

Zadanie 7

Mateusz Wojtyna

1. Wstęp

Należało zaimplementować operacje `insert()`, `search()` i `delete()` dla drzewa splay. Następnie należało porównać wydajność tych operacji dla wszystkich omawianych typów drzew (BST, AVL, Red-Black, Splay).

2. Opis

Do implementacji BST wykorzystałem mój kod (lekko zmieniony) z zadania 6. *Próbowałem* wykorzystać gotowe implementacje drzew Red-Black i AVL z GitHuba ale nie wytrzymały one takiej ilości danych i występował segmentation fault. Więc niestety byłem zmuszony poprosić o pomoc AI. Sprawdziłem jego implementację za pomocą testów, więc drzewa te *powinny* być poprawnie zaprogramowane.

3. Wyniki ($N = 10^6$)

```
g++ main.cpp -O1 && ./a.out
```

Struktura	Insert	Find	Remove	
BST	0.283935	s 0.293007	s 0.275677	s
Splay	0.567029	s 0.513584	s 0.46978	s
AVL	0.397061	s 0.287013	s 0.403725	s
Red-Black	0.367322	s 0.319483	s 0.314633	s

```
g++ main.cpp -O2 && ./a.out
```

Struktura	Insert	Find	Remove	
BST	0.28384	s 3e-08	s 0.265474	s
Splay	0.568748	s 0.530968	s 0.470542	s
AVL	0.383848	s 3e-08	s 0.404447	s
Red-Black	0.357859	s 3e-08	s 0.260783	s

```
g++ main.cpp -O3 && ./a.out
```

Struktura	Insert	Find	Remove	
BST	0.293159	s 3e-08	s 0.289843	s
Splay	0.561522	s 0.461544	s 0.423451	s
AVL	0.356616	s 2e-08	s 0.382673	s
Red-Black	0.308063	s 3e-08	s 0.153408	s

4. Podsumowanie

- Drzewa Red-Black oraz AVL okazały się być najwydajniejsze.
- Dla losowych danych drzewa splay nie są dobrym wyborem ze względu na wykonywanie rotacji przy każdej operacji, jednak idealne są do sytuacji, gdy często wykorzystujemy pewne elementy, na przykład w pamięci cache.
- Należy zauważyć, że drzewo BST wydaje się mieć dobrą wydajność, jednakże dla posortowanych danych zdegenerowałoby się do postaci listy wiązanej.
- Co ciekawe, można zauważyć, że dla opcji optymalizacji -O2, -O3 czas wykonywania procedury `find()` był rzędu jedynie 10^{-8} sekundy dla wszystkich drzew oprócz splay.