

제5장 탐색 트리

BST, AVL트리

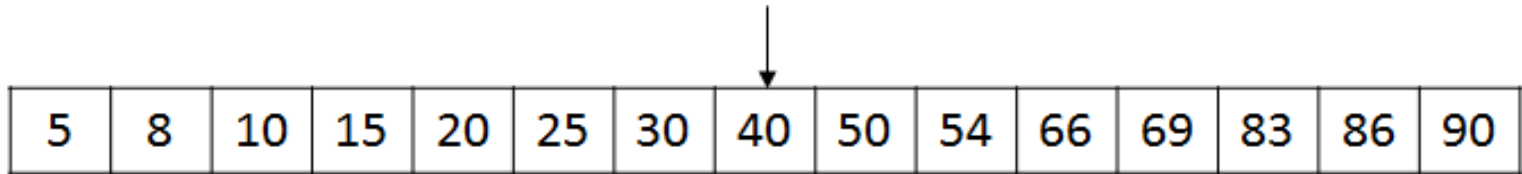
탐색트리

- ▶ 저장된 데이터에 대해 탐색, 삽입, 삭제, 갱신 등의 연산을 수행할 수 있는 자료구조
- ▶ 배열이나 연결리스트는 각 연산을 수행하는데 $O(N)$ 시간이 소요
- ▶ 스택이나 큐는 특정 작업에 적합한 자료구조.
- ▶ 5장에서는 리스트 자료구조의 수행시간을 향상시키기 위한 트리 형태의 다양한 사전 자료구조들을 소개
 - ▶ 이진탐색트리, AVL트리, 2-3트리, 레드블랙트리, B-트리

5.1 이진탐색트리

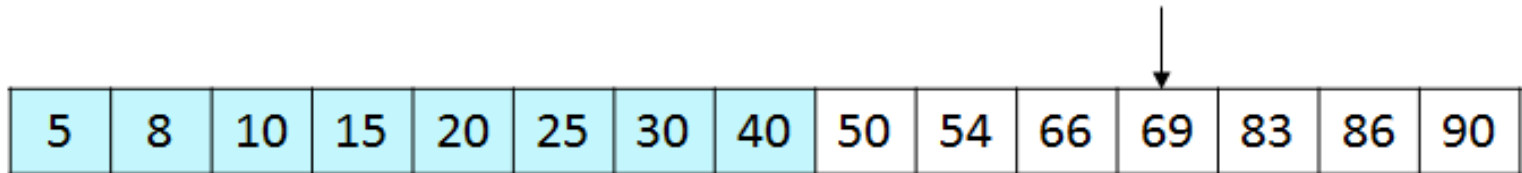
- ▶ **이진탐색트리(Binary Search Tree):**
 - ▶ 이진탐색(Binary Search)의 개념을 트리 형태의 구조에 접목한 자료구조
- ▶ **이진탐색:**
 - ▶ 정렬된 데이터의 중간에 위치한 항목을 기준으로 데이터를 두 부분으로 나누어 가며 특정 항목을 찾는 탐색방법

이진탐색으로 66을 찾는 과정



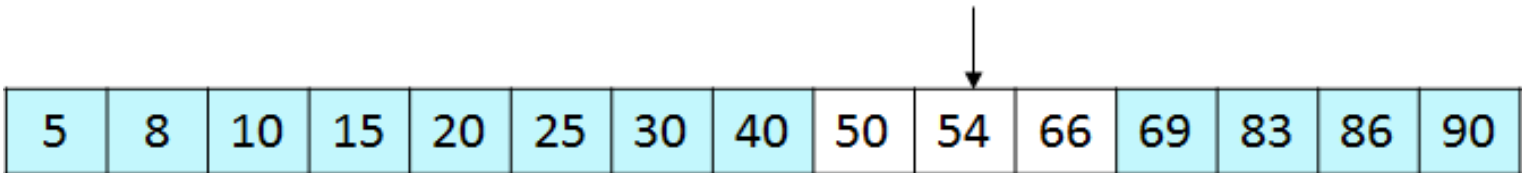
5	8	10	15	20	25	30	40	50	54	66	69	83	86	90
---	---	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

The first row shows the initial array of 15 sorted numbers. A downward arrow points to the 8th element, 40, indicating the first comparison point.



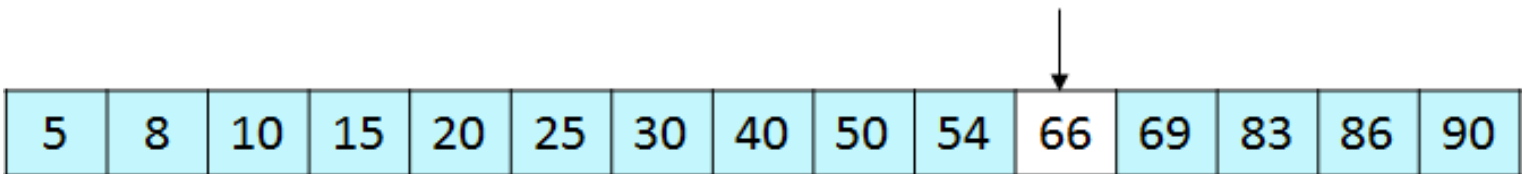
5	8	10	15	20	25	30	40	50	54	66	69	83	86	90
---	---	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

The second row shows the search range narrowed to the first 8 elements (indices 0-7), which are highlighted in light blue. A downward arrow points to the 12th element, 69, indicating the next comparison point.



5	8	10	15	20	25	30	40	50	54	66	69	83	86	90
---	---	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

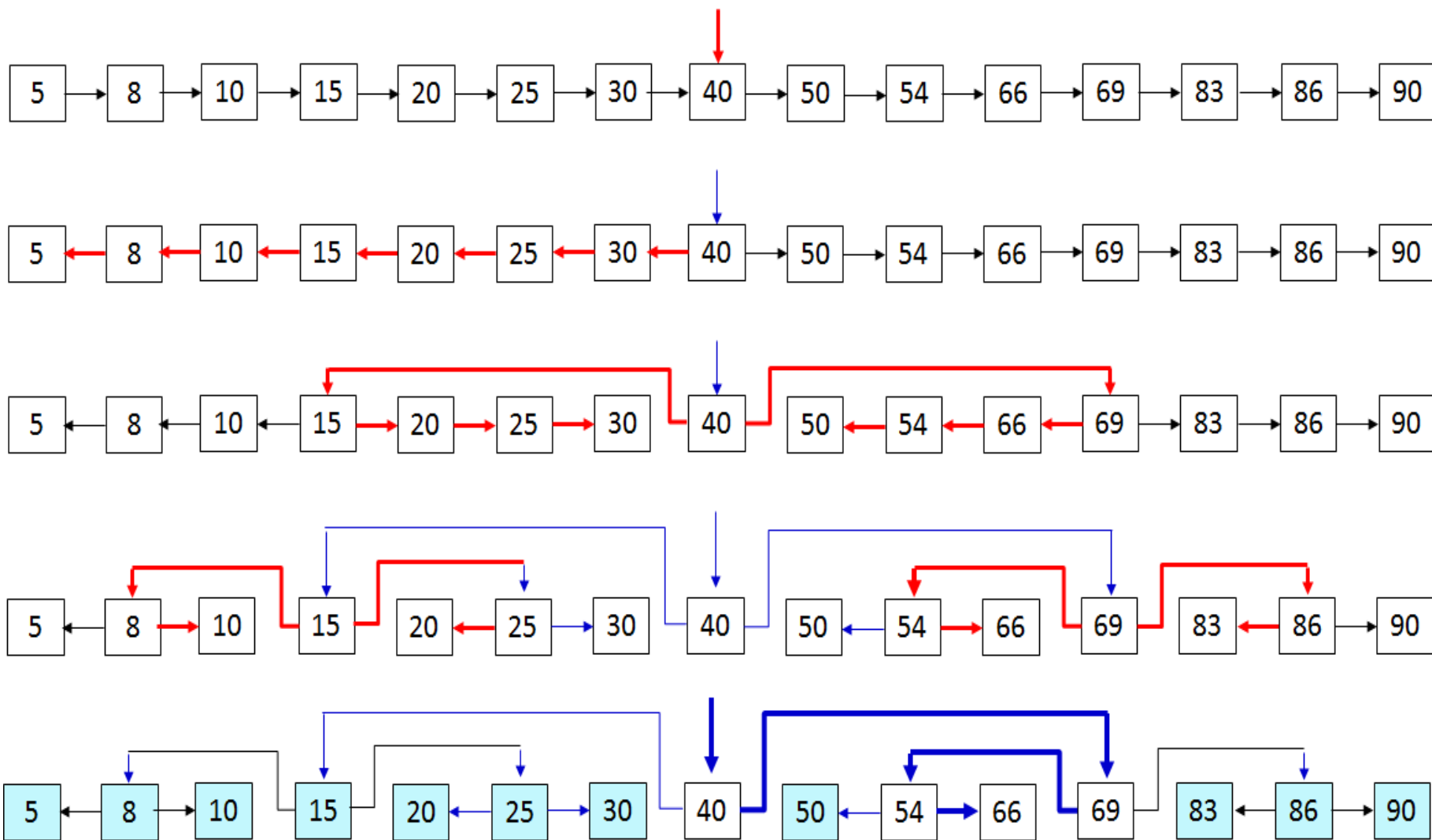
The third row shows the search range narrowed to the first 7 elements (indices 0-6) and the 12th element (index 11), which are highlighted in light blue. A downward arrow points to the 10th element, 54, indicating the next comparison point.

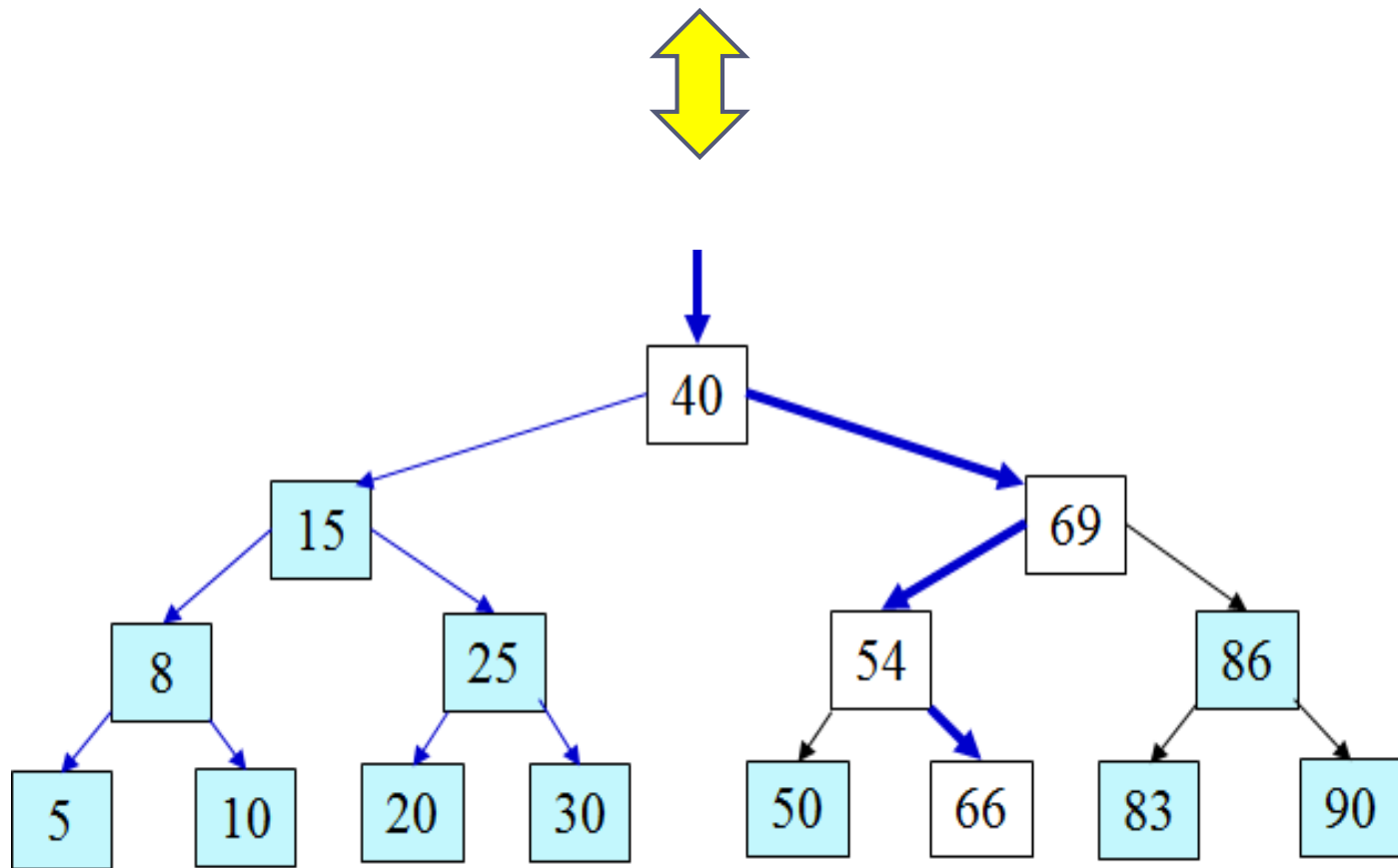
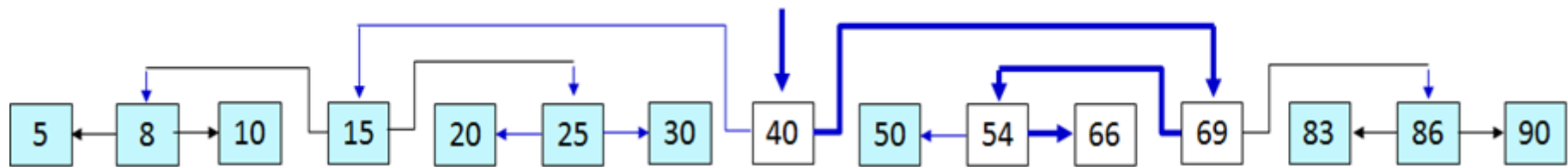


5	8	10	15	20	25	30	40	50	54	66	69	83	86	90
---	---	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----	----

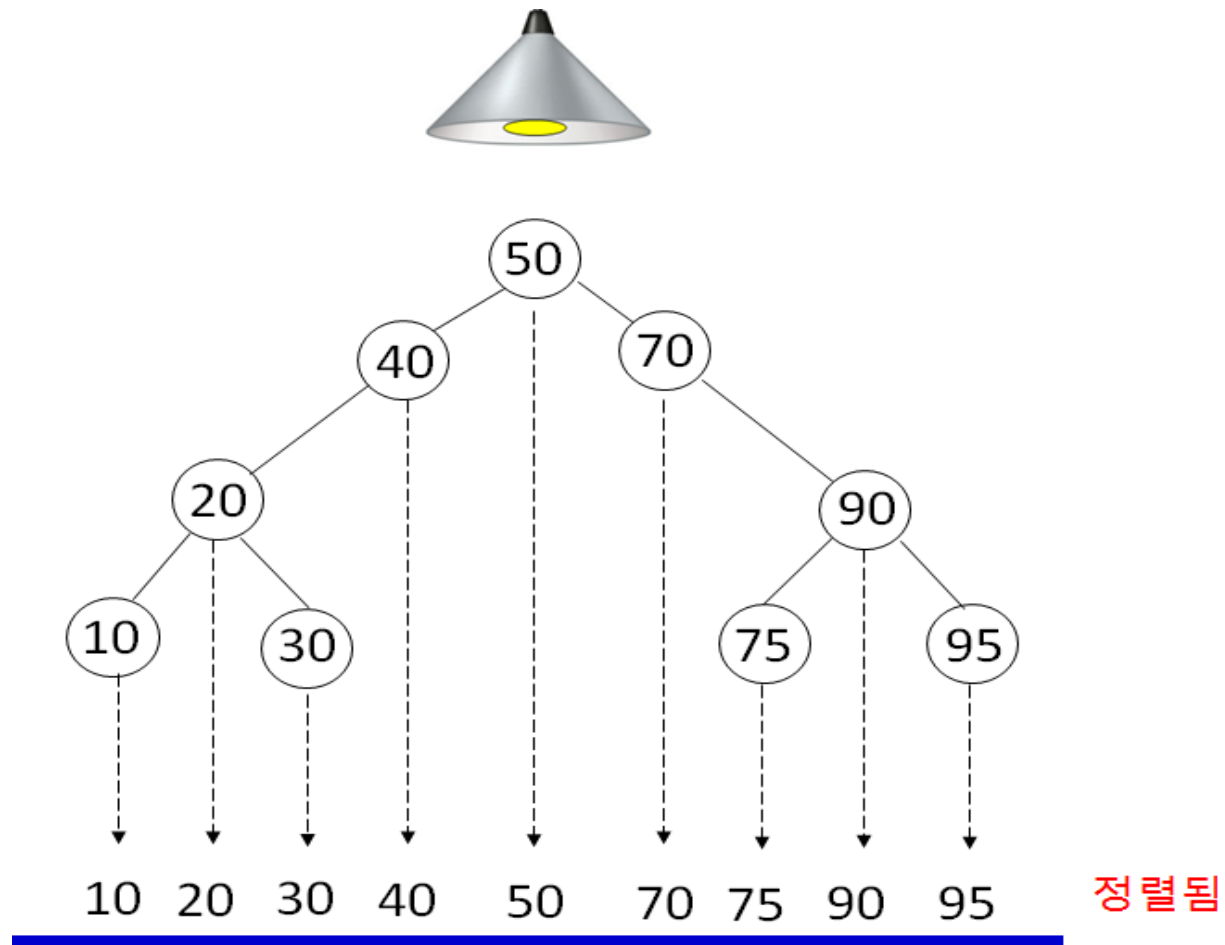
The fourth row shows the search range narrowed to the first 10 elements (indices 0-9), which are highlighted in light blue. A downward arrow points to the 11th element, 66, indicating the final comparison point where the target is found.

- 트리 형태의 자료구조에서 이진탐색을 수행하기 위해 1차원 배열을 단순연결리스트로 만든 후, 점진적으로 이진트리 형태로 변환해가는 과정

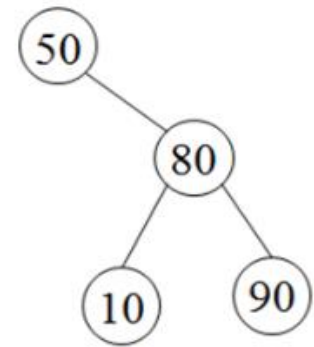
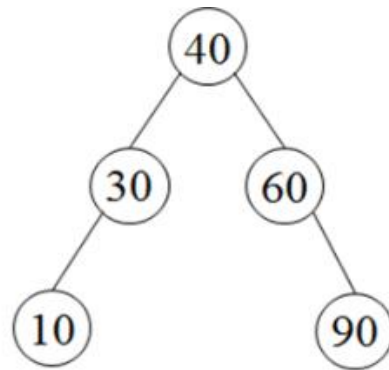
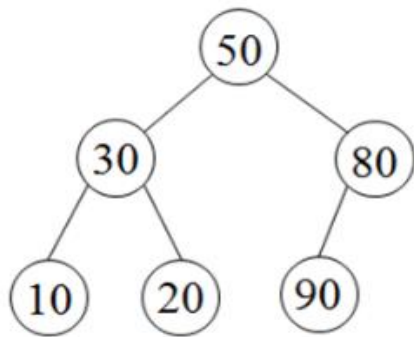




- 이진탐색트리의 특징 중의 하나는 트리를 중위순회 (Inorder Traversal)하면 정렬되어 출력



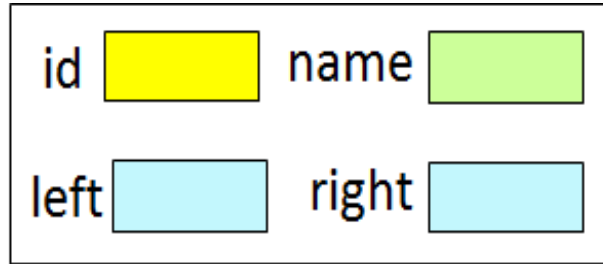
[정의] 이진탐색트리
- 각 노드 n 의 키값이 n 의 왼쪽 서브트리 노드들의 키값들보다 크고
- n 의 오른쪽 서브트리에 있는 노드들의 키값들보다 작다
이를 이진탐색트리 조건이라 한다.



어느 트리가 이진탐색트리인가?

5.1.1 이진탐색트리 클래스

- ▶ 노드(Node) 클래스는 이진트리의 구현에 사용된 노드와 유사
- ▶ 노드 객체는 id(키), name(키에 관련된 정보), 왼쪽 자식과 오른쪽 자식을 각각 가리키기 위한 left와 right 필드를 가짐



```

01 public class Node <Key extends Comparable<Key>, Value> {
02     private Key    id;
03     private Value  name;
04     private Node   left, right;
05     public Node(Key newId, Value newName) { // 노드 생성자
06         id    = newId;
07         name  = newName;
08         left  = right = null;
09     }
10     // get과 set 메소드들
11     public Key getKey()      { return id; }
12     public Value getValue() { return name; }
13     public Node getLeft()   { return left; }
14     public Node getRight()  { return right; }
15     public void setKey(Key   newId)    { id    = newId; }
16     public void setValue(Value newName) { name  = newName; }
17     public void setLeft(Node  newLeft) { left  = newLeft; }
18     public void setRight(Node newRight){ right = newRight; }
19 }

```

- Line 01: Key와 Value는 generic 타입이고, Key는 비교 연산을 위해 자바의 Comparable 인터페이스를 상속받음
- 키를 비교할 때 Comparable에 선언되어 있는 `compareTo()` 메소드를 사용하여 비교 연산을 수행
- Line 05~09: Node 클래스의 생성자
- Line 11~18: Node클래스의 get, set 메소드들

이진탐색트리를 위한 BST 클래스

```
01 public class BST<Key extends Comparable<Key>, Value>{  
02     public Node root;  
03     public Node getRoot() { return root; }  
04     public BST(Key newId, Value newName) { // BST 생성자  
05         root = new Node(newId, newName);  
06     }  
    // get, put, min, deleteMin, delete  
    // 메소드들 선언  
}
```

- ▶ Line 01: Key와 Value에 대한 부분은 Node 클래스와 동일
- ▶ Line 03: root를 리턴하는 getRoot() 메소드
- ▶ Line 04 ~ 06: BST 클래스의 생성자
- ▶ 이진탐색트리의 기본 연산에 대한 메소드들 선언

5.1.2 탐색 연산

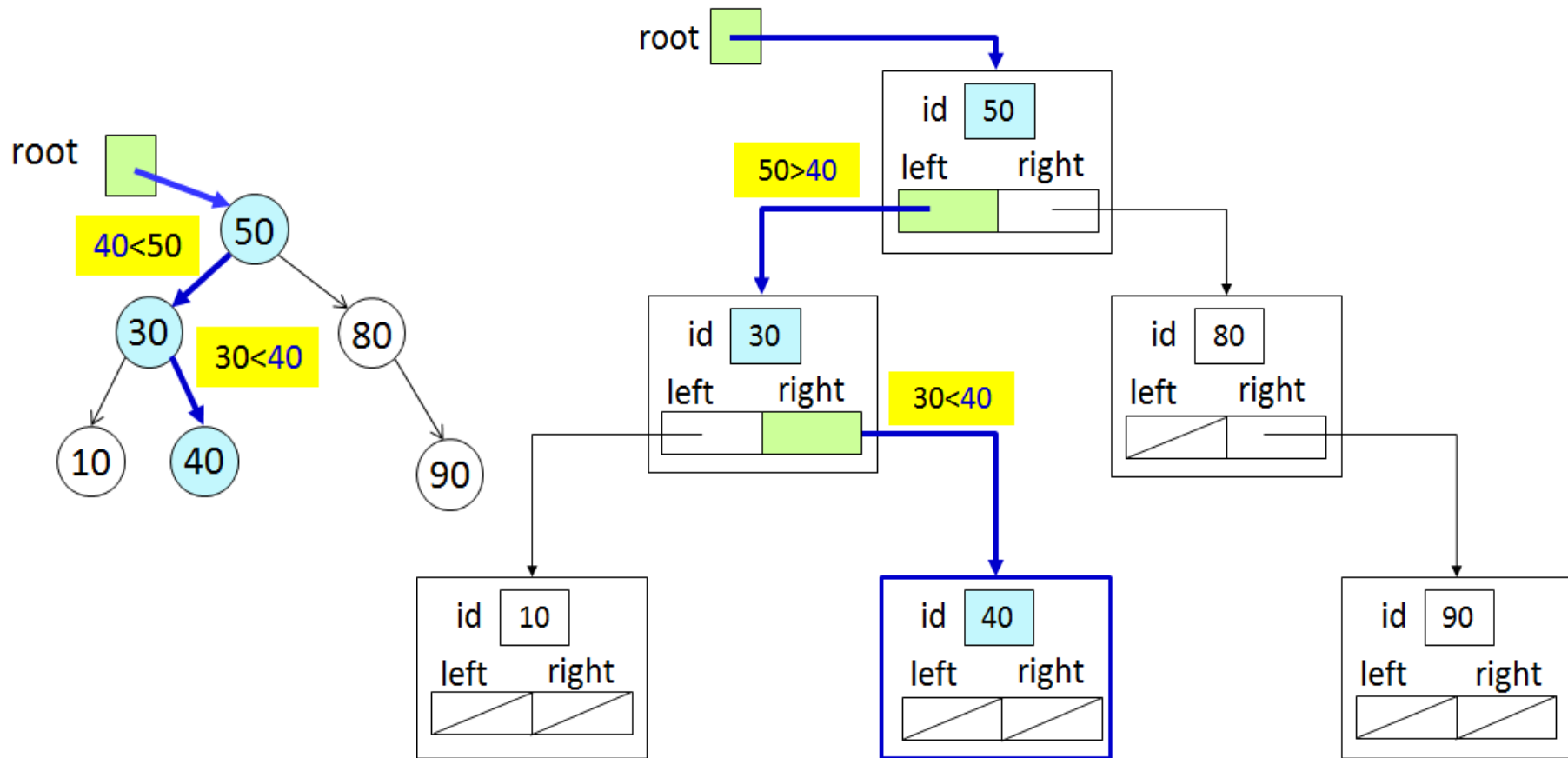
- ▶ 탐색하고자 하는 Key가 k 라면, 루트노드의 id 와 k 를 비교하는 것으로 탐색을 시작
- ▶ id 가 k 보다 작은 경우, 루트의 왼쪽 서브트리에서 k 를 찾고, id 가 k 보다 큰 경우에는 루트의 오른쪽 서브트리에서 k 를 찾으며, id 가 k 와 같으면 탐색에 성공한 것이므로 해당 노드의 Value, 즉, name을 리턴
- ▶ 왼쪽이나 오른쪽 서브트리에서 k 를 탐색하는 연산은 루트노드에서의 탐색 연산과 동일

탐색 연산

```
01 public Value get(Key k) { return get(root, k); }
02 public Value get(Node n, Key k) {
03     if (n == null) return null; // k를 발견 못함
04     int t = n.getKey().compareTo(k);
05     if (t > 0) return get(n.getLeft(), k); // if (k < 노드 n의 id) 왼쪽서브트리 탐색
06     else if (t < 0) return get(n.getRight(), k); // if (k > 노드 n의 id) 오른쪽서브트리 탐색
07     else return (Value) n.getValue(); // k를 가진 노드 발견
08 }
```

- ▶ **get() 메소드는 오버로딩(overloading)으로 2단계로 구현**
 - ▶ Line 01: get() 메소드는 1 개의 매개변수인 Key k만을 인자로 갖고
 - ▶ Line 02: get() 메소드는 root와 k를 인자로 가짐
 - ▶ Line 03: 노드 n이 null인 경우 null을 리턴(탐색 실패)
 - ▶ Line 04: k와 노드의 id, 즉, n.getKey()를 비교한 결과에 따라서 line 05 나 06에서 get()을 재귀호출하거나 line 07에서 k를 가진 노드를 리턴

[예제] 40을 탐색하는 과정



C++에서의 탐색 - 반복 구조

```
template <class T, class K> // Iterative version
T* BST<T, K>::get(const K& k)
{
    TreeNode<T, K> *curNode = root;
    while (curNode)
        if (k < (curNode->data).getKey())
            curNode = curNode->leftChild;
        else if (k > (curNode->data).getKey())
            curNode = curNode->rightChild;
        else return &curNode->data;
    }

    // no matching pair
    return 0;
}
```

```
template <class T, class K> class BST;

template <class T, class K>
class TreeNode {
    friend class Tree<T>;
    friend class BST<T, K>;
private:
    T data;
    TreeNode<T, K> *leftChild;
    TreeNode<T, K> *rightChild;
};

template <class T, class K>
class BST {
public:
    // Tree operations
    .
private:
    TreeNode<T, K> *root;
};
```

C++에서의 탐색 - 재귀 구조

```
template <class T, class K> // Driver
T* BST<T, K>::get(const K& k)
{
    // Search the binary search tree (*this) for a pair with key k.
    // If such a pair is found, return a pointer to this pair; otherwise, return 0.
    return get(root, k);
}

template <class T, class K> // Workhorse
T* BST<T, K>::get(TreeNode<T, K>* p, const K& k)
{
    if (!p) return 0;
    if (k < (p->data).getKey()) return get(p->leftChild, k);
    if (k > (p->data).getKey()) return get(p->rightChild, k);
    return &p->data;
}
```

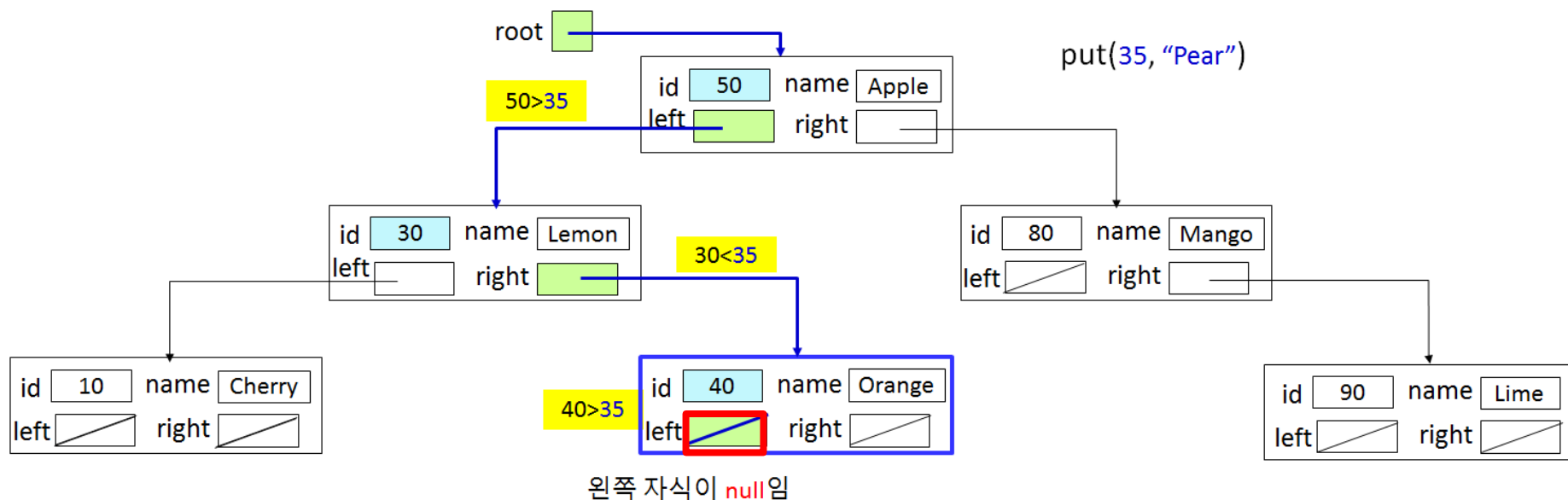
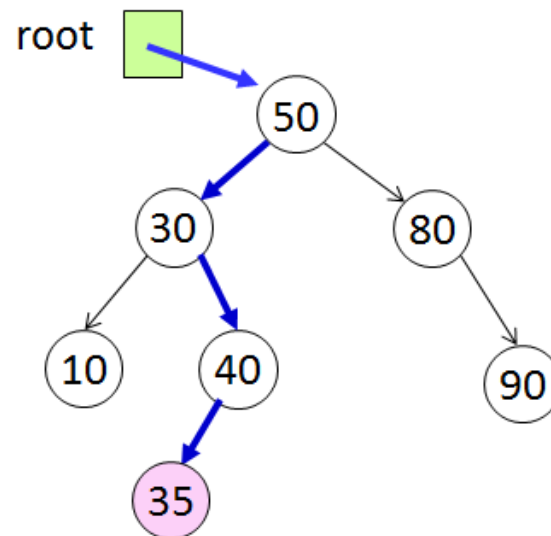
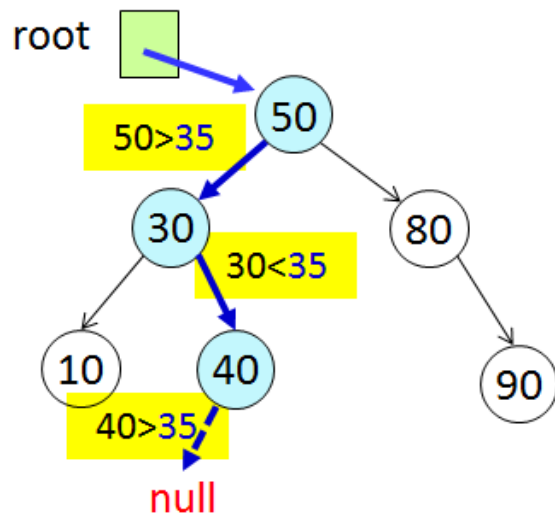

5.1.3 삽입 연산

- ▶ 탐색 연산의 마지막에서 null이 반환되어야 할 상황에서 null을 반환하는 대신, 삽입하고자 하는 값을 갖는 새로운 노드를 생성하고 이 노드를 부모노드와 연결하면 삽입 연산이 완료
 - ▶ 단, 이미 트리에 존재하는 id를 삽입한 경우, name을 갱신

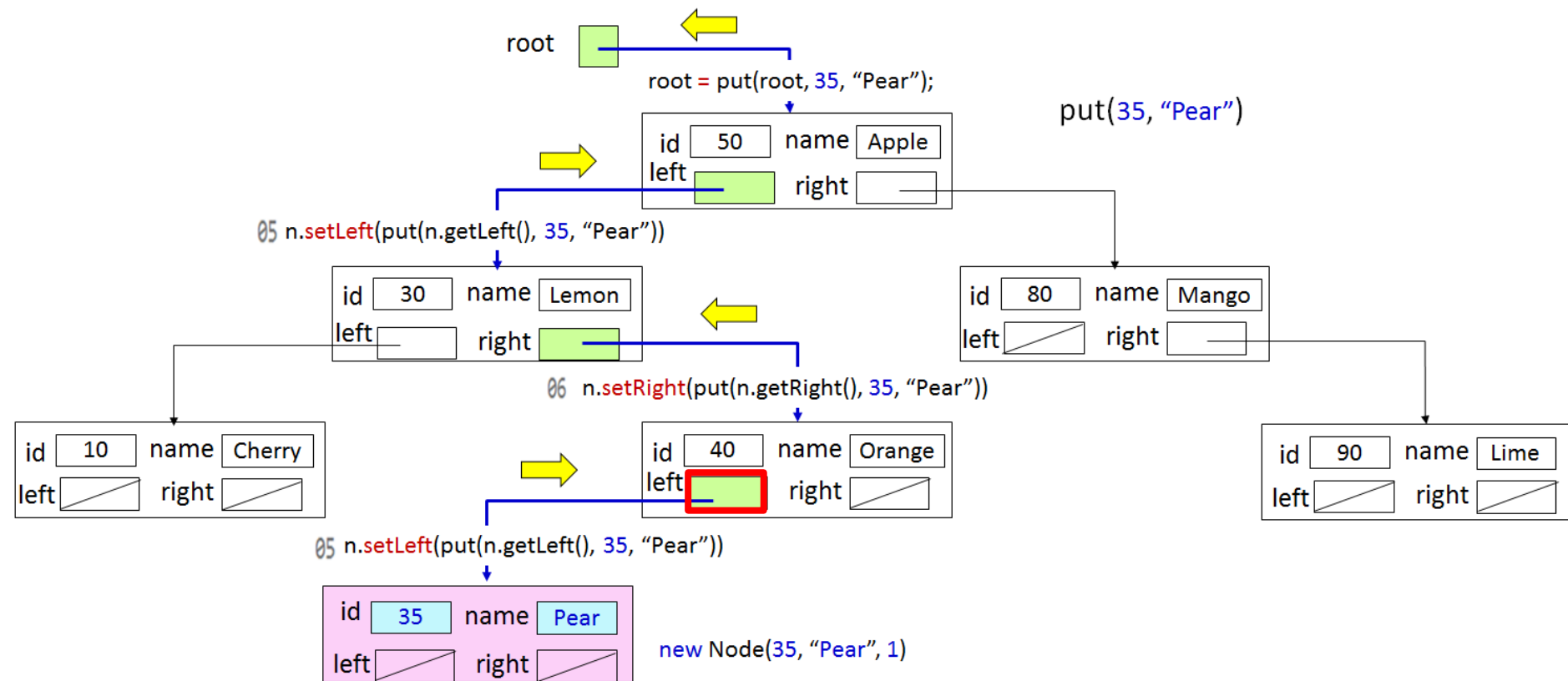
```
01 public void put(Key k, Value v) { root = put(root, k, v);}  
02 public Node put(Node n, Key k, Value v){  
03     if (n == null) return new Node(k, v);  
04     int t = n.getKey().compareTo(k);  
05     if (t > 0) n.setLeft(put(n.getLeft(), k, v)); // if (k < 노드 n의 id) 왼쪽서브트리에 삽입  
06     else if (t < 0) n.setRight(put(n.getRight(), k, v)); // if (k > 노드 n의 id) 오른쪽서브트리에 삽입  
07     else n.setValue(v); // 노드 n의 name을 v로 갱신  
08     return n;  
09 }
```

- ▶ Line 01: 두 개의 매개변수 Key k와 Value v를 가지며, line 02의 put() 메소드를 호출
- ▶ [주의] line 01에서 root가 put() 메소드가 리턴하는 Node를 가리게 하는 것
- ▶ Line 05, 06: setLeft()나 setRight()를 호출하여 put() 메소드가 리턴하는 Node를 연결

[예제] 35를 삽입하는 과정



35를 삽입할 장소를 탐색하는 과정



새 노드 삽입 후 루트노드로 거슬러 올라가며 재 연결하는 과정

C++에서의 insert - 반복 구조

```
template <class T, class K>
void BST<T,K>::insert(const T item, const K key)
{
    // Insert item with key into the binary search tree.
    // search for key, parNode is par of curNode
    TreeNode<K,E> *curNode = root, *parNode = nullptr ;
    while (curNode) {
        parNode = curNode ;
        if (key < (curNode->data).getKey()) curNode = curNode->leftChild;
        else if (key > (curNode->data).getKey()) curNode = curNode->rightChild;
        else // duplicate, update associated element
            { curNode->data = item ; return;}
    }

    // perform insertion
    curNode = new TreeNode<T, K> (item);
    if (root) // tree not empty
        if (key < (parNode->data).getKey()) parNode->leftChild = curNode;
        else parNode->rightChild = curNode;
    else root = curNode ;
}
```

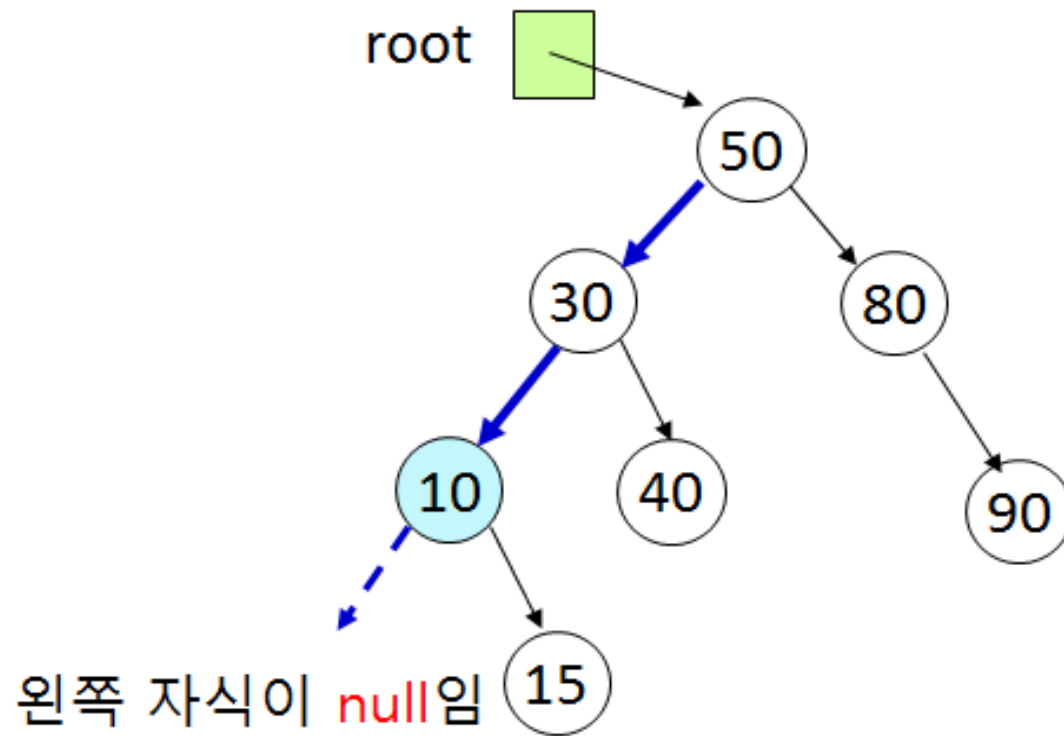
5.1.4 최솟값 찾기

- ▶ 최솟값은 루트노드로부터 왼쪽 자식노드를 따라 내려가며, null을 만났을 때 null의 부모노드가 가진 id
 - ▶ min() 메소드는 delete() 메소드에서 사용

```
1    public Key min() {  
2        if (root == null) return null;  
3        return (Key) min(root).getKey();  
4    private Node min(Node n) {  
5        if (n.getLeft() == null) return n;  
6        return min(n.getLeft());  
7    }
```

- ▶ Line 01: min() 메소드와 line 05의 min() 메소드로 구성
- ▶ Line 05: min() 메소드는 인자로 전달받은 노드가 null이 아닌 한 계속 왼쪽 자식을 인자로 넘겨 min 메소드를 재귀호출하며(line 07),
- ▶ 왼쪽 자식이 null이면 왼쪽 자식이 null인 노드(최솟값을 가진 노드)의 레퍼런스를 리턴(line 06).
- ▶ Line 03: 리턴된 레퍼런스의 getKey()로 가져온 id를 최솟값으로 리턴

[예제]



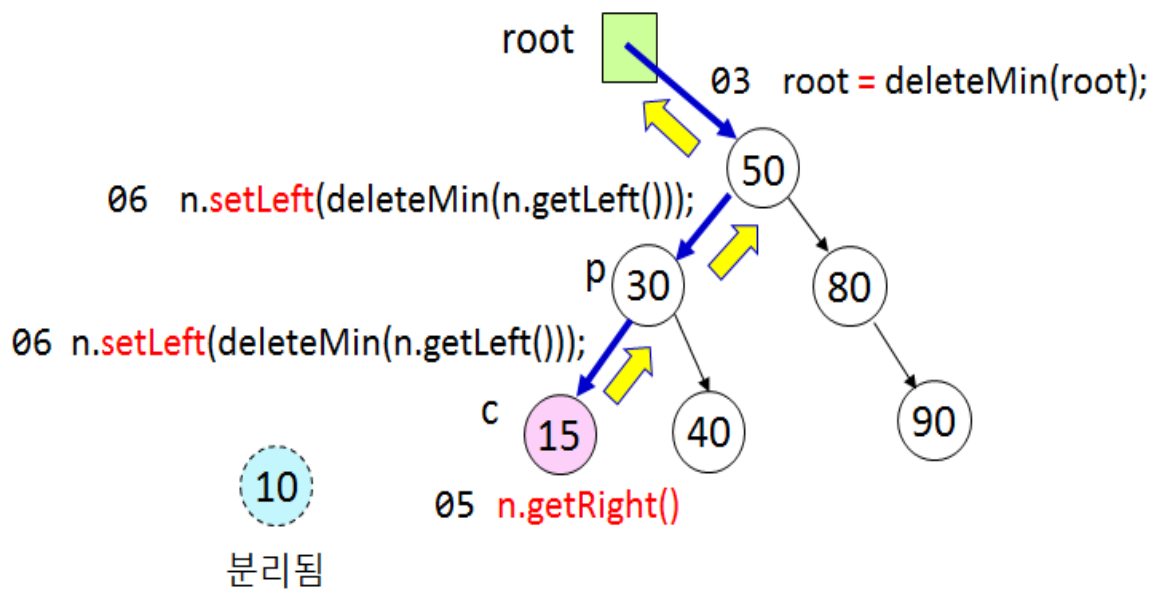
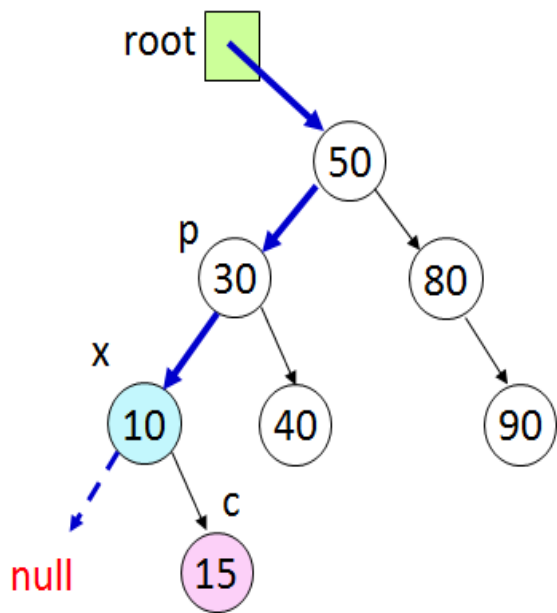
5.1.5 최소값 삭제 연산

- ▶ 최소값을 가진 노드를 삭제하는 것은 최소값을 가진 노드 x를 찾아낸 뒤, x의 부모노드 p와 x의 오른쪽 자식노드 c를 연결
 - ▶ 이 때 c가 null이더라도 자식으로 연결
 - ▶ deleteMin() 메소드는 임의의 id를 가진 노드를 삭제하는 delete() 메소드에서 사용

```
01 public void deleteMin() {  
02     if (root == null) System.out.println("empty 트리");  
03     root = deleteMin(root); }  
04 public Node deleteMin(Node n) {  
05     if (n.getLeft() == null) return n.getRight(); // if (n의 왼쪽 자식==null) n의 오른쪽 자식 리턴  
06     n.setLeft(deleteMin(n.getLeft()));           // if (n의 왼쪽 자식!=null) n의 왼쪽 자식으로 재귀호출  
07     return n;  
08 }
```

- ▶ 만일 트리가 empty라면 에러 메시지를 출력하고(line 02), 트리가 empty가 아닌 경우, line 04의 deleteMin() 메소드를 root를 인자로 하여 line 03에서 호출
- ▶ 이후 루트노드로부터 왼쪽 자식으로 계속 내려가다가(line 06),
- ▶ 왼쪽 자식이 null이면 현재 노드의 오른쪽 자식의 레퍼런스를 리턴 (line 05).
- ▶ 그 후부터는 루트노드까지 거슬러 올라가며 부모와 자식을 line 06에서 다시 연결

[예제]

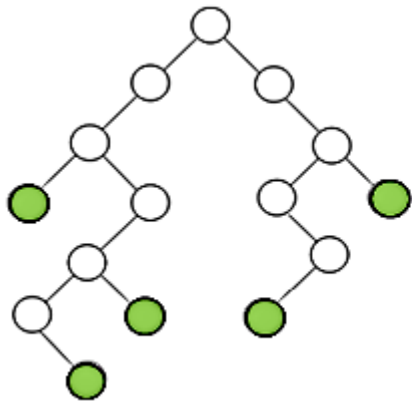


5.1.6 삭제 연산

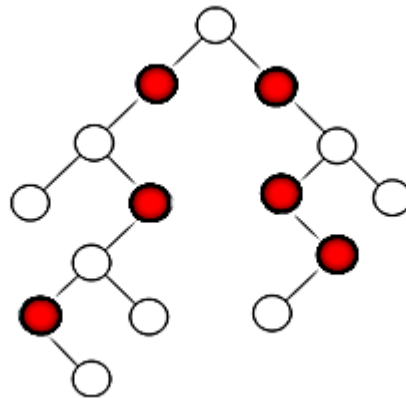
- ▶ 우선 삭제하고자 하는 노드를 찾은 후 이진탐색트리 조건을 만족하도록 삭제된 노드의 부모노드와 자식노드들을 연결해 주어야
- ▶ 삭제되는 노드가 자식이 없는 경우(case 0),
자식이 하나인 경우(case 1),
자식이 둘인 경우(case 2)로 나누어 delete연산을 수행

삭제 연산

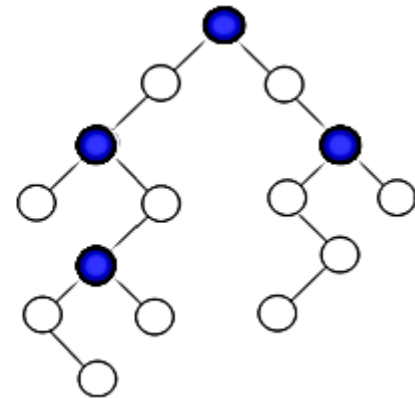
- ▶ **Case 0**: 삭제해야 할 노드 x 의 부모노드가 x 를 가리키던 레퍼런스를 null로 만든다.
- ▶ **Case 1**: x 가 한쪽 자식인 c 만 가지고 있다면, x 의 부모노드와 x 의 자식노드 c 를 직접 연결
- ▶ **Case 2**: x 의 부모노드는 하나인데 x 의 자식노드가 둘이므로 x 의 자리에 중위 순회하면서 x 를 방문하기 직전 노드(Inorder Predecessor, **중위 선행자**) 또는 직후에 방문되는 노드(Inorder Successor, **중위 후속자**)를 이동



case 0

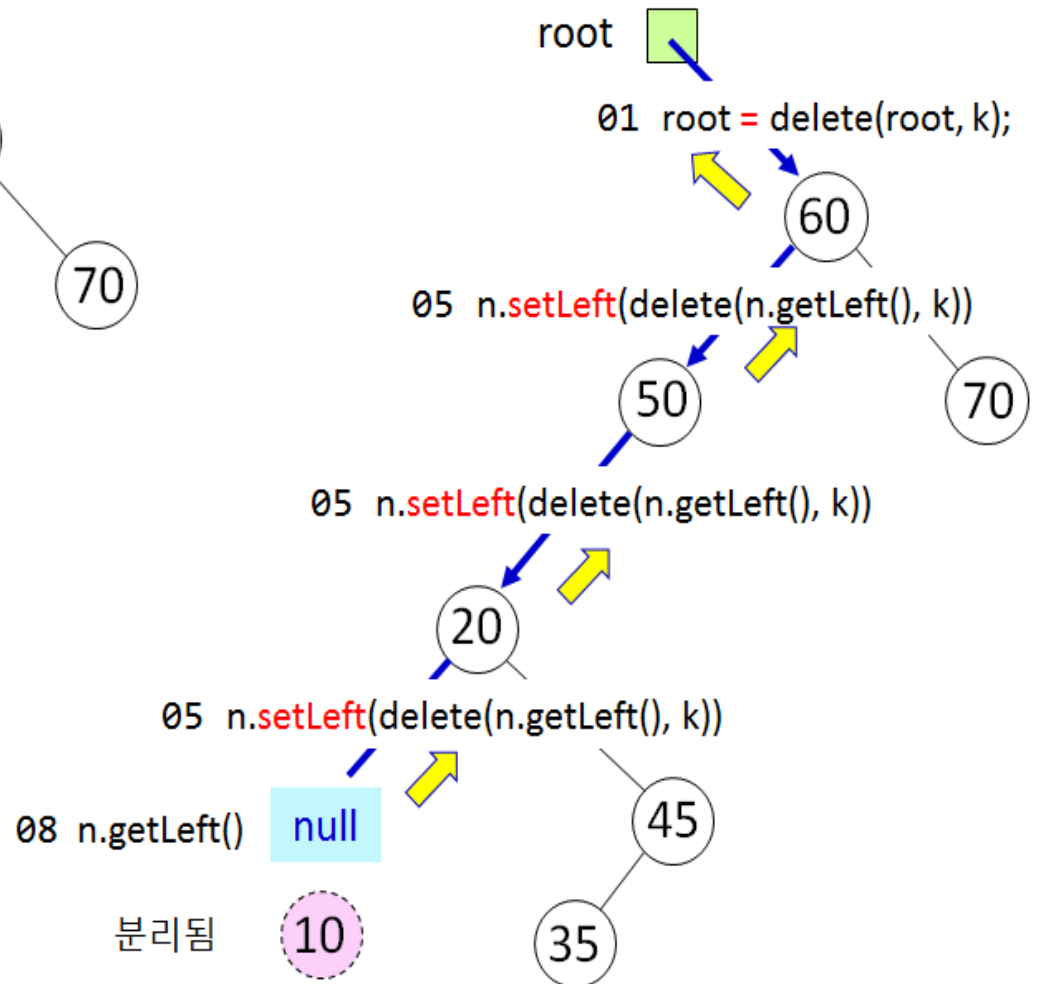
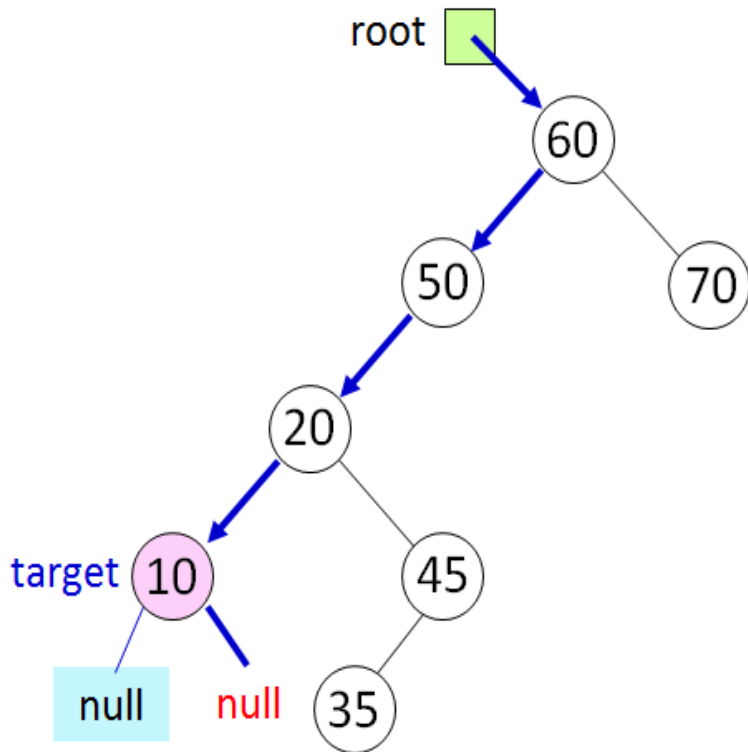


case 1

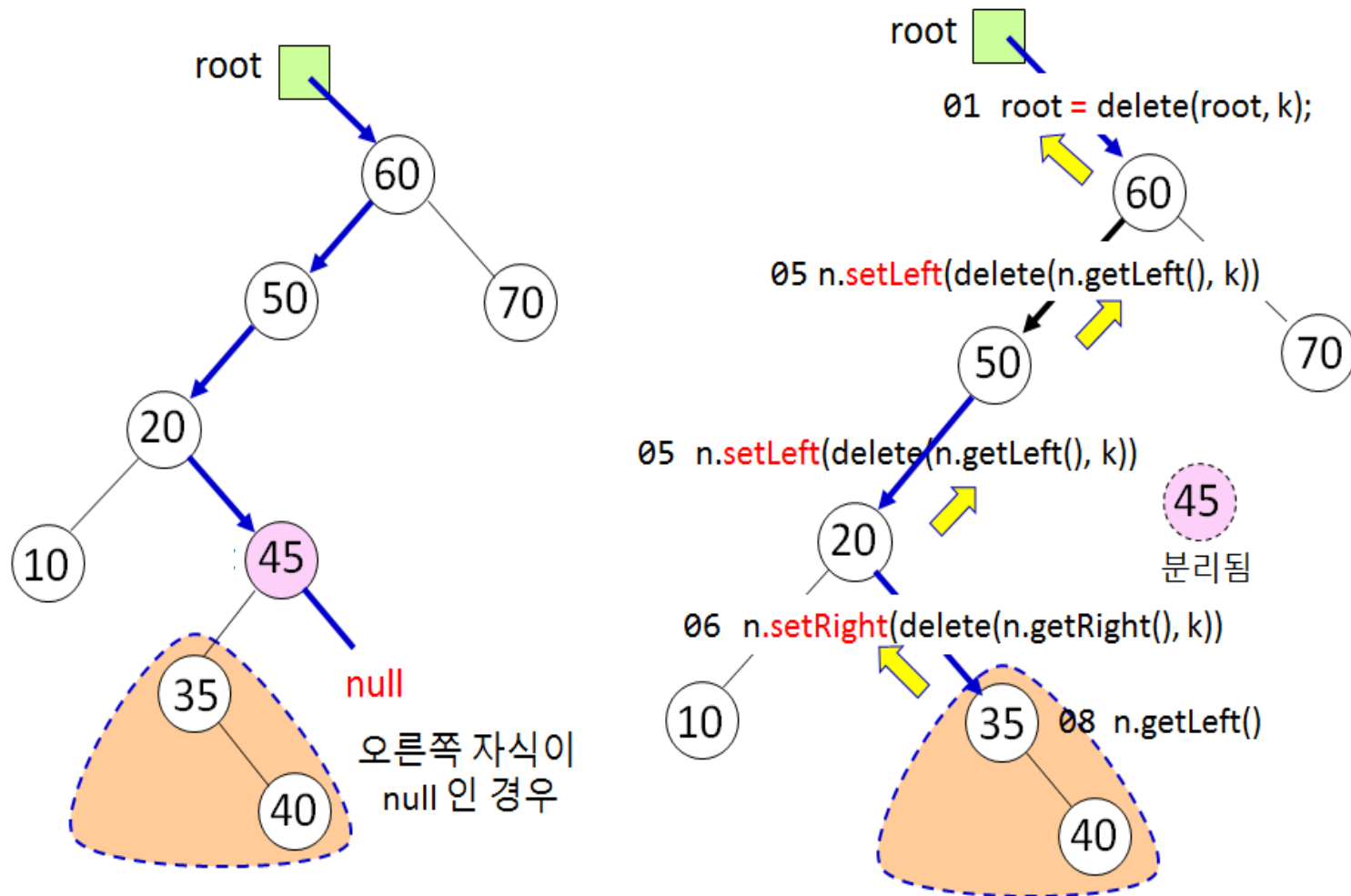


case 2

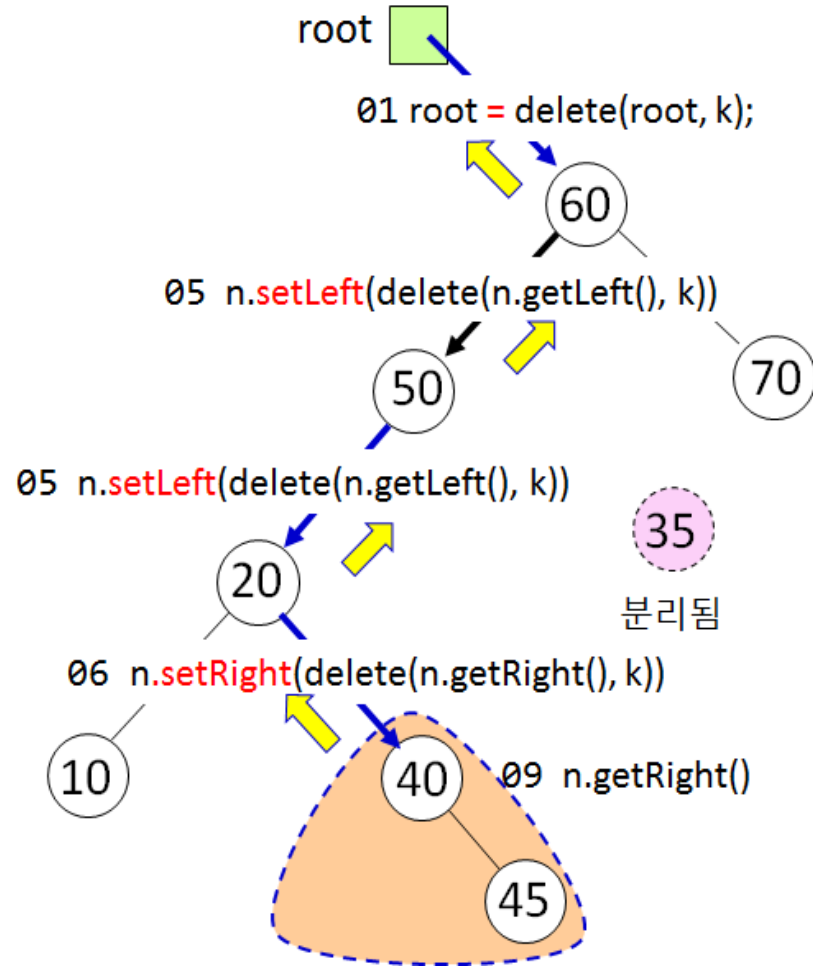
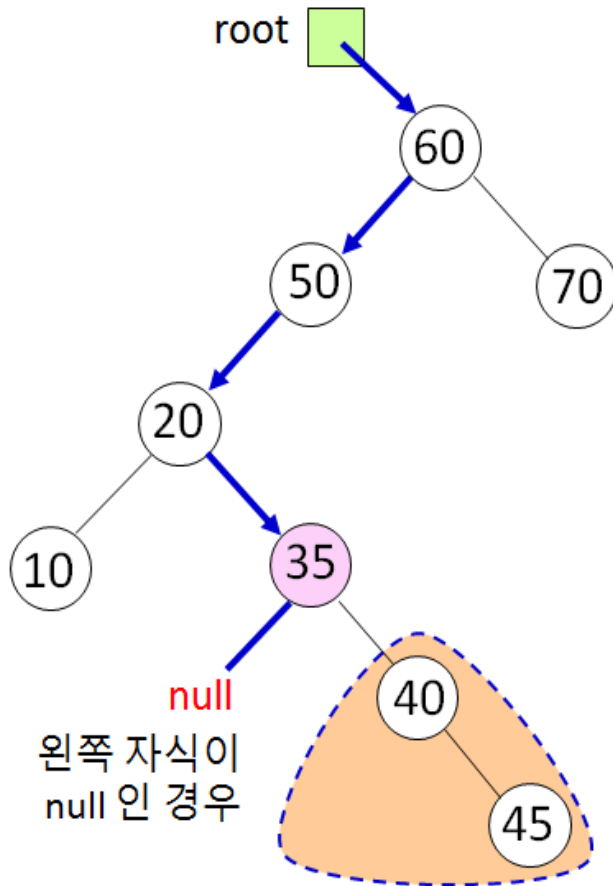
[예제 1] delete(10)이 수행되는 과정 (case 0)



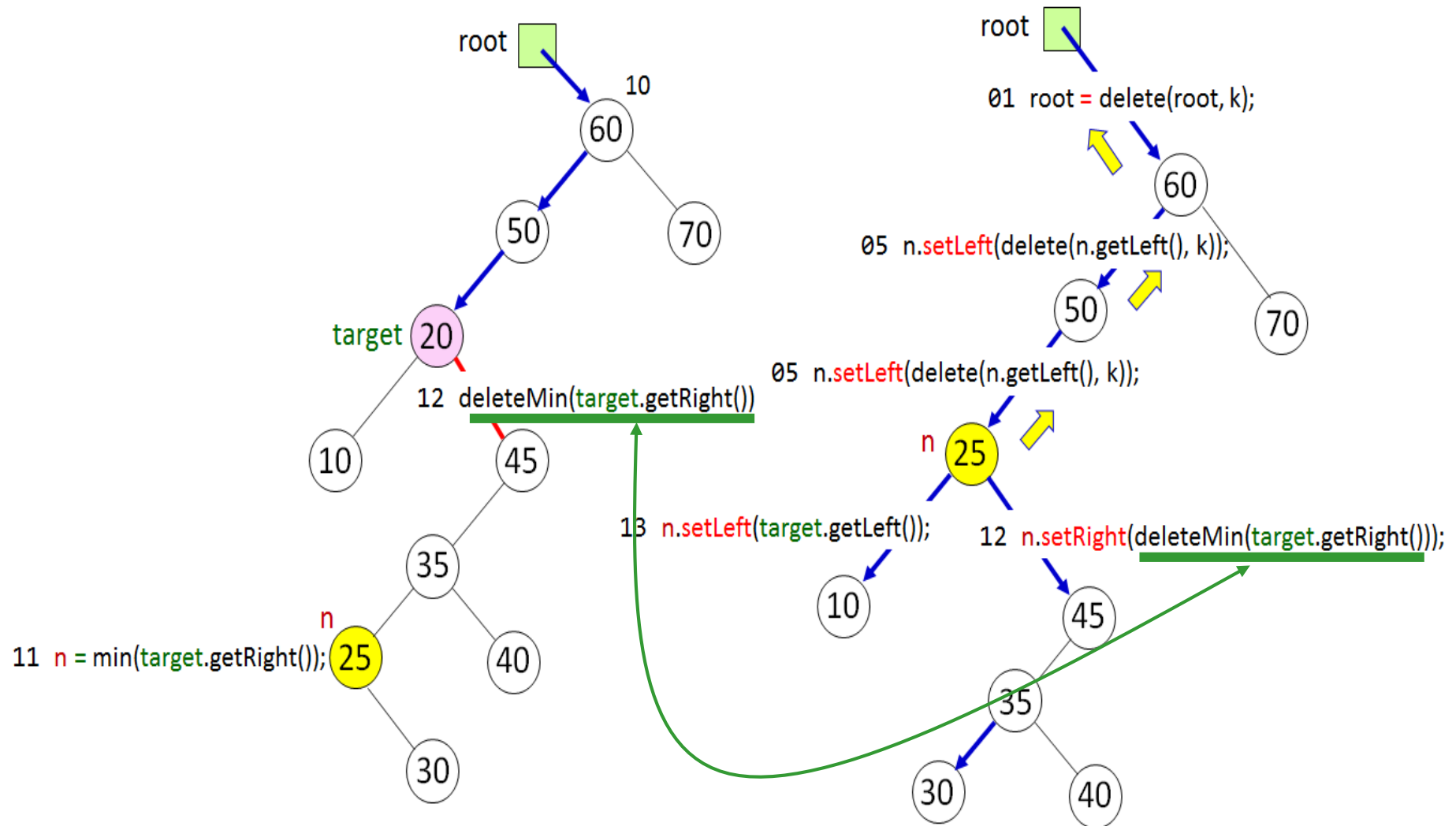
[예제 2] delete(45)가 수행되는 과정 (case 1, line 08)



[예제 3] delete(35)가 수행되는 과정 (case 1, line 09)



[예제 4] delete(20)이 수행되는 과정 (case 2)



```

01 public void delete(Key k) { root = delete(root, k); }
02 public Node delete (Node n, Key k) {
03     if (n == null) return null;
04     int t = n.getKey().compareTo(k);
05     if (t > 0) n.setLeft(delete(n.getLeft(), k)); // if (k < 노드 n의 id) 왼쪽 자식으로 이동
06     else if (t < 0) n.setRight(delete(n.getRight(), k)); // if (k > 노드 n의 id) 오른쪽 자식으로 이동
07     else { // 삭제할 노드 발견
08         if (n.getRight() == null) return n.getLeft(); // case 0, 1
09         if (n.getLeft() == null) return n.getRight(); // case 1
10         Node target = n; // case 2 Line10-13
11         n = min(target.getRight()); // 삭제할 노드 자리로 옮겨올 노드 찾아서 n이 가리키게 함
12         n.setRight(deleteMin(target.getRight()));
13         n.setLeft(target.getLeft());
14     }
15     return n;
16 }

```

- ▶ delete() 메소드에서 삭제할 노드를 탐색하는 과정은 line 05 ~ 06에서 재귀적으로 수행
 - ▶ Line 08: 삭제되는 노드의 오른쪽 자식이 null인 경우를 처리하는데,
 - ▶ case 0: 두 자식 모두가 null이므로 line 08의 조건에 해당
 - ▶ case 1: 자식이 왼쪽 또는 오른쪽 둘 중에 한 개만 있으므로 오른쪽 자식이 없는 경우 역시 line 08의 조건에 해당
 - ▶ case 1에서 왼쪽 자식이 없는 경우는 line 09에서 처리

삭제 연산

- ▶ Case 2의 경우 삭제될 노드의 자리로 옮겨올 노드 n 의 중위 후속자를 `min()` 메소드를 호출하여 찾음(line 11).
- ▶ Line 12: `deleteMin()` 메소드를 호출하여 노드 n 을 트리에서 분리시키고, n 의 부모와 n 의 자식을 연결시킨 뒤, 계속해서 재 연결하며 거슬러 올라가며 최종적으로 삭제되는노드(`target`)의 오른쪽 자식노드의 레퍼런스를 리턴
- ▶ 리턴된 레퍼런스는 `n.setRight()`에 의해 n 의 오른쪽 자식으로 연결 (line 12).
- ▶ Line 13: `target`의 왼쪽 자식을 `n.setLeft()`를 이용해 노드 n 의 왼쪽 자식으로 만든다.

수행시간

- ▶ 이진탐색트리에서 탐색, 삽입, 삭제 연산은 공통적으로 루트노드에서 탐색을 시작하여 최악의 경우에 이파리노드까지 내려가고, 삽입과 삭제 연산은 다시 루트노드까지 거슬러 올라가야 함
- ▶ 트리를 1 층 내려갈 때는 재귀호출이 발생하고, 1 층을 올라갈 때는 `setLeft()` 또는 `setRight()` 메소드가 수행되는데, 이들 각각은 $O(1)$ 시간 소요
- ▶ 연산들의 수행시간은 각각 트리의 **높이(h)에 비례, $O(h)$**

수행시간

- ▶ N개의 노드가 있는 이진탐색트리의 높이가 가장 낮은 경우는 완전이진 트리 형태일 때이고, 가장 높은 경우는 편향이진트리
- ▶ 따라서 이진트리의 높이 h는 아래와 같이 표현

$$\lceil \log (N+1) \rceil \approx \log N \leq h \leq N$$

- ▶ Empty 이진탐색트리에 랜덤하게 선택된 N개의 키를 삽입한다고 가정했을 때, 트리의 높이는 약 $1.39 \log N$

5.2 AVL트리

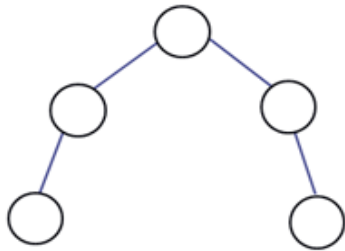
- ▶ AVL 트리는 트리가 한쪽으로 치우쳐 자라나는 현상을 방지하여 트리 높이의 균형(Balance)을 유지하는 이진탐색트리
- ▶ 균형(Balanced) 이진트리를 만들면 N개의 노드를 가진 트리의 높이가 $O(\log N)$ 이 되어 탐색, 삽입, 삭제 연산 수행시간이 $O(\log N)$ 으로 보장

[핵심 아이디어]

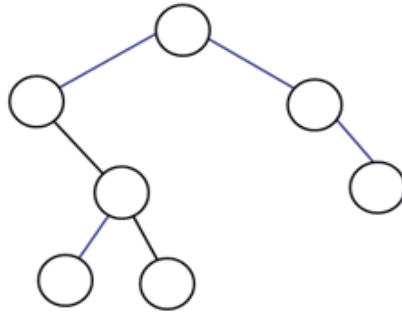
AVL트리는 삽입이나 삭제로 인해 균형이 깨지면 회전 연산을 통해 트리의 균형을 유지한다.

AVL트리

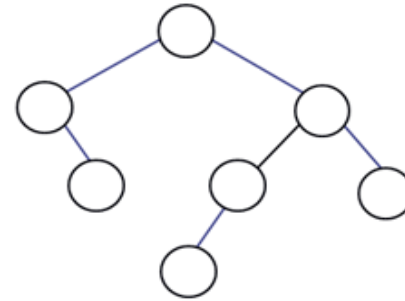
[정의] AVL트리는 임의의 노드 x 에 대해 x 의 왼쪽 서브트리의 높이와 오른쪽 서브트리의 높이 차이가 1을 넘지 않는 이진탐색트리이다.



(a)



(b)



(c)

어느 트리가 AVL트리 형태를 갖추고 있나?

AVL트리

[정리] N 개의 노드를 가진 AVL트리의 높이는 $O(\log N)$ 이다.

- ▶ $A(h)$ 를 높이가 h 인 AVL트리를 구성하는 최소의 노드 수로 정의하고 AVL트리의 왼쪽자식과 오른쪽자식이 AVL트리인 재귀적인 특성을 이용하여 $A(h)$ 와 피보나치 수열의 관련성을 통해 증명 가능

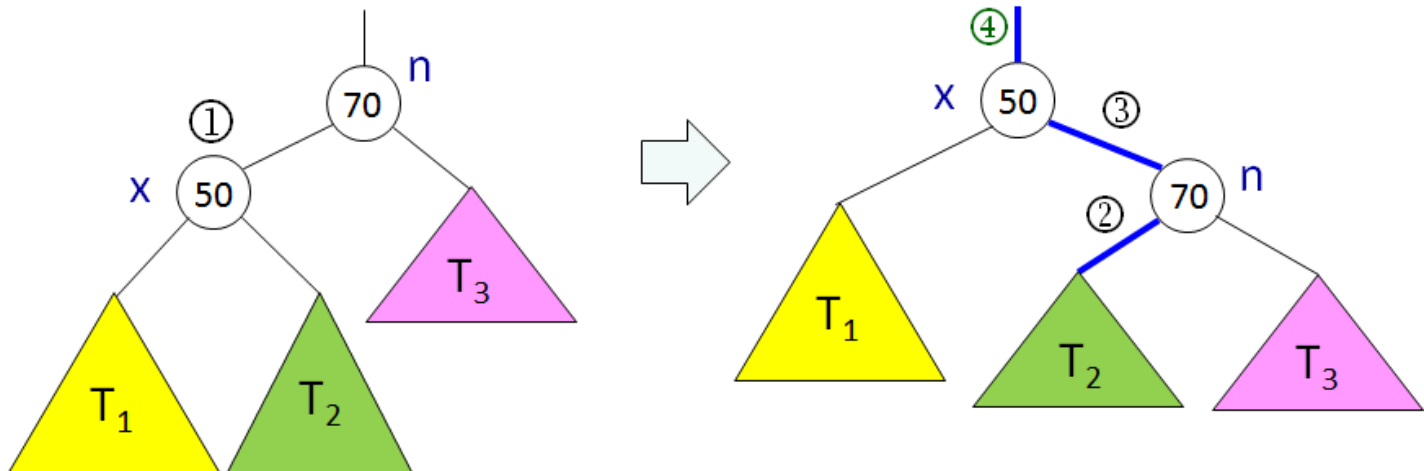
5.2.1 AVL트리의 회전연산

- ▶ AVL트리에서 삽입 또는 삭제 연산을 수행할 때 트리의 균형을 유지하기 위해 LL-회전, RR-회전, LR-회전, RL-회전연산 사용
- ▶ 회전연산은 2 개의 기본적인 연산으로 구현
- ▶ rotateRight(): 왼쪽 방향의 서브트리가 높아서 불균형이 발생할 때 서브트리를 오른쪽 방향으로 회전하기 위한 메소드
 - ▶ 노드 n의 왼쪽 자식노드 x를 노드 n의 자리로 옮기고,
노드 n을 노드 x의 오른쪽 자식노드로 만들며,
이 과정에서 서브트리 T2가 노드 n의 왼쪽 서브트리로 이동

AVL트리의 회전연산

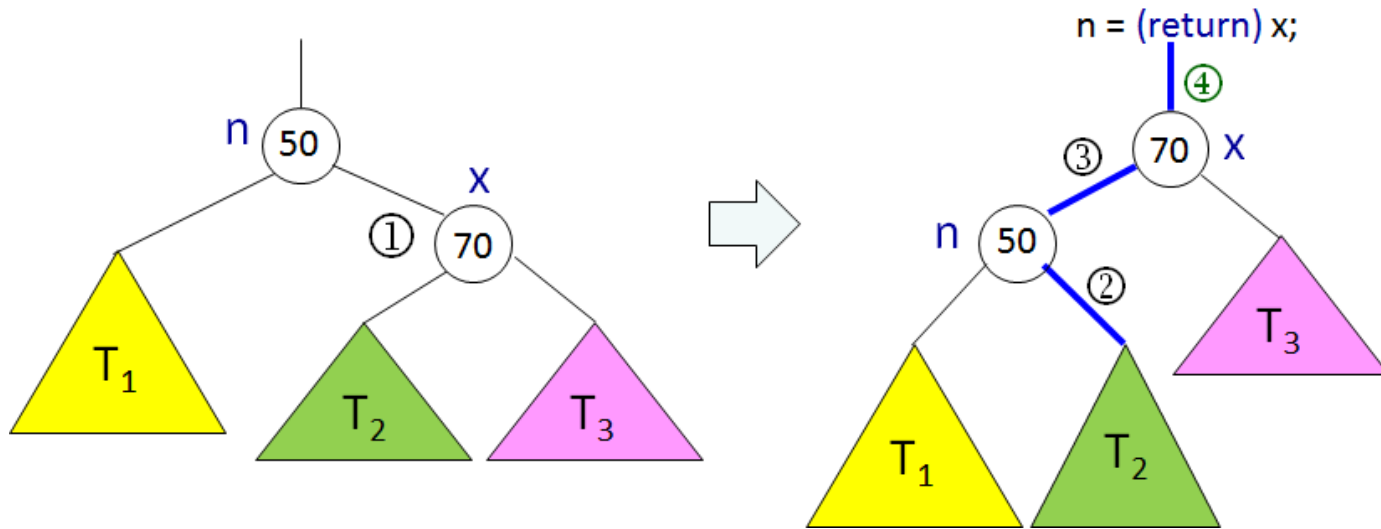
```
01 private Node rotateRight(Node n) {  
02     Node x = n.left; ①  
03     n.left = x.right; ②  
04     x.right = n;      ③  
05     n.height = tallerHeight(height(n.left), height(n.right)) + 1; // 높이 갱신  
06     x.height = tallerHeight(height(x.left), height(x.right)) + 1; // 높이 갱신  
07     return x; ④ // 회전 후 x가 n의 이전 자리로 이동되었으므로  
08 }
```

- ▶ Line 02 ~ 04와 07에 각각 부여된 번호 순서에 따라 [그림 5-21]의 link 변경
- ▶ 마지막으로 line 07에서 노드 x의 레퍼런스를 리턴
- ▶ [주목해야 할 것] 서브트리들의 위치가 좌에서 우로 봤을 때, 항상 T1, T2, T3 순으로 유지



AVL트리의 회전연산

- ▶ rotateLeft()는 오른쪽 방향의 서브트리가 높아서 불균형이 발생했을 때 왼쪽 방향으로 회전하기 위한 메소드
 - ▶ 노드 n의 오른쪽 자식노드 x를 노드 n의 자리로 옮기고, 노드 n을 노드 x의 왼쪽 자식노드로 만들며, 이 과정에서 서브트리 T2가 노드 n의 오른쪽 서브트리로 이동



(a) 수행 전

(b) 회전 후

[그림 5-22] rotateLeft

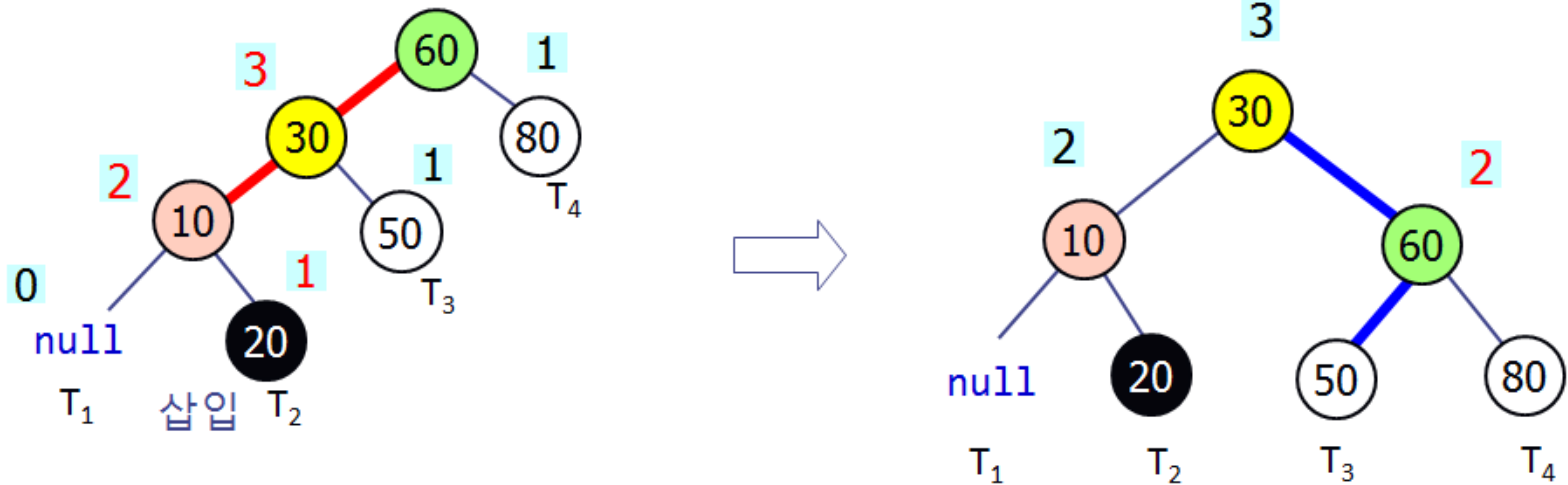
AVL트리의 회전연산

```
01 private Node rotateLeft(Node n) {  
02     Node x = n.right; ①  
03     n.right = x.left; ②  
04     x.left = n;        ③  
05     n.height = tallerHeight(height(n.left), height(n.right)) + 1; // 높이 갱신  
06     x.height = tallerHeight(height(x.left), height(x.right)) + 1; // 높이 갱신  
07     return x; ④ // 회전 후 x가 n의 이전 자리로 이동되었으므로  
08 }
```

- ▶ Line 02 ~ 04와 07에 각각 부여된 번호 순서에 따라 link 변경
- ▶ 마지막으로 line 07에서 노드 x의 레퍼런스를 리턴

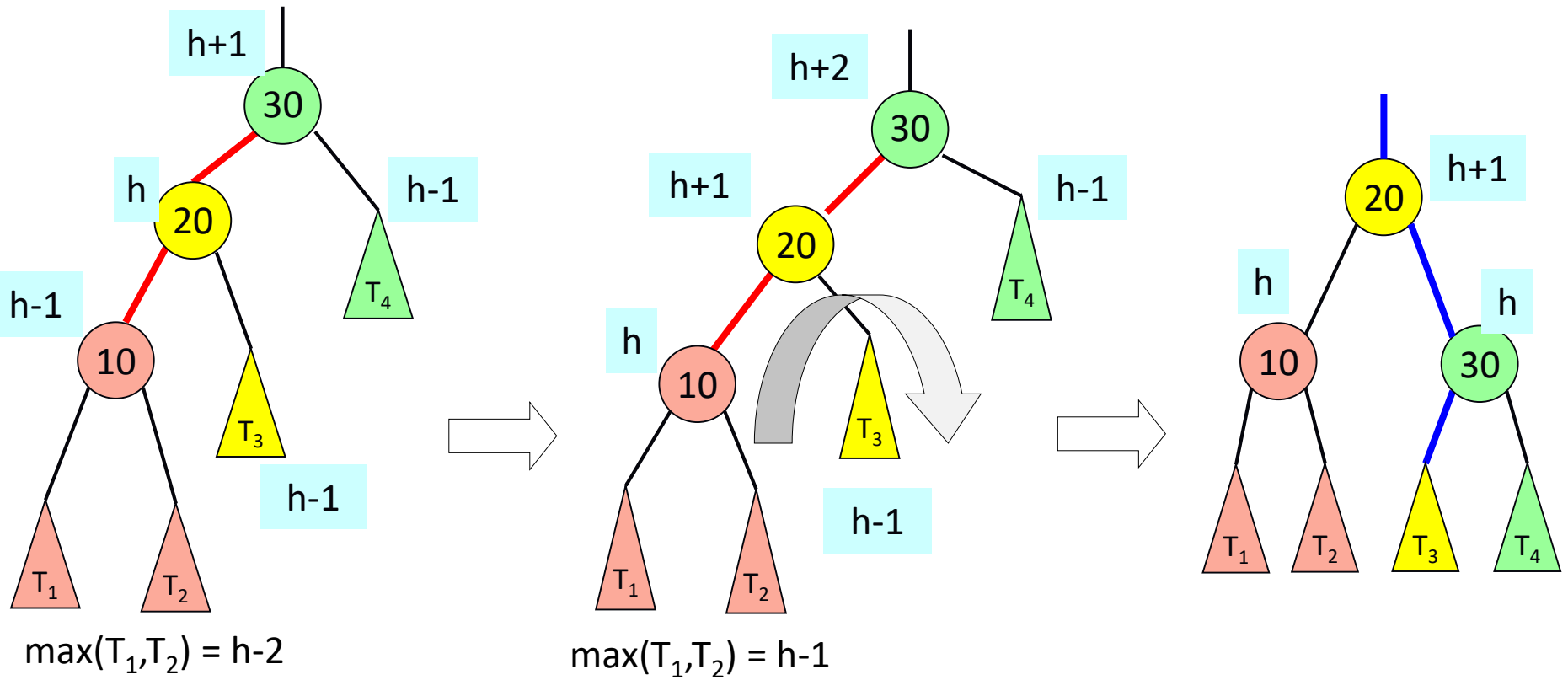
LL-회전

- ▶ 노드 10의 왼쪽 서브트리 T_1 또는 오른쪽 서브트리 T_2 에 새 노드 삽입
 - ▶ T_1 또는 T_2 의 높이 = $h-1$
 - ▶ 노드 60의 왼쪽과 오른쪽 서브트리의 높이 차이 = 2
 - ▶ 노드 60의 왼쪽(L) 서브트리의 왼쪽(L) 서브트리에 새로운 노드가 삽입되었기 때문



- ▶ LL-회전은 `rotateRight()` 메소드를 사용

LL 회전

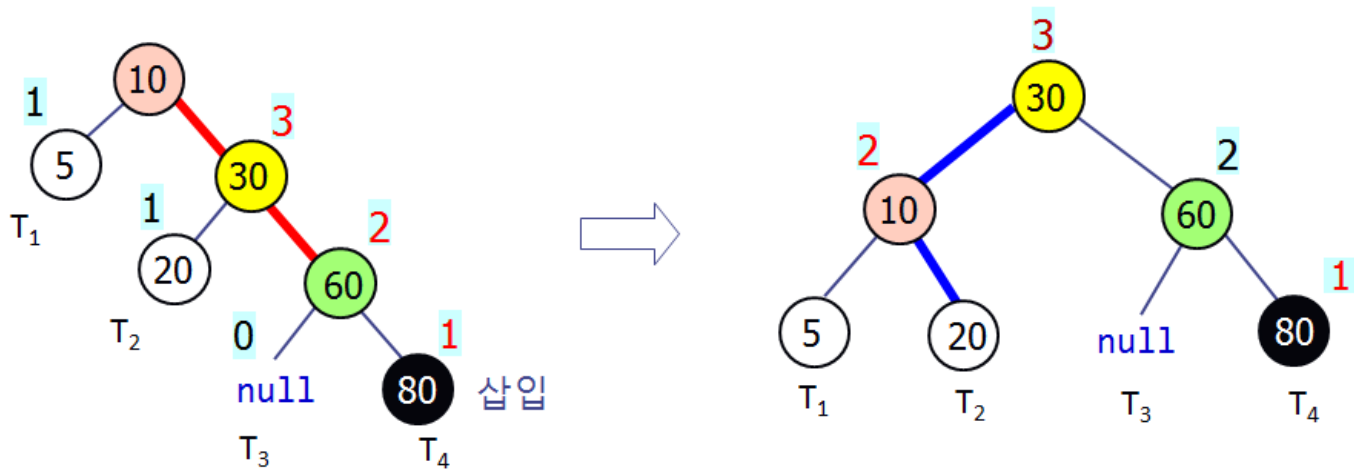


(a) T_1 또는 T_2 에 새 노드 삽입

(b) LL-회전 후

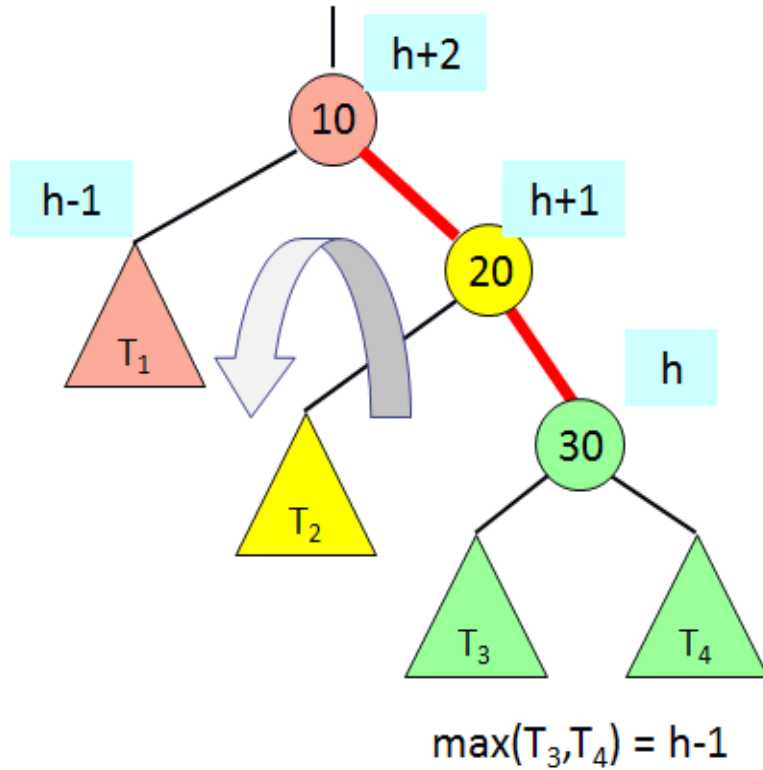
RR 회전

- ▶ 60의 왼쪽 서브트리(T_3) 또는 오른쪽 서브트리(T_4)에 새로운 노드 삽입
 - ▶ T_3 또는 T_4 의 높이 = $h-1$
 - ▶ 노드 10의 왼쪽과 오른쪽 서브트리의 높이 차이 = 2
 - ▶ 노드 10의 오른쪽(R) 서브트리의 오른쪽(R) 서브트리에 새로운 노드가 삽입되었기 때문

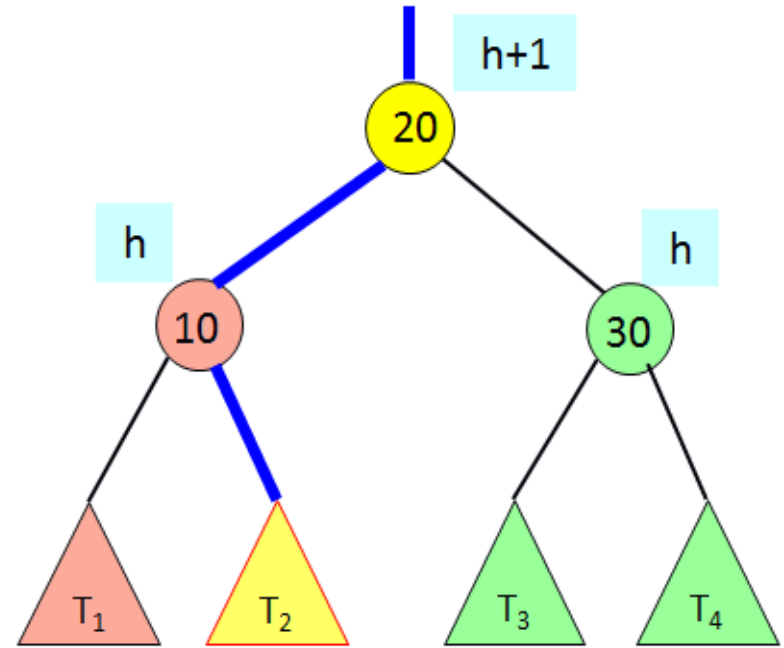


- ▶ RR-회전은 `rotateLeft()` 메소드를 사용

RR 회전



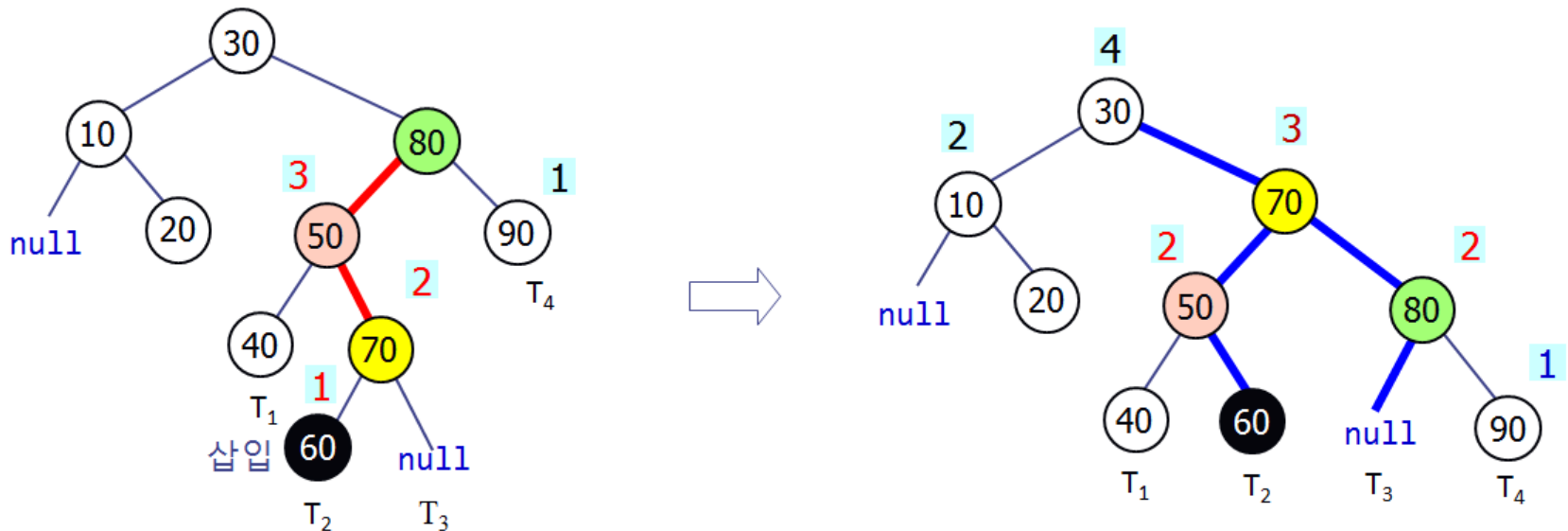
(a) T_3 또는 T_4 에 새 노드 삽입



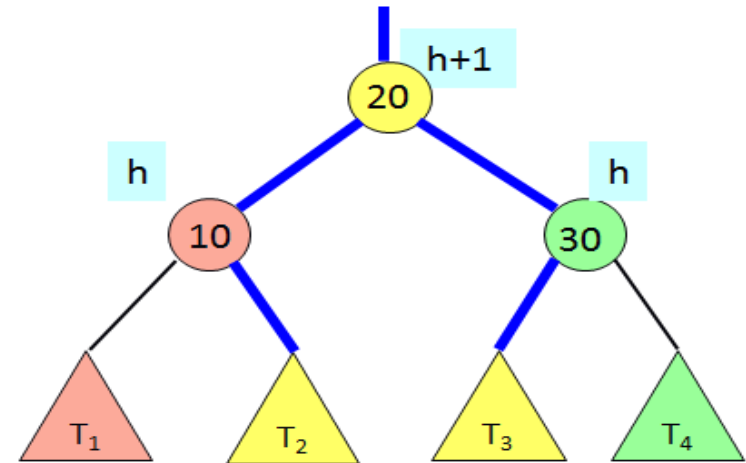
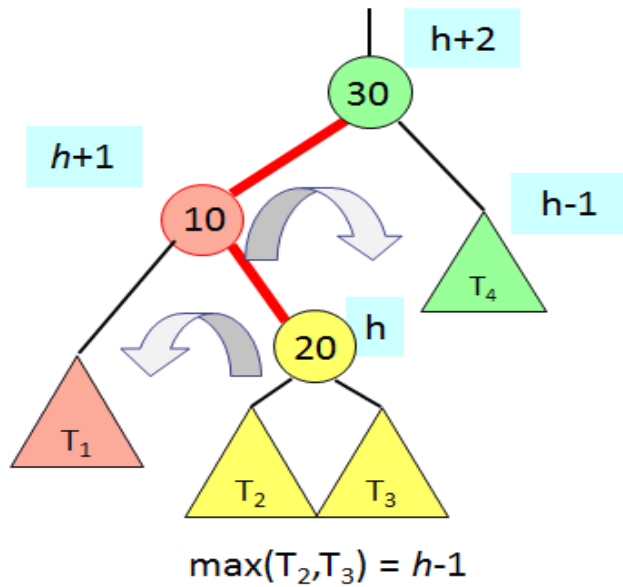
(b) RR-회전 후

LR 회전

- ▶ (a) 70의 왼쪽 서브트리(T_2) 또는 오른쪽 서브트리(T_3)에 새로운 노드가 삽입 되어 T_2 또는 T_3 의 높이가 $h-1$ 이 됨에 따라, 80의 왼쪽과 오른쪽 서브트리의 **높이 차이가 2**가 된 상태
 - ▶ 80의 **왼쪽(L) 서브트리의 오른쪽(R) 서브트리**에서 새로운 노드가 삽입되었기 때문
- ▶ LR-회전은 rotateLeft(50)을 먼저 수행한 후 rotateRight(80)을 수행



LR 회전

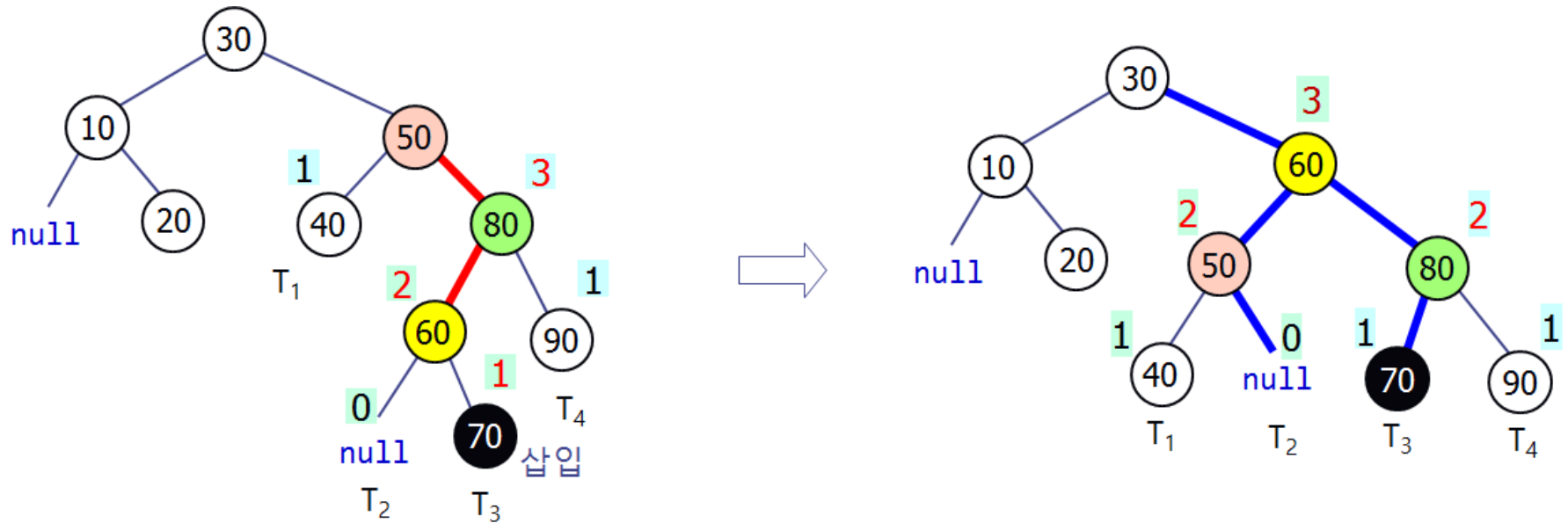


(a) T_2 또는 T_3 에 새 노드 삽입

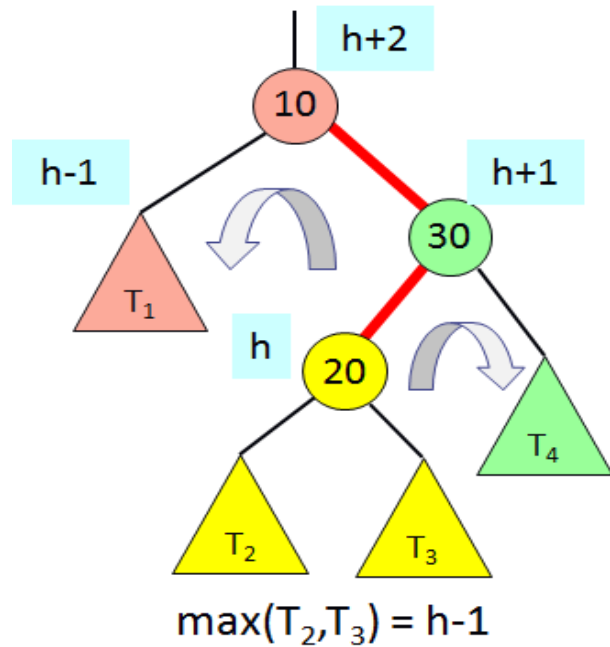
(b) LR-회전 후

RL회전

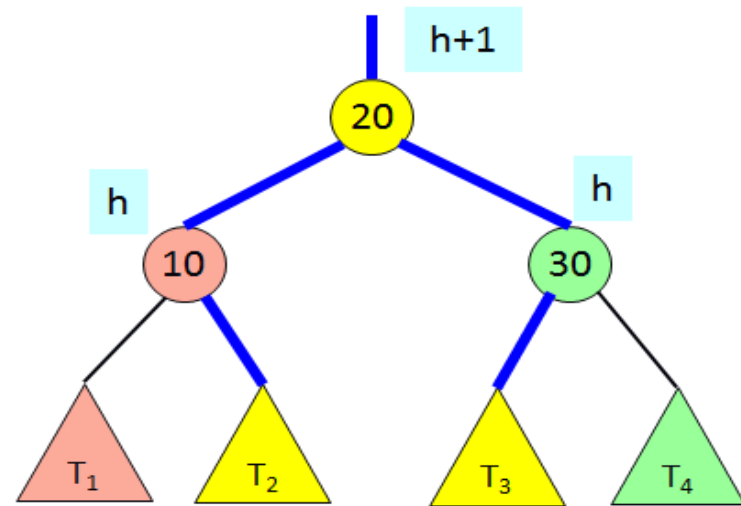
- ▶ (a) 60의 왼쪽 서브트리(T_2) 또는 오른쪽 서브트리(T_3)에 새로운 노드가 삽입 되어 T_2 또는 T_3 의 높이가 $h-1$ 이 되고 50의 왼쪽과 오른쪽 서브트리의 높이 차이가 2가 된 상태
 - ▶ 10의 **오른쪽(R) 서브트리의 왼쪽(L) 서브트리**에서 새로운 노드가 삽입되었기 때문
- ▶ RL-회전은 rotateRight(80)을 먼저 수행한 후 rotateLeft(50)을 수행



RL 회전



(a) T_2 또는 T_3 에 새 노드 삽입



(b) RL-회전 후

4종류의 회전의 공통점

- ▶ **회전 후의 트리들이 모두 동일**

- ▶ 각 그림(a)의 트리에서 10, 20, 30이 어디에 위치하든지,
3개의 노드들 중에서 중간값을 가진 노드, 즉, 20이 위로 이동하면서
10 과 30이 각각 20의 좌우 자식노드가 되기 때문

- ▶ **각 회전연산의 수행시간이 $O(1)$**

- ▶ 각 그림(b)에서 변경된 노드 레퍼런스 수가 $O(1)$ 개이기 때문

5.2.2 삽입 연산

- ▶ AVL트리에서의 삽입은 2단계로 수행
- ▶ 1 단계: 이진탐색트리의 삽입과 동일하게 새로운 노드 삽입
- ▶ 2 단계: 새로 삽입한 노드로부터 루트로 거슬러 올라가며 각 노드의 서브트리 높이 차이를 갱신
 - ▶ 이 때 가장 먼저 불균형이 발생한 노드를 발견하면, 이 노드를 기준으로 새 노드가 어디에 삽입되었는지에 따라 적절한 회전연산을 수행

```
01 public class Node {
02     private Key id;
03     private Value name;
04     private int height;
05     private Node left, right;
06     public Node(Key newID, Value newName, int newHt) { // 생성자
07         id = newID;
08         name = newName;
09         height = newHt;
10         left = right = null;
11     }
12 }
```

```

01 public void put(Key k, Value v) {root = put(root, k, v);}
02 private Node put(Node n, Key k, Value v) {
03     if (n == null) return new Node(k, v, 1);
04     int t = k.compareTo(n.id);
05     if (t < 0) n.left = put(n.left, k, v);
06     else if (t > 0) n.right = put(n.right, k, v);
07     else {
08         n.name = v; // k가 이미 트리에 있으므로 Value v만 갱신
09         return n;
10     }
11     n.height = tallerHeight(height(n.left), height(n.right)) + 1;
12     return balance(n); // 노드 n의 균형 점검 및 불균형을 바로 잡음
13 }

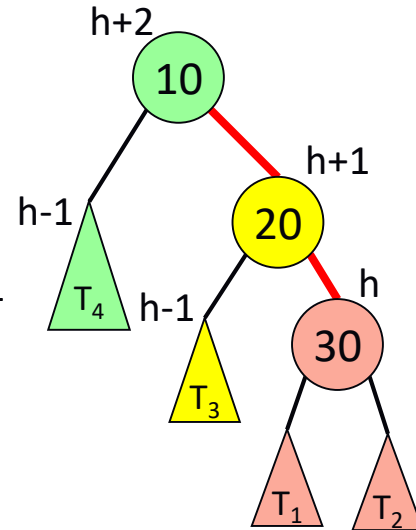
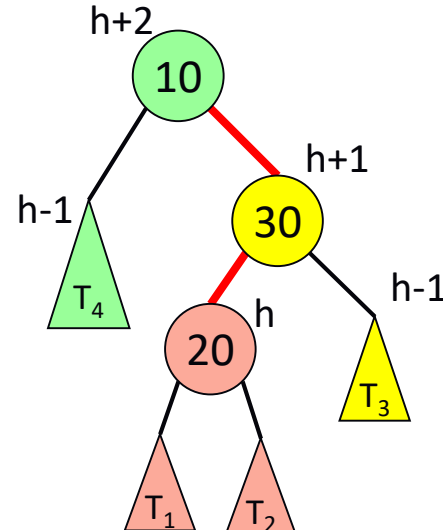
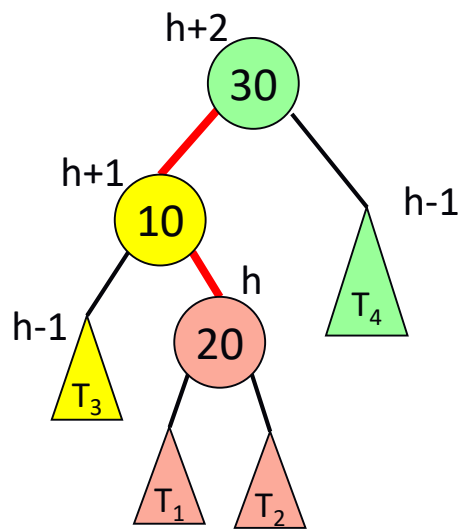
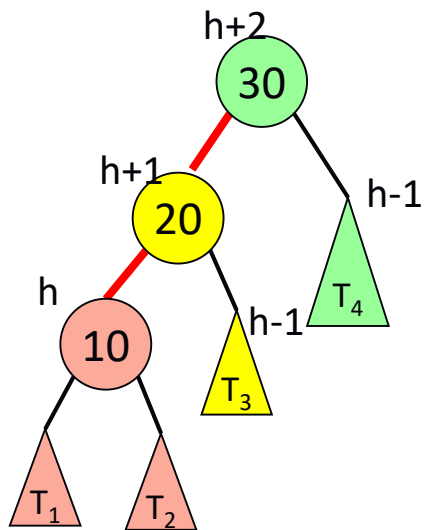
```

- ▶ 이진탐색트리의 put()과 거의 동일
 - ▶ Line 11: 노드의 높이 계산
 - ▶ Line 12: balance() 메소드를 호출하여 불균형이 발생하였을 경우 적절한 회전연산을 수행 추가
- ▶ Line 11: tallerHeight(int a, int b): a와 b 중에서 큰 값을 리턴

```

01 private Node balance(Node n) {
02     if (bf(n) > 1) { //노드 n의 왼쪽 서브트리가 높아서 불균형 발생
03         if (bf(n.left) < 0) { // 노드 n의 왼쪽 자식노드의 오른쪽 서브트리가 높은 경우
04             n.left = rotateLeft(n.left);
05         }
06         n = rotateRight(n); // LL-회전
07     }
08     else if (bf(n) < -1) { //노드 n의 오른쪽 서브트리가 높아서 불균형 발생
09         if (bf(n.right) > 0) { // 노드 n의 오른쪽 자식노드의 왼쪽 서브트리가 높은 경우
10             n.right = rotateRight(n.right);
11         }
12         n = rotateLeft(n); // RR-회전
13     }
14     return n;
15 }

```



▶ **balance() 메소드: 불균형 발생 시 회전연산으로 불균형 해소**

- ▶ 현재 노드 n 이 부모노드와 재 연결되기 바로 직전에 노드 n 의 불균형 여부를 검사하고 적절한 회전연산으로 불균형을 해결
- ▶ $bf(n) > 1$: 노드 n 의 왼쪽 서브트리가 오른쪽 서브트리보다 높고,
그 차이가 1보다 크므로 (line 02) 불균형 발생
 - ▶ $bf(n.left) < 0$: $n.left$ 의 오른쪽 서브트리가 왼쪽보다 높아 불균형 발생됨(line 03)
 - ▶ Line 04: `rotateLeft(n.left)` 수행
 - ▶ Line 06에서 `rotateRight(n)` 수행 [LR-회전]
 - ▶ $bf(n.left)$ 가 음수가 아닌 경우: line 06에서 [LL-회전]
- ▶ RR-회전과 RL-회전도 line 08 ~ 13에 따라 각각 수행되어 트리의 균형 유지
- ▶ [참고] 현재 노드 n 의 균형이 유지되어 있으면, if-와 else if- 문을 건너 뛰고 line 14에서 노드 n 의 레퍼런스를 리턴

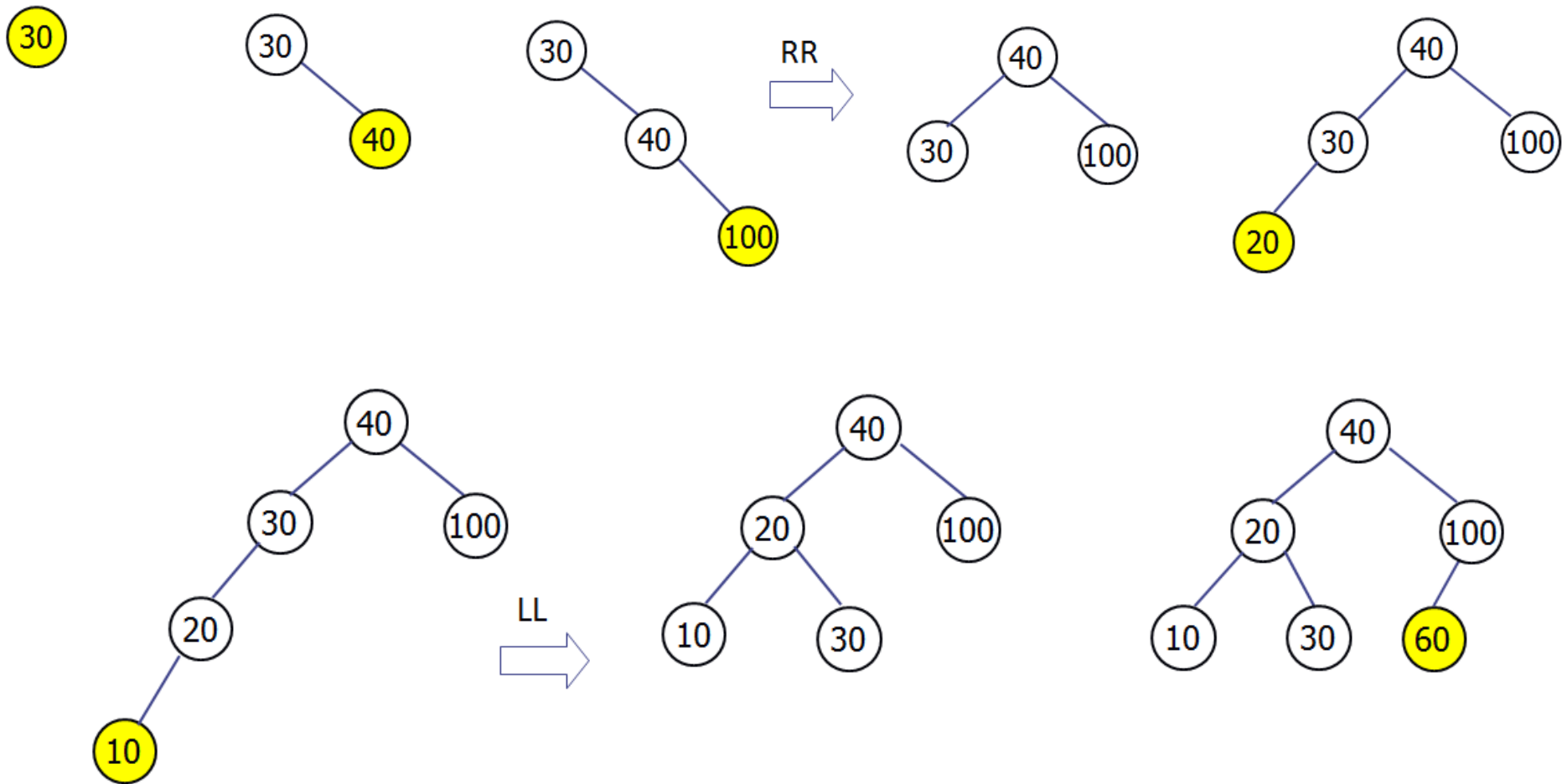
bf(n): (노드 n의 왼쪽 서브트리 높이) - (오른쪽 서브트리 높이) 리턴

```
01 private int bf(Node n) {  
02     return height(n.left) - height(n.right);  
03 }
```

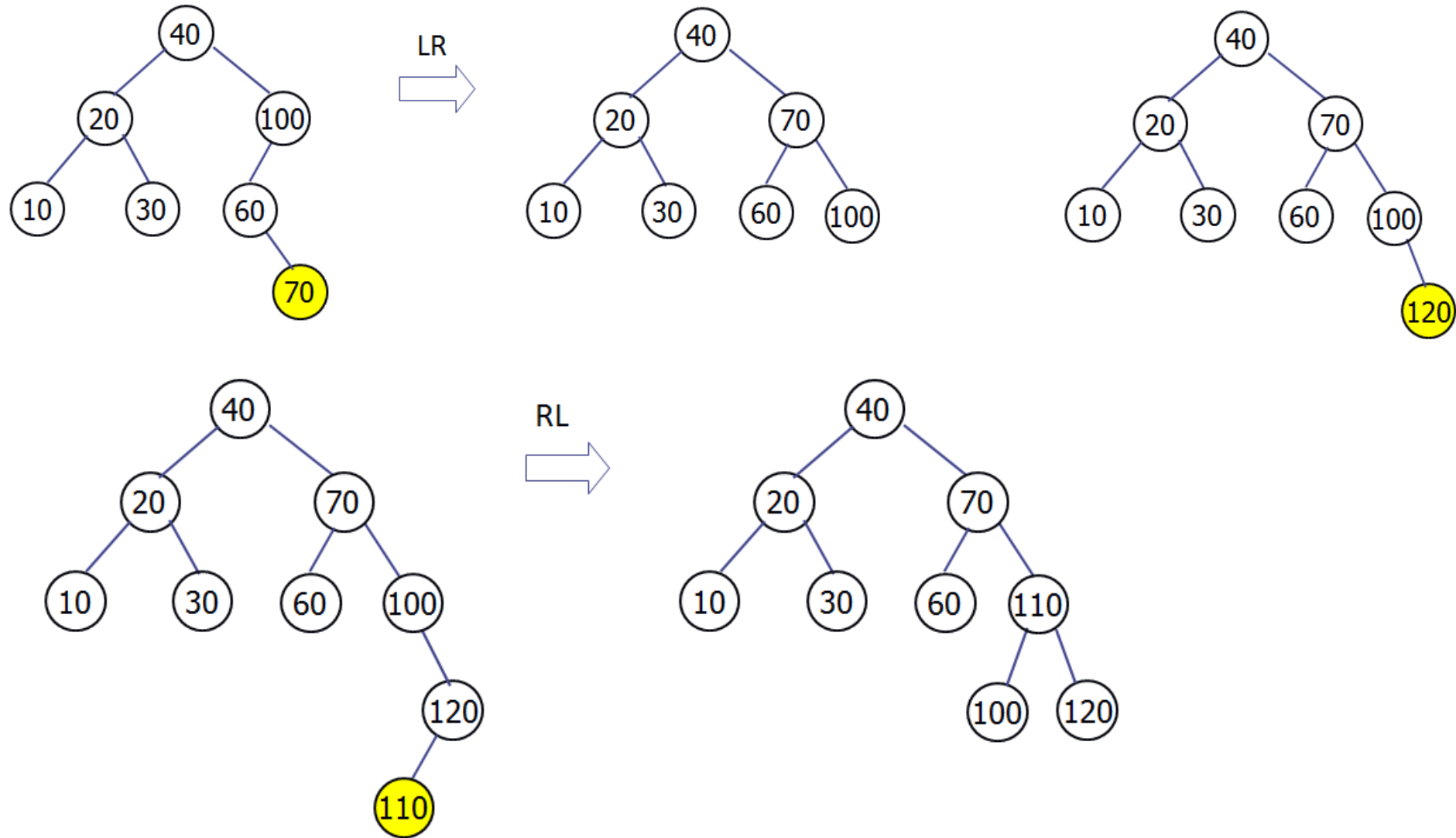
```
01 private int height(Node n) {  
02     if (n == null) return 0;  
03     return n.height;  
04 }
```

```
01 private int tallerHeight(int x, int y){  
02     if (x>y) return x;  
03     else return y;  
04 }
```

[예제] 30, 40, 100, 20, 10, 60, 70, 120, 110을 순차적으로 삽입



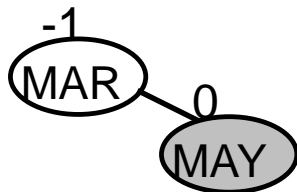
[예제] 30, 40, 100, 20, 10, 60, 70, 120, 110을 순차적으로 삽입



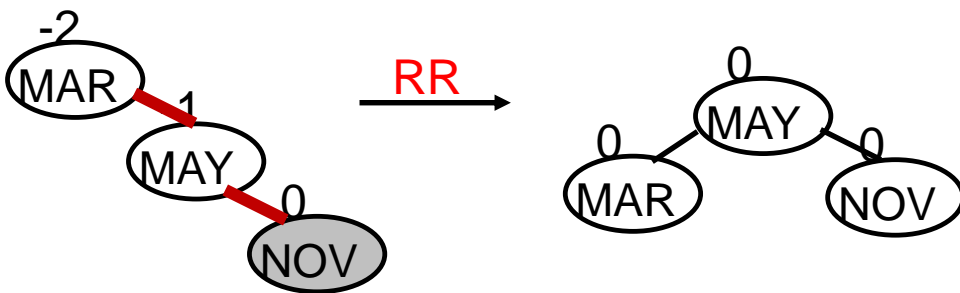
MAR, MAY, NOV, AUG, APR, JAN, DEC, JUL, FEB, JUN, OCT, SEP 순 입력



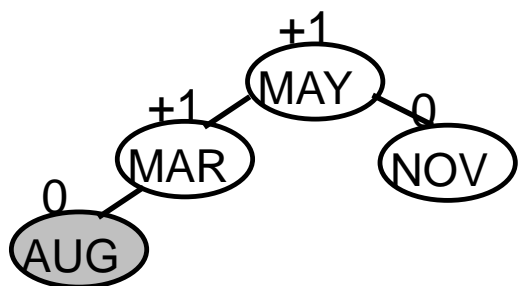
(a) 삽입 MARCH



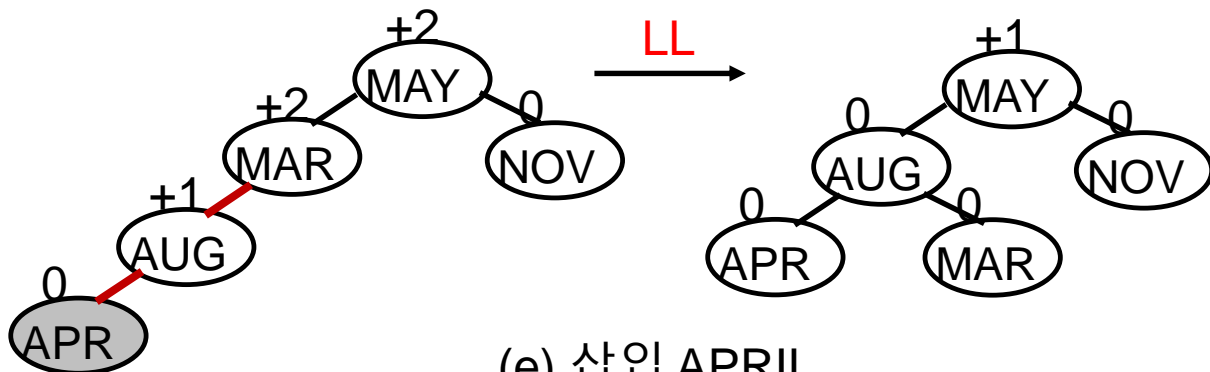
(b) 삽입 MAY



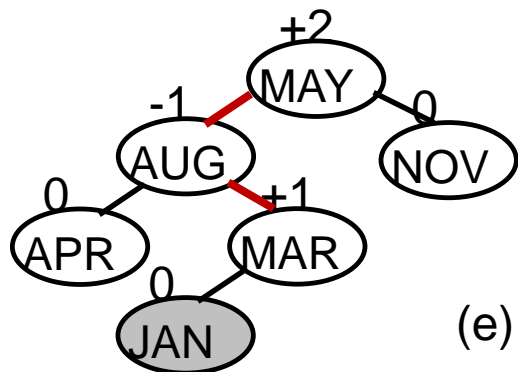
(c) 삽입 NOV



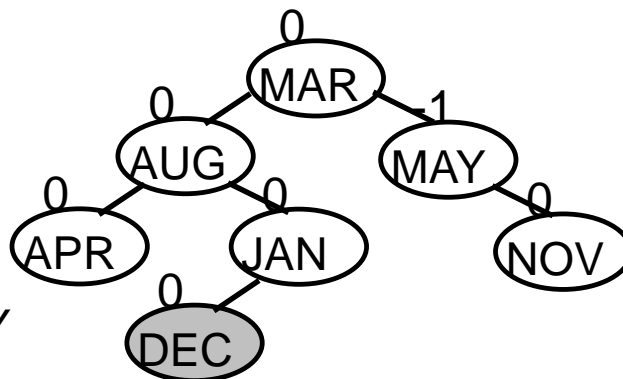
(d) 삽입 AUGUST



(e) 삽입 APRIL

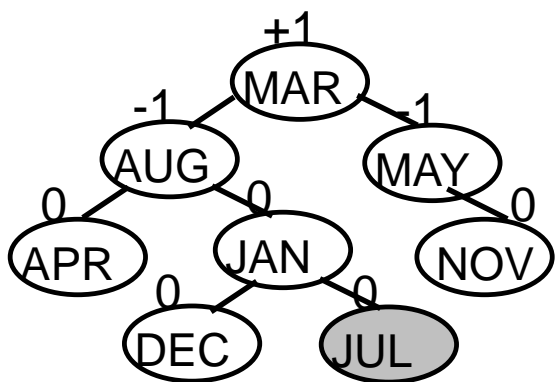


(e) 삽입 JANUARY

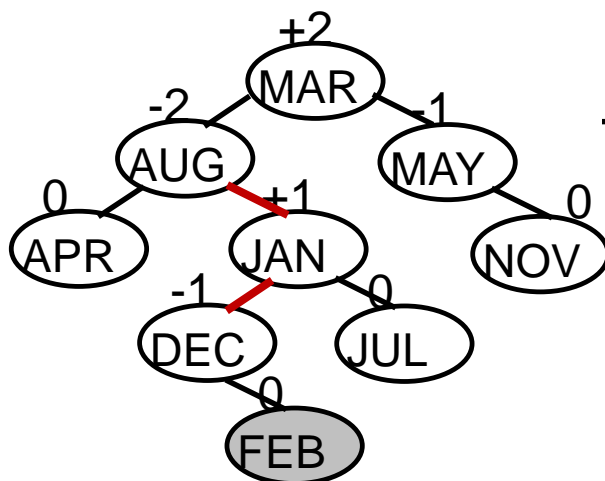


(g) 삽입 DECEMBER

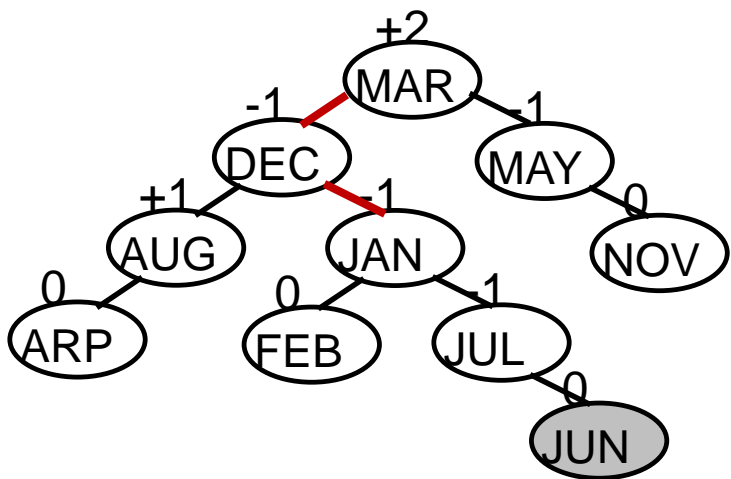
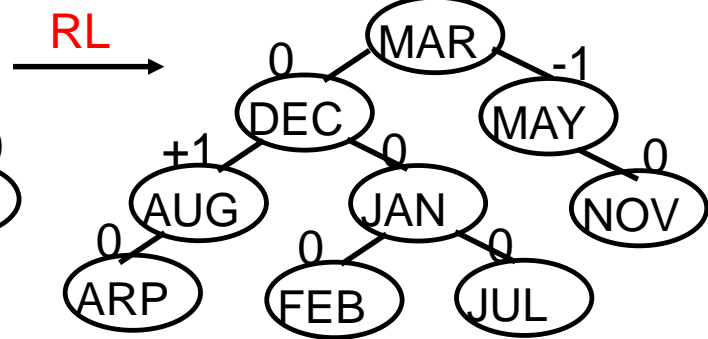
MAR, MAY, NOV, AUG, APR, JAN, DEC, JUL, FEB 순 입력



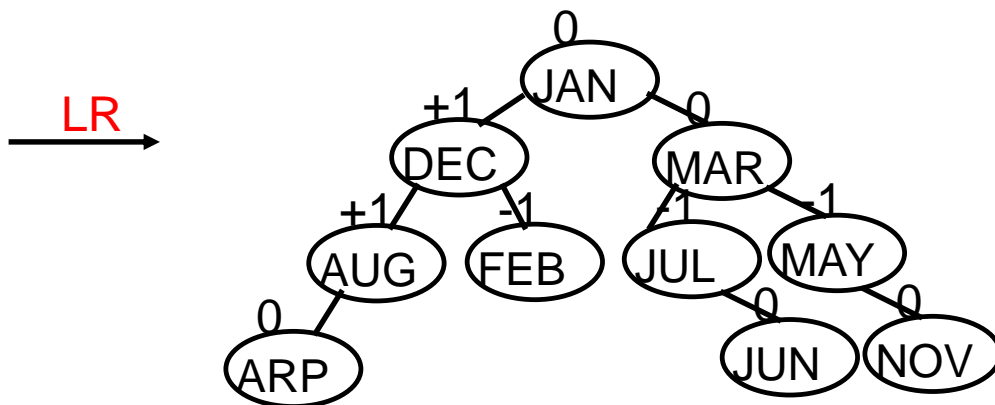
(h) 삽입 JULY



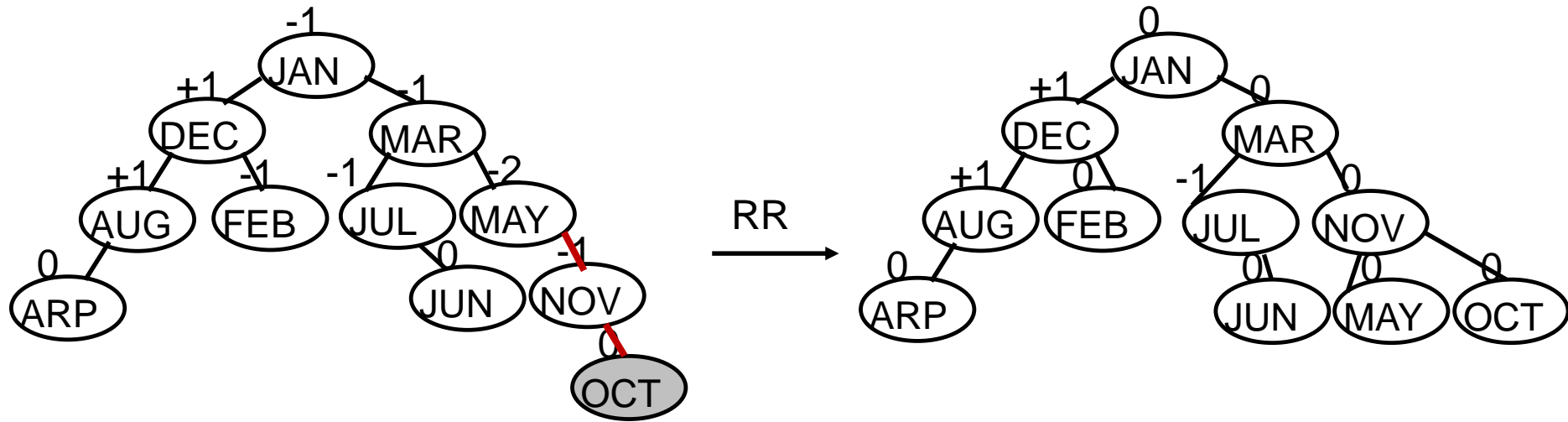
(i) 삽입 FEBRUARY



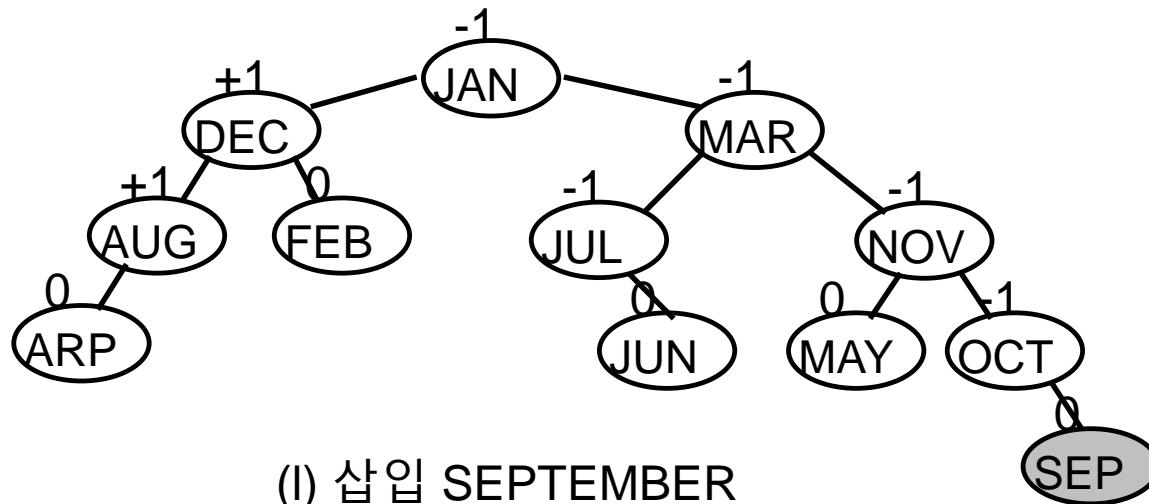
(j) 삽입 JUNE



MAR, MAY, NOV, AUG, APR, JAN, DEC, JUL, FEB, JUN, OCT, SEP 순 입력



(k) 삽입 OCTOBER

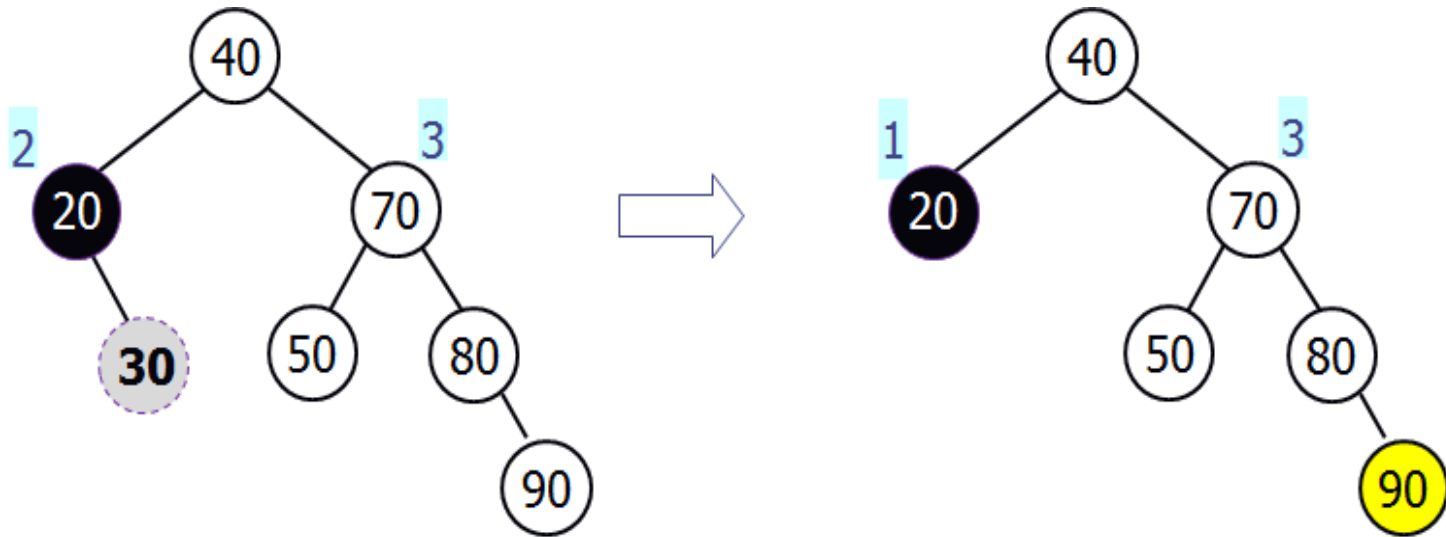


(l) 삽입 SEPTEMBER

5.2.3 삭제 연산

- ▶ AVL트리에서의 삭제는 2단계로 진행
- ▶ [1단계] 이진탐색트리에서와 동일한 삭제 연산 수행
- ▶ [2단계] 삭제된 노드로부터 루트노드 방향으로 거슬러 올라가며 불균형이 발생한 경우 적절한 회전연산 수행
 - ▶ 회전연산 수행 후에 부모노드에서 불균형이 발생할 수 있고, 이러한 일이 반복되어 루트노드에서 회전연산을 수행해야 하는 경우도 발생

30을 가진 노드의 삭제



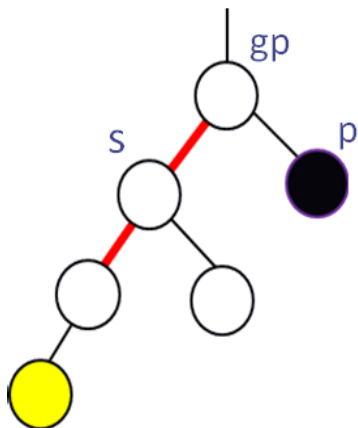
(a) 삭제 전

(b) 삭제 후 노드 40에서 불균형 발생

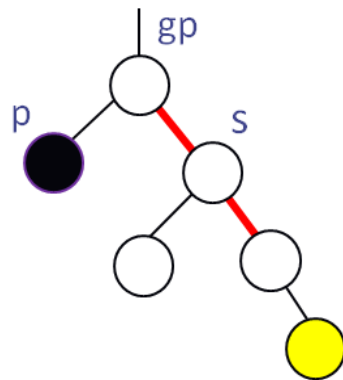
[핵심 아이디어]

삭제 후 불균형이 발생하면 반대쪽에 삽입이 이루어져 불균형이 발생한 것으로 취급하자

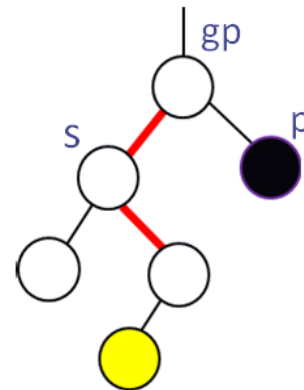
- ▶ 삭제된 노드의 부모노드 = p , p 의 부모노드 = gp , p 의 형제노드 = s 라 하면, s 의 왼쪽과 오른쪽 서브트리 중에서 높은 서브트리에 마치 새 노드가 삽입된 것으로 간주



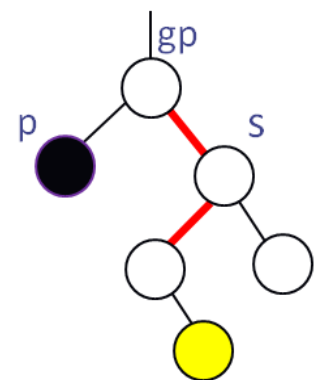
(a) LL-회전



(b) RR-회전

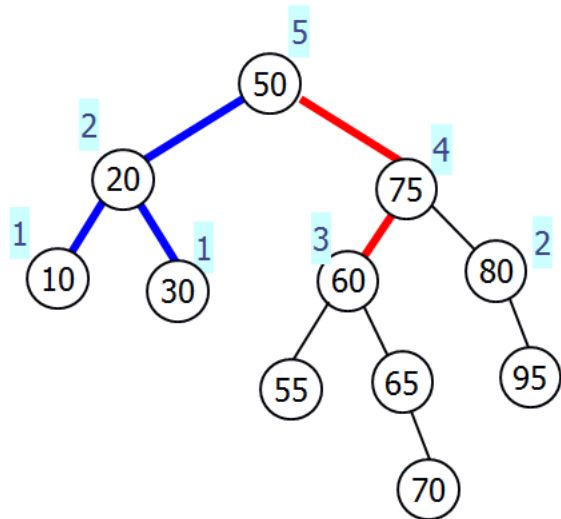
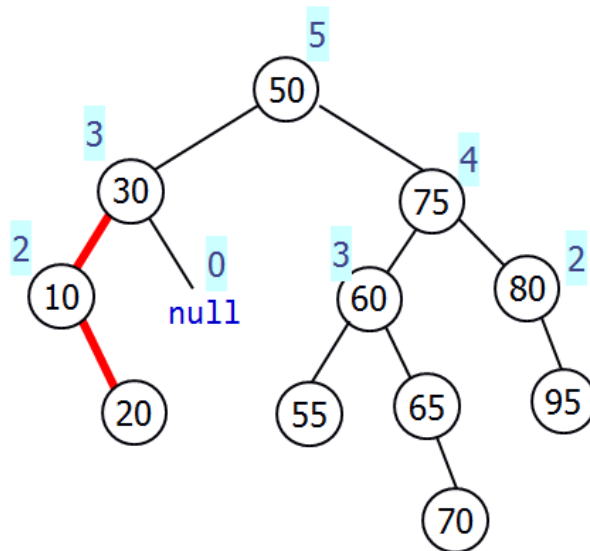
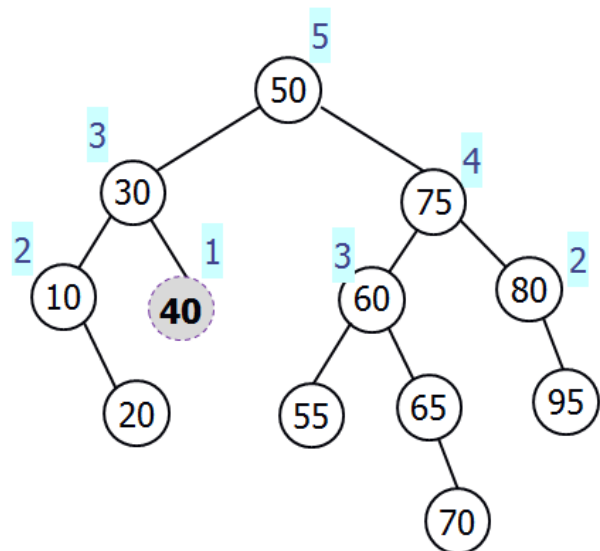


(c) LR-회전

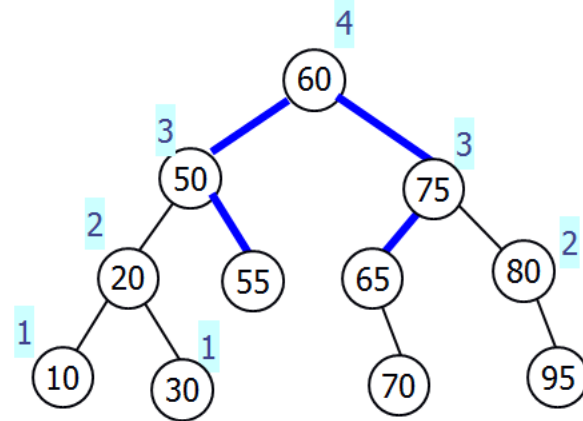


(d) RL-회전

[예제] 40을 삭제



LR-회전 후



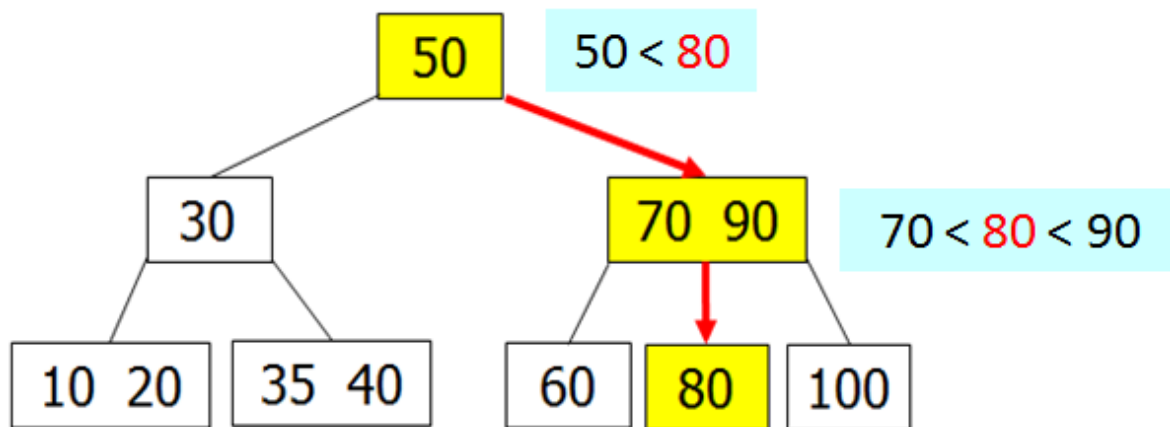
RL-회전 후

수행시간

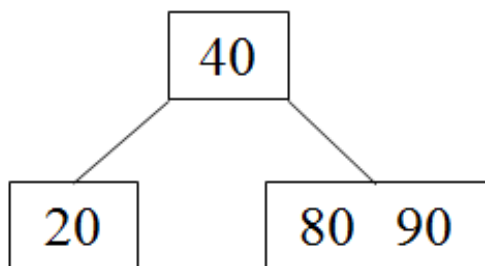
- ▶ AVL트리에서의 탐색, 삽입, 삭제 연산은 공통적으로 루트노드부터 탐색을 시작하여 최악의 경우에 이파리노드까지 내려가고, 삽입이나 삭제 연산은 다시 루트까지 거슬러 올라가야
- ▶ 트리를 1 층 내려갈 때는 재귀호출하며, 1 층을 올라갈 때 불균형이 발생하면 적절한 회전연산을 수행하는데, 이들 각각은 $O(1)$ 시간 밖에 걸리지 않음
- ▶ 탐색, 삽입, 삭제 연산의 수행시간은 각각 AVL의 높이에 비례하므로 각 연산의 수행시간은 $O(\log N)$
- ▶ 다양한 실험결과에 따르면, AVL트리는 거의 정렬된 데이터를 삽입한 후 랜덤 순서로 데이터를 탐색하는 경우 가장 좋은 성능을 보임
- ▶ 이진탐색트리는 랜덤 순서의 데이터를 삽입한 후에 랜덤 순서로 데이터를 탐색하는 경우 가장 좋은 성능을 보임

5.3 2-3트리

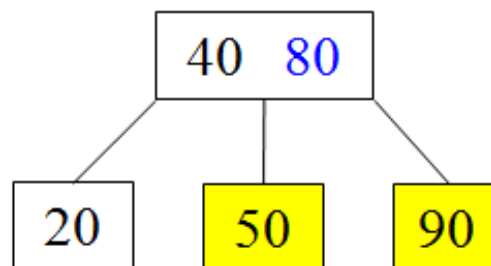
- ▶ 2-3트리는 내부노드의 차수가 2 또는 3인 균형 탐색트리
 - ▶ 2-3트리는 루트로부터 각 이파리노드까지 경로의 길이가 같고, 모든 leaf node들이 동일한 층에 있는 완전한 균형트리



[예제]
50의 삽입



(a) 삽입 전

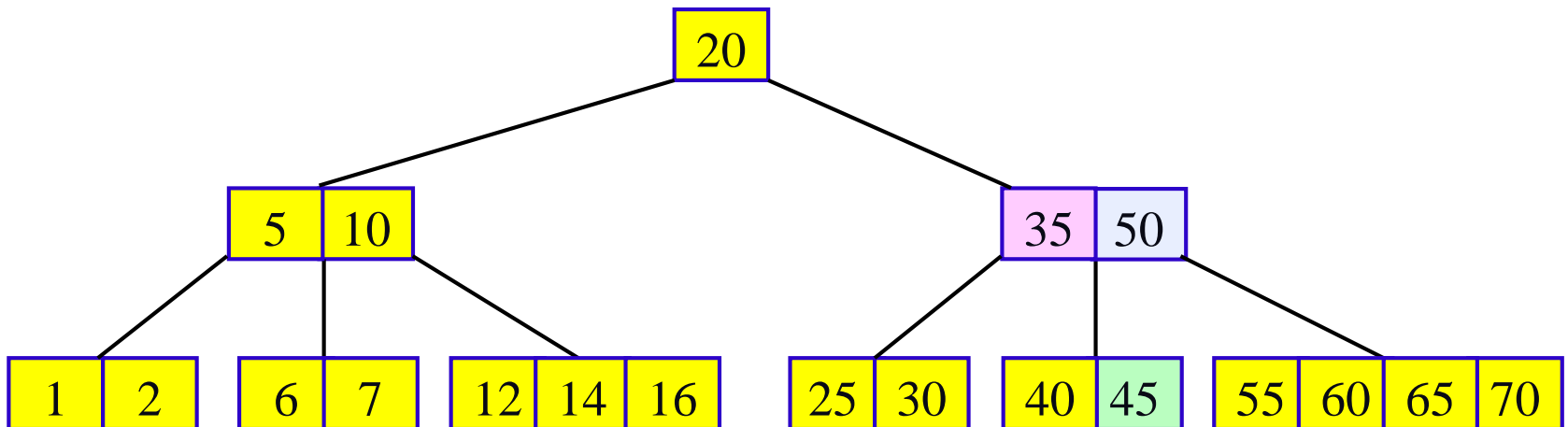
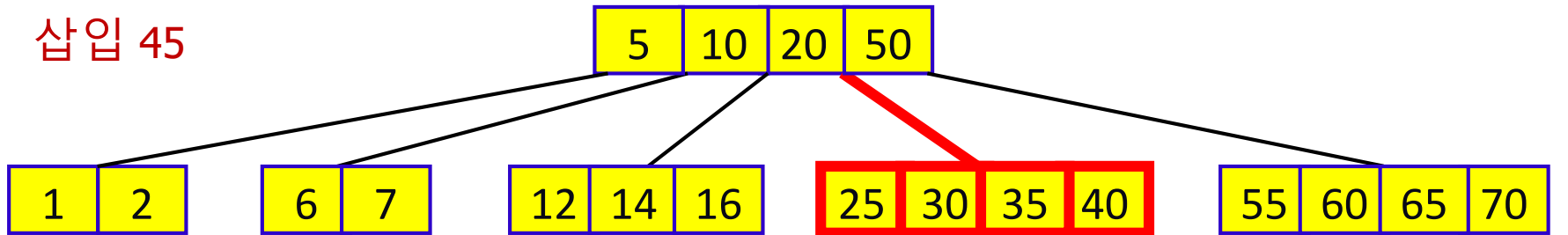


(b) 삽입 후

5.5 B-트리

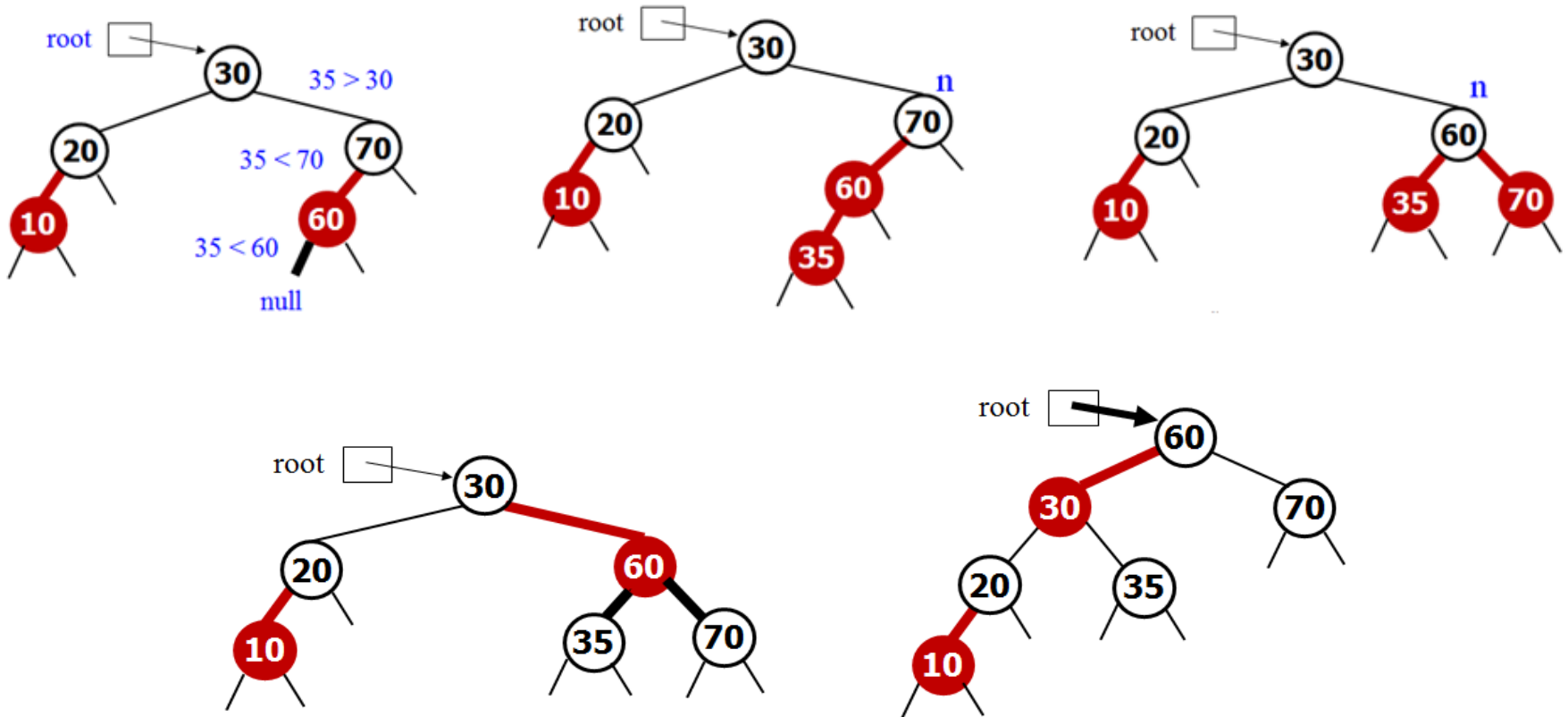
- ▶ 다수의 키를 가진 노드로 하여 트리의 탐색트리의 높이를 낮추는 구조
 - ▶ 2-3트리는 B-트리의 일종으로 노드에 키가 2 개까지 있을 수 있는 트리
 - ▶ B-트리는 대용량의 데이터를 위해 고안되어 주로 데이터베이스에 사용

삽입 45



5.4 레드블랙트리

- ▶ 노드에 색을 부여하여 트리의 균형을 유지
- ▶ 탐색, 삽입, 삭제 연산의 수행시간이 각각 $O(\log N)$ 을 넘지 않는 매우 효율적인 자료구조

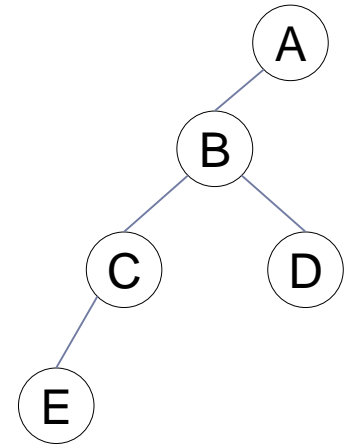


요약

- ▶ 이진탐색트리는 이진탐색의 개념을 트리 형태의 구조에 접목시킨 자료구조
- ▶ 이진탐색트리의 각 노드 n 의 키가 n 의 왼쪽 서브트리의 키들보다 크고, n 의 오른쪽 서브트리의 키들보다 작다.
- ▶ 이진탐색트리 탐색, 삽입, 삭제 연산의 수행시간은 각각 트리 높이에 비례
- ▶ AVL트리는 임의의 노드 x 에 대해 노드 x 의 왼쪽 서브트리의 높이와 오른쪽 서브트리의 높이 차이가 1을 넘지 않는 이진탐색트리
- ▶ AVL트리는 트리가 한쪽으로 치우쳐 자라나는 것을 LL, LR, RR, RL-회전 연산들을 통해 균형을 유지
- ▶ AVL트리의 탐색, 삽입, 삭제 연산의 수행시간은 각각 $O(\log N)$

► Problem1

- What are leaf nodes and non-leaf nodes?
- What is the level of each node?



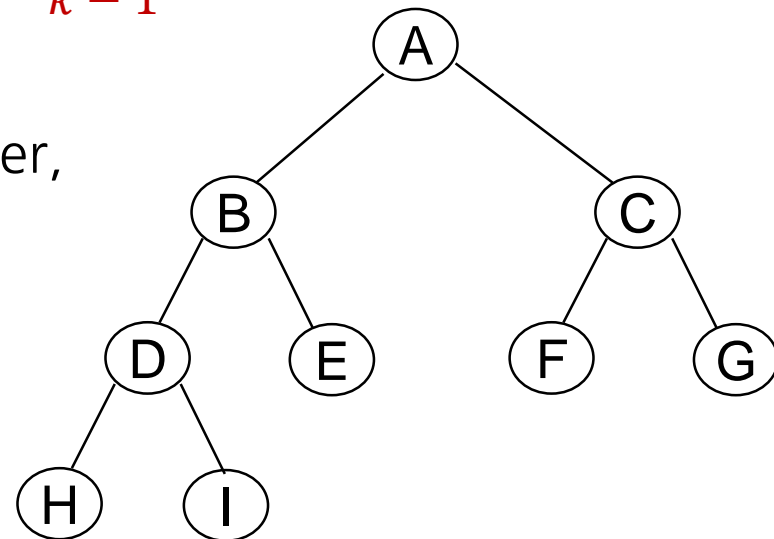
► Problem2

- What is the maximum number of nodes in a k-ary tree of height h?

$$1 + k + k^2 + k^3 + \dots + k^{h-1} = \frac{k^h - 1}{k - 1}$$

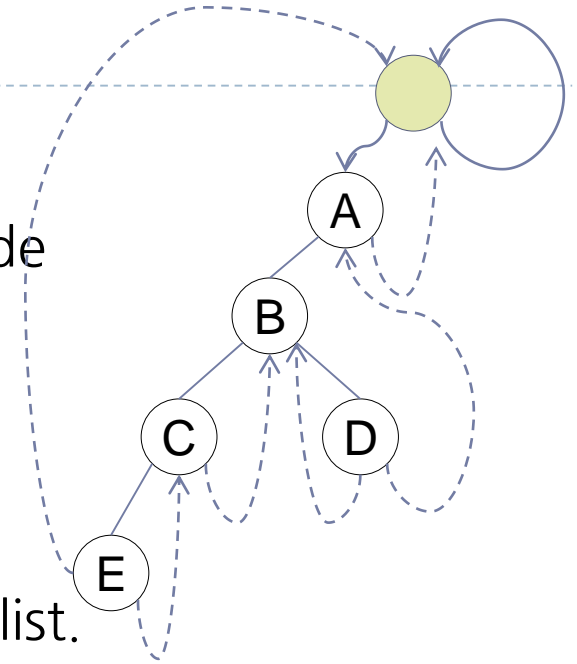
► Problem3

- Write out the inorder, preorder, postorder, and level-order traversal for the two trees in this page.



► Problem4

- Draw the threaded binary tree with a head node for the right tree.



► Problem5

- Draw the binary search tree for a give integer list.
- (5 7 9 4 1 2 3 6 8)

