

Här visas lösningar på de uppgifter / deluppgifter som inte behandlas av labbarna eller tagits upp i lösningsförslag för andra tentor i kursen.

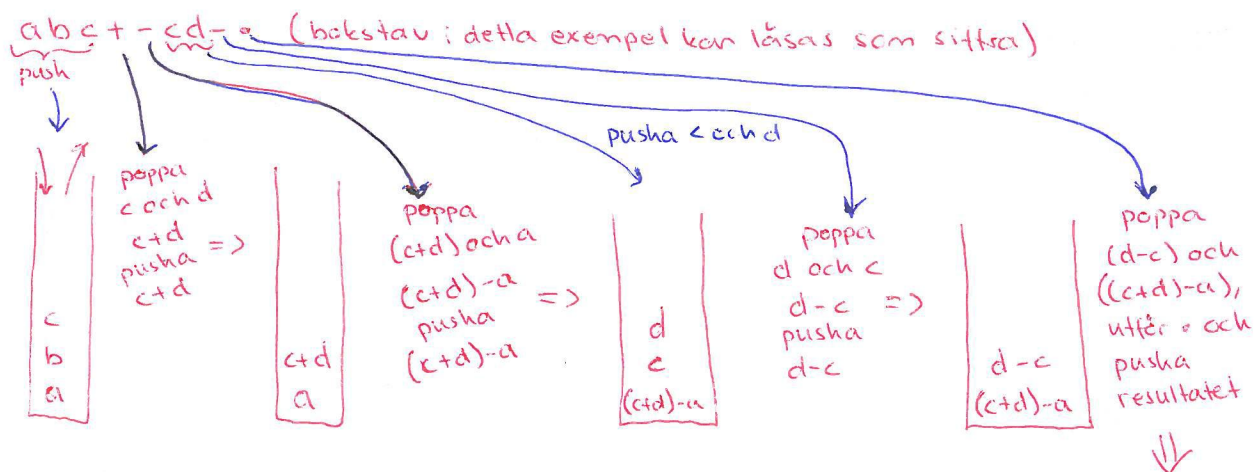
- a) För att underlätta modifiering, återanvändning, konstruktion, testning, vidareutveckling m.m. Genom att "kapsla in" implementationen kan man undvika onödiga bindningar.
- e) LL: om vi vill kunna lägga till/ta bort data vart som helst i strukturen.  
Array: om det räcker med access längst bak, och om vi ofta vill kunna hämta data direkt på index. Kräver lite mindre minne.
- g) In-place och naturlig: Bubblesort (optimerad) och Insättningssortering.
- h) För att få en grov bild av algoritmens effektivitet. För att kunna jämföra olika algoritmer/lösningar på ett problem. Om det finns krav på systemet, för att kunna se till att algoritmen mäter dessa.
- i) FIFO = First In First Out = som en vanlig kö, det element som varit längst tid i kön plockas ut först.
- j) Att pekar på till första elementet och nästa lediga plats cirkulerar



a)  $O(n)$  - looparna ligger sekventiellt. Den första kör  $n$  ggr, den andra kör  $2n$  ggr, koden kör alltså  $n + 2n = 3n$  loopvarv. Konstanter försummas  $\Rightarrow O(n)$ .

b)  $O(n^3)$  - looparna ligger nästlade. Den yttre kör  $n$  ggr, den inre kör  $n^2$  ggr, koden kör alltså  $n \cdot n^2 = n^3$  loopvarv.  $\Rightarrow O(n^3)$

a) Sifferna pushas på stacken. Vid operand, poppa två från stacken, applicera operanden och pusha resultatet till stacken.

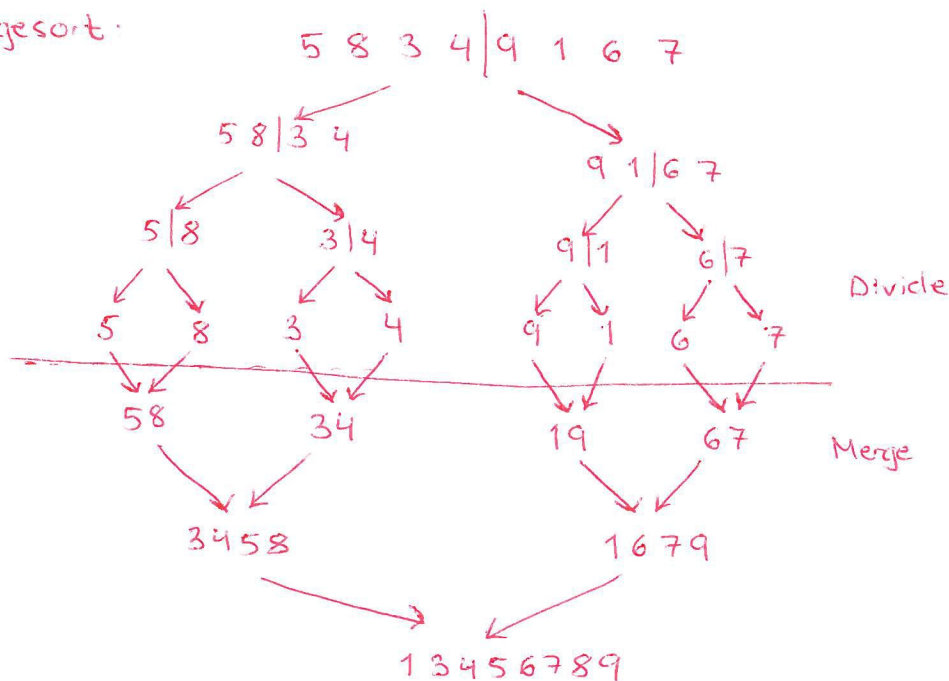


- b) Vid operand om det inte finns två tal att poppa.  
När uttrycket är slut ska endast resultatet ligga på stacken.

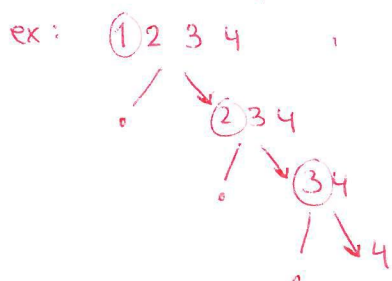
$$(d-c) \cdot ((c+d)-a)$$

## UPPGIFT 6

a) Mergesort.



b) Mergesort har komplexitet  $O(n \log n)$ , Quicksort har i medelfall komplexiteten  $O(n \log n)$  men i värsta fallet  $O(n^2)$ . Värsta fallet inträffar då ett pivot väljs som gör så att algoritmen degenererar.

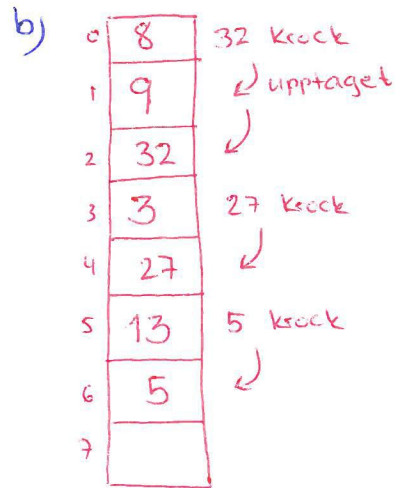
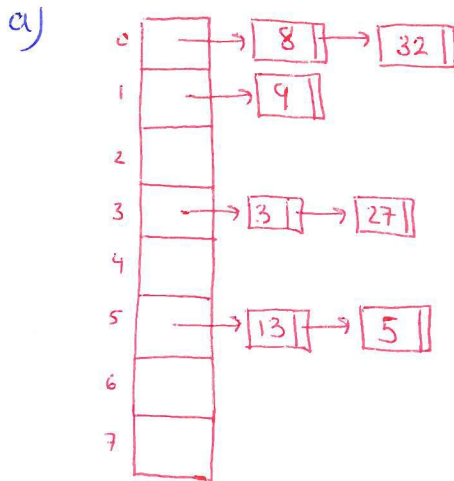


## UPPGIFT 7 (ej hela lösningen)

Sorteringsalgoritmer som inte använder "divide & conquer" är (bta) bubblesort, insertionsort och selectionsort.

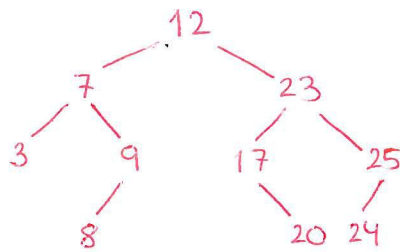
## UPPGIFT 8

x:	3	13	9	27	8	32	5
x%8:	3	5	1	3	0	0	5



- c) Känner man till datamängdens storlek och det är ok att komplexiteten går mot  $O(n)$  i vissa fall (mycket krockar) bör hashtabell användas, annars binärt sökträd (balanserat).

## UPPGIFT 9



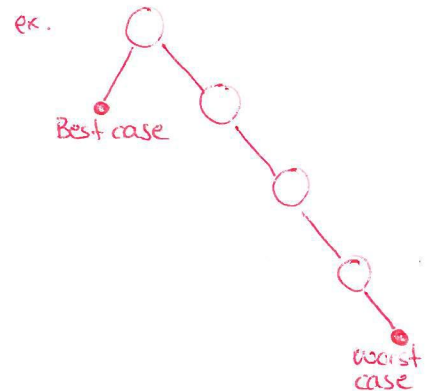
- a) Binärt: Ja - varje nod har max två barn  
Sökträd: Ja - mindre värden till vänster och större till höger i varje delträd  
Balanserat: Ja - skillnaden i nivå/djup mellan delträd går inte att förbättra.

- b) Preorder - hantera, vänster, höger - 12 7 3 9 8 23 17 20 25 24  
Inorder - vänster, hantera, höger - 3 7 8 9 12 17 20 23 24 25  
Postorder - vänster, höger, hantera - 3 8 9 7 20 17 24 25 23 12

- c) Insättning  
Best case  
Worst case

Balanserat  
 $O(\log n)$   
 $O(\log n)$   
vid sökning efter rätt plats halveras hela tiden sökningen

Obalanserat  
 $O(1) \rightarrow$  degenererat träd, högst upp i andra delträdet  
 $O(n)$   
 $\downarrow$   
degenererat träd, längst ner





UPPGIFT 9 FORTS.

e) Ta bort löv

Ta bort nod med ett barn - länka rätt av förgälderns pekare till barnet så att sorterat upprätthålls.

Ta bort nod med två barn - upprätthålla sortering och inte tappa delträd. Kan göras genom att hitta största i vänster delträd eller minsta i höger delträd, kopiera detta till noden som ska tas bort och ta bort den kopierade noden som har ett eller inget barn.

f) Balansering kan göras genom rotation (AVL-träd). Om delträds djup skiljer med mer än ett efter insättning/borttagning roteras delträdet för att upprätthålla balansering.

Man kan också göra enligt följande algoritm:

- skriv trädet sorterat till en array
- tom trädet
- bygg trädet rekursivt från arrayen
  - mittersta elementet bildar root
  - vänster delarray bygger vänster delträd
  - höger delarray bygger höger delträd