

13. Metody vyhledávání. Adresní vyhledávání (přímý přístup, zřetězené a otevřené rozptylování, rozptylovací funkce). Asociativní vyhledávání (sekvenční, binárním půlením, interpolační, binární vyhledávací stromy). Operační a paměťová složitost algoritmů vyhledávání. (A7B36ALG, A7B36DSA)

Adresní vyhledávání (přímý přístup, zřetězené a otevřené rozptylování, rozptylovací funkce)

**porovnáváním klíčů** (nepatří mezi adresní vyhledávání, jen pro porovnání)

- Nalezeno, když klíč\_prvku = hledaný klíč (složitost  $\omega(\log n)$ )
- např. sekvenční vyhledávání, BVS,...

**Adresní vyhledávání** - z klíče se vypočte adresa umístění prvku. Využívá se jednoznačného vztahu mezi hodnotou klíče prvku a umístěním prvku ve struktuře představující vyhledávací prostor

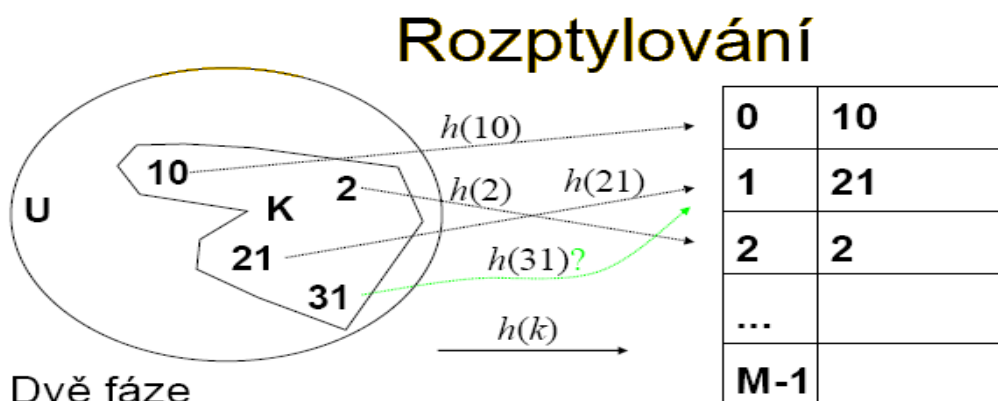
- **Přímý přístup** – klíč je přímo adresou(indexem) hledaného prvku, rozsah klíčů  $\sim$  rozahu indexů (složitost  $\omega(1)$ ).
- **Rozptylování** – výpočtem adresy z hodnoty klíče (složitost průměrně  $\omega(1)$ )

**Rozptylování** – Hešování = kompromis mezi rychlostí a spotřebou paměti

Něco za něco:

– čas provádění  $\sim$  délce klíče

– není vhodné pro operace výběru podmnožiny a řazení (select a sort)

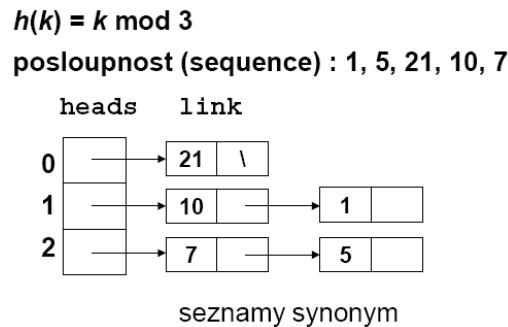


Dvě fáze

1. Výpočet rozptylovací funkce  $h(k)$   
( $h(k)$  vypočítá adresu z hodnoty klíče)
2. Vyřešení kolizí  
 $h(31)$  ..... **kolize**: index 1 již obsazen

Pro výpočet adresy se používá rozptylovací funkce ve tvaru  $h(k)=a$ , kde  $k \in K$  je množina identifikačních klíčů a  $a \in A=[a_{\min}, \dots, a_{\max}]$  je souvislý interval adres. Vzhledem k tomu, že  $|K| \gg |A|$  může nastat, že pro dva různé prvky jejichž klíče se nerovnjají  $k_1 \neq k_2$  (říká se jim synonyma) platí  $h(k_1)=h(k_2)$ . Takovému stavu se říká kolize. Kolize se řeší zřetězeným rozptylováním nebo otevřeným rozptylováním.

**Zřetěžené rozptylování (chaining)** – jedná se o zřetězení synonym v dynamické paměti



Řetěz synonym má ideálně délku  $\alpha = n/m, \alpha > 1$  (plnění tabulky)  
 ( $n$  = počet prvků,  $m$  = velikost tabulky,  $m < n$ )

Insert	$I(n) = t_{\text{hash}} + t_{\text{link}} = O(1)$	velmi nepravděpodobný extrém	
Search	$Q(n) = t_{\text{hash}} + t_{\text{search}}$ $= t_{\text{hash}} + t_c * n/(2m) = O(n)$		průměrně $O(1 + \alpha)$
Delete	$D(n) = t_{\text{hash}} + t_{\text{search}} + t_{\text{link}} = O(n)$		$O(1 + \alpha)$

pro malá  $\alpha$  (velká  $m$ ) se hodně blíží  $O(1)$  !!!  
 pro velká  $\alpha$  (malá  $m$ )  $m$ -násobné zrychlení x seq. s.

**Shrnutí:**

- + nemusíme znát  $n$  předem
- potřebuje dynamické přidělování paměti
- potřebuje paměť na ukazatele a na tabulku  $[m]$

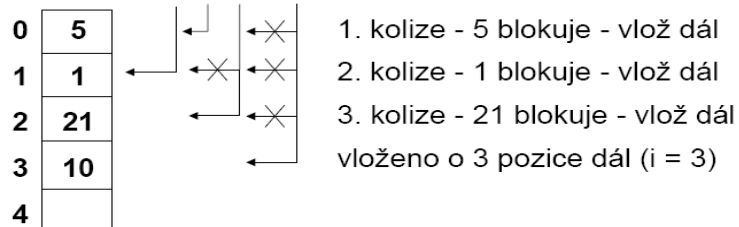
## Otevřené rozptylování

Znám předem počet prvků (odhad) nechci ukazatele (v prvcích ani tabulku) => posloupnost do pole

- Linear probing - sekvenční ukládání do pole

$$h(k) = (k + i) \bmod 5$$

posloupnost: 1, 5, 21, 10, 7

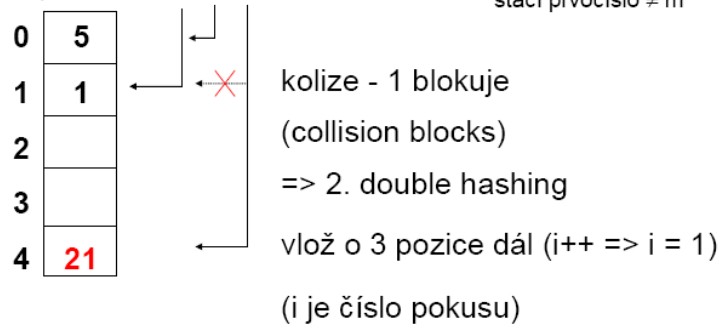


**Double Hashing:**  $h(k) = (k + i \cdot 3) \bmod x$

$$h(k) = [(k \bmod 5) + i \cdot h_2(k)] \bmod 5, \quad h(k) = (k + i \cdot 3) \bmod 5$$

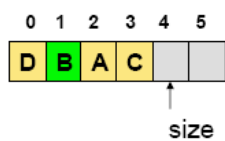
posloupnost: 1, 5, 21, 10, 7

stačí prvočíslo  $\neq m$



## Asociativní vyhledávání (sekvenční, půlením, binární vyhledávací stromy)

**Sekvenční** – pole se postupně prochází, dokud nenajdeme požadovaný prvek



Unsorted array

**Sequential search**

insert

delete

min, max

$P(n) = O(n)$

$Q(n) = O(n)$  😞

$I(n) = O(1)$  😊

$D(n) = O(n)$  😞

in  $O(n)$  😞

```
nodeT seqSearch( key k, nodeT a[] ) {  
    int i = 0;  
    while( (i < a.size) && (a[i].key != k) )  
        i++;  
    if( i < a.size ) return a[i];  
    else return NODE_NOT_FOUND;  
}
```

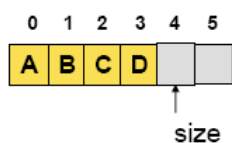
Java-like pseudo code

Hledání s označením (Sentinel):

search("E", a);

Sekvenční vyhledávání mírně rychlejší, ale stále  $Q(n) = O(n)$  ☹️

**Půlením** – před vlastním hledáním se pole vzestupně seřídí. Poté se najde prostřední prvek a porovná se s hledaným. Pokud je větší, tak se hledaný prvek nachází ve spodní polovině. Pokud je menší, tak se hledaný nachází v horní polovině. V polovičním půlení se pokračuje až do pole délky dva. Něco jako hádání čísel od 1 do 100 s nápovědou větší menší. Složitosti se počítají bez seřídění pole:



Sorted array

**Binary search**

insert

delete

min, max

$P(n) = O(n)$

$Q(n) = O(\log(n))$  😊

$I(n) = O(n)$  😞

$D(n) = O(n)$  😞

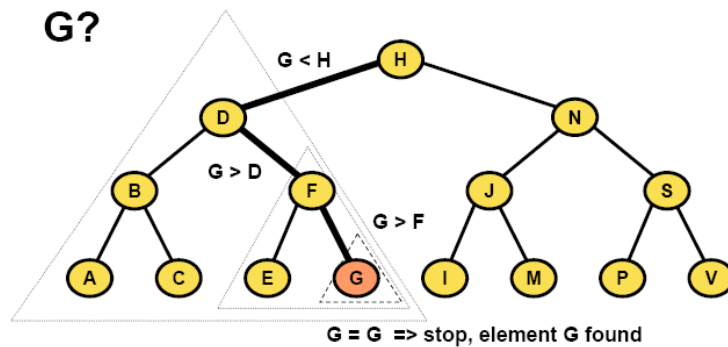
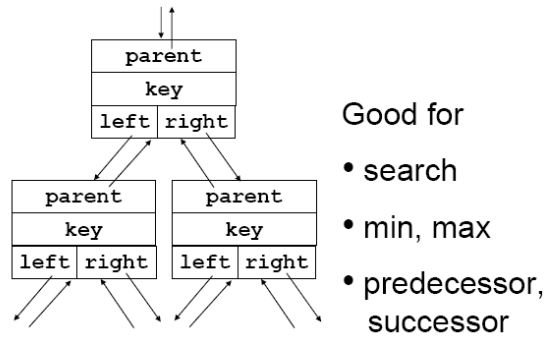
in  $O(1)$  😊

```
nodeT binarySearch( key k, nodeT sortedArray[] ) {  
    int pos = bs( k, sortedArray, 0, sortedArray.size - 1 );  
  
    if( pos >= 0 ) return sortedArray[pos];  
    else  
        return NODE_NOT_FOUND;  
        // bs can return -(pos+1), i.e.  
        // position to insert the node with key k  
}
```

Java-like pseudo code

**Binární vyhledávací stromy** – používá se v úlohách, kde máme soubor stavů s definovanými přechody mezi nimi. Binární strom je takový strom, kde každý uzel má 0 nebo 2 následníky. Strom je uspořádán tak, že levý následník je menší než předchůdce a pravý následník je větší než předchůdce.

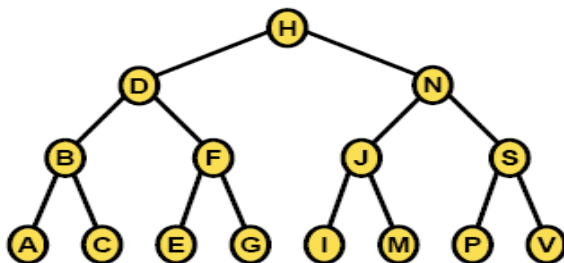
- pro všechny uzly  $u_L$  z levého podstromu platí:  $klíč(u_L) < klíč(u)$
- pro všechny uzly  $u_R$  z pravého podstromu platí:  $klíč(u_R) > klíč(u)$
- $u$  je kořen



Minimum v BST je úplně levý prvek a maximum je pravý prvek

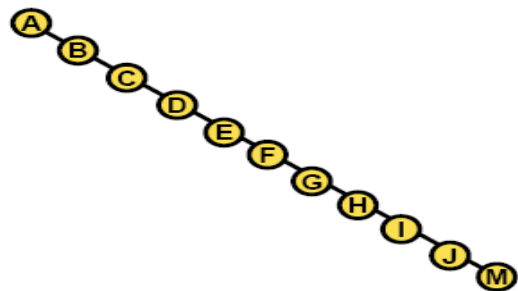
**Všechny operace:**

Search, Maximum, Minimum, Successor, Predecessor můžou běžet v čase  $O(h)$ , kde  $h$  je hloubka stromu



$h = \log_2(n)$   
 $\Rightarrow O(\log(n))$  😊

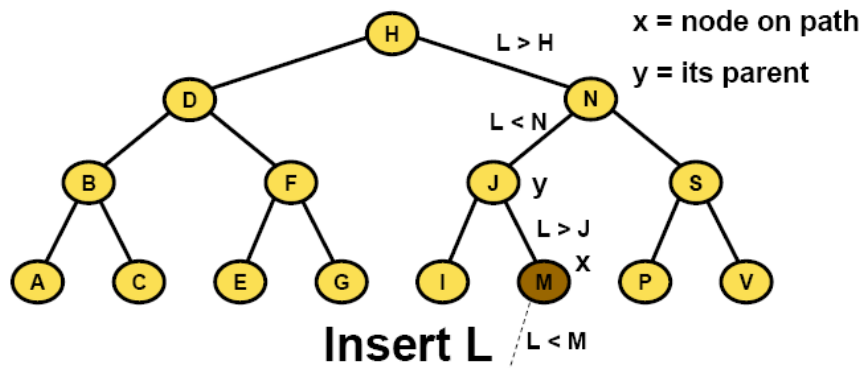
$\Rightarrow$  **balance the tree!!!**



$h = n$   
 $\Rightarrow O(n)$  !!! 😞

### Insert (vložení prvku)

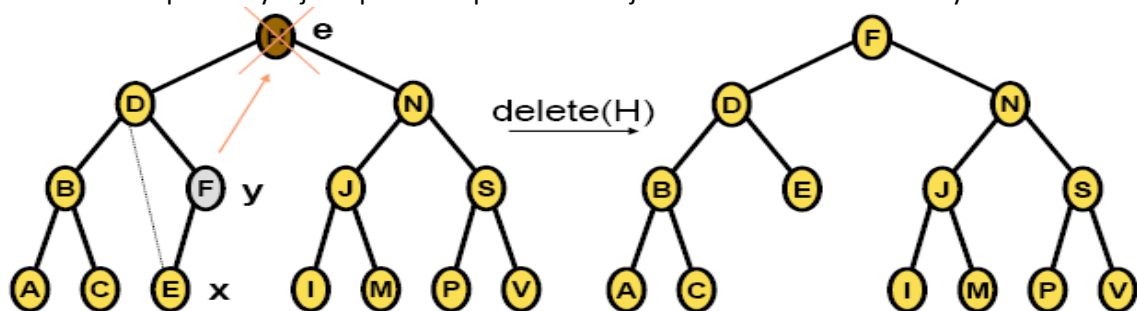
1. Najdi rodičovský uzel ve vyváženém stromu  $O(\log(n))$ , nebo  $O(h)$  v normalním
2. Připoj nový element jako jeho uzel  $O(1)$



### Delete (smazání prvku)

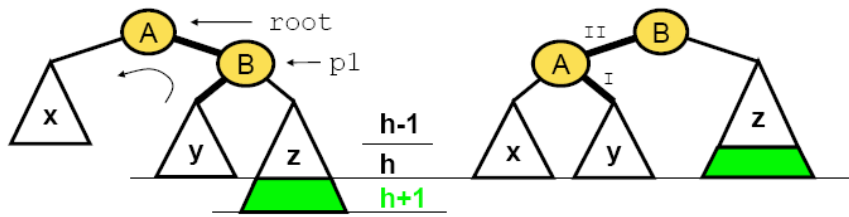
3 typy mazání:

- Uzel nemá potomky – prostě ho smažeme
- Uzel má jednoho potomka – přemostíme vymazaný uzel tak, že místo něj se jenom spojí jeho rodič a následník
- Uzel má 2 potomky – jeho potomka potomek na jeho xové úrovni se s ním vymění ..

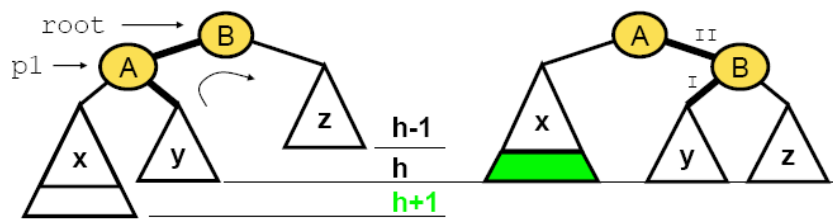


## Vyvažování stromu:

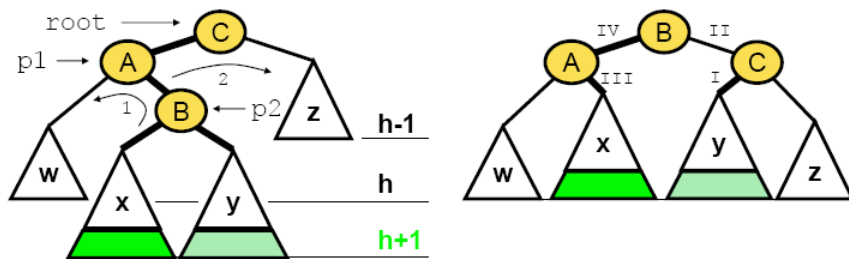
### L rotace (Left Rotation)



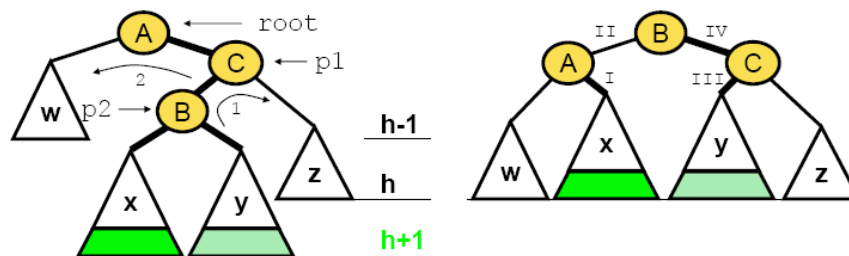
### R rotace (Right Rotation)



### LR station



### RL rotatin



Operační a paměťová složitost algoritmů vyhledávání v průměrném, nejhorším a nejlepším případě

Vyhledávání	Typ	Paměťová složitost P(n)	Vyhledávání Q(n)	Vládání l(n)	Mazání D(n)	Nalezení minima, maxima	Nalezení předchůdce	Nalezení následníka
Sekvenční	Asoc	O(n)	O(n)	O(1)	O(n)	O(n)	N/A	N/A
Půlením (binární)	Asoc	O(n)	O(log n)	O(n)	O(n)	O(1)	N/A	N/A
Binární vyhledávací stromy	Asoc	O(n)	O(h)	O(h)	O(h)	O(h)	O(h)	O(h)
Přímý přístup	Adr.	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$	$\Theta(1)$	N/A	N/A
Zřetězené rozptylování	Adr.	O(m + n)	Extrém O(n) Průměrně O(1 + $\alpha$ )	O(1)	Extrém O(n) Průměrně O(1 + $\alpha$ )	Extrém O(n) Průměrně O(1 + $\alpha$ )	N/A	N/A
Otevřené rozptylování	Adr.	O(n)	úměrné $\alpha$	úměrné $\alpha$	úměrné $\alpha$	úměrné $\alpha$	N/A	N/A



## **ZDROJE :**

[fel.jahho.cz/statnice/SW/soft%20-%202004.doc](http://fel.jahho.cz/statnice/SW/soft%20-%202004.doc)