Unità didattica: struttura dati heap

[6-T]

Titolo: Definizioni ed algoritmi di gestione

Argomenti trattati:

- ✓ Definizione e proprietà di un heap
- ✓ Rappresentazione di un heap mediante array
- ✓ Algoritmo di ripristino della "proprietà heap" su un nodo

Prerequisiti richiesti: alberi binari

Struttura dati HEAP

Un heap è un albero binario quasi completo i cui nodi sono etichettati tramite chiavi (da un insieme ordinato).

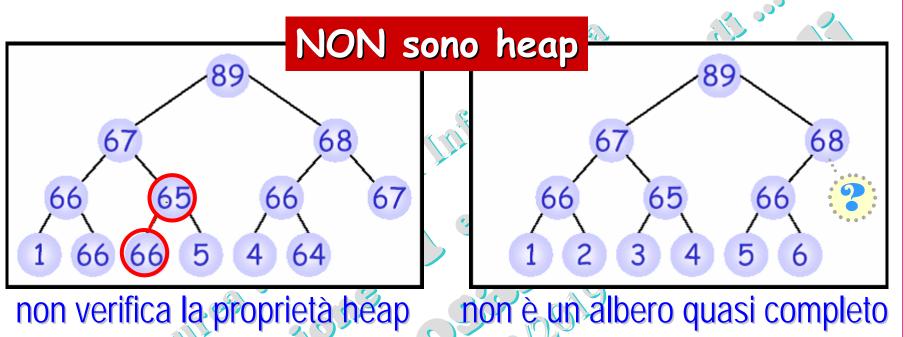
Proprietà max-heap:

Se x è un qualsiasi nodo dell'heap (ad esclusione della radice) si ha $key(padre(x)) \ge key(x)$

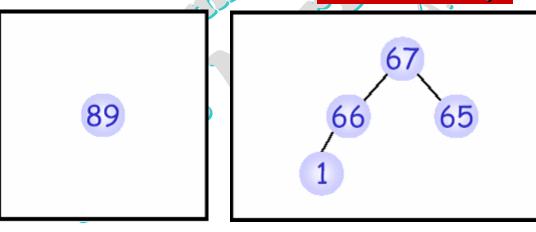
Proprietà min-heap: $key(padre(x)) \le key(x)$

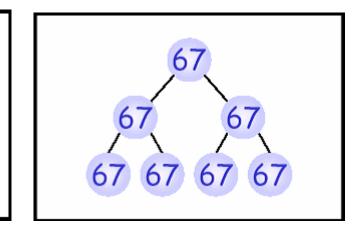
Ne consegue che in un max-heap (risp. min-heap) il massimo (risp. minimo) è memorizzato nella radice accessibile con tempo: $T(N) = \Theta(1)$.

Esempi



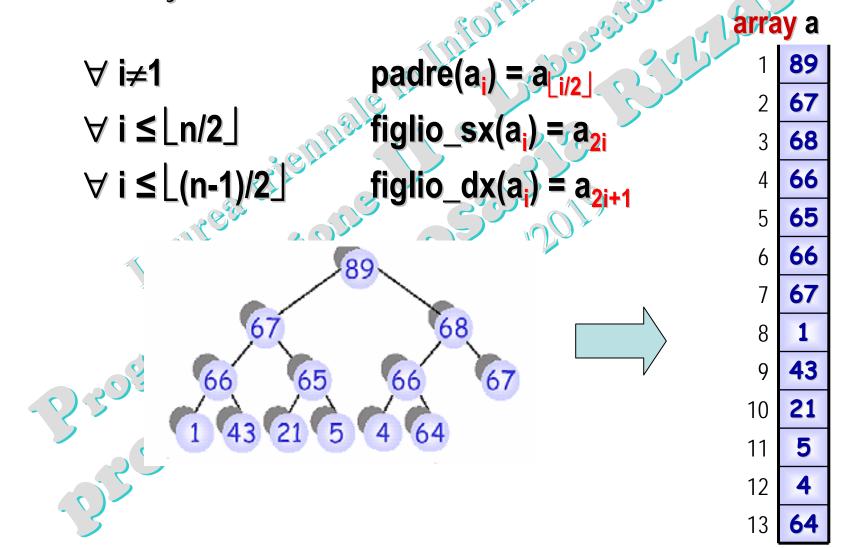
sono heap





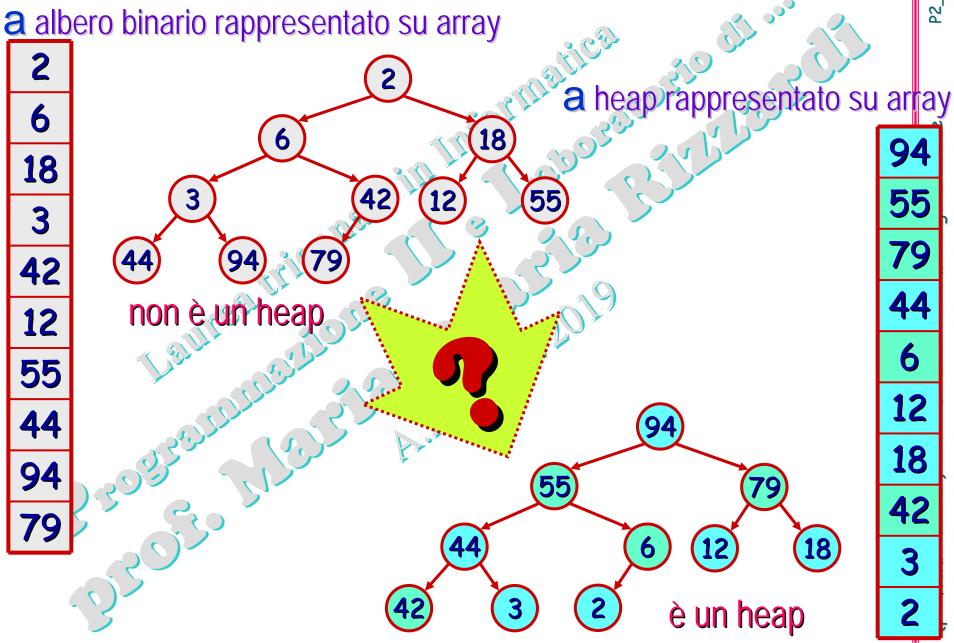
HEAP: rappresentazione tramite array

Essendo un albero binario, un heap può essere memorizzato in un array con solite le relazioni:



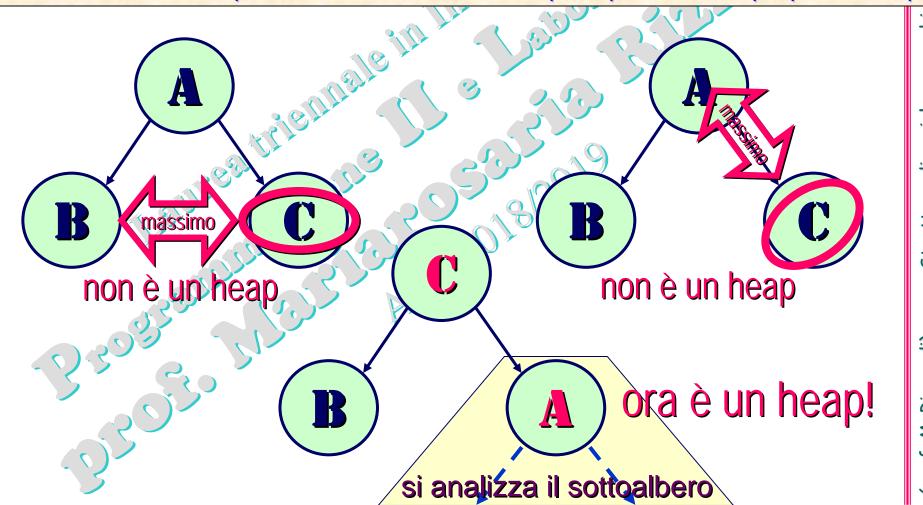
Come trasformare un array in un heap albero binario quasi completo rappresentato su array heap rappresentato su array non è un heap è un heap

L'heap non è unico! ppresentato su array

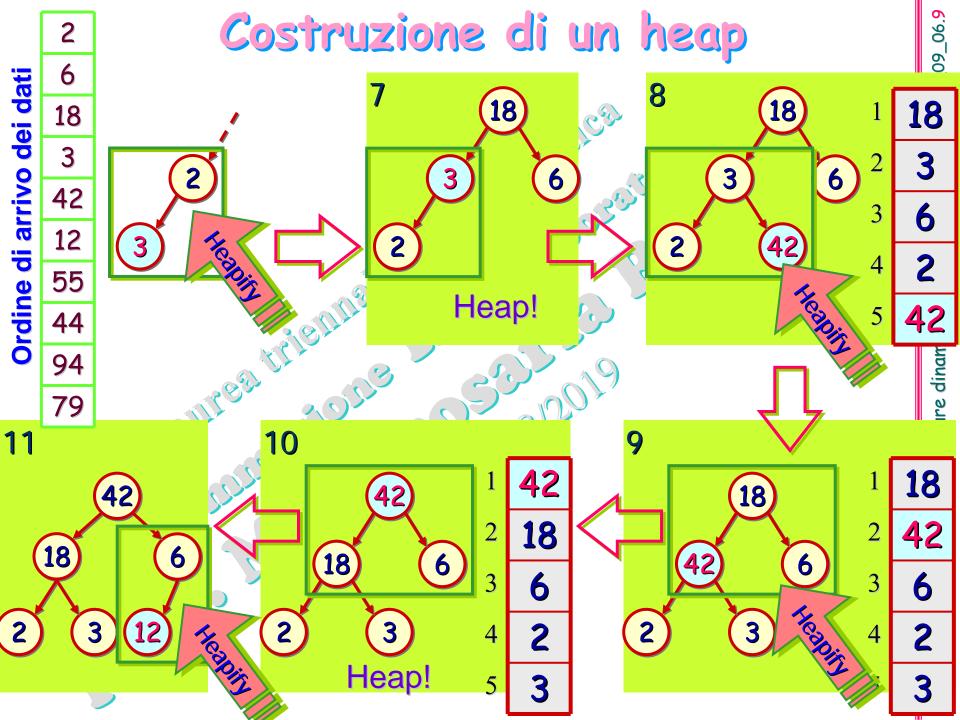


Operazione base: procedura Heapify

Per ripristinare la proprietà heap si considera un nodo ed i suoi figli: si determina il figlio con chiave massima e si scambia il valore della chiave fra padre e tale figlio se non verificano la proprietà heap. Se è avvenuto lo scambio, si scende poi nel relativo sottoalbero per ripristinare la proprietà heap.



Costruzione di un heap: idea dell'algoritmo array array array Heap! Heap! 6) Heap! **d**)

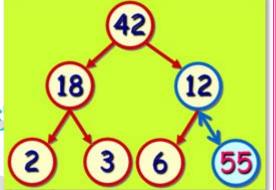


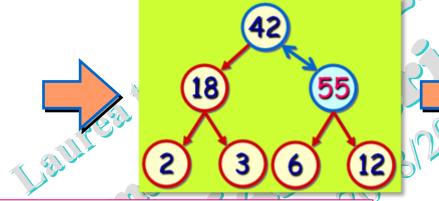


Inserimento di un nuovo nodo nell'heap

1. Il nuovo nodo viene inserito nella prima componente libera dell'array

2. Viene ripristinata la proprietà dell'heap "bottom-up" confrontando il nuovo nodo col padre, scambiandoli eventualmente.







```
Max_Heap_Insert(A,x)
{
    Heap_size(A) := Heap_size(A)+1;
    i := Heap_size(A);
    A[i] := x;
    while (i>1 or A[parent(i)] < A[i])
    {
        scambia(A[i],A[parent(i)]);
        i := parent(i);
    }
}</pre>
```

$$T(N) = O(log_2N)$$

Code con Priorità (Priority Queues)

Un coda con priorità è una struttura dati che serve per mantenere un insieme di elementi, ciascuno con un valore che rappresenta la sua priorità.

Analogamente agli heap, esistono due tipi di code con priorità: code con max-priorità e code con min-priorità.

Operazioni su una coda con max-priorità:

- Inserire un elemento con data priorità.
- Estrarre l'elemento di max-priorità.
- Aumentare la priorità di un elemento.

Una coda con max-priorità viene usata, ad es., dallo scheduler del S.O.: quando un job è ultimato o interrotto, viene selezionato il job con priorità più alta tra quelli in attesa nella coda; un nuovo job può essere aggiunto nella coda in un momento qualsiasi.

Una coda con min-priorità viene usata, ad es., dall'event-driven simulator: la priorità degli eventi da simulare nella coda è il tempo in cui l'evento si verifica. Gli eventi vanno simulati secondo l'ordine dei loro tempi perché un evento può generare altri eventi. Es.: utenti collegati ad un server.

Una coda con max-priorità (min-priorità) può essere implementata mediante un max-heap (min-heap).

Come trasformare un albero binario in un heap

Heapify ripristina la

proprietà heap sui nodi

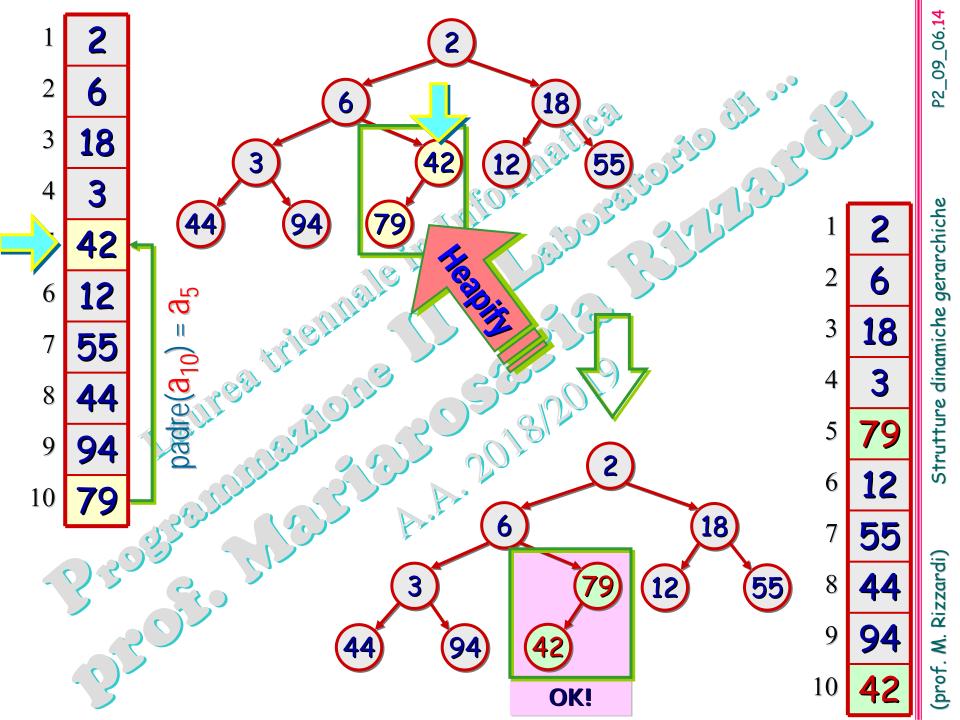
Si usa la procedura Heapify*

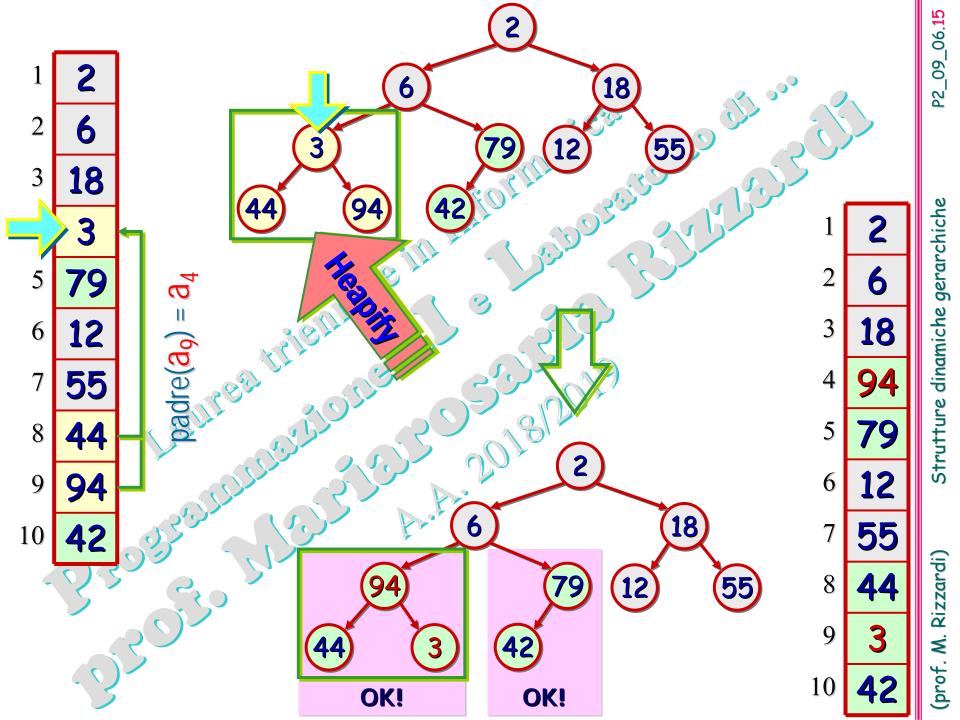
più bassi dell'albero in su, per

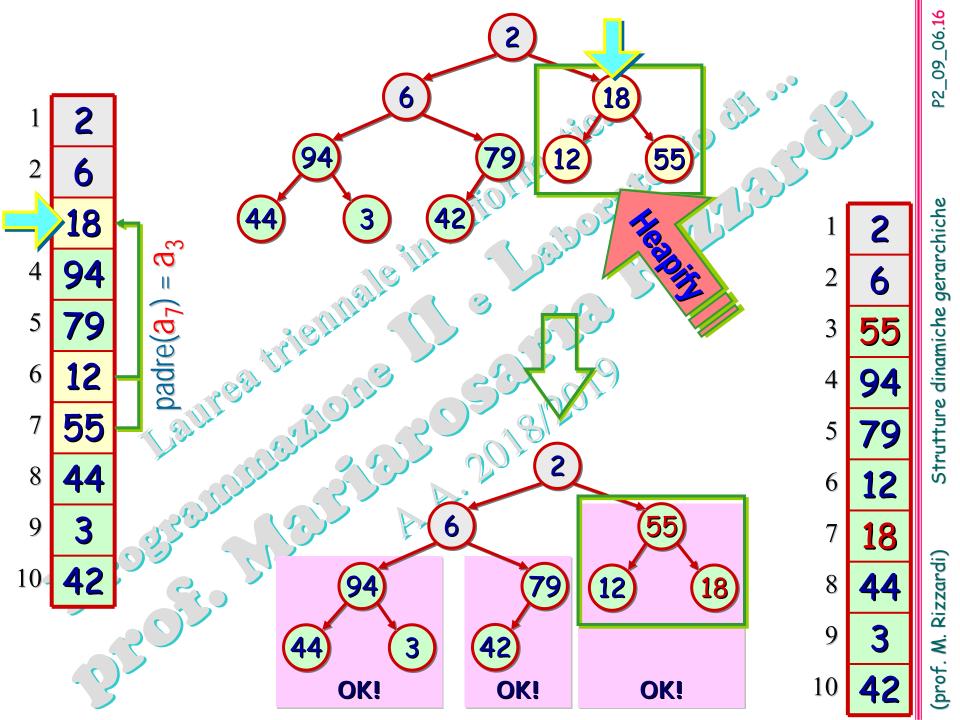
convertire l'array in un heap.

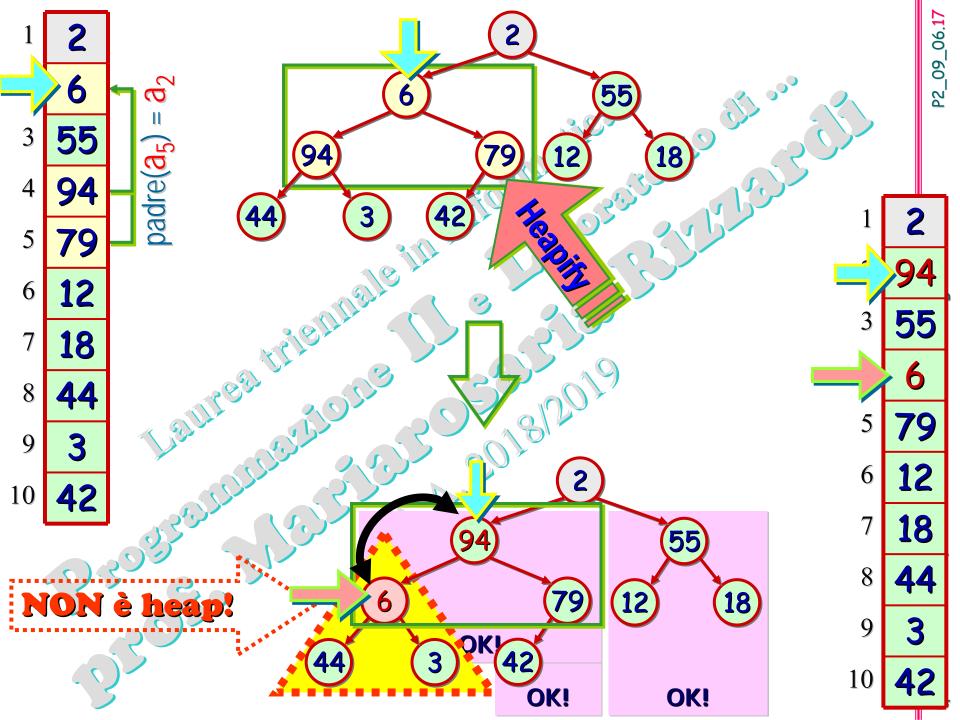
in modo bottom-up, dai livellis

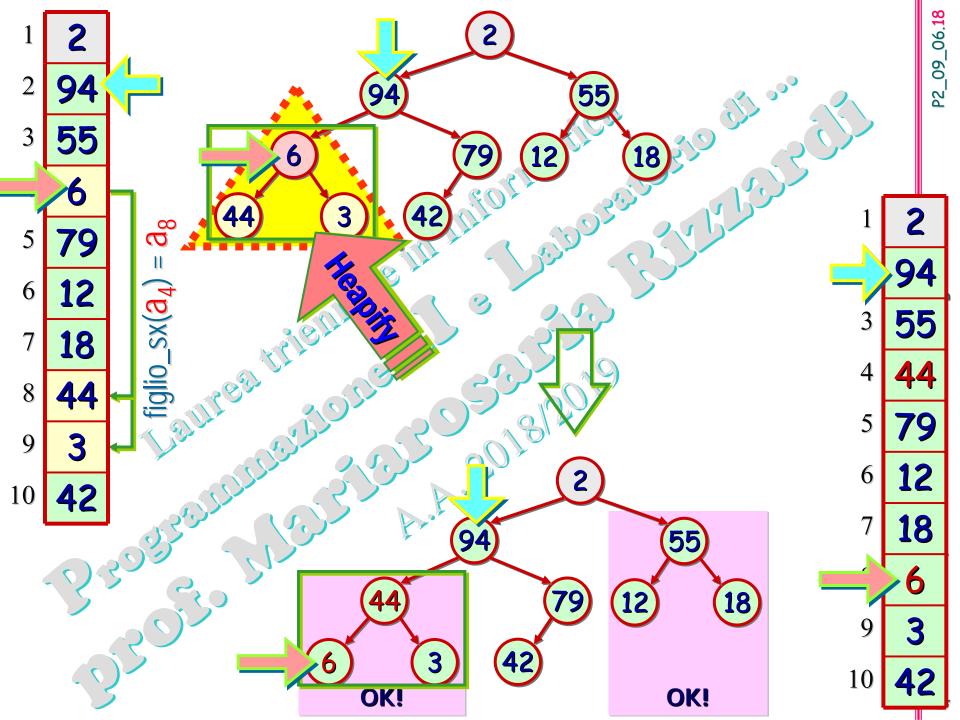


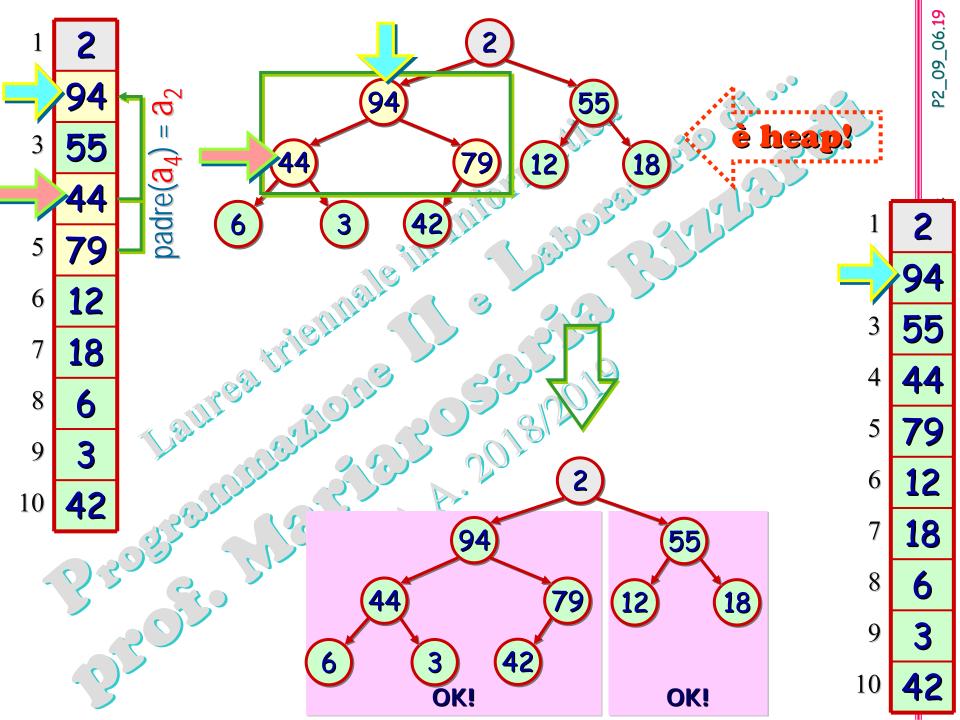


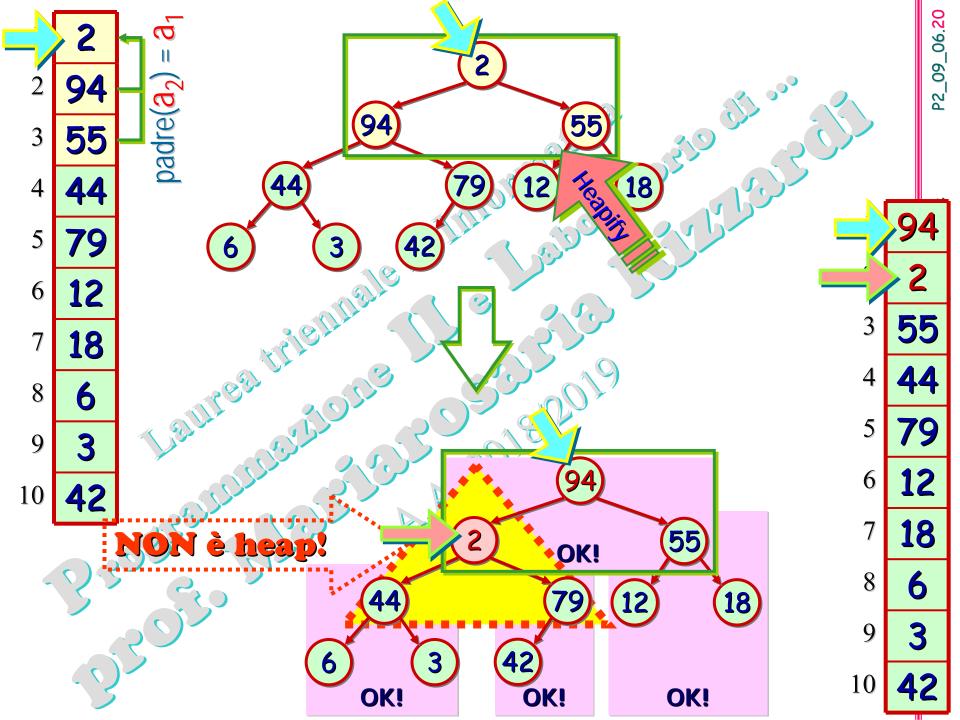


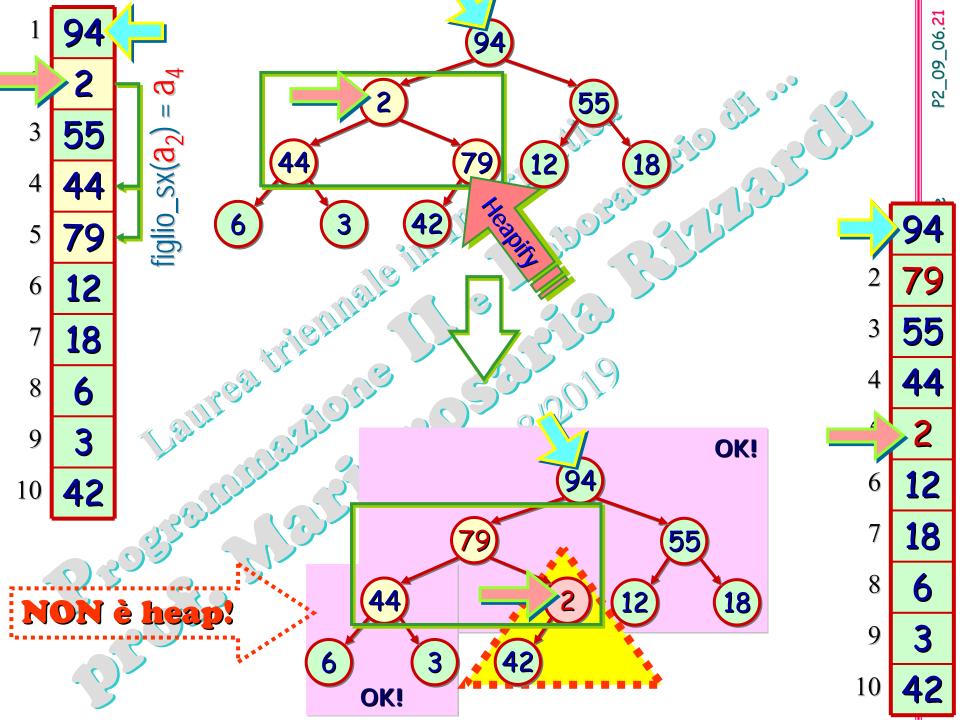


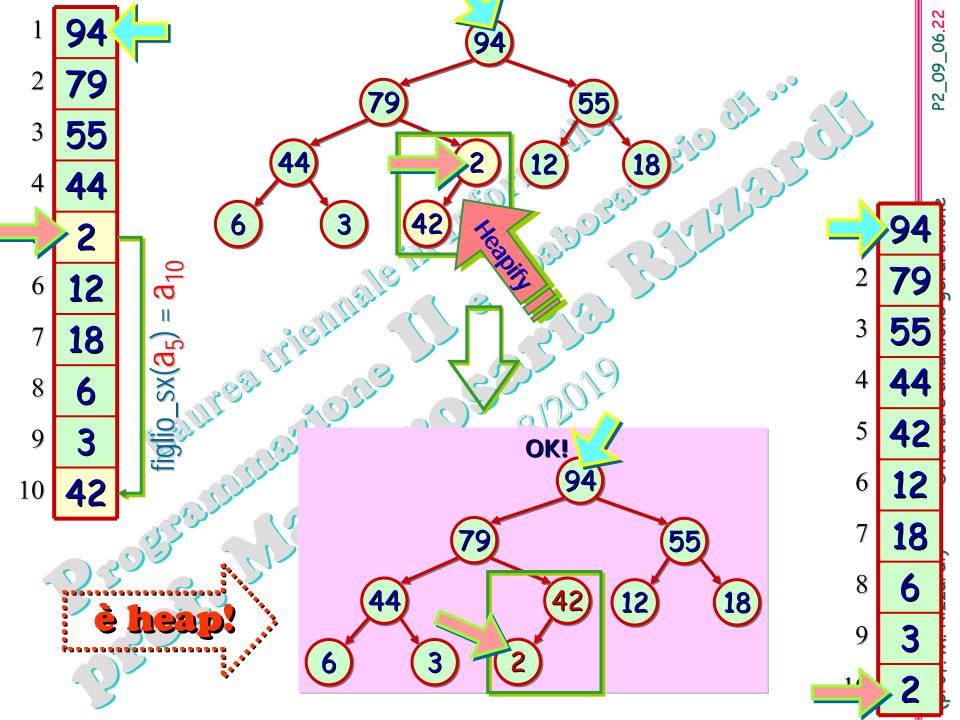












Esercizi

Catiles Dil

Scrivere function C iterativa per la costruzione di un heap rappresentato mediante array.

[liv. 2]



Scrivere function C iterativa per la trasformazione in un heap di un albero binario rappresentato mediante array. [liv. 3]

