

Appunti di Algoritmi e strutture dati

DI GIANLUCA MONDINI

Indice

1 Complessità di un algoritmo	1
1.1 Definizione	1
1.2 Ordine	1
1.3 Regole	1
1.3.1 Regola dei fattori costanti	1
1.3.2 Regola della somma	1
1.3.3 Regola del prodotto	1
1.3.4 Altre regole	1
1.4 Teorema	1
2 Alberi binari	1
2.1 Numero di foglie e di nodi	2
2.2 Alcuni algoritmi	2
2.2.1 Contare il numero dei nodi	2
2.2.2 Contare il numero delle foglie	2
2.2.3 Cercare un'etichetta e restituire un puntatore	?
2.2.4 Eliminare tutto l'albero	?
2.2.5 Inserire un nodo	?
3 Alberi generici	?
3.1 Alcuni algoritmi	?
3.1.1 Contare il numero di nodi	?
3.1.2 Contare il numero di foglie	?
3.1.3 Inserire un nodo in fondo ad una lista di fratelli	?
3.1.4 Inserire un nodo son come ultimo figlio di father	?
4 Alberi binari di ricerca	?
4.1 Proprietà	?
4.2 Alcuni algoritmi	?
4.2.1 Cercare un nodo	?
4.2.2 Inserire un nodo	?
4.2.3 Restituire l'etichetta del nodo più piccolo di un albero ed eliminare il nodo che la contiene	?
4.2.4 Cancellare un nodo ?	?
5 Heap	?
5.1 Calcolare le parentele	?
5.2 Classe Heap	?
5.2.1 Costruttore	?
5.2.2 Distruttore	?
5.2.3 Inserimento	?
5.2.4 Estrazione	?
6 Ricerca hash	?
6.1 Alcuni algoritmi	?
6.1.1 Ricerca tramite hash	?
6.2 Metodo hash ad accesso non diretto	?

6.2.1 Soluzione: hash modulare	?
Legge di scansione lineare	?
Agglomerato	?

1 Algoritmo ricorsivo

Una metodologia per programmare le funzioni ricorsive è la seguente:

1. Individuare i casi base in cui la funzione è definita immediatamente;
2. Effettuare le chiamate ricorsive su un insieme più piccolo di dati, cioè un insieme più vicino ai casi base;
3. Fare in modo che alla fine di ogni sequenza di chiamate ricorsive, si ricada nei casi base;

2 Complessità di un algoritmo

2.1 Definizione

È una funzione (sempre positiva) che associa alla dimensione del problema il costo della sua risoluzione in base alla misura scelta

$T_P(n)$ = Complessità con costo = tempo del programma P al variare di n

2.2 Ordine

$g(n)$ è di ordine $O(f(n))$ se esistono un intero n_0 ed una costante $c > 0$ tali che per ogni $n > n_0$ si ha $g(n) \leq c f(n)$

2.3 Regole

2.3.1 Regola dei fattori costanti

Per ogni costante positiva k , $O(f(n)) = O(k f(n))$

2.3.2 Regola della somma

Se $f(n)$ è $O(g(n))$, allora $f(n) + g(n)$ è $O(g(n))$

2.3.3 Regola del prodotto

Se $f(n)$ è $O(f_1(n))$ e $g(n)$ è $O(g_1(n))$, allora $f(n)g(n)$ è $O(f_1(n)g_1(n))$

2.3.4 Altre regole

Se $f(n)$ è $O(g(n))$ e $g(n)$ è $O(h(n))$, allora $f(n)$ è $O(h(n))$

Per ogni costante k , k è $O(1)$

Per $m \leq p$, n^m è $O(n^p)$

Un polinomio di grado m è $O(n^m)$

2.4 Teorema

Per ogni k , $n^k \in O(a^n)$, per ogni $a > 1$

Una qualsiasi funzione polinomiale ha minore complessità di una qualsiasi funzione esponenziale

3 Complessità di un algoritmo ricorsivo

3.1 Esempio: fattoriale di un numero

La funzione è definita come

```
int fact (int n) {  
    if (n == 0) return 1;  
    else return n * fact(n-1);  
}
```

Consideriamo come base il valore 0:

$$T(0) \in C[[n = 0]] + C[[\text{return } 1]] = O(1) + O(1) = O(1)$$

Per $T(n)$, se $n > 0$, abbiamo un tempo $O(1)$ complessivo per il test, la chiamata ricorsiva e la moltiplicazione più il tempo per l'esecuzione applicata a $n - 1$. Quindi

$$T(n) = O(1) + T(n - 1)$$

A questo punto rimpiazziamo gli $O(1)$ di $T(1)$ e $T(n)$ con simboli generici di costante, diversi fra loro perchè corrispondono a pezzi di programma diversi, e abbiamo la seguente relazione di ricorrenza:

$$T(0) = a$$

$$T(n) = b + T(n - 1) \quad \text{per } n > 0$$

Proviamo a calcolare i valori di $T(n)$:

$$T(1) = b + T(0) = b + a$$

$$T(2) = b + T(1) = 2b + a$$

In generale, per $i \geq 0$, avremo $T(i) = i b + a$. Dimostriamo questo risultato con l'induzione naturale

- Base. $i = 0$. Abbiamo $T(0) = 0 b + a = a$

- Induzione.

Ipotesi. $T(i) = i b + a$

Tesi. $T(i + 1) = (i + 1) b + a$

Dim.

$$T(i + 1) = b + T(i) \quad \text{per definizione di } T$$

$$= b + i b + a \quad \text{per ipotesi induttiva}$$

$$= (i + 1) b + a$$

Quindi, poiché $T(n) = n b + a$, abbiamo $T(n) \in O(n)$

4 Algoritmi di ordinamento

4.1 Merge sort

(necessita di revisione)

```
void mergeSort(int * arr, int start, int end) {
    int mid;
    if (start < end) {
        mid = (start + end) / 2;
        mergeSort(arr, start, mid);
        mergeSort(arr, mid + 1, end);
        combina(arr, start, mid+1, end);
    }
}

void combina(int arr[], int start, int mid, int end) {
    int iSx = start, iDx = mid;
    std::vector<int> tempResult;
    while (1) {
        if (arr[iSx] < arr[iDx]) {
            tempResult.push_back(arr[iSx++]);
        }
        else {
            tempResult.pushBack(arr[iDx++]);
        }
    }
}
```

5 Alberi binari

- NULL è un albero binario
- Un nodo p più due alberi binari B_s e B_d forma un albero binario

5.1 Numero di foglie e di nodi

Un albero binario bilanciato con livello k ha

- $2^{k+1} - 1$ nodi
- 2^k foglie

5.2 Alcuni algoritmi

5.2.1 Contare il numero dei nodi

```
int nodes(Node* tree) {
    if (!tree) return 0;
    return 1 + nodes(tree -> left) + nodes(tree -> right);
}
```

5.2.2 Contare il numero delle foglie

```
int leaves(Node* tree) {
```

```

    if (!tree) return 0;
    if (!tree -> left && !tree -> right) return 1;
    return leaves(tree -> left) + leaves(tree -> right);
}

```

5.2.3 Cercare un etichetta e restituire un puntatore

Se il nodo non compare nell'albero, viene restituito NULL. Se l'albero contiene più di un'etichetta, viene restituito un puntatore al primo

```

Node* findNode(InfoType n, Node* tree) {
    // L'albero è vuoto, l'etichetta non può esserci
    if (!tree) return NULL;
    // Trovata l'etichetta, restituisco il puntatore
    if (tree -> label == n) return tree;
    // Cerco a sinistra
    Node* a = findNode(n, tree -> left);
    // Controllo se il puntatore della ricerca "a sinistra"
    // a restituito qualcosa di interessante, altrimenti cerco a destra
    if (a) return a;
    else return findNode(n, tree -> right);
}

```

5.2.4 Eliminare tutto l'abero

Alla fine il puntatore deve essere NULL

```

void delTree(Node* &tree) {
    if (tree) {
        delTree(tree -> left);
        delTree(tree -> right);
        delete tree;
        tree = NULL;
    }
}

```

5.2.5 Inserire un nodo

Inserisce un nodo (son) come figlio di father, sinistro se $c='l'$ oppure destro se $c='r'$.

Ritorna 1 se l'operazione ha successo, 0 altrimenti. Se l'albero è vuoto, inserisce il nodo come radice

```

int insertNode(Node* &tree, InfoType son, InfoType father, char c) {
    // Caso in cui l'albero sia vuoto
    if (!tree) {
        tree = new Node;
        tree -> label = son;
        tree -> left = tree -> right = NULL;
        return 1;
    }
    // Caso normale
    // Effettuo la ricerca di father con la funzione
    // di ricerca nodo (vedi sopra)
    Node * a = findNode(father, tree);
    // Se il nodo non è stato trovato, restituisco 0 e mi fermo
    if (!a) return 0;
    // Inserimento come figlio sinistro

```

```

    if (c == 'l' && !a -> left) {
        a -> left = new Node;
        a -> left -> label = son;
        a -> left -> left = a -> left -> right = NULL;
        return 1;
    }
    if (c == 'r' && !a -> right) {
        a -> right = new Node;
        a -> right -> label = son;
        a -> right -> left = a -> right -> right = NULL;
        return 1;
    }
}

```

5.2.6 Compito 2 - Esercizio 4

Scrivere una funzione che, dato un albero binario ad etichette di tipo string, con puntatore alla radice t, restituisca come risultato il numero di nodi che hanno numero dispari di discendenti. Si calcoli la complessità della soluzione proposta in funzione del numero di nodi dell'albero.

```

int dispari(Node* t, int & nodi) {
    if (!t) {
        nodi = 0;
        return 0;
    }
    int cs, cd, nodis, nodid;
    cs = dispari(t -> left, nodis);
    cd = dispari(t -> right, nodid);
    nodi = nodis + nodid + 1;
    return cs + cd + ((nodis + nodid) % 2);
}

```

La funzione è $O(n)$

5.2.7 Compito 1 - Esercizio 4

Scrivere una funzione ricorsiva che, dato un albero binario a etichette intere, conta il numero di nodi che hanno più foglie maggiori o uguali a zero che minori di zero tra i propri discendenti.

```

int conta(const Node * t, int & pos, int & neg) {
    if (!t) {
        pos = 0;
        neg = 0;
        return 0;
    }
    if (!t -> left && !t -> right) {
        pos = (t -> info >= 0) ? 1 : 0;
        neg = (t -> info < 0) ? 1 : 0;
        return 0;
    }
    int pos_left, pos_right;
    int neg_left, neg_right;
    int conta_left = conta(t -> left, pos_left, neg_left);
    int conta_right = conta(t -> right, pos_right, neg_right);
    pos = pos_left + pos_right;
    neg = neg_left + neg_right;
}

```

```

    return (pos > neg) ? 1 : 0 + conta_left + conta_right;
}

```

6 Alberi generici

- Un nodo p è un albero
- Un nodo più una sequenza di alberi $A_1...A_n$ è un albero

6.1 Alcuni algoritmi

6.1.1 Contare il numero di nodi

Vedi l'algoritmo per gli alberi binari

6.1.2 Contare il numero di foglie

```

int leaves(Node* tree) {
    if (!tree) return 0;
    // Caso della foglia
    if (!tree->left) return 1 + leaves(tree->right);
    // "Non caso" della foglia
    return leaves(tree->left) + leaves(tree->right);
}

```

6.1.3 Inserire un nodo in fondo ad una lista di fratelli

```

void addSon(InfoType x, Node* &tree) {
    // Caso in cui la lista sia vuota
    if (!tree) {
        tree = new Node;
        tree->label = x;
        tree->left = tree->right = NULL;
    }
    else {
        addSon(x, tree->right);
    }
}

```

6.1.4 Inserire un nodo son come ultimo figlio di father

Se l'albero è vuoto, lo inserisce come radice

```

int insert(InfoType son, InfoType father, Node* &tree) {
    if (!tree) {
        tree = new Node;
        tree->label = son;
        tree->left = tree->right = NULL;
        return 1;
    }
    Node* a = findNode(father, tree);
    if (!a) return 0;
    addSon(son, a->left);
    return 1;
}

```

6.1.5 Compito 1 - Esercizio 5

Scrivere una funzione che, dato un albero generico a etichette intere e memorizzazione figlio-fratello, conta il numero di nodi che hanno più figli maggiori o uguali a zero che minori di zero.

```
int conta(const Node* t) {
    if (!t) return 0;
    const Node * n;
    int pos = 0, neg = 0;
    for (n = t -> left; n != NULL; n = n -> right) {
        if (n -> info >= 0) pos++;
        else neg++;
    }
    return (pos > neg) ? 1 : 0 + conta(t -> left) + conta(t -> right);
}
```

7 Alberi binari di ricerca

Un albero binario di ricerca è un albero binario tale che per ogni nodo p

- I nodi del sottoalbero sinistro di p hanno etichetta minore dell'etichetta di p
- I nodi del sottoalbero destro di p hanno etichetta maggiore dell'etichetta p

7.1 Proprietà

- Non ci sono doppioni
- La visita simmetrica elenca le etichette in ordine crescente

7.2 Alcuni algoritmi

7.2.1 Cercare un nodo

```
Node* findNode(InfoType n, Node* tree) {
    if (!tree) return 0;
    if (n == tree -> label) return tree;
    if (n < tree -> label) {
        return findNode(n, tree -> left);
    }
    return findNode(n, tree -> right);
}
```

7.2.2 Inserire un nodo

```
void insertNode(InfoType n, Node* &tree) {
    // Albero vuoto
    if (!tree) {
        tree = new Node;
        tree -> label = n;
        tree -> left = tree -> right = NULL;
        return;
    }
    // Caso n < radice
```



```

    if (n < tree -> label) {
        insertNode(n, tree -> left);
    }
    if (n > tree -> label) {
        insertNode(n, tree -> right);
    }
}

```

L'algoritmo ha complessità $O(\log(n))$

7.2.3 Restituire l'etichetta del nodo più piccolo di un albero ed eliminare il nodo che la contiene

```

void deleteMin(Node *& tree, InfoType &m) {
    if (tree -> left) // C'è un nodo più piccolo
        deleteMin(tree -> left, m);
    else {
        m = tree -> label; // restituisco l'etichetta
        Node * a = tree;
        // connetto il sottoalbero destro di
        // m al padre di m
        tree = tree -> right;
        // elimino il nodo
        delete a;
    }
}

```

7.2.4 Cancellare un nodo ?

```

void deleteNode(InfoType n, Node *& tree) {
    if (tree) {
        // n è minore della radice
        if (n < tree -> label) {
            deleteNode(n, tree -> left);
            return;
        }
        // n è maggiore della radice
        if (n > tree -> label) {
            deleteNode(n, tree -> right);
            return;
        }
        // n non ha figlio sinistro
        if (!tree -> left) {
            Node * a = tree;
            tree = tree -> right;
            delete a;
            return;
        }
        // n non ha figlio destro
        if (!tree -> right) {
            Node * a = tree;
            tree = tree -> left;
            delete a;
            return;
        }
        // n ha entrambi i figli
    }
}

```

```

        deleteMin(tree -> right, tree -> label);
    }

```

Questo algoritmo ha complessità $O(\log(n))$

8 Heap

Un heap è un albero binario quasi bilanciato con le seguenti proprietà:

- i nodi dell'ultimo livello sono addossati a sinistra
- in ogni sottoalbero l'etichetta della radice è maggiore o uguale a quella di tutti i discendenti

L'heap viene memorizzato in un array

8.1 Calcolare le parentele

- Figlio sinistro di $i = 2i + 1$
- Figlio destro di $i = 2i + 2$
- Padre di $i = \frac{i-1}{2}$

8.2 Classe Heap

```

class Heap {
private:
    int * h;
    int last;
    void up(int);
    void down(int);
    void exchange(int i, int j);
public:
    Heap(int);
    ~Heap();
    void insert(int);
    int extract();
};

```

8.2.1 Costruttore

```

Heap::Heap(int n) {
    h = new int[n];
    last = -1;
}

```

8.2.2 Distruttore

```

Heap::~Heap() {
    delete h [n];
}

```

8.2.3 Inserimento

- Memorizza l'elemento nella prima posizione libera dell'array

- Fa risalire l'elemento tramite scambi figlio-padre per mantenere la proprietà dello heap

```
void Heap::insert(int x) {
    h[++last] = x;
    up(last);
}

// i è l'indice dell'elemento da far risalire
void Heap::up(int i) {
    // Se non sono sulla radice
    if (i > 0) {
        // Se l'elemento è maggiore del padre
        if (h[i] > h[(i-1)/2]) {
            // Scambia il figlio con il padre
            exchange(i, (i-1)/2);
            // chiama up sulla nuova posizione
            up((i-1)/2);
        }
    }
}
```

La funzione termina in due casi:

- viene chiamata con l'indice 0 (radice)
- L'elemento è inferiore al padre

La complessità è $O(\log(n))$ perché ogni chiamata risale di un livello

8.2.4 Estrazione

- Restituisce il primo elemento dell'array
- Mette l'ultimo elemento al posto della radice e decrementa last
- Fa scendere l'elemento tramite scambi padre-figlio per mantenere la proprietà dello heap

```
int Heap::extract() {
    int r = h[0];
    h[0] = h[last--];
    down(0);
    return r;
}

// i è l'indice dell'elemento da far scendere
void Heap::down(int i) {
    // son = indice del figlio sinistro (se esiste)
    int son = 2*i+1;
    // se i ha un solo figlio (è l'ultimo dell'array)
    if (son == last) {
        // se il figlio è maggiore del padre
        if (h[son] > h[i]) {
            // fai lo scambio, altrimenti termina
            exchange(i, last);
        }
    }
}
```

```

// se i ha entrambi i figli
else if (son < last) {
    // son = indice del figlio maggiore tra i due
    if (h[son] < h[son+1]) son++;
    // se il figlio è maggiore del padre
    if (h[son] > h[i]) {
        // fai lo scambio
        exchange(i, son);
        // chiama down sulla nuova posizione
        down(son);
        // altrimenti termina (termina anche se i non ha figli)
    }
}
}
}

```

L'algoritmo ha complessità $O(\log(n))$

9 Ricerca hash

9.1 Alcuni algoritmi

9.1.1 Ricerca tramite hash

```

bool hashSearch (int* A, int k, int x) {
    int i = h(x);
    if (A[i] == 1) return true;
    else return false;
}

```

9.2 Metodo hash ad accesso non diretto

È possibile rilasciare l'iniettività e permettere che due elementi diversi abbiano lo stesso indirizzo hash. Si ha una collisione quando

$$h(x_1) = h(x_2)$$

Bisogna gestire le seguenti situazioni:

- Come cercare un elemento se il suo posto è occupato da un altro
- Come inserire gli elementi

9.2.1 Soluzione: hash modulare

Si scrive una funzione $h()$

$$h(x) = (x \% k)$$

In modo tale da essere sicuri di generare tutti e soli gli indici dell'array

Legge di scansione lineare Se non si trova l'elemento al suo posto, lo si cerca nelle posizioni successive fino a trovarlo o ad incontrare una posizione vuota.

L'inserimento è fatto con lo stesso criterio

Agglomerato Gruppo di elementi con indirizzi hash diversi (?)

La presenza di collisioni ed agglomerati aumenta il tempo di ricerca

Funzione di ricerca con scansione lineare

```
bool hashSearch(int *A, int k, int x) {
    int i = h(x);
    for (int j=0; j<k; j++) {
        int pos = (i+j) % k;
        if (A[pos] == -1) return false;
        if (A[pos] == x) return true;
    }
    return false;
}
```

Funzione di inserimento in presenza di cancellazioni

```
int hashInsert(int *A, int k, int x) {
    int i = h(x);
    for (int j=0; j < k; j++) {
        int pos = (i+j) % k;
        // -1: posizione vuota
        // -2: posizione disponibile
        if ((A[pos] == -1) || (A[pos] == -2)) {
            A[pos] = x;
            return 1;
        }
    }
    return 0;
}
```

10 Grafi

Grafo orientato= (N, A)

dove

- N = insieme di nodi
- $A \subseteq N \times N$ = insieme di archi (coppie ordinate di nodi)

Un grafo orientato con n nodi ha al massimo n^2 archi

10.1 Rappresentazioni in memoria di grafi

10.1.1 Tramite liste di adiacenza

```
struct Node {
    int NodeNumber;
    Node * next;
};

Node* graph[N];
```

10.1.2 Tramite matrici di adiacenza

```
int graph[N][N];
```

10.2 Rappresentazioni in memoria di grafi con nodi ed archi etichettati

10.2.1 Tramite liste di adiacenza

```
struct Node {  
    int NodeNumber;  
    ArcType archLabel;  
    Node * next;  
};  
  
Node * graph[N];  
  
NodeType nodeLabels[N];
```

NodeType = char

ArcType = int

10.2.2 Tramite matrici di adiacenza

```
ArcType graph[N][N];  
NodeType nodeLabels[N];
```

10.3 Cammino più breve

10.3.1 Algoritmo di Dijkstra

- Si applica ai grafi orientati
- Trova i cammini minimi **da un nodo a tutti gli altri**
- È basato sulla metodologia **greedy**

Vengono utilizzate due tabelle:

- **dist** (distanza)
- **pred** (predecessore)

con n elementi.

Vengono eseguiti n passi, e ad ogni passo:

1. Si sceglie il nodo con distanza minore in **dist**
2. Si aggiornano **pred** e **dist** per i suoi immediati successori