Wstęp Drzewa AVL B-drzewa pokrótce

Równoważenie binarnych drzew przeszukiwania metodą drzew AVL, i miało być jeszcze metodą drzew wagowo zrównoważonych i metodą drzew czerwono-czarnych

Michał Krzysztof Feiler

Algorytmy i Struktury Danych gr. LJ*, 14 maja 2018 roku

Outline

- Wstęp
 - Problem tablic asocjatywnych uporządkowanych
 - Problem implementacji typu zbiorowego i wielozbiorowego
 - Drzewa przeszukiwania
 - Binarne drzewa przeszukiwania
 - Działania na BST
 - Niezrównoważone BST są nieefektywne
- Drzewa AVL
 - Definicja
 - Pojedyńcza rotacja w lewo
 - Podwójna rotacja prawo-lewo
- B-drzewa pokrótce
 - Ogólnik

Problem tablic asocjatywnych uporządkowanych
Problem implementacji typu zbiorowego i wielozbiorowego
Drzewa przeszukiwania
Binarne drzewa przeszukiwania
Niezrównoważone BST są nieefektywne

Wstęp — problem tablic asocjatywnych uporządkowanych

Problem implementacji tablic asocjatywnych, a więc, optymalnej struktury danych dla zbioru wartości typu V, mając funkcję klucza $k:V\to K$ (różnowartościową lub nie (wielozbiór kluczy)), gdzie K jest pewnym typem klucza, pod kątem efektywnego znajdowania wartości po kluczu, tzn. po odpowiadającej im wartości funkcji k.

Problem implementacji tablic asocjatywnych uporządkowanych, a więc rozszerzenie problemu tablicowania o zagadnienie optymalizacji pod kątem odwiedzania elementów w porządku, mając dodatkowo relację porządku liniowego \leq na K — która gdy złożona z k tworzy relację na V:

- spójnego praporządku
 (przechodnią, spójną, i zwrotną)
 (k nie musi być injekcją, jest multizbiór kluczy),
- która, jeśli k injekcją, jest również porządkiem liniowym (dodatkowo słabo antysymetryczną) (tylko zbiór kluczy).

Wstęp — problem impl. typu zbiorowego i wielozbiorowego

Problem implementacji typu zbiorowego lub multizbiorowego uporządkowanego, a więc, optymalnej struktury danych dla zbioru

wartości typu V, mając relację spójnego praporządku \leq na V(przechodnią, spójną i zwrotną) (w przypadku typu zbiorowego, ≤ jest również porządkiem liniowym — dodatkowo słabo antysymetryczną —), pod kątem odwiedzania elementów w porządku (a także, w przypadku typu zbiorowego, efektywnego pomijania duplikatów przy dodawaniu wartości do struktury). Jeżeli mamy też pewną funkcję $k:V\to K$, gdzie K jest pewnym typem na którym mamy określony pewien porządek liniowy ≤, który złożony z k jest równoważny \leq , problem można sprowadzić do problemu implementacji tablic asocjatywnych uporządkowanych.

Problem tablic asocjatywnych uporządkowanych Problem implementacji typu zbiorowego i wielozbiorowego Drzewa przeszukiwania Binarne drzewa przeszukiwania Niezrównoważone BST są nieefektywne

Wstęp — drzewa przeszukiwania

Drzewa przeszukiwania są jednym z rozwiązań problemu implementacji tablic asocjatywnych uporządkowanych lub typów (wielo)zbiorowych.

Są to struktury–drzewa

- z parametryzacją rozmieszczenia poziomego (uporządkowane),
 - która jest unikalna na zbiorze poddrzew danego węzła,
 - dla której wartości ustalona spójna relacja porządku implikuje relację
 zarówno dla wierzchołków poddrzew po odpowiednich stronach jak i dla pozostałych wartości w danym węźle (czyli relację
 dla kluczy).

Wstęp — binarne drzewa przeszukiwania

Najprostszą odmianą drzew przeszukiwania są binarne drzewa przeszukiwania (BST). Są to drzewa przeszukiwania, w których

- węzły drzewa zawierają tylko jedną wartość,
- mają każdy od zera do dwóch poddrzew,
- ich parametryzacja rozmieszczenia poziomego jest
 - dwuwartościowa (boolowska)
 - o wartości spełniającej implikację zachodzenia relacji między wartościami danego węzła a wierzchołka danego jego poddrzewa
 - jeżeli ≤ jest porządkiem liniowym to równej zachodzeniu relacji ≤,
 - wówczas również, przez przechodniość tej relacji, zachodzeniu relacji
 również z pozostałym poddrzewem, jeżeli są dwa pod danym węzłem.

Działania na BST — struktury algebraiczne

```
Przedstawmy drzewo BST jako typ algebraiczny class POrd\ K where (\leq): K \to K \to Bool class TPreOrd\ V where (\lesssim): V \to V \to Bool class (TPreOrd\ V, POrd\ K) \Rightarrow NodeVal\ V\ K where k: V \to K
```

```
type TwoSub\ V\ K = (Maybe\ (Node\ V\ K)\ ,\ Maybe\ (Node\ V\ K)) data Node\ V\ K where Node: (NodeVal\ V\ K) \Rightarrow V \rightarrow TwoSub\ V\ K \rightarrow Node\ V\ K
```

Działania na BST — znajdowanie po kluczu oraz traversal

Działania na BST — wstawianie

```
insert: (NodeVal V K) \Rightarrow Maybe (Node V K) \rightarrow v \rightarrow Node V K insert Nothing x = Node \times (Nothing, Nothing) insert (Just (Node t (I, p))) \times -- | \times \lesssim t \land t \lesssim x = Node t (I, p) -- el. duplikatów | \times \lesssim t = Node t (Just (insert I \times), p) | otherwise = Node t (I, Just (insert p \times))
```

Działania na BST — popLeftmost

```
type PopFun V K = Node V K \rightarrow (Maybe (Node V K), V)
popLeftmost : PopFun V K
popLeftmost (Node t (Nothing, p)) = (p, t)
popLeftmost (Node t (Just I, p)) =
  let (n, v) = popLeftmost I in (Just (Node t (I, n)), v)
popRightmost : PopFun V K
popRightmost (Node t (I, Nothing)) = (I, t)
popRightmost (Node t (I, Just p)) =
  let (n, v) = popRightmost p in (Just (Node t <math>(n, p)), v)
```

Problem tablic asocjatywnych uporządkowanych Problem implementacji typu zbiorowego i wielozbiorowego Drzewa przeszukiwania Binarne drzewa przeszukiwania Niezrównoważone BST są nieefektywne

Działania na BST — popDeeperOneOffTop

```
popDeeperOneOffTop : PopFun V K
popDeeperOneOffTop (Node t Nothing Nothing) = (Nothing, t)
popDeeperOneOffTop (Node t | p) =
let ((n_l, n_p), v) = popDeeperOneOff(l, p) in (Just (Node t <math>n_l n_p))
\_popDeeperOneOff : TwoSub V \ K 	o (TwoSub V \ K \ , \ V )
popDeeperOneOff (Just (Node t_l (o_l, l)), Just (Node t_p (p, o_p)) =
    let ((n_l, n_p), v) = popDeeperOneOff(l, p) in
     (Just (Node t_l (o_l, n_l)), Just (Node t_p (n_p, o_p))), v)
popDeeperOneOff (Just 1 , Nothing) =
    let (n, v) = popRightmost I in ((n, Nothing), v)
popDeeperOneOff (Nothing, Just p) =
                     Michał K. Feiler
                                    Metody drzew AVL i niedokończone czerwono-czarnych
```

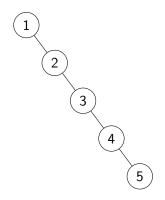
Działania na BST — popDeeperOneOff

```
let ((n_l, n_p), v) = popDeeperOneOff(l, p) in (Just (Node t <math>n_l n_p))
popDeeperOneOff: TwoSub\ V\ K 
ightarrow (TwoSub\ V\ K\ ,\ V)
popDeeperOneOff (Just (Node t_l (o_l, l)), Just (Node t_p (p, o_p)) =
   let ((n_l, n_p), v) = popDeeperOneOff(l, p) in
     (Just $ Node t_1 (o_1, n_1), Just $ Node t_n (n_n, o_n)), v)
popDeeperOneOff (Just 1 , Nothing) =
   let (n, v) = popRightmost I in ((n, Nothing), v)
popDeeperOneOff (Nothing, Just p) =
   let (n, v) = popLeftmost p in ((Nothing, n), v)
popDeeperOneOff (Nothing, Nothing) = undefined
```

Działania na BST — usuwanie elementów po kluczu

Problem tablic asocjatywnych uporządkowanych Problem implementacji typu zbiorowego i wielozbiorowego Drzewa przeszukiwania Binarne drzewa przeszukiwania Niezrównoważone BST są nieefektywne

Niezrównoważone BST są nieefektywne



Rysunek 1: Niezbalansowane BST sekwencji kilku kolejnych liczb nat.

Drzewa AVL — definicja

- Drzewo AVL, od nazwisk Gieorgia Adelson-Wielskiego oraz Jewgienija Łandisa, którzy wynaleźli algorytm i opublikowali go w 1962.
- Miarą zrównoważenia drzewa jest tzw. współczynnik wyważenia drzewa, określany jako różnica wysokości prawego poddrzewa i lewego poddrzewa.
- Drzewo BST jest drzewem AVL, jeżeli współczynnik wyważenia drzewa nie jest oddalony od zera o więcej niż 1.
- Podtrzymywanie spełniania tej definicji polega na równoważeniu drzewa po każdym wstawieniu i usunięciu.

Pojedyńcza rotacja w lewo

- gdy mamy poddrzewo, którego prawe poddrzewo jest wyższe
- $oldsymbol{0}$ niech X= wartość wierzchołka naszego

$$a \xrightarrow{X} Z$$

- niech lewe poddrzewo naszego to będzie a
- niech lewe poddrzewo prawego to będzie b
- oniech prawe poddrzewo prawego to będzie c



- o to wynik pojedyńczej rotacji w lewo to będzie
- \bigcirc jeżeli było AVL i zostało coś usunięte z a, i b i c tak samo wysokie to zapiszmy że teraz dla X+1 a dla Z-1. Otherwise oba zero.

- No ale mamy ddrzewo, którego prawe jest wyższe
- i tego prawego poddrzewa lewe poddrzewo jest wyższe

- No ale mamy ddrzewo, którego prawe jest wyższe
- i tego prawego poddrzewa lewe poddrzewo jest wyższe
- jadąc od góry tylko obrócilibyśmy sobie sytuację

- No ale mamy ddrzewo, którego prawe jest wyższe
- i tego prawego poddrzewa lewe poddrzewo jest wyższe
- jadąc od góry tylko obrócilibyśmy sobie sytuację
- dlatego trzeba obrócić piętro niżej
- i następnie obrócić nasze

- No ale mamy ddrzewo, którego prawe jest wyższe
- i tego prawego poddrzewa lewe poddrzewo jest wyższe
- jadąc od góry tylko obrócilibyśmy sobie sytuację
- dlatego trzeba obrócić piętro niżej
- i następnie obrócić nasze
- teraz:
 - jeżeli podpod było prawo-wyższe to teraz to o wierzchołku naszego (które jest lewym pod) jest -1, a to o wierzchołku prawego pod (które jest prawego pod) jest 0
 - jeżeli podpod było na zero to teraz dwa ww są na zero oba
 - a jak było lewo-wyższe to jest odwrotnie co w prawo-wyższe i na plus a nie na minus

B-drzewa — ogólnik

B-drzewa (znaczenie *B* jest nieustalone) są poniekąd uogólnieniem BST. Są do drzewa przeszukiwania, w których

- węzły zawierają od d do 2d wartości, gdzie $d \in \mathbb{N}^+$ ustalone
- jeżeli dany węzeł zawiera n wartości, to ma n+1 poddrzew
- ich parametryzacja rozmieszczenia poziomego jest
 - n-wartościowa, z ustalonym dla tych wartości ostrym porządkiem liniowym <, przy czym dla każdych dwóch elementów zbioru wartości parametryzacji n+1-wartościowej wartość znajdująca się w zb. w. parametryzacji n-wartościowej będzie zawsze w relacji < z wartością która się w nim nie znajduje

B-drzewa — definicja wg Knutha

- rząd B-drzewa w sensie Knutha określa się jako 2d
- dla ułatwienia nazywa się je czasem drzewami d-2d

B-drzewa — definicja wg Knutha

- rząd B-drzewa w sensie Knutha określa się jako 2d
- dla ułatwienia nazywa się je czasem drzewami d-2d
- termin liść w sensie ogólnym oznacza węzeł bez poddrzew, ale w sensie Knutha liście są dopiero poniżej najniższych węzłów
- bardziej precyzyjnie, węzłów wewnętrznych (nie mylić z podwęzłami)
- podwęzłami czyli poszczególnymi wartościami w węźłach

B-drzewa — definicja wg Knutha

- rząd B-drzewa w sensie Knutha określa się jako 2d
- dla ułatwienia nazywa się je czasem drzewami d-2d
- termin liść w sensie ogólnym oznacza węzeł bez poddrzew, ale w sensie Knutha liście są dopiero poniżej najniższych węzłów
- bardziej precyzyjnie, węzłów wewnętrznych (nie mylić z podwęzłami)
- podwęzłami czyli poszczególnymi wartościami w węźłach
- wymaganie: wszystkie liście na tej samej głębokości

B-drzewa — rozróżnienie liści

- można zastosować podejście w którym z wartości nie da się wydobyć kluczy
- wówczas klucze znajdują się w węzłach wewnętrznych a wartości w liściach
- wówczas kluczem danej wartości jest klucz w podwęźle separującym z prawej (niejako traktuje się je razem jako wartość z wspomnianej wcześniej definicji)
- jeżeli to rightmost liść, to kluczem jest prawy podwęzeł separujący w węźle wyżej, itd., a w całym drzewie rightmost podwęzeł rightmost węzła ma po prawej liść NIL

B-drzewa — implementacja

```
\#include \langle stdlih h \rangle
                             struct intnode {
                                      K ks[DM];
#include <string.h>
#define E 1
                                      unsigned kn : EM;
#define EM (E + 1)
                                      void* s[DMP]:
\#define\ EMP\ (EM\ +\ 1)
                             };
#define D (1 << E)
                             union either {
\#define DP (D + 1)
                                      struct intnode i;
#define DM (1 << EM)
                                      V 1:
\#define DMP (DM + 1)
                             }:
typedef struct Val {
                            struct node {
        short unsigned len;
                                      unsigned is_leaf : 1;
        char *s:
                                      union either n;
                             };
} V:
typedef unsigned K;
```

```
struct location {
        struct intnode *which;
        unsigned where : EM;
};
struct traversal {
        struct location *loc;
        size_t depth;
}:
struct traversal new_traversal(struct intnode *w) {
        struct traversal r;
        r.depth = 1;
        r.loc = malloc(sizeof(struct location));
        r.loc->which = w;
        r.loc->where = 0;
        return r;
```

```
struct traversal begin_traversal(
                                     struct traversal t,
                                     unsigned copy ) {
    struct traversal r = t;
    size_t much = sizeof(struct location)*r.depth;
    struct location 1 = r.loc[r.depth-1];
    if(!((struct node*)(1.which->s[1.where]))->is_leaf) {
        if(copy) {     r.loc = malloc(much);
                      memcpy(r.loc, t.loc, much);
                                                     }
       much+=sizeof(struct location):
        r.loc = realloc(r.loc, much);
        r.loc[r.depth].which = 1.which->s[1.where];
        r.loc[r.depth].where = 0;
       r.depth+=1;
        r = begin_traversal(r, 0);
    return r;
```

```
struct traversal walk(struct traversal t, unsigned copy) {
    struct traversal r = t;
    size_t much = sizeof(struct location)*r.depth;
    if(copy) {     r.loc = malloc(much);
                  memcpy(r.loc, t.loc, much);
                                                  }
    struct location l = r.loc[r.depth-1];
    do {
            if(1.which->kn>1.where) {
                r.loc[r.depth-1].where++;
                break;
            r.depth--;
            l = r.loc[r.depth-1];
    } while (r.depth>0);
    r = begin_traversal(r, 0);
    return r;
}
```

B-drzewa — wstawianie

•