ALGORITMI E STRUTTURE DATI

- Abbiamo visto come possiamo implementare un dizionario usando alberi binari di ricerca
- Con gli alberi bilanciati (AVL, rosso-neri) possiamo ottenere tempi di ricerca, inserimento e rimozione $O(\log n)$
- Possiamo fare di meglio se, per esempio, assumiamo di non dover implementare minimo, massimo, successore, predecessore?

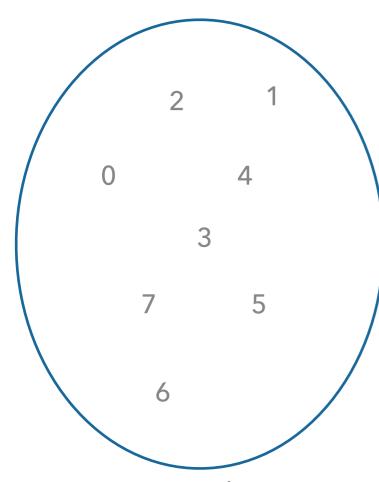
TABELLE DI HASH

Supponiamo di conoscere tutti i possibili valori che una chiave può assumere: $K = \{k_1, ..., k_m\}$. Assumiamo $K = \{0, ..., m-1\}$

- Supponiamo di conoscere tutti i possibili valori che una chiave può assumere: $K = \{k_1, ..., k_m\}$. Assumiamo $K = \{0, ..., m-1\}$
- Se costruiamo un array di m elementi possiamo assegnare ad ogni chiave uno slot.

- Supponiamo di conoscere tutti i possibili valori che una chiave può assumere: $K = \{k_1, ..., k_m\}$. Assumiamo $K = \{0, ..., m-1\}$
- Se costruiamo un array di m elementi possiamo assegnare ad ogni chiave uno slot.
 - Inserimento: mettere il valore nello slot k_i
 - Ricerca: ritornare il contenuto dello slot k_i
 - Rimozione: cancellare il valore contenuto nello slot k_i

IDEA DI BASE

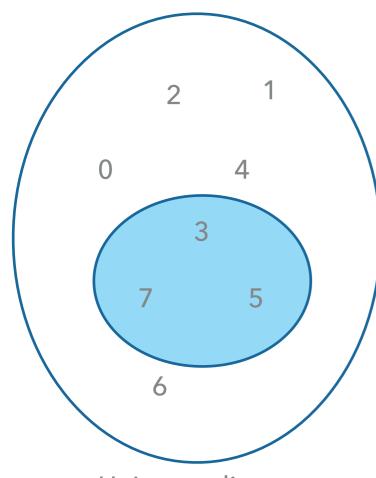


Universo di tutte le chiavi possibili



Array con una posizione per ogni chiave

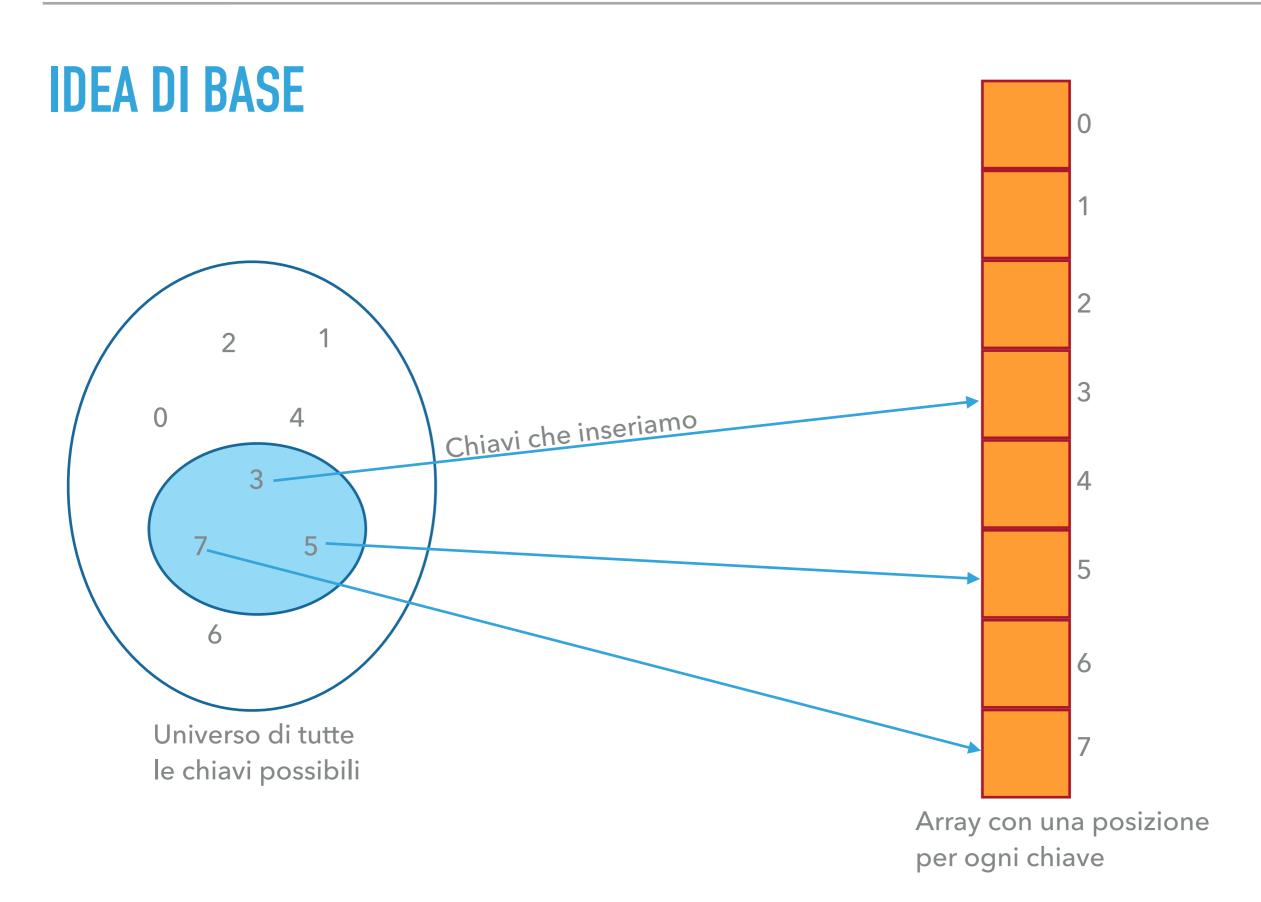
IDEA DI BASE



Universo di tutte le chiavi possibili



Array con una posizione per ogni chiave



OPERAZIONI DEI DIZIONARI

Inserimento

```
Parametri: x (l'oggetto da inserire) e la tabella T
T[x.key] = v
```

Ricerca

```
Parametri: k (la chiave) e la tabella T return T[k]
```

Rimozione

```
Parametri: x (l'oggetto da rimuovere) e la tabella T T[x.key] = None
```

- Questo approccio ci permette di fare ricerca, inserimento e rimozione in tempo costante!
- Problema: l'insieme di tutte le chiavi potrebbe non essere abbastanza piccolo da permettere questo approccio.

- Questo approccio ci permette di fare ricerca, inserimento e rimozione in tempo costante!
- Problema: l'insieme di tutte le chiavi potrebbe non essere abbastanza piccolo da permettere questo approccio.
 - Esempio: con numeri di 32 bit si avrebbero circa quattro miliardi di slot, anche salvando solo un byte per ogni slot avremmo 4GB di memoria occupati!

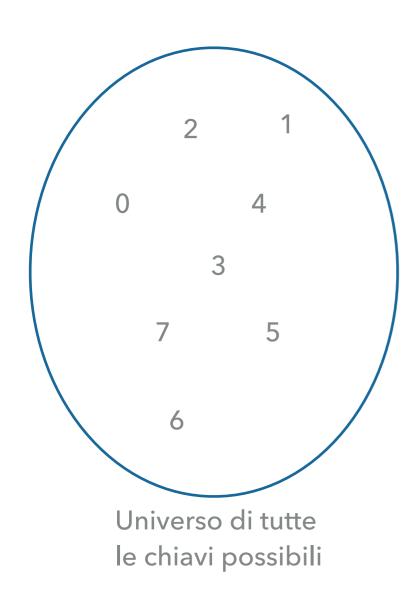
- Questo approccio ci permette di fare ricerca, inserimento e rimozione in tempo costante!
- Problema: l'insieme di tutte le chiavi potrebbe non essere abbastanza piccolo da permettere questo approccio.
 - Esempio: con numeri di 32 bit si avrebbero circa quattro miliardi di slot, anche salvando solo un byte per ogni slot avremmo 4GB di memoria occupati!
- Possiamo riformulare l'idea in modo che possa funzionare?

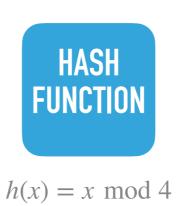
Invece di utilizzare direttamente le chiavi come indici, usiamo una funzione (detta *funzione di hash*) che, data una chiave, ci dice dove trovarla all'interno di una tabella

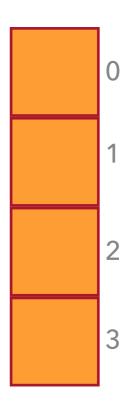
- Invece di utilizzare direttamente le chiavi come indici, usiamo una funzione (detta *funzione di hash*) che, data una chiave, ci dice dove trovarla all'interno di una tabella
- Questo ci permette di definire quelle che sono chiamate le tabelle hash:

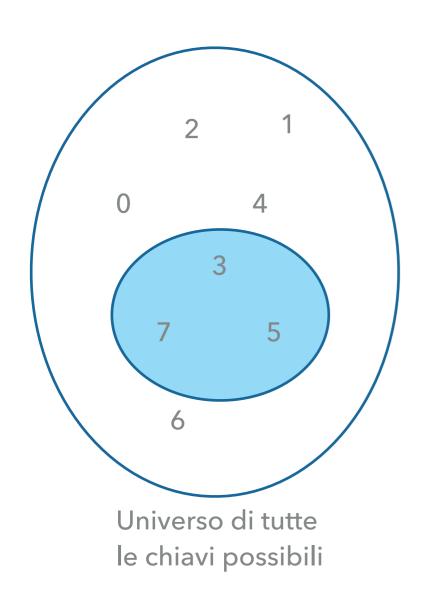
- Invece di utilizzare direttamente le chiavi come indici, usiamo una funzione (detta *funzione di hash*) che, data una chiave, ci dice dove trovarla all'interno di una tabella
- Questo ci permette di definire quelle che sono chiamate le tabelle hash:
 - ▶ Dato un array, una chiave $k \in \mathcal{U}$ (universo delle chiavi), ed una funzione di hash h, la posizione in cui inserire/trovare k nell'array è $h(k) \in \{0,...,m-1\}$.

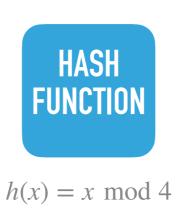
- Invece di utilizzare direttamente le chiavi come indici, usiamo una funzione (detta *funzione di hash*) che, data una chiave, ci dice dove trovarla all'interno di una tabella
- Questo ci permette di definire quelle che sono chiamate le tabelle hash:
 - ▶ Dato un array, una chiave $k \in \mathcal{U}$ (universo delle chiavi), ed una funzione di hash h, la posizione in cui inserire/trovare k nell'array è $h(k) \in \{0,...,m-1\}$.
 - ▶ Il condominio di *h* può essere molto ridotto!

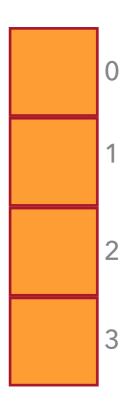


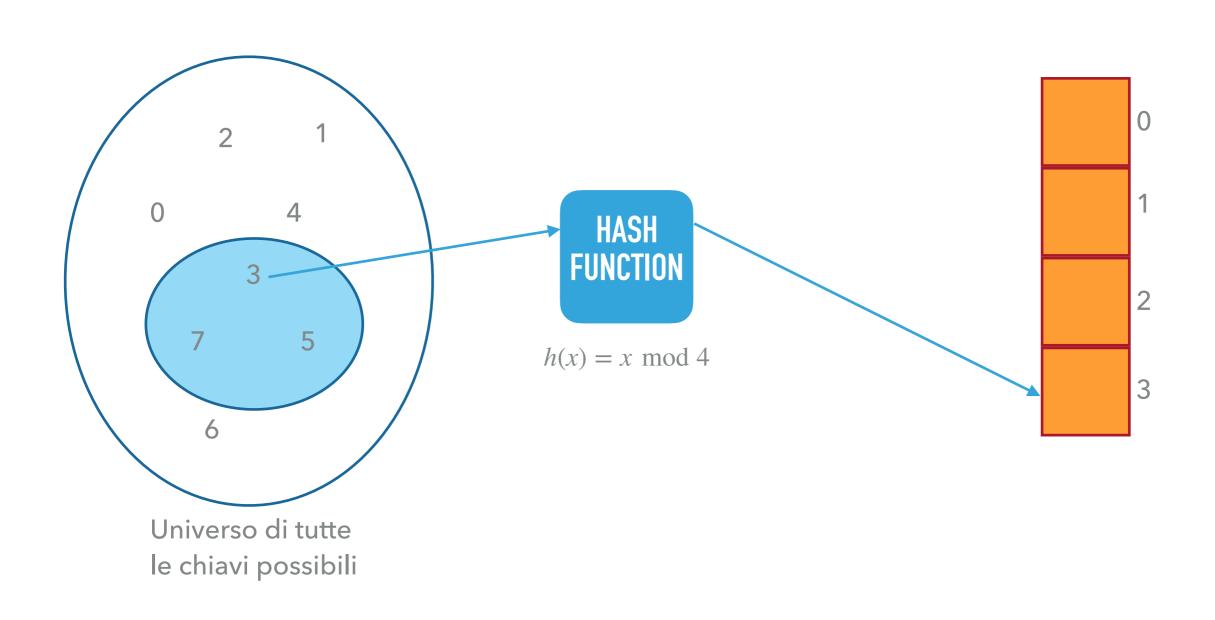


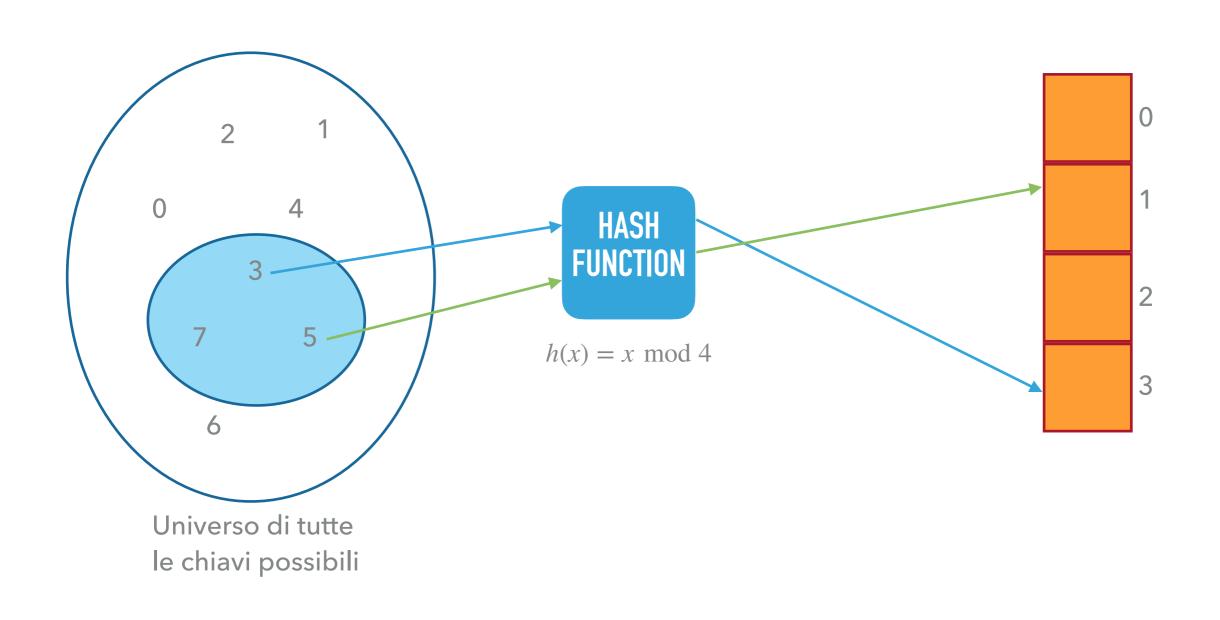


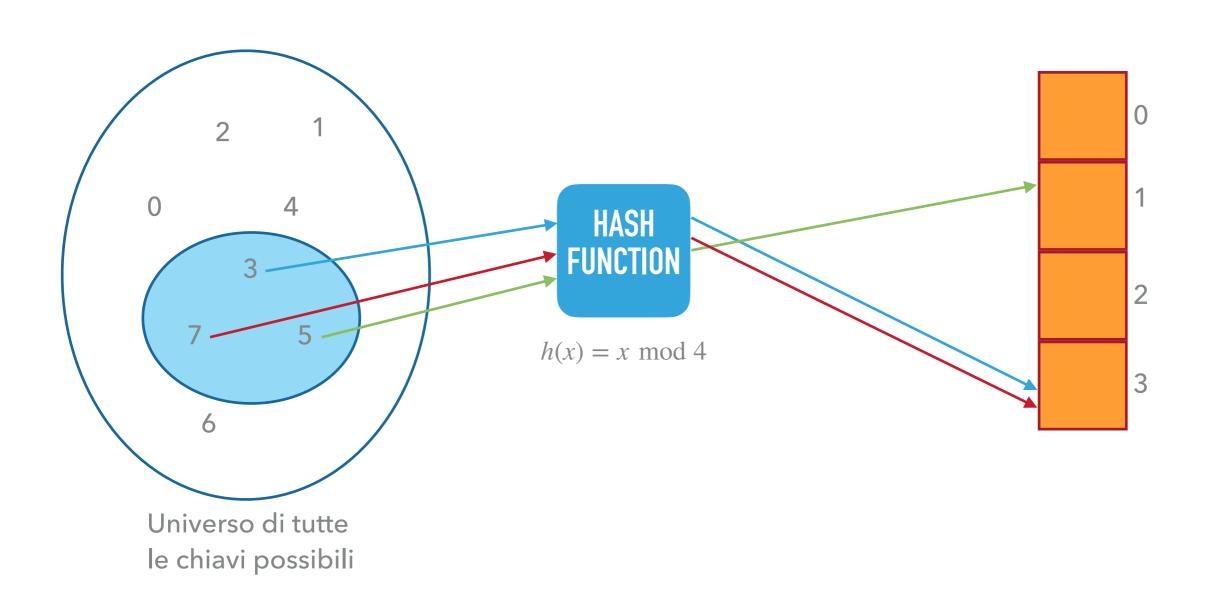












Finché non abbiamo due chiavi distinte con lo stesso hash (i.e., $k_1 \neq k_2$ ma $h(k_1) = h(k_2)$) tutte le operazioni continuano ad essere effettuabili in tempo costante (assumendo che h richieda tempo costante)

- Finché non abbiamo due chiavi distinte con lo stesso hash (i.e., $k_1 \neq k_2$ ma $h(k_1) = h(k_2)$) tutte le operazioni continuano ad essere effettuabili in tempo costante (assumendo che h richieda tempo costante)
- Però dobbiamo gestire questo caso (le collisioni).
- A seconda di come decidiamo di gestirlo abbiamo diverse varianti di tabelle hash.

GESTIRE LE COLLISIONI

GESTIRE LE COLLISIONI

Possiamo tenere per ogni slot una lista concatenata di valori che hanno lo stesso hash: chaining o "hash con concatenazione"

GESTIRE LE COLLISIONI

- Possiamo tenere per ogni slot una lista concatenata di valori che hanno lo stesso hash: chaining o "hash con concatenazione"
- Possiamo invece cercare un altro posto libero nella tabella: open addressing o indirizzamento aperto. Ne esistono diverse varianti, tra cui:
 - Ispezione lineare o quadratica
 - Doppio hashing

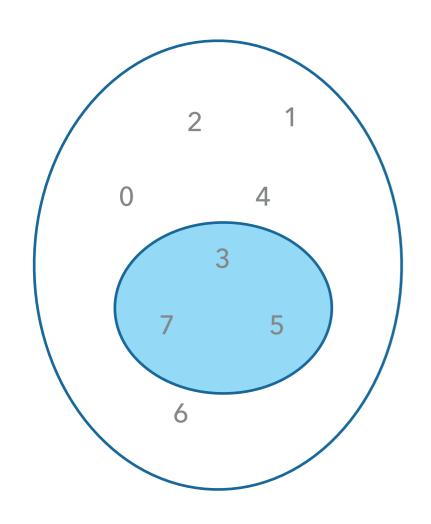
CHAINING

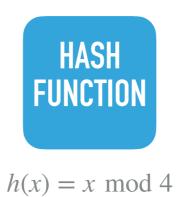
Abbiamo un array di *m* elementi, ognuno una lista concatenata (di solito doppia)

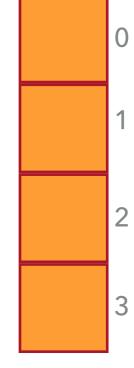
- Abbiamo un array di *m* elementi, ognuno una lista concatenata (di solito doppia)
- L'inserimento di un elemento x di chiave k si riconduce a un inserimento in testa alla lista di indice h(k)

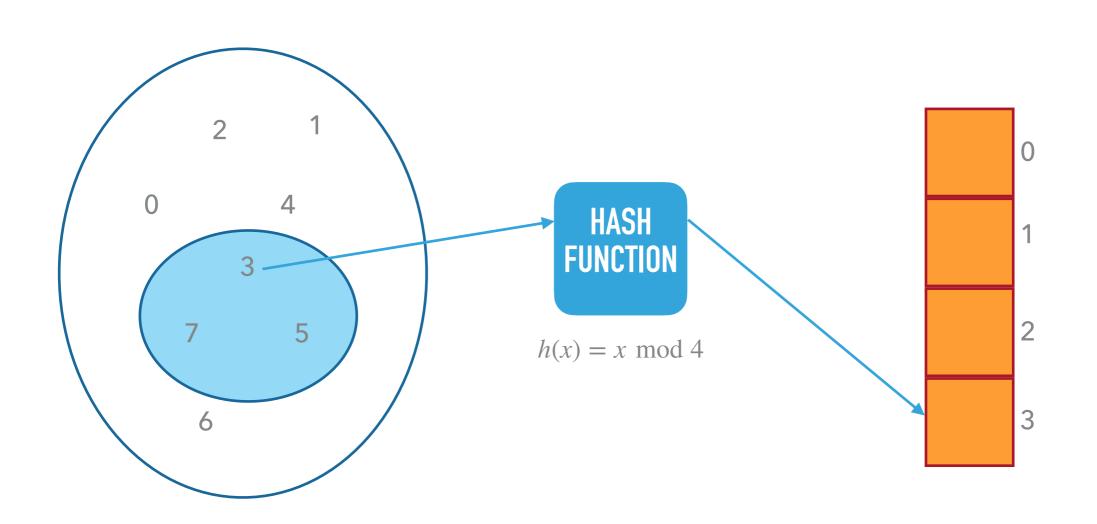
- Abbiamo un array di m elementi, ognuno una lista concatenata (di solito doppia)
- L'inserimento di un elemento x di chiave k si riconduce a un inserimento in testa alla lista di indice h(k)
- La rimozione di un elemento x di chiave k si riconduce a una rimozione dalla lista di indice h(k)

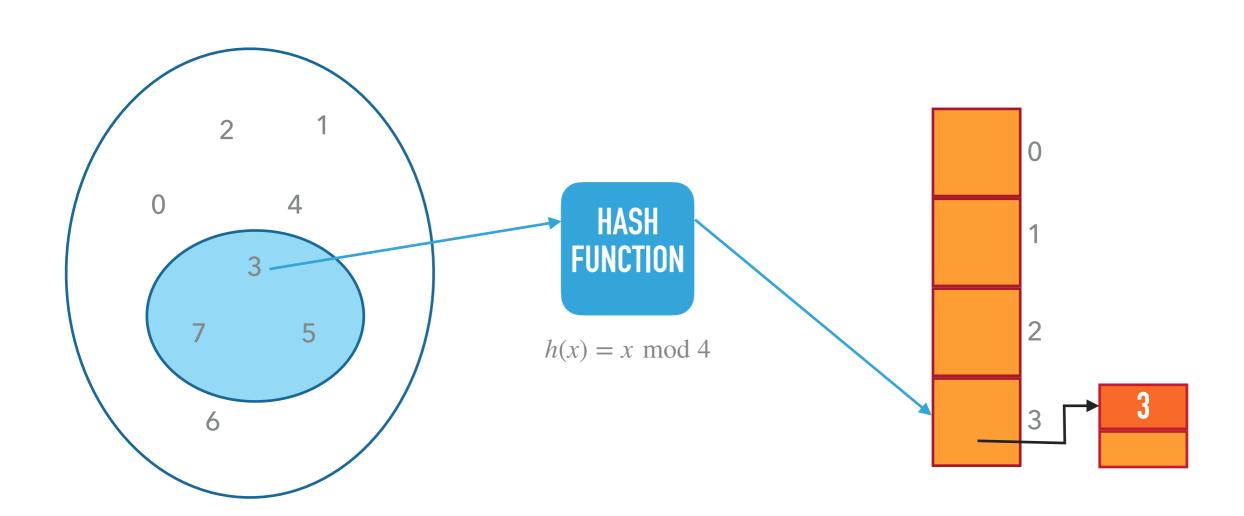
- Abbiamo un array di m elementi, ognuno una lista concatenata (di solito doppia)
- L'inserimento di un elemento x di chiave k si riconduce a un inserimento in testa alla lista di indice h(k)
- La rimozione di un elemento x di chiave k si riconduce a una rimozione dalla lista di indice h(k)
- La ricerca data una chiave k si riconduce alla ricerca di k nella lista di indice h(k)

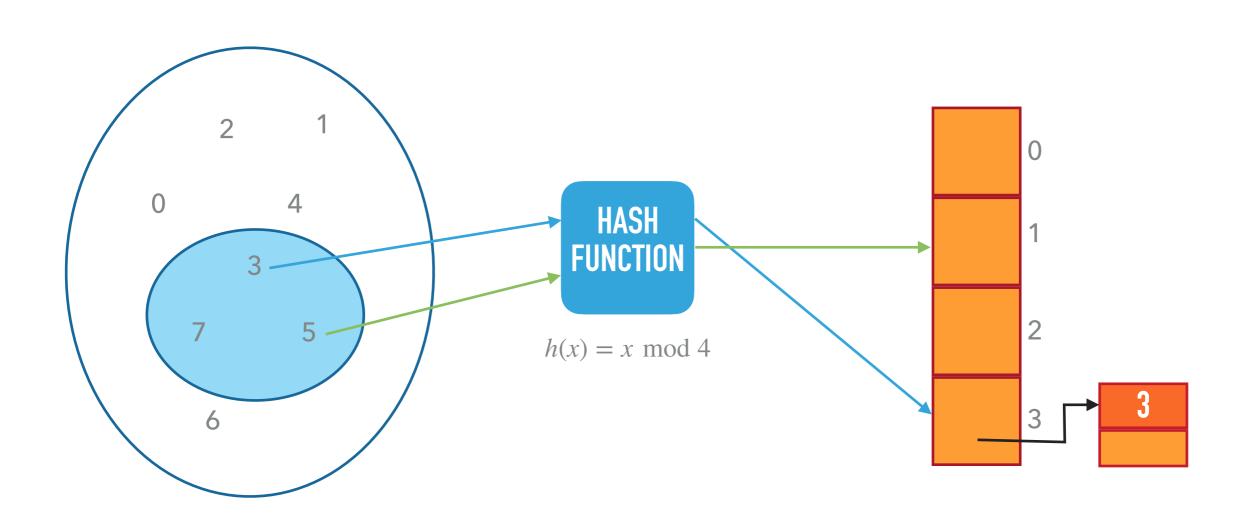


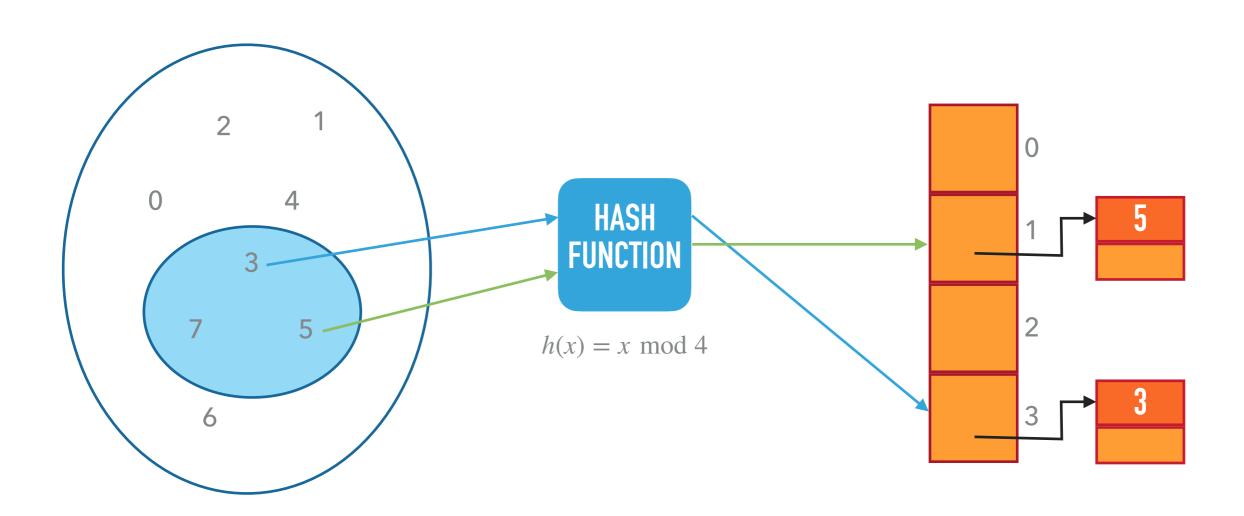


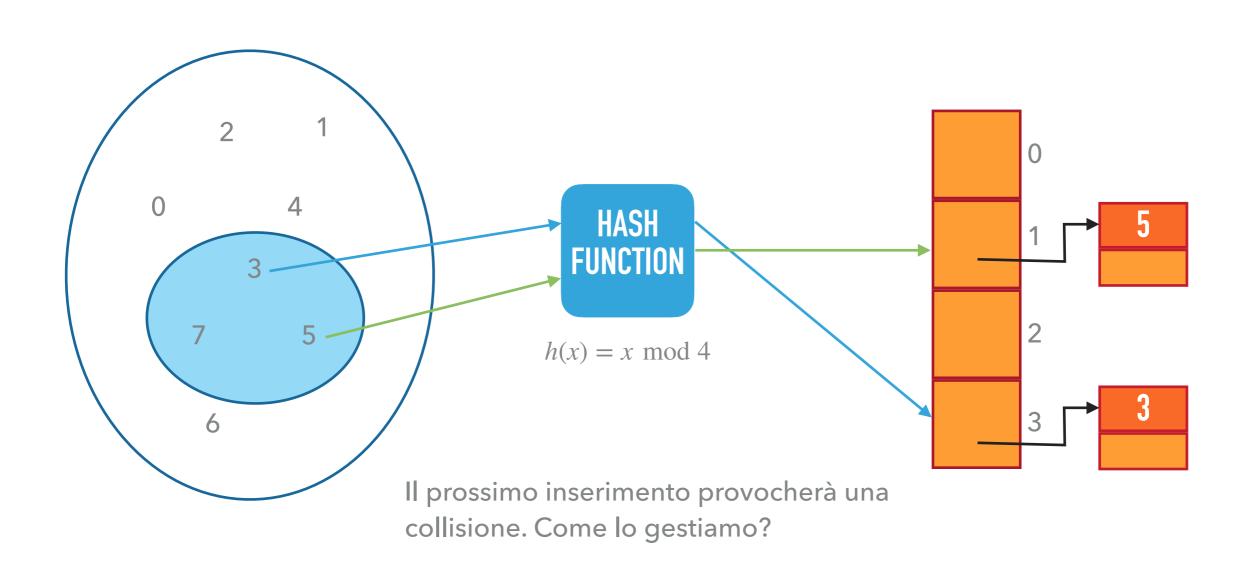


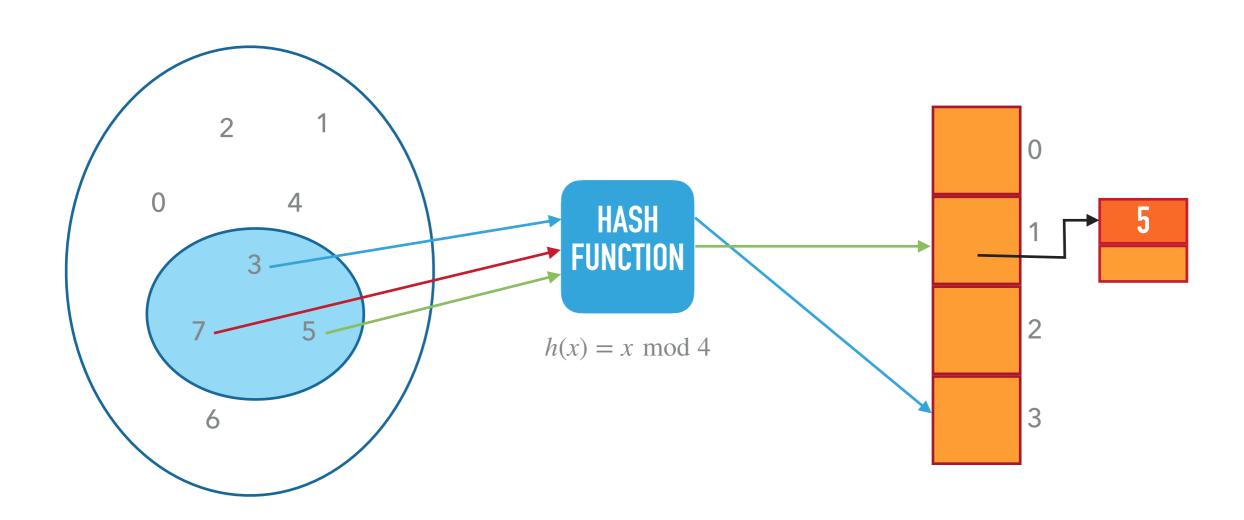


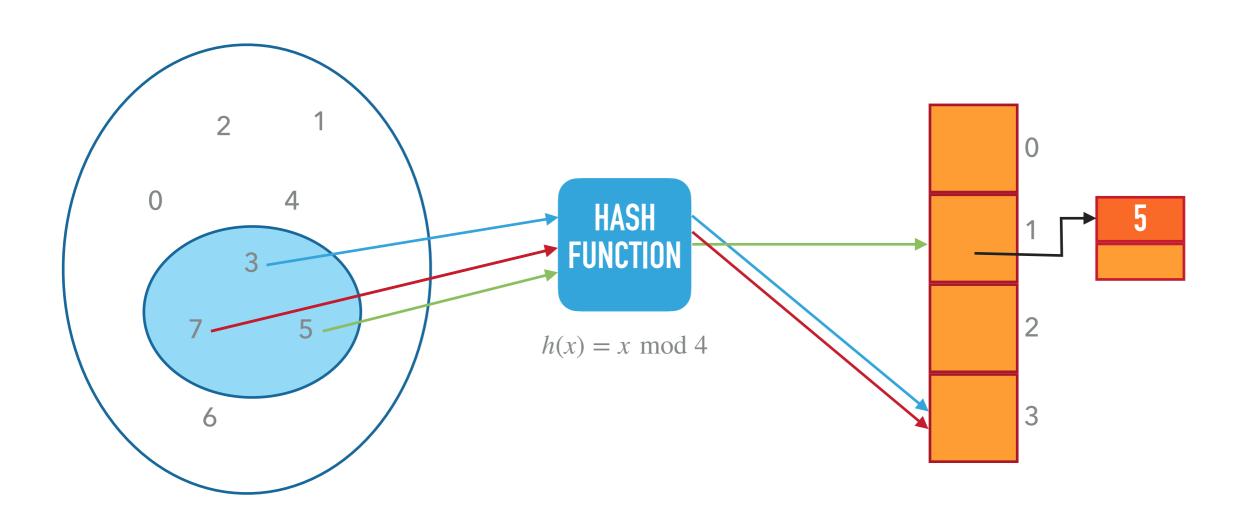


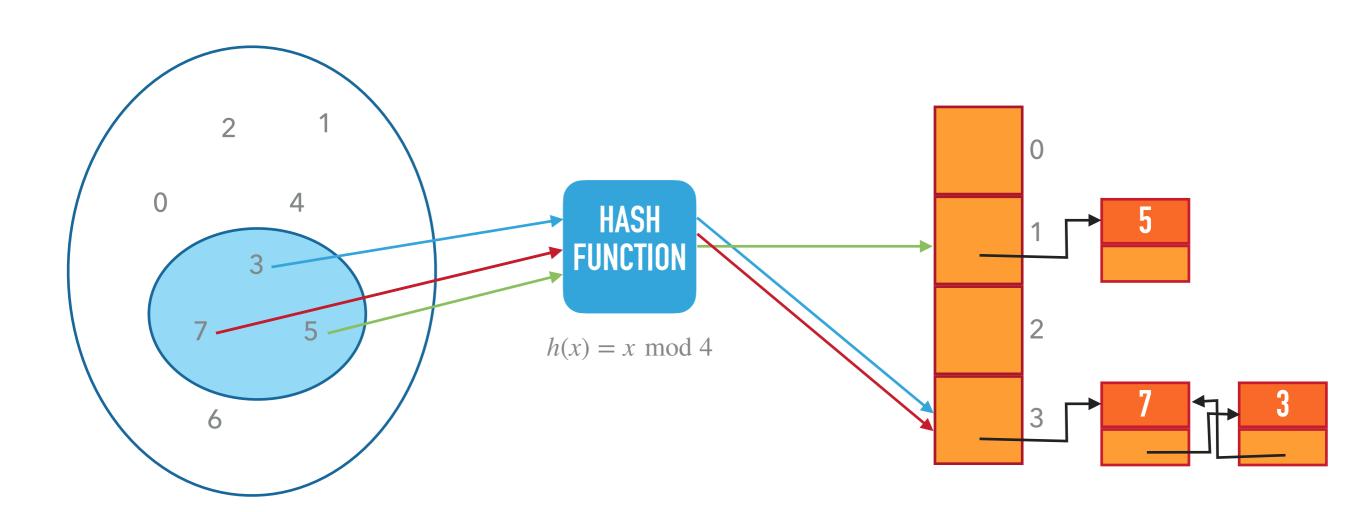


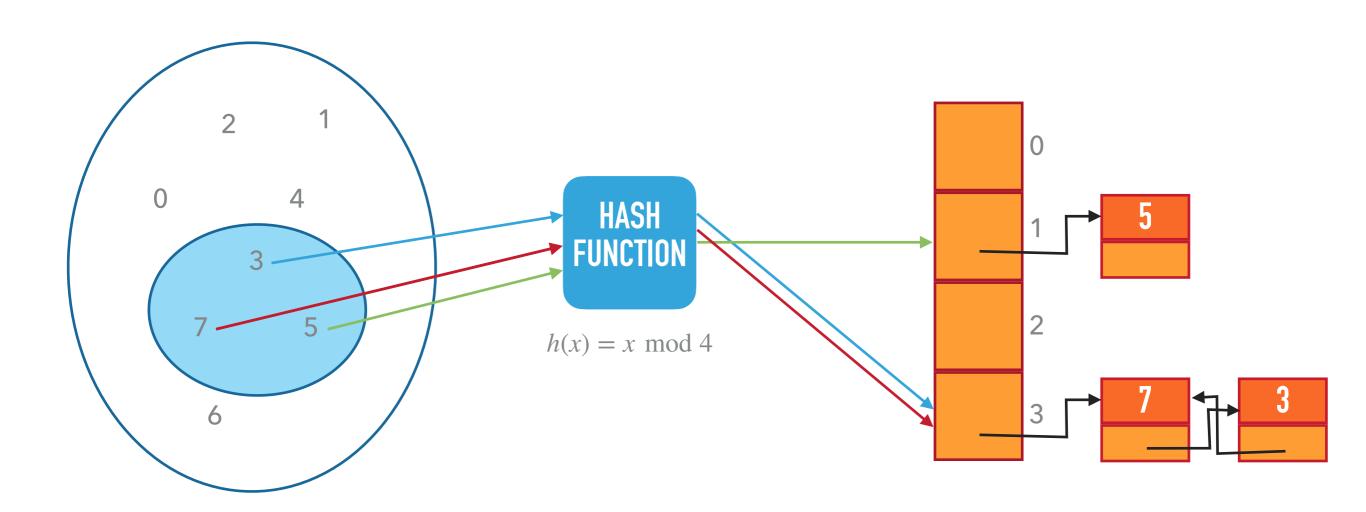












Effettuiamo l'inserimento in testa per avere sempre inserimenti in O(1). Usiamo una lista concatenata doppia per avere rimozioni in O(1).

Inserimento

```
Parametri: x (l'oggetto da inserire) e la tabella T inserisci x in testa a T[h(x.key)]
```

Ricerca

```
Parametri: k (la chiave) e la tabella T ricerca lineare nella lista T[h(k)]
```

Rimozione

```
Parametri: x (l'oggetto da rimuovere) e la tabella T rimuovi x da T[h(x.key)]
```

Perché questo ci dovrebbe aiutare?

- Perché questo ci dovrebbe aiutare?
- Nel caso peggiore abbiamo tutti gli n elementi nella stessa lista concatenata
- Quindi, anche se inserimento e rimozione richiedono tempo O(1), la ricerca richiede invece tempo O(n)

- Perché questo ci dovrebbe aiutare?
- Nel caso peggiore abbiamo tutti gli *n* elementi nella stessa lista concatenata
- Quindi, anche se inserimento e rimozione richiedono tempo O(1), la ricerca richiede invece tempo O(n)
- L'analisi è corretta per il caso peggiore, ma possiamo ottenere qualcosa di meglio guardando il tempo medio?

- lacktriangle Come al solito, indichiamo con n il numero di elementi contenuti nella tabella
- ▶ Indichiamo con *m* la dimensione della tabella

- lacktriangle Come al solito, indichiamo con n il numero di elementi contenuti nella tabella
- Indichiamo con m la dimensione della tabella
- $\alpha = n/m$ è il **load factor** o **fattore di carico** della tabella.

- lacktriangle Come al solito, indichiamo con n il numero di elementi contenuti nella tabella
- ▶ Indichiamo con *m* la dimensione della tabella
- $\alpha = n/m$ è il **load factor** o **fattore di carico** della tabella.
- Il fattore di carico indica quanto "piena" è la tabella:
 - ho α < 1 abbiamo più posti nella tabella che elementi inseriti
 - ho α > 1 abbiamo più elementi inseriti che posti nella tabella

Assumiamo che la funzione di hash distribuisca uniformemente le chiavi negli m slot:

Sia K una variabile aleatoria su \mathcal{U} , con $p(h(K) = j) = \frac{1}{m}$

- Assumiamo che la funzione di hash distribuisca uniformemente le chiavi negli m slot:
 - Sia K una variabile aleatoria su \mathcal{U} , con $p(h(K) = j) = \frac{1}{m}$
- Sotto queste assunzioni, mostriamo che il tempo medio per cercare un elemento in una tabella hash è $\Theta(1+\alpha)$

- Assumiamo che la funzione di hash distribuisca uniformemente le chiavi negli m slot:
 - Sia K una variabile aleatoria su \mathcal{U} , con $p(h(K) = j) = \frac{1}{m}$
- Sotto queste assunzioni, mostriamo che il tempo medio per cercare un elemento in una tabella hash è $\Theta(1+\alpha)$
- Dividiamo la dimostrazione in due parti:
 - Il caso in cui l'elemento cercato non sia nella tabella
 - Il caso in cui l'elemento cercato sia nella tabella

Se l'elemento cercato non è presente, la chiave k con cui lo cerchiamo ha uguale probabilità di finire in uno qualsiasi degli m slot.

Quindi il tempo atteso per scoprire che la chiave non è presente è dato dalla lunghezza attesa della lista di indice h(k).

Se l'elemento cercato non è presente, la chiave k con cui lo cerchiamo ha uguale probabilità di finire in uno qualsiasi degli m slot.

Quindi il tempo atteso per scoprire che la chiave non è presente è dato dalla lunghezza attesa della lista di indice h(k).

Siano $x_1, ..., x_n$ gli elementi inseriti di chiavi $k_1, ..., k_n$ Indichiamo con $Z_{i,j} = 1$ il caso $h(k_i) = j$ e $Z_{i,j} = 0$ altrimenti

Se l'elemento cercato non è presente, la chiave k con cui lo cerchiamo ha uguale probabilità di finire in uno qualsiasi degli m slot.

Quindi il tempo atteso per scoprire che la chiave non è presente è dato dalla lunghezza attesa della lista di indice h(k).

Siano $x_1, ..., x_n$ gli elementi inseriti di chiavi $k_1, ..., k_n$ Indichiamo con $Z_{i,j}=1$ il caso $h(k_i)=j$ e $Z_{i,j}=0$ altrimenti

Lunghezza attesa di una lista: $E\left[\sum_{i=1}^{n} Z_{ij}\right] = \sum_{i=1}^{n} E[Z_{ij}] = \frac{n}{m} = \alpha$ (fattore di carico)

Se l'elemento cercato non è presente, la chiave k con cui lo cerchiamo ha uguale probabilità di finire in uno qualsiasi degli m slot.

Quindi il tempo atteso per scoprire che la chiave non è presente è dato dalla lunghezza attesa della lista di indice h(k).

Siano $x_1, ..., x_n$ gli elementi inseriti di chiavi $k_1, ..., k_n$ Indichiamo con $Z_{i,j} = 1$ il caso $h(k_i) = j$ e $Z_{i,j} = 0$ altrimenti

Lunghezza attesa di una lista:
$$E\left[\sum_{i=1}^{n} Z_{ij}\right] = \sum_{i=1}^{n} E[Z_{ij}] = \frac{n}{m} = \alpha$$
 (fattore di carico)

Quindi il tempo atteso richiesto è un numero costante di passi più il tempo di cercare una lista di lunghezza α : $\Theta(1+\alpha)$

Se assumiamo che l'elemento x di chiave k sia presente nella lista, allora è egualmente probabile che sia uno qualsiasi degli n elementi presenti nella lista.

Se assumiamo che l'elemento x di chiave k sia presente nella lista, allora è egualmente probabile che sia uno qualsiasi degli n elementi presenti nella lista.

Gli elementi sono inseriti in testa alla lista, quindi il tempo richiesto per trovare x dipende da quanti elementi con lo stesso hash sono stati inseriti dopo di lui

Se assumiamo che l'elemento x di chiave k sia presente nella lista, allora è egualmente probabile che sia uno qualsiasi degli n elementi presenti nella lista.

Gli elementi sono inseriti in testa alla lista, quindi il tempo richiesto per trovare x dipende da quanti elementi con lo stesso hash sono stati inseriti dopo di lui

Siano $x_1, ..., x_n$ gli elementi inseriti di chiavi $k_1, ..., k_n$

Se assumiamo che l'elemento x di chiave k sia presente nella lista, allora è egualmente probabile che sia uno qualsiasi degli n elementi presenti nella lista.

Gli elementi sono inseriti in testa alla lista, quindi il tempo richiesto per trovare x dipende da quanti elementi con lo stesso hash sono stati inseriti dopo di lui

Siano $x_1, ..., x_n$ gli elementi inseriti di chiavi $k_1, ..., k_n$

Indichiamo con $X_{i,j}=1$ il caso $h(k_i)=h(k_j)$ e $X_{i,j}=0$ altrimenti

Il numero di elementi da visitare prima di trovare x_i sarà quindi:

$$1 + \sum_{i=i+1}^{n} X_{i,j}$$

ovvero uno più tutti gli elementi inseriti dopo di lui

Il numero di elementi da visitare prima di trovare x_i sarà quindi:

$$1 + \sum_{j=i+1}^{n} X_{i,j}$$

ovvero uno più tutti gli elementi inseriti dopo di lui

Dato che x potrebbe essere uno qualsiasi degli x_i , facciamo la media su tutte le possibili posizioni in cui potrebbe essere x, ottenendo il seguente tempo atteso:

Il numero di elementi da visitare prima di trovare x_i sarà quindi:

$$1 + \sum_{i=i+1}^{n} X_{i,j}$$

ovvero uno più tutti gli elementi inseriti dopo di lui

Dato che x potrebbe essere uno qualsiasi degli x_i , facciamo la media su tutte le possibili posizioni in cui potrebbe essere x, ottenendo il seguente tempo atteso:

$$E\left[\frac{1}{n}\sum_{i=1}^{n}\left(1+\sum_{j=i+1}^{n}X_{i,j}\right)\right]$$

Possiamo portare dentro il valore atteso per linearità:

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(1 + \sum_{j=i+1}^{n} E[X_{i,j}] \right)$$

Possiamo portare dentro il valore atteso per linearità:

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(1 + \sum_{j=i+1}^{n} E[X_{i,j}] \right)$$

Dato che assumiamo che la funzione di hash distribuisca in modo uniforme le chiavi, abbiamo che la probabilità che $X_{i,j}$

sia 1 è
$$\frac{1}{m}$$
, quindi $E[X_{i,j}] = \frac{1}{m}$

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(1 + \sum_{j=i+1}^{n} \frac{1}{m} \right) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{1}{m} \sum_{j=i+1}^{n} 1 \right)$$

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(1 + \sum_{j=i+1}^{n} \frac{1}{m} \right) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{1}{m} \sum_{j=i+1}^{n} 1 \right)$$

$$= 1 + \frac{1}{nm} \sum_{i=1}^{n} (n-i) = 1 + \frac{1}{nm} \left(\sum_{i=1}^{n} n - \sum_{i=1}^{n} i \right)$$

$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(1 + \sum_{j=i+1}^{n} \frac{1}{m} \right) = \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=1}^{n} \left(\frac{1}{m} \sum_{j=i+1}^{n} 1 \right)$$

$$= 1 + \frac{1}{nm} \sum_{i=1}^{n} (n-i) = 1 + \frac{1}{nm} \left(\sum_{i=1}^{n} n - \sum_{i=1}^{n} i \right)$$

$$= 1 + \frac{1}{nm} \left(n^2 - \frac{n(n+1)}{2} \right) = 1 + \frac{n}{2m} - \frac{1}{2m}$$

Sostituiamo quindi $\alpha = n/m$ ovunque ottenendo

$$1 + \frac{n}{2m} - \frac{1}{2m} = 1 + \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2n} = \Theta(1 + \alpha)$$

Sostituiamo quindi $\alpha = n/m$ ovunque ottenendo

$$1 + \frac{n}{2m} - \frac{1}{2m} = 1 + \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2n} = \Theta(1 + \alpha)$$

Sommato al tempo di calcolo per la funzione di hash (che è costante), otteniamo $\Theta(1 + \alpha)$.

Sostituiamo quindi $\alpha = n/m$ ovunque ottenendo

$$1 + \frac{n}{2m} - \frac{1}{2m} = 1 + \frac{\alpha}{2} - \frac{\alpha}{2n} = \Theta(1 + \alpha)$$

Sommato al tempo di calcolo per la funzione di hash (che è costante), otteniamo $\Theta(1 + \alpha)$.

Questo mostra che finché n=O(m), abbiamo $\alpha = \frac{O(m)}{O(m)} = O(1)$ e quindi il tempo medio per la ricerca è O(1).

CHAINING / CONCATENAZIONE: DISCUSSIONE

CHAINING / CONCATENAZIONE: DISCUSSIONE

 Questi risultati valgono sotto le assunzioni di avere un "buona" funzione di hash che distribuisce in modo uniforme le chiavi

CHAINING / CONCATENAZIONE: DISCUSSIONE

- Questi risultati valgono sotto le assunzioni di avere un "buona" funzione di hash che distribuisce in modo uniforme le chiavi
- Serve inoltre che n = O(m), quindi se la tabella su riempie troppo servirà sostituirla con una più grande (e.g., raddoppiando il numero di slot) e reinserire tutti i valori contenuti nella tabella vecchia.

Fino ad ora non abbiamo detto quali funzioni di hash sono considerate buone.

- Fino ad ora non abbiamo detto quali funzioni di hash sono considerate buone.
- Una buona funzione di hash dovrebbe rispettare la proprietà di distribuire le chiavi uniformemente negli m slot a disposizione...

- Fino ad ora non abbiamo detto quali funzioni di hash sono considerate buone.
- Una buona funzione di hash dovrebbe rispettare la proprietà di distribuire le chiavi uniformemente negli m slot a disposizione...
- ... ma solitamente non sappiamo con che distribuzione di probabilità sono prese le chiavi che inseriamo

 Se abbiamo buona conoscenza della distribuzione con cui sono ottenute le chiavi possiamo costruire una funzione di hash ad-hoc

- Se abbiamo buona conoscenza della distribuzione con cui sono ottenute le chiavi possiamo costruire una funzione di hash ad-hoc
- In generale utilizziamo alcune euristiche che funzionano bene in pratica e in cui vediamo le chiavi come numeri naturali:
 - Il metodo della divisione
 - Il metodo della moltiplicazione

- Data una tabella di dimensione m, per ogni chiave definiamo h(k) come $h(k) = k \mod m$
- Generalmente un metodo di hashing rapido
- Vogliamo però evitare alcuni valori di m che possono essere problematici.
- Vediamo alcuni di questi casi

Se $m=2^p$ per qualche $p\in\mathbb{N}$, il valore di h(x) dipende solo dai p bit meno significativi di x

- Se $m=2^p$ per qualche $p\in\mathbb{N}$, il valore di h(x) dipende solo dai p bit meno significativi di x
- Si vede bene in base 10: se m = 100 abbiamo che h(x) dipende solo dalle ultime due cifre di x, quindi 8298, 43298, 198 hanno tutti lo stesso hash

- Se $m=2^p$ per qualche $p\in\mathbb{N}$, il valore di h(x) dipende solo dai p bit meno significativi di x
- Si vede bene in base 10: se m = 100 abbiamo che h(x) dipende solo dalle ultime due cifre di x, quindi 8298, 43298, 198 hanno tutti lo stesso hash
- Generalmente buone scelte per *m* sono primi vicini a potenze di 2. Questo permette di avere un valore di hash che dipende da tutti i bit della chiave

Creazione di una funzione di hash in due passi

- Creazione di una funzione di hash in due passi
- lacksquare Si sceglie una costante A con 0 < A < 1

- Creazione di una funzione di hash in due passi
- lacksquare Si sceglie una costante A con 0 < A < 1
- Si moltiplica la chiave x per A e si prende la parte frazionaria: Ax |Ax|

- Creazione di una funzione di hash in due passi
- lacksquare Si sceglie una costante A con 0 < A < 1
- Si moltiplica la chiave x per A e si prende la parte frazionaria: Ax |Ax|
- La parte frazionaria si moltiplica per m e del risultato si prende la parte intera:

$$h(x) = \lfloor m(Ax - \lfloor Ax \rfloor) \rfloor$$

Il vantaggio di questo metodo è che il valore di *m* non è critico, quindi possiamo scegliere una potenza di 2.

- Il vantaggio di questo metodo è che il valore di *m* non è critico, quindi possiamo scegliere una potenza di 2.
- La parte critica è invece il valore di A, ma questo non deve cambiare se dobbiamo ingrandire la tabella.

- Il vantaggio di questo metodo è che il valore di *m* non è critico, quindi possiamo scegliere una potenza di 2.
- La parte critica è invece il valore di A, ma questo non deve cambiare se dobbiamo ingrandire la tabella.
- Normalization Knuth suggerisce un valore $A = \frac{\sqrt{5-1}}{2} \approx 0.6180339887$