

# 자료구조의 정의

---

## - 컴퓨터 프로그램

> 데이터 + 명령어

## - 자료구조

> 데이터를 효율적으로 처리할 수 있도록 만들어진 데이터의 처리 방식

## - 알고리즘

> 데이터를 효율적으로 처리할 수 있는 방법

→ 프로그램의 목적에 따라 올바른 자료구조를 사용할 경우 얻을 수 있는 이득

1) 메모리의 효율적 사용

2) 프로그램 수행 시간의 단축

◆ 효율적인 알고리즘 적용하기 위해서는 알맞은 자료구조가 선행 되어야 함

## - 자료구조의 분류

1. 단순구조 : 기본적인 데이터타입들이 해당

→ EX) int, float, double, ...

2. 선형구조 : 각각의 자료들이 1:1로 연결된 형태

→ EX) 스택, 큐, 리스트, 덱, ...

3. 비선형구조 : 각각의 자료들이 1:다 또는 다:다로 연결된 형태

→ EX) 트리, 그래프, ...

4. 파일구조 : 일반적으로 메모리에 로드하기 어려운 큰 자료들이 대상

→ 보조기억장치에 저장하는 것을 전제로 만들어졌다.

→ 구성 방식에 따라 순차적, 상대적, 색인, 다중 키 파일구조등이 있다.

## - 추상자료형

### > 자료형이란?

- 자료(데이터) + 명령어
- EX) int 자료형 = int + 사칙연산을 필두로 한 명령어들

### > 정보은닉

- 사용자로 하여금 핵심적인 정보만 확인할 수 있게 하고, 내부적 기능이나, 형태는 공개하지 않는 것 → 백조를 생각하면 편할 듯 하다.

### > 추상자료형이란?

- 정보은닉 + 자료형
- 데이터와 명령어로 구성된 자료형에 정보은닉의 개념을 쓰까 만든 것
- 사용에 있어서 핵심적인 데이터나 명령어들의 정의만 공개하고 내부 로직 같은 필수적이지 않은 부분들은 비공개로 정의한 형태

## - 알고리즘

### > 알고리즘이란?

- 문제해결을 위한 일련의 절차
- 컴퓨터가 이해할 수 있는 명백한 명령어의 집합이면서 어떤 문제를 해결하기 위한 절차
- 알고리즘은 문제 해결을 위한 5가지 조건이 필요
  - 1) 입력 : 외부에서 제공되는 자료가 0개이상 존재해야 한다.
  - 2) 출력 : 적어도 1개 이상의 결과를 만들어야 한다.
  - 3) 유한성 : 각 명령어는 의미가 모호해서는 안된다.
  - 4) 명백성 : 한정된 수의 단계 뒤에는 반드시 종료되어야 한다.
  - 5) 유효성 : 모든 명령은 실행 가능한 연산이어야 한다.

### > 알고리즘의 표현법

- 대표적으로 4가지의 표현 방법이 존재
  - 1) 자연어
  - 2) 순서도
  - 3) 의사코드
  - 4) 프로그래밍 언어
- > 알고리즘의 분석기준
  - 공간 복잡도
  - 시간 복잡도
    - 임베디드 환경을 제외한 대부분의 환경에서 시간 복잡도를 우선시 함
- > 시간 복잡도
  - 계산방법
    - 한번의 연산을 1로 잡아 명령어들의 구성을 통해 함수를 도출
    - 반복문의 경우 명령어 동작시 적용되는 연산 마다 1씩 증가 후 \* 반복횟수
  - 빅오 표기법
    - 시간 복잡도 함수에서 가장 큰 차수의 항만 도출해 표기
    - $O(n)$ 의 형태
    - $n < \log n < n \log n < n^2 < n^3 < 2^n < n!$

## C프로그래밍

---

- 컴파일 및 실행 프로그램 작성
  - 빌드 시 출력되는 메시지에서 구성:DebugWin32가 출력 되는 것을 확인 가능
  - 일반적으로 visual Studio의 프로젝트는 2개의 빌드환경을 가짐
- 1) Debug : C 소스파일을 컴파일 할 때 디버깅 정보를 실행 프로그램에 자동 추가
  - 솔루션 파일이 저장되는 폴더의 하위Debug폴더에 저장

2) Release : 개발이 완료된다음에 실행 프로그램 배포 시에 Release환경에서 빌드 된 실행 파일을 배포

→ Release폴더에 저장

## - 단순 자료형

### > 정수

- 소수점이하는 저장하지 않음
- unsigned추가시 음수 값에 할당된 비트까지 가져와서 표현 가능

### > 실수

- 소수를 포함하는 수
- 수의 범위에서 E라는 문자가 표현되는데, E다음에 오는 수가 지수(Exponential)이라는 의미이다.

### > 문자

- 문자를 나타내는데 사용

## - 배열

- > 같은 자료 형의 데이터를 메모리상에 연속적으로 저장하는 자료형
- > 연속된 각각의 값을 배열의 원소(Element)라고 한다.

→ 어떤 자료형의 배열수를 추출하는 방법 : Sizeof(배열)/sizeof(배열의 자료형)

## - 다차원 배열

- > 배열의 원소가 배열 자료형인 배열
- > 2차원 배열에서는 열에 대한 인덱스가 행에 대한 인덱스보다 먼저 나온다
- > 물리적인 실제 메모리 구조는 순차적으로 할당된다.

## - 구조체

- > 다른 자료형의 데이터를 하나의 그룹으로 묶은 자료형

- > 사용하려면 먼저 구조체에 대한 선언이 필요
- > 자료형 정의를 통해 하나의 독립된 구조를 가지도록 선언해야 함
- > 자료형 선언이라 후에 변수선언도 따로 해줘야 한다.
- > Typedef를 통해 하나의 데이터타입으로 정의 하기도 한다.

## - 포인터

- > 포인터 변수는 메모리주소값을 저장하는 변수이다.
- > 프로그램의 안정성 차원에서 가능한 변수 선언에 항상 NULL값을 넣어 초기화를 시켜 줘야 한다.
- > 포인터 연산
  - 1) 주소연산자(&) : 변수의 주소값을 얻기 위한 연산자
  - 2) 참조연산자(\*) : 포인터 변수에 저장된 주소를 이용해 해당 주소에 있는 값을 얻는 연산자
- > 동적 메모리 할당
  - 프로그램 실행중(런타임)에 임의의 크기로 메모리를 할당 할 수 있다.
  - Void\* Malloc(int size)을 사용해 할당 가능
    - 파라미터인 size바이트 만큼 메모리를 할당 후 할당된 메모리 블록의 시작 주소를 반환한다.
    - 할당 불가능시 NULL을 반환 → malloc호출후에는 반드시 NULL이 아닌지 검사를 해야 한다.
    - 할당시킨 메모리는 사용 후 반드시 void free(void \*ptr)로 할당을 해제해 줘야 한다.
    - free함수의 경우 파라미터로 NULL또는 쓰레기값이 전달 될 경우 ㅈ 될수 있다.
  - 초기화 : void \*Memset(void \*ptr\_start, int value, size\_t count)를 사용해 초기화 가능
    - String.h를 선언 시켜 줘야 한다.
    - Ptr\_start가 가리키는 메모리 영역을 시작으로 Count크기만큼 value로 설정한다.

## - 더블 포인터

> 다른 변수의 메모리 주소를 저장하는 포인터 변수의 주소를 저장

> 포인터와 배열

- 배열을 포인터로 나타내는 것 또한 가능하다.
- 2차 배열의 경우 더블 포인터를 활용해 표현 가능하다.
- 배열의 이름 = 포인터변수

Ex) int arr[10]일 때, arr = 포인터 변수 → 값을 더해주는 것으로 다른 인덱스에 접근 가능

- 2차배열의 이름 = 더블 포인터 변수

Ex) int arr[a][b]일 때, arr = 더블 포인터 변수

→ 값을 더해주는 것으로 a의 인덱스에 접근 가능

→ 이후 도출된 값에 수를 더해주는 것으로 b인덱스에 접근 가능

> 구조체에서도 포인터 사용가능

- 포인터 참조연산으로 값 도출 시 (.)연산자가 (\*)연산자보다 우선순위가 높으니 주의

## 리스트

---

### - 리스트

> 여러 개의 자료가 일직선으로 서로 연결된 선형 구조를 의미

> 리스트의 활용 예시

1. 문자리스트 : 문자들이 각각 차례대로 저장

- 리스트에 저장되는 자료는 각각의 문자가 되고, 문자들은 순서대로 선형 구조를 이루게 된다.

2. 문자열 리스트 : 저장되는 자료가 문자열

- 제일 마지막 문자는 널문자('w0')가 오게된다.

3. 행렬 : 행렬은 각각의 열이 행개수만큼의 자료를 가지는 리스트라 볼 수 있다.

4. 다항식 : 리스트를 활용하여 다항식 또한 저장 할 수 있다.

→ 다항식의 계수값을 저장하는 리스트로 표현 가능하다.

→ 계수가 0인 경우도 저장을 해야 한다.

## - 리스트 추상자료형

### > 리스트 사용에 필요한 추상자료형

이름		입력	출력	설명
리스트 생성	createList()	최대 원소 개수 n	리스트 l	최대 n개의 원소를 가지는 공백(Empty)리스트 l을 생성
리스트 삭제	deleteList()	리스트 l	N/A	리스트의 모든 원소를 제거
원소 추가 가능여부판단	isFull()	리스트 l	TRUE/FALSE	리스트의 원소 개수가 최대 원소 개수와 같은지를 반환. 배열 리스트인 경우에만 의미가 있음
원소 추가	addElement()	리스트 l 원소 위치 p 원소 e	성공/실패 여부	원소 e를 리스트의 특정 위치 p에 추가
원소 제거	removeElement()	리스트 l 원소 위치 p	성공/실패 여부	리스트의 위치 p에 있는 원소를 제거
리스트 초기화	clearList()	리스트 l	N/A	리스트의 모든 원소를 제거
원소 개수	getListLength	리스트 l	원소의 개수	리스트의 모든 원소개수를 반환
원소 반환	getElement()	리스트 l 원소 위치 p	원소	리스트의 위치 p에 있는 원소를 반환

→ 경우에 따라서 디버깅 용도로 모든 노드를 출력하는 displayList()가 필요 할 수 있다.

## - 배열리스트

> 배열을 통해 리스트를 구현한 것

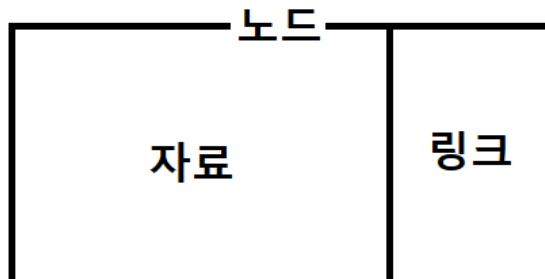
> 논리적 순서와 물리적 순서가 같다는 특징이 있다.

> 원소 추가

- 배열리스트의 중간에 새로운 원소를 추가하려면 기존의 원소들을 이동 시켜 줘야 한다.
- 원소의 논리적 순서를 보장하기 위해 물리적인 순서에 제약을 준 것
- 배열의 가장 오른쪽 원소부터 왼쪽으로 진행
- > 원소 제거
  - 제거하려는 원소의 다음 인덱스부터 시작해 오른쪽으로 진행
- > 구현
  - [github.com/Snack1511/DataStructure/tree/master/ArrayList](https://github.com/Snack1511/DataStructure/tree/master/ArrayList)

## - 연결리스트

- > 포인터를 이용하여 구현
- > 자료의 순서상으로는 연결된 듯 하지만 물리적으로는 서로 떨어져 있다.
  - 링크에 의해 논리적으로만 연결되어 있음을 시사한다.
  - 배열리스트와 달리 저장 가능한 최대원소의 개수를 지정 할 필요가 없다.
  - 새로운 원소를 추가할 경우 동적으로 원소를 생성하고 포인터로 이어주면 된다.
- > 연결 리스트의 노드구조
  - 원소 = 노드인 배열리스트와 다르게 노드 = 자료 + 링크 형태로 구성되어 있다.
  - 이는 노드가 원소를 포함하는 개념이다.



- 위 그림과 같이 노드는 자료를 저장하는 부분과 링크(다음 주소지)를 저장하는 부분으로 나뉘어 있다.



1) 자료 : 정수와 실수 같은 단순데이터 뿐만 아니라 복잡한 구조체 정보도 저장 할 수 있다.

2) 링크 : 포인터를 이용하여 현재 노드와 연결된 다음 노드를 가리킨다.

→ → 제일 마지막 노드는 다음 노드가 더 없으므로 NULL값을 가리킨다.

#### > 노드추가

→ 기존에 연결된 링크를 제거하고 새로 추가되는 노드의 링크를 기존의 노드들과 연결 시켜 준다.

#### > 노드제거

→ 기존의 링크를 제거하고 다음 노드를 연결시켜준다

→ 연결이 끊긴 노드는 메모리를 해제해서 메모리 누수가 발생 하지 않도록 하는 것이 중요하다.

#### > 연결리스트의 장점

1) 추가 원소 이동 연산 불필요

→ 배열리스트의 경우 모든 원소를 이동시키는 연산이 반드시 필요하다.

→ 연결리스트는 링크만 새로 연결 하면 되므로 이동연산의 제약에서 자유로워 진다.

2) 최대 원소 개수 지정 불필요

→ 배열리스트는 생성 시 반드시 최대 원소 개수를 지정해줘야 한다.

→ 연결리스트는 동적으로 메모리를 할당하므로 제약에서 자유롭다.

#### > 연결리스트의 단점

1) 구현이 어렵다.

→ 동적인 메모리 할당 및 포인터 연산등으로 배열리스트보다 구현의 비용이 높다.

→ 메모리 관리와 관련해서 메모리 누수오류의 발생 가능성이 높다.

2) 탐색연산의 비용이 높다.

→ 배열리스트는 특정 원소에 대한 탐색은  $O(1)$ 의 시간복잡도를 가지는 반면 연결리스트는  $O(n)$ 의 시간복잡도를 가진다.

→ 이는 연결리스트의 경우 원하는 원소를 찾을 때까지 포인터로 노드를 탐색해야 하기 때문에 시간 비용이 높아질 수 밖에 없다.

## > 연결리스트의 종류

### 1) 단순 연결리스트

- 연결리스트의 가장 기본이다.
- 첫 노드부터 끝 노드까지 일직선으로 구현하기에 간단한 구조를 지닌다.
- 이전노드로의 링크가 없으므로 이전 노드 탐색 시 새로운 순회를 시작해야 한다.

### 2) 원형 연결리스트

- 연결리스트의 마지막 노드가 첫 노드를 가리키는 원형의 형태를 가진다.
- 이전노드를 탐색하려면 순회를 지속하면 된다.
  - 이 경우 전체 리스트를 한번 순회해야 한다.

→ 단순 연결리스트와 원형 연결리스트는 링크가 단 방향이라는 것에 주의하자.

### 3) 이중 연결리스트

- 노드 사이의 링크가 양방향으로 구성되어 있다.
- 이로 인해 이전 노드에 대한 직접 접근이 가능하다.

## - 단순연결리스트

> 노드의 구조체 = 현재 노드 개수 + 헤더노드

> [구현](#)

## - 원형연결리스트

- > 리스트의 마지막 노드가 리스트의 첫 번째 노드와 연결된 단순연결리스트
- > 마지막 노드가 첫 번째 노드와 연결되어 순환 구조를 지님
- > 원형 연결리스트는 링크를 따라 이동하면 이전 노드에 접근 할 수 있다.

→ 현재 노드의 이전노드가 현재노드의 다음 노드인지 확인하면 이전노드인지 판별 가

능

> **헤더포인터를 사용한 구현**

→ 헤더 포인터를 사용한 경우 추가 제거 기능에서 여러가지 고려해야 할 사항이 발생할 수 있다.

> **추가**

→ 헤드포인터를 이용하여 고려 시 3가지 경우를 생각해야 한다.

1) 리스트의 첫 번째 노드로 추가하는 경우

1-1) 공백리스트인 경우

1-2) 공백리스트가 아닌 경우

2) 리스트의 중간에 노드를 추가하는 경우

> **제거**

→ 이 또한 3가지 경우를 고려 해야 한다.

1) 리스트의 첫 번째 노드를 제거하는 경우

1-1) 제거하려는 노드가 리스트의 마지막 노드인 경우

1-2) 마지막 노드가 아닌 경우

2) 중간 노드를 제거하는 경우

> **구현**

- **이중연결리스트**

> 각각의 노드마다 2개의 링크가 있기 때문에 특정 노드의 다음 노드뿐 아니라 이전 노드에도 직접 접근 가능

> 이전노드에 직접적인 접근은 장점이나, 이 때문에 추가 메모리 공간을 더 사용한다는 단점이 존재

> 마지막 노드가 첫 번째 노드를 가리키는 원형 연결 리스트의 속성을 지닌다.

> 헤더노드를 포함하는 이중연결리스트는 임의의 위치에 있는 노드pNode에 대해 다음식이 성립한다.

→ `pNode == pNode->pLLink->pRLink == pNode->pRLink->pLLink`

→ 이 식은 헤드포인터로는 성립될 수 없다.

#### > 생성

→ 생성 시 헤더 노드에서 좌우 링크 모두 자기자신을 참조하도록 초기화시켜줘야 한다.

#### > 추가

→ 노드가 추가될 적절한 위치를 찾아서 새로 생성한 노드를 삽입만 하면 된다.

#### > 제거

→ 삭제하려는 노드의 이전 노드를 찾고 삭제하려는 노드의 좌우 링크를 재설정 해준다.

#### > 구현

### - 연결리스트의 응용

#### > 순회

→ 노드 사이에 연결된 노드의 링크를 이용해, 보다 효율적으로 리스트 순회 가능

#### > 다른 리스트 연결

→ 연결 주체 리스트에 연결하려는 리스트를 연결한 후 연결하려는 리스트의 링크를 해제해줘야 한다.

→ 각 리스트들의 노드개수 또한 수정해줘야 한다.

#### > 역순

→ 현재 노드와 현재노드의 이전노드가 있다면 현재노드의 다음노드로의 링크를 이전노드로의 링크로 설정해주고, 현재노드의 다음노드로 이동한다.

1)  $B = A$

2)  $A = C$

3)  $C = C \rightarrow \text{link}$

4)  $A \rightarrow \text{link} = B$

#### > 다항식

- 각 항을 노드로 나타내고, 이런 항들의 집합인 다항식을 단순연결리스트로 구현
- 각 항의 계수와 차수를 멤버변수를 이용해 저장하되, 차수의 내림차순으로 저장하고, 저장공간을 절약하기 위해 계수가 0인 항은 노드를 추가하지 않는다.
- 다항식의 덧셈연산 : 3가지 경우를 고려
  - 1) 다항식들 주체식의 차수가 높은 경우 : 주체식에 대해서만 다음노드로 이동
  - 2) 다항식들 중 주체식의 차수가 낮은 경우 : 더해주려는 식만 다음노드로 이동
  - 3) 같은 경우 : 다항식들 전체의 노드 이동
- 항들 끼리 더해준 후 남은 항들은 마지막에 연산
- 연산 후 식들은 모두 메모리를 해제해줘야 한다.
- > [읍선탄수들 구현](#)
- > [다항식 구현](#)

## 스택

---

### - 스택

- > 자료를 쌓아두는 기능
- > 특성
  - Last In First Out
  - 선형 자료구조 : 저장된 자료들 사이의 선후관계가 모두 1대1
- > 제약사항
  - 자료의 추가 및 반환은 스택의 끝에서만 가능
  - 스택의 끝이란 스택의 제일 위 → 가장 최근에 추가된 자료가 있는 곳
  - 후입선출의 특성을 지니는 이유
- > 후입선출의 특성은 다양한 알고리즘에서 필수적인 요소로 사용
  - 수식을 해석하고 이를 계산하는데 사용

- 복잡한 미로에서 길을 찾는 알고리즘등으로 사용
- 트리나 그래프등 다른 복잡한 자료구조에서도 내부적으로 사용

#### > 푸쉬(Push)

- 새로운 자료를 스택에 추가하는 것
- 스택의 제일 위에서만 발생
- 스택의 크기는 스택이 저장할 수 있는 최대 자료의 개수를 의미
- 스택의 크기를 초과해 새로운 자료를 추가할 때 자료가 추가될 수 없는 현상을 넘침 (Overflow)현상이라 한다.
- 탑을 어떻게 변경해야 할지를 가장 주의깊게 고려해야 한다.

#### > 팝(Pop)

- 스택에 저장된 자료를 사용하기 위해 스택에서 자료를 꺼내는 것
- 스택의 제일 위에서만 발생
- 스택에 아무 자료가 저장되지 않은 상태를 공백(Empty)이라 한다.
- 공백상태에서 팝연산이 호출되면 부족(Underflow)현상이 발생

#### > 피크(Peek)

- 팝 연산과 달리 자료를 제거하지 않고 해당자료에 접근만 하는 것
- 최상위 자료를 반환하는 점에서 팝연산과 비슷하지만 스택에서 자료를 제거하지 않고 반환만 시킨다.

#### > 추상자료형

이름		입력	출력	설명
스택 생성	createStack()	스택의 크기 n	스택 s	최대 n개의 원소를 가지는 공백(Empty)스택 s를 생성
스택 삭제	deleteStack()	스택 s	N/A	스택제거(메모리 해제)
원소 추가 가능여부판단	isFull()	스택 s	TRUE/FALSE	스택의 원소 개수가 최대 원소 개수와 같은지를 반환. 배열 스택인 경우에만 의미가 있음

공백스택인지 여부 판단	isEmpty()	스택 s	TRUE/FALSE	공백 스택인지 여부를 전달
푸시	Push()	스택 s 원소 e	성공/실패 여부	스택의 맨 위에 새로운 원소를 추가
팝	Pop()	스택 s	원소 e	스택의 맨 위에 있는 원소를 제거한 뒤 이를 반환
피크	Peek()	스택 s	원소 e	스택의 맨 위에 있는 원소를 반환 (스택에서 제거하지는 않음)

- createStack()과 deleteStack()은 각각 스택을 생성 및 삭제하는 연산이다.
- isFull은 스택의 크기를 초과하는 overflow가 발생할지에 따라 원소가 추가 가능한지를 알려준다.
  - 구현 시 최대 저장 원소 개수라는 제약조건이 필요하지만, 스택을 어떻게 구현할지에 따라 필요가 없을 수도 있다.
- isEmpty는 현재 스택이 공백상태인지 확인하는 기능이다.
- 스택의 가장 최근 자료를 반환하는 팝/피크 연산은 스택에 있어서 가장 기본적인 연산이다.
- 스택의 구현 방법은 배열을 이용한 방법과 포인터를 이용한 방법으로 구분할 수 있다.

#### > 배열로 구현한 스택

- C언어에서 사용하는 배열을 이용하여 스택을 구현한 것
- 물리적으로 연결된 C의 배열을 이용하기 때문에 스택을 생성할 때 스택의 크기를 반드시 지정해 주어야 한다.
- 배열로 구현한 스택은 스택의 크기(최대노드개수)를 내부변수로 저장하고 있다.
- 스택을 생성해 줄 때에 스택의 크기에 해당하는 개수만큼 노드의 배열을 생성해준다.
- 스택에 저장된 현재 노드 개수 또한 내부변수에 저장
- 이를 이용해 스택에서의 탑의 위치를 알수있다. → 탑의 위치 = 현재노드개수 - 1

#### > 배열스택 구현

### > 연결리스트로 구현한 스택

- 배열로 구현시에는 스택의 크기를 미리 지정해야 하고, 최대저장수보다 많은 자료를 저장하려고 할 때 오버플로우가 발생
- 연결리스트로 스택을 구현할 때에는 노드 추가 때마다 동적으로 메모리를 할당하기에 스택크기를 미리 지정해 줄 필요가 없다.
  - 보다 효율적인 메모리 사용이 가능
- 탐색노드를 포인터 변수가 가리키고 있기 때문에 포인터 변수로 직접 접근 할 수 있다.
- 노드 추가시에는 새로운 노드를 연결리스트에 추가하고 탐색을 가리키는 포인터변수는 새로 추가된 노드를 가리키도록 수정해야 한다.
  - 또한 새로운 탐색 노드의 다음노드가 기존의 탐색 노드가 되도록 노드사이의 링크를 설정해줘야 한다.
- 정리 : 연결리스트로 구현한 스택은 최대저장개수로 인한 오버플로우가 발생하지 않는 대신 구현이 어렵다

### > 이전에 했던 연결리스트를 조금 변형시키면?

- 스택은 탐색에서만 자료를 추가/제거 할 수 있기 때문에 범용적인 리스트를 직접 이용하는 것보다 스택에 맞춰 구현해 주는게 훨씬 효율적이다.
- 기존의 연결리스트를 활용할 경우 가장 마지막에 추가된 노드에 접근하기 위해 리스트 전체를 순회해야 한다.
- 연결리스트스택의 경우 가장 마지막에 추가된 노드가 스택구조체 내에서 탐색포인터에 의해 링크되어 있어서 접근이 쉽다.
- 기존의 연결리스트와 다르게 추가순서와 연결방향이 반대라는 것 또한 차이점이다.
- 가장마지막에 추가된 자료의 다음 노드는 그 이전에 추가된 노드가 되고, 스택에 맨 처음 추가된 노드는 다음 노드값이 NULL이 된다.

### > 연결리스트스택 구현

## - 스택응용1

### > 역순문자열



→ 입력받은 문자열의 순서를 뒤집은 문자열을 출력하는 함수

→ 스택을 활용해 비교적 간단하게 구현 가능

- 1) 문자열의 모든 문자를 순서대로 스택에 푸시
- 2) 공백스택이 될 때까지 스택의 모든 노드를 팝
- 3) 정반대 순서대로 문자들이 스택에서 추출

#### > 수식괄호검사

→ 2가지를 점검해야한다.

- 1) 여는 괄호와 닫는 괄호가 서로 쌍을 이루는가?

여는 괄호를 만날 때 스택에 푸시 하다, 닫는 괄호를 만날 때마다 팝을 해주면 쉽게 구현 할 수 있다.

- 2) 여러 개의 괄호가 중첩 될 경우 차례대로 처리되는가?

스택의 후입선출 제약을 이용하면 검사할 수 있다.

#### > 스택응용1 구현

### - 수식계산과 표기법 변환

#### > 표기법

→ 중위 표기법 :  $a * b$

→ 후위표기법 :  $a b +$

→ 변환1 :  $A*(B+C) \rightarrow A B C + *$

→ 변환2 :  $A * B + C \rightarrow A B * C +$

→ 후위 표기수식 계산시 3가지 원칙

- 1) 피연산자를 만나면 스택에 푸시
- 2) 연산자를 만나면 연산에 필요한개수만큼 피연산자를 스택에서 팝
- 3) 연산한 결과는 다시 스택에 푸시

→ 스택에 저장된 유일한 노드에서 최종계산 결과를 팝시키면 정상종료

- 결과 노드가 없다면 수식에 오류
- > 지금부터 피연산자와 연산자를 묶어서 요소 혹은 토큰이라 칭한다.
- > 후위 표기수식은 중위 표기와는 달리 수식을 따라 단계별로 토큰을 처리
- > 토큰타입선언
  - 연산자들의 종류를 열거형타입으로 정의
  - 숫기의 각 단위인 토큰을 표현하기 위해 구조체 선언
  - 데이터 값과 연산자 종류를 멤버변수로 가짐
- > 중위에서 후위표기로의 전환
  - 기본규칙 : 피연산자를 만나면 바로 출력, 연산자를 만나면 일단 스택에 보관
  - 연산자 우선순위 : 스택내부와 스택 외부에서의 연산자 우선순위에 차이가 있다.
  - 연산자 "("는 스택안에서는 우선순위가 가장 낮은 연산자이다.
  - 중위 표기에서 후위표기로의 변환 과정 도중에 연산자 ")"를 만나게 되면 스택에서 여는 괄호를 만날 때까지 스택에 저장된 모든 연산자를 팝시켜야 한다.
  - 중위->후위표기 변환시 적용되는 5가지 규칙
    - 1) 피연산자를 만나면 바로 출력
    - 2) 연산자를 만나게 되면 일단 스택에 보관
    - 3) 단, 스택보관중인 연산자 중에서 우선순위가 높은 연산자는 출력
    - 4) (주의)스택의 내부와 외부에서의 연산자 우선순위는 다르다.
    - 5) 닫는 괄호연산자")"를 만나게 되면, 스택에서 여는 괄호"("를 만날 때까지 스택에 저장된 모든 연산자들을 팝 시키고 이를 출력
- > [스택응용2 구현](#)

## - 미로찾기

- > 입구와 출구가 주어진 미로에서 입구부터 출구까지의 경로를 찾는 문제
- > 스택의 노드가 위치정보를 저장하도록 디자인

> **알고리즘**

- 스택에 기존에 방문한 위치 정보를 차례로 저장하는 방식을 통해 경로를 찾는 알고리즘
- 입구 - 출구 까지의 경로를 출력하기 위해서는 어떤 경로를 통해 탐색했는지 정보가 저장되어야 한다. → 위치정보의 저장에 스택을 이용
- 특정방향으로 탐색을 계속 진행하다가 더 이상 진행 할 수 없을 시, 이전의 이정표에 해당하는 위치로 돌아와서 다른 방향으로 탐색
- 제약사항 : 무한루프가 발생하지 않기 위해서 미로의 위치별로 기존에 방문했던 곳인지를 저장할 필요가 있다.
- 정리
  - 1) 미로찾기 알고리즘에서는 기존 위치를 저장하고 다른 방향으로 재탐색 하기 위해 스택을 이용한다.
  - 2) 미로의 탐색단계마다 방문위치 정보와 이동방향 정보를 스택에 푸시한다.
  - 3) 출구 탐색에 실패한다면 다시 이전 위치로 돌아오기 위해 스택에 팝을 실시한다.

> **스택응용3 구현**