Programming: Back to Basics

Tống Tùng Giang

Xin chào!

- · Vào ngành game từ 2015.
 - FZ9: Timeshift, Arena of Survivors (Hiker Games).
 - · Prison Architect, Grounded: Nintendo Switch (Double Eleven).
 - · LEGO® Horizon Adventures™ (Studio Gobo).
 - · ... và một vài sản phẩm không được thấy ánh mặt trời.
- · Unity, Unreal Engine, custom engine.
- · Mobile, PC, console.

Lịch trình

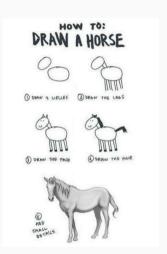
- · Ôn lại cơ bản: kiến trúc Von Neumann, bộ nhớ dưới góc nhìn của hệ điều hành.
- · Tổ chức kiểu dữ liệu.
- · Mång.
- · Danh sách liên kết
- · Bảng băm.
- · Các cấu trúc dữ liệu khác.

Mục tiêu

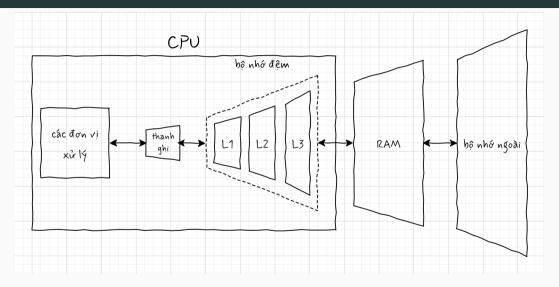
- · Lựa chọn cấu trúc dữ liệu phù hợp với bài toán mình đang giải quyết.
- · Sửa một vài "lỗi" sử dụng.
- · Hiệu năng tốt hơn do dữ liệu được tổ chức một cách thân thiện với phần cứng.
- · Logic chương trình gần như giữ nguyên.

Cơ bản != dễ



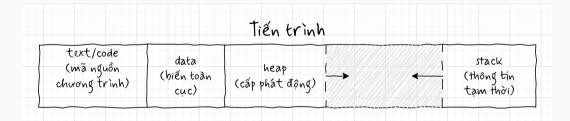


Kiến trúc bộ nhớ

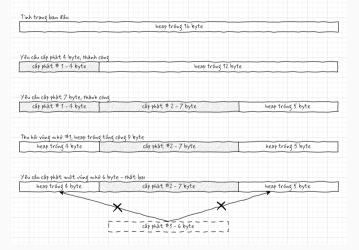


3 tiêu chí: truy cập nhanh, kích thước lớn, giá thành tốt.

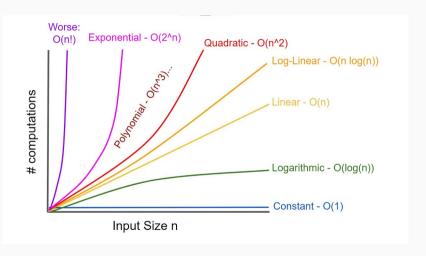
Cách hệ điều hành quản lý bộ nhớ



Cách hệ điều hành quản lý bộ nhớ (tiếp)



Độ phức tạp của thuật toán



std::map<Key,T,Compare,Allocator>::find

```
iterator find( const Key& key ); (1)

const_iterator find( const Key& key ) const; (2)

template< class K >
    iterator find( const K& x ); (3) (since C++14)

template< class K >
    const_iterator find( const K& x ) const; (4) (since C++14)
```

- 1,2) Finds an element with key equivalent to key.
- 3.4) Finds an element with key that compares equivalent to the value | x. This overload participates in overload resolution only if the qualified-id Compare::is_transparent| is valid and denotes a type. It allows calling this function without constructing an instance of Key.

Parameters

key - key value of the element to search for

 ${f x}~$ - a value of any type that can be transparently compared with a key

Return value

An iterator to the requested element. If no such element is found, past-the-end (see end()) iterator is returned.

Complexity

Logarithmic in the size of the container.

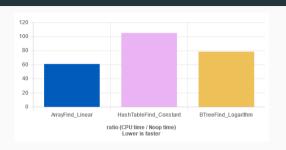
"Dùng thuật toán [tên bất kỳ] đi, O(1) nhanh hơn O(N) là cái chắc!"

- $\cdot\,$ Ký pháp O thể hiện mức tăng trưởng chứ không phải là giá trị tuyệt đối.
- · Các yếu tố ảnh hưởng:
 - · Tổ chức của cấu trúc dữ liệu trong bộ nhớ.
 - · Chi phí tính toán của từng phép toán.
 - Đặc thù của bài toán tương ứng với trường hợp xấu nhất/trung bình/tệ nhất của thuật toán.
 - Kích thước tập dữ liệu.

// O(N)

```
std::vector<int> v;
auto vIt = std::find(v.begin(),
                     v.end(),
                     toFind
                    );
// 0(1)
std::unordered_set<int> s;
auto sIt = s.find(toFind);
// O(logN)
std::set<int> s;
```

auto sIt = s.find(toFind);



Thứ tự sắp xếp các trường dữ liệu

struct Efficient (12 byte)

+0x0004

int i

+0x0000

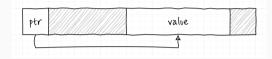
```
struct Inefficient {
                                                   struct Efficient {
    bool b; // 1 byte
                                                       float f;
                                                                   // 4 byte
    int i;  // 4 byte
                                                       int i;  // 4 byte
    short s; // 2 byte
                                                       short s; // 2 byte
    float f; // 4 byte
                                                       bool b; // 1 byte
}: // 16 byte....
                                                   }: // 12 byte
                 struct Inefficient (16 byte)
                  int i
                          short s
                                          float f
    +0×0001
                               +0x000A
 +0×0000
                                     oxogoc.
```

4----- "padding"

shorts boolb

+0x0008 +0x000A

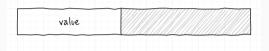
Trưc tiếp và gián tiếp



```
struct Indirect {
   T* ptr;
```

};

- · Kích thước kiểu dữ liêu có thể nhỏ đi.
- · Cache miss khi truy câp giá tri ptr.



```
struct Direct {
    T value;
};
```

- · Nếu chỉ cần truy cập giá trị thì ít gặp cache miss hon.
- · Kích thước kiểu dữ liêu lớn.

(*) C#: Kiểu dữ liệu tham chiếu (class) và kiểu giá tri (struct).

Dữ liệu nóng và nguội

```
class Player
                                                  class Player_Cold
    Vector3f
                 m_Position;
                                                      float
                                                                   m_Health;
    float
                 m_Health:
                                                      int
                                                                   m_Score:
    Vector3f
                 m_Direction;
                                                      Item
                                                                   m_Items[5];
    float
                 m_Speed;
    int
                 m_Score;
    Item
                 m_Items[5];
                                                  class Player
};
                                                      Vector3f
                                                                    m_Position;
                                                      Vector3f
                                                                    m_Direction;
                                                      float
                                                                   m_Speed;
                                                      Player_Cold* m_Cold;
                                                  };
```

Mảng tĩnh

T arr[100];

- \cdot Truy cập ngẫu nhiên: O(1).
- Tìm kiếm: ngẫu nhiên: O(N), có sắp xếp: $O(\log N)$.
- Sắp xếp: O(NlogN).
- Kích thước không đổi.

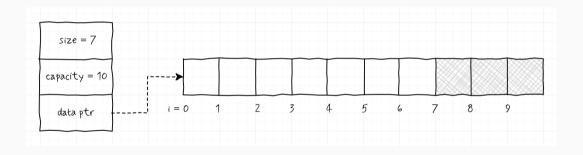
Mảng tĩnh (tiếp)

```
Cấp phát trong stack: C#
int length = ...;

T[] arr1 = new T[length];  // heap
Span<T> arr2 = stackalloc T[length];  // stack
```

Mảng động

```
std::vector<T> v:
v.push_back([ ... ]);
v.push_back([ ... ]);
   · Truy cập ngẫu nhiên: O(1).
   · Tìm kiếm: ngẫu nhiên: O(N), có sắp xếp: O(logN).
   · Sắp xếp: O(NloqN).
   · Kích thước thay đổi được.
        · Chèn phần tử mới: vị trí bất kỳ: O(N), cuối: O(1) (*).
        · Xóa phần tử: vị trí bất kỳ: O(N), cuối O(1).
```



```
std::vector<T> v;
const int NUM = 7749;

for (int i = 0; i < NUM; ++i)
{
    v.push_back([...]);
}</pre>
```

++i;

Xóa tất cả các phần tử thỏa mãn điều kiện bằng cách đổi chỗ với phần tử cuối: O(N).

```
for (int i = 0; i < v.size();)
{
    if ([...])
       v[i] = v[v.size() - 1];  // <--- 0(1)
    else
       ++i;
}</pre>
```

Xóa tất cả các phần tử thỏa mãn điều kiện bằng erase-move idiom: O(N).

```
int newsize = 0;
for (int i = 0; i < v.size(); ++i)</pre>
    if (![...])
                                      // <--- Phủ đinh
        v[newsize] = v[i];
        ++newsize;
v.resize(newsize);
```

```
Cấp phát trên stack khi có thể:
constexpr int MAX_N = 16;
int stackBuffer[MAX_N];
T* arr;
if (n \leq MAX_N)
    arr = stackBuffer;
else
    arr = new int[n];
```

Mảng nhiều chiều

"Mảng của mảng".

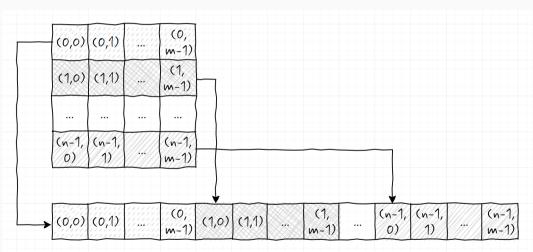
Ví dụ: mảng hai chiều.

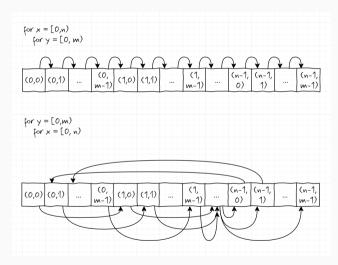
T arr[N][M];

Bố trí trong bộ nhớ:

- · Trực tiếp hay gián tiếp.
- · Theo hàng hay theo cột.

Ví dụ: trực tiếp, theo hàng.





Dùng mảng 1 chiều để biểu diễn mảng nhiều chiều:

```
int get_index(int x, int y, int rows)
{
    return x * rows + y;
}
std::pair<int, int> get_coord(int index, int rows)
{
    return { index / rows, index % rows };
}
```

Dùng mảng 1 chiều để biểu diễn mảng nhiều chiều:

```
T arr[N * M];
// 2D \rightarrow 1D
int x = rand() % N;
int y = rand() % M;
int i = get_index(x, y, M);
// 1D \rightarrow 2D
int i = rand() % (N * M);
const auto& [x, y] = get_coord(i, M);
// Duyệt mảng
const int size = N*M;
for (int i = 0: i < size: ++i)</pre>
    arr[i] = [ ... ];
```

Bonus: mång bit

```
bool arrBool[N];
std::bitset<N> arrBit;
```

Mảng ký tự + nhiều toán tử.

· Các toán tử này có thể che giấu chi phí thực sự của chúng.

Xâu (tiếp)

```
std::string s1 { "Anh em oi, " };  // constructor
std::string s2 = s1;  // copy assignment
s2 = "Mot hai ba, do! Hai ba, do! Hai ba, uong!";  // reassign
s1 += s2;  // grow
```

Xâu (tiếp)

C#:

- Immutable: System.String.
- · Mutable: System.StringBuilder.

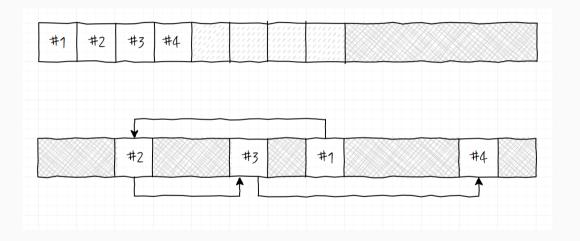
```
string s;
for ([...])
    s += [...];

StringBuilder sb;
sb.EnsureCapacity([...]);
for ([...])
    sb.Append([...]);
```

Danh sách liên kết

```
\begin{split} & \mathsf{std} :: \mathsf{list} < \mathsf{T} > \mathsf{v}; \\ & \mathsf{v}. \mathsf{push\_back}([\ \dots \ ]); \\ & \mathsf{v}. \mathsf{push\_back}([\ \dots \ ]); \\ & \cdot & \mathsf{Truy} \ \mathsf{cập} \ \mathsf{ngẫu} \ \mathsf{nhiên} \colon O(N). \\ & \cdot & \mathsf{Tìm} \ \mathsf{kiếm} \colon O(N). \\ & \cdot & \mathsf{Sắp} \ \mathsf{xếp} \colon O(NlogN). \\ & \cdot & \mathsf{Chèn/xóa} \ \mathsf{phần} \ \mathsf{tử} \colon O(1). \end{split}
```

Danh sách liên kết (tiếp)



Danh sách liên kết (tiếp)



- · Không cần duyệt.
- · Chỉ cần thêm và xóa vào vị trí đã biết.
- · Kích thước tập dữ liệu lớn.

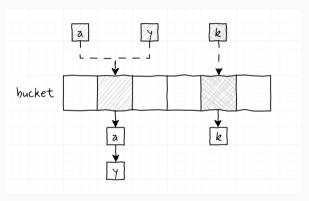
Bảng băm

```
std::unordered_map<K, V> m;
[ ... ]
m[k1] = v1;
```

- Truy cập ngẫu nhiên/tìm kiếm: O(1), tệ nhất O(N).
- Kích thước thay đổi được.
 - Chèn phần tử mới: O(1), tệ nhất O(N).
 - · Xóa phần tử: O(1), tệ nhất O(N).

- · Bucket?
- · Băm (hash)?
- · Hệ số tải (load factor)?
- · Xung đột (hash collision)?
- · Giải quyết xung đột (collision resolution)?

Giải quyết xung đột bằng kết nối (chaining).



```
std::unordered_map<std::string, Foo> dict;
dict.reserve(NUM);
```

```
Tìm kiếm hai lần: tìm kiếm giá trị
std::unordered_map<K, V> m;
[...]
K k1;
auto findIt = m.find(k1);
if (findIt \neq m.end())
    V\& v1 = m[k1];
```

```
Tìm kiếm hai lần: tìm kiếm giá trị
std::unordered_map<K, V> m;
[...]
K k1;
auto findIt = m.find(k1);
if (findIt \neq m.end())
    V& v1 = *findIt;
                                  // <--
```

```
Tìm kiếm hai lần: xóa phần tử
std::unordered_map<K, V> m;
[...]
K k1;
auto findIt = m.find(k1);
if (findIt \neq m.end())
    m.erase(k1);
```

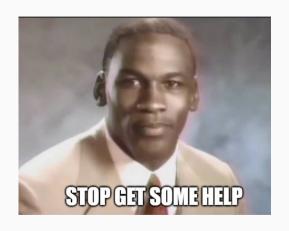
```
Tìm kiếm hai lần: xóa phần tử
std::unordered_map<K, V> m;
[...]
K k1;
auto findIt = m.find(k1);
if (findIt \neq m.end())
    m.erase(findIt);
                                          // <--
```

```
Tìm kiếm hai lần: thêm phần tử
std::unordered_map<K, V> m;
[...]
K k1;
auto findIt = m.find(k1);
if (findIt == m.end())
    m.insert(k1);
```

```
Tìm kiếm hai lần: thêm phần tử
std::unordered_map<K, V> m;
[...]
K k1;
auto& [it, inserted] = m.insert(k1); // <--</pre>
if (inserted)
    [ ... ]
```

Tìm kiếm trong bảng băm mà không dùng đến giá trị băm

- · Tìm kiếm khóa thỏa mãn điều kiên.
- · Tìm kiếm theo phần tử.



Nâng cao: giải quyết xung đột với đánh địa chỉ mở (open addressing):

- · Dò tuyến tính/bậc hai (Linear/quadratic probing).
- · Cuckoo hash table.
- · Robin Hood hash table.

(Có vẻ chưa có giải pháp bên C#)

Thế còn các cấu trúc dữ liệu khác?

- · Ngăn xếp (stack).
- · Hàng đợi (queue).
 - · Cấu trúc vòng (ring buffer).
 - · Hàng đợi hai chiều (deque).
- · Cây nhị phân (b-tree).

Hỏi đáp

