

# 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 (lejko zmieniony) z zadania 6. Próbowałem wykorzystać gotowe implementacje drzew Red-Black i AVL z GitHuba ale nie wytrzymywały 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 zauważać, że dla opcji optymalizacji `-O2`, `-O3` czas wykonywania procedury `find()` był rzędu jedynie  $10^{-8}$  sekundy dla wszystkich drzew oprócz splay.