# ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ АВТОНОМНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ «САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ПОЛИТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ ПЕТРА ВЕЛИКОГО»

Институт машиностроения, материалов и транспорта Высшая школа автоматизации и робототехники

## КУРСОВАЯ РАБОТА

Алгоритм «В – Дерево»

по дисциплине «Объектно-ориентированное программирование»

Выполнил Студент гр. 3331506/90401		Копейко И.В.
	(подпись)	
Работу принял		Ананьевский М.С.
	(подпись)	

#### Введение

В-дерево (читается как Би-дерево) — это особый тип сбалансированного дерева поиска, в котором каждый узел может содержать более одного ключа и иметь более двух дочерних элементов. Из-за этого свойства В-дерево называют сильноветвящимся.

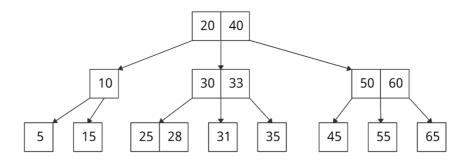


Рисунок 1 – Пример структуры В-дерева

Вторичные запоминающие устройства (жесткие диски, SSD) медленно работают с большим объемом данных. Людям захотелось сократить время доступа к физическим носителям информации, поэтому возникла потребность в таких структурах данных, которые способны это сделать. Помимо этого В-деревья используют:

- В базах данных и файловых системах.
- Для хранения блоков данных (вторичные носители).
- Для многоуровневой индексации.

Двоичное дерево поиска, АВЛ-дерево, красно-черное дерево и т. д. могут хранить только один ключ в одном узле. Если нужно хранить больше, высота деревьев резко начинает расти, из-за этого время доступа сильно увеличивается.

С В-деревом все не так. Оно позволяет хранить много ключей в одном узле и при этом может ссылаться на несколько дочерних узлов. Это значительно уменьшает высоту дерева и, соответственно, обеспечивает более быстрый доступ к диску.

## Описание алгоритма

Дерево принимает только единственный параметр «t» или «Т», который будет определять количество ключей и указателей в каждом узле. «t» определяет минимальное число указателей в узле. «Т» является альтернативой, определяет максимальное число указателей. Иногда эти величины именуют «Б-фактор».

### Имеются следующие правила:

- 1. В каждом узле содержатся минимум (t-1) ключей и минимум (t) указателей. Все ключи и указатели расположен по возрастанию и чередуются между собой. Максимум ключей (2t-1), а указателей (2t). Указателей всегда на 1 больше чем ключей.
- 2. Корень может иметь как минимум один ключ и два указателя, предел такой же как и у других узлов.
- 3. Потомок, на которого имеется указатель содержит ключи больше чем ключ слева от указателя и меньше чем ключ справа от указателя.
- 4. Листья потомков (указателей) не имеют.
- 5. Глубина (число уровней) всех ветвей всегда одинакова.
- 6. Новый ключ добавляется в самый нижний узел

## Основные операция производимые с В-Деревом:

- Добавление ключа
- Поиск ключа
- Удаление ключа

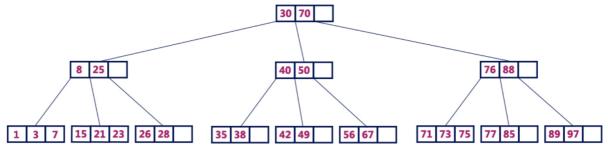


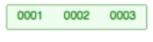
Рисунок 2 - B-Дерево с T = 4

## Визуальная демонстрация алгоритма добавления

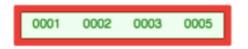
Пример сценария 1(обычное добавление):



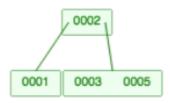
Пример сценария 2 (деление коренного узла):



Добавляем 5

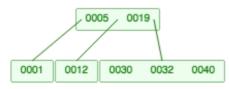


Узел переполнен, он делится

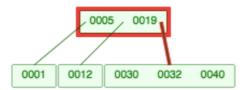


Пример сценария 3 (деление узла):

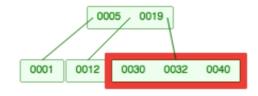
Имеется другое В-дерево с Т = 4, решаем добавить ключ 25.



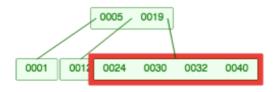
Мы переходим в правый узел



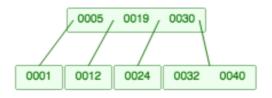
Добрались до нужного узла



Узел переполнен, его разбивают

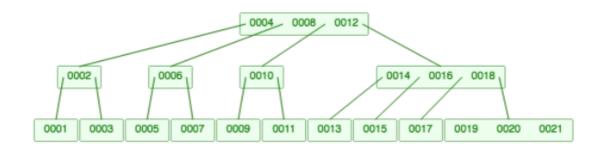


Итог операции добавления

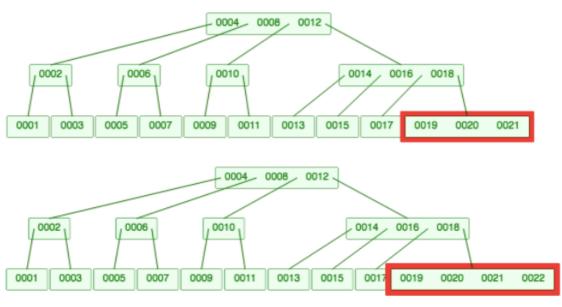


Пример сценария 4 (деление узла рекурсивно):

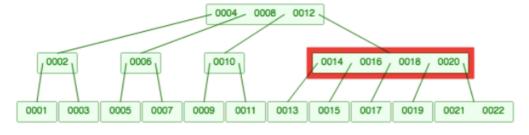
Имеется другое В-дерево с Т = 4, решаем добавить ключ 22:



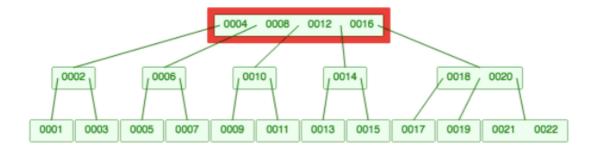
Добавляем 22 в нижний узел



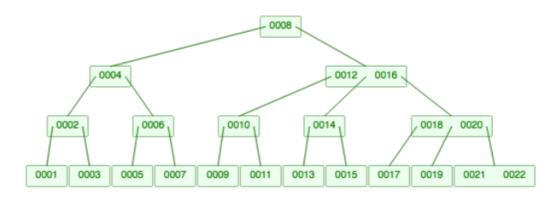
Узел переполнен, он делится



Один ключ отдали в узел уровнем выше, теперь он тоже переполнен и делится



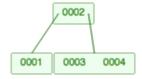
То же самое, делится коренной узел



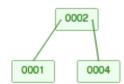
Дерево всегда растет вверх!

# Визуальная демонстрация алгоритма удаления

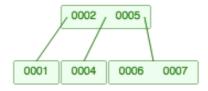
Пример сценария 1 (простое удаление):



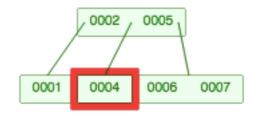
Удалим ключ 3



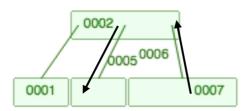
Пример сценария 2 (взятие ключа у брата):

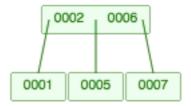


Удаляем ключ 4

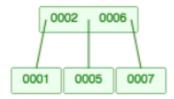


Он единственный в своем узле

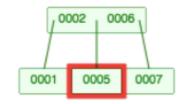


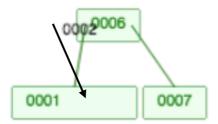


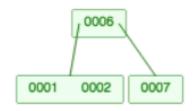
Пример сценария 3 (объединяем узлы):



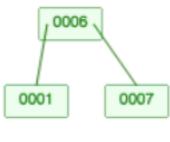
Удаляем ключ 5







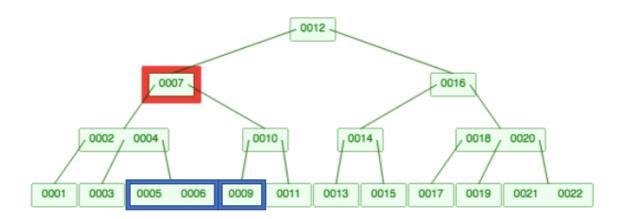
Пример сценария 4 (объединяем коренной узел):



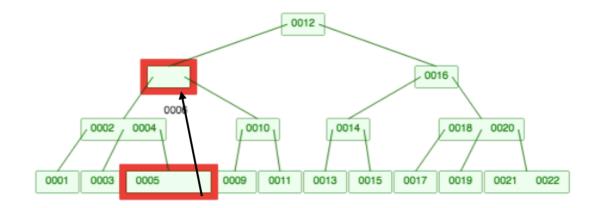
Удаляем ключ 1



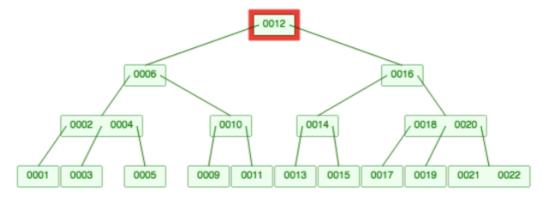
Пример сценария 5 (берем ключ из нижнего узла):



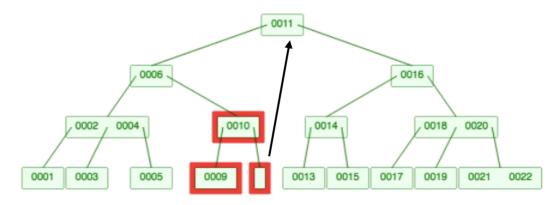
Удаляем ключ 7



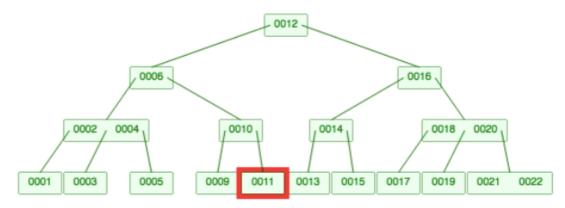
# Пример сценария 6 (забираем ключи из нижнего узла):



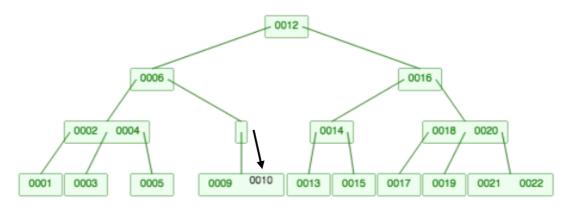
# Удаляем ключ 12

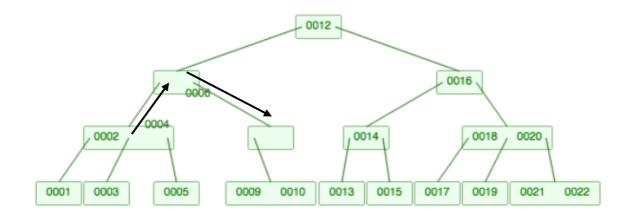


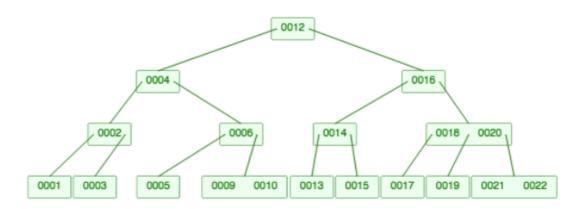
# Пример сценария 7 (рекурсивно забираем ключи):



Удаляем ключ 11

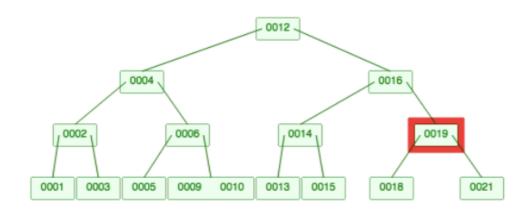




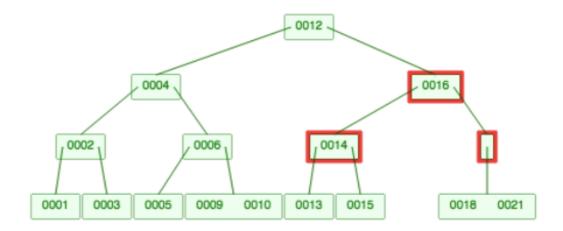


Вместе с ключом был передан еще и указатель

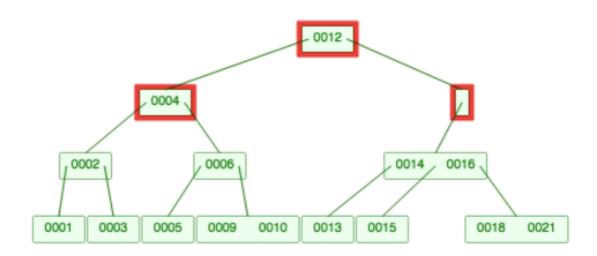
Пример сценария 8 (рекурсивно забираем ключи):



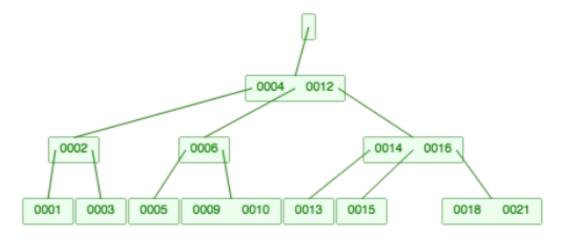
Удаляем ключ 19



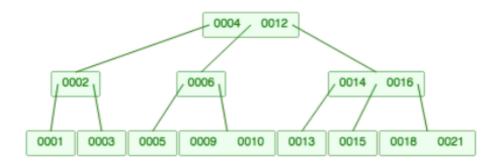
Нижние узлы под ключом 19 объединились, теперь будет происходить объединение с братом



Родителя больше не ключей, он тоже будет объединяться с братом



Так уменьшилась высота всего дерева



# Исследование алгоритма

Исходя из интернет-источников временная сложность алгоритма для каждой из операций (вставка, поиск, удаление) равно O(log(n))

Временная сложность			
в О-символике			
	В среднем	В худшем случае	
Расход памят	<b>и</b> O(n)	O(n)	
Поиск	O(log n)	O(log n)	
Вставка	O(log n)	O(log n)	
Удаление	O(log n)	O(log n)	

Рисунок 3 – Временная сложность алгоритма

Итак, исследуем временную сложность алгоритма при добавлении:

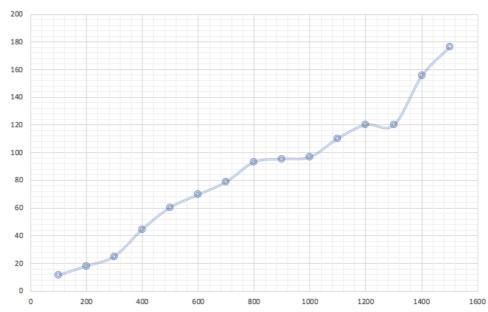


Рисунок 4 — Временная сложность алгоритма при добавлении на малом промежутке

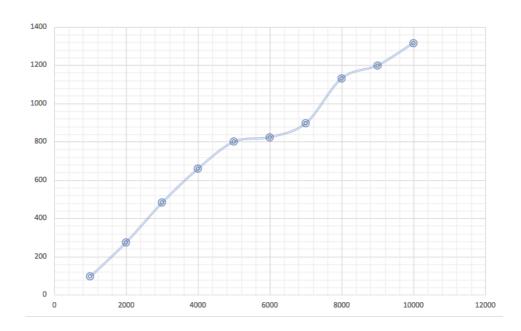


Рисунок 5 — Временная сложность алгоритма при добавлении на большом промежутке

На заявленный изначально график полученные результаты не похожи, скорее изменение происходит по линейному закону.

Исследуем временную сложность алгоритма при удалении:

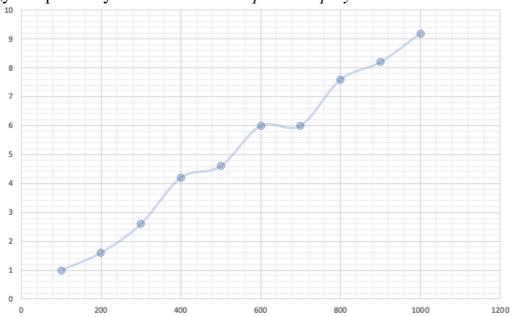


Рисунок 6 – Временная сложность алгоритма при удалении

Исследуем временную сложность алгоритма при поиске:

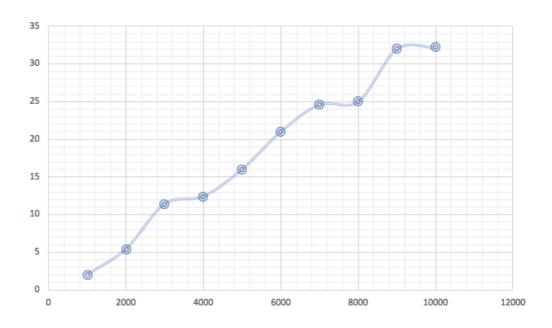


Рисунок 7 – Временная сложность алгоритма при поиске

Как видим все алгоритмы имеют линейную скачкообразную вертикальную функцию. Вероятно, идеальный график достигается на каком-то конкретном промежутке, или же алгоритм построения В-дерева в данной работе несколько отличается от эталона. Тем не менее, алгоритм поиска достаточно простой и должен быть схож с эталоном.

Все выполненные измерения проводились путем использования функции clock() из <ctime>.

## Заключение

Алгоритм В — Дерево является довольно простым по своей сути, но имеет трудности на пути его реализации. Это касается того факта, что существуют разные сценарии поведения дерева при добавлении и удалении узла, которые необходимо прописать в коде, по этим причинам код становится довольно большим. На мой взгляд, должны существовать более простые алгоритмы для хранения данных.

## Список источников

- 1. <a href="https://youtu.be/WXXetwePSRk">https://youtu.be/WXXetwePSRk</a>
- 2. <a href="https://youtu.be/GKa\_t7fF800">https://youtu.be/GKa\_t7fF800</a>
- 3. https://www.cs.usfca.edu/~galles/visualization/BTree.html
- 4. <a href="https://codechick.io/tutorials/dsa/dsa-b-tree">https://codechick.io/tutorials/dsa/dsa-b-tree</a>
- 5. https://habr.com/ru/post/114154/
- 6. <a href="http://cppstudio.com/post/468/">http://cppstudio.com/post/468/</a>

## Приложение

Файл «btree.h»

```
#ifndef BTREE B TREE H
#define BTREE B TREE H
class BTree;
class BTree {
   Node();
    int print keys in string(unsigned int B factor);
    void Node segmentation root (unsigned int B factor, Node* active node,
   void Node segmentation round (unsigned int B factor, Node* active node,
active node, Node* node with key);
    int count keys(int B factor);
    int count_pointers(int B_factor);
    int ask brother key (int key, int B factor, Node * node with key, Node*
```

```
parent, Node * root);
   int merge_nodes_brothers(int key, int B_factor, Node* node_with_key,
Node* parent, Node* root, int parent_status);
   int ask_brother_key_with_pointers(int key, int B_factor, Node*
node_with_key, Node*parent, Node* root);
   int lift_up_left (int key, int B_factor, Node * root, Node * parent, Node
* node_with_key, int key_index);
   int lift_up_right (int key, int B_factor, Node * root, Node * parent,
Node * node_with_key, int key_index);
   void merge_nodes_brothers_with_pointers(int key, int B_factor, Node*
node_with_key, Node* parent, Node* root, int parent_status);
   void steal_down_key(int key, int B_factor, Node* node_with_key, Node*
parent, Node* root, int key_index);
   void change_root(Node* new_root, Node* root, int B_factor);
   void del_key_only_this(int key, int B_factor, Node * node_with_key);
   void delete_key(int key, int B_factor, Node * root, Node * parent, Node *
node_with_key, int is_used);

   Node* find_this_parent (int B_factor, Node * active_node, Node * root);
   int count_free_key(int B_factor);
   void add_to_ny_child (unsigned int B_factor, int key, int
free_key_count, Node * root);
   void add_only_to_this (unsigned int B_factor, int key, int
free_key_count, Node * root, Node * parent);
   friend class BTree;
};
fendif //BTREE_B_TREE_H
```

## Файл «btree.cpp»

```
#include "b_tree.h"
#include <iostream>

#define DEBUG_TREE root->print(B_factor, nullptr, nullptr);

#define TEMP_KEY keys[B_factor-1]
#define TEMP_POINTER pointers[B_factor]

#define USED 1
#define NOT_USED 0

#define PARENT_HAS_ONE_KEY 1
#define PARENT_HAS_MORE_KEYS 2
#define PARENT_ROOT_HAS_ONE 3

static int last_key = -1; //используется в функции print_keys_in_string

//std::cout << "Hello, World!";
//std::cout << "Hello, World!" << std::endl;

Node::Node() {
    int factor = 4;
    //создать массив ключей
```

```
keys = new int [factor]; //имеется по одному резервному месту под ключ,
Node::Node(unsigned int factor) {
```

```
void BTree::print keys in string() {
int Node::print keys in string(unsigned int B factor){
       pointers[B factor-1]->print keys in string(B factor);
```

```
int Node::count free key(int B factor) { //возвращает количество пустых
int Node::count free pointer(int B factor) { //возвращает количество пустых
```

```
(int i = 0; i <= B_factor; i++) {
free key count, Node * root, Node * parent) {
Node * Node::find_this_parent(int B_factor, Node * active_node, Node * root){
```

```
if(this == root) {
void Node::Node segmentation root (unsigned int B factor, Node* active node,
```

```
pointers[0] ->pointers[0] = a;
active node->pointers[i];
void Node::Node segmentation round (unsigned int B factor, Node* active node,
```

```
BTree::BTree(int B_factor) {
```

```
&& (free pointer count != B factor)) {
root, parent);
Node* BTree::search(int key) {
Node* Node::search(int key, int level down, int B factor, Node * root, Node *
```

```
int Node::count keys(int B factor) {
void Node::remove free pointer(int B factor){
parent, Node * root) {
```

```
Node* parent, Node* root, int parent_status) {
```

```
>pointers[node with key index - 1]->count keys(B factor);
node with key); //удалили ключ
root, parent);
                parent->remove free pointer(B factor);
>find this parent(B factor, root, root), parent, USED);
```

```
Node * node with key, int key index) {
>lift up left(key,B_factor,root,this,node_with_key,key_index);
Node * node with key, int key index) {
parent, Node* root, int key_index) {
            key = this->keys[this->count keys(B factor) - 1];
```

```
int Node::ask brother key with pointers(int key, int B factor, Node*
           right brother->remove free pointer(B factor);
```

```
this->refresh(B factor, root, parent);
void Node::merge nodes brothers with pointers(int key, int B factor, Node*
```

```
void BTree::delete key(int key){
void Node::delete key(int key, int B factor, Node * root, Node * parent, Node
ask brother key(key, B factor, node with key, parent, root);
```

```
//объеденимся с братом, даже если у родителя всего один ключ
node with key, parent, root, PARENT HAS MORE KEYS);
node with key, parent, root, PARENT HAS ONE KEY);
```

```
RENT_HAS_ONE_KEY);
}
}
```