע מכיל את הערך EMPTY\_SEG



### מימוש מבנה הנתונים:

***void \* Init(int segments)***: הפעולה יוצרת מבנה ImageTagger חדש, אשר מגדיר max\_segments לפי הערך שנשלח לפונקציה, ויוצר מילון מסוג עץ מאוזן ריק. יצירת עץ מאוזן ריק היא פעולה בסיבוכיות זמן של  $O(1)$  ומספר הפעולות קבוע ולכן:

**סיבוכיות זמן:**  $O(1)$

***StatusType AddImage(void \*DS, int imageID)***: הפעולה מוסיפה תמונה חדשה לעץ. כפי שראינו בהרצאה הוספת צומת לעץ היא פעולה המתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(\log k)$  כאשר  $k$ =גובה העץ.

ביצירת התמונה יוצרים:

1. מערך חדש בגודל האזורים בתמונה (segments), ומאתחלים את כל הערכים ב-EMPTY\_SEG. משמע עוברים על מערך בגודל  $n$ .
2. רשימה מקושרת המכילה את כל האזורים שאינם מתויגים, ומכניסים בה את כל  $n$  האזורים (כי כולם אינם מתויגים בעת יצירת התמונה).

שתי פעולות אלה המתבצעות בסיבוכיות זמן של  $O(n)$  כל אחת כאשר  $n=segments$ .

שאר הפעולות ביצירת תמונה הן בסיבוכיות זמן של  $O(1)$  – אתחול הערכים imageID ו- max\_segments. מכאן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(\log k + n)$

***StatusType DeleteImage(void \*DS, int imageID)***: הפעולה מסירה תמונה קיימת מהעץ.

נמצא את התמונה הרצויה בעץ, פעולה זאת מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(\log k)$  (כפי שלמדנו בהרצאה), כאשר  $k$ =גובה העץ.

לאחר מכן נמחק את התמונה ונסיר אותה מהעץ. במחיקת התמונה נשחרר את המערך המציג את התיוגים של כל אזור, ואת הרשימה המקושרת המציגה את האזורים הלא מתויגים. המערך בגודל  $n$  והרשימה במקס' בגודל  $n$ , כאשר  $n=segments$ . לכן מחיקת המערך והרשימה מתבצע בסיבוכיות זמן של  $O(n)$ . מכאן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(\log k + n)$

***StatusType AddLabel(void \*DS, int imageID, int segmentID, int label)***: הפעולה מוסיפה תיוג label לאזור segmentID בתמונה imageID.

נמצא את התמונה הרצויה בעץ, פעולה זאת מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(\log k)$  (כפי שלמדנו בהרצאה), כאשר  $k$ =גובה העץ.

נעדכן את המערך המציג תיוגים של כל אזור, כיוון שיש לנו את המיקום הנחוץ במערך (segmentID), הפעולה מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(1)$ .

אח"כ נסיר את האזור מהרשימה המציגה את האזורים הלא מתויגים. נמצא את האזור ברשימה, פעולה זו מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(n)$ , ונסיר אותה מהרשימה (סיבוכיות זמן של  $O(1)$ ). מכאן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(\log k + n)$

***StatusType GetLabel(void \*DS, int imageID, int segmentID, int \*label)***: הפעולה מחזירה את התיוג של האזור המבוקש בתמונה המבוקשת.

נמצא את התמונה הרצויה בעץ, פעולה זאת מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(\log k)$  (כפי שלמדנו בהרצאה), כאשר  $k$ =גובה העץ.

נמצא את התיוג של האזור הרצוי ע"י גישה לתא `segmentID` במערך המציג את התיוגים של כל אזור, ונשים במצביע ל'`label` את הערך שמצאנו. הפעולות הנ"ל מתבצעות בסיבוכיות זמן  $O(1)$ . מכאן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(\log k)$

***StatusType DeleteLabel(void \*DS, int imageID, int segmentID)***: הפעולה מוחקת את התיוג של האזור המבוקש בתמונה המבוקשת.

נמצא את התמונה הרצויה בעץ, פעולה זאת מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(\log k)$  (כפי שלמדנו בהרצאה), כאשר  $k$ =גובה העץ.

נעדכן את התיוג של האזור להיות `EMPTY_SEG` במערך המציג את התיוגים של כל אזור. אנו יודעים לאיזה מקום במערך לגשת, ולכן פעולה זו מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(1)$ .

נוסיף את האזור שזה עתה מחקנו לו את התיוג לרשימה המציגה את האזורים הלא מתויגים. הוספת איבר לרשימה מכניסה אותו להתחלה ולכן מתבצעת במספר סופי של פעולות, כלומר בסיבוכיות זמן של  $O(1)$ . מכאן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(\log k)$

***StatusType GetAllUnLabeledSegments(void \*DS, int imageID, int \*\*segments, int \*numOfSegments)***: הפעולה מחזירה מערך של כל האזורים הלא מתויגים בתמונה.

נמצא את התמונה הרצויה בעץ, פעולה זאת מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(\log k)$  (כפי שלמדנו בהרצאה), כאשר  $k$ =גובה העץ.

נעבור על כל הצמתים ברשימה המציגה את האזורים הלא מתויגים בתמונה, וכל צומת נכניס למערך הרצוי. פעולה זו מתבצעת בסיבוכיות זמן  $O(s)$ , כאשר  $s$ = מספר אזורים לא מתויגים (אורך הרשימה). מכאן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(\log k + s)$

**StatusType GetAllSegmentsByLabel(void \*DS, int label, int \*\*images, int \*\*segments, int \*numOfSegments)**: פעולה זו מחזירה את כל האזורים בתמונות בעץ המתויגות בתיוג label.

נעבור על כל הצמתים בעץ בשיטת inorder, מעבר זה מתבצע בסיבוכיות זמן של  $O(k)$ , כאשר  $k =$  גודל העץ (כמות התמונות). סריקה בשיטה זאת תיצור לנו את מערך התמונות ממיון כבר (לפי תכונות עץ בינארי ממיון) ולכן לא יהיה צורך במיון נוסף.

בכל צומת שנעבור, נסרוק את המערך המציג את האזורים המתויגים, ואם נמצא אזור עם התיוג המבוקש נכניס את התמונה למערך התמונות, ובאותו במקום במערך הסגמנטים נכניס את האזור שמצאנו. הסריקה של המערך מתבצעת בסיבוכיות זמן של  $O(n)$ , כאשר  $segments = n$  (גודל מערך האזורים). עדכון מערכי  $segments$  ו  $images$  זה בכמות פעולות סופית ולכן סיבוכיות של  $O(1)$ .

לכל תמונה בעץ סורקים מערך בגודל  $n$ , ולכן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(n*k)$

**void Quit(void \*\*DS)**: פעולה זו משחררת את המבנה.

ראשית אנו עוברים על כל הצמתים בעץ ומשחררים להם את ה  $data$  (כלומר משחררים את ה  $Image$ ). בשחרור ה  $Image$  אנו מוחקים את המערך המציג את התיוגים של האזורים, ואת הרשימה של האזורים הלא מתויגים. שניהם באורך  $n$  ולכן השחרור של שניהם מתבצע בסיבוכיות זמן של  $O(n)$  כאשר  $n = segments$ .

המעבר על כל צמתי העץ לוקח סיבוכיות זמן של  $O(k)$  כאשר  $k =$  מספר התמונות במערכת. לכן נקבל:

**סיבוכיות זמן:**  $O(n*k)$