

08-01

高级搜索树

红黑树：动机

所有的过去
都留下了痕迹
哪怕是
一次最微妙的心动
一声最轻渺的叹息

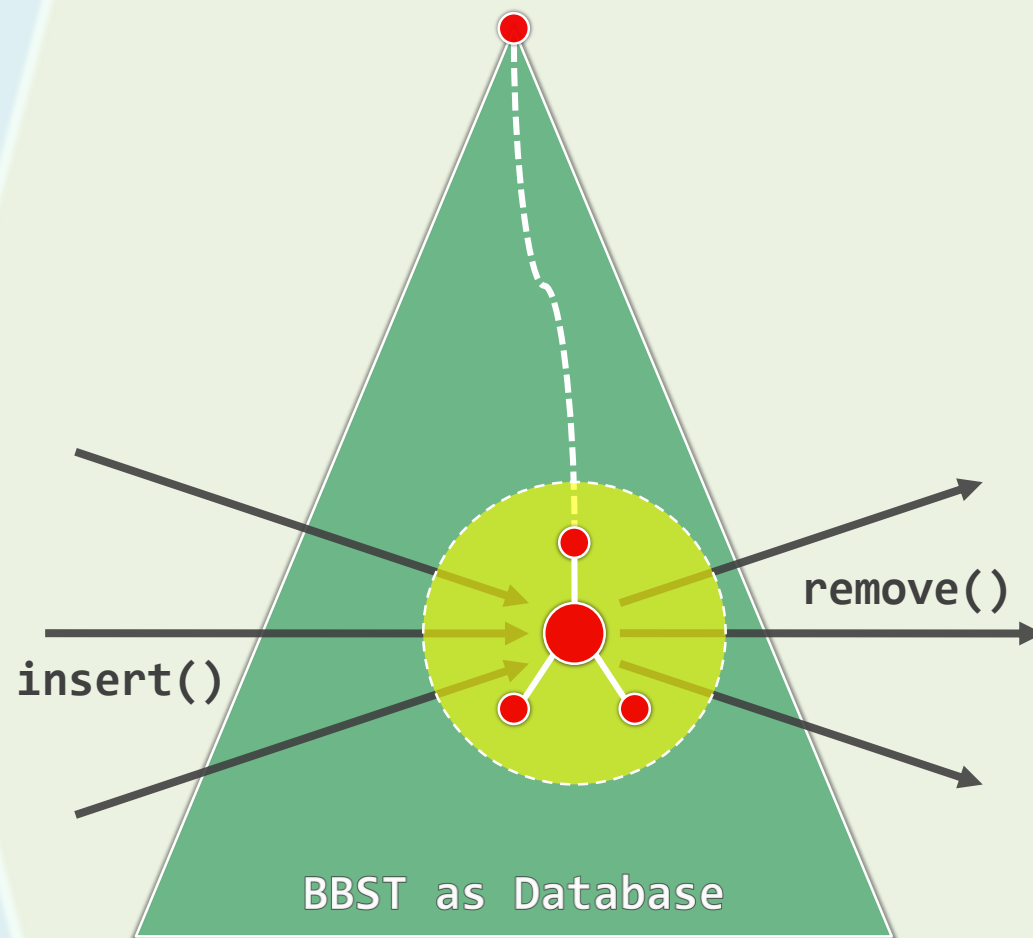
因为过去要进入未来，所以有了故事；因为在深夜里，你会想不起你是怎么从原来走到的现在，所以有了故事；当记忆被抹去，当你除了故事就再无任何可以去记忆、可以被记住的东西的时候，因为要有永恒，所以有了故事。

邓俊辉

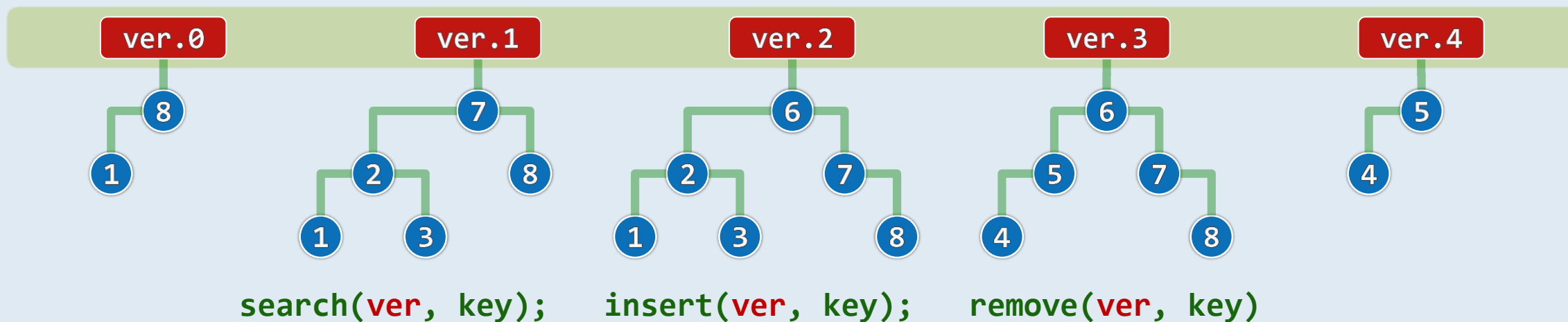
deng@tsinghua.edu.cn

并发性: Concurrent Access To A Database

- ❖ 修改之前先**加锁** (lock) ; 完成后**解锁** (unlock)
访问延迟主要取决于 “lock/unlock” 周期
- ❖ 对于BST而言, 每次修改过程中, 唯
结构有变 (reconstruction) 处才需加锁
访问延迟主要取决于这类局部之**数量**...
- ❖ Splay: 结构变化剧烈, 最差可达 $\mathcal{O}(n)$
- ❖ AVL: `remove()` 时 $\mathcal{O}(\log n)$ —— 尽管
`insert()` 时可保证 $\mathcal{O}(1)$
- ❖ Red-Black: 无论 `insert/remove`, **均不超过** $\mathcal{O}(1)$



❖ 蛮力实现: 每个版本独立保存; 各版本自成一个搜索结构



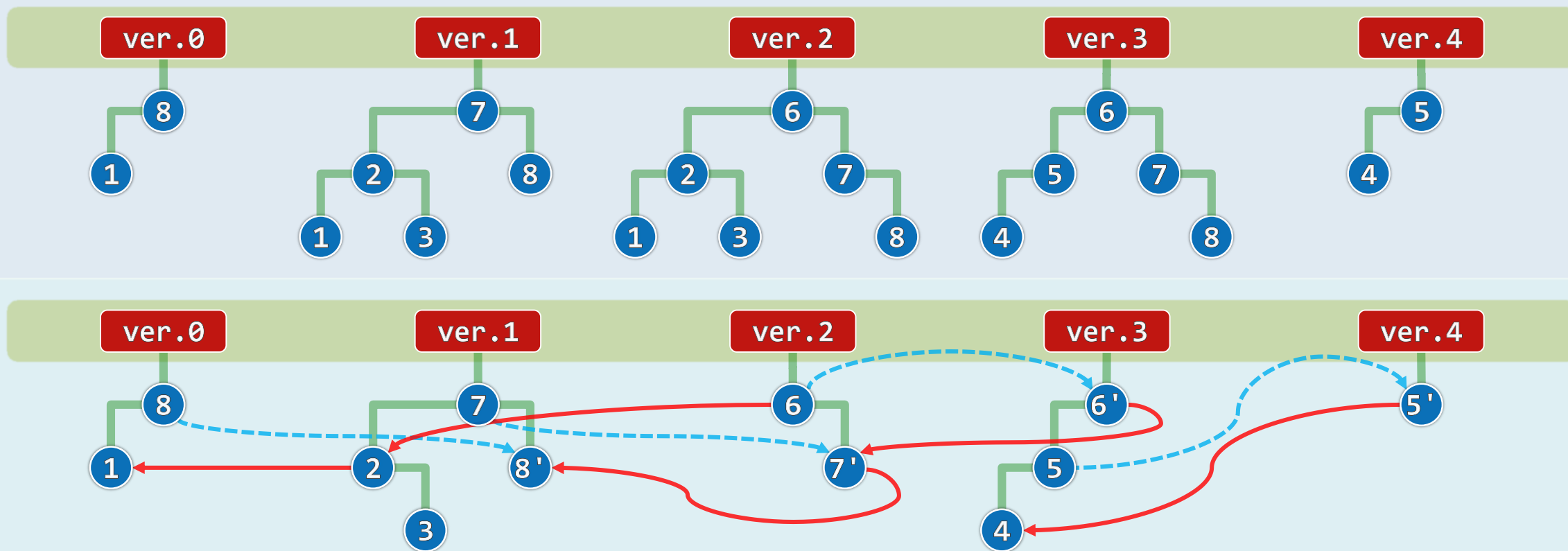
❖ 单次操作 $\mathcal{O}(\log h + \log n)$, 累计 $\mathcal{O}(n \cdot h)$ 时间/空间 // $h = |\text{history}|$

❖ 挑战: 可否将复杂度控制在 $\mathcal{O}(n + h \cdot \log n)$ 以内?

❖ 可以! 为此需利用相邻版本之间的相关性...

压缩存储：大量共享，少量更新：每个版本的新增复杂度，仅为 $\mathcal{O}(\log n)$

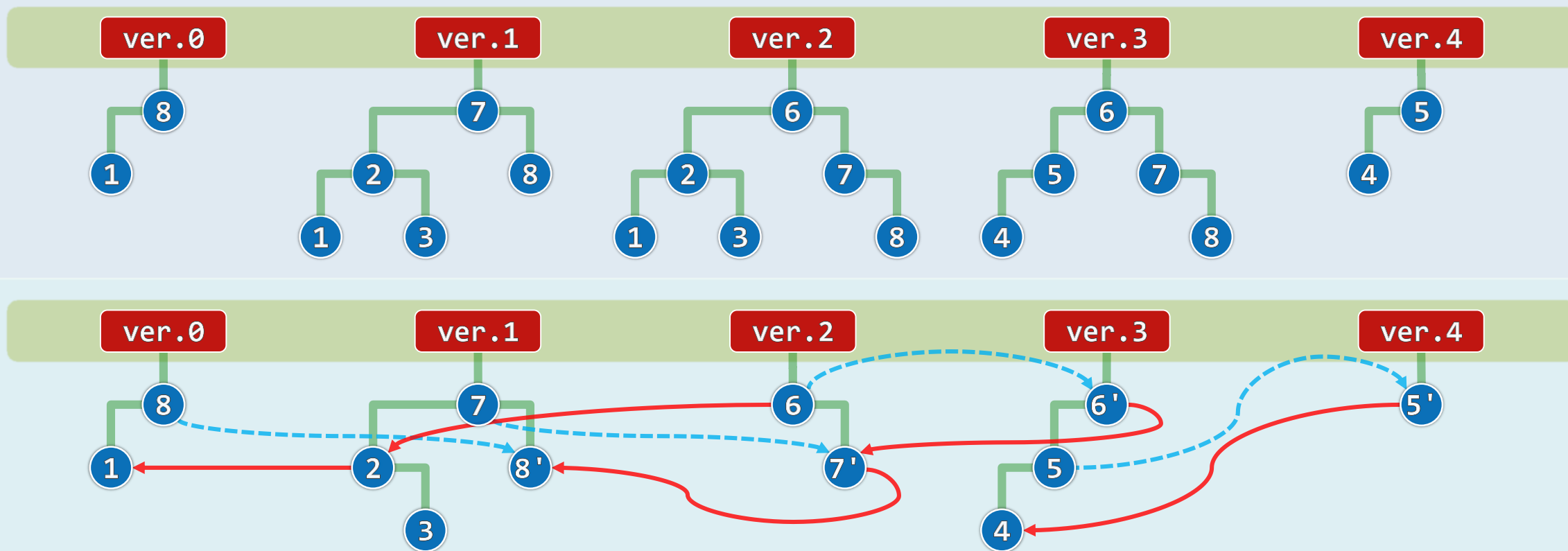
❖ **Partial Persistence**：仅支持对历史版本的**读取** // 监控录像、飞行器黑盒子、代码版本管理...



❖ 这类情况下，还可进一步提高至总体 $\mathcal{O}(n + h)$ 、单版本 $\mathcal{O}(1)$...

$O(1)$ 重构

❖ 为此，就树形结构的**拓扑**而言，相邻版本之间的差异不能超过 $O(1)$



❖ 很遗憾，AVL、Splay等BBST均不具备这一性质；须另辟蹊径...

java.util.TreeMap

```
import java.util.*;

public class TestTreeMap {

    public static void main( String[] args ) {

        TreeMap scarborough = new TreeMap();

        scarborough.put("P", "parsley");    scarborough.put("S", "sage");

        scarborough.put("R", "rosemary");  scarborough.put("T", "thyme");

        System.out.println( scarborough );

    }

}
```