

# Liste, Pile, Code

Salvatore Filippone  
salvatore.filippone@uniroma2.it

Le *liste* sono delle strutture dati che realizzano il tipo di dato astratto “Sequence”.

### Liste con puntatori singoli

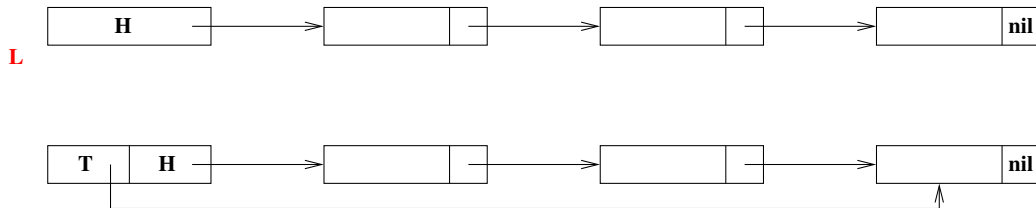
La lista con puntatori singoli consente di realizzare gli operatori `empty`, `head`, `next` e `insert` con una complessità  $O(1)$ ; la complessità degli operatori `prev` e `remove` è  $O(n)$ , quella dell'operatore `tail` dipende dalla implementazione.

Si noti che le aree di memoria occupate dai dati non hanno in generale alcuna relazione ovvia tra loro.

Ciascun nodo della lista ha due componenti:

- 1 Un campo `value`;
- 2 Un campo `next` che contiene il puntatore al prossimo elemento;

La lista stessa è realizzata con un puntatore al primo elemento (se esiste, oppure **nil**); l'ultimo elemento della lista ha un campo `next` che vale **nil**.



Nella seconda variante presentata si mantiene esplicitamente un puntatore alla ultima posizione della lista

## Metodi per LISTA

---

boolean empty()

---

**Input:** *LIST L*

**Risultato** *L.H == nil*

---

---

Pos head(LIST *L*)

---

**Risultato** *L.H*

---

---

Pos insert(Pos *P*, Item *v*)

---

Pos new *T*;

*T.value*  $\leftarrow v$ ;

*T.next*  $\leftarrow P.next$ ;

*P.next*  $\leftarrow T$ ;

**Risultato** *T*

---

---

Pos next(Pos *P*)

---

*T*  $\leftarrow P$ ;

**if** *T*  $\neq$  nil **then**

    | *T*  $\leftarrow T.next$ ;

**Risultato** *T*

---

---

Pos prev(LIST *L*, Pos *P*)

---

Pos *T*  $\leftarrow L$ ;

**while** *T*  $\neq$  nil and *T.next*  $\neq P$  **do**

    | *T*  $\leftarrow T.next$ ;

**Risultato** *T*

---

---

Pos remove(LIST *L*, Pos *P*)

---

Pos *T*  $\leftarrow prev(L, P)$ ;

*T.next*  $\leftarrow P.next$ ;

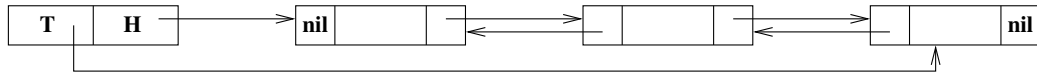
*delete P*;

**Risultato** *T*

---

In questo caso ciascun nodo della lista ha tre componenti:

- 1 Un campo `value`;
- 2 Un campo `next` che contiene il puntatore al prossimo elemento;
- 3 Un campo `prev` che contiene il puntatore all'elemento precedente;



Il vantaggio evidente è che il metodo `prev` ha ora costo  $O(1)$ .

## Metodi per LISTA

---

Pos prev(Pos  $P$ )

---

Pos  $T \leftarrow P$ ;  
**if**  $T \neq \text{nil}$  **then**  
     $T \leftarrow T.\text{prev}$ ;  
**Risultato**  $T$

---

---

Pos remove(LIST  $L$ , Pos  $P$ )

---

Pos  $T \leftarrow \text{prev}(L, P)$ ;  
**if**  $T \neq \text{nil}$  **then**  
     $T.\text{next} \leftarrow P.\text{next}$ ;  
**else**  
     $L.H \leftarrow P.\text{next}$ ;  
**if**  $P.\text{next} = \text{nil}$  **then**  
     $L.T \leftarrow T$ ;  
 $\text{delete } P$ ;  
**Risultato**  $T$

---

---

Pos insert(Pos  $P$ , Item  $v$ )

---

Pos  $\text{new } T$ ;  
 $T.\text{value} \leftarrow v$ ;  
 $T.\text{next} \leftarrow P.\text{next}$ ;  
Pos  $X \leftarrow \text{prev}(P)$ ;  
 $P.\text{next} \leftarrow T$ ;  
 $T.\text{next} \leftarrow X$ ;  
**if**  $L.H = \text{nil}$  **then**  
     $L.H \leftarrow T$ ;  
**if**  $T.\text{next} = \text{nil}$  **then**  
     $L.T \leftarrow T$ ;  
**Risultato**  $T$

---

Se implementiamo una lista con un vettore, la posizione corrisponde all'indice dell'elemento nel vettore.

In questo caso la lista conterrà:

- 1 Un vettore  $V$  atto a contenere i valori;
- 2 La dimensione del vettore  $D$ ;
- 3 Il numero di elementi attualmente presenti  $K$ , ovvero l'indice dell'ultimo elemento attualmente occupato  $S$  (con valore iniziale  $-1$ ).

Con questa implementazione, si può rappresentare la *coda* della lista come

---

```
if  $L.S \geq 0$  then
| Risultato  $L.V[L.S]$ 
else
| Risultato nil
```

---

## Implementazione con vettori

Problema fondamentale N. 1: *L'operazione di inserimento in una posizione arbitraria costa  $O(N)$*

Infatti occorre traslare i contenuti del vettore

---

**Function** Pos insert(List  $L$ , Pos  $P$ , Item  $v$ )

---

**for**  $i = P$  **to**  $L.S$  **do**

$L.V[i + 1] \leftarrow L.V[i];$

$L.V[P] \leftarrow v;$

$L.S \leftarrow L.S + 1;$

---

**Risultato**  $P$

---

in dipendenza dal valore di  $P$ .



Supponiamo allora che gli inserimenti avvengano sempre *in coda*, ossia  $P = L.S + 1$ ; in questo caso sembrerebbe che il costo possa essere  $O(1)$ .

Supponiamo allora che gli inserimenti avvengano sempre *in coda*, ossia  $P = L.S + 1$ ; in questo caso sembrerebbe che il costo possa essere  $O(1)$ .

## Implementazione con vettori

Problema fondamentale N. 2: *Occorre gestire la dimensione del vettore  $V$*

Infatti abbiamo

---

**Function** Pos insert(List  $L$ , Pos  $P$ , Item  $v$ )

---

**if**  $L.S = L.D - 1$  **then**

    choose  $NS$ ;

$L.V \leftarrow \text{realloc}(L.V, L.D, NS)$ ;

$L.D \leftarrow NS$ ;

$L.V[L.S] \leftarrow v$ ;

$L.S \leftarrow L.S + 1$ ;

**Risultato**  $L.S - 1$

---

In assenza di eventi di riallocazione, il costo è effettivamente  $O(1)$ .

Consideriamo ora l'operazione di `realloc`.

---

**Function** `Vector realloc(Vector  $V$ , int  $oldsize$ , int  $newsize$ )`

---

Vector new  $T$ ,  $newsize$ ;

**for**  $i = 0$  **to**  $\min(oldsize, newsize)$  **do**

$T[i] \leftarrow V[i]$ ;

**Risultato**  $T$

---

Il costo è lineare in  $\min(newsize, oldsize)$ .

Consideriamo ora l'operazione di `realloc`.

---

**Function** `Vector realloc(Vector  $V$ , int  $oldsize$ , int  $newsize$ )`

---

`Vector new  $T$ ,  $newsize$ ;`

**for**  $i = 0$  **to**  $\min(oldsize, newsize)$  **do**

$T[i] \leftarrow V[i];$

**Risultato**  $T$

---

Il costo è lineare in  $\min(newsize, oldsize)$ .

**Problema:** come scegliere  $newsize$ ?

La scelta più ovvia è

---

$newsize \leftarrow oldsize + d;$

---

Consideriamo ora il costo medio di  $N$  inserimenti con incremento  $d$  costante:

- gli eventi di riallocazione avverranno ogni  $d$  inserimenti;
- Ad ogni evento di riallocazione  $i = d \cdot k$  si pagherà un costo lineare  $d \cdot (k - 1)$ ;

Pertanto il costo di  $N = d \cdot P$  inserimenti sarà

$$\sum_{k=1}^P d \cdot (k - 1) = d \sum_{k=0}^{P-1} k = d \cdot \frac{P \cdot (P - 1)}{2} \approx d \cdot \frac{P^2}{2} = \frac{N^2}{2d} = O(N^2)$$

e quindi il costo *medio* del singolo inserimento è

$$O(N).$$

## Una alternativa

Scegliamo ora

$$newsize = 2 \cdot oldsize.$$

In questo caso il numero di riallocazioni  $k$  dovrà essere tale che

$$2^k \geq N \Rightarrow k \geq \log(N);$$

ogni evento di riallocazione avrà un costo lineare, certamente non superiore a  $N$ , quindi il costo totale sarà non superiore a

$$O(N \log(N)),$$

e il costo *medio* di ciascun inserimento sarà

$$\log(N) \ll N.$$

Una *pila* (in inglese: *stack*) è un particolare tipo di lista in cui

*Sia gli inserimenti che le cancellazioni avvengono ad un estremo della struttura dati, ovvero:*

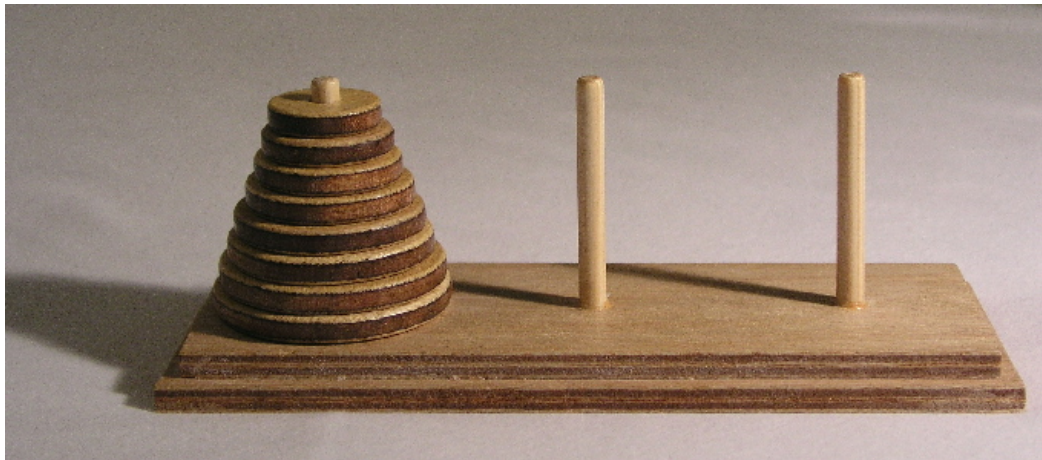
- *Gli inserimenti avvengono solo dopo l'ultimo elemento;*
- *La cancellazione avviene solo sull'ultimo elemento.*

Un esempio di uso delle pile si ha nella gestione delle procedure ricorsive.

Nella terminologia comune, quando si ha a che fare con pile si usano i nomi:

- $\text{push}(P, v)$  per l'operazione di inserimento;
- $\text{pop}(P)$  per l'operazione di cancellazione (che restituisce il contenuto dell'elemento cancellato);
- $\text{top}(P)$  per l'operazione che legge l'elemento in cima alla pila.

Esercizio: scrivere le procedure  $\text{push}$  e  $\text{pop}$  adattando le procedure di lista  $\text{insert}$  e  $\text{delete}$ .





---

**Function** hanoi-ricorsiva(int  $n$ , int  $orig$ , int  $dest$ , int  $med$ )

---

**if**  $n = 1$  **then**|   % trasferisci un disco da  $orig$  a  $dest$ ;**else**|   hanoi-ricorsiva( $n - 1, orig, med, dest$ );|   % trasferisci un disco da  $orig$  a  $dest$ ;|   hanoi-ricorsiva( $n - 1, med, dest, orig$ );

---

Questo algoritmo ha una complessità esponenziale (per il teorema sulle ricorrenze lineari):

$$T(n) = \begin{cases} 1 & \text{per } n = 1, \\ 2T(n - 1) + 1 & \text{per } n > 1. \end{cases}$$

---

**Function** hanoi-iterativa(int  $n$ , int  $orig$ , int  $dest$ , int  $med$ )

---

Stack  $S \leftarrow Stack()$ ;

boolean  $finedelmondo \leftarrow \mathbf{false}$ ;

**while not**  $finedelmondo$  **do**

**while**  $n \neq 1$  **do**

$S.push(n, orig, dest, med)$ ;

$n \leftarrow n - 1$ ;

$dest \leftrightarrow med$ ;

    %Trasferisci un disco da  $orig$  a  $dest$ ;

**if**  $S.isEmpty()$  **then**

$finedelmondo \leftarrow \mathbf{true}$ ;

**else**

$(n, orig, dest, med) \leftarrow S.pop()$ ;

        %Trasferisci un disco da  $orig$  a  $dest$ ;

$n \leftarrow n - 1$ ;

$orig \leftrightarrow med$ ;

Il tipo di dato *coda* (in inglese *queue*) è una specializzazione della lista in cui

- Gli eventi di inserimento avvengono solo ad un estremo della lista (prima della testa, o dopo la coda);
- Gli eventi di cancellazione avvengono solo all'altro estremo (alla coda, oppure alla testa).

In questo contesto le procedure prendono i nomi

- `enqueue( $Q, v$ )` per l'operazione di inserimento;
- `dequeue( $Q$ )` per l'operazione di cancellazione (che restituisce il contenuto dell'elemento cancellato).

Esercizio: scrivere le procedure `enqueue` e `dequeue` adattando le procedure di lista `insert` e `delete`.

Nota bene: in inglese non ci sono ambiguità potendosi usare le parole *queue* e *tail* per due concetti che in italiano vengono entrambi resi con *coda*