

Almacenamiento y Recuperación de la Información

Notas de clase basadas en los libros
File Structures de Folk y Algorithms de Sedgwick

Dr. Francisco Javier Zaragoza Martínez
franz@correo.azc.uam.mx

UAM Azcapotzalco
Departamento de Sistemas

Trimestre 2009 Invierno

Exámenes y tareas

- El primer examen consistirá únicamente del tema **Estructuras de archivos** (dos tareas).
- El segundo examen consistirá de los temas **Grafos** y **Árboles AVL** (dos tareas).
- El tercer examen consistirá de los demás temas (dos tareas).

Discos y memoria

- Los discos son **muy** lentos comparados con la memoria.
- Se puede obtener un dato de la memoria en aproximadamente 10 ns.
- Para obtener un dato del disco se necesitan aproximadamente 10 ms.
- Por lo tanto, los discos son unas 10^6 veces más lentos que la memoria.

Contenido

1. Estructuras de archivos
2. Grafos y sus aplicaciones
3. Árboles AVL
4. Ordenamiento externo
5. Índices
6. Árboles B y B^+
7. Dispersión

Part I

Estructuras de archivos

Estructuras de datos y de archivos

- La diferencia de velocidad entre los discos y la memoria hace que las estructuras de datos en memoria no sirvan para resolver los problemas de datos almacenados en disco.
- Por lo tanto, debemos establecer nuevos objetivos para el diseño y especificación de estructuras de archivos.

Evaluación

- Habrá 3 exámenes (E) y 6 tareas (T).
- Cada examen valdrá 25 puntos.
- Cada tarea valdrá 5 puntos.
- S requiere $E \geq 35$, $T \geq 15$ y $E + T \geq 60$.
- B requiere $E \geq 40$, $T \geq 20$ y $E + T \geq 73$.
- MB requiere $E \geq 45$, $T \geq 25$ y $E + T \geq 87$.

Contenido

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
 - Objetivos de las estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros
6. Organización de archivos para mejora del desempeño

Objetivos I

- Se desea obtener la información buscada con un solo acceso al disco.
- Si eso no es posible, se desean estructuras de archivos que nos permitan encontrar la información con tan pocos accesos al disco como sea posible.
- Queremos que la información relacionada quede agrupada, de modo que podamos obtenerla con un solo acceso al disco.

1. Se deben mantener todas estas propiedades aún cuando los archivos cambien, crezcan o se hagan más pequeños cuando se agregue o borre información.
2. Las estructuras de datos deben aprovechar los dispositivos de almacenamiento, ya sean secuenciales o de acceso arbitrario: cintas, discos, discos compactos, etc.

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

- Un **archivo físico** es una colección de bytes almacenada en algún dispositivo (cinta, disco, disco compacto, etc.)
- Un **archivo lógico** es la visión de un programa de un archivo: el programa puede leer o escribir datos sin saber cómo ni dónde.

- Abajo `fis` es el archivo físico, `fp` es el archivo lógico y modo es alguno de `w` (escritura) `r`, (lectura) o `a` (agregado) seguido posiblemente de `+` (actualización) o `b` (binario).

```
#include <stdio.h>

FILE *fp;

if ((fp = fopen(fis, modo)) == NULL) {
    /* no se pudo abrir el archivo */
} else {
    /* todo bien */
}
```

- Abajo `fp` es el archivo lógico.

```
if (fclose(fp) == EOF) {
    /* no se pudo cerrar el archivo */
} else {
    /* todo bien */
}
```

Contenido

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - **Lectura y escritura de archivos**
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 19 / 464

Escritura de archivos

- Al nivel más bajo se tiene al menos la operación `escribe(archivo, fuente, cuenta)` que escribe cuenta bytes en el archivo lógico tomados a partir de la dirección fuente.
- A niveles más altos, se pueden tener varias operaciones de escritura de caracteres, enteros, flotantes, cadenas, estructuras, etc.

```
size_t r, n;  
tipo a[MAX];  
  
r = fwrite(a, sizeof(tipo), n, fp);
```

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 20 / 464

Contenido

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - **Tipos de acceso y búsqueda**
 - Consideraciones especiales
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 21 / 464

Lectura de archivos

- Al nivel más bajo se tiene al menos la operación `lee(archivo, destino, cuenta)` que lee cuenta bytes del archivo lógico colocándolos en la dirección destino.
- A niveles más altos, se pueden tener varias operaciones de lectura de caracteres, enteros, flotantes, cadenas, estructuras, etc.

```
size_t r, n;  
tipo a[MAX];  
  
r = fread(a, sizeof(tipo), n, fp);
```

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 20 / 464

Escritura de archivos en C

- Abajo `n` es el número de objetos de cierto tipo que se desean escribir en el archivo lógico `fp` del arreglo `a` y `r` es el número de objetos que se escribieron en realidad.

```
size_t r, n;  
tipo a[MAX];  
  
r = fwrite(a, sizeof(tipo), n, fp);
```

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 23 / 464

Acceso secuencial y arbitrario

- Cada vez que hacemos una lectura o escritura avanzamos una o más posiciones en el archivo.
- A este tipo de acceso se le llama **secuencial**.
- Pero en ocasiones queremos brincar a alguna posición específica del archivo, por ejemplo, porque sabemos que allí está el siguiente dato que necesitamos.
- A este tipo de acceso se le llama **arbitrario**.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 26 / 464

Lectura de archivos en C

- Abajo `n` es el número de objetos de cierto tipo que se desean leer del archivo lógico `fp` en el arreglo `a` y `r` es el número de objetos que se leyeron en realidad.

```
size_t r, n;  
tipo a[MAX];  
  
r = fread(a, sizeof(tipo), n, fp);
```

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 21 / 464

Fin de archivo

- Normalmente se tiene una operación que nos indica si ya hemos leído el último dato o byte de un archivo lógico.
- En C, esto se hace de la siguiente forma:

```
if (feof(fp)) {  
    /* llegamos al fin de archivo */  
} else {  
    /* aun quedan datos por leer */  
}
```

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 24 / 464

Operación de búsqueda

- A la operación que nos permite brincar de una posición a otra de un archivo se le llama **búsqueda** (**seek** en inglés).
- Esta operación es de la forma `busqueda(archivo, posición)` donde `se` indica la **posición** del archivo lógico a la que se quiere brincar.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 27 / 464

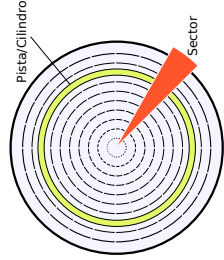
- Abajo pos es la posición en el archivo lógico fp a la que queremos brincar con respecto al origen que puede ser SEEK_SET (principio), SEEK_CUR (actual) o SEEK_END (fin).

```
int origen;
long pos;
fseek(fp, pos, origen);
```

- Diseño y especificación de estructuras de archivos
- Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
- Almacenamiento secundario
- Conceptos fundamentales de estructuras de archivos

Manipulando archivos con registros

- Diseño y especificación de estructuras de archivos
- Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
- Almacenamiento secundario
 - Discos
 - Cintas magnéticas
 - Tipos de almacenamiento
 - Archivos y el sistema operativo
 - Buffers
- Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
- Manipulando archivos con registros



- Cada superficie está dividida en N_{pis} **pistas** concéntricas.
 - Ejemplo:** $N_{pis} = 10$.
- Cada pista está dividida en N_{sec} **sectores** separados por espacios.
 - Ejemplo:** $N_{sec} = 24$.

- Diseño y especificación de estructuras de archivos
- Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
- Almacenamiento secundario
- Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
- Manipulando archivos con registros

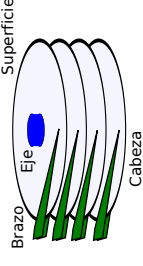
Manipulando archivos con registros

- Los accesos al disco siempre son más lentos que los accesos a la memoria.
- Recuerde que los discos son unas 10^6 veces más lentos que la memoria.
- Pero no todos los accesos al disco son igual de lentos.
- Esto se debe a la forma en la que trabajan los discos.

- Un sector es la unidad más pequeña que se puede direccionar en un disco.
- Al conjunto de pistas que quedan una arriba de otra en las diferentes superficies se le llama **cilindro**.
- Se pueden leer todos los datos almacenados en un cilindro sin mover las cabezas.
- A este movimiento se le llama **búsqueda**.

- Diseño y especificación de estructuras de archivos
- Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
 - Archivos físicos y lógicos
 - Apertura de archivos
 - Cerrado de archivos
 - Lectura y escritura de archivos
 - Tipos de acceso y búsqueda
 - Consideraciones especiales
- Almacenamiento secundario
- Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
- Manipulando archivos con registros

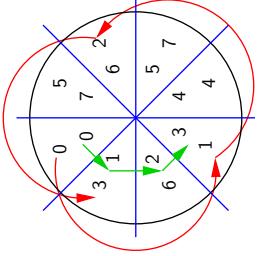
Manipulando archivos con registros



- La información está almacenada en N_{sup} **superficies** que giran alrededor de un **eje**.
 - Ejemplo:** $N_{sup} = 4$.
- Cada una tiene una **cabeza** de lectura y escritura que está unida a un **brazo**.

- Cada uno de los sectores de un disco tiene una cierta capacidad de C_{sec} bytes.
- La capacidad de pistas, superficies y disco pueden calcularse en términos de C_{sec} :
 - $C_{pis} = N_{sec} \times C_{sec}$
 - $C_{sup} = N_{pis} \times C_{pis}$
 - $C_{dis} = N_{sup} \times C_{sup}$
- ¿Cómo se calcula la capacidad de un cilindro?

- Se pueden numerar los sectores de una pista como están colocados de forma física, pero es posible que no se puedan leer en ese orden.
- Por eso a veces se **compaginan** para no tener que esperar una vuelta completa para leer dos sectores consecutivos.



- A veces los sectores se organizan en **grupos** con un número fijo de sectores contiguos.
- Así, una vez que se localiza un grupo en el disco se pueden leer todos sus sectores sin realizar ninguna búsqueda.
- Los grupos suelen usarse en las tablas de asignación de archivos (FAT).
- Una colección de grupos adyacentes se llama un **alcance**.
- En inglés: **cluster** y **extent**.

- Todos los sectores de un disco deberían contener el mismo número de bytes, pero a veces eso no es posible.
- Ejemplo:** grabar 300 bytes en un sector de 512 bytes.
- A esto se le llama **fragmentación interna**.
- También puede ocurrir al nivel de grupos.

- Existen otras fuentes de pérdida de espacio.
- Por ejemplo, la debida a información que necesite estar en el disco pero que no está relacionada con los datos.
- Ejemplo:** la información de formato.

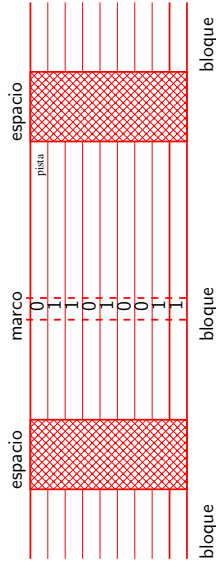
- El **tiempo de búsqueda** es el requerido para mover el brazo al cilindro correcto. En **promedio** es $\approx \frac{1}{3}$ del tiempo de lado a lado.
- La **espera rotacional** es el tiempo que necesita el disco para girar de modo que el sector deseado se encuentre bajo la cabeza. En **promedio** es $\approx \frac{1}{2}$ del tiempo de revolución.
- El **tiempo de transferencia** se puede calcular

$$\frac{\text{bytes transferidos}}{\text{bytes en una pista}} \times \text{tiempo de revolución}$$

- Hay muchas técnicas para tratar de minimizar los efectos de estas esperas:
 - Cambiar el tamaño de los grupos.
 - Usar múltiples discos.
 - Usar paralelismo.
 - Usar discos en memoria.
 - Usar **caches**, **bufers**, etc.

- Diseño y especificación de estructuras de archivos
- Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
- Almacenamiento secundario
 - Discos
 - Cintas magnéticas
 - Tipos de almacenamiento
 - Archivos y el sistema operativo
 - Buffers
- Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
- Manipulando archivos con registros

- A diferencia de los discos, las cintas no proveen de ninguna facilidad para el acceso directo (o arbitrario) de datos.
- Sin embargo, proveen de un acceso secuencial muy rápido.
- Las cintas son pequeñas y económicas comparadas con los discos de la misma capacidad.



- Una cinta se puede pensar como dividida en **pistas**. Cada pista es una sucesión de bits.
- Un **marco** son los bits en la misma posición de todas las pistas.

- El último bit del marco no suele formar parte de un dato, sino que se suele usar para verificar su validez.
- Un método común es el de asegurar que la cantidad de unos en un marco siempre tenga la misma paridad.
- Así se habla de paridad **par** o **impar**, siendo esta última la más común.

- Los marcos están agrupados en **bloques de datos**.
- Los bloques están separados por **espacios** que no contienen datos.
- El propósito de los espacios es el de sincronizar el flujo de datos.

- Las cintas se suelen clasificar según tres de sus parámetros.
 - Su **densidad** d (de 800 a 30000 bit/in).
 - Su **velocidad** v (de 30 a 200 ft/s).
 - Su **tamaño de espacio** s (de 0.3 a 0.75 in).
- Además se considera la **longitud** ℓ de la cinta.
- Observe que todos estos parámetros son **constantes**.

Relaciones entre los parámetros

- Si la cinta tiene n bloques de datos y cada uno de ellos mide b in, entonces su longitud queda dada por $\ell = n(b + s)$.
- Observe que b y n son **variables**.
- La elección adecuada de estos parámetros impacta la cantidad de información que se puede almacenar en la cinta.
- ¿Qué pasa si $n = 1$? ¿Y si $b = 0$?

Discos y cintas

- Los discos se usan para tener acceso arbitrario a archivos y para almacenar archivos cuando se desea acceso inmediato.
- Las cintas se usan para procesar archivos secuencialmente y para almacenar archivos por periodos de tiempo muy largos.
- Estos roles han cambiado un poco gracias a la disminución del costo de los discos.
- Las cintas siguen siendo, en ocasiones, el método más eficiente de almacenamiento.

Tasas de transmisión de datos

- La **tasa nominal de transmisión de datos** es la máxima velocidad a la que se pueden transmitir datos de una cinta y queda dada por $12vd$. ¿De dónde salió el 12?
- La **tasa efectiva de transmisión de datos** es la velocidad real a la que se transmiten datos de una cinta y queda dada por $12vd \frac{b}{b+s}$.
- En ambos casos se debe multiplicar por el número de bits de datos en un marco.

Contenido

- 1 Diseño y especificación de estructuras de archivos
- 2 Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
- 3 Almacenamiento secundario
 - Discos
 - Cintas magnéticas
 - Tipos de almacenamiento
 - Archivos y el sistema operativo
 - Buffers
- 4 Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
- 5 Manipulando archivos con registros

Almacenamiento secundario

- Tipos: acceso directo y secuencial.
- Medio: cintas y discos magnéticos.
- Tiempo de acceso: 10^{-3} a 10^2 s.
- Capacidad: 10^4 a 10^{11} bytes.
- Costo: 10^{-7} a 10^{-2} pesos/byte.

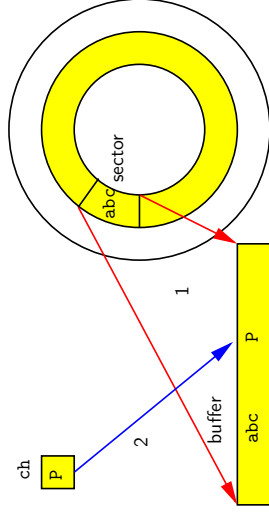
- Tipos: archivo y copia de seguridad.
- Medio: cintas y discos ópticos.
- Tiempo de acceso: 1 a 10^2 s.
- Capacidad: 10^4 a 10^{12} bytes.
- Costo: 10^{-7} a 10^{-5} pesos/byte.

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
 - Discos
 - Cintas magnéticas
 - Tipos de almacenamiento
 - Archivos y el sistema operativo
 - Buffers
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

El programa hace la llamada

- Supongamos que queremos agregar un byte que representa al carácter P almacenado en la variable ch en cierto archivo.
- Llamamos a escribe(archivo, ch, 1).
- Esto resulta en una solicitud al sistema operativo, el cual se encargará de supervisar que la llamada se efectúe exitosamente.

Actualización del buffer



- Si fuera necesario se lee el sector en un buffer y luego se copia la P a la posición correspondiente.

El manejador de archivos

- El sistema operativo, siendo suficientemente complejo, contiene un subsistema llamado **manejador de archivos** que se encarga de todo lo relacionado a la entrada, salida y dispositivos de almacenamiento.
- El manejador de archivos verifica que la solicitud se pueda llevar a cabo (archivo abierto para escritura, etc.).
- Si todo va bien, lee de la FAT en que disco, cilindro, pista y sector se debe colocar el byte.

El buffer de entrada y salida

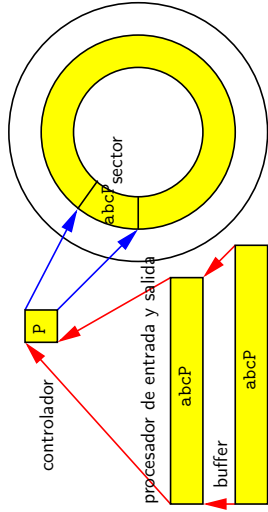
- El manejador de archivos debe determinar si ese sector ya está en la memoria o no.
- En el segundo caso, se debe encontrar un **buffer de entrada y salida** para poder leer el sector en ese espacio.
- El buffer permite que se puedan hacer los accesos de entrada y salida al disco en unidades de un sector o un bloque.
- El buffer se copiará al disco cuando se llene o cuando se cierre el archivo correspondiente.

El byte deja la memoria

- Hasta este momento, todo el movimiento del byte ha ocurrido en la memoria principal.
- Ahora el contenido del buffer se pasará a un procesador de entrada y salida junto con la información de en qué parte del disco deberá ser almacenado.
- Este procesador ahora deberá esperar hasta que el controlador del disco le indique que está disponible para escritura.

Y finalmente llega al disco

- Lo que pasa ahora es mecánico y muy lento.
- El disco debe mover su cabeza a la pista pedida (a menos que ya esté allí) y debe esperar a que el sector deseado pase debajo de la cabeza.
- Cuando esto ocurre, se envían al disco uno por uno los bytes del buffer (incluyendo nuestra P) y sus bits se escriben uno por uno a la superficie del disco.
- Y la P queda allí, girando plácidamente.



- El buffer se copia al procesador de entrada y salida, de allí va al controlador del disco y finalmente al sector.

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
 - Discos
 - Cintas magnéticas
 - Tipos de almacenamiento
 - Archivos y el sistema operativo
 - Buffers
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

- Para evitar ese problema se suelen mantener al menos dos buffers cambiando sus roles.
- La idea es que se puedan procesar los datos de un buffer mientras se están transfiriendo datos entre el otro buffer y el disco.
- Por supuesto, se pueden mantener más de dos buffers estableciendo políticas más o menos complicadas para su uso (usado menos recientemente, etc.).
- En cualquier caso, se debe experimentar.

- La unidad básica de información es el **campo**, el cual contiene un solo valor. Los campos se pueden organizar de al menos dos formas.
- Un **arreglo** está formado por varios campos del mismo tipo.
- Un **registro** está formado por diferentes tipos de campos.
- Esto corresponde con los conceptos de **miembro**, **vector** y **estructura** almacenados en la memoria principal.

Ejemplos de arreglos

```
cero | uno | dos | tres | cuatro
cero...uno...dos...tres...cuatro
```

Ejemplos de registros

```
File Structures|Folk|1998|Addison Wesley|0-201-87401-6
Algoritmos en C++|Sedgewick|1995|Pearson|968-444-401-X
```

- Existen al menos cuatro formas de organización:
 - Hacer que los campos tengan longitud predecible.
 - Comenzar cada campo con un indicador de longitud.
 - Colocar un separador al final de cada campo.
 - Utilizar expresiones de la forma `dato=valor` para identificar cada campo y su contenido.

Campos de longitud predecible

- Es muy fácil recuperar la información del archivo.
- Sabemos cuánto mide cada campo y cada registro.
- Pero esto tiene sus inconvenientes:
- Si el espacio destinado a un campo es muy grande se desperdicia.
- Y si es muy corto es posible que algunos datos no quepan.

Ejemplos

```
File Structures Folk 1998Addison Wesley0-201-87401-6
Algoritmos en C++Sedgewick1995Pearson 968-444-401-X
```

Estructuras de archivos

Trimestre 091

78 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

74 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

75 / 464

Campos con descriptores

- A diferencia de las anteriores formas, ahora es posible que un campo provea información acerca de sí mismo.
- Esto permite tener campos adicionales a los previstos o campos ausentes.
- Normalmente se usan en conjunto con los separadores.
- Hay que cuidar que el descriptor dato no sea muy largo con respecto a `vaLlor`.

Ejemplos

```
TITULO=File Structures TITULO=Algoritmos en C++
AUTOR=Folk FECHA=1995
FECHA=1998 EDITORIAL=Pearson
EDITORIAL=Addison Wesley AUTOR=Sedgewick
ISBN=0-201-87401-6 ISBN=968-444-401-X
```

Estructuras de archivos

Trimestre 091

76 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

77 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

78 / 464

Observaciones II

- En la cuarta forma se mantienen las reglas sobre delimitadores y normalmente se usa uno distinto al que separa los campos.
- Al segundo archivo de la quinta forma se le llama **índice**.
- En general, ningún método es mejor que los demás para una situación cualquiera.

Estructuras de archivos

Trimestre 091

79 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

80 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

81 / 464

Campos con indicadores de longitud

- Si agregamos la longitud, sigue siendo fácil recuperar la información (siempre y cuando se coloque la cuenta al inicio del campo).
- Incluso se puede saber con cierta precisión cuánto espacio adicional se necesita para incluir esta cuenta.
- Observe que el subcampo de longitud es a su vez de longitud fija.

Ejemplos

```
15 4 4143File StructuresFolk1998Addison Wesley0-201-87401-6
17 9 4 713Algoritmos en C++Sedgewick1995Pearson968-444-401-X
```

Estructuras de archivos

Trimestre 091

74 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

75 / 464

Formas de organización de registros

- De la misma manera, se necesitan organizar los registros en un archivo. Existen al menos cinco formas de hacer esto.
 - 1 Hacer que tengan longitud predecible.
 - 2 Hacer que los registros tengan un número de campos predecible.
 - 3 Comenzar con un indicador de longitud.
 - 4 Colocar un separador al final del registro.
 - 5 Usar un segundo archivo para almacenar el lugar de inicio de cada registro.

Indicadores de longitud y buffers

- Si queremos colocar un indicador de longitud al principio de cada registro debemos conocer su valor de antemano.
- Es por eso que primero se debe construir el registro para después escribirlo al archivo.
- A esto también se le llama **buffer**.
- Los buffers también se pueden usar para leer un registro completo a la vez.
- Las operaciones de escritura y lectura se deben poder coordinar entre sí.

Estructuras de archivos

Trimestre 091

80 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

81 / 464

Campos con separadores

- Si agregamos separadores, estos se deben poder distinguir fácilmente de los datos.
- Por lo tanto, la selección del separador es importante.
- Por ejemplo, no podemos usar espacios como separadores si los datos son frases de más de una palabra.

Ejemplos

```
File Structures|Folk|1998|Addison Wesley|0-201-87401-6
Algoritmos en C++|Sedgewick|1995|Pearson|968-444-401-X
```

Estructuras de archivos

Trimestre 091

74 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

75 / 464

Observaciones I

- La primera forma es muy común. Observe que no es equivalente a que todos los campos tengan longitud fija.
- La segunda forma es muy útil cuando los registros tengan esa propiedad.
- La tercera forma es muy común cuando se trabaja con registros de longitud variable.

Representación de la longitud

- Hay al menos dos formas en las que se puede escribir la longitud: binario o ASCII.
- Sin importar cuál se use, debe ser posible distinguirla del resto del archivo.
- **Ejemplo:** 65 en ASCII produce 0x36 0x35 mientras que en binario produce 0x41.
- No todos los sistemas representan los números binarios de la misma forma. La pareja de bytes 0x01 0x02 puede significar 258 en un sistema y 513 en otro.

Estructuras de archivos

Trimestre 091

80 / 464

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco)

Estructuras de archivos

Trimestre 091

81 / 464

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros
 - Acceso a registros
 - Estructura de registros
6. Organización de archivos para mejora del desempeño

Clave primaria

- Normalmente se desea que las claves de todos los registros presentes sean distintas.
- Si esto no ocurre podemos tener una confusión acerca de cuál es el registro buscado.
- Lo más fácil es prevenir que el problema aparezca.
- A esta clave única se le llama **clave primaria**.
- Esto abre la puerta a que haya claves **secundarias**, **terciarias**, etc.

Ejemplos

RFC, CURP, ISBN, ISSN, etc.

Eficiencia de la búsqueda secuencial

- Si tenemos n registros y hacemos una lectura por registro entonces haremos un máximo de n y un promedio de $n/2$ lecturas.
- Por supuesto, si agrupamos los registros en grupos de k entonces haremos un máximo de n/k y un promedio de $n/(2k)$ lecturas.
- Como k es constante, de todas formas el número de lecturas es proporcional a n .

- Nuestra estructura de archivos se enfoca en el registro como unidad de información.
- Tiene sentido pensar en cómo leer un registro específico sin leer todo el archivo.
- Como primera medida resulta conveniente identificar un registro con una **llave** o **clave**.
- En inglés **key**.

- Es más fácil pensar en el registro de Juan que en el **primer** registro.
- Como esta clave será proporcionada por un usuario que puede cometer errores, se debe establecer una **forma canónica**.
- Esto quiere decir que algunas claves que parecen distintas (como Juan, JUAN y JUAN) en realidad deben representar a la misma clave (por ejemplo jUAN).

Selección de la clave

- Se debe tener cuidado en la selección de la clave primaria.
- Lo mejor es que la clave primaria **no** dependa de los campos del registro.
- ¿Cuántos registros con clave jUAN hay?
- La clave primaria **no** debe cambiar cuando cambie el registro (recuerde que una persona puede cambiar sus datos personales, pero sigue siendo la misma persona).

Búsqueda secuencial por clave

- Una vez que tenemos claves es muy sencillo escribir un programa que lea el archivo secuencialmente hasta que encuentre los registros con las claves deseadas.
- ¿Qué tan eficiente es esto?
- Recuerde que nuestra principal preocupación es la cantidad de lecturas que se hacen del disco.

Aplicaciones de la búsqueda secuencial

- Aunque la búsqueda secuencial parece demasiado lenta, tiene sus aplicaciones:
 - Búsqueda de patrones.
 - Archivos con pocos registros.
 - Archivos en los que casi nunca tiene que realizarse una búsqueda.
 - Archivos almacenados en cinta.
- Búsquedas en las que se espera obtener muchos resultados.

Acceso directo a registros

- Una alternativa es el **acceso directo**.
- Se puede tener acceso directo a un registro si podemos buscar (**seek**) directamente el principio del registro para leerlo inmediatamente.
- De esta manera no importa que tan grande sea el archivo, se puede localizar cualquier registro en un tiempo constante.

- ¿Cómo sabemos dónde inicia un registro?
- Hay varias formas de resolver este problema.
- La más fácil es cuando todos los registros tienen la misma longitud y sabemos el **número de registro relativo** que buscamos.
- Si sabemos que cada registro mide r bytes y que el registro buscado tiene número relativo n entonces éste comienza a partir del byte rn .
- Los bytes y registros se numeran desde el 0.

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros
 - Acceso a registros
 - Estructura de registros
6. Organización de archivos para mejora del desempeño

- En ocasiones es necesario o conveniente agregar cierta información adicional a un archivo que sirva para su uso posterior.
- Frecuentemente se usa un **registro de cabecera** para incluir información como el número de registros, el tamaño de los registros, el momento de su última actualización, el nombre del archivo y la longitud de la cabecera.

- Seguramente, el registro de cabecera tendrá una estructura distinta a la de los demás registros del archivo.
- El propósito del registro de cabecera es que el archivo se autodescriba.
- Esto sirve para que los programas que usen este archivo no necesiten saber con anticipación todos los detalles de la estructura del archivo.

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros

- Hay muchas razones por las cuales es buena idea comprimir archivos:
- Uso de menos espacio.
- Transmisión más rápida.
- Transmisión con menor ancho de banda.
- Procesamiento secuencial más rápido.

- Existen varias técnicas de compresión de datos:
- Usar una notación distinta (abreviaturas).
- Suprimir información repetida.
- Uso de códigos de longitud variable.
- Eliminación de datos.

- Se logra codificando los datos en campos de longitud fija y casi siempre resulta en datos binarios (es decir, no en ASCII).
- Tiene varios problemas:
- El archivo ya no podrá ser leído por una persona común y corriente.
- Hay un costo de codificación y decodificación.
- Todos los programas que usen el archivo deberán de conocer la codificación.

- La respuesta depende del contexto.
- Si el archivo ya es muy pequeño, si lo usan muchos programas distintos o si alguno de ellos no puede lidiar con datos en binario entonces es una **mala** idea.
- Si el archivo es muy grande y sólo lo usa un programa entonces es una **buena** idea.

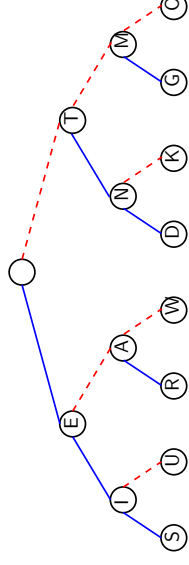
- Se usa en archivos que contienen pocos datos y mucho espacio desperdiciado (como las imágenes con pocos detalles).
- Se transforman las secuencias de datos consecutivos idénticos (llamadas **corridas**) en secuencias especiales.
- Estas consisten de un byte indicador de corrida, el dato que se repite y la cantidad de veces que se repite.

- Suponga que se quiere comprimir la cadena
001212111110000222111100000001000
usando al 2 como indicador de corrida y los dígitos del 1 al 9 para indicar la cuenta.
- Una corrida debe tener longitud al menos cuatro, excepto para el 2. ¿Porqué?
- La cadena comprimida resultante es
001222112212152052232142081000.
- ¿Será cierto que siempre se comprime?

Códigos de longitud variable

- Si un dato aparece muchas más veces en un archivo que otro dato en el mismo archivo tiene sentido asignarle un código más corto al primero que al segundo.
- El código Morse es un ejemplo muy conocido de este tipo de código.
- Otro ejemplo (donde la tabla de codificación puede cambiar de archivo a archivo) es la codificación de Huffman.

Código Morse



- Árbol binario de decisión que contiene parte del código Morse
- La palabra MORSE se codifica como --- .-. . . . en Morse.

Código de Huffman

- A diferencia del código Morse, este tipo de códigos no necesita separadores para saber donde termina una letra.
- Se obtienen a partir de las probabilidades de aparición de las letras en un archivo.
- **Ejemplo:** si las letras a, b, c, d, e, f aparecen con probabilidades 0.1, 0.23, 0.45, 0.06, 0.07, 0.09 entonces sus códigos son 0000, 01, 1, 0011, 0010, 0001.
- ¿Qué dice en 10010111010110010101?

Compresión con pérdida

- A veces no es necesario preservar la información hasta el último detalle.
- Archivos de sonido, imagen o video.
- Se pueden lograr grandes ganancias descartando la información que resulte irrelevante.
- **Ejemplos:** mp3, jpeg y mpeg.

Contenido

- 1 Diseño y especificación de estructuras de archivos
- 2 Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
- 3 Almacenamiento secundario
- 4 Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
- 5 Manipulando archivos con registros
- 6 Organización de archivos para mejora del desempeño
 - Compresión de datos
 - Compactación de archivos
 - Búsqueda y ordenamiento internos
 - Ordenamiento por claves

Recuperando espacio en archivos

- Si el único tipo de operación que se realiza en un archivo es la de **agregar** registros entonces nunca se desperdiciará espacio.
- La situación cambia si se permiten **borrados** o **modificaciones** de registros.
- Una modificación se puede ver como un borrado seguido de una adición, por lo que no la estudiaremos a detalle.

- Un primer mecanismo para recuperar el espacio perdido por operaciones de borrado se llama **compactación**.
- Éste busca a través del archivo aquel espacio en el que no haya datos y lo recupera.
- Para ello se necesita una forma de saber si cierto espacio contiene o no datos.
- Una forma de hacer esto es colocando un **indicador** o **campo** de borrado en el registro.

- La compactación no se hace con frecuencia.
- Los programas que usen estos archivos deben ignorar los registros borrados.
- Una ventaja es que se puede recuperar un registro borrado siempre y cuando no se haya realizado una compactación.
- Si hay espacio disponible, la forma más fácil de hacer la compactación es usando un segundo archivo (aunque no es necesario).

- La compactación tiene varios problemas.
- Si el archivo se modifica con gran frecuencia entonces la compactación también deberá ocurrir frecuentemente.
- Si el programa que usa el archivo es interactivo entonces el usuario tendrá que esperar una cantidad considerable de tiempo para que se efectúe esta operación.

Registros de longitud fija

Lista de registros disponibles

Pila de registros disponibles

- Suponga que los registros son de longitud fija. Entonces cualquier registro cabe en el espacio liberado por uno borrado.
- Por lo tanto, si sabemos dónde hay un espacio libre lo podemos reutilizar.
- Una forma simple es la de buscar secuencialmente en el archivo hasta que encontremos un registro borrado.
- Si el archivo es muy grande este proceso es demasiado lento.

- Se necesita un método para decidir inmediatamente si hay o no espacio reutilizable y, en su caso, saber dónde está.
- Una forma de lograr esto es creando una lista ligada de registros disponibles.
- Como el orden en el que se encuentren estos registros es indistinto conviene utilizar el tipo de lista ligada más sencillo de implementar.
- ¿Cuál es?

- Se necesita una forma de indicar dónde está el tope de la pila y cuándo no hay más elementos en la pila.
- No podemos usar apuntadores ¿porqué?
- Pero podemos usar los números de registro relativos para indicar dónde está el siguiente elemento libre y el -1 para indicar que no hay más elementos.
- Este indicador se puede guardar en un campo del registro (y el tope en la cabecera).

Registros de longitud variable

Fragmentación externa

Políticas de reuso de registros

- Si los registros son de longitud variable:
- Ya no podemos usar el número de registro relativo, así que debemos usar en su lugar la posición en bytes del registro en el archivo.
- Además, necesitamos saber de qué longitud es cada registro (aunque esa información podría ya existir en el registro).
- Tampoco podemos usar cualquier registro libre sino sólo los que sean suficientemente grandes: la pila ya no nos será útil.

- Un problema nuevo es ¿qué hacer con el espacio que sobra al usar un registro disponible más grande de lo necesario?
- ¡La idea de usar registros de longitud variable era la de desaparecer este problema!
- Una opción es colocar ese espacio extra de nuevo en la lista de espacio disponible.
- Puede ocurrir que ese espacio sea tan pequeño que no sea utilizable.
- Este es un caso de **fragmentación externa**.

- ¿Cómo decidimos cuál espacio libre utilizar para grabar un registro?
- Esto ya no es **ciencia**, sino más bien **arte**.
- Algunas estrategias comunes son:
 - En el primero que quepa (first fit).
 - En el de menor tamaño (best fit).
 - En el de mayor tamaño (worst fit).
- Ninguna de ellas es mejor que las demás para una situación arbitraria.

Contenido

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros
6. Organización de archivos para mejora del desempeño
 - Compresión de datos
 - Compactación de archivos
 - **Búsqueda y ordenamiento internos**
 - Ordenamiento por claves

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 118 / 464

Condiciones para mejores métodos

- Se debe cumplir al menos una de las siguientes:
 1. No debe ser necesario reorganizar los registros en un archivo cada vez que se agregue un nuevo registro (índices y técnica de dispersión).
 2. Debe estar asociado con una estructura que nos permita una mejora sustancial en la velocidad de reorganización de un archivo (árboles B, B⁺, B*, etc).
- Estudiaremos estos métodos más adelante.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 121 / 464

Primer método

- Archivo original

pez	ola	uno	non	voz	res	ana	sol
-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

- Copia en la memoria

pez	ola	uno	non	voz	res	ana	sol
0	1	2	3	4	5	6	7

- Ordenado en memoria

ana	non	ola	pez	res	sol	uno	voz
6	3	1	0	5	7	2	4

- Archivo final

ana	non	ola	pez	res	sol	uno	voz
-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----	-----

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 124 / 464

Búsqueda y ordenamiento

- Suponga que un archivo tiene n registros.
- La búsqueda secuencial tarda $\propto n$.
- El ordenamiento secuencial tarda $\propto n^2$.
- La búsqueda binaria tarda $\propto \log n$.
- El ordenamiento eficiente tarda $\propto n \log n$.
- Todos son **muy** lentos con archivos.
- Estas operaciones deberían hacerse solamente en la memoria.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 119 / 464

Contenido

1. Diseño y especificación de estructuras de archivos
2. Operaciones fundamentales de procesamiento de archivos
3. Almacenamiento secundario
4. Conceptos fundamentales de estructuras de archivos
5. Manipulando archivos con registros
6. Organización de archivos para mejora del desempeño
 - Compresión de datos
 - Compactación de archivos
 - Búsqueda y ordenamiento internos
 - **Ordenamiento por claves**

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 122 / 464

Problemas de éste método

- Al principio parece que el método funciona.
- Podemos ordenar archivos mucho más grandes en la misma cantidad de memoria.
- Pero los registros se deben leer dos veces.
- La primera vez es en orden secuencial.
- Pero la segunda vez es en orden arbitrario.
- Así que no funciona como esperábamos.
- ¿Cómo resolver este problema?

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 125 / 464

Limitaciones

- Los métodos eficientes de búsqueda y ordenamiento tienen serias limitaciones.
- La búsqueda binaria requiere de más de dos accesos al disco.
- Mantener un archivo ordenado es muy caro.
- El ordenamiento en memoria sólo sirve para archivos pequeños.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 120 / 464

Ordenamiento por claves

- Observe que no se necesita tener todo el registro para poder ordenarlo.
- Basta tener las llaves o claves.
- Un primer método de mejora es:
 1. Leer las llaves junto con los números relativos de cada registro.
 2. Ordenar las llaves en memoria.
 3. Reescribir los registros en el nuevo orden.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 123 / 464

Solución para éste método

- No reescribamos el archivo, sino que generemos un segundo **archivo índice**.
- Éste archivo contendrá la estructura generada en memoria. Cada uno de sus registros contendrá dos campos: la clave y el número relativo del registro original.
- Esto se puede hacer con una lectura secuencial del archivo original seguida de una escritura secuencial del archivo índice.
- Esto sí es más rápido que la solución original.

Francisco Zaragoza (UAM Azcapotzalco) Estructuras de archivos Trimestre 091 126 / 464

- Archivo original

0	1	2	3	4	5	6	7
pez	ola	uno	non	voz	res	ana	sol

- Archivo índice

0	1	2	3	4	5	6	7
ana	non	ola	pez	res	sol	uno	voz
6	3	1	0	5	7	2	4

- Observe que con este método los registros no se mueven de su lugar.
- ¿Qué pasaría si en algún registro del archivo hubiera un indicador del número relativo de otro registro?
- Al mover los registros el indicador sería inútil.
- Cuando un archivo contiene este tipo de referencias se dice que los registros **están fijos (pinned)** y si éstas se pierden se dice que **quedan colgando (dangling)**.

Part II

Grafos y sus aplicaciones

Contenido

Objetos y conexiones

Mapas y caminos

7 Representación de grafos y aplicaciones

- Grafos (no dirigidos)
- Grafos dirigidos
- Recorridos de un grafo
- Grafos con costos

- Muchos problemas cotidianos se formulan de manera natural por medio de objetos y las conexiones que haya entre ellos.
- Mapas y caminos.
- Laberintos.
- Circuitos eléctricos.
- Redes de computadoras.
- Redes sociales.

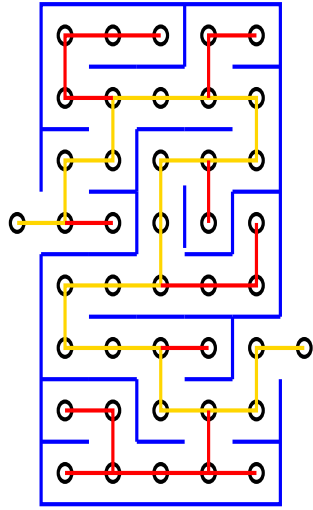


La red del Metro

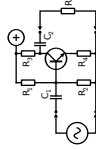
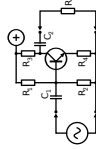
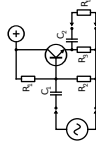
Laberintos

Circuitos eléctricos

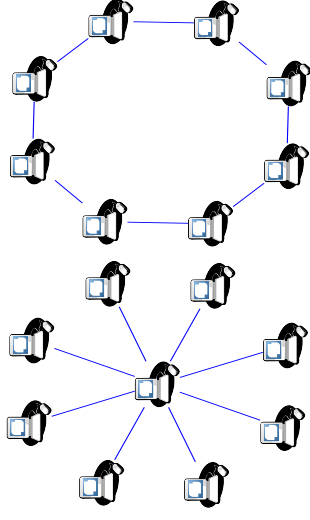
Redes de computadoras



Un laberinto resuelto

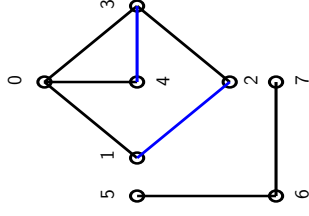


Tres amplificadores con transistores.



Redes tipo estrella y anillo

- Un grafo $G = (V, E)$ es una pareja ordenada de conjuntos de **vértices** y **aristas**.
- Todos los vértices y aristas de G deben ser distintos (es decir, tener nombres distintos).
- Cada arista une a dos vértices.
- A veces una arista une a un vértice consigo mismo (**lazo**) o más de una arista une a los mismos vértices (**paralelas**).
- Y a veces las aristas tienen **costos**.



- Generalmente se representa a un grafo con un dibujo donde cada vértice es un punto y cada arista es una línea que une dos puntos.
- La ubicación de los puntos y la forma de las líneas suele no importar, pues solamente representan relaciones.
- Pero a veces un grafo representa a un objeto geométrico y en ese caso ambas cosas resultan ser importantes.

Un bosque, un camino y un ciclo.

Caminos y conexidad

- Un **camino** es una secuencia de vértices en la que cada dos vértices consecutivos están unidos por una arista.
- Un grafo es **conexo** si hay caminos entre cada pareja de vértices.
- Si un grafo no es conexo entonces tiene más de una **componente conexa**.
- Un camino que no repite vértices se llama **camino simple**.

Ciclos y árboles

- Un camino que comienza y termina en el mismo vértice es un **circuito**.
- Un circuito que no repite vértices es un **ciclo**.
- Un grafo que no tiene ciclos se llama **bosque**.
- Un bosque conexo se llama **árbol**.
- Un árbol que pasa por todos los vértices de un grafo se llama **abarcador**.

Grafos y el número de aristas

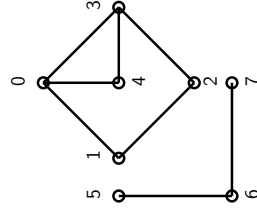
- Sean $n = |V|$ y $m = |E|$.
- Un grafo (sin aristas paralelas ni lazos) que tiene todas las aristas posibles (es decir, si $m = \frac{1}{2}n(n-1)$) se llama **completo**.
- Un grafo que tiene relativamente **pocas** aristas (es decir, si $m \propto n$) se llama **disperso**.
- Un grafo que tiene relativamente **muchas** aristas (es decir, si $m \propto n^2$) se llama **denso**.

Teorema

Un grafo es un árbol si y sólo si es conexo y tiene $m = n - 1$.

Representaciones de un grafo

- Hay al menos tres formas distintas de representar un grafo en un programa.
- La **matriz de adyacencia** se utiliza para representar grafos densos.
- La **lista de adyacencia** se utiliza para representar grafos dispersos.
- En ocasiones se usa la **matriz de incidencia**.
- Las tres se pueden usar para representar los costos de las aristas.



A	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0	1	0	1	1	0	0	0
1	1	0	1	0	0	0	0	0
2	0	1	0	1	0	0	0	0
3	1	0	1	0	1	0	0	0
4	1	0	0	1	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	1	0	0
6	0	0	0	0	0	1	0	1
7	0	0	0	0	0	0	1	0

```
int n;
int a[MAXV][MAXV];
int i, j;

scanf("%d", &n);
for(i = 0; i < n; i++)
    for(j = 0; j < n; j++)
        scanf("%d", &a[i][j]);
```

8	0	1	0	1	0	0	0	0
0	1	0	0	0	0	0	0	0
1	0	1	0	0	0	0	0	0
2	0	1	0	0	0	0	0	0
3	1	0	1	0	0	0	0	0
4	1	0	0	1	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	1	0	0
6	0	0	0	0	0	1	0	1
7	0	0	0	0	0	0	1	0

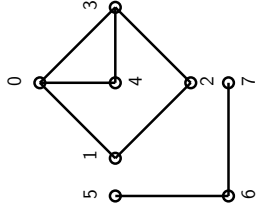
Matriz de adyacencia

Lectura de una matriz cuadrada

```
int n, i, j;
int a[MAXV][MAXV];

scanf("%d", &n);
for(i = 0; i < n; i++)
    for(j = 0; j <= i; j++)
        if (i == j)
            a[i][j] = 0;
        else {
            scanf("%d", &a[i][j]);
            a[j][i] = a[i][j];
        }
}
```

```
8
1 0 1
1 0 1
1 0 0 1
0 0 0 0 0
0 0 0 0 0 1
0 0 0 0 0 0 1
```



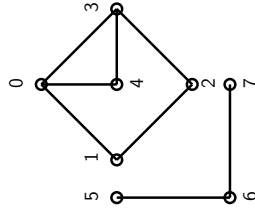
- 0:1 → 3 → 4.
- 1:0 → 2.
- 2:1 → 3.
- 3:0 → 2 → 4.
- 4:0 → 3.
- 5:6.
- 6:5 → 7.
- 7:6.

```
int n, m, u, v, i, j;
Lista a[MAXV];

scanf("%d%d", &n, &m);
for (i = 0; i < n; i++)
    inicializa(&a[i]);
for (j = 0; j < m; j++) {
    scanf("%d%d", &u, &v);
    inserta(u, &a[v]);
}
}
```

```
8 8
0 1
1 2
2 3
3 4
4 0
0 3
5 6
6 7
```

Matriz de incidencia



/	01	12	23	34	40	03	56	67
0	1	1	0	0	1	1	0	0
1	1	1	1	0	0	0	0	0
2	0	1	1	0	0	0	0	0
3	0	0	1	1	0	1	0	0
4	0	0	0	1	1	0	0	0
5	0	0	0	0	0	0	1	0
6	0	0	0	0	0	0	1	1
7	0	0	0	0	0	0	0	1

```
int n, m, u, v, i, j;
int a[MAXV][MAXE];

scanf("%d%d", &n, &m);
for (j = 0; j < m; j++) {
    scanf("%d%d", &u, &v);
    for (i = 0; i < n; i++) {
        if (i == u || i == v)
            a[i][j] = 1;
        else
            a[i][j] = 0;
    }
}
```

```
8 8
0 1
1 2
2 3
3 4
4 0
0 3
5 6
6 7
```

Lectura de una matriz rectangular

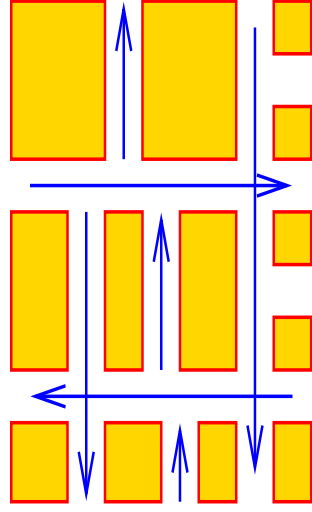
Contenido

- 7 Representación de grafos y aplicaciones
 - Grafos (no dirigidos)
 - Grafos dirigidos
- 8 Recorridos de un grafo
- 9 Grafos con costos

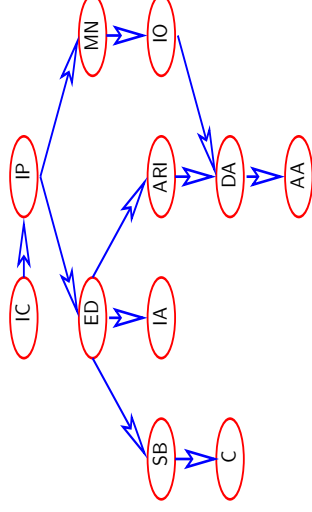
Objetos y precedencias

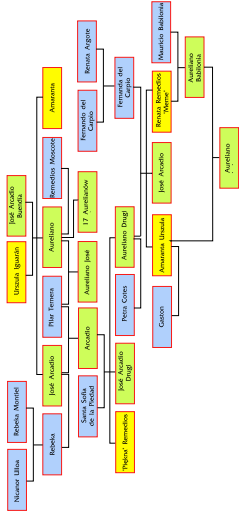
- Otros problemas cotidianos se formulan por medio de objetos y las relaciones de precedencia que haya entre ellos.
- Mapas con calles de un sentido.
- Secuenciación de tareas.
- Redes sociales jerárquicas.
- Flujos o tráfico de objetos.
- Relaciones asimétricas.

Calles de un sentido



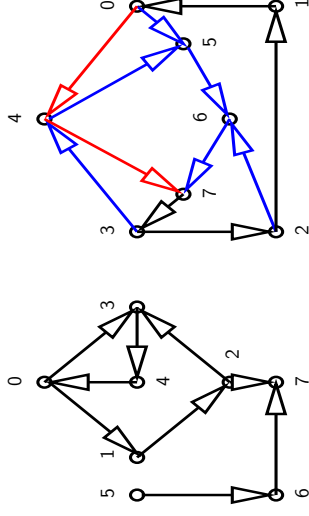
Secuenciación de tareas





Árbol genealógico de los Bueñúa

- Un **grafo dirigido** $D = (V, A)$ es una pareja ordenada de conjuntos de **vértices** y **arcos**.
- Todos los vértices y arcos son distintos.
- Cada arco va de un vértice a otro.
- A veces un arco va de un vértice a sí mismo (**lazo**) o más de un arco va de un mismo vértice a otro (**arcos paralelos**).
- Y a veces los arcos tienen **capacidades**.



Uno fuertemente conexo y el otro no.

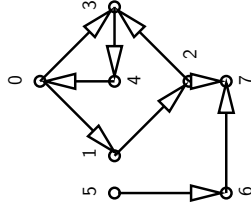
- Un **camino dirigido** es una secuencia de vértices en la que hay un arco de cada vértice al siguiente.
- Un grafo dirigido es **fuertemente conexo** si hay caminos entre cada pareja de vértices.
- Si un grafo dirigido no es fuertemente conexo entonces tiene más de una **componente fuertemente conexa**.

- Hay al menos tres formas de representar un grafo dirigido en un programa.
- La **matriz de adyacencia** se usa para representar grafos dirigidos densos.
- La **lista de adyacencia** se usa para representar grafos dirigidos dispersos.
- En ocasiones se usa la **matriz de incidencia**.
- Las tres se pueden usar para representar las capacidades de los arcos.

```
int n;
int a[MAXV][MAXV];
int i, j;

scanf("%d", &n);
for (i = 0; i < n; i++)
    for (j = 0; j < n; j++)
        scanf("%d", &a[i][j]);
```

8	0	1	0	1	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	0	0	0
0	0	1	0	0	0	1	0	0
0	0	0	1	0	0	0	0	0
1	0	0	0	0	0	0	0	0
0	0	0	0	0	1	0	0	0
0	0	0	0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0	0	1	0
0	0	0	0	0	0	0	0	1

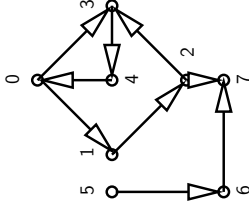


- 0 : 1 → 3.
- 1 : 2.
- 2 : 3 → 7.
- 3 : 4.
- 4 : 0.
- 5 : 6.
- 6 : 7.
- 7 : nil.

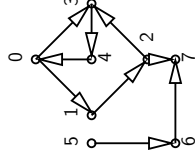
```
int n, m, u, v, i, j;
lista a[MAXV];

scanf("%d%d", &n, &m);
for (i = 0; i < n; i++)
    inicializa(&a[i]);
for (j = 0; j < m; j++) {
    scanf("%d%d", &u, &v);
    inserta(u, &a[v]);
}
```

8	9
0	1
1	2
2	3
3	4
4	0
0	3
5	6
6	7
2	7



A	0	1	2	3	4	5	6	7
0	0	1	0	1	0	0	0	0
1	0	0	1	0	0	0	0	0
2	0	0	1	0	0	0	1	0
3	0	0	0	1	0	0	0	0
4	1	0	0	0	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	1	0	0
6	0	0	0	0	0	0	1	0
7	0	0	0	0	0	0	0	1



i \ j	01	12	23	34	40	03	56	67	27
0	-1	0	0	0	+1	-1	0	0	0
1	+1	-1	0	0	0	0	0	0	0
2	0	+1	-1	0	0	0	0	0	-1
3	0	0	+1	-1	0	+1	0	0	0
4	0	0	0	+1	-1	0	0	0	0
5	0	0	0	0	0	0	0	-1	0
6	0	0	0	0	0	0	+1	-1	0
7	0	0	0	0	0	0	0	0	+1

```
int n, m, u, v, i, j;
int a[MAXV][MAXV];

scanf("%d/%d", &n, &m);
for (j = 0; j < m; j++) {
    scanf("%d/%d", &u, &v);
    for (i = 0; i < n; i++)
        a[i][j] = 0;
    a[u][j] = -1;
    a[v][j] = +1;
}
```

8 9
0 1
1 2
2 3
3 4
4 0
0 3
5 6
6 7
2 7

- Representación de grafos y aplicaciones
- **Recorridos de un grafo**
 - **Búsqueda en profundidad**
 - Búsqueda en amplitud
 - Componentes conexas y biconexas
 - Unión y pertenencia
 - Ordenamiento topológico
- Grafos con costos

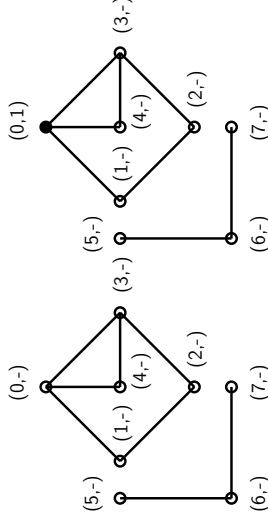
Recorrido de un grafo

- Cuando se trabaja con grafos uno se encuentra con preguntas comunes.
- ¿Tiene ciclos? ¿Es conexo? ¿Cuáles son sus componentes conexas?
- Para responder a estas preguntas se debe poder recorrer un grafo de forma metódica, de modo que se visiten todos sus vértices y aristas (de preferencia una sola vez).
- Estos algoritmos pueden ser recursivos o iterativos y sólo dependen un poco de la representación.

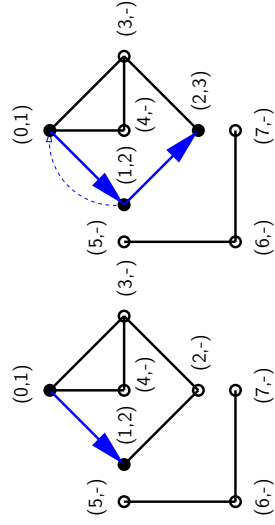
Búsqueda en profundidad

- El primer método se puede describir fácilmente de forma recursiva.
- Al inicio se marcan todos los vértices del grafo como **no vistos**.
- Luego, para cada vértice no visto se le marca como **ya visto** y se visita recursivamente a todos sus vecinos no vistos.

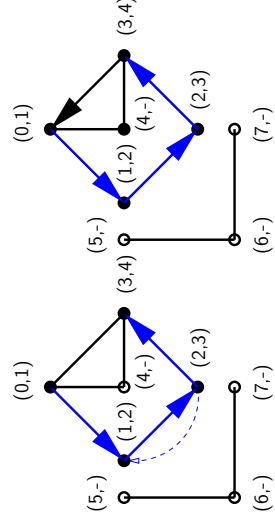
Ejemplo de profundidad (1)



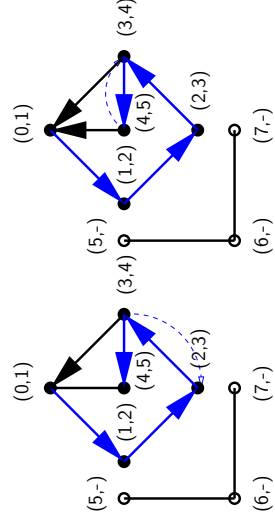
Ejemplo de profundidad (2)

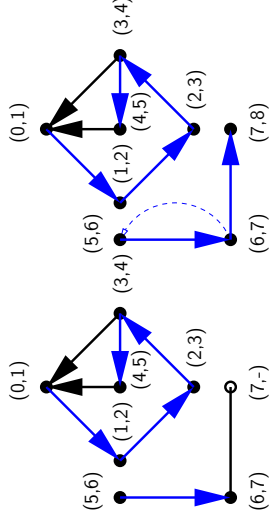
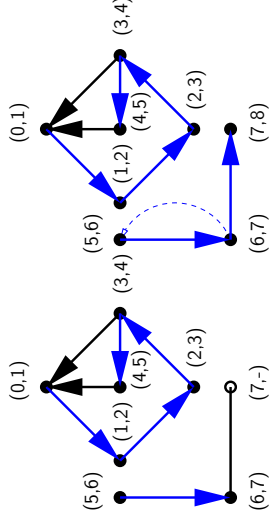
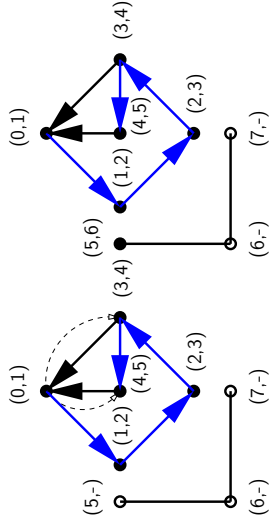


Ejemplo de profundidad (3)



Ejemplo de profundidad (4)





- Se necesita un arreglo **visto** que indique si el vértice correspondiente ha sido visto o no.
- El valor de **no visto** puede ser 0 mientras que el de **visto** puede ser el **orden** de visita.
- El resto depende de la representación.

```
orden = 0;
for (k = 0; k < n; k++)
    visto[k] = 0;
for (k = 0; k < n; k++)
    if (visto[k] == 0)
        visita(k);
```

Profundidad con listas

- En este caso la búsqueda en profundidad toma tiempo $\propto m + n$.

```
void visita(int k)
{
    nodo *t;
    visto[k] = ++orden;
    for (t = a[k]; t != NULL; t = t->sig)
        if (visto[t->v] == 0)
            visita(t->v);
}
```

Profundidad con matriz

- En este caso la búsqueda en profundidad toma tiempo $\propto n^2$.

```
void visita(int k)
{
    int t;
    visto[k] = ++orden;
    for (t = 0; t < n; t++)
        if (a[k][t] != 0)
            if (visto[t] == 0)
                visita(t);
}
```

Profundidad no recursiva

- Se necesita una **pila** (cualquier representación).

```
void visita(int k)
{
    nodo *t;
    mete(k, pila);
    while (!vacia(pila)) {
        k = saca(pila);
        visto[k] = ++orden;
        for (t = a[k]; t != NULL; t = t->sig)
            if (visto[t->v] == 0) {
                mete(t->v, pila);
                visto[t->v] = -1; /* en pila */
            }
    }
}
```

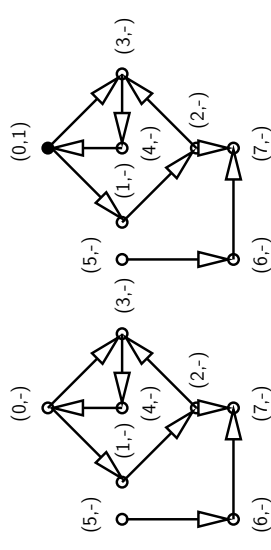
Observaciones de profundidad

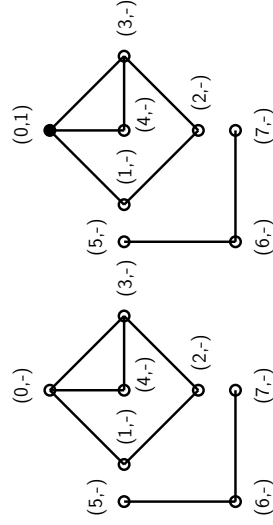
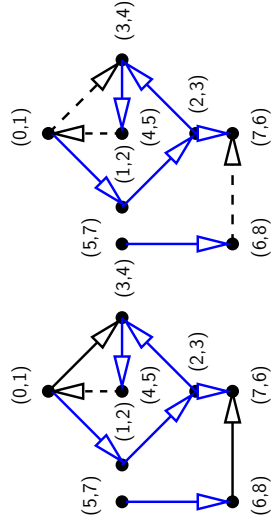
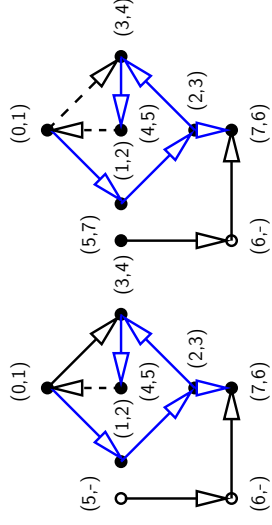
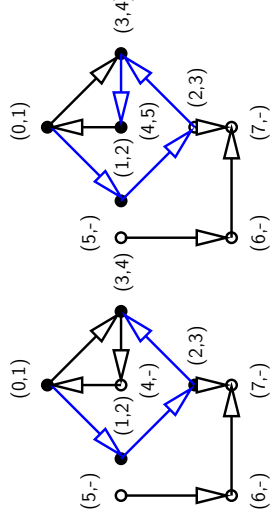
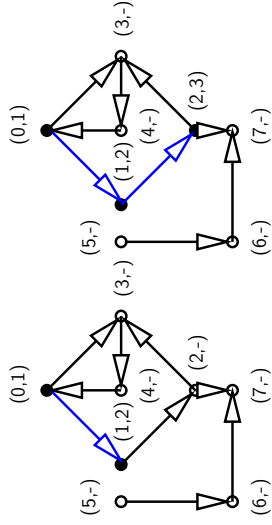
- Con este método se visita cada vértice una vez y cada arista dos veces.
- El orden de visita de los vértices y aristas depende de la representación.
- Las aristas que visitan por primera vez vértices no vistos forman el **bosque de búsqueda en profundidad**.
- Las demás aristas **apuntan hacia arriba**.
- Este método es una generalización del recorrido en **preorden** de un árbol.

Profundidad en grafos dirigidos

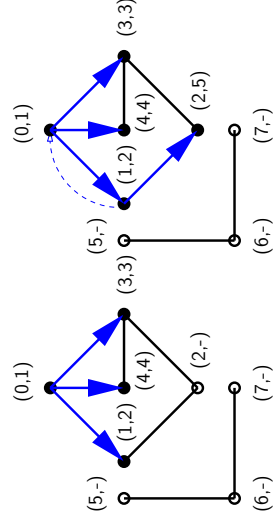
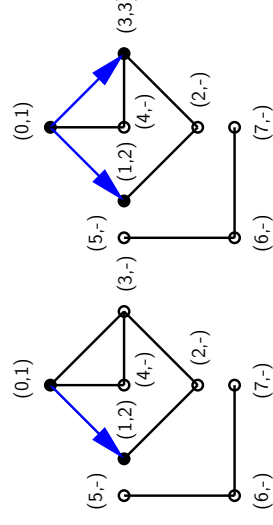
- Los algoritmos de búsqueda en profundidad para grafos se pueden usar sin cambios en grafos dirigidos.
- Lo que cambia es la estructura generada.
- Los arcos solamente se visitan una vez.
- Los arcos que no pertenecen al bosque de búsqueda en profundidad pueden apuntar **hacia arriba**, **hacia abajo** o ser **transversales**.

Ejemplo de profundidad dirigida 1



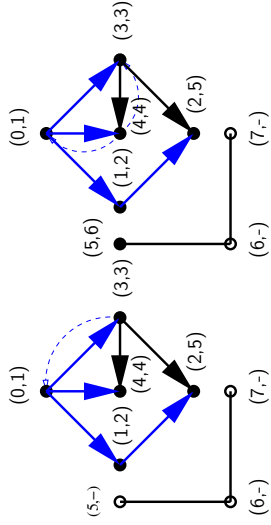


- 8 Representación de grafos y aplicaciones
- 8 Recorridos de un grafo
 - Búsqueda en profundidad
 - Búsqueda en amplitud
 - Componentes conexas y biconexas
 - Unión y pertenencia
 - Ordenamiento topológico
- 9 Grafos con costos

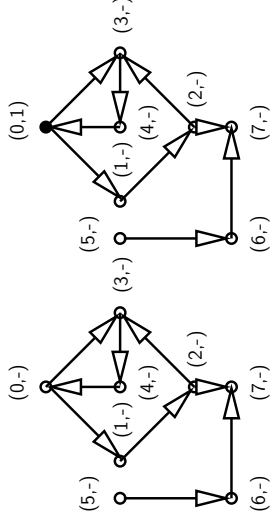
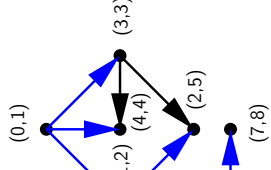
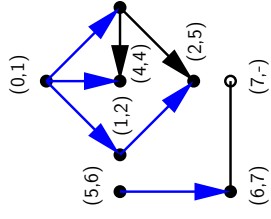


- Si en el método de búsqueda en profundidad no recursivo se reemplaza la **pila** por una **cola** se obtiene un recorrido distinto.
- A éste se le llama **búsqueda en amplitud**.
- Este método es parecido al de recorrer un árbol por niveles a partir de la raíz.

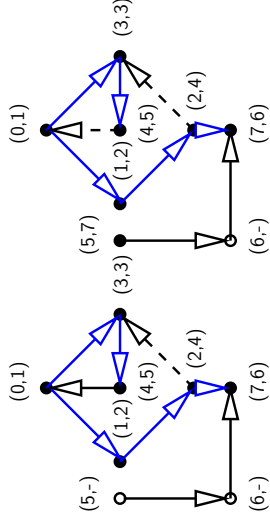
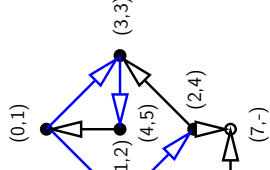
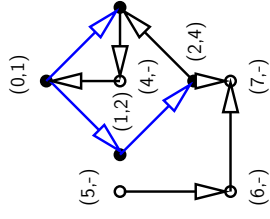
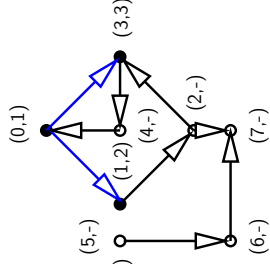
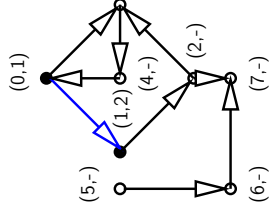
Ejemplo de amplitud 4



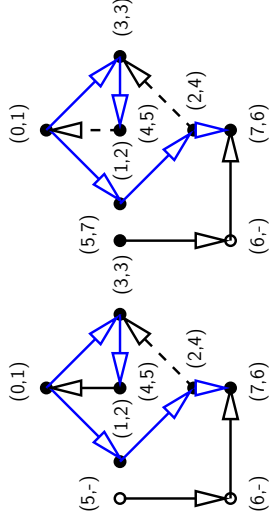
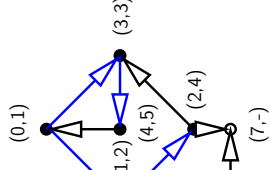
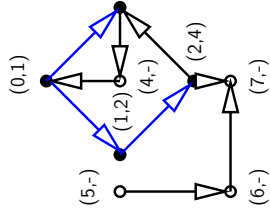
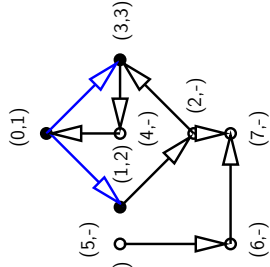
Ejemplo de amplitud 5



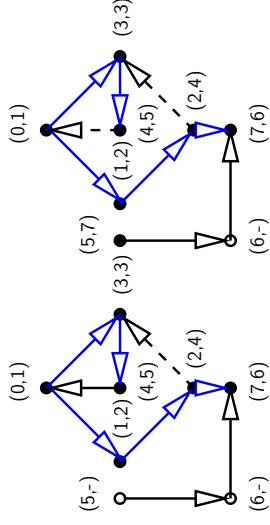
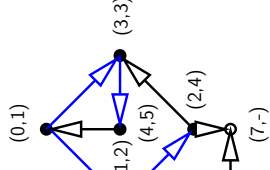
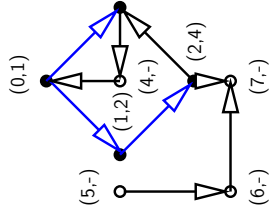
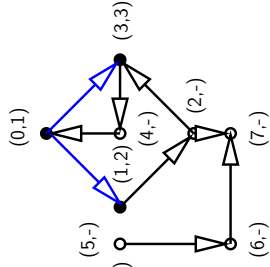
Ejemplo de amplitud dirigida 2



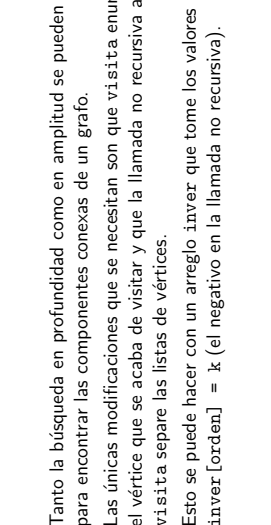
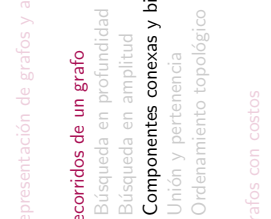
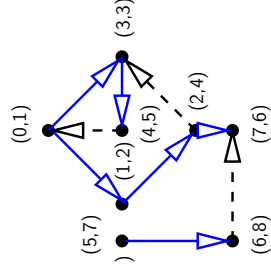
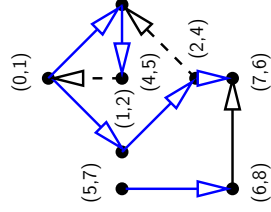
Ejemplo de amplitud dirigida 3



Ejemplo de amplitud dirigida 4



Ejemplo de amplitud dirigida 5



Contenido

- 8 Representación de grafos y aplicaciones
- 8 Recorridos de un grafo
 - Búsqueda en profundidad
 - Búsqueda en amplitud
 - Componentes conexas y biconexas
 - Unión y pertenencia
 - Ordenamiento topológico
- 8 Grafos con costos

Componentes conexas

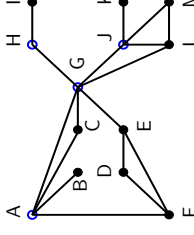
- Tanto la búsqueda en profundidad como en amplitud se pueden usar para encontrar las componentes conexas de un grafo.
- Las únicas modificaciones que se necesitan son que visita enumere el vértice que se acaba de visitar y que la llamada no recursiva a visita separe las listas de vértices.
- Esto se puede hacer con un arreglo `inver` que tome los valores `inver[orden] = k` (el negativo en la llamada no recursiva).


```

orden = 0;
for (k = 0; k < n; k++)
    visto[k] = 0;
for (k = 0; k < n; k++)
    if (visto[k] == 0) {
        visita(k);
        inver[visto[k]] = -inver[visto[k]];
    }
void visita(int k)
{
    nodo *t;
    visto[k] = ++orden;
    inver[orden] = k;
    for (t = a[k]; t != NULL; t = t->sig)
        if (visto[t->v] == 0)
            visita(t->v);
}

```

- A veces es útil revisar que un grafo no tiene cuellos de botella o puntos de fallo únicos.
- Un **punto de articulación** es un vértice de un grafo que al borrarlo aumenta el número de componentes conexas del grafo.
- Un grafo que no tiene puntos de articulación se llama **biconexo**.
- En un grafo biconexo cada pareja de vértices distintos están conectados por al menos dos caminos disjuntos.



Componentes biconexas de un grafo.

Algoritmo de componentes biconexas

- Modifiquemos la búsqueda en profundidad para calcular las componentes biconexas.
- Un vértice x no es de articulación si cada uno de sus hijos y tiene algún descendiente conectado a un punto más alto que x .
- Excepto si es la raíz, que es un punto de articulación si tiene dos o más hijos.
- Hagamos que **visita** devuelva el vértice más alto del árbol encontrado.

```

int visita(int k)
{
    nodo *t;
    int temp, alto;

    visto[k] = ++orden;
    alto = orden;
    for (t = a[k]; t != NULL; t = t->sig)
        if (visto[t->v] == 0) {
            temp = visita(t->v);
            if (temp < alto)
                alto = temp;
            if (temp >= visto[k])
                articulacion(k);
        } else if (visto[t->v] < alto)
            alto = visto[t->v];
    return alto;
}

```

Unión y pertenencia

- En algunas variantes del problema de conexidad lo único que se quiere saber es si un cierto vértice está conectado a otro.
- Otro problema idéntico es el siguiente: se tiene una familia de subconjuntos disjuntos y se quiere saber si dos elementos están en el mismo subconjunto.
- En el problema de gráficas los subconjuntos corresponden con las componentes conexas.

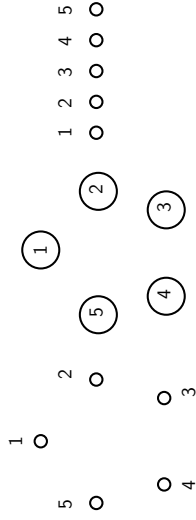
Gráficas dinámicas

- Hasta ahora todas las gráficas que hemos considerado han sido estáticas (no cambian).
- El algoritmo que estudiaremos funciona con gráficas a las que se les agregan aristas.
- A la operación de agregar una arista la llamaremos **unión** y a la pregunta de conexidad la llamaremos **pertenencia**.
- Estos nombres vienen de la versión del problema con conjuntos.

Bosque de árboles

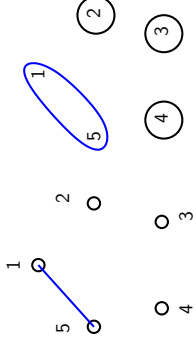
- La estructura que usaremos para representar a los subconjuntos es un bosque de árboles.
- Al principio cada elemento forma su propio subconjunto y queda representado por un árbol con un solo vértice.
- Cuando se unen dos subconjuntos, sus árboles se juntan en un solo árbol.
- Para verificar la pertenencia se revisa si los dos elementos están en el mismo árbol.

Ejemplo de unión y pertenencia 1

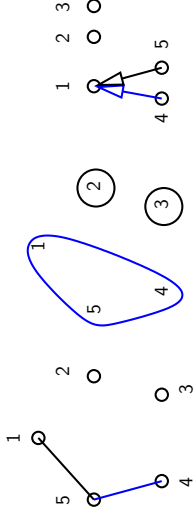


Gráfica sin aristas.

Se añade la arista (1, 5).

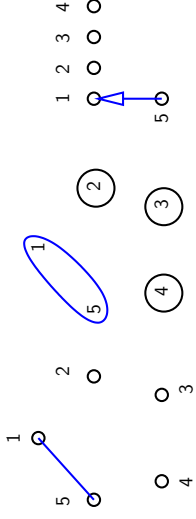


Se añade la arista (1, 5).

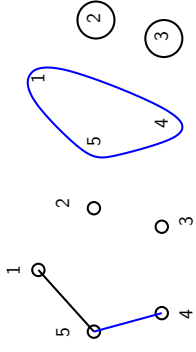


Se añade la arista (4, 5).

Ejemplo de unión y pertenencia 2

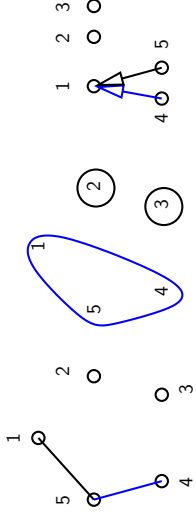


Se añade la arista (1, 5).



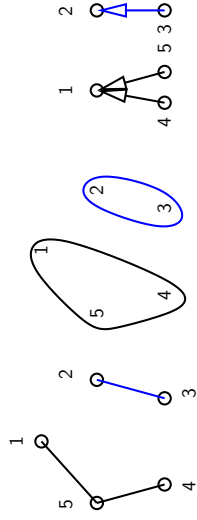
Se añade la arista (4, 5).

Ejemplo de unión y pertenencia 3

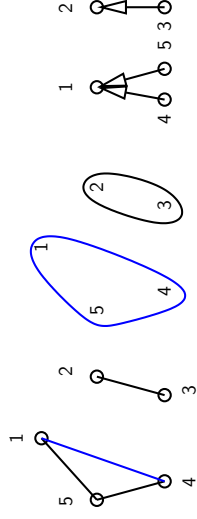


Se añade la arista (4, 5).

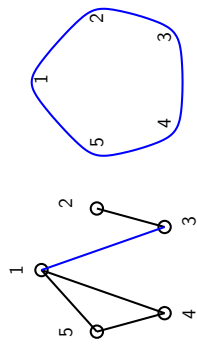
Ejemplo de unión y pertenencia 4



Se añade la arista (3, 2).

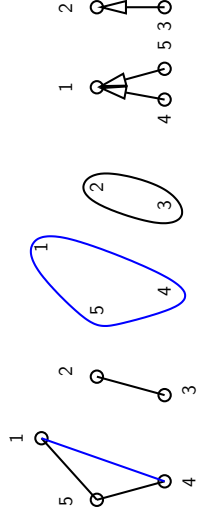


Se añade la arista (4, 1).

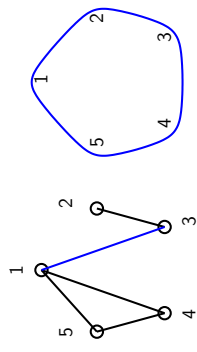


Se añade la arista (1, 3).

Ejemplo de unión y pertenencia 5

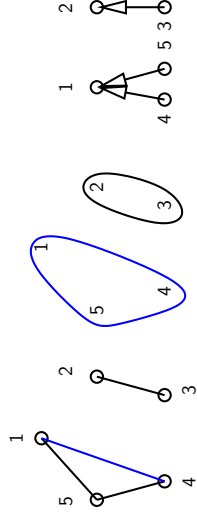


Se añade la arista (4, 1).

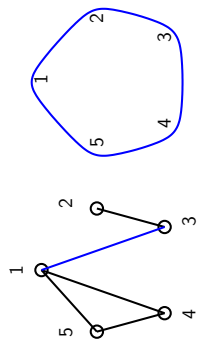


Se añade la arista (1, 3).

Ejemplo de unión y pertenencia 6



Se añade la arista (4, 1).



Se añade la arista (1, 3).

Representación de los árboles

- Usaremos un arreglo padre donde cada entrada señala al padre.
- Al inicio el arreglo satisfice $\text{padre}[i] = i$.
- La raíz del árbol que contiene a un elemento i se encuentra iterando $i = \text{padre}[i]$.
- Dos elementos están en el mismo árbol si tienen la misma raíz.
- Para hacer la unión de dos elementos buscamos sus raíces i , j y si son distintas hacemos $\text{padre}[i] = j$.

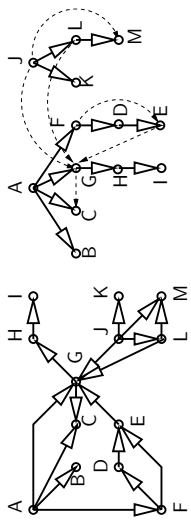
Contenido

- 7 Representación de grafos y aplicaciones
- 8 Recorridos de un grafo
 - Búsqueda en profundidad
 - Búsqueda en amplitud
 - Componentes conexas y biconexas
 - Unión y pertenencia
 - Ordenamiento topológico
- 9 Grafos con costos

Grafos dirigidos acíclicos

- En muchas aplicaciones es importante que un grafo dirigido no contenga ciclos dirigidos.
- Por ejemplo, si los vértices representan actividades y los arcos precedencias entonces la presencia de un ciclo dirigido implica una inconsistencia.
- Se les llama **grafos dirigidos acíclicos** (en inglés **directed acyclic graph** o **DAG**).

Ejemplo de grafo acíclico

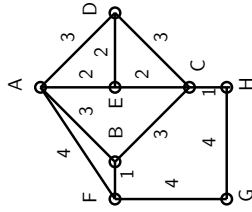


- Los vértices de un grafo acíclico pueden procesarse de modo que ningún vértice se procese antes que otro que apunte a él.
- A esto se le llama un **orden topológico** (y generalmente hay más de uno de ellos).
- A veces lo que interesa es un orden topológico **inverso**.
- La búsqueda en profundidad recursiva encuentra un orden topológico inverso.
- ¿Cómo se halla un orden **normal**?

Búsqueda en profundidad en un grafo acíclico.

- En muchas aplicaciones se desea elegir algunas aristas de un grafo para satisfacer algunas restricciones.
- El factor de decisión suele estar asociado con un cierto costo de las aristas.
- Este costo puede representar distancia, tiempo, beneficio, etc.
- Es muy fácil almacenar el costo en cualquiera de las representaciones vistas de grafos.

Grafos con costos



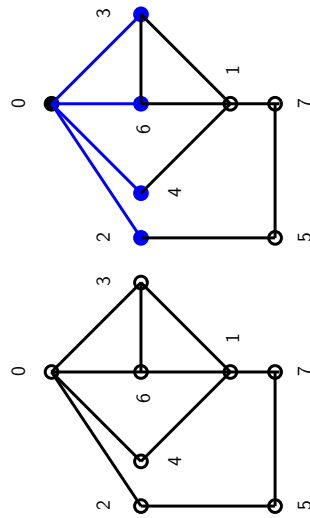
c	A	B	C	D	E	F	G	H
A	-	3	-	3	2	4	-	-
B	3	-	3	-	-	1	-	-
C	-	3	-	3	2	-	-	1
D	3	-	3	-	2	-	-	-
E	2	-	2	2	-	-	-	-
F	4	1	-	-	-	-	4	-
G	-	-	-	-	-	4	-	4
H	-	-	1	-	-	-	4	-

Ejemplo de grafo con costos

Búsqueda por prioridad

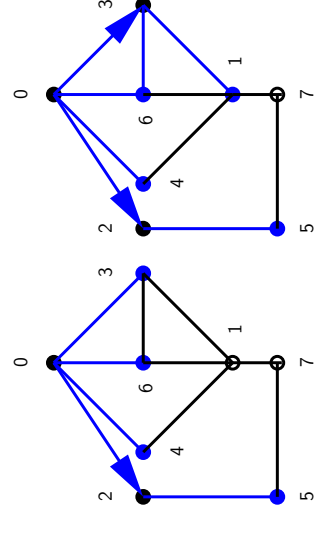
- Si en el método de búsqueda en profundidad no recursivo se reemplaza la **pila** por una **cola de prioridad** se obtiene un recorrido distinto.
- A éste se le llama **búsqueda por prioridad**.
- La prioridad se le asigna a los vértices.
- Recordemos que una cola de prioridad se puede implementar con un **montículo**.

Ejemplo de búsqueda por prioridad 1



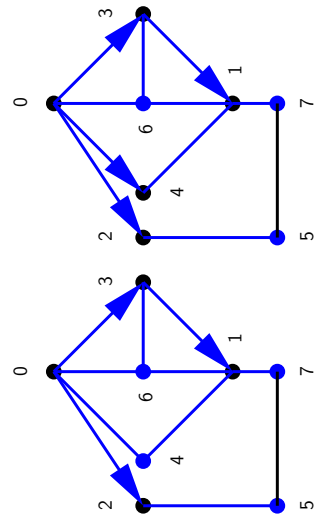
Cola de prioridad $[(0, -)] \rightarrow [(2, 0), (3, 0), (4, 0), (6, 0)]$

Ejemplo de búsqueda por prioridad 2



$[(2, 0), (3, 0), (4, 0), (6, 0)] \rightarrow [(3, 0), (4, 0), (5, 2), (6, 0)] \rightarrow [(1, 3), (4, 0), (5, 2), (6, 0)]$

Ejemplo de búsqueda por prioridad 3

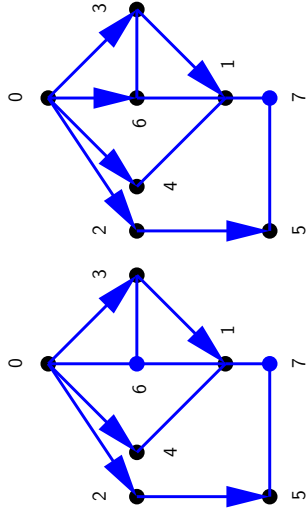


$[(1, 3), (4, 0), (5, 2), (6, 0)] \rightarrow [(4, 0), (5, 2), (6, 0), (7, 1)] \rightarrow [(5, 2), (6, 0), (7, 1)]$

Contenido

- Representación de grafos y aplicaciones
- Recorridos de un grafo
- Grafos con costos
 - Búsqueda por prioridad
 - Árboles abarcadores de costo mínimo
 - Caminos más cortos

Ejemplo de búsqueda por prioridad 4

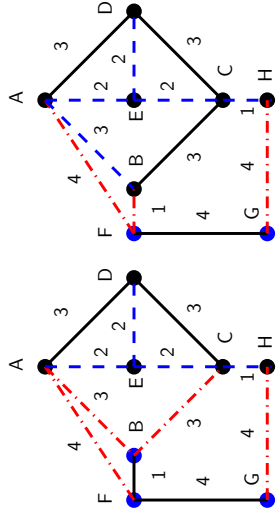


Cola de prioridad $[(5,2), (6,0), (7,1)] \rightarrow [(6,0), (7,1)] \rightarrow [(7,1)]$.

Algoritmo de Prim

- El algoritmo de **Prim** construye un árbol abarcador de costo mínimo usando la búsqueda por prioridad.
- La prioridad de cada vértice viene dada por el costo mínimo de las aristas que lo unan a los vértices ya explorados.
- La prioridad de los vértices puede cambiar a lo largo de la ejecución del algoritmo.
- Esto necesita una estructura de datos que pueda actualizar la prioridad.

Ejemplo del algoritmo de Prim 3

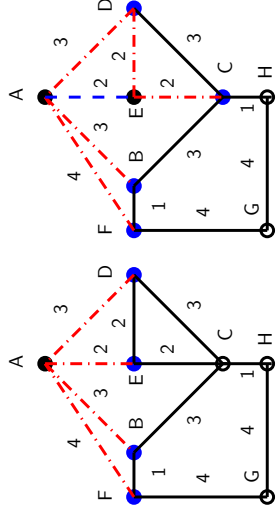


$[(H, C, 1), (B, A, 3), (F, A, 4)] \rightarrow [(B, A, 3), (F, A, 4), (G, H, 4)] \rightarrow [(F, B, 1), (G, H, 4)]$

Contenido

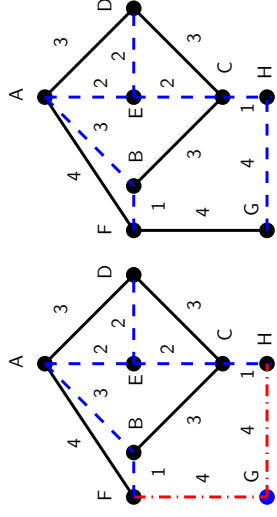
- 7 Representación de grafos y aplicaciones
- 8 Recorridos de un grafo
- 9 **Grafos con costos**
 - Búsqueda por prioridad
 - Árboles abarcadores de costo mínimo
 - Caminos más cortos

Ejemplo del algoritmo de Prim 1



$[(A, -, 0)] \rightarrow [(E, A, 2), (B, A, 3), (D, A, 3), (F, A, 4)] \rightarrow [(D, E, 2), (C, E, 2), (B, A, 3), (F, A, 4)]$

Ejemplo del algoritmo de Prim 4

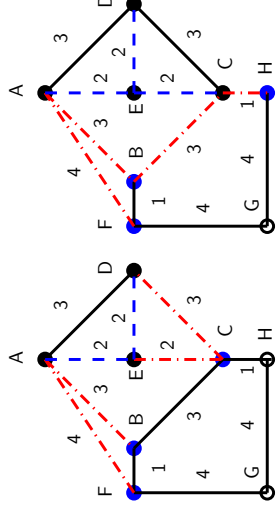


$[(F, B, 1), (G, H, 4)] \rightarrow [.]$

Árboles abarcadores mínimos

- Recordemos que un árbol abarcador es un árbol que usa todos los vértices de un grafo.
- Si las aristas tienen costos le asignaremos a cada árbol abarcador como costo la suma de los costos de las aristas que lo forman.
- Un grafo conexo suele tener más de un árbol abarcador. Nos interesa encontrar un árbol abarcador de costo mínimo.
- **Aplicación:** Conexión a costo mínimo.
- Dos algoritmos para resolver este problema.

Ejemplo del algoritmo de Prim 2

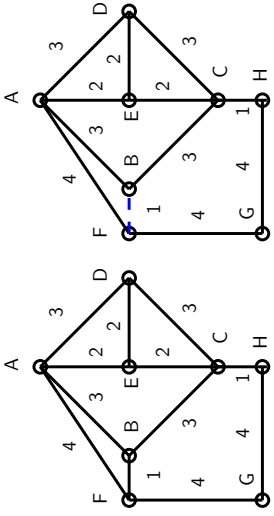


$[(D, E, 2), (C, E, 2), (B, A, 3), (F, A, 4)] \rightarrow [(C, E, 2), (B, A, 3), (F, A, 4)] \rightarrow [(H, C, 1), (B, A, 3), (F, A, 4)]$

Algoritmo de Kruskal

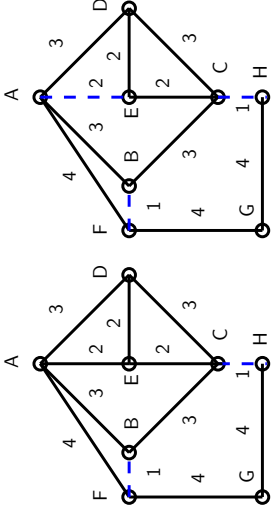
- El algoritmo de **Kruskal** construye un árbol abarcador mínimo con unión y pertenencia.
- Al principio cada vértice forma su propia componente conexa.
- Las aristas se ordenan crecientemente por costo y se consideran en ese orden.
- Si los dos vértices de una arista están en diferentes componentes conexas se hace la unión y se agrega la arista al árbol abarcador, en caso contrario se ignora.

Ejemplo del algoritmo de Kruskal 1



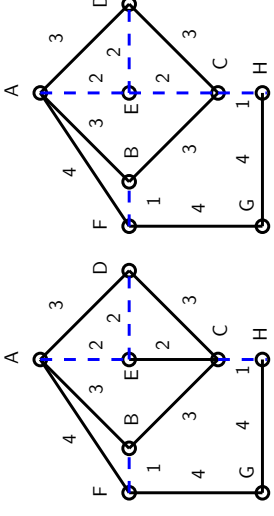
FB, CH, AE, ED, EC, AD, AB, BC, DC, FA, GH, FG.

Ejemplo del algoritmo de Kruskal 2



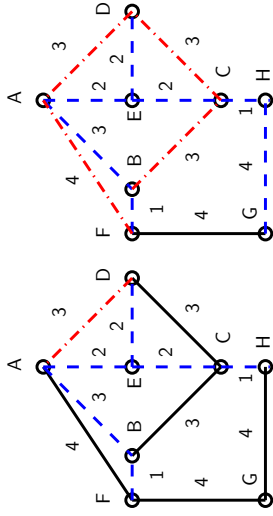
CH, AE, ED, EC, AD, AB, BC, DC, FA, GH, FG.

Ejemplo del algoritmo de Kruskal 3



ED, EC, AD, AB, BC, DC, FA, GH, FG.

Ejemplo del algoritmo de Kruskal 4



AB, BC, DC, FA, GH, FG.

Observaciones de ambos algoritmos

- En ambos algoritmos puede haber **empates**.
- Los empates que ocurren se pueden resolver de cualquier forma y producirán diversos árboles abarcadores mínimos.
- El algoritmo de Prim se ejecuta en tiempo $\alpha(m+n) \log n$.
- El algoritmo de Kruskal se ejecuta en tiempo $\alpha m \log m + n \log n$.
- Ambos algoritmos pueden encontrar **árboles abarcadores máximos**.

Contenido

- Representación de grafos y aplicaciones
- Recorridos de un grafo
- **Grafos con costos**
 - Búsqueda por prioridad
 - Árboles abarcadores de costo mínimo
 - Caminos más cortos

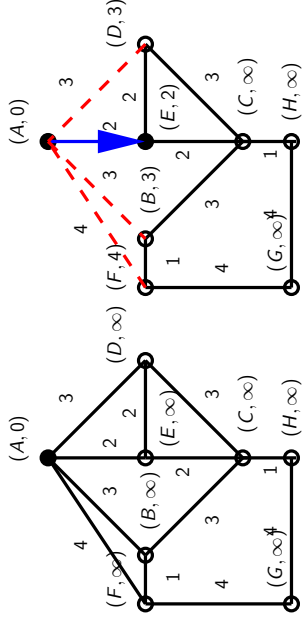
Caminos más cortos

- Si un grafo es conexo entonces todos sus vértices están conectadas por caminos.
- Es probable que cada pareja de vértices esté conectada por más de un camino.
- Si a cada camino le asignamos un costo igual a la suma de los costos de las aristas que lo forman nos interesa encontrar un camino de costo mínimo o **camino más corto**.
- Si todos los costos son iguales a 1 entonces ya sabemos como resolver este problema.

Algoritmo de Dijkstra

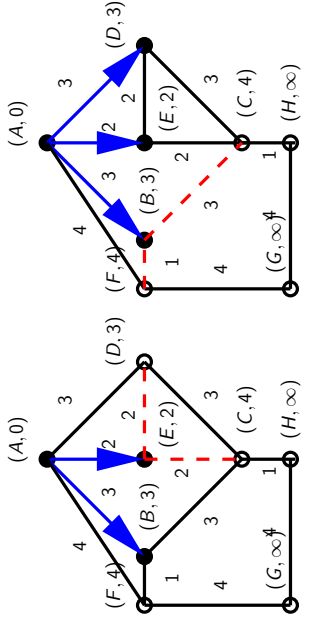
- El algoritmo de **Dijkstra** genera los caminos más cortos desde un vértice inicial a todos los demás usando la búsqueda por prioridad.
- La prioridad de cada vértice es el costo mínimo de un camino a él desde el vértice inicial usando sólo los vértices ya explorados.
- Al principio el vértice inicial tiene prioridad 0 y todos los demás tienen prioridad $+\infty$.
- Cada que se explora un vértice se actualizan las prioridades de sus vecinos no explorados.

Ejemplo del algoritmo de Dijkstra 1



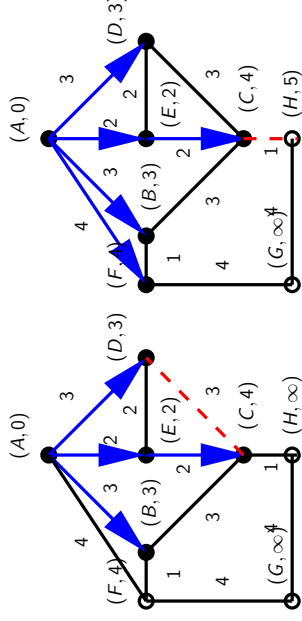
$[(A, -0)] \rightarrow [(E, A, 2), (B, A, 3), (D, A, 3), (F, A, 4)] \rightarrow [(B, A, 3), (D, A, 3), (C, E, 4), (F, A, 4)]$.

Ejemplo del algoritmo de Dijkstra 2



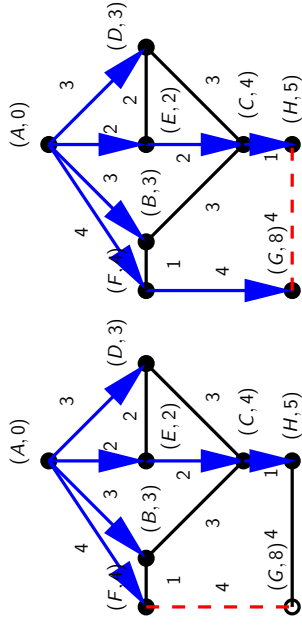
$$[(B, A, 3), (D, A, 3), (C, E, 4), (F, A, 4)] \rightarrow [(D, A, 3), (C, E, 4), (F, A, 4)] \rightarrow [(C, E, 4), (F, A, 4)].$$

Ejemplo del algoritmo de Dijkstra 3



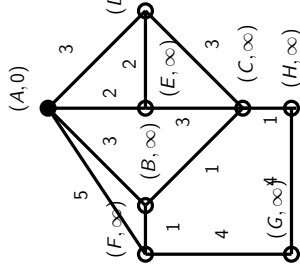
$$[(C, E, 4), (F, A, 4)] \rightarrow [(F, A, 4), (H, C, 5), (G, F, 8)].$$

Ejemplo del algoritmo de Dijkstra 4



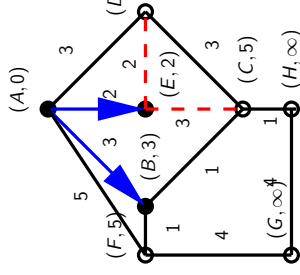
$$[(H, C, 5), (G, F, 8)] \rightarrow [(G, F, 8)] \rightarrow [].$$

Otro ejemplo de Dijkstra 1



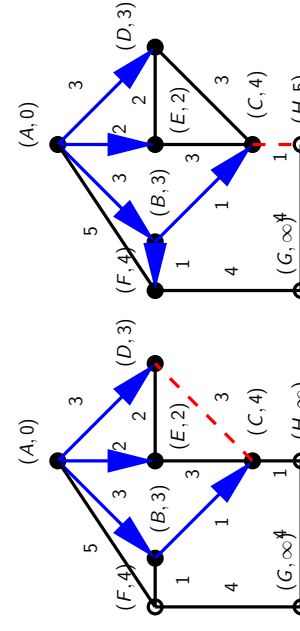
$$[(A, -, 0)] \rightarrow [(E, A, 2), (B, A, 3), (D, A, 3), (F, A, 5)] \rightarrow [(B, A, 3), (D, A, 3), (C, E, 5), (F, A, 5)].$$

Otro ejemplo de Dijkstra 2



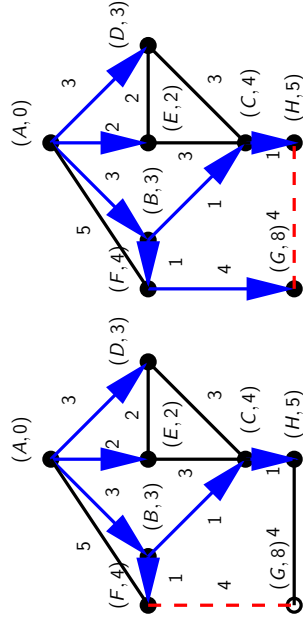
$$[(B, A, 3), (D, A, 3), (C, E, 5), (F, A, 5)] \rightarrow [(D, A, 3), (C, B, 4), (F, B, 4)] \rightarrow [(C, B, 4), (F, B, 4)].$$

Otro ejemplo de Dijkstra 3



$$[(C, B, 4), (F, B, 4)] \rightarrow [(F, B, 4), (H, C, 5), (G, F, 8)].$$

Otro ejemplo de Dijkstra 4



$$[(H, C, 5), (G, F, 8)] \rightarrow [(G, F, 8)] \rightarrow [].$$

Observaciones de Dijkstra

- El algoritmo de Dijkstra construye un **árbol de caminos más cortos** con raíz en el vértice inicial. Este árbol no es único.
- El algoritmo de Dijkstra se ejecuta en tiempo $\propto (m+n) \log n$ usando listas de adyacencia y en tiempo $\propto n^2$ usando matrices de adyacencia.

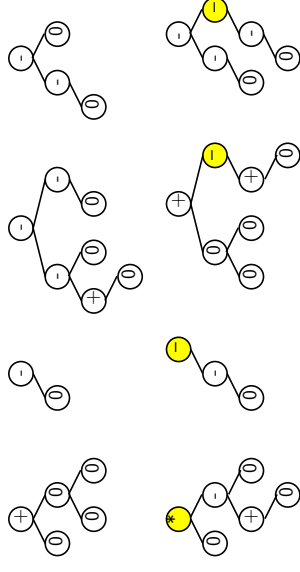
Todos los caminos más cortos

- A veces queremos encontrar las longitudes (o costos) de los caminos más cortos entre **todas** las parejas de vértices de un grafo.
- Podemos hacerlo usando el algoritmo de Dijkstra n veces, una desde cada vértice.
- Esto se ejecuta en tiempo $\propto n(m+n) \log n$ usando listas de adyacencia y en tiempo $\propto n^3$ usando matrices de adyacencia.
- Hay una forma más sencilla.

10 Árboles balanceados

- Árboles binarios de búsqueda
- Árboles AVL
- Árboles 2-3-4
- Árboles rojinegros

- Una solución al problema de creación de árboles binarios degenerados es la de reorganizar los nodos de un árbol conforme se van haciendo operaciones.
- Los árboles AVL cumplen la propiedad de que las alturas de los dos subárboles que comparten una raíz difieren a lo mucho en 1.
- Estos árboles y sus operaciones fueron inventados por Adelson-Velsky y Landis.
- Árboles balanceados de tipo 1.



Árboles que sí y no son AVL

Observaciones sobre árboles AVL

- La búsqueda, inserción y el borrado en árboles AVL inician de la misma forma que los árboles binarios de búsqueda.
- La diferencia es que al descubrir un desbalance se debe realizar una o más rotaciones para recuperar el balance.
- La altura máxima de un árbol AVL con n nodos es de aproximadamente $1.44 \log n$.
- Se suelen implementar como árboles rojinegros.

Tres tipos de nodos



Un 2-nodo, un 3-nodo y un 4-nodo

Contenido

Árboles 2-3-4

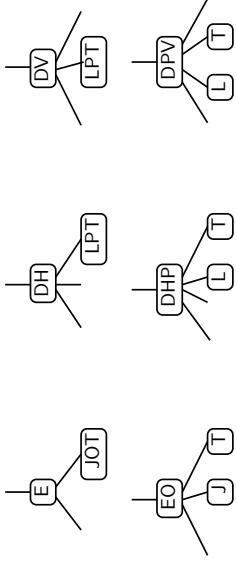
- Para entender mejor los árboles rojinegros, primero estudiaremos los árboles 2-3-4.
- Cada nodo de un árbol 2-3-4 puede tener una, dos o tres claves.
- Esto significa dos, tres o cuatro hijos, respectivamente.
- Un nodo con k claves define $k + 1$ intervalos (es por eso que tiene $k + 1$ hijos).
- La búsqueda en estos árboles es muy parecida a la de los árboles binarios.

Inserción en árboles 2-3-4

- La inserción es un poco más complicada.
- Primero se hace una búsqueda (posiblemente infructuosa).
- El caso sencillo es cuando debemos insertar en un 2-nodo o en un 3-nodo: simplemente se transforma en un 3-nodo o en un 4-nodo.
- El problema es cuando debemos insertar en un 4-nodo.

Inserción en un 4-nodo

- Una primera opción sería insertar como hijo de ese 4-nodo.
- Pero resulta que una mejor opción es dividir el 4-nodo en dos 2-nodos.
- Se pasa una de las claves al nodo padre.
- Se inserta la nueva clave en uno de los dos 2-nodos recién creados.

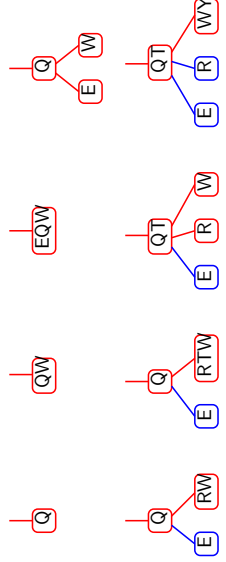


Cuando el padre es un 2-nodo o un 3-nodo

- ¿Qué pasa si el padre del 4-nodo es un 4-nodo?
- Esto se puede evitar si durante la búsqueda se divide cada 4-nodo que se vea.
- Esto garantiza que ningún 4-nodo tenga un 4-nodo como padre.
- ¿Qué pasa si el 4-nodo es la raíz del árbol?
- En este caso simplemente se divide en tres 2-nodos y uno de ellos se vuelve la nueva raíz del árbol.

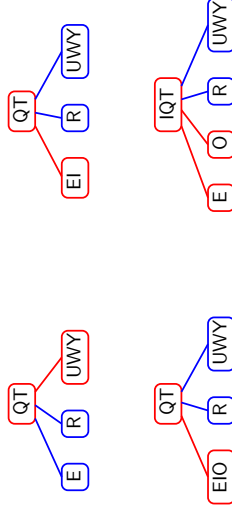
- Las búsquedas y las inserciones no necesitan más de $1 + \log_2 n$ pasos.
- Todos los caminos de la raíz a las hojas miden lo mismo.
- Los árboles 2-3-4 quedan balanceados sin mayor esfuerzo.
- Las implementaciones suelen ser lentas al tener que trabajar con diferentes tipos de nodos.

Ejemplo de construcción I



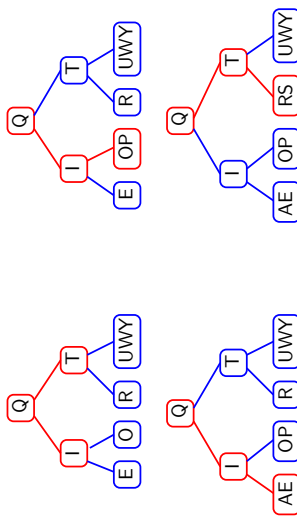
Inserción de Q, W, E, R, T, Y

Ejemplo de construcción II



Inserción de U, I, O

Ejemplo de construcción III



Inserción de P, A, S

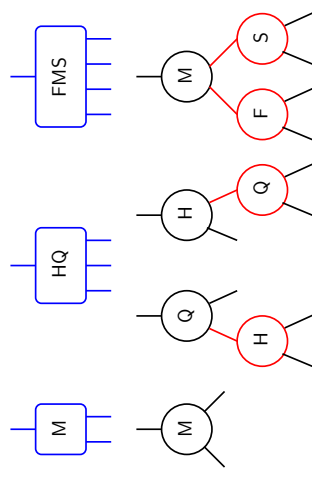
Contenido

- Árboles balanceados
- Árboles binarios de búsqueda
- Árboles AVL
- Árboles 2-3-4
- Árboles rojinegros

Árboles rojinegros

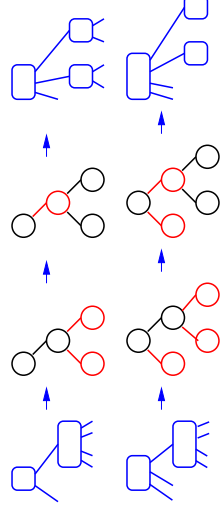
- Curiosamente, los árboles 2-3-4 se pueden representar como árboles binarios con un bit adicional por liga.
- A este bit se le llama **color** y éste puede ser **rojo** o **negro**.
- A estos árboles se les llama **rojinegros**.
- Algunas veces se asignan colores a los nodos, pero es lo mismo que asignarle colores a las ligas.

Representación de nodos



2-nodo, 3-nodo y 4-nodo en rojinegro

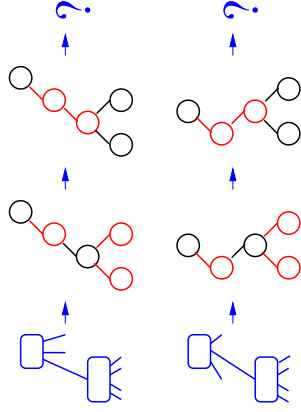
- Observe que si se **contraen** las ligas rojas se obtiene un árbol 2-3-4.
- Esto implica que nunca hay dos ligas rojas consecutivas.
- Todos los caminos de la raíz a las hojas tienen el mismo número de ligas negras.
- La altura de un árbol rojinegro es $\leq 1 + 2 \log_2 n$.



División de 4-nodos con un cambio de colores

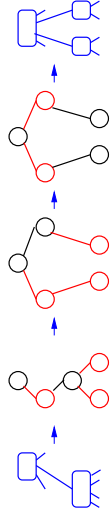
Necesidad de rotaciones

¿Qué fue lo que pasó?



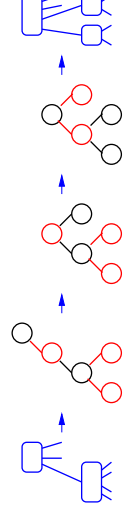
División de 4-nodos con un cambio de colores

Rotaciones dobles



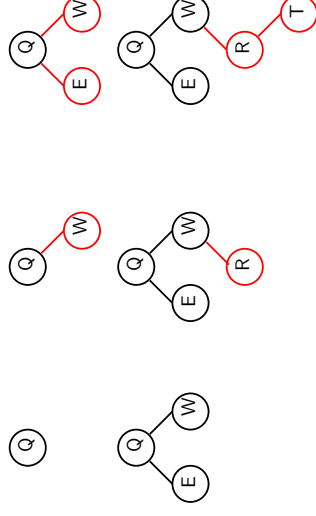
Rotación doble izquierda derecha

Rotaciones simples

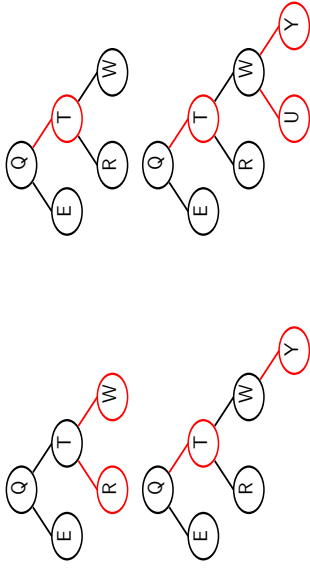


Rotación simple izquierda izquierda

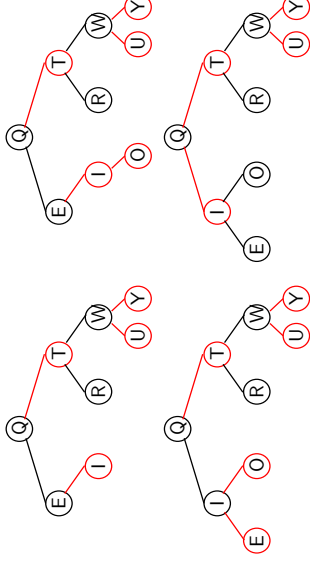
Ejemplo de construcción I



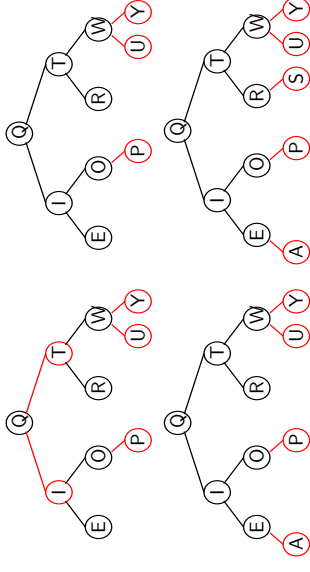
Inserción de Q, W, E, R, T



Inserción de T, Y, U



Inserción de I, O

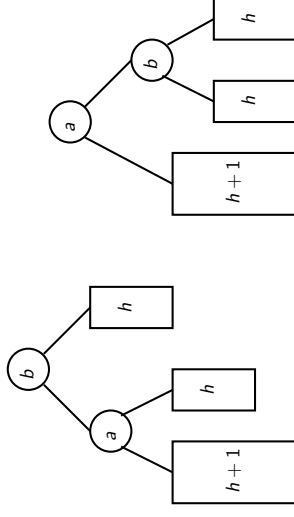


Inserción de P, A, S

Rotaciones AVL

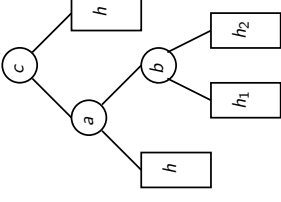
- Recordemos que en un árbol AVL las alturas de los dos subárboles de cada nodo difieren a lo mucho en 1.
- Cuando se hacen inserciones o borrados se puede perder este balance.
- Para recuperar el balance se hace tiene que hacer uno de cuatro tipos de rotaciones.

Rotaciones II y DD



Rotación izquierda izquierda (la rotación derecha derecha es simétrica)

Rotaciones ID y DI

Rotación izquierda derecha con $h = \max\{h_1, h_2\}$ y $h - 1 \leq \min\{h_1, h_2\}$ (la rotación derecha izquierda es simétrica)

Contenido

Part IV

Índices

- 1. Indexación
 - Índices sencillos
 - Índices secundarios
 - Atado

¿Qué es un índice?

- Las últimas páginas de la mayoría de los libros contienen un índice.
- Tal índice es una tabla que contiene una lista de temas (claves) y los números de página (referencias) donde se pueden encontrar esos temas.
- Todos los índices están basados en los mismos dos conceptos básicos: **claves** y **referencias**.

- El índice de un libro provee de una manera rápida de encontrar un tema (en lugar de buscar secuencialmente por todo el libro).
- ¿Porqué no podemos usar la búsqueda binaria?
- Si ordenáramos alfabéticamente las palabras de un libro sería muy fácil encontrarlas.
- Dice difícil el entender libro lo más pero poco que sería un.

- Las palabras en un libro son como los registros fijos (pinned).
- Los índices funcionan de manera indirecta.
- Permiten imponer un orden en un archivo sin ordenar el archivo.
- Esto permite el uso de registros fijos.
- También hace que agregar registros sea mucho más rápido que si mantuviéramos el archivo ordenado.

- Considere el problema de buscar libros en la biblioteca.
- Normalmente uno quiere poder localizarlos por autor, título o tema.
- Una forma de lograr esto es con **tres** bibliotecas: una organizada por autor, otra por título y la última por tema.
- En la realidad, una biblioteca mantiene **tres** catálogos: uno organizado por autor, otro por título y el último por tema.

Índices múltiples

- Los tres catálogos son en realidad tres índices distintos.
- Cada uno usa una clave distinta.
- Pero todos usan las mismas referencias.
- De este modo podemos tener distintas formas de buscar registros a través del uso de **índices múltiples**.

Índices y registros de tamaño variable

- En este caso no podemos ordenar el archivo y usar búsqueda binaria en él. ¿Porqué?
- Una alternativa es formar un índice.
- En nuestro caso, el índice es un arreglo que contiene las claves primarias en orden junto con las referencias a los registros.
- Podemos usar búsqueda binaria en el índice.

Índices sencillos

- Existen varios tipos de índices dependiendo de la estructura de datos que se utilice para representarlos.
- Primero estudiaremos los **índices sencillos**.
- Estos se llaman así porque la estructura que los representa es un arreglo sencillo.
- Más adelante estudiaremos índices con estructuras más complejas, en particular con la estructura de un árbol.

Observaciones sobre índices sencillos

- El índice está ordenado por **clave primaria** mientras que el archivo está ordenado por **orden de llegada**.
- Para poder hacer búsqueda binaria el índice debe estar almacenado en la memoria.
- Una vez que se encuentra la clave primaria en el índice basta hacer una búsqueda en el disco para recuperar el registro.
- Para poder usar el índice varias veces, éste se debe volver **persistente**.

Ejemplo de índices y registros

La clave primaria se formó concatenando los dos primeros campos de los registros

Claves	Ref	Dir	Registros
AMZ3795	152	17	LHM(2312)Romeo and Juliet(Prokofiev)Kaseel
CUJ33809	338	62	RC4(2626)Quartet. in C Sharp Minor(Beethoven)JuliaLard
DCJ38201	882	152	AMQ(3795)Symphony No. 9(Beethoven)Gulizbi
DCJ3807	241	196	CUJ(38358)Hebraikai Sprungsten Sprungsten
FP245	427	241	DCJ(18807)Symphony No. 9(Beethoven)KaraJan
MD34516	245	338	CUJ(18807)Log. of the State of Hawaii Honolulu(Lasindof
RC34826	62	382	DCJ(139201)Václav Concerto(Beethoven)Ferras
VMZ38699	117	427	FF(245)Good News(Sweet Honey in the Rock)Sweet Honey

Operaciones en un archivo indexado

- Creación de los archivos de datos y de índice.
- Carga del índice a la memoria.
- Escritura del índice al disco.
- Agregar registros al archivo de datos.
- Eliminar registros del archivo de datos.
- Actualizar registros en el archivo de datos.
- Actualización del índice.

- ¿Qué ocurre si no hacemos o no se completa la escritura del índice al disco?
- El archivo de índice no reflejará el estado actual del archivo de datos.
- Es muy importante que el programa contenga al menos las siguientes dos previsiones:
 - Se debe poder saber que el índice no es correcto (mediante una bandera de estado).
 - Se debe poder reconstruir el índice.

- Agregar o eliminar registros es muy sencillo.
- Recordemos que se debe actualizar el índice.
- Hay dos tipos de actualización de registros:
 - Si la actualización cambia el valor del campo de clave se necesita una reorganización del índice (y posiblemente de los datos).
 - Si la actualización **no** cambia el valor del campo de clave **no** se necesita reorganizar el índice (pero posiblemente sí los datos).

- ¿Qué pasa si el índice es tan grande que no se puede almacenar en memoria?
- En este caso debemos pensar en otras organizaciones del índice.
- Una opción es usar una estructura de árbol (por ejemplo los árboles *B* y *B⁺* que veremos más adelante).
- Otra opción es usar alguna técnica de dispersión (como las que estudiaremos al final del curso).

Contenido



- Indexación
 - Índices sencillos
 - Índices secundarios
 - Atado

- Es difícil pensar que haremos búsquedas usando las claves primarias.
- Casi siempre haremos búsquedas usando combinaciones de claves secundarias.
- ¿Cómo lograr encontrar un dato usando una clave secundaria?
- Podríamos mantener un segundo índice ordenado por la clave secundaria y con una referencia al registro que la contiene.

- El primer problema que surge es que las claves secundarias no son únicas.
- Por lo tanto puede haber varios registros distintos que la contengan.
- Esto lo resolveremos ordenando las diferentes apariciones de una clave secundaria según su referencia.

Uso de referencias

- Dijimos que podríamos pensar en usar como referencia el lugar de inicio del registro correspondiente.
- En vez de eso usaremos como referencia la clave primaria.
- La ventaja de esto es que si un registro cambia de lugar sólo se debe actualizar el índice primario.

Operaciones en índices secundarios

- Agregar un registro: muy parecida a como se hace en un índice primario.
- Borrar un registro: sólo se arregla el índice primario, dejando que la operación falle al ir del índice secundario al primario.
- Actualizar un registro: hay tres casos, según se afecten las claves primarias, secundarias o ninguna de las dos.

Ejemplo de índices secundarios

Índice primario y dos índices secundarios

Primaria Ref	Secundaria	Primaria	Secundaria	Primaria
ANG3795	152	BEETHOVEN	ANG3795	COQ D'OR SU
COL31809	338	BEETHOVEN	DG139201	GOOD NEWS
COL38358	196	BEETHOVEN	DG18807	NEBRASKA
DG139201	382	BEETHOVEN	RCA2626	QUARTET IN
DG18807	241	COREA	WAR23699	ROMEO AND J
FF245	427	DYORAK	COL31809	SYMPHONY NO
LON2312	17	PROKOFIEV	LON2312	SYMPHONY NO
MER75016	285	RIMSKY-KORS	MER75016	SYMPHONY NO
RCA2626	62	SPRINGSTEEN	COL38358	TOUCHSTONE
WAR23699	117	SWEET HONEY	FF245	VIOLIN CONC

- Es sencillo implementar búsquedas con uniones o intersecciones (OR y AND).
- Primero encontramos la primera entrada de cada índice secundario que contiene las palabras de nuestra búsqueda.
- A partir de este momento se procesan las dos listas secuencialmente.
- Notemos que a cada paso es fácil saber si esa entrada nos interesa o no ya que vienen ordenadas por clave primaria.

- Observe que es poco eficiente insertar varias veces la misma clave secundaria.
- Una posibilidad es dejar que cada clave secundaria se refiera a un vector de tamaño fijo de claves primarias.

Secundaria	Primarias
BEEThOVEN	ANG3795 DG139201 DG18807 RCA2626
COREA	WAR23699
...	

Ejemplo de índice en dos archivos

Secundaria	Ref	#	Primaria	Sig
BEEThOVEN	0	0	ANG3795	3
COREA	6	1	COL31809	-1
DVORAK	1	2	DG18807	7
PROKOFIEV	8	3	DG139201	2
RIMSKY-KORS	5	4	FF245	-1
SPRINGSTEEN	9	5	MER75016	-1
SWEET HONEY	4	6	WAR23699	-1
		7	RCA2626	-1
		8	LON2312	-1
		9	COL38358	-1

Contenido

- **Indexación**
 - Índices sencillos
 - Índices secundarios
- **Atado**

Ventajas y desventajas

- El primer archivo sólo debe ordenarse cuando se agregue una nueva clave secundaria.
- El segundo archivo no debe reordenarse y se puede hacer con registros de tamaño fijo.
- El segundo archivo no tiene la propiedad de **localidad** y se requiere hacer búsquedas en el disco para moverse en la lista ordenada.

Índices selectivos

- Estos son índices que no contienen entradas para todos los registros de un archivo.
- Los índices selectivos son útiles cuando el contenido de un archivo se puede dividir natural y lógicamente en diversas categorías.

Atado (binding)

- ¿En qué momento queda **atada** una clave a la dirección física del registro asociado?
- En nuestro índice primario en el **momento de construcción** mientras que en nuestro índice secundario en el **momento de uso**.
- El primer momento resulta en un acceso más rápido pero tiene un costo de reorganización muy alto.
- El segundo momento resulta en un acceso más lento pero más seguro.

Atado pronto y tardío

- El **atado tardío** permite que los índices secundarios contengan errores sin que esto sea un gran problema.
- Al final es mejor hacer los cambios importantes en un solo lugar (el índice primario) que en varios.
- Hay al menos una aplicación del **atado pronto**: en sistemas de archivos grabados en medios no reescribibles (nunca cambian).

Part V

Ordenamiento externo

12 Operaciones cosecuenciales

- Procesos cosecuenciales
- Aplicación de procesos cosecuenciales
- Ordenamiento interno revisitado
- Ordenamiento externo en discos
- Ordenamiento externo en cintas

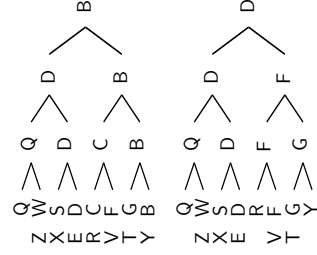
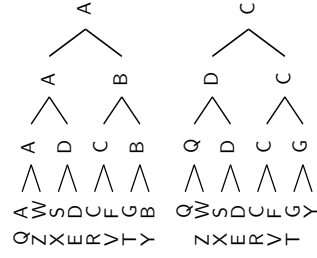
- Estas son operaciones que consisten en el procesamiento coordinado de dos o más listas secuenciales para producir una sola lista de salida.
- Algunos ejemplos de estas operaciones:
 - Mezcla o unión.
 - Apareamiento o intersección.
- Se requiere poner atención a varios detalles.
- Que son sencillos bajo ciertas suposiciones.

- **Inicialización:** acomodar las cosas de modo que podamos comenzar.
- **Obtención y acceso del siguiente elemento de la lista:** se requiere de un método sencillo.
- **Sincronización:** debemos asegurar que estamos procesando los elementos en las listas en el orden apropiado de modo que no dejemos de considerar a ninguno.
- **Manejo de fin de archivo:** saber qué hacer en este caso.
- **Reconocimiento de errores:** si ocurre algún error en los datos (por ejemplo datos duplicados o fuera de orden) queremos poder detectarlo y tomar alguna acción.
- **Algoritmo:** eficiente, sencillo y fácil de modificar.

- Se desean procesar dos o más archivos de entrada en forma paralela para producir uno o más archivos de salida.
- Cada archivo está ordenado por una o más claves y todos los archivos están ordenados de la misma forma.
- De ser necesario, deben existir dos valores especiales (centinelas) uno menor y otro mayor que todas las claves posibles.
- Los registros se deben procesar en el orden lógico (no físico).
- Para cada archivo debe haber un único registro actual y éste es el registro que se debe procesar.
- Los registros sólo se pueden manipular en memoria interna.

12 Operaciones cosecuenciales

- Procesos cosecuenciales
- Aplicación de procesos cosecuenciales
- Ordenamiento interno revisitado
- Ordenamiento externo en discos
- Ordenamiento externo en cintas



- Considere el problema de mezclar k listas ordenadas de entrada en una sola lista ordenada de salida.
- La forma más sencilla es a través de un ciclo que revise todas las listas para averiguar cuál es el siguiente elemento a procesar.
- Esto es una generalización simple de cómo se hace con dos listas.
- No es la forma más eficiente si k es grande.

12 Operaciones cosecuenciales

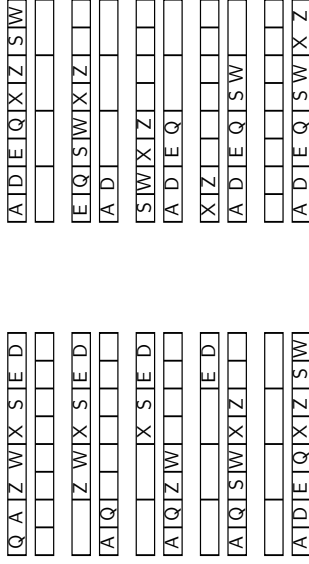
- Procesos cosecuenciales
- Aplicación de procesos cosecuenciales
- Ordenamiento interno revisitado
- Ordenamiento externo en discos
- Ordenamiento externo en cintas

- Si los datos a ordenar caben en memoria, la forma más simple de ordenarlos consta de tres pasos:
 - Leer los datos.
 - Ordenar los datos.
 - Escribir los datos.
- De esta forma parece que el tiempo necesario para estas tres operaciones es la suma de los tres tiempos de cada paso.

- Existen formas de lograr que algunos de estos pasos se empalmen en el tiempo.
- Si hubiera dos discos la lectura y la escritura se podrían hacer en paralelo.
- Si sólo hubiera un disco se podría empalmar el ordenamiento con la lectura y escritura.
- La idea es usar ordenamiento por montículo.

- En la primera etapa se construye el montículo al mismo tiempo que se leen los datos.
- En la segunda etapa vamos ordenando los datos al mismo tiempo que los escribimos.
- La clave es el uso de buffers múltiples.
- En la primera etapa se lee un buffer mientras el anterior se agrega al montículo.
- En la segunda etapa se escribe un buffer mientras el siguiente se borra del montículo.

Montículo en dos pasos



Primera y segunda etapa del ordenamiento

Contenido

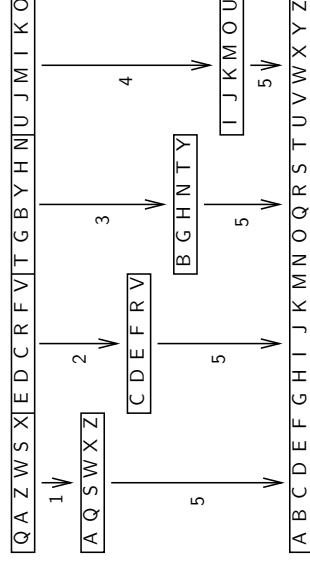
Operaciones consecuenciales

- Procesos consecuenciales
- Aplicación de procesos consecuenciales
- Ordenamiento interno revisitado
- Ordenamiento externo en discos
- Ordenamiento externo en cintas

Corridas

- Podemos leer una parte del archivo, ordenarla y grabarla en un archivo.
- Luego leer una segunda parte, ordenarla y grabarla en otro archivo, etc.
- A cada uno de estos subarchivos ordenados se le llama una **corrida**.
- Una vez que el archivo original se ha ordenado parcialmente en varias corridas podemos usar el algoritmo de mezcla de k vías para producir un solo archivo ordenado.

Ejemplo de corridas



Cuatro corridas y mezcla de 4 vías

Ordenamiento externo con mezclas

- Aun no tenemos un algoritmo para ordenar archivos que no quepan en memoria.
- Sin embargo, el algoritmo de mezcla de k vías es un buen principio.
- Recordemos que existen algoritmos que pueden ordenar un vector sin necesitar almacenamiento adicional.
- Un ejemplo eficiente es el de ordenamiento por montículo.

Características

- Ordenar archivos de cualquier tamaño.
- La lectura de la entrada es secuencial.
- La lectura de cada corrida es secuencial.
- La escritura de la salida es secuencial.
- Búsquedas sólo al cambiar de corrida.
- Si se usan montículos se puede trasladar la entrada y salida con el procesamiento.
- También funciona con cintas.

¿Cuánto se tarda este proceso?

- Se tarda más de lo deseado al cambiar de corrida pues se requiere una búsqueda.
- Esto se puede minimizar leyendo en un buffer tanto como se pueda de cada corrida.
- Sea M la memoria disponible.
- k corridas implica buffer de tamaño M/k .
- Como cada corrida mide M entonces se hacen $M/(M/k) = k$ búsquedas por corrida.
- El número total de búsquedas es k^2 .

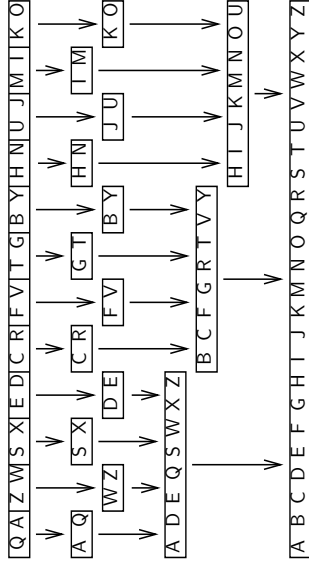
¿Cómo disminuir este costo?

- Agregar más memoria o discos (que normalmente no se puede hacer).
- Realizar la mezcla en más de un paso.
- Incrementar de alguna forma el tamaño inicial de las corridas (usando reemplazo directo).
- Encontrar otras formas de trasladar la entrada y salida con el proceso.

Mezcla en dos etapas

- Suponga que tenemos $k = k_1 k_2$ corridas de tamaño M cada una.
- Entonces podemos realizar k_1 veces el proceso de mezclar k_2 corridas para obtener k_1 corridas de tamaño $k_2 M$.
- Finalmente realizamos una mezcla de estas k_1 corridas.

Ejemplo de mezcla en dos etapas



Con $k = k_1 k_2 = 3 \cdot 4 = 12$ corridas

Contenido

- Operaciones consecuenciales
- Procesos consecuenciales
- Aplicación de procesos consecuenciales
- Ordenamiento interno revisitado
- Ordenamiento externo en discos
- Ordenamiento externo en cintas

¿Cuál es el número total de búsquedas?

- La primera etapa hará $k_1 k_2^2$ búsquedas.
- Cada corrida de la segunda etapa mide $k_2 M$ y tendrá un buffer de tamaño M/k_1 por lo que hará $k_2 M / (M/k_1) = k_1 k_2$ búsquedas.
- Entre las dos etapas se harán $k_1 k_2 (k_1 + k_2)$ búsquedas.
- Esto es menos de k^2 búsquedas si $k_1, k_2 > 1$.

Observaciones

- Cada registro se lee dos veces (pero esto se hace de forma secuencial).
- ¿Cuál es el mejor valor para k_1 y k_2 ?
- Es fácil ver que deben ser iguales a \sqrt{k} .
- Sólo es posible si k es un cuadrado perfecto.
- ¿Qué hacer si k no es un cuadrado perfecto?
- Se puede hacer un análisis similar para mezcla en m etapas.

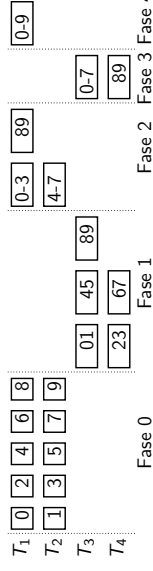
Ordenamiento en cintas

- Los métodos para ordenar en cintas son parecidos a los métodos para ordenar en discos.
- El archivo original se distribuye en corridas ordenadas y luego se mezclan las corridas para construir el archivo completo.
- Una diferencia fundamental es que el método de ordenamiento usado para crear las corridas puede ser el reemplazo directo.

Reemplazo directo

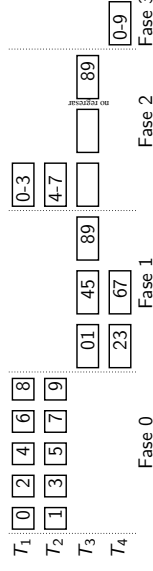
- El reemplazo directo tiende a crear corridas más largas que las que se pueden crear con ordenamiento por montículo.
- El reemplazo directo no es muy bueno en discos porque incrementa el número de búsquedas.
- En cintas eso no es problema porque siempre suponemos que tenemos dos o más de ellas.
- Supondremos que ya hemos creado las corridas.

- Este método requiere que las corridas estén distribuidas en dos cintas.
- A cada paso de la mezcla (excepto el último) la salida estará distribuida en dos cintas.
- Se necesitan cuatro cintas para poder aplicarlo.



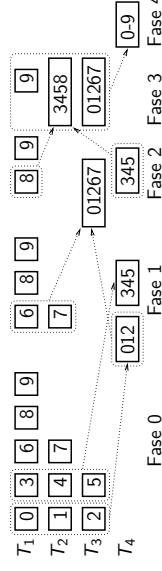
Diez corridas y cuatro fases

- Este método es similar al anterior, excepto que se tienen n cintas de entrada y n cintas de salida en cada fase.
- En este caso se requieren $\lceil \log_n k \rceil$ fases.
- Con este método podremos ver fácilmente cómo se puede mejorar.



Diez corridas y tres fases

- La distribución inicial de las corridas es tal que al menos la primera mezcla es de $n - 1$ vías si se tienen n cintas.
- La distribución de las corridas es tal que las cintas suelen contener un número distinto de corridas en cada fase.



Al inicio hay 5, 3 y 2 corridas

- ¿Cómo se debe escoger la distribución inicial de las corridas que nos lleve a un patrón de mezcla eficiente?
- ¿Existirá algún algoritmo que encuentre estos patrones así como las distribuciones iniciales?
- Si tenemos k corridas y n cintas ¿existirá alguna manera de calcular la forma óptima de mezclar de modo que se pueda comparar nuestro algoritmo contra lo óptimo?

Part VI

Árboles B y B^+

- **Árboles B**
- Indexación con árboles binarios
- Árboles binarios paginados
- Indexación multinivel
- Operaciones en árboles B
- Propiedades de un árbol B
- Borrado y otros detalles en árboles B
- Árboles B^+

● Árboles B^+

- ¿Qué hacer si un índice es demasiado grande como para caber en memoria?
- Es obvio que parte del índice deberá estar en el disco y, por lo tanto, el índice será lento.
- Si queremos resolver este problema:
 - La búsqueda en el índice debe ser más rápida que la búsqueda binaria.
 - Insertar y borrar una clave debe ser tan rápido como la búsqueda.

Insuficiencia de los árboles binarios

- Una estructura de árbol balanceado es fundamental para resolver la segunda parte.
- Un árbol binario de búsqueda no sería suficiente pues su estructura puede degenerar en una lista.
- Los árboles balanceados AVL, rojinegros y 2-3-4 no tienen este problema, pero no resuelven la primera parte.

Problemas de las estructuras binarias

- El uso del disco es demasiado ineficiente.
- Cada lectura de un nodo puede producir una búsqueda en el disco.
- La lectura sólo trae tres cosas útiles: la clave actual y las direcciones de los subárboles izquierdo y derecho.
- Como una lectura del disco lee al menos un sector es muy importante que en ese sector almacenemos tanta información útil como sea posible.

Contenido

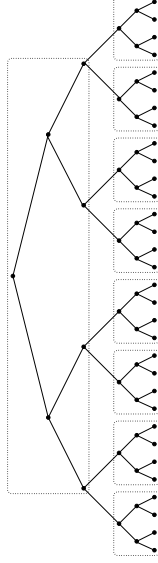
- **Árboles B**
- Indexación con árboles binarios
- Árboles binarios paginados
- Indexación multinivel
- Operaciones en árboles B
- Propiedades de un árbol B
- Borrado y otros detalles en árboles B
- Árboles B^+

● Árboles B^+

Árboles binarios paginados

- Los árboles binarios paginados intentan resolver esta situación colocando tantos nodos adyacentes de un árbol binario como sea posible dentro de un sector.
- Por ejemplo, si se pueden escribir 7 nodos en un sector entonces será posible escribir todos los nodos de un árbol balanceado con 63 nodos en 9 sectores.
- La búsqueda de cualquier nodo sólo requerirá 2 lecturas del disco (en vez de 6).

Un árbol binario paginado



63 nodos en 9 sectores

Continuación del ejemplo

- Si agregamos otros dos niveles de sectores podríamos encontrar cualquiera de 4095 nodos con sólo 4 búsquedas.
- Uno esperaría que cupieran más de 7 nodos en un sector.
- Por ejemplo, si en cada lectura del disco podemos leer 511 nodos entonces podemos encontrar cualquiera de 134217727 claves con sólo 3 lecturas.
- ¡Éste es el desempeño que buscamos!

- Si podemos leer k nodos en una lectura del disco entonces podremos encontrar cualquiera de n claves en un máximo de $\log_{k+1}(n+1)$ lecturas de disco.
- Sin embargo, nada es gratis.
- Aun puede ser que nuestro árbol binario quede desbalanceado, por lo que la búsqueda se puede volver secuencial.

- ¿Cómo aseguramos que las claves en el sector raíz distribuyen de forma adecuada a las demás claves?
- ¿Cómo evitamos que en un mismo sector queden claves que no distribuyen bien a las claves debajo de ellos?
- ¿Cómo garantizamos que cada sector contenga al menos un número mínimo de claves?

Árboles B

- Indexación con árboles binarios
- Árboles binarios paginados
- **Indexación multinivel**
- Operaciones en árboles B
- Propiedades de un árbol B
- Borrado y otros detalles en árboles B
- Árboles B^+

Árboles B^+

Índices en árbol

- Podemos pensar en índices estructurados como árboles.
- Esto nos puede proveer de la capacidad de encontrar cualquiera de una gran cantidad de registros con pocas lecturas del disco.
- Sin embargo, esto nos lleva a la posibilidad de requerir tiempo lineal para la inserción de una clave.
- Esto resulta fatal si además lo queremos hacer en el disco.

Árboles B

- Indexación con árboles binarios
- Árboles binarios paginados
- Indexación multinivel
- Operaciones en árboles B
- Borrado y otros detalles en árboles B
- Árboles B^+

Árboles B^+

Orden del árbol B

- Cada nodo de un árbol B es un registro del índice y puede contener hasta un número máximo de claves.
- Este número es el **orden** del árbol B .
- También un número mínimo de claves.
- Este número suele ser la mitad del orden.
- Excepto la raíz que puede llegar a tener una clave.
- El borrado mezcla dos registros en uno cuando sea necesario.

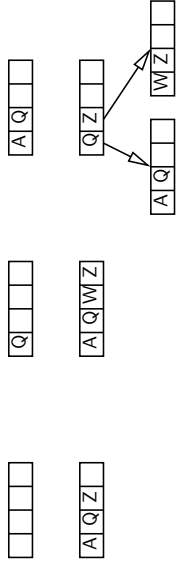
Inserción en un árbol B

- Se busca el registro donde debe ir la clave.
- Si se introduce una clave en un registro que no está lleno sólo se actualiza ese registro.
- A menos que la nueva clave resulte ser la más grande del registro.
- En este caso se deben actualizar también los niveles superiores del árbol.
- Esto tiene un costo acotado por la altura del árbol.

Inserción en un registro lleno

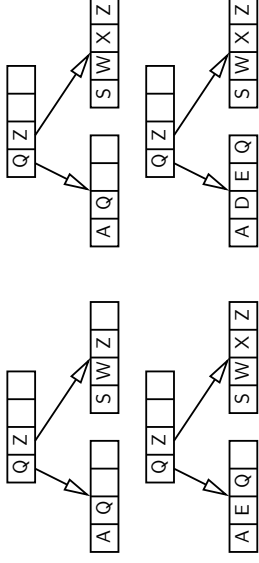
- En este caso el registro se divide en dos, cada parte con la mitad de las claves.
- Como se ha creado un nodo su clave más grande se debe insertar en el nodo superior.
- A esto se le llama la **promoción** de una clave.
- Esto puede causar que otros nodos se subdividan.
- Si se subdivide la raíz se agrega un nuevo nivel al árbol.
- El costo sigue acotado por la altura del árbol.

Ejemplo de inserción en un árbol B



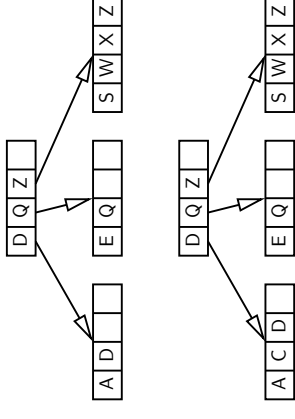
Inserción de Q, A, Z y W en un árbol B de orden 4

Ejemplo de inserción en un árbol B



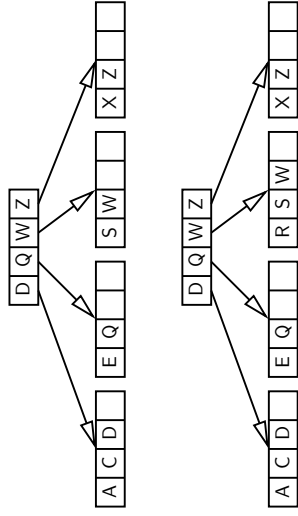
Inserción de S, X, E y D en un árbol B de orden 4

Ejemplo de inserción en un árbol B



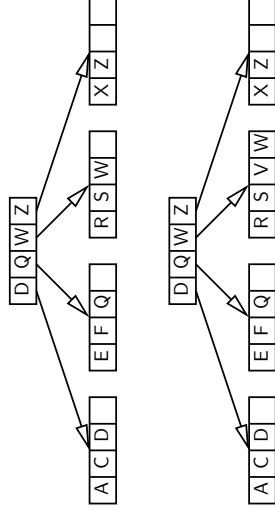
Inserción de C en un árbol B de orden 4

Ejemplo de inserción en un árbol B



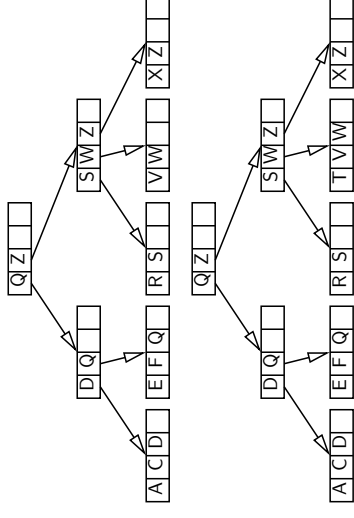
Inserción de R en un árbol B de orden 4

Ejemplo de inserción en un árbol B



Inserción de F y V en un árbol B de orden 4

Ejemplo de inserción en un árbol B



Inserción de T en un árbol B de orden 4

Contenido

Árboles B

- Indexación con árboles binarios
- Árboles binarios paginados
- Indexación multinivel
- Operaciones en árboles B
- **Propiedades de un árbol B**
- Borrado y otros detalles en árboles B
- Árboles B*

Árboles B*

- Note que el nivel d del árbol tiene al menos $2 \lceil m/2 \rceil^{d-1}$ nodos.
- Si $n \geq 2 \lceil m/2 \rceil^{d-1}$ y d es la altura del árbol entonces $d \leq 1 + \log_{\lceil m/2 \rceil}(n/2)$.
- Por lo tanto se requerirá un máximo de $\lceil 1 + \log_{\lceil m/2 \rceil}(n/2) \rceil$ búsquedas.
- Si $m = 2^9$ y $n = 2^{24}$ entonces $d \leq 3$.

Búsqueda en el peor de los casos

Propiedades de un árbol B

- Cada registro índice tiene un máximo de m hijos (m es el orden).
- Cada registro índice, excepto por la raíz y las hojas, tiene al menos $m/2$ hijos.
- La raíz tiene cero o al menos dos hijos.
- Todas las hojas aparecen en el mismo nivel.
- El nivel de las hojas forma un índice completo y ordenado.

Árboles B

- Indexación con árboles binarios
- Árboles binarios paginados
- Indexación multinivel
- Operaciones en árboles B
- Propiedades de un árbol B
- Borrado y otros detalles en árboles B
- Árboles B*

- Debemos buscar una forma de borrar claves que mantenga todas las propiedades de un árbol B mencionadas anteriormente.
- Es obvio que esas reglas van a depender de cuántas claves haya en el nodo del que se quiera borrar.
- También van a depender de cuál es la posición de la clave que se borra.

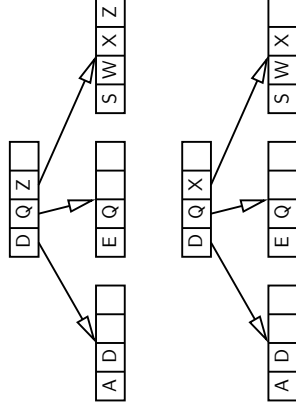
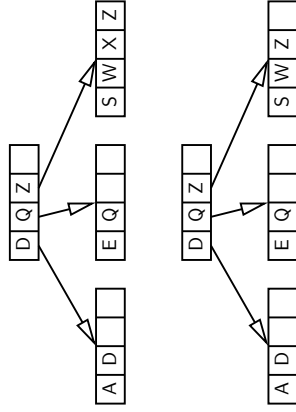
- Se desea borrar la clave C del nodo N.
- Si N tiene más claves que el número mínimo y C no es la clave más grande de N, entonces simplemente se borra C.
- Si N tiene más claves que el número mínimo pero C es la clave más grande de N, entonces se borra C y se modifican los niveles superiores del índice para reflejar la nueva clave más grande en N.

Árboles B*

Ejemplo de borrado en un árbol B

Ejemplo de borrado en un árbol B

Borrando una clave con mezcla



- Suponga que N tiene exactamente el número mínimo de claves y uno de los hermanos de N tiene pocas claves.
- Entonces se mezcla a N con ese hermano y se borra una clave del nodo padre de N.
- ¿Qué quiere decir pocas claves?

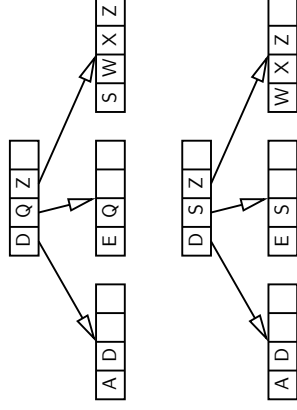
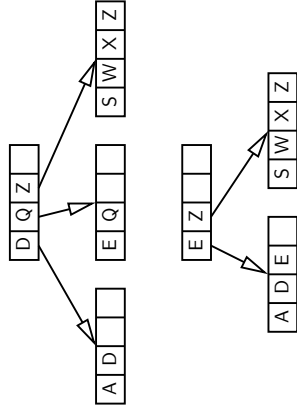
Borrado de X

Borrado de Z

Ejemplo de borrado con mezcla

Borrando una clave con redistribución

Ejemplo de borrado con redistribución

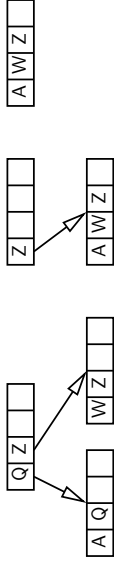


- Suponga que N tiene exactamente el número mínimo de claves y uno de los hermanos de N tiene claves extras.
- Entonces se mueven algunas de las claves del hermano a N y se modifican los niveles superiores del índice para reflejar las claves más grandes de los nodos afectados.
- ¿Qué quiere decir claves extras?

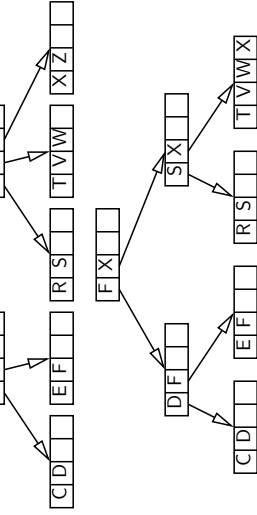
Borrado de Q

Borrado de Q

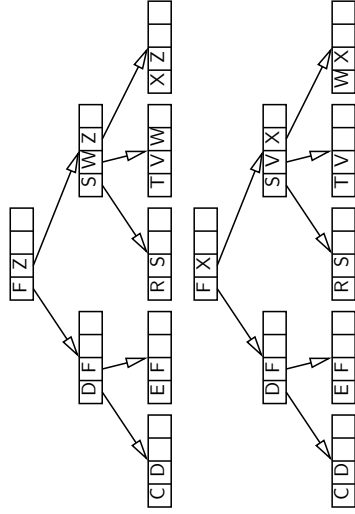
- Si la raíz termina con sólo una clave y un hijo, ésta se puede eliminar y su único hijo se vuelve la nueva raíz.
- En este caso el árbol decrece de altura.
- Es posible que se pueda aplicar la mezcla y la redistribución de forma simultánea.
- Cuando éste sea el caso, se puede aplicar cualquiera de las dos reglas.



Borrado de Q



Borrado de Z con mezcla



Borrado de Z con redistribución

- Knuth sugirió una modificación de los árboles B basada en la regla de redistribuir cuando se pueda.
- La idea es redistribuir las claves de dos hermanos en tres (uno de ellos nuevo) cuando no se pueda redistribuir.
- Se les llama árboles B*.

- Los árboles B* tienen algoritmos un poco más complicados que los árboles B por el trato especial a la raíz (que no tiene hermanos).
- Existen otras estrategias para disminuir el número de accesos al disco.
- Por ejemplo, los árboles B virtuales mantienen un buffer de nodos del árbol B.
- Como de costumbre, la eficiencia de este mecanismo dependerá de la estrategia de reutilización de buffers (LRU, etc.).

13 Árboles B

14 Árboles B+

- Conjuntos secuenciales y bloques
- Agregar un índice al conjunto secuencial
- Separadores
- Operaciones con árboles B+

- Hemos visto cómo estructurar un archivo para realizar operaciones secuenciales o para realizar búsquedas con índices.
- Sin embargo, nuestras soluciones no son capaces de resolver eficientemente el otro tipo de acceso.
- Existen muchos casos reales en los que se necesitan los dos tipos de acceso sobre los mismos archivos: sistemas de registro de estudiantes, de pago de servicios, etc.

- Ataquemos primero el problema de mantener un conjunto de registros en orden físico por clave mientras se agregan o eliminan registros.
- A este conjunto lo llamaremos **secuencial**.

Bloques

- Una forma de localizar las modificaciones a un archivo que contiene varios conjuntos secuenciales es la de grabar cada uno de ellos en un **bloque**.
- Debido a que podemos leer y escribir bloques en una sola operación, se volverán nuestra unidad de entrada y salida.
- Una vez que se lee un bloque, todos los registros contenidos en él están en memoria, donde se les puede modificar rápidamente.

- Como los bloques **lógicamente** consecutivos no son necesariamente **físicamente** consecutivos también contendrán apuntadores a sus bloques adyacentes.
- Insertar o borrar registros de esta estructura se hace de forma similar a como se hace en un árbol B (excepto que ésta es una lista).
- La inserción puede causar sobrecupo.
- El borrado puede dejar un bloque muy vacío.

Observaciones

- Esta estructura nos permite mantener los registros ordenados sin la necesidad de reordenar todo el archivo.
- Esto no es gratuito:
 - Nuestro nuevo archivo usa más espacio que si todos los registros estuvieran ordenados.
 - El orden de los registros no sigue una secuencia física.
- El tamaño del bloque es crucial: no debe ser ni muy grande ni muy pequeño.

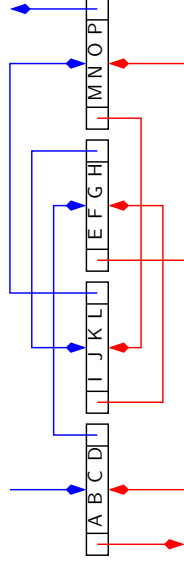
15 Árboles B

16 Árboles B+

- Conjuntos secuenciales y bloques
- Agregar un índice al conjunto secuencial
- Separadores
- Operaciones con árboles B+

- Podemos notar que cada bloque contiene un **rango** de las claves.
- Si podemos **separar** esos rangos entonces podemos saber dónde debería estar una clave dada.
- Por ejemplo, podemos usar la clave más grande en cada bloque para identificar al bloque completo de un índice.

Lista de bloques

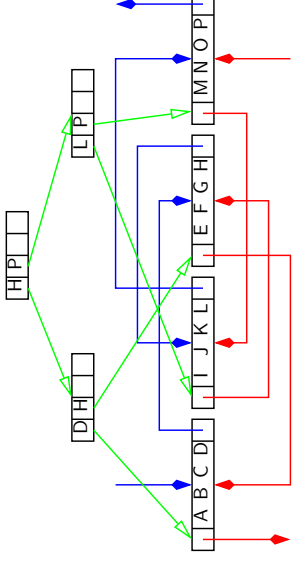


Bloques consecutivos físicamente

Contenido

Agregar un índice simple

- Esto resulta en un método simple si todo el índice cabe en memoria.
- Por otro lado, notemos que las inserciones y los borrados pueden requerir modificar el índice de forma secuencial, lo que puede ser demasiado caro.
- Esto, junto con la posibilidad de que el índice no quepa en memoria, nos lleva a pensar en una estructura de tipo árbol para el índice.



13 Árboles B

14 Árboles B^+

- Conjuntos secuenciales y bloques
- Agregar un índice al conjunto secuencial
- Separadores
- Operaciones con árboles B^+

Lista de bloques y árbol índice



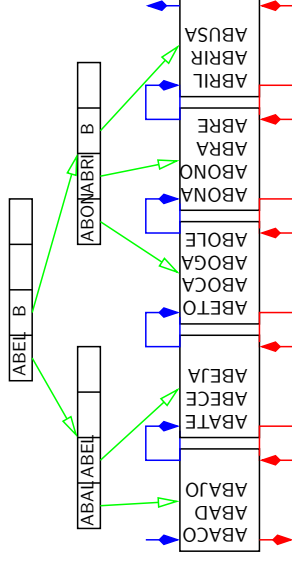
Separadores en lugar de claves

- Observe que el índice sólo nos sirve para llegar al bloque correcto.
- Para eso no se necesitan las claves, sino simples separadores.
- Una idea es la de usar lo que se conoce como **separador más corto**.
- Éste es una cadena de longitud mínima tal que es mayor que todas las cadenas del bloque izquierdo pero menor o igual a todas las cadenas del bloque derecho.

Separadores más cortos

- **Ejemplo:** abrasivo y abso.luto.
- Observe que los separadores más cortos no son necesariamente únicos, pero cualquiera con esa propiedad nos podrá guiar al tomar decisiones.
- **Ejemplo:** abajo y abeja.
- A un árbol B de separadores más cortos, junto con el conjunto de secuencias se le llama un **árbol B^+ de prefijos simples**.

Árbol B^+ de prefijos simples



Lista de bloques y árbol B de separadores



Contenido

13 Árboles B

14 Árboles B^+

- Conjuntos secuenciales y bloques
- Agregar un índice al conjunto secuencial
- Separadores
- Operaciones con árboles B^+

Borrado e inserción simples

- Los cambios más sencillos que podemos hacer en un árbol B^+ son los de borrado e inserción de claves que no resulten en ninguna mezcla ni redistribución de bloques.
- En estos casos no se necesita cambiar el contenido del árbol B puesto que los separadores que éste contiene siguen siendo válidos.

Cambio en el número de bloques

- La situación es un poco más complicada cuando los cambios en el árbol B^+ cambian el número de bloques.
- Si tenemos más bloques necesitamos más separadores y viceversa.
- Por lo tanto este tipo de cambios sí alteran el contenido del árbol B .



- Si se divide algún bloque en el conjunto de secuencias se debe insertar un nuevo separador en el conjunto índice.
- Si se mezclan dos bloques en el conjunto de secuencias se debe eliminar un separador del conjunto índice.
- Si se redistribuyen registros entre dos bloques en el conjunto de secuencias se debe cambiar el valor de uno de los separadores del conjunto índice.

- No sobra hacer los siguientes recordatorios:
- Toda inserción o borrado modifica el conjunto de secuencias.
- Pero sólo algunas de estas operaciones modifican el conjunto índice.
- Y en este caso lo hacen como si fuera un simple árbol B .

- Aunque no es necesario, el tamaño del nodo del árbol B suele ser el mismo que el tamaño del nodo del conjunto de secuencias.
- Esto suele ser buena idea por varias razones:
- Se puede usar el mismo conjunto de buffers para ambos tipos de nodos.
- Ambos tipos de bloques pueden aparecer en el mismo archivo.
- El tamaño se escogió de acuerdo a las características del disco y la memoria.

¿Por qué separadores más cortos?

- La razón fue la posibilidad de que cupieran tantos separadores como fuera posible en un nodo del árbol B .
- Pero entonces no es cierto que todos los nodos de este árbol tienen el mismo número de separadores.
- Por lo tanto necesitamos que la estructura del nodo nos permita tener un número variable de registros de tamaño variable.

Estructura del nodo índice

NNLLS1S2...SN1I1I2...INR1R2...RN

- NW es el número de separadores (f).
- LL es la longitud total de los separadores (f).
- $S1, \dots, SN$ son los NW separadores (v).
- $I1, \dots, IN$ forman un índice de los separadores en el nodo (f).
- $R1, \dots, RN$ son los números de bloque relativo de los nodos hijo (f).

Conclusiones

- No es trivial determinar cuándo se debe dividir, mezclar o redistribuir.
- Los árboles B^+ simples difieren de los de prefijos en que los separadores son claves.
- Esto obliga a usar un poco más de espacio en los nodos y de tiempo de procesamiento.
- Pero es más fácil que trabajar con la estructura variable de los nodos.
- También se usan si los separadores no son muy cortos.

Contenido

- 15 Introducción a la dispersión
- Dispersión y colisiones
- Una función de dispersión sencilla
- Otras funciones de dispersión
- Memoria y densidad de empaquetado
- 16 Técnicas de dispersión

Part VII

Dispersión

Tiempo de acceso

- Hasta ahora hemos logrado acceso a un archivo con n claves en tiempo:
- $O(n)$ con búsqueda secuencial.
- $O(\log_k n)$ con árboles B .
- Lo que realmente queremos es acceso en tiempo constante $O(1)$.
- Recuerde que el tiempo se mide en términos del número de búsquedas en el disco.

- Una **función de dispersión** es una función que transforma una clave en una dirección.
- A diferencia de un índice, es posible que dos claves se asocien con la misma dirección, a lo que se le llama **colisión**.
- Dos claves a las que se les asocia la misma dirección se llaman **sinónimas**.

- Es extremadamente difícil diseñar funciones de dispersión que no produzcan colisiones.
- Por lo que en general debemos preocuparnos por cómo resolverlas.
- Ya sea escogiendo funciones que produzcan pocas colisiones.
- O jugando con la forma en la que se almacenan los sinónimos.

- Algunas formas de lograr esto son:
- Lograr una buena distribución de las claves. De preferencia **uniforme**.
- Usar más memoria.
- Poner más de una clave en una dirección. A esto se le llama una **claveta**.

Contenido

15 Introducción a la dispersión

- Dispersión y colisiones
- Una función de dispersión sencilla
- Otras funciones de dispersión
- Memoria y densidad de empaquetado

16 Técnicas de dispersión

- Una función de dispersión sencilla trabaja así:
- Representa la clave en forma numérica.
- La divide en partes iguales y las suma.
- Divide el resultado entre un primo p y usa el residuo como dirección.
- Las sumas se pueden hacer módulo p .
- Las direcciones estarán en el rango 0 a $p - 1$.

Funciones de dispersión sencillas

Ejemplo de dispersión sencilla

- Considere la clave EJEMPLO.
- En ASCII es 69, 74, 69, 77, 80, 76, 79.
- Sumamos las partes para obtener 524.
- Escogemos el número primo $p = 97$.
- Y obtenemos la dirección $524 \bmod 97 = 39$.

Ejemplo de colisiones

- Considere las siete claves CERO, UNO, DOS, TRES, CUATRO, CINCO y SEIS.
- Utilizando la función de dispersión sencilla con $p = 7$ obtenemos las siete direcciones 3, 4, 6, 3, 0, 0.
- Hay una colisión entre las claves CERO y TRES en la dirección 3.
- Hay otra colisión entre las claves CUATRO, CINCO y SEIS en la dirección 0.

Contenido

15 Introducción a la dispersión

- Dispersión y colisiones
- Una función de dispersión sencilla
- Otras funciones de dispersión
- Memoria y densidad de empaquetado

16 Técnicas de dispersión

Otros métodos de dispersión

- Usar una parte de la clave como dirección.
- Dividir y sumar sólo una parte de la clave.
- Dividir la clave completa entre un primo.
- Elevar la clave al cuadrado y tomar el centro.
- Cambiar de base la clave.

- Supongamos que la probabilidad de que una clave c sea asignada a una posición de memoria i es uniforme.
- Es decir, si hay n posiciones de memoria entonces $p(i) = \frac{1}{n}$.
- Suponga que se han asignado r claves.
- ¿Cuál es la probabilidad de que no le toquen claves a la posición de memoria i ?
- ¿Cuál es la probabilidad de que le toque una clave a la posición de memoria i ?

- La probabilidad de que le toquen k claves a la posición de memoria i después de asignar r claves es $p(i, k) = \binom{r}{k} \left(1 - \frac{1}{n}\right)^{r-k} \frac{1}{n}$.
- Esta **distribución binomial** es difícil de calcular exactamente si r y n son grandes.

- Sin embargo, la **distribución de Poisson** es una buena aproximación en este caso.
- $P(i, k) = \frac{1}{k!} \left(\frac{r}{n}\right)^k e^{-r/n}$.

Comparación entre las dos fórmulas

- Como ejemplo supongamos que $r = n = 10$.
- $p(i, 0) = 0.3487$ y $P(i, 0) = 0.3679$.
- $p(i, 1) = 0.3874$ y $P(i, 1) = 0.3679$.
- $p(i, 2) = 0.1937$ y $P(i, 2) = 0.1839$.
- La probabilidad de que i tenga dos o más claves es $1 - p(i, 0) - P(i, 1) = 0.2642$.

Contenido

- 15 Introducción a la dispersión
- 16 Técnicas de dispersión
- Sobreflujo progresivo
- Cubetas
- Borrado de registros
- Otras formas de resolver colisiones

Contenido

- 15 Introducción a la dispersión
 - Dispersión y colisiones
 - Una función de dispersión sencilla
 - Otras funciones de dispersión
 - Memoria y densidad de empaclado
- 16 Técnicas de dispersión

- Si $r = 10$ y $n = 20$ entonces tenemos que $1 - p(i, 0) - P(i, 1) = 0.0862$ (se obtiene 0.0902 con Poisson).
- Si $r = 10$ y $n = 30$ entonces tenemos que $1 - p(i, 0) - P(i, 1) = 0.0418$ (se obtiene 0.0447 con Poisson).
- A la razón $\frac{r}{n}$ se le llama **densidad de empaclado** y de ella depende la cantidad de colisiones esperadas.
- Los ejemplos vistos tienen $\frac{r}{n} = 1, \frac{1}{2}$ y $\frac{1}{3}$.

Sobreflujo progresivo

Ejemplo de sobreflujo progresivo

Inserción de CERO, UNO, DOS, TRES, CUATRO, CINCO y SEIS con claves 3, 4, 6, 3, 0, 0, 0

DIR	CERO	UNO	DOS	TRES	CUATRO	CINCO	SEIS
0	-	-	-	-	CUATRO	CUATRO	CUATRO
1	-	-	-	-	-	CINCO	CINCO
2	-	-	-	-	-	-	SEIS
3	CERO	CERO	CERO	CERO	CERO	CERO	CERO
4	-	UNO	UNO	UNO	UNO	UNO	UNO
5	-	-	-	TRES	TRES	TRES	TRES
6	-	-	DOS	DOS	DOS	DOS	DOS

- Este método es muy simple.
- Si una clave nueva tiene la misma dirección que una clave que ya está almacenada entonces se prueba en las siguientes direcciones hasta que se encuentre una dirección vacía.
- En caso de que se llegue al final del archivo se continúa desde el principio.

- ¿Qué pasa cuando se busca un registro que no está en el archivo?
- Si se encuentra una dirección vacía ya se sabe que el registro nunca se ha puesto allí.
- Si el archivo está lleno la búsqueda regresará al punto inicial, momento en el que se sabe que el registro no está allí.

- Si el archivo está (casi) lleno la búsqueda puede ser intolerablemente lenta.
- Aunque no analizaremos esto, la longitud promedio de una búsqueda aumenta muy rápidamente con respecto a la densidad de empaquetado.
- Se considera que si la longitud promedio de una búsqueda es mayor que 2 entonces es inaceptable.

15 Introducción a la dispersión

16 Técnicas de dispersión

- Sobreflujo progresivo
- Cubetas
- Borrado de registros
- Otras formas de resolver colisiones

- Recordemos que es igual de costoso leer un registro del disco que leer todo el bloque que lo contiene (al que llamaremos *cubeta*).
- Así, una idea es almacenar varios registros en una sola dirección de bloque, la cual se obtiene por dispersión.
- Cuando la cubeta se llene aun debemos preocuparnos por el sobreflujo, pero esto ocurrirá con mucha menor frecuencia que en el caso anterior.

Inserción de CERO, UNO, DOS, TRES, CUATRO, CINCO y SEIS con claves 3, 4, 6, 3, 0, 0, 0

D	CERO	UNO	DOS	TRES	CUATRO	CINCO	SEIS
0	-	-	-	-	CUATRO	CINCO	CUATRO CINCO
1	-	-	-	-	-	-	SEIS -
2	-	-	-	-	-	-	-
3	CERO	-	CERO	-	CERO TRES	CERO TRES	CERO TRES
4	-	UNO	-	UNO	-	UNO	-
5	-	-	-	-	-	-	-
6	-	-	DOS	-	DOS	-	DOS -

- Se puede analizar esta situación y descubrir que habrá menos sobreflujos si las cubetas son más grandes.
- Esto considerando igualdad de espacio total disponible.
- Sin embargo, queda claro que una cubeta no debe ser más grande que una pista, pues se tendría que mover el brazo para terminar de leer la cubeta completa.

15 Introducción a la dispersión

16 Técnicas de dispersión

- Sobreflujo progresivo
- Cubetas
- Borrado de registros
- Otras formas de resolver colisiones

- Borrar un registro de un archivo de dispersión es mucho más complicado que agregar un registro por dos razones:
- El espacio liberado por el borrado no debe obstruir búsquedas futuras.
- Debiera ser posible reutilizar el espacio liberado para futuras inserciones.
- Esto es particularmente importante si se usa un método de resolución de colisiones por sobreflujo progresivo.

- Una forma sencilla de resolver ambos problemas es a través del uso de **lápidas**, es decir, marcas especiales que indiquen que allí había un registro pero ya no está.
- Es importante observar que sólo se debe poner una lápida donde se necesite.
- Por ejemplo, no se necesita si el siguiente espacio está vacío.
- También se debe notar que las lápidas crean nuevos problemas que no existían.

Borrado de CERO, CUATRO, CINCO, DOS, UNO y TRES con claves 3, 0, 0, 6, 4, 3.

DIR	CERO	CUATRO	CINCO	DOS	UNO	TRES
0	CUATRO	+	-	-	-	-
1	CINCO	CINCO	-	-	-	-
2	-	-	-	-	-	-
3	CERO	+	+	+	+	-
4	UNO	UNO	UNO	UNO	+	-
5	TRES	TRES	TRES	TRES	TRES	-
6	DOS	DOS	DOS	-	-	-

15 Introducción a la dispersión

- #### 16 Técnicas de dispersión
- Sobreflujo progresivo
 - Cubetas
 - Borrado de registros
 - Otras formas de resolver colisiones

- **Dispersión doble:** si ocurre una colisión se usa una segunda función de dispersión para obtener una nueva dirección que se suma a la anterior hasta que se encuentre una dirección vacía.
- **Sobreflujo encadenado:** cada registro contendrá una dirección donde se pueda encontrar al siguiente registro que obtuvo la misma dirección al aplicar la función de dispersión.

Otras formas de resolver colisiones II

Esto es todo

- **Encadenamiento con área de sobreflujo:** se crea una segunda área donde se coloquen de forma encadenada los registros que han causado sobreflujo (suele ser más lento).
- **Tablas de búsqueda:** se podría tener un archivo de dispersión que no contuviera registros, sino sólo apuntadores a los mismos. Esto es equivalente a un índice que se accede por dispersión.

Fin