

# Kiegyensúlyozott keresőfák

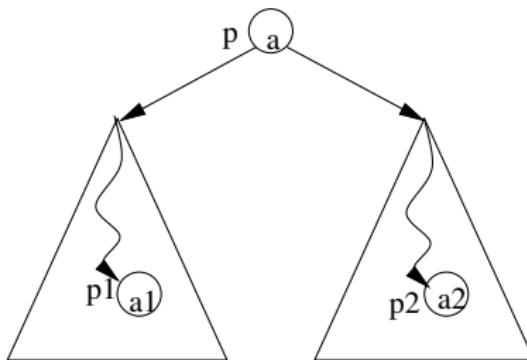
## AVL-fák

Szerző: Horváth Gyula  
Előadó: Leitereg András

2025. október 19.

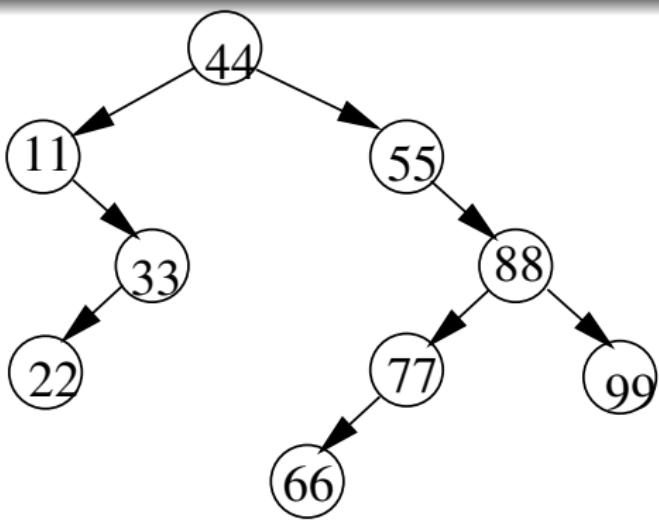
Az  $F = \text{block}(M, R, \text{Adat})$  (absztrakt) adatszerkezetet *bináris keresőfának* nevezük, ha

1.  $F$  bináris fa,  $R = \{ \text{bal}, \text{jobb} \}$ ,  $\text{bal}, \text{jobb} : M \rightarrow M$
2.  $\text{Adat} : M \rightarrow E$  és  $E$ -on értelmezett egy  $\leq$  lineáris rendezési reláció,
3.  $(\forall p \in M) (\forall p_1 \in F_{\text{bal}}(p)) (\forall q \in F_{\text{jobb}}(p)) (\text{Adat}(p_1) < \text{Adat}(p) < \text{Adat}(p_2))$



1. ábra. Keresőfa tulajdonság:

$\text{Adat}(p_1) = a_1 < \text{Adat}(p) = a < a_2 = \text{Adat}(p_2)$



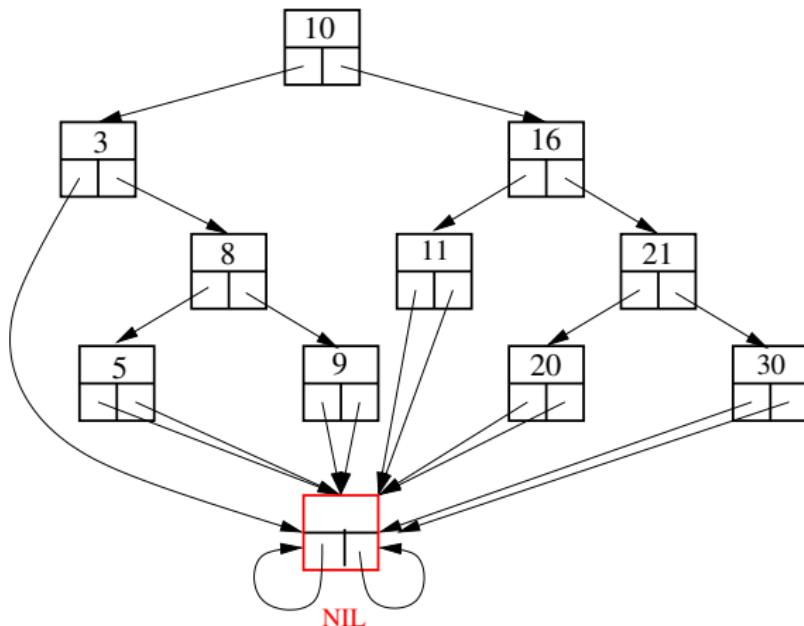
2. ábra. Bináris keresőfa példa

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

## 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.

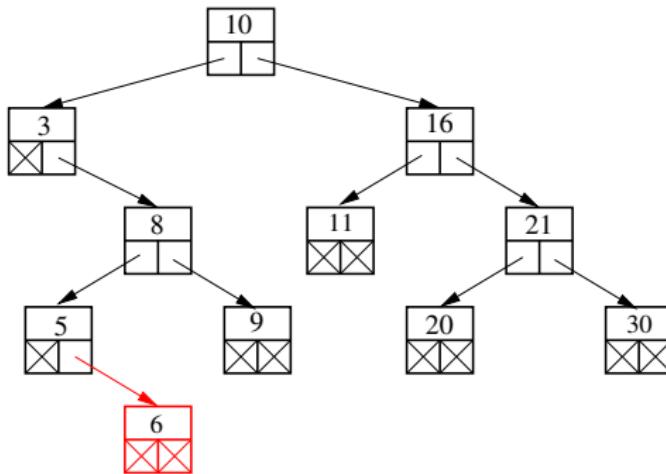


3. ábra. Hiányzó kapcsolat ábrázolása a *NIL* strázsza cellával.

```
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(){}; //üres konstruktur
9     BinFaPont(E x){//újpont konstruktor
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 }
```

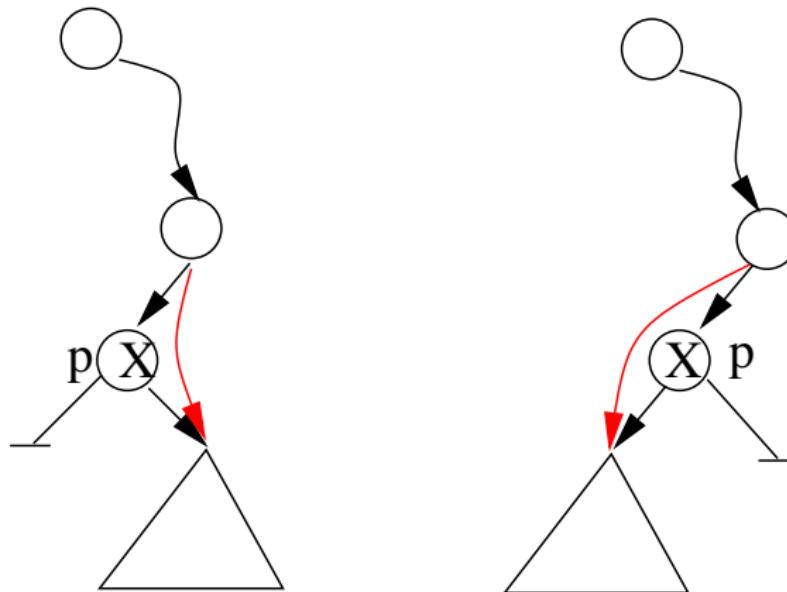
Alapelv: bővítés a keresőút végére



4. ábra. Bővítés a 6 adattal

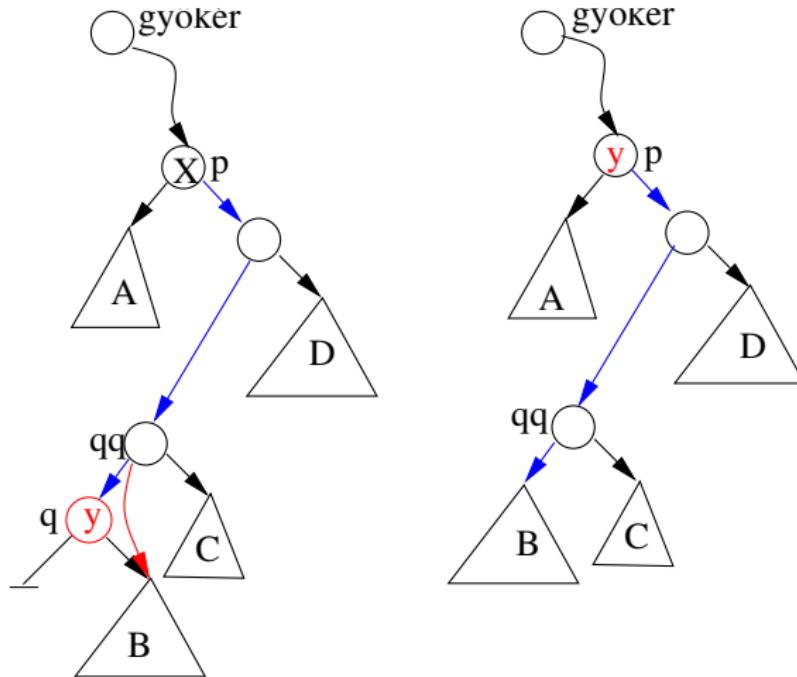
```
1 BinKerFa Bovit(BinKerFa p, E x){  
2     if (p==NIL)  
3         return new BinFaPont(x);  
4     if (x<p->adat)  
5         p->bal= Bovit(p->bal , x );  
6     else if (p->adat<x)  
7         p->jobb= Bovit(p->jobb , x );  
8     else  
9         return p; //ha nem lehet többszörös elem  
10 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

```
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 algoritmusa is lehetséges (és ismert).

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

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

Több olyan módszert, adatszerkezetet is kifejleszttek, amelyek alkalmazásával biztosítható, hogy a három alapművelet 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 tulajdonságát.

## Definíció

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

$$Egys(p) = h(\text{jobb}(p)) - h(\text{bal}(p))$$

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

•  $N_0 = 0$ ,  $N_1 = 1$ ,  $N_2 = 2$

•  $N_m = 1 + N_{m-2} + N_{m-1}$ , 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.

Tf h.  $1 = \varphi^0 \leq B_0$ ,  $\varphi^1 \leq B_1$

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:

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

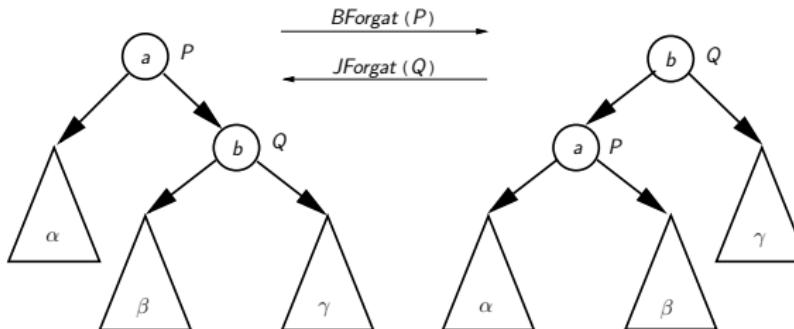
$$\varphi^m \leq B_m = N_m + 1 \leq n + 1$$

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

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

Az a kérdés, hogy hogyan tartható fenn a fa AVL-egyensúlya 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 tulajdonságát.

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 konstruktur
10    BinFaPont(E x){//újpont konstruktur
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 => p / \ C  
5     q->bal=p;  
6             // B   C   A   B  
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 ; // / \ p  
3  
4     p->bal = q->jobb ; // / \ q C => A / \ q  
5     q->jobb = p ; // / \ B 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 }
```

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 algoritmusa a következőképpen valósítható meg.

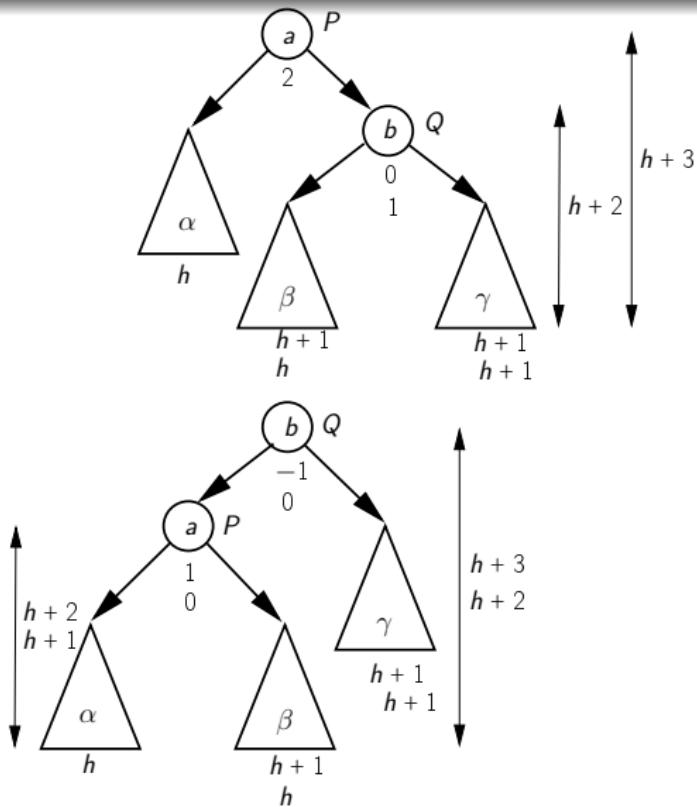
```
1 AVLFa Bovit(AVLFa p, E x){
2     if (p==NIL)
3         return new BinFaPont(x);
4     if (x<p->adat)
5         p->bal= Bovit(p->bal,x);
6     else if (p->adat<x)
7         p->jobb= Bovit(p->jobb,x);
8     else
9         return p; //ha nem lehet többszörös elem
10    p->h=1+max(p->bal->h,p->jobb->h);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

```

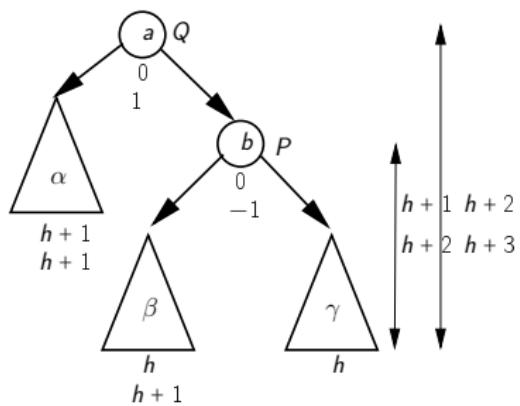
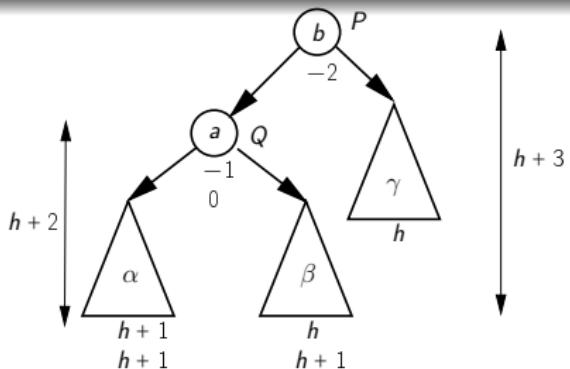
1 AVLFa Torol(AVLFa p, E x){
2     if(p==NIL) return NIL;
3     if(x<p->adat)
4         p->bal=Torol(p->bal, x);
5     else if(x>p->adat)
6         p->jobb=Torol(p->jobb, x);
7     else{//p->adat==x
8         if(p->bal==NIL) return p->jobb;
9         else if(p->jobb==NIL) return p->bal;
10        else{//2 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 }

```

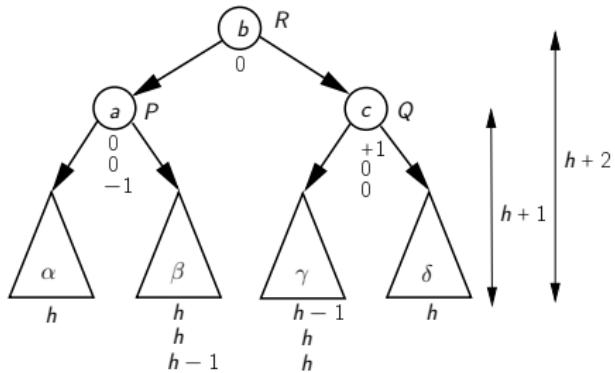
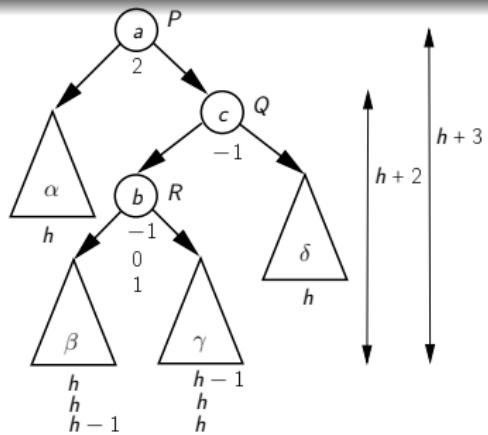
Akkor kell az AVL-egyensúlyt helyreállítani a  $p$  pontban, ha a művelet hatására az egyensúly értéke  $Egys(p) < -1$  vagy  $Egys(p) > 1$ . Látható majd, hogy az aktuális részfa magassága legfeljebb 1-el nő, vagy 1-el csökken. Tehát akkor kell helyreállítani, ha  $Egys(p) = -2$ , vagy  $Egys(p) = 2$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



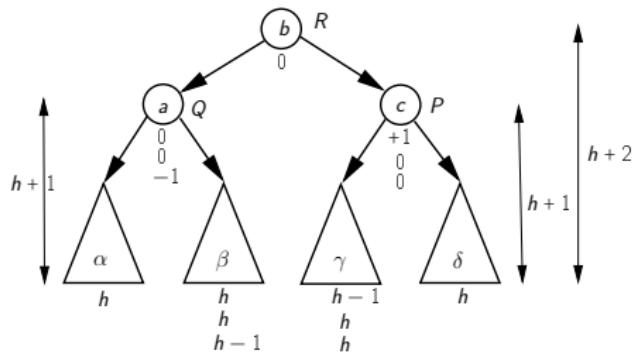
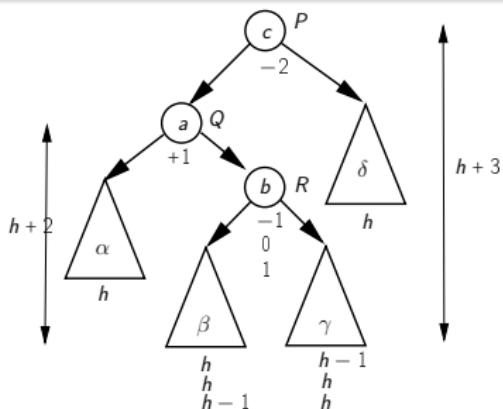
7. ábra. 1.a eset:  $Egys(Q) \leq 0$ , egyszerű balra forgatás. Az ábrán a pontok alatt a lehetséges egyensúlyi értékek, a fák alatt pedig a lehetséges magassági értékek. Az alsó fa mutatja a helyreállítás utáni helyzetet.



8. ábra. 2.a eset:  $Egys(Q) \leq 0$ , 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.

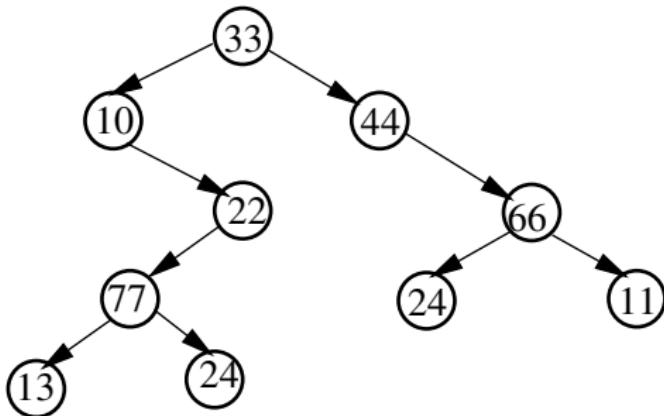
**Elejere(x):** A sorozat elejére szúrja be  $x$ -et.

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

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

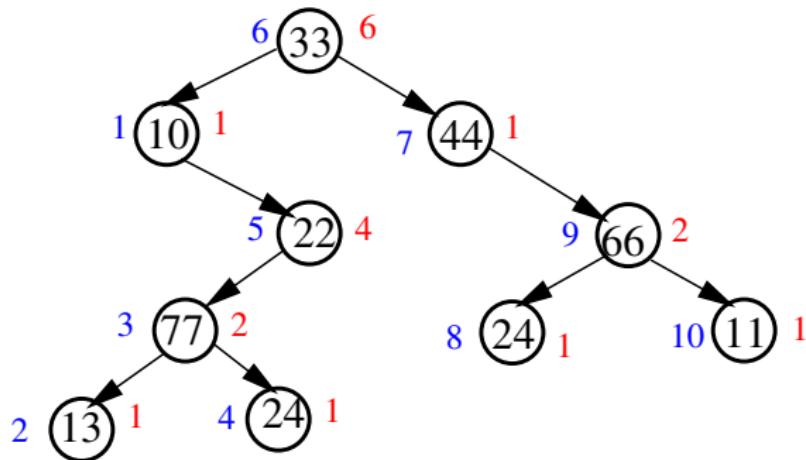
# A Sorozat adattípus megvalósítása AVL fával

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 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:

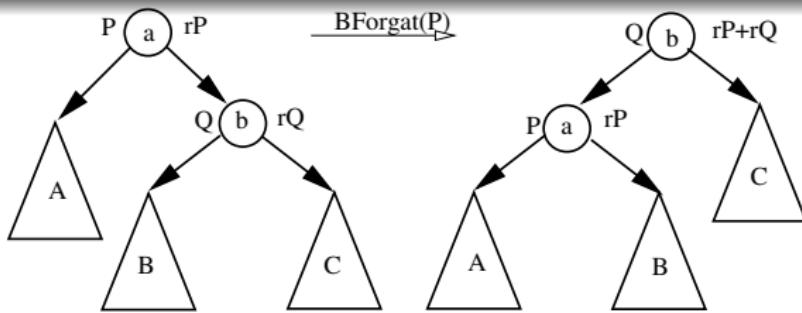
```
1 AVLFa Fa_Keres(AVLFa fa, int i){  
2     while(!fa !=NIL && i!=fa->balresz){  
3         if(i<fa->balresz)  
4             fa=fa->bal;  
5         else{  
6             i-=(fa->balresz );  
7             fa=fa->jobb;  
8         }  
9     }  
10    return fa;  
11 }
```

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  $O(1.44 \log(n))$

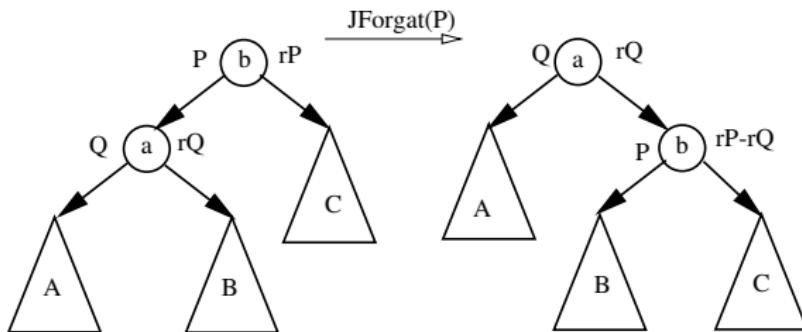
Azt kell megoldani, hogy a **balressz** kiegészítő adat aktualizálható a műveletek során a fa magasságával arányos időben.

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.

```
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 konstruktur  
9     BinFaPont(E x){//újpont 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 szűrja 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 }
```

```
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 minden két 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.  $S.\text{Bovit}(x)$ : Beteszi az  $S$  halmazba az  $x$  számot. Ha már eleme volt, akkor a művelet hatástalan.
2.  $S.\text{Torol}(x)$ : Törli az  $x$  elemet a halmazból. Ha nem volt eleme, akkor hatástalan.
3.  $S.\text{Hanyadik}(x)$ : Az  $x$  elem hanyadik  $S$ -ben a rendezés szerinti sorrendben. Ha  $x$  nem eleme  $S$ -nek, akkor a  $-1$  értéket adja.
4.  $S.\text{Kadik}(k)$ : Az  $S$  halmaz rendezés szerinti  $k$ -adik elemét adja. Ha  $k > |S|$ , akkor a  $-1$  értéket adja.
5.  $S.\text{Osszeg}(k)$ : 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 x 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 Törlés, 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 végezhessünk műveleteket hatékonyan.

#### GYAKORLÓ FELADATOK:

<https://open.kattis.com/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>