



アルゴリズムとデータ 構造

第4回優先度付き待ち行列 その2: 優先度付き待ち行列(ヒープ)

優先度つき待ち行列(ヒープ)

■ 今日の内容:

- 抽象データ型: 優先度付き待ち行列 (Priority queue)

- 挿入 (Insert) と最小値除去 (deletemin) をもつリスト (またはキュー) の一種.

- 実装方法 (ヒープ). 応用としてヒープソート.

■ ポイント

- $O(\log n)$ 最悪計算時間のデータ構造

- 平衡2分木

- 抽象データ型とその実装

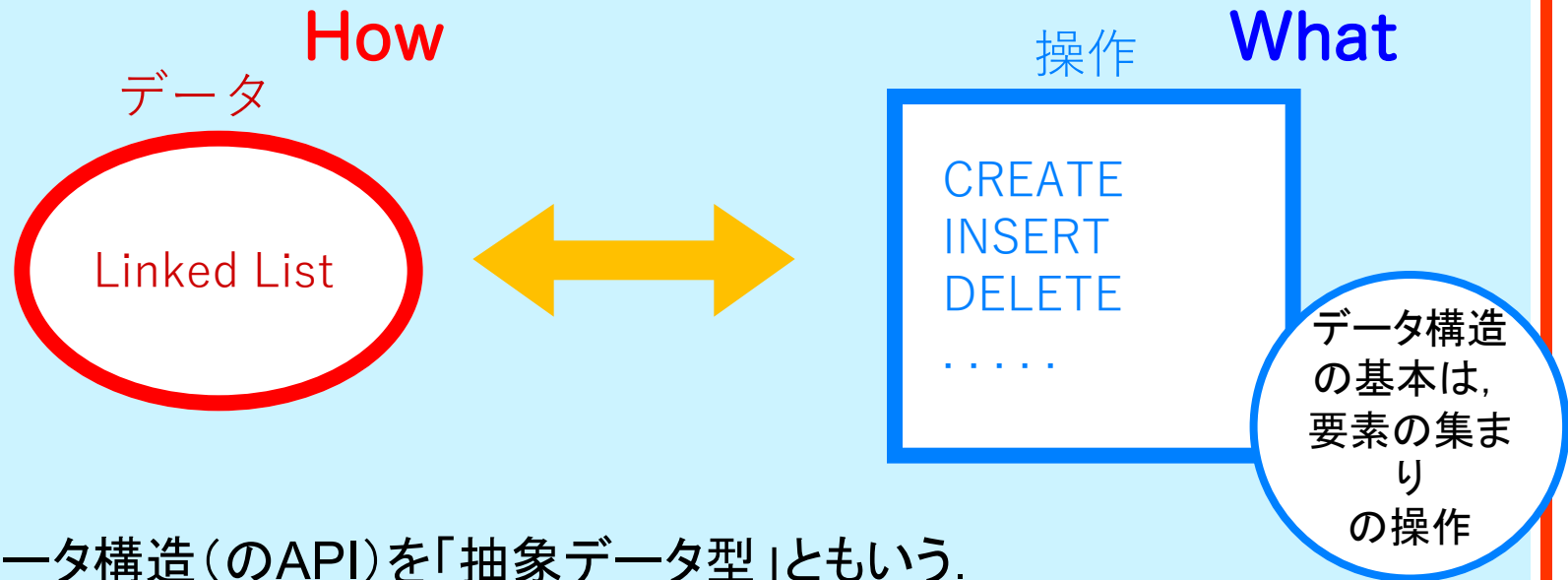
トピック2: 優先度付き待ち行列(ヒープ)

- 高度なデータ構造として、「優先度付き待ち行列」(プライオリティ キュー)を学びます。具体的には、その実現方法として「ヒープ」データ構造を学びます。
- 「ヒープ」は、整数の集合を保持するもので、 n 個の要素を保持しているときに、要素の追加(insert演算)と最小要素の削除(delete-min)を、 $O(\log n)$ 時間で行える優れたデータ構造です。
- ヒープは後で学ぶ平衡二分探索木(balanced binary tree)にアイデアが似ていますが、もっと単純です。(勉強に良い)。
- ヒープを用いた数の整列方法として、「ヒープソート」(heap sort)を紹介します。これは、与えられた n 個の数を $O(n \log n)$ 最悪時間で整列できる、もっとも高速な高速な整列アルゴリズムの一つです。

では、今から「ヒープ」を学びましょう。。。

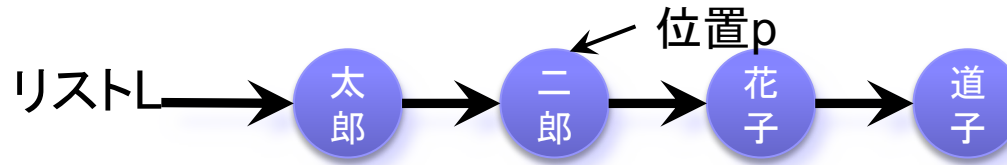
抽象データ型 (Abstract Data Type)とは？

データ型を，それに適用される一組の操作で抽象的に定めたもの．



- データ構造 (のAPI) を「抽象データ型」ともいう．
- データ構造には、「それは何か (What)」と「それをどのように実現するか？ (How)」の二つの面がある．
- 現代的なプログラム言語やライブラリーはこの考え方に基づく． (例：C++, Java, Ruby, Python などなど)

抽象データ型としての「リスト」に対する操作



- `List L = create ()` : 空のリストを返す.

変更操作

- `delete(L, p)` : リストLの位置pの要素を削除する
- `insert(L, p, x)` : リストLの位置pの次に要素xを挿入する

探索操作

- `search (L, x)` : リストLに要素xが含まれてるかを1と0で返す

アクセス操作

- `find(L, i)` : リストLのi番目のセルの内容を返す(ランダムアクセス)
- `last(L)` : リストLの最後のセルの位置を返す
- `next(L, p)` : 位置pの1つ次のセルの位置を返す
- `previous(L, p)` : リストLにおいて、位置pの1つ前のセルの位置を返す

優先度付き待ち行列

- 挿入(insert)と最小値取り出し(deletemin)の二つの操作だけをもつデータ構造.
- 集合Aを表わし, その最小値を管理する

リスト,
キュー,
スタック
の仲間

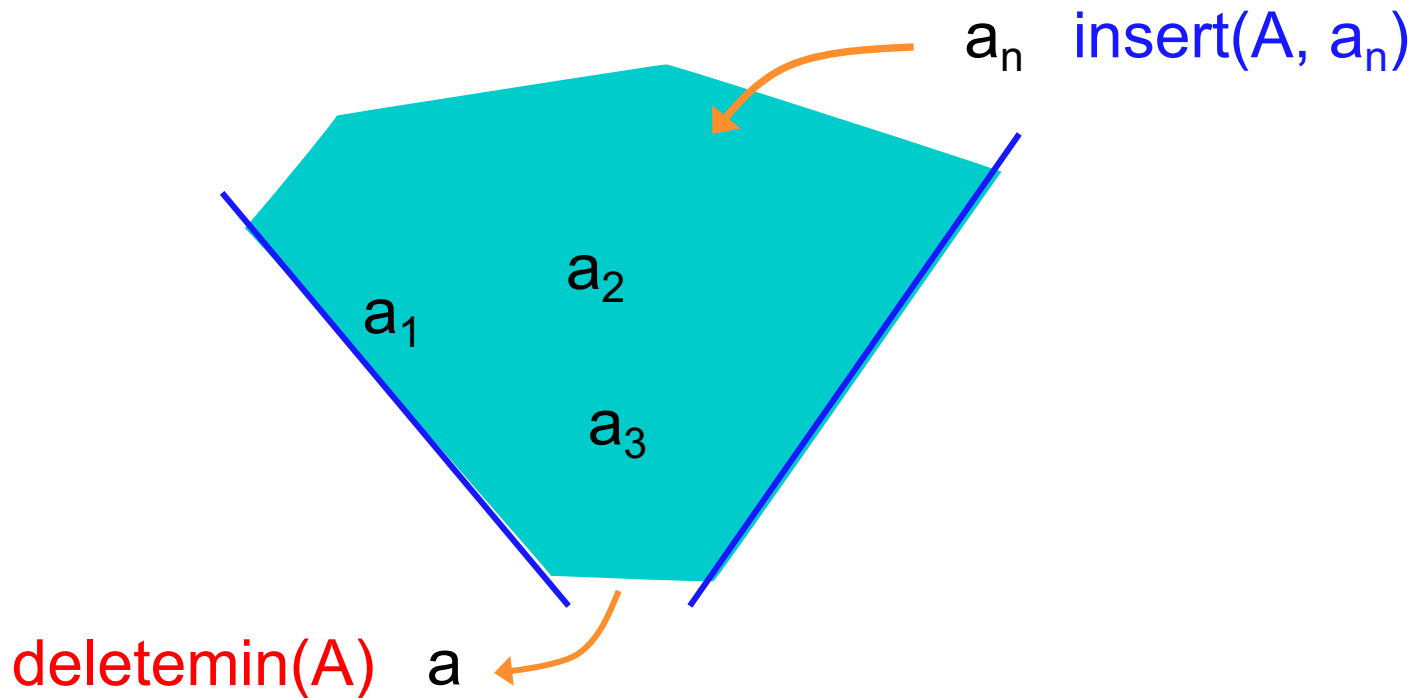
二つの操作

- $\text{insert}(A, x)$: 集合Aに要素xを**挿入**する
- $\text{deletemin}(A)$: 集合Aが空でないとき, **最小の要素 x を返し**,
同時に x をAから**削除**する.

- 応用1:「配列のヒープソート」
 - はじめに要素を全て挿入し, その後に最小要素を順に取り出す.
 - $O(n \log n)$ 時間の最適ソートアルゴリズムの一つ
- 応用2:「最小木の計算」
 - 重み付きの辺の集合を管理し, プログラムの各ステップで重み最小の辺を取り出す.

優先度付き待ち行列

- 最小値を高速に取り出せる集合



Priority Queue の単純な実現方法

～ 連結リスト (linked list) を用いる方法

整列しない場合

DELETEMIN(A)

- ◆ $O(n)$ 時間
- ◆ 先頭から操作し、最小の要素を見つける。

INSERT(x, A)

- ◆ $O(1)$ 時間
- ◆ 先頭に挿入するだけ。

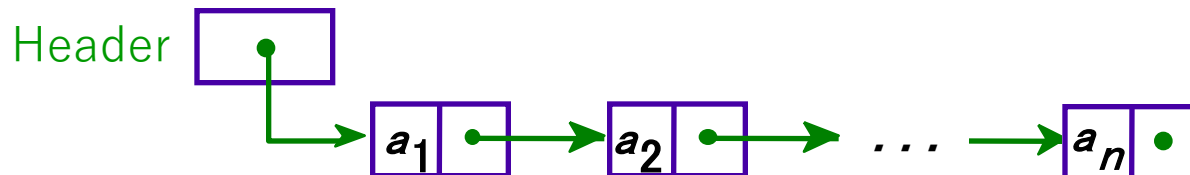
あらかじめ整列した場合

DELETEMIN(A)

- ◆ $O(1)$ 時間
- ◆ 先頭の要素を除くだけ

INSERT(x, A)

- ◆ $O(n)$ 時間
- ◆ 先頭から操作し、順序を保って挿入する。



疑問

DELETETEMINとINSERTの
両方の演算を
もっと効率良く実現
できないか？

ヒープ (heap)

平衡した2分木をつかって、順序集合を管理
効率よい操作を実現

DELETEMIN, INSERT の両方の操作を
 $O(\log n)$ 時間で実現.

ヒープを用いて、Priority Queue を実現

ヒープ[°](heap)

英語:「山積み」という意味.



優先度付き待ち行列(ヒープ, heap)

集合X上の全順序(total order, 線形順序(linear order))とは

X上の要素間の2項関係 \leq で、次の性質をもつものをいう。

- (1) $x \leq x$ for all $x \in X$ (反射律, reflexivity)
- (2) $x \leq y, y \leq z \Rightarrow x \leq z$ (推移律, transitivity)
- (3) $x \leq y, y \leq x \Rightarrow x = y$ (反対称律, anti-symmetry)
- (4) $x \leq y$ or $y \leq x$ for all $x, y \in X$ (比較可能性, comparability)

基本

全順序 \leq が定義されている集合の要素を節点にもつ木で、

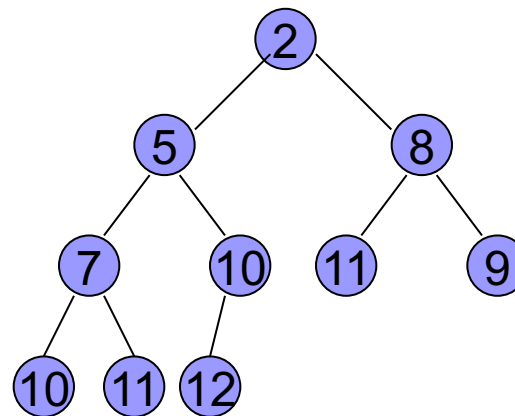
次のような「ヒープ条件」を満たす**2分木(各節点の子の数が高々2つの木)**を考える。

ヒープ条件

任意の節点uに対して

uの親の要素 \leq uの要素

が成り立つ。



ヒープの定義：基本アイディア

ヒープ(heap, 順位付きキュー(priority queue))とは

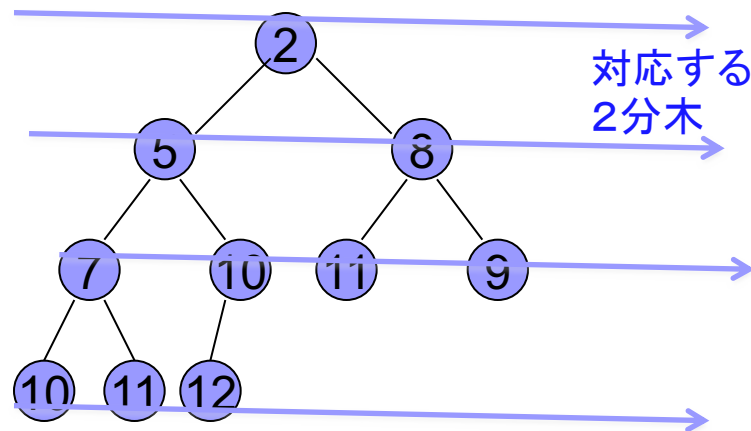
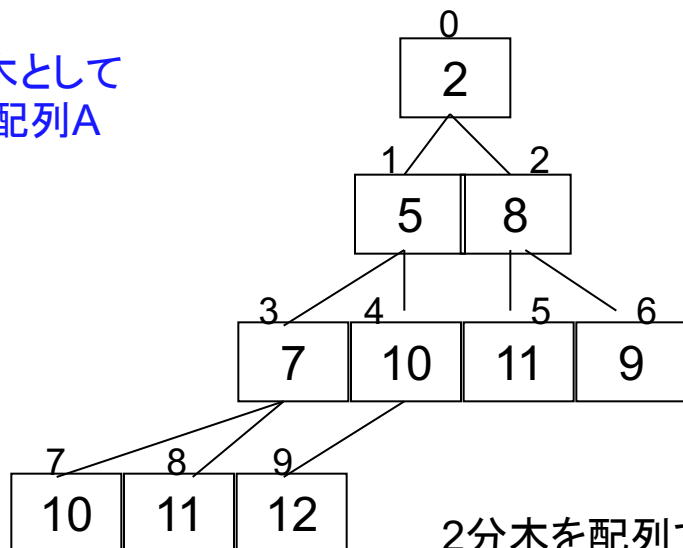
$A[i]$ の親を $A[\lfloor (i-1)/2 \rfloor]$ として定義される2分木がヒープ条件を満たす配列A

(例)

配列A

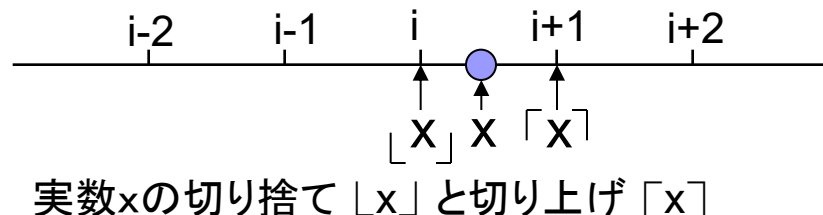
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
2	5	8	7	10	11	9	10	11	12

2分木として
みた配列A



2分木を配列で表現する基本アイディア: 2分木のノードを, 同じ高さ毎(幅優先探索順)で切って, 左から配列に詰め込む

ヒープの定義(詳細)



ヒープ(heap, 順位付きキュー(priority queue))とは

$A[i]$ の親を $A[\lfloor (i-1)/2 \rfloor]$ として定義される2分木がヒープ条件を満たす配列 A

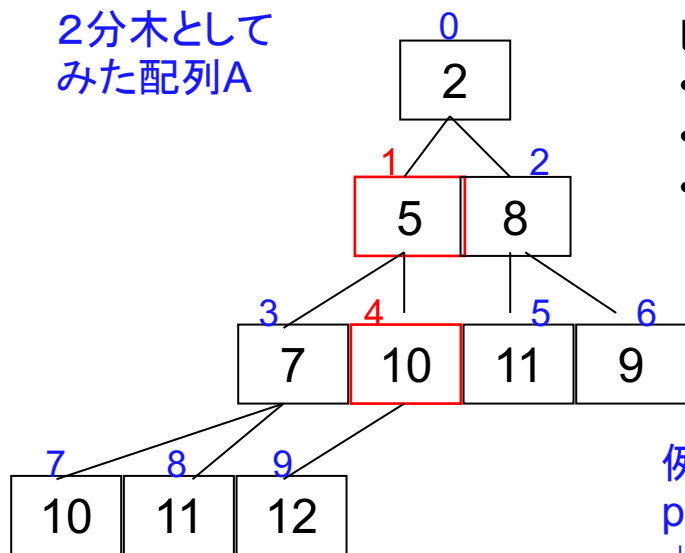
(例)

配列 A

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
2	5	8	7	10	11	9	10	11	12

ヒント: 二分木を、ポインタを使わずに、うまく配列で表すところがちょっとむずかしいかもしれない。でも、子供 i から親を表す式を見て、下の木の例の上、よく考えればわかります。

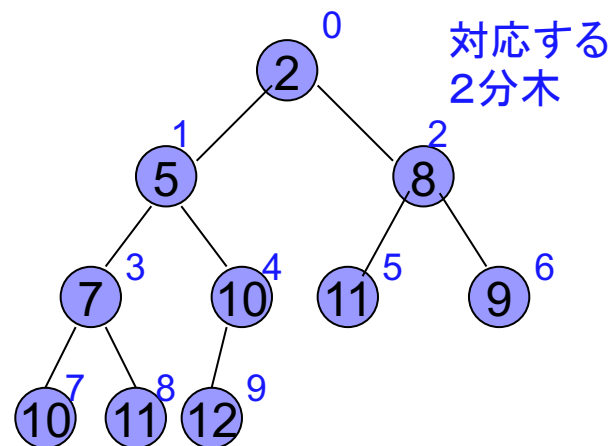
2分木として
みた配列 A



ヒント: 配列を2分木とみるには

- 配列の添字 \Rightarrow ノード
- 配列の値 \Rightarrow ノードの値
- $\text{parent}(i) = \lfloor (i-1)/2 \rfloor$

例) ノード4の親はノード1:
 $\text{parent}(4) = \lfloor (4-1)/2 \rfloor = \lfloor 3/2 \rfloor = \lfloor 1.5 \rfloor = 1$



ヒープの基本操作(最小要素の削除)

DELETEMIN(A) 最小(根にある)要素の削除 (n :削除前の要素数)

基本

Step 1 最小要素 $A[0]$ を出力. $A[0] \leftarrow A[n-1]$, $i \leftarrow 0$

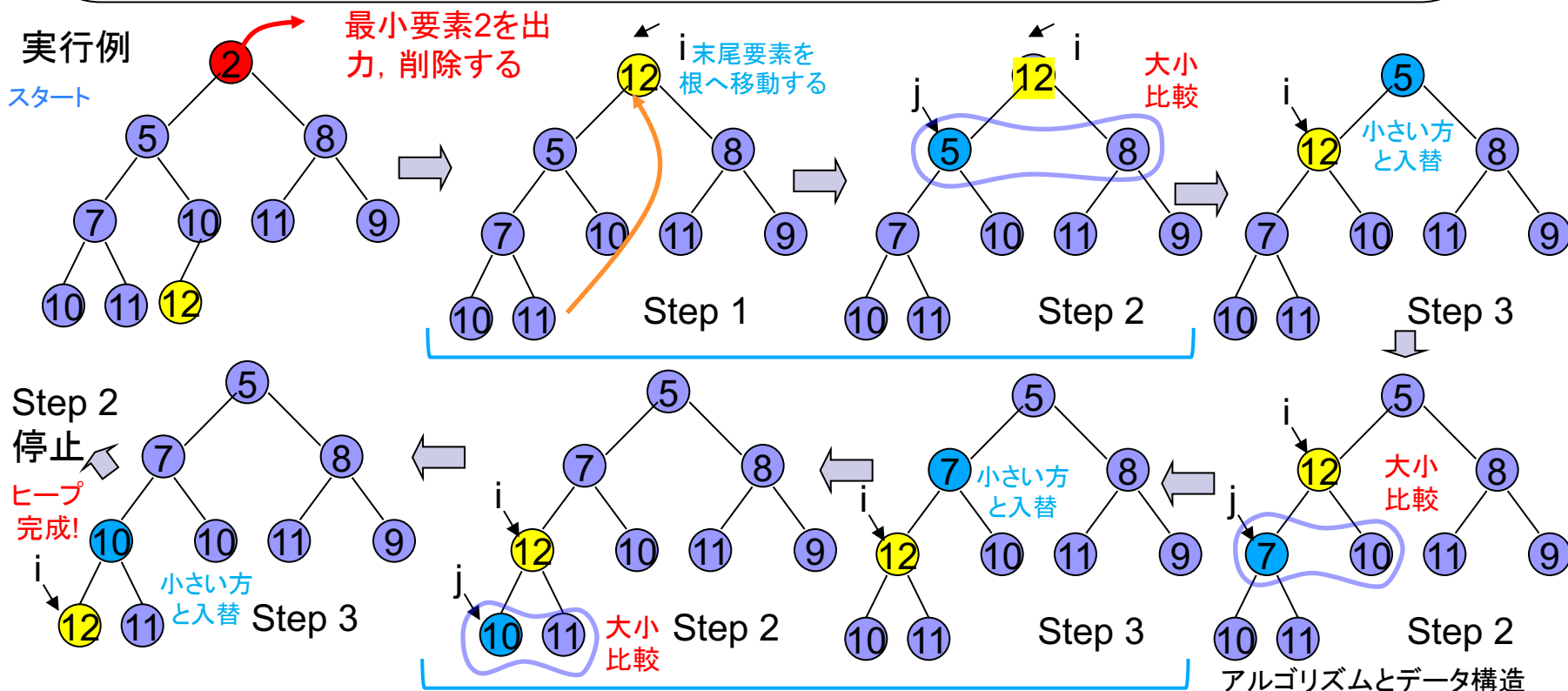
Step 2 $2i+1 \geq n-1$ ならば停止。

そうでなければ $j \leftarrow \operatorname{argmin}_{k \in \{2i+1, 2i+2\}, k < n} A[k]$ とする。

Step 3 $A[i] \leq A[j]$ ならば停止。

そうでなければ $A[i]$ と $A[j]$ の中身を入れ替え、 $i \leftarrow j$ としてStep 2へ

解説: $A[2i+1]$ と $A[2i+2]$ の
小さい方を j として選ぶ



ヒープの基本操作(要素の追加)

INSERT(x,A) 要素の追加 (n:追加前の要素数)

Step 1 $A[n] \leftarrow x, i \leftarrow n$

Step 2 $i=0$ ならば停止。

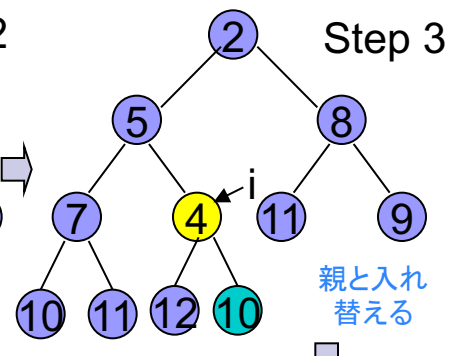
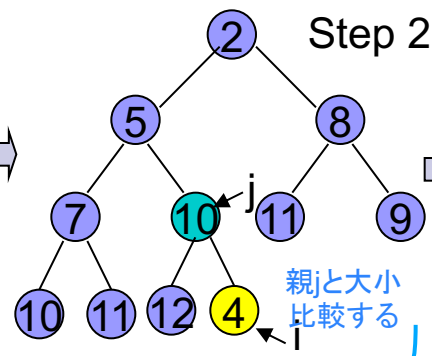
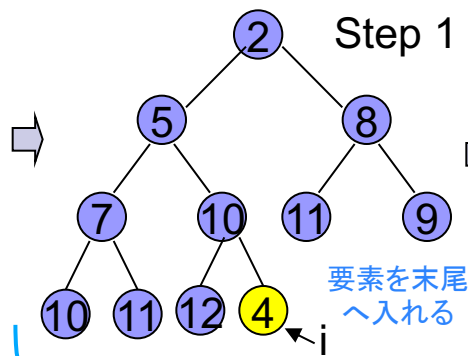
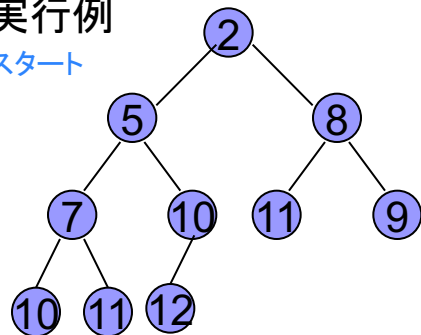
そうでなければ $j \leftarrow \lfloor (i-1)/2 \rfloor$ とする。

Step 3 $A[i] \geq A[j]$ ならば停止。

そうでなければ $A[i]$ と $A[j]$ の中身を入れ替え、 $i \leftarrow j$ としてStep 2へ

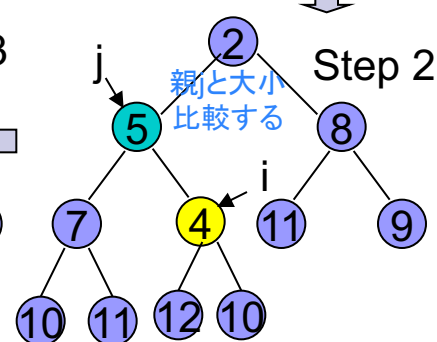
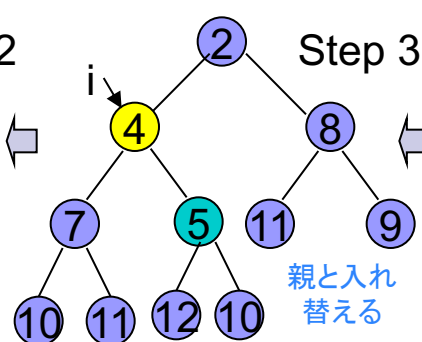
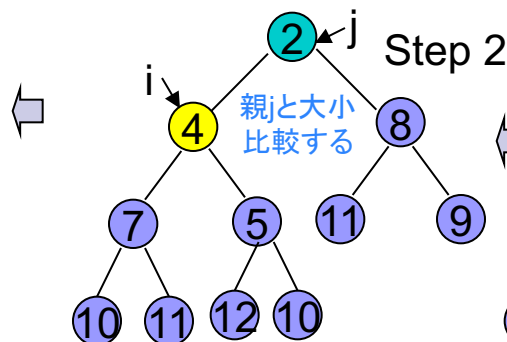
基本

実行例
スタート



ヒープ
完成! 停止

ヒント: 新しく入れる要素が「コップの中の泡」のように、下から上に上がっていく感じ。例えばでいうと、バブルソートにちょっと似ている



アルゴリズムとデータ構造

ヒープの基本操作の時間計算量

基本

DELETEMIN(A), INSERT(x,A)ともに、各Stepは定数時間で実行可能



Step 2とStep 3の間のループの回数のオーダーで実行可能

1回の繰り返し毎にDELETEMINは*i*の位置が1つずつ深くなっていく
INSERTは *i*の位置が1つずつ浅くなっていく



最悪、木の高さの回数だけループする

証明してみよう!

要素数*n*のヒープを2分木で表現した場合、木の高さは $\lfloor \log_2 n \rfloor$ である。

(証明のあらすじ) ヒープの配列での表現方法から、平衡係数
(前回の平衡探索木)が常に1以下なので、木の高さは $O(\log_2 n)$

DELETEMIN(A)とINSERT(x,A)の最悪時間計算量は $O(\log n)$

応用: ヒープソート

- 整列問題の $O(n \log n)$ 時間の最適解法の一つ

整列問題

入力: 長さ n の配列 A

6	17	3	1	8	2
---	----	---	---	---	---

出力: A の要素を昇順にならべかえた配列

1	2	3	6	8	17
---	---	---	---	---	----

コメント: ヒープソートは, 授業後半(整列アルゴリズム)でもう一度詳しく学びます.

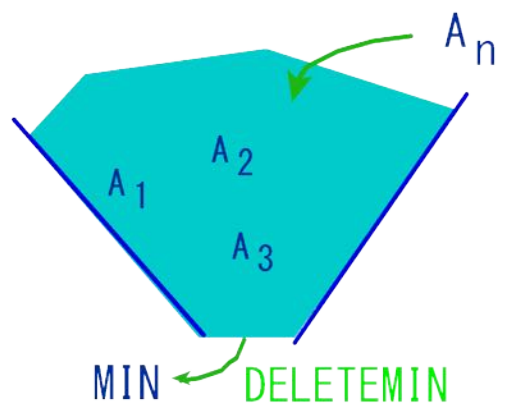
応用: ヒープソート

■ 考え方

- ヒープ(優先度付き待ち行列)を使って, 長さ配列Aの要素を $O(n \log n)$ 時間で整列する

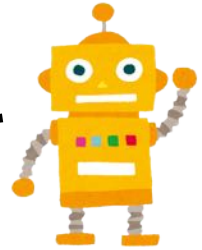
■ 手順

- 空のヒープへ要素 $A[0], \dots, A[n-1]$ を順にinsertする.
- Deleteminをn回適用し, 最小要素を順に取り出して, 出力配列へ左詰めで入れる



コメント: ヒープソートは, 授業後半(整列アルゴリズム)でもう一度詳しく学びます.

アルゴリズム道場：今日のおまけ



次ができれば、学んだアルゴリズムが理解できた証拠です

1. 友達に、「それは、だいたいこんなアルゴリズムだよ」と、(図をかいたりして)説明できる
2. 自分でプログラムが書けそうな気がする(実際にかくのは時間がかかるが、時間さえあればできると思える)

逆に言うと、上のどちらかできるような気がすれば、アルゴリズムの細かなところは忘れても大丈夫！

どうかな？

アルゴリズムの説明は、同じ本で理解しても、人によって全然違うし、違っていいのです。
それが新しいアルゴリズムの発明の第一歩です。

優先度つき待ち行列(ヒープ)

■ 今日の内容:

- 抽象データ型: 優先度付き待ち行列(Priority queue)

- 挿入(Insert)と最小値除去(delete min)をもつキューの一種.

- 実装方法(ヒープ). 応用としてヒープソート.

■ ポイント

- $O(\log n)$ 最悪計算時間のデータ構造

- 平衡2分木

- 抽象データ型とその実装