## 8<sup>a</sup>aula prática

# Filas de prioridade

- Faça download do ficheiro aed2223\_p08.zip da página e descomprima-o (contém a pasta lib; a pasta Tests com ficheiros box.h, box.cpp, packagingMachine.h, packagingMachine.cpp, funPQProblem.h, funPQProblem.cpp e tests.cpp; e os ficheiros CMakeLists e main.cpp)
- No CLion, abra um *projeto*, selecionando a pasta que contém os ficheiros do ponto anterior.
- 1. Nesta quadra natalícia, a loja do Sr. Silva decidiu inovar para tornar mais eficiente o envio dos seus produtos. Para isso, comprou um empacotador automático que coloca os objetos em caixas segundo o peso de cada objeto e a capacidade remanescente de cada caixa. Suponha a existência de um conjunto de caixas de capacidade (peso máximo que suporta) *boxCapacity*, e objetos  $o_1, o_2, ..., o_n$  com peso  $w_1, w_2, ..., w_n$ , respetivamente. O objetivo é empacotar todos os objetos sem ultrapassar a capacidade de carga de cada caixa, usando o menor número possível de caixas. Implemente um programa para resolver este problema, usando a seguinte estratégia:
  - Comece por colocar primeiro os objetos mais pesados;
  - Coloque o objeto na caixa mais pesada, que ainda possua carga livre para conter este objeto.

Guarde os objetos a serem empacotados numa fila de prioridade (priority\_queue<Object>), sendo o objeto de maior peso o mais prioritário. Guarde as caixas numa fila de prioridade (priority queue<Box>), sendo a caixa de maior prioridade a caixa de menor carga ainda disponível.

```
class Object {
 unsigned id;
                                                 typedef priority queue<Object> HeapObj;
 unsigned weight;
                                                 typedef priority queue<Box> HeapBox;
public:
 Object(unsigned i, unsigned w);
                                                 class PackagingMachine {
 bool operator < (const Object& o1)const;</pre>
                                                   HeapObj objects;
   //...
                                                   HeapBox boxes;
};
                                                   unsigned boxCapacity;
                                                 public:
typedef stack<Object> StackObj;
                                                   PackagingMachine(int boxCap=10);
class Box {
                                                    //...
  StackObj objects;
                                                 };
  unsigned capacity;
  unsigned free;
public:
  Box(unsigned cap=10);
  bool operator < (const Box& b1) const;</pre>
  //...
};
```

**Nota:** deve realizar este exercício respeitando a ordem das alíneas.

## **1.1** Implemente o membro-função:

unsigned PackagingMachine::loadObjects(vector<Object> &objs)

Esta função recebe como argumento a paleta de objetos a serem empacotados (vector *objs*). Apenas os objetos com peso igual ou inferior à capacidade das caixas são carregados no empacotador. A função retorna o número de objetos efetivamente carregados no empacotador, sendo: o vetor *objs* atualizado com a eliminação desses objetos que são carregados; os objetos carregados guardados na fila de prioridade *objects*, de acordo com a prioridade desta (o objeto mais prioritário é o mais pesado).

## 1.2 Implemente o membro-função:

Box PackagingMachine::searchBox(Object& obj)

Esta função procura na fila de prioridade *boxes* a próxima caixa com carga remanescente suficiente para guardar o objeto *obj*. Se essa caixa existir, retira-a da fila de prioridade e retorna-a. Caso não exista uma caixa com carga livre suficiente para alojar *obj*, cria uma nova caixa, retornando-a.

Nota: não deve colocar o objeto *obj* na caixa

#### **1.3** Implemente o membro-função:

unsigned PackagingMachine::packObjects()

Esta função guarda os objetos, presentes na fila *objects*, no menor número possível de caixas. Retorna o número de caixas utilizadas. Considere que inicialmente nenhuma caixa está a ser usada

## 1.4 Implemente o membro-função:

stack<Object> PackagingMachine::boxWithMoreObjects() const

Esta função procura na fila de prioridade *boxes* a caixa que contém o maior número de objetos, e retorna o seu conteúdo (pilha de objetos). Se não houver caixas na fila *boxes*, a função retorna uma pilha vazia.

# 2. Considere a classe FunPQProblem que possui apenas métodos estáticos. Implemente a função:

int FunPQProblem::minCost(const vector<int>& ropes)

Dado um conjunto de cordas de diferentes comprimentos, é necessário ligá-las em uma única corda. O custo para ligar duas cordas é igual à soma dos seus comprimentos. A tarefa é ligar as cordas com custo mínimo. <a href="Sugestão">Sugestão</a>: na escolha de quais cordas ligar, escolha as duas cordas de menor comprimento. Use uma fila de prioridade.

<u>Nota</u>: a classe *priority\_queue* da STL implementa uma fila de prioridade de máximo. Mas parâmetro *Compare* fornecido pelo utilizador pode alterar o sentido da ordenação, por exemplo, usar std::greater<T> faz com que o menor elemento apareça em *top()*.

exemplo (para fila de prioridade de inteiros): priority\_queue<int, std::vector<int>, std::greater<int>>>

# Complexidade temporal esperada: $O(n \times \log n)$

## Exemplo de execução:

```
input: ropes = \{4, 3, 2, 6\}
output: result = 29
Ligar as cordas de comprimento 2 e 3: \{4, 5, 6\}, custo = 2+3=5
Ligar as cordas de comprimento 4 e 5: \{9, 6\}, custo = 4+5=9
Ligar as cordas de comprimento 9 e 6: \{\}, custo = 9+6=15
custo total = 5+9+15=29
```