

Balanserte søkertrær

- AVL-trær (Adelson-Velskii og Landis, 1962)
- Splay-trær (Sleator og Tarjan, 1985)

AVL-trær

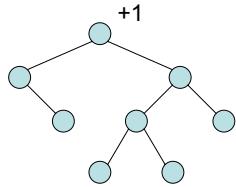
Et binært tre er et AVL-tre hvis følgende holder:

1. forskjellen i høyde mellom det høye og det venstre deltreer er maksimalt 1, og
2. det høye og det venstre deltree også er AVL-trær.

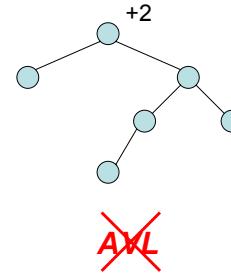
AVL-trær

Et binært tre er et AVL-tre hvis følgende holder:

1. forskjellen i høyde mellom det høye og det venstre deltreer er maksimalt 1, og
2. det høye og det venstre deltree også er AVL-trær.



AVL



AVL

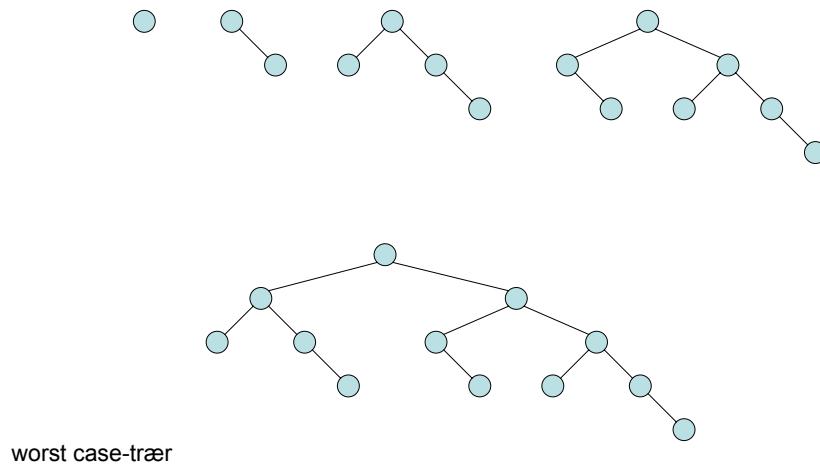
AVL-trær – høyde

- Komplette binære trær har lav høyde ($O(\log_2 n)$), og de fleste operasjoner på trær har kjøretid proporsjonalt med høyden av treet.
- Siden høye og venstre deltrær i et AVL-tre ikke kan avvike i høyde med mer enn 1, er AVL-trær oppagt relativt nær komplette.
- AVL-trær er derfor relativt effektive.

Men akkurat hvor effektive (dvs. høye) er AVL trær?

- Et komplettr binært tre med n noder har $\log_2(n + 1)$ nivåer.
- AVL-trær med n noder har maksimalt $1.44 \cdot \log_2(n + 2)$ nivåer.

AVL-trær – høyde



Bevis.
(forts)

For å fjerne avhengigheten av NINT-funksjonen, kan vi skrive

$$F_h = \left\lceil \frac{\phi^h}{\sqrt{5}} \right\rceil_{\text{NINT}} > \frac{\phi^h}{\sqrt{5}} - 1, \text{ slik at } G_h > \frac{\phi^{h+2}}{\sqrt{5}} - 2.$$

Ta nå et vilkårlig AVL-trær. La n være antall noder og h høyden. Da har vi

$$n \geq G_h > \frac{\phi^{h+2}}{\sqrt{5}} - 2$$

$$n + 2 > \frac{\phi^{h+2}}{\sqrt{5}}$$

$$\log_\phi(n + 2) > \log_\phi\left(\frac{\phi^{h+2}}{\sqrt{5}}\right)$$

$$\log_\phi(n + 2) > h + 2 - \log_\phi\sqrt{5}$$

$$\frac{\log_2(n + 2)}{\log_2\phi} > h + 2 - \log_\phi\sqrt{5}$$

$$h < 1.44042 \cdot \log_2(n + 2) - 0.32772 .$$

AVL-trær – høyde

Teorem. Et AVL-tre på n noder har høyde (antall nivåer) maksimalt $1.44042 \cdot \log_2(n + 2)$.

Bevis. La G_h være antall noder i et worst case-AVL-tre av høyde h , $G_h = G_{h-1} + G_{h-2} + 1$, $G_0 = 0$, $G_1 = 1$. Fibonacci-tallene er definert som $F_h = F_{h-1} + F_{h-2}$, $F_0 = 0$, $F_1 = 1$.

h	0	1	2	3	4	5	6	7	7
F_h	0	1	1	2	3	5	8	13	...
G_h	0	1	2	4	7	12	20	33	...

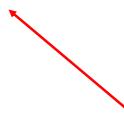
Vi ser at $G_h = F_{h+2} - 1$.

$F_h = \left\lceil \frac{\phi^h}{\sqrt{5}} \right\rceil_{\text{NINT}}$, funksjonen $[x]_{\text{NINT}}$ er avrunding til nærmeste heltall.
 $\phi = \frac{(1 + \sqrt{5})}{2}$, ϕ er det såkalte gyldne snitt (1.61803...).

AVL-trær – høyde

- Høyden av et kompletter binærtre gir en nedre grense for høyden h av et AVL-trær med n noder.
- Teoremet gir en øvre grense.

$$\log_2(n + 1) \leq h < 1.44042 \cdot \log_2(n + 2) - 0.32772$$



Definerer vi høyden som antall nivåer, er høyden av et kompletter binærtre $\log_2(n + 1)$.

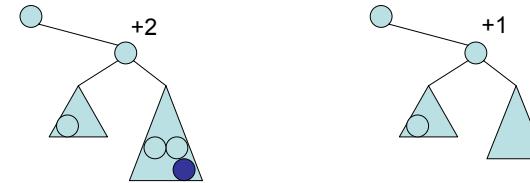
AVL-trær – operasjoner

- Insert
 - Delete
 - Find
 - ...
- }
- Kan føre til at balansekravet brytes – rebalansering kreves.



AVL-trær – operasjoner

- Insert
 - Delete
 - Find
 - ...
- }
- Kan føre til at balansekravet brytes – rebalansering kreves.



AVL-trær – operasjoner

- Insert
 - Delete
 - Find
 - ...
- }
- Kan føre til at balansekravet brytes – rebalansering kreves.



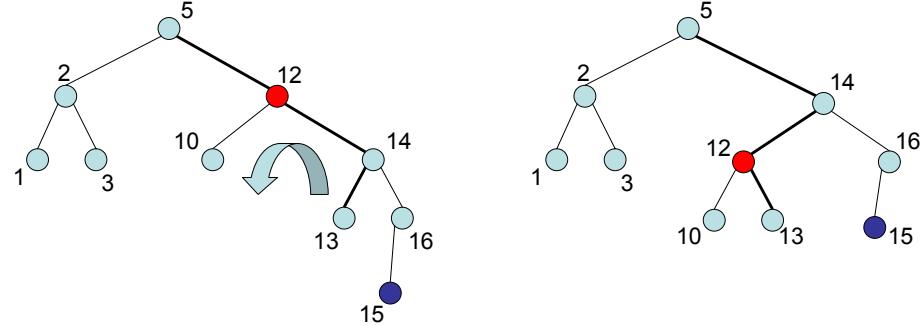
AVL-trær – insert

- La x være den laveste noden (lengst ned i treet) hvor ubalanse (høydeforskjell 2) oppstår.
- Det er fire mulige tilfeller (to og to er symmetriske venstre-høyre) avhengig av om innsettingen skjedde:

1. i venstre deltre av venstre barn av x , (VV)
2. i høyre deltre av venstre barn av x , (VH)
3. i venstre deltre av høyre barn av x , (HV)
4. i høyre deltre av høyre barn av x , (HH)

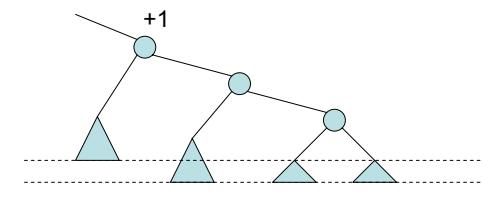
I tilfellene 1 og 4 rettes ubalanansen med en "enkel rotasjon",
I tilfellene 2 og 3 rettes ubalanansen med en "dobel rotasjon".

AVL-trær – insert (enkel rotasjon)

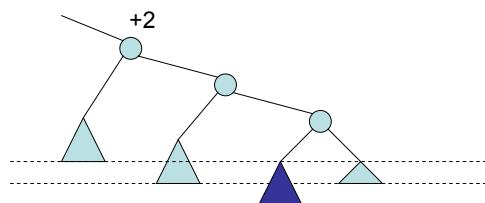


(HH)

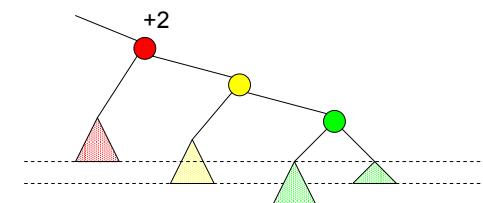
AVL-trær – insert (enkel rotasjon)



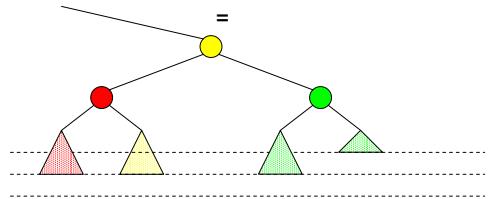
AVL-trær – insert (enkel rotasjon)



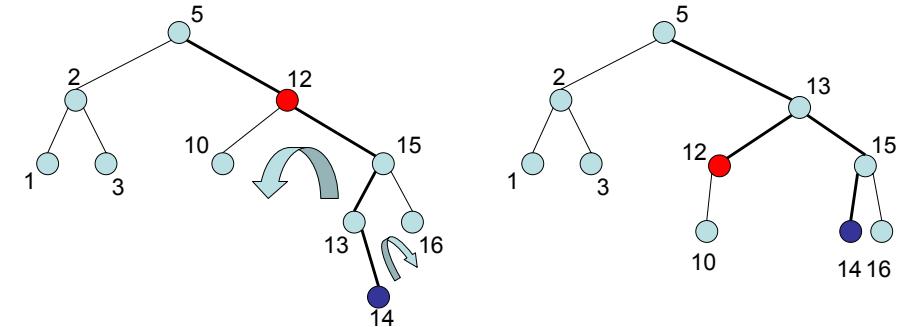
AVL-trær – insert (enkel rotasjon)



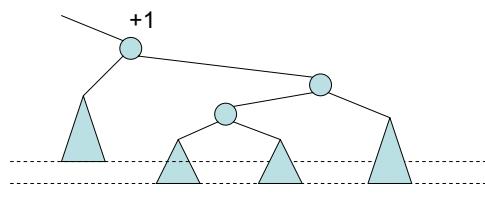
AVL-trær – insert (enkel rotasjon)



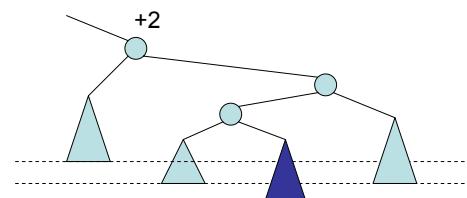
AVL-trær – insert (dobel rotasjon)



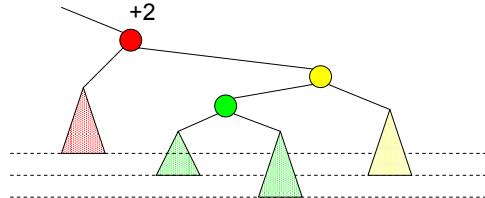
AVL-trær – insert (dobel rotasjon)



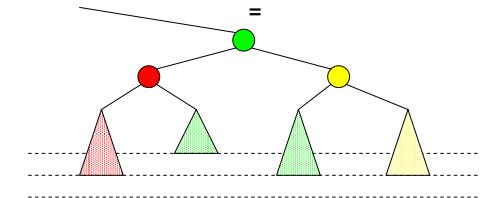
AVL-trær – insert (dobel rotasjon)



AVL-trær – insert (dobbel rotasjon)



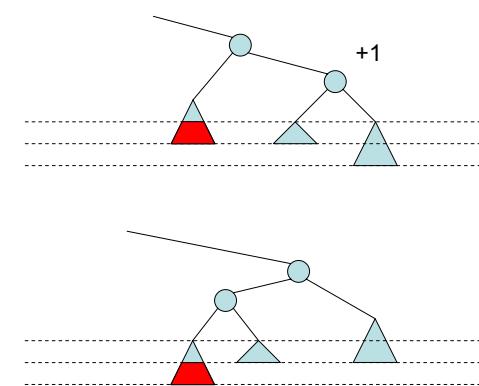
AVL-trær – insert (dobbel rotasjon)



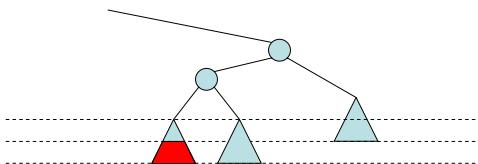
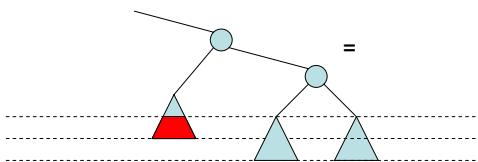
AVL-trær – insert

- Etter rotasjonen (enkel eller dobbel) er høyden av det berørte deltreet den samme som før insert.

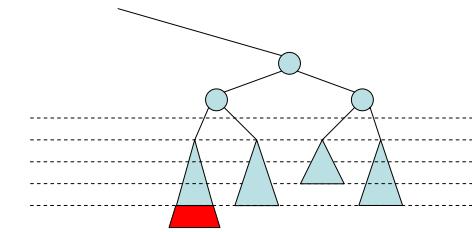
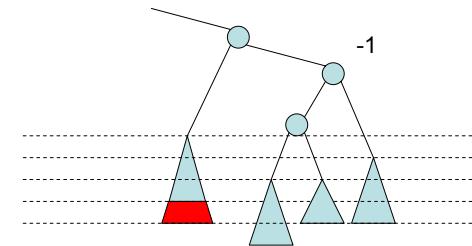
AVL-trær – delete (enkel rotasjon)



AVL-trær – delete (enkel rotasjon)



AVL-trær – delete (dobel rotasjon)



AVL-trær – delete

- Når vi rebalanserer et deltre etter sletting, kan deltreet bli for lavt, slik at det blir ubalanse høyere opp i treet.
- Hele veien opp til rotens av treet ($\log n$ nivåer) må vi sjekke for ubalanse, og evt. rebalansere.

AVL-trær – effektivitet

- Et AVL-tre med n noder har høyde h (antall nivåer) mellom $\log_2(n+1)$ og $1.44 \cdot \log_2(n+2)$
- Operasjonene *insert*, *delete*, *find* har kjøretid $O(h)$.

Demo

<http://webpages.ull.es/users/jriera/Docencia/AVL/AVL%20tree%20applet.htm>

Splay-trær

Splay-trær er binære trær, med spesielle oppdaterings- og aksesseringsregler som gjør at treet over tid er effektivt å søke i.

- Det er ikke noe eksplisitt balansekrav, men treet tilpasser seg operasjonene som gjøres. Nylig aksesserte noder flyttes høyt opp i treet.

- En sekvens av m operasjoner på initialet tomt tre tar tid $O(m \log_2 n)$. Vi sier at amortisert kostnad per operasjon er $O(\log_2 n)$.

Litt svakere enn å garantere at hver operasjon tar tid $O(\log_2 n)$, men over tid like bra. Ingen sekvens av operasjoner på treet er dårlig.

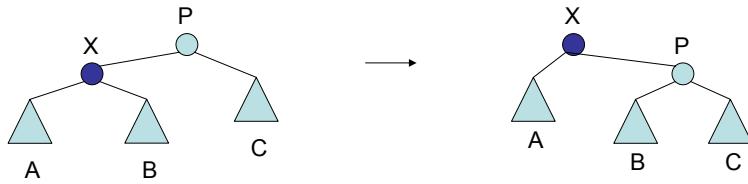
Splay-trær

- I vanlige binære trær kan vi ha lange sekvenser av operasjoner som alle tar $O(n)$ **IKKE BRA!**
- Med splay-trær har vi fortsatt worst case tid $O(n)$ for operasjonene, men en garanti for at en vilkårlig sekvens av m operasjoner ikke tar mer tid enn $O(m \log_2 n)$ **BRA!**
- Innimellom kan vi godta at noen operasjoner på Splay-treet tar tid $O(n)$ Men for ikke ofte.
Og vi må ha gjort nok billige operasjoner i forkant til at det veier opp.

Splay-trær

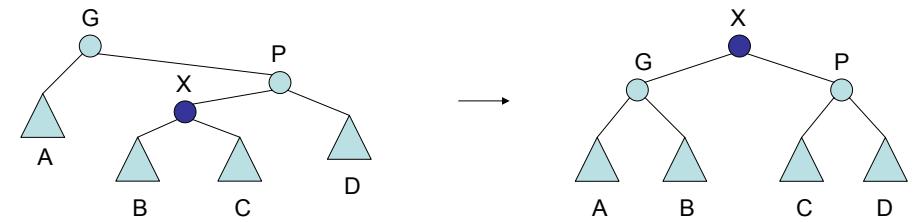
- Hvis en operasjon (f.eks find på en verdi) kan ta tid $O(n)$, så må opplagt denne operasjonen modifisere treet. Ellers kunne vi bare utført denne operasjonen m ganger og brukt tid $O(mn)$.
- Grunnanken bak splay-trær er at noder som aksesseres flyttes opp til roten (med AVL-aktige modifikasjoner).
- Noder som kan ligge langt nede i treet flyttes helt opp til roten, og drar da med seg andre noder oppover. Vi unngår å dytte andre noder like langt ned. Flyttingen har altså en balanserende effekt.
- Ofte slik at en nylig aksessert node aksesseres igjen.

Splay-trær – splaying



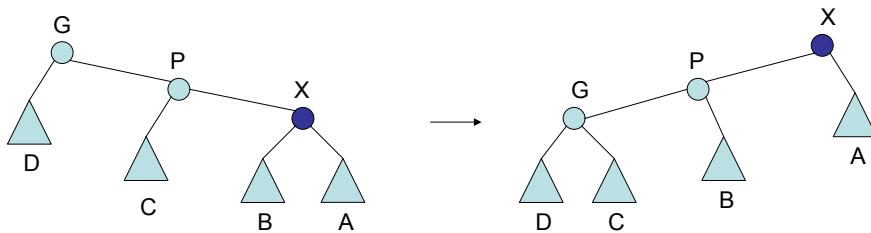
(zig)

Splay-trær – splaying



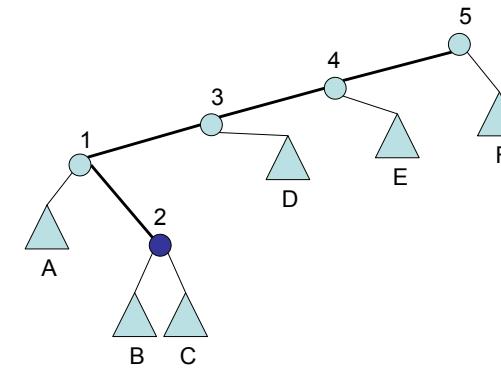
(zigzag)

Splay-trær – splaying

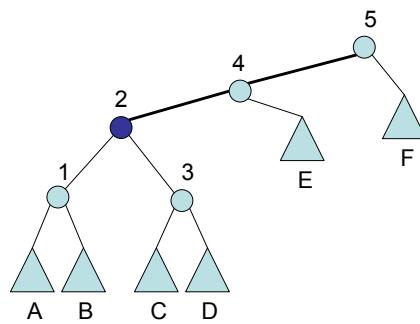


(zigzag)

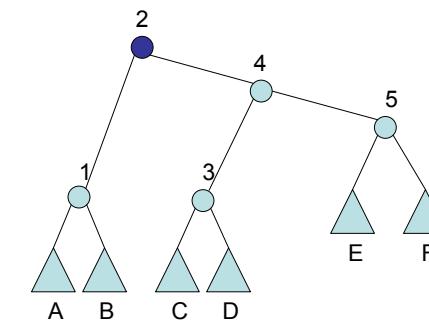
Splay-trær – eksempel



Splay-trær – eksempel



Splay-trær – eksempel



Splay-trær – operasjoner

- Insert
 - Søk nedover i treet til noden x som skal få nytt barn finnes.
 - Splay x. (x blir rot.)
 - Sett inn det nye elementet som ny rot, mellom x og x sitt venstre eller høyre barn (avhengig av om elementet som settes inn er større eller mindre).
- Find
 - Søk nedover i treet for å se om noden x med verdien finnes.
 - Splay x.
- Delete
 - Søk nedover i treet til noden x som slettes finnes.
 - Splay x. (x blir rot.)
 - Slett x. Treet deles i to.
 - Finn største node i venstre deltre v, og splay denne. (v blir rot i det venstre treet og har bare venstre barn.)
 - Koble det høyre deltreet på som v sitt høyre barn.

Splay trær – amortisert tid

Amortisert kjøretid for operasjoner på et splay-tre er $O(\log_2 n)$.

(Altså: m operasjoner tar tid $O(m \log_2 n)$, uansett hvilke m operasjoner det er.)

Vi bruker den såkalte potensialmetoden.

Tenk på det som en bankkonto du kan sette inn penger på og ta penger ut av.

- Gjør vi en billig operasjon, øker vi potensialet tilsvarende, slik at vi har penger på konto til å gjøre dyre operasjoner seinere.
- Gjør vi en dyr operasjon, må vi ta penger fra kontoen.
- Overtrekker vi kontoen, har vi tapt. (Da er det en sekvens av m operasjoner som bruker for lang tid.)

Splay trær – amortisert tid

Potensialfunksjonen vi skal bruke for et tre T er

$$\Phi(T) = \sum_{i \in T} \log_2 S(i)$$

$S(i)$ = antall etterkommere av i , medregnet i .

For å forenkle litt skriver vi

$$R(i) = \log_2 S(i)$$

Slik at

$$\Phi(T) = \sum_{i \in T} R(i).$$

Splay trær – amortisert tid

Lemma. Hvis $a + b \leq c$ og a og b er positive heltall, så er $\log_2 a + \log_2 b \leq 2 \log_2 c - 2$.

Bevis.

$$\begin{aligned} \sqrt{ab} &\leq \frac{a+b}{2} & , \text{følger av gjennomsnittsteoremet} \\ \sqrt{ab} &\leq \frac{c}{2} \\ ab &\leq \frac{c^2}{4} \\ \log_2(ab) &\leq \log_2\left(\frac{c^2}{4}\right) \\ \log_2 a + \log_2 b &\leq 2\log_2 c - 2 \end{aligned}$$

$(a-b)^2 \geq 0$
 $a^2 - 2ab + b^2 \geq 0$
 $a^2 + 2ab + b^2 \geq 4ab$
 $(a+b)^2 \geq 4ab$
 $\frac{(a+b)^2}{4} \geq ab$
 $\frac{(a+b)}{2} \geq \sqrt{ab}$

Splay trær – amortisert tid

Teorem. Amortisert tid for å splaye en node X i et tre med rot T er maksimalt $3(R(T)-R(X)) + 1 = O(\log_2 n)$

Bevis. Hvis X er rotnoden, er det ingen rotasjoner, aksessering tar tid 1, og teoremet holder.

Vi antar derfor at det gjøres minst en rotasjon når vi splayer.

La $R_i(X)$ og $S_i(X)$ være verdiene før splay-steget, og la $R_f(x)$ og $S_f(X)$ være verdiene etter steget.

Vi ser på operasjonene (zig, zigzag og zigzag) hver for seg.

Bevis.
(forts.)

Tidsforbruk: 1 (for den ene rotasjonen)

Endring i potensial: $R_f(X) + R_f(P) - (R_i(X) + R_i(P))$

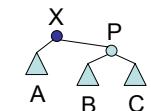
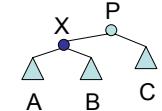
$$AT_{zig} = 1 + R_f(X) + R_f(P) - (R_i(X) + R_i(P))$$

$$\Downarrow S_i(P) \geq S_f(P)$$

$$AT_{zig} \leq 1 + R_f(X) - R_i(X)$$

$$\Downarrow S_f(X) \geq S_i(X)$$

$$AT_{zig} \leq 1 + 3(R_f(X) - R_i(X))$$



(zig)

*Bevis.
(forts.)*

Tidsforbruk: 2 (dobbel rotasjonen)

Endring i potensial: $R_f(X) + R_f(P) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P) + R_i(G))$

$$AT_{\text{zigzag}} = 2 + R_f(X) + R_f(P) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P) + R_i(G)) \\ \Downarrow S_f(X) = S_i(G)$$

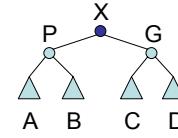
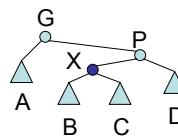
$$AT_{\text{zigzag}} = 2 + R_f(P) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P)) \\ \Downarrow S_i(X) \leq S_i(P)$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 2 + R_f(P) + R_f(G) - 2R_i(X) \\ \Downarrow S_f(P) + S_f(G) \leq S_f(X) + \text{Lemma}$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 2 + 2R_f(X) - 2 - 2R_i(X)$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 2(R_f(X) - R_i(X))$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 3(R_f(X) - R_i(X))$$



(zigzag)

*Bevis.
(forts.)*

Tidsforbruk: 2 (dobbel rotasjonen)

Endring i potensial: $R_f(X) + R_f(P) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P) + R_i(G))$

$$AT_{\text{zigzag}} = 2 + R_f(X) + R_f(P) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P) + R_i(G)) \\ \Downarrow S_f(X) = S_i(G)$$

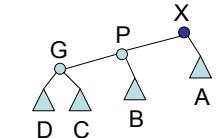
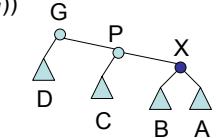
$$AT_{\text{zigzag}} = 2 + R_f(P) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P)) \\ \Downarrow S_f(P) \leq S_f(X)$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 2 + R_f(X) + R_f(G) - (R_i(X) + R_i(P)) \\ \Downarrow S_i(X) \leq S_i(P)$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 2 + R_f(X) + R_f(G) - 2R_i(X) \\ \Downarrow 2R_f(X) - R_i(X) - R_f(G) \geq 2$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 2R_f(X) - R_i(X) - R_f(G) + R_f(X) + R_f(G) - 2R_i(X)$$

$$AT_{\text{zigzag}} \leq 3(R_f(X) - R_i(X))$$



(zigzag)

En liten sidebemerkning for å vise
 $2R_f(X) - R_i(X) - R_f(G) \geq 2$

$\log x + \log y, x, y > 0$ og $x + y < 1$ har maksimal verdi på -2 når $x = y = 1/2$, se figur

$$-1 \cdot (2R_f(X) - R_i(X) - R_f(G)) =$$

$$-2R_f(X) + R_i(X) + R_f(G) =$$

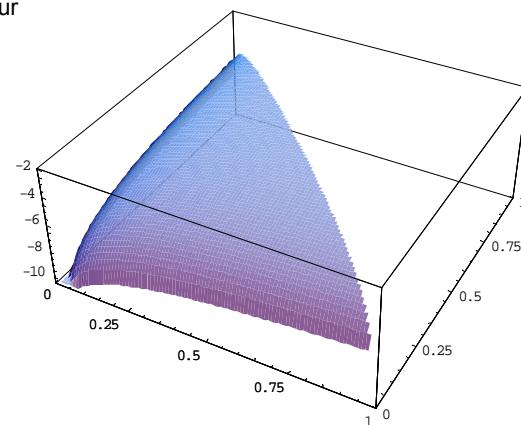
$$R_i(X) - R_f(X) + R_f(G) - R_f(X) =$$

$$\log\left(\frac{S_i(X)}{S_f(X)}\right) + \log\left(\frac{S_f(G)}{S_f(X)}\right)$$

Vi har altså

$$\log\left(\frac{S_i(X)}{S_f(X)}\right) + \log\left(\frac{S_f(G)}{S_f(X)}\right) \leq -2,$$

ergo er $2R_f(X) - R_i(X) - R_f(G) \geq 2$.



*Bevis.
(forts.)*

Til slutt ser vi på en serie av m rotasjoner, bare den siste kan være zig:

$$3(R_2(X) - R_i(X)) +$$

$$3(R_3(X) - R_2(X)) +$$

$$3(R_4(X) - R_3(X)) +$$

⋮

$$3(R_m(X) - R_{m-1}(X)) + 1 =$$

$$3(R_m(X) - R_i(X)) + 1$$

Siden X blir rot til slutt, er dette det samme som

$$3(R_f(T) - R_i(X)) + 1 =$$

$$3(\log_2 n - \log_2 S_i(X)) + 1 \leq 3 \log_2 n + 1 = O(\log n).$$