

5 Indexstrukturen

5.1 Mehrwegesuchbäume, speziell B*-Bäume

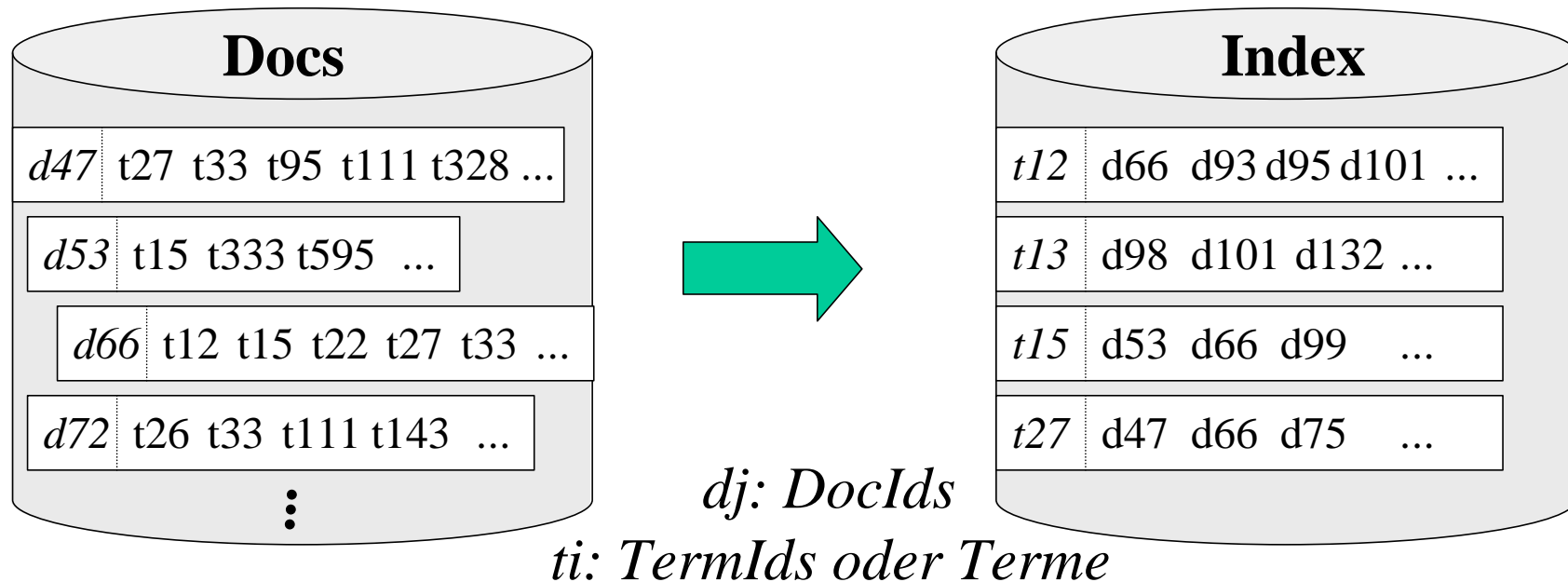
5.2 Digitalbäume, speziell PAT-Tries

5.3 Hashing

5.4 Signaturen

Invertierte Dateien

Konzeptionell:
invertierte Dateien (invertierte Listen) mit binärer Suche
nach Suchschlüsseln (Felder von Records, Strings in Texten)



Problem:

Speicherungsorganisation in Plattenblöcken (pagination)
und effiziente Implementierung der (binären) Suche für

- Exact-Match-Suche: search (key) returns ids
- Bereichssuche: search (lowkey, highkey) returns ids
- Präfixstringsuche: search (prefix) returns ids

bei dynamischen Updates

Binäre Suchbäume (für Hauptspeicher)

Schlüssel (mit den ihnen zugeordneten Daten, z.B. Terme mit DocId-Listen) bilden die Knoten eines binären Baums mit der Invariante:

für jeden Knoten t mit Schlüssel $t.key$ und alle Knoten l im linken Teilbaum von t , $t.left$, und alle Knoten r im rechten Teilbaum von t gilt: $l.key \leq t.key \leq r.key$

Suchen eines Schlüssels k :

Traversieren des Pfades von der Wurzel bis zu k bzw. einem Blatt

Einfügen eines Schlüssels k :

Suchen von k und Anfügen eines neuen Blatts

Löschen eines Schlüssel k :

Ersetzen von k durch das „rechtteste“ Blatt links von k

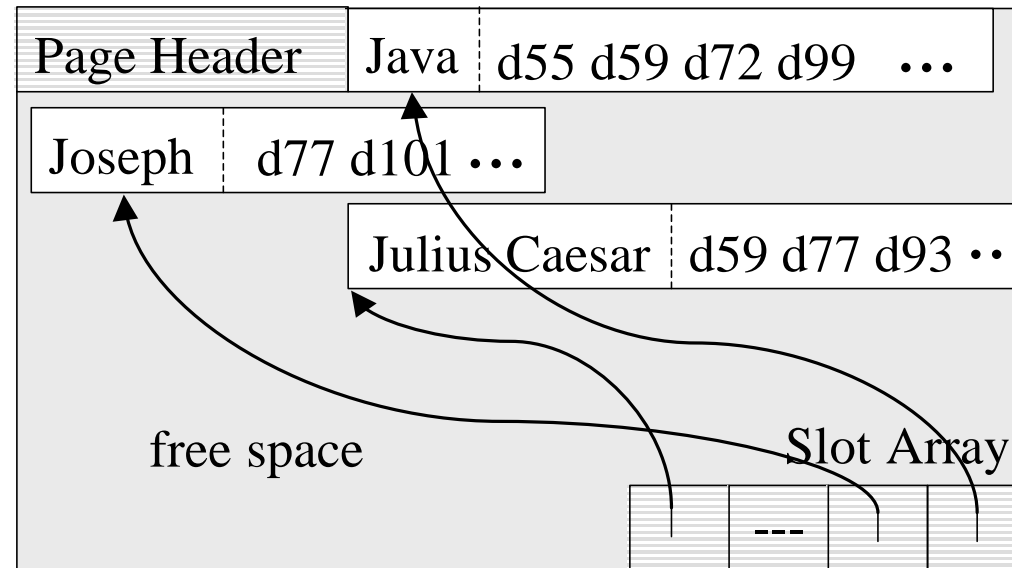
Worst-Case-Suchzeit für n Schlüssel: $O(n)$

bei geeigneten Rebalancierungsalgorithmen

(AVL-Bäume, Rot-Schwarz-Bäume, usw.): $O(\log n)$

Exkurs: Blockorientierte Datenorganisation auf Magnetplatten

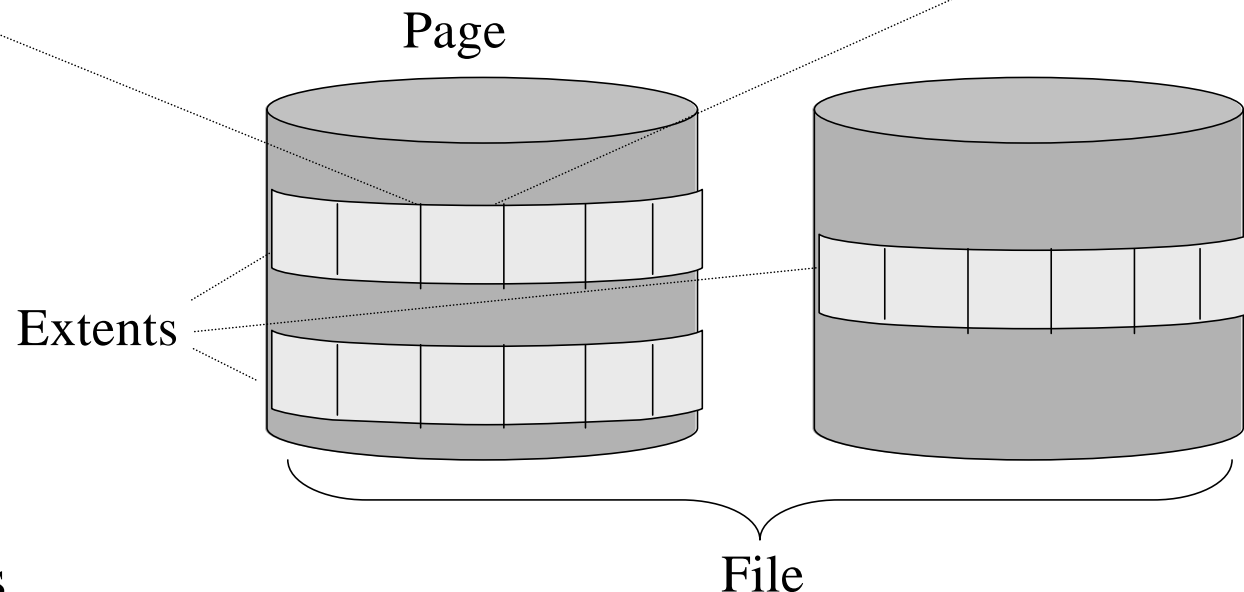
Files sind
Sequenzen
von Blöcken
(Seiten)
fester Größe
(z.B. 32KBytes)



Daten
(Records,
Term-DocId-
Listen, usw.)
sind
blockweise,
nicht byteweise
zugreifbar

Direkter Zugriff
(random I/O)
auf 1 Block a 32KB:
Latenzzeit +
Transferzeit ≈ 10 ms

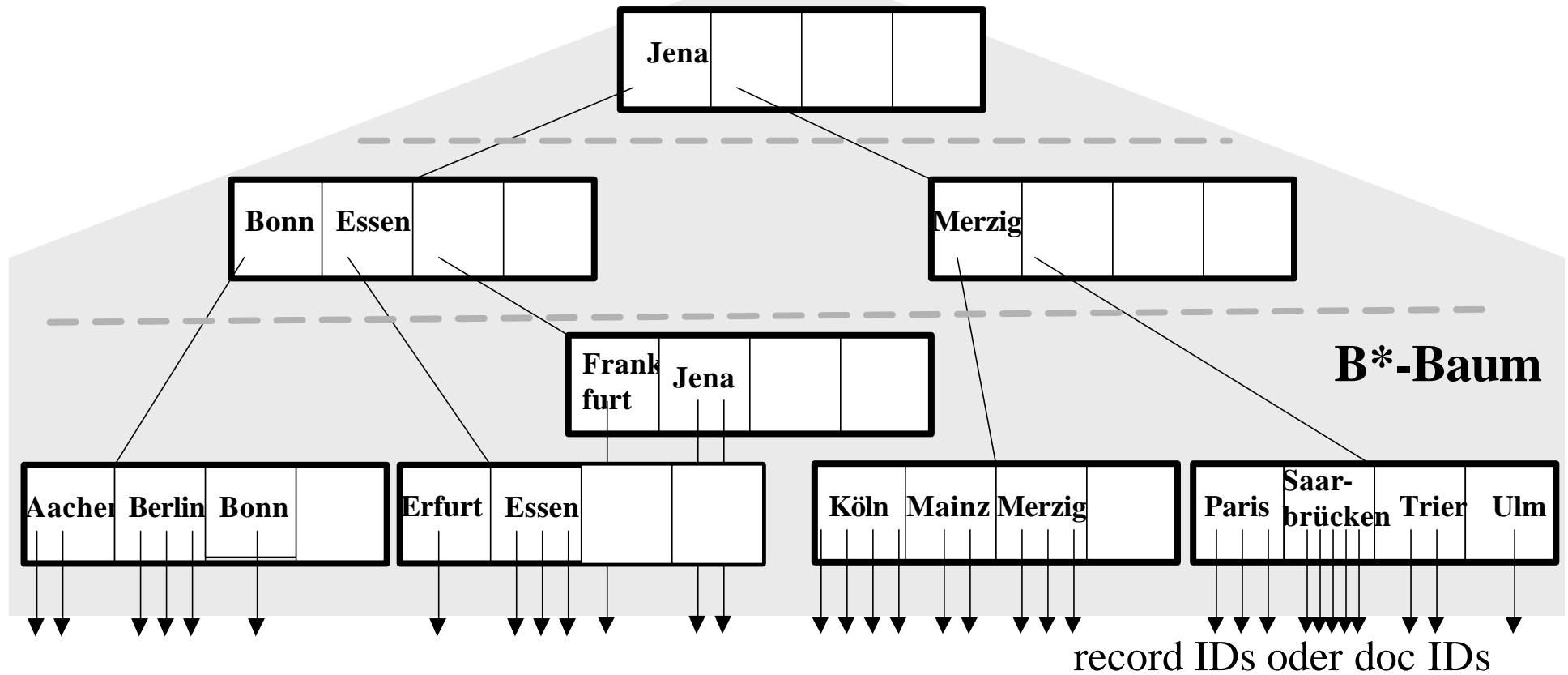
Sequentieller Zugriff
(sequential I/O)
auf 10 Blöcke ≈ 20 ms



B*-Bäume: Seitenstrukturierte Mehrwegbäume

- Hohler Mehrwegebaum mit hohem Fanout (\Rightarrow kleiner Tiefe)
- Knoten = Seite auf Platte
- Knoteninhalt:
 - (Sohnzeiger, Schlüssel)-Paare in inneren Knoten
 - Schlüssel (mit weiteren Daten) in Blättern
- perfekt balanciert: alle Blätter haben dieselbe Distanz zur Wurzel
- Suche effizienz $O(\log_k n/C)$ Seitenzugriffe (Platten-I/Os)
bei n Schlüsseln, Seitenkapazität C und Fanout k
pro Baumniveau: bestimme kleinsten Schlüssel $\geq q$ und
suche weiter im Teilbaum links von q
- Kosten einer Einfüge- oder Löschoperation $O(\log_k n/C)$
- mittlere Speicherplatzauslastung bei zufälligem Einfügen: $\ln 2 \approx 0.69$

B*-Baum-Beispiel



B*-Baum-Definition

Ein Mehrwegbaum heißt B*-Baum der Ordnung (m, m^*) , wenn gilt:

- Jeder Nichtblattknoten außer der Wurzel enthält mindestens $m \geq 1$ und höchstens $2m$ Schlüssel (Wegweiser).
- Ein Nichtblattknoten mit k Schlüssel x_1, \dots, x_k hat genau $k+1$ Söhne t_1, \dots, t_{k+1} , so daß
 - für alle Schlüssel s im Teilbaum t_i ($2 \leq i \leq k$) gilt $x_{i-1} < s \leq x_i$ und
 - für alle Schlüssel s im Teilbaum t_1 gilt $s \leq x_1$ und
 - für alle Schlüssel im Teilbaum t_{k+1} gilt $x_k < s$.
- Alle Blätter haben dasselbe Niveau (Distanz von der Wurzel)
- Jedes Blatt enthält mindestens $m^* \geq 1$ und höchstens $2m^*$ Schlüssel.

Achtung: Implementierungen verwenden **variabel lange Schlüssel** und eine Knotenkapazität in Bytes statt Konstanten $2m$ und $2m^*$

Sonderfall $m=m^*=1$: **2-3-Bäume** als Hauptspeicherdatenstruktur

Pseudocode für B*-Baum-Suche

Suchen von Schlüssel s in B*-Baum mit Wurzel t :

t habe k Schlüssel x_1, \dots, x_k und $k+1$ Söhne $t_1, \dots, t_{(k+1)}$
(letzteres sofern t kein Blatt ist)

Bestimme den kleinsten Schlüssel x_i , so daß $s \leq x_i$

if $s = x_i$ (für ein $i \leq k$) und t ist ein Blatt

then Schlüssel gefunden

else

if t ist kein Blatt then

if $s \leq x_i$ (für ein $i \leq k$)

then suche s im Teilbaum t_i

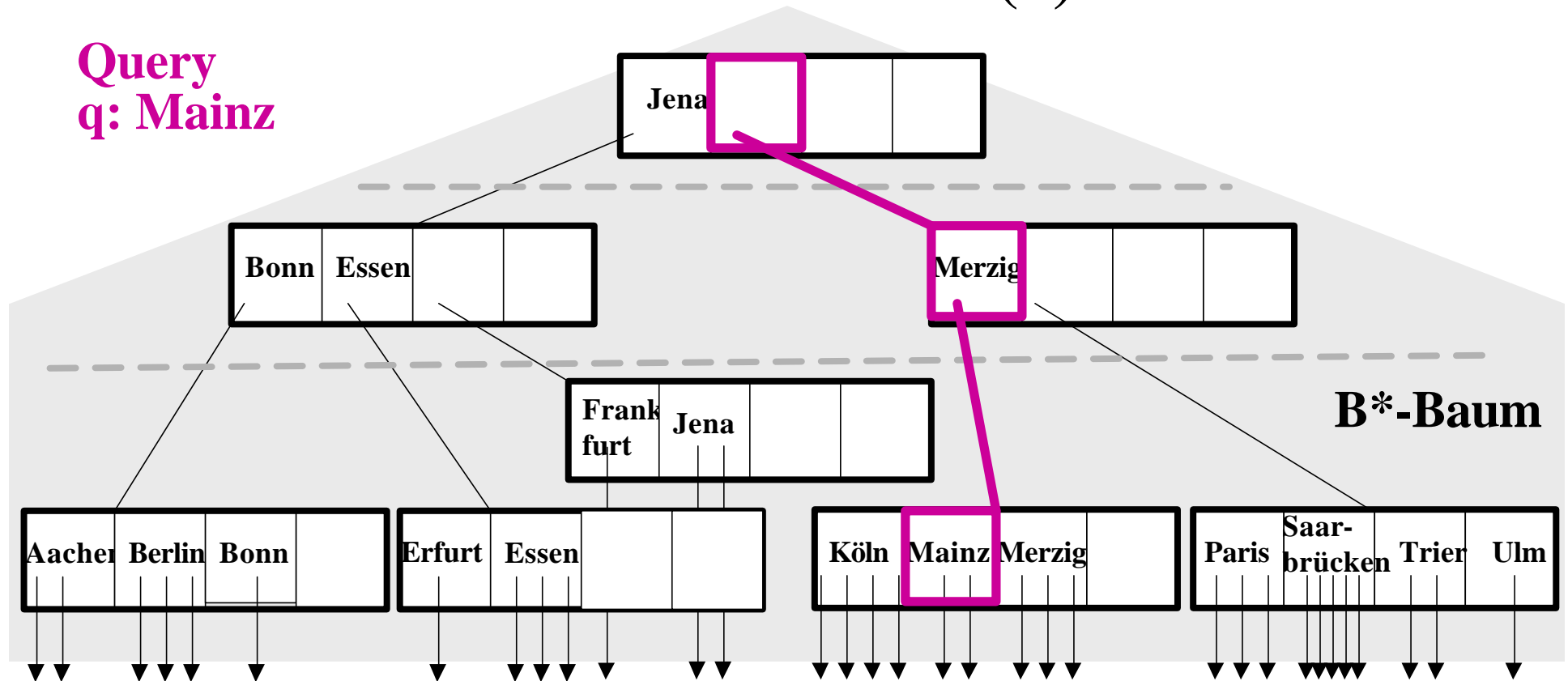
else suche s im Teilbaum $t_{(k+1)}$ fi

else Schlüssel s ist nicht vorhanden fi

fi

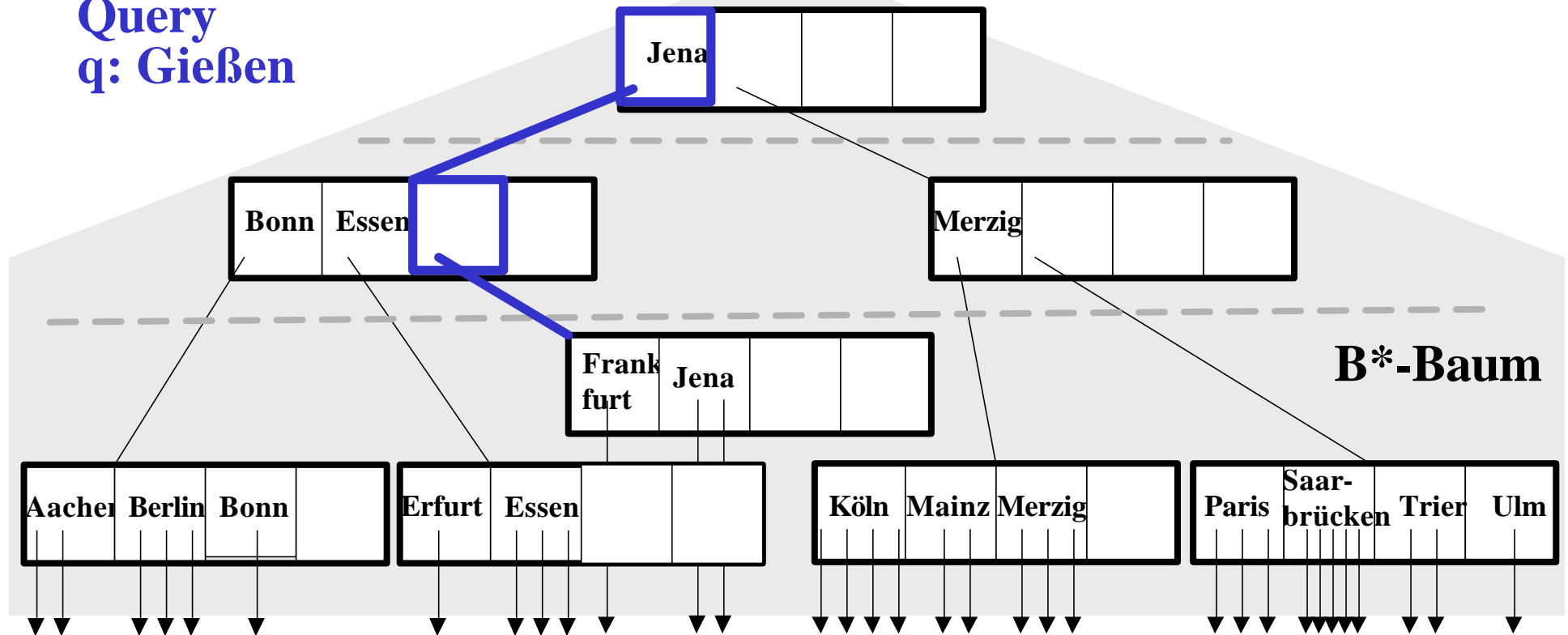
B*-Baum-Suche (1)

Query
q: Mainz



B*-Baum-Suche (2)

Query
q: Gießen



Pseudocode für Einfügen in B*-Baum (Grow&Post)

Suche nach einzufügendem Schlüssel e

if e ist noch nicht vorhanden then

Sei t das Blatt, bei dem die Suche erfolglos geendet hat

repeat

if t hat weniger als $2m^*$ bzw. $2m$ Schlüssel (d.h. ist nicht voll)

then füge e in t ein

else /* *Knoten-Split* */

Bestimme Median s der $2m^* + 1$ bzw. $2m + 1$ Schlüssel inkl. e

Erzeuge Bruderknoten t' /* *Grow-Phase* */

if t ist Blattknoten then

Speichere Schlüssel $\leq s$ in t und Schlüssel $> s$ in t'

else Speichere Schlüssel $< s$ (mit Sohnzeigern) in t und

Schlüssel $> s$ (mit Sohnzeigern) in t' fi

if t ist Wurzel /* *Post-Phase* */

then Erzeuge neue Wurzel r mit Schlüssel s und Zeigern auf t und t'

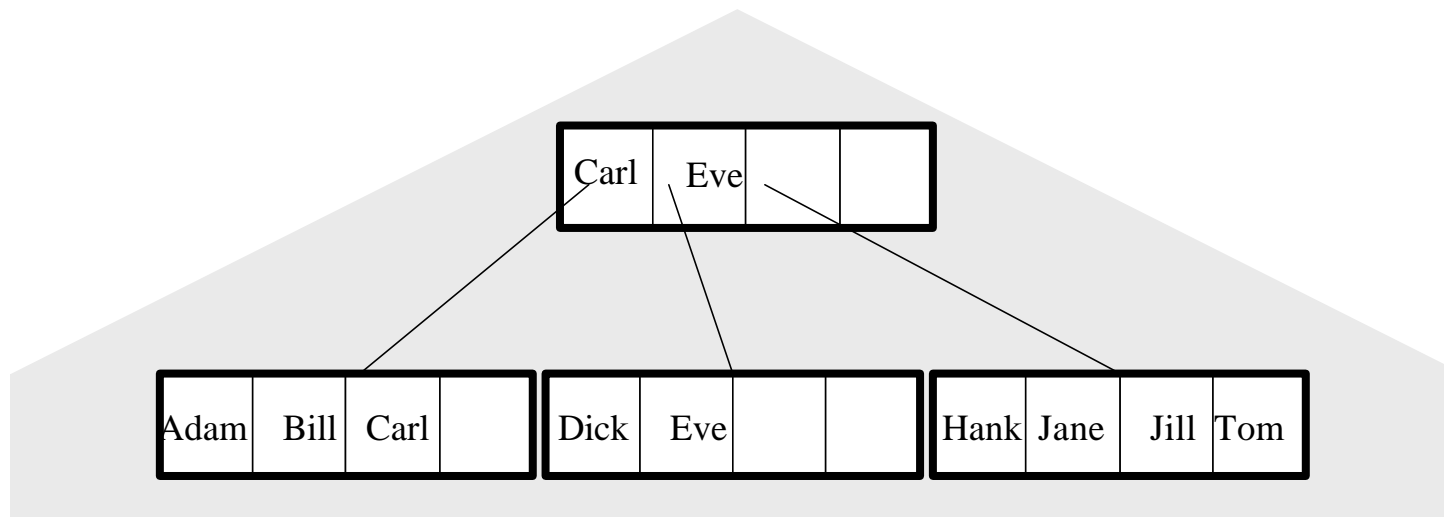
else Betrachte Vater von t als neues t und s (mit Zeiger auf t') als e fi

fi

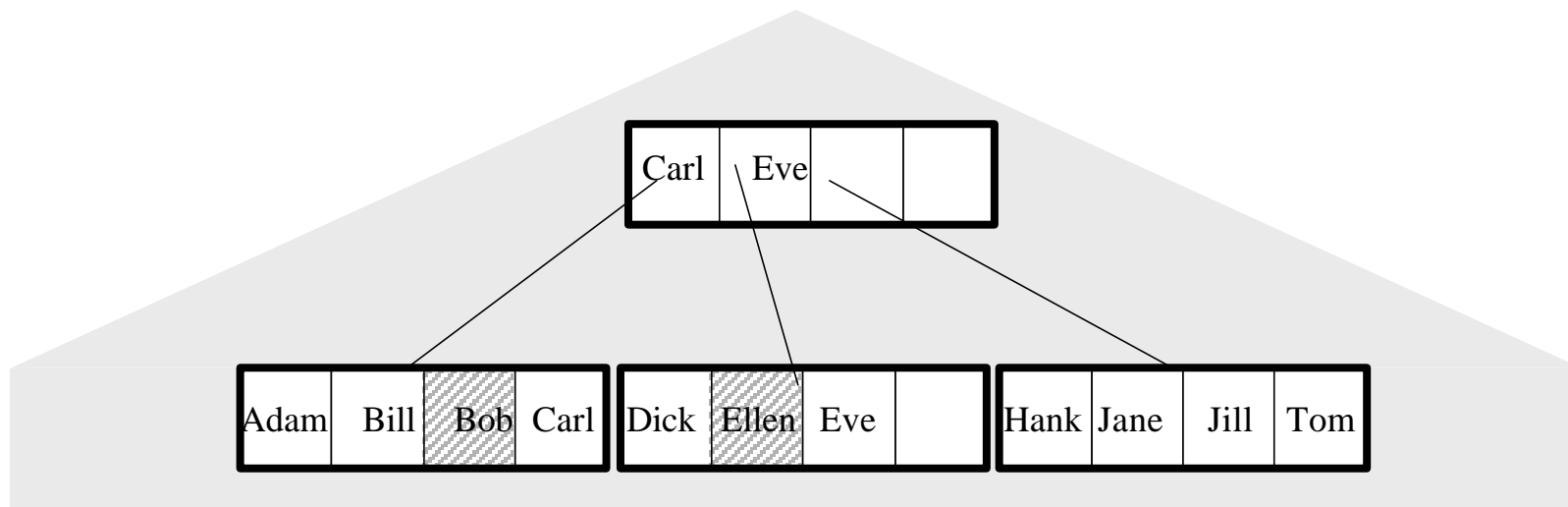
until kein Knoten-Split mehr erfolgt

fi

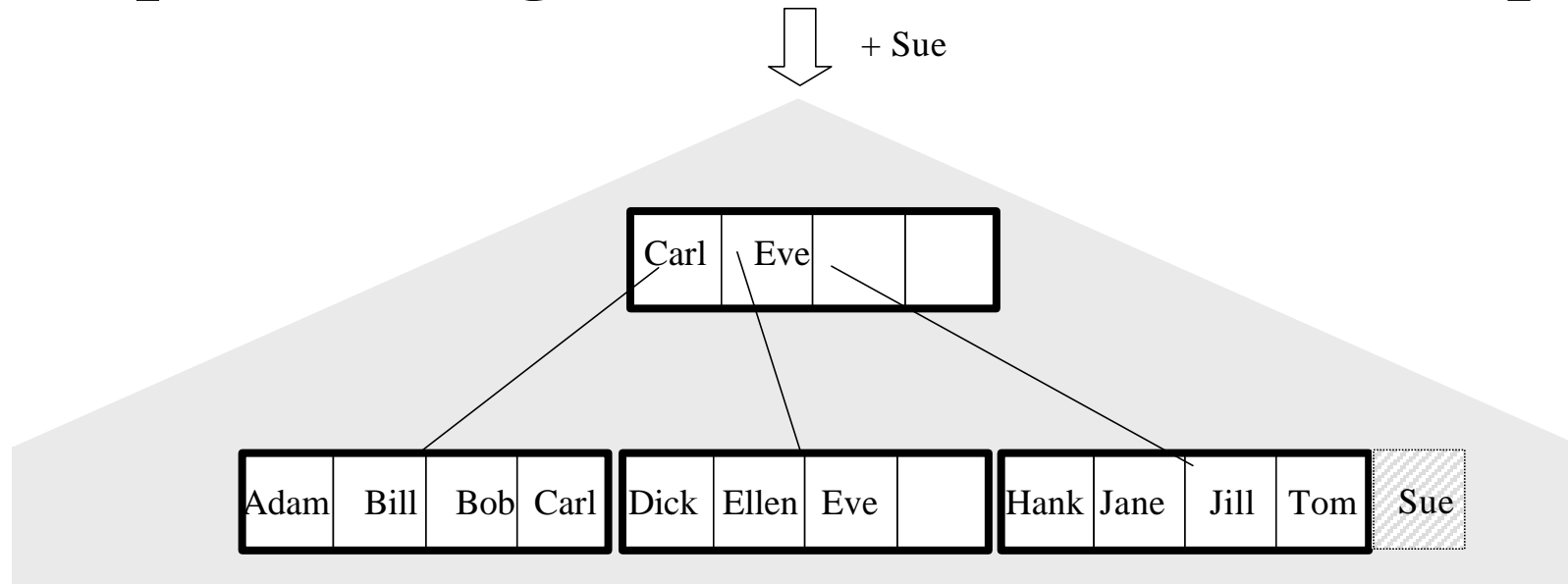
Beispiel: Einfügen in B*-Baum



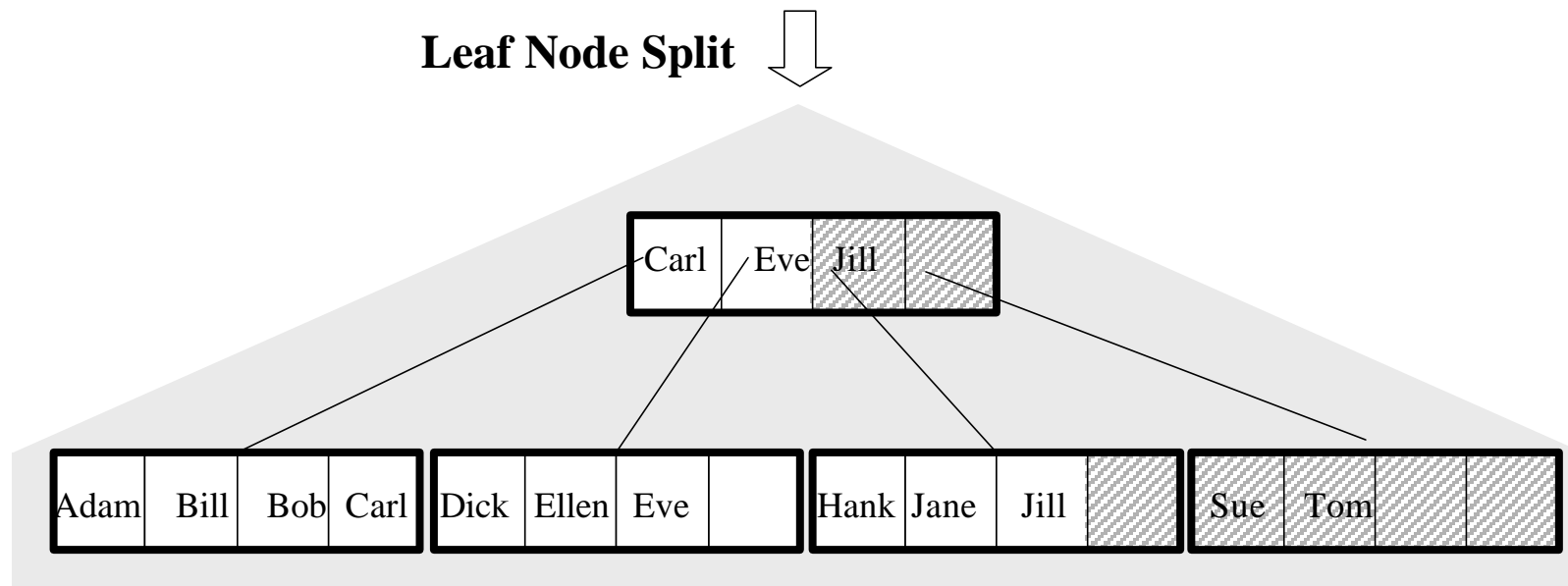
↓ + Ellen, + Bob



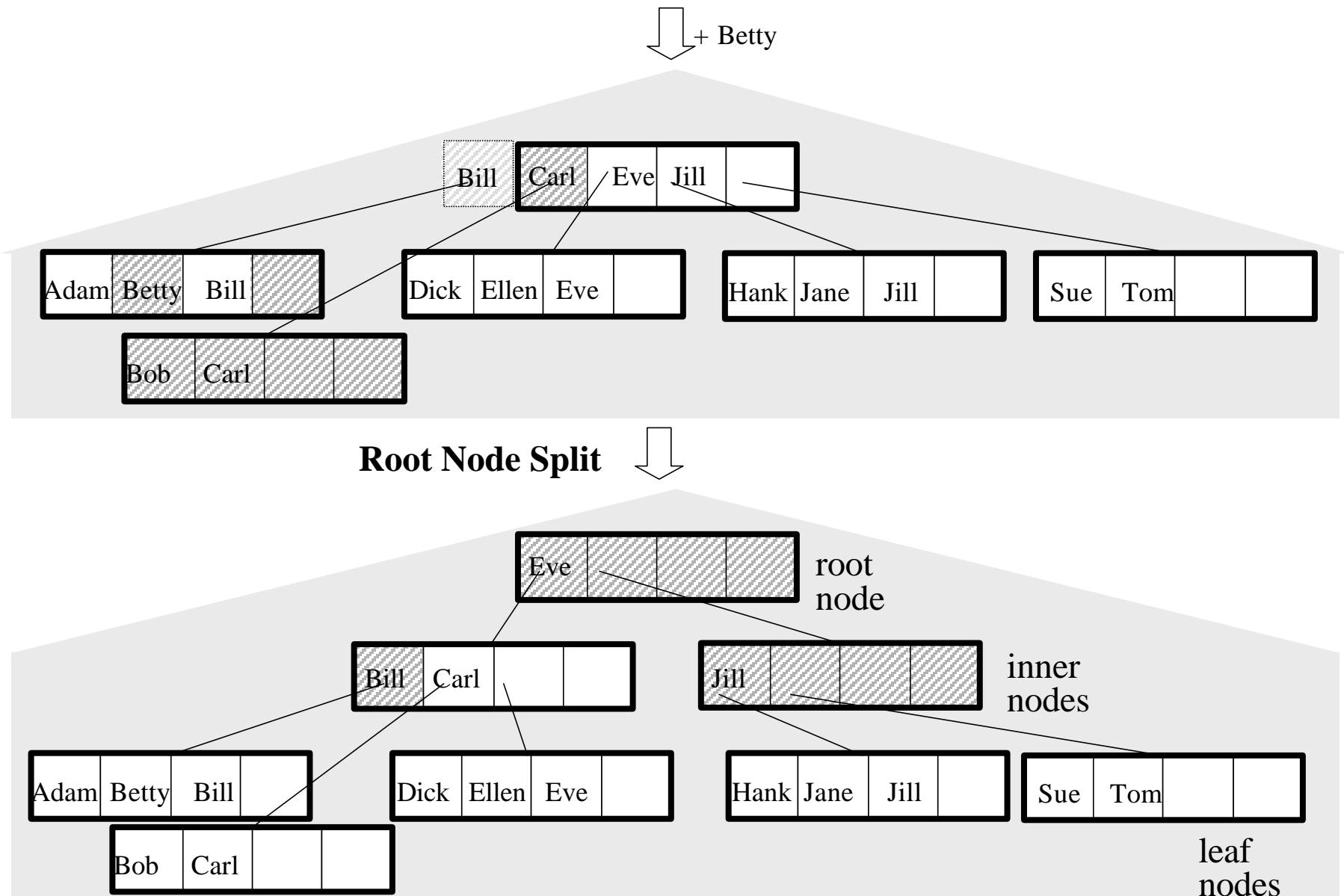
Beispiel: Einfügen in B*-Baum mit Blatt-Split



Leaf Node Split



Beispiel: Einfügen in B*-Baum mit Wurzel-Split



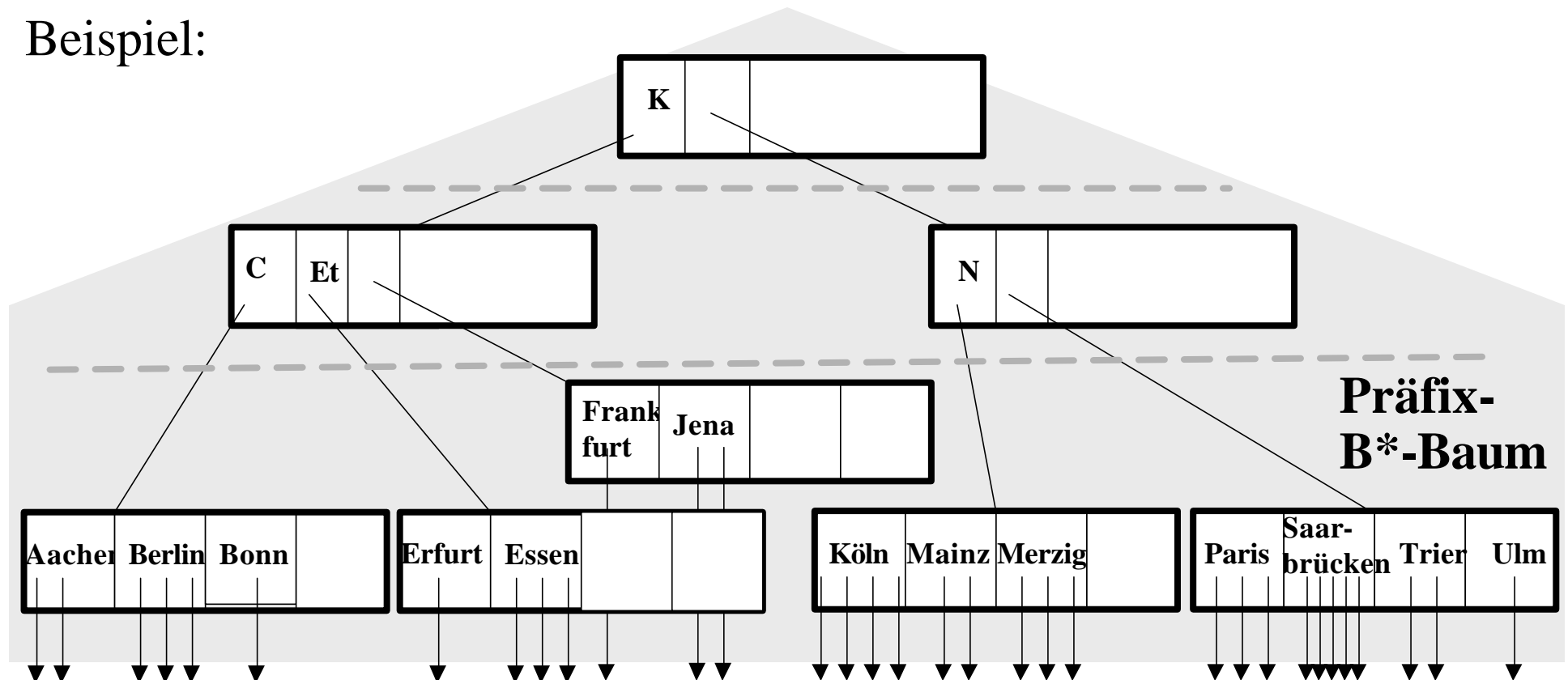
Präfix-B*-Bäume für Strings als Schlüssel

Schlüssel in inneren Knoten sind nur **Wegweiser (Router)** zur Partitionierung des Schlüsselraums.

Statt $x_i = \max\{s: s \text{ ist ein Schlüssel im Teilbaum } t_i\}$ genügt ein (kürzerer) Wegweiser x_i' mit $s_i \leq x_i' < x_{i+1}$ für alle s_i in t_i und alle s_{i+1} in t_{i+1} .
Eine Wahl wäre $x_i' = \text{kürzester String mit der o.a. Eigenschaft.}$

→ höherer Fanout, potentiell kleinere Baumhöhe

Beispiel:



Weitere Varianten und Einsatz von B*-Bäumen

Bitlisten-Index:

Statt Listen von RecordIDs bzw. DocIDs können bei den Schlüsseln in Blattknoten auch (Zeiger auf) komprimierte Bitlisten gespeichert werden, deren Bitpositionen IDs entsprechen und mit einer 1 auf Position i das Vorhandensein von ID i in der Liste anzeigen.

Feldspezifische Indexstrukturen:

Bei unstrukturierten Dokumenten gibt es typischerweise nur einen einzigen Index für alle Terme aller Dokumente.

Bei **strukturierten Daten** - Records mit mehreren Feldern/Attributen – (z.B.: ein Mail-Archiv mit Feldern Sender, Date, Subject, usw.) legt man häufig separate Indexstrukturen für alle Werte eines Feldes oder einer Feldkombination an

(z.B.: einen Index auf Sender, einen Index auf Date, usw.)

Damit kann man konjunktive Anfragen vom Typ

$\text{Feld1} = \text{Wert1} \text{ And } \text{Feld2} = \text{Wert2} \text{ And } \dots$ bzw.

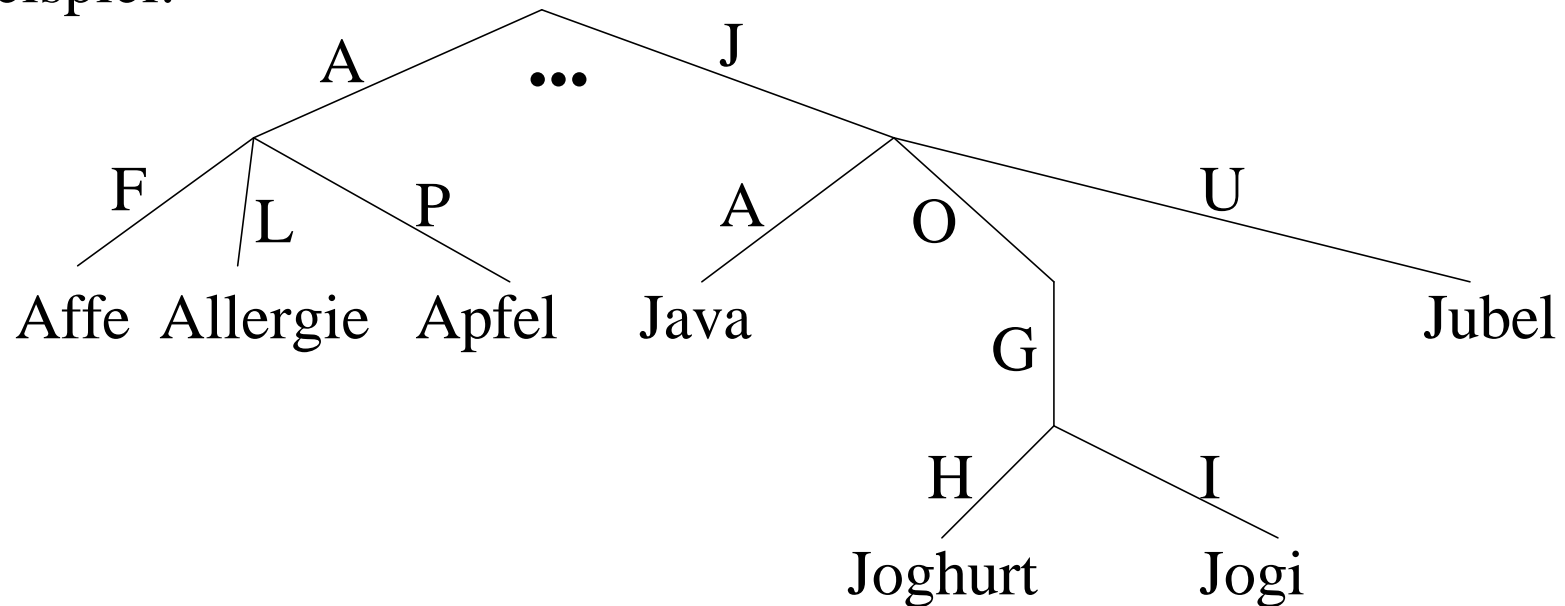
$\text{UntererWert1} \leq \text{Feld1} \leq \text{ObererWert1} \text{ And } \dots$

gut unterstützen (durch Boolesche Operationen auf ID-Listen).

Digitalbäume (Tries) für Strings als Schlüssel

Mehrwegbaum, der auf Niveau i nach dem i -ten Zeichen im Schlüssel verzweigt (max. Fanout: $|\Sigma|$);
die Verzweigungen brechen ab, wenn sich nur noch ein Schlüssel im entsprechenden Teilbaum befindet

Beispiel:



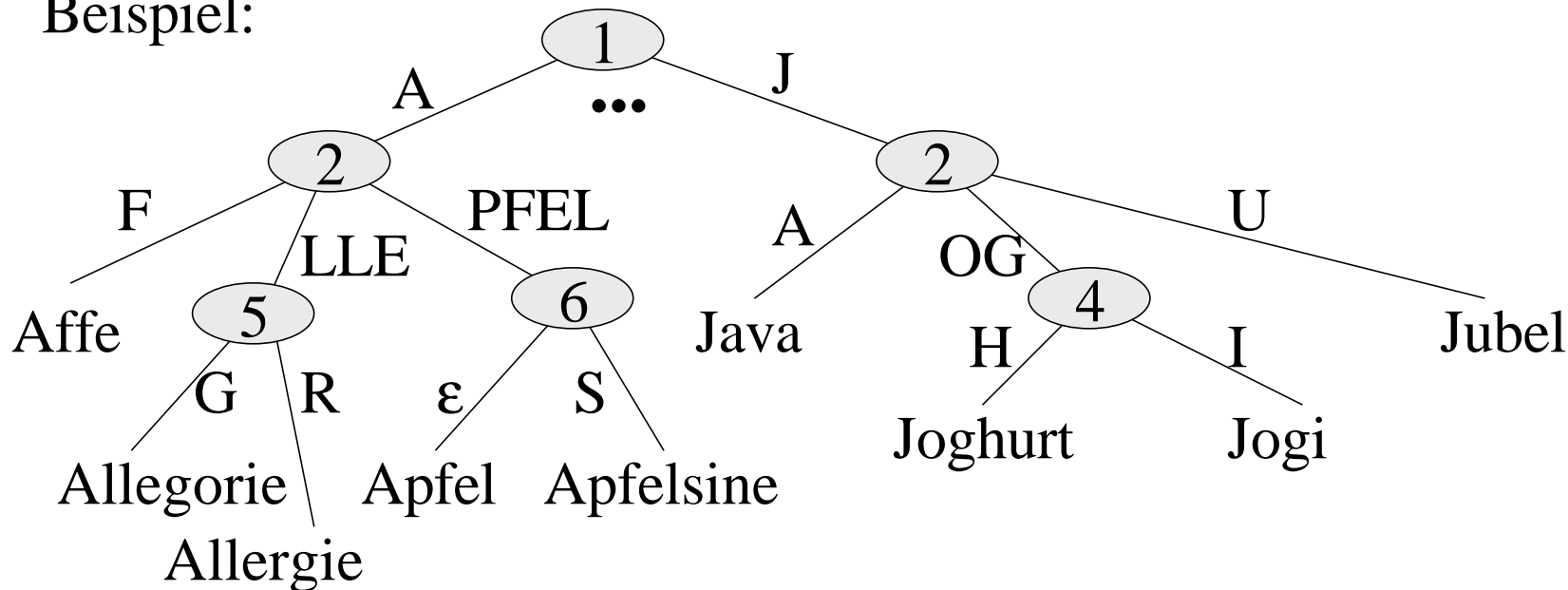
Suchkosten für String w (im Hauptspeicher): $O(|w|)$
unabhängig von der Anzahl der Schlüssel

PATRICIA-Bäume

(Practical Algorithm for The Retrieval of
Information Coded In Alphanumeric)

Nichtverzweigende Äste werden zu einer Kante zusammengefaßt –
mit dem entspr. Teilstring oder dessen Länge als Markierung bzw.
der relevanten Zeichenposition für den nächsten Vergleich als Knoten

Beispiel:

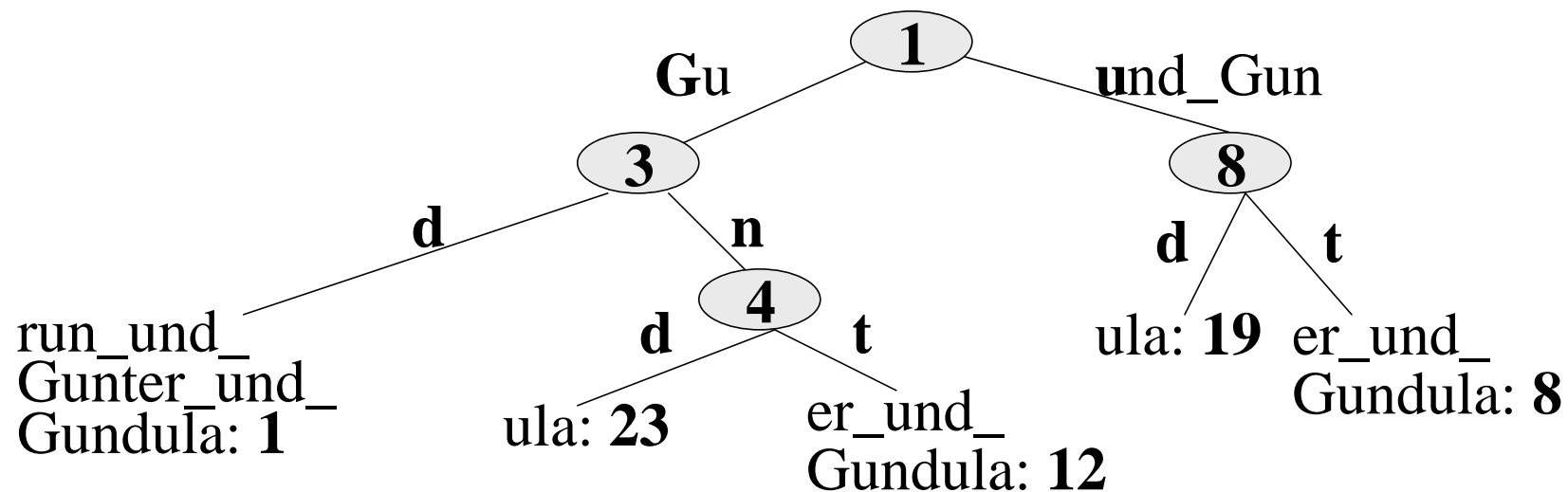


alternative Kantenmarkierungen: L statt LLE, P statt PFEL, usw.

PAT-Bäume

Konkatenation aller Dokumente in einen einzigen Text $d[1..n]$
und Speicherung aller Suffixe $d[1..n]$, $d[2..n]$, $d[3..n]$ usw.
(sog. „sistrings“) in einem (binären) PATRICIA-Baum
oder ggf. nur Suffixe ab Wortgrenzen: $d[1..n]$, $d[i_2..n]$, $d[i_3..n]$ usw.
mit $d[i_v-1]$ = Blank oder Trennzeichen
(ggf. mit limitierter Maximallänge der indexierten Suffixe)

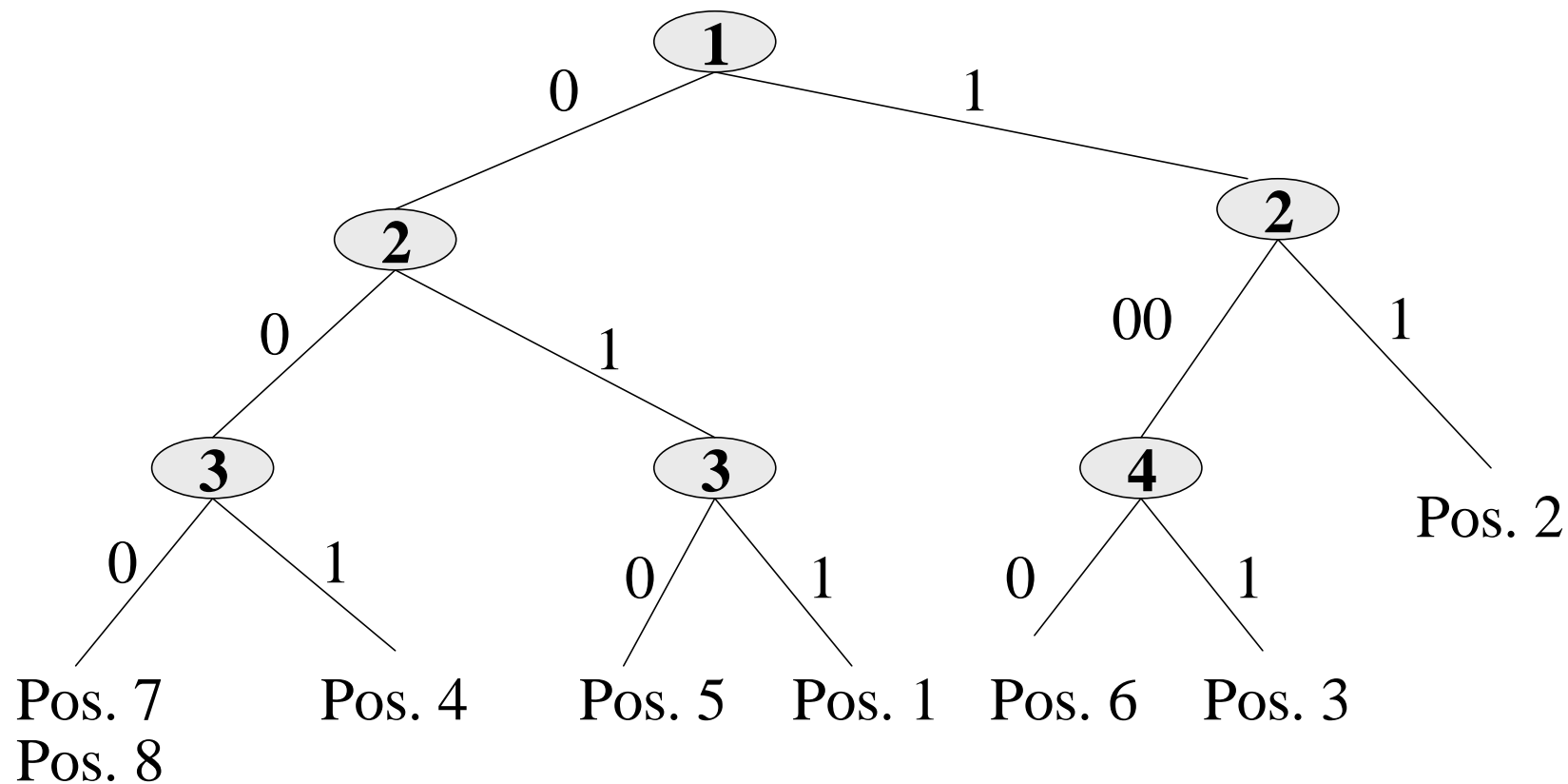
Beispiel: Gudrun_und_Gunter_und_Gundula



Blattknoten speichern die Position des Strings in d ,
Innere Knoten speichern zusätzlich die Anzahl ihrer Blätter (=Strings)

Beispiel: Binärer PAT-Baum

Beispieltext: $d[1..8] = 01100100[000\dots]$



PAT-Baum-Algorithmen

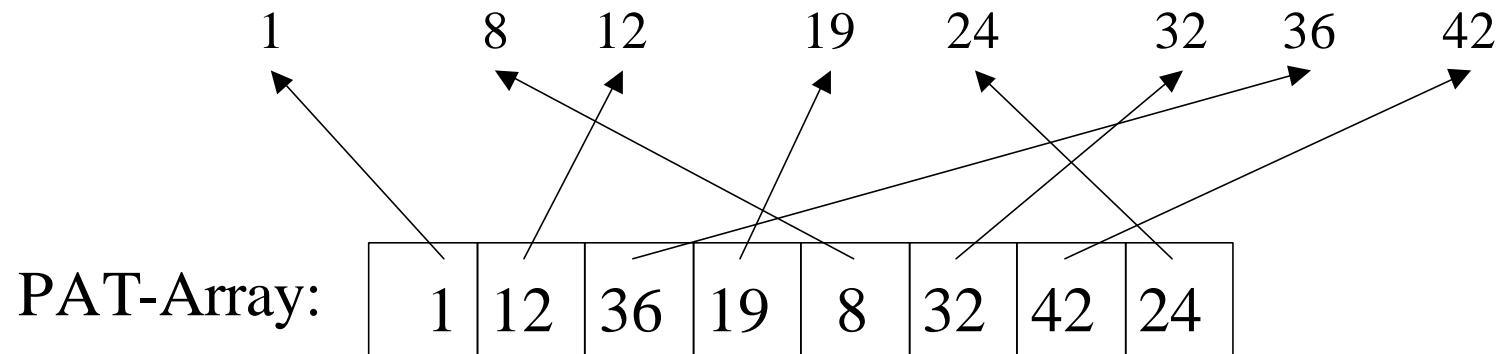
Binärer PAT-Baum für $d[1..n]$ hat n Blätter und $n-1$ innere Knoten.
Für zufälliges d hat der Baum die Höhe $O(\log n)$.

- **Stringsuche** mit $p[1..m]$:
Traversiere den mit $p[1..m]$ markierten Pfad im Baum
bis 1) $\geq m$ Zeichen oder 2) Blatt erreicht.
 - Bei 1) enthält der erreichte Teilbaum alle Treffer.
 - Bei 2) wird p mit dem Blatt bzw. dessen Position in d verglichen.→ $O(\min(m, \log n))$ Vergleiche
- **Distanzsuche:** Finde Strings $p1[1..m1]$ und $p2[1..m2]$ in d ,
die nicht weiter als k Zeichen auseinander liegen:
Finde Teilbäume für $p1$ und $p2$
Sortiere die kleinere Trefferliste nach Positionen in d
Vergleiche die Positionen in der größeren Liste mit der sortierten Liste
- **Bereichssuche:** Finde Strings zwischen $p1[1..m1]$ und $p2[1..m2]$:
Finde Teilbäume für $p1$ und $p2$.
Bestimme „kleinsten“ gemeinsamen Vorfahren t .
Das Resultat sind alle Teilbäume unterhalb von t .
- **Suche nach dem häufigsten String usw.**

PAT-Arrays

Array speichert die Positionen aller Suffixe in d
in lexikographisch aufsteigender Ordnung der Suffixe

Beispiel: Gudrun_und_Gunter_sind_verlobt_und_nicht_verheiratet



ist gegenüber dem PAT-Baum platzeffizienter
und eher für Plattenspeicher geeignet,
hat aber schlechtere Zeiteffizienz

Hashing

Abbildung $h: D \rightarrow [0..m-1]$, genannt **Hash-Funktion**,
von Schlüsseln x_1, \dots, x_n aus Domain D (z.B. Strings) auf Positionen
 $h(x_1), \dots, h(x_n)$ in Array $a[0..m-1]$, genannt **Hash-Tabelle** (mit $n < m$)
→ Speicherung von Schlüssel x_i in $a[h(x_i)]$

Anforderungen an h :

- surjektiv und „so injektiv wie möglich“
- sehr effiziente Berechenbarkeit
- zufällige „Streuung“ (Randomisierung) von x_1, \dots, x_n auf $[0..m-1]$
 - Urbilder von $j_1, j_2 \in [0..m-1]$ annähernd gleich groß für alle j_1, j_2 und alle möglichen x_1, \dots, x_n
 - für geordnete Schlüssel $x_1 < x_2 < \dots < x_n$ sollte die Ordnung von $h(x_1), h(x_2), \dots, h(x_n)$ eine zufällige Permutation sein

Beispiele für brauchbare Hash-Funktionen

$h(x) = (ax + b) \bmod m$ für Integers x mit Konstanten a, b

$h(x) = (\text{mittlere } k \text{ Ziffern von } x^2) \bmod m$ für k -stellige Integers x

$h(x) = (\text{ord}(c_1) + \dots + \text{ord}(c_k)) \bmod m$ für Strings $c_1 c_2 \dots c_k \in \Sigma^k$

mit $\text{ord}: \Sigma \rightarrow [1..|\Sigma|]$

Behandlung von Hash-Kollisionen (1)

Hash-Kollisionen: zwei oder mehr Schlüssel x_1, x_2 mit $h(x_1)=h(x_2)$

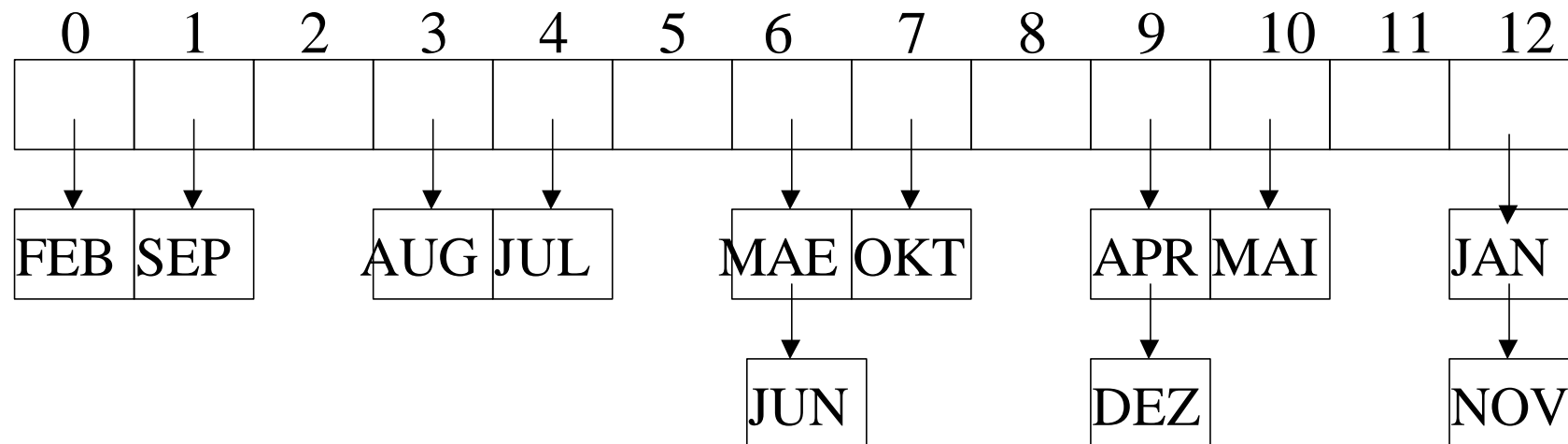
Überlaufketten (Separate Chaining) pro Zelle der Hash-Tabelle

Beispiel:

Schlüssel JAN, FEB, MAE, APR, usw. ($n=12, m=13$)

$h(xyz) = (\text{ord}(x) + \text{ord}(y) + \text{ord}(z)) \bmod m$

$h(\text{JAN}) = (10+1+14) \bmod 13 = 12$, $h(\text{FEB})=0$, $h(\text{MAE})=6$, $h(\text{APR})=9$,
 $h(\text{MAI})=10$, $h(\text{JUN})=6$, $h(\text{JUL})=4$, $h(\text{AUG})=3$, $h(\text{SEP})=1$, $h(\text{OKT})=7$,
 $h(\text{NOV})=12$, $h(\text{DEZ})=9$



Behandlung von Hash-Kollisionen (2)

Hash-Kollisionen: zwei oder mehr Schlüssel x_1, x_2 mit $h(x_1)=h(x_2)$

Offene Adressierung (Open Addressing):

bei bereits besetztem $h(x_i)$ wird eine Ersatzposition in $[0..m-1]$ gesucht

- **Lineares Sondieren:** finde die erste frei Position $> h(x_i)$ (modulo m)
- **Rehashing:** wende (zweite) Hash-Funktion $h'(x_i)$ so oft auf $h(x_i)$ bzw. $h'(x_i)$ an, bis freie Position gefunden

Löschen von $a[j]$: Markieren der Zelle oder „Rehash“ von $h'(a[j])$ usw.

Beispiel für lineares Sondieren:

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
FEB	SEP	NOV	AUG	JUL		MAE	JUN	OKT	APR	MAI	DEZ	JAN

Hash-Files auf Magnetplatten

Organisation der Hash-“Tabelle“ als externes File mit m Buckets, die jeweils einen Block plus ggf. Überlaufblöcke umfassen + ggf. dynamische Hash-Verfahren mit dynamischer Erhöhung von m

Beispiel:

Schlüssel JAN, FEB, MAE, APR, usw. ($n=12$)

$m = 5$ Buckets, Blockkapazität $b = 3$

$h(xyz) = (\text{ord}(x) + \text{ord}(y) + \text{ord}(z)) \bmod m$

$h(\text{JAN}) = (10+1+14) \bmod 5 = 0$, $h(\text{FEB})=3$, $h(\text{MAE})=4$, $h(\text{APR})=0$,
 $h(\text{MAI})=3$, $h(\text{JUN})=0$, $h(\text{JUL})=3$, $h(\text{AUG})=4$, $h(\text{SEP})=0$, $h(\text{OKT})=2$,
 $h(\text{NOV})=1$, $h(\text{DEZ})=0$



Signaturen

Repräsentation jedes Dokuments bzw. Blocks eines Dokuments d durch einen Bitvektor fester Länge, die **Signatur** $s(d)$ des Dokuments.

Signaturen werden durch Hashing von Termen in d auf Bits oder Bitpositionen in $s(d)$ erzeugt.

Zu einer konjunktiven Query $q = \{d: d \text{ enthält Terme } t_1, \dots, t_k\}$ wird analog eine Anfragesignatur $s(q)$. Es gilt:

d ist Treffer für q $\iff s(d) \hat{E} s(q)$ bzgl. der Positionen mit 1-Bits

Disjunktive Queries $q = q_1 \vee \dots \vee q_p$ werden als Menge von Einzelqueries q_1, \dots, q_p behandelt.

Anfrageauswertung für konjunktive Query q durch sequentiellen Scan eines Signature-Files:

for all documents d do

if $s(d) \hat{E} s(q)$ then teste d gegen q

(Elimination von „False Drops“ *) fi*

od

Signaturgenerierung: Überlagerte Codierung (Superimposed Coding)

Jeder in einem Dokument vorkommende Term eines Termvektorraums wird auf eine (oder mehrere) Positionen eines Bitvektors abgebildet.

Beispiel (für Bitvektor $s[1..7]$):

d1: *user* *julia* provided *feedback* on her *queries*

d2: *query* processing is sped up by *index* structures

...

$h(\text{feedback})=3$, $h(\text{index})=3$, $h(\text{query})=1$, $h(\text{user})=5$, ...

q: query feedback

s(d1):

1	0	1	0	1	0	0
---	---	---	---	---	---	---

s(d2):

1	0	1	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---

⋮

1	0	1	0	0	0	0
---	---	---	---	---	---	---

 s(q)

d1 und d2 sind Kandidaten, d1 ist Treffer, d2 ist „False Drop“

unterstützt ggf. auch Substring-Suche durch Abbildung von N-Grammen

Signaturgenerierung: Disjunkte Codierung (Disjoint Coding)

Jeder Attributwert eines mehrdimensionalen Datenraums wird auf eine kurze Bitfolge abgebildet, und die Bitfolgen aller Attribute eines Records werden zu einer Signatur konkateniert.

Beispiel (3-dim. Datenraum mit A: PLZ, B: Alter, C: Einkommen):

r1: 66123 33 120000

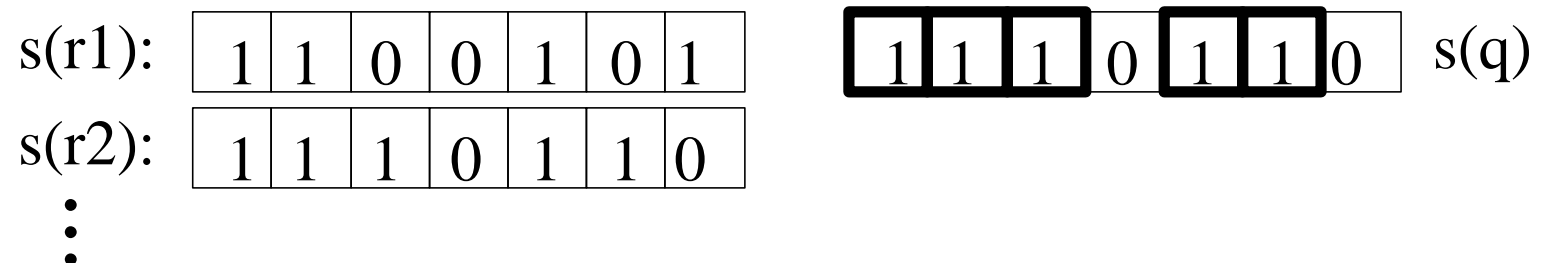
r2: 70129 31 142000

...

$h_A(66123)=110$, $h_B(33)=01$, $h_C(120000)=01$

$h_A(70129)=111$, $h_B(31)=01$, $h_C(140000)=10$

Partial-Match-Query q: $B=33 \wedge C=140000$



geeignet für strukt. Records mit mehreren Feldern (z.B. Mailattribute),
wenig sinnvoll für unstrukt. Textdokumente

Organisation von Signatur-Files

Signatur-Files können auf verschiedene Arten in Plattenblöcken organisiert werden:

- in **sequentiellen Files** werden einfach alle Signaturen nach DocIDs geordnet zusammengehängt
- beim **Bit-Slicing** werden alle Signaturen bitpositionsweise gespeichert (wie bei einer spaltenweise gespeicherten Matrix), so daß Queries mit wenigen 1-Bits nur wenige „Bit-Slices“ scannen müssen
- in mehreren **File-Partitionen**, die z.B. durch Round-Robin der Blocknummern über mehrere Platten oder Rechner verteilt und parallel verarbeitet werden können
- in **hierarchischen Files**, bei denen für jeden Block von Signaturen eine – durch Disjunktion gebildete - kombinierte Signatur im Vaterknoten eines Baums gespeichert wird, so daß Queries die Blätter aussichtsloser Teilbäume früh eliminieren können

Bestimmung einer geeigneten Signaturlänge

Betrachte Dokumentblöcke der festen Länge k (Terme).
Gesucht ist eine optimale Signaturlänge, die einerseits möglichst kurz sein sollte, andererseits aber möglichst wenig False Drops produziert.

Parameter:

L – Länge der Signatur (in Bits)

g – Termgewicht (Anzahl der 1-Bits pro Term)

k – Anzahl der Terme pro Block

a – Anzahl der Terme in einer Anfrage

t – Anzahl der 1-Bits in einer Anfragesignatur (Anfragegewicht)

F – Anzahl der False Drops einer Anfrage

N – Anzahl der Signaturen (Gesamtzahl der Blöcke aller Dokumente)

Gesucht: optimale Werte für L und g (bei gegebenen k und a)

Zusammenfassung

B*-Bäume:

- + effizient, universell/vielseitig

PAT-Bäume:

- + effizient, universell/vielseitig
- nicht für Sekundärspeicher konzipiert

Hashing:

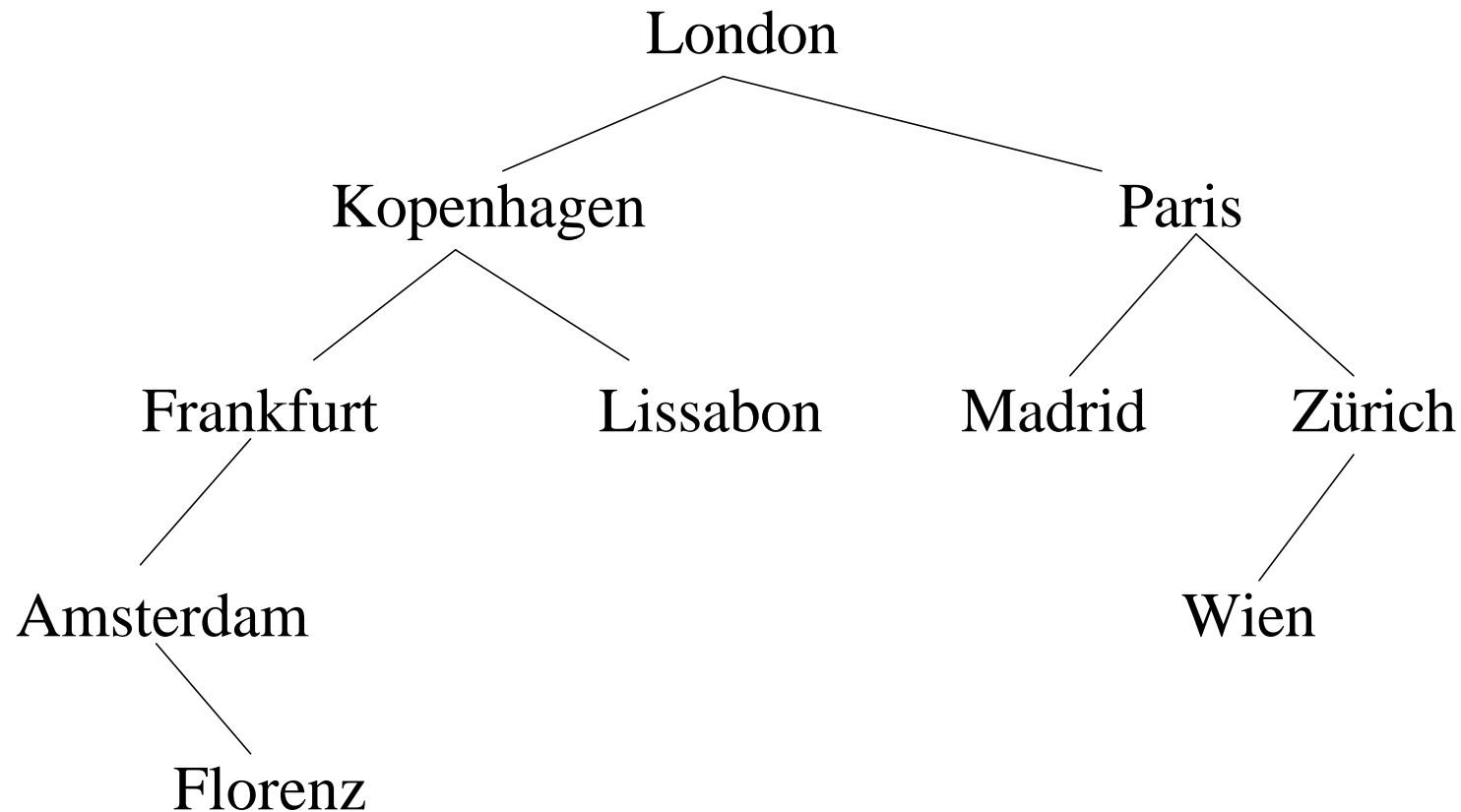
- + effizient
- nur für Exact-Match-Suche
- primär für im voraus bekanntes Datenvolumen

Signaturen:

- + hinreichend effizient
- + leicht parallelisierbar
- sensitiv bzgl. Signaturgenerierung

Beispiel für einen binären Suchbaum

London, Paris, Madrid, Kopenhagen, Lissabon, Zürich, Frankfurt, Wien, Amsterdam, Florenz



Platz- und Kostenberechnung eines B*-Baums (1)

Beispiel 1:

Seitengröße 32 KB, Nettokapazität (ohne Header etc.): 32000 Bytes
Füllgrad 80 Prozent (\rightarrow 25600 Bytes pro Seite),
Zeigerlänge 4 Bytes, Record/Doc-ID-Länge 8 Bytes

10 Mio. Records (z.B. Mail) mit indiziertem Feld (Datum) a 20 Bytes
10 000 verschiedene Schlüssel (z.B. 1 Jahr mit Stundengenauigkeit)
 \rightarrow 1000 Zeiger pro Schlüssel \rightarrow 8020 Bytes pro Blatteintrag
 \rightarrow 4 Einträge pro Blatt \rightarrow 2500 Blätter

\rightarrow 24 Bytes pro Wegweiser \rightarrow Fanout 1065
 \rightarrow Baumhöhe: $\text{ceil}(\log_{1065} 2500) + 1 = 3$
 \rightarrow 2500 Blätter (Niveau 3) \approx 100 MBytes,
 $\text{ceil}(2500/1065)=3$ innere Knoten (Niveau 2),
 $\text{ceil}(3(1065))=1$ Wurzel (Niveau 1)

\rightarrow Kosten für Bereichssuche über 200 Schlüssel (ca. 1 Woche):
 \rightarrow 3 I/Os bis zum ersten Blatt + $200/4 - 1 = 49$ I/Os für weitere Blätter

Platz- und Kostenberechnung eines B*-Baums (2)

Beispiel 2:

Seitengröße 32 KB, Nettokapazität (ohne Header etc.): 32000 Bytes
Füllgrad 80 Prozent (\rightarrow 25600 Bytes pro Seite),
Zeigerlänge 4 Bytes, Record/Doc-ID-Länge 8 Bytes

10 Mio. Docs mit jeweils 1000 Termen a 20 Bytes
aus insgesamt 1 Mio. Termen (= verschiedene Schlüssel)

$\rightarrow 10 \text{ Mio.} * 1000 / 1 \text{ Mio.} = 10000$ Zeiger pro Schlüssel

$\rightarrow 80020$ Bytes pro Schlüssel

\rightarrow 1 Eintrag pro Blatt (plus je 3 weitere Seiten) \rightarrow 1 Mio. Blätter

\rightarrow 24 Bytes pro Wegweiser \rightarrow Fanout 1065

\rightarrow Baumhöhe: $\text{ceil}(\log_{1065} 1\,000\,000) + 1 = 3$

\rightarrow 1 Mio. Blätter (Niveau 3) plus 3 Mio. weitere Seiten \approx 120 GBytes,
 $\text{ceil}(1 \text{ Mio.} / 1065) \approx 1000$ innere Knoten (Niveau 2)
 $\text{ceil}(1000/1065)=1$ Wurzel (Niveau 1)

\rightarrow Kosten für Suche nach 1 Term:

\rightarrow 3 I/Os bis zum Blatt + ggf. 3 I/Os für weitere Seiten der ID-Liste

Effizienz von Hashing (1)

Average-Case-Komplexität für Suche nach einem Schlüssel: $O(1)$
(zumindest für $n \ll m$, genauer: abhängig von Auslastung $\alpha := n/m$)
aber: Worst-Case-Komplexität: $O(n)$

keine Unterstützung von Bereichssuchen

Analyse von idealisiertem Hashing mit offener Adressierung
(Gleichverteilung der belegten Zellen in $[0..m-1]$):

Z = Anzahl getesteter Zellen zum Einfügen bzw. erfolglosen Suchen

Y = Anzahl getesteter Zellen beim erfolgreichen Suchen

$$E[Z] = \sum_{r=1}^m r \binom{m-r}{n-r+1} / \binom{m}{n} = \frac{m+1}{m-n+1} = \frac{1+1/m}{1-\alpha+1/m} \approx \frac{1}{1-\alpha}$$

$$E[Y] = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^n \frac{m+1}{m-(k-1)+1} = \frac{m+1}{n} (H_{m+1} - H_{m-n+1}) \approx \frac{m+1}{n} \ln \frac{m+1}{m-n+1} \\ \approx \frac{1}{\alpha} \ln \frac{1}{1-\alpha}$$

Effizienz von Hashing (2)

Analyse von Bucket-Hashing mit Blockkapazität b :

$$P[\text{Bucket hat } k \text{ Schlüssel}] = \binom{n}{k} \left(\frac{1}{m}\right)^k \left(\frac{m-1}{m}\right)^{n-k}$$

$$P[\text{Bucket hat } \leq k \text{ Schlüssel}] = \sum_{i=0}^k \binom{n}{i} \left(\frac{1}{m}\right)^i \left(\frac{m-1}{m}\right)^{n-i} =: P_k$$

$$P[\text{Bucket hat } \leq k \text{ Blöcke}] = \sum_{i=0}^{kb} \binom{n}{i} \left(\frac{1}{m}\right)^i \left(\frac{m-1}{m}\right)^{n-i} =: P_k$$

$$P[\text{Bucket hat } k \text{ Blöcke}] = P_k - P_{k-1}$$

$$E[Z] = \sum_{k=1}^{\text{ceil}(n/b)} k (P_k - P_{k-1}) \approx a + e^{-a} \quad \text{für } b=1$$

$$E[Y] = \sum_{k=1}^{\text{ceil}(n/b)} (P_k - P_{k-1}) \sum_{i=1}^k i \frac{1}{k} \approx 1 + \frac{a}{2} \quad \text{für } b=1$$