

Informatik II: Algorithmen und Datenstrukturen SS 2013

Vorlesung 6a, Dienstag, 28. Mai 2013
(Dynamische Felder: Implementierung)

Prof. Dr. Hannah Bast
Lehrstuhl für Algorithmen und Datenstrukturen
Institut für Informatik
Universität Freiburg

Blick über die Vorlesung heute

■ Organisatorisches

- Ihre Erfahrungen mit dem Ü5 (Hashing)
- Korrekturen zu den Hashklassen aus der Vorlesung 6b
- Anzahl noch aktiver TeilnehmerInnen der Vorlesung

■ Dynamische Felder

- Benutzung in Java und C++
- Eigene Implementierung
- Ein schönes Beispiel wo man Mathematik braucht, um zu verstehen, warum man es so machen muss und nicht anders
- **Übungsblatt 6:** Erweiterung des Codes aus der Vorlesung und Laufzeitanalyse dazu (nach dem Vorbild aus der Vorlesung)

Erfahrungen mit dem Ü6 (Hashing)

- Zusammenfassung / Auszüge Stand 28. Mai 15:30
 - Aufgabe 1 für einige schwer zu verstehen
Das liegt in der Natur von universellem Hashing !
 - Lieber wieder reine Mathe-Übungsblätter
Sie sollen aber in der Informatik beides lernen :-)
 - Wie testet man Zufall ... gar nicht, ist aber auch nicht nötig
Z.B. Hashfunktionen einfach für feste Werte testen
 - Das Wetter am Dienstag wird grausam WEIL
 - Natürlich wird das Wetter am Dienstag perfekt

Korrekturen Hashklassen Vorlesung 6b

- Positivbeispiel*
- Es gab da einige kleine Fehler
 - **PB 1:** $a \cdot x + b \bmod p \bmod m$ p Primzahl $\geq u$
 a und b müssen zufällig aus $\{0, \dots, p - 1\}$ gewählt werden
nicht nur aus $\{0, \dots, u - 1\}$, sonst nicht universell !
 - **PB 2:** $a \bullet x \bmod m$ dabei war \bullet eine Art "Skalarprodukt"
 m muss eine Primzahl sein, sonst nicht universell !
 - **PB 3:** $a \cdot x \bmod 2^k \operatorname{div} 2^{k-l}$ $u = 2^k, m = 2^l$
 a muss eine **ungerade** Zahl aus $\{0, \dots, u - 1\}$ sein !

Anzahl TeilnehmerInnen an der VL

■ Hier ein paar Zahlen

- Im [WS 12/13](#) angefangen mit B.Sc. Informatik: **148**
- Zu Beginn für die Vorlesung angemeldet: **116**
- Es geben jetzt noch Übungsblätter ab: **47**
- Mehr werden die Klausur dann wohl auch nicht mitschreiben

Man braucht ja (aus gutem Grund) 50% der Punkte aus den Übungsblättern für die Zulassung zur Klausur

Was ist los?

- ... gibt es sowohl in Java:

```
int[] numbers = new int[100]; // Array of 100 ints, initializ. to 0.  
System.out.println(numbers[12]); // Prints 0.  
String[] strings = new String[10]; // Array of 10 strings.  
System.out.println(strings[7]); // Prints empty string.  
strings[8] = "doof";
```

- ... als auch in C++

```
int[] numbers = new int[100]; // Pointer to 100 ints, no initializ.  
printf("%d\n", numbers[12]); // Prints random number.  
string[] strings = new string[10]; // Pointer to 10 strings.  
printf("%s\n", strings[7].c_str()); // Prints empty string.  
strings[8] = "doof";
```

- Größe muss bei der Erzeugung festgelegt werden!

- Die benötigte Größe ergibt sich aber oft erst im Laufe des Progrs

- Der Name "statisch" ist etwas irreführend
 - Es hat nichts mit dem keyword `static` in Java oder in C++ zu tun
 - Die Felder sind auch nicht statisch in dem Sinne, dass der Speicherplatz schon vor der Ausführung des Programmes alloziert wird, im Gegenteil
 - Was statisch ist, ist die **Größe** des Feldes
 - die muss bei der Erzeugung des Feldes explizit angegeben werden
 - und kann danach nicht mehr geändert werden
 - Von daher wäre `Feld fester Größe` bzw. `fixed-size array` ein besserer Name

Dynamische Felder

- ... können beliebig vergrößert / verkleinert werden
 - In Java haben wir dafür bisher immer `ArrayList` benutzt

```
ArrayList<String> strings = new ArrayList<String>();
strings.add("doof");
strings.add("doofer");
strings.add("am doofsten");
System.out.println(strings.get(0)); // Will print doof.
strings.clear(); // Remove all elements.
```
 - In C++ nimmt man dafür `std::vector`

```
vector<string> strings;
strings.push_back("doof");
...
strings.resize(2); // Keep only first 2 elements.
strings.clear(); // Remove all elements.
```

■ Grundprinzip

- Man hat intern ein **fixed-size array (FSA)**
 - ... von einer ausreichenden Größe
- Wenn Elemente dazu kommen oder entfernt werden
 - ... und die Größe des internen **FSA** nicht mehr passt
 - ... erzeugt man ein neues **FSA** passender Größe
 - ... und kopiert die Elemente vom alten in das neue **FSA**
 - ... diesen Vorgang nennt man **Reallokation**
- Das implementieren wir jetzt zusammen
 - Erst mal **append** (= neues Element anhängen)
 - Dann auch **removeLast** (= letztes Element entfernen)

■ Vergrößerungsstrategie 1 ... die einfachste Variante

- Wir vergrößern das Feld nach jedem `append`
- Und machen es immer genauso groß, wie wir es brauchen
- **Beobachtung:** akkumulierte Laufzeit sieht quadratisch aus

■ Analyse

- Sei $T(n)$ die Laufzeit für eine Folge von n mal `append`
- Sei T_i die Laufzeit für das i -te `append`
- Dann ist $T_i \geq A \cdot i$ für irgendeine Konstante A

weil wir bei der Reallokation i Elemente umkopieren müssen

- Das macht zusammen
$$\sum_{i=1}^m T_i \geq A \cdot \underbrace{\sum_{i=1}^m i}_{= \frac{1}{2} m(m+1)} \geq \frac{A}{2} \cdot m^2 = \Omega(m^2)$$

- Vergrößerungsstrategie 2 ... etwas vorrausschauender
 - Idee: beim Vergrößern zusätzlichen Platz lassen ... wie viel?
 - Lassen wir erst mal Platz für C zusätzliche Elemente, für ein beliebiges festes C , zum Beispiel $C = 100$ oder $C = 1000$
 - Beobachtung: akkumulierte Laufzeit immer noch quadratisch

■ Analyse

- Die meisten `append` Operationen kosten jetzt nur $O(1)$
- Aber für $i = C, 2C, 3C, \dots$ ist nach wie vor $T_i \geq A \cdot i$
- Das macht zusammen:

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^m T_i &\geq \sum_{j=1}^{\lfloor m/C \rfloor} T_{j \cdot C} \geq \sum_{j=1}^{\lfloor m/C \rfloor} A \cdot j \cdot C = A \cdot C \cdot \sum_{j=1}^{\lfloor m/C \rfloor} j \geq A \cdot C \cdot \frac{1}{2} \cdot \frac{m^2}{C^2} \\ &= \frac{A}{2C} \cdot m^2 = \Omega(m^2) \end{aligned}$$

■ Vergrößerungsstrategie 3

- Idee: immer doppelt so viel vergrößern wie nötig
- Jetzt sieht die Laufzeitkurve linear aus (mit Sprüngen)

■ Analyse

- Jetzt Reallokationen nur noch bei $i = 1, 2, 4, 8, 16, \dots$

An den Stellen ist dann nach wie vor nur $T_i \leq A \cdot i$

Für alle anderen i 's ist $T_i \leq A$

- Das macht zusammen:

$$\sum_{i=1}^m T_i \leq A \cdot m + \sum_{j=0}^{\lfloor \log_2 m \rfloor} 2^j \cdot A \leq 3A \cdot m = O(m) \quad \nabla$$

$$1 + 2 + 4 + \dots + 2^k = 2^{k+1} - 1 \leq 2 \cdot m - 1 \leq 2 \cdot m$$

$$k = \lfloor \log_2 m \rfloor \leq \log_2 m$$

$$1 + 2 + 4 + 8 + 16 = 32 - 1$$

$\frac{2^4}{2^5}$

- Was machen wir wenn Element entfernt werden
 - Analog zum Vergrößern, könnten wir das Feld auf die Hälfte verkleinern wenn es nur noch halbvoll ist
 - Aber Achtung:** wenn man danach ein `append` macht muss man es gleich wieder vergrößern
 - Außerdem:** wenn wir nach einer Vergrößerung ein `removeLast` machen, muss man gleich wieder verkleinern
 - Deswegen machen wir es (erst mal) so:
 - wenn ganz voll, Vergrößerung auf doppelte Größe
 - wenn ein Viertel voll, Verkleinerung auf halbe Größe
- Für das Ü6 sollen Sie das verallgemeinern !

- Dynamische Felder: Implementierung

- In C++ und in Java

- <http://www.sgi.com/tech/stl/Vector.html>

- <http://docs.oracle.com/javase/1.4.2/docs/api/java/util/ArrayList.html>

- Doof

- <http://de.wiktionary.org/wiki/doof>