

# Uke 7, Forelesning 1



## HUSK – Hittil...

- Forutsetninger for og essensen i faget
  - Metodekall, rekursjon, permutasjoner
  - Analyse av algoritmer
  - Introduksjon til ADT'er
  - De første ADT'er: Lister, stabler og køer
- } Uke 1,  
Uke 2 og  
Uke 3
- 
- Flere ADT'er: Generelle trær, binære trær og binære søketrær
  - Oblig. 1 og "dronning konkurransen"
- } Uke 4 og  
Uke 5
- 
- Flere ADT'er: Hashing, hash-tabeller
  - ADT'er for disk-datastrukturer introduseres: Utvidbar hashing, B-Trær
- } Uke 6



## OVERSIKT – Uke 7, Forelesning 1 (W7.L1)

Vi avslutter utvidbar hashing fra forrige gang.

Vi ser på B-trær (så vidt nevnt) forrige gang:

- Operasjoner
- Optimal nodestørrelse

Vi introduserer prioritetskø ADT'en:

- Motivasjon
- Operasjoner
- Implementasjoner og tidsforbruk
- Innledende om heap-implementasjonen (mer neste uke)



## TEMA: PRIORITETSKØER

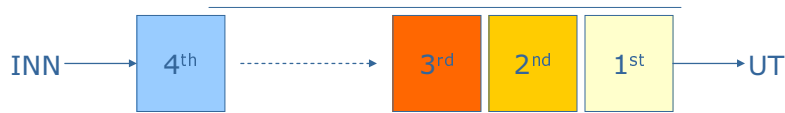


*Introduksjon til  
prioritetskøer...*

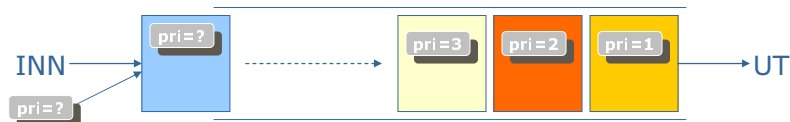


## PRIORITETSKØ – Motivasjon

- I en vanlig kø (kapittel 3 i MAW) setter vi inn elementer i en ende av køen og tar ut elementer i den andre enden (First In First Out – FIFO).



- Ofta har vi bruk for å **prioritere** jobbene som vi legger i køen: Noe må gjøres med en gang, mens andre ting kan vente litt.



## PRIORITETSKØ – Eksempel

### Eksempel: Jobbfordeleren (scheduler) i operativsystemer

- En Unix-server har som oftest mange brukere tilkoblet samtidig, og hver bruker har mange jobber som kjører på en gang (Netscape, Emacs, Java-kompilering, klokke, osv.).
- På en vanlig datamaskin i dag er det bare en prosessor (CPU), så bare en jobb kan fysisk kjøre (utføres) på et gitt tidspunkt.
- Det er helt uakseptabelt å la hver jobb kjøre ferdig før neste jobb får slippe til.



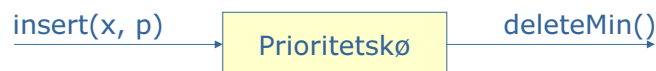
## Løsning

- En mulig løsning er å plassere jobbene i en kø.
- Når en jobb tas ut av køen, får den lov å kjøre en liten stund (noen millisekunder) før den legges bakerst i køen igjen. På den måten ser det ut som om alle jobbene kjører samtidig.
- Problemet er at korte jobber tar uforholdsmessig lang tid p.g.a. all ventingen.
- En god løsning er å senke prioriteten på jobber som allerede har kjørt lenge, slik at nye, korte jobber blir utført raskt.



En **prioritetskø** må minst støtte følgende to operasjoner:

- **insert(x,p)** som setter element x inn i prioritetskøen med prioritet lik p (lite tall betyr høy prioritet, stort tall betyr liten prioritet).
- **deleteMin()** som tar ut og returnerer det elementet i køen som har høyest prioritet (minst p).

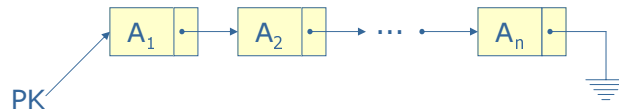


- Vi skal senere se litt på noen andre operasjoner som en mer avansert prioritetskø kan tenkes å støtte.



## PRIORITETSKØ – Implementasjoner #1

- Det er flere opplagte måter å implementere en prioritetskø på: **Enkel pekerkjede**, for eksempel



- setter alltid inn bakerst i pekerkjeden,  $O(1)$
- må traversere listen for å finne det minste elementet,  $O(n)$



## PRIORITETSKØ – Implementasjoner #2

### Sortert pekerkjede ( $A_1 < A_2 < \dots < A_n$ )

- **deleteMin** tar alltid ut bakerst fra listen,  $O(1)$
- ved innsetting må vi gå gjennom listen for å finne riktig plass,  $O(n)$
- Enkel pekerkjede er sannsynligvis bedre enn sortert pekerkjede fordi vi aldri kan ta ut flere elementer enn vi har satt inn.

### Søketrær

- I alle søketrær bruker både **insert** og **deleteMin** i snitt  $O(\log n)$  tid.
- Balanserte søketrær (f.eks. B-trær) bruker aldri mer enn  $O(\log n)$  tid, men slike trær er forholdsvis komplekse strukturer.



## PRIORITETSKØ – Heap implementasjon

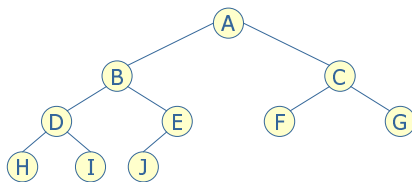
- En **heap**, også kalt **binary heap**, er et binært tre med et
  - **strukturkrav** dvs. hvordan treet ser ut, og et
  - **heap-ordningskrav** dvs. hvordan node-verdiene er plassert i forhold til hverandre.
- Heap-implementasjonen er så populær at mange bruker ordet 'heap' som et synonym for 'prioritetskø'.
- NB! Datastrukturen heap må ikke forveksles med "heapsort" i et run-time system.
- **Insert** tar  $O(\log n)$  tid i verste tilfelle, men konstant tid i gjennomsnitt.
- **DeleteMin** tar  $O(\log n)$  både i verste tilfelle og i gjennomsnitt.
- Konstantleddene er små!



## PRIORITETSKØ – Strukturkravet til en heap #1

### Strukturkravet:

- En heap er et **komplett binærtre**, dvs. et tre hvor hvert nivå i treet er helt fylt opp med noder, med unntak av det nederste nivået som er fylt opp fra venstre mot høyre.

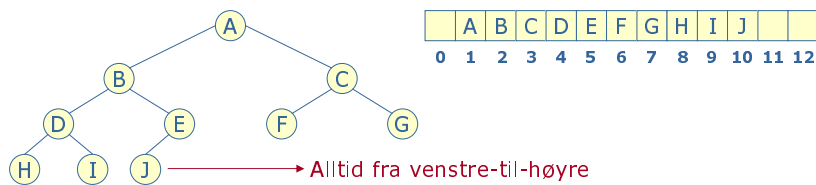


- Det er lett å se at alle heap'er må ha mellom  $2h$  og  $2^{h+1} - 1$  noder, der  $h$  er høyden til treet (NB!  $1 + 2 + 4 + \dots + 2^h = 2^{h+1} - 1$ ).
- Dermed er høyden i treet (uttrykt ved  $n$ ) lik  $\lceil \log n \rceil$ .



### PRIORITETSKØ – Strukturkravet til en heap #2

- Innsetting og sletting består i å la en verdi henholdsvis flyte opp og synke ned i treet.
- Siden høyden er logaritmisk, vil operasjonene ikke bruke mer enn logaritmisk tid, dvs.  $O(\log n)$ .
- Vi skal tegne heap'er som trær, men på grunn av strukturkravet, behøver vi bare en enkelt array for å implementere en heap:



### PRIORITETSKØ – Strukturkravet til en heap #3

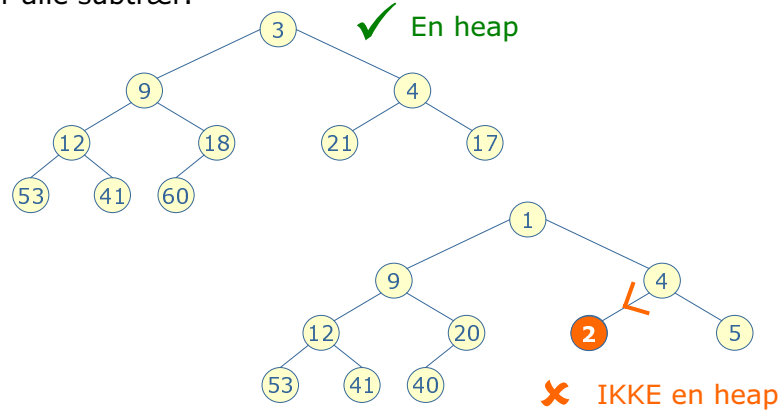
- Noden i posisjon  $H(i)$  har sitt venstre barn i  $H(2i)$ , sitt høyre barn i  $H(2i + 1)$  og forelderen i  $H(\lfloor i/2 \rfloor)$ .
- Dermed blir operasjonene som traverserer treet ekstremt hurtige.
- Vi må bestemme en maksimal størrelse på heap'en på forhånd (evt. allokere mer plass når vi trenger det, men det er kostbart).



## PRIORITETSKØ – Ordningskravet til en heap #1

### Heap-ordningskravet:

- Den minste verdien i treet er i roten. Dette skal også gjelde for alle subtrær.



## PRIORITETSKØ – Ordningskravet til en heap #2

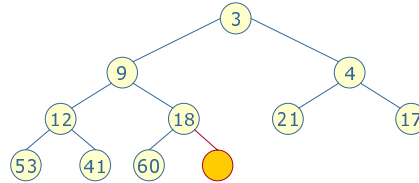
- Vi antar for enkelhets skyld at det bare er prioritetsverdiene som skal lagres i heap'en.
- Ordningskravet gjør at tilleggsoperasjonen **findMin()** kan utføres i konstant tid.
- Hvis man ønsker en "max-heap", kan man kreve at det største elementet skal være i roten av treet (og alle subtrær).





**Insert**

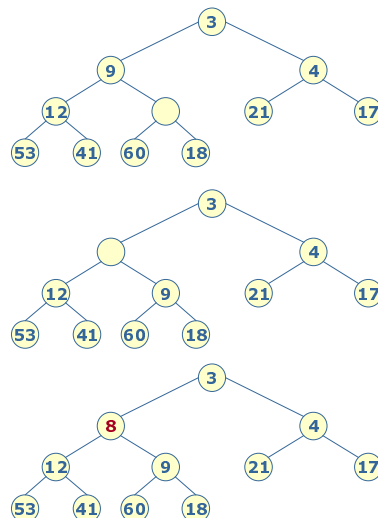
- Vi må sikre oss at heap-kravene er oppfylt etter at innsettingen er ferdig.
- Når vi skal sette inn et element X, må vi lage en "boble" (tom node) i den neste ledige plassen, ellers vil ikke treet være komplett.



- Vi sjekker om X kan settes inn der boblen står. Hvis det vil ødelegge heap-ordningskravet, lar vi boblen flyte oppover i treet (**percolate up**) inntil den kommer til et sted hvor X kan settes inn.



- **Eksempel:** Sett inn et element med prioritet 8 i heap'en på forrige lysark.
- 8 kan ikke settes inn i den nye boblen fordi forelderen i så fall vil ha større verdi enn barnet ( $18 > 8$ ). Vi lar derfor boblen bytte plass med 18
- Elementet kan fortsatt ikke settes inn fordi  $9 > 8$ , så vi lar boblen flyte oppover enda et nivå
- Nå kan 8 settes inn fordi  $3 < 8$ .



## PRIORITETSKØ – Tidsforbruk

- I verste fall må vi flytte boblen  $O(\log n)$  ganger, men i gjennomsnitt flyter boblen opp bare 1,607 nivåer, dvs. at innsetting tar konstant tid i gjennomsnitt.
- Hvis elementet vi setter inn er den nye minsteverdien i heopen, vil boblen flyte helt opp til roten.
- For å slippe å teste på om vi er i roten (dvs. plass nr 1 i arrayen) hver gang vi flytter boblen, kan vi bruke en **dørvakt** (sentinel) i posisjon 0 i arrayen.
- Dørvakten må ha en verdi som **garantert** er mindre enn alle lovlige prioritetsverdier:

Array H:

-99	3	9	4	...	...
0	1	2	3	4	5



## NESTE GANG – Oppsummering

### Mer om prioritetskøer: Heap implementasjon (MAW kap. 6)

- Progameksemler
- Tilleggsoperasjoner
- Build Heap

### Anvendelser

- Finn medianen
- Sortering
- Hendessimulering (Event Simulaton)

