

Algorithmen und Datenstrukturen

Große Übung #4

Christian Scheffer Jan-Marc Reinhardt



17.12.2015

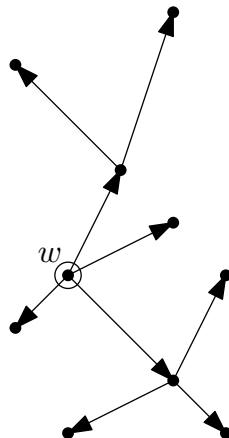
Programm für heute

1. Binäre Suchbäume, insbesondere AVL-Bäume
2. Dynamische Arrays

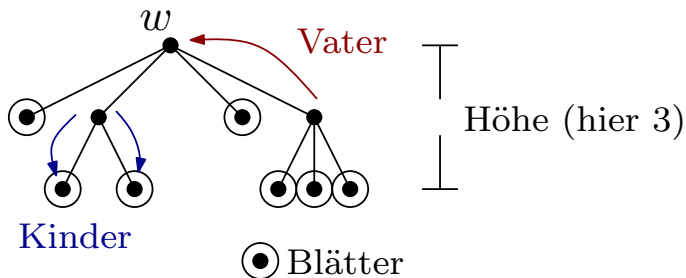
Binäre Suchbäume

Definition: Gewurzelter Baum

- ▶ Gerichteter Baum $T = (V, A)$ mit
- ▶ ausgezeichnete Wurzel w mit Eingangsgrad 0 und
- ▶ Eingangsgrad 1 für alle $v \in V \setminus \{w\}$



Darstellung & Bezeichnungen



Eigenschaften 1

- ▶ Jeder gerichtete Baum hat einen Knoten mit Eingangsgrad 0 (d.h. eine potentielle Wurzel).

Beweis

Annahme: Es existiert ein gerichteter Baum $T = (V, A)$ ohne Knoten mit Eingangsgrad 0. Wähle $v \in V$. Betrachte die Sequenz $v = v_0, v_1, v_2, \dots, v_n$, wobei v_i der Vater von v_{i-1} ist (für alle $1 \leq i \leq n$). Mindestens ein Knoten muss in dieser Sequenz zweimal auftreten. Sei u der Knoten, der zuerst zweimal auftritt. Betrachte die Teilsequenz vom ersten Auftreten von u zum zweiten Auftreten in umgekehrter Reihenfolge. Dies ist ein Kreis in T – ein Widerspruch dazu, dass T ein Baum ist. \square

Eigenschaften 2

- ▶ In einem gewurzelten Baum T gibt es einen eindeutigen Weg von der Wurzel zu jedem anderen Knoten.

(Teil-)Beweis

Annahme: Für einen Knoten v gibt es zwei unterschiedliche Wege $A = (w = a_0, a_1, \dots, a_n = v)$ und $B = (w = b_0, b_1, \dots, b_m = v)$ von der Wurzel w zu v . Betrachte den vom Ende gezählt letzten Knoten u , der in beiden Sequenzen gleich ist (d.h. $a_i = b_j = u$, $i, j > 0$). Dann hat u zwei unterschiedliche Väter, a_{i-1} und b_{j-1} , im Widerspruch dazu, dass T ein gewurzelter Baum ist. □

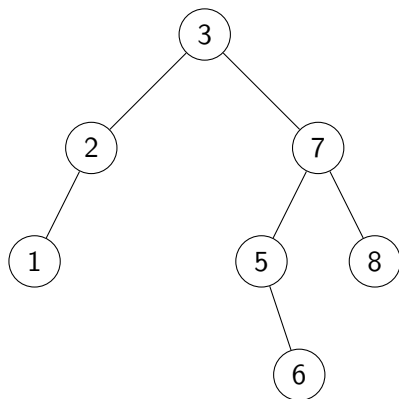
Selbst überlegen: Warum gibt es überhaupt für jeden Knoten v einen Weg von w zu v ?

Suche nach 10!

2	5	7	11	15	16	23	34	35
---	---	---	----	----	----	----	----	----

- ▶ Voraussetzung: Elemente sortiert (Totalordnung)
- ▶ Resultat: Suche hat $\mathcal{O}(\log n)$ Laufzeit
- ▶ Aber: Arrays erlauben kein (schnelles) Einfügen

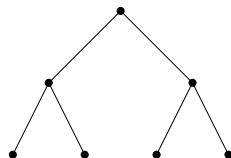
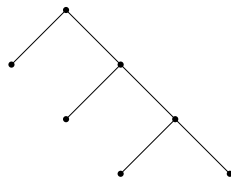
Binäre Suchbäume



- ▶ Gewurzelter Baum mit
- ▶ höchstens zwei Kindern pro Knoten (linkes/rechtes Kind),
- ▶ Schlüssel n , im linken Teilbaum \leq , im rechten $>$.

Definitionen

- ▶ In einem *vollen* binären Baum hat jeder Knoten entweder 0 oder 2 Kinder.
- ▶ Ein binärer Baum ist *vollständig*, wenn er voll ist und alle Blätter dieselbe Entfernung zur Wurzel haben.



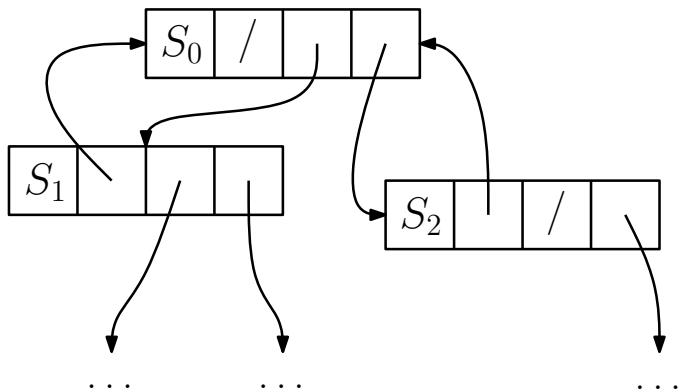
- ▶ Ein vollständiger binärer Baum der Höhe h hat 2^{h-1} Blätter.

Beweis per Induktion über h

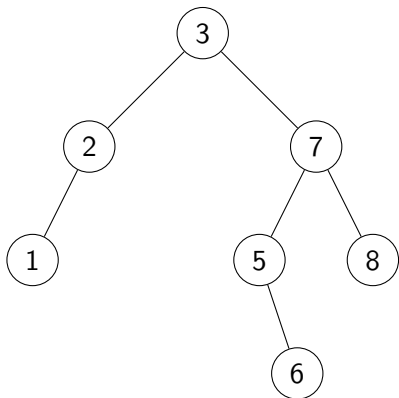
Für $h = 1$ hat ein binärer Baum nur einen Knoten, der gleichzeitig ein Blatt ist. Angenommen, jeder vollständige binäre Baum der Höhe $h - 1$ hat 2^{h-2} Blätter. Einen vollständigen binären Baum der Höhe h erhält man aus einem der Höhe $h - 1$, indem man jedem Blatt 2 Kinder gibt. Dies ergibt $2 \cdot 2^{h-2} = 2^{h-1}$ Blätter. □

Selbst überlegen: Ein vollständiger binärer Baum der Höhe h hat $2^h - 1$ Knoten.

Speicherung im Rechner

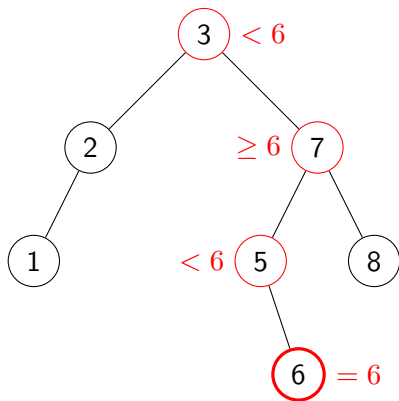


Traversierung

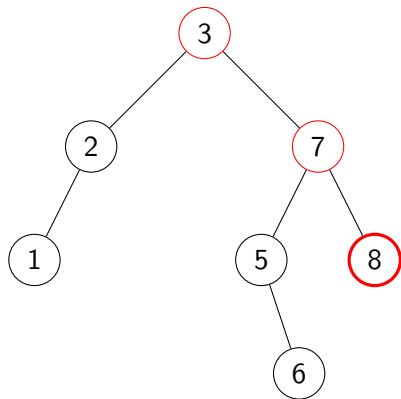
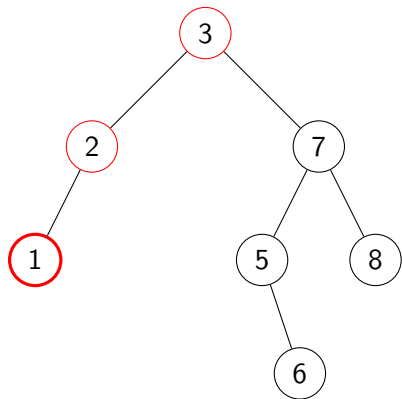


- ▶ in-order: 1, 2, 3, 5, 6, 7, 8
- ▶ pre-order: 3, 2, 1, 7, 5, 6, 8
- ▶ post-order: 1, 2, 6, 5, 8, 7, 3

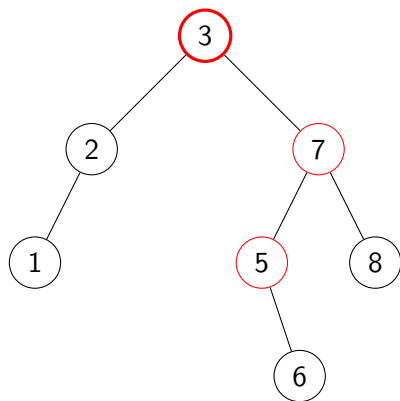
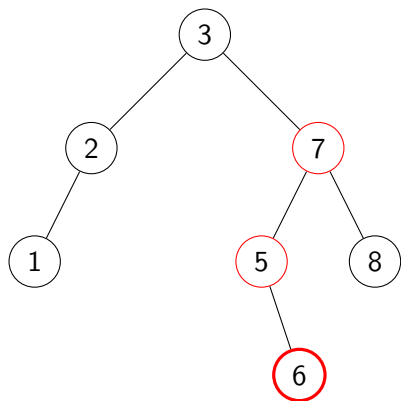
Operationen: Search(6)



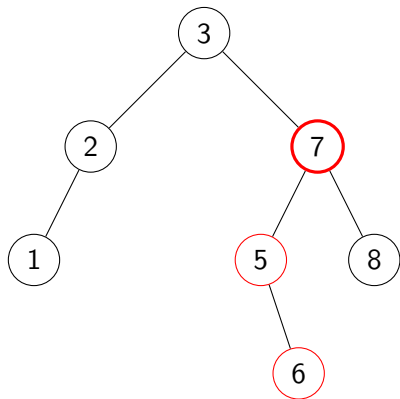
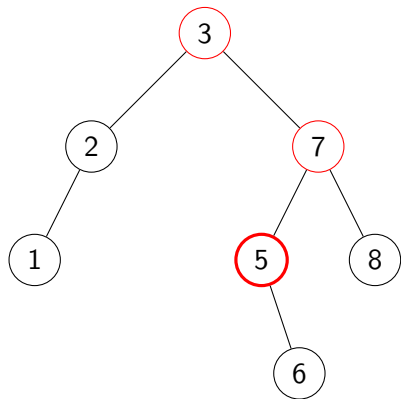
Operationen: Minimum, Maximum



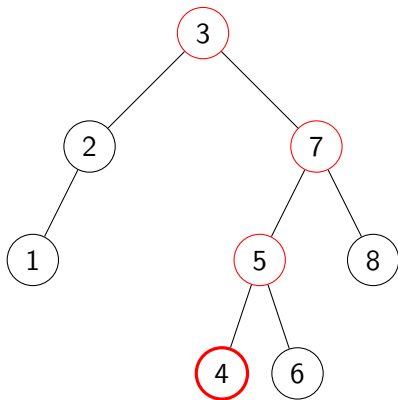
Operationen: Predecessor(7), Predecessor(5)



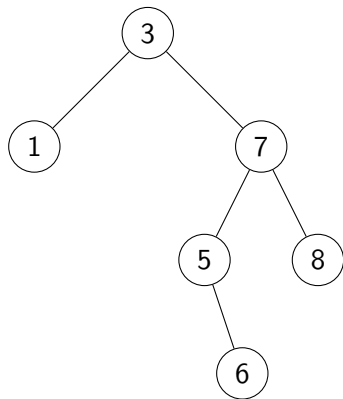
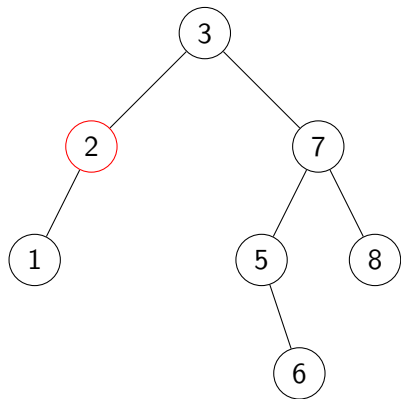
Operationen: Successor(3), Successor(6)



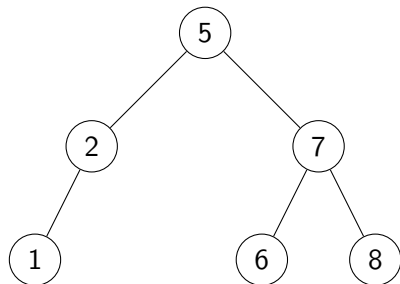
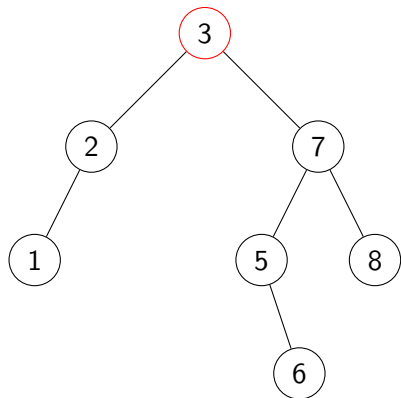
Operationen: Insert (4)



Operationen: Delete(2)



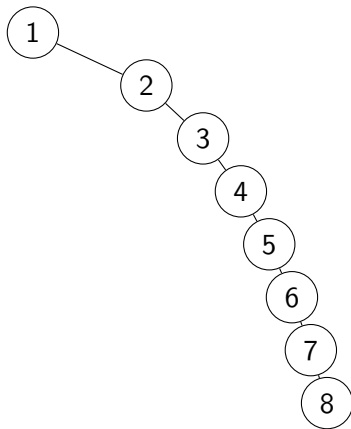
Operationen: Delete(3)



Selbst überlegen: Warum funktioniert das immer?

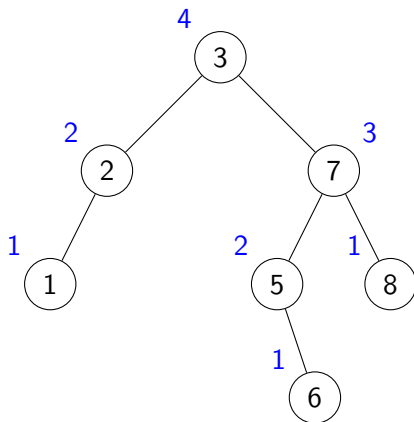
Laufzeit

- ▶ Jeweils $\mathcal{O}(h)$, wobei h die Höhe des Baumes ist
- ▶ Ist das gut?



Definition

Ein binärer Suchbaum heißt höhenbalanciert (oder AVL-Baum), wenn sich für jeden Knoten die Höhe der Kinder um höchstens 1 unterscheidet.

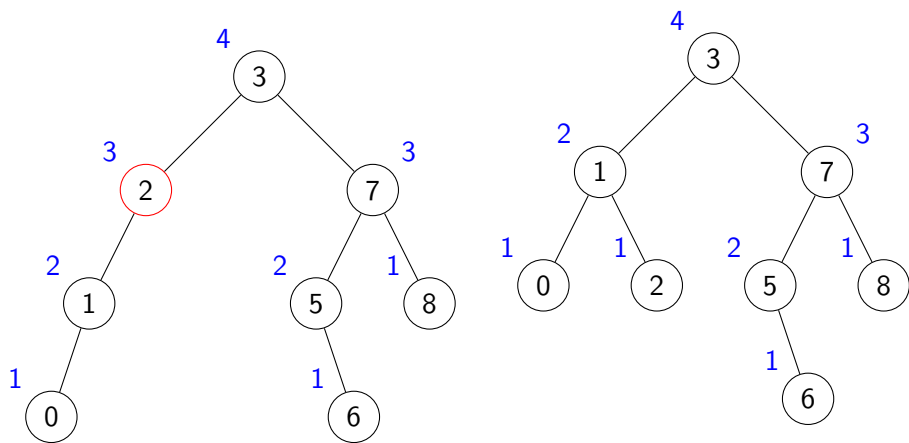


Satz aus der Vorlesung

Die Höhe eines AVL-Baumes mit n Knoten ist in $\mathcal{O}(\log n)$.

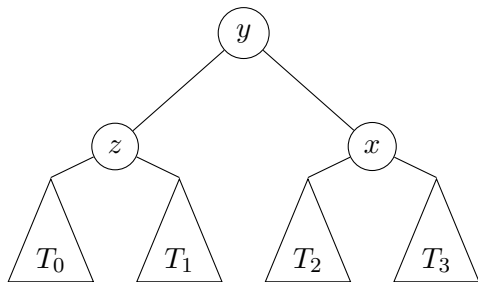
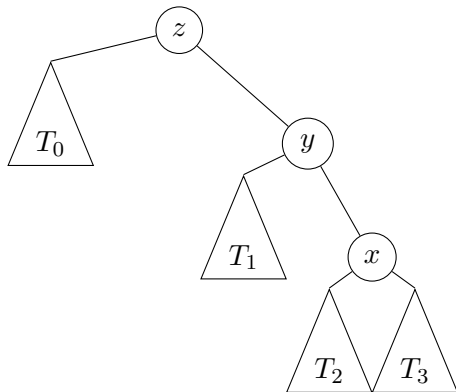
- ▶ Wie erhalten wir die AVL-Eigenschaft beim Einfügen und Löschen?
- ▶ Lokal restrukturieren!

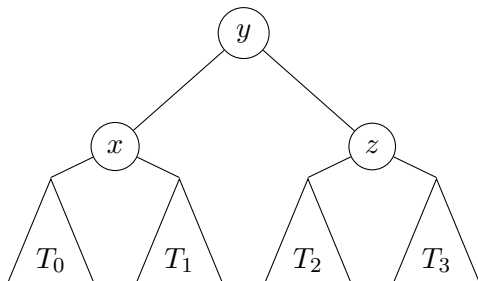
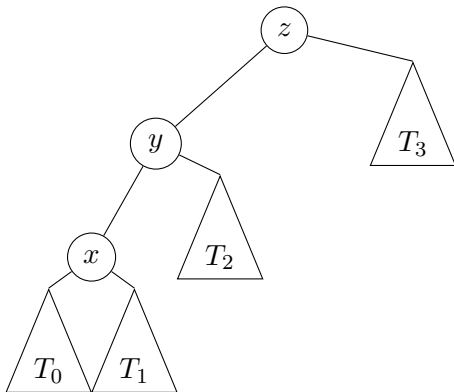
Insert(0)



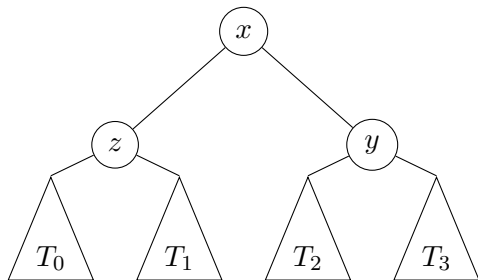
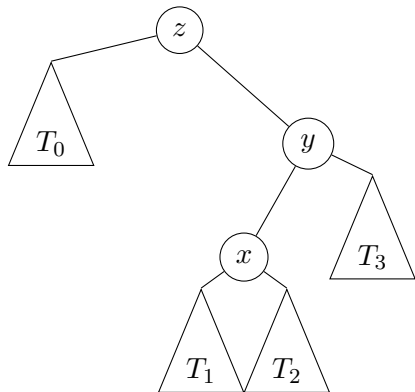
Restructure

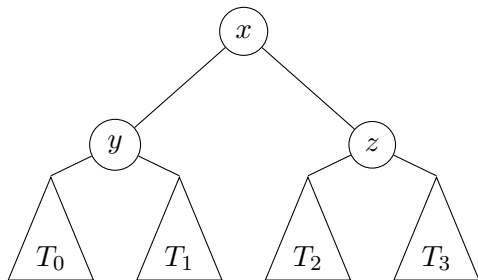
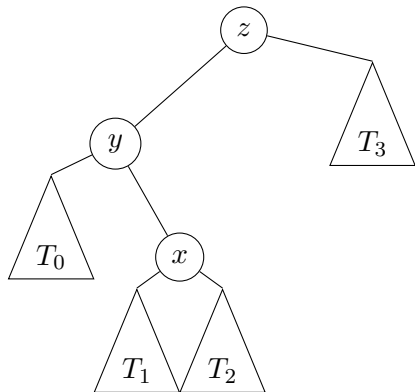
- ▶ Sei v der eingefügte/entfernte Knoten.
- ▶ z ist der erste unbalancierte Knoten auf dem Weg von v zur Wurzel.
- ▶ y ist das höhere Kind von z .
- ▶ x ist das höhere Kind von y (falls gleich hoch: beliebig).
- ▶ Sei $a \leq b \leq c$ die Größensortierung von x, y, z und T_0, T_1, T_2, T_3 die Größensortierung der Teilbäume an den übrigen Kindern von x, y, z .
- ▶ Dann: Ersetze z durch b mit linkem Kind a , rechtem Kind c und hänge die Teilbäume T_0 und T_1 als linkes/rechtes Kind an a und T_2 und T_3 als linkes/rechtes Kind an c .



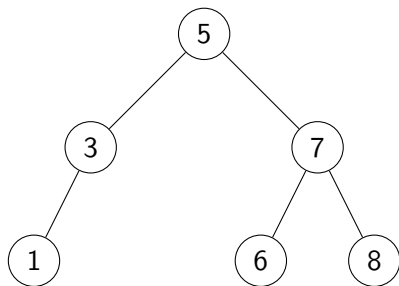
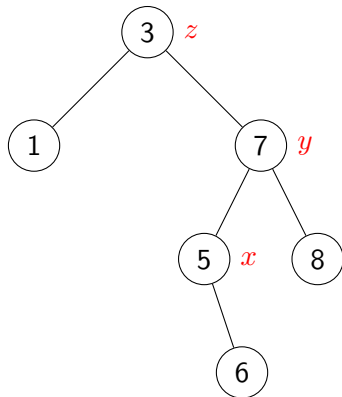


Fall 3





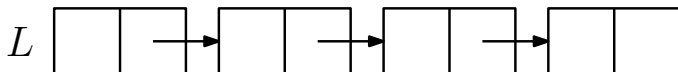
Delete(2)



- ▶ Achtung: Nach dem Löschen können durch Restructure weitere Knoten unbalanciert werden.
- ▶ Weiter restrukturieren! (Insgesamt maximal $\mathcal{O}(\log n)$ mal)

Dynamische Arrays

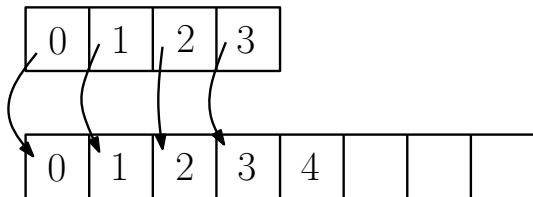
Arrays vs. verkettete Listen



- ▶ Arrays: schneller wahlfreier Zugriff ($\mathcal{O}(1)$), feste Größe
- ▶ Listen: dynamische Größe, langsamer Zugriff ($\mathcal{O}(n)$)

Idee: dynamische Arrays

- ▶ Bei vollem Array einfach in ein größeres verschieben!



- ▶ Viele unterschiedliche Bezeichnungen: `Vector` (C++), `ArrayList` (Java), `list` (Python), ...

Laufzeit für eine Einfügeoperation

- ▶ Im schlimmsten Fall $\Omega(n)$
- ▶ Aber: oft nur $\mathcal{O}(1)$
- ▶ Spannende Frage: Wie oft?
- ▶ Wenn man die Größe des Arrays immer verdoppelt, müssen $n/2$ Objekte eingefügt werden bevor n Objekte verschoben werden.
- ▶ Im Mittel müssen für jedes eingefügte Objekt zwei verschoben werden.
- ▶ *Amortisierte* Zeit $\mathcal{O}(1)$

Vor- und Nachteile

Vorteile:

- ▶ wahlfreier Zugriff in $\mathcal{O}(1)$
- ▶ Einfügen in $\mathcal{O}(1)$ amortisierter Zeit
- ▶ Räumliche Lokalität

Nachteile:

- ▶ Worst Case: $\Omega(n)$ Zeit für eine Einfügeoperation
- ▶ ggf. viel verschwendeter Platz

Fragen?
Schöne Weihnachtsferien!

