

Fachhochschule
Dortmund

University of Applied Sciences and Arts
Fachbereich Informatik

Algorithmen und Datenstrukturen

VL11 - SUCHEN

Inhalt

- Einführung
- Elementare Suchverfahren
 - Binäre Suche
 - Interpolationssuche
- Hash-Verfahren
 - Hash-Funktionen
 - Kollisionsbehandlung
- Java-Klassenbibliothek: Suchen

EINFÜHRUNG

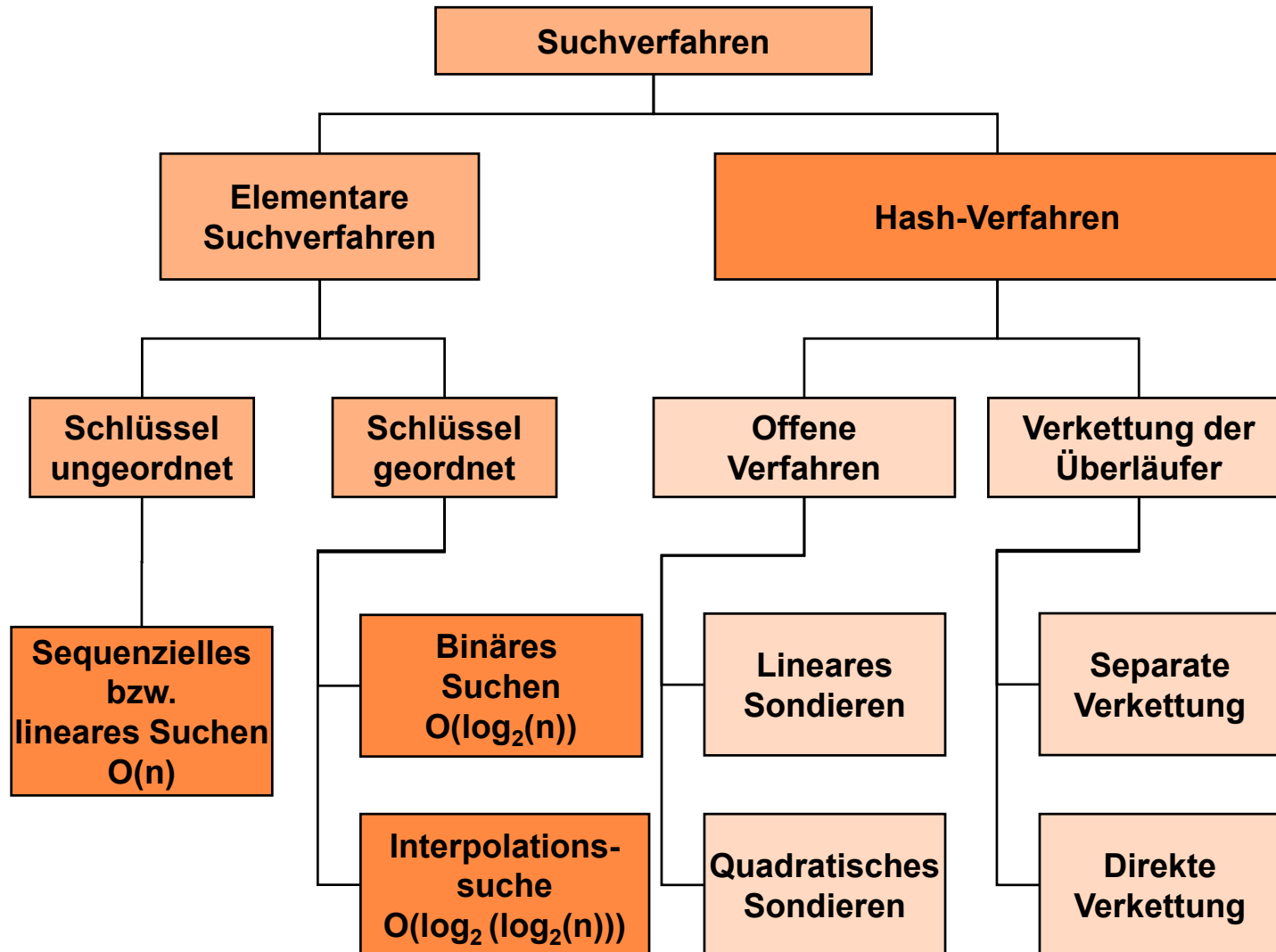
Einführung Suchen

- Suchen von Informationen in Informationsbeständen ist eine häufige Aufgabe von Computersystemen, z.B. das Suchen nach den Rechnungen eines Kunden
- Gesuchte Information sind häufig durch einen Schlüssel eindeutig identifizierbar
- Schlüssel
 - Positive ganze Zahlen
 - Artikelnummer, Kontonummer, Matrikelnummer usw.
 - Alphabetische Schlüssel
 - Nachname, Firmenname usw.
- Vom Schlüssel gibt es meist eine Referenz auf die eigentlichen Informationen

Verschiedene Kategorien von Suchverfahren

- Bekannte Datenstrukturen für das Suchen:
 - Binärer Suchbaum (VL 06)
 - AVL-Baum (VL 07)
 - B-Baum (VL 08)
- Elementare Suchverfahren
 - Zum Auffinden werden nur Vergleichsoperationen zwischen Schlüsseln ausgeführt
- Hash-Verfahren
 - Aus dem Suchschlüssel wird mit arithmetischen Operationen direkt die Adresse berechnet, an der sich die zugehörigen Objekte/Datensätze befinden müssten
 - Ist diese Adresse nicht belegt, war die Suche erfolglos

Überblick über Suchverfahren



ELEMENTARE SUCHVERFAHREN

Elementare Suchverfahren

Sequenzielles bzw. lineares Suchen

Lineares Suchen ist erforderlich, wenn die Schlüssel **ungeordnet** in einer einfach verketteten oder sequenziell gespeicherten linearen Liste (Feld) liegen

- Alle Elemente der Liste müssen durchlaufen werden
- Der Suchschlüssel muss mit dem Schlüssel jedes Elements verglichen werden
- Die Suche ist beendet, wenn ein Element mit dem Suchschlüssel gefunden wurde oder alle Elemente erfolglos durchlaufen wurden

Lineares Suchen: Zeitverhalten

- Annahme: Liste/Feld enthält n Elemente
- Ungünstigster Fall
 - Für eine erfolglose Suche sind n Schlüsselvergleiche erforderlich
 - Zeitkomplexität: $O(n)$
- Durchschnittliches Zeitverhalten
 - Annahme: Anordnung der n Schlüssel ist gleichwahrscheinlich
 - Mittlere Anzahl der Schlüsselvergleiche für eine erfolgreiche Suche:
$$\frac{1}{n} \sum_{i=1}^n i = \frac{1}{n} \cdot \frac{n \cdot (n+1)}{2} = \frac{n+1}{2}$$
 - Zeitkomplexität: $O(n)$

Elementare Suchverfahren

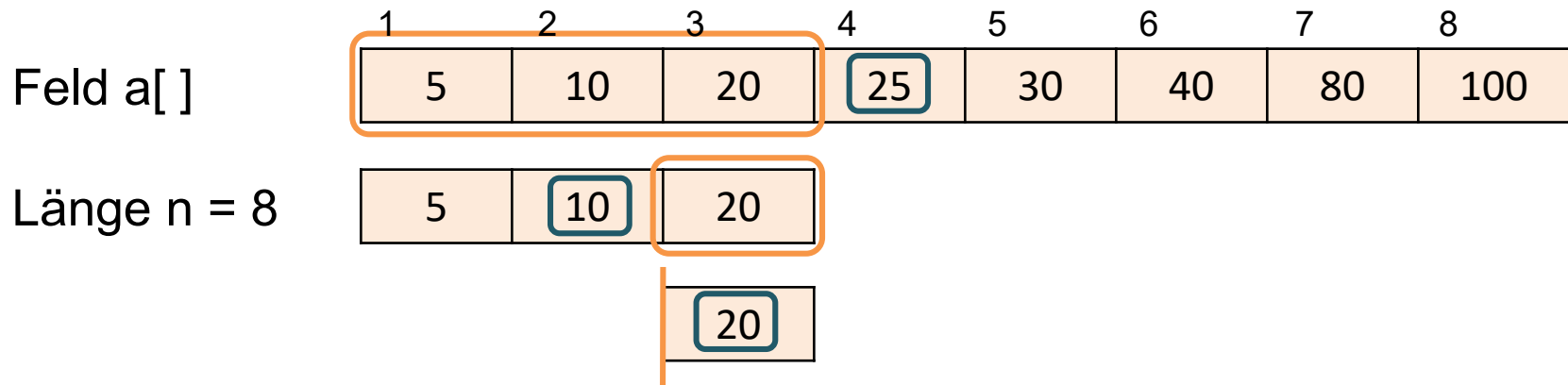
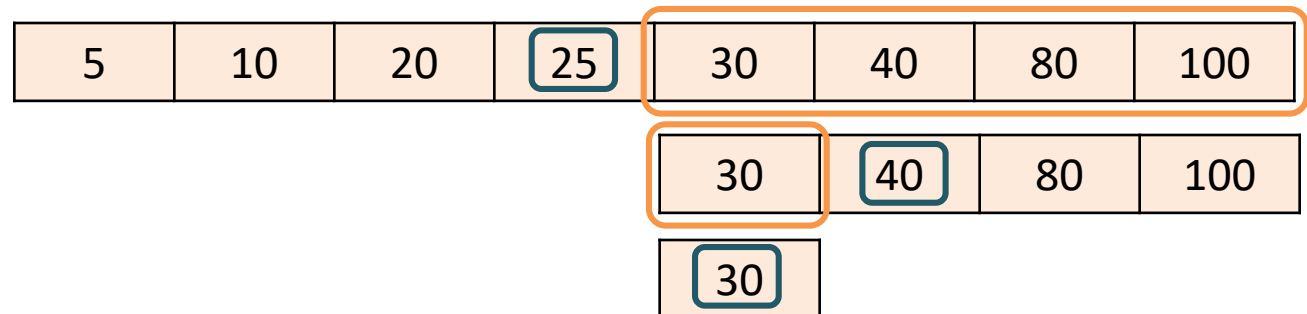
Binäre Suche

- Voraussetzung: Schlüssel liegen **geordnet** in einem Feld A
- **Binäre Suche**: Sucht nach Element mit Schlüssel k durch sukzessives Verkleinern des Suchbereichs in A
- Pseudocode:

```
binäreSuche(A, k, links, rechts)
    if links > rechts then
        das gesuchte Element wurde nicht gefunden
    else
        m ← (rechts + links)/2
        if A[m].Schlüssel > k then
            binäreSuche(A, k, links, m-1)
        else if A[m].Schlüssel < k then
            binäreSuche(A, k, m+1, rechts)
        else
            das gesuchte Element ist gefunden
        endif
    endif
```

Elementare Suchverfahren

Beispiel für die Binäre Suche

a) Gesucht: Schlüssel $k = 15$ b) Gesucht: Schlüssel $k = 30$ 

a) Erfolgreiche Suche nach 3 Halbierungen (Suche beendet bei leerem Teilfeld)

b) Erfolgreiche Suche nach 2 Halbierungen

Elementare Suchverfahren

Binäre Suche: Zeitverhalten

- Entscheidend für das Zeitverhalten ist die Anzahl der notwendigen Halbierungen
- Ungünstigster Fall:
 - Es sind so viele Halbierungen vorzunehmen, bis nur noch maximal ein Element im Teilfeld vorhanden ist
 - Nach der k -ten Halbierung ist die Länge der entstandenen Teile max. $\lceil n/2^k \rceil$
 - Wenn gesuchtes Element in Feld: Unterteilung solange, bis die Länge der entstandenen Teile gleich 1: $n/2^k \geq 1 \Rightarrow n \geq 2^k \Rightarrow k \leq \log_2 n$
 - Wenn gesuchtes Element nicht im Feld, noch eine Teilung mehr (leeres Teilfeld): $k \leq \log_2 n + 1$
 - Zeitkomplexität: $O(\log_2(n))$

Interpolationssuche

- Voraussetzungen:
 - Schlüssel liegen **geordnet** in einem Feld A
 - Schlüssel sind Zahlenwerte
- Grundidee der **Interpolationssuche**:
 - Während der Suche wird versucht, eine Position im Feld zu schätzen, die sehr nahe an der des gesuchten Schlüssels liegt
 - Die weitere Suche wird auf die unmittelbare Nachbarschaft konzentriert

Elementare Suchverfahren

Interpolationssuche: Anschauliches Beispiel

- Sucht man in einem 800 Seiten umfassenden Buch die Seite 200, dann wird man intuitiv das Buch im ersten Viertel aufschlagen
- Trifft man die Seite 250, dann liegt die Seite 200 bei der 80%-Marke zwischen den Seiten 1 und 250
 - Man wird nun ungefähr $\frac{1}{5}$ des Weges nach links greifen
 - Der Prozess wird solange fortgesetzt, bis man dicht genug an der Seite 200 ist, um Seite für Seite umzuschlagen

Binäre Suche vs. Interpolationssuche

• Binäre Suche

- Als nächstes zu betrachtendes Element wird das Element in der Mitte, nämlich mit dem Index **m** gewählt: $m = \left\lfloor \frac{r+l}{2} \right\rfloor = l + \left\lfloor \frac{r-l}{2} \right\rfloor$

• Interpolationssuche

- Faktor **1/2** wird durch eine geeignete "Schätzung" für die erwartete oder wahrscheinliche Position des Suchschlüssels **k** ersetzt:

$$m = l + \left\lfloor \frac{k - a[l].\text{Schlüssel}}{a[r].\text{Schlüssel} - a[l].\text{Schlüssel}} \cdot (r - l) \right\rfloor$$

- genauer:

$m = l + (k - a[l].\text{Schlüssel}) \cdot (r - l) \text{ div } (a[r].\text{Schlüssel} - a[l].\text{Schlüssel})$
wobei **div** die ganzzahlige Division und die Indizes **l** und **r** die linke und rechte Grenze des Suchbereichs bezeichnen

- Für große gesuchte Schlüssel k ist der Faktor größer als für kleine k

Elementare Suchverfahren

Interpolationssuche: Beispiel 1

- Gesucht: Schlüssel $k = 100$

1	2	3	4	5	6	7	8
5	10	20	25	30	40	80	100

$$m = l + \left\lfloor \frac{k - a[l].\text{Schlüssel}}{a[r].\text{Schlüssel} - a[l].\text{Schlüssel}} \cdot (r - l) \right\rfloor = 1 + \left\lfloor \frac{(100 - 5) \cdot (8 - 1)}{100 - 5} \right\rfloor = 8$$

- Schlüssel bereits nach **einer** Berechnung von m gefunden!
- Bei binärer Suche wären **4** sukzessive Berechnungen für m nötig geworden. Sukzessiv berechnete Mitten:
 - 25 (Index 4), 40 (Index 6), 80 (Index 7), 100 (Index 8)

Elementare Suchverfahren

Interpolationssuche: Beispiel 2

- Gesucht: Schlüssel $k = 50$

1	2	3	4	5	6	7	8
5	10	20	25	30	40	50	1000

$$l = 1: m = l + \left\lfloor \frac{k - a[l].\text{Schlüssel}}{a[r].\text{Schlüssel} - a[l].\text{Schlüssel}} \cdot (r - l) \right\rfloor$$

$$= 1 + \left\lfloor \frac{(50-5) \cdot (8-1)}{1000-5} \right\rfloor = 1 + \left\lfloor \frac{315}{995} \right\rfloor = 1 + 0 = 1$$

5	10	20	25	30	40	50	1000
---	----	----	----	----	----	----	------

$$l = 2: m = 2 + \left\lfloor \frac{(50-10) \cdot (8-2)}{1000-10} \right\rfloor = 2 + \left\lfloor \frac{240}{990} \right\rfloor = 2 + 0 = 2$$

Neue Mitte fällt immer auf linken Rand des neuen Suchintervalls.
Schlüssel erst nach **7** ($= n-1$) Berechnungen von m gefunden!

Elementare Suchverfahren

Interpolationssuche: Zeitverhalten

- Das Zeitverhalten hängt nicht nur von der Anzahl der Elemente, sondern auch **von den Schlüsselwerten** ab
- Berechnungsaufwand für **m** ist groß
- Interpolationssuche ist sehr effizient,
 - wenn die Schlüsselwerte relativ gleichverteilt sind
 - Die Seiten eines Buches sind natürlich gleichverteilt (anschauliches Beispiel)
 - Zahlen in Beispiel 1 sind gleichverteilt
 - Dann beträgt die Anzahl der Schlüsselvergleiche **im Mittel**
 $O(\log_2 (\log_2 (n)))$
- Interpolationssuche ist sehr ineffizient bei schlecht verteilten Schlüsseln
 - Dann ggf. **linear** viele Schlüsselvergleiche nötig ($O(n)$)
 - Beispiel für schlechte Verteilung: rechtester Schlüssel ist viel größer als die anderen Schlüssel (siehe Beispiel 2)

HASH-VERFAHREN

Hash-Verfahren

Grundlagen

- Andere Bezeichnungen:
Schlüssel-Transformation oder **Streuspeicherung**
- Grundidee:
 - Mit einer **Hash-Funktion** h wird aus einem Schlüssel k eine Hash-Adresse $h(k)$ (positive ganze Zahl) berechnet.
 - Die **Hash-Adresse** gibt den Index in einem Feld an, wo das zum Schlüssel gehörige Objekt (der zum Schlüssel gehörige Datensatz) abgespeichert werden kann bzw. abgespeichert ist.
 - Das Feld wird auch **Hash-Tabelle** genannt.

Hash-Verfahren

Hash-Verfahren für ganzzahlige Schlüssel

Divisionsrest-Methode

- Hash-Funktion: $h(k) = k \text{ modulo } n$
- n ist die Größe der Hash-Tabelle
- n sollte möglichst eine Primzahl sein

Beispiel: $n = 7$

$$h(44) = 44 \bmod 7 = 2$$



Index	Schlüssel Code	Datensatz Käsesorte
0	21	Gouda
1		
2	44	Emmentaler
3	10	Bergkäse
4		
5		
6	6	Camembert

Hash-Verfahren

Beispiel: Wörterbuch als Hash-Tabelle

Index	Wort Schlüssel	Übersetzung Datensatz
0		
...		
6		
7	Hund	dog
8		
9		
10	Katze	cat
11		
12		
...		
99990		

Hash-Verfahren

Problem der Schlüssel-Transformation

- Abbildung der Schlüssel (im Beispiel alle möglichen Zeichenketten) auf die Tabellenindizes 0 bis 99990
- Menge der möglichen Schlüssel (hier: alle Zeichenketten) sehr viel größer als die Menge der tatsächlich auftretenden Schlüssel (Wörter der deutschen Sprache) und damit der verfügbaren Tabellenindizes
- Transformiere die Schlüssel (Zeichenketten) mittels einer Hash-Funktion in Tabellenindizes
 - Hash-Funktion h wird benötigt, die eine **möglichst gleichmäßige Verteilung** der Schlüssel auf den Bereich der Tabellenindizes vornimmt
 - h soll effizient berechenbar sein

Lösungsansatz für nicht ganzzahlige Schlüssel

Transformation in zwei Schritten:

- Sei $\text{ord}()$ eine Transformation (Ordnungsfunktion) von Schlüsseln in ganzzahlige Werte
- Dann kann man eine Hash-Funktion $h()$ auf die Tabellenindizes $0 \dots n - 1$ definieren durch
$$h(k) = \text{ord}(k) \bmod n$$

Hash-Verfahren

Hash-Funktion für Zeichen

- Für Zeichen lässt sich z.B. der ASCII-Code oder Unicode als Ordnungsfunktion benutzen
- Beispiel: Für das Zeichen „Z“ ergibt sich
 - Der ASCII-Code von 'Z' ist 90, d.h.
 $\text{ord}('Z') = 90$
 - Hat die Tabelle die Indizes 0 bis 99990 und ist damit $n = 99991$, dann ist
 $h('Z') = 90 \bmod 99991 = 90$
 - Wird in der Tabelle anfangs nur wenig Platz reserviert (z.B. für 17 Einträge), d.h. $n = 17$, dann ist $h('Z') = 90 \bmod 17 = 5$

ASCII-Zeichensatz										
+	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
30			!	"	#	\$	%	&	'	
40	()	*	+	,	-	.	/	0	1
50	2	3	4	5	6	7	8	9	:	;
60	<	=	>	?	@	A	B	C	D	E
70	F	G	H	I	J	K	L	M	N	O
80	P	Q	R	S	T	U	V	W	X	Y
90	Z	[\]	^	_	`	a	b	c
100	d	e	f	g	h	i	j	k	l	m
110	n	o	p	q	r	s	t	u	v	w
120	x	y	z	{		}	~			

Quelle: <http://www.allegro-c.de/unicode/>

Hash-Verfahren

Hash-Funktion für Zeichenketten

- Für Zeichenketten wird i. A. die Ordnungsfunktion auf mehreren bzw. allen Zeichen in die Berechnung der Hash-Funktion einbezogen
- Beispiel (angelehnt an Funktion in der Java-Klassenbibliothek):

```
static int hash(String s, int n)
{
    int hWert = 0;
    for (int i = 0; i < s.length(); i++)
        hWert = (31 * hWert + s.charAt(i));
    return hWert % n;
}
```

Hash-Verfahren

Einfügen in eine Hash-Tabelle

- Aus dem Schlüssel wird mit Hilfe der Hash-Funktion h eine Adresse i berechnet
- Beispiel:
 - Ordnungs-Funktion für Buchstaben $\text{ord}: \{A, B, \dots, Z\} \rightarrow \{0, \dots, 25\}$
 - Hash-Funktion: Eintrag nach den ersten Buchstaben
- Fallunterscheidung:
 - Ist die Hash-Tabelle an der Adresse i leer, wird der Datensatz eingefügt
($h(\text{"Igel"}) = 8$)
 - Ist die Hash-Tabelle an der Adresse i belegt, ist eine Sonderbehandlung notwendig (**Kollisionsbehandlung**)
($h(\text{"Kuh"}) = 10$)

Wohin?

0		
...		
6		
7	Hund	dog
8	Igel	hedgehog
9		
10	Katze	cat
...		

Problem der Kollision

- **Adresskollision:** zwei oder mehrere Schlüssel werden auf dieselbe Adresse abgebildet
- Verschiedene Strategien wurden entwickelt, um die Kollisionsbehandlung effizient durchzuführen:
 - „Offene“ Verfahren
Alle Schlüssel werden in der Hash-Tabelle abgespeichert
 - Verkettung der Überläufer
Überläufer werden außerhalb der Hash-Tabelle abgelegt
 - z.B. als verkettete lineare Liste
 - Liste wird an den Hash-Tabelleneintrag angehängt, der sich durch Anwendung der Hash-Funktion auf die Schlüssel ergibt

Hash-Verfahren

Kollisionsbehandlung: Offene Verfahren

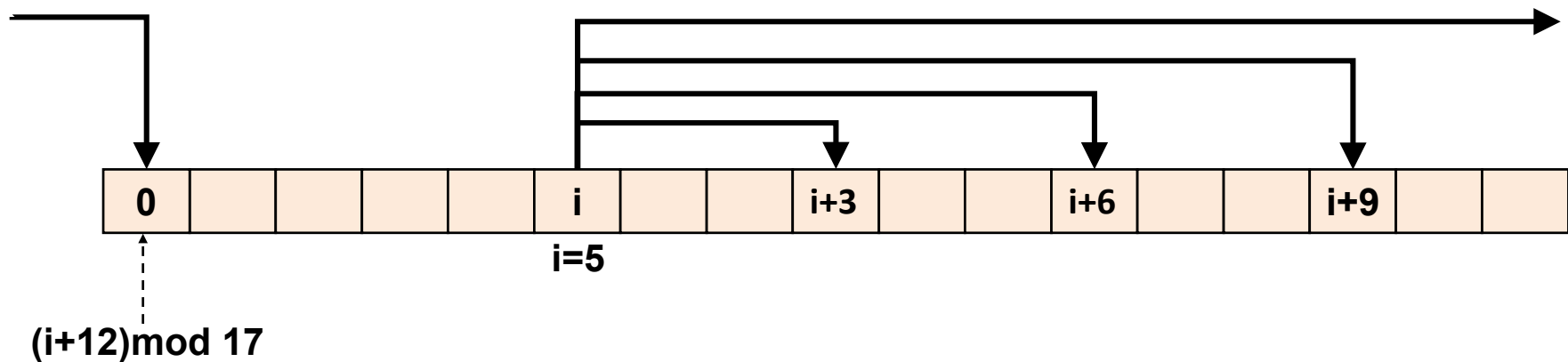
- Bei den offenen Hash-Verfahren werden die Überläufer, d.h. die Schlüssel, deren Platz bereits besetzt ist, in der Hash-Tabelle selbst abgelegt
- Nach einer festen Regel muss ein anderer, nicht belegter Platz für den Überläufer gefunden werden
- Für jedes offene Verfahren sollte möglichst sichergestellt werden, dass berechnete Ausweichpositionen eine Permutation der Zahlen von $0 \dots n-1$, liefert. Ansonsten werden nicht alle Tabellenplätze geprüft!

Hash-Verfahren

Kollisionsbehandlung: Offene Verfahren

Lineares Sondieren

- Falls die Hash-Tabelle an der berechneten Adresse i bereits durch einen anderen Schlüssel besetzt ist, versuche den neuen Datensatz unter der ersten freien Adresse $i + c$, $i + 2c$, $i + 3c$, ... zu speichern
- Beispiel: $c = 3$



Kollisionsbehandlung: Offene Verfahren

Lineares Sondieren (Fortsetzung)

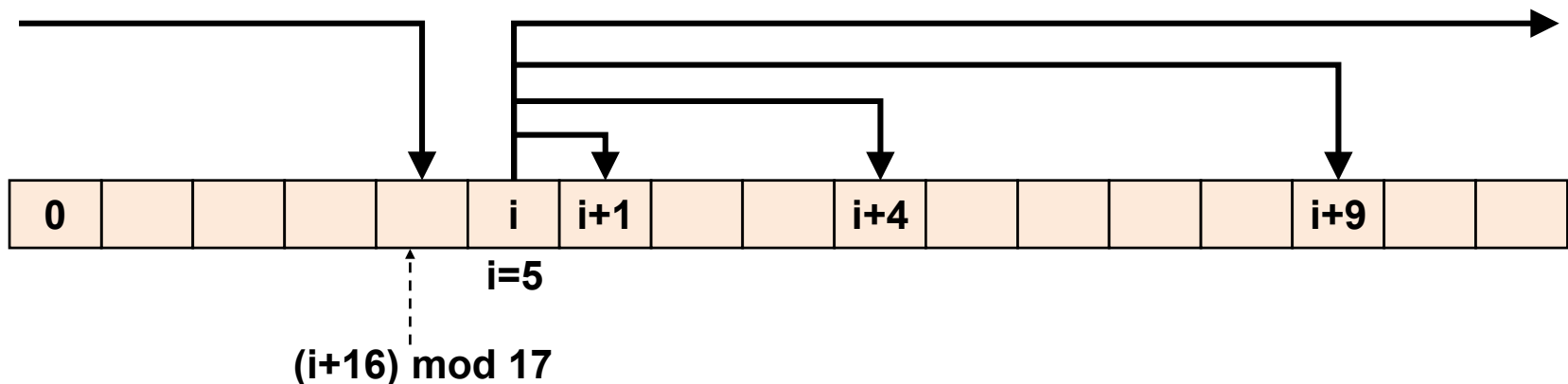
- Die Hash-Tabelle wird dabei zyklisch durchlaufen, d.h. $(i + c) \bmod n$, $(i + 2c) \bmod n$, ...
- j -te Ausweichposition = $(i + j \cdot c) \bmod n$
- Die Konstante c sollte teilerfremd zu n sein
 - Denn Ann. $c = m \cdot n$. Dann gilt für j -te Ausweichposition:
 $(i + j \cdot c) \bmod n = (i + j \cdot m \cdot n) \bmod n = i$
- Lineares Sondieren mit $c = 1$ unterliegt der Gefahr primärer Häufungen (siehe [Ottmann_Widmayer_2017] => Clusterbildung)
- Daher alternative Verfahren wie quadratisches Sondieren

Hash-Verfahren

Kollisionsbehandlung: Offene Verfahren

Quadratisches Sondieren

- Falls die Hash-Tabelle an der Adresse i bereits durch einen anderen Schlüssel besetzt ist, versuche den neuen Datensatz unter der ersten freien Adresse $i + 1$, $i + 4$, $i + 9$, ... zu speichern
- Die Hash-Tabelle wird dabei zyklisch durchlaufen, d.h. $(i + 1) \bmod n$, $(i + 4) \bmod n$, ...
- j -te Ausweichposition = $(i + j^2) \bmod n$



- Quadratisches Sondieren vermeidet primäre Häufungen

Hash-Verfahren

Kollisionsbehandlung: Offene Verfahren

- Beispiel:
 $h(k) = k \bmod 7$, Ausweichpositionen für $k = 100$ ($h(100) = 2$)

Nr. Ausweichpos.	Lineares Sondieren ($c = 3$)	Quadratisches Sondieren
0-te ($=h(k)$)	2	2
1-te	5	3
2-te	1	6
3-te	4	4
4-te	0	4
5-te	3	6
6-te	6	3

- Problem:
 Es ist nicht garantiert, dass auf diese Weise eine Permutation (Umordnung) der Indizes entsteht d.h. alle Indizes als Ausweichposition auftreten!

Kollisionsbehandlung: Offene Verfahren

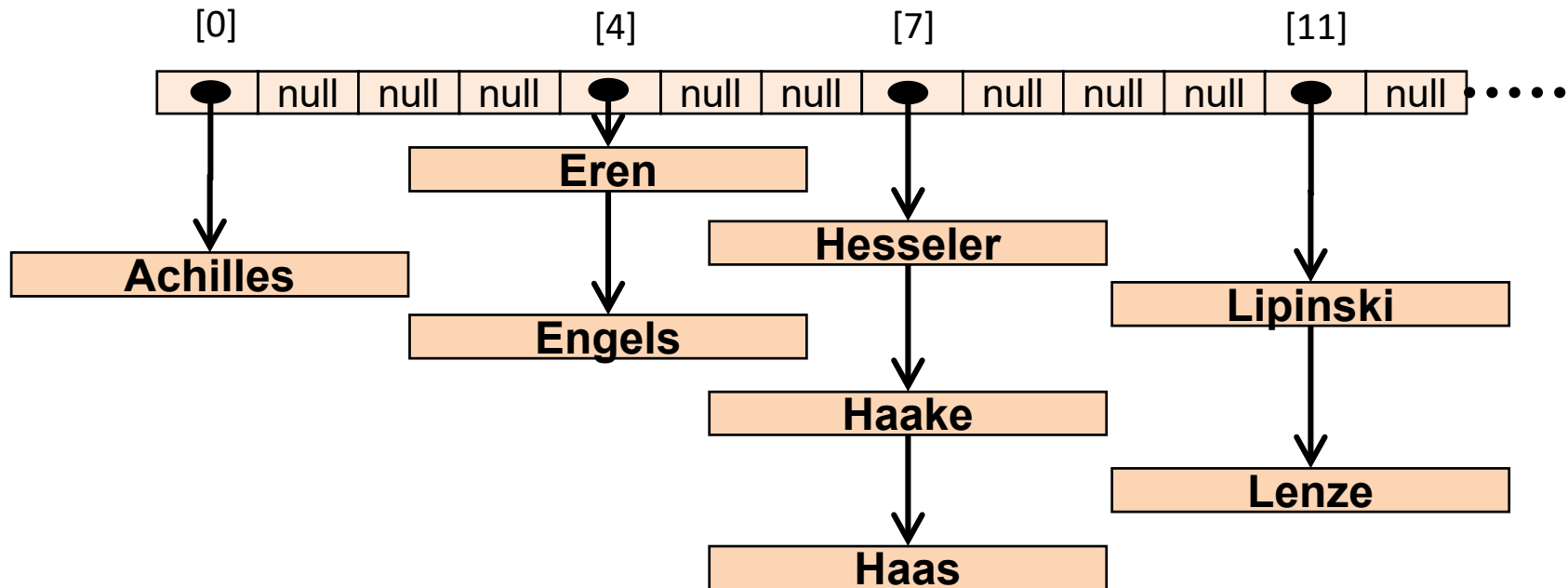
Modifiziertes Quadratisches Sondieren

- j -te Ausweichposition = $(i + (-1)^{j+1} \cdot (\lceil j/2 \rceil)^2) \bmod n$
- Ergibt Folge: $(i + 1) \bmod n$, $(i - 1) \bmod n$, $(i + 4) \bmod n$,
 $(i - 4) \bmod n$, $(i + 9) \bmod n$, $(i - 9) \bmod n$, ...
- Für diese Variante ist eine Permutation garantiert, falls n Primzahl der Form $n = 4 \cdot k + 3$ ist
(siehe [Ottmann_Widmayer_2017])

Kollisionsbehandlung: Verkettung d. Überläufer

Direkte Verkettung der Überläufer

- **Alle** Datensätze werden in den Überlaufketten gespeichert
- In der Hash-Tabelle stehen nur Zeiger auf den jeweiligen Listenanfang
- Beispiel: Hashtabelle als Feld von Referenzen auf Knoten einer verketteten Liste



Hash-Verfahren

Suchen in einer Hash-Tabelle

- Aus dem Schlüssel wird mit Hilfe der Hash-Funktion eine Adresse i berechnet
- Fallunterscheidung:
 - 1) Ist die Hash-Tabelle an der Adresse i leer, ist der Schlüssel nicht enthalten
 - 2) Ist die Hash-Tabelle an der Adresse i belegt und stimmt der gespeicherte Schlüssel überein, war die Suche erfolgreich
 - 3) Ist die Hash-Tabelle an der Adresse i belegt und stimmt der gespeicherte Schlüssel **nicht** überein, ist wie beim Einfügen die **entsprechende** Kollisionsbehandlung erforderlich!

Hash-Verfahren

Suchen in einer Hash-Tabelle - Beispiel

- 1) Suche nach „Jaguar“:
 $h(\text{„Jaguar“}) = 9$, Tabelle an Position 9 leer =>
 Schlüssel nicht enthalten

- 2) Suche nach „Katze“:
 $h(\text{„Katze“}) = 10$, Tabelle an Position 10 nicht
 leer und gespeicherter Schlüssel stimmt
 überein => Suche erfolgreich

- 3) Suche nach „Kuh“:
 $h(\text{„Kuh“}) = 10$, Tabelle an Position 10 nicht
 leer aber gespeicherter Schlüssel stimmt nicht
 überein =>
 Weitersuchen an Ausweichpositionen
 (Wie war die Kollisionsbehandlung beim
 Einfügen?)

0		
...		
6		
7	Hund	dog
8	Igel	hedgehog
9		
10	Katze	cat
11		
12	Kuh	cow
...		

Löschen in einer Hash-Tabelle

Löschen bei einem offenen Verfahren am Beispiel

- Einträge: „Achilles“, „Cleven“, „Balzert“, „Böckmann“, „Engels“ (in der Reihenfolge)
- Hash-Funktion bildet Namen auf um 1 verminderte Position seines Anfangsbuchstabens im Alphabet ab ([A-Z] -> [0-25])
- Kollisionsbehandlung: quadratisches Sondieren

Achilles	Balzert	Cleven	null	Engels	Böckmann	null
----------	---------	--------	------	--------	----------	------

- **Problem:**

„Balzert“ und „Cleven“ können nicht einfach gelöscht werden, da ansonsten „Böckmann“ nicht mehr gefunden werden kann

$H(\text{Böckmann}) = H(\text{Balzert}) = 1$; Ausweichadresse $1+1 = 2$ besetzt durch Cleven. Daher Böckmann an nächster Ausweichadresse $1+4$.

Hash-Verfahren

Löschen in einer Hash-Tabelle

Löschen bei einem offenen Verfahren am Beispiel (Forts.)

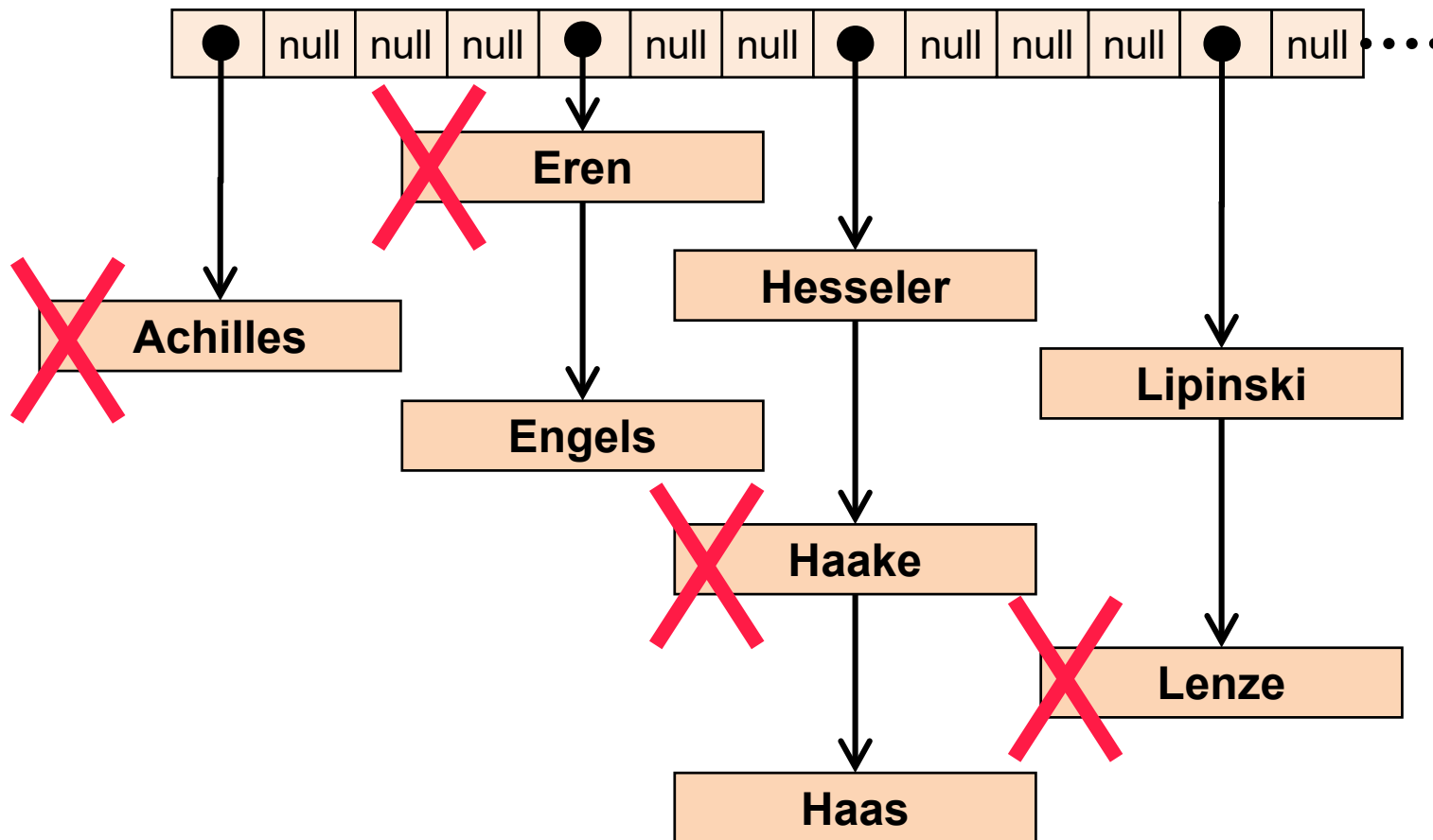
- Erweiterte Datenstruktur löscht nicht den Eintrag, sondern vermerkt nur, ob der Eintrag gelöscht wurde,

Achilles	Balzert	Cleven	null	Engels	Böckmann	null
	gelöscht	gelöscht				

- Löschen:
Eintrag als „gelöscht“ markieren
- Einfügen:
... wenn Feld leer ist: Eintragen
... wenn Feld als gelöscht markiert ist:
Eintragen und „gelöscht“-Markierung entfernen
- Suchen:
wie beschrieben

Löschen in einer Hash-Tabelle

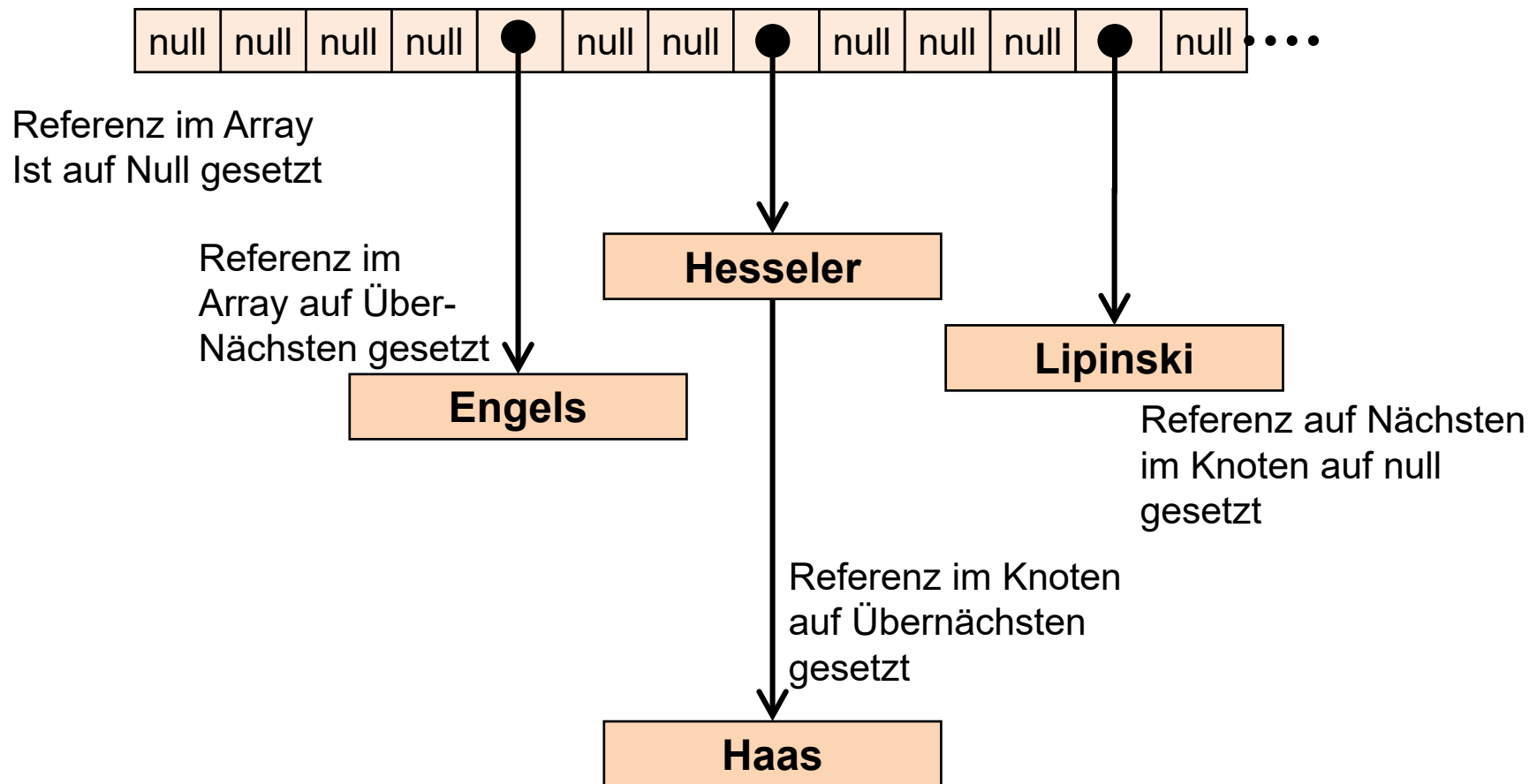
Löschen bei direkter Verkettung der Überläufer



Hash-Verfahren

Löschen in einer Hash-Tabelle

Löschen bei direkter Verkettung der Überläufer



Hash-Verfahren

Zeitverhalten

Methoden Suchen, Einfügen und Löschen

- Im Durchschnitt wesentlich effizienter als bei Algorithmen, die auf Schlüsselvergleichen basieren
- Steht genügend Speicherplatz zur Verfügung, dann ist die Zeit zum Suchen eines Schlüssels **unabhängig** von der Anzahl der gespeicherten Schlüssel n , d.h. $O(1)$
- Im ungünstigsten Fall ist der Aufwand für das Suchen eines Schlüssel $O(n)$
(Tritt z.B. ein, wenn für alle gespeicherten Schlüssel zunächst dieselbe Hash-Adresse berechnet worden ist, und dann der zuletzt eingetragene Schlüssel gesucht wird)

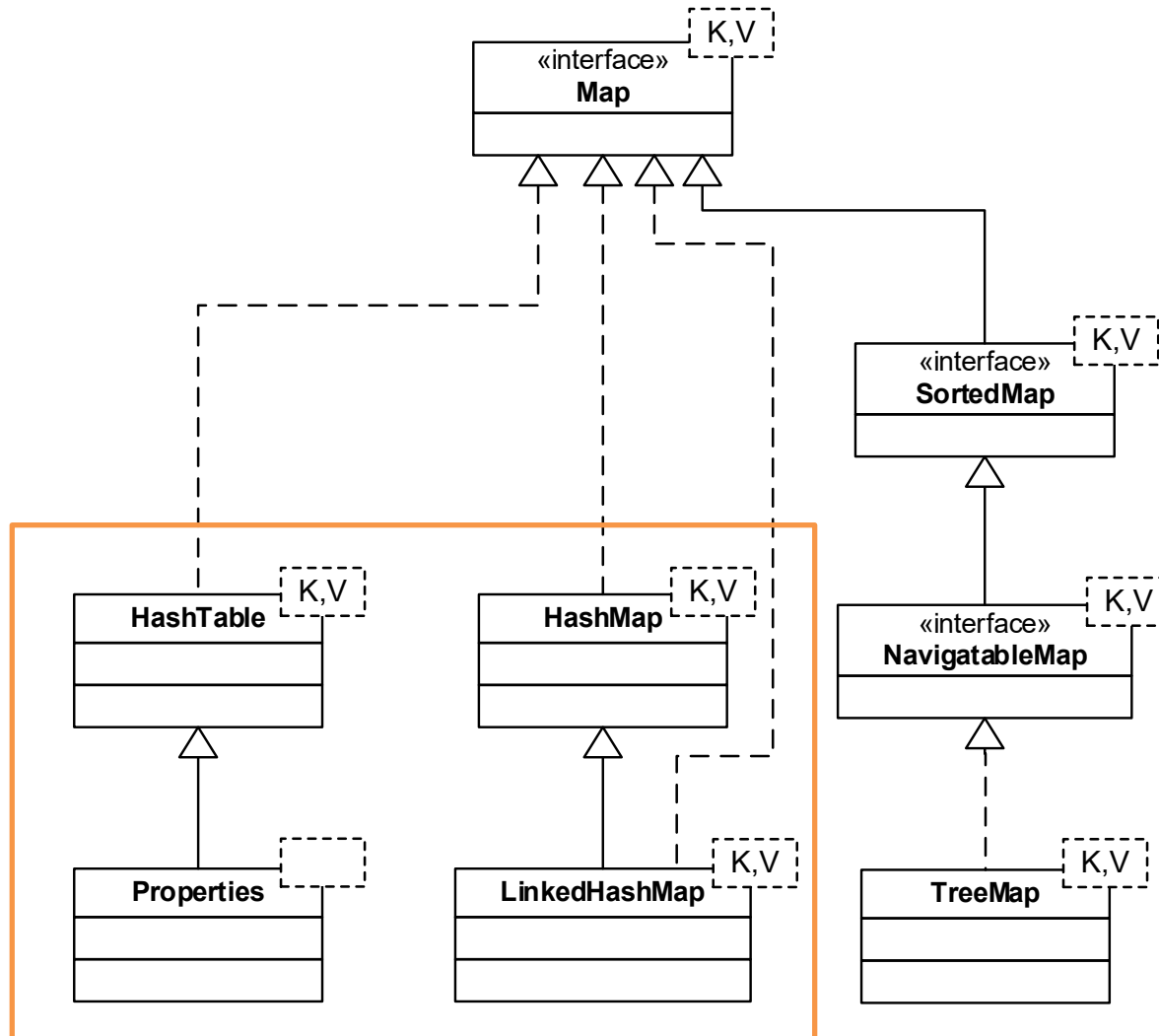
Kapazität und Ladefaktor

- Wichtige Parameter einer Hash-Tabelle sind:
 - **Kapazität**: Anzahl der Feldelemente der Hash-Tabelle
 - **Ladefaktor**: Anzahl gespeicherter Elemente, geteilt durch Kapazität
- Der Ladefaktor sollte den Wert 0.8 (zu 80% gefüllt) nicht überschreiten, da sonst zu viele Kollisionsauflösungen beim Suchen nötig sind (Hash-Tabelle degeneriert).
- Fortschrittliche Implementierungen vergrößern die Hash-Tabelle automatisch, wenn der Ladefaktor zu hoch wird (**Re-Hashing**: Neuaufbau der gesamten Tabelle).

JAVA-KLASSENBIBLIOTHEK: SUCHEN

Interface Map

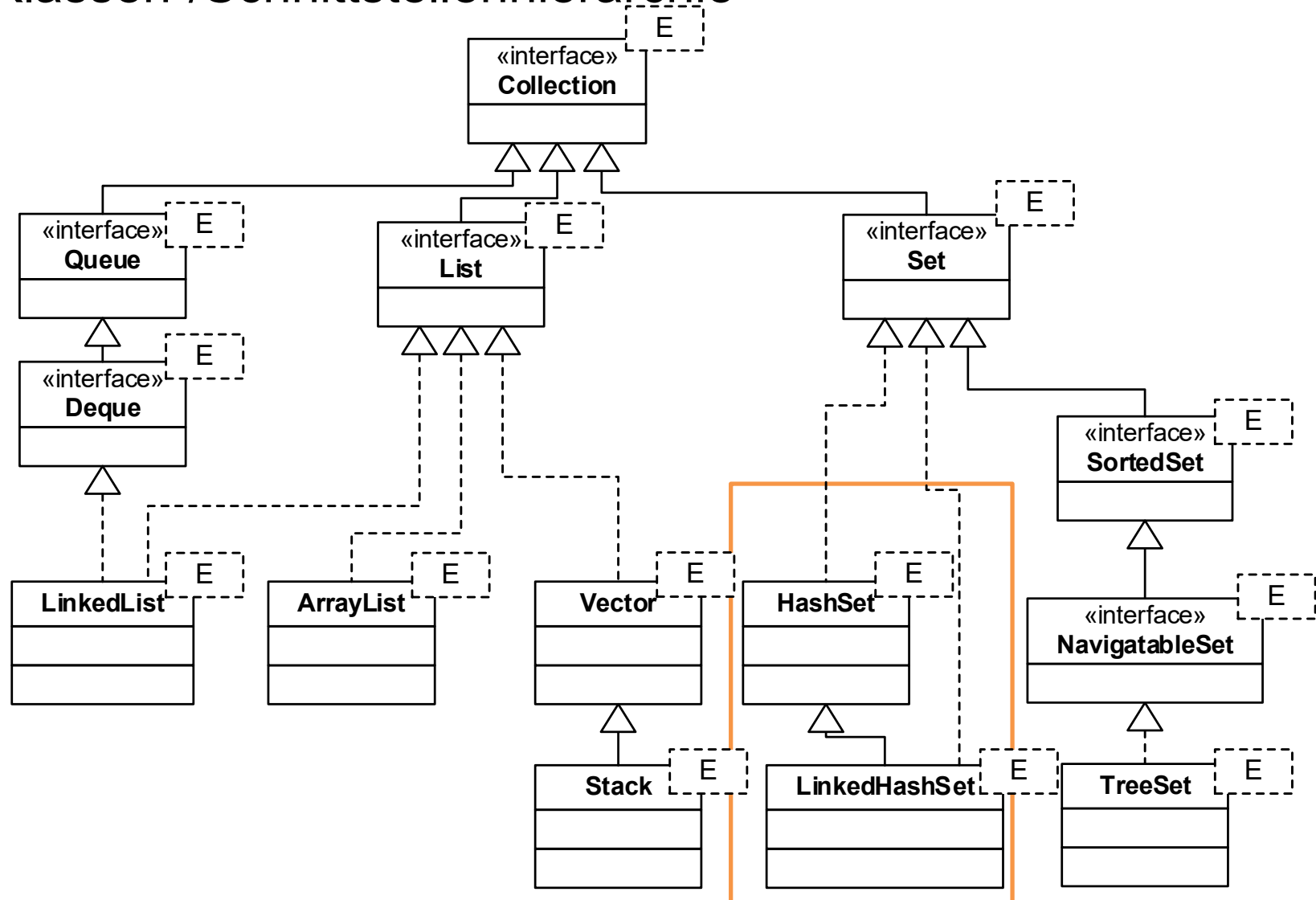
- Klassen-/Schnittstellenhierarchie



Interface Map

- Klasse `HashTable<K, V>`:
 - Implementiert das Interface `Map<K, V>` mit Hilfe einer Hash-Tabelle
 - Es ist nicht erlaubt, `null`-Werte einzutragen
 - Die Kollisionsauflösung erfolgt durch Verkettung
 - Die Methoden sind synchronisiert
- Klasse `HashMap<K, V>`:
 - Implementiert das Interface `Map<K, V>` mit Hilfe einer Hash-Tabelle
 - Es ist erlaubt, `null`-Werte einzutragen
 - Die Kollisionsauflösung erfolgt durch Verkettung
 - Die Methoden sind nicht synchronisiert
- Klasse `LinkedHashMap<K, V>`:
 - Implementierung als Hash-Tabelle mit zusätzlicher doppelter Verkettung der Elemente in der Reihenfolge, in der sie eingefügt wurden
- Natürlich stellt auch die Klasse `TreeMap` eine Datenstruktur zur effizienten Suche zur Verfügung (s. VL08)!

- Klassen-/Schnittstellenhierarchie



Interface Set

- **Klasse** `HashSet<E>`:
 - Implementiert die Menge mit Hilfe von `HashMap<K,V>`
 - Vor jedem Einfügen wird geprüft, ob das einzufügende Element bereits in der Hash-Tabelle enthalten ist
- **Klasse** `LinkedHashSet<E>`:
 - Implementierung mit zusätzlicher doppelter Verkettung der Elemente in der Reihenfolge, in der sie eingefügt wurden

Methode `hashCode`

- Um Objekte in Hash-Tabellen eintragen zu können, besitzt die Klasse `Object` die Methode `int hashCode()`.
- Wenn in einer Klasse die Methode `equals` der Klasse `Object` überschrieben wird, so muss auch die Methode `hashCode` überschrieben werden.
- Die Methode `hashCode` muss dabei folgende Randbedingungen einhalten:
 - Wird die Methode mehrfach für ein (bzgl. `equals`) unverändertes Objekt aufgerufen, so muss `hashCode` jeweils denselben Wert als Ergebnis liefern.
 - Sind zwei Objekte bzgl. der Funktion `equals` gleich, so muss `hashCode` auch denselben Wert zurückliefern.

Lernziele

- Sie können benennen, welche Suchverfahren es gibt und sie klassifizieren (das Klassifikationsschema kennen)
- Sie können beschreiben, welche Rolle Schlüssel bei den einzelnen Suchverfahren spielen
- Sie kennen Einflussfaktoren, die die Zeitkomplexität von Suchverfahren beeinflussen
- Sie können die Verfahren der binären Suche, Interpolationssuche und Schlüssel-Transformationen beschreiben, analysieren und anwenden
- Sie können die verschiedenen Verfahren der Kollisionsbehandlung bei Hash-Tabellen an Beispielen erläutern
- Sie können Hash-Tabellen in der Java-Klassenbibliothek einordnen

Literatur

Quellen

- Helmut Balzert: Lehrbuch Grundlagen der Informatik
 - LE 18, Kapitel 3.9 Suchen
- Günther Saake: Algorithmen und Datenstrukturen
 - Kapitel 15 Hashverfahren
 - Kapitel 17 Suchen in Texten (für die, die mehr wissen wollen)

Vertiefend

- **[Güting_2018]**
Güting, Ralf Hartmut, Dieker, Stefan : Datenstrukturen und Algorithmen, Springer Vieweg, 4. Auflage, 2018 (<https://link.springer.com/book/10.1007%2F978-3-658-04676-7>)
- **[Ottmann_Widmayer_2017]**
Ottmann, Thomas, Widmayer, Peter: Algorithmen und Datenstrukturen, Springer Vieweg, 6. Auflage, 2017 (<https://link.springer.com/book/10.1007%2F978-3-662-55650-4>)
- **[Sedgewick_2014]**
Sedgewick, Robert, Wayne, Kevin: Algorithmen und Datenstrukturen, Pearson, 4. Auflage, 2014