

アルゴリズムとデータ構造

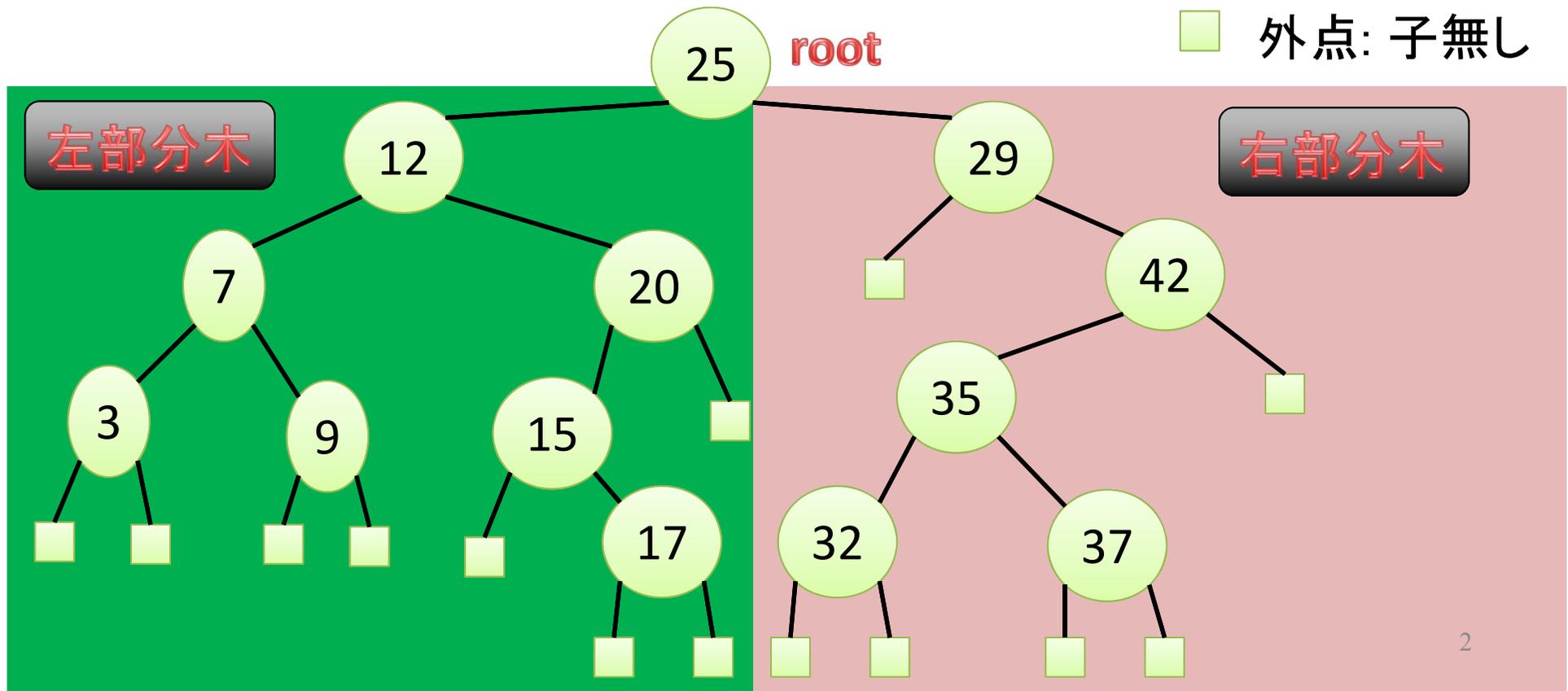
第8回: 動的探索問題とデータ構造

担当: 上原隆平 (uehara)

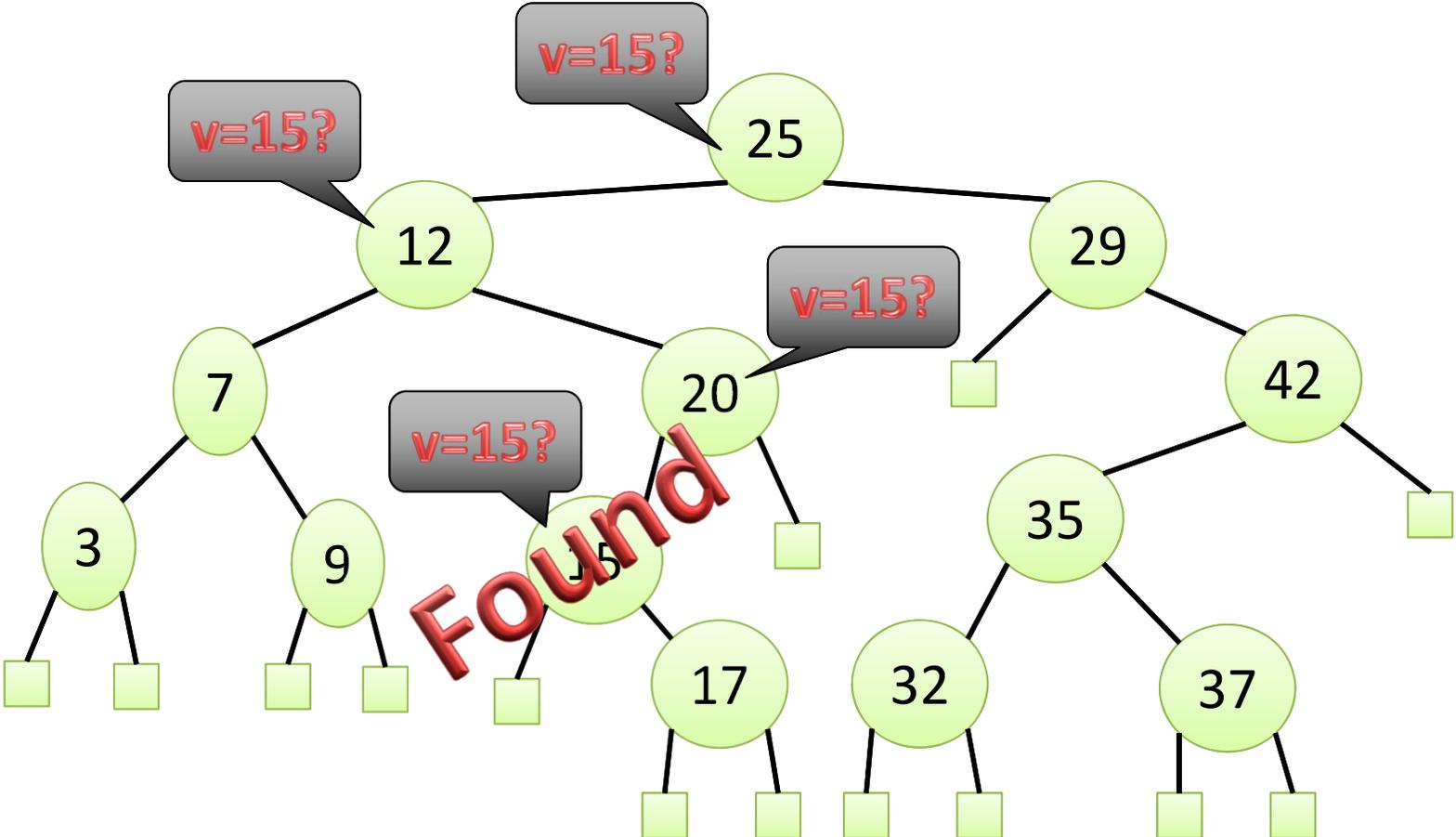
2014/05/08

2分探索木

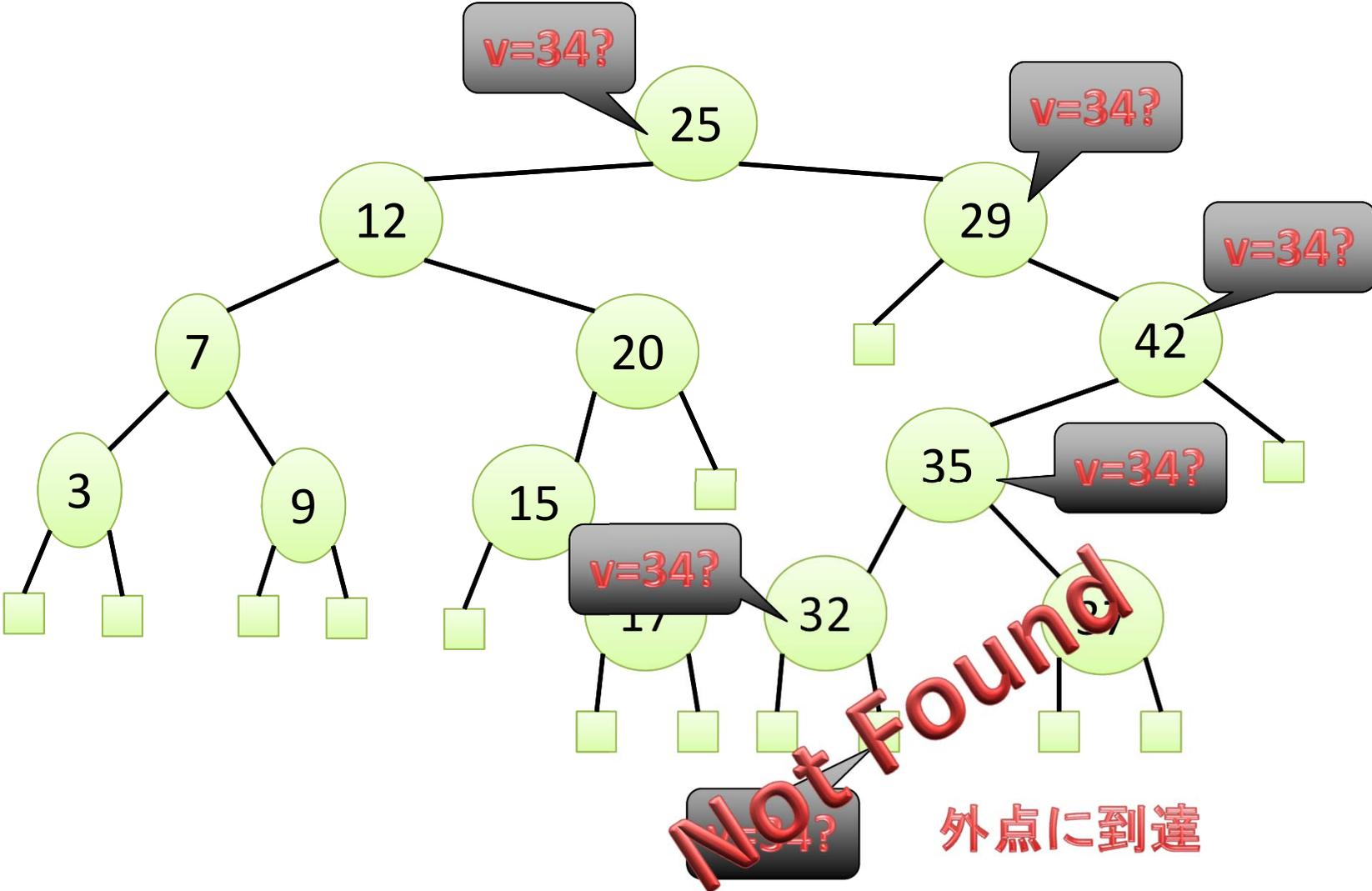
- どの節点 v においても以下が成立
 - v のデータ $>$ v の左部分木の節点のデータ
 - v のデータ $<$ v の右部分木の節点のデータ



2分探索木における検索: v=15の検索

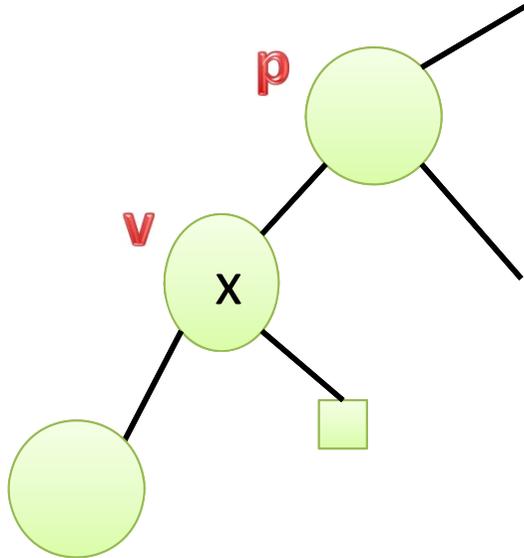


2分探索木における検索: v=34の検索

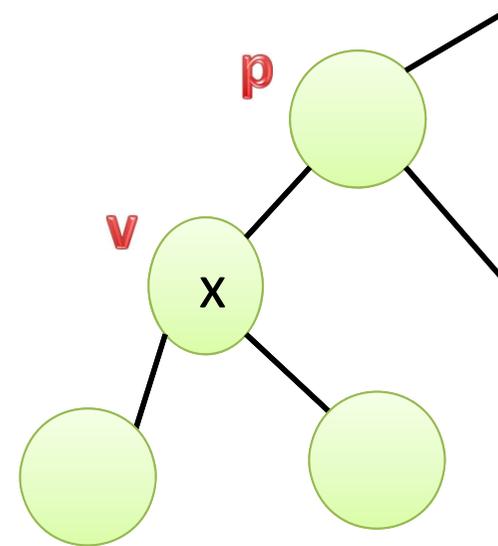


2分木からのデータの削除: キー値がxの節点について場合分け

- Case 1. vの一方の子が外点の場合



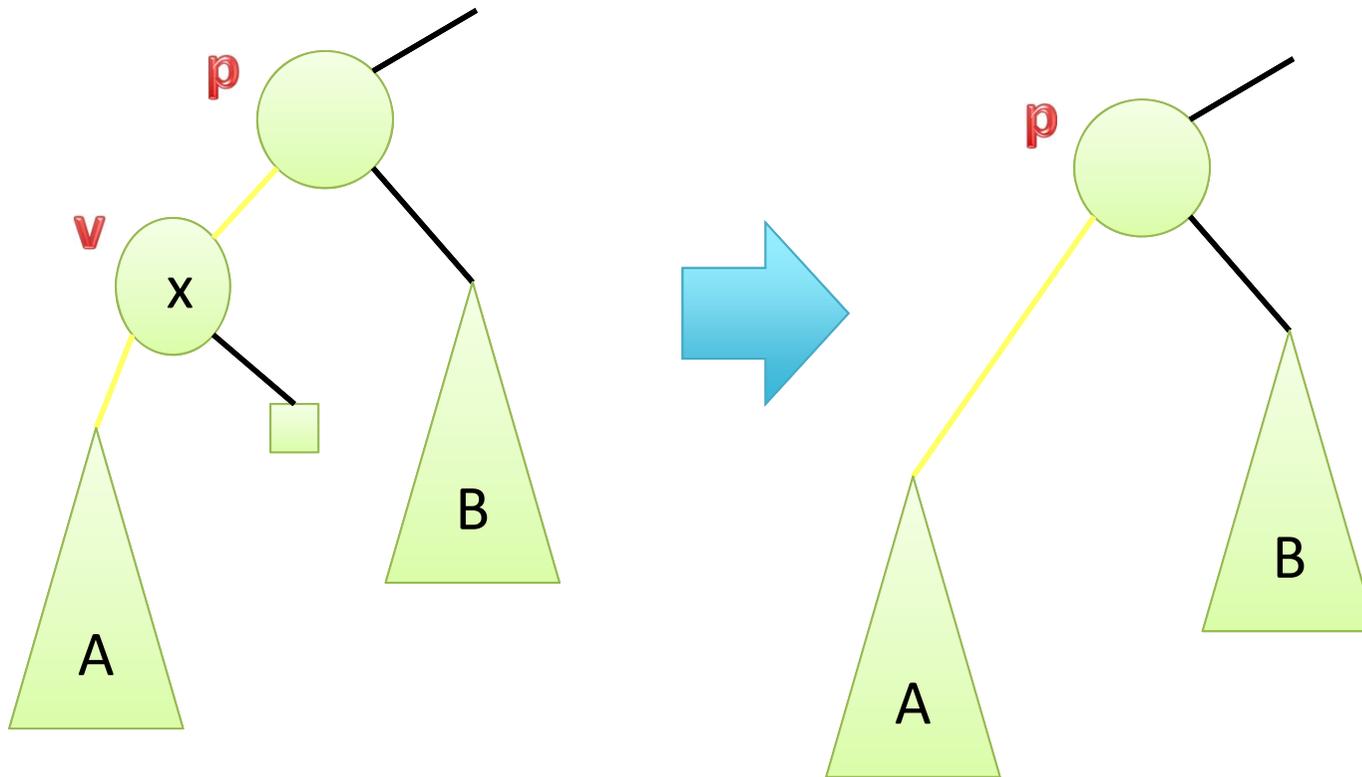
- Case 2. vの左右の子が共に内点の場合



- 内点: 子有り
- 外点: 子無し

2分木からのデータの削除: Case 1. v の一方の子が外点

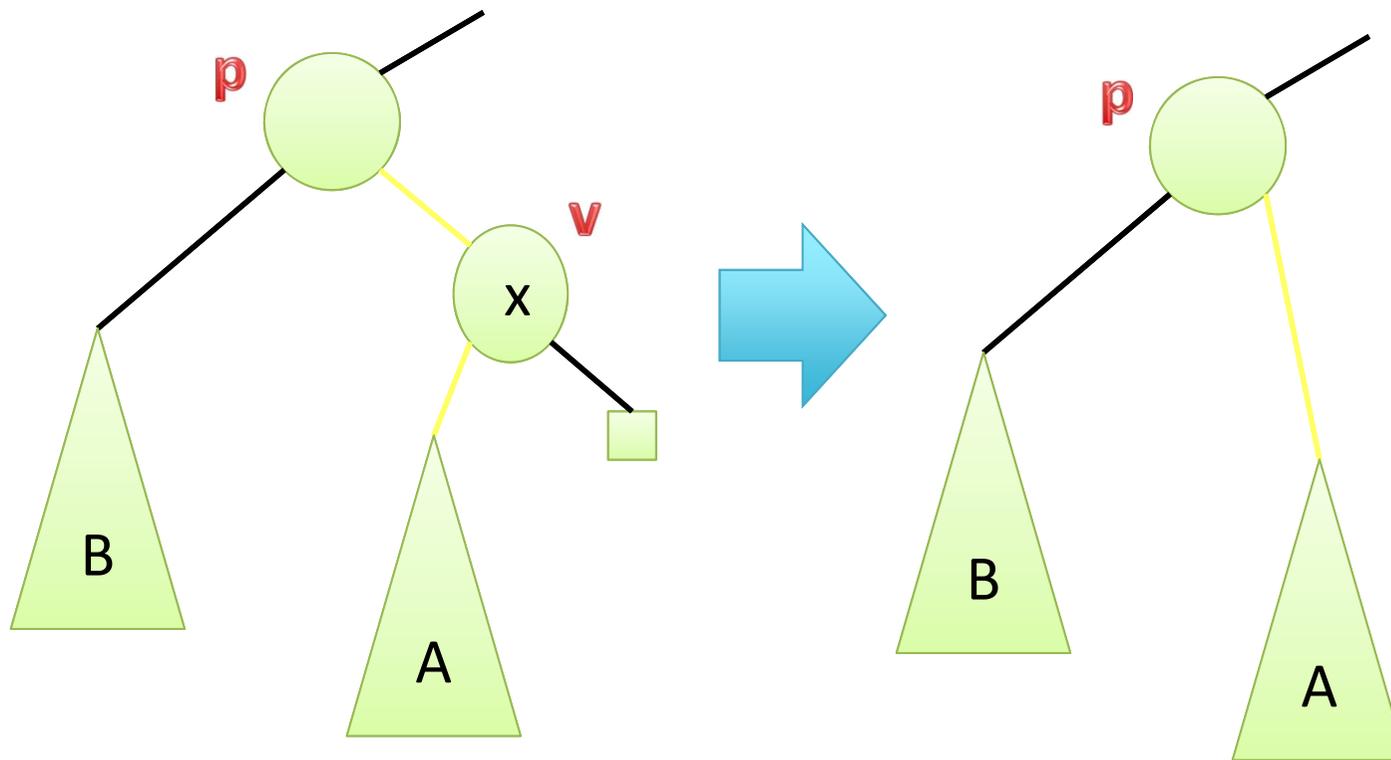
- v が親 p の左の子: p の左の子= v の空でない子



Q. 2分木の性質は保たれる?

2分木からのデータの削除: Case 1. v の一方の子が外点

- v が親 p の右の子: p の右の子= v の空でない子

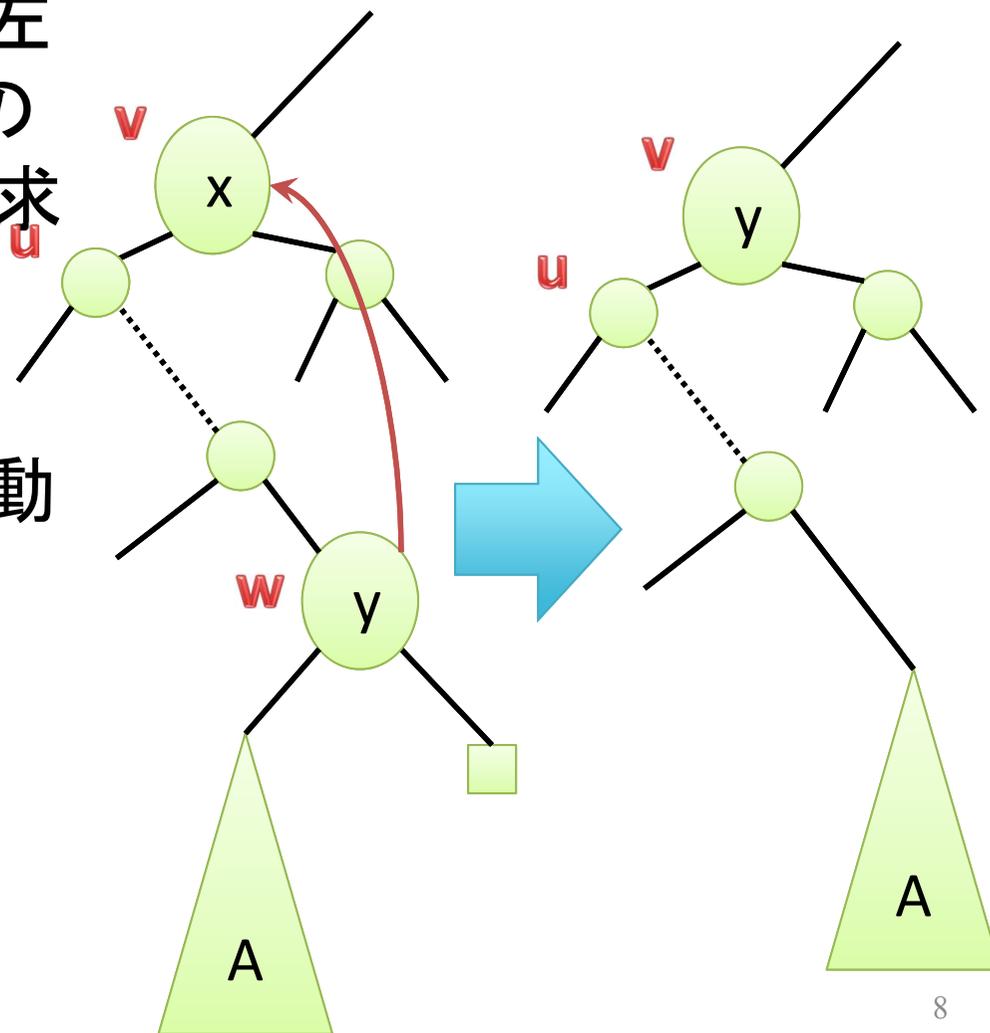


2分木からのデータの削除: Case 2. v の左右の子が共に内点

- キー x を含む節点 v の左の子 u の子孫で最大のキー y を含む節点 w を求める

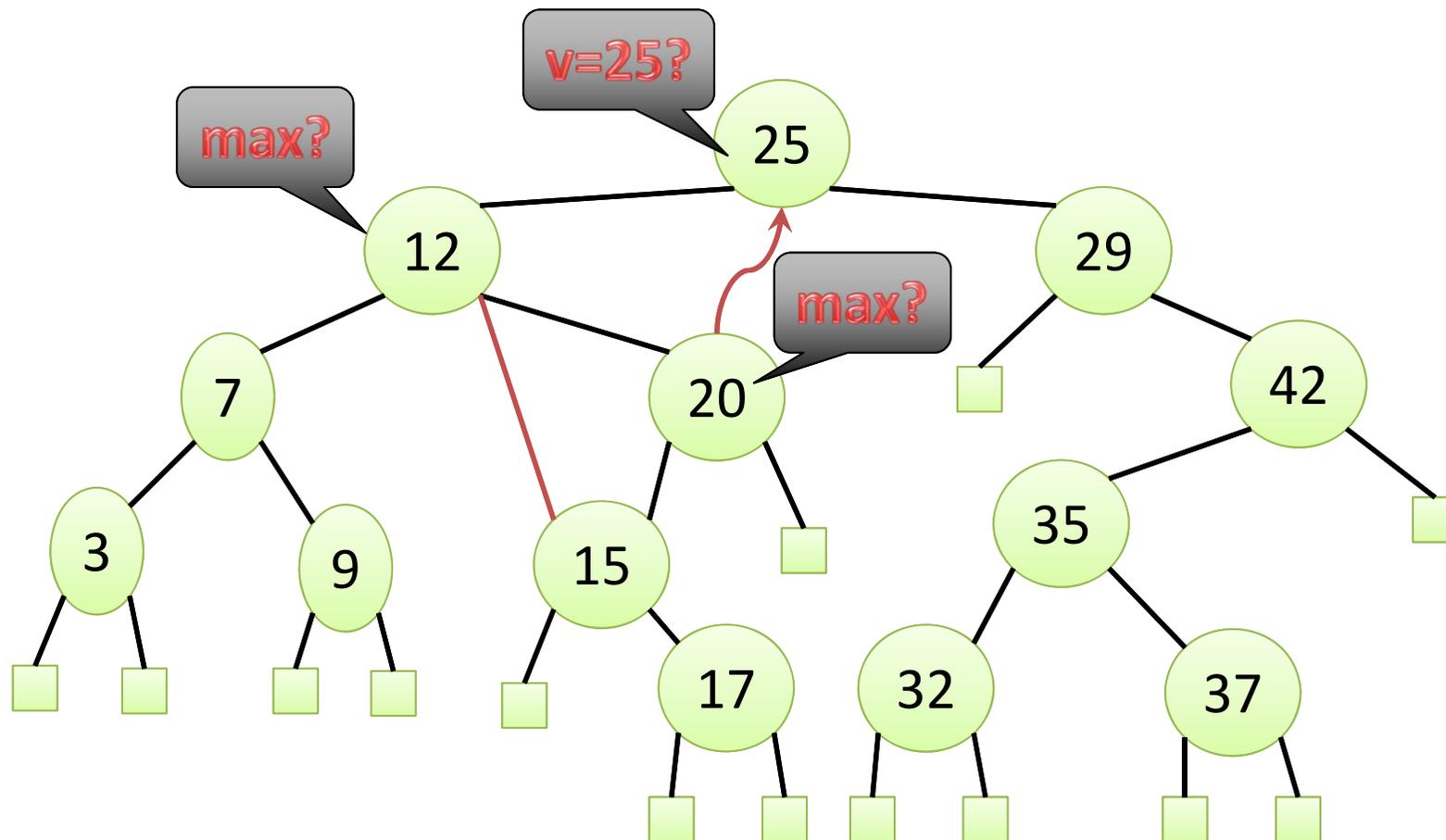
Why?

- 節点 w は右の子無し
- y の値を x の場所に移動して節点 w を削除
 - Case 1に相当

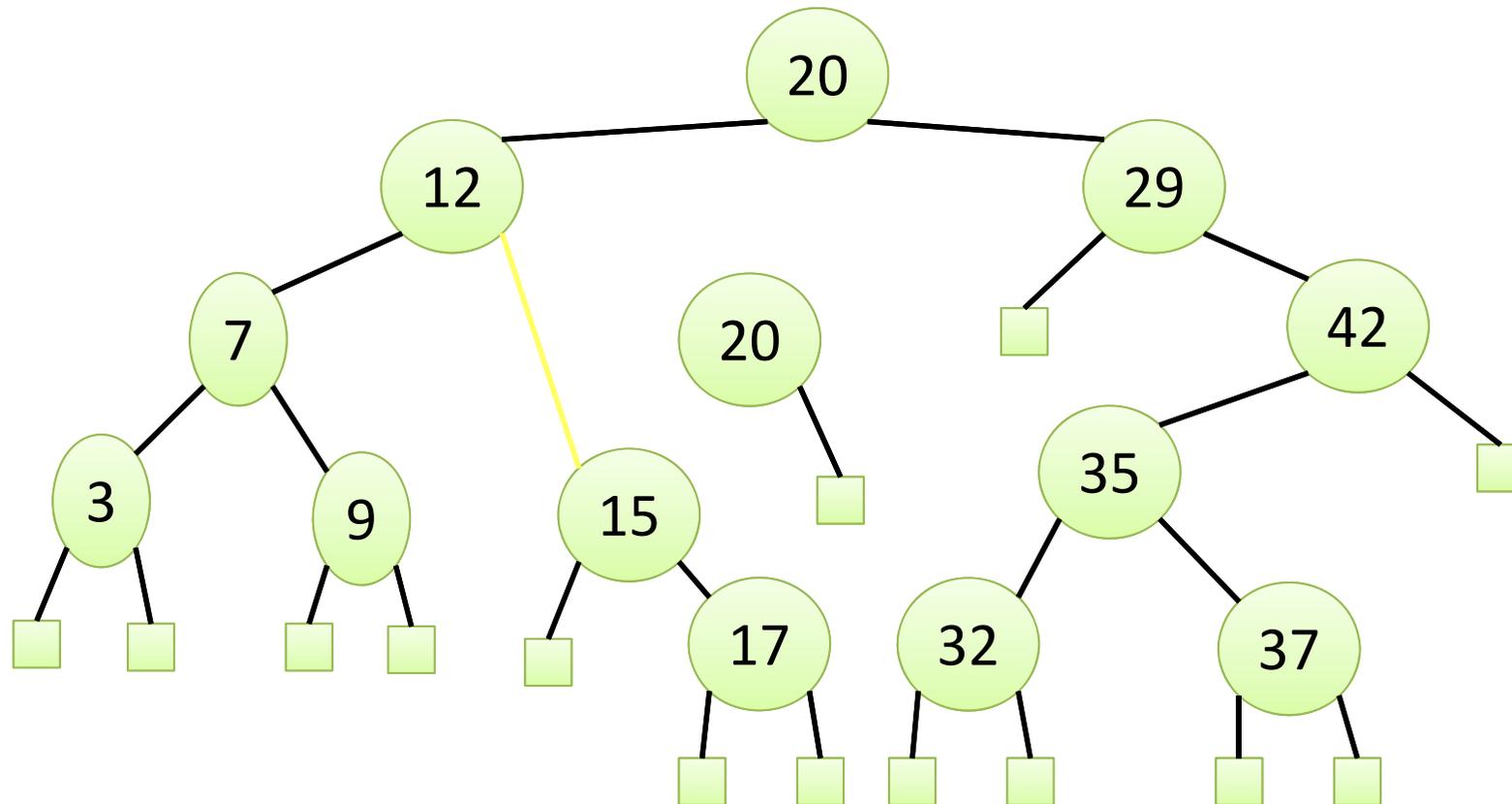


Q. 2分木の性質は?

2分木からのデータの削除: x=25を削除



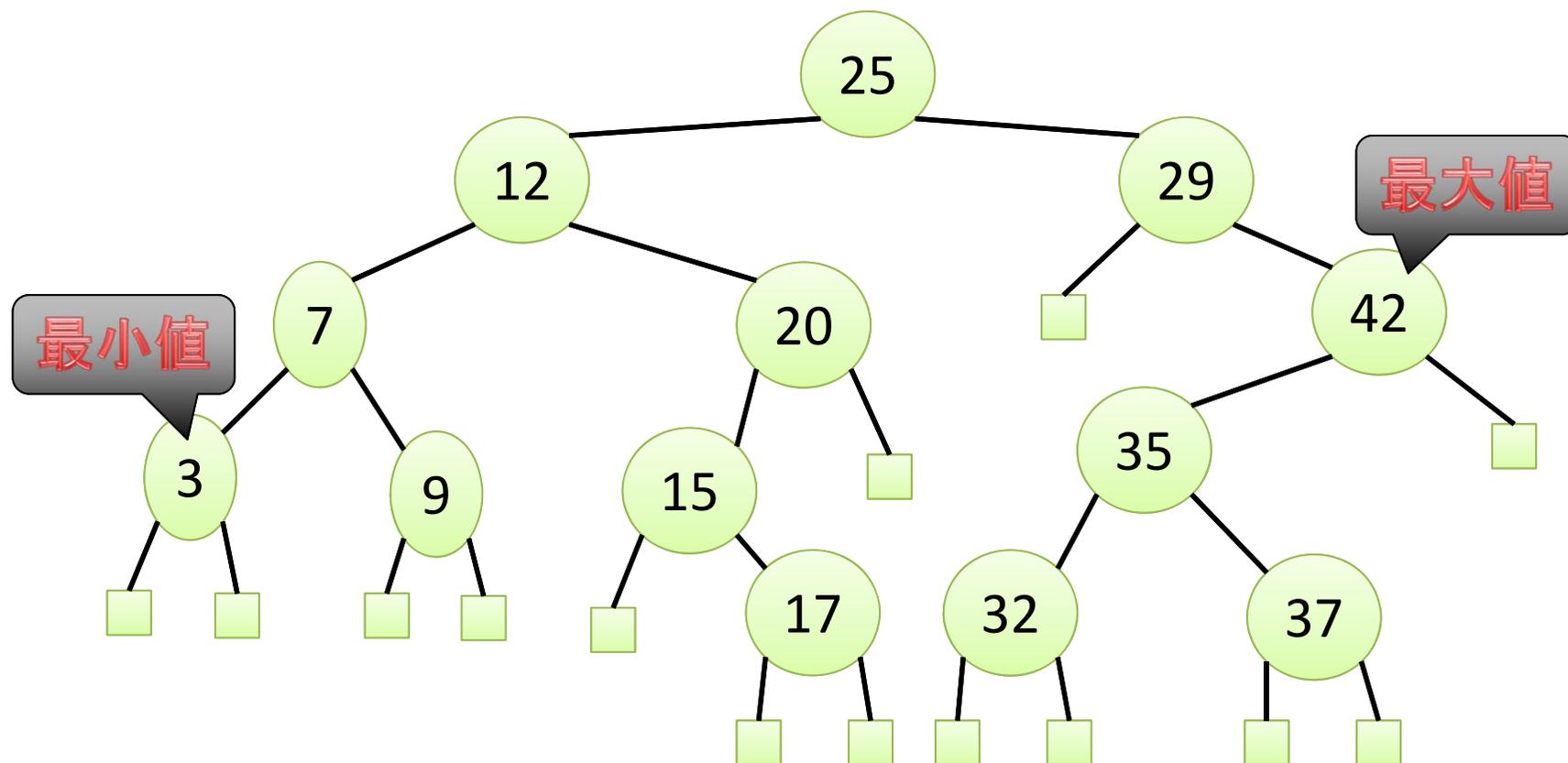
2分木からのデータの削除: x=25を削除



2分探索木における最大・最小値

- 2分探索木の性質
 - 左の子: キーの値は小さくなる
 - 右の子: キーの値は大きくなる
- 性質の応用
 - 最小値: 根から出発して左の子だけをずっと辿る
 - 最大値: 根から出発して右の子だけをずっと辿る

2分探索木における最大・最小値



2分探索木における最大・最小値

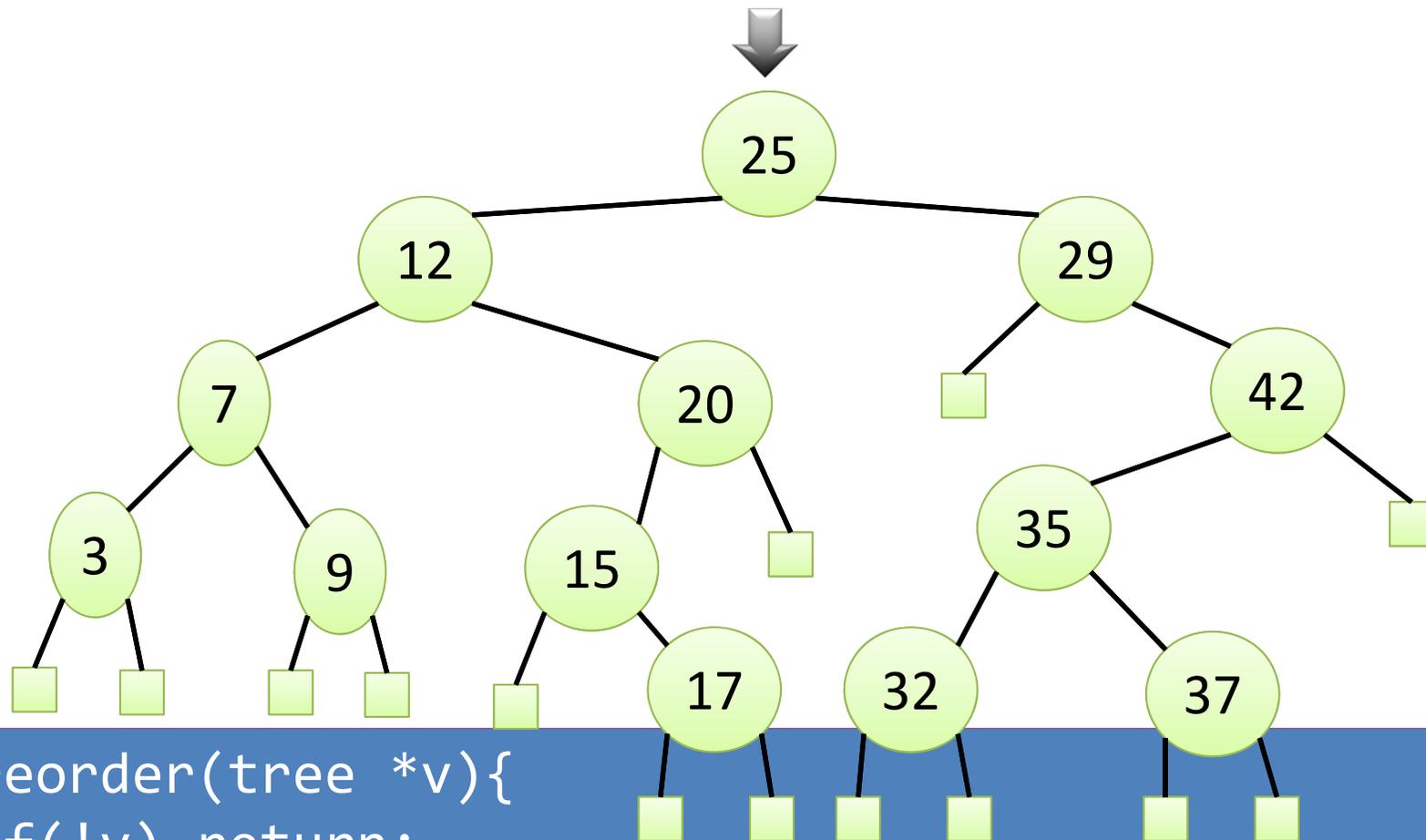
- 2分探索木の性質
 - 左の子: キーの値は小さくなる
 - 右の子: キーの値は大きくなる
- 性質の応用
 - 最小値: 根から出発して左の子だけをずっと辿る
 - 最大値: 根から出発して右の子だけをずっと辿る
- Note: 最小値・最大値を含むノードの削除は簡単
 - 共に少なくともどちらか一方の子が外点

Why?

2分探索木に蓄えられた値の表示の仕方 (あるいは2分探索木の辿り方)

- 先行順 (preorder):
ノードの値 → 左部分木 → 右部分木
- 中間順 (inorder):
左部分木 → ノードの値 → 右部分木
- 後行順 (postorder):
左部分木 → 右部分木 → ノードの値

2分探索木の辿り方: preorder ノードの値 → 左部分木 → 右部分木

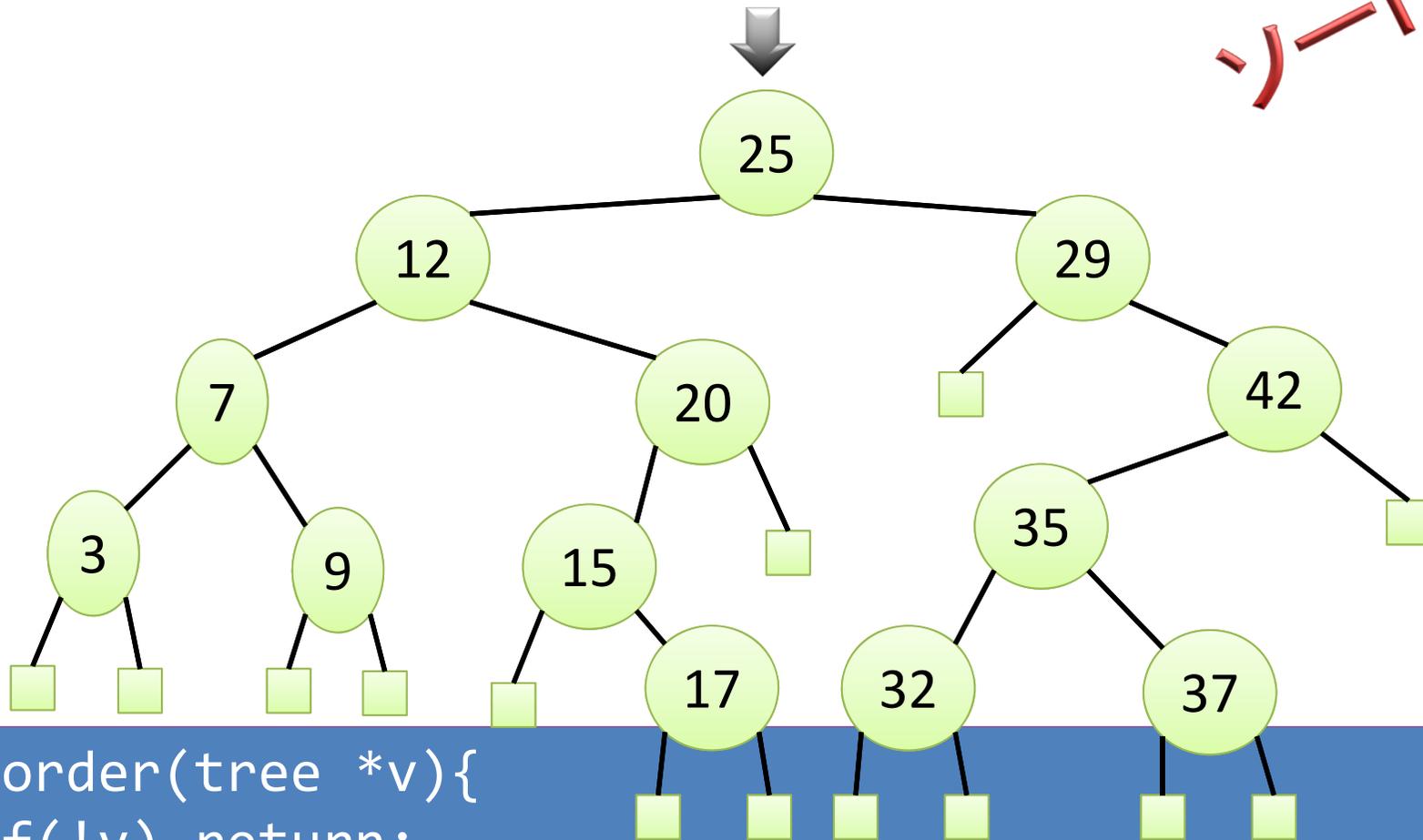


25
12
7
3
9
20
15
17
29
42
35
32
37

```
preorder(tree *v){  
  if(!v) return;  
  visit(v); preorder(v->lson); preorder(v->rson);  
}
```

2分探索木の辿り方: inorder

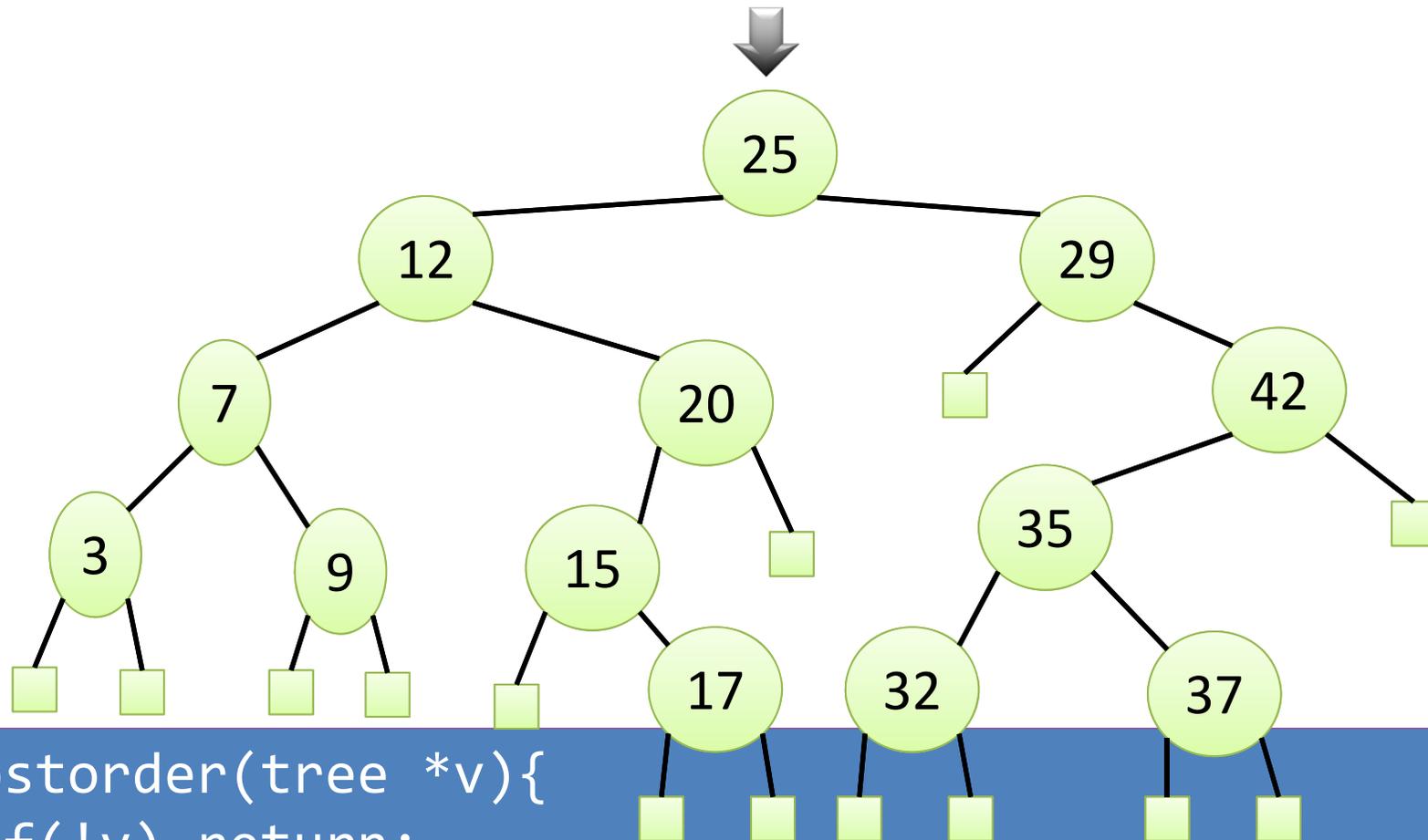
左部分木 → ノードの値 → 右部分木 **順!**



- 3
- 7
- 9
- 12
- 15
- 17
- 20
- 25
- 29
- 32
- 35
- 37
- 42

```
inorder(tree *v){  
  if(!v) return;  
  inorder(v->lson); visit(v); inorder(v->rson);  
}
```

2分探索木の辿り方: postorder 左部分木 → 右部分木 → ノードの値

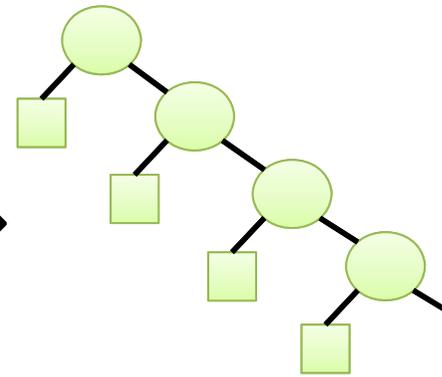


3
9
7
17
15
20
12
32
37
35
42
29
25

```
postorder(tree *v){  
  if(!v) return;  
  postorder(v->lson);postorder(v->rson);visit(v);  
}
```

2分探索木の効率

- 最悪の場合: $O(n)$
 - 小さい値から順に挿入 → レベルの数=節点数



- ランダムに挿入: $O(\log n)$
 - 木の深さ: $O(\log n)$

平衡2分探索木

(Self-)Balanced Binary Search Tree

- 常に最大の深さが節点数に対して $O(\log n)$ になるようにバランスを取る
 - e.g., AVL木, 2-3木, 2色木(赤黒木)



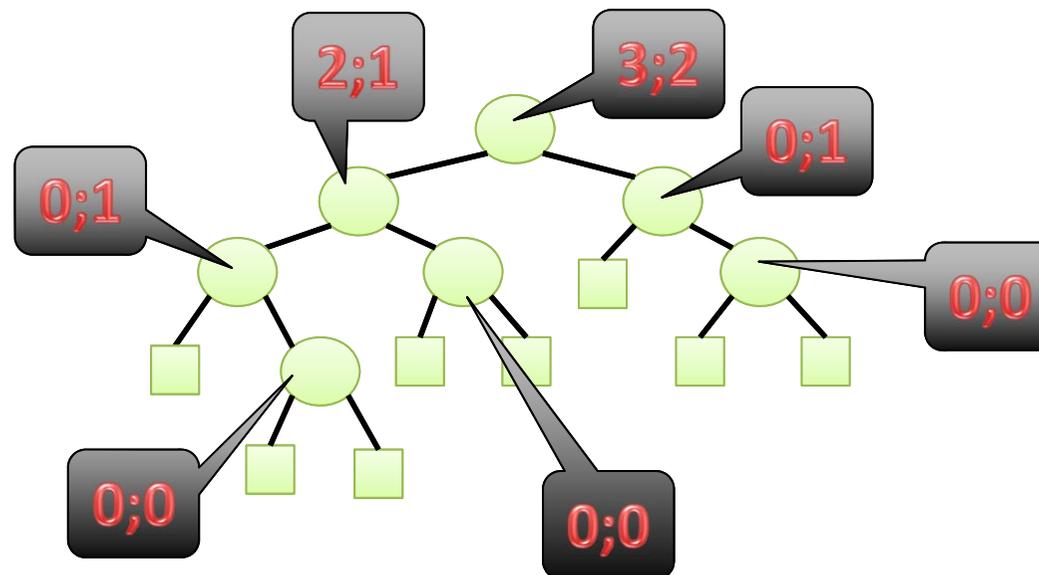
Georgy M. Adelson-Velsky
(1922–2014)



Evgenii M. Landis
(1921–1997)

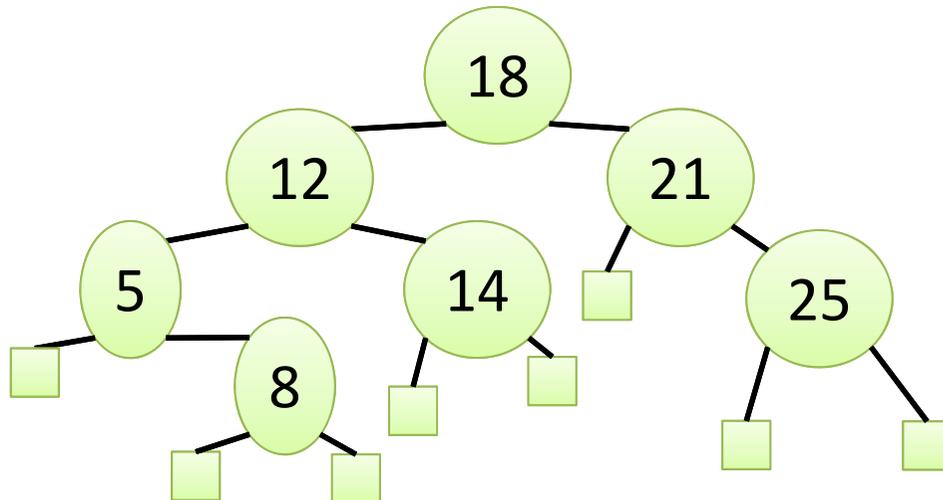
AVL木 [G.M. Adelson-Velskii and E.M. Landis '62]

- 性質: どの節点でも左部分木の深さと右部分木の深さの差(バランス度)が1以内
- 例:



AVL木: データの挿入

- 新データ x を蓄えるべき節点(=外点) v を求める
- v を内点にして, 与えられたデータ x を蓄える
- x の挿入によるバランス度の変化を計算
- 根に戻りながら各節点のバランス度を調べ、崩れている場合は復元操作(木の回転)を行う

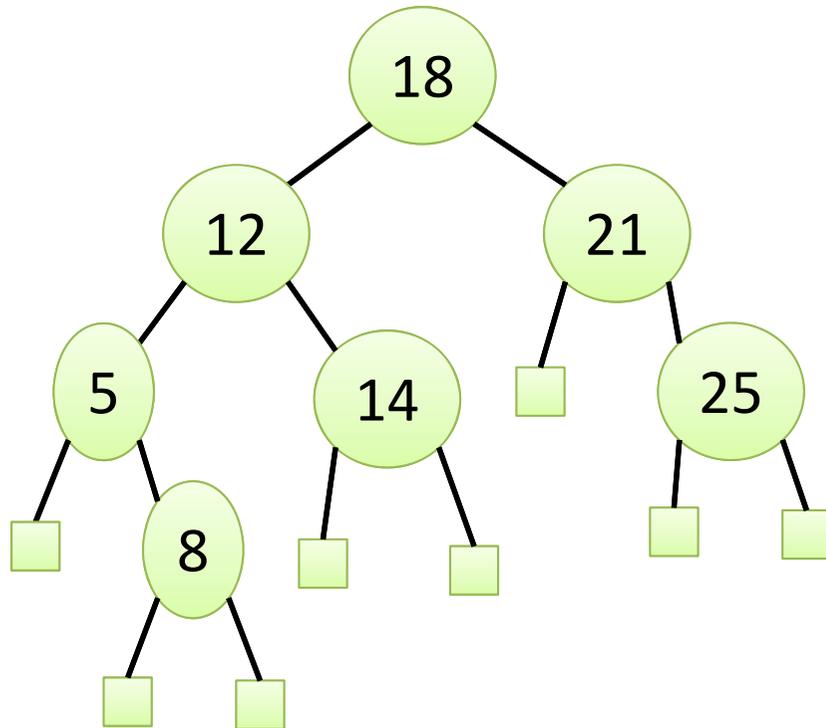


$x=4$ を挿入したとき、
バランス度はどう変化するか?
 $x=10$, $x=20$,
 $x=23$ のときは?

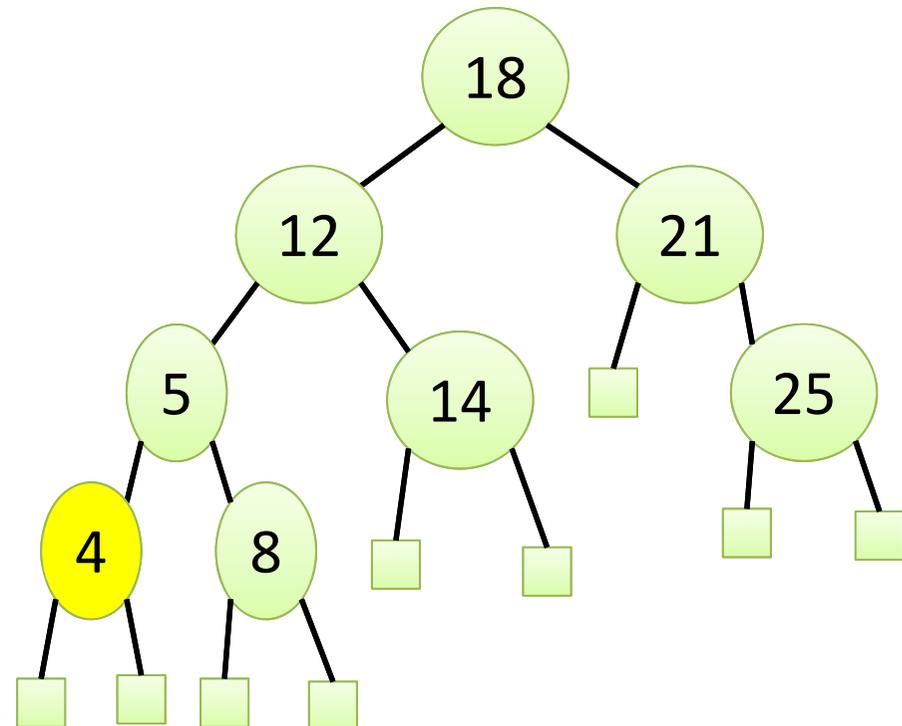
AVL木: データの挿入

x=4を挿入

挿入前



挿入後

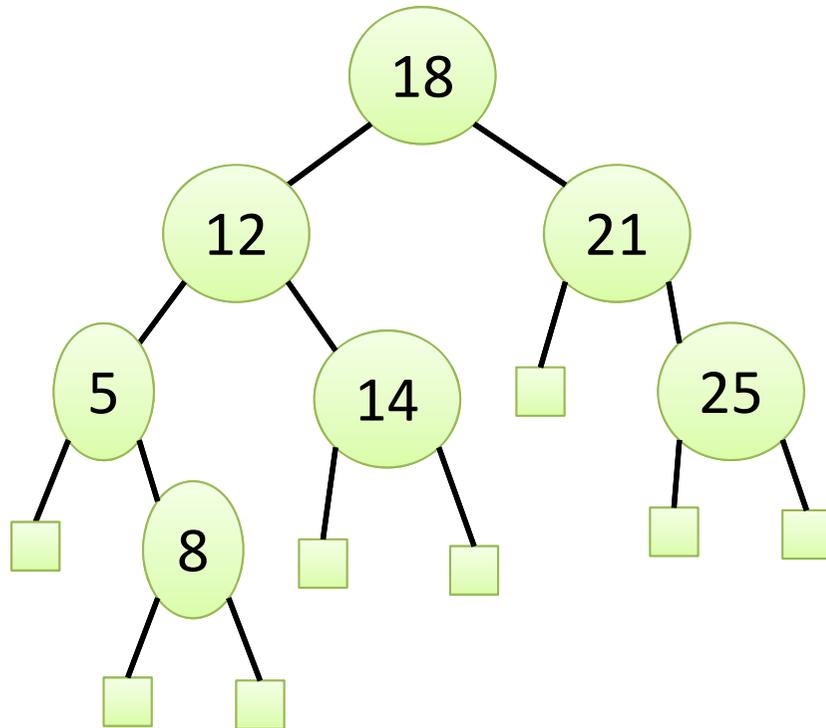


バランス度OK

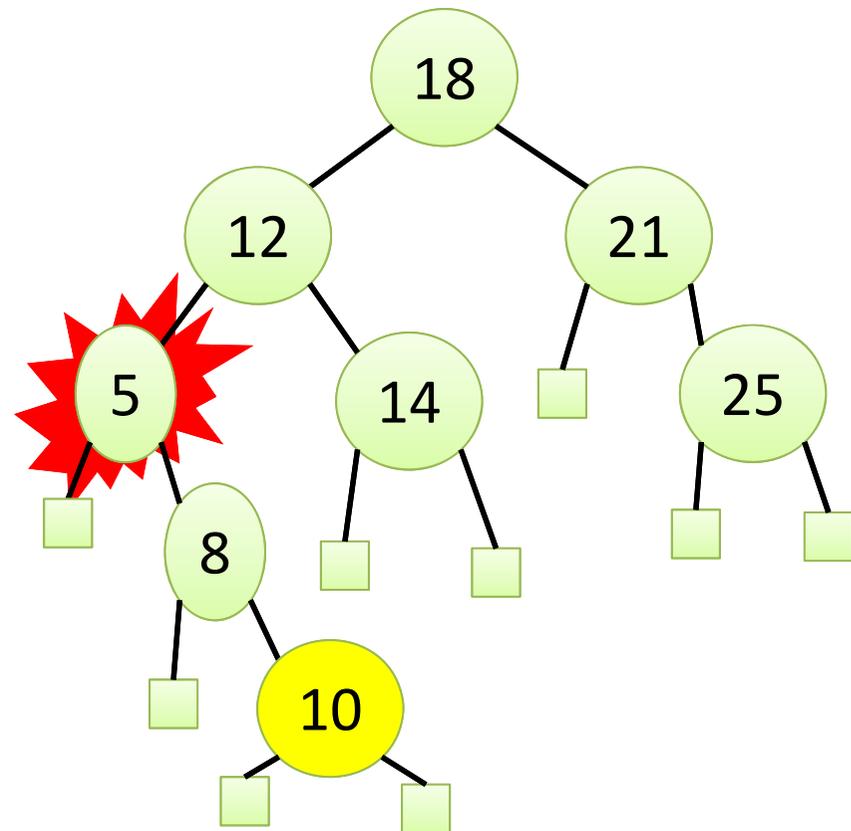
AVL木: データの挿入

x=10を挿入

挿入前



挿入後

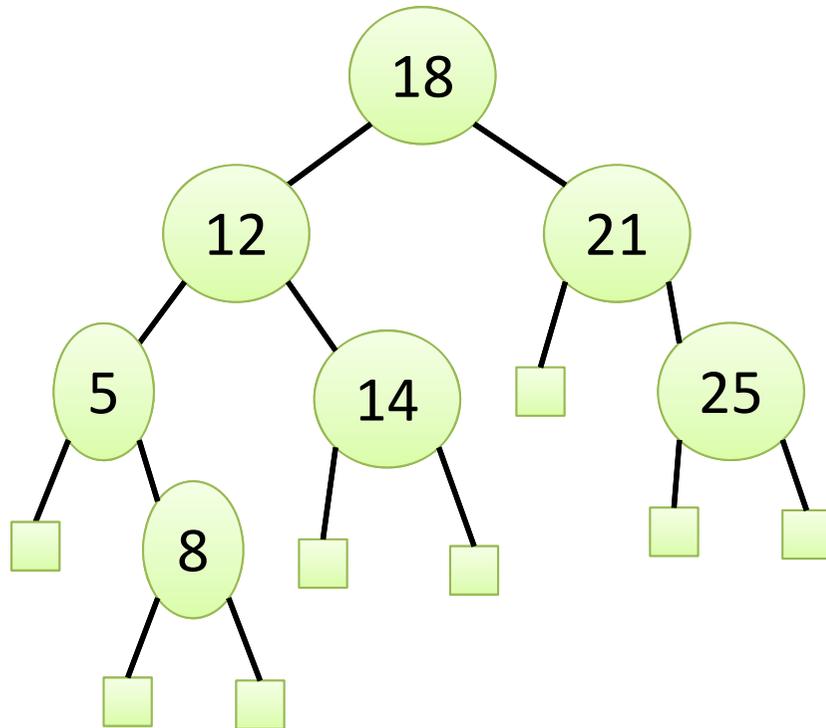


0;2@node³5

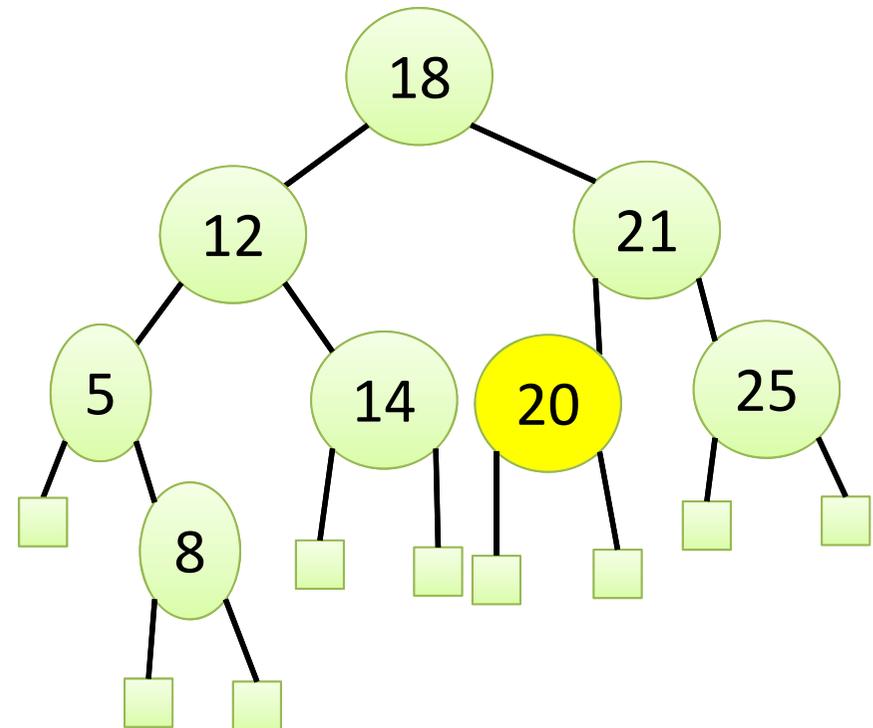
AVL木: データの挿入

x=20を挿入

挿入前



挿入後

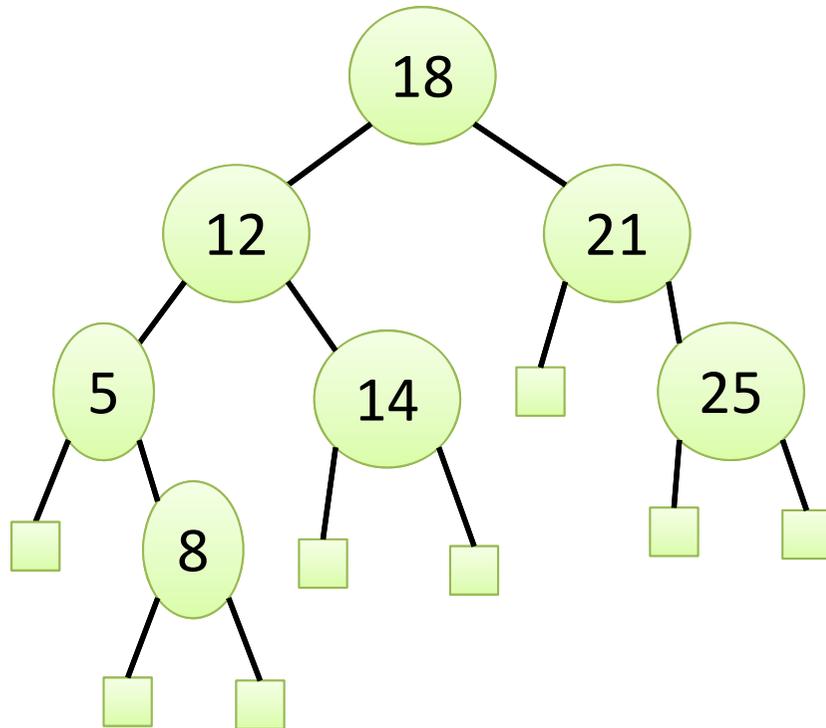


バランス度OK

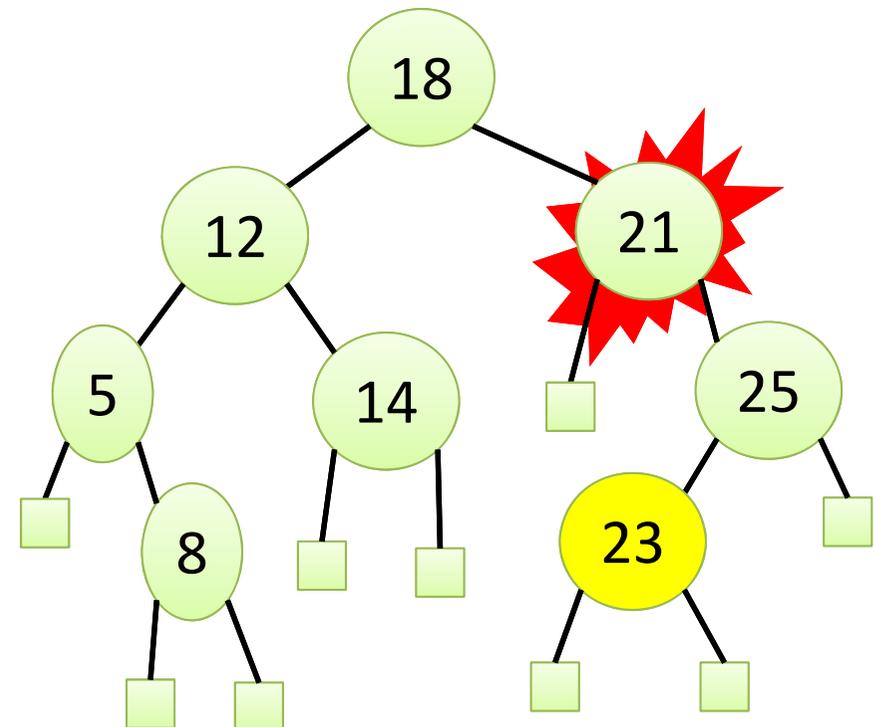
AVL木: データの挿入

x=23を挿入

挿入前



挿入後



0;2@node 21

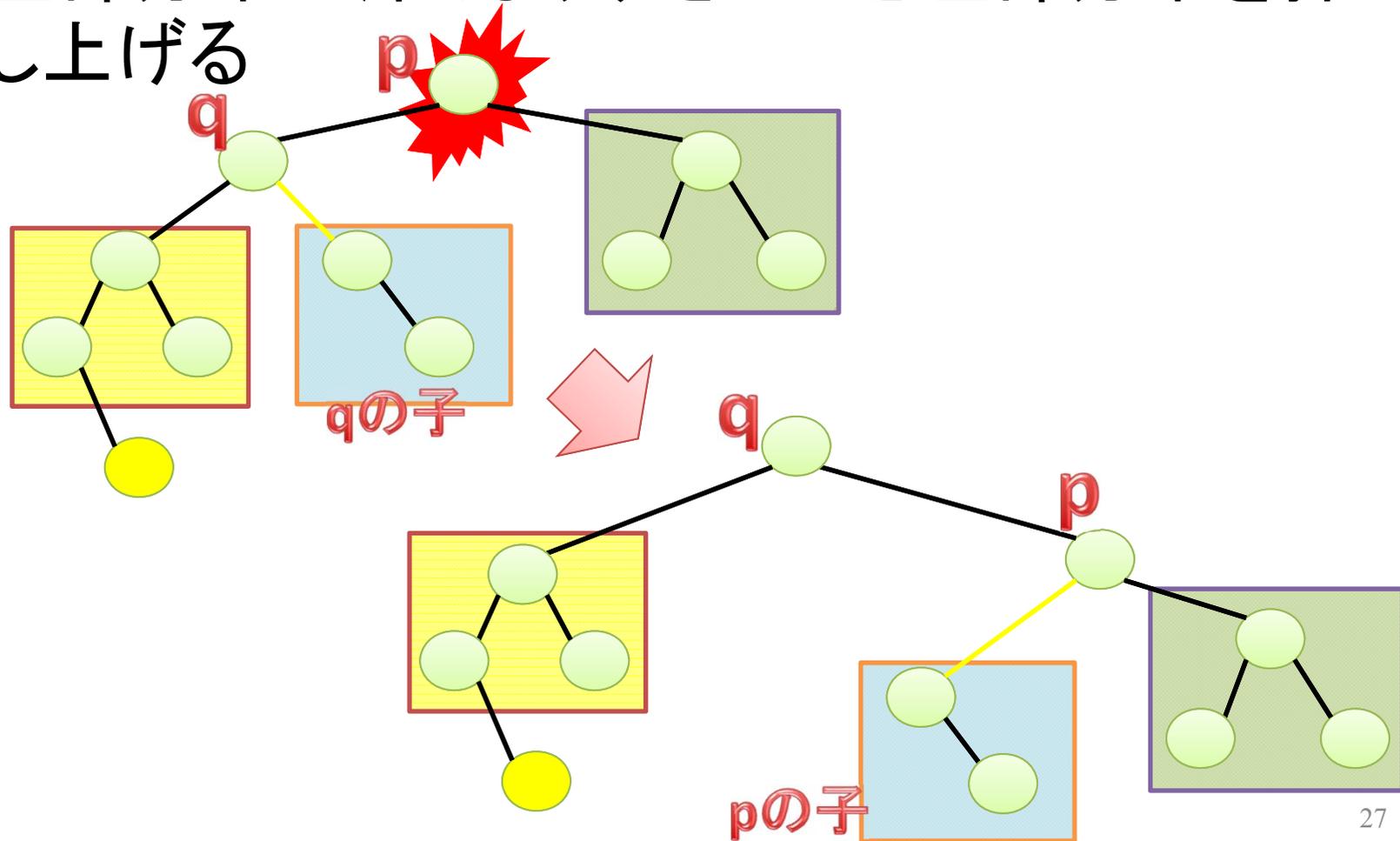
AVL木: バランスの復元/回転操作

- 深さの差が1以内になるように木を回転させる
 - 単一LL回転
 - 単一RR回転
 - 二重LR回転
 - 二重RL回転

AVL木: バランスの復元/回転操作

単一LL回転

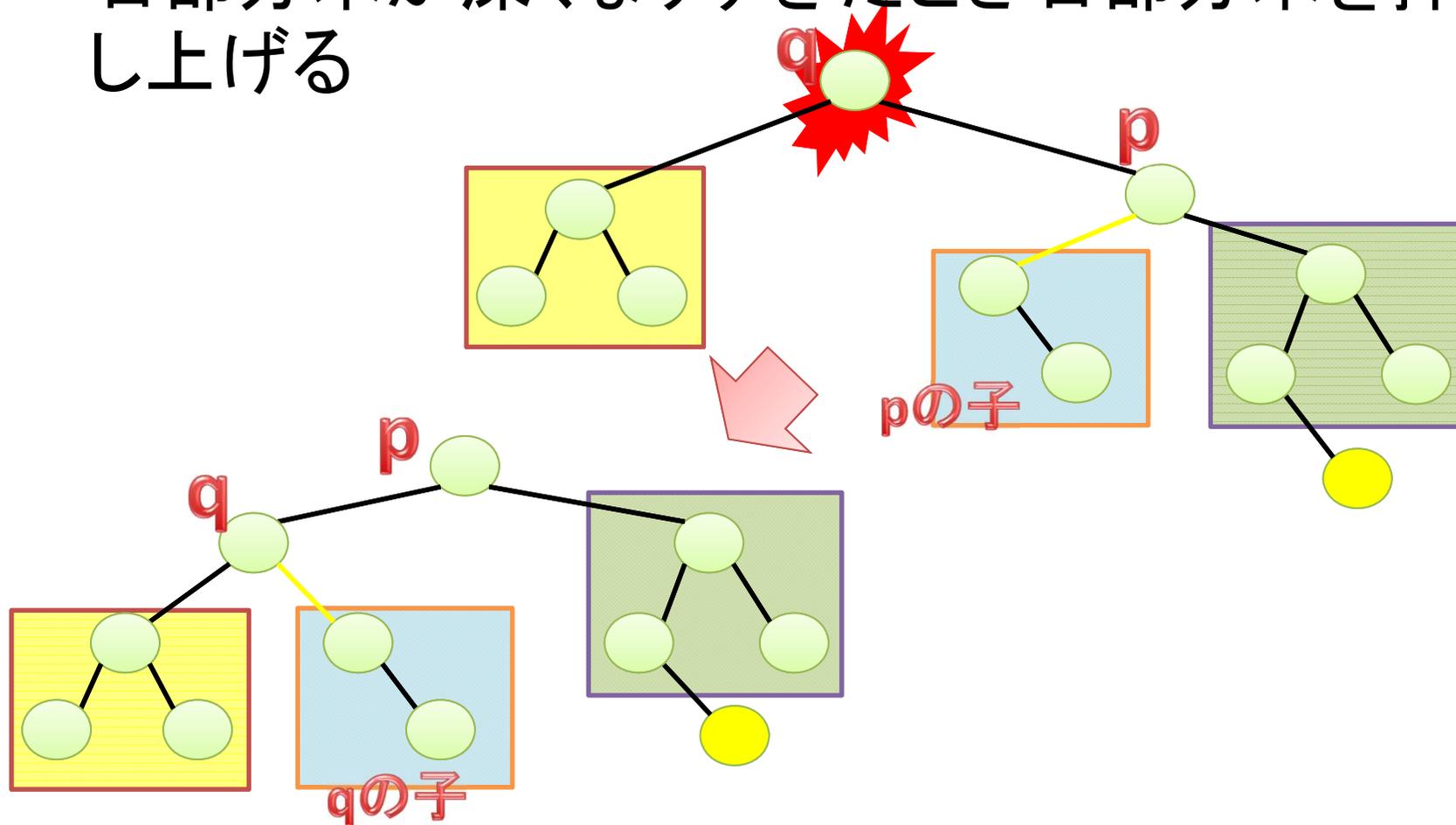
- 左部分木が深くなりすぎたとき左部分木を押し上げる



AVL木: バランスの復元/回転操作

単一RR回転

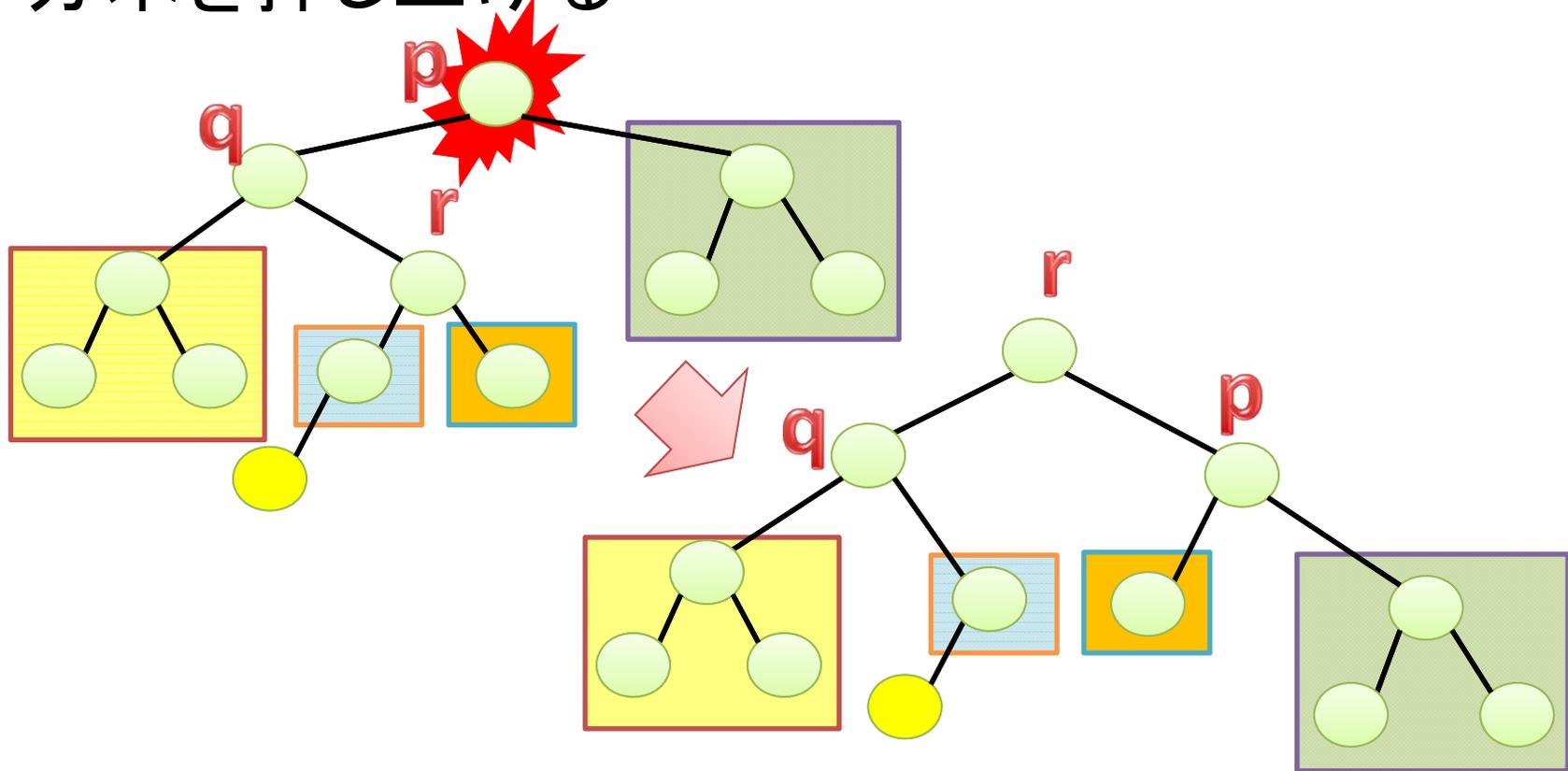
- 右部分木が深くなりすぎたとき右部分木を押し上げる



AVL木: バランスの復元/回転操作

二重LR回転

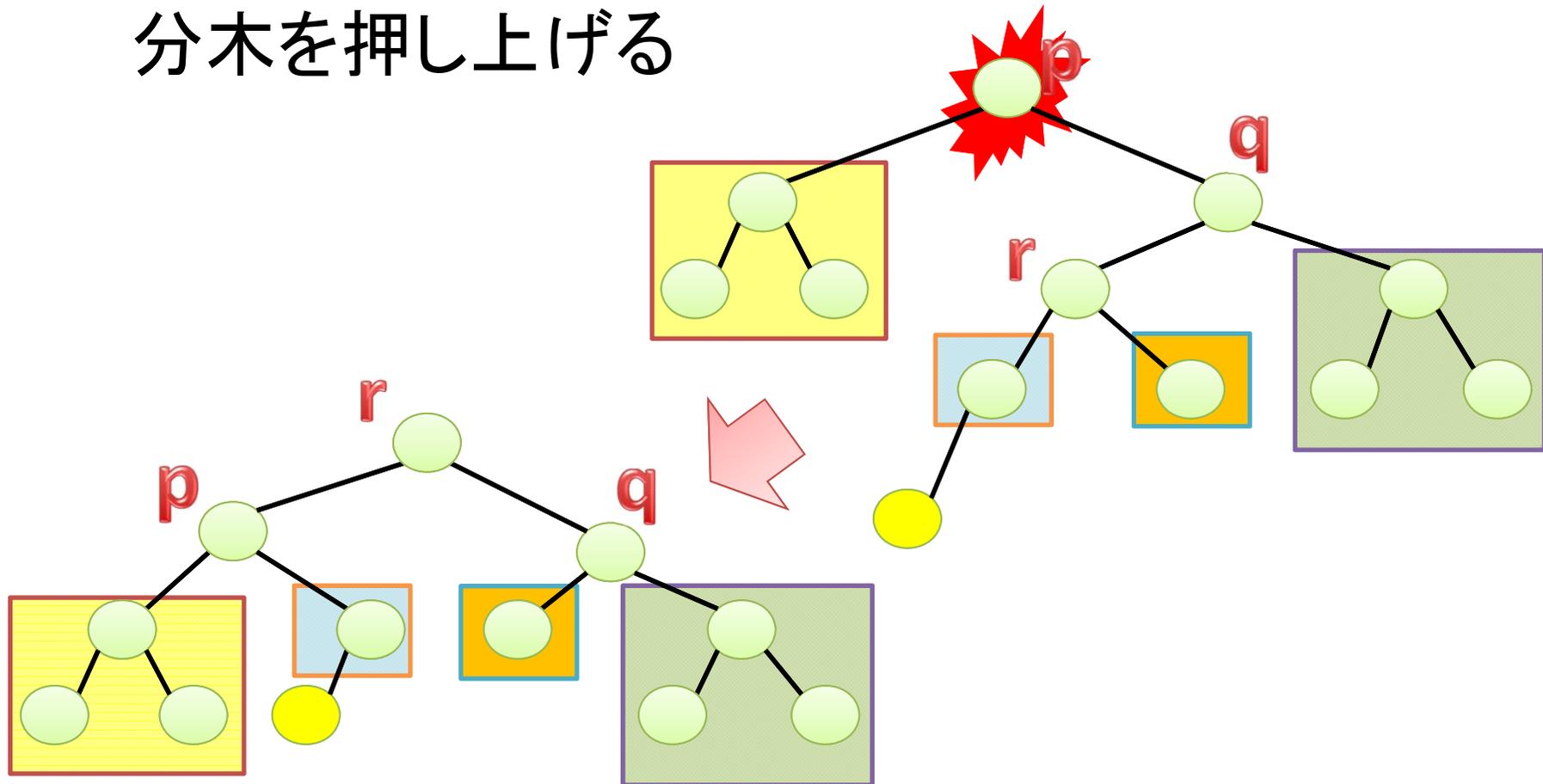
- 左→右部分木が深くなりすぎたとき左→右部分木を押し上げる



AVL木: バランスの復元/回転操作

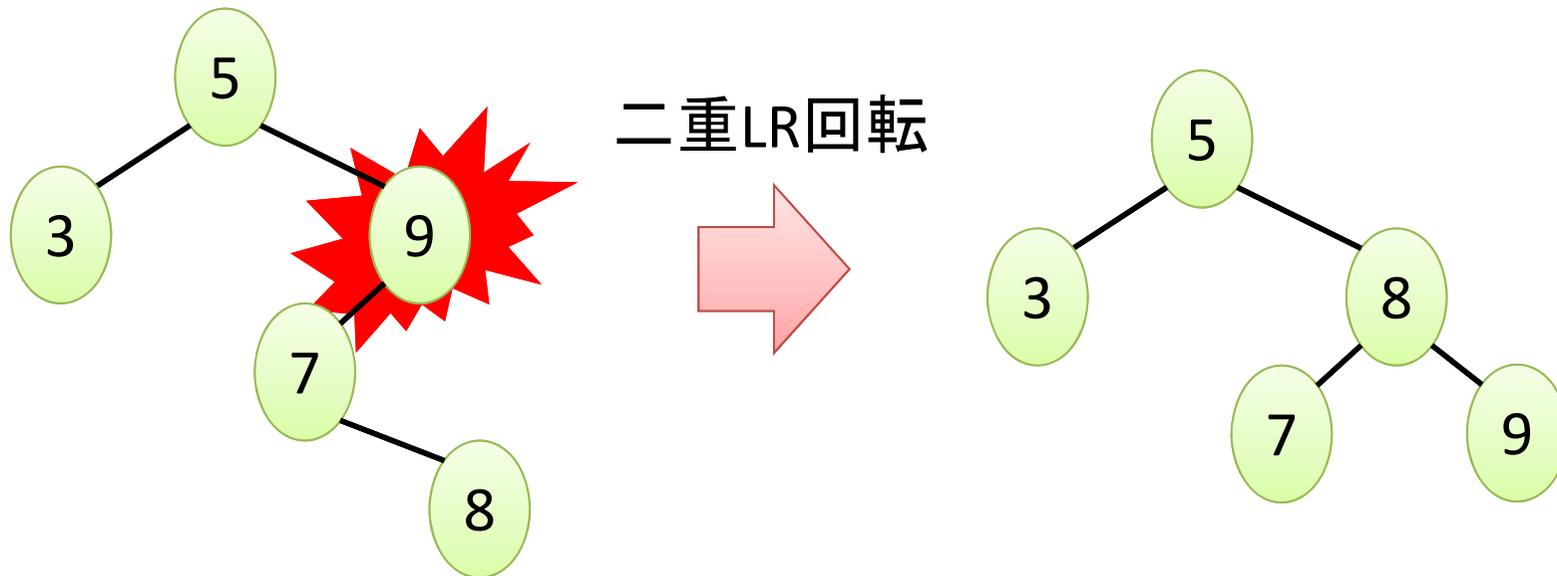
二重RL回転

- 右→左部分木が深くなりすぎたとき右→左部分木を押し上げる



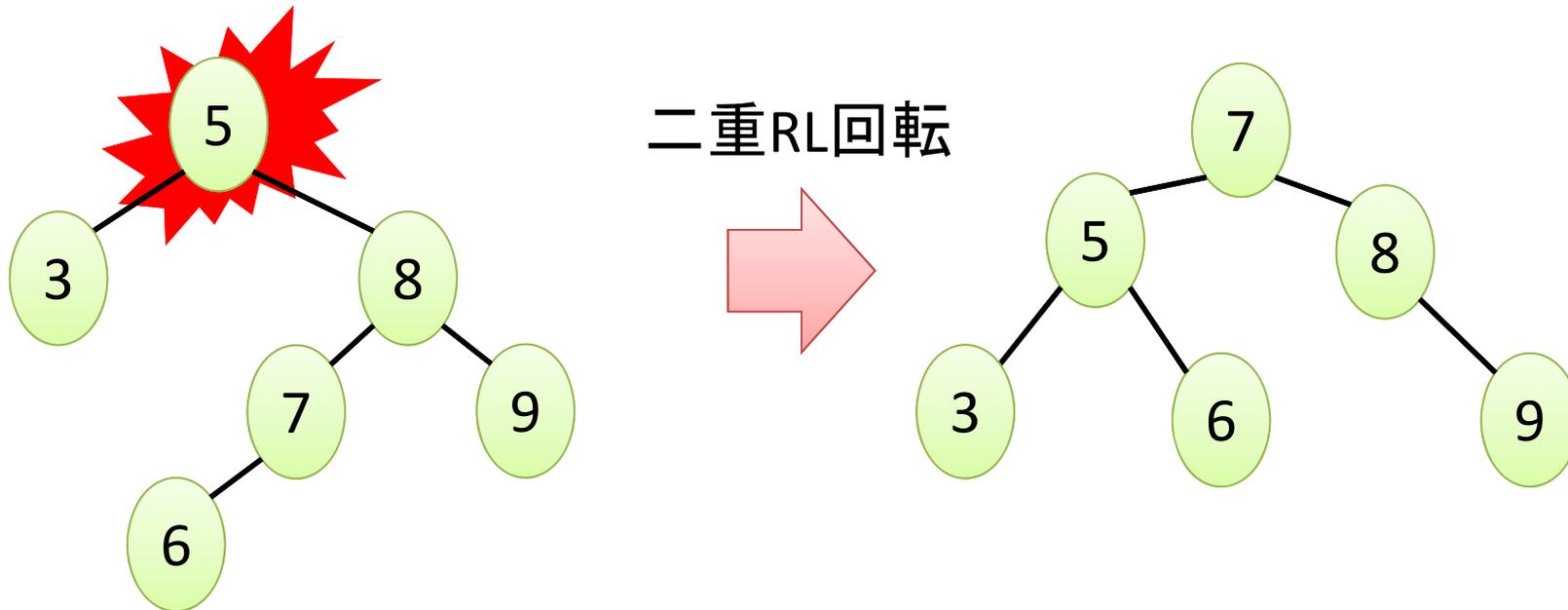
AVL木: 動作例

- 8を挿入



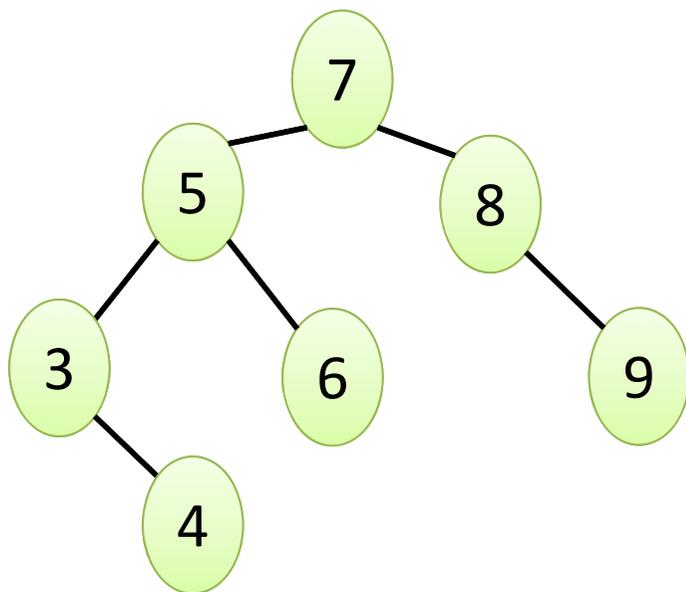
AVL木: 動作例

- 6を挿入



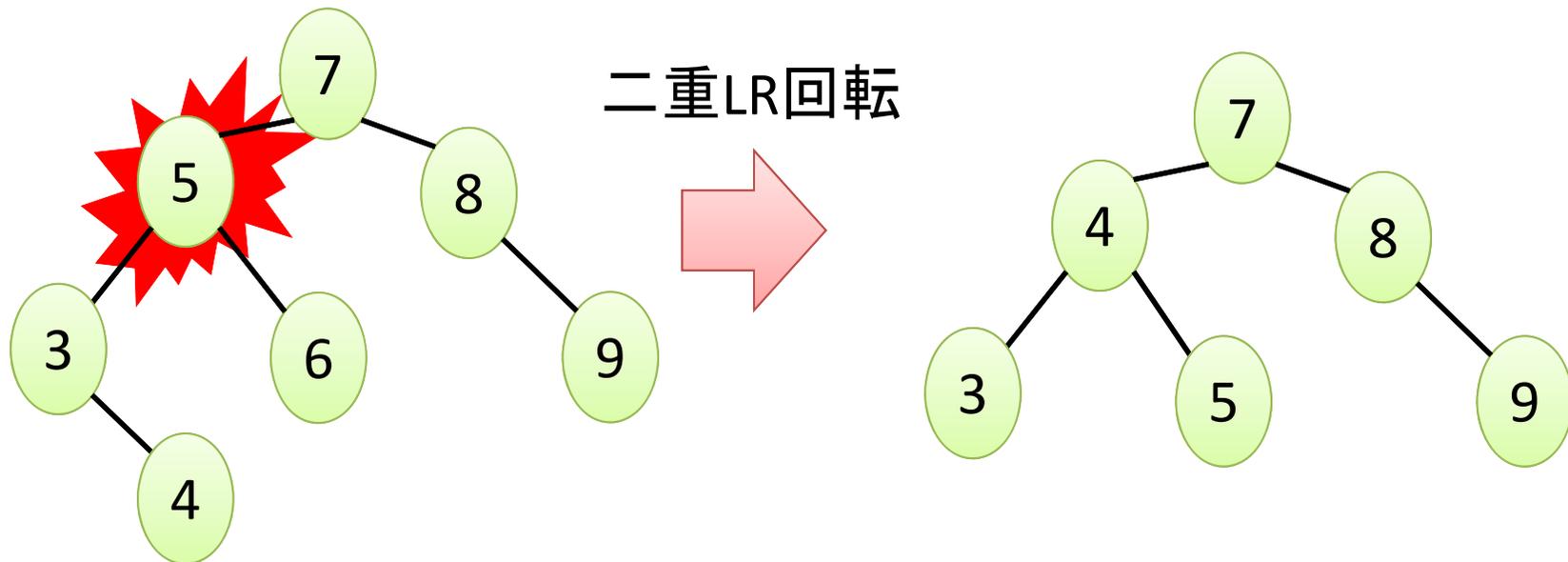
AVL木: 動作例

- 4を挿入



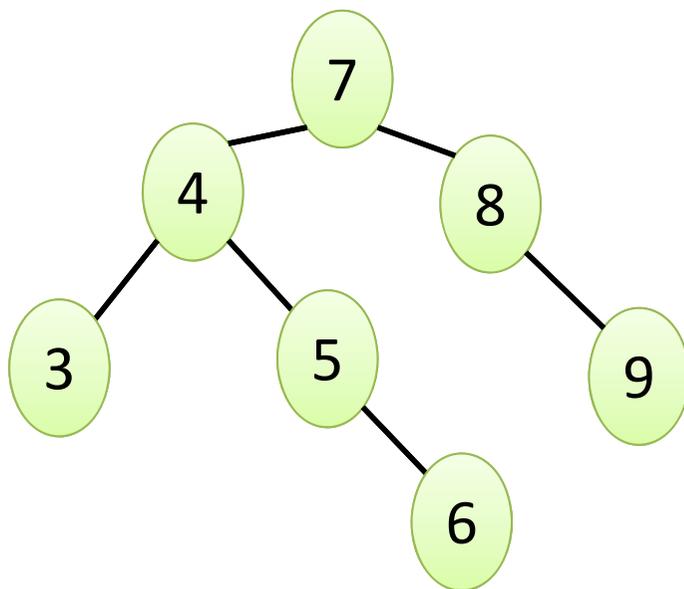
AVL木: 動作例

- 6を削除



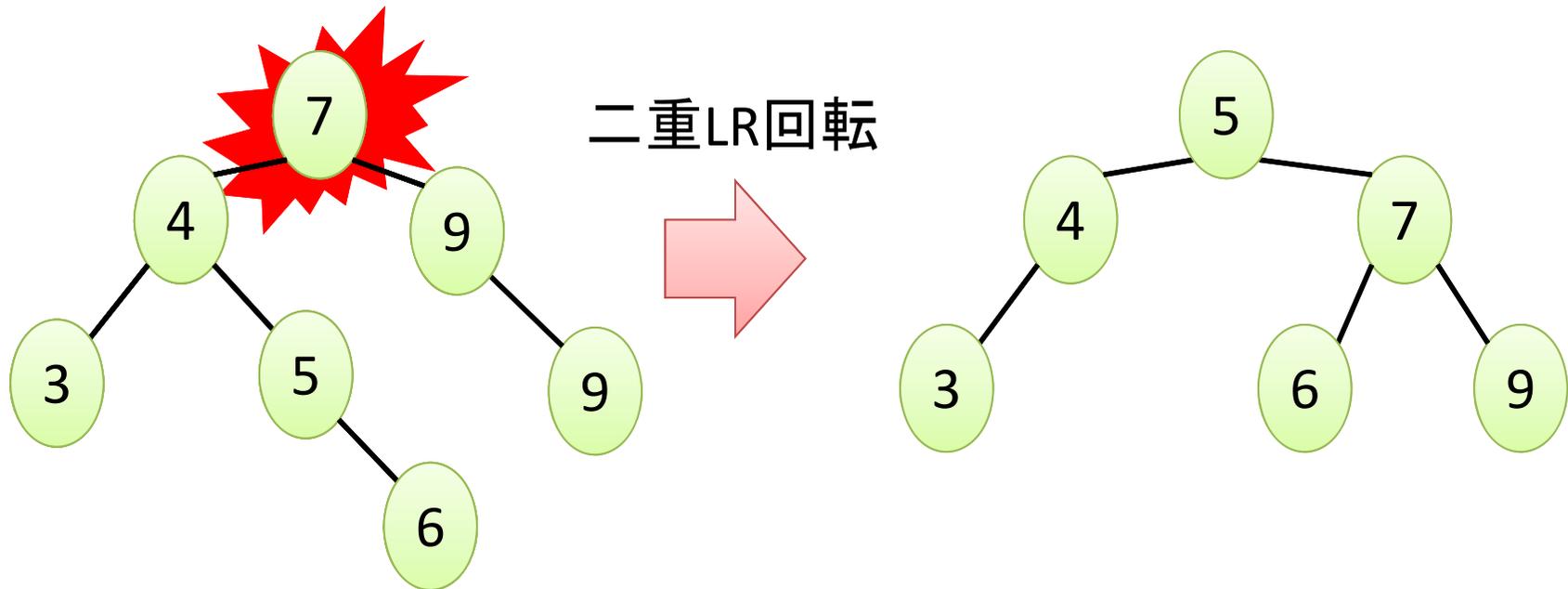
AVL木: 動作例

- 6を挿入



AVL木: 動作例

- 8を削除



平衡2分探索木の効率

- 探索: $O(\log n)$
- 挿入と削除: $O(\log n)$ 回の回転操作
 - 1回の回転操作にかかる時間は定数時間
- まとめると平衡2分探索木では挿入・削除・探索が全て $O(\log n)$ で実行
 - n は木に蓄えられたデータの個数

ミニ演習

- 値1を持つノードのみを持つAVL木に,
2, 3, 4, 5, 6, ... と順番にデータを追加せよ
- 普通の2分探索木で同じことをして,
できる木の深さを比べよ