

12. Such- und Sortierverfahren mit Arrays

Java-Beispiele:

suche.java

Quicksort.java

merge.java

Hash.java

Schwerpunkte

- Zur Aufgabe
- Überblick, Klassifikation
- Suche: linear, binär
- Elementares Sortieren:
 Selectionsort, Bubblesort
- Schnelles Sortieren: Quicksort
- Schnelle Suche: Hash-Technik
- Externes Sortieren: Mergesort
- Komplexitätsbetrachtungen

Aufgabe: Suchen und Sortieren

- Grundaufgabe vieler Softwaresysteme:
Suche abgespeicherte Daten

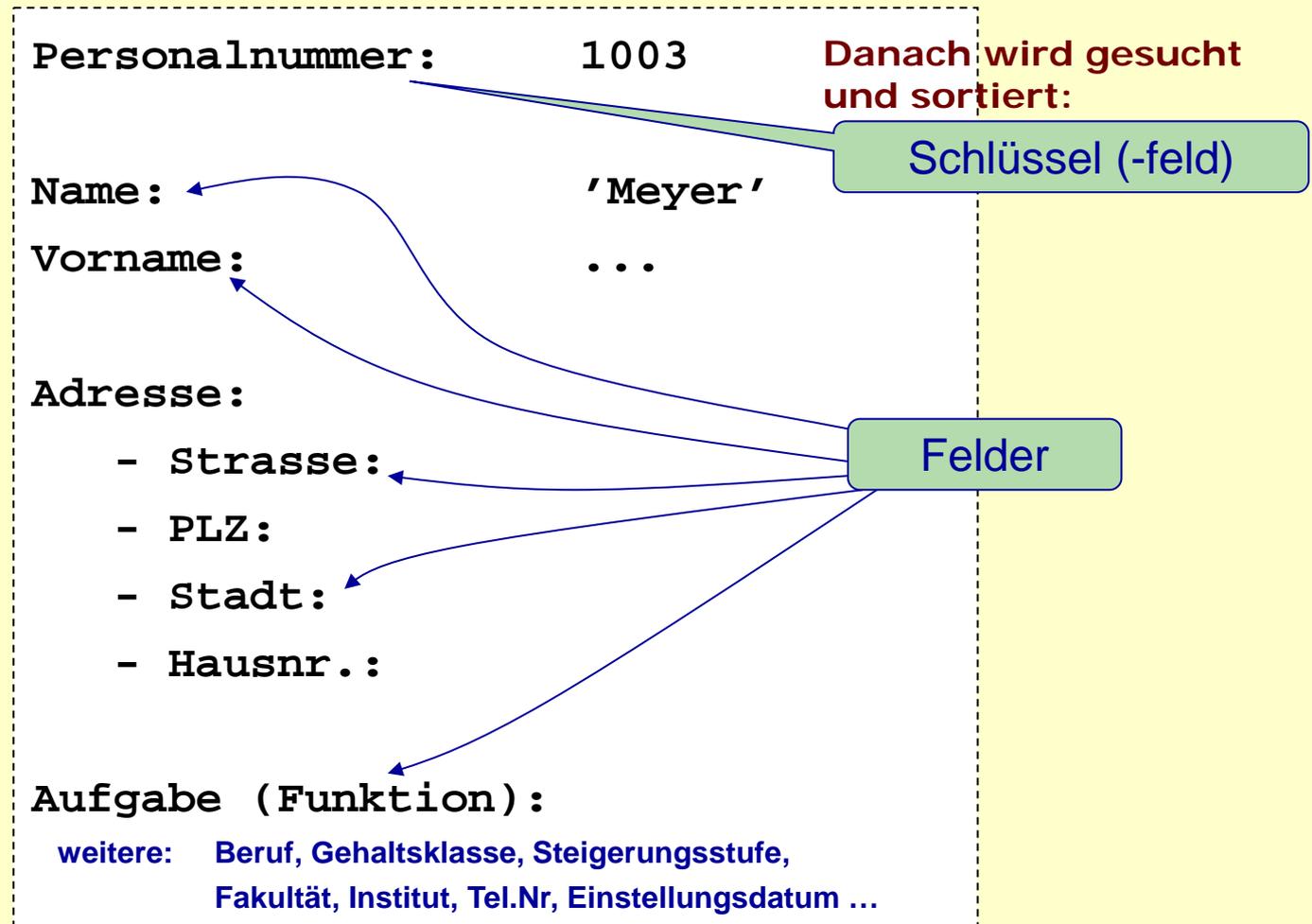
- Datenbanken
- Compiler, Betriebssysteme
- Verwaltung (Einwohner)
- Banken ... (Kunden, Konten)

Sortieren ist
Kein Selbstzweck

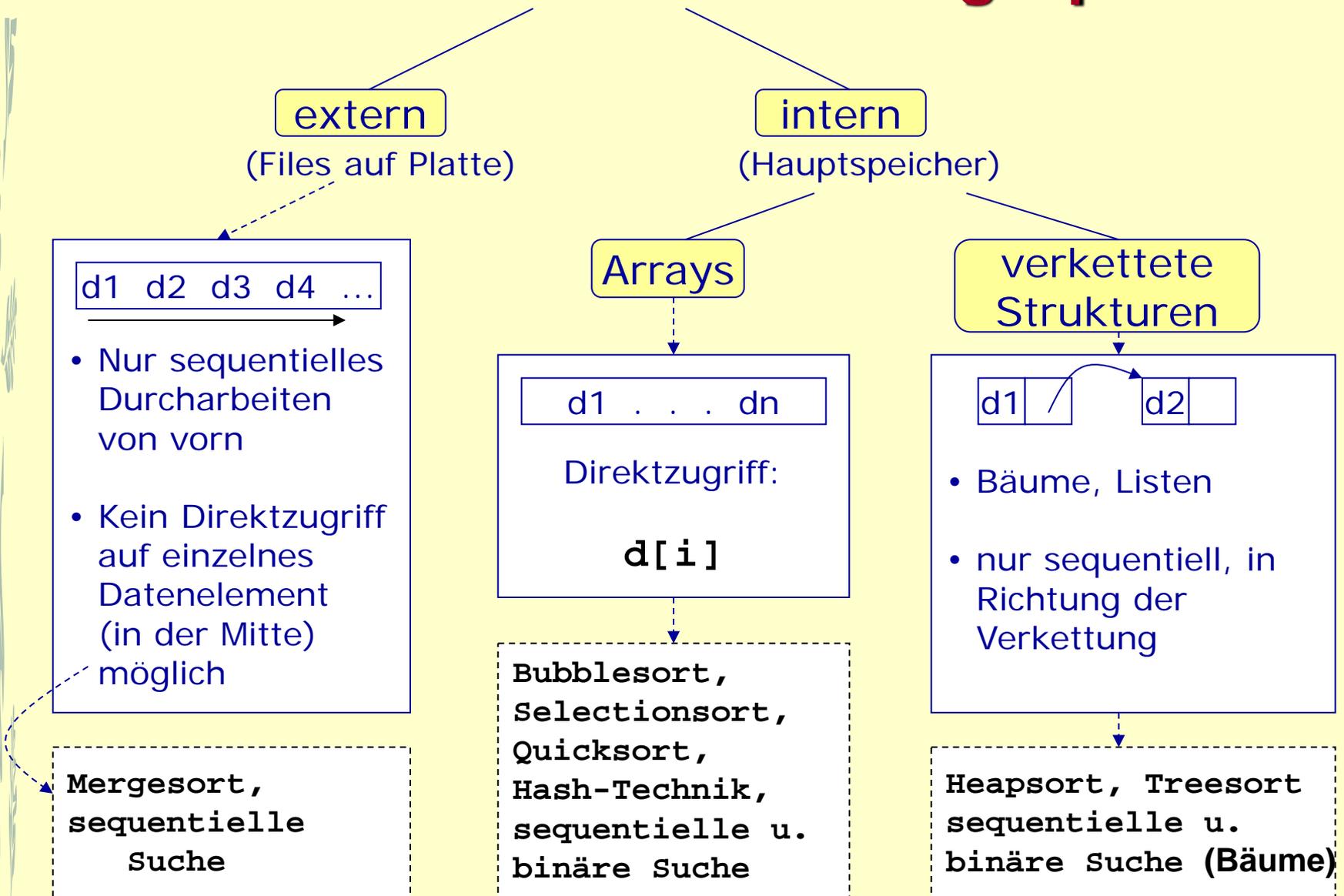
- Sortieren : Vereinfachung einer nachfolgenden Suche
- Besonderer Schwerpunkt : Effizienz
(Komplexität von Algorithmen)
 - Datenbestände komplex
(Einwohner von Berlin: 3,5 Mio)
 - Einzelne Daten(sätze) komplex
(Bewegung / Austausch aufwendig)

Datensätze: komplexer Aufbau

z. B. Mitarbeiter (Einwohner)



Auswahl der Verfahren: Wo bzw. wie sind Datensätze abgespeichert ?



Sortieren und Suchen sind imperative Konzepte – aber: Kapitel II.12: nur Arrays - Teil III: Verkettete Strukturen

Imperatives Konzept:
Algorithmen beschreiben

extern

(Files auf Platte)

intern

(Hauptspeicher)

Verkettung:
- in Java: ohne OO
nicht realisierbar

d1 d2 d3 d4 ...

- Nur sequentielles Durcharbeiten von vorn
- Kein Direktzugriff auf einzelnes Datenelement (in der Mitte) möglich

Mergesort,
sequentielle
Suche

Arrays

d1 . . . dn

Direktzugriff:

d[i]

Bubblesort,
Selectionsort,
Quicksort,
Hash-Technik,
sequentielle u.
binäre Suche

verkettete
Strukturen

d1 → d2

- Bäume, Listen
- nur sequentiell, in Richtung der Verkettung

Heapsort, Treesort
sequentielle u.
binäre Suche (Bäume)

Komplexitätsklassen von Algorithmen (erweitert)

logarithmisch: (power1, <u>binäre Suche</u>)	$O(n) = k * \log_2 n$
linear: (power, <u>lineare Suche</u>)	$O(n) = k * n$
$n \log_2 n$: (<u>Quicksort</u> , <u>Mergesort</u> , <u>Heapsort</u>)	$O(n) = k * n \log_2 n$
quadratisch: (<u>Selectionsort</u> , <u>Bubblesort</u>)	$O(n) = k * n^2$
polynomiell:	$O(n) = k * n^m \quad (m > 1)$
exponentiell: (Hanoi)	$O(n) = k * 2^n$

Zusammenhang zwischen
Größe der Eingabe n
→ Berechnungsaufwand $O(n)$

Kurznotation: $O(f(n))$ für $O(n) = k * f(n)$

z. B. power1 ist $O(\log_2 n)$, Selectionsort ist $O(n^2)$

Suchverfahren für Arrays

Sequentielle (lineare) Suche

Binäre Suche

Lineare Suche in Arrays: Grundprinzip

Unsortiertes Feld:

100	6	33	77	39	20	20	206	200
-----	---	----	----	----	----	----	-----	-----



**In Suchrichtung: alle Elemente nach
gesuchtem Element (z. B. 39)
durchsuchen**

Mittlerer Suchaufwand: $O(n) = \frac{1}{2} n$

d. h. sequentielle Suche hat lineare Komplexität

aber: 3,5 Millionen Einwohner . . .

Problem: for-Anweisung adäquat?

```
for (i = 0; (i < a.length) && (x != a[i]); i++);
```

- Grundgedanke von 'for':
 - feststehende Anzahl von Wiederholungen
 - Abbruchbedingung gibt obere Schranke für Laufvariable
 - Anweisung wiederholt für Bereich der Laufvariablen: ;
- for-Anweisung hier nicht gerechtfertigt!

Natürliche Lösung:

```
i = 0;  
while ((i < a.length) && (x != a[i]))  
    i++;
```

Solange noch
Elemente vorhanden

Aktuelles Element ist nicht
das gesuchte

Problem: Konjunktion kommutativ?

Solange noch Elemente vorhanden

Aktuelles Element ist nicht das gesuchte

```
for (i = 0; (i < a.length) && (x != a[i]); i++);
```

dasselbe ?

```
for (i = 0; (x != a[i]) && (i < a.length); i++);
```

Laufzeitfehler: falls Element nicht vorhanden

suche 1000:

33	73	69	0	22	15	983	201	1	29
----	----	----	---	----	----	-----	-----	---	----

↑
i=10

Verkürzte Auswertung durch && entscheidend

Binäre Suche: Halbierungsverfahren

Voraussetzung: Sortiertes Feld a:

2	5	7	10	20	55	77	78	80	100	101
---	---	---	----	----	----	----	----	----	-----	-----

↑

Algorithmus: gesucht Element x (z. B. 80)

- Vergleiche x mit mittlerem Element $a[m]$ des Feldes (z. B. $m=5$)
 - 1. Fall: $x = a[m] \rightarrow$ fertig: Element gefunden
 - 2. Fall: $x > a[m] \rightarrow$ suche im rechten Teilfeld
 - 3. Fall: $x < a[m] \rightarrow$ suche im linken Teilfeld
- Schluss: Teilfeld leer
 \rightarrow fertig: Element kommt nicht vor

Komplexität: binäre Suche

- Anzahl der Halbierungen:
 - schlechtester Fall:
teile das Array, bis nur noch ein Element vorhanden
→ max. $\log_2 n$ Schritte
- Vergleich: lineare und binäre Suche

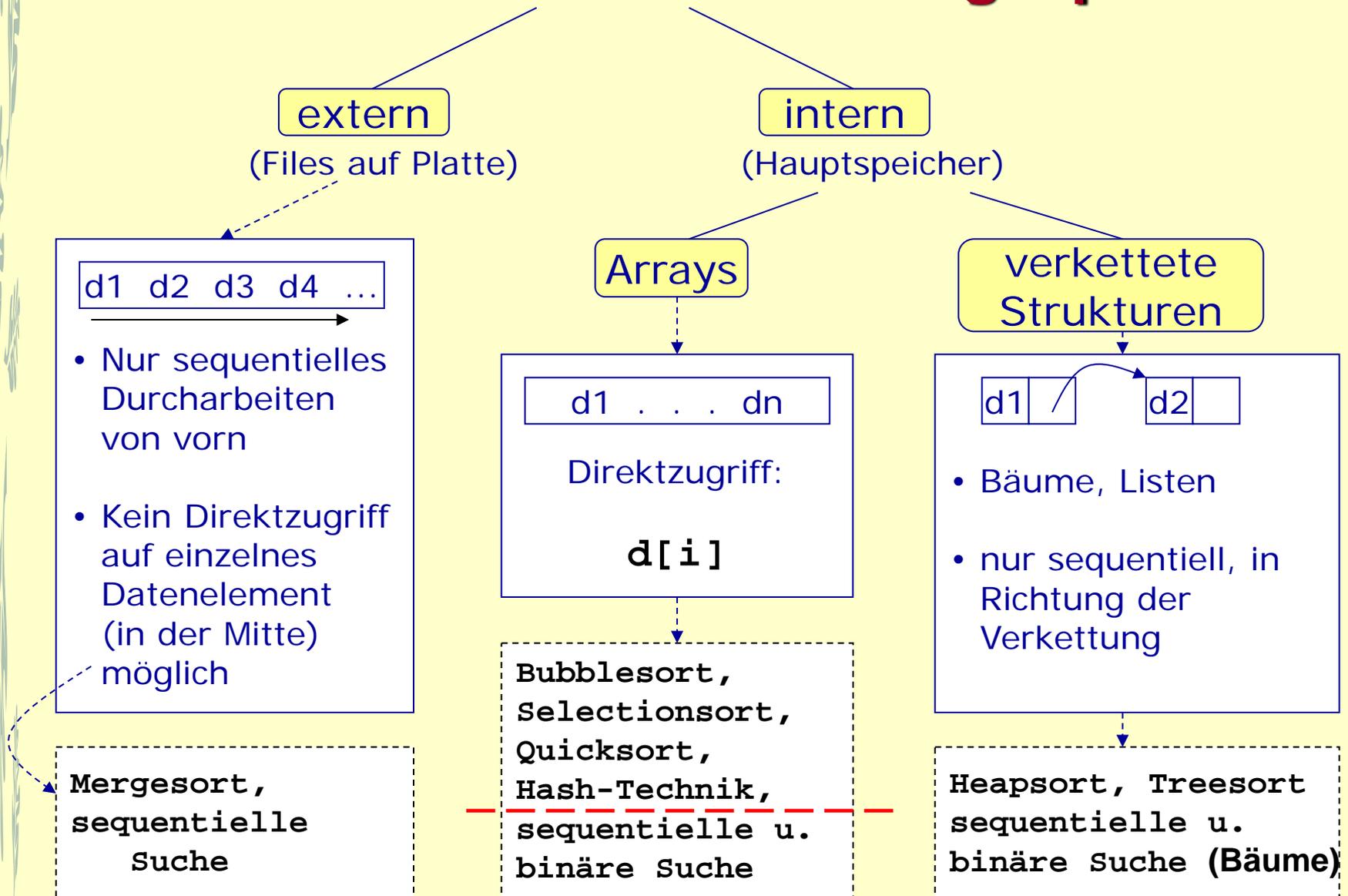
Anzahl	100	1024	1 Mio
Linear (im Durchschnitt)	50	512	500.000
Binär (maximal)	7	10	20

Einfache Sortierverfahren:

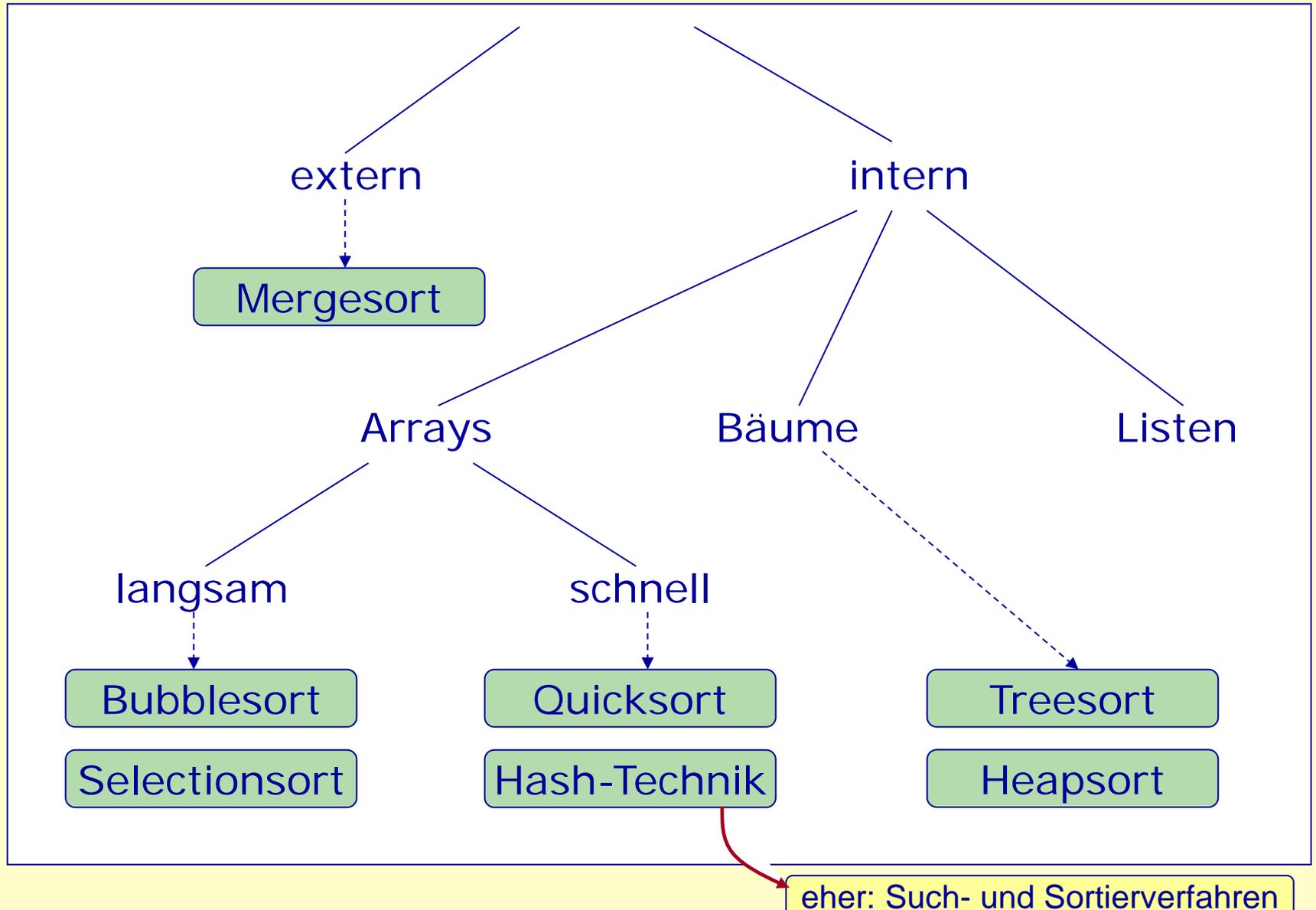
Selectionsort

Bubblesort

Auswahl der Verfahren: Wo bzw. wie sind Datensätze abgespeichert ?



Sortierverfahren



Selectionsort:

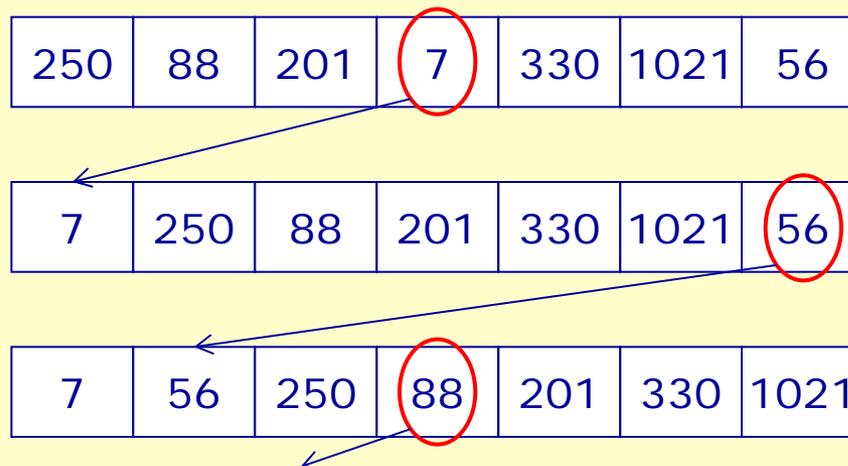
**Fast so wie ein Mensch sortieren
würde ...**

250	88	201	7	330	1021	56
-----	----	-----	---	-----	------	----

Wie der Mensch sortieren würde ...

Algorithmus – einfach, aber ineffizient:

1. Man suche das kleinste Element und „schiebe“ es vor die anderen.
2. Man suche das zweitkleinste Element und „schiebe“ es an die zweite Position.
... U S W ...



Problem?

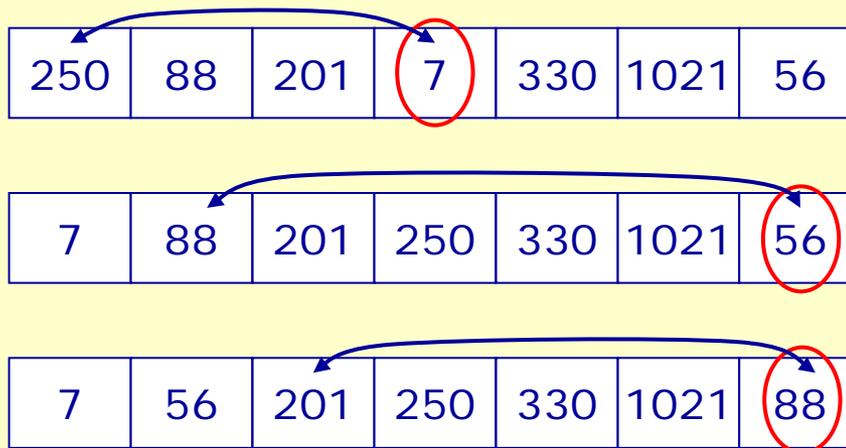
z.B. 3,5 Mill.
Daten „schieben“

Weniger Daten
bewegen?

Selectionsort: Sortieren durch Auswahl

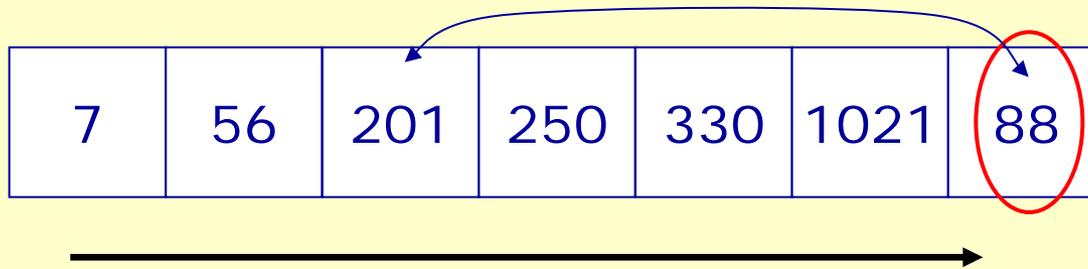
Algorithmus:

1. Man suche das kleinste Element und vertausche es mit dem ersten Element
2. Man suche das zweitkleinste Element und vertausche es mit dem zweiten Element
... U S W ...



Statt alle Elemente zu bewegen: nur 2 Elemente bewegen

Komplexität: Selectionsort



- **Vertauschungen: $O(n)$ linear**

(genau: $n - 1$)

- **Vergleiche: $O(n^2)$ quadratisch**

(genau:

$$(n-1) + (n-2) + \dots + 1$$

$$= n * (n - 1) / 2$$

$$= (n^2 - n) / 2$$

$$= \frac{1}{2} n^2 - \frac{1}{2} n$$

Komplexität

Zusammenhang O :
Größe der Eingabe
→ Rechenaufwand

Komplexitätsklasse durch höchste Dimension bestimmt

Komplexitätsklasse bei Selectionsort: $O(n^2)$

Obwohl genauer Wert für Anzahl der Vergleiche:

$$n * (n - 1) / 2 = (n^2 - n) / 2$$

Komplexitätsklasse: $O(n^2)$ oder $O(n^2 - n)$?

Komplexitätsklasse: $O(n^2)$

- da geringere Klasse bei großem n ohne Einfluss
- höhere Klasse bestimmt die Größenordnung
- Geringere Klasse wird vernachlässigt.
- $O(n^2 - n)$ existiert nicht (wird nicht betrachtet)

Komplexitätsklassen: geringere Dimension kann vernachlässigt werden

	2	8	10	100	1000
konstant	1	1	1	1	1
logarithmisch (power1)	1	3	4	7	10
linear (power)	2	8	10	100	1000
quadratisch	4	64	100	10.000	1.000.000
exponentiell (Hanoi)	4	256	1024	~10 Mrd.	~10 ¹⁰⁰

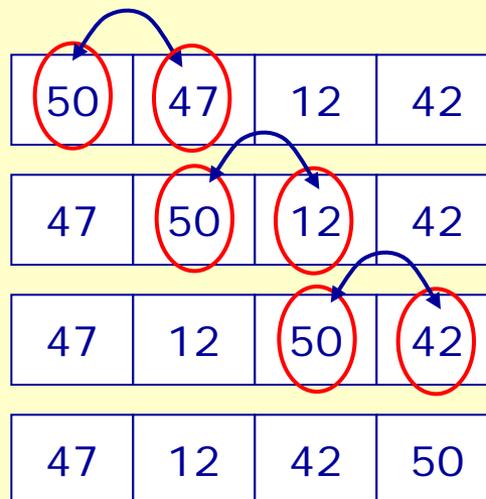
$$n^2 - n$$

Anzahl der Vergleiche: $\frac{1}{2} (n^2 - n)$

Bubblesort: Austausch von Nachbarn

Algorithmus:

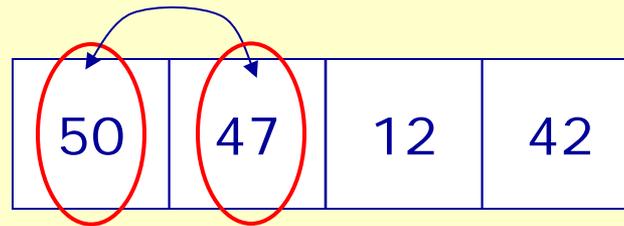
1. Durchsuche das Array und vertausche dabei benachbarte Elemente, die nicht in der richtigen Reihenfolge stehen.
→ Ergebnis: größtes Element rechts.
2. Wie unter 1. - nur bis zum vorletzten Element.
... u s w. ...



1. Schritt

bubble:
kochen,
sieden,
übersprudeln

Komplexität: Bubblesort

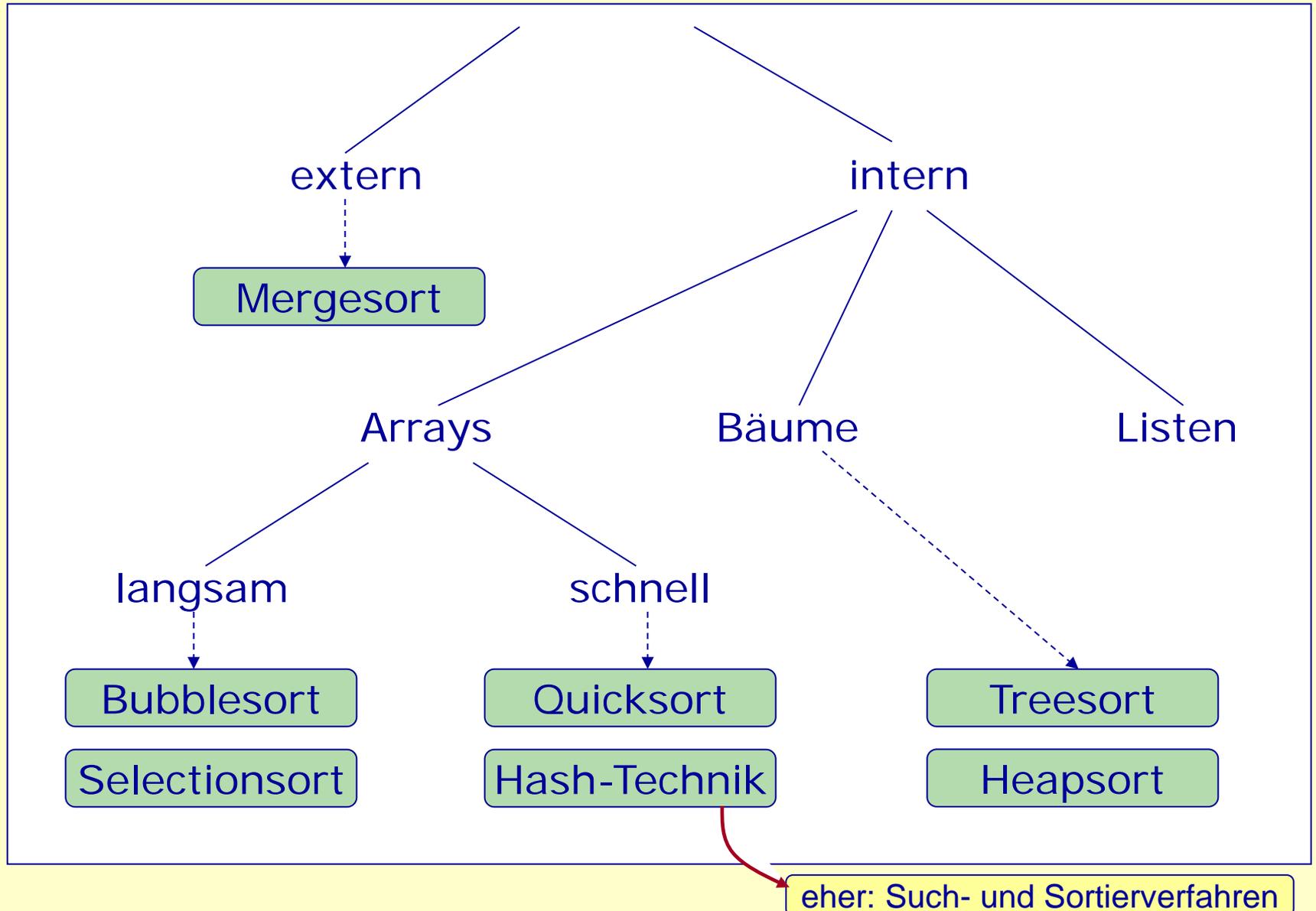


- **Vertauschungen: $O(n^2)$**
 - minimal: 0
 - maximal: $(n-1) + (n-2) + \dots + 1$
 $= \frac{1}{2}(n^2 - n)$
 - durchschnittlich: $\frac{1}{4} (n^2 - n)$
- **Vergleiche: $O(n^2)$**
 - genau: $\frac{1}{2} (n^2 - n)$
(wie maximale Vertauschungen)

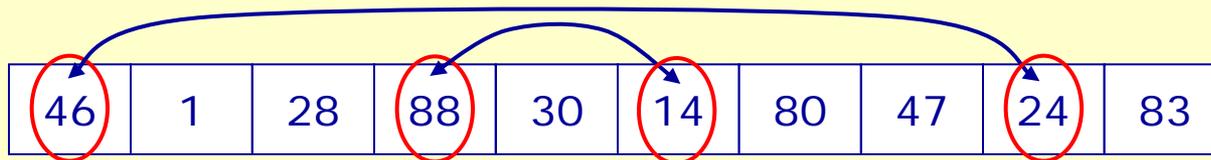
Quicksort:

Schnelles Sortieren durch rekursives Teilen

Sortierverfahren



Quicksort: Grundidee



Rekursiver Algorithmus (Idee):

- Zerlege das gesamte Array durch Austausch von Elementen in 2 Teile:
Alle Elemente des linken Teils sind \leq alle Elemente des rechten Teils
- Sortiere anschließend beide Teile **unabhängig** voneinander (rekursiv).

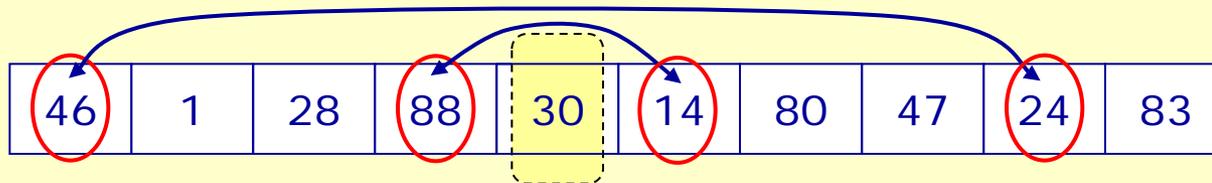


Quicksort: Zerlegung in zwei Teile

Zerlege das gesamte Array durch Austausch von Elementen in 2 Teile:
alle Elemente des linken Teils \leq alle Elemente des rechten Teils

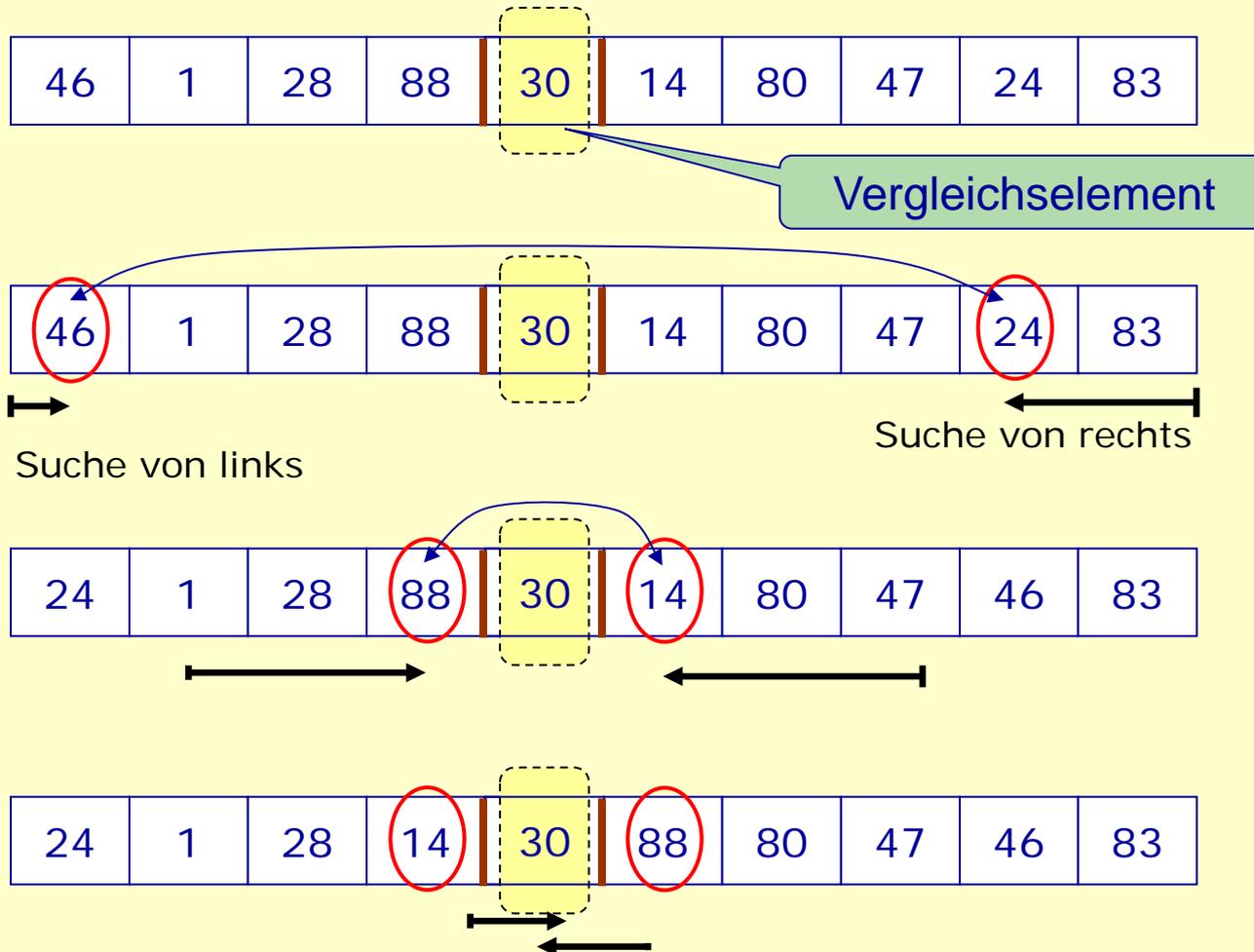
Technik:

- Wähle beliebiges Element aus dem Array
(meist: mittleres Element, Pivotelement, Vergleichselement)
- Suche Array von links bis:
Element \geq Vergleichselement gefunden
- Suche Array von rechts bis:
Element \leq Vergleichselement gefunden
- Tausche beide Elemente aus



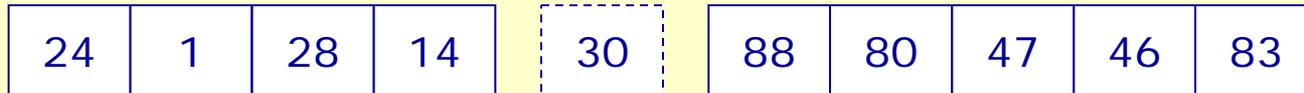
Beispiel: Quicksort (1)

1. Teilungsschritt

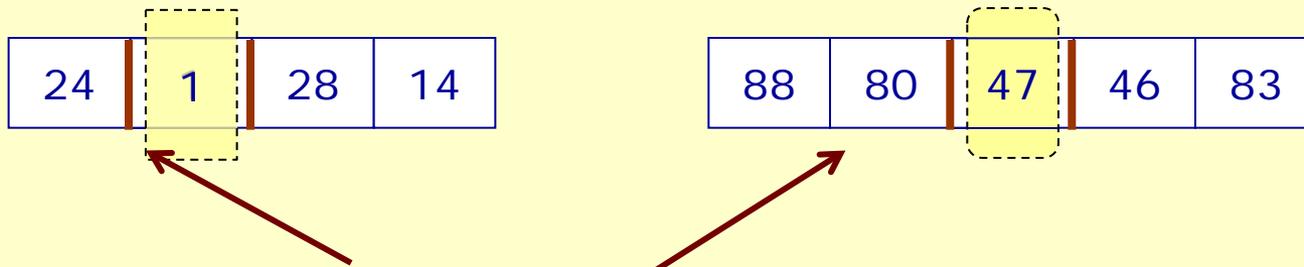


Beispiel: Quicksort (2)

nach 1. Teilungsschritt:



1. Rekursionsebene:



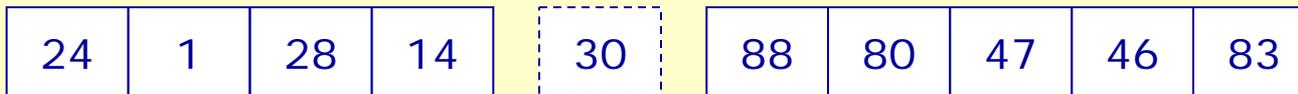
Rekursiv: linke Seite – rechte Seite
nach demselben Algorithmus sortieren (Quicksort)

Besonderheiten:

- Vergleichselement u.U. ausgetauscht
- Vergleichselement dient als „Stop“-Element
- Bereiche mit nur einem Element entstehen: fertig

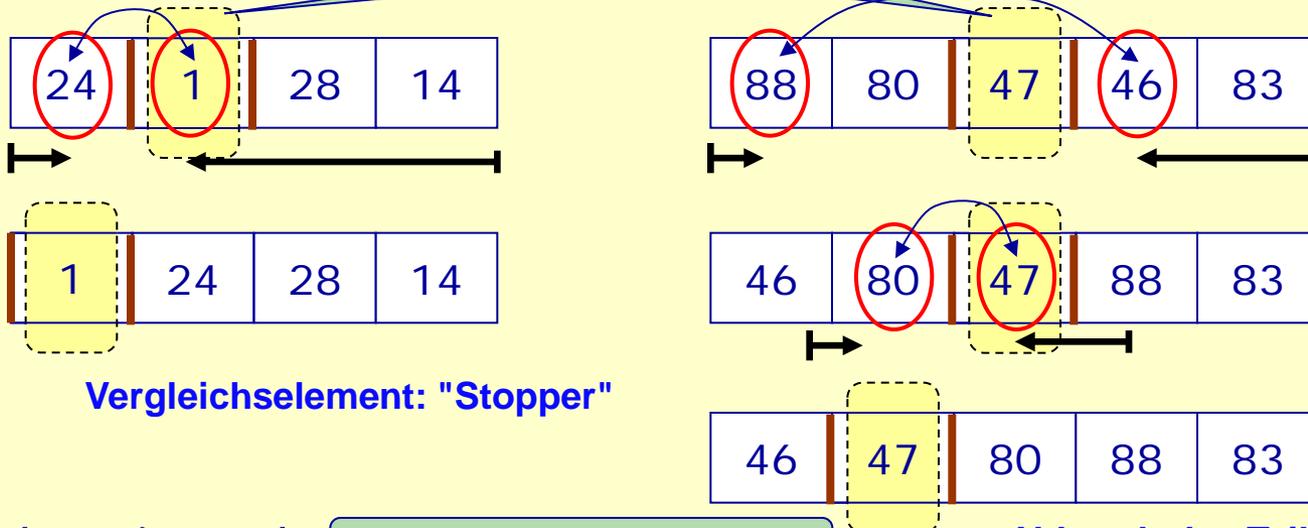
Beispiel: Quicksort (3)

nach 1. Teilungsschritt:



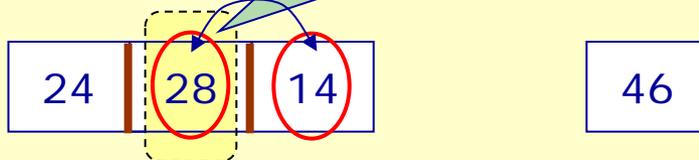
1. Rekursionsebene

Vergleichselement



2. Rekursionsebene

Vergleichselement



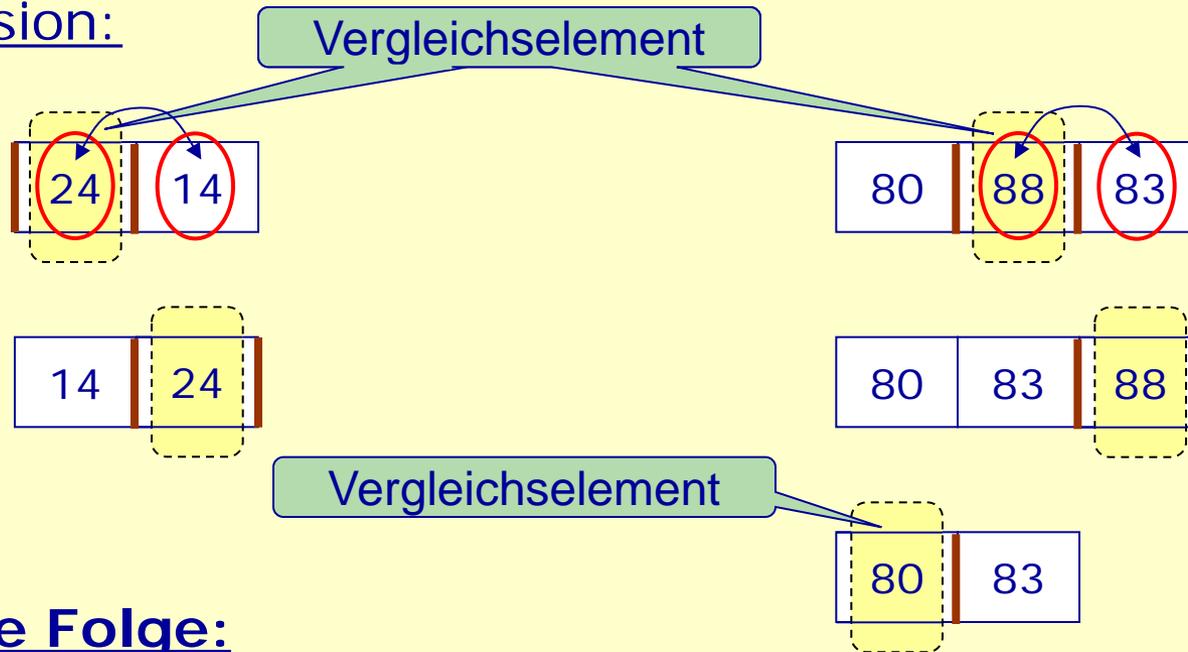
Abbruch des Teilungsvorgangs
(linke Seite fertig):
nur ein Element oder kein Element

Beispiel: Quicksort (4)

nach 4 Teilungsschritten:



3. Rekursion:



Sortierte Folge:



Zerlegung in zwei Teile: Java-Programm

```
public static void quicksort (int[] a, int links, int rechts) {
    int help ;
    int i = links;
    int j = rechts;
    // Vergleichselement:
    int x = a[(links+rechts) / 2];
    do {
        while (a[i] < x) i++;
        while (a[j] > x) j--;
        if ( i<=j ) {
            help = a[i];
            a[i] = a[j];
            a[j] = help;
            i++; j--;
        }
    } while (i <= j);
    // Jetzt gilt: Elemente im linken Teil sind kleiner
    // als Elemente im rechten Teil
    // -> danach: sortiere linken und rechten Teil einzeln:
    . . .
}
```

Quicksort.java

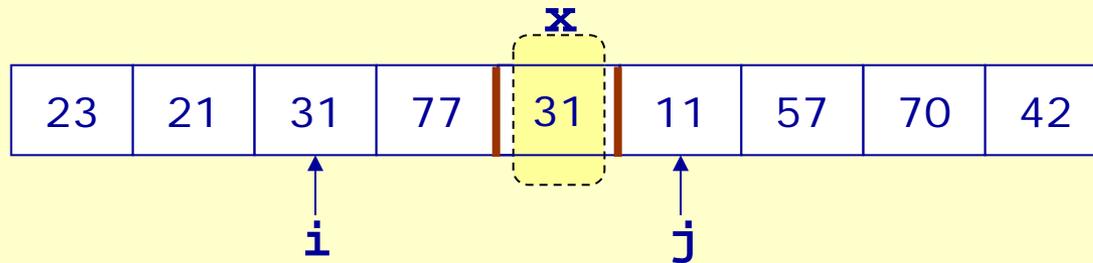
überlese: linke kleine Elemente

überlese: rechte größere Elemente

Tausche aus, falls Elemente auf der falschen Seite stehen

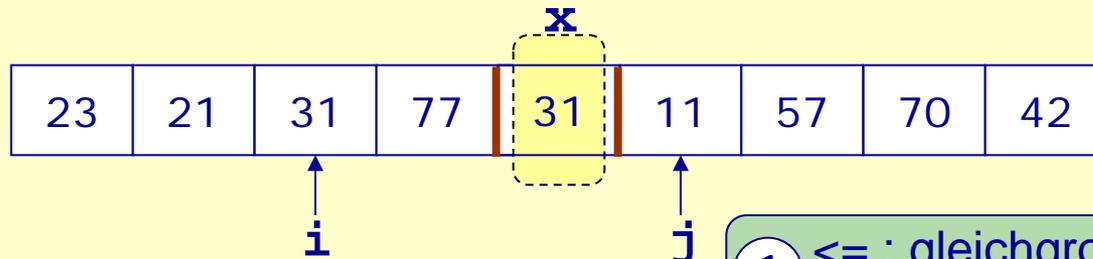
Solange, bis Teilung vollzogen

Details: Vergleiche



```
do {  
    while (a[i] < x) i++;  
    while (a[j] > x) j--;  
    if ( i <= j ) {  
        help = a[i];  
        a[i] = a[j];  
        a[j] = help;  
        i++; j--;  
    }  
} while (i <= j);
```

Details: Vergleiche



① \leq : gleichgroße Elemente stehen lassen?

Algorithmus terminiert u. U. nicht: „Stopp-Element“ fehlt
(z.B. alle Elemente gleich)

```
do {  
  while (a[i] < x) i++;  
  while (a[j] > x) j--;  
  if ( i <= j ) {  
    help = a[i];  
    a[i] = a[j];  
    a[j] = help;  
    i++; j--;  
  }  
} while (i <= j);
```

③ $i < j$: nicht tauschen bei $i = j$?

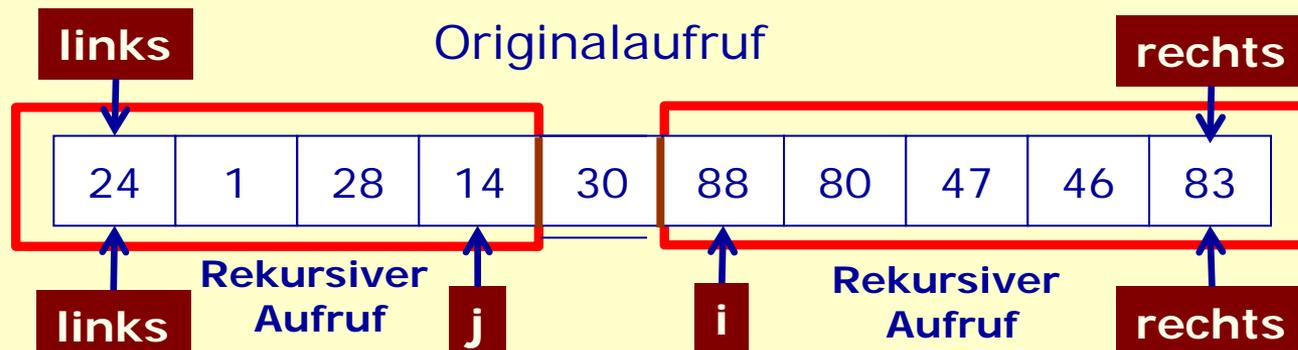
Bei $i < j$ klappt Abbruchbedingung von do-while nicht mehr

② $i < j$: halten bei $i = j$?

Mittleres Element würde rekursiv mitsortiert (Effizienz)

Separate Sortierung: linker und rechter Teil

```
public static void quicksort (int[] a, int links, int rechts) {  
    ...  
    Austausch: linker (kleine) und rechter Teil (große Elemente)  
    // danach: sortiere linken und rechten Teil einzeln,  
    // falls mehr als ein Element vorhanden  
  
    if (links < j)  
        quicksort(a, links, j);  
    if (i < rechts )  
        quicksort(a, i, rechts );  
}
```



Quicksort auch iterativ möglich ?

```
public static void quicksort
    (int[] a, int links, int rechts) {

    //zerlege Array a zwischen
    //links und rechts in zwei Teile
    do {...}
    while (...);

    if (links < j)
        quicksort(a, links, j);
    if (i < rechts)
        quicksort(a, i, rechts);
}
```

*vgl. „Türme von Hanoi“
→ Problemstack*

*Was ist
ein Problem?*

Quicksort: 'Problem-Stack'

Abzuspeicherndes Problem: der zu sortierende Indexbereich

Aufruf in Quicksort.java:

```
quicksort(a, 0, n-1);
```

z.B. 100

Stackentwicklung:

Anfang:

0	100
---	-----

Problemstack (Stapel) notwendig ?

1. Zyklusschritt:

0	68
70	100

Kommt es auf die Reihenfolge der zu lösenden Probleme an?

2. Zyklusschritt:

0	21
23	68
70	100

Falls aktuelles Problem nur 1 Element enthält: streiche es vom Stack



12. Such- und Sortierverfahren mit Arrays

Teil 2

Java-Beispiele:

suche.java
Quicksort.java
merge.java
Hash.java

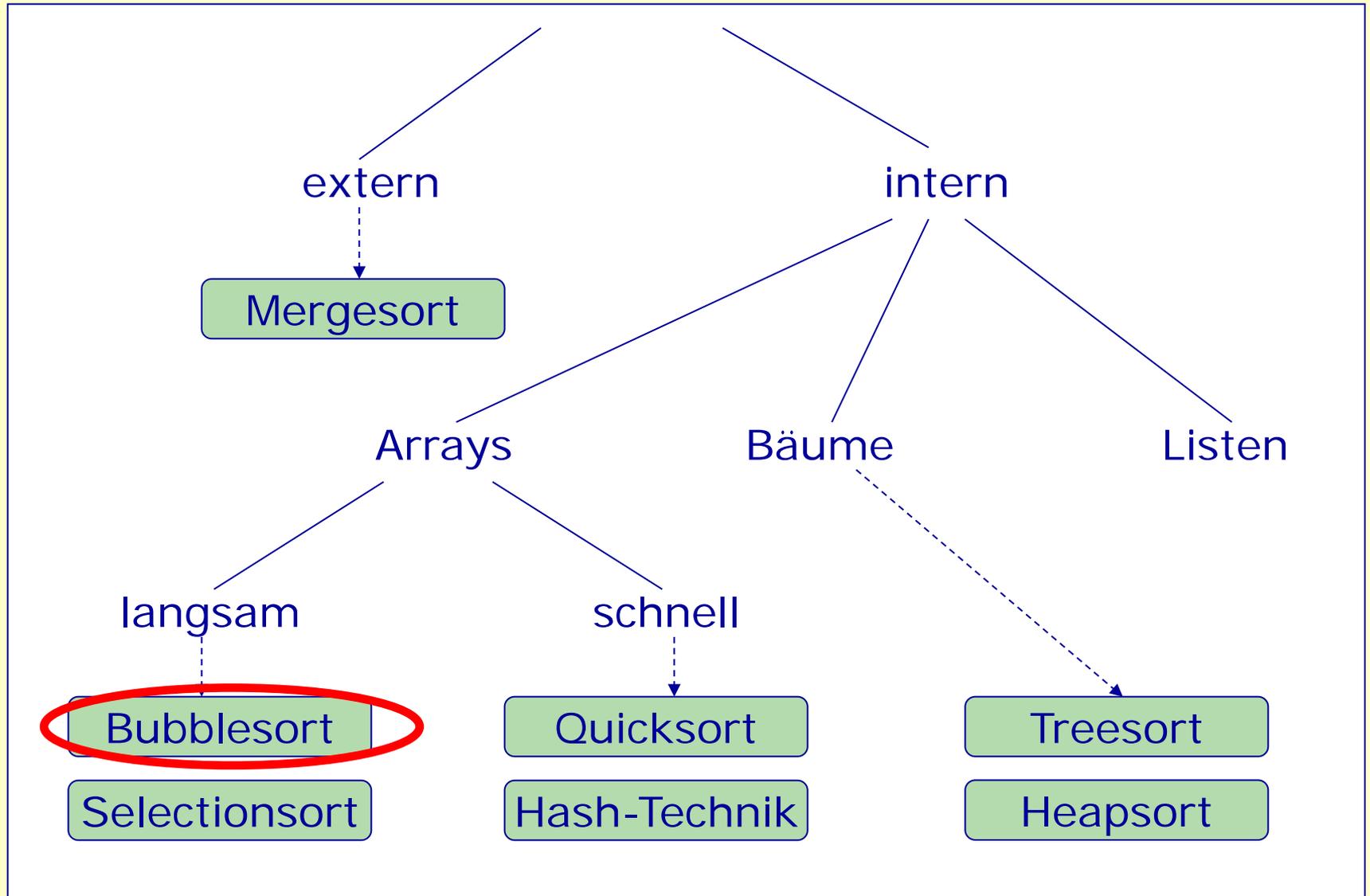
Nachtrag

(Folien schon veröffentlicht)

Bubblesort

Komplexität von Quicksort

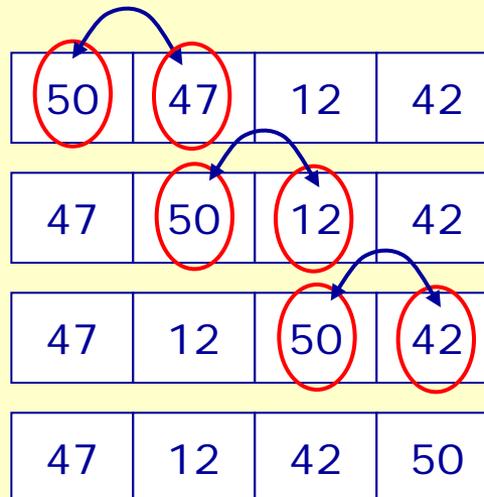
Sortierverfahren



Bubblesort: Austausch von Nachbarn

Algorithmus:

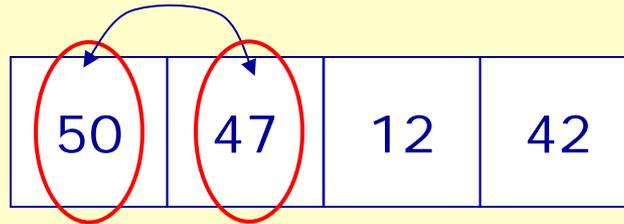
1. Durchsuche das Array und vertausche dabei benachbarte Elemente, die nicht in der richtigen Reihenfolge stehen.
→ Ergebnis: größtes Element rechts.
2. Wie unter 1. - nur bis zum vorletzten Element.
... u s w. ...



1. Schritt

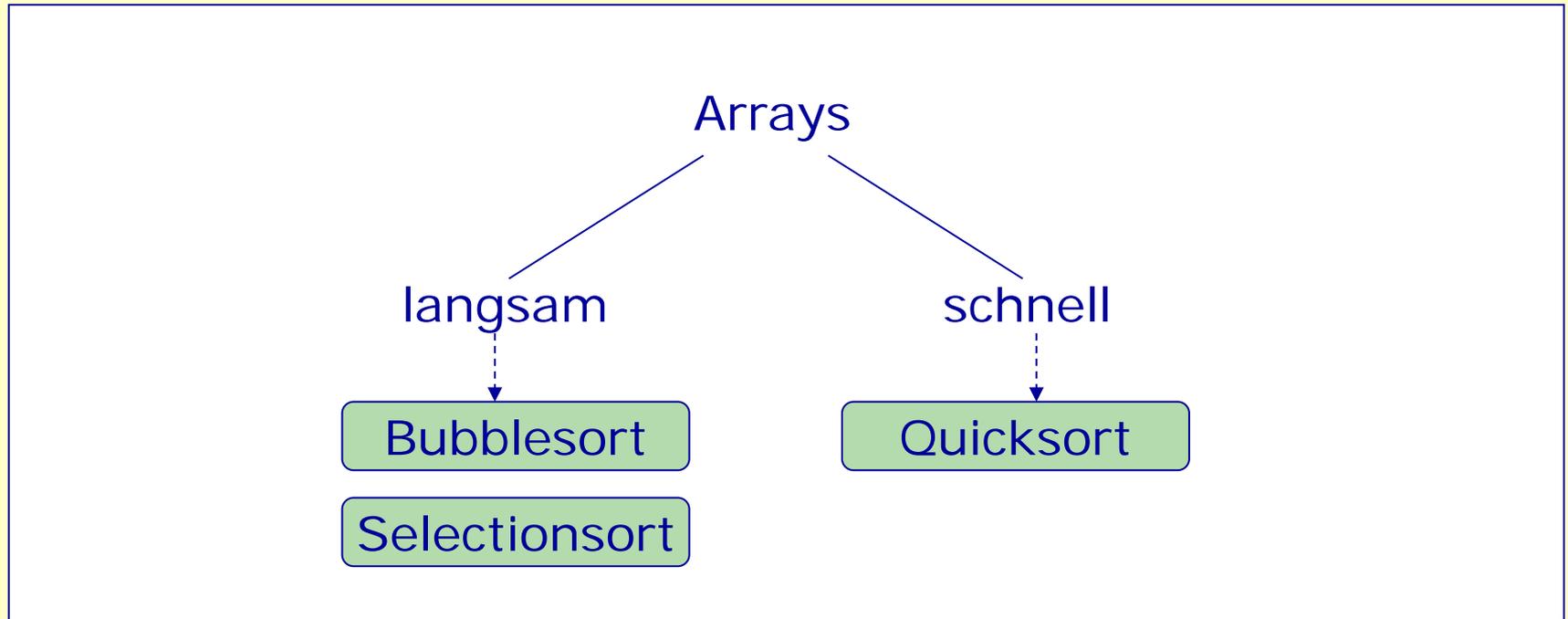
bubble:
kochen,
sieden,
übersprudeln

Komplexität: Bubblesort



- **Vertauschungen: $O(n^2)$**
 - minimal: 0
 - maximal: $(n-1) + (n-2) + \dots + 1$
 $= \frac{1}{2}(n^2 - n)$
 - durchschnittlich: $\frac{1}{4} (n^2 - n)$
- **Vergleiche: $O(n^2)$**
 - genau: $\frac{1}{2} (n^2 - n)$
(wie maximale Vertauschungen)

Sortierverfahren mit Arrays



Lohnt es sich, anstelle der einfachen und übersichtlichen Sortierverfahren das kompliziertere Quicksort zu verwenden?

Komplexität: Quicksort

- **Günstigster Fall :**

Ohne Beweis

- das Array wird immer in zwei gleichgroße Teile geteilt.

- Vergleiche:

$$O(n) = n \log_2 n$$

- Austauschoperationen:

$$O(n) = n \log_2 n / 6$$

- **Mittlere Komplexität:**

- nur um Faktor $2 * \ln 2 = 1.39\dots$ schlechter

- **Schlechtester Fall:**

$$O(n) = n^2$$

- immer nur ein Element abgespalten (wie Selectionsort)

Komplexität: Quicksort

- **Günstigster Fall :**

Ohne Beweis

- das Array wird immer in zwei gleichgroße Teile geteilt.

- Vergleiche:

$$O(n) = n \log_2 n$$

- Austauschoperationen:

$$O(n) = n \log_2 n / 6$$

- **Mittlere Komplexität:**

- nur um Faktor $2 * \ln 2 = 1.39...$ schlechter

- **Schlechtester Fall:**

$$O(n) = n^2$$

- immer nur ein Element abgespalten (wie Selectionsort)

Beispiel mittlere Komplexität: (vgl. 3,5 Mill. Einwohner)

n = 1.000.000	Selectionsort	1.000.000.000.000
→ Vergleiche	Quicksort	20.000.000

50.000 mal mehr
Vergleiche
(1 Minute Qsort
-> 1 Monat Ssort)

Komplexitätsklassen von Algorithmen (erweitert)

logarithmisch: (power1, <u>binäre Suche</u>)	$O(n) = k * \log_2 n$
linear: (power, <u>lineare Suche</u>)	$O(n) = k * n$
$n \log_2 n$: (<u>Quicksort</u> , <u>Mergesort</u> , <u>Heapsort</u>)	$O(n) = k * n \log_2 n$
quadratisch: (<u>Selectionsort</u> , <u>Bubblesort</u>)	$O(n) = k * n^2$
polynomiell:	$O(n) = k * n^m \quad (m > 1)$
exponentiell: (Hanoi)	$O(n) = k * 2^n$

Zusammenhang zwischen
Größe der Eingabe n
→ Berechnungsaufwand $O(n)$

Kurznotation: $O(f(n))$ für $O(n) = k * f(n)$

z. B. power1 ist $O(\log_2 n)$, Selectionsort ist $O(n^2)$

Hash-Technik: Suche mit einem Zugriff

Komplexitätsklassen von Algorithmen (erweitert)

konstant

→ **Hash-Technik**

logarithmisch:

(power1, binäre Suche)

$$O(n) = k * \log_2 n$$

linear:

(power, lineare Suche)

$$O(n) = k * n$$

$n \log_2 n$:

(Quicksort, Mergesort, Heapsort)

$$O(n) = k * n \log_2 n$$

quadratisch:

(Selectionsort, Bubblesort)

$$O(n) = k * n^2$$

polynomiell:

$$O(n) = k * n^m \quad (m > 1)$$

exponentiell:

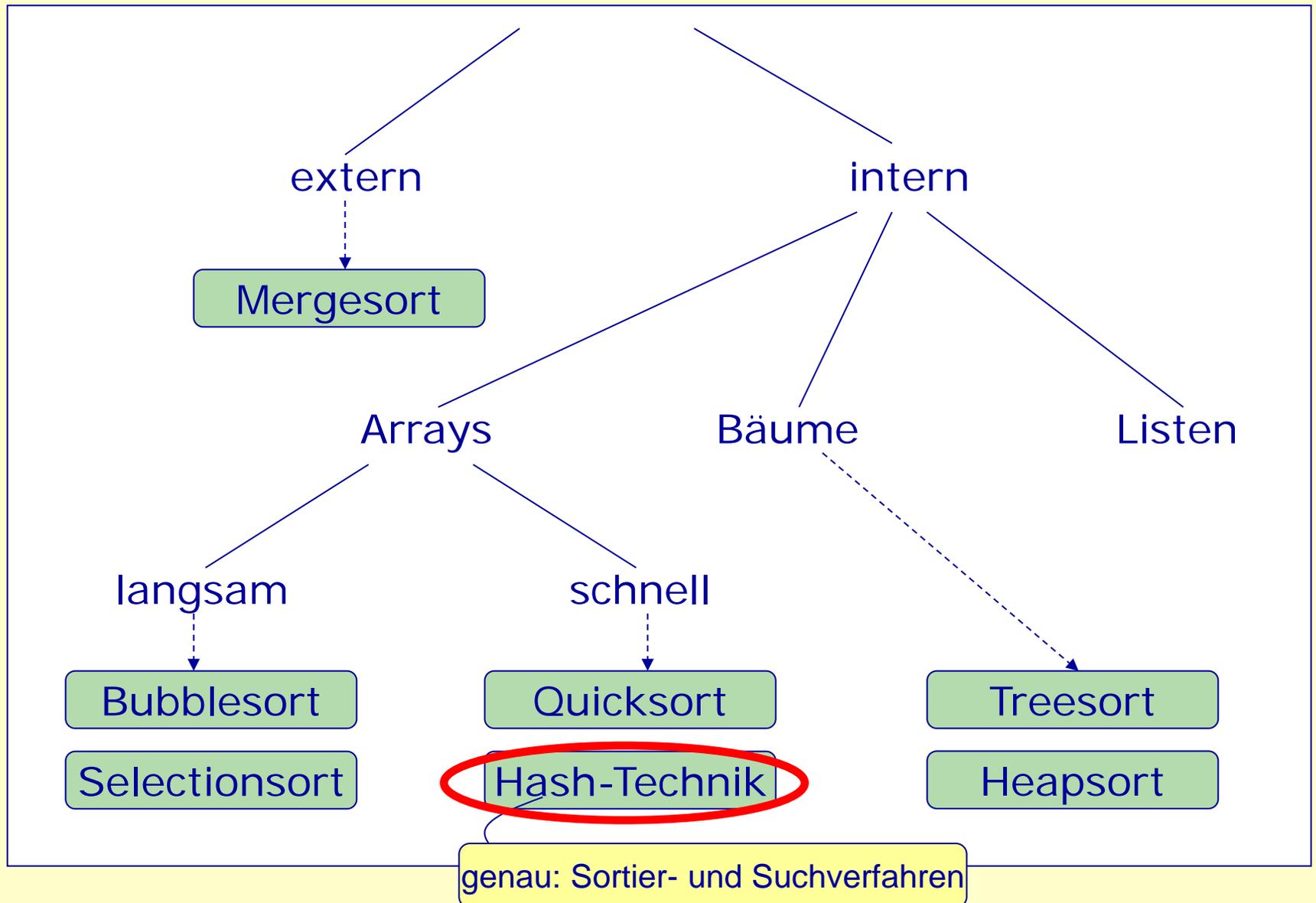
$$O(n) = k * 2^n$$

(Hanoi)

Zusammenhang zwischen
Größe der Eingabe n
→ Berechnungsaufwand $O(n)$

Kurznotation: $O(f(n))$ für $O(n) = k * f(n)$

Sortierverfahren



Hash-Technik: Eigenschaften

- Schnellstes Suchverfahren
- Ziel : Suche mit e i n e m Zugriff:
d. h. konstante Komplexität $O(n) = k$
→ Vielleicht sogar mit $k = 1 \dots$
- Laufzeit auf Kosten von Speicherplatz

Hash-Technik: Grundidee

Hash-sortiertes Feld :

-	-	3	50	-	40	-	30	-	20	2	10	5
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12

Array der Länge 13 :

- z. T. unbesetzt (Streuspeicherung)
- äußerlich unsortiert

Idee: Element nicht suchen,
sondern Position im Feld berechnen

Hash-Funktion H :

H : Schlüssel → Adressen

hash = klein hacken

Beispiel: Hash-Funktion

-	-	3	50	-	40	-	30	-	20	2	10	5
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12

Ziel:

H : Integer → [0 ... 12]

Spezielle Hash-Funktion:

$$H(n) = 5 * n \text{ mod } 13$$

$$H(30) = 150 \% 13 = 7$$

$$H(3) = 15 \% 13 = 2$$

$$H(10) = 50 \% 13 = 11$$

Beispiel: Hash-Funktion

-	-	3	50	-	40	-	30	-	20	2	10	5
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12

Ziel:

$H : \text{Integer} \rightarrow [0 \dots 12]$

Spezielle Hash-Funktion:

$$H(n) = 5 * n \bmod 13$$

Kollision:

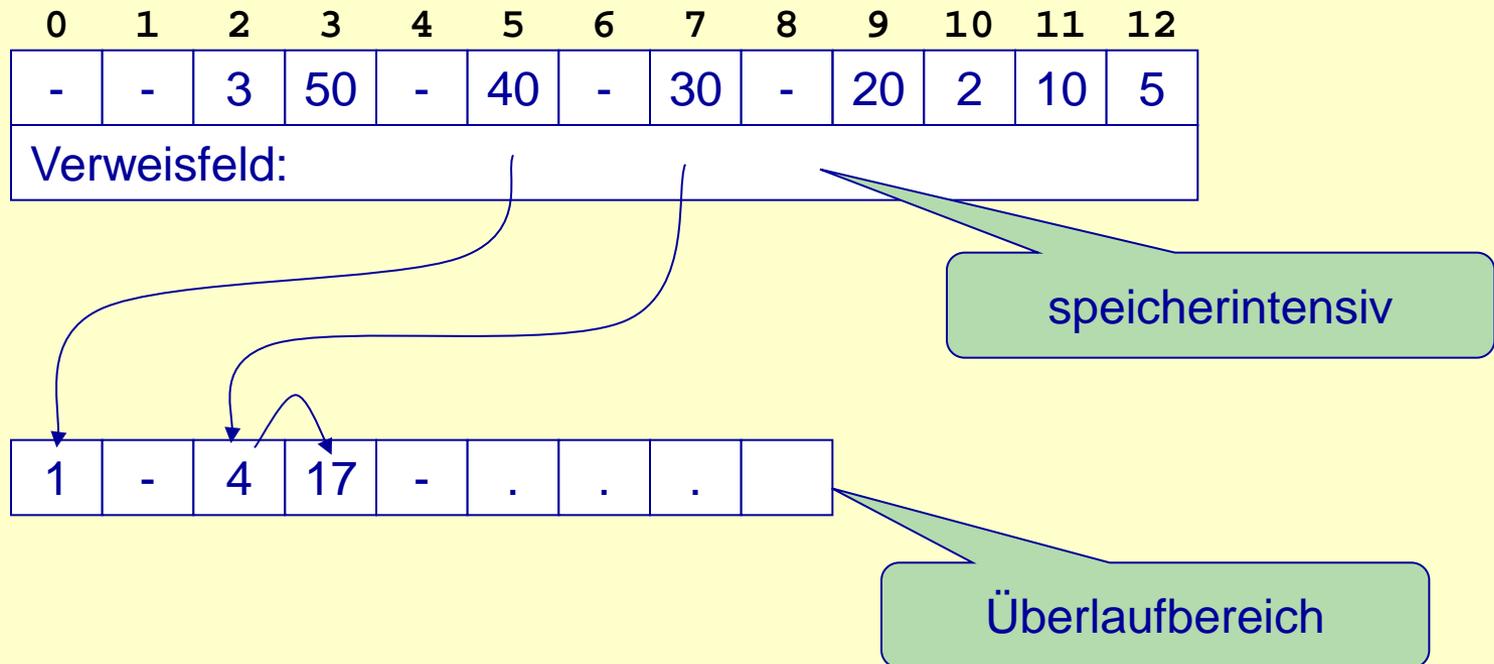
$$H(30) = 150 \% 13 = 7$$

$$H(4) = 20 \% 13 = 7$$

Kollision: $H(n_1) = H(n_2)$

Was tun?

Kollisionsbehandlung: Überlaufbereich



Kollisionsbehandlung: offene Verkettung

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
-	-	3	50	-	40	-	30	-	-	2	10	5

Trage neu ein : 4, 17, 56

- $H(4) = H(17) = H(56) = 7$

→ Falls Platz belegt :
trage in nächsten freien Platz ein
(am Ende: wieder von vorn beginnen)

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
56	-	3	50	-	40	-	30	4	17	2	10	5

Suchen bei offener Verkettung

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
-	-	3	50	-	40	-	30	4	17	2	10	5

Suche ein Element s :

Algorithmus: Wie findet man s?

$H(s) = i$ (an Stelle i müsste s stehen)

- 1. Fall :** $a[i] = s$
→ Element gefunden
- 2. Fall :** $a[i] = -$ (Lücke)
→ Element nicht vorhanden
- 3. Fall :** $a[i] < > s$ (keine Lücke)
→ suche beginnend mit Position $i + 1$ das Array nach Element s
(solange bis eine Lücke '-' auftritt oder bis Element gefunden)

Beispiele: Suchen bei offener Verkettung

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
-	-	3	50	-	40	-	30	4	17	2	10	5

1. Nicht vorhanden: $s = 1$, $H (1) = 5$
→ $a [5] < > 1$
→ suche bei $a [6]$ weiter : '-' fertig

$$H (n) = 5 * n \text{ mod } 13$$

2. Vorhanden: $s = 17$, $H (17) = 7$
→ $a [7] < > 17$
→ suche von der Position $i = 8$ weiter:
 $a [9] = 17$, d. h. fertig : gefunden

3. Nicht vorhanden: $s = 56$, $H (56) = 7$
→ $a [7] < > 17$
→ suche von der Position $i = 8$ weiter:
 $i = 8 , 9 , 10 , 11 , 12 , 0$: '-' fertig

Implementation der Hash-Technik: Was ist zu tun?

1. Größe der Hash-Tabelle festlegen
(Array mit festem Indexbereich)

```
int [] table = new int [tableSize];
```

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
-	-	3	50	-	40	-	30	4	17	2	10	5

2. Hash-Funktion festlegen (und implementieren)

$H : \text{Integer} \rightarrow [0 \dots \text{tableSize}-1]$

```
int hash (int key, int tableSize)
```

3. Implementation der Operationen:

```
eintragen (int key)
```

```
suchen (int key)
```

→ in Hash.java: eintragen und suchen fehlen noch
→ Aufgabe: selbst implementieren

Was ist invariant bzgl. der Aufgabe
- d. h. was kann wiederverwendet
werden bei neuer Hashtabelle?

Hash-Funktionen: Definitionsbereiche

- Numerische Schlüsselfelder
(Ausweisnummern, Personalnummern)

hash: int → Adressbereich

(arithmetische Operationen)

- Namen (Mitarbeiter), Bezeichner (Compiler) ...

hash: String → Adressbereich

(Transformation von Zeichen nach Unicode
+ arithmetische Operationen)

Hash-Funktion für Strings

```
static int hash (String key, int tableSize) {  
  
    int hashVal = 0;  
  
    for (int i = 0; i < key.length(); i++)  
        hashVal = 37 * hashVal + key.charAt(i);  
  
    hashVal %= tableSize;  
    if (hashVal < 0)  
        hashVal += tableSize;  
  
    return hashVal;  
}
```

Hash.java

Typ „String“: Zeichenketten

String:
API-Klasse
(kein Array)

Typ mit Operationen

i: 0 1 2 3 4 5

key: p e r s N r

hashVal: 750

key.length() - 1

nicht: key[4]

key.charAt(4)

z.B. „Müller“, „persNr“, „aa“

Hash-Funktion für Strings: Details

z. B.: "aa" 1000

```
static int hash (String key, int tableSize) {  
    int hashVal = 0;  
    for (int i = 0; i < key.length(); i++)  
        hashVal = 37 * hashVal + key.charAt(i);  
    hashVal %= tableSize;  
    if (hashVal < 0)  
        hashVal += tableSize;  
    return hashVal;  
}
```

int + char ?

?

37 * 97 + 'a'

für i = 1

37 * 97 + 97

Korrektur negativer Hashwerte?

automatische Konvertierung
Unicode / ASCII

hashVal > maxInt = $2^{31} - 1$ möglich

Anwendung der Hash-Funktion

```
public static void main (String[] args) {
    String str;
    int length;

    System.out.print("Enter table length: ");
    length = Keyboard.readInt();

    while (true) {
        System.out.print("Enter a string: ");
        str = Keyboard.readString();
        System.out.println("String: " + str
            + "    Hash value: "
            + hash(str, length));
        if (str.equals("0")) return;
    }
}
```

Hash.java

String-Vergleich

```
% java Hash
Enter table length: 1000
Enter a string: abcdef
String: abcdef    Hash value: 401
```

Effizienzüberlegungen

L : Ladefaktor einer Hash-Tabelle
(Anteil der gefüllten Plätze der Tabelle)

L = 0.5

- Einfügen: durchschnittlich 2.5 betrachtete Plätze
- Suchen: durchschnittlich 1.5 betrachtete Plätze (erfolgreiche Suche)

L = 0.9

- Einfügen: durchschnittlich 50 betrachtete Plätze
- Suchen: durchschnittlich 5.5 betrachtete Plätze (erfolgreiche Suche)

Unabh. von Anzahl n der abgespeicherten Elemente

→ Komplexitätsklasse: konstant

Komplexitätsklassen von Algorithmen (erweitert)

konstant

→ **Hash-Technik**

logarithmisch:

(power1, binäre Suche)

$$O(n) = k * \log_2 n$$

linear:

(power, lineare Suche)

$$O(n) = k * n$$

$n \log_2 n$:

(Quicksort, Mergesort, Heapsort)

$$O(n) = k * n \log_2 n$$

quadratisch:

(Selectionsort, Bubblesort)

$$O(n) = k * n^2$$

polynomiell:

$$O(n) = k * n^m \quad (m > 1)$$

exponentiell:

$$O(n) = k * 2^n$$

(Hanoi)

Zusammenhang zwischen
Größe der Eingabe n
→ Berechnungsaufwand $O(n)$

Kurznotation: $O(f(n))$ für $O(n) = k * f(n)$

Java: API-Klasse 'Hashtable'

- **Selbst implementieren:**

- Methode 'hash' für die Berechnung der Hash-Funktion
- equals() – bestimmt die Gleichheit von abgespeicherten Elementen / Objekten

- **Parameter:**

- capacity: Größe der Tabelle
- loadFactor: Ladefaktor L
 - Ist die Tabelle zu L Prozent gefüllt :
automatische Vergrößerung der
Tabelle (Laufzeitaufwand)
 - zu volle Tabellen: viele Kollisionen,
d. h. lange Suchzeiten

Webseite: API-Klasse Hashtable

java.util

Class Hashtable<K,V>

[java.lang.Object](#)

└ [java.util.Dictionary](#)<K,V>

└ [java.util.Hashtable](#)<K,V>

All Implemented Interfaces:

[Serializable](#), [Cloneable](#), [Map](#)<K,V>

Direct Known Subclasses:

[Properties](#), [UIDefaults](#)

```
public class Hashtable<K,V>
```

```
extends Dictionary<K,V>
```

```
implements Map<K,V>, Cloneable, Serializable
```

This class implements a hashtable, which maps keys to values. Any non-null object can be used as a key or as a value.

To successfully store and retrieve objects from a hashtable, the objects used as keys must implement the hashCode method and the equals method.

An instance of Hashtable has two parameters that affect its performance: *initial capacity* and *load factor*. The *capacity* is the number of *buckets* in the hash table, and the *initial capacity* is simply the capacity at the time the hash table is created. Note that the hash table is *open*: in the case of a "hash collision", a single bucket stores multiple entries, which must be searched sequentially. The *load factor* is a measure of how full the hash table is allowed to get before its capacity is automatically increased. The initial capacity and load factor parameters are merely hints to the implementation. The exact details as to when and whether the rehash method is invoked are implementation-dependent.

If many entries are to be made into a Hashtable, creating it with a sufficiently large capacity may allow the entries to be inserted more efficiently than letting it perform automatic rehashing as needed to grow the table.

This example creates a hashtable of numbers. It uses the names of the numbers as keys:

```
Hashtable numbers = new Hashtable();
numbers.put("one", new Integer(1));
numbers.put("two", new Integer(2));
numbers.put("three", new Integer(3));
```

To retrieve a number, use the following code:

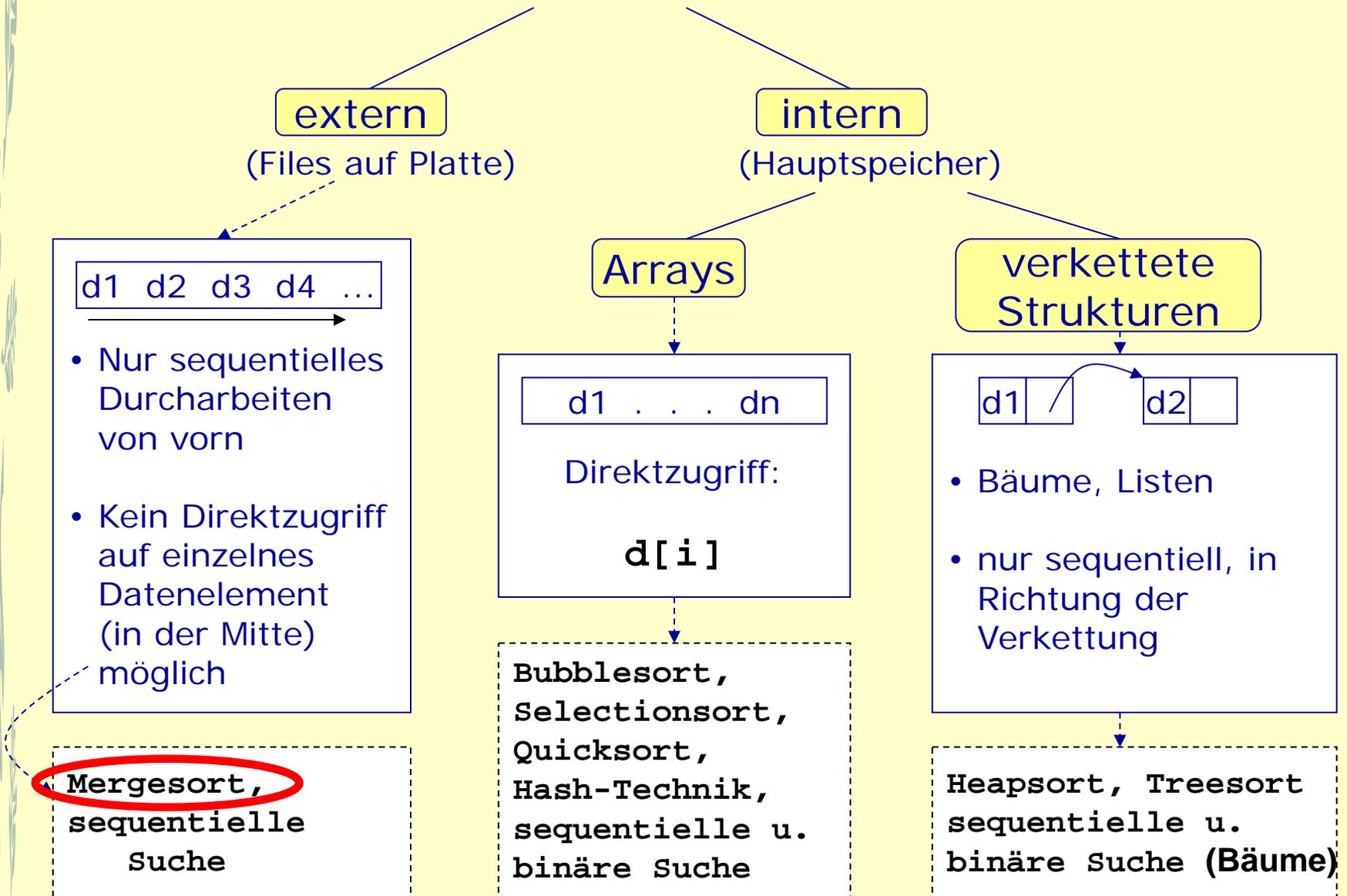
```
Integer n = (Integer)numbers.get("two");
if (n != null) {
    System.out.println("two = " + n);
}
```



Mergesort: Sortieren externer Files

(demonstriert anhand von Arrays)

Sortier- und Suchverfahren



Mergesort:

Sortieren externer Files durch Mischen

Riesige Datenmengen: passen nicht als Ganzes in Hauptspeicher

- sequentielle Folgen (Files: externe Speicher)
- immer nur ein Element sequentiell zugreifbar: nur Lesen von links nach rechts
- Kein Austausch von Elementen des Files, kein Direktzugriff

999	423	505	201	1001	8023	232	...
-----	-----	-----	-----	------	------	-----	-----



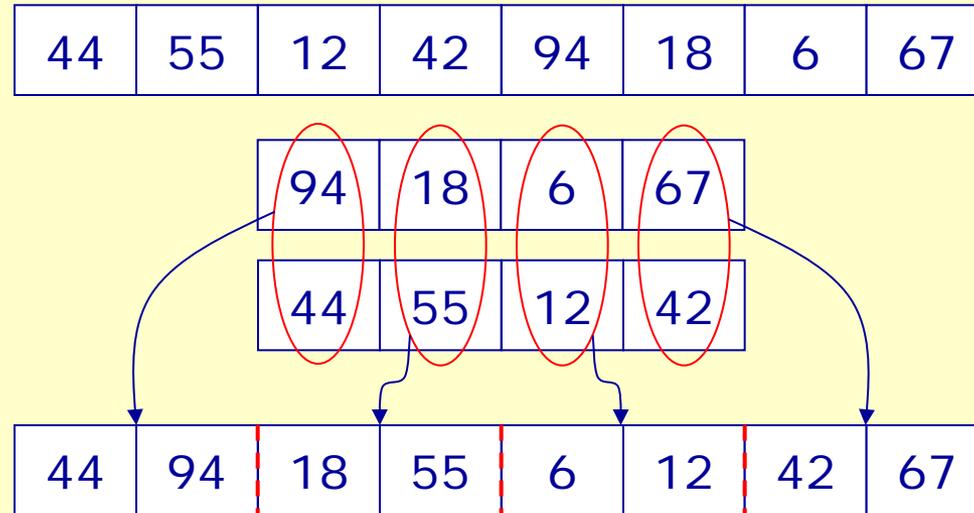
Algorithmus:

1. Zerlege die Folge in 2 Teilfolgen a und b
 2. Mische a und b : Folge c sortierter Paare
 3. Zerlege Folge c in 2 Teilfolgen a1 und b1
 4. Mische a1 und b1: Folge c1 sortierter 4-Tupel
- usw.

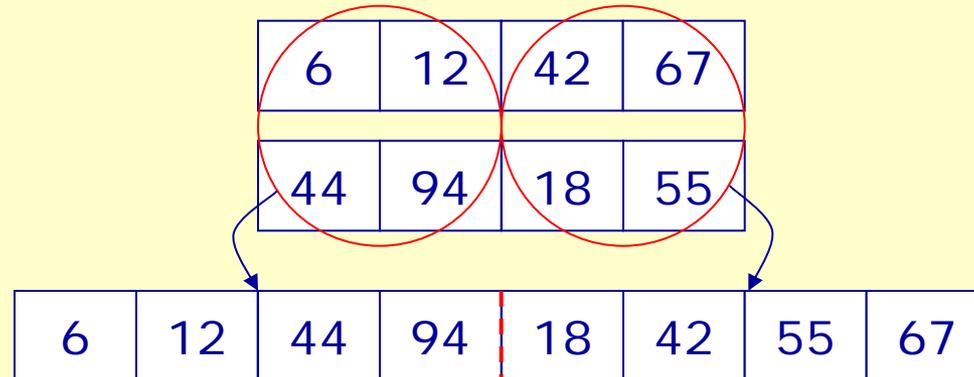
Beispiel: Mergesort

Normalerweise
„riesige“ Datei

1. Schritt:



2. Schritt:



3. Schritt:



Mischen: sortierte Folgen*)

merge.java

```
public static int[] merge (int[] a, int[] b) {
    int i = 0, j = 0, k = 0;
    int[] c = new int[a.length + b.length];

    // mischen, bis ein Array leer
    while ((i < a.length) && (j < b.length)) {
        if (a[i] < b[j])
            c[k++] = a[i++];
        else
            c[k++] = b[j++];
    }

    // Rest der nicht-leeren Folge:
    if (i == a.length)
        while (j < b.length)    c[k++] = b[j++];
    else
        while (i < a.length)    c[k++] = a[i++];
    return c;
}
```

Resultattyp: Array

Seiteneffekte !

- *) • Folgen als Arrays betrachtet (intern)
→ Files (extern)
- aber: Arrays wie Files verarbeitet (nur sequentiell)



Ende Teil II:

Konzepte imperativer Sprachen

Imperative Sprachen

Schwerpunkt:
Entwicklung von Algorithmen

Konzepte imperativer Sprachen



Struktur der Vorlesung GdP

Teil I (Grundlagen) :	6 VL
Teil II (Imperative Sprachen) :	8 VL
Teil III (Objektorientierung) :	16 VL

GdP: angesprochene Bereiche

Teil I

Teil II

Teil III

Grundlagen

Grammatiken, Datendarstellung,
von-Neumann-Rechner, ...
Programmiersprachen: Klassifikation ...

Datenstrukturen und Algorithmen

Listen, Bäume, Sortieren und Suchen
Komplexität $O(n)$ v. Alg.

Konzepte von (imperativen) Programmiersprachen

Variablen: Sichtbarkeit, Lebensdauer
Datentypen (einfach, strukturiert)
Ausdrücke: Prioritäten, cast...
Anweisungen (einfach, strukturiert)
Methoden als Abstraktion
Parameter: value – ref
Rekursion – Iteration
Sprachvergleiche + Kritik

Softwareentwicklung

SW-Qualitätsmerkmale
Phasen und Dokumente
Abstraktion + Dekomposition
SW-Architektur: UML
Komponentenarten
Fallbeispiel(e): Labyr., Eyes

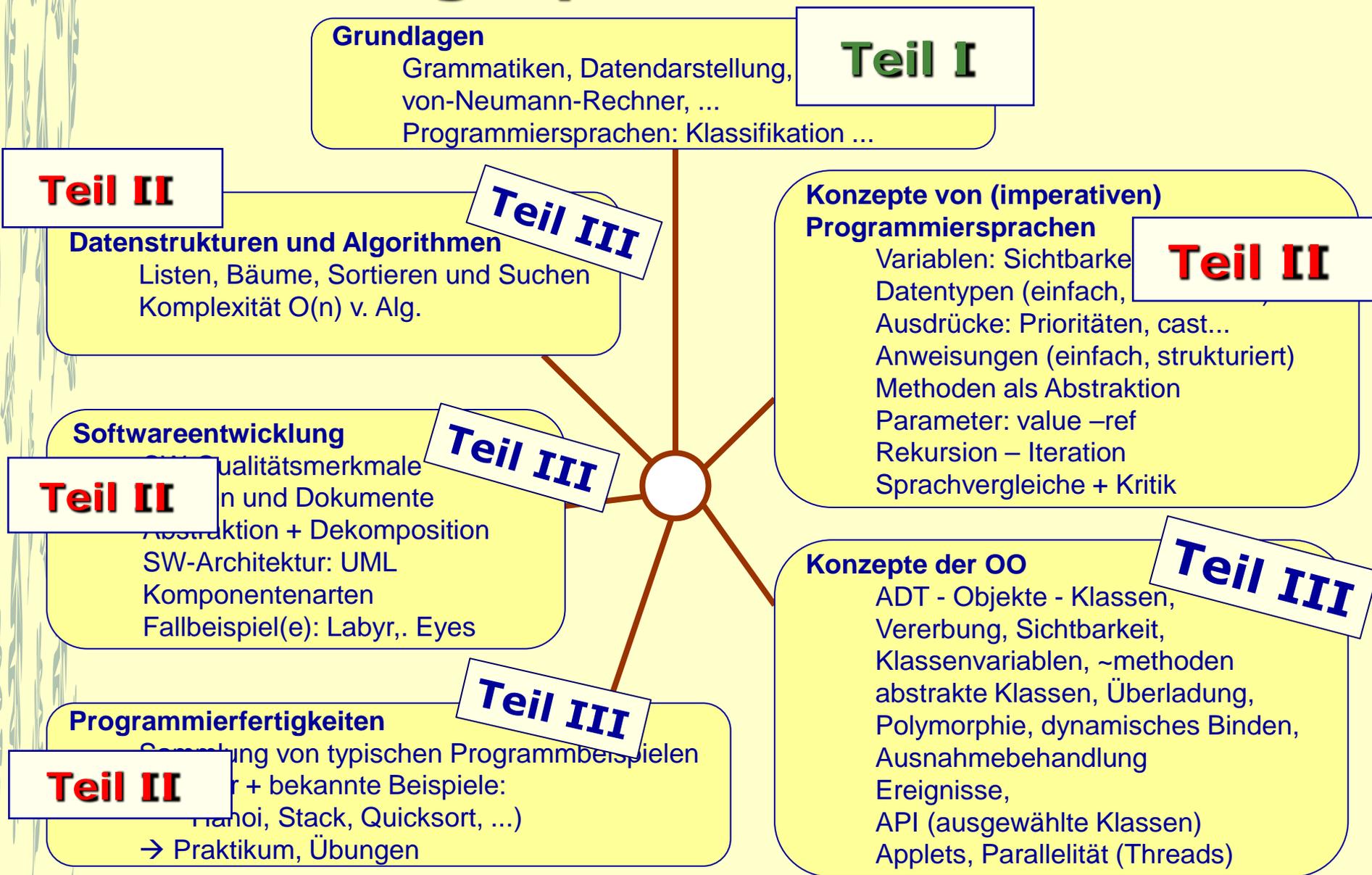
Konzepte der OO

ADT - Objekte - Klassen,
Vererbung, Sichtbarkeit,
Klassenvariablen, ~methoden
abstrakte Klassen, Überladung,
Polymorphie, dynamisches Binden,
Ausnahmebehandlung
Ereignisse,
API (ausgewählte Klassen)
Applets, Parallelität (Threads)

Programmierfertigkeiten

Sammlung von typischen Programmbeispielen
(Muster + bekannte Beispiele:
Hanoi, Stack, Quicksort, ...)
→ Praktikum, Übungen

GdP: angesprochene Bereiche



Teil I
Grundlagen
 Grammatiken, Datendarstellung,
 von-Neumann-Rechner, ...
 Programmiersprachen: Klassifikation ...

Teil II
Datenstrukturen und Algorithmen
 Listen, Bäume, Sortieren und Suchen
 Komplexität $O(n)$ v. Alg.

Teil II
Konzepte von (imperativen) Programmiersprachen
 Variablen: Sichtbare
 Datentypen (einfach,
 Ausdrücke: Prioritäten, cast...
 Anweisungen (einfach, strukturiert)
 Methoden als Abstraktion
 Parameter: value –ref
 Rekursion – Iteration
 Sprachvergleiche + Kritik

Teil III
Softwareentwicklung
 Qualitätsmerkmale
 in und Dokumente
 Abstraktion + Dekomposition
 SW-Architektur: UML
 Komponentenarten
 Fallbeispiel(e): Labyr., Eyes

Teil III
Konzepte der OO
 ADT - Objekte - Klassen,
 Vererbung, Sichtbarkeit,
 Klassenvariablen, ~methoden
 abstrakte Klassen, Überladung,
 Polymorphie, dynamisches Binden,
 Ausnahmebehandlung
 Ereignisse,
 API (ausgewählte Klassen)
 Applets, Parallelität (Threads)

Teil II
Programmierfertigkeiten
 Gewinnung von typischen Programmbeispielen
 + bekannte Beispiele:
 Tahiri, Stack, Quicksort, ...)
 → Praktikum, Übungen

Fragebögen zu Vorkenntnissen