#### Informática

Unidad 4: Algoritmos, y aplicaciones avanzadas

Ingeniería en Mecatrónica

Facultad de Ingeniería Universidad Nacional de Cuyo





Dr. Ing. Martín G. Marchetta mmarchetta@fing.uncu.edu.ar



- Listas enlazadas
  - Son estructuras de datos compuestas por nodos, cada uno de los cuales se relaciona con otros nodos a través de apuntadores
  - A diferencia de otras estructuras de datos, las listas enlazadas pueden crecer/reducrise de a un elemento a la vez cuando se lo necesita, y tienen poco overhead de procesamiento cuando crecen o se reducen

- Existen 2 tipos:
  - Listas con enlace simple
  - Listas con enlace múltiple (normalmente doble)



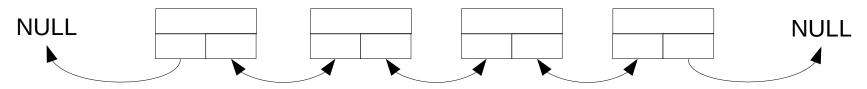
- Listas enlazadas
  - Listas con enlace simple:
    - Cada nodo apunta solamente al nodo "siguiente" (o al "anterior")
  - Listas con enlace doble:
    - Cada nodo apunta al siguiente y al anterior
  - La listas enlazadas permiten implementar algunas estructuras de datos conocidas. Ej:
    - Pilas: LIFO (Last Input First Output)

Colas: FIFO (First Input First Output)



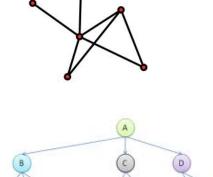
#### Listas enlazadas

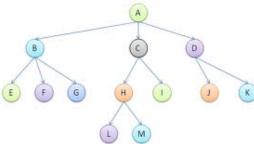
Listas que pueden recorrerse en ambos sentidos



#### Grafos

- Un grafo es una colección de vértices y aristas que conectan un subconjunto de estos vértices entre sí
- Los grafos tienen muchas aplicaciones en inteligencia artificial e investigación operativa
- Un tipo especial de grafo es el árbol
  - Un árbol es un grafo no dirigido, acíclico
  - Los árboles pueden tener un nodo especial, denominado *raíz*, que no tiene padres; y pueden tener nodos *hoja*, que no tienen hijos





- Listas enlazadas: Implementación
  - Cada nodo de la lista enlazada debe tener, al menos, 2 elementos asociados: un valor, y un apuntador al nodo siguiente (3 elementos si es una lista con enlace doble).
  - Por lo tanto, los nodos de la lista son struct

```
struct NODO_SUCESOR{
   int fila;
   int columna;
   struct NODO_SUCESOR *siguiente
};
```

Inicialización de la lista

```
struct NODO_SUCESOR *sucesores;
sucesores = malloc(sizeof(struct NODO_SUCESOR));
sucesores->fila = sucesores->columna = -1;
sucesores->siguiente = NULL;
```



Al <u>agregar</u> un nodo a la lista, se debe: (a) crear el nodo;
 (b) Actualizar los apuntadores. Ejemplo:

```
struct NODO_SUCESOR *sucesores; //Apuntador al inicio de la lista
struct NODO_SUCESOR *sucesor_actual; //Nodo actual
                                         //Buscamos el ultimo nodo
sucesor_actual = sucesores;
while(sucesor_actual->siguiente != NULL) //partiendo desde el 1°
   sucesor_actual = sucesor_actual->siguiente;
sucesor_actual->siguiente = malloc(sizeof(struct NODO_SUCESOR));
sucesor_actual->siguiente->fila = -1;
sucesor_actual->siguiente->columna = -1;
sucesor_actual->siguiente->siguiente = NULL;
```

• Al <u>eliminar</u> un nodo a la lista, se debe: (a) Actualizar los apuntadores; (b) liberar la memoria. Ejemplo:

```
struct NODO_SUCESOR *temp; //Apuntador auxiliar
//Tenemos los nodos i, i+1 e i+2, y queremos eliminar el nodo i+1
//Guardamos un apuntador auxiliar al nodo i+2 (para no "perderlo")
temp = sucesor_actual->siguiente->siguiente;
//Liberamos la memoria del nodo i+1
free(sucesor_actual->siguiente);
//Asociamos el nodo i+2 (apuntado por temp) al nodo i
sucesor_actual->siguiente = temp;
```



- Listas enlazadas: implementación
  - Si la lista tiene enlaces múltiples, se deben actualizar todos los apuntadroes relevantes. El no hacerlo puede causar:
    - Violaciones de segmento: si un apuntador queda apuntando a una dirección de memoria liberada
    - Que se pierda el apuntador a uno o más nodos, con lo cual habrá memoria no liberada que no será accesible
      - A esto se le llama fuga de memoria (memory leak), dado que hay memoria que no puede ser asignada por el Sistema Operativo a otro proceso, pero que tampoco es usada por el proceso que la reservó

- Algoritmos de ordenamiento
  - Bubblesort: pseudocódigo

```
hacer
    para i=1 hasta n-1
        si v[i-1] > v[i] entonces
             intercambiar v[i-1] y v[i]
        fin si
    fin para
mientras hayan substituciones
```



- Algoritmos de ordenamiento
  - Quicksort: El algoritmo elige un pivote y mueve todos los elementos menores que él a su izquierda, y el resto a su derecha, y luego repite el proceso para la mitad izquierda, y luego para la mitad derecha

```
funcion quicksort(v, izq_idx, der_idx, pivote_idx)
  valor_pivote = v[pivote_idx]
  i = izq_idx
  j = der idx
  mientras i <= i
   mientras v[i] < valor_pivote</pre>
      i += 1
    fin mientras
   mientras v[j] > valor_pivote
      i -= 1
    fin mientras
    si i <= j
      intercambiar v[i] con v[j]
      i += 1
      i -= 1
    fin si
  fin mientras
    quicksort(v, izq_idx, j, (izq_idx + j - 1)/2)
    quicksort(v, j+1, der_idx, (j + 1 + der_idx)/2)
fin quicksort
```



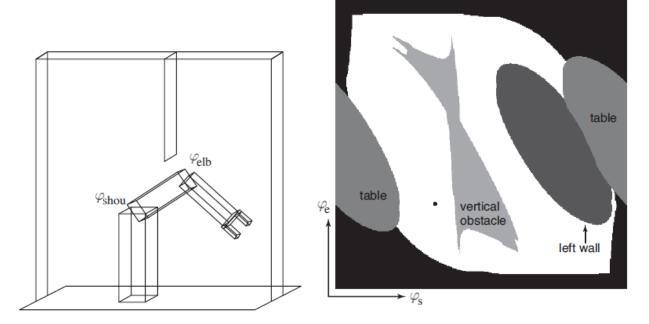
- Algoritmos de búsqueda
  - Búsqueda binaria
    - Pre-condiciones: el arreglo debe estar ordenado (asumimos orden de menor a mayor)
    - Post-condiciones: se identifica el subíndice en el que se encuentra el elemento buscado
    - Procedimiento:
      - La idea es tomar el elemento que está justo a la mitad del arreglo (pivote), y compararlo con el elemento buscado.
      - Si el elemento buscado es menor que el pivote, repetimos el proceso, pero en lugar de tomar el arreglo completo, tomamos la mitad del arreglo que está a la izquierda del elemento pivote.
      - Este procedimiento se repite, reduciendo el arreglo utilizado en la búsqueda en cada intento a la mitad izquierda o derecha, dependiendo de la comparación del elemento buscado con el pivote, hasta que se encuentra el elemento o se determina que el elemento no está en el arreglo.

- Algoritmos de búsqueda
  - Búsqueda binaria
    - Consideraciones:
      - El procedimiento es conceptualmente similar al del algoritmo quicksort, y tiene una complejidad algorítmica similar O(n log n)
      - Se suele implementar mediante recursión, puesto que es más compacto y fácil de depurar. Sin embargo, si se buscará en arreglos muy grandes, puede implementarse también iterativamente.



Ejemplo de aplicación de árboles: búsqueda de rutas en espacios

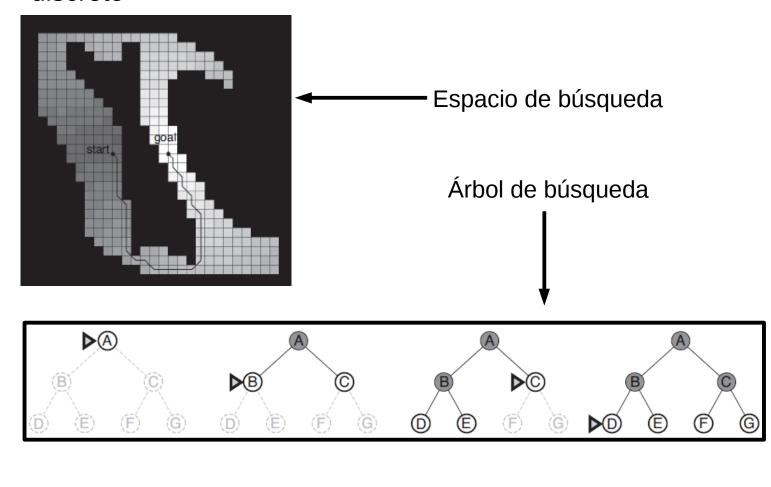
discreto



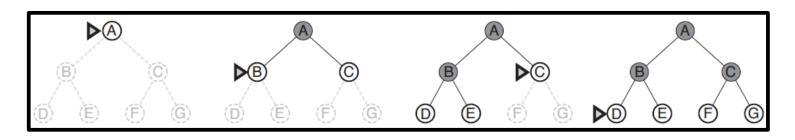
Espacio físico vs. Espacio de búsqueda



 Ejemplo de aplicación de árboles: búsqueda de rutas en espacios discreto



- Backtracking
  - Consiste en retornar al punto de decisión anterior cuando la decisión actual se han explorado totalmente
  - Permite implementar una búsqueda exhaustiva
  - Si se combina con validaciones para evitar lazos, es un algoritmo completo
  - Puede combinarse con cualquier heurística o estrategia de exploración





- Algoritmo avaro
  - Es un algoritmo que adopta el enfoque de elegir, en cada punto de decisión, la opción localmente óptima
  - No garantiza encontrar el óptimo global
  - En general, obtiene soluciones de buena calidad muy rápido
  - Dependiendo de la calidad de la función con la que se calcula la opción "localmente óptima", el algoritmo puede encontrar "calles sin salida" requiriendo mucho backtracking
- Programación dinámica
  - Consiste en resolver un problema subdividiéndolo en problemas más chicos y resolviendo estos problemas sólo una vez, y almacenando estas soluciones intermedias

- Programación dinámica (cont.)
  - Requiere que se cumpla que:
    - Subestructura óptima: la solución óptima de un problema puede obtenerse como una combinación de soluciones óptimas de sus sub-problemas
    - Problemas solapados: la división del problema en problemas más pequeños, y la división de estos en problemas más pequeños, etc. muestra un patrón donde se repiten estos problemas una y otra vez
  - En este contexto, los problemas "repetidos" se resuelven una sola vez y su solución se "memoriza", evitando recalcularlas
  - Ejemplo:
    - Serie de Fibonacci (Fi = Fi-1 + Fi-2)
    - Encontrar el camino más corto entre 2 puntos