

Kiegyensúlyozott keresőfák

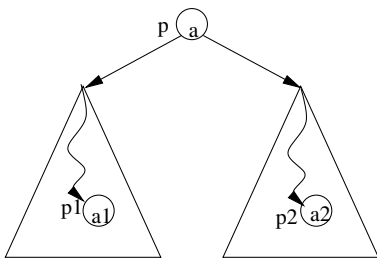
AVL-fák

Szerző: Horváth Gyula
Előadó: Leitereg András

2025. október 19.

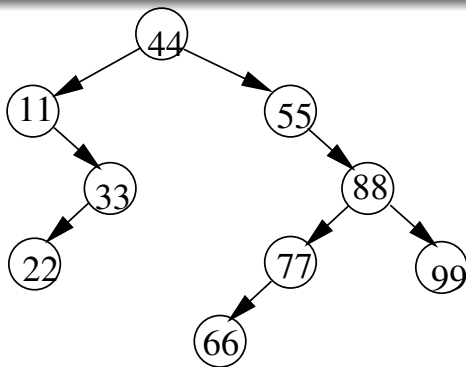
Az $F = \text{block}(M, R, \text{Adata})$ (absztrakt) adatszerkezetet *bináris keresőfának* nevezzük, ha

1. F bináris fa, $R = \{\text{bal}, \text{jobb}\}$, $\text{bal}, \text{jobb} : M \rightarrow M$
2. $\text{Adata} : M \rightarrow E$ és E -on értelmezett egy \leq lineáris rendezési reláció,
3. $(\forall p \in M) (\forall p1 \in F_{\text{bal}(p)}) (\forall q \in F_{\text{jobb}(p)}) (\text{Adata}(p1) < \text{Adata}(p) < \text{Adata}(q))$



1. ábra. Keresőfa tulajdonság:

$$\text{Adata}(p1) = a1 < \text{Adata}(p) = a < a2 = \text{Adata}(p2)$$



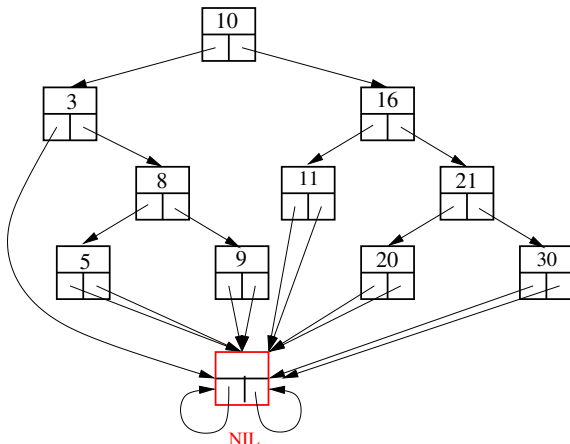
2. ábra. Bináris keresőfa példa

Bináris fa *Inorder* bejárása a fa pontjaiban lévő adatoknak azt a sorozatát állítja elő, amelyet úgy kapunk, hogy bejárjuk a p gyökerű fa bal-részfát, leírjuk a p -beli adatot, majd bejárjuk a jobb-részfát.

Állítás

Egy bináris fa akkor és csak akkor keresőfa, ha az *Inorder* bejárása rendezett sorozatot ad.

Technikai okok miatt célszerű egy létező *NIL* cellával azonosítani a nemlétező szerkezeti kapcsolatot.

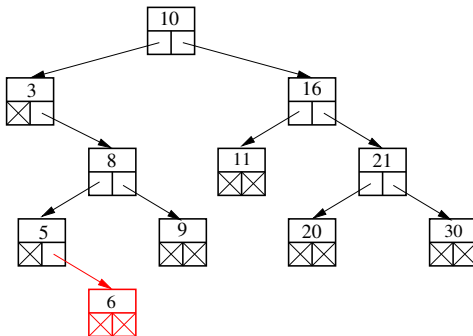


3. ábra. Hiányzó kapcsolat ábrázolása a *NIL* strázsa cellával.

```
1 struct BinFaPont; //előre deklarálás NIL miatt
2 typedef BinFaPont* BinKerFa;
3 BinKerFa NIL; //a strázsa cella
4
5 struct BinFaPont{
6     E adat; //az E elemtípuson értelmezett a < rend.
7     BinKerFa bal, jobb;
8     BinFaPont(){}; //ures konstrutor
9     BinFaPont(E x){//újpont konstrutor
10         adat=x;
11         bal=NIL, jobb=NIL;
12     }
13 };
```

```
1  BinKerFa Keres( BinKerFa p, E x){
2      while (p!=NIL){
3          if (x<p->adat)
4              p=p->bal;
5          else if (p->adat<x)
6              p=p->jobb;
7          else //x==p->adat
8              return p;
9      }
10     return p;
11 }
```

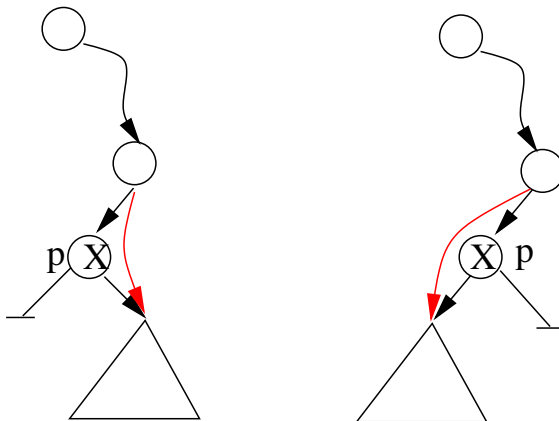
Alapelv: bővítés a keresőút végére



4. ábra. Bővítés a 6 adattal

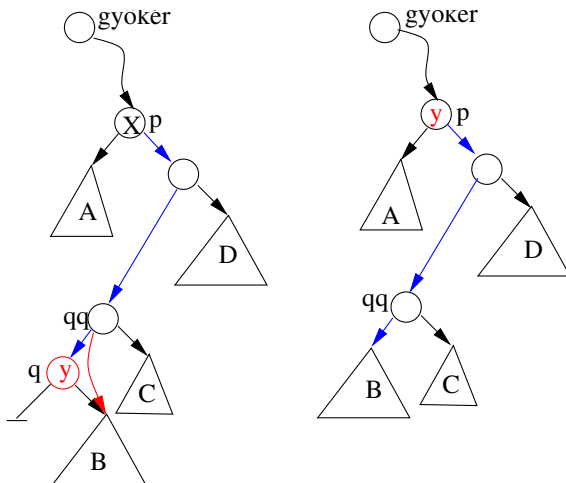

```
1  BinKerFa Bovit(BinKerFa p, E x){
2      if (p==NIL)
3          return new BinFaPont(x);
4      if (x<p->adat)
5          p->bal= Bovit(p->bal, x);
6      else if (p->adat<x)
7          p->jobb= Bovit(p->jobb, x);
8      else
9          return p; //ha nem lehet többszörös elem
10     return p;
11 }
```

1. eset: a törlendő pontnak legfeljebb egy fia van.



5. ábra. A törlendő pontnak nincs bal, vagy nincs jobb fia.

2. eset: a törlendő pontnak két fia van, ekkor a törlendő pontban lévő adatot helyettesítsük a követő adattal, amelynek biztosan nincs bal fia.



A 2. eset

A Töröl művelet algoritmus

```
1  BinKerFa Torol(BinKerFa p, E x){
2      if (p==NIL) return NIL;
3      if (x<p->adat)
4          p->bal=Torol(p->bal, x);
5      else if (x>p->adat)
6          p->jobb=Torol(p->jobb, x);
7      else { // p->adat==x
8          if (p->bal==NIL) return p->jobb;
9          else if (p->jobb==NIL) return p->bal;
10         else { // 2 fia van, helyettesítés x követővel
11             BinKerFa t=p->jobb;
12             while (t->bal!=NIL) t=t->bal;
13             p->adat=t->adat;
14             E xkovet=t->adat;
15             p->jobb=Torol(p->jobb, xkovet);
16         }
17     }
18     return p;
19 }
```

Megjegyezzük, hogy a Bővít és a Töröl műveletnek számos más algoritmus is lehetséges (és ismert).

Itt most azért alkalmaztuk ezt a rekurzív változatot, mert a továbbiakban kihasználjuk ezen megvalósítás tulajdonságait.

Látható, hogy a három alpművelet mindegyikének a futási ideje legrosszabb (és átlagos) esetben a fa magasságával arányos.

Több olyan módszert, adatszerkezetet is kifejleszttek, amelyek alkalmazásával biztosítható, hogy a három alpművelet futási ideje a legrosszabb esetben is $\log_2(n)$ -el legyen arányos, ha a fa n pontot tartalmaz.

Több módszer kihasználja és alkalmazza azt, hogy a lokális forgatások megőrzik a keresőfa tulajdonságot.

AVL-fák (Adelson-Velskij, Landis, 1962)

Definíció

A $p \in F$ pont (magasság-)egyensúlya:

$$Egys(p) = h(jobb(p)) - h(bal(p))$$

Ahol $h(p)$ a p pont magassága.

Definíció: AVL-tulajdonság

Az F bináris fa AVL-fa, ha $(\forall p \in F) (-1 \leq Egys(p) \leq 1)$

Tétel

Ha F AVL-fa, akkor $h(F) \leq 1.44 \cdot \lg(n+1)$; $|F| = n$

Legyen N_m az m magasságú, legkevesebb pontot tartalmazó AVL-fa pontjainak száma, azaz, $N_m \leq |F|$, ha F AVL-fa és $h(F) = m$

$$\bullet N_0 = 0, N_1 = 1, N_2 = 2$$

$$\bullet N_m = 1 + N_{m-2} + N_{m-1}, \text{ ha } m > 1$$

$$\Rightarrow N_m + 1 = (N_{m-2} + 1) + (N_{m-1} + 1)$$

Jelölje $B_i := N_i + 1$ értéket. Tehát

$$B_0 := 1, B_1 := 2, \dots, B_m = B_{m-2} + B_{m-1} \quad (m > 1)$$

? $\varphi^m \leq B_m$ alsó korlátot keresünk.

$$\text{Tfh. } 1 = \varphi^0 \leq B_0, \varphi^1 \leq B_1$$

és ha $2, \dots, m-1$ -ig áll az \leq

$$B_m = B_{m-2} + B_{m-1} \geq \varphi^{m-2} + \varphi^{m-1} = \varphi^{m-2} (1 + \varphi)$$

$$\text{Ha } (1 + \varphi) \geq \varphi^2, \text{ akkor } B_m \geq \varphi^{m-2} (1 + \varphi) \geq \varphi^{m-2} \varphi^2 = \varphi^m$$

De a $\varphi^2 = (1 + \varphi)$ azaz $(\varphi^2 - \varphi - 1 = 0)$ egyenlet megoldása:

$$\varphi = \frac{1+\sqrt{5}}{2} \approx 1.618$$

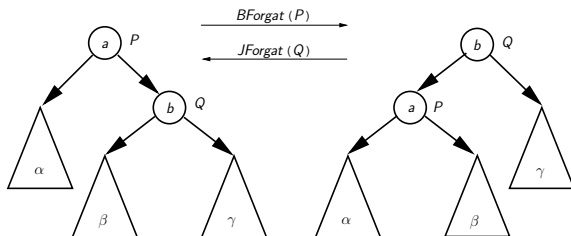
$$\varphi^m \leq B_m = N_m + 1 \leq n + 1$$

$$m \cdot \lg \varphi \leq \lg(n + 1)$$

$$h(F) = m \leq \frac{1}{\lg \varphi} \lg(n + 1) = 1.44 \cdot \lg(n + 1) \quad \square$$

Az a kérdés, hogy hogyan tartható fenn a fa AVL-egyensúly bővítés és törlés esetén.

Az alapelv az, hogy az ismertetett standard algoritmussal elvégezzük a bővítést, illetve a törlést, majd a kereső úton visszafelé haladva helyreállítjuk lokális forgatással az egyensúlyt.



6. ábra. Az egyszerű balra/jobbra forgatás megőrzi a keresőfa tulajdonságot.

Az AVL-egyensúly betartása végett kiegészítő információként minden p fapontban tároljuk a p -gyökerű részfa magasságának az értékét. Lokális forgatás esetén ezt aktualizálni kell!


```

1  struct BinFaPont; //előre deklarálás NIL miatt
2  typedef BinFaPont* AVLFa;
3  AVLFa NIL; //a nem létező kapcsolat ábrázolása
4
5  struct BinFaPont{
6      E adat; //az E típuson értelmezett a < rend. rel.
7      int h; //a fa magassága
8      AVLFa bal , jobb;
9      BinFaPont(){}; //üres konstrutor
10     BinFaPont(E x){ //újpont konstruktor
11         adat=x;
12         h=1;
13         bal=NIL , jobb=NIL ;
14     }
15 };

```

```

1  AVLFa BForgat(AVLFa p){
2      AVLFa q = p->jobb; //
3
4      p->jobb = q->bal; // A      q =>
5      q->bal=p;         // B      C
6
7      p->h = 1 + max(p->bal->h, p->jobb->h);
8      q->h = 1 + max(q->bal->h, q->jobb->h);
9      return q;
10 }
```

```

1  AVLFa JForgat(AVLFa p){
2      AVLFa q = p->bal; //
3      //
4      p->bal = q->jobb; //
5      q->jobb = p;      //
6      //
7      p->h = 1 + max(p->bal->h, p->jobb->h);
8      q->h = 1 + max(q->bal->h, q->jobb->h);
9
10     return q;
11 }

```

Diagram illustrating a right rotation around node p:

Initial state (left):

```

      p
     / \
    /   \
   q     C
  / \
 /   \
A     B

```

Resulting state (right):

```

      q
     / \
    /   \
   A     p
        / \
       /   \
      B     C

```

The diagram shows the transformation of a left-left imbalance at node p into a balanced state by rotating node q to the right of node p.

Tegyük fel, hogy van olyan *AVLFa Egyenget* (*AVLFa p*) eljárásunk, amely helyreállítja a *p* pont AVL-egyensúlyát feltéve, hogy a *p*-gyökerű részfában *p*-től különböző minden pont teljesíti az AVL-egyensúly feltételt.

Ekkor a Bővítés és Törlés algoritmus a következőképpen valósítható meg.

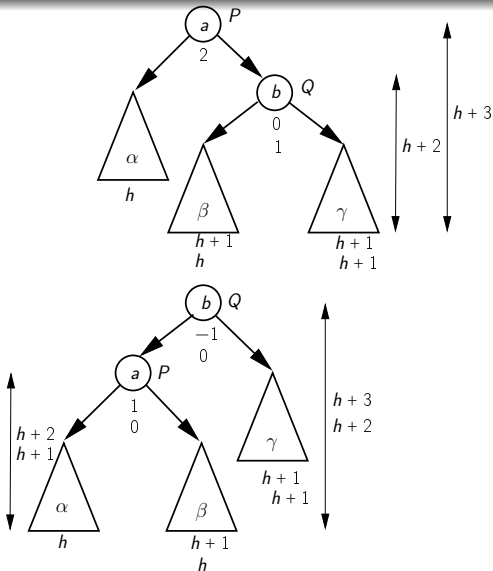
```
1  AVLFa Bovit(AVLFa p, E x){
2      if (p==NIL)
3          return new BinFaPont(x);
4      if (x<p->adat)
5          p->bal= Bovit(p->bal, x);
6      else if (p->adat<x)
7          p->jobb= Bovit(p->jobb, x);
8      else
9          return p; //ha nem lehet többszörös elem
10     p->h=1+max(p->bal->h, p->jobb->h); //aktualizálás
11     if (abs(p->jobb->h - p->bal->h)>1) p=Egyenget(p);
12     //egyensúly helyreállítás
13     return p;
14 }
```

```

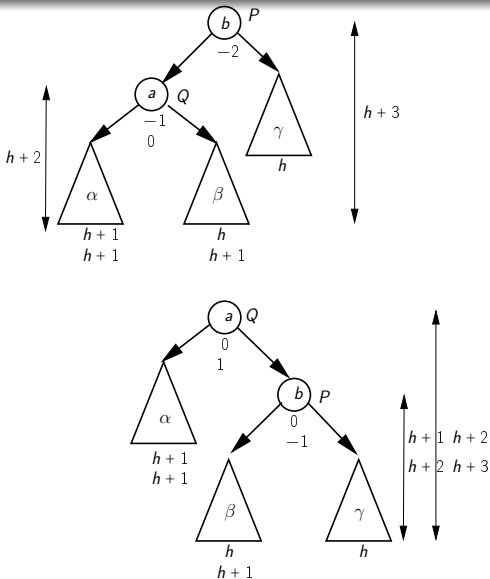
1  AVLFa Torol(AVLFa p, E x){
2      if (p==NIL) return NIL;
3      if (x<p->adat)
4          p->bal=Torol(p->bal, x);
5      else if (x>p->adat)
6          p->jobb=Torol(p->jobb, x);
7      else{//p->adat==x
8          if (p->bal==NIL) return p->jobb;
9          else if (p->jobb==NIL) return p->bal;
10         else{//2 fia van, helyettesítés x követőjével
11             AVLFa t=p->jobb;
12             while (t->bal!=NIL) t=t->bal;
13             p->adat=t->adat;
14             E xkovet=t->adat;
15             p->jobb=Torol(p->jobb, xkovet);
16         }
17     }
18     p->h=1+max(p->bal->h, p->jobb->h);
19     if (abs(p->jobb->h-p->bal->h)>1) p=Egyenget(p);
20     return p;
21 }

```

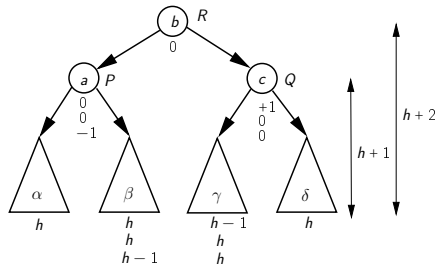
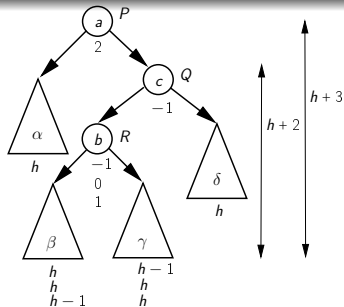
Akkor kell az AVL-egyensúlyt helyreállítani a p pontban, ha a művelet hatására az egyensúly értéke $Egys(p) < -1$ vagy $Egys(p) > 1$. Látható majd, hogy az aktuális részfa magassága legfeljebb 1-el nő, vagy 1-el csökken. Tehát akkor kell helyreállítani, ha $Egys(p) = -2$, vagy $Egys(p) = 2$. Mindkét esetben két esetet kell megkülönböztetni.



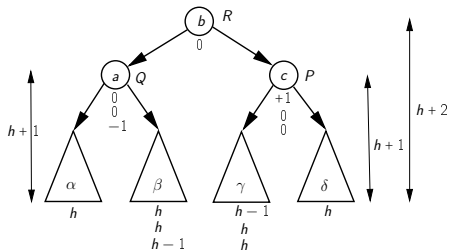
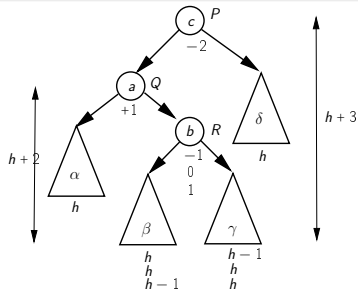
7. ábra. 1.a eset: $Egys(Q) \leq 0$, egyszerű balra forgatás. Az ábrán a pontok alatt a lehetséges egyensúlyi értékek, a fák alatt pedig a lehetséges magassági értékek. Az alsó fa mutatja a helyreállítás utáni helyzetet.



8. ábra. 2.a eset: $E_{\text{egys}}(Q) \leq 0$, egyszerű jobbra forgatás. Az ábrán a pontok alatt a lehetséges egyensúlyi értékek, a fák alatt pedig a lehetséges magassági értékek. Az alsó fa mutatja a helyreállítás utáni helyzetet.



9. ábra. 1.b eset: $Egys(Q) = -1$, AVL egyensúly helyreállítása kettős balra forgatás. Az alsó fa mutatja a helyreállítás utáni helyzetet.



10. ábra. 2.b eset: $Egys(Q) = +1$, AVL egyensúly helyreállítása kettős jobbra forgatás. Az alsó fa mutatja a helyreállítás utáni helyzetet.

```

1  AVLFa Egyenget(AVLFa p){
2      int p_egys=p->jobb->h - p->bal->h;
3      if (p_egys==2){
4          int q_egys=(p->jobb)->jobb->h - p->jobb->bal->h;
5          if (q_egys>=0){ return BForgat(p);
6          } else { //q_egys=-1;
7              p->jobb=JForgat(p->jobb);
8              return BForgat(p);
9          }
10     } else if (p_egys==-2){
11         int q_egys=p->bal->jobb->h - p->bal->bal->h;
12         if (q_egys<=0){ return JForgat(p);
13         } else { //q_egys=+1;
14             p->bal=BForgat(p->bal);
15             return JForgat(p);
16         }
17     }
18     p->h=1+max(p->bal->h , p->jobb->h);
19     return p;
20 }

```

A Sorozat adattípus

A sorozat adattípus értékhalmaza $A = (a_1, \dots, a_n)$ sorozatok halmaza, ahol az elemek mindegyike adott E típus, ahol E tetszőleges lehet.

A műveletek index szerint műveletek, az elemeket 1-től indexelve.

Műveletek

Elemszam: A sorozat elemszámát adja.

AdatElem(i): A sorozat i -edik elemét adja.

Bovit(i,x): Az i -edik eleme után szúrja be az x adatelemet.

Torol(i): Törli a sorozat i -edik elemét.

Modosit(i, x): A sorozat i -edik elemét x -re változtatja.

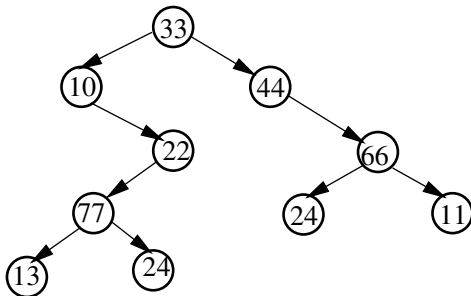
Elejere(x): A sorozat elejére szúrja be x -et.

Vegere(x): A sorozat végére szúrja be x -et.

Bejar(Muvel()): A sorozat minden elemére sorrendben végrehajtja a *Muvel* műveletet.

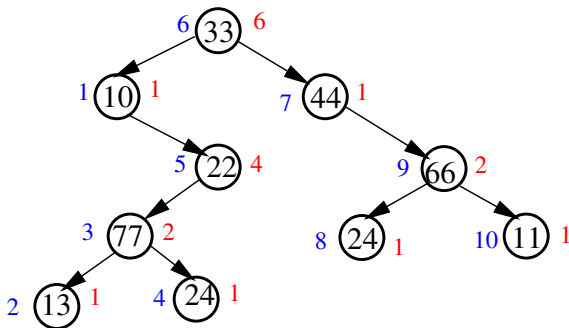
A Sorozat adattípus megvalósítása AVL fával

Reprezentáljuk (tároljuk) a sorozatot bináris fában: tetszőleges n pontú bináris fa azt a sorozatot ábrázolja, amely a fa Inorder bejárásával kapható.



A bináris fa az $A = (10, 13, 77, 24, 22, 33, 44, 24, 66, 11)$ sorozatot reprezentálja.

A Sorozat adattípus megvalósítása AVL fával



A pontok mellett bal oldalon: a sorozatbeli sorszám, jobb oldalon a bal-részfa pontjainak száma +1.

A Sorozat adattípus megvalósítása AVL fával

A fa minden p pontjában tároljuk kiegészítő adatként a p bal-részfájának a pontjainak száma $+1$ értéket. Ekkor a sorozat i -edik elemét tartalmazó fa pontját a következő algoritmussal tudjuk meghatározni:

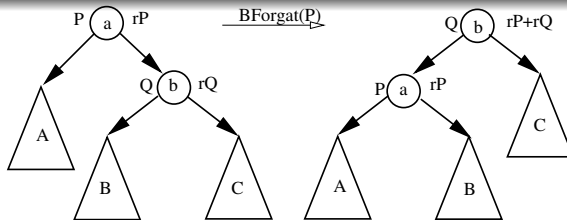
```
1  AVLFa Fa_Keres(AVLFa fa, int i){
2      while (fa != NIL && i != fa->balresz){
3          if (i < fa->balresz)
4              fa = fa->bal;
5          else{
6              i -= (fa->balresz);
7              fa = fa->jobb;
8          }
9      }
10     return fa;
11 }
```

Tehát legrosszabb esetben is a fa magasságával arányos időben elérhető a sorozat bármelyik elemét tartalmazó fapont. Tehát, ha a fa AVL-fa, akkor n elemű sorozat esetén a futási idő legrosszabb esetben is $O(1.44 \log(n))$

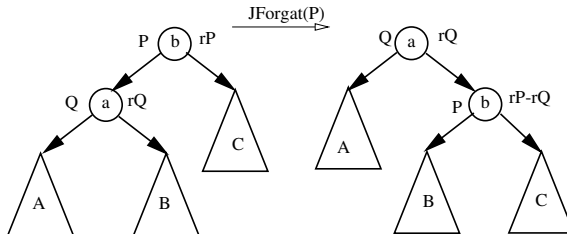
Azt kell megoldani, hogy a **balresz** kiegészítő adat aktualizálható a műveletek során a fa magasságával arányos időben.

Az nyilvánvaló, hogy bővítés/törlés során aktualizálható a növelésével/csökkentésével, ha a kereső út balra megy a ponttól.

Tehát azt kell megmutatni, hogy az AVL-feltétel helyreállításakor végzendő forgatások során konstans időben aktualizálható a **balresz** kiegészítő adat.



Az rP és rQ **balresz** aktualizálása balra forgatáskor.



Az rP és rQ **balresz** aktualizálása jobbra forgatáskor.

A Sorozat adattípus megvalósítása AVL-fával

```
1 #include <bits/stdc++.h>
2 using namespace std;
3 typedef int E;
4 //az adatelemek típusa: értelmezett rajta a
5 // < rendezési reláció
6
7 struct BinFaPont; //előre deklarálás NIL miatt
8 typedef BinFaPont* AVLFa;
9 AVLFa NIL; //a nem létező kapcsolat ábrázolása
```

```

1  struct BinFaPont{
2      E adat;    //az elemtípus, tetszőleges
3      //kiegészítő adatok:
4      int h;      //a fa magassága
5      int balresz; //a fa pontjainak száma
6      //
7      AVLFa bal , jobb;
8      BinFaPont(){}; //üres konstruktor
9      BinFaPont(E x){ //új pont konstruktor
10         adat=x;
11         h=1;
12         balresz=1;
13         bal=NIL , jobb=NIL ;
14     }
15 };

```

```
16 struct Sorozat{
17     AVLFa fa;
18     int n;
19     int Elemszam(){return n;};
20     E AdatElem(int i);
21     void Bovit(int i, E x);
22     void Torol(int i);
23     void Modosit(int i, E x);
24     void Elejere(E x);
25     void Vegere(E x);
26     void Bejar( void Muvel(E));
27     Sorozat(){
28         n=0; fa=NIL;
29     }
30 };
```

```

31 //AVL-fa műveletek
32 AVLFa Fa_Keres(AVLFa fa, int i){
33     while (fa != NIL && i != fa->balresz){
34         if (i < fa->balresz)
35             fa = fa->bal;
36         else{
37             i -= (fa->balresz);
38             fa = fa->jobb;
39         }
40     }
41     return fa;
42 }

```

```

43 AVLFa BForgat(AVLFa p){
44     AVLFa q = p->jobb;
45
46     q->balresz+=p->balresz;
47
48     p->jobb = q->bal;
49     q->bal=p;
50
51     p->h = 1 + max(p->bal->h, p->jobb->h);
52     q->h = 1 + max(q->bal->h, q->jobb->h);
53     return q;
54 }

```

```

55 AVLFa JForgat(AVLFa p){
56     AVLFa q = p->bal;
57
58     p->balresz == q->balresz;
59
60     p->bal = q->jobb;
61     q->jobb = p;
62
63     p->h = 1 + max(p->bal->h, p->jobb->h);
64     q->h = 1 + max(q->bal->h, q->jobb->h);
65
66     return q;
67 }

```

```

68 AVLFa Egyenget(AVLFa p){
69     int p_egys=p->jobb->h - p->bal->h;
70     if (p_egys==2){
71         int q_egys=(p->jobb)->jobb->h - p->jobb->bal->h;
72         if (q_egys>=0){ return BForgat(p);
73         } else { //q_egys=-1;
74             p->jobb=JForgat(p->jobb);
75             return BForgat(p);
76         }
77     } else if (p_egys==-2){
78         int q_egys=p->bal->jobb->h - p->bal->bal->h;
79         if (q_egys<=0){
80             return JForgat(p);
81         } else { //q_egys=+1;
82             p->bal=BForgat(p->bal);
83             return JForgat(p);
84         }
85     }
86     p->h=1+max(p->bal->h , p->jobb->h);
87     return p;
88 }

```



```

89 AVLFa Fa_Bovit(AVLFa fa, int i, E x){
90 //a sorozat i. eleme után szúrja be
91     if (fa==NIL)
92         return new BinFaPont(x);
93     if (i < fa->balresz){
94         fa->bal = Fa_Bovit(fa->bal, i, x);
95         fa->balresz++;
96     } else
97         fa->jobb = Fa_Bovit(fa->jobb, i-(fa->balresz));
98 //magasság aktualizálás, egyensúly helyreállítás
99     fa->h=1+max(fa->bal->h, fa->jobb->h);
100     if (abs(fa->jobb->h - fa->bal->h)>1) fa=Egyenget(
101     fa->h=1+max(fa->bal->h, fa->jobb->h);
102     return fa;
103 }

```

```

104
105 AVLFa Fa_Torol(AVLFa fa , int i){
106     if (fa==NIL) return NIL;
107     if (i < fa->balresz){
108         fa->bal=Fa_Torol(fa->bal , i);
109         fa->balresz--;
110     } else if (i > fa->balresz)
111         fa->jobb=Fa_Torol(fa->jobb , i-(fa->balresz));
112     else { //fa a törlendő fafaont
113         if (fa->bal==NIL)
114             return fa->jobb;
115         else if (fa->jobb==NIL){
116             return fa->bal;
117         } else { //helyettesítés a követőjével
118             AVLFa t=fa->jobb;
119             while (t->bal!=NIL) t=t->bal;
120             fa->adat=t->adat;
121             fa->jobb=Fa_Torol(fa->jobb , 1);
122         }
123     }
124     if (fa==NIL) return NIL;

```

```
125     fa->h=1+max(fa->bal->h, fa->jobb->h);
126     if (abs(fa->jobb->h - fa->bal->h)>1)
127         fa=Egyenget(fa);
128     fa->h=1+max(fa->bal->h, fa->jobb->h);
129     //magasság aktualizálás
130     return fa;
131 }
```

```
132 void Inorder(AVLFa f, void Muvel(E)){
133     if (f==NIL) return;
134     if (f->bal!=NIL) Inorder(f->bal, Muvel);
135     Muvel(f->adat);
136     if (f->jobb!=NIL) Inorder(f->jobb, Muvel);
137 }
```

```

138 //A Sorozat műveletek megvalósítása
139 E Sorozat:: AdatElem(int i){
140     if(0<=i && i<=n){
141         AVLFa fip=Fa_Keres(fa, i);
142         return fip->adat;
143     }
144 }
145 void Sorozat:: Bovit(int i, E x){
146     if(0<=i && i<=n){
147         fa=Fa_Bovit(fa, i, x);
148         n++;
149     }
150 }
151 void Sorozat:: Torol(int i){
152     if(1<=i && i<=n){
153         fa=Fa_Torol(fa, i);
154         n--;
155     }
156 }

```

```

157 void Sorozat:: Modosit(int i, E x){
158     if(0<i && i<=n){
159         AVLFa fip=Fa_Keres(fa, i);
160         fip->adat=x;
161     }
162 }
163 void Sorozat:: Vegere(E x){
164     fa=Fa_Bovit(fa, n, x);
165     n++;
166 }
167 void Sorozat:: Elejere(E x){
168     fa=Fa_Bovit(fa, 0, x);
169     n++;
170 }
171 void Sorozat:: Bejar( void Muvel(E)){
172     Inorder(fa, Muvel);
173     return;
174 }

```

A stratégia lépései

1. Az alap adatszerkezet meghatározása.
2. Az alap adatszerkezetben fenntartandó kiegészítő adatok meghatározása.
3. Annak igazolása, hogy a kiegészítő adatok (hatékonyan) fenntarthatók az alap adatszerkezetet módosító műveletek során.
4. Új műveletek kifejlesztése.

Egy bináris fa Piros-fekete fa, ha teljesül rá a következő piros-fekete tulajdonság:

1. Minden pont színe Piros vagy Fekete.
2. A gyökér pont színe fekete.
3. Minden levél (NIL) színe fekete.
4. Minden Piros pontnak mindkét gyereke Fekete.
5. Bármely pontból bármely levélpontba vezető úton ugyanannyi Fekete pont van.

Bármely n pontú piros-fekete fa magassága legfeljebb $2 \lg(n+1)$.

Feladat 1: Mester: Rekurzív adatszerkezetek: Sorrendi statisztika.

Tekintsük azt az adattípust, amelynek értékhalmaza nemnegatív egész számokat tartalmazó (véges) halmazok. Az alábbi műveletek vannak értelmezve:

Műveletek

1. $S.Bovit(x)$: Beteszi az S halmazba az x számot. Ha már eleme volt, akkor a művelet hatástalan.
2. $S.Torol(x)$: Törli az x elemet a halmazból. Ha nem volt eleme, akkor hatástalan.
3. $S.Hanyadik(x)$: Az x elem hanyadik S -ben a rendezés szerinti sorrendben. Ha x nem eleme S -nek, akkor a -1 értéket adja.
4. $S.Kadik(k)$: Az S halmaz rendezés szerinti k -adik elemét adja. Ha $k > |S|$, akkor a -1 értéket adja.
5. $S.Osszeg(k)$: Az S halmaz rendezés szerinti első k elemének az összegét adja. Ha $k > |S|$, akkor k helyett $|S|$ értendő.

Bemenet/Kimenet

A standard bemenet soronként egy-egy $m \times$ számpárt tartalmaz, amely egy végrehajtandó műveletet ad meg. Az első szám a művelet sorszáma, a második pedig a művelet argumentuma. Ha a művelet *Hanyadik*, *Kadik* vagy *Osszeg*, akkor a művelet eredményét külön sorban a standard kimenetre kell írni!

A bemenetet a 0 0 számpár zárja, amit nem kell végrehajtani.

Példa

Bemenet	Kimenet
1 22	2
1 12	33
1 44	45
1 33	
2 22	
3 33	
4 2	
5 2	
0 0	

Korlátok

A bemenetben legfeljebb 100 000 művelet lehet.

Minden x argumentumra teljesül, hogy $0 \leq x \leq 1\,000\,000$.

Időlimit: 0.05 másodperc

Memórialimit: 64 MB.

Pontozás

A pontok 20%-át lehet szerezni olyan bemenetekre, ahol nincs sem Törlesztés, sem Összeg művelet.

A pontok további 40%-át lehet szerezni olyan bemenetekre, ahol nincs Összeg művelet.

A pontok további 40%-át lehet szerezni olyan bemenetekre, ahol nincs egyéb korlátozás.

Zárt intervallumok halmazán az alábbi műveleteket végezzük.
Kezdetben a halmaz üres.

1. **Bovit(a,b)**: az $[a,b]$ intervallumot hozzáveszi a halmazhoz.
Feltétel: $0 < a \leq b$. Ha már eleme a halmaznak az $[a,b]$ intervallum, akkor a művelet hatástalan.
2. **Torol(a,b)**: az $[a,b]$ intervallumot törli a halmazból, ha van ilyen eleme a halmaznak. Feltétel: az $[a,b]$ intervallum eleme a halmaznak.
3. **MetszKeres(xa, xb, a, b)**: ha van olyan eleme a halmaznak, amelynek van közös része az $[xa,xb]$ intervallummal, akkor a halmaznak egy ilyen $[a,b]$ elemét adja eredményül, egyébként a $a=0$ és $b=0$ legyen a kimeneti a és b értéke.

```
1 #include "interval.h"
2 void Bovit(int a, int b)
3 void Torol(int a, int b)
4 void MetszKeres(int xa, int xb, int&a, int&b)
```

Gyakorlás

A minta.zip fájlban letölthető egy üres minta.

Korlátok

A számok értéke legfeljebb 2 000 000 000. A függvényeket legfeljebb 100 000-szer hívják.

Időlimit: 0.1 mp.

Memórialimit: 64 MiB

A programod nem írhat és nem olvashat semmilyen állományt, a standard outputra sem írhat!

Nem nehéz belátni, hogy az AVL-fák biztosítani tudják, hogy sorozatokon érték szerint és pozíció szerint is végezhesünk műveleteket hatékonyan.

GYAKORLÓ FELADATOK:

<https://open.kattis.com/contests/nma66n/problems/gcpc>

<https://cses.fi/problemset/task/2073>

<https://cses.fi/problemset/task/2072>

<https://cses.fi/problemset/task/1648>

<https://cses.fi/problemset/task/1651>

<https://cses.fi/problemset/task/1649>

<https://dmoj.ca/problem/noi05p2>

<https://dmoj.ca/problem/noi04p1>

<https://codeforces.com/contest/455/problem/D>

<https://codeforces.com/gym/100488/problem/L>

<https://codeforces.com/contest/702/problem/F>