

**Курс «Алгоритмы и алгоритмические языки»  
1 семестр 2015/2016**

**Лекция 24**

# Хеш-таблицы

- ◆ Словарные операции: *добавление*, *поиск* и *удаление* элементов по их ключам.
- ◆ Организуется таблица ключей: массив **Index[m]** длины **m**, элементы которого содержат значение ключа и указатель на данные (информацию), соответствующие этому ключу.
  - ◆ **Прямая адресация.** Применяется, когда количество возможных ключей невелико: например, ключи перенумерованы целыми числами из множества  $U = \{0, 1, 2, \dots, m - 1\}$ , где  $m$  не очень большое число.
  - ◆ В случае прямой адресации ключ с номером  $k$  соответствует элементу **Index[k]**. Этот ключ обычно не записывается в элемент массива, т.к. совпадает с индексом.
  - ◆ Все три словарные операции выполняются за время порядка  $O(1)$ .
  - ◆ Основной недостаток прямой адресации – таблица *Index* занимает слишком много места, если множество всевозможных ключей  $U$  достаточно велико ( $m$  большое целое число).

# Хеш-таблицы

- ◇ **Хеширование** тоже позволяет обеспечить среднее время операций с данными  $T_{\text{cp}}(n) = O(1)$  и тоже за счет использования таблицы *Index*.
- ◇ Хеш-таблица использует память объемом  $\Theta(|K|)$ , где  $|K|$  – мощность множества использованных ключей (правда это оценка в среднем, а не в худшем случае, да и то при определенных предположениях).
- ◇ Пример использования хеширования – таблица идентификаторов программы, составляемая компилятором.
- ◇ В случае хеш-адресации элементу с ключом *key* отводится строка таблицы с номером  $hash(key)$ , где  $hash: U \rightarrow \{0, 1, 2, \dots, m - 1\}$  – хеш-функция. Число  $hash(key)$  называется *хеш-значением* ключа *key*.
- ◇ Если хеш-значения ключей  $key_1$  и  $key_2$  совпадают ( $hash(key_1) == hash(key_2)$ ), говорят, что случилась *коллизия*. Выбрать хеш-функцию, для которой коллизии исключены, возможно лишь тогда, когда все возможные значения ключей заранее известны. В общем же случае коллизии неизбежны, так как  $|U| > m$ .

# Хеш-таблицы

- ◇ Простейший способ обработки коллизий – сцепление элементов с одинаковыми значениями хеш-функции: все такие элементы сцепляются в список, а в хеш-таблицу помещается указатель на первый элемент этого списка. В пределах каждого такого списка осуществляется последовательный поиск.
- ◇ В случае использования двусвязного списка среднее время выполнения каждой из трех словарных операций будет иметь порядок  $O(1)$ . Основная трудность – в поиске по списку, но коллизий не очень много и  $hash(key)$  можно выбрать так, чтобы списки были достаточно короткими.
- ◇ Примером хеш-таблицы с цепочками является записная книжка с алфавитом.

# Хеш-таблицы

- ◆ Устройство простой хеш-таблицы (реализация хеширования с цепочками).
  - ◆ Задается некоторое фиксированное число  $m$  (типичные значения  $m$  от 100 до 1,000,000).
  - ◆ Создается массив **Index[m]** указателей начал двусвязных списков (цепочек), который называется *индексом* хеш-таблицы. В начале работы все указатели имеют значения *NULL*.
  - ◆ Задается хеш-функция  $hash()$ , которая получает на вход ключи и выдает значение от 0 до  $m - 1$ .
  - ◆ При добавлении пары ( $key, value$ ) вычисляется  $h = hash(key)$  и пара добавляется в список **Index[h]**.
  - ◆ При удалении либо поиске пары ( $key, value$ ) вычисляется  $h = hash(key)$  и происходит удаление либо поиск пары ( $key, value$ ) в списке **Index[h]**.

# Хеш-таблицы



Анализ хеширования с цепочками.

- ◆ Пусть **Index[m]** – хеш-таблица с  $m$  позициями, в которую занесено  $n$  пар (*key*, *value*). Отношение  $\alpha = n/m$  называется *коэффициентом заполнения* хеш-таблицы.

- ◆ Коэффициент заполнения  $\alpha$  позволяет судить о качестве хеш-функции:

пусть  $M = \frac{1}{m} \sum_{i=0}^{m-1} |Index[i]|$  – средняя длина списков;

если  $hash(key)$  – «хорошая» хеш-функция, то

дисперсия  $D = \frac{1}{m} \sum_{i=0}^{m-1} (M - |Index[i]|)^2 \leq \alpha$ .

- ◆ Это условие исключает наихудший случай, когда хеш-значения всех ключей одинаковы, заполнен только один список и поиск в этом списке из  $n$  элементов имеет среднее время  $\Theta(n)$ .

# Хеш-таблицы

- ◆ Анализ хеширования с цепочками.
  - ◆ *Равномерное хеширование*: хеш-функция подобрана таким образом, что каждый данный элемент может попасть в любую из  $t$  позиций хеш-таблицы с равной вероятностью, независимо от того, куда попали другие элементы.
  - ◆ Условие из предыдущего слайда выполняется и *средняя длина каждого из  $t$  списков хеш-таблицы с коэффициентом заполнения  $\alpha$  равна  $\alpha$* .
  - ◆ Среднее время поиска элемента, отсутствующего в таблице, пропорционально средней длине списка  $\alpha$ , так как поиск сводится к просмотру одного из списков.
  - ◆ Поскольку среднее время вычисления хеш-функции равно  $\Theta(1)$ , то среднее время выполнения каждой из словарных операций с учетом вычисления хеш-функции равно  $\Theta(1 + \alpha)$ .

# Хеш-таблицы

- ◇ **Теорема.** Пусть  $T$  – хеш-таблица с цепочками, имеющая коэффициент заполнения  $\alpha$ , причем хеширование равномерно. Тогда при поиске элемента, **отсутствующего** в таблице, будет просмотрено в среднем  $\alpha$  элементов таблицы, а время поиска, включая время на вычисление хеш-функции, будет равно  $\Theta(1 + \alpha)$ .
- ◇ **Теорема.** При равномерном хешировании среднее время **успешного** поиска в хеш-таблице с коэффициентом заполнения  $\alpha$  есть  $\Theta(1 + \alpha)$ .
  - ◆ **Замечание.** Теорема не сводится к предыдущей, так как в предыдущей теореме оценивалось среднее число действий, необходимых для поиска случайного элемента, равновероятно попадающего в любую из ячеек таблицы.
  - ◆ В этой теореме сначала рассматривается случайно выбранная последовательность элементов, добавляемых в таблицу (на каждом шаге все значения ключа равновероятны и шаги независимы); потом в полученной таблице выбираем элемент для поиска, считая, что все ее элементы равновероятны.
- ◇ Из теорем следует, что в случае равномерного хеширования среднее время выполнения любой словарной операции есть  $O(1)$ .



# Методы построения хеш-функций

- ◆ Построение хеш-функции **методом деления с остатком**.
  - ◆ Хеш-функция  $hash(key)$  определяется соотношением  **$hash(key) = key \% m$** .
  - ◆ При правильном выборе  $m$  такая хеш-функция обеспечивает распределение, близкое к равномерному.
  - ◆ Правильный выбор  $m$ : в качестве  $m$  выбирается достаточно большое простое число, далеко отстоящее от степеней двойки.
  - ◆ Например, если устраивает средняя длина списков 3, а число записей, доступ к которым нужно обеспечить с помощью хеш-таблицы  $\approx 2000$ , то можно взять  $m = 2000/3 \approx 701$ . Тогда  $hash(key) = key \% 701$ .
  - ◆ Недостаток: в качестве  $m$  нельзя брать степень двойки, так как если  $m = 2^p$ , то  $hash(key)$  – это просто  $p$  младших битов числа  $key$ .

# Методы построения хеш-функций

- ◆ Построение хеш-функции **методом умножения**.
  - ◆ Пусть количество хеш-значений равно  $m$ . Выберем и зафиксируем вещественную константу  $v$ ,  $0 < v < 1$ ; положим  $hash(key) = \lfloor m \cdot frac(key \cdot v) \rfloor$   
 $frac(key \cdot v)$  – дробная часть числа  $key \cdot v$ .
  - ◆ Достоинство метода умножения в том, что качество хеш-функции слабо зависит от выбора  $m$ . Обычно в качестве  $m$  выбирают степень двойки, так как в этом случае умножение на  $m$  сводится к сдвигу.
  - ◆ **Пример.** Пусть в используемом компьютере длина слова равна  $w$  битам и ключ  $key$  помещается в одно слово.
  - ◆ Если  $m = 2^p$ , то вычисление  $hash(key)$  можно выполнить следующим образом: умножим  $key$  на  $w$ -битовое целое число  $v \cdot 2^w$ ; получится  $2w$ -битовое число  $r_0$ .  
В качестве значения  $hash(key)$  возьмем старшие  $p$  битов “дробной” части числа  $r_0 / 2^w$  ( $r_0 \% 2^w$  или обнуление  $w$  старших разрядов, потом умножение на  $m = 2^p$ ).
  - ◆ Согласно Д. Кнуту выбор  $v = (\sqrt{5} - 1) / 2 = 0.6180339887...$  является удачным.

## *Хеш-функции: программы*

```
#define MAX 701    /* размер хеш-таблицы */
struct htype {
    int key;        /* ключ */
    int val;        /* значение элемента данных */
    struct htype *next; /* указатель на следующий элемент
                        цепочки */
    struct htype *prvs; /* указатель на предыдущий элемент
                        цепочки */
};
struct htype *index[MAX];
```

## *Хеш-функции: программы*

```
#define MAX 701    /* размер хеш-таблицы */
static inline int hash (int key) {
    return key % MAX;
}
/* инициализация хеш-таблицы */
void init (void) {
    int i;
    for (i = 0; i < MAX; i++)
        index[i] = NULL; /* массив начал цепочек */
}
```

## *Хеш-функции: программы*

```
/* Вычисление хеш-адреса и поиск по ключу k:
   если элемент с ключом k найден, возвращаем указатель
   на него, если нет, возвращаем NULL */
struct htype *search (int k) {
    /* вычисление хеш-адреса */
    int h = hash (k);
    /* поиск ключа k */
    if (index[h]) {
        struct htype *p = index[h];
        do {
            if (p->key == k)
                return p;
            else
                p = p->next;
        } while (p);
    }
    return NULL;
}
```

## *Хеш-функции: программы*

```
/* Порождение нового элемента цепочки и возврат указателя  
на него */
```

```
struct htype *new (void) {  
    struct htype *p;  
    p = (struct htype *) malloc (sizeof (struct htype));  
    if (!p)  
        abort ();  
    p->key = -1;  
    p->val = 0;  
    p->next = NULL;  
    p->prvs = NULL;  
    return p;  
}
```

## *Хеш-функции: программы*

```
/* Вычисление хеш-адреса и поиск по ключу k: если элемент с ключом k найден, возвращаем значение true и указатель на найденный элемент; если элемент не найден, возвращаем значение false и указатель на последний элемент либо NULL, если цепочка пустая */
```

```
static bool search_internal (int k, struct htype **r) {  
    struct htype *p, *q;  
  
    if ((p = index[hash (k)]) != NULL) {  
        do {  
            if (p->key == k) {  
                *r = p;  
                return true;  
            }  
            else  
                q = p, p = p->next;  
        } while (p);  
        *r = q;  
    } else  
        *r = NULL;  
    return false;  
}
```

## *Хеш-функции: программы*

```
/* Добавление новой пары (key, value) */
void insert (int k, int v) {
    struct htype *p, *q;
    /* Если элемент с ключом k уже имеется в цепочке,
       изменяем его значение на v */
    if (search_internal (k, &p))
        p->val = v;
    else {
        /* Если элемента с ключом k в цепочке нет */
        /* порождение и инициализация нового элемента цепочки */
        q = new ();
        q->key = k;
        q->val = v;
        /* Включение порожденного элемента в цепочку */
        if (p) {
            p->next = q;
            q->prvs = p;
        } else
            index[hash (k)] = q;
    }
}
```



## *Хеш-функции: программы*

```
/* Исключение пары (key, value) */  
void delete (int k, int v) {  
    struct htype *p;  
    if (search_internal (k, &p)) {  
        if (p->prvs)  
            p->prvs->next = p->next;  
        else  
            index[hash (k)] = p->next;  
        if (p->next)  
            p->next->prvs = p->prvs;  
        free (p);  
    }  
    /* иначе ничего не нашли, удалять не нужно */  
}
```

## Хеширование с открытой адресацией

- ◇ Все записи хранятся в самой хеш-таблице: каждая ячейка таблицы (массива длины  $m$ ) содержит либо хранимый элемент, либо `NULL`. Указатели вообще не используются, что приводит к сохранению места и ускорению поиска.
- ◇ Таким образом, коэффициент заполнения  $\alpha = n/m$  не больше 1.
- ◇ **Поиск (search)**: мы определенным образом просматриваем элементы таблицы, пока не найдем искомый или не убедимся, что искомый элемент отсутствует.
- ◇ Просматриваются не все элементы (иначе это был бы последовательный поиск), а только некоторые согласно значению хеш-функции, которая в этом случае имеет два аргумента – ключ и «номер попытки»:

$$\text{hash}: U \times \{0, 1, \dots, m - 1\} \rightarrow \{0, 1, \dots, m - 1\}.$$

- ◇ Функцию *hash* нужно выбрать такой, чтобы в последовательности проб  $\langle \text{hash}(k, 0), \text{hash}(k, 1), \dots, \text{hash}(k, m - 1) \rangle$  каждый номер ячейки  $0, 1, \dots, m - 1$  встретился только один раз.
- ◇ Если при поиске мы добираемся до ячейки, содержащей `NULL`, можно быть уверенным, что элемент с данным ключом отсутствует (иначе он попал бы в эту ячейку).

## *Хеширование с открытой адресацией: программы*

```
#define m 1999
struct htype {
    int key;           /* ключ */
    int val;          /* значение элемента данных */
} *index[m];

/* Поиск элемента */
struct htype *search (int k) {
    int i = 0, j;

    do {
        j = hash (k, i);
        if (index[j] && index[j]->key == k)
            return index[j];
    } while (index[j] && ++i < m);
    return NULL;
}
```

## *Хеширование с открытой адресацией: программы*

```
/* Добавление элемента */
int insert (int k, int v) {
    int i = 0, j;

    do {
        j = hash (k, i);
        if (index[j] && index[j]->key == k) {
            index[j]->val = v;
            return j;
        }
    } while (index[j] && ++i < m);
    /* Таблица может оказаться заполненной */
    if (i == m)
        return -1; /* Или расширим index */
    index[j] = new ();
    index[j]->key = k, index[j]->val = v;
    return j;
}
```

## *Хеширование с открытой адресацией: программы*

```
/* Внутренний поиск: вернем индекс массива */
static int search_internal (int k) {
    int i = 0, j;

    do {
        j = hash (k, i);
        if (index[j] && index[j]->key == k)
            return j;
    } while (index[j] && ++i < m);
    return -1;
}

/* Внешний поиск легко реализуется через внутренний */
struct htype *search (int k) {
    int j = search_internal (k);
    return j >= 0 ? index[j] : NULL;
}
```

# ***Хеширование с открытой адресацией: программы***

```
/* Удаление элемента */
```

```
void delete (int k) {
```

```
    int j;
```

```
    j = search_internal (k);
```

```
    if (j < 0)
```

```
        return;
```

```
    /* Нельзя писать index[j] = NULL!
```

```
        Будут потеряны ключи, возможно, находящиеся  
        за удаляемым ключом (с тем же хешем). */
```

```
    ???
```

```
}
```

# *Хеширование с открытой адресацией: программы*

```
#define SHADOW ((void *) (intptr_t) 1)

/* Удаление элемента */
void delete (int k) {
    int j;

    j = search_internal (k);
    if (j < 0)
        return;
    /* Нельзя писать index[j] = NULL! */
    free (index[j]);
    index[j] = SHADOW;
}
```

# *Хеширование с открытой адресацией: программы*

```
#define SHADOW ((void *) (intptr_t) 1)
#define ISEMPTY(e1) ((!e1) || (e1) == SHADOW)

static int search_internal (int k) {
    int i = 0, j;

    do {
        j = hash (k, i);
        if (!ISEMPTY (index[j]) && index[j]->key == k)
            return j;
    } while (index[j] && ++i < m);
    return -1;
}
```



## *Хеширование с открытой адресацией: программы*

```
#define SHADOW ((void *) (intptr_t) 1)
#define ISEMPTY(e1) ((!e1) || (e1) == SHADOW)

/* Добавление элемента */
int insert (int k, int v) {
    int i = 0, j;

    do {
        j = hash (k, i);
        if (! ISEMPTY (index[j]) && index[j]->key == k) {
            index[j]->val = v;
            return j;
        }
    } while (! ISEMPTY (index[j]) && ++i < m);

    /* Таблица может оказаться заполненной (много вставок/удалений) */
    if (i == m)
        return -1; /* Или расширим index */
    index[j] = new ();
    index[j]->key = k, index[j]->val = v;
    return j;
}
```

## Хеш-функции для открытой адресации

- ◇ *Линейная последовательность проб.*  
Пусть  $hash': U \rightarrow \{0, 1, \dots, m - 1\}$  – обычная хеш-функция.  
Функция  $hash(k, i) = (hash'(k) + i) \bmod m$   
определяет *линейную последовательность проб.*
- ◇ При линейной последовательности проб начинают с ячейки  $index[h'(k)]$ , а потом перебирают ячейки таблицы подряд:  $index[h'(k) + 1]$ ,  $index[h'(k) + 2]$ , ... (после  $index[m - 1]$  переходят к  $index[0]$ ).
- ◇ Существует лишь  $m$  различных последовательностей проб, т.к. каждая последовательность однозначно определяется своим первым элементом.

## Хеш-функции для открытой адресации

- ◆ Серьезный недостаток – тенденция к образованию *кластеров* (длинных последовательностей занятых ячеек, идущих подряд), что удлиняет поиск:
  - ◆ Если в таблице все четные ячейки заняты, а нечетные ячейки свободны, то среднее число проб при поиске отсутствующего элемента равно 1,5.
  - ◆ Если же те же  $m/2$  занятых ячеек идут подряд, то среднее число проб равно  $(m/2)/2 = m/4$ .
- ◆ Причины образования кластеров: если  $k$  заполненных ячеек идут подряд, то:
  - ◆ вероятность того, что при очередной вставке в таблицу будет использована ячейка, непосредственно следующая за ними, есть  $(k + 1)/m$  ( пропорционально «толщине слоя»),
  - ◆ вероятность использования конкретной ячейки, предшественница которой тоже свободна, всего лишь  $1/m$ .
- ◆ Таким образом, хеширование с использованием линейной последовательности проб далеко не равномерное.
- ◆ Возможное улучшение: добавляем не 1, а константу  $c$ , взаимно простую с  $m$  (для полного обхода таблицы).

## Хеш-функции для открытой адресации

- ◇ Квадратичная последовательность проб:  
 $hash(k, i) = (hash'(k) + c_1 \cdot i + c_2 \cdot i^2) \bmod m$ ,  
 $c_1$  и  $c_2 \neq 0$  – константы.
- ◇ Пробы начинаются с ячейки  $index[h'(k)]$ , а потом ячейки просматриваются не подряд, а по более сложному закону. Метод работает значительно лучше, чем линейный.
- ◇ Чтобы при просмотре таблицы  $index$  использовались все ее ячейки, значения  $m$ ,  $c_1$  и  $c_2$  следует брать не произвольными, а подбирать специально. Если обе константы равны единице:
  - ◆ находим  $i \leftarrow hash'(k)$ ; полагаем  $j \leftarrow 0$ ;
  - ◆ проверяем  $index[i]$ :
    - если она свободна, заносим в нее запись и выходим из алгоритма,
    - если нет – полагаем  $j \leftarrow (j + 1) \bmod m$ ,  
 $i \leftarrow (i + j) \bmod m$  и повторяем текущий шаг.

## Хеш-функции для открытой адресации

- ◇ *Двойное хеширование* – один из лучших методов открытой адресации.  
$$\text{hash}(k, i) = (h_1(k) + i h_2(k)) \bmod m,$$
где  $h_1(k)$  и  $h_2(k)$  – обычные хеш-функции.
- ◇ Дополнительная хеш-функция  $h_2(k)$  генерирует хеши, взаимно простые с  $m$ .
- ◇ Если основная и дополнительная функция существенно независимы (т.е. вероятность совпадения их хешей обратно пропорциональна квадрату  $m$ ), то скучивания не происходит, а распределение ключей по таблице близко к случайному.
- ◇ *Оценки.* Среднее число проб для равномерного хеширования оценивается при успешном поиске как  $\frac{1}{\alpha} \ln \frac{1}{1-\alpha}$ .  
При коэффициенте заполнения 50% среднее число проб для успешного поиска  $\leq 1,387$ , а при 90% –  $\leq 2,559$ .
- ◇ При поиске отсутствующего элемента и при добавлении нового элемента оценка среднего числа проб  $\frac{1}{1-\alpha}$ .

# Хеширование других данных

◆ Хеширование идентификаторов в компиляторе

```
hashval_t
htab_hash_string (const PTR p)
{
    const unsigned char *str = (const unsigned char *) p;
    hashval_t r = 0;
    unsigned char c;

    while ((c = *str++) != 0)
        r = r * 67 + c - 113;

    return r;
}
```

◆ Хеширование ключа переменной длины: в GCC используется

<http://burtleburtle.net/bob/hash/evahash.html>