Array, liste e tabelle hash

Corso di **Algoritmi e strutture dati**Corso di Laurea in **Informatica**Docenti: Ugo de'Liguoro, András Horváth

Indice

- 1. Insiemi dinamici
- 2. Array
 - 2.1 Array statico
 - 2.2 Array ridimensionabile
- 3. Liste
- 4. Hashing
 - 4.1 Tavole a indirizzamento diretto
 - 4.2 Tayole hash
 - 4.3 Tayole hash con concatenamento
 - 4.4 Funzioni hash
 - 4.5 Indirizzamento aperto

Sommario

- obiettivo: capire in che modo la scelta delle strutture dati per rappresentare insiemi dinamici influenzino il tempo di accesso ai dati
- strutture dati:
 - array (statico e ridimensionabile)
 - liste
 - hash

Studiamo strutture per rappresentare insiemi dinamici:

numero finito di elementi

- numero finito di elementi
- gli elementi possono cambiare

- numero finito di elementi
- gli elementi possono cambiare
- l numero di elementi può cambiare

- numero finito di elementi
- gli elementi possono cambiare
- l numero di elementi può cambiare
- si assume che ogni elemento ha un attributo che serve da chiave

- numero finito di elementi
- gli elementi possono cambiare
- l numero di elementi può cambiare
- si assume che ogni elemento ha un attributo che serve da chiave
- le chiavi sono tutte diverse

Esistono due tipi di operazioni:

- interrogazione (query)
- modifiche

Esistono due tipi di operazioni:

- interrogazione (query)
- modifiche

Operazione tipiche:

- inserimento (insert)
- ricerca (search)
- cancellazione (delete)

Operazione tipiche in caso di chiavi estratte da insiemi totalmente ordinati:

ricerca del minimo (minimum)

- ricerca del minimo (minimum)
- ricerca del massimo (maximum)

- ricerca del minimo (minimum)
- ricerca del massimo (maximum)
- ricerca del prossimo elemento più grande (successor)

- ricerca del minimo (minimum)
- ricerca del massimo (maximum)
- ricerca del prossimo elemento più grande (successor)
- ricerca del prossimo elemento più piccolo (predecessor)

► la complessità

- ► la complessità
 - ▶ è misurata in funzione della dimensione dell'insieme,

- ▶ la complessità
 - È misurata in funzione della dimensione dell'insieme,
 - dipende da che tipo di struttura dati si utilizza per rappresentare l'insieme dinamico

- ▶ la complessità
 - È misurata in funzione della dimensione dell'insieme,
 - dipende da che tipo di struttura dati si utilizza per rappresentare l'insieme dinamico
- un operazione che è costosa con una certa struttura dati può costare poco con un'altra

- ► la complessità
 - È misurata in funzione della dimensione dell'insieme,
 - dipende da che tipo di struttura dati si utilizza per rappresentare l'insieme dinamico
- un operazione che è costosa con una certa struttura dati può costare poco con un'altra
- quale operazione sono necessarie dipende dall'applicazione

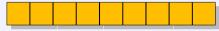
Un array è una sequenza di caselle:

Un array è una sequenza di caselle:

ogni caselle può contenere un elemento dell'insieme

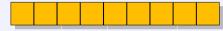
Un array è una sequenza di caselle:

- ogni caselle può contenere un elemento dell'insieme
- le caselle sono grandi uguali e sono posizionati in una sequenza nella memoria



Un array è una sequenza di caselle:

- ogni caselle può contenere un elemento dell'insieme
- le caselle sono grandi uguali e sono posizionati in una sequenza nella memoria



 il calcolo dell'indirizzo di qualunque casella ha costo costante (non dipende dal numero di elementi)

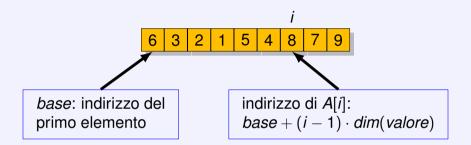
Un array è una sequenza di caselle:

- ogni caselle può contenere un elemento dell'insieme
- le caselle sono grandi uguali e sono posizionati in una sequenza nella memoria

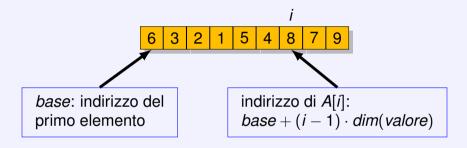


- il calcolo dell'indirizzo di qualunque casella ha costo costante (non dipende dal numero di elementi)
- e quindi accedere ad un elemento qualunque ha costo costante

2. Array, indirizzo di una cella



2. Array, indirizzo di una cella



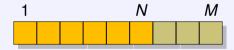
► con l'accesso diretto il tempo per leggere/scrivere in una cella è *O*(1)

Un array statico è un array in cui il numero massimo di elementi è prefissato:

- M denota il numero massimo di elementi
- N denota il numero attuale di elementi

Un array statico è un array in cui il numero massimo di elementi è prefissato:

- ▶ *M* denota il numero massimo di elementi
- N denota il numero attuale di elementi
- gli N elementi occupano sempre le prime N celle del array



Un array statico è un array in cui il numero massimo di elementi è prefissato:

- M denota il numero massimo di elementi
- N denota il numero attuale di elementi
- ▶ gli N elementi occupano sempre le prime N celle del array



Ci interessa studiare

- quanto costano le varie operazioni
- quando conviene utilizzare questo tipo di array

▶ inserimento dell'elemento *k* nel array *A*:

▶ inserimento dell'elemento *k* nel array *A*:

```
ARRAYINSERT(A, k)
if A.N \neq A.M then
A.N \leftarrow A.N + 1
A[N] \leftarrow k
return k
else
return nil
```

▶ inserimento dell'elemento *k* nel array *A*:

```
ARRAYINSERT(A, k)

if A.N \neq A.M then
A.N \leftarrow A.N + 1
A[N] \leftarrow k
return k
else
return nil
```

quanto costa un inserimento?

▶ inserimento dell'elemento k nel array A:

```
ARRAYINSERT(A, k)
if A.N \neq A.M then
A.N \leftarrow A.N + 1
A[N] \leftarrow k
return k
else
return nil
```

- quanto costa un inserimento?
 - ► *O*(1) (costo costante)
 - non dipende ne da N ne da M

▶ inserimento dell'elemento k nel array A:

```
ARRAYINSERT(A, k)
if A.N \neq A.M then
A.N \leftarrow A.N + 1
A[N] \leftarrow k
return k
else
return nil
```

- quanto costa un inserimento?
 - ► *O*(1) (costo costante)
 - non dipende ne da N ne da M
- possono esserci delle ripetizioni se la stessa chiave viene inserita più volte

rimozione dell'elemento *k* dal array *A*:

rimozione dell'elemento k dal array A:

```
ARRAYDELETE(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

A.N \leftarrow A.N - 1

for j \leftarrow i to A.N do

A[j] \leftarrow A[j + 1]

return k

return nil
```

rimozione dell'elemento k dal array A:

```
ARRAYDELETE(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

A.N \leftarrow A.N - 1

for j \leftarrow i to A.N do

A[j] \leftarrow A[j + 1]

return k
```

quanto costa rimuovere un elemento?

rimozione dell'elemento *k* dal array *A*:

```
ARRAYDELETE(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

A.N \leftarrow A.N - 1

for j \leftarrow i to A.N do

A[j] \leftarrow A[j + 1]

return k
```

- return nil
- quanto costa rimuovere un elemento?
 - ightharpoonup O(N) (costo lineare), non dipende da M

rimozione dell'elemento *k* dal array *A*:

```
ARRAYDELETE(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

A.N \leftarrow A.N - 1

for j \leftarrow i to A.N do

A[j] \leftarrow A[j + 1]

return k
```

- return nil
- quanto costa rimuovere un elemento?
 - ightharpoonup O(N) (costo lineare), non dipende da M
- abbiamo assunto che non ci sono ripetizioni

rimozione dell'elemento *k* dal array *A*:

```
ARRAYDELETE(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

A.N \leftarrow A.N - 1

for j \leftarrow i to A.N do

A[j] \leftarrow A[j + 1]

return k
```

return nil

- quanto costa rimuovere un elemento?
 - ightharpoonup O(N) (costo lineare), non dipende da M
- abbiamo assunto che non ci sono ripetizioni
- se conoscessi la posizione?

rimozione dell'elemento *k* dal array *A*:

```
ARRAYDELETE(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

A.N \leftarrow A.N - 1

for j \leftarrow i to A.N do

A[j] \leftarrow A[j + 1]

return k
```

return nil

- quanto costa rimuovere un elemento?
 - \triangleright O(N) (costo lineare), non dipende da M
- abbiamo assunto che non ci sono ripetizioni
- se conoscessi la posizione? comunque rimane O(N) perché bisogna spostare elementi

► ricerca dell'elemento *k* nel array *A*:

ricerca dell'elemento *k* nel array *A*:

```
ARRAYSEARCH(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

return k

return nil
```

ricerca dell'elemento *k* nel array *A*:

```
ARRAYSEARCH(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

return k
```

quanto costa fare una ricerca?

ricerca dell'elemento *k* nel array *A*:

```
ARRAYSEARCH(A, k)

for i \leftarrow 1 to A.N do

if A[i] == k then

return k
```

- quanto costa fare una ricerca?
 - ► O(N) (costo lineare)

- riassumendo:
 - ▶ inserimento: O(1) (se non si fa controllo se il dato ci sia già)
 - ► cancellazione: *O*(*N*)
 - ► ricerca: O(N)

- riassumendo:
 - ▶ inserimento: *O*(1) (se non si fa controllo se il dato ci sia già)
 - ► cancellazione: *O*(*N*)
 - ► ricerca: *O*(*N*)
- e se l'array fosse ordinato?

ricerca nell'array ordinato:

ricerca nell'array ordinato:

```
ARRAYBINARYSEARCH(A, k)
 I, h \leftarrow 1, A.N
 while I < h do
     m \leftarrow |I+h|/2|
     if A[m] == k then
         return m
     if A[m] > k then
         h \leftarrow m - 1
     if A[m] < k then
         I \leftarrow m + 1
 return nil
```

ricerca nell'array ordinato:

```
ARRAYBINARYSEARCH(A, k)
 I.h \leftarrow 1.A.N
 while I < h do
     m \leftarrow |I+h|/2|
     if A[m] == k then
         return m
     if A[m] > k then
         h \leftarrow m - 1
     if A[m] < k then
         I \leftarrow m + 1
```

return nil

quanto costa fare una ricerca se l'array è ordinato?

ricerca nell'array ordinato:

```
ARRAYBINARYSEARCH(A, k)
  I, h \leftarrow 1, A.N
 while I < h do
      m \leftarrow |I+h\rangle/2|
     if A[m] == k then
          return m
     if A[m] > k then
          h \leftarrow m - 1
     if A[m] < k then
          I \leftarrow m + 1
```

return nil

quanto costa fare una ricerca se l'array è ordinato? O(log N), costo logaritmico

- eseguire inserimenti tenendo l'array ordinato costa di più
- come sarebbe l'algoritmo ARRAYINSERTORD che mantiene l'array ordinato?:

- eseguire inserimenti tenendo l'array ordinato costa di più
- come sarebbe l'algoritmo ARRAYINSERTORD che mantiene l'array ordinato?:
 - si inserisce l'elemento in fondo (se c'è spazio)
 - si fa scendere l'elemento nella posizione giusta facendo scambi (come fa l'insertion-sort)

- eseguire inserimenti tenendo l'array ordinato costa di più
- come sarebbe l'algoritmo ARRAYINSERTORD che mantiene l'array ordinato?:
 - si inserisce l'elemento in fondo (se c'è spazio)
 - si fa scendere l'elemento nella posizione giusta facendo scambi (come fa l'insertion-sort)
- che complessità ha l'algoritmo ARRAYINSERTORD?

- eseguire inserimenti tenendo l'array ordinato costa di più
- come sarebbe l'algoritmo ARRAYINSERTORD che mantiene l'array ordinato?:
 - si inserisce l'elemento in fondo (se c'è spazio)
 - si fa scendere l'elemento nella posizione giusta facendo scambi (come fa l'insertion-sort)
- che complessità ha l'algoritmo ARRAYINSERTORD?
 - ► tempo O(N)

come si fa e quanto costa cercare il minimo e il massimo in un array ordinato?

- come si fa e quanto costa cercare il minimo e il massimo in un array ordinato?
- come si fa e quanto costa cercare il minimo e il massimo in un array non ordinato?

- come si fa e quanto costa cercare il minimo e il massimo in un array ordinato?
- come si fa e quanto costa cercare il minimo e il massimo in un array non ordinato?
- come si realizzano e che complessità hanno le operazioni successor e predecessor in array ordinati e non ordinati?

cosa si può fare se non si conosce il numero massimo di elementi a priori (oppure se non si vuole sprecare spazio allocando molto più memoria del necessario)?

- cosa si può fare se non si conosce il numero massimo di elementi a priori (oppure se non si vuole sprecare spazio allocando molto più memoria del necessario)?
- ▶ si può espandere l'array quando esso diventa troppo piccolo

- cosa si può fare se non si conosce il numero massimo di elementi a priori (oppure se non si vuole sprecare spazio allocando molto più memoria del necessario)?
- ▶ si può espandere l'array quando esso diventa troppo piccolo
- espandere costa tempo O(N) perché richiede di allocare memoria e copiare gli elementi dell'array:

- cosa si può fare se non si conosce il numero massimo di elementi a priori (oppure se non si vuole sprecare spazio allocando molto più memoria del necessario)?
- ▶ si può espandere l'array quando esso diventa troppo piccolo
- espandere costa tempo O(N) perché richiede di allocare memoria e copiare gli elementi dell'array:

```
ARRAYEXTEND(A, n)
B \leftarrow \text{un array con } A.M + n \text{ elementi}
B.M \leftarrow A.M + n
B.N \leftarrow A.N
for i \leftarrow 1 to A.N do
B[i] \leftarrow A[i]
return B
```

Prima idea:

▶ allochiamo inizialmente spazio per *M* elementi (array di lunghezza *M*)

- ▶ allochiamo inizialmente spazio per M elementi (array di lunghezza M)
- quando viene aggiunto un elemento, se l'array è pieno, espandiamo l'array di una cella:

- ▶ allochiamo inizialmente spazio per M elementi (array di lunghezza M)
- quando viene aggiunto un elemento, se l'array è pieno, espandiamo l'array di una cella:

```
DYNARRAYINSERT1(A, k)

if A.N == A.M then
A \leftarrow ARRAYEXTEND(A, 1)
ARRAYINSERT(A, k)
```

Prima idea:

quanto costa un inserimento?

- quanto costa un inserimento?
- ▶ se l'array non è pieno il costo è

- quanto costa un inserimento?
- ► se l'array non è pieno il costo è O(1)

- quanto costa un inserimento?
- ► se l'array non è pieno il costo è O(1)
- se l'array è pieno il costo è

- quanto costa un inserimento?
- ► se l'array non è pieno il costo è O(1)
- se l'array è pieno il costo è O(N) perché espandere ha un costo lineare in N

- quanto costa un inserimento?
- ► se l'array non è pieno il costo è O(1)
- se l'array è pieno il costo è O(N) perché espandere ha un costo lineare in N
- quindi il costo dell'inserimento dipende dallo stato dell'array e quindi dalle operazioni precedenti

Prima idea:

quanto costano gli inserimenti a lungo andare?

- quanto costano gli inserimenti a lungo andare?
- ▶ se M è sufficientemente grande e si sfora poche volte allora il costo di un inserimento è circa O(1) (ma si rischia di sprecare spazio)

- quanto costano gli inserimenti a lungo andare?
- ▶ se M è sufficientemente grande e si sfora poche volte allora il costo di un inserimento è circa O(1) (ma si rischia di sprecare spazio)
- se M è tale che si sfora le maggior parte delle volte allora il costo di un inserimento è circa O(N)

- quanto costano gli inserimenti a lungo andare?
- ▶ se M è sufficientemente grande e si sfora poche volte allora il costo di un inserimento è circa O(1) (ma si rischia di sprecare spazio)
- se M è tale che si sfora le maggior parte delle volte allora il costo di un inserimento è circa O(N)
- ▶ il costo dipende da *M* e dalle operazioni effettuate

- quanto costano gli inserimenti a lungo andare?
- ▶ se M è sufficientemente grande e si sfora poche volte allora il costo di un inserimento è circa O(1) (ma si rischia di sprecare spazio)
- se M è tale che si sfora le maggior parte delle volte allora il costo di un inserimento è circa O(N)
- ▶ il costo dipende da M e dalle operazioni effettuate
- si può fare meglio?

Seconda idea:

ightharpoonup problema della prima idea: se N=M allora i successivi inserimenti richiedono successivi riallocazioni

Seconda idea:

- ightharpoonup problema della prima idea: se N=M allora i successivi inserimenti richiedono successivi riallocazioni
- ightharpoonup l'idea per evitare questo: se N=M e viene richiesto un inserimento allora allochiamo spazio per tanti elementi non solo uno

Seconda idea, in concreto:

▶ allochiamo inizialmente spazio per *M* elemento

Seconda idea, in concreto:

- ► allochiamo inizialmente spazio per *M* elemento
- quando l'array è pieno raddoppiamo la dimensione potenziale dell'array

Seconda idea, in concreto:

- allochiamo inizialmente spazio per M elemento
- quando l'array è pieno raddoppiamo la dimensione potenziale dell'array
- per non sprecare spazio, quando il numero di elementi si riduce ad 1/4 della dimensione, dimezziamo la dimensione dell'array

DYNARRAYINSERT2(A, k)

if A.N == A.M then $A \leftarrow ARRAYEXTEND(A, A.M)$ ARRAYINSERT(A, k)

```
DYNARRAYINSERT2(A, k)

if A.N == A.M then
A \leftarrow \mathsf{ARRAYEXTEND}(A, A.M)
\mathsf{ARRAYINSERT}(A, k)
\mathsf{raddoppia} \text{ il numero di elementi se } A \text{ è pieno}
```

```
DYNARRAYINSERT2(A, k)

if A.N == A.M then
A \leftarrow ARRAYEXTEND(A, A.M)
ARRAYINSERT(A, k)
```

- raddoppia il numero di elementi se A è pieno
- un'investimento pagato in spazio per un guadagno futuro in tempo

```
DYNARRAY DELETE 2(A, k)
 ARRAYDELETE(A, k)
 if A.N < 1/4 \cdot A.M then
      B \leftarrow \text{un array di dimensione } A.M/2
      B.M \leftarrow A.M/2
      B.N \leftarrow A.N
      for i \leftarrow 1 to A.N do
          B[i] \leftarrow A[i]
      A \leftarrow B
```

```
DYNARRAY DELETE 2(A, k)
 ARRAYDELETE(A, k)
 if A.N < 1/4 \cdot A.M then
      B \leftarrow \text{un array di dimensione } A.M/2
      B.M \leftarrow A.M/2
      B.N \leftarrow A.N
      for i \leftarrow 1 to A.N do
          B[i] \leftarrow A[i]
      A \leftarrow B
```

... qui si recupera spazio

 la prima e la seconda idea sono due soluzioni diversi per la realizzazione di un ADT (abstract data type)

- la prima e la seconda idea sono due soluzioni diversi per la realizzazione di un ADT (abstract data type)
- per confrontarle valutiamo i tempi di una sequenza di operazioni

- la prima e la seconda idea sono due soluzioni diversi per la realizzazione di un ADT (abstract data type)
- per confrontarle valutiamo i tempi di una sequenza di operazioni
- confrontare i tempi di una singola operazione non avrebbe senso perché essi dipendono dallo stato della struttura dati

confrontiamo la prima e la seconda idea per una lunga seria di 2^K inserimenti con M=1 inizialmente

- confrontiamo la prima e la seconda idea per una lunga seria di 2^K inserimenti con M = 1 inizialmente
 - ightharpoonup con la prima idea: ogni inserimento, tranne il primo, ha costo O(N)

- confrontiamo la prima e la seconda idea per una lunga seria di 2^K inserimenti con M=1 inizialmente
 - ightharpoonup con la prima idea: ogni inserimento, tranne il primo, ha costo O(N)
 - con la seconda idea: ci sono K inserimenti che hanno costo O(N) e gli altri hanno costo O(1)

- confrontiamo la prima e la seconda idea per una lunga seria di 2^K inserimenti con M=1 inizialmente
 - ightharpoonup con la prima idea: ogni inserimento, tranne il primo, ha costo O(N)
 - con la seconda idea: ci sono K inserimenti che hanno costo O(N) e gli altri hanno costo O(1)
- come si confrontano queste due situazioni?

2.2 Costo ammortizzato

Quando il costo delle operazione consecutive hanno costi diversi, conviene considerare quanto costa un'operazione in media in una sequenza di operazioni:

$$T_{ammortizzato} = \frac{T_1 + T_2 + ... + T_L}{L}$$

dove T_i è il costo della i-esima operazione e L è il numero di operazioni

complessità ammortizzata di un inserimento con la **prima idea** in una lunga seria di $n = 2^K$ inserimenti con M = 1 inizialmente:

$$T_{amm} = \frac{d+c+2c+3c+\cdots+(n-1)c}{n} \in O(n)$$

complessità ammortizzata di un inserimento con la **prima idea** in una lunga seria di $n = 2^K$ inserimenti con M = 1 inizialmente:

$$T_{amm} = \frac{d+c+2c+3c+\cdots+(n-1)c}{n} \in O(n)$$

cioè la a complessità ammortizzata è O(N)

complessità ammortizzata di un inserimento con la seconda idea in una lunga seria di 2^K inserimenti con M=1 inizialmente:

$$T_{amm} = rac{\left(c + 2c + 4c + 8c + \dots + 2^{K-1}c
ight) + 2^{K}d}{2^{K}} = rac{\left(2^{K} - 1
ight)c + 2^{K}d}{2^{K}} \in O(1)$$

complessità ammortizzata di un inserimento con la seconda idea in una lunga seria di 2^K inserimenti con M=1 inizialmente:

$$T_{amm} = rac{\left(c + 2c + 4c + 8c + \dots + 2^{K-1}c
ight) + 2^{K}d}{2^{K}} = rac{\left(2^{K} - 1
ight)c + 2^{K}d}{2^{K}} \in O(1)$$

cioè la a complessità ammortizzata è O(1)

- quanto costa rimuovere gli elementi con la seconda idea?
 - consideriamo una seria di DELETE che rimuove sempre l'ultimo elemento

- quanto costa rimuovere gli elementi con la seconda idea?
 - consideriamo una seria di DELETE che rimuove sempre l'ultimo elemento
 - consideriamo una seria di DELETE che rimuove un elemento qualunque

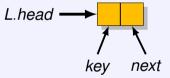
- quanto costa rimuovere gli elementi con la seconda idea?
 - consideriamo una seria di DELETE che rimuove sempre l'ultimo elemento
 - consideriamo una seria di DELETE che rimuove un elemento qualunque
- quanto costa (in senso ammortizzato) un inserimento se espandiamo l'array di un numero costante di elementi invece di raddoppiare?

una struttura dati lineare

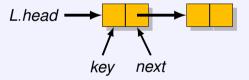
- una struttura dati lineare
- ► l'ordine è determinato dai puntatori che indicano l'elemento successivo

- una struttura dati lineare
- ▶ l'ordine è determinato dai puntatori che indicano l'elemento successivo
- data una lista L il primo elemento è indicato dal puntatore L.head

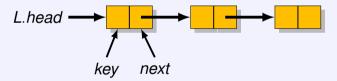
- una struttura dati lineare
- ▶ l'ordine è determinato dai puntatori che indicano l'elemento successivo
- data una lista L il primo elemento è indicato dal puntatore L.head



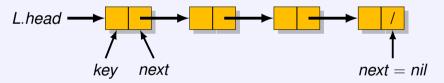
- una struttura dati lineare
- ▶ l'ordine è determinato dai puntatori che indicano l'elemento successivo
- data una lista L il primo elemento è indicato dal puntatore L.head



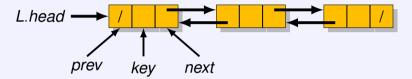
- una struttura dati lineare
- ▶ l'ordine è determinato dai puntatori che indicano l'elemento successivo
- data una lista L il primo elemento è indicato dal puntatore L.head



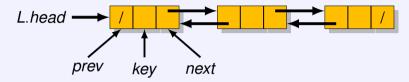
- una struttura dati lineare
- ▶ l'ordine è determinato dai puntatori che indicano l'elemento successivo
- data una lista L il primo elemento è indicato dal puntatore L.head



la lista può essere doppiamente concatenata:

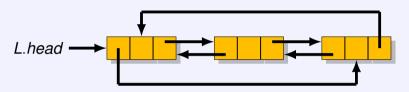


la lista può essere doppiamente concatenata:

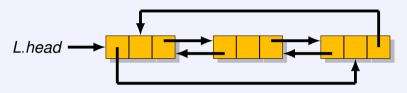


la lista può essere ordinata (gli elementi in ordine secondo la chiave)
 o non ordinata

► la lista può essere circolare:



► la lista può essere circolare:



la lista circolare può essere vista come un anello di elementi

liste doppiamente concatenate e non ordinate

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► ricerca:

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► ricerca:

```
LISTSEARCH(L, k)

x \leftarrow L.head

while x \neq nil and x.key \neq k do

x \leftarrow x.next

return x
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► ricerca:

```
LISTSEARCH(L, k)

x \leftarrow L.head

while x \neq nil and x.key \neq k do

x \leftarrow x.next

return x
```

complessità?

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► ricerca:

```
LISTSEARCH(L, k)

x \leftarrow L.head

while x \neq nil and x.key \neq k do

x \leftarrow x.next

return x
```

- complessità?
- **▶** *O*(*N*)

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)

x.next \leftarrow L.head

if L.head \neq nil then

L.head.prev \leftarrow x

L.head \leftarrow x

x.prev \leftarrow nil
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
 x.next \leftarrow L.head
 if L.head \neq nil then
      L.head.prev \leftarrow x
  L.head \leftarrow x
  x.prev \leftarrow nil
       L.head
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ▶ inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
  x.next \leftarrow L.head
 if L.head \neq nil then
      L.head.prev \leftarrow x
  L.head \leftarrow x
  x.prev \leftarrow nil
       L.head
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ▶ inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
 x.next \leftarrow L.head
 if L.head \neq nil then
      L.head.prev \leftarrow x
  L.head \leftarrow x
  x.prev \leftarrow nil
       L.head
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ▶ inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
 x.next \leftarrow L.head
 if L.head \neq nil then
      L.head.prev \leftarrow x
  L.head \leftarrow x
  x.prev \leftarrow nil
       L.head -x
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ▶ inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
 x.next \leftarrow L.head
 if L.head \neq nil then
      L.head.prev \leftarrow x
  L.head \leftarrow x
  x.prev \leftarrow nil
       L.head -x
```

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
 x.next \leftarrow L.head
 if L.head \neq nil then
      L.head.prev \leftarrow x
  L.head \leftarrow x
  x.prev \leftarrow nil
       L.head -x
```

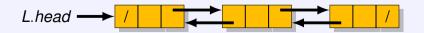
complessità?

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- ► inserimento "in testa":

```
LISTINSERT(L, x)
     x.next \leftarrow L.head
     if L.head \neq nil then
          L.head.prev \leftarrow x
      L.head \leftarrow x
      x.prev \leftarrow nil
           L.head -x-
complessità? O(1)
```

Algoritmi e strutture dati, Ugo de'Liguoro, András Horváth

- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- rimozione di un elemento puntato da x:



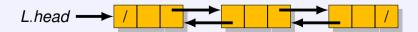
- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- rimozione di un elemento puntato da x:

```
LISTDELETE(L, x)

if x.prev \neq nil then
x.prev.next \leftarrow x.next

else
L.head \leftarrow x.next

if x.next \neq nil then
x.next.prev \leftarrow x.prev
```



- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- rimozione di un elemento puntato da x:

```
LISTDELETE(L, x)

if x.prev \neq nil then
x.prev.next \leftarrow x.next

else
L.head \leftarrow x.next

if x.next \neq nil then
x.next.prev \leftarrow x.prev
```

complessità?



- liste doppiamente concatenate e non ordinate
- rimozione di un elemento puntato da x:

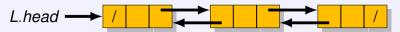
```
LISTDELETE(L, x)

if x.prev \neq nil then
x.prev.next \leftarrow x.next

else
L.head \leftarrow x.next

if x.next \neq nil then
x.next.prev \leftarrow x.prev
```

complessità? O(1)



► LISTDELETE è macchinoso perché deve controllare le condizioni "in testa" e "in coda" della lista

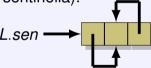
- ► LISTDELETE è macchinoso perché deve controllare le condizioni "in testa" e "in coda" della lista
- aggiungiamo una sentinella che c'è sempre:

- ► LISTDELETE è macchinoso perché deve controllare le condizioni "in testa" e "in coda" della lista
- aggiungiamo una sentinella che c'è sempre:
 - un oggetto fittizio che non contiene dati

- ► LISTDELETE è macchinoso perché deve controllare le condizioni "in testa" e "in coda" della lista
- aggiungiamo una sentinella che c'è sempre:
 - un oggetto fittizio che non contiene dati
 - serve a rendere più omogenei gli elementi della lista

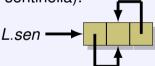
- ► LISTDELETE è macchinoso perché deve controllare le condizioni "in testa" e "in coda" della lista
- aggiungiamo una sentinella che c'è sempre:
 - un oggetto fittizio che non contiene dati
 - serve a rendere più omogenei gli elementi della lista

lista circolare vuota (solo sentinella):

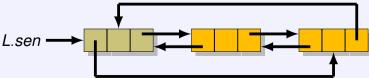


- ► LISTDELETE è macchinoso perché deve controllare le condizioni "in testa" e "in coda" della lista
- aggiungiamo una sentinella che c'è sempre:
 - un oggetto fittizio che non contiene dati
 - serve a rendere più omogenei gli elementi della lista

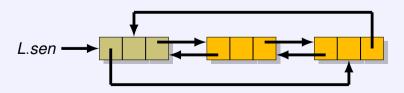
lista circolare vuota (solo sentinella):



lista circolare non vuota:



- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- rimozione di un elemento puntato da x:

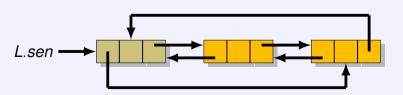


- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- rimozione di un elemento puntato da x:

```
LISTDELETESEN(L, x)

x.prev.next \leftarrow x.next

x.next.prev \leftarrow x.prev
```



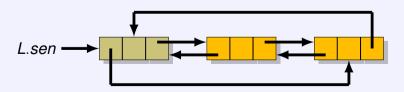
- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- rimozione di un elemento puntato da x:

```
LISTDELETESEN(L, x)

x.prev.next \leftarrow x.next

x.next.prev \leftarrow x.prev
```

complessità?



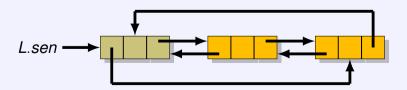
- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- rimozione di un elemento puntato da x:

```
LISTDELETESEN(L, x)

x.prev.next \leftarrow x.next

x.next.prev \leftarrow x.prev
```

▶ complessità? rimane O(1) ma il codice è più semplice e leggibile



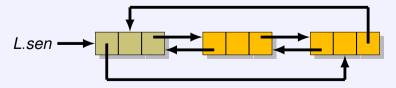
- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- rimozione di un elemento puntato da x:

```
LISTDELETESEN(L, x)

x.prev.next \leftarrow x.next

x.next.prev \leftarrow x.prev
```

- ▶ complessità? rimane O(1) ma il codice è più semplice e leggibile
- ▶ si risparmia un tempo O(1)



- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- ricerca (codice analogo con qualche sostituzione):

- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- ricerca (codice analogo con qualche sostituzione):

```
LISTSEARCHSEN(L, k)

x \leftarrow L.sen.next

while x \neq L.sen and x.key \neq k do

x \leftarrow x.next

return x
```

- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- ricerca (codice analogo con qualche sostituzione):

```
LISTSEARCHSEN(L, k)

x \leftarrow L.sen.next

while x \neq L.sen and x.key \neq k do

x \leftarrow x.next

return x
```

complessità?

- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- ricerca (codice analogo con qualche sostituzione):

```
LISTSEARCHSEN(L, k)

x \leftarrow L.sen.next

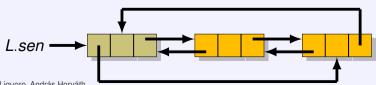
while x \neq L.sen and x.key \neq k do

x \leftarrow x.next

return x
```

- complessità?
- **►** *O*(*N*)

- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- ▶ inserimento "in testa" (si risparmia un controllo):



- operazioni su liste doppiamente concatenate e non ordinate con sentinella
- ▶ inserimento "in testa" (si risparmia un controllo):

```
LISTINSERTSEN(L, x)

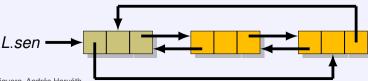
x.next \leftarrow L.sen.next

L.sen.next.prev \leftarrow x

L.sen.next \leftarrow x

x.prev \leftarrow L.sen
```

- ▶ complessità?
- ► *O*(1)



3. Liste concatenate

- consideriamo una lista ordinata:
 - come si fa e quanto costa un inserimento?
 - come si fa e quanto costa una ricerca?
 - come si fa e quanto costa una rimozione?

3. Liste concatenate

- consideriamo una lista ordinata:
 - come si fa e quanto costa un inserimento?
 - come si fa e quanto costa una ricerca?
 - come si fa e quanto costa una rimozione?
- consideriamo una lista che non è doppiamente concatenata:
 - come si fa la rimozione?
 - come si fa l'inserimento?

4. Tavole hash, introduzione

- con array e liste è facile implementare tanti tipi di operazioni
- ightharpoonup ma con ognuna il costo di certi operazioni è O(N)
- ► le tabelle hash forniscono solo le operazioni di base (insert, search e delete) ma ognuna con tempo medio *O*(1)

un'idea preliminare a quella della tavole hash

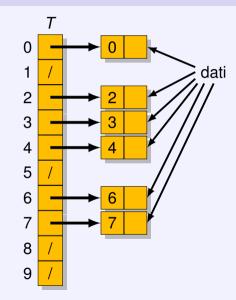
- un'idea preliminare a quella della tavole hash
- ▶ sia *U* l'universo delle chiavi: $U = \{0, 1, ..., m-1\}$

- un'idea preliminare a quella della tavole hash
- ▶ sia *U* l'universo delle chiavi: $U = \{0, 1, ..., m-1\}$
- ▶ l'insieme dinamico viene rappresentato con un array *T* di dimensione *m* in cui ogni posizione corrisponde ad una chiave

- un'idea preliminare a quella della tavole hash
- ▶ sia *U* l'universo delle chiavi: $U = \{0, 1, ..., m-1\}$
- ▶ l'insieme dinamico viene rappresentato con un array T di dimensione m in cui ogni posizione corrisponde ad una chiave
- ➤ T è la tavola a indirizzamento diretto perché ogni sua cella corrisponde direttamente ad una chiave

- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- ▶ insieme delle chiavi:

$$S = \{0, 2, 3, 4, 6, 7\}$$



le operazioni sono semplicissime:

```
TABLEINSERT(T, x)

T[x.key] \leftarrow x

TABLEDELETE(T, x)

T[x.key] \leftarrow nil

TABLESEARCH(k)

return T[k]
```

le operazioni sono semplicissime:

```
TABLEINSERT(T, x)

T[x.key] \leftarrow x

TABLEDELETE(T, x)

T[x.key] \leftarrow nil

TABLESEARCH(k)

return T[k]
```

operazioni in tempo O(1)

sembra una struttura molto efficiente

- sembra una struttura molto efficiente
- da quale punto di viste non lo è?

- sembra una struttura molto efficiente
- da quale punto di viste non lo è?
- quanto costa la struttura in termini di spazio?

- sembra una struttura molto efficiente
- da quale punto di viste non lo è?
- quanto costa la struttura in termini di spazio?
- dipende dal contesto in cui viene utilizzata

- consideriamo il seguente scenario:
 - studenti identificati con matricola composta da 6 cifre: abbiamo 10⁶ possibili chiavi
 - ► T occupa 8 · 10⁶ byte di memora (se un puntatore ne occupa 8)
 - ▶ di ogni studente si memorizza 10⁵ byte di dati (100kB)
 - ci sono 20000 studenti

- consideriamo il seguente scenario:
 - studenti identificati con matricola composta da 6 cifre: abbiamo 10⁶ possibili chiavi
 - ► T occupa 8 · 10⁶ byte di memora (se un puntatore ne occupa 8)
 - ▶ di ogni studente si memorizza 10⁵ byte di dati (100kB)
 - ci sono 20000 studenti
- Spazio occupato ma non utilizzato in assoluto (i nil): 8(10⁶ − 20000)=7840000B=7.84MB

- consideriamo il seguente scenario:
 - studenti identificati con matricola composta da 6 cifre: abbiamo 10⁶ possibili chiavi
 - ► T occupa 8 · 10⁶ byte di memora (se un puntatore ne occupa 8)
 - ▶ di ogni studente si memorizza 10⁵ byte di dati (100kB)
 - ci sono 20000 studenti
- Spazio occupato ma non utilizzato in assoluto (i nil): 8(10⁶ − 20000)=7840000B=7.84MB
- frazione di spazio occupato ma non utilizzato rispetto al totale:

$$\frac{7.84 \cdot 10^6}{8 \cdot 10^6 + 20000 \cdot 10^5} = 0.0039$$

cioè circa 0.4%

- consideriamo il seguente scenario:
 - studenti identificati con matricola composta da 6 cifre: abbiamo 10⁶ possibili chiavi
 - ► T occupa 8 · 10⁶ byte di memora (se un puntatore ne occupa 8)
 - ▶ di ogni studente si memorizza 10⁵ byte di dati (100kB)
 - ci sono 20000 studenti
- spazio occupato ma non utilizzato in assoluto (i nil): $8(10^6 - 20000) = 7840000B = 7.84MB$
- frazione di spazio occupato ma non utilizzato rispetto al totale: $\frac{7.84 \cdot 10^6}{8 \cdot 10^6 + 20000 \cdot 10^5} = 0.0039$

$$\frac{7.84 \cdot 10^6}{8 \cdot 10^6 + 20000 \cdot 10^5} = 0.0039$$

cioè circa 0.4%

quindi in questo contesto è ragionevole

se si memorizza solo 1kB di dati per studente:

$$\frac{7.84 \cdot 10^6}{8 \cdot 10^6 + 20000 \cdot 10^3} = 0.28$$

cioè circa 28% della memoria è occupata "inutilmente"

se si memorizza solo 1kB di dati per studente:

$$\frac{7.84 \cdot 10^6}{8 \cdot 10^6 + 20000 \cdot 10^3} = 0.28$$

cioè circa 28% della memoria è occupata "inutilmente"

se si memorizza solo 1kB di dati per studente e ci sono solo 200 studenti (quelli di un corso):

$$\frac{7.84 \cdot 10^6}{8 \cdot 10^6 + 200 \cdot 10^3} = 0.956$$

cioè circa 95.6% della memoria è occupata "inutilmente"

► l'indirizzamento diretto non è praticabile se l'universo delle chiavi è grande

- ▶ l'indirizzamento diretto non è praticabile se l'universo delle chiavi è grande
- e in ogni caso non è efficiente dal punto di vista della memoria utilizzata

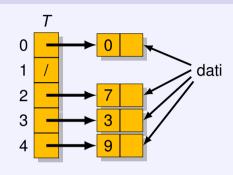
- l'indirizzamento diretto non è praticabile se l'universo delle chiavi è grande
- e in ogni caso non è efficiente dal punto di vista della memoria utilizzata
- idea: utilizziamo una tabella T di dimensione m con m molto più piccolo di |U|

- l'indirizzamento diretto non è praticabile se l'universo delle chiavi è grande
- e in ogni caso non è efficiente dal punto di vista della memoria utilizzata
- idea: utilizziamo una tabella T di dimensione m con m molto più piccolo di |U|
- ▶ la posizione della chiave *k* è determinata utilizzando una funziona

$$h: U \to \{0, 1, \ldots, m-1\}$$

chiamata la funzione hash

- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- insieme delle chiavi: $S = \{0, 3, 7, 9\}$
- funzione hash: h(k) = k mod 5
- h(k) è il valore hash della chiave k



l'indirizzamento non è più diretto

- l'indirizzamento non è più diretto
- ightharpoonup l'elemento con chiave k si trova nella posizione h(k)

- ► l'indirizzamento non è più diretto
- l'elemento con chiave k si trova nella posizione h(k)
- conseguenze:

- ► l'indirizzamento non è più diretto
- l'elemento con chiave k si trova nella posizione h(k)
- conseguenze:
 - riduciamo lo spazio utilizzato

- l'indirizzamento non è più diretto
- ightharpoonup l'elemento con chiave k si trova nella posizione h(k)
- conseguenze:
 - riduciamo lo spazio utilizzato
 - perdiamo la diretta corrispondenza fra chiavi e posizioni

- l'indirizzamento non è più diretto
- ightharpoonup l'elemento con chiave k si trova nella posizione h(k)
- conseguenze:
 - riduciamo lo spazio utilizzato
 - perdiamo la diretta corrispondenza fra chiavi e posizioni
 - ightharpoonup m < |U| e quindi inevitabilmente possono esserci delle collisioni

▶ nel caso dell'esempio precedente le coppie (0,5), (1,6), (2,7), (3,8) e (4,9) sono in collisione

4.2 Tayole hash

- ▶ nel caso dell'esempio precedente le coppie (0,5), (1,6), (2,7), (3,8) e (4,9) sono in collisione
- una buona funzione hash
 - ▶ posiziona le chiavi nelle posizioni 0, 1, ..., m-1 in modo apparentemente casuale e uniforme
 - ▶ e quindi riduce al minimo il numero di collisioni

4.2 Tayole hash

- ▶ nel caso dell'esempio precedente le coppie (0,5), (1,6), (2,7), (3,8) e (4,9) sono in collisione
- una buona funzione hash
 - ▶ posiziona le chiavi nelle posizioni 0, 1, ..., m-1 in modo apparentemente casuale e uniforme
 - e quindi riduce al minimo il numero di collisioni
- hash perfetto: una funzione che non crea mai collisione, cioè una funzione iniettiva:

$$k_1 \neq k_2 \implies h(k_1) \neq h(k_2)$$

ightharpoonup se |U| > m allora, il hash perfetto realizzabile solo se l'insieme rappresentato non è dinamico

come si fa a risolvere le collisioni che comunque possono capitare?

- come si fa a risolvere le collisioni che comunque possono capitare?
- una possibile soluzione: concatenando gli elementi in collisione in una lista

3

- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- ▶ insieme delle chiavi:
 - $S = \{0, 2, 3, 7, 9\}$
- ▶ funzione hash: h(k) = k
- mod 5

3

- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- ► insieme delle chiavi:

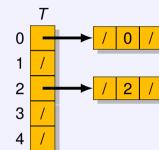
$$S = \{0, 2, 3, 7, 9\}$$

• funzione hash: h(k) = k mod 5

- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- ► insieme delle chiavi:

$$S = \{0, 2, 3, 7, 9\}$$

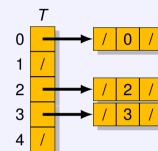
funzione hash: h(k) = k
 mod 5



- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- ▶ insieme delle chiavi:

$$\textit{S} = \{0, 2, 3, 7, 9\}$$

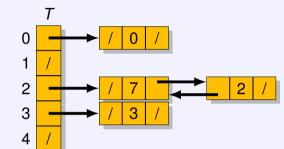
▶ funzione hash: h(k) = k mod 5



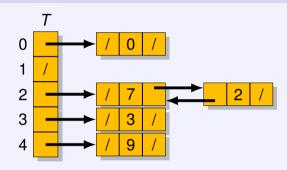
- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- ▶ insieme delle chiavi:

$$\textit{S} = \{0, 2, 3, 7, 9\}$$

▶ funzione hash: h(k) = k mod 5



- universo delle chiavi: $U = \{0, 1, 2, ..., 9\}$
- insieme delle chiavi: $S = \{0, 2, 3, 7, 9\}$
- funzione hash: h(k) = k mod 5



```
\begin{array}{c} \mathsf{HASHINSERT}(T,x) \\ L \leftarrow T[h(x.key)] \\ \mathsf{LISTINSERT}(L,x) \end{array}
```

```
HASHSEARCH(T, k)

L \leftarrow T[h(k)]

return LISTSEARCH(L, k)
```

HASHDELETE
$$(T, x)$$

 $L \leftarrow T[h(x.key)]$
LISTDELETE (L, x)

operazioni in caso di concatenamento:

```
HASHDELETE(T, x)

L \leftarrow T[h(x.key)]

LISTDELETE(L, x)
```

come sono i tempi di esecuzione delle operazioni?

▶ il valore hash di una chiave si calcola in tempo costante quindi l'inserimento si fa in tempo O(1)

- ▶ il valore hash di una chiave si calcola in tempo costante quindi l'inserimento si fa in tempo O(1)
- la ricerca di un elemento con la chiave k richiede un tempo proporzionale alla lunghezza della lista T[h(k)]

- ▶ il valore hash di una chiave si calcola in tempo costante quindi l'inserimento si fa in tempo O(1)
- la ricerca di un elemento con la chiave k richiede un tempo proporzionale alla lunghezza della lista T[h(k)]
- costo della ricerca dipende quindi dal numero di elementi e le caratteristiche della funzione hash

- ▶ il valore hash di una chiave si calcola in tempo costante quindi l'inserimento si fa in tempo O(1)
- la ricerca di un elemento con la chiave k richiede un tempo proporzionale alla lunghezza della lista T[h(k)]
- costo della ricerca dipende quindi dal numero di elementi e le caratteristiche della funzione hash
- ▶ la cancellazione (di un elemento già individuato) richiede O(1) perché la lista e doppiamente concatenata

- analizziamo in dettaglio quanto costa una ricerca
- notazione:
 - m: numero di celle in T
 - N: numero di elementi memorizzati
 - $ightharpoonup \alpha = N/m$: fattore di carico

- ▶ qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca:

- qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca: 000123,100323,123723,343123,333123,...

- qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca: 000123,100323,123723,343123,333123,...
- tutte le chiave sono associate con la stessa cella di T!

- qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca: 000123,100323,123723,343123,333123,...
- tutte le chiave sono associate con la stessa cella di T!
- ightharpoonup ricerca costa nel caso peggiore $\Theta(N)$

- qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca: 000123,100323,123723,343123,333123,...
- ▶ tutte le chiave sono associate con la stessa cella di T!
- ightharpoonup ricerca costa nel caso peggiore $\Theta(N)$
- qual è il caso migliore?

- qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca: 000123,100323,123723,343123,333123,...
- tutte le chiave sono associate con la stessa cella di T!
- ightharpoonup ricerca costa nel caso peggiore $\Theta(N)$
- qual è il caso migliore?
- ightharpoonup quando la lista T[h(k)] è vuoto oppure contiene solo un elemento

- qual è il caso peggiore?
- scenario:
 - l'universo delle chiavi: matricole con 6 cifre
 - m = 200
 - funzione hash: $h(k) = k \mod 200$
- elenco di inserimento che rende pesante la ricerca: 000123,100323,123723,343123,333123,...
- tutte le chiave sono associate con la stessa cella di T!
- ightharpoonup ricerca costa nel caso peggiore $\Theta(N)$
- qual è il caso migliore?
- ightharpoonup quando la lista T[h(k)] è vuoto oppure contiene solo un elemento
- ► ricerca costa nel caso migliore *O*(1)

- qual è il costo nel caso medio?
- dipende dalla funzione hash
- assumiamo di avere una funzione che
 - è facile da calcolare (O(1))
 - gode della proprietà di uniformità semplice

- qual è il costo nel caso medio?
- dipende dalla funzione hash
- assumiamo di avere una funzione che
 - è facile da calcolare (O(1))
 - gode della proprietà di uniformità semplice
- uniformità semplice: la funzione hash distribuisce in modo uniforme le chiavi fra le celle (ogni cella è destinazione dello stesso numero di chiavi)

la seguente funzione hash è uniforme semplice?

$$U = \{0, 1, 2, \dots, 99\}, m = 10, h(k) = k \mod 10$$

la seguente funzione hash è uniforme semplice?

$$U = \{0, 1, 2, \dots, 99\}, m = 10, h(k) = k \mod 10$$

- cioè h restituisce l'ultima cifra della chiave
- ▶ l'ultima cifra c è 0,1,2,...,8 o 9 (c ∈ {0,1,2,...,9})
- ognuno di questi numeri appare 10 volte come ultima cifra
- ogni cella è destinazione di 10 chiavi
- è uniforme semplice

▶ la seguente funzione hash è uniforme semplice?

$$\textit{U} = \{0, 1, 2, \dots, 99\}, \textit{m} = 19,$$

$$h(k) = \lfloor k/10 \rfloor + (k \mod 10)$$

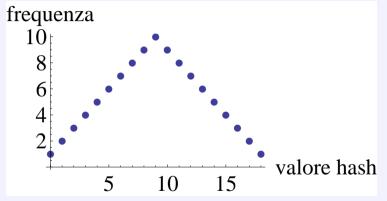
la seguente funzione hash è uniforme semplice?

$$U = \{0, 1, 2, \dots, 99\}, m = 19,$$

 $h(k) = \lfloor k/10 \rfloor + (k \mod 10)$

- cioè h restituisce la somma delle cifre della chiave
- h(k) = 0 per k = 0
- h(k) = 1 per k = 1 e k = 10
- h(k) = 2 per k = 2 e k = 11 e k = 20
- **>** ...

frequenza dei vari valori hash:



non è uniforme semplice

- caso medio con hashing uniforme semplice
- quanti elementi ci sono in una lista in media?
- ▶ sia n_i il numero di elementi nella lista T[i] con i = 0, 1, ..., m-1
- numero medio di elementi in una lista:

$$\bar{n} = \frac{n_0 + n_1 + \dots + n_{m-1}}{m} = \frac{N}{m} = \alpha$$

- ► tempo medio di cercare un elemento che non c'è:
 - ▶ tempo di individuare la lista è Θ(1)
 - ogni lista ha la stessa probabilità di essere associata con la chiave (grazie all'uniformità semplice)
 - la lista ha in media α elementi e quindi percorrere la lista costa in media $\Theta(\alpha)$
- ▶ il tempo richiesto è $\Theta(1) + \Theta(\alpha) = \Theta(1 + \alpha)$
- ightharpoonup attenzione: α non è costante

- ▶ tempo medio di cercare un elemento che c'è
- cerchiamo di capire quanto costa la ricerca di un elemento scelto a caso fra quelli presenti

- ▶ tempo medio di cercare un elemento che c'è
- cerchiamo di capire quanto costa la ricerca di un elemento scelto a caso fra quelli presenti
- ▶ tempo di individuare la lista è sempre $\Theta(1)$

- ▶ tempo medio di cercare un elemento che c'è
- cerchiamo di capire quanto costa la ricerca di un elemento scelto a caso fra quelli presenti
- ightharpoonup tempo di individuare la lista è sempre $\Theta(1)$
- assumiamo che la ricerca riguarda l'i-esimo elemento inserito, denotato con x_i

- ▶ tempo medio di cercare un elemento che c'è
- cerchiamo di capire quanto costa la ricerca di un elemento scelto a caso fra quelli presenti
- ightharpoonup tempo di individuare la lista è sempre $\Theta(1)$
- assumiamo che la ricerca riguarda l'i-esimo elemento inserito, denotato con x_i
- ightharpoonup per trovare x_i dobbiamo esaminare x_i stesso e tutti gli elementi che

- ▶ tempo medio di cercare un elemento che c'è
- cerchiamo di capire quanto costa la ricerca di un elemento scelto a caso fra quelli presenti
- ▶ tempo di individuare la lista è sempre $\Theta(1)$
- assumiamo che la ricerca riguarda l'i-esimo elemento inserito, denotato con x_i
- ightharpoonup per trovare x_i dobbiamo esaminare x_i stesso e tutti gli elementi che
 - ightharpoonup sono stati inseriti dopo x_i (inserimento in testa)
 - e hanno una chiave con lo stesso valore hash

quanti elementi tali ci sono?

- quanti elementi tali ci sono?
- ightharpoonup dopo x_i vengono inseriti N-i elementi

- quanti elementi tali ci sono?
- ightharpoonup dopo x_i vengono inseriti N-i elementi
- ightharpoonup quanti di questi finiscono nella lista di x_i ?

- quanti elementi tali ci sono?
- ▶ dopo x_i vengono inseriti N − i elementi
- quanti di questi finiscono nella lista di x_i?
- ogni elemento viene inserito nella lista di x_i con probabilità $\frac{1}{m}$ (uniformità semplice)

- quanti elementi tali ci sono?
- ▶ dopo x_i vengono inseriti N i elementi
- quanti di questi finiscono nella lista di x_i?
- ogni elemento viene inserito nella lista di x_i con probabilità $\frac{1}{m}$ (uniformità semplice)
- **v** quindi in media $\frac{N-i}{m}$ elementi precedono x_i nella lista di x_i

tempo per ricercare x_i , calcolo del valore hash a parte, è proporzionale a

$$1+\frac{N-i}{m}$$

tempo per ricercare x_i , calcolo del valore hash a parte, è proporzionale a

$$1+\frac{N-i}{m}$$

tempo per ricercare un elemento scelto a caso, calcolo del valore hash a parte, è proporzionale a

$$\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}\left(1+\frac{N-i}{m}\right)$$

$$\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}\left(1+\frac{N-i}{m}\right)=$$

$$\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}\left(1+\frac{N-i}{m}\right)=\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}1+\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}\frac{N}{m}-\frac{1}{N}\sum_{i=1}^{N}\frac{i}{m}=$$

$$\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \left(1 + \frac{N-i}{m} \right) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} 1 + \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{N}{m} - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{i}{m} = 1 + \frac{N}{m} - \frac{1}{N} \frac{N(N+1)}{2m} = 1 + \frac{N-1}{2m} = 1 + \frac{N-1}$$

$$\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \left(1 + \frac{N-i}{m} \right) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} 1 + \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{N}{m} - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{i}{m} = 1 + \frac{N}{m} - \frac{1}{N} \frac{N(N+1)}{2m} = 1 + \frac{N-1}{2m} = 1 + \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2N}$$

la elaboriamo la quantità precedente:

$$\frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \left(1 + \frac{N-i}{m} \right) = \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} 1 + \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{N}{m} - \frac{1}{N} \sum_{i=1}^{N} \frac{i}{m} = 1 + \frac{N}{m} - \frac{1}{N} \frac{N(N+1)}{2m} = 1 + \frac{N-1}{2m} = 1 + \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2N}$$

tempo richiesto in totale è

$$\Theta(1) + \Theta\left(1 + \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2N}\right) = \Theta(1 + \alpha)$$

- **conclusione**: in una tabella hash in cui le collisioni sono risolte mediante liste, nell'ipotesi di uniformità semplice, una ricerca richiede in media un tempo $\Theta(1 + \alpha)$
- ▶ cosa vuole dire in pratica $\Theta(1 + \alpha)$?

- **conclusione**: in una tabella hash in cui le collisioni sono risolte mediante liste, nell'ipotesi di uniformità semplice, una ricerca richiede in media un tempo $\Theta(1 + \alpha)$
- ▶ cosa vuole dire in pratica $\Theta(1 + \alpha)$?
- ▶ se il numero di celle in T è proporzionale a N allora N = O(m) e quindi $\alpha = O(1)$ e quindi la ricerca richiede tempo O(1)

- **conclusione**: in una tabella hash in cui le collisioni sono risolte mediante liste, nell'ipotesi di uniformità semplice, una ricerca richiede in media un tempo $\Theta(1 + \alpha)$
- ▶ cosa vuole dire in pratica $\Theta(1 + \alpha)$?
- ▶ se il numero di celle in T è proporzionale a N allora N = O(m) e quindi $\alpha = O(1)$ e quindi la ricerca richiede tempo O(1)
- quindi tutte le tre operazioni richiedono tempo O(1) (se le liste sono doppiamente concatenate)

Significato della parola hash (pl. -es, n):

- 1. rifrittura, carne rifritta con cipolla, patate o altri vegetali
- 2. fiasco, pasticcio, guazzabuglio
- 3. (fig) rifrittume
- 4. (spec radio) segnali parassiti
- 5. nella locale slang «to settle sbs hash» mettere in riga qn, zittire o sottomettere qn, sistemare o mettere a posto qn una volta per tutte
- 6. anche hash sign (tipog) il simbolo tipografico

▶ una buona funzione hash è uniforme semplice

- ▶ una buona funzione hash è uniforme semplice
- ma questa è difficile da verificare perché di solito la distribuzione secondo la quale si estraggono le chiavi non è nota

- ▶ una buona funzione hash è uniforme semplice
- ma questa è difficile da verificare perché di solito la distribuzione secondo la quale si estraggono le chiavi non è nota
- le chiavi vengono interpretati come numero naturali: ogni chiave è una sequenza di bit

- ▶ una buona funzione hash è uniforme semplice
- ma questa è difficile da verificare perché di solito la distribuzione secondo la quale si estraggono le chiavi non è nota
- le chiavi vengono interpretati come numero naturali: ogni chiave è una sequenza di bit
- si cerca di utilizzare ogni bit della chiave

- ▶ una buona funzione hash è uniforme semplice
- ma questa è difficile da verificare perché di solito la distribuzione secondo la quale si estraggono le chiavi non è nota
- le chiavi vengono interpretati come numero naturali: ogni chiave è una sequenza di bit
- si cerca di utilizzare ogni bit della chiave
- una buona funzione hash sceglie posizioni in modo tale da eliminare eventuale regolarità nei dati

▶ il metodo della divisione assegna alla chiave *k* la posizione

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

▶ il metodo della divisione assegna alla chiave *k* la posizione

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

molto veloce

▶ il metodo della divisione assegna alla chiave *k* la posizione

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

- molto veloce
- bisogna scegliere *m* bene

stringhe come numeri naturali secondo il codice ASCII

oca
$$\rightarrow 111 \cdot 128^2 + 99 \cdot 128^1 + 97 \cdot 128^0$$

stringhe come numeri naturali secondo il codice ASCII

$$oca \rightarrow 111 \cdot 128^2 + 99 \cdot 128^1 + 97 \cdot 128^0$$

posizioni con diverse scelte di m

	parola	m = 2048	m = 1583
	le	1637	695
7	variabile	1637	1261
	molle	1637	217
	bolle	1637	680

stringhe come numeri naturali secondo il codice ASCII

oca
$$\rightarrow$$
 111 · 128² + 99 · 128¹ + 97 · 128⁰

parola

m = 2048

m = 1583

Posizioni con diverse scelte di m variabile 1637 1261 molle 1637 217 bolle 1637 680

 $m = 2^p$ è una buona scelta solo se si ha certezza che gli ultimi bit hanno distribuzione uniforme

stringhe come numeri naturali secondo il codice ASCII

oca
$$\rightarrow$$
 111 · 128² + 99 · 128¹ + 97 · 128⁰

▶ posizioni con diverse scelte di *m*

	parola	m = 2048	m = 1583
	le	1637	695
7	variabile	1637	1261
	molle	1637	217
	bolle	1637	680

- $m = 2^p$ è una buona scelta solo se si ha certezza che gli ultimi bit hanno distribuzione uniforme
- un numero primo non vicino a una potenza di 2 è spesso una buona scelta

4.4 Metodo della moltiplicazione

▶ metodo della moltiplicazione: con 0 < A < 1</p>

$$h(k) = \lfloor m(Ak \mod 1) \rfloor$$

dove x mod 1 è la parte frazionaria di x

4.4 Metodo della moltiplicazione

▶ metodo della moltiplicazione: con 0 < A < 1</p>

$$h(k) = \lfloor m(Ak \mod 1) \rfloor$$

dove x mod 1 è la parte frazionaria di x

▶ il valore di m non è critico, di solito si sceglie una potenza di 2

4.4 Metodo della moltiplicazione

▶ metodo della moltiplicazione: con 0 < A < 1</p>

$$h(k) = \lfloor m(Ak \mod 1) \rfloor$$

dove x mod 1 è la parte frazionaria di x

- ▶ il valore di m non è critico, di solito si sceglie una potenza di 2
- la scelta ottimale di A dipende dai dati ma $A = (\sqrt{5} 1)/2$ è un valore ragionevole

4.4 Metodo della moltiplicazione

▶ metodo della moltiplicazione: con 0 < A < 1</p>

$$h(k) = \lfloor m(Ak \mod 1) \rfloor$$

dove x mod 1 è la parte frazionaria di x

- ▶ il valore di m non è critico, di solito si sceglie una potenza di 2
- la scelta ottimale di A dipende dai dati ma $A = (\sqrt{5} 1)/2$ è un valore ragionevole

	parola	m = 2048
	mille	1691
esempio:	polli	678
	molle	242
	bolle	1508

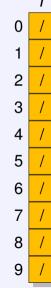
con l'indirizzamento aperto tutti gli elementi sono memorizzati nella tavola T

- con l'indirizzamento aperto tutti gli elementi sono memorizzati nella tavola T
- l'elemento con chiave k viene inserito nella posizione h(k) se essa è libera

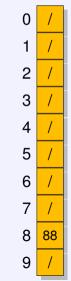
- con l'indirizzamento aperto tutti gli elementi sono memorizzati nella tavola T
- l'elemento con chiave k viene inserito nella posizione h(k) se essa è libera
- se non è libera allora si cerca una posizione libera secondo un schema di ispezione

- con l'indirizzamento aperto tutti gli elementi sono memorizzati nella tavola T
- l'elemento con chiave k viene inserito nella posizione h(k) se essa è libera
- se non è libera allora si cerca una posizione libera secondo un schema di ispezione
- ightharpoonup schema più semplice è l'ispezione lineare: a partire dalla posizione h(k) l'elemento viene inserito nella prima cella libera

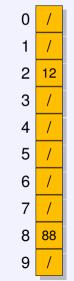
- universo delle chiavi:
 - $\textit{U} = \{0, 1, 2, ..., 99\}$
- sequenza di inserimento:
 - 88, 12, 2, 22, 33
- funzione hash: h(k) = k mod 10



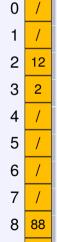
- universo delle chiavi:
 - $\textit{U} = \{0, 1, 2, ..., 99\}$
- sequenza di inserimento:
 - 88, 12, 2, 22, 33
- funzione hash: h(k) = k mod 10



- universo delle chiavi:
 - $U = \{0, 1, 2, ..., 99\}$
- sequenza di inserimento:
 - 88, 12, 2, 22, 33
- funzione hash: h(k) = k mod 10

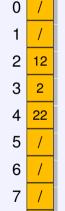


- universo delle chiavi:
 - $U = \{0, 1, 2, ..., 99\}$
- sequenza di inserimento:
 - 88, 12, 2, 22, 33
- funzione hash: h(k) = k mod 10



9

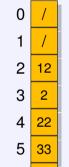
- universo delle chiavi:
 - $\textit{U} = \{0, 1, 2, ..., 99\}$
- sequenza di inserimento:
 - 88, 12, 2, 22, 33
- funzione hash: h(k) = k mod 10



88

9

- universo delle chiavi:
 - $\textit{U} = \{0, 1, 2, ..., 99\}$
- sequenza di inserimento:
 - 88, 12, 2, 22, 33
- funzione hash: h(k) = k mod 10



6

9

88

$$h: U \times \{0, 1, 2, ..., m-1\} \rightarrow \{0, 1, 2, ..., m-1\}$$

$$h: U \times \{0, 1, 2, ..., m-1\} \rightarrow \{0, 1, 2, ..., m-1\}$$

- un elemento con la chiave k viene inserita
 - ▶ nella posizione h(k,0) se questa è libera

$$h: U \times \{0, 1, 2, ..., m-1\} \rightarrow \{0, 1, 2, ..., m-1\}$$

- un elemento con la chiave k viene inserita
 - ▶ nella posizione h(k,0) se questa è libera
 - ightharpoonup altrimenti nella posizione h(k, 1) se questa è libera

$$h: U \times \{0, 1, 2, ..., m-1\} \rightarrow \{0, 1, 2, ..., m-1\}$$

- un elemento con la chiave k viene inserita
 - ▶ nella posizione h(k,0) se questa è libera
 - ▶ altrimenti nella posizione h(k, 1) se questa è libera
 - ▶ altrimenti nella posizione h(k, 2) se questa è libera
 - **.**..

in generale l'indirizzamento aperto può essere descritto con una funzione hash estesa con l'ordine di ispezione:

$$h: U \times \{0, 1, 2, ..., m-1\} \rightarrow \{0, 1, 2, ..., m-1\}$$

- un elemento con la chiave k viene inserita
 - ightharpoonup nella posizione h(k,0) se questa è libera
 - ightharpoonup altrimenti nella posizione h(k, 1) se questa è libera
 - ightharpoonup altrimenti nella posizione h(k,2) se questa è libera
 - **...**
- l'ispezione è lineare se

$$h(k,i) = (h'(k)+i) \mod m$$

dove h'(k) è la funzione hash "normale"

▶ inserimento in generale con indirizzamento aperto

```
HashInsert(T, x)
  i \leftarrow 0
 while i < m do
      i \leftarrow h(x.key, i)
      if T[j] == nil then
           T[j] \leftarrow x
          return i
      i \leftarrow i + 1
 return nil
```

ricerca in generale con indirizzamento aperto

```
HashSearch(T, k)
 i \leftarrow 0
 while i < m do
     j \leftarrow h(k, i)
     if T[j] == nil then
         return nil
     if T[j].key == k then
         return T[i]
     i \leftarrow i + 1
 return nil
```

cancellazione in generale con indirizzamento aperto?

- cancellazione in generale con indirizzamento aperto?
- per cancellare un elemento, non possiamo semplicemente marcare la posizione in cui si trova con nil

- cancellazione in generale con indirizzamento aperto?
- per cancellare un elemento, non possiamo semplicemente marcare la posizione in cui si trova con nil
- si può marcare gli elementi cancellati con deleted

- cancellazione in generale con indirizzamento aperto?
- per cancellare un elemento, non possiamo semplicemente marcare la posizione in cui si trova con nil
- si può marcare gli elementi cancellati con deleted
- richiede modifiche alla procedura inserimento

- cancellazione in generale con indirizzamento aperto?
- per cancellare un elemento, non possiamo semplicemente marcare la posizione in cui si trova con nil
- si può marcare gli elementi cancellati con deleted
- richiede modifiche alla procedura inserimento
- di solito l'indirizzamento aperto si usa quando non c'è necessità di cancellare

▶ l'ispezione lineare crea file di celle occupate, fenomeno chiamato addensamento primario

- ▶ l'ispezione lineare crea file di celle occupate, fenomeno chiamato addensamento primario
- ► ispezione quadratica:

$$h(k,i) = (h'(k) + c_1i + c_2i^2) \mod m$$

- ▶ l'ispezione lineare crea file di celle occupate, fenomeno chiamato addensamento primario
- ► ispezione quadratica:

$$h(k,i) = (h'(k) + c_1i + c_2i^2) \mod m$$

 con l'ispezione lineare e l'ispezione quadratica la sequenza dipende solo dal valore di hash, questo crea addensamento secondario

- ▶ l'ispezione lineare crea file di celle occupate, fenomeno chiamato addensamento primario
- ► ispezione quadratica:

$$h(k,i) = (h'(k) + c_1i + c_2i^2) \mod m$$

- con l'ispezione lineare e l'ispezione quadratica la sequenza dipende solo dal valore di hash, questo crea addensamento secondario
- ▶ doppio hashing:

$$h(k,i) = (h_1(k) + ih_2(k)) \mod m$$

- ▶ l'ispezione lineare crea file di celle occupate, fenomeno chiamato addensamento primario
- ► ispezione quadratica:

$$h(k,i) = (h'(k) + c_1i + c_2i^2) \mod m$$

- con l'ispezione lineare e l'ispezione quadratica la sequenza dipende solo dal valore di hash, questo crea addensamento secondario
- ▶ doppio hashing:

$$h(k,i) = (h_1(k) + ih_2(k)) \mod m$$

 con doppio hashing la sequenza dipende dalla chiave e non soltanto dal valore hash della chiave

consideriamo il caso ottimale dal punto di vista della funzione hash e lo schema di ispezione:

- consideriamo il caso ottimale dal punto di vista della funzione hash e lo schema di ispezione:
 - la posizione di una chiave scelta a caso ha distribuzione uniforme
 - qualunque sequenza di ispezione ha la stessa probabilità

- consideriamo il caso ottimale dal punto di vista della funzione hash e lo schema di ispezione:
 - la posizione di una chiave scelta a caso ha distribuzione uniforme
 - qualunque sequenza di ispezione ha la stessa probabilità
- consideriamo la ricerca di un elemento assente

 denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ▶ *X* è almeno 1: $P(X \ge 1) = 1$

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ► *X* è almeno 1: $P(X \ge 1) = 1$
- bisogna esaminare almeno due celle se la prima è occupata:

$$P(X \ge 2) =$$

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ► *X* è almeno 1: P(X > 1) = 1
- bisogna esaminare almeno due celle se la prima è occupata:

$$P(X \ge 2) = \frac{N}{m}$$

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ► *X* è almeno 1: P(X > 1) = 1
- bisogna esaminare almeno due celle se la prima è occupata:

$$P(X \ge 2) = \frac{N}{m}$$

bisogna esaminare almeno tre celle con probabilità:

$$P(X \ge 3) =$$

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ► *X* è almeno 1: P(X > 1) = 1
- bisogna esaminare almeno due celle se la prima è occupata:

$$P(X \ge 2) = \frac{N}{m}$$

bisogna esaminare almeno tre celle con probabilità:

$$P(X \geq 3) = \frac{N}{m} \frac{N-1}{m-1}$$

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ► *X* è almeno 1: P(X > 1) = 1
- bisogna esaminare almeno due celle se la prima è occupata:

$$P(X \ge 2) = \frac{N}{m}$$

bisogna esaminare almeno tre celle con probabilità:

$$P(X \geq 3) = \frac{N}{m} \frac{N-1}{m-1}$$

bisogna esaminare almeno i celle con probabilità:

$$P(X \ge i) = \frac{N}{m} \frac{N-1}{m-1} \cdots \frac{N-i+2}{m-i+2}$$

- denotiamo con X il numero di celle esaminate durante una ricerca senza successo
- ► *X* è almeno 1: P(X > 1) = 1
- bisogna esaminare almeno due celle se la prima è occupata:

$$P(X \ge 2) = \frac{N}{m}$$

bisogna esaminare almeno tre celle con probabilità:

$$P(X \geq 3) = \frac{N}{m} \frac{N-1}{m-1}$$

bisogna esaminare almeno *i* celle con probabilità:

$$P(X \ge i) = \frac{N}{m} \frac{N-1}{m-1} \cdots \frac{N-i+2}{m-i+2} \le \alpha^{i-1}$$

$$E[X] = \sum_{i=1}^{\infty} P(X \ge i) \le \sum_{i=1}^{\infty} \alpha^{i-1} = \frac{1}{1-\alpha}$$

$$E[X] = \sum_{i=1}^{\infty} P(X \ge i) \le \sum_{i=1}^{\infty} \alpha^{i-1} = \frac{1}{1-\alpha}$$

- numero medio di ispezioni è minore di $1/(1-\alpha)$
- ▶ come viene $1/(1-\alpha)$ con certi valori di α ?

$$E[X] = \sum_{i=1}^{\infty} P(X \ge i) \le \sum_{i=1}^{\infty} \alpha^{i-1} = \frac{1}{1-\alpha}$$

- numero medio di ispezioni è minore di $1/(1-\alpha)$
- ▶ come viene $1/(1-\alpha)$ con certi valori di α ?
- l'inserimento si analizza con lo stesso approccio

$$E[X] = \sum_{i=1}^{\infty} P(X \ge i) \le \sum_{i=1}^{\infty} \alpha^{i-1} = \frac{1}{1-\alpha}$$

- ▶ numero medio di ispezioni è minore di $1/(1-\alpha)$
- ▶ come viene $1/(1-\alpha)$ con certi valori di α ?
- l'inserimento si analizza con lo stesso approccio
- ricerca con successo richiede esaminare meno celle