

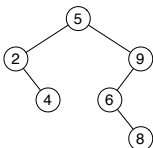
- Binära sökträd
 - algoritmer för sökning, insättning och borttagning
 - implementering
 - effektivitet
- balanserade binära sökträd, AVL-träd
- Jämföra objekt
 - interfacet Comparable
 - Interfacet Comparator

- Antag att vi i ett program ska hantera ett stort antal element av något slag. Det ska gå snabbt att
 - sätta in ett element
 - ta bort ett element
 - söka efter ett visst element
- Vilken/vilka datastrukturer passar bra för detta?
 - vektor, enkellänkad lista
 - insättning snabb – $O(1)$
 - sökning (linjärsökning) och borttagning långsamma – $O(n)$
 - sorterad vektor
 - sökning (binärsökning) snabb – $O(\log n)$
 - insättning och borttagning långsamma – $O(n)$
- Det finns datastrukturer som passar bättre för detta:
 - Binära sökträd
 - Hashtabeller

Binära sökträd

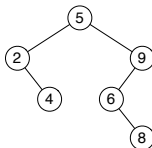
Definition

- Ett binärt sökträd är ett binärt träd där följande gäller för varje nod n :
 - Alla värden som finns i noder i vänster subträd till n är mindre än värdet som finns i n .
 - Alla värden som finns i noder i höger subträd till n är större än värdet som finns i n .
- Dubletter tillåts alltså inte.



Inordertraversering av binära sökträd

- Genomgång av trädet i **inorder** besöker noderna i växande ordning.
- Exempel: En inordertraversering av trädet i figuren ger noderna i ordningen 2, 4, 5, 6, 8, 9



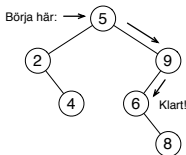
Då man söker efter ett element i ett binärt sökträd kan man utnyttja ordningen i trädet:

- Börja i roten, jämför med sökt element x , om likhet är vi klara.
- Om x är mindre än rotens element: gå till vänster barn annars gå till höger barn.
- Fortsätt på samma sätt tills vi hittar det sökta, eller tills den nod som står i tur att undersökas är null (misslyckad sökning).

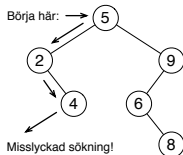
Man följer alltså en gren i trädet:

- Grenen börjar i roten.
- Man fortsätter tills man hittar det sökta eller till grenen tar slut (misslyckad sökning).

Sök efter 6 i trädet:

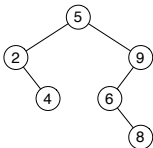


Sök efter 3 i trädet:

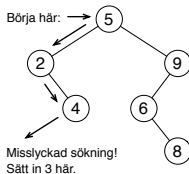


Diskutera

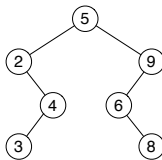
- Hur går insättning i ett binärt sökträd till?
 - Var i trädet ska 3 sättas in?
 - Var i trädet ska 7 sättas in?



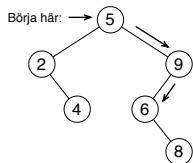
Sätt in 3 i trädet:



Efter insättning:



Sätt in 6 i trädet:



Dubblett hittas.
Insättningen genomförs
inte.

- Vid insättning av nytt element ska ordningen i trädet bevaras.
- Dubletter får inte förekomma.
- Insättning kan tolkas som "misslyckad sökning":
 - Vi söker på en gren i trädet.
 - Om vi misslyckas med hitta det element som ska sättas in utförs insättningen som ett löv på den plats i trädet där misslyckandet konstaterats.

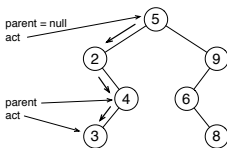
Binära sökträd - borttagning

- För att kunna ta bort ett element ur trädet måste vi söka upp det.
- När vi tar bort det måste vi koppla ihop föräldern med något av barnen.
 - Vid sökningen behöver man därför hålla reda på en referens till föräldern.
- Sammankopplingen sköts på olika sätt beroende på hur många barn som finns till den nod som ska bort:
 - Enklaste fallen är noll eller ett barn.
 - Fallet två barn är lite krångligare.

Binära sökträd - borttagning

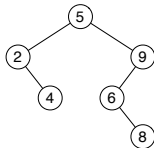
Exempel på enkelt fall - noll barn

Tag bort 3 ur trädet.
Börja med att söka efter
noden (och föräldern).

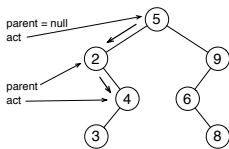


Noden, act, som ska bort
är ett löv.

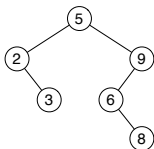
Sätt den referens i parent som
refererar till act till null.



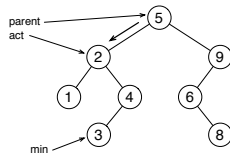
Tag bort 4 ur trädet.
Börja med att söka efter
noden (och föräldern).



Noden, act, som ska bort
har ett barn.
Sätt den referens i parent
som refererar till act till att
referera till act:s barn.



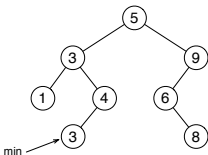
Tag bort 2 ur trädet.



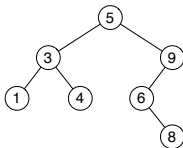
Noden, act, som ska bort
har två barn:

- Sök upp minsta noden (min) i act:s högra subträd
- Flytta data från denna till act
- Tag bort min

Efter flyttning av data
från min till act:



Efter borttagning av min:



Observera att borttagning av
min är ett enklare fall eftersom
denna nod kan ha högst ett
barn (höger).

- I några av de fall som beskrivits finns det ett alternativ som måste hanteras speciellt: förälder till den nod som skall tas bort saknas, d.v.s. roten tas bort.
 - Fall 1: roten ska då bli null.
 - Fall 2: roten ska referera till act:s barn.

Exempel på hur en klass som representerar ett binärt sökträd kan se ut:

```
public class BinarySearchTree<E> {
    private Node<E> root;

    public BinarySearchTree() {
        root = null;
    }

    public boolean add(E e) {...}
    public E find(E x) {...}
    public boolean remove(E x){...}
    ...

    // nästlad klass Node<E> med attributen data, left och right
    // som representerar en nod ...
}
```

```
E find(node, x) {
    om node == null
        return null
    annars
        om x är lika med node.data
            return node.data;
        annars om x är mindre än node.data
            return find(node.left, x) // sök i vänster subträd
        annars
            return find(node.right, x) // sök i höger subträd
}
```

Anropas `find(root, x)`

Diskutera

Metoden find

Hur ska jämförelserna mellan två element i trädet gå till?

```
om x är lika med node.data
om x är mindre än node.data
```

```
public E find(E x) {
    return find(root, x);
}

private E find(Node<E> n, E x) {
    if (n == null) {
        return null;
    }
    int compResult = ((Comparable<E>) x).compareTo(n.data);
    if (compResult == 0) {
        return n.data;
    } else if (compResult < 0) {
        return find(n.left, x);
    } else {
        return find(n.right, x);
    }
}
```

- Metoden `compareTo` i interfacet `Comparable` används inuti `add`, `find` och `remove` för att jämföra två element.

```
public interface Comparable<T> {
    /**
     * Compares this object with the specified object for order.
     * Returns a negative integer, zero, or a positive integer as
     * this object is less than, equal to, or greater than the
     * specified object.
     */
    public int compareTo(T x);
}
```

- Klassen som ersätter `E` måste implementera `Comparable<E>`.
 - Annars genereras `ClassCastException` när `find` exekveras.
- För att anropet av `compareTo` ska fungera måste vi typkonvertera `x` till `Comparable<E>`:


```
... ((Comparable<E>) x).compareTo(node.data) ...
```
- En annan lösning är att via en konstruktor förse klassen `BinarySearchTree` med ett komparator-objekt `comp` och använda metoden `compare` för att jämföra:


```
... comp.compare(x, node.data) ...
```

Exempel på användning av klassen `BinarySearchTree`

```
// Skapa ett träd sorterat efter idnummer
BinarySearchTree<Person> bst = new BinarySearchTree<Person>();
bst.add(new Person("Fili", 1));
bst.add(new Person("Balin", 2));
...

// sök efter personen med idnummer 2
Person p = bst.find(new Person(null, 2));
```

- Klassen `Person` måste implementera `Comparable<Person>`.
- Observera att man måste skapa ett `Person`-objekt för att kunna söka efter en person i trädet.
 - Detta objekt måste få korrekta värden på de attribut som används för jämförelser i `compareTo`.

Implementering av interfacet `Comparable`

Klassen `Person`

```
public class Person implements Comparable<Person> {
    private String name;
    private int id;
    ...

    public int compareTo(Person other) {
        return Integer.compare(id, other.id);
    }
}
```

- `Comparable` är ett generiskt interface. I exemplet är `Person` typargument.
- Observera att parametern i `compareTo` därför har typen `Person`.

Nu kan vi söka efter personen med ett visst idnummer:

```
// Skapa ett träd sorterat efter idnummer
BinarySearchTree<Person> bst = new BinarySearchTree<Person>();
bst.add(new Person("Fili", 1));
bst.add(new Person("Balin", 2));
...

// sök efter personen med idnummer 2
Person p = bst.find(new Person(null, 2));
```

Hur ska vi göra om vi också vill kunna söka efter personen med ett visst namn?

```
Person p = bst.find(new Person("Balin", -1));
```

- Vi ska se till att det finns ett alternativ till `compareTo` för att jämföra element inuti trädklassen.
- Interfacet `Comparator` ger oss möjlighet att jämföra objekt av en klass på flera olika sätt.

```
public interface Comparator<T> {
    /**
     * Compares its two arguments for order.
     * Returns a negative integer, zero, or a positive
     * integer as the first argument is less than,
     * equal to, or greater than the second.
     */
    int compare(T e1, T e2);
}
```

Konstruktör med parameter av typen Comparator

Klassen `BinarySearchTree`

Metod för att välja mellan `compareTo` och `compare` privat metod i klassen `BinarySearchTree`

```
public class BinarySearchTree<E> {
    private Node<E> root;
    private Comparator<E> comp;
    ...

    /** Skapar ett tomt binärt sökträd. Elementen förutsätts
     vara av en klass som implementerar Comparable<E>. */
    public BinarySearchTree() {
        root = null;
        comp = null;
    }

    /** Skapar ett tomt binärt sökträd.
     Elementen jämförs med komparatorn comp. */
    public BinarySearchTree(Comparator<E> comp) {
        root = null;
        this.comp = comp;
    }

    ...

    private int compareElements(E e1, E e2) {
        if (comp == null) {
            return ((Comparable<E>) e1).compareTo(e2);
        } else {
            return comp.compare(e1, e2);
        }
    }

    ...
}
```

```

public E find (E x) {
    return find(root, x);
}

private E find(Node<E> n, E x) {
    if (n == null) {
        return null;
    }
    int compResult = compareElements(x, n.data); // nytt
    if (compResult == 0) {
        return n.data;
    } else if (compResult < 0) {
        return find(n.left, x);
    } else {
        return find(n.right, x);
    }
}

```

- Nu har klassen två konstruktörer:
 - `public BinarySearchTree();`
 - `public BinarySearchTree(Comparator<? super E> c);`
- Används den första konstruktören, förutsätts elementen implementera Comparable
 - annars genereras `ClassCastException`.
 - Inuti trädklassen används metoden `compareTo` för att jämföra två objekt.
- Den andra konstruktören har en parameter av typen `Comparator`.
 - Vid anrop skickar man med en referens till ett objekt av en klass som implementerar interfacet `Comparator`.
 - Används denna kommer jämförelser att utföras med hjälp av komparatorns metod `compare`.

Skapa komparator-objekt med lambdauttryck

```

// Skapa ett träd sorterat efter namn
BinarySearchTree<Person> bst = new BinarySearchTree<Person>(
    (p1, p2) -> p1.getName().compareTo(p2.getName()) );
bst.add(new Person("Fili", 1));
bst.add(new Person("Balin", 2));
...

// sök efter personen med namnet Balin
Person p = bst.find(new Person(Balin , -1));

```

- Interfacet `Comparator<E>` är ett funktionellt interface, d.v.s. den har bara en abstrakt metod.
- I sådana fall kan man använda lambdauttryck istället för att
 - skriva en klass som implementerar interfacet
 - skapa ett objekt av denna klass och skicka med en referens till ett sådant objekt som argument.

Skapa komparator-objekt – längre version

- Skriv en komparatorklass som implementerar interfacet `Comparator`:


```

public class NameComparator implements Comparator<Person> {
    public int compare(Person p1, Person p2) {
        return p1.getName().compareTo(p2.getName());
    }
}

```
- Skapa ett objekt av komparatorklassen och skicka med som argument till konstruktören i trädklassen:


```

BinarySearchTree<Person> bst =
    new BinarySearchTree<Person>(new NameComparator());

```


- "? super E" kan utläsas "okänd superklass till E (inklusive E)"
- Typen Comparator<? super E> bör användas i trädklassen istället för Comparator<E>.
- Förklaring: Antag att vi har följande klasser:

```
class Person { ... }
class Student extends Person { ... }
class NameComparator implements Comparator<Person> { ... }
```

- Om Comparator<E> används inuti trädklassen kan vi inte skriva:


```
BinarySearchTree<Student> bst =
    new BinarySearchTree<Student>(new NameComparator());
```

 Det finns ingen klass som implementerar Comparator<Student>.
- Istället lättar vi på på kravet och kräver att komparatorklassen istället ska implementera Comparator<? super E>. Då kan vi skapa "studentträdet" eftersom Person är superklass till Student.

- En traversering genom alla noderna i ett träd med n noder har tidskomplexiteten $O(n)$.
 - Varje nod besöks en gång.
- Vad påverkar effektiviteten för operationerna sökning, insättning och borttagning?
- Vad får dessa metoder för tidskomplexitet?

Binära sökträd – tidskomplexitet

- Operationerna sökning, insättning och borttagning innebär sökning utmed en gren i trädet.
- I varje nod görs ett konstant arbete (väsentligen en jämförelse).
- Den längsta grenen i ett träd har h noder, där h är trädets höjd.
- Värsta fall för samtliga operationer är alltså $O(h)$.
- Vi vill uttrycka tidskomplexiteten som en funktion av antal noder, n .
- Vi måste alltså känna till sambandet mellan trädets höjd och antal noder.

Samband mellan höjd och antal noder i binära träd

För alla binära träd T med n noder gäller för höjden h

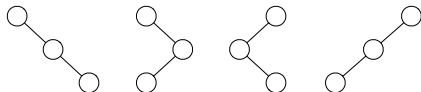
$$h \leq n \tag{1}$$

och

$$h \geq \lceil \log_2(n+1) \rceil \tag{2}$$

(1) är enkelt att inse. Trädet får största möjliga höjd om man placerar en nod på varje nivå. Höjden blir då n .

Ex. för $n = 3$:



(2):

På nivå ett finns en nod (roten).

På nivå två högst 2 noder, på nivå tre högst 4 noder etc.

Allmänt finns det på nivå i högst 2^{i-1} noder.Den högsta nivån i ett träd med höjd h är h .

$$\Rightarrow \text{antal noder, } n \leq 1 + 2 + 4 + \dots + 2^{i-1} + \dots + 2^{h-1} = \frac{1-2^h}{1-2} = 2^h - 1.$$

Vilket ger att $h \geq \log_2(n+1)$

Här har vi använt formeln för geometrisk summa:

$$1 + a + a^2 + \dots + a^k = \frac{1-a^{k+1}}{1-a}$$

- Samtliga operationer (sökning, insättning, borttagning) innebär sökning utmed en gren i trädet.
 - I varje nod görs ett konstant arbete (väsentligen en jämförelse).
 - Den längsta grenen i ett träd har h noder, där h är trädets höjd.
 - Värsta fall för samtliga operationer är alltså $O(h)$.
- Vi har tidigare visat att för alla binära träd med n noder gäller att
 - $2 \log(n+1) \leq \text{höjden} \leq n$
- De tre operationerna har tidskomplexitet $O(n)$ i värsta fall och $O(2 \log n)$ i bästa fall.

Diskutera

Binära sökträd – tidskomplexitet, forts

Sätt in 1, 2, ... 7
(i den ordningen)Sätt in
4, 2, 1, 6, 5, 3, 7:Sätt in
2, 5, 1, 6, 7, 3, 4:

- Trädets höjd påverkas av insättningar och borttagningar.
- I värsta fall består trädet av en enda gren och värstafallstiden för sökning, insättning och borttagning blir $O(n)$.
- Vid slumpmässiga insättningar och borttagningar blir tidskomplexiteten i medelfall $O(2 \log n)$.
- Vi ska strax se hur man kan hålla trädet balanserat och även få en värstafallstid på $O(2 \log n)$.

Vilken insättningsordning ger bästa respektive sämsta formen på trädet?

Den idealiska formen på ett binärt sökträd:

- Alla nivåer, utom möjligen den högsta, har så många noder som är möjligt.
- Det betyder att noderna ligger "så nära roten som möjligt".
- Då blir trädets höjd garanterat $O(2 \log n)$.



- Ett binärt träd är **perfekt** (eng: *perfect binary tree*) om alla noder utom löven har två barn och om alla löven befinner sig på samma nivå. Då har trädets formen:



- Ett binärt träd är **komplett** (eng: *complete binary tree*) om alla nivåer utom den högsta är fyllda med noder och om noderna på den högsta nivån är samlade "längst till vänster". Då har trädets formen:



- Det finns ingen tillräckligt effektiv algoritm för att se till att ett binärt sökträd får den idealiska formen.
- Trädet behöver inte ha denna form för att garantera att alla operationer blir $O(2 \log n)$ i värsta fall.
 - Det räcker att garantera att höjden är proportionell mot $2 \log n$, d.v.s. att $h = O(2 \log n)$.
 - Det finns effektiva algoritmer för att i samband med insättning och borttagning garantera att trädets höjd alltid är $O(2 \log n)$.

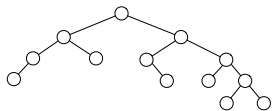
Georgy Adelson-Velsky and Evgenii Landis gjorde följande definition:

Balanserat binärt träd

Ett binärt träd är balanserat om det för varje nod i trädet gäller att höjdskillnaden mellan dess båda subträd är högst ett.

De visade också att

- I balanserade träd är höjden $h \leq 1.44 * 2 \log n$.
- Det finns effektiva algoritmer för att se till att binära sökträd förblir balanserade vid insättningar och borttagningar.

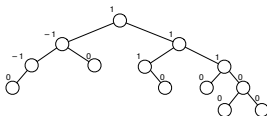


Balanserat träd



Obalanserat träd

- $balans = h_R - h_L$
 - h_R = höger subträds höjd
 - h_L = vänster subträds höjd



Balanserat träd

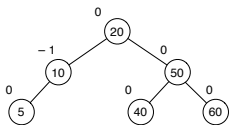


Obalanserat träd

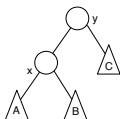
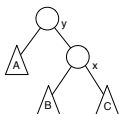
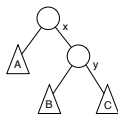
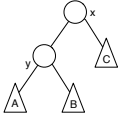
Diskutera

Balansering av binära sökträd

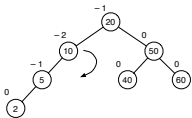
- Vad händer med trädets balansering om man lägger till 2?
- Hur kan man rätta till det?



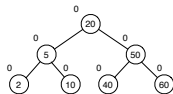
Balanseringsalgoritmerna arbetar med rotationer i trädets:

Enkel högerrotation vid y
⇒Enkel vänsterrotation vid y
⇒

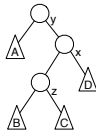
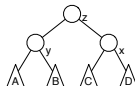
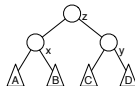
Obalanserat vid 10:



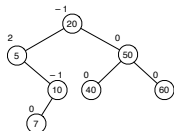
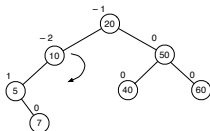
Efter en enkel högerrotation:



Ibland behövs dubbelrotationer:

Höger-vänster-
dubbelrotationVänster-höger-
dubbelrotation

Efter insättning av 7 får man trädet:



Det råder nu obalans vid 10 men om man försöker med en enkel högerrotation blir det:

Detta träd är fortfarande obalanserat! Istället måste man göra en dubbel vänster-högerrotation (se nästa bild).

Obalanserat vid 10:



Efter en vänster-högerrotation:



Obalans måste kunna upptäckas:

- Man kan ha ett heltalsattribut `balance` i nodklassen.
- I `balance` bokförs höjdskillnaden mellan höger och vänster subträd.
- I samband med insättning/borttagning ändras ev. höjden av subträd och attributet uppdateras
- Om höjdskillnaden blir > 1 eller < -1 så åtgärdas det med rotation(er) som i sin tur förändrar höjd och `balance` hos subträd.
- Efter eventuella rotation(er) blir absolutbeloppet av `balance` åter ≤ 1 .

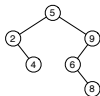
Man kan visa att:

- Om obalans uppstår till följd av en insättning i ett tidigare balanserat träd så räcker det med en enkel- eller dubbelrotation för att återställa balansen.
- Om obalans uppstår till följd av en borttagning ur ett tidigare balanserat träd så kan det behövas en enkel- eller dubbelrotation i varje nod på vägen från den nod där obalans uppstod till roten för att återställa balansen.

- Höjden förblir $O(2 \log n)$ om man balanserat trädets vid varje förändring.
- En enskild rotation kostar bara $O(1)$.
- Kostnaden för balansering i samband med en insättning eller borttagning är $O(2 \log n)$.
- Om ett binärt sökträd hålls balanserat kommer sökning, insättning och borttagning därmed att kosta $O(2 \log n)$ i värsta fall.

- Förklara begreppet binära sökträd.
- Förklara hur insättning, sökning och borttagning i ett binärt sökträd går till och kunna implementera sökning och insättning.
- Känna till och kunna implementera interfacet `Comparable`.
- Förklara begreppet balanserat binärt sökträd och varför man vill ha balanserade träd.
- Förklara begreppet AVL-träd.
- Ange tidskomplexitet för operationer på binära sökträd.
- Känna till och kunna implementera interfacet `Comparator`.
- Kunna skicka med lambdauttryck som argument till parametrar av typen `Comparator`.

- Implementera en egen generisk klass för binära sökträd.



- Tips:
 - I flera fall blir det en (kort) publik metod som anropar en privat rekursiv metod.
 - I en av metoderna ska ett nytt träd byggas upp från värden i en vektor. Hämta inspiration från den rekursiva algoritmen för binärsökning.
 - Rita för att förstå vad som händer i programmet!
- Innehåll: binära sökträd, rekursion, länkad struktur.

- Nycklarna i vänster subträd < roten < nycklarna i höger subträd
- Dubbletter är ej tillåtna.
- Nya noder sätts alltid in som löv.
- Insättning börjar med en (förhoppningsvis) misslyckad sökning.
 - Exempel: Sätt in 3.

