# 高级搜索树

B-树: 删除

射影,变了形,反而结晶 或动了情,也要合并,或归了零 也不愿不生不死不悔的倒影

## 算法: 确保目标在叶子中

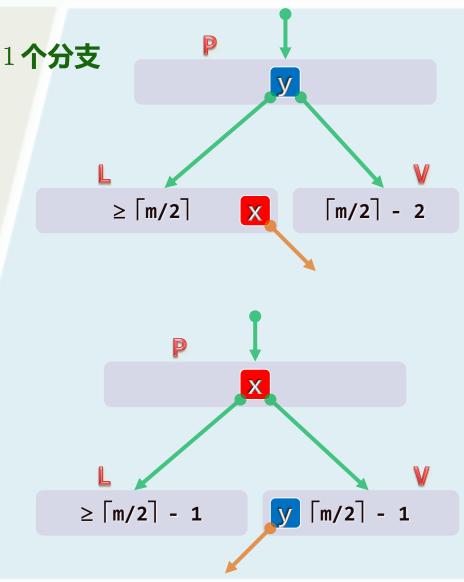
```
template <typename T>
bool BTree<T>::remove( const T & e ) {
  BTNodePosi<T> v = search( e );
  if (!v) return false; //确认e存在
  Rank r = v->key.search(e); //e在v中的秩
  if (v->child[0]) { /* 若v非叶子,则可经过腾挪,确保...*/ }
  //assert:至此,v必位于最底层,且其中第r个关键码就是待删除者
  v->key.remove( r ); v->child.remove( r + 1 ); _size--;
  solveUnderflow( v ); return true; //如有必要, 需做旋转或合并
```

#### 算法: 腾挪 = 与后继交换

```
template <typename T>
bool BTree<T>::remove( const T & e ) {
  /* */
  if (v->child[0]) { //若v非叶子,则
     BTNodePosi<T> u = v->child[r + 1]; //在右子树中
     while (u->child[0]) u = u->child[0]; //一直向左,即可找到e的后继(必在底层)
    v->key[r] = u->key[0]; v = u; r = 0; //交换
  //assert: 至此, v必位于最底层, 且其中第r个关键码就是待删除者
  /* * */
```

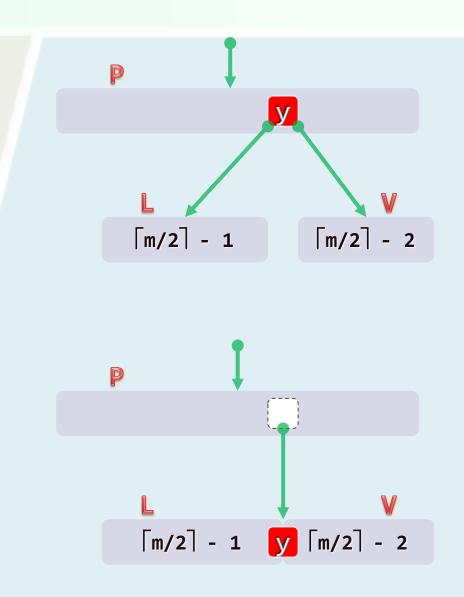
## 旋转

- ❖ 非根节点 $\boxed{V}$ 下溢时,必恰有 $\lceil m/2 \rceil 2$  个关键码和 $\lceil m/2 \rceil 1$  个分支
- ❖ 视其左、右兄弟□、R的规模,可分三种情况加以处理
- 1)若L存在,且至少包含 $\lceil m/2 \rceil$ 个关键码
  - 将P中的分界关键码y移至V中(作为最小关键码)
  - 将L中的最大关键码区移至P中(取代原关键码y)
- ❖ 如此旋转之后,局部乃至全树都重新满足B-树条件 下溢修复完毕
- 2)若R存在,且至少包含[m/2]个关键码
  - 也可旋转,完全对称

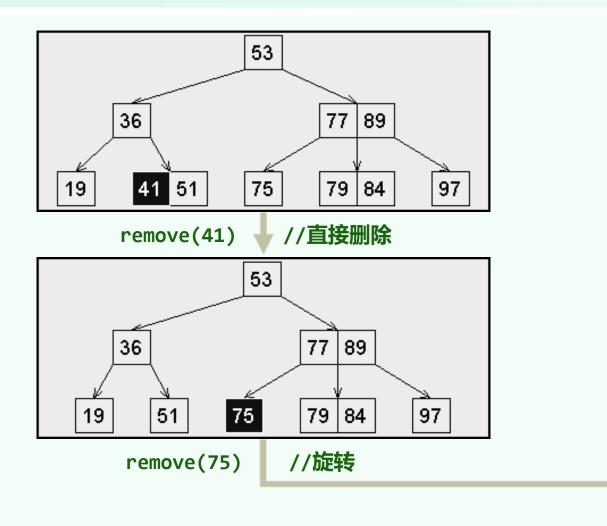


## 合并

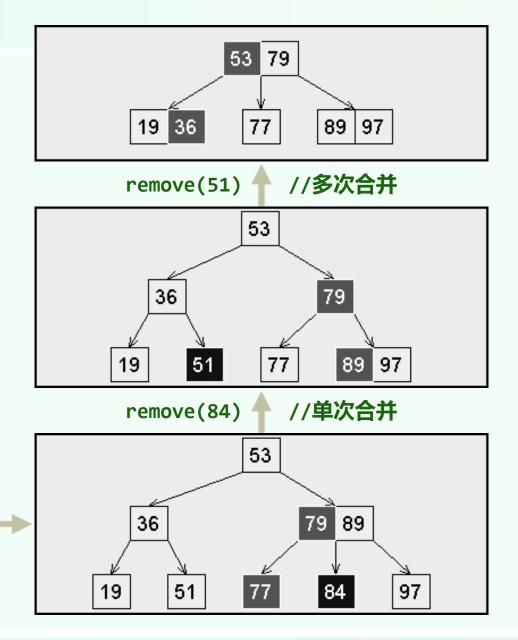
- 3) L和R或不存在,或均不足 $\lceil m/2 \rceil$ 个关键码——即便如此
  - L和R仍必有其一(不妨以L为例),且
  - 恰含  $\lceil m/2 \rceil 1$  个关键码
- **❖ 从**P中抽出介于□和☑之间的分界关键码図
  - 通过y做粘接,将L和V合成一个节点
  - 同时合并此前以的孩子引用
- ❖ 此处下溢得以修复,但可能继而导致P下溢
  若果真如此,大可套用前法,继续旋转或合并
- ❖ 下溢可能持续发生并向上<mark>传播</mark>; 但至多不过 𝒪(h) 层



# 实例: (2,3)-树: 底层节点

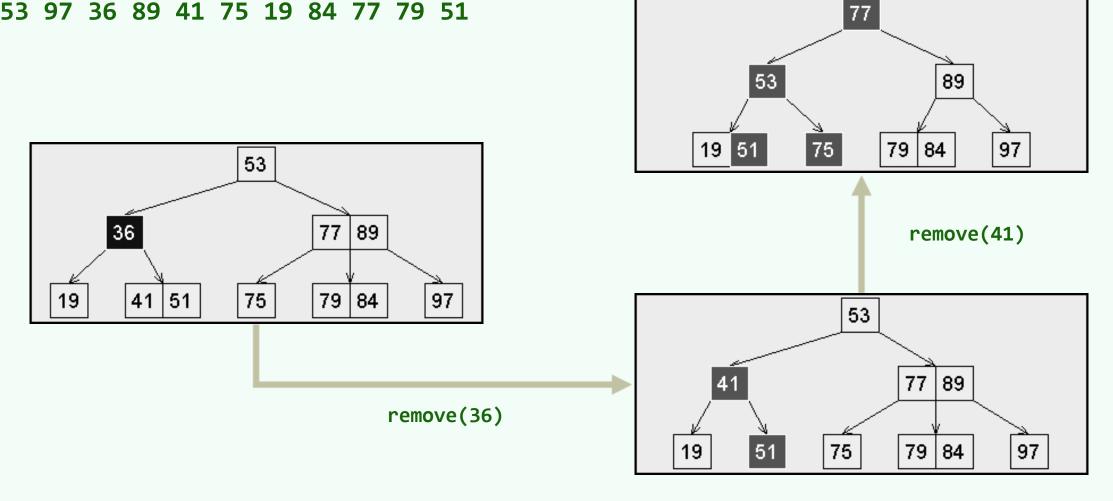


**\$** 53 97 36 89 41 75 19 84 77 79 51



# 实例: (2,3)-树: 非底层节点

**❖** 53 97 36 89 41 75 19 84 77 79 51



## 下溢修复

} //solveUnderflow

```
template <typename T> void BTree<T>::solveUnderflow( BTNodePosi<T> v ) {
  while ( (_m + 1) / 2 > v->child.size() ) {//除非当前节点没有下溢
     BTNodePosi<T> p = v->parent; if ( !p ) { /* 已到根节点 */ }
     Rank r = 0; while (p->child[r]!=v)r++; //确定v是p的第r个孩子
     if (0 < r) { /* 情况 #1: 若v的左兄弟存在, 且... */ }
     if ( p->child.size() - 1 > r ) { /* 情况 #2: 若v的右兄弟存在, 且... */ }
     if ( 0 < r ) { /* 与左兄弟合并 */ } else { /* 与右兄弟合并 */ } //情况 #3
     V = p; // 上升一层,如有必要则继续旋转或合并——至多\rho(logn)层
  } //while
```

## 下溢修复:情况#1:旋转(向左兄弟借关键码)

} //情况#2完全对称

```
if (0 < r) { //若v不是p的第一个孩子,则
  BTNodePosi<T> ls = p->child[r - 1]; //左兄弟必存在
  if ( (_m + 1) / 2 < ls->child.size() ) { //若该兄弟足够 "胖" , 则
     v->key.insert(0, p->key[r-1]); //p借出一个关键码给v(作为最小关键码)
     p->key[r - 1] = ls->key.remove( ls->key.size() - 1 ); //ls的最大key转入p
     v->child.insert(0, ls->child.remove(ls->child.size() - 1));
       //同时1s的最右侧孩子过继给v(作为v的最左侧孩子)
     if (v->child[0])v->child[0]->parent = v;
     return; //至此, 通过右旋已完成当前层(以及所有层)的下溢处理
```

## 下溢修复: 情况#3: 合并 (1/2)

```
if (0 < r) { //与左兄弟合并
  BTNodePosi<T> ls = p->child[r-1]; //左兄弟必存在
  ls->key.insert( ls->key.size(), p->key.remove(r - 1) );
  p->child.remove(r); //p的第r - 1个关键码转入ls, v不再是p的第r个孩子
  ls->child.insert( ls->child.size(), v->child.remove( 0 ) );
  if (ls->child[ls->child.size()-1])//v的最左侧孩子过继给ls做最右侧孩子
     ls->child[ ls->child.size() - 1 ]->parent = ls;
  /* ... TBC ... */
```

## 下溢修复: 情况#3: 合并(2/2)

```
while ( !v->key.empty() ) { //v剩余的关键码和孩子, 依次转入1s
     ls->key.insert( ls->key.size(), v->key.remove(0) );
     ls->child.insert( ls->child.size(), v->child.remove(0) );
     if ( ls->child[ ls->child.size() - 1 ] )
        ls->child[ ls->child.size() - 1 ]->parent = ls;
  } //while
  release(v); //释放v
} else
  { /* 与右兄弟合并,完全对称 */ }
```