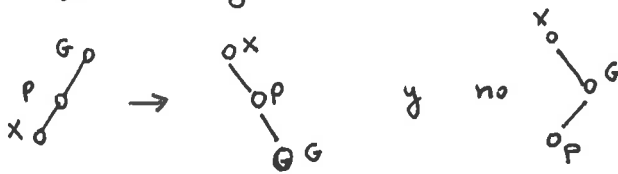


- Arboles con ensanchamiento ascendente
- Caso simple: hijo de la raíz
  - Lo rotamos hacia la raíz (zig)
- Caso zig-zag: hijo y nieto a lados diferentes
  - Una rotación doble lo lleva a la raíz (zig-zag)
- Caso zig-zig: hijo y nieto por el mismo lado
  - En vez de realizar una rotación doble ascendente la realizamos (localmente) en modo descendente



### Operaciones

- Inserción seguida de ensanchamiento, que conduce a la raíz al elemento insertado.
- Búsquedas seguidas de ensanchamiento, para llevar a la raíz al elemento encontrado o a su (fallido) padre.
- Eliminación
  - Búsqueda que lleva a la raíz el elemento a eliminar
  - Partimos el árbol en dos
  - Buscamos (¡ensanchando!) el mayor del primero
  - Le pegamos por la derecha el segundo.

- Arboles con ensanchamiento descendente

- Descensos que van manejando tres subárboles ( $L, X, R$ )

Nos movemos en  $X$  y mantenemos el invariante de que éste junto a  $L$  (que sólo contiene elementos menores que los de  $X$ ) y a  $R$  (resp. mayores) es igual al árbol original.

Iniciamos pues con (vacío,  $A$ , vacío).

- Buscamos el elemento en  $X$  bajando uno o dos niveles y encontrado el mismo, o en la ruta hacia él, hacemos:
  - zig descendente al terminar en  $Y$  hijo de  $X$ , mandando el hijo descabalgado al correspondiente remanente  $L$  o  $R$ .
  - zig-zag descendente: se puede simplemente aplicar el zig.
  - zig-zig descendente: mantenemos el subárbol que pende del nieto como central; rotamos el resto mandandoselo al correspondiente remanente.
- Pegamos adecuadamente el central y los remanentes manteniendo la raíz del central y colgando sus hijos de las hojas extendidas correspondientes al máximo (resp. mínimo) de  $L$  (resp.  $R$ ).

Coste amortizado del ensanchamiento  $3 \log N + 1$

$S(i)$  = tamaño del subárbol en raíz en  $i$

$$\Phi(T) = \sum \log S(i) ; R(i) = \log(S(i)) ; \Phi(T_0) = 0$$

Tma. 21.3 : Una inserción agrega como mucho  $\log N$  al potencial.

$$\text{Tma 21.2 : } \Phi_i - \Phi_{i+1} + r_i \leq 3 \log N + 1 \Rightarrow \sum_1^M r_i \leq (3 \log N + 1) M$$

para ensanchamientos.

Una inserción hace que  $\Phi$  crezca menos de  $\log N$

$$\Phi_{i(\text{ins})} - (\Phi_{i-1} + \log N) \leq 3 \log N + 1 \quad \Phi_{i(\text{ins})} - \Phi_{i-1} \leq 4 \log N + 1.$$

$$\sum_1^M r_i \text{ (búsquedas e inserciones)} \leq (3 \log N + 1) M_b + (4 \log N + 1) M_i$$

Nota: Cada bajada en una inserción o búsqueda cuesta "lo que" sus rotaciones.

$$\text{Tma 21.4 : } a + b \leq c \Rightarrow \log a + \log b \leq \log c - 2$$

$$\sqrt{ab} \leq \frac{c}{2} \text{ y tomamos logaritmos.}$$

$$\text{Tma 21.5 : Paso zig } \Delta \Phi \leq 3(R_f(X) - R_i(X))$$

Demost: Solo cambian  $X$  y su padre  $P$ .  $R(X)$  crece y  $R(P)$  decrece.

$$\text{Tma 21.6 : Paso zig-zag } \Delta \Phi \leq 3(R_f(X) - R_i(X)) - 2$$

Demost: Cambian  $X, P$  y  $G$ . Manipulaciones sencillas de  $\Delta$  usando Tm. 21.5.

$$\text{Tma 21.7 : Paso zig-zig } \Delta \Phi \leq 3(R_f(X) - R_i(X)) - 2 \quad \text{Dem. similar.}$$

Demost (Tma 21.2)

$$\text{Rotaciones totales } 2k + 100 \quad \Delta \Phi^{\text{ens}} \leq 3(R_f^{\text{ens}}(X) - R_i^{\text{ens}}(X)) - 2k$$

Beautiful !!

$$\Delta \Phi^{\text{ens}} + (2k + 100) \leq 3 \log N + 1$$

Nota: Las rotaciones dobles son las que amortiguan el crecimiento de  $\Phi$  !!