Estructuras de datos

Clases teóricas por Pablo E. "Fidel" Martínez López

11. Linked lists y árboles en imperativo

Modelos de computación

C y la memoria

- Memoria estática
 - ☐ Es la memoria conformada por los *frames*
 - Cada función tiene su frame con sus variables locales
 - ☐ Al invocar un función se abre su *frame*
 - ☐ Al terminar el función se elimina su *frame*
 - Se comporta como una pila, por eso se la llama **Stack**
 - Y a los *frames*, se los llama *stack frames*
 - Se dice que es **estática** pues su comportamiento no depende de valores de ejecución

C y la memoria

- Memoria dinámica
 - ☐ Es una memoria formada por espacios reservados
 - Se reserva memoria con la operación new
 - Se obtiene un puntero (*) al espacio reservado
 - Se libera la reserva con la operación delete
 - Llamada memoria *Heap* (pues no tiene orden predeterminado)
 - Se dice *dinámica* pues es controlada por el programador
 - Requiere un control cuidadoso para evitar problemas
 - Memory leaks, interferencias, etc.

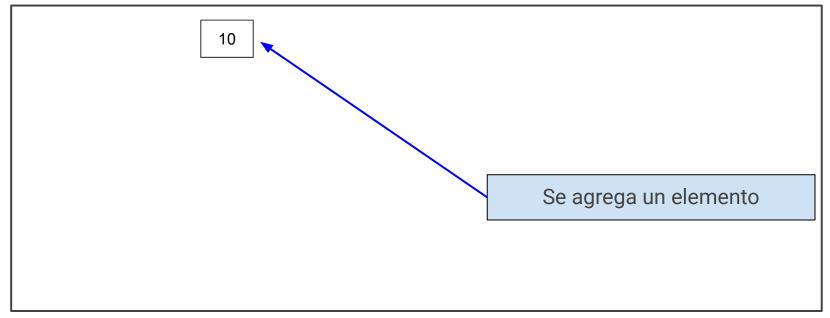
C y la memoria

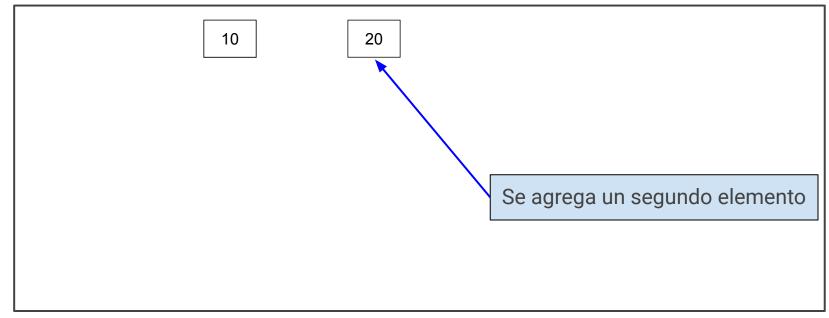
- Estructuras de datos
 - Variables locales, en Stack
 - TADs, en Heap, accesible mediante punteros
 - Es casi imposible lograr una abstracción total
 - Arrays, tanto en Stack como en Heap
- Deben hacerse consideraciones
 - □ De eficiencia (tanto en tiempo como en espacio)
 - Para evitar problemas diversos
 - ☐ Violaciones de memoria, *memory leaks*, interferencia, etc.

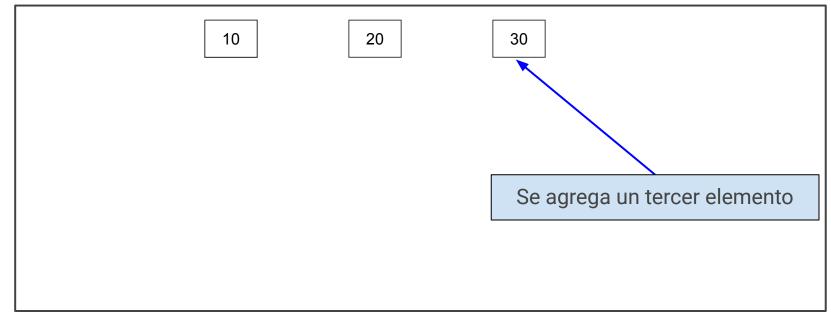
Estructuras de datos en memoria

- ¿Cómo se pueden representar listas en la memoria?
 - Opción 1: ArrayLists
 - Acceso O(1) a cualquier posición fija
 - Tamaño fijo, se puede llenar
 - Caro insertar adelante o en medio
 - Opción 2: algún TAD en Heap
 - ¿Cómo debería ser la interfaz?
 - Cómo debería ser la implementación?
 - Debería poder tener un tamaño variable...

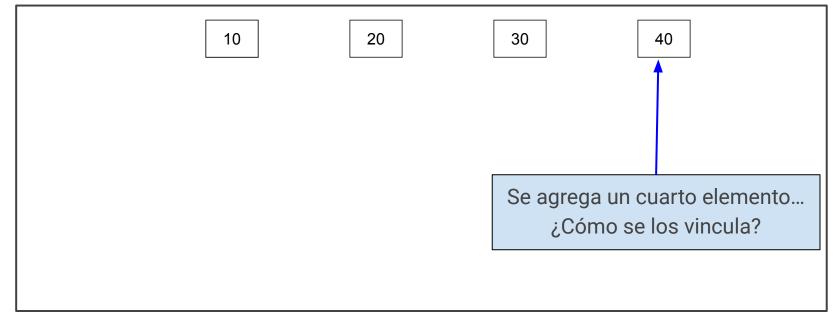
¿Cómo debería ser la memoria de una lista? No hay elementos



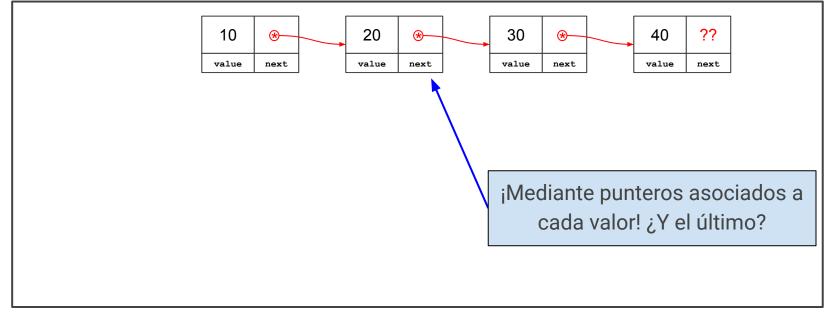




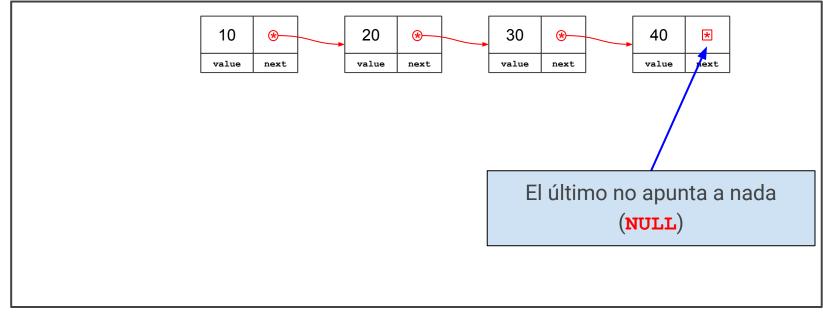
☐ ¿Cómo debería ser la memoria de una lista?

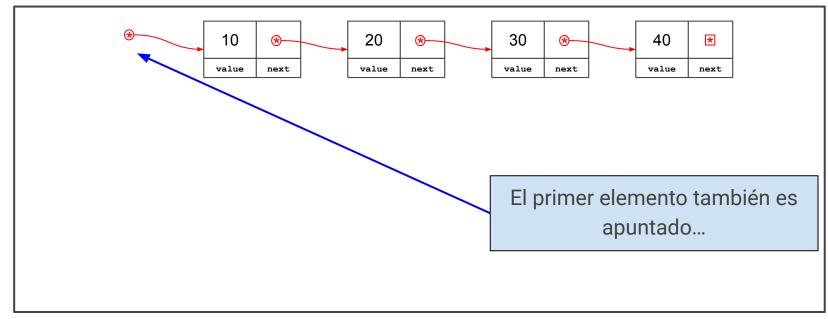


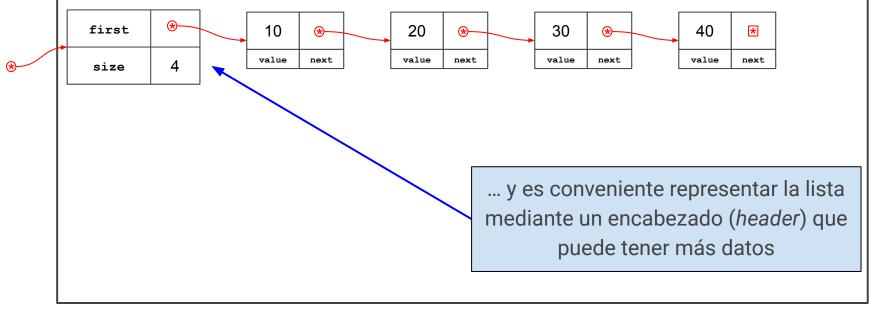
→ ¿Cómo debería ser la memoria de una lista?

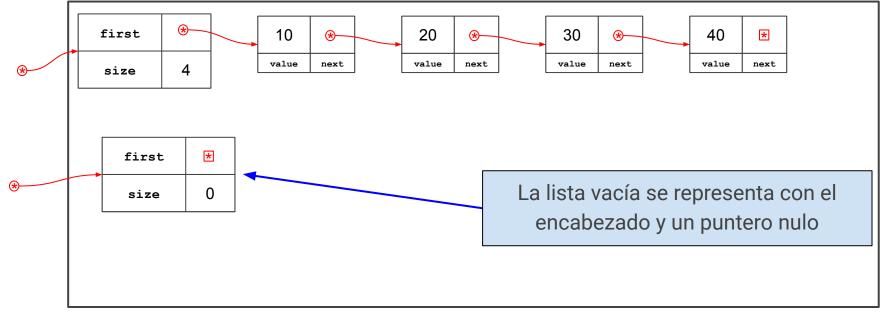


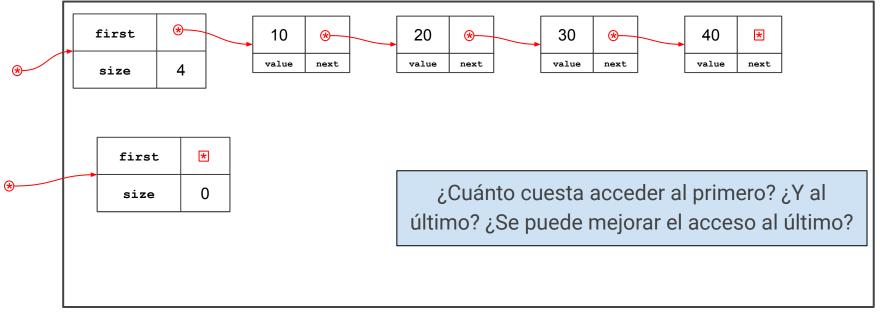
☐ ¿Cómo debería ser la memoria de una lista?



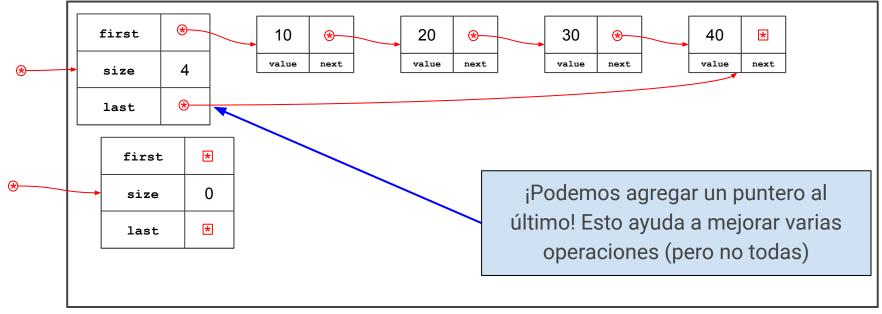




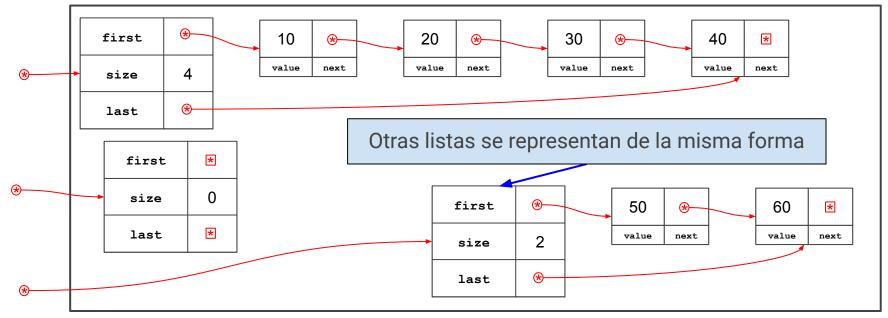




☐ ¿Cómo debería ser la memoria de una lista?



¿Cómo debería ser la memoria de una lista?



- ¿Cuál es la interfaz para lograr esa representación?
 - ☐ Se propone una interfaz imperativa (con procedimientos)

- ¿Cuál es la interfaz para lograr esa representación?
 - Se propone una interfaz imperativa (con procedimientos)

```
typedef ListHeaderSt* List;

// INV.REP.: el puntero NO es NULL

List emptyList();

void Cons(int n, List xs);

void Snoc(List xs, int n);

bool isEmptyList(List xs);

int head(List xs); // PRECOND: lista no vacía

void Tail(List xs); // idem argumento!

int length(List xs);

Las listas son punteros

al encabezado

[Modifican su

argumento!
```

- Y la implementación para lograr esa representación?
 - Primero los tipos de datos

- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - Primero los tipos de datos

Observar la recursión en la referencia a la misma estructura

```
struct NodeL {
                          INV. REP.:
 int
        value;
 NodeL* next;
                          * los punteros internos NO son compartidos
};
struct ListHeaderSt {
                      // INV. REP.:
 NodeL* first;
                      // * first = NULL sii last = NULL
                      // * size es la cant. de nodos a recorrer
 int
        size;
                      // * hasta llegar a un NULL desde first
 NodeL* last;
                      // * si last != NULL, last->next = NULL
};
```

- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - ☐ Luego las operaciones (1)

```
List emptyList() {    // O(1)
    ListHeaderSt* xs = new ListHeaderSt;
    xs->first = NULL;
    xs->last = NULL;
    xs->size = 0;
    return xs;
}
bool isEmptyList(List xs) {    // O(1)
    return (xs->size==0);
}
```

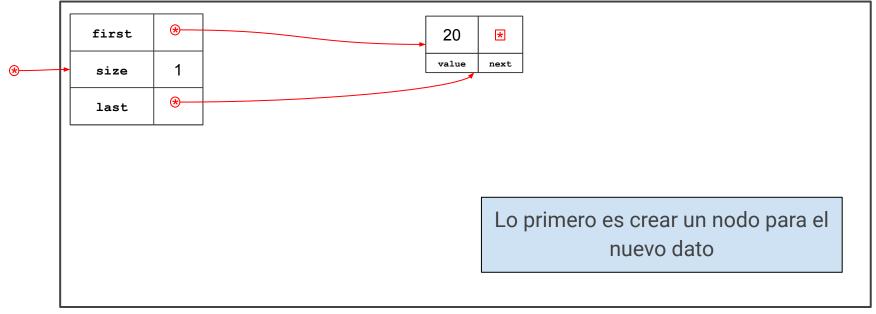
Se genera el encabezado en la Heap

- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - Luego las operaciones (2)

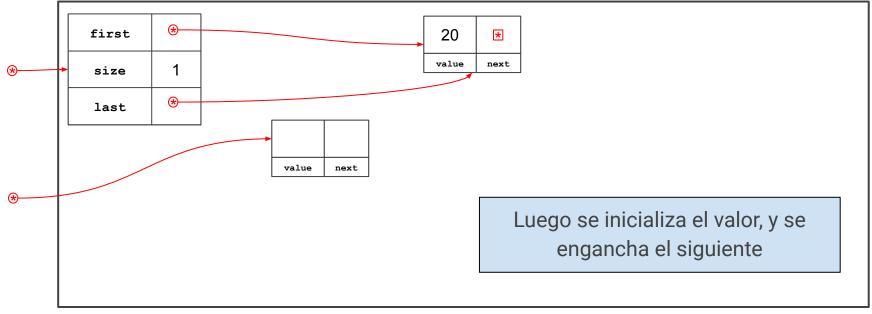
```
int head(List xs) { // O(1)
  // PRECOND: lista no vacía
  return (xs->first->value);
}
int length(List xs) { // O(1) \
  return (xs->size);
}
```

Observar que las precondiciones garantizan accesos correctos

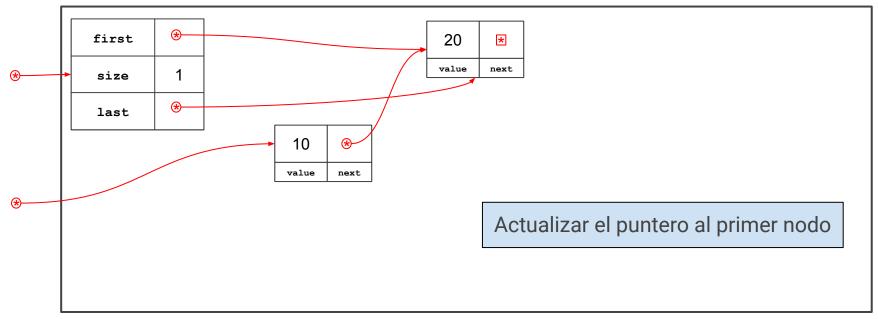
☐ ¿Cómo funciona Cons? Agregar 10 a esta lista...



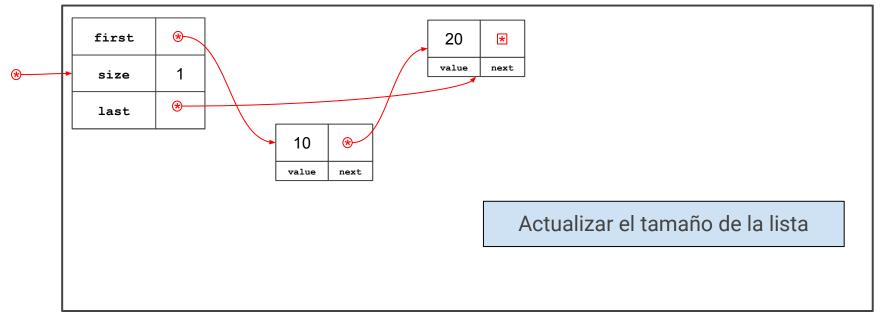
☐ ¿Cómo funciona Cons? Agregar 10 a esta lista...



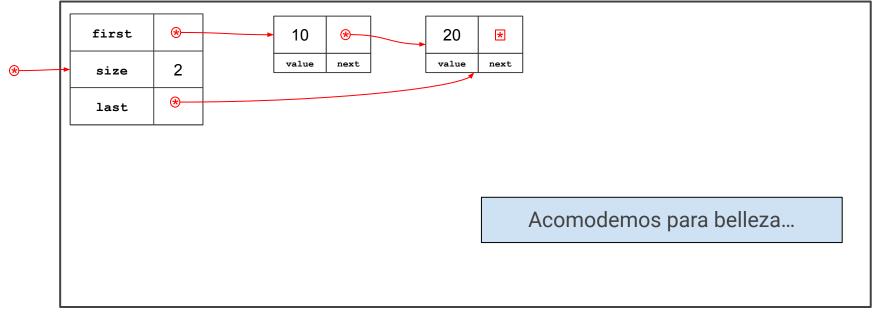
☐ ¿Cómo funciona Cons? Agregar 10 a esta lista...



☐ ¿Cómo funciona Cons? Agregar 10 a esta lista...



☐ ¿Cómo funciona Cons? Agregar 10 a esta lista...

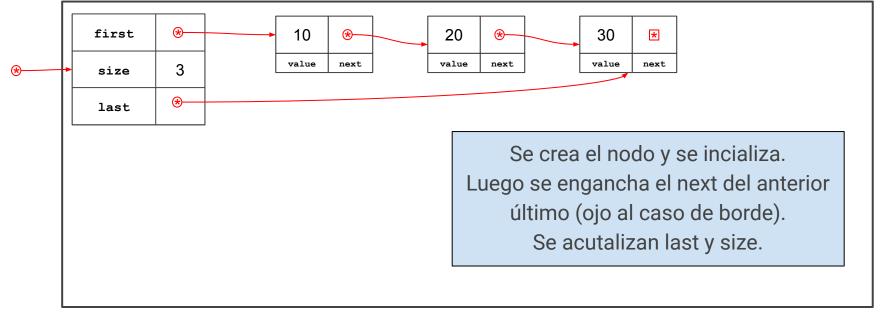


- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - Luego las operaciones (3)

```
void Cons(int n, List xs) { // O(1)
  NodeL* node = new NodeL;
  node->value = n;
  node->next = xs->first;
  xs->first = node;
  if (xs->last == NULL) { xs->last = node; }
  xs->size++;
}
```

Deben garantizarse los invariantes y manejar el caso de borde (al agregar el primer elemento)

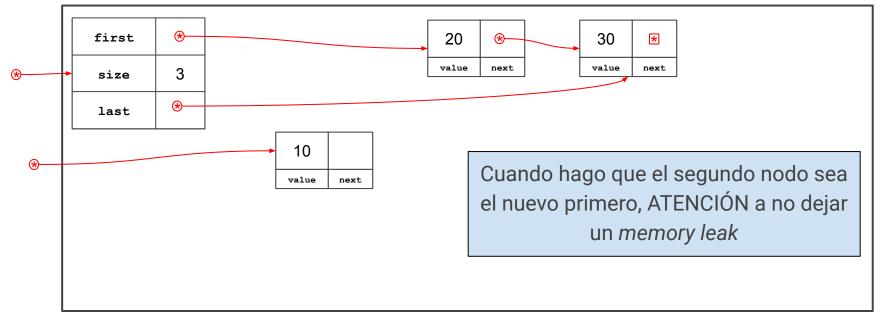
☐ ¿Cómo funciona Snoc? Agregar 30 a esta lista...



- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - ☐ Luego las operaciones (4)

Deben garantizarse los invariantes y manejar el caso de borde (al agregar el primer elemento)

☐ ¿Cómo funciona Tail? Agregar 30 a esta lista...



- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - Luego las operaciones (5)

```
void Tail(List xs) { // O(1)
  // PRECOND: lista no vacía
  NodeL* temp = xs->first;
  xs->first = xs->first->next;
  if(xs->first==NULL) { xs->last==NULL; }
  xs->size--;
  delete temp;
}
```

La memoria del elemento que se quita, se debe liberar

Linked lists

- ¿Y la implementación para lograr esa representación?
 - Luego las operaciones (6)

```
void Liberar(List xs) { // O(n)
  NodeL* temp = xs->first;
  while (xs->first != NULL) {
    xs->first = xs->first->next;
    delete temp;
    temp = xs->first;
}
delete xs;
```

Recordar actualizar al próximo nodo que se debe liberar

Luego de liberar todos los nodos, se libera el encabezado

Linked lists

- Se las conoce como linked lists
 - Porque los nodos se enlazan como una cadena
 - ☐ Se suele traducir (mal) como "listas encadenadas"
 - Sería más adecuado traducirlas como "listas enlazadas" o "lista con forma de cadena"
 - □ Pueden proveerse más operaciones en O(1) agregándolas a la interfaz (e.g. last, Init, Append)
 - ☐ ¿Cómo se utiliza esta interfaz? ¿Es suficiente?

- ¿Cómo sería hacer un recorrido como usuario?
 - La interfaz es destructiva...

```
int sum(List xs) { // O(n)
  int total = 0;
  while (!isEmptyList(xs)) {
    total += head(xs);
    Tail(xs);
  return total;
}

Esta operación modifica la lista
  argumento, eliminando un elemento
}
```

... ¡y al terminar se eliminaron todos los elementos!

Opción: hacer los recorridos como implementador

```
int sum(List xs) { // O(n)
  int total = 0;
NodeL* current = xs->first;
while (current!=NULL) {
   total += current->value;
   current = current->next;
}

del usuario de antemano!
return total;
}
```

- ¿Es factible generalizar esta forma?
- ¿Cuántas operaciones de interfaz serían necesarias?

- Solución:
 - ☐ Se agregan operaciones de recorrido a la interfaz

- Solución: iteradores
 - Se agregan operaciones de recorrido a la interfaz
 - Para flexibilidad, se usa un tipo asociado a la lista

- ¿Cómo sería hacer un recorrido como usuario?
 - ☐ ¡Usando iteradores!

```
int sum(List xs) { // O(n)
  int total = 0;
  ListIterator ixs = iniciarRecorrido(xs);
  while (!estaAlFinalDelRecorrido(ixs)) {
    total += elementoActual(ixs);
    PasarAlSiguienteElemento(ixs);
}
LiberarIterador(ixs); // Una vez utilizado, se libera
return total;
}
```

La lista se preserva

- Solución: iteradores
 - ☐ Implementación (1)

```
struct ListIteratorSt {
    NodeL* current;
};
...
ListIterator iniciarRecorrido(List xs) {
    ListIteratorSt* ixs = new ListIteratorSt;
    ixs->current = xs->first;
}
bool estaAlFinalDelRecorrido(ListIterator ixs) {
    return (ixs->current == NULL);
}
```

- Solución: iteradores
 - ☐ Implementación (2)

La precondición es fundamental para que esto no falle

```
int elementoActual(ListIterator ixs) {
   // PRECOND: no está al fin del recorrido
   return(ixs->current->value);
}
void PasarAlSiguienteElemento(ListIterator ixs) {
   // PRECOND: no está al fin del recorrido
   ixs->current = ixs->current->next;
}
void LiberarIterador(ListIterator ixs) {
   delete ixs;
}
```

- Los iteradores se utilizan en muchas estructuras de datos en muchos lenguajes
- Son una solución elegante para recorrer estructuras
- En general, implican un recorrido lineal

- ¿Cómo representar árboles en imperativo?
- La solución más común es usar punteros
- Es complejo manejarlos en forma abstracta
 - Por eso suelen manejarse directamente
 - Es complejo garantizar invariantes
- Para recorrerlos se suele usar recursión
 - ☐ Alternativamente, se pueden recorrer linealmente
 - Requiere usar estructuras adicionales (pilas o colas)

- Implementación de árboles
 - ☐ Se implementa el tipo Tree, por ser el más simple
 - Otros árboles requieren más trabajo

```
struct TreeNodeSt {
  int value;
  TreeNodeSt* left;
  TreeNodeSt* right;
};

typedef TreeNodeSt* Tree;

Tree emptyT() { return NULL; }

bool isEmptyT(Tree t) { return (t==NULL); }
```

- Implementación de árboles
 - ☐ Se implementa el tipo **Tree**, por ser el más simple
 - Otros árboles requieren más trabajo

```
Tree nodeT(int x, Tree ti, Tree td) {
   TreeNodeSt* t = new TreeNodeSt;
   t->value = x;
   t->left = ti;
   t->right = td;
   return t;
}
```

- ☐ ¿Cómo recorrer árboles?
 - Opción común: con recursión y punteros

```
int sumT(Tree t) {
  if (isEmptyT(t)) {
    return 0;
  } else {
    return (t->value + sumT(t->left) + sumT(t->right));
  }
}
```

En este caso se retorna información sin afectar el árbol

- ☐ ¿Cómo recorrer árboles?
 - Opción común: con recursión y punteros

```
void SuccT(Tree t) {
   if (!isEmptyT(t)) {
     t->value++;
     SuccT(t->left);
   SuccT(t->right);
}
```

- En este caso se modifica el árbol
 - Al modificar los hijos, no hace falta hacer nada más

- Y para liberar la memoria?
 - Se debe recorrer el árbol

```
void LiberarTree(Tree t) {
  if (!isEmptyT(t)) {
    LiberarTree(t->left);
    LiberarTree(t->right);
    delete t;
}
```

iAtención al orden en que se hacen las cosas!

- ¿Qué pasa con recorridos más complejos?
 - Opción con recursión y punteros

```
int heightT(Tree t) {
   if (isEmptyT(t)) {
     return 0;
   } else {
     return (1 + max(heightT(t->left), heightT(t->right)));
   }
}
```

☐ La altura sigue la estructura del árbol, y la recursión también

- ¿Qué pasa con recorridos más complejos?
 - Opción con recursión y punteros, á la funcional

```
List preorderT(Tree t) {
  if (isEmptyT(t)) { return emptyList(); }
  else {
    List xs = preorderT(t->left);
    List ys = preorderT(t->right);
    Append(xs, ys);  // Modifica xs, libera ys
    Cons(t->value, xs); // Modifica xs
    return xs;
  }
}
```

¡Se crean y liberan demasiadas sublistas!

- ¿Qué pasa con recorridos más complejos?
 - Opción con recursión y punteros, mejorada

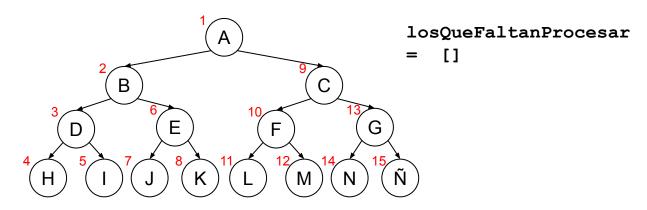
- ☐ ¿Cuál es el costo de memoria de recorrer un árbol?
 - Un stack frame por cada nodo
 - Eso puede ser costoso en espacio
 - ¿Se podría hacer un recorrido en un único stack frame?
 - ☐ El problema es que hay más de un siguiente...
 - ... por lo que deben guardarse los que faltan
 - Se usan otras estructuras para eso

- ¿Se pueden hacer recorridos lineales sobre un árbol?
 - ☐ Solo si el resultado no precisa de la estructura del árbol
 - □ E.g.: sumT, sizeT, preorderT
 - Si lo precisa, es mucho más complejo
 - E.g.: levelN, heightT
- ¿Qué se necesita para hacer un recorrido lineal?
 - Hay más de un siguiente en cada paso...
 - ... ¡una lista de siguientes!

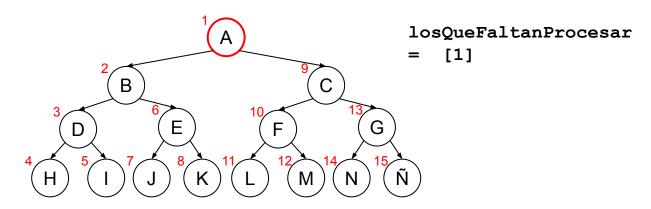
Un recorrido lineal en un árbol binario

```
void iSumT(Tree t) {
  int totalVisto = 0: Tree actual:
  TList faltanProcesar = emptyTL(); // nunca habrá emptyT en la lista
  if (!isEmptyT(t)) { ConsTL(t, faltanProcesar); }
 while(!isEmptyTList(faltanProcesar)) {
    actual = headTL(faltanProcesar); // actual NO es emptyT
    TailTL(faltanProcesar);
    totalVisto += actual->value:
    if (!isEmptyT(t)) { ConsTL(actual->right, faltanProcesar); }
    if (!isEmptyT(t)) { ConsTL(actual->left , faltanProcesar); }
  LiberarTL(faltanProcesar);
  return(totalVisto);
```

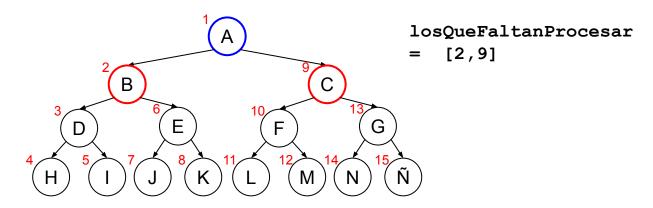
- Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una **pila** (Stack)
 - ☐ El último que entra es el siguiente hijo izquierdo



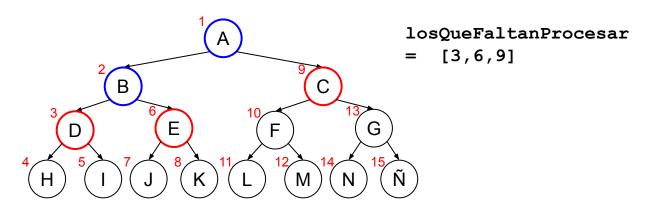
- Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una pila (Stack)
 - El último que entra es el siguiente hijo izquierdo



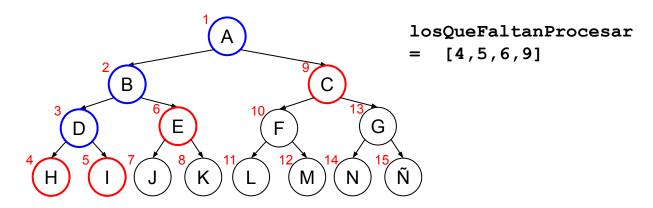
- Recorrido en profundidad (**Depth First Search**, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una **pila** (Stack)
 - El último que entra es el siguiente hijo izquierdo



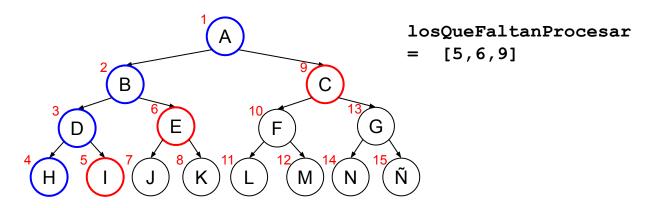
- Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una **pila** (Stack)
 - ☐ El último que entra es el siguiente hijo izquierdo



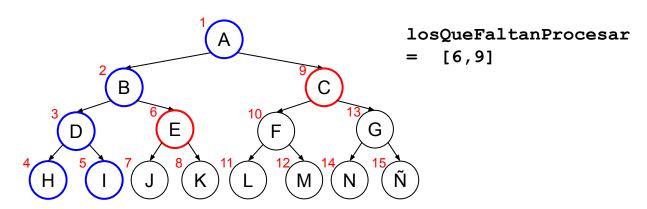
- ☐ Recorrido en profundidad (*Depth First Search*, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una pila (Stack)
 - El último que entra es el siguiente hijo izquierdo



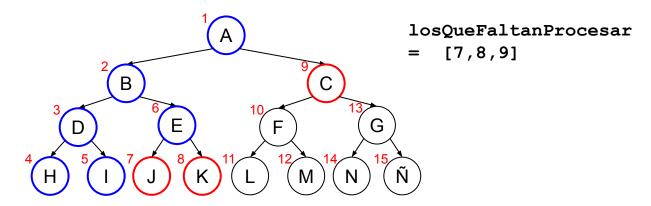
- Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una **pila** (Stack)
 - ☐ El último que entra es el siguiente hijo izquierdo



- Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una **pila** (Stack)
 - El último que entra es el siguiente hijo izquierdo

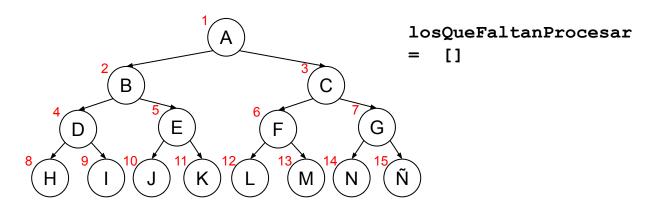


- Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - ☐ La lista se comporta como una pila (Stack)
 - ☐ El último que entra es el siguiente hijo izquierdo

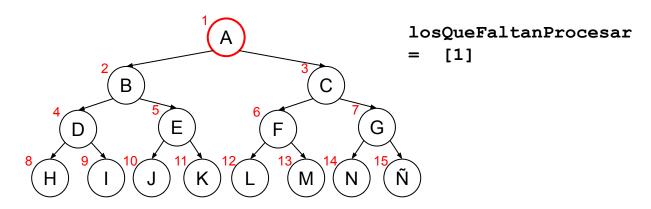


- ☐ ¿Qué se necesita para hacer un recorrido lineal?
 - ☐ ¡Una lista de siguientes!
- ☐ ¿En qué orden se recorren los subárboles?
 - ☐ Si se usa Cons al agregar en la lista
 - Recorrido en profundidad (Depth First Search, DFS)
 - Primero la rama izquierda, hasta agotar
 - Si se usa **Snoc** al agregar en la lista
 - Recorrido a lo ancho (Breadth First Search, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel

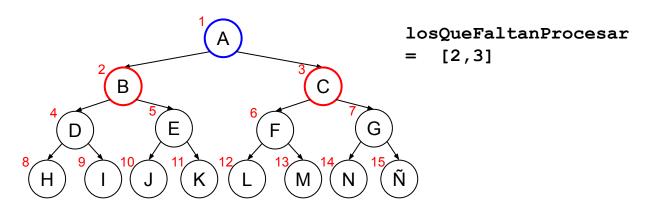
- ☐ Recorrido a lo ancho (*Breadth First Search*, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel
 - ☐ La lista se comporta como una cola (Queue)
 - El siguiente hijo izquierdo entre detrás de los hermanos



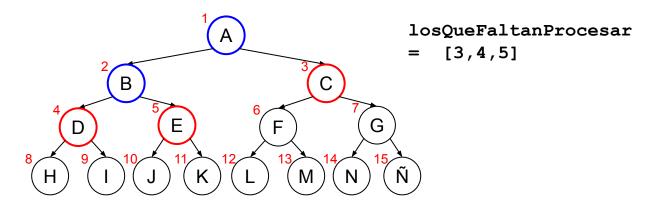
- ☐ Recorrido a lo ancho (*Breadth First Search*, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel
 - ☐ La lista se comporta como una cola (Queue)
 - El siguiente hijo izquierdo entre detrás de los hermanos



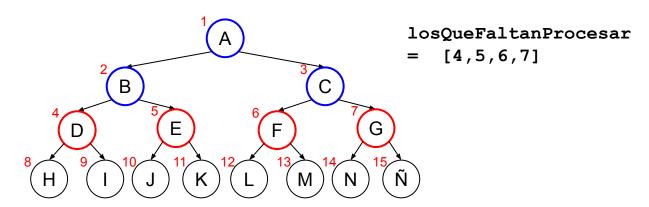
- ☐ Recorrido a lo ancho (*Breadth First Search*, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel
 - ☐ La lista se comporta como una cola (Queue)
 - El siguiente hijo izquierdo entre detrás de los hermanos



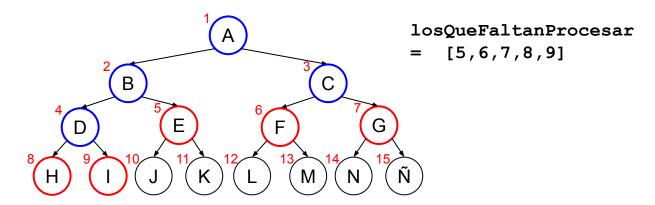
- ☐ Recorrido a lo ancho (*Breadth First Search*, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel
 - ☐ La lista se comporta como una cola (Queue)
 - El siguiente hijo izquierdo entre detrás de los hermanos



- ☐ Recorrido a lo ancho (*Breadth First Search*, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel
 - ☐ La lista se comporta como una cola (Queue)
 - El siguiente hijo izquierdo entre detrás de los hermanos



- ☐ Recorrido a lo ancho (*Breadth First Search*, BFS)
 - Primero todos los nodos de un nivel
 - ☐ La lista se comporta como una cola (Queue)
 - El siguiente hijo izquierdo entre detrás de los hermanos



- Los recorridos DFS y BFS adquieren mayor relevancia en estructuras más complejas (como los grafos)
- Se ven en la materia Algoritmos

Heaps binarios

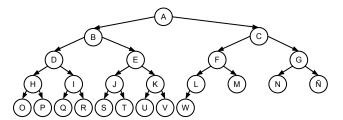
- Vimos cómo usar arrays para representar listas
- ¿Podrán usarse arrays para representar árboles?

- Vimos cómo usar arrays para representar listas
- ¿Podrán usarse arrays para representar árboles?
 - ¿Qué características tiene que tener el árbol?
 - ¿Dónde se ubicaría cada nodo?
 - ¿Cómo saber donde están los hijos de un nodo?

- Vimos cómo usar arrays para representar listas
- ¿Podrán usarse arrays para representar árboles?
 - ¿Qué características tiene que tener el árbol?
 - ¿Dónde se ubicaría cada nodo?
 - ¿Cómo saber donde están los hijos de un nodo?
 - ☐ Si el árbol fuese un árbol lleno, se podría...

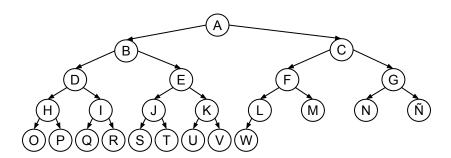
- Vimos cómo usar arrays para representar listas
- ¿Podrán usarse arrays para representar árboles?
 - ¿Qué características tiene que tener el árbol?
 - ¿Dónde se ubicaría cada nodo?
 - ¿Cómo saber donde están los hijos de un nodo?
 - ☐ Si el árbol fuese un árbol lleno, se podría...
 - ... jy las heaps binarias eran árboles llenos!

- Invariante de *heap* (montículo, pilón):
 - La raíz es el mínimo de todos los elementos
 - Los subárboles cumplen el invariante heap
- Invariante de árbol lleno (full tree):
 - Todos los niveles, salvo quizás el último están completos
 - ☐ El último no tiene "agujeros" de izquierda a derecha

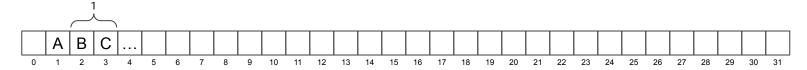


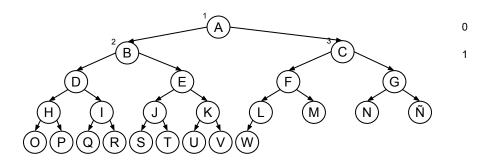
- ¿Cómo distribuir un árbol lleno en un array?
 - ☐ La raíz, en la posición 1
 - Luego, por niveles, uno detrás de otro



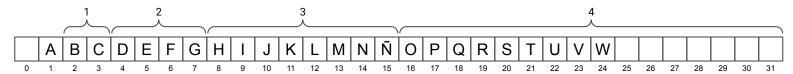


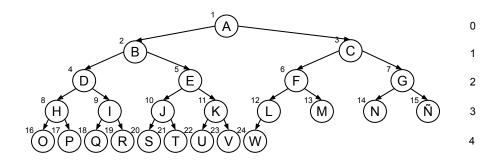
- ¿Cómo distribuir un árbol lleno en un array?
 - ☐ La raíz, en la posición 1
 - Luego, por niveles, uno detrás de otro



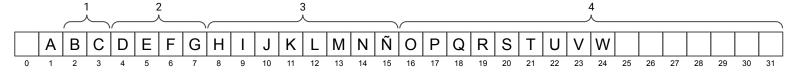


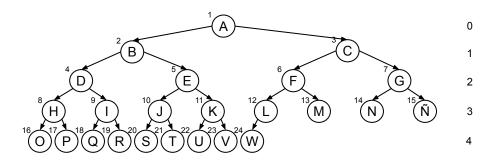
- ¿Cómo distribuir un árbol lleno en un array?
 - ☐ La raíz, en la posición 1
 - Luego, por niveles, uno detrás de otro



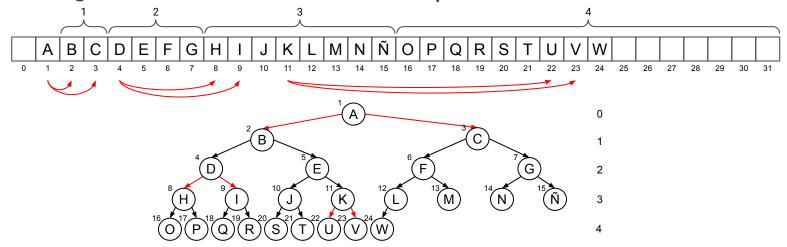


- La raíz, en la posición 1, luego, por niveles
 - ¿Cómo saber dónde está el hijo de un nodo?
 - ¿Cómo saber dónde está el padre de un nodo?

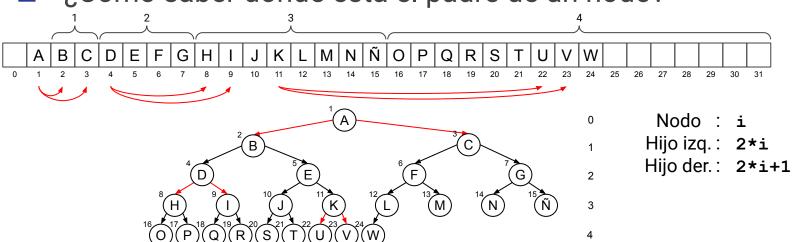




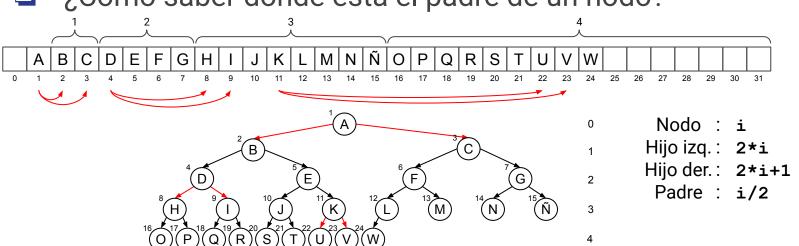
- La raíz, en la posición 1, luego, por niveles
 - ¿Cómo saber dónde está el hijo de un nodo?
 - ¿Cómo saber dónde está el padre de un nodo?



- La raíz, en la posición 1, luego, por niveles
 - ¿Cómo saber dónde está el hijo de un nodo?
 - ¿Cómo saber dónde está el padre de un nodo?

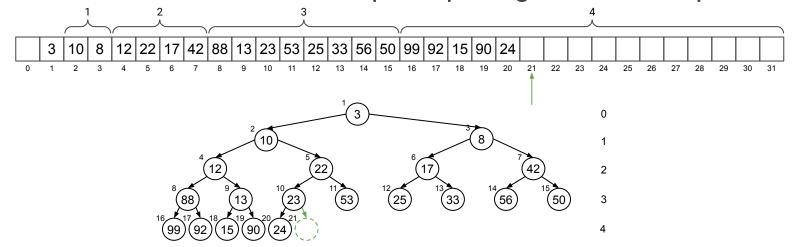


- La raíz, en la posición 1, luego, por niveles
 - ¿Cómo saber dónde está el hijo de un nodo?
 - ¿Cómo saber dónde está el padre de un nodo?

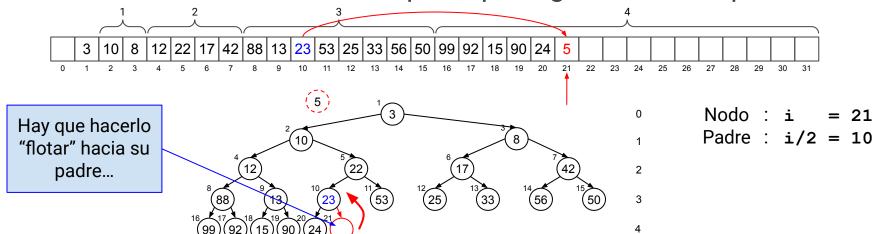


- ¿Cómo pensar las operaciones de heaps?
 - Insertar
 - Se agregar en la posición nueva y se flota
 - Borrar
 - Se traslada la última posición a la raíz, y se hunde
 - Otras operaciones son más sencillas

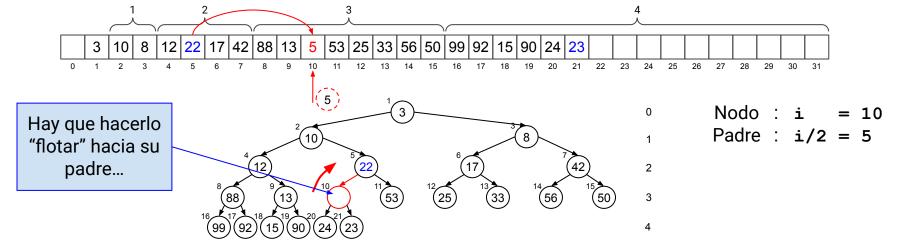
- En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



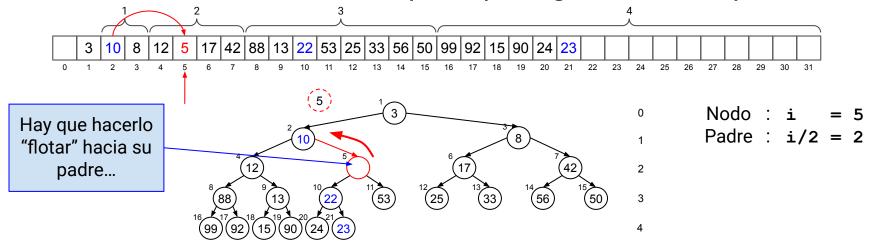
- En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



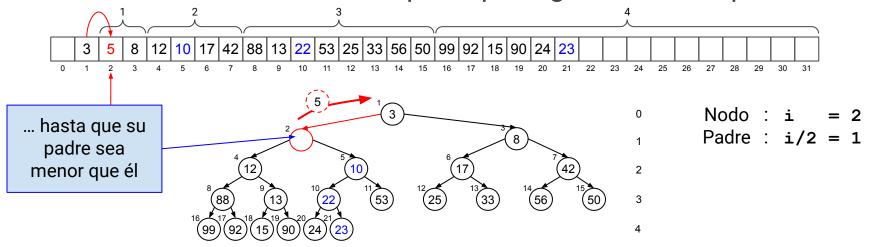
- En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



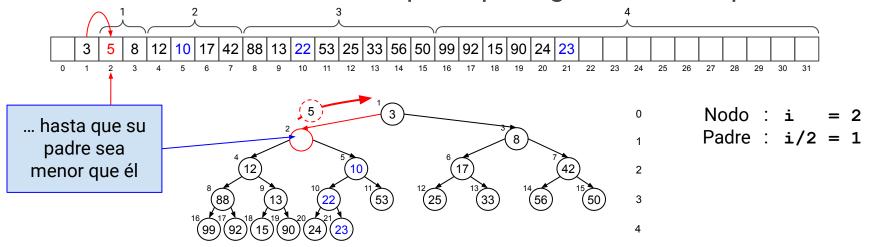
- ¿En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



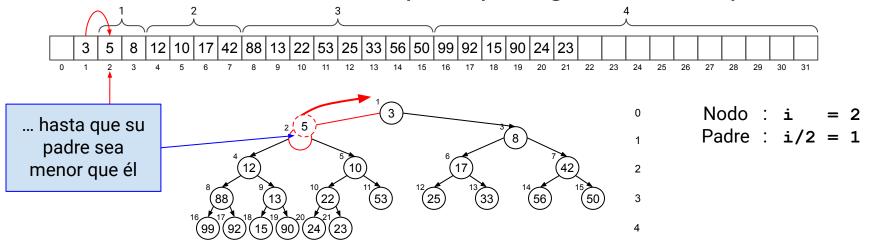
- En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



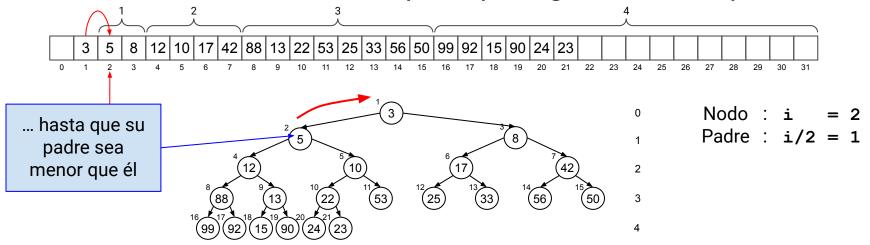
- En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



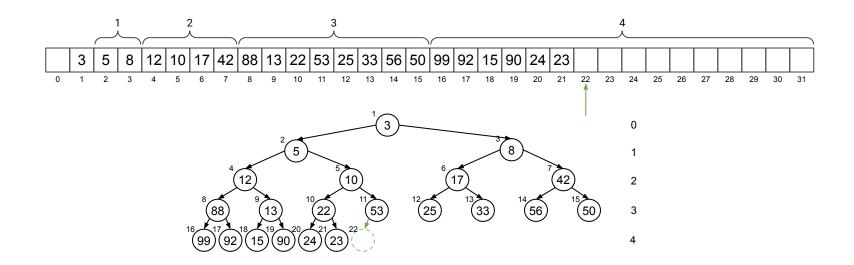
- ¿En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



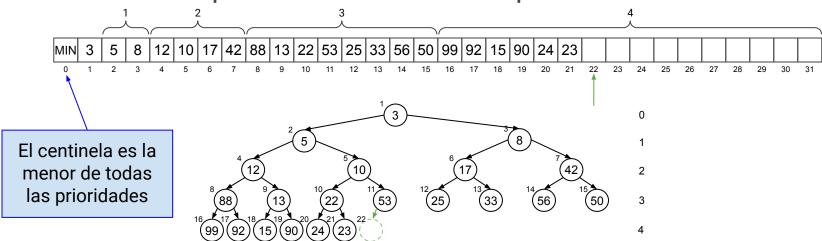
- En qué lugar debe insertarse para que siga lleno?
 - En la primera posición libre
 - Y de ahí debe flotarse, para que siga siendo heap



☐ La nueva posición a insertar es 1 más que la anterior



- Caso de borde: cuando flotar llega a la raíz
 - Para eso se usa un "centinela" en la posición 0
 - ☐ La comparación contra él siempre falla



- Código para heaps binarias en imperativo
 - ☐ Interfaz (Heap.h)

```
struct BinHeapHeaderSt;
typedef BinHeapHeaderSt* BinHeap; // INV.REP.: el puntero NO es NULL
BinHeap emptyHeap();
void InsertH(int x, BinHeap h);
bool isEmptyHeap(BinHeap h);
int findMin(BinHeap h);
void deleteMin(BinHeap h);
SinHeap crearHeap(int* elements, int cant);
```

- Código para heaps binarias en imperativo
 - ☐ Implementación (Heap.cpp, 1)

```
struct BinHeapHeaderSt{
  int maxSize;    // INV.REP.: curSize < maxSize
  int curSize;
  int* elems;
};
BinHeap emptyHeap() {
  BinHeapHeaderSt* h = new BinHeapHeaderSt;
  h->maxSize = 16; h->curSize = 0;
  h->elems = new int[h->maxSize];
  h->elems[0] = INT_MIN;    // Macro definida en limits.h
  return h;
}
```

- Código para heaps binarias en imperativo
 - ☐ Implementación (Heap.cpp, 2)

```
bool isEmptyHeap(BinHeap h) {
  return(h->curSize==0);
}
int findMin(BinHeap h) {
  // PRECOND: la heap no está vacía
  return(h->elems[1]);
}
```

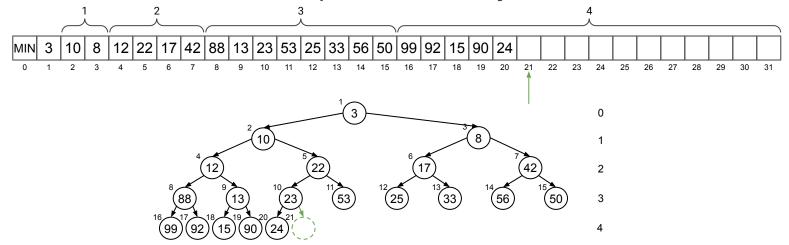
- Código para heaps binarias en imperativo
 - ☐ Implementación (Heap.cpp, 3)

```
void InsertH(int x, BinHeap h) {
  if(h->curSize==h->maxSize-1) { AumentarEspacio(h); }
  // Flotar el nuevo elemento (haciendo lugar para él)
  int curNode = ++h->curSize;
  while(x < h->elems[curNode/2]) {
    h->elems[curNode] = h->elems[curNode/2];
    curNode /= 2;
  }
  h->elems[curNode] = x;
}
```

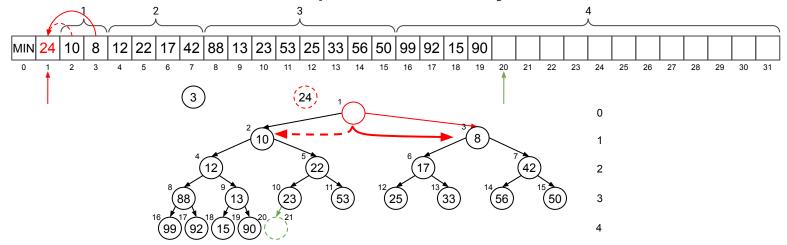
- Código para heaps binarias en imperativo
 - ☐ Implementación (Heap.cpp, 4)

```
// Auxiliar para ampliar el espacio de elementos de la heap
void AumentarEspacio(BinHeap h) {
   int* newElements = new int[h->maxSize*2];
   for(int i=0;i<=h->curSize;i++) {
      newElements[i] = h->elems[i];
   }
   delete h->elems;
   h->maxSize *= 2;
   h->elems = newElements;
}
```

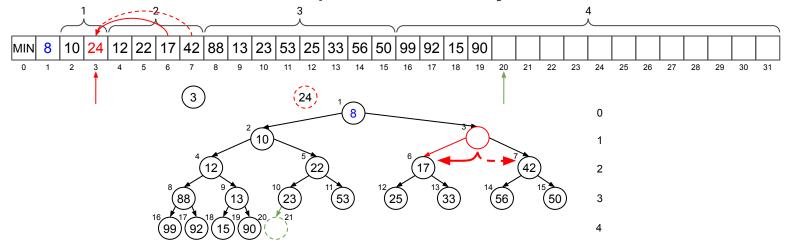
- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - □ Se "hunde" con respecto a sus hijos



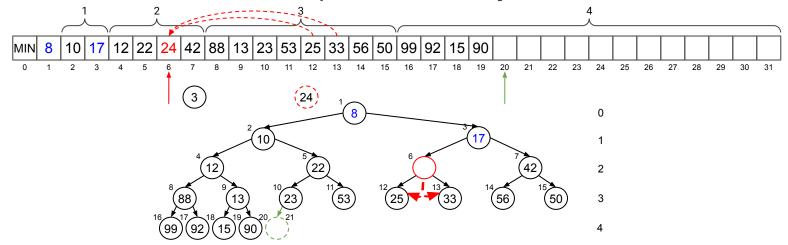
- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - □ Se "hunde" con respecto a sus hijos



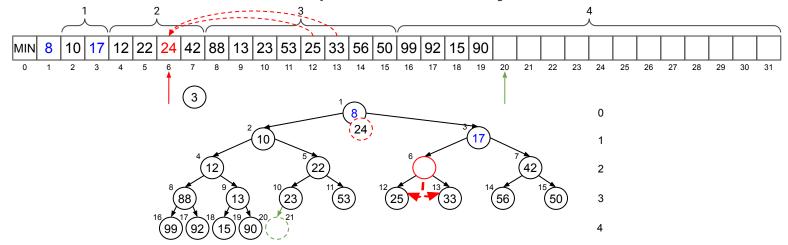
- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - ☐ Se "hunde" con respecto a sus hijos



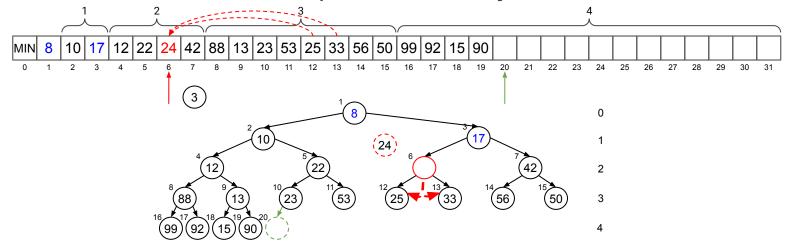
- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - Se "hunde" con respecto a sus hijos



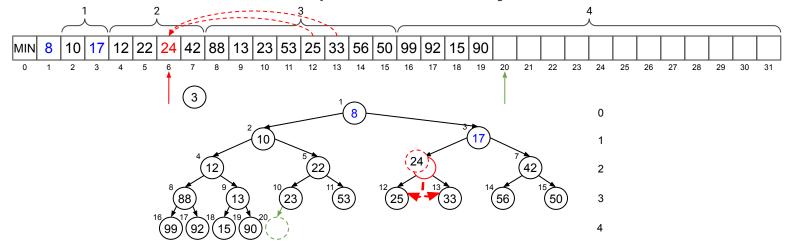
- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - Se "hunde" con respecto a sus hijos



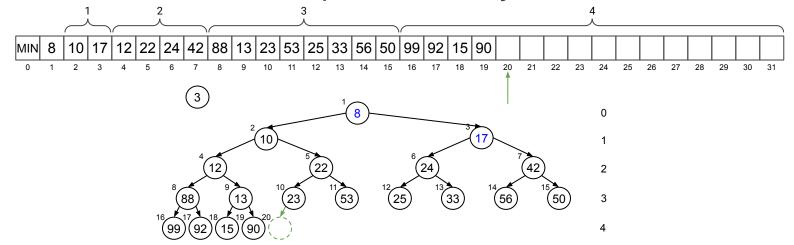
- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - Se "hunde" con respecto a sus hijos



- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - Se "hunde" con respecto a sus hijos



- Borrado del mínimo
 - Se elimina el mínimo, y se pasa el último a la raíz
 - Se "hunde" con respecto a sus hijos



- Código para heaps binarias en imperativo
 - ☐ Implementación (Heap.cpp, 5)

```
void DeleteMin(BinHeap h) { // PRECOND: h->curSize > 0
 int child; int curNode;
 int last = h->elems[h->curSize--];
 for(curNode=1; curNode*2 <= h->curSize; curNode=child) {
    child = curNode*2:
    if ((child != h->curSize) // Elige el hijo más chico
     && (h->elems[child+1] < h->elems[child])) { child++; }
     // Baja un nivel, si el hijo más chico es más chico que last
    if (last > h->elems[child]) { h->elems[curNode] = h->elems[child]; }
    else { break; } // O termina (evitando comparar dos veces lo mismo)
 h->elems[curNode] = last;
```

- Es posible hacer otras operaciones
- La eficiencia obtenida es alta
 - Mediante uso de arrays
 - Mediante trucos de implementación

Resumen

Resumen

- Linked lists
 - Estructura de listas en memoria Heap
 - Inserción, borrado y append eficientes
 - Acceso lineal a otros elementos
 - Requiere consideraciones para recorridos
- Árboles binarios en imperativo
 - Complejos de abstraer
 - Algunas funciones admiten recorridos iterativos
 - DFS, BFS

Resumen

- Binary heaps en imperativo
 - Usan arreglos para uso eficiente de la memoria
 - ☐ Prácticamente no se usan subtareas (por eficiencia)
 - Se requiere manejo de índices
 - Se utilizan varios trucos de C para optimizar más
- Conclusiones
 - Programar bien en imperativo no es trivial
 - ☐ El manejo de memoria automático puede ayudar