Aula 11

Estruturas de Dados

Tabelas de dispersão

Programação II, 2014-2015

v1.0, 13-06-2015

DETI, Universidade de Aveiro

11.1

Objectivos:

- Tabelas de dispersão (Hash Tables);
- Vectores (arrays) associativos.

Conteúdo

1	Introdução	1
2	Funções de Dispersão	3
3	Factor de Carga	4
4	Colisões	4
	4.1 Chaining Hash Table	5
	4.2 AssociativeArray	5
	4.3 Open Addressing Hash Table	7 11.2

1 Introdução

Tabelas de dispersão: Introdução

- Quando analisamos a complexidade de uma estrutura de dados composta temos duas componentes:
 - 1. Espaço: quantidade de memória necessária;
 - 2. Tempo: de Pesquisa, Inserção, Remoção, ...;
- Análise das duas implementações conhecidas:
 - 1. Listas Ligadas:
 - Espaço: O(n)
 - Tempo: O(n)
 - 2. Vector:
 - Espaço: Muito Grande. Proporcional ao número máximo elementos que este suporta.
 - Tempo (procura por índice): O(1) (Constante)
 - Tempo (procura por valor): O(n) (Se ordenado, pode baixar para O(log(n)))

Tabelas de dispersão: Introdução

- Exemplo armazenar registos de pessoas, requisitos:
 - utilizando como *chave* o seu número de segurança social (11 dígitos);
 - e complexidade algoritmica temporal O(1).
- Para obtermos essa complexidade algoritmica, a utilização da chave como índice do vector implica:
 - um vector com dimensão $10^{11}[0...99999999999]$, e
 - dado que em Portugal temos uma população de 10 milhões, só iriamos utilizar uma pequeníssima percentagem das entradas do vector!!!
- Conclusão: para termos O(1) estamos a desperdiçar muito espaço.

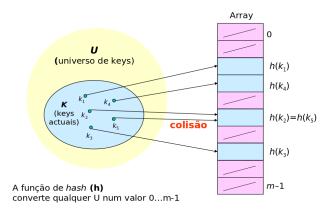
Tabelas de dispersão: Objectivo

- Objectivo: desempenho com o melhor dos "dois mundos":
 - 1. Tempo: O(1)
 - 2. Espaço: O(n)
- Solução:
 - 1. Fazer uso de um vector, em que o índice é calculado por uma função inteira;
 - 2. Encolher o espaço das chaves por forma a serem indexáveis nesse vector;
- A compressão e mapeamento das chaves para os índices válidos do vector é feita pela chamada função de dispersão (hash function).

Tabelas de dispersão: Conteúdo

- Conteúdo
 - Conjunto de pares (chave, valor)
 - Cada valor está assim associado a uma "chave"
- A "chave" pode ser qualquer coisa, desde que dela possamos calcular um índice para um vector:
 - um inteiro 32/64 bits;
 - um String;
 - **–** ...
- Por outro lado, o vector será da dimensão que desejarmos.

Tabelas de dispersão



11.5

11.6

11.4

2 Funções de Dispersão

Tabelas de dispersão: Funções de Hash

- Funções de *Hash* (duas partes):
- Cálculo do hash code:

chave
$$\longrightarrow$$
 inteiro

• Função de Compressão (*m* é a dimensão do vector)

inteiro
$$\longrightarrow$$
 inteiro $[0, m-1]$

- h(k) é o valor de *hash* da chave k
- Problema
 - Colisão: chaves distintas podem produzir o mesmo valor de hash (i.e. mesmo índice do vector!

11.8

Tabelas de dispersão: Funções de Hash

- A escolha de uma "boa" função de *hash* deve reduzir o número de colisões.
 - O desempenho da tabela de dispersão depende da capacidade da função de hash para distribuir uniformemente as chaves pelos índices do vector.
- A escolha de uma "boa" função de *hash* pode ter em consideração o tipo de dados que serão utilizados:
 - Uma análise estatística da distribuição das chaves pode ser considerada.
- O valor de *hash* deve ser independente de qualquer padrão que exista nos dados (chaves).
- Vamos ver vários exemplos de h(k)...

11.9

Funções de hash: Aproximações

- 1. Método da divisão:
 - Este método usa o resto da divisão inteira:

$$h(k) = k \% m$$

• Se *m* é par, então

$$h(k) = \begin{cases} par & \text{se } k \text{ \'e par} \\ \text{impar} & \text{se } k \text{ \'e impar} \end{cases}$$

- Outra má opção é $m = 2^p$ (h(k) serão os p bits menos significativos).
- Para este método utilizar um valor primo para *m* é uma escolha razoável.
- 2. Método da multiplicação:
 - Pode fazer uso dos operadores de bit shift
 - Exemplo: h(k) = (k << 3) + (k >> 28) + 33

Funções de hash: Exemplo para chaves tipo String

```
private int hashstring(String str, int tablesize)
{
   int len=str.length();
   long hash=0;
   char[] buffer=str.toCharArray();

   int c=0;
   for (int i=0; i < len; i++)
   {
      c = buffer[i]+33;
      hash = ((hash<<3) + (hash>>28) + c);
   }

   return (int) (hash % tablesize);
}
```

- Todos os objectos em Java têm a si associados uma função inteira de dispersão: hashCode ();
- Vamos utilizar esta função nas nossas tabelas de dispersão.

3 Factor de Carga

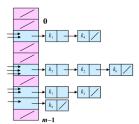
Tabelas de dispersão: Factor de Carga

- O factor de carga (load factor) é o número de elementos na tabela dividido pelo tamanho da tabela $(\alpha = \frac{n}{m})$
- Dimensionamento de α :
 - um elevado valor de α significa que vamos ter maior probabilidade de colisões;
 - um valor baixo de α significa que temos um elevado consumo de espaço;
 - valor recomendado para α : entre 50% e 80%.

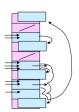
4 Colisões

Resolução do Problema das Colisões

- 1. Chaining Hash Table (Close Addressing or Open Bucket)
 - Um conjunto de chaves (+elementos) associado a um mesmo índice (*bucket*);
 - Cada entrada do vector contém uma lista ligada.



- 2. Open Addressing Hash Table (Close Bucket)
 - Uma chave/elemento por bucket;
 - No caso de colisão, faz-se uso de um procedimento consistente para armazenar o elemento numa entrada livre da tabela;
 - O vector é tratado como circular.

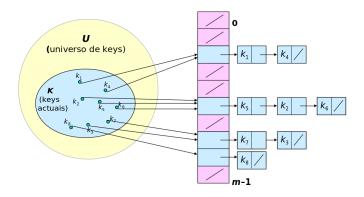


11.12

11.11

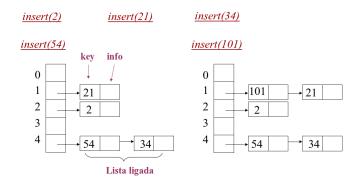
4.1 *Chaining Hash Table*

Chaining Hash Table



Chaining Hash Table: Exemplo

• $h(k) = k \% m \text{ com } m = 5 \text{ e } k \in [0;999]$



11.15

11.14

Chaining Hash Table

- Complexidade Temporal:
 - Inserção: O(1)
 - * tempo de calculo da h(k) + tempo de inserção no topo da lista ligada.
 - Pesquisa: proporcional ao comprimento máximo da lista ligada.
 - Remoção: o mesmo que a pesquisa.
- Não esquecendo queuma má função de *hash* pode comprometer todo o desempenho da tabela de dispersão!

11.16

4.2 AssociativeArray

Módulo Associative Array (Vector Associativo)

- Nome do módulo:
 - AssociativeArray
- Serviços:
 - AssociativeArray(n): construtor;

```
- set (key, elem): definir uma associação;
```

- get (key) -> elem: devolve valor associado a uma chave;
- delete (key): apaga uma associação;
- exists (key) -> boolean: indica se existe associação a uma chave;
- isEmpty() -> boolean: tabela vazia;
- isFull() -> boolean: tabela cheia;
- size() -> int: número de associações;
- clear(): limpa a tabela;
- keysToArray() -> key[]: devolve um vector com todas as chaves existentes.

11.17

Chaining Hash Table: set

```
set(key, elem)
  pos = hashCode(key)
  n = searchNode in array[pos] with key
  if n null then
    n = new Node
    n.key = key
    n.next = array[pos]
    array[pos] = n
  n.elem = elem
```

11.18

Chaining Hash Table: get & exists

```
get(key)
   assert exists(key)

pos = hashCode(key)
   n = searchNode in array[pos] with key
   result = n.elem
```

```
exists(key)
  pos = hashCode(key)
  n = searchNode in array[pos] with key
  result = n not null
```

11.19

Chaining Hash Table: delete

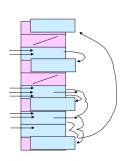
```
delete(key)
   assert exists(key)

pos = hashCode(key)
  lastn = null
  n = array[pos]
  while (n not null) and (n.key not equal to key)
    lastn = n
        n = n.next
  if lastn exists then
        lastn.next = n.next
  else
        array[pos] = n.next
```

4.3 Open Addressing Hash Table

Open Addressing Hash Table

- No mínimo, o tamanho da tabela tem de ser igual ao número máximo de elementos a armazenar.
- Usual dimensionar-se a tabela com tamanho 30% superior ao número máximo de elementos previsto ($\alpha == 0.70$):
 - O objectivo é minimizar o tempo despendido com a resolução das colisões.
- Resolução de Colisões:
 - $-i_0 = h(k)$
 - se índice/bucket ocupado, então:
 - $-i_{j+1} = (i_j + c) \% m$
 - ... sucessivamente até encontrar um *bucket* livre.
 - o valor *c* pode ser contante (pesquisa linear), ou seguindo outra estratégia (quadrática, ...).



11.21

Open Addressing Hash Table: Exemplo

•
$$h(k) = k \% m$$
 com $m = 5 e k \in [0;99]$

