

RÃ©szproblÃ©mÃ©ra bontÃ³ algoritmusok (mohÃ³, oszd-meg-Ã©s-uralkodj, dinamikus programozÃ¡s), rendezÃ© algoritmusok, grÃ¡f algoritmusok (szÃ©lessÃ©gi- Ã©s mÃ©lysÃ©gi keresÃ©s, minimÃ¡lis feszÃ©tÃ©k, legrÃ¶videbb utak)

RÃ©szproblÃ©mÃ©ra bontÃ³ algoritmusok

Oszd meg Ã©s uralkodj

- a feladatot tÃ¶bb rÃ©szfeladatra osztjuk
- a rÃ©szfeladatok hasonlÃ³ak az eredeti feladathoz, de kisebbek
- rekurzÃ©van megoldjuk a kisebb rÃ©szfeladatokat
- a megoldÃ¡sokat Ã¶sszevonjuk, Ã©s az adja a vÃ©gsÅ megoldÃ¡st

FelosztÃ¡s: hogyan osztjuk tÃ¶bb rÃ©szfeladatra

UralkodÃ¡s: a rÃ©szfeladatokat rekurzÃ©v mÃ³don megoldjuk

ÅsszevonÃ¡s: a rÃ©szfeladatok megoldÃ¡sait Ã¶sszevonjuk

PÃ©lda

FelezÅ-csÅ°cskeresÅ algoritmus

Input: egy szÃ©msorozat Output: van-e benne csÅ°cs?

Algoritmus: az n mÃ©retÅ° sorozat helyett vizsgÃ¡ljunk egy $(n-1)/2$ mÃ©retÅ°t, Ã©s ebben keressÅ¼nk csÅ°csot, majd ezt folytatjuk rekurzÃ©van

Dinamikus programozÃ¡s

PÃ©nzvÃ¡ltÃ¡si feladat

Input: P_1, P_2, \dots, P_n tÃ©pÅ° pÃ©nzÃ©rmÅ°k, F forint Output: legkevesebb hÃ¡ny Å°rmÅ°vel fizethetÅ ki pontosan F forint?

Dinamikus programozÃ¡s akkor, ha a rÃ©szproblÃ©mÃ©k nem fÃ¶ggetlenek, hanem vannak kÃ¶zÃ¶s rÃ©szeik

Alapgondolat: a mÃ¡r megoldott rÃ©szproblÃ©mÃ©k optimÃ¡lis megoldÃ¡sait megjegyezzÅ¼k

- Ågy minden rÃ©szproblÃ©mÃ©t csak egyszer fogunk megoldani

PÃ©nzvÃ¡ltÃ¡si feladat megoldÃ¡sa DP-vel: minden Å¶sszegre F -ig kiszÃ¡mолjuk, hogy azt minimum hÃ¡ny pÃ©nzÃ©rmÅ°vel tudjuk kifizetni

- Å¶tlet: minden Å°rmÅ°re megnÃ©zzÅ¼k, hogy a korÃ¡bbi optimÃ¡lis megoldÃ¡s a jÃ³, amiben nem volt benne az az Å°rme, vagy az, ha benne van az Å°rme
- futÃ¡sidÅ: $O(Fn)$

IterÃ©v megoldÃ¡s: bottom-up Å°pÃ©tkezÅ¼nk, Ã©s minden lehetsÃ©ges Å°rtÅ°ket megnÃ©zÅ¼nk RekurzÃ©v megoldÃ¡s memorizÃ¡lÃ¡ssal: top-down Å°pÃ©tkezÅ¼nk, Ã©s kulcs-Å°rtÅ°k pÃ¡rokat nÃ©zÅ¼nk (csak akkor, ha nem kell minden rÃ©szmegoldÃ¡s)

MohÃ³ algoritmusok

RÃ©szfeladatra bontÃ¡s OptimalizÃ¡lÃ¡s

A mohÃ³ algoritmus minden lÃ©pÃ©sben az aktuÃ¡lisan optimÃ¡lisnak tÃ©nÅ megoldÃ¡st vÃ¡lasztja. Nem minden problÃ©mÃ©ra adhatÃ³ mohÃ³ algoritmus! De ha igen, akkor az nagyon hatÃ©kony

RÃ©szproblÃ©mÃ©ra bontÃ¡skor a cÅ°l: a mohÃ³ vÃ¡lasztÃ¡s egyetlen rÃ©szproblÃ©mÃ©t eredmÃ©nyezzen, aminek az optimÃ¡lis megoldÃ¡sa a problÃ©ma optimÃ¡lis megoldÃ¡sa is egyben

MohÃ³ algoritmusok helyessÃ©ge: - fogalmazzuk meg a feladatot Å°gy, hogy minden dÃ¶ntÃ©s hatÃ¡sÃ¡ra egy kisebb rÃ©szproblÃ©ma keletkezzen - bizonyÃ¡tsuk be, hogy mindig van mohÃ³ vÃ¡lasztÃ¡si lehetÅ°sÃ©g, tehÃ©t biztonsÃ¡gos - mohÃ³ vÃ¡lasztÃ¡ssal olyan

részprobléma keletkezik, amihez hozzávé a megoldást, az eredeti probléma optimális megoldását kapjuk (optimális részstruktúra)

Egy feladat optimális részstruktúra, ha a probléma egy optim. megoldása tartalmazza a részfeladatok optimális megoldásait is.

Példák

Háztizsák probléma

- adott egy háztizsák kapacitása, és n tárgy, mindegyik ártárral és súlyal megadva
- mekkora a legnagyobb érték, amit a háztizsákba tehetünk?

Tárgyeszközök háztizsák probléma

- a tárgyak feldarabolhatók
- de minden tárgyból egy darab van

Mohó algoritmus a tárgyeszközök háztizsákra:

- számoljuk ki minden tárgyra az ártár/súly arányt
- tegyük a háztizsákba a legnagyobb ilyen arányú tárgyat, az egészet ha belefér, vagy újratöltsük, ha nem

2. Elemi adatszerkezetek, bináris keresőfa, hashtáblázatok, gráfok és fák szímszíngépes reprezentációja

Elemi adatszerkezetek

típus, láncolt lista, sor, verem, gráf, map, kupac - saját vélemény

Adatszerkezet

- adatok rögzítésére és szervezésére szolgáló módszer
- lehetetlen tesztelni a hatékonyságát hozzáértő és módszeres tesztelőkkel

Leggyakoribb műveletek

- beszúr
- keres
- tárolás
- min
- max
- elzár
- kinyit

Megfelelő adatszerkezet kulcs az implementáció oldalához!

Listák

Az adatok lineárisan tárolódnak egymás mellett. Egy ártárral tárolható is előfordulhat.

Műveletek: ártár, ártár, keres, beszúr, tárolás

Követlen elérés

- minden index követlen elérésű, követlenül elérhető/olvasható
- ártár: $O(1)$, keres: $O(n)$
- beszúrás és tárolás esetén változik a méret, új helyre kell mozgatni az elemeket egy új helyre
- beszúrás: $O(n)$, tárolás: $O(n)$
- ártár: ha tele van a tároló, duplázunk meg a kapacitást
- ha negyedrészre csökken, felezzük a kapacitást
- így nem kell mindig az egész tárolót másolni

Láncolt lista

minden $\tilde{A} \circ r \tilde{A} \circ k$ mellé $\tilde{A} \circ$ mutatás³kat tárolunk a $k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t k e z \tilde{A} / m e g e l \tilde{A} z \tilde{A}$ elemre

- egyszerűen láncolt: $k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t k e z \tilde{A}$ elemre mutat
- $k \tilde{A} \circ s z e r e s e n$ láncolt: eláza $\tilde{A} \circ s$ $k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t k e z \tilde{A} r e$ is mutat
- ciklikus: az utolsó³ az első elemre mutat
- Árszem: egy nil elem, ami a lista elejére (fej) mutat

$k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t l e n$ el $\tilde{A} \circ r \tilde{A} \circ s$ vs Láncolt lista

- KÁ: $\tilde{A} \circ r \tilde{A} \circ k$ konstans, má³dosát³ lassó
- LL: $\tilde{A} \circ r \tilde{A} \circ k$ lassó, má³dosát³ gyors, sok memória³ kell a mutatás³knak

Verem Ás sor

Stack, Queue

Olyan listák, ahol a beszár^ora^s Ás a tárl^ora^s csak adott pozíci³n tárl^ora^s lehet

- verem: legutoljára beszár^ort elemet vehetj³ csak ki (LIFO - Last In First Out)
- sor: legkorábban beszár^ort elemet vehetj³ csak ki (FIFO - First In First Out)

Verem má[±]veletek

- push: verem tetejére rakunk egy elemet
- pop: verem tetejéről levessz³ csak

Sor má[±]veletek:

- enqueue: sor végére rakunk
- dequeue: sor elejéről elvesz³ csak

Prioritási sor Ás kupac

Prioritási sor

- Árkez³ sorrendje lá^onyegtelen, mindig a min/max elemet akarjuk kivenni

lehet mondjuk listával megvalás³ítani, veremmel vagy sorral nem árdemes, mert nem szám³ít a sorrend

Prioritási sor hatékony megvalás³ítása: kupac (heap)

Kupac

- majdnem teljes bináris fa, minden cső^ocsa legalább³ akkora, mint a gyerekei -> max elem a gyökérben

Bináris keresőfák

Keres, beszár^or, tárl^ora^s, min, max, $k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t k e z \tilde{A}$, eláza³ Mind legyen $O(\log n)$

Bináris keresőfa

- minden cső^ocsnak max kő^ot gyereke van
- balra vannak a kisebb elemek
- jobbra a nagyobbak
- keres³ $O(h)$ idejű[±] (h a fa magassága)
- min/max is $O(h)$: vagy teljesen jobbra, vagy teljesen balra kell lemenn³ csak
- $k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t k e z \tilde{A} / e l \tilde{A} z \tilde{A}$ szint³n $O(h)$ - amíg jobb/bal gyerek, addig megy³ csak max
- beszár^or szint³n $O(h)$ - mindig levél³k³ szárunk be, ágy, hogy kb megkeress³ csak a hely³t
- tárl^ora^s $O(h)$, levelet simán tárl^ora^s csak, egy gyerekeset ágy, hogy a gyereket linkelj³ csak a szőlől³h³z, kő^ot gyerekeset pedig a $k \tilde{A} \parallel \tilde{v} e t k e z \tilde{A} v e l$ helyettesítj³ csak

Hasát³ táblák

Halmaz Ás szát³

Halmaz

- egy elem legfeljebb egyszer szerepelhet benne

- keres helyett tartalmaz-e
- besz^or, t^rl
- metszet, uni³

Sz³t^r

- kulcs \rightarrow p_h halmaza
- minden kulcs legfeljebb egyszer szerepelhet
- egy \rightarrow tetsz^oleges sz^omban el^ofordulhat

Asszociat^v t^rmb

- egy^oszek helyett b^ormilyen t^opussal indexelhet^onk

Map

- kulcs- \rightarrow \rightarrow lek^opez^os

Has^ot³t^rbl^ok

Halmazok \rightarrow sz^ot^r rak hat^okony megval^os^ot^osa Keres, besz^or, t^rl legyen hat^okony

Átlagos esetben $O(1)$

Has^ot³t^rbl^o olyan sz^ot^r, amikor egy hash f^oggv^ony seg^ots^og^ovel \rightarrow illap^otjuk meg, hogy melyik kulcshoz milyen \rightarrow tartozzon

p^olda: $h(k) = k \bmod m$ ahol m a has^ot³ t^rbl^o m^orete lehetnek \rightarrow \rightarrow az \rightarrow minimaliz^ol^osa

Gr^ofok \rightarrow f^ok sz^om^ot³g^opes reprezent^oci³ja

Szomsz^ods^ogi m^otrix

- minden cs^oshoz hozz^orendel^onk egy sz^omot
- ha a \rightarrow b k^oz^ott van \rightarrow , akkor $matrix[a][b] = 1$ \rightarrow $matrix[b][a] = 1$
- ha nincs, akkor 0

Szomsz^ods^ogi lista

- minden listaelem egy cs^o, ami szint^on egy lista
- minden cs^oshoz tartoz^o list^oban t^oroljuk a vele szomsz^odos cs^ookat

Bal gyerek, jobb testv^or

Bal gyerek, jobb gyerek

Binary Search Tree - t^rlmbbel is meg lehet

- Index of parent = $\text{INT}[\text{index of child node}/2]$
- Index of Left Child = $2 * \text{Index of parent}$
- Index of Right Child = $2 * \text{Index of parent} + 1$

3. Hat^okony visszavezet^os. Nemdeterminizmus. A P \rightarrow NP oszt^olyok. NP-teljes probl^om^ok

Hat^okony visszavezet^os

Visszavezet^osnek nevezz^onk azt, mikor ha van egy probl^om^o, amit nem tudjuk, hogy k^one megoldanunk, \rightarrow egy probl^om^o, amit tudjuk hogy oldjunk meg, \rightarrow a nem ismert probl^om^o inputjaib^ol elk^osz^otj^onk az ismert probl^om^o egy inputj^ot, \rightarrow \rightarrow oldjuk azt meg.

- Az \rightarrow talak^osnak tartnia kell a v^olaszt
- Mindenre j^o outputot kell adnia

Hat^okonyak akkor nevezhetj^onk, ha ez az *inputkonverzi^o* polinomidej^o. Ezt Turing-visszavezet^osnek is h^ovj^onk.

Nemdeterminizmus

Egy algoritmus *nemdeterminisztikus*, ha egy ponton \exists gy mond sz \exists tv \exists lik a fut \exists sa, \exists s t \exists bb f \exists le eredm \exists nye is lehet a fut \exists s v \exists g \exists re.

P \exists s NP oszt \exists lyok

A P oszt \exists lyban azok a probl \exists m \exists k vannak, amelyek determinisztikusan polinomid \exists ben megoldhat \exists k.

Az NP oszt \exists lyban azok a probl \exists m \exists k vannak, amelyek nemdeterminisztikusan polinomid \exists ben megoldhat \exists k.

NP teljes probl \exists m \exists k

Egy probl \exists ma akkor NP-teljes, ha NP-beli \exists s NP-neh \exists z.

- NP-beli, ha nemdeterminisztikusan tudunk tan \exists kat gener \exists lni hozz \exists , amik igen p \exists ld \exists nyai a probl \exists m \exists k
- NP-neh \exists z, ha minden m \exists s NP-beli probl \exists m \exists k t hat \exists konyan vissza tudunk vezetni r \exists .

P \exists ld \exists k

SAT, H \exists tizs \exists k, Hamilton- \exists t, Hamilton- k \exists r, Euler- k \exists r, ILP, R \exists szlet \exists sszeg, Part \exists ci \exists ^3

4. A PSPACE oszt \exists ly. PSPACE-teljes probl \exists m \exists k. Logaritmikus t \exists rig \exists ny \exists ± visszavezet \exists s. NL-teljes probl \exists m \exists k

PSPACE oszt \exists ly

Savitch- t \exists tel

- El \exists rhet \exists s \exists g eld \exists nthet \exists $O(\log^2 n)$ t \exists rban

Az $f(n)$ t \exists rban nemdeterminisztikusan eld \exists nthet \exists probl \exists m \exists k mind eld \exists nthet \exists k determinisztikusan, $f^2(n)$ t \exists rban is

Teh \exists t: $NSPACE(f(n))$ r \exists szalmazza $SPACE(f^2(n))$ -nek \exists s mivel polinom n \exists gyzete polinom $PSPACE = NSPACE$

Polinom t \exists rban (det. vagy nemdet.) eld \exists nthet \exists probl \exists m \exists k oszt \exists ly

PSPACE-teljes probl \exists m \exists k

QSAT PSPACE-teljes

QSAT (kvantifik \exists lt SAT)

- adott egy \exists t \exists letkalkulusbeli logikai formula, v \exists ltoz \exists kvantorokkal az elej \exists n (l \exists tezik, b \exists rmely, l \exists tezik, b \exists rmely stb)
- magja CNF alak \exists , kvantormentes
- igaz-e ez a formula?

QSAT mint k \exists tszem \exists lyes j \exists t \exists k

- input ugyanaz
- van-e az els \exists j \exists t \exists kosnak nyer \exists strat \exists gi \exists ja abban a j \exists t \exists kban, ahol:
- - a j \exists t \exists kosok sorban \exists rt \exists ket adnak a v \exists ltoz \exists knak, els \exists j \exists t \exists kos x1-nek, m \exists sodik x2-nek stb
- - ha a formula igaz lesz, az els \exists j \exists t \exists kos nyert, ha hamis, akkor a m \exists sodik
- ez ugyanaz tkp, mint a sima QSAT, sz \exists val ez is PSPACE-teljes

hasonl \exists t a minimaxra az \exists ses cs \exists sokn \exists l l \exists v \exists j \exists t \exists kos minimaliz \exists l

F \exists ldrajzi j \exists t \exists k

- adott egy ir \exists ny \exists tott gr \exists f \exists s egy kijel \exists lt kezd \exists cs \exists cs
- az els \exists j \exists t \exists kosnak van-e nyer \exists strat \exists gi \exists ja?

- - az első jütőket kezd, lerakja a büt a kezdőcsra
- - felváltva lépnek
- - egy olyan csra kell hőzni a büt, ami egy lépésben elérhető, és ahol még nem voltak
- - aki elszállt nem tud lépni, vesztett

Füldrajzi jütőket PSPACE-teljes

Adott két reguláris kifejezés, igaz-e, hogy ugyanazokra a szavakra illeszkednek? Adott két nemdet automata, ekvivalensek-e? Adott, egy SOKOBAN/RUSH HOUR feladvány, megoldható-e?

Logtíras visszavezetés

Polinomidejű visszavezetés teler, ha pl P-beli problémákat akarunk egymáshoz viszonyítani, mert egy polinomidejű visszavezetés alatt májr akár meg is oldhatnánk egy P-beli problémát

Logtíras visszavezetés

egy olyan függvény, hogy

- A inputjaiból B inputjait készíti
- választást m³-don
- és logaritmikus időben kiszámítható

akkor egy logtíras visszavezetés A-ről B-re.

5. Végges automata és viltozatai, a felismert nyelv definíciája. A reguláris nyelvtanok, a végges automaták és a reguláris kifejezések ekvivalenciája. Reguláris nyelvekre vonatkozó pumpálási lemma, alkalmazása és kővetkezményei

Végges automata és viltozatai, a felismert nyelv definíciája

Lásd pdf

A reguláris nyelvtanok, a végges automaták és a reguláris kifejezések ekvivalenciája

Reguláris nyelvtanok

- N: nemterminális abc
- SZIGMA: terminális abc
- P: szabályok halmaza
- S: eleme N, kezdő nemterminális Egy $G=(N, \Sigma, P, S)$ nyelvtan reguláris (vagy jobblinéris), ha P-ben minden szabály
- $A \rightarrow xB$ vagy
- $A \rightarrow x$

alakú.

Azért jobblinéris, mert minden szabály jobb oldalán max. egy nemterminális állhat, és ez mindig a szögön helyezkedik el. Levezetést csak $A \rightarrow x$ alakú szabállyal fejezhetünk be, ahol x eleme Σ^* . A reguláris nyelvtanok speciális kővetkeztetőgetlen nyelvtanok.

Példa: $S \rightarrow aS|abS|baS|bbS|\epsilon$, vagyis a páros hosszú szavakat generáló nyelvtan.

Reguláris kifejezések

Vesszünk egy abc-t, és hozzáveszünk néhány szimbólumot, ezekből építhetünk reguláris kifejezéseket.

A szigma feletti reguláris kifejezések halmaza a $(\hat{\epsilon}^a \{a, \hat{\epsilon}, \mu, (, +, \cdot\})^*$ halmaz legszűkebb olyan U részhalmaza, hogy

- $\hat{\epsilon}, \mu$ eleme U -nak
- minden a eleme $\hat{\epsilon}$ eleme U -nak
- ha R_1, R_2 eleme U , akkor R_1+R_2, R_1R_2, R_1^* is eleme U -nak

Prioritási sorrend: * , konkatenáció, $+$

Jelölések:

- $|R|$, az R által reprezentált nyelv
- $R = \hat{\epsilon}, |R| = \hat{\epsilon}$, azaz az ϵ -es nyelv
- $R = \mu, |R| = \{\mu\}$, azaz az epsilon szimbólum μ -ban, mint nyelv
- $R = a, |R| = \{a\}$, azaz az a szimbólum μ -ban, mint nyelv
- $R = R_1+R_2, |R| = |R_1| \cup |R_2|$, azaz a két regex által generált nyelv uniója
- $R = R_1R_2, |R| = |R_1||R_2|$, azaz a két regex által generált nyelv konkatenációja
- $R = R_1$, akkor $|R| = |R_1|$, azaz a regex által generált nyelv iterációja, az μ -sszekonkaténálva egy másik nyelvből μ -val az μ -sszes lehetséges μ -don

Ekvivalencia

Tetszőleges L részhalmaza szigmacillag nyelv esetén a μ -vetkező halmazok L -s ekvivalens:

- 1. L generálható reguláris nyelvtannal
- 1. L felismerhető automatával
- 1. L reprezentálható reguláris kifejezéssel

3 \rightarrow 1

Ha L reprezentálható reguláris kifejezéssel, akkor generálható reguláris nyelvtannal.

Bizonyítás: L -et reprezentáló R reguláris kifejezés struktúrája szerinti indukcióval.

- $R = \hat{\epsilon}$: ekkor $L = |R| = \hat{\epsilon}$, ekkor L generálható $G = (N, \Sigma, \hat{\epsilon}, S)$ nyelvtannal
- $R = a$: a eleme Σ , vagy $a = \epsilon$, ekkor $L = |R| = \{a\}$, ami generálható $G = (N, \Sigma, \{S \rightarrow A\}, S)$ nyelvtannal
- INDUKCIÁ $R = R_1+R_2$, ekkor $L = |R| = L_1 \cup L_2, L_1 = |R_1|, L_2 = |R_2|$
 - ekkor tegyük fel, hogy L_i generálható egy $G_i = (N_i, \Sigma_i, P_i, S_i)$ ($i=1,2$) reguláris nyelvtannal
 - ekkor L generálható egy $G = (N_1 \cup N_2, \Sigma, P_1 \cup P_2, S)$ nyelvtannal, ahol S egy új szimbólum
 - aka vesszük az μ -sszes nemterminális, az abc-t, az μ -sszes korábbi szabályt
 - továbbá egy új kezdőszimbólumot
 - és az új kezdőszimbólummal elvethetjük a régi kettő kezdőszimbólumot, aka kiválaszthatjuk, melyik nyelvből származik szót akarjuk generálni
 - ahhoz, hogy elvethetjük legyen a régi két kezdőszimbólum, felvesszünk két új szabályt μ -relemszerően a régi μ -giek μ -z
- INDUKCIÁ $R = R_1R_2$, ekkor $L = |R| = L_1L_2, L_1 = |R_1|, L_2 = |R_2|$
 - ekkor tegyük fel, hogy L_i generálható egy $G_i = (N_i, \Sigma_i, P_i, S_i)$ ($i=1,2$) reguláris nyelvtannal
 - Akkor L generálható $G = (N_1 \cup N_2, \Sigma, P, S_1)$ nyelvtannal, ahol P :
 - belevesszük az μ -sszes szabályt az első nyelvet generáló nyelvtanból, a befűzők μ -g μ -re odaadjuk a második nyelvtan kezdőszimbólumát
 - a második nyelvtan μ -sszes szabályait is belevesszük
- INDUKCIÁ $R = R_1$, ekkor $L = |R| = L_1$, ahol $L_1 = |R_1|$
 - ekkor tegyük fel, hogy L_1 generálható egy $G_1 = (N_1, \Sigma, P_1, S_1)$ nyelvtannal
 - ekkor L generálható egy $G = (N_1, \Sigma, P, S)$ nyelvtannal, ahol S egy új szimbólum
 - a szabályokat úgy módosítjuk, hogy:
 - S-ből elvethetjük az ϵ -ressz μ - és az eredeti kezdőszimbólumot
 - a nem "befűző" szabályokat felvesszük μ -gy, ahogy voltak
 - a "befűző" szabályok jobb oldalára odaadjuk az S-t

1 \rightarrow 2

Ha L nyelv reguláris, akkor felismerhető automatával.

Bizonyítás: legyen L egy reguláris nyelv, $\hat{L} = L(G)$, ahol G egy reguláris nyelvtan.

Minden $G = (N, \Sigma, P, S)$, reguláris nyelvtanhoz megadható vele ekvivalens $\hat{G} = (N, \Sigma, \hat{P}, S)$ reguláris nyelvtan, úgy hogy \hat{P} -ben minden szabály $A \rightarrow B$, $A \rightarrow \epsilon$ vagy $A \rightarrow \mu$ alakú, ahol $A, B \in N$ és $\mu \in \Sigma^*$.

Bizonyítás

- amelyik szabály μ -ra alapból ilyen alakú, azokat felvesszük \hat{P} -be
- az $A \rightarrow a_1 a_2 a_3 \dots a_n B$ alakú szabályokat szétbontjuk
 - lesz belőlük $A \rightarrow a_1 A_1$, $A_1 \rightarrow a_2 A_2 \rightarrow \dots \rightarrow A_{n-1} \rightarrow a_n B$
- az $A \rightarrow a_1 a_2 a_3 \dots a_n$ szabályokat feladhatjuk
 - lesz belőlük $A \rightarrow a_1 A_1$, $A_1 \rightarrow a_2 A_2 \rightarrow \dots \rightarrow A_n \rightarrow \epsilon$

az ϵ nemterminálisokat felvesszük \hat{N} -be

Minden olyan $G = (N, \Sigma, P, S)$ reguláris nyelvtanhoz, melynek csak $A \rightarrow B$, $A \rightarrow \epsilon$ vagy $A \rightarrow \mu$ alakú szabályai vannak megadható olyan $M = (Q, \Sigma, \delta, q_0, F)$ nemdeterminisztikus μ -automata, amelyre $L(M) = L(G)$.

Bizonyítás

- $Q = N$, azaz a nemterminálisokból lesznek az állapottok
- $q_0 = S$, a kezdőszimbólumból lesz a kezdőállapot
- azokból a nemterminálisokból lesz δ -gállapot, amikből van $B \rightarrow \epsilon$ szabály
- minden $A \rightarrow \mu$ kinézetű szabályból pedig legyen egy átmenet $A \xrightarrow{\mu} B$ -be a határiságra

2 -> 3

Minden automatával felismert nyelv reprezentálható reguláris kifejezéssel. (Kleene tétele)

Bizonyítás: legyen $L = L(M)$, ahol M egy determinisztikus automata. Megadunk egy olyan reguláris kifejezést, ami L -et reprezentálja.

Tételezzük fel, hogy $Q = \{1, 2, 3, \dots, n\}$, $q_0 = 1$. Minden 0 kisebbegyenlő k , azaz k darab állapot, és 0 kisebbegyenlő j , k kisebbegyenlő n esetén definiáljuk az $L^k(k)_j$ nyelvet a következőképpen:

Nézzük az automata, mintha az i állapotból indulnánk, és a j -be akarunk eljutni, de csak az $\{1, \dots, k\}$ állapotokat érinthetjük. Az $L^k(k)_j$ nyelv azokat a szavakat tartalmazza, amelyeket ez a "kisebb" automata felismer.

Eztán vegyük észre azt, hogy az L nyelv tulajdonképpen úgy áll el, hogy venni kell az összes olyan $L^k(k)_j$ nyelvet, ahol j egy δ -gállapot! Tehát vegyük az összes olyan nyelvet, ahol az első állapotból akarunk elindulni, és az utolsáig eljutni, és használhatjuk az összes állapotát M -nek (mind az n darabot). Tehát ezen $L^k(k)_j$ nyelvek uniója lesz L .

Ezért elég az $L^k(k)_j$ -ket reprezentálni reguláris kifejezéseket megadnunk $(R^k(k)_j)$.

Ehhez meg kell adnunk az $L^k(k)_j$ reguláris kifejezéseket k szerinti indukcióval.

$k=0$ azt jelenti, hogy 0 közből álló állapotból kell eljutnunk az i állapotból a j állapotba. Ez lehet úgy, hogy valamilyen szimbólum határiságra átmenyünk, vagy ha $i=j$, akkor hurok nélkül helyben maradunk, vagy epszilonnal nem csinálunk semmit.

Az indukciós feltevésként az, hogy minden i, j -re megadtuk az $L^k(k)_j$ -t

$k+1$ -hez ÁSZREVESSZÁK (ja ugye tényleg triviális látni)

$L^{k+1}(k+1)_j$ egyenlő azzal, hogy

- vagy amúgyis eljutunk k közből álló állapottal is i -ből j -be
- vagy belevesszük a $k+1$. állapotot is a levesbe, elmegyünk az 1-esről a $k+1$. állapotba, ott k közből álló állapottal $k+1$ -ig, és utána $k+1$ -ből pedig eljutunk j -be

Ekkor, mivel az $L^k(k)_j$ nyelvekhez az indukciós feltevésként tudunk megfelelő regexet adni, ezekre elvezve az előző azonosságot, megkapjuk az $L^{k+1}(k+1)_j$ -t is, ezzel pedig meg tudjuk kapni az összes regexet, ami a kezdőállapotból a végállapotokba visz, ezeket unióval pedig az egész nyelvhez tartozó regexet.

Reguláris nyelvekre vonatkozó pumpálási lemma, alkalmazása és következményei

Pumpálási lemma

Minden L reguláris nyelv esetében megadható egy L -től $\frac{1}{4}$ gg $k > 0$ szám, melyre minden w eleme L esetében, ha $|w|$ nagyobb egyenlő k , akkor van olyan $w = w_1 w_2 w_3$ felbontás, hogy

- $0 < |w_2| \leq |w_1 w_2|$ kisebb egyenlő k
- minden n nagyobb egyenlő 0 -ra $w_1 w_2^n w_3$ eleme L

Fordítva, ha egy nyelvhez nem adható meg ilyen k szám, akkor a nyelv nem reguláris.

Kb a látnyeg, hogy ha egy nyelv reguláris, akkor a k -nál hosszabb szavak felbontható k három részre, és a k sz k sz k sz ismétlődhet akármeddig

Alkalmazása

Pl bebizonyíthatjuk vele egy nyelvrel, hogy nem reguláris. $a^n b^n n \geq 0$ nyelv nem reguláris

tegyük fel, hogy van ilyen k , amivel felbontható a feltételek miatt w_2 -ben csak a $b^{\pm k}$ vannak ha ezt pumpáljuk, több a b^{\pm} lesz benne, mint b - rossz

Következményei

Vannak olyan nyelvek, amelyek nem k nyezetfőggetlenek, de nem regulárisak, pl $a^n b^n n \geq 0$.

6. A k nyezetfőggetlen nyelvtan és nyelv definíciója. Derivációk és derivációk fők kapcsolata. Veremautomaták és k nyezetfőggetlen nyelvtanok ekvivalenciája. A Bar-Hillel lemma és alkalmazása

A k nyezetfőggetlen nyelvtan és nyelv definíciója

Egy $G = (N, \Sigma, P, S)$ nyelvtan, k nyezetfőggetlen, ha minden szabály $A \rightarrow \alpha$ alakú, ahol α egy terminálisokból és nemterminálisokból álló sz.

Egy nyelv k nyezetfőggetlen, ha van olyan CF nyelvtan, ami átgenerálja.

Derivációk és derivációk fők kapcsolata

Korlátozás nélkül deriváció

- bármely nemterminális helyére helyettesíthetünk

Baljobb oldali deriváció

- csak a legbaljobb oldali nemterminálisba helyettesíthetünk

Derivációk fők

Mindig csak egy gyökere van

- vagy csak a gyökérből áll
- vagy van egy epsilon gyerek
- vagy kiindul belőle k darab A , amelyek végpontjai további derivációk fők gyökerei

Legyen t egy deriváció fája, gyökere X t magassága $h(t)$ t határa $fr(t)$ - határ kb a levelek balról jobbra olvasva

Derivációk fők kapcsolata a derivációkkal

Tetszőleges X gyökér \pm derivációk fők A és α szára X -ből akkor vezethető le α , ha van olyan X gyökér \pm derivációk fők fája, amelyre $fr(t) = \alpha$

Veremautomaták és k nyezetfőggetlen nyelvtanok ekvivalenciája

Veremautomata

Veremautomatának nevezzük azt a $P = (Q, \Sigma, \hat{I}, \hat{I}', q_0, Z_0, F)$, ahol

- Q : Állapotok halmaza
- \hat{I} : input abc
- \hat{f} : verem abc
- q_0 eleme Q : kezdőállapot
- Z_0 : verem kezdőszimbólum
- F : végállapotok halmaza
- \hat{I}' : átmennetfelgyógy

Az átmennet a kátfvetkezésköppen tálrtátnik: ha az automata a q állapotban van, a szimbólum átkerkezik és Z van a verem tetején, akkor átmegy a q_i állapotba, a veremben pedig Z helyére alfa kerül. Az átmennetnél az automata kiolvass egy betűt az inputból, leveszi Z -t a verem tetejéről, és tetszőleges hosszú szót odaír a helyére.

Egy szó elfogadása átmennet lehet végállapotokkal, vagy áres veremmel is. Ugyanazon automatánál általában nem egyezik meg az áres veremmel és a végállapotokkal felismert nyelv.

Ekvivalencia

Minden kátfmyeztfélggetlen nyelvtanhoz meg lehet adni veremautomatát úgy, hogy a veremautomata (áres veremmel vagy végállapottal) ugyanazt a nyelvet ismeri fel, amit a kátfmyeztfélggetlen nyelvtan generál.

A bizonyításhoz egy kátfmyeztfélggetlen nyelvtanhoz konstruálunk egy egyállapotos nemdeterminisztikus veremautomatát, ami áres veremmel ismeri fel a szavakat. A veremabc legyen a nemterminálisok uniá terminálisok. Ezzel a veremautomatával szimuláljuk a nyelvtan levezetéseit. Tudjuk továbbá, hogy az áres veremmel és a végállapotokkal felismert nyelvek halmaza ugyanaz, így ez az állásunk igaz lesz.

Minden veremautomatával felismert nyelv kátfmyeztfélggetlen.

Itt pedig veremautomatához adunk meg egy kátfmyeztfélggetlen nyelvtant.

Lásd pdf2.

Bar-Hillel lemma és alkalmazása

Tulajdonképpen pumpálási lemma CF nyelvekre

Ha L egy kátfmyeztfélggetlen nyelv, akkor létezik egy nyelvtál féléggé k szám, amire ha egy L -beli szó hossza nagyobb k -nél, akkor felbontható 5 részre, amikre a kátfvetkezék teljesülnek:

- $|w_2w_3w_4| \leq k$
- w_2w_4 nem epszilon
- minden $n \geq 0$ -ra $w_1w_2^nw_3w_4^nw_5$ eleme L -nek

Alkalmazás: az $L = \{a^n b^n c^n \mid n \geq 1\}$ nyelv nem kátfmyeztfélggetlen.

Tegyük fel, hogy igen, ekkor léteznie kell olyan k számnak, amire teljesülnek a Bar-Hillel lemmában feltételek.

Vegyük az $a^k b^k c^k$ szót, aminek hossza $3k \geq k$, tehát jött lesz fixen.

A lemma szerint ennek létezik $w_1w_2w_3w_4w_5$ felbontása, melyre w_2w_4 nem epszilon, és minden $n \geq 0$ -ra $w_1w_2^nw_3w_4^nw_5$ eleme a nyelvnek.

Nézzük ekkor mi lehet w_2 -ben és w_4 -ben! Egyik sem tartalmazhat kátf betűt, mert ekkor pl ha kátfyszer vesszük w_2 -t és w_4 -et, akkor a betűk sorrendje nem abc lesz. Tehát biztosan csak egyféle betűt tartalmaznak. Ekkor a $w_1w_2^2w_3w_4^2w_5$ szóbal legalább egy, és legfeljebb kátf betű száma tálbb, mint a tálbbi betűk száma, tehát biztos nem eleme ez a szó L -nek.

7. Eliminációs módszerek, mátrixok trianguláris felbontásai. Lineáris egyenletrendszerek megoldása iterációs módszerekkel. Mátrixok sajátértékeinek és sajátvektorainak numerikus meghatározása

Eliminációs módszerek

Gauss-eliminációs

- $Ax=b$ alakú lineáris egyenletrendszerek megoldásához tudjuk használni
- az $Ax=b$ egyenletrendszernek pontosan akkor van egy megoldása, ha $\det(A) \neq 0$
- ekkor $x = A^{-1}b$
 - de az inverzet kiszámolni túl lassó lenne

A Gauss-eliminációval az A mátrixot felső háromszög mátrixszá alakítjuk, és ha ez sikerül, akkor abból visszahelyettesítéssel megkaphatjuk x -et. Másképp véteigénye $O(n^2/2)$.

A felső háromszög mátrixot n -n eliminációs mátrixok segítségével kapjuk meg. Egy eliminációs mátrix dolga, hogy kinullazza az A mátrix egyik oszlopában a felülé alatti elemeket. Ha az összes ilyen eliminációs mátrixot összeszorozzuk balról egymással, akkor kapjuk az M mátrixot. Ekkor az MA szorzás eredménye lesz a kívánt felső háromszög mátrix.

LU felbontás

Az LU felbontás lényege, hogy az A mátrixot egy alsó és egy felső háromszög mátrixra bontjuk. A Gauss eliminációhoz nagyon hasonlóan, ott az MA szorzás eredménye egy U felső háromszög mátrix volt. Ha mindkét oldalt megszorozzuk balról M^{-1} -gyel, akkor azt kapjuk, hogy $A = M^{-1}U$. Legyen $M^{-1}=L$, mert M^{-1} egy alsó háromszög mátrix. Ezzel elvezetünk az A mátrix LU felbontásához.

Ekkor az $Ax=b$ egyenletrendszer megoldását a következőképpen kaphatjuk:

- $Ax=b$
- $LUx=b$
- $y = Ux$
- $Ly=b$
- $y = L^{-1}b$
- $L^{-1}b = Ux$

Cholesky felbontás

Ha az A mátrix

- szimmetrikus
- pozitív definit
 - minden sajátértéke pozitív

akkor felbontható a következőképpen: $A=LL^T$, tehát U az most pont L transzponáltja lesz.

QR felbontás

Ha az A mátrix

- négyzetes
- valós
- reguláris ($\det(A) \neq 0$)

akkor létezik QR felbontása.

Q egy ágyvezetett ortogonális mátrix (és négyzetes is). Ez azt jelenti, hogy $Q^T Q = Q Q^T = I$. R egy felső háromszög mátrix

Bizonyítás: $A^T A$ pozitív definit, így létezik $R^T R$ Cholesky felbontása.

Legyen ekkor Q egyenlő $A^T R^{-1}$ -gyel.

Igazoljuk, hogy Q ortogonális.

$Q^T Q = (A^T R^{-1})^T (A^T R^{-1}) = (R^{-1})^T A^T A R^{-1} = (R^{-1})^T R^T R R^{-1} = I \cdot I = I$ behelyettesítéssel és transzponálással azonosíthatjuk $A^T A = R^T R$ inverzek kiállítását egymással

Tehát Q valóban ortogonális.

Lineáris egyenletrendszerek megoldása iterációs módszerekkel

Jacobi iteráció

Átrendezzük úgy az egyenletrendszert, hogy a baloldalon egy-egy változót kifejezzünk

Választunk valami indulóvektort, ami ilyen kezdő megoldás kb A vektor elemeit behelyettesítjük a jobboldalra, és ebből kapunk egy

\tilde{A}^0_j vektort a baloldalon, ezzel folytatjuk.

Csak akkor konvergál, ha a mátrix szigorúan diagonálisan domináns, vagyis az \tilde{A} összes főátlós elem abszolút értéke a legnagyobb az adott sorban.

Gauss-Siedel iteráció

Ugyanaz, mint a Jacobi, csak ha mátrix egy véltőz \tilde{A}^0_j \tilde{A} értékekét kiszámoltuk, akkor a következő sorokban mátrix azt az \tilde{A}^0_j értéket használjuk.

Mátrixok sajátértékeinek és sajátvektorainak numerikus meghatározása

Sajátérték, sajátvektor

$$Ax = \lambda x$$

x a sajátvektor, λ a sajátérték

A sajátérték olyan szám, amivel ha megszorozzuk a hozzá tartozó sajátvektort, akkor ugyanazt az eredményt kapjuk, mintha azt a vektort a mátrixszal szoroztuk volna meg.

Meghatározás: $\det(A - \lambda I) = 0$ tehát, a főátlós minden elemből kivonunk λ -t, és ennek a mátrixnak keressük a determinánsát ez egy polinomot fog eredményezni, amiben λ -k a véltőz, és ennek a polinomnak a gyökei lesznek a sajátértékek

Ezt a polinomot nevezzük a mátrix *karakterisztikus polinomjának*. Valószínűleg a mátrixnak is lehetnek komplex sajátértékei!

A mátrix sajátértékeinek a halmaza a mátrix *spektrumának* hívjuk.

Hatványműdszer

A hatványműdszer a legnagyobb abszolútértékű sajátérték meghatározására szolgál. Iteráció műdszer.

$$y^k = Ax^k \quad x^{(k+1)} = y^k / \|y^k\|$$

a kiindulási x vektor ne legyen a nullvektor, és nem lehet merőleges a legnagyobb abszolútértékű sajátértékhez tartozó sajátvektorra.

A k betűk a kitevőben a k . iterációt jelentik, nem k . hatványt.

Inverz hatványműdszer

$$Ay = x^k \quad x^{(k+1)} = y / \|y\|$$

Az inverz hatványműdszer azon a felismerésen alapul, hogy ha az A mátrix sajátértéke λ , és a hozzá tartozó sajátvektor x , akkor A^{-1} egy sajátérték λ^{-1} , és a hozzá tartozó sajátvektor x .

8. Árintás, szelés, és húr műdszer, a konjugált gradiens eljárás. Lagrange interpoláció. Numerikus integrálás

Árintás, szelés, húr műdszer, konjugált gradiens eljárás

Mindegyik egy véltőz f függvény szélsőértékét keresi, iteráció műdszerrel.

Árintás műdszer

Műs néven Newton-műdszer

$f(x)=0$ egyenlet szélsőértékét keressük, ez legyen x^*

Ennek egy képlezetében, ha $f(x)$ differenciálható, vélassunk ebből a képlezetből egy kezdőértéket

Az iteráció, amit használunk:

$$x_{k+1} = x_k - f(x_k) / f'(x_k)$$

Magyarul, a kátfvetkezÅ megoldÅst Ågy kapjuk, hogy az elÅzÅ megoldÅsbÅl kivonjuk a fÅ/4ggvÅny x_k helyen felvett ÅrtÅkÅnek Ås a fÅ/4ggvÅny derivÅltjÅnak az x_k pontban felvett ÅrtÅkÅnek a hÅnyadosÅt.

Ha az $f(x)$ fÅ/4ggvÅny kÅtszer folytonosan differenciÅlhatÅ az x^* egy kÅlmyezetÅben, akkor van olyan pont, ahonnan indulva a Newton-mÅdszer kvadratikusan konvergens sorozatot ad meg, aka gyorsan konvergÅl a megoldÅshoz.

$$|x_{k+1} - x_k| \leq C|x_k - x^*|^2$$

SzelÅmÅdszer

Legyen megint x^* az $f(x)=0$ egyenlet egyszeres gyÅke, Ås megint ezt keressÅk iterÅciÅval.

A fÅ/4ggvÅny derivÅltjÅt nem mindig tudjuk, de a fÅ/4ggvÅnyt ki tudjuk ÅrtÅkelni minden helyen. Ekkor f' helyett hasznÅlhatjuk az $(f(x_k) - f(x_{k-1})) / (x_k - x_{k-1})$ kÅpletet.

Ekkor f' helyÅre a felsÅ kÅpletet behelyettesÅve megkapjuk a szelÅmÅdszer iterÅciÅs kÅpletÅt:

$$x_{k+1} = x_k - f(x_k) / ((f(x_k) - f(x_{k-1})) / (x_k - x_{k-1}))$$

Az Årt szelÅmÅdszer a neve, mert x_{k+1} az az $(x_k, f(x_k))$ Ås $(x_{k-1}, f(x_{k-1}))$ pontokon ÅtmenÅ egyenes Ås az x tengely metszÅspontjÅnak koordinÅtÅja.

Olyan x_0, x_1 kezdÅrtÅkkel szokÅs indÅtani, amelyek kÅzfogjÅk a gyÅkÅt, amit keresÅnk.

HÅrmÅdszer

A szelÅmÅdszer egy vÅltozata.

FeltesszÅk, hogy a kezdeti x_0, x_1 pontokban az $f(x)$ fÅ/4ggvÅny ellentÅtes elÅjelÅ, Ås $f(x_{k+1})$ fÅ/4ggvÅnyÅben a megelÅzÅ kÅt pontbÅl azt vÅlasztjuk, amivel ez a tulajdonsÅg fennmarad.

KonjugÅlt gradiens eljÅrs

Szimmetrikus, pozitÅv definit mÅtrixÅ lineÅris egyenletrendszerek megoldÅsÅra alkalmas. Pontos szÅmolÅsokkal vÅges sok lÅpÅsben megtalÅlnÅ a megoldÅst, de a kerekÅtÅsi hibÅk miatt iterÅciÅs eljÅrsnak veszik.

$q(x) = 1/2 x^T A x + b^T x$ kvadratikus fÅ/4ggvÅny minimumpontjÅt keressÅk, mert ez ugyanaz, mint az eredeti egyenletrendszerÅnk megoldÅsa, ha lÅtezik.

Ågy keressÅk a kÅlmyezetÅ kÅzelÅtÅ megoldÅst, hogy van egy keresÅsi irÅnyunk, Ås egy lÅpÅskÅzÅnk, Ås az aktuÅlis pontbÅl lÅpÅnk ebbe az irÅnyba ekkora lÅpÅskÅzÅl egyet.

A negatÅv gradiensvektort nevezzÅk reziduÅlis vektornak (erre csÅkken a fÅ/4ggvÅnyÅnk). Ez lesz $r = b - Ax$. A keresÅsi irÅnyban ott lesz a cÅl fÅ/4ggvÅny minimÅlis ahol az Åj reziduÅlis vektor merÅleges az elÅzÅ keresÅsi irÅnyra, szÅval tudjuk pontosan, hogy hova kell lÅpnÅnk az adott irÅnyban.

TehÅt a konjugÅlt gradiens mÅdszer:

- meghatÅrozzuk a lÅpÅshosszt
- meghatÅrozzuk az Åj kÅzelÅtÅ megoldÅst (lÅpÅnk egyet az elÅzÅ megoldÅsbÅl az adott irÅnyba az Åj lÅpÅshosszal)
- ebbÅl kiszÅmолjuk az Åj reziduÅlis vektort
- Ås az Åj keresÅsi irÅnyt
- Ås kezdjÅk elÅlrÅl

A megÅllÅsi feltÅtelÅnk lehet az, hogy az utolsÅ nÅchÅny iterÅlt kÅzelÅtÅs eltÅrÅse Ås a reziduÅlis vektorok eltÅrÅse bizonyos kicsi hatÅr alatt maradtak.

Lagrange interpolÅciÅ

FÅ/4ggvÅnykÅzelÅtÅses mÅdszer. Van pÅr alappontunk, Ås ezekre szeretnÅnk egy polinomot illeszteni. Ezek az alappontok legyenek pÅronkÅnt kÅlÅlnbÅzÅk.

Minden pontra felÅrunk egy egyenletet. AhÅny alappontunk van, max annyiad fÅkÅ lesz a kapott polinomunk. Az egyenlet Ågy fog kinÅzni, hogy ismerjÅk az x_i ÅrtÅket, Ås mindenhova behelyettesÅtjÅk Åket, Ås ezeknek az x_i^1, x_i^2, \dots stb vÅltozÅknak keressÅk az egyÅthatÅjt. Az egyenlet jobb oldalÅn pedig az $f(x_i)$ ÅrtÅkek vannak.

EbbÅl kapunk egy lineÅris egyenletrendszert, ahol az egyÅthatÅkat keressÅk. Ennek az egyenletrendszernek a mÅtrixa egy Vandermonde-mÅtrix lesz. EbbÅl kÅlmyezetik, hogy pontosan egy polinom lÅtezik, ami az adott pontokon Åthalad.

A Lagrange-interpolációs az interpolációs polinomot a Szumma $f(x_i)L_i(x)$ alakban adja meg. $L_i(x)$ -et úgy kapjuk, hogy egy nagy tétel vesztünk - a számolásban szorozzuk az összes $x-x_j$ -t, ahol *nem egyenlő i-vel*, tehát $x-x_i$ szorzat ki marad belőle. A nevezőben pedig $x-x_j$ -ket szorzunk össze, mindenhol, ahol *j nem egyenlő i-vel* szintén $(x-x_j)$ -ben nullával osztanánk).

Numerikus integrálás

Határozott integrálokat akarunk közelíteni, úgynevezett kvadratura formulákkal.

$Q_n(f)$ jelöljük, $Q_n(f) = \sum_{i=1}^n w_i \cdot f(x_i)$

Általában feltesszük, hogy az összes x_i az $[a, b]$ intervallumban van, ugye ebben az intervallumban keressük a határozott integrált f -nek. A w_i súlyokat pedig súlyoknak hívjuk. Homogén additív leképezés, azaz két függvény összege f és g határozott integrálja a két függvény határozott integráljának az összege, az egy függvény szorzatosának határozott integrálja a függvény határozott integráljának szorzosa.

A hatások szerinti additivitás fontos tulajdonság, tehát pl integrál a -tól b -ig az ugyanaz mint integrál a -tól c -ig plusz integrál c -tól b -ig, ahol $a < c < b$

A kvadratura-formula hibája a határozott integrál mínusz a kvadratura formula kifejezéssel definiáljuk. Ha ez nulla, akkor pontos a kvadratura formula.

Kvadratura formula pontosági rendje az r termékeses szám, ha az pontos az $1, x, x^2, x^3, \dots, x^r$ hatványfüggvényekre, de nem pontos x^{r+1} -re. A rend meghatározása ekvivalens egy egyenletrendszer megoldásával. Ha az alappontokat (tehát x_1, x_2 , stb) ismeretlennek tekintjük, akkor ez egy $r+1$ egyenletből álló egyenletrendszer (mert elmegyünk x^r -ig, plusz az x^0 , azaz 1), amiben $2n$ változó van (n súly és n darab x).

Az n alappontos kvadratura formula rendje legfeljebb $2n-1$ lehet.

10. Normálformák a predikátumkalkulusban. Egyes speciális algoritmus. Kétféle kétféle módszer: Alap rezolúciós, elsőrendű rezolúciós

Normálformák predikátumkalkulusban

Prenex alak

- elimináljuk a nyíllakat
- kiigazítjuk a formulát (változókat átnevezzük, ha van változókonvenció)
- az összes kvantort kihozzuk a formula elejére, ha páratlan negatív scope-jében volt, akkor fordul, ha páros, nem

Skolem alak

- prenex alak
- a kvantorhoz tartozó változókat lecseréljük a_j függvényekre, amik az elátték bármely kvantált változóktól függetlenek

Zárt Skolem alak

- Skolem alak
- a szabad változókat lecseréljük konstansokra, pl minden x helyére cx -et írunk

Egyes speciális algoritmus

Ha F egy formula, akkor $F[x/t]$ azt jelenti, hogy F -ben x összes előfordulását helyettesítjük t -vel.

Ha x_1, x_2, \dots, x_n változó, $\alpha_1, \dots, \alpha_n$ termek, akkor az $[x_1/t_1], \dots, [x_n/t_n]$ helyettesítés azt jelenti, hogy eláztuk x_1 helyére α_1 -et, aztán az eredményben x_2 helyére α_2 -t, stb.

Formulák halmazaira, pl klázokra is értelmezhetjük ezt.

Klázzal vett helyettesítés $\sigma[x/t]$ azt jelenti, hogy minden klázra elvágjuk az x helyére t helyettesítést, azaz eredményeket visszapakoljuk egy halmazba. Ha $C = \{l_1, l_2, \dots, l_n\}$ literálok halmaza, akkor s a C egyesítője, ha $l_1 * s = \dots = l_n * s$. C -re akkor mondjuk, hogy egyesíthető, ha van egyesítője.

Az s helyettesítés általánosabb az s' helyettesítésnél, ha van olyan s'' helyettesítés, hogy $s * s'' = s'$.

Egyszerű algoritmus:

- input: C kláusz
- output: C legújabb helyettesítettje, ha egyéttel, $k/4$ ben azzal tér vissza, hogy nem egyéttel
- vesztünk kettő literált, és keressük az első eltérőt
- ha az egyik helyen egy x változó áll, a másikon egy t term, amiben nincs x , akkor x/t és vissza az előző pontra
- $k/4$ ben return nem egyéttel

Nem egyéttel pl

- ha $f(x)$ és c a $k/4$ ben a kettő literál azonos pontján
- ha x és $f(x)$ a $k/4$ ben a kettő
- ha $g(x)$ és $f(x)$ a $k/4$ ben a kettő

Alaprezolenciá

- input: elsőrendű formulák egy szigma halmaza
- output: kielégíthetetlen vagy sok lépésben, vagy kielégíthetetlen sokban vagy végtelen ciklus
- szigma elemeit zárt skolem alakra hozzuk, a formula belsejét pedig CNF-re, ez legyen szigma'
- ekkor $E(\text{szigma}')$ a kláuszok alappéldáinak a halmaza
- $E(\text{szigma}')$ -n futtatjuk az elsőrendű logikából rezolenciás algoritmust
- $E(\text{szigma}')$ állításban végtelen
- vegyük fel $E(\text{szigma}')$ egy elemét, és rezolváljunk vele, amíg lehet
- ha kijár az összes kláusz, akkor jár vagyunk, ha nem, generálunk tovább

Elsőrendű rezolenciá

- input: elsőrendű formulák egy szigma halmaza
- output: kielégíthetetlen-e?
- szigma zárt skolemre, magánre, szigma'
- szigma' elemeit kláuszokként felvehetjük a listára
- ha kijár az összes kláusz, kielégíthetetlen
- ha nem tudunk több kláuszt levezetni, kielégíthetetlen

Rezolvenciá:

- $C1$ és $C2$ kláuszokat akarjuk rezolválni
- áttekintjük a változókat úgy, hogy ne legyen közös változó $C1$ -ben és $C2$ -ben
- kiválasztunk $C1$ -ből és $C2$ -ből is literálokat, az egyikből pozitívot, a másikat negatívot
- ezeket pozitívan beleszúrjuk egy C halmazba
- ha C egyéttel egy s helyettesítéssel, akkor vehetjük a rezolvenciát $C1$ -nek és $C2$ -nek
- elmentjük s-t
- vesszük $C1$ -ből és $C2$ -ből a maradék literálokat, és berakjuk egy halmazba
- ezen a halmazon elgezzük az s helyettesítést, ez lesz a rezolvens

9. Normálformák az elsőrendű logikában, teljes rendszerek. Következtetés módszerek: Hilbert-kalkulus és rezolenciá

Normálformák az elsőrendű logikában

Diszjunktív normálforma

A formula olyan alakja:

- a változókat pozitívan vagy negatívan szerepelhetnek benne
- a zárójeljelekben lévő pozitív vagy negatív változókat kláuszokként és van
- a zárójeljelek kláuszokként vagyok van

Nyílt formula

A nyilat elhárítjuk a formulából a kláuszokat a szabályok alkalmazásával:

- $F \rightarrow G \equiv \neg F \vee G$

- $F \leftrightarrow G \equiv (F \rightarrow G) \wedge (G \rightarrow F) \equiv (\neg F \vee G) \wedge (\neg G \vee F)$

NNF

A negáciákat beviszük teljesen a változóik elé, hogy semmilyen zárt jeles kifejezés előtt ne szerepeljen negáció. Ez a formula már nyílt is. Ehhez a De Morgan szabályokat alkalmazzuk:

- $\neg(F \vee G) \equiv \neg F \wedge \neg G$
- $\neg(F \wedge G) \equiv \neg F \vee \neg G$

CNF

A CNF alakban kláuszok vannak, az a kláuszok vannak összeállítva egymással. Egy kláuszban változók vannak, negatívan vagy pozitívan, az ezek közül az egyik van. Így kapjuk, hogy egy már NNF-ben lévő formulában alkalmazzuk a disztribúciós szabályt:

- $(F \wedge G) \vee H \equiv (F \vee H) \wedge (G \vee H)$
- $(F \wedge G) \vee (H \wedge I) \equiv (F \vee H) \wedge (F \vee I) \wedge (G \vee H) \wedge (G \vee I)$

Teljes rendszerek

Logikai műveletek egy rendszer akkor nevezzük teljesnek, ha egy, már korábban teljesnek átvett rendszer minden műveletét ki tudjuk fejezni ezen műveletekkel. A $\{-, \wedge, \vee\}$ rendszer teljes, mert minden formulát CNF alakra tudunk hozni. Ezek alapján teljes még:

- $\{-, \wedge\}$
- - A negáció, az átszélés, a vagyást ki tudjuk fejezni:
- - - $p \vee q \equiv \neg(\neg p \wedge \neg q)$
- $\{-, \vee\}$
- - A negáció, a vagyás, az átszélést ki tudjuk fejezni:
- - - $p \wedge q \equiv \neg(\neg p \vee \neg q)$

A $\{-, \rightarrow\}$ rendszer is teljes, mert tudjuk, hogy a $\{-, \vee\}$ rendszer teljes, az ki tudjuk fejezni a műveleteit:

- negáció, vagyás:
- - $p \vee q \equiv (\neg p) \rightarrow q$

A $\{\rightarrow, \neg\}$ rendszer is teljes, mert tudjuk, hogy a $\{-, \rightarrow\}$ rendszer teljes, az ki tudjuk fejezni a műveleteit:

- nyílt
- $\neg p \equiv p \rightarrow \text{nyílt}$

Ezt a rendszert nevezzük Hilbert rendszernek.

Rezolúció

A rezolúció a formulák CNF alakban vannak. A rezolúcióval logikai következményeket tudunk bebizonyítani, pl. hogy egy formulahalmaznak logikai következménye egy formula.

Alapból a logikai következmény azt jelenti, hogy azoknak az átvettéknak a halmaza, amelyek kielégítik a jobboldali formulát, tartalmazza a jobboldali formulát kielégítő átvettéknak a halmazát. Ezzel az a baj, hogy az összes ilyen átvettéknát megadni nagyon hosszadalmas.

A rezolúció algoritmus inputja kláuszoknak egy halmaza, az outputja egy igen vagy egy nem, attól függően, hogy kielégíthető vagy kielégíthetetlen ez a kláuszhalmaz. A baloldali formulák közül felvesszük a jobboldali formula negáltját, hiszen ha az így kapott új formulahalmaz kielégíthetetlen (azaz $\text{Mod}(\Sigma) \neq \emptyset$), akkor az eredeti logikai következmény fennáll.

Ezután listát vezetünk a kláuszokról. Egy kláusz felkerülhet a listára, ha

- eleme a Σ-nak
- ká, korábban már a listán szereplő kláusz rezolvense

K \ddot{A} ot kl \ddot{A} ³znak akkor vehetj \ddot{A} / \ddot{A} k a rezolvens \ddot{A} ot, ha a mindkett \ddot{A} ben szerepel ugyanaz a v \ddot{A} jlt \ddot{A} ³, de az egyikben negat \ddot{A} van, a m \ddot{A} sikban pedig pozit \ddot{A} van. Ekkor a rezolvens egy olyan kl \ddot{A} ³ lesz, ahol ez a v \ddot{A} jlt \ddot{A} ³ m \ddot{A} j \ddot{r} nem f \ddot{o} g szerepelni, hanem csak a k \ddot{A} ot kl \ddot{A} ³ban maradt \ddot{A} sszes t \ddot{A} bbi v \ddot{A} jlt \ddot{A} ³.

Ha a list \ddot{A} ra valamelyik l \ddot{A} p \ddot{A} sben r \ddot{A} jker \ddot{A} / \ddot{A} az \ddot{A} / \ddot{A} reskl \ddot{A} ³, az azt jelenti, hogy Szigma kiel \ddot{A} g \ddot{A} thetetlen, vagyis az eredeti logikai k \ddot{A} jvetkezm \ddot{A} ny fenn \ddot{A} ll. Ha sehogy sem tudjuk levezetni az \ddot{A} / \ddot{A} reskl \ddot{A} ³zt, az azt jelenti, hogy a Szigma kiel \ddot{A} g \ddot{A} thet \ddot{A} , \ddot{A} s az eredeti logikai k \ddot{A} jvetkezm \ddot{A} ny nem \ddot{A} ll fenn.

Hilbert-kalkulus

A Hilbert-kalkulusban Hilbert rendszer \ddot{A} ot haszn \ddot{A} ljuk. Az ilyen alak \ddot{A} o formul \ddot{A} jokra is tudunk k \ddot{A} jvetkeztet \ddot{A} rendszert \ddot{A} p \ddot{A} teni. A tov \ddot{A} bbiakban a formul \ddot{A} jink mind Hilbert rendszer \ddot{A} b \ddot{A} l sz \ddot{A} rmaznak.

A k \ddot{A} jvetkeztet \ddot{A} rendszer \ddot{A} / \ddot{A} nkben az input szint \ddot{A} n egy formulahalmaz, illetve egy formula, amir \ddot{A} l be akarjuk l \ddot{A} tni, hogy logikai k \ddot{A} jvetkezm \ddot{A} nye a formulahalmazunknak.

Ekkor a formul \ddot{A} jkr \ddot{A} ³l szint \ddot{A} n list \ddot{A} jt vezet \ddot{A} / \ddot{A} nk, ahol a list \ddot{A} ra felker \ddot{A} / \ddot{A} lhet egy formula, ha:

- benne van a Szigm \ddot{A} ban
- axi \ddot{A} ³map \ddot{A} ld \ddot{A} ny
- modus ponense k \ddot{A} ot, kor \ddot{A} jbban a list \ddot{A} in szerepl \ddot{A} formul \ddot{A} nak

H \ddot{A} jromt \ddot{A} le axi \ddot{A} ³m \ddot{A} nk van: Ax1: (F \rightarrow (G \rightarrow H)) \rightarrow ((F \rightarrow G) \rightarrow (F \rightarrow H)) Ax2: F \rightarrow (G \rightarrow F) Ax3: ((F \rightarrow leny \ddot{A} l) \rightarrow leny \ddot{A} l) \rightarrow F

K \ddot{A} ot formul \ddot{A} nak vehetj \ddot{A} / \ddot{A} k a modus ponens \ddot{A} ot, ha az egyik formula F, a m \ddot{A} sik pedig F \rightarrow G alak \ddot{A} o. Ekkor a modus ponens pontosan G lesz.

Ezekkel a szab \ddot{A} lyokkal ha a list \ddot{A} ra ker \ddot{A} / \ddot{A} l a logikai k \ddot{A} jvetkezm \ddot{A} ny jobb oldal \ddot{A} in szerepl \ddot{A} formula, akkor igazoltuk a logikai k \ddot{A} jvetkezm \ddot{A} nyt.

\ddot{A} rdemes m \ddot{A} g az algoritmus el \ddot{A} tt a dedukci \ddot{A} ³ m \ddot{A} velettel kezdeni. Ha a jobb oldali formula F \rightarrow G alak \ddot{A} o, akkor F-et \ddot{A} itvehetj \ddot{A} / \ddot{A} k a Szigm \ddot{A} ba, \ddot{A} s ezt mindaddig ism \ddot{A} telhetj \ddot{A} / \ddot{A} k, am \ddot{A} g a jobb oldal ilyen alak \ddot{A} o. # 11. Keres \ddot{A} si feladat: feladatrepresent \ddot{A} ci \ddot{A} ³, vak keres \ddot{A} s, inform \ddot{A} lt keres \ddot{A} s, heurisztik \ddot{A} j. K \ddot{A} tszem \ddot{A} lyes z \ddot{A} cr \ddot{A} ³ \ddot{A} sszeg \ddot{A} \pm j \ddot{A} it \ddot{A} kok: minimax, alfa-b \ddot{A} ta elj \ddot{A} rs. Korl \ddot{A} toz \ddot{A} js kiel \ddot{A} g \ddot{A} t \ddot{A} si feladat

Keres \ddot{A} si feladat: feladatrepresent \ddot{A} ci \ddot{A} ³, vak keres \ddot{A} s, inform \ddot{A} lt keres \ddot{A} s, heurisztik \ddot{A} j

Feladatrepresent \ddot{A} ci \ddot{A} ³

Tekints \ddot{A} / \ddot{A} nk egy diszkr \ddot{A} ot, statikus, determinisztikus \ddot{A} s teljesen megfigyelhet \ddot{A} feladat \ddot{A} myezetet. Tegy \ddot{A} / \ddot{A} k fel, hogy a vil \ddot{A} g t \ddot{A} kl \ddot{A} letesen modellezhet \ddot{A} a k \ddot{A} jvetkez \ddot{A} kkal:

- lehets \ddot{A} ges \ddot{A} jllapotok halmaza
- egy kezd \ddot{A} llapot
- lehets \ddot{A} ges cselekv \ddot{A} sok halmaza (\ddot{A} jllapot \ddot{A} tmenet f \ddot{A} / \ddot{A} ggv \ddot{A} ny, minden \ddot{A} jllapothoz hozz \ddot{A} rendel \ddot{A} / \ddot{A} nk egy (cselekv \ddot{A} s, \ddot{A} jllapot) rendezett p \ddot{A} jrokb \ddot{A} ³l \ddot{A} jll \ddot{A} ³ halmazt, teh \ddot{A} jt egy \ddot{A} jllapotban milyen cselekv \ddot{A} sok hat \ddot{A} rs \ddot{A} ra milyen \ddot{A} jllapotba juthat az \ddot{A} jgens \ddot{A} / \ddot{A} nk)
- \ddot{A} jllapot \ddot{A} tmenet k \ddot{A} lts \ddot{A} gf \ddot{A} / \ddot{A} ggv \ddot{A} ny, minden lehets \ddot{A} ges \ddot{A} jllapot-cselekv \ddot{A} s- \ddot{A} jllapot h \ddot{A} jrmashoz hozz \ddot{A} rendel \ddot{A} / \ddot{A} nk egy k \ddot{A} lts \ddot{A} get, azaz egy \ddot{A} jllapotb \ddot{A} ³l egy (m \ddot{A} jsik) \ddot{A} jllapotba jut \ddot{A} snak mekkora a k \ddot{A} lts \ddot{A} ge
- c \ddot{A} l \ddot{A} jllapotok halmaza, teh \ddot{A} jt hova szeretn \ddot{A} nk, hogy eljusson az \ddot{A} jgens \ddot{A} / \ddot{A} nk

Ez egy s \ddot{A} lyozott gr \ddot{A} jt defini \ddot{A} l, ez a gr \ddot{A} if az \ddot{A} jllapott \ddot{A} cr

Feltessz \ddot{A} / \ddot{A} k tov \ddot{A} bb \ddot{A} j, hogy az \ddot{A} jllapotok sz \ddot{A} ma v \ddot{A} ges, vagy megsz \ddot{A} ml \ddot{A} jhat \ddot{A} ³. \ddot{A} ton \ddot{A} jllapotok cselekv \ddot{A} sokkal \ddot{A} sszek \ddot{A} tt \ddot{A} tt sorozat \ddot{A} jt \ddot{A} crtj \ddot{A} / \ddot{A} k, ennek van egy \ddot{A} sszk \ddot{A} lts \ddot{A} ge is.

Vak (inform \ddot{A} latlan) keres \ddot{A} s

Fakeres \ddot{A} s

Adott kezd \ddot{A} llapotb \ddot{A} ³l tal \ddot{A} ljunk minim \ddot{A} lis k \ddot{A} lts \ddot{A} g \ddot{A} \pm utat egy c \ddot{A} l \ddot{A} jllapotba. Az \ddot{A} jllapott \ddot{A} cr nem mindig adott explicit m \ddot{A} ³don, \ddot{A} s v \ddot{A} gelen is lehet.

\ddot{A} tlet: keres \ddot{A} fa \ddot{A} p \ddot{A} t \ddot{A} se, a kezd \ddot{A} llapotb \ddot{A} ³l n \ddot{A} jvessz \ddot{A} / \ddot{A} nk f \ddot{A} jt a szomsz \ddot{A} dos \ddot{A} jllapotok hozz \ddot{A} v \ddot{A} tel \ddot{A} vel, am \ddot{A} g c \ddot{A} l \ddot{A} jllapotot nem tal \ddot{A} ljunk. A keres \ddot{A} fa NEM azonos a feladat \ddot{A} jllapott \ddot{A} vel, pl ha van k \ddot{A} ot cs \ddot{A} cs k \ddot{A} jz \ddot{A} tt oda-vissza \ddot{A} l.

fakeres \tilde{A} s 1 perem = { \tilde{A} °cs \tilde{A} °cs(kezd \tilde{A} llapot) } 2 while perem.nem \tilde{A} /4res() 3 cs \tilde{A} °cs = perem.el \tilde{A} kivesz() 4 if cs \tilde{A} °cs.c \tilde{A} l \tilde{A} llapot() return cs \tilde{A} °cs 5 perembesz \tilde{A} °r(cs \tilde{A} °cs.kiterjeszt()) 6 return failure

A cs \tilde{A} °cs.kiterjeszt() l \tilde{A} trehozza a cs \tilde{A} °csb \tilde{A} °l el \tilde{A} rheta \tilde{A} °sszes \tilde{A} llapotb \tilde{A} °l a keres \tilde{A} fa cs \tilde{A} °csot. A perem egy priorit \tilde{A} si sor, ett \tilde{A} l f \tilde{A} /4gg a bej \tilde{A} r \tilde{A} si strat \tilde{A} gia.

A hat \tilde{A} °kony \tilde{A} got n \tilde{A} °velhetj \tilde{A} /4k, ha \tilde{A} °gy sz \tilde{A} °runk be cs \tilde{A} °csokat a perembe, hogy abban az esetben, ha a peremben tal \tilde{A} llhat \tilde{A} ° m \tilde{A} °r ugyanazzal az \tilde{A} llapottal egy m \tilde{A} °sik cs \tilde{A} °cs, akkor ha az \tilde{A} °j cs \tilde{A} °cs k \tilde{A} °lts \tilde{A} °ge kisebb, lecser \tilde{A} lj \tilde{A} /4k a r \tilde{A} °gi cs \tilde{A} °csot az \tilde{A} °jra, k \tilde{A} /4l \tilde{A} °nben nem tessz \tilde{A} /4k bele az \tilde{A} °jat.

Sz \tilde{A} °less \tilde{A} °gi keres \tilde{A} s

Fakeres \tilde{A} s, ahol a perem egy FIFO perem

- Teljes, minden, v \tilde{A} °ges sz \tilde{A} °m \tilde{A} ° \tilde{A} llapot \tilde{A} °rint \tilde{A} s \tilde{A} °vel el \tilde{A} rheta \tilde{A} llapotot v \tilde{A} °ges id \tilde{A} ben el \tilde{A} °r
- \tilde{A} ltal \tilde{A} iban nem optim \tilde{A} °lis, de pl akkor igen, ha a k \tilde{A} °lts \tilde{A} °g a m \tilde{A} °lys \tilde{A} °g nem cs \tilde{A} °kken \tilde{A} f \tilde{A} /4ggv \tilde{A} °nye
- id \tilde{A} ig \tilde{A} °ny = t \tilde{A} °rig \tilde{A} °ny $O(b^{d+1})$
 - b: szomsz \tilde{A} °dok maxim \tilde{A} °lis sz \tilde{A} °ma
 - d: a legkisebb m \tilde{A} °lys \tilde{A} °g \tilde{A} ° c \tilde{A} l \tilde{A} llapot m \tilde{A} °lys \tilde{A} °ge

M \tilde{A} °lys \tilde{A} °gi keres \tilde{A} s

Fakeres \tilde{A} s, LIFO perem

- Teljes, ha a keres \tilde{A} °si fa v \tilde{A} °ges m \tilde{A} °lys \tilde{A} °g \tilde{A} °
- Nem optim \tilde{A} °lis
- Id \tilde{A} ig \tilde{A} °ny: legrosszabb esetben $O(b^m)$ (nagyon rossz, lehet v \tilde{A} °gtelen), t \tilde{A} °rig \tilde{A} °ny legrosszabb esetben $O(bm)$ (ez eg \tilde{A} °sz b \tilde{A} °ztat \tilde{A} °)

Iterat \tilde{A} van m \tilde{A} °ly \tilde{A} /4l \tilde{A} keres \tilde{A} s

M \tilde{A} °lys \tilde{A} °gi keres \tilde{A} °sek sorozata 1, 2, 3 stb m \tilde{A} °lys \tilde{A} °gre korl \tilde{A} tozva, am \tilde{A} g c \tilde{A} l \tilde{A} llapotot nem tal \tilde{A} °lunk.

- Teljess \tilde{A} °g \tilde{A} °s optimalit \tilde{A} °s a sz \tilde{A} °less \tilde{A} °givel egyezik meg
- id \tilde{A} ig \tilde{A} °ny = $O(b^d)$ (ak \tilde{A} °r jobb is lehet, mint a sz \tilde{A} °less \tilde{A} °gi), t \tilde{A} °rig \tilde{A} °ny = $O(bd)$ (jobb, mint a m \tilde{A} °lys \tilde{A} °gi)

Ez a legjobb inform \tilde{A} °latlan keres \tilde{A} .

Egyenletes k \tilde{A} °lts \tilde{A} °g \tilde{A} ° keres \tilde{A} s

A peremben a rendez \tilde{A} s k \tilde{A} °lts \tilde{A} °g alap \tilde{A} °, mindig el \tilde{A} sz \tilde{A} °r a legkisebb \tilde{A} °tk \tilde{A} °lts \tilde{A} °g \tilde{A} ° cs \tilde{A} °csot terjesztj \tilde{A} /4k ki.

- Teljes \tilde{A} °s optim \tilde{A} °lis, ha minden \tilde{A} °l k \tilde{A} °lts \tilde{A} °ge nagyobb mint nulla
- Id \tilde{A} \tilde{A} °s t \tilde{A} °rig \tilde{A} °ny nagyban f \tilde{A} /4gg a k \tilde{A} °lts \tilde{A} °gf \tilde{A} /4ggv \tilde{A} °nyt \tilde{A} l

Gr \tilde{A} °fkeres \tilde{A} s

Ha nem fa az \tilde{A} llapot \tilde{A} °r!

Fakeres \tilde{A} s, de a perem mellett m \tilde{A} °g t \tilde{A} °rolunk egy \tilde{A} °n. z \tilde{A} °rt halmazt is. A z \tilde{A} °rt halmazba azok a cs \tilde{A} °csok ker \tilde{A} /4lnek, amiket m \tilde{A} °r kiterjesztett \tilde{A} /4nk. A perembe helyez \tilde{A} s el \tilde{A} tt minden cs \tilde{A} °csra megn \tilde{A} °zz \tilde{A} /4k, hogy m \tilde{A} °r a z \tilde{A} °rt halmazban van-e. Ha igen, nem tessz \tilde{A} /4k a perembe. M \tilde{A} °sr \tilde{A} °szt minden peremb \tilde{A} l kivett cs \tilde{A} °csot a z \tilde{A} °rt halmazba tesz \tilde{A} /4nk. \tilde{A} gy minden \tilde{A} llapothoz a legels \tilde{A} megtal \tilde{A} °lt \tilde{A} °t lesz t \tilde{A} °rolva.

Inform \tilde{A} °lt keres \tilde{A} s, heurisztik \tilde{A} °k

Itt m \tilde{A} °r tudjuk, hogy "hova megy \tilde{A} /4nk".

Heurisztika: minden \tilde{A} llapotb \tilde{A} °l megbecs \tilde{A} /4li, hogy mekkora az optim \tilde{A} °lis \tilde{A} °t k \tilde{A} °lts \tilde{A} °ge az adott \tilde{A} llapotb \tilde{A} °l egy c \tilde{A} l \tilde{A} llapotba: teh \tilde{A} °t \tilde{A} °rtelmesebben tudunk k \tilde{A} °vetkezt \tilde{A} szomsz \tilde{A} °dot v \tilde{A} °lasztani. Pl. l \tilde{A} °gvonalbeli t \tilde{A} °vols \tilde{A} °g a c \tilde{A} °lig a t \tilde{A} °rk \tilde{A} °pen egy \tilde{A} °tvonal-tervez \tilde{A} °si probl \tilde{A} °m \tilde{A} °hoz j \tilde{A} ° heurisztika.

$h(n)$: optim \tilde{A} °lis k \tilde{A} °lts \tilde{A} °g k \tilde{A} °zel \tilde{A} °t \tilde{A} °se a legk \tilde{A} °zelebbi c \tilde{A} l \tilde{A} llapotba $g(n)$: t \tilde{A} °nyleges k \tilde{A} °lts \tilde{A} °g a kezd \tilde{A} °llapotb \tilde{A} °l a jelenlegi \tilde{A} llapotba

Moh \tilde{A} °

Fakerecs, peremben a rendezst h() alapjn csinljuk, mindig a legkisebb rtck± cs°csot vessz¼k ki.

- Teljes, de csak ha a kerescsi fa vges mlysg±
- Nem optimlis
- idigny, tñrigny $O(b^m)$

A*

A peremben a rendezst f()=h()+g() alapjn vgezz¼k, a legkisebb cs°csot vessz¼k ki. f() a teljes °t klltsögt becs¼li a kezdállapotból a vögállapotba. Ha h = 0, cs grfkereszt alkalmazunk, akkor a Dijkstra-t kapjuk.

Egy h heurisztika elfogadhat³, ha nem ad nagyobb rtcket, mint a tñnyleges optimlis rtck. Fakerecsst felttelezve, ha h elfogadhat³ cs a kerescsi fa vges, akkor A* optimlis.

Egy h heurisztika konzisztens, ha h(n) ≤ mint a valódi klltsögn egyik bñrmely, plusz a szomszód heurisztikája. Grfkereszt felttelezve, ha h konzisztens cs az állapottór vges, akkor A* optimlis.

Az A* optimlisan hatékony, de a tñrignye általban exponenciális, cs nagyon nagyban f¼gg h-t³l. Az idigny szintñn nagyon nagyban f¼gg h-t³l.

Heurisztikák

A relaxlt probléma optimlis megoldása pl j³ heurisztika lehet.

Relaxlt probléma: elhagyunk feltteleket az eredeti problémából. Kombinálhatunk tñbb heurisztikát is. Készíthet¼nk mintaadatzisokat, ahol rcsproblémák egzakt klltsögt tñroljuk.

Kötszemélyes zer³ állsszeg± jítök: minimax, alfa-béta eljárás

Kötszemélyes, lópváltásos, determinisztikus, zör³ állsszeg± jítök

- lehetsöges állapotok halmaza
- egy kezdállapot
- lehetsöges csekvösek halmaza, cs egy állapotñmenet f¼ggvñny
- cölállapotok
- hasznosságf¼ggvñny

Köt ágens van, felítva lópnék. Az egyik maximalizálni akarja a hasznosságf¼ggvñnyt (MAX jítökös), a másik minimalizálni (MIN jítökös). Konvenci³ szerint MAX kezd. Az első cölállapot elörösekor a jítökknak definíci³ szerint vge.

Zör³ állsszeg± jítök: A MIN jítökös minimalizlja a hasznosságot, ami ugyanaz, mint maximalizálni a negatív hasznosságot. Ez a negamax formalizmus. Itt a köt jítökös nyeresögn az állsszege a vögállapotban mindig nulla, innen a zör³ állsszeg± elvevezcs.

Minimax algoritmus, alfa-béta vágás

Mindköt jítökös ismeri a teljes jítökgráfot, bñmilyen komplex számátst képes elögezni cs nem hibázik (tñkölletes racionalitás). A minimax algoritmus alapjn lehet megvalásítani a legjobb stratégiát tñkölletes racionalitás esetñn.

Minimax:

maxrtök(n) 1 if vögállapot(n) return hasznosságn 2 max = -vögtelen 3 for a in n szomszódai 4 max = max(max, minrtök(a)) 5 return max

minrtök(n) 1 if vögállapot(n) return hasznosságn 2 min = +vögtelen 3 for a in n szomszódai 4 min = min(min, maxrtök(a)) 5 return min

Ha n vögállapot, visszaadja a hasznosságt. K¼lñben a max-nñl n szomszódaira kiszámolja a maximális rtcket, ami vagy az aktuális maximum, vagy nñzi, hogy a másik jítökös mit lópné. Csak elméleti jelentösg±, a minimax algoritmus nem skáláz³dik. Az állsszes lehetsöges állapot kiszámolása rettent sok idó lenne pl sakknál.

Alfa-béta vágás

Ha tudjuk, hogy pl MAX-nak mñr van egy olyan stratégiája, ahol biztosan egy 10 rtck± hasznosságot el tud ömni az adott cs°csban, akkor a cs°cs további kiörtökelösekor nem kell vizsgálni olyan cs°csokat, ahol MIN ki tud önyseríteni ≤ 10 hasznosságot, mert ennöl mñr MAX-nak van jobb stratégiája

- egy $h: X \rightarrow Y$, $f_{\frac{1}{4}ggv\tilde{A}Cny}t keres\tilde{A}'_{4nk}$, ami illeszkedik a $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ kra, $\tilde{A}Cs k\tilde{A}'_{jel\tilde{A}ti}f$ -et
- egy $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ ban az első elem pl egy email, a második pedig egy valamilyen címke, pl spam
- h konzisztens az adatokra, ha $h(x) = f(x)$ minden x tanul $\tilde{A}^3p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ ra
- a h $f_{\frac{1}{4}ggv\tilde{A}Cny}t$ mindig valami H hipotézist $\tilde{A}C$ rben keres \tilde{A}'_{4k} , vagyis valamilyen "alakban"
- a tanul \tilde{A}_j s realiz \tilde{A}_j hat \tilde{A}^3 , ha van olyan h eleme H , amire h konzisztens
- a gyakorlatban el $\tilde{A}Cg$, ha h $k\tilde{A}'_{jel}$ zel van a $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ khoz, mert a $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ k zajt is tartalmazhatnak, amit kifejezetten $k\tilde{A}_j$ ros lenne, ha megtanulna az \tilde{A}_j gens (t \tilde{A}^0 tanul \tilde{A}_j s)
- egy olyan h -t keres \tilde{A}'_{4nk} , ami a tanul $\tilde{A}^3p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ kon $k\tilde{A}v\tilde{A}'_{4l}$ is $j\tilde{A}^3l \tilde{A}_j$ ltal \tilde{A}_j nos $\tilde{A}t$
- nem szabad a tanul $\tilde{A}^3p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ kát bemagolni
- occam borotv \tilde{A}_j ja: mindig a leg $\tilde{A}'_{m\tilde{A}'_{rebb}}$ le $\tilde{A}r\tilde{A}_j$ st kell venni
- a priori ismeretek fontosak, a null \tilde{A}_j r \tilde{A}^3l val \tilde{A}^3 tanul \tilde{A}_j s kb lehetetlen
- sz \tilde{A}_j m $\tilde{A}t\tilde{A}_j$ si szempontb \tilde{A}^3l egyszer $\tilde{A} \pm$ reprezent \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3 is fontos

D $\tilde{A}'_{nt\tilde{A}Cs}$ i f \tilde{A}_j k

Indukt $\tilde{A}v$ (fel \tilde{A}'_{4gyelt}) tanul \tilde{A}_j s konkr $\tilde{A}Ct$ $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ ja.

Feltessz \tilde{A}'_{4k} , hogy X -ben diszkr $\tilde{A}Ct$ v \tilde{A}_j ltoz \tilde{A}^3k egy vektora van, Y -ban pedig szint $\tilde{A}Cn$ valami diszkr $\tilde{A}Ct$ v \tilde{A}_j ltoz \tilde{A}^3 egy $\tilde{A}Crt\tilde{A}Cke$, pl igen-nem

Tulajdonk $\tilde{A}C$ ppen oszt \tilde{A}_j lyoz \tilde{A}_j s, X elemeit kell Y valamelyik oszt \tilde{A}_j ly \tilde{A}_j ba sorolni.

El $\tilde{A}nye$, hogy d $\tilde{A}'_{nt\tilde{A}Cs}$ ei megmagyar \tilde{A}_j zhat \tilde{A}^3k , mert emberileg $\tilde{A}Crtelmezhet\tilde{A} l\tilde{A}Cp\tilde{A}C$ sekben jutottunk el od \tilde{A}_j ig.

Kifejez $\tilde{A}ere$ je megegyezik az $\tilde{A}t\tilde{A}Cletkalkulus\tilde{A}C$ val.

D $\tilde{A}'_{nt\tilde{A}Cs}$ i fá $\tilde{A}Cp\tilde{A}t\tilde{A}Cse$

- adottak pozit $\tilde{A}v \tilde{A}Cs$ negat $\tilde{A}v p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ k felc $\tilde{A}mk\tilde{A}Czve$, tipikusan t \tilde{A}'_{bb} sz \tilde{A}_j z
- vegy \tilde{A}'_{4k} a gy $\tilde{A}'_{k\tilde{A}C$ rbe azt a v \tilde{A}_j ltoz \tilde{A}^3t , ami a legjobban szepar \tilde{A}_j lja a pozit $\tilde{A}v \tilde{A}Cs$ negat $\tilde{A}v p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ kát
- ezt folytassuk rekurz $\tilde{A}v m\tilde{A}^3$ don
- ha csak pozit $\tilde{A}v$ vagy negat $\tilde{A}v p\tilde{A}Cld\tilde{A}$ van, akkor lev $\tilde{A}C$ lhez $\tilde{A}Crt\tilde{A}'_{4nk}$, felc $\tilde{A}mk\tilde{A}Czz\tilde{A}'_{4k}$ ezzel a levelet
- ha $\tilde{A}'_{4reshal$ maz, akkor a sz $\tilde{A}'_{4l\tilde{A}}$ szerint t $\tilde{A}'_{bbs\tilde{A}Cgi}$ szavazattal c $\tilde{A}mk\tilde{A}Cz\tilde{A}'_{4nk}$
- ha nincs t \tilde{A}'_{bb} v \tilde{A}_j ltoz \tilde{A}^3 , de vannak negat $\tilde{A}v \tilde{A}Cs$ pozit $\tilde{A}v p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ k is, akkor szint $\tilde{A}Cn$ t $\tilde{A}'_{bbs\tilde{A}Cgi}$ szavazattal c $\tilde{A}mk\tilde{A}Czhetj\tilde{A}'_{4k}$ a levelet

A legjobban szepar \tilde{A}_j l \tilde{A}^3 attrib \tilde{A}^0 tumot az inform \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3 tartalma, azaz entr $\tilde{A}^3pi\tilde{A}_j$ ja seg $\tilde{A}ts\tilde{A}Cg\tilde{A}C$ vel v \tilde{A}_j laszthatjuk ki.

Naiv Bayes m \tilde{A}^3 dszer

Statisztikai k $\tilde{A}'_{vetkeztet\tilde{A}Cs}$ i m \tilde{A}^3 dszer, amely adatb \tilde{A}_j zisban tal \tilde{A}_j lhat \tilde{A}^3 $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ k alapj \tilde{A}_j n ismeretlen $p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ kát oszt \tilde{A}_j lyoz.

$p\tilde{A}Cld\tilde{A}_j$ ul emaileket akarunk spam vagy nem spamk $\tilde{A}Cnt$ oszt \tilde{A}_j lyozni. Az emailben l $\tilde{A}Cv\tilde{A}$ szavakra meghat \tilde{A}_j rozzuk, hogy milyen val $\tilde{A}^3sz\tilde{A}-n\tilde{A} \pm s\tilde{A}Cggel$ fordul el \tilde{A} egy norm \tilde{A}_j lis \tilde{A}'_{4zenet} ben, vagy egy spam-ban. Ezut \tilde{A}_j n meg kell hat \tilde{A}_j rozni, hogy milyen val $\tilde{A}^3sz\tilde{A}n\tilde{A} \pm s\tilde{A}Cggel$ kapunk norm \tilde{A}_j lis \tilde{A}'_{4zenet} et, $\tilde{A}Cs$ milyennel spam-et.

Ezut \tilde{A}_j n, ha pl k $\tilde{A}v\tilde{A}_j$ ncsiak vagyunk, hogy egy sz \tilde{A}^3 kombin \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3t tartalmaz \tilde{A}^3 email spam vagy nem spam, a sz \tilde{A}^3 kombin \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3 ban el \tilde{A} fordul \tilde{A}^3 szavak val $\tilde{A}^3sz\tilde{A}n\tilde{A} \pm s\tilde{A}Cg\tilde{A}Ct \tilde{A}'_{ssze}$ kell szorozni, majd megszorozni azzal, hogy milyen val $\tilde{A}^3sz\tilde{A}n\tilde{A} \pm s\tilde{A}Cggel$ kaptunk norm \tilde{A}_j lis emailt, $\tilde{A}Cs$ milyennel spam-et. Amelyik val $\tilde{A}^3sz\tilde{A}n\tilde{A} \pm s\tilde{A}Cgre$ nagyobb $\tilde{A}Crt\tilde{A}Cket$ kapunk, abba az oszt \tilde{A}_j lyba soroljuk a sz \tilde{A}^3 kombin \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3t tartalmaz $\tilde{A}^3 \tilde{A}'_{4zenet}$ et.

Modellilleszt $\tilde{A}Cs$

Line \tilde{A}_j ris regresszi \tilde{A}^3 ?

Mesters $\tilde{A}Cges$ neuronh \tilde{A}_j l \tilde{A}^3k

A mesters $\tilde{A}Cges$ neuron a k $\tilde{A}'_{vetkeztet\tilde{A}C$ ppen $\tilde{A}Cp\tilde{A}'_{4l}$ fel

- bemeneti $\tilde{A}Crt\tilde{A}Ckek$, valamilyen s \tilde{A}^0 lyokkal megszorozva
- w0 bias weight, eltol \tilde{A}_j ss \tilde{A}^0 ly
- el $\tilde{A}sz\tilde{A}'_{r}$ minden bemeneti $\tilde{A}Crt\tilde{A}Cket$ megszorozza a hozz \tilde{A}_j tartoz \tilde{A}^3 s \tilde{A}^0 llyal, ezeket $\tilde{A}'_{sszeadja}$, majd kivonja bel \tilde{A} le az eltol \tilde{A}_j ss \tilde{A}^0 lyt
- majd a kapott $\tilde{A}Crt\tilde{A}Cken$ alkalmazzuk az aktiv \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3 s $f_{\frac{1}{4}ggv\tilde{A}Cny}t$

Az aktiv \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3 s $f_{\frac{1}{4}ggv\tilde{A}Cny}t$ c $\tilde{A}C$ lja, hogy 1-hez k \tilde{A}'_{zeli} $\tilde{A}Crt\tilde{A}Cket$ adjon, ha $j\tilde{A}^3$ input $\tilde{A}Cркеzik$, $\tilde{A}Cs$ 0-hoz k \tilde{A}'_{zeli} t, ha rossz.

$p\tilde{A}Cld\tilde{A}$ aktiv \tilde{A}_j ci \tilde{A}^3 s $f_{\frac{1}{4}ggv\tilde{A}Cny}t$ ek:

- Neuronokb³ál h³álj³átokat szok³ás³ p³teni. Egy h³álj³átnak lehet t³bb r³tege is. Van egy input, egy output ³s lehet t³bb rejtett r³tege is. Egy r³tegen bel³ül a neuronok k³z³tt nincs kapcsolat, csak a r³tegek k³z³tt (el³recsatolt h³álj³átok).

13. LP alapfeladat, pÃ©lda, szimplex algoritmus, az LP geometriÃ¡ja, generÃ¡lÃ³elem vÃ¡lasztÃ¡si szabÃ¡lyok, kÃ©tfÃ¡zisÃ³ szimplex mÃ©dszer, speciÃ¡lis esetek (ciklizÃ¡ciÃ³-degenerÃ¡ciÃ³, nem korlÃ¡tos feladat, nincs lehetsÃ©ges megoldÃ¡s)

LP alapeladat: Keresse a $\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^T x$ szövegét, ahol $c \in \mathbb{R}^n$ és $x \in \mathbb{R}^n$ kielégíti a feladat feltételeit. Lehetséges megoldás: olyan p vektor, hogy p -t behelyettesítve x -be kielégíti a feladat feltételeit. Lehetséges megoldási tartomány: az \mathbb{R}^n -es lehetséges megoldás halmaza. Optimális megoldás: egy olyan lehetséges megoldás, ahol a $\min_{x \in \mathbb{R}^n} c^T x$ felveszi a maximumát/minimumát.

Ahhoz, hogy lecserj¹ az egyenl²tlens³geket egyenl⁴ősekre az LP alapfeladatban, adjunk hozzá minden egyenl⁵tlens⁶g bal oldal⁷ához egy mesters⁸ges v⁹áltoz¹⁰ót.

A kapott egyenletrendszer $sz\tilde{A}^3t\tilde{A}jr$ alaknak.

Természetes vektorok: az eredeti vektorok mesterséges vektorok: az \vec{a} -jonan felvett nemegatív vektorok Bázisvektorok: a szektor alakban bal oldalt vektorok Nembázis vektorok: a szektor alakban jobb oldalt vektorok Szektor alakban bázismegoldás: olyan x vektor, amelyben a szektor nembázis vektorok \vec{a} -ra nulla, így a bázisvektorok \vec{a} -ra a jobboldali konstans lesz Lehetséges (fizibilis) bázismegoldás: olyan bázismegoldás, ami egyben lehetséges megoldás is

- iteratív optimum keresés
- ismételt ártárcsákra, azaz szűzakra, a kárvetkezésként betartása mellett:
 - minden iteráció szűzra ekvivalens az ártárcsával
 - minden iteráció bázisra az ártárcsához képest nagyobb vagy egyenlő, mint az előző iterációban
 - minden iteráció bázisra lehetséges megoldás

Mi alapjaitan tájékozódhatunk az optimális megoldásról? Hogyan lehet teljesíteni a feltételeket? Honnan tudjuk, ha az aktuális megoldás optimális? Láthatjuk-e minden LP feladatnak optimuma?

Pivot $\tilde{A} \circ \mathbf{p} \tilde{A} \circ \mathbf{s}$: \tilde{A}^0_j sz $\tilde{A}^3_t \tilde{A}^1_r$ megad \tilde{A}^1_s a egy b \tilde{A}^1_j zis $\tilde{A} \circ \mathbf{s}$ nemb \tilde{A}^1_j zis v \tilde{A}^1_j ltoz \tilde{A}^3 szerep $\tilde{A} \circ \mathbf{n}$ ek félcsere $\tilde{A} \circ \tilde{A} \circ \mathbf{s} \tilde{A} \circ \mathbf{v}$ el Bel $\tilde{A} \circ \mathbf{p} \tilde{A} \tilde{A}^1_j$ ltoz \tilde{A}^3 : az a nemb \tilde{A}^1_j zis v \tilde{A}^1_j ltoz \tilde{A}^3 , ami a k \tilde{A}^1_j vetkező sz $\tilde{A}^3_t \tilde{A}^1_r$ ra \tilde{A}^1_j tt $\tilde{A} \circ \mathbf{r} \tilde{A} \circ \mathbf{s}$ kor b \tilde{A}^1_j zisv \tilde{A}^1_j ltoz \tilde{A}^3 v \tilde{A}^1_j v \tilde{A}^1_j lik Kil $\tilde{A} \circ \mathbf{p} \tilde{A} \tilde{A}^1_j$ ltoz \tilde{A}^3 : az a b \tilde{A}^1_j zisv \tilde{A}^1_j ltoz \tilde{A}^3 , ami a k \tilde{A}^1_j v. sz $\tilde{A}^3_t \tilde{A}^1_r$ ra \tilde{A}^1_j tt $\tilde{A} \circ \mathbf{r} \tilde{A} \circ \mathbf{s}$ kor nemb \tilde{A}^1_j ziss \tilde{A}^1_j v \tilde{A}^1_j lik Sz $\tilde{A}^3_t \tilde{A}^1_r$ ak ekvivalenci \tilde{A}^1_j a: k $\tilde{A} \circ \mathbf{t}$ sz $\tilde{A}^3_t \tilde{A}^1_r$ ekvivalens, ha az \tilde{A}^1_j ltaluk le $\tilde{A} \circ \mathbf{r}$ t egyenletrendszer \tilde{A}^1_j sszes lehets $\tilde{A} \circ \mathbf{g}$ es megold \tilde{A}^1_s a $\tilde{A} \circ \mathbf{s}$ a hozz \tilde{A}^1_j juk tartoz \tilde{A}^3 c $\tilde{A} \circ \mathbf{l} \tilde{f} \tilde{A}^1_j/4$ ggv $\tilde{A} \circ \mathbf{n} \tilde{A}^1_j$ rtekek rendre megegyeznek

- ha adott szűzrban minden cölfa/ggvny egytthat negatív, akkor az aktuális bázis megoldás optimális
- ha nem, vlasszuk a nembázis vjtozák k kálzál belépőváltozáknak valamely k.-at, amelyre a k. cölfa/ggvny egytthat pozitív

- ha ennek a $v_{j|toz^3}$ nak minden egyenletben az egy $\frac{1}{4}$ that \tilde{v} , a feladat nem korlátoz, megállunk
- ha nem, akkor $v_{j|lasszuk}$ az l pozitív egy $\frac{1}{4}$ that \tilde{t} , amelyre a konstans/egy $\frac{1}{4}$ that \tilde{t}^3 abszolút \tilde{t} ke minimális
- hajtsunk végre egy pivot lépést \tilde{t} gy, hogy xk legyen a belépő $v_{j|toz^3}$, \tilde{t} s az l feltétel bázis $v_{j|toz^3}$ ja legyen a kilépő $v_{j|toz^3}$

Generálisan elemi szabályok

Klasszikus szimplex pivot szabály:

- a lehetséges belépő $v_{j|toz^3}$ k közül $\frac{1}{4}$ $v_{j|lasszuk}$ a legnagyobb $c_k - \tilde{t}k$ esetén a legkisebb indexűt
- a lehetséges kilépő $v_{j|toz^3}$ k közül $\frac{1}{4}$ $v_{j|lasszuk}$ a legkisebb l indexű egyenlet $v_{j|toz^3}$ ját

Bland szabály

- a lehetséges belépő $v_{j|toz^3}$ k közül $\frac{1}{4}$ $v_{j|lasszuk}$ a legkisebb indexűt
- a lehetséges $v_{j|toz^3}$ k közül $\frac{1}{4}$ $v_{j|lasszuk}$ a legkisebb indexűt

Legnagyobb névvel

Lexikografikus szabály

- kiegészítő $\frac{1}{4}$ k epszilonokkal mesterségesen a szétírat
- a lehetséges belépő $v_{j|toz^3}$ k közül $\frac{1}{4}$ a legnagyobb $c_k - \tilde{t}k$ esetén $v_{j|lasszuk}$, t $\frac{1}{4}$ bb ilyen esetén a legkisebb indexűt
- a lehetséges kilépő $v_{j|toz^3}$ k közül $\frac{1}{4}$ azt, amelynek l indexű egyenletére az egy $\frac{1}{4}$ that \tilde{t}^3 l \tilde{t} vektor lexikografikusan a legkisebb

Váratlan pivot

- 1 valószínűségi eloszlással megjelölve

Az lp geometriája

Ábrázolhatjuk pl a lehetséges megoldások halmazát koordináta rendszerben, k $\frac{1}{4}$ t $v_{j|toz^3}$ esetében.

Minden feltétel egy egyenest határoz meg, ezeket berajzoljuk. Ezzel valamilyen sokszöget kapunk meg, ennek a sokszögnek a csőcsainak a koordinátái lesznek a lehetséges megoldások.

Kétfázisú szimplex módszer

Ha minden konstans nemnegatív az LP feladatban, akkor mehet a szimplex

De mi van, ha vannak negatív konstansok is?

Vegyünk egy segédfeladatot

- bevezetünk egy \tilde{x}_0 segédváltozót
- legyen w az \tilde{x}_0 célfüggvénye, $w = -x_0$
- t $\frac{1}{4}$ nk \tilde{A} jt szétírat alakra
- vegyünk a legnegatívabb jobboldali egyenletet, \tilde{t} s ebből fejezzük ki x_0 -t
- a t $\frac{1}{4}$ bbi a mesterséges változók
- ezután m $\frac{1}{4}$ r egy lehetséges induló szétíratot kapunk

A standard feladatnak csak akkor létezik lehetséges megoldása, ha $w=0$ a hozzá felírt segédfeladat optimuma.

Ha a segédfeladatot megoldjuk a szimplexszel, \tilde{t} s annak optimuma 0, akkor a megoldás utolsó szétírat bázis l \tilde{t} nyen felírhatunk egy olyan szétíratot, amely az eredeti feladat szétírat, \tilde{t} s bázismegoldása lehetséges megoldás is egyben.

A szétírat felírásának lépései:

- az $x_0 = 0$ feltételt elhagyjuk
- ha x_0 bázis $v_{j|toz^3}$, akkor az egyenletnek jobb oldalán l \tilde{v} nem 0 egy $\frac{1}{4}$ that \tilde{t}^3 $v_{j|toz^3}$ k egyikével végrehajtunk egy pivot lépést
- elhagyjuk x_0 megmaradt erőforrásait
- a $c_k - \tilde{t}k$ \tilde{t} gy egyenletét lecseréljük az eredeti $c_k - \tilde{t}k$ \tilde{t} gyre, amit \tilde{t} árunk az aktuális bázis $v_{j|toz^3}$ knak megfelelően

A kétfázisban pedig az \tilde{t} írt szétíraton futtatjuk a szimplex algoritmust

Speciális esetek

Ciklizáció

Degenerált iteráció: olyan szimplex iteráció, amelyben nem változik a bázismegoldás Degenerált bázismegoldás: olyan bázismegoldás, amelyben egy vagy több bázisváltozó értéke is 0

Ciklizáció: ha a szimplex algoritmus valamely iterációja után egy korábbi szétválasztást visszakapunk, akkor az a ciklizáció

Ha a szimplex algoritmus nem áll meg, akkor ciklizál! A ciklizáció elkerülhető megfelelő pivot szabály alkalmazásával (lexikografikus, Bland szabály) A ciklizáció oka a degeneráció, azaz a bázisváltozók 0-változása a bázismegoldásban

Nem korlátos

Ha az LP feladat maximalizálási/minimalizálási, és a célfüggvény tetszőlegesen nagy/kicsi értéket felvehet, akkor nem korlátos a feladat.

Nincs lehetséges megoldás

Ha a standard alakú LP feladatot kátfélt szimplex módszerrel oldjuk meg, az első felismeri, hogy van-e lehetséges megoldás.

Ha a feladat feladatban az optimum értéke kisebb, mint nulla, akkor nincs lehetséges megoldás, ha 0, akkor van. # 14. Primál-duál feladatpár, dualitási komplementaritási feltételek, egyszértékű feladatok és jellemzőik, a branch and bound módszer, a határozatlan feladat

Primál-duál feladatpár

A primál feladat

- maximalizálunk
- c^T a célfüggvény egyértékű inak a vektora
- A az egyértékű mátrix
- b a konstansok vektora

A duál feladat

- minimalizálunk
- b^T a célfüggvény egyértékű inak a vektora
- A^T az egyértékű mátrix
- c a konstansok vektora
- \leq -ket \geq -re cseréljük

A duál feladat duálisa az eredeti primál feladat

TFH az LP feladatunk egy korlátozott erőforrások mellett maximális nyereséget célzó gyártási folyamat modellje. A duál feladat megoldásában az optimális megoldás a primál feladat i. erőforrásokhoz tartozó marginális ár/árnyéka, azaz az erőforrások értéke az LP megoldásának szemszövegéből. Ha tehát sok van egy erőforrásból, az nem érhet sokat. Továbbá y_i -nál többet nem érdemes fizetni az i. erőforrásért, kevesebbet igen

Dualitási komplementaritási feltételek

Gyenge dualitás

Ha x egy lehetséges megoldás a primál feladatnak, és y egy lehetséges megoldás a duál feladatnak, akkor a duális feladat bármely lehetséges megoldás felső korlátja a primál bármely lehetséges megoldásnak (azaz az optimális megoldásnak is) (azaz a duális feladat bármely lehetséges megoldás nagyobb vagy egyenlő a primál bármely lehetséges megoldásánál)

A korlátozás és a megoldhatóság nem függetlenek egymástól

Ha a primál nem korlátos, akkor a duálnak nincs lehetséges megoldása és fordítva. Lehet, hogy egyiknek sincs lehetséges megoldása. Ha mindkettőnek van, akkor mindkettő korlátos. A primál és a duál feladat egyidejű optimalitása ellenőrizhető.

Erős dualitás

Ha x egy optimális megoldás a primálnak, és y egy optimális megoldás a duál feladatnak, akkor $c^T x = b^T y$.

Ha valamelyik i. feltétel egyenlet nem teljes, azaz nem pontosan egyenlő a kő oldal, akkor a kapcsolás d^3 duál változó biztosan 0. Ha egy primál változó pozitív, akkor a kapcsolás d^3 duális feltétel biztosan teljes.

Egészértékű feladatok és jellemzőik

Tiszta egészértékű feladat (Integer Programming)

- Minden változónak egésznek kell lennie a megoldásban.

Vegyes egészértékű programozási feladat (Mixed Integer Programming)

- Csak néhány változóra kényszerítjük meg, hogy egész legyen

0-1 IP

- minden változó értéke csak vagy 0 vagy 1 lehet

LP lazítás

Egészértékű programozási feladat LP lazítása az az LP, amelyet úgy kapunk, hogy a változókra tett minden egészértékűségi vagy 0-1 megkötést elhagyunk.

- Bármelyik IP lehetséges megoldás tartalmazza része az LP lazítás lehetséges megoldás tartományának
- Maximalizálással az LP lazítás optimum értéke nagyobb egyenlő, mint az IP optimum értéke
- Ha az LP lazítás lehetséges megoldás tartalmaz minden csúcspontja egész, akkor van egész optimális megoldás, ami az IP megoldás is egyben
- Az LP lazítás optimális megoldás bármilyen messze lehet az IP megoldástól.

Branch and bound módszer

1. Láncolás

Megoldjuk az LP lazítást, ha a megoldás egészértékű, akkor done

1. Láncolás

Ha van lezáratlan részfeladatunk, akkor azt egy x_i nem egész változó szerint kő részfeladatra bontjuk. Ha x_i értéke x_i akkor $x_i \leq \text{floor}(x_i)$ és $x_i \geq \text{ceil}(x_i)$ feltételeket vesszük hozzá egy részfeladatunkhoz

- a részproblémákat egy fába rendezzük
- a gyökér az első részfeladat, az LP lazítás
- a lezárzottai az ágaztatott részproblémák
- a hozzávett feltételeket az ágakon adjuk meg
- a csúcsokban jegyezzük az LP-k optimális megoldásait

Lehet, hogy olyan részproblémát kapunk, aminek nincs lehetséges megoldás, ekkor ezt a levelet elhagyjuk. Találhatunk megoldásjelölteket is, ezek alsó korlátok az eredeti IP optimális értékre. Ha találunk korábbi megoldásjelöltnél jobb megoldást, akkor a rosszabbat elvetjük.

Egy csúcs felderített/lezárt, ha

- nincs lehetséges megoldás
- megoldás egészértékű
- felderítettünk már olyan egész megoldást, ami jobb a részfeladat megoldásainál

Egy részfeladatot kizárunk, ha

- nincs lehetséges megoldás
- felderítettünk már olyan egész megoldást, ami jobb a részfeladat megoldásainál

A hajtás feladat

Egy olyan IP-t, amiben csak egy feltétel van, hajtás feladatnak nevezzük. Van egy hajtásunk egy fix kapacitással, és tárgyai, értékekkel és súlyokkal megadva.

Maximalizálni akarjuk a tárgyakba rakott tárgyak értéket, úgy hogy a benne lévő tárgyak nem haladhatják meg a hajtás kapacitását persze. 0-1 IP feladat, egy tárgyat viszünk vagy nem

Az LP lazítás kényelmesen számítható, a relatív hasznosság szerint tesszük a tárgyakat a tájékoztatóba, vagyis az árték/súly hányadosuk szerint. Branch and bound módszerrel ez is megoldható

Legrosszabb esetben 2^n részfeladatot kell megoldani, NP nehéz a feladat. Egyszerűen csak a rosszabb, $2^M n$, ahol M a lehetséges egyszerűk száma egy változóra

15. Processzusok, szálak/fonalak, processzus létrehozása/befejezése, processzusok állapottai, processzus leírása. Átvezetési stratégiák és algoritmusok kiegészítve, interaktív és valószínű rendszereknél, átvezetési algoritmusok céljai. Kontextus-csere

Operációs rendszer

A számítógépeknek azt az alapprogramját, mely közvetlenül kezeli a hardvert, és egy egységes környezetet biztosít a számítógépen futtatandó alkalmazásoknak, operációs rendszernek nevezzük. Egy modern számítógép a következőkből áll:

- egy vagy több processzor
- memória
- lemezek
- I/O eszközök
- áram

Ezen komponensek kezelése egy szoftver tevékenység. Ez az operációs rendszer feladatai:

- felhasználók kényelmének, védelmének biztosítása
- egy egységes környezetet biztosít a számítógépen futtatandó alkalmazásoknak
- a rendszer hatékonyságának, teljesítményének maximalizálása = erőforrások kezelése
- a programok végrehajtását vezérli
- biztosítja a felhasználók és a számítógépes rendszer közötti kommunikációt

Feladatok:

- Rendszerhéj (shell)
 - Feladata a parancsértelmezés.
 - Lehet a shell parancssoros (CLI - Command Line Interface - mint, pl. DOS), vagy grafikus felület
 - Kapcsolattartás a felhasználóval
- Alacsony szintű segédprogramok
 - felhasználói "álmény" fokozás kiemelés programok (pl. szövegszerkesztők, fordítóprogramok), amelyek nem kapcsolnak a rendszer elválaszthatatlan részéhez
- Kernel
 - az operációs rendszer alapja (maga), amely felelős a hardver erőforrásainak kezeléséért
 - közvetlenül a hardverrel áll kapcsolatban.
 - Ki- és bemeneti eszközök kezelése (billentyűzet, monitor stb.)
 - Programok, folyamatok futásának kezelése
 - Indítás, futási feltételek biztosítása, leállítás
 - Memória-hozzáférés biztosítása
 - Processzor idejének elosztása

Az operációs rendszerek csoportosítása

- Felhasználók száma szerint:
 - egy felhasználó pl.: DOS, Win 9x
 - több felhasználó pl. Linux, Win NT
- Hardver architektúra szerint:
 - kisgépek (UNIX)
 - nagygépek (Main Frame, Cray - szuper számítógépek)
 - mikrogépek (DOS, WIN 9X, UNIX)
- Processzorkezelés szerint:
 - egy feladatos (DOS)
 - több feladatos (WIN 9X, WIN NT, UNIX)
- Cél szerint:

- Általános (DOS, WIN 9X, WIN NT, UNIX)
- speciális (folyamatvezérlő operációs rendszerek)
- Operációs rendszer felépítése szerint:
 - monolitikus

- A monolitikus operációs rendszer (mint például a UNIX) magja egyetlen programból áll. Ebben a programban az eljárások szabadon használhatják egymást, a kerneltől való kommunikáció eljárássparamétereken és globális változókon keresztül zajlik.

- részeges szerkezetű (WIN NT, UNIX)
 - A részeg szerkezetű operációs rendszer magja több modulból áll, és a modulok között egy export-import hierarchia figyelhető meg: minden modul kizárólag a hierarchiában alatta lévő modul interfészét használja.
- kliens/szerver felépítésű - Hálózati operációs rendszer
 - a szerveren fut, és lehetőséget tesz a szervernek az adatok, felhasználók, csoportok, alkalmazások, a hálózati biztonság és egyéb hálózati funkciók kezelésére.
 - A kliens/szerver hálózati operációs rendszerek lehetőséget tesznek funkciók és alkalmazások pontosítására egy vagy több dedikált szerveren. A szerver a rendszer kerneljén keresztül, engedélyezi az erőforrásokhoz való hozzáférést és biztonságos kapcsolatot nyújt
- vegyes
- virtuális gépek
 - A virtuális gépeken alapuló operációs rendszerben kerneljén helyezkednek el a virtuális gépeket menedzselő (hypervisor) rendszerrutinok. Ez a program lehetővé teszi a hardver erőforrásainak (CPU, diszka, perifériák, memória, ...) több operációs rendszer közötti hatékony elosztását. A hypervisor leggyakrabban a számítógépes hardvert "táblászárrá" teszi, hogy a rajta futó operációs rendszerek azt higgyék, hogy kivétel nélkül az egész gépet (pedig "csak" egy virtuális gép) futtatják
- A felhasználói felület szerint:
 - szöveges (DOS, UNIX)
 - grafikus (WINDOWS)

Op. rendszer generációk

- Első generációs (1945-1955)
 - nincs os. leginkább csak hardver elemekből állt (különböző kapcsolók, címkiválasztó kulcsok, indító-, megállító-, leállítási és leállításra való reagálást kiváltó gombok stb.)
 - programozás = gépkód = programok valószínűleg az áramvezérlőnek vezérlője
 - bináris kódolás
- Második generációs (1955-1965)
 - os van
 - egyidejűleg 1 processzus
 - fortran programozás
- Harmadik generációs (1965-1980)
 - os van, szoftverrel megvalósított operációs rendszer
 - integrált áramkörök, multiprogramozás
 - egyidejűleg több proc
 - CPU időszelvényezés (time slicing): egy processzus egy meghatározott max időintervallumon keresztül használhatja a CPU-t folyamatosan (ez a t_{max} idő). Ha ez letelik az op.rendszer processzus átvezeti a CPU-t egy másik processzusnak
 - Átmeneti tárolás (spooling): az I/O adatok először gyorsan átkerülnek, majd a processzus innen kapja/ide adja az adatait
- Negyedik generációs (1980-tól)
 - személyi számítógépek
 - parancssoros, grafikus felület
 - pc, workstation: egyetlen felhasználó, egy időben több feladat (Windows, MacOS)
 - hálózati os: hálózaton keresztül több felhasználó, kapcsolódik, minden felhasználó több feladatot futtathat (Unix, Linux)
 - osztott os: egy feladatot egy időben több számítógépes rendszer végrehajt

SZERINTEM INNENTÁL KELL

Processzusok, szálak/fonalak, processzus létrehozása/befejezése, processzusok

Állapotai, processzus leírása

Processzus

- A végrehajtás alatt lévő program
- Szekvenciálisan végrehajtott program
- Egyidejűleg több processzus létezik: A processzor idejét meg kell osztani az egyidejűleg létező processzusok között: időosztás (time sharing)
- Futó processzusok is létrehozhatnak processzusokat: Kooperatív folyamatok, egymással egy időtműködés, de amíg egy félregetlen processzusok
- Az erőforrásokat az OS-től kapják (centralizált erőforrás kezelés)
- jogosultságokkal rendelkeznek
- Előtérben és háttérben futó folyamatok Processzus Állapotok:
- Futóskor: készen áll a futásra, csak ideiglenesen le lett állítva, hogy egy másik processzus futhasson
- Futó: a proc bitkolja a CPU-t
- Blokkolt: bizonyos késés esemény bekövetkezéséig nem képes futni
- Inicializálás
- Terminálás
- Felfüggesztett

Processzustáblázat és PCB

A proc nyilvántartására, tulajdonságainak leírására szolgáló memóriaterület. Processzusoként egy egy bejegyzés - Processzus vezérlő blokk (PCB) PCB tartalma:

- azonosító: processzus id
- processzus állapota
- CPU állapota: a kontextus cseréhez
- jogosultságok, prioritás
- birtokolt erőforrások

Processzus létrehozása

- Futó processzusok is létrehozhatnak processzusokat: Kooperatív folyamatok, egymással egy időtműködés, de amíg egy félregetlen processzusok
- Egyszerű esetekben megoldható, hogy minden processzus előrhessen az OS elindulása után
- Általános célú rendszerekben szükség van a processzusok létrehozására és megszüntetésére
- Processzusokat létrehozó események:
 - Rendszer inicializálása
 - Felhasználó által kezdeményezett
 - Kétféle feladat kezdeményezése
- Az OS indulásakor sok processzus keletkezik:
 - Felhasználókkal tartják a kapcsolatot: Előtérben futnak
 - Nincsenek felhasználóhoz rendelve:
 - Saját feladatuk van
 - Háttérben futnak
- Lépcsősei:
 1. Memóriaterület foglalása a PCB számára
 2. PCB kitöltése inicializációs adatokkal
 3. Programszöveg, adatok, verem számára memóriafoglalás, betöltés
 4. A PCB procok létrehozása, futóskor állapota. Ettől kezdve a proc osztozik a CPU-n.

Processzus befejezése

- Szabályos kilépcső (exit(0)): munkáns, végzett a feladattal
- Kilépcső hiba miatt
- Kilépcső végzetes hiba miatt: munkáns, illegális utasítás, nullával osztás
- Egy másik proc megsemmisíti: munkáns, más proc kill() utasítására
- Lépcsősei: 1. Gyermek procok megszüntetése (rekurzív) 2. PCB procok létrehozása és levétel, terminális állapot. Ettől kezdve a proc nem osztódik a CPU-n 3. Proc bitrokban lévő erőforrások felszabadítása (pl. fájlok lezárása) 4. A memóriaterületnek (konstansok, változó, dinamikus változó) megfelelő memóriaterület felszabadítása 5. PCB memóriaterületének felszabadítása

Szállak/fonalak (thread)

- $\tilde{A}n\tilde{A}j\tilde{l}\tilde{A}^3$ $\tilde{v}\tilde{A}cgrehaj\tilde{t}\tilde{A}jsi$ $\tilde{egys}\tilde{A}c\tilde{g}k\tilde{A}c\tilde{n}t$ $\tilde{m}\tilde{A}\pm k\tilde{A}j\tilde{d}\tilde{A}$ program, objektum, szekvenci $\tilde{A}j$ lisan $\tilde{v}\tilde{A}cgrehajthat\tilde{A}^3$ $\tilde{ut}\tilde{A}t\tilde{A}js$ -sorozat
- A proc hozza l $\tilde{A}c\tilde{t}re$ (ak $\tilde{A}j$ r t $\tilde{A}j\tilde{l}b\tilde{b}et$ is egyszerre)
- Osztozik a l $\tilde{A}c\tilde{t}rehoz\tilde{A}^3$ proc er $\tilde{A}f\tilde{o}rr\tilde{A}jsain$
- Egy folyamaton bel $\tilde{A}j\tilde{l}$ t $\tilde{A}j\tilde{l}b\tilde{b}$ tev $\tilde{A}c\tilde{k}enys\tilde{A}c\tilde{g}$ $\tilde{v}\tilde{A}cgezh\tilde{e}t\tilde{A}$ p $\tilde{A}j$ rhuzamosan
- Sz $\tilde{A}j$ lak megval $\tilde{A}^3s\tilde{A}t\tilde{A}jsa$:
 - A felhaszn $\tilde{A}j\tilde{l}\tilde{A}^3$ kezeli a sz $\tilde{A}j$ lakat egy f $\tilde{A}j\tilde{g}v\tilde{A}cnyk\tilde{A}jnyvt\tilde{A}j$ r seg $\tilde{A}ts\tilde{A}c\tilde{g}\tilde{A}c\tilde{v}el$. Ekkor a kernel (az oper $\tilde{A}jci\tilde{A}^3s$ rendszer alapja (magja), amely felel $\tilde{A}s$ a hardver er $\tilde{A}f\tilde{o}rr\tilde{A}jsainak$ kezel $\tilde{A}cs\tilde{A}c\tilde{A}crt$) nem tud semmit a sz $\tilde{A}j$ lakr \tilde{A}^3l
 - A kernel kezeli a sz $\tilde{A}j$ lakat. Sz $\tilde{A}j$ lak l $\tilde{A}c\tilde{t}rehoz\tilde{A}jsa$ $\tilde{A}cs$ megsz $\tilde{A}j\tilde{n}tet\tilde{A}cse$ kernelh $\tilde{A}v\tilde{A}jsokkal$ t $\tilde{A}jrt\tilde{A}c\tilde{n}ik$

$\tilde{A}temez\tilde{A}csi$ strat $\tilde{A}c\tilde{g}i\tilde{A}jk$ $\tilde{A}cs$ algoritmusok k $\tilde{A}j\tilde{l}te\tilde{g}elt$, interakt $\tilde{A}v$ $\tilde{A}cs$ val \tilde{A}^3s idej $\tilde{A}\pm$ rendszerekn $\tilde{A}cl$, $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}csi$ algoritmusok c $\tilde{A}cljai$

$\tilde{A}temez\tilde{A}$

- Egy CPU $\tilde{A}j\tilde{l}$ rendelke $\tilde{A}csre$. Processzusok versengenek a CPU- $\tilde{A}crt$
- Az OS d $\tilde{A}j\tilde{n}ti$ el, hogy melyik kapja meg a CPU-t
- Az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ (scheduler) hozza meg a d $\tilde{A}j\tilde{n}t\tilde{A}cst$ i $\tilde{A}temez\tilde{A}csi$ algoritmus
- Feladata: Egy adott id $\tilde{A}p\tilde{o}ntban$ fut $\tilde{A}jsk\tilde{A}csz$ procok k $\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{A}j\tilde{l}$ egy kiv $\tilde{A}j$ laszt $\tilde{A}jsa$, amely a k $\tilde{A}j\tilde{l}vetkezh\tilde{A}kben$ a CPU-t bitrokolni fogja
- Mikor kell $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$? amikor egy processus befejez $\tilde{A}dik$ vagy blokkol \tilde{A}^3dik
- C $\tilde{A}cljai$:
 - a CPU legyen j \tilde{A}^3l kihaszn $\tilde{A}jt$
 - az $\tilde{A}j\tilde{t}fut\tilde{A}jsi$ id \tilde{A} (proc l $\tilde{A}c\tilde{t}rejt\tilde{A}j\tilde{t}t\tilde{A}c\tilde{t}\tilde{A}l$ megsz $\tilde{A}\pm n\tilde{A}cs\tilde{A}cig$ eltelt id \tilde{A}) legyen r $\tilde{A}j\tilde{v}id$
 - $\tilde{egys}\tilde{A}c\tilde{g}nyi$ id \tilde{A} alatt min $\tilde{A}cl$ t $\tilde{A}j\tilde{l}b\tilde{b}$ proc teljes $\tilde{A}j\tilde{l}j\tilde{A}j\tilde{n}$

$\tilde{A}temez\tilde{A}cs$ k $\tilde{A}j\tilde{l}te\tilde{g}elt$ rendszerekben

A manaps $\tilde{A}j$ g haszn $\tilde{A}j$ latos op.rendszerek nem tartoznak a k $\tilde{A}j\tilde{l}te\tilde{g}elt$ rendszerek (: El $\tilde{A}re$ meghat $\tilde{A}j$ rozott sorrend szerint $\tilde{v}\tilde{A}cgrehaj\tilde{t}and\tilde{A}^3$ feladatok egy $\tilde{A}j\tilde{t}te$.) vil $\tilde{A}jg\tilde{A}jba$, m $\tilde{A}c\tilde{g}is$ $\tilde{A}c\tilde{r}demes$ r $\tilde{A}j\tilde{v}iden$ megeml $\tilde{A}teni$ ezek $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}csi$ t $\tilde{A}pusait$. - Sorrendi $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}cs$: - Fut $\tilde{A}jsra$ k $\tilde{A}csz$ folyamatok egy v $\tilde{A}j$ rakoz \tilde{A}^3 sorban helyezkednek el. - A sorban lev \tilde{A} els \tilde{A} folyamatot haj $\tilde{t}ja$ $\tilde{v}\tilde{A}cgre$ a k $\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{p}onti$ $\tilde{egys}\tilde{A}c\tilde{g}$. Ha befejez $\tilde{A}dik$ a folyamat $\tilde{v}\tilde{A}cgrehaj\tilde{t}\tilde{A}jsa$, az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ a sorban k $\tilde{A}j\tilde{l}vetkezh\tilde{A}$ feladatot veszi el \tilde{A} . - $\tilde{A}j$ feladatok a sor $\tilde{v}\tilde{A}c\tilde{g}\tilde{A}c\tilde{re}$ ker $\tilde{A}j\tilde{l}nek$ - Ha az aktu $\tilde{A}j$ lisan fut \tilde{A}^3 folyamat blokkol \tilde{A}^3dik , akkor a sorban k $\tilde{A}j\tilde{l}vetkezh\tilde{A}$ folyamat j $\tilde{A}j\tilde{n}$, m $\tilde{A}g$ a blokkolt folyamat, ha $\tilde{A}j\tilde{ra}$ fut $\tilde{A}jsra$ k $\tilde{A}csz$ lesz, akkor a sor $\tilde{v}\tilde{A}c\tilde{g}\tilde{A}c\tilde{re}$ ker $\tilde{A}j\tilde{l}$, $\tilde{A}cs$ majd id $\tilde{A}vel$ $\tilde{A}j\tilde{ra}$ r $\tilde{A}j$ ker $\tilde{A}j\tilde{l}$ a vez $\tilde{A}crl\tilde{A}cs$. - Legr $\tilde{A}j\tilde{videbb}$ feladat el $\tilde{A}sz\tilde{A}j\tilde{r}$: - az a folyamat ker $\tilde{A}j\tilde{l}$ el $\tilde{A}sz\tilde{A}j\tilde{r}$ $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}csre$, melyiknek a legkisebb a fut $\tilde{A}jsi$ ideje. - az alkalmazhat $\tilde{A}^3s\tilde{A}jg$ szempontj $\tilde{A}jb\tilde{A}^3l$ nem ide $\tilde{A}j$ lis, ha nem tudjuk el $\tilde{A}re$ a folyamatok $\tilde{v}\tilde{A}cgrehaj\tilde{t}\tilde{A}jsi$ idej $\tilde{A}c\tilde{t}$. - Legr $\tilde{A}j\tilde{videbb}$ marad $\tilde{A}c\tilde{k}$ fut $\tilde{A}jsidej\tilde{A}\pm$: - Ismerni kell a folyamatok fut $\tilde{A}jsi$ idej $\tilde{A}c\tilde{t}$ el $\tilde{A}re$. - Amikor $\tilde{A}j$ folyamat $\tilde{A}c\tilde{r}kezik$, vagy a blokkol $\tilde{A}js$ miatt egy k $\tilde{A}j\tilde{l}vetkezh\tilde{A}$ folyamathoz ker $\tilde{A}j\tilde{l}$ a vez $\tilde{A}crl\tilde{A}cs$, akkor nem a teljes folyamat $\tilde{v}\tilde{A}cgrehaj\tilde{t}\tilde{A}jsi$ idej $\tilde{A}c\tilde{t}$, hanem csak a h $\tilde{A}j\tilde{tral}\tilde{A}cv\tilde{A}$ id $\tilde{A}t$ vizsg $\tilde{A}j$ lja az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$, $\tilde{A}cs$ amelyik folyamatnak legkisebb a marad $\tilde{A}c\tilde{k}$ fut $\tilde{A}jsi$ ideje, az ker $\tilde{A}j\tilde{l}$ $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}csre$

- H $\tilde{A}j$ romszint $\tilde{A}\pm$ fut $\tilde{A}jsidej\tilde{A}\pm$:
 - A feladatok a k $\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{p}onti$ mem $\tilde{A}^3ri\tilde{A}jban$ vannak, k $\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{A}j\tilde{l}$ egyet haj \tilde{t} $\tilde{v}\tilde{A}cgre$ a k $\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{p}onti$ $\tilde{egys}\tilde{A}c\tilde{g}$. El $\tilde{A}fordulhat$, hogy a t $\tilde{A}j\tilde{l}bbi$ feladat k $\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{A}j\tilde{l}$ ki kell rakni egyet a h $\tilde{A}j\tilde{tt}\tilde{A}crt\tilde{A}j\tilde{rba}$, mivel a m $\tilde{A}\pm k\tilde{A}j\tilde{d}\tilde{A}cs$ sor $\tilde{A}jn$ elfogyhat a mem \tilde{A}^3ria .
 - Az a d $\tilde{A}j\tilde{n}t\tilde{A}cst$, hogy a fut $\tilde{A}jsra$ jelentkezh \tilde{A} folyamatok milyen sorrendben ker $\tilde{A}j\tilde{l}jenek$ be a mem $\tilde{A}^3ri\tilde{A}jba$, a bebocs $\tilde{A}jt\tilde{A}^3$ $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ hozza meg

$\tilde{A}temez\tilde{A}cs$ interakt $\tilde{A}v$ rendszerekn $\tilde{A}cl$

- Round Robin
 - Az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ be $\tilde{A}j\tilde{l}l\tilde{A}t$ egy id $\tilde{A}ntervallumot$ egy id $\tilde{A}z\tilde{A}t\tilde{A}$ seg $\tilde{A}ts\tilde{A}c\tilde{g}\tilde{A}c\tilde{v}el$ $\tilde{A}cs$ amikor az id $\tilde{A}z\tilde{A}t\tilde{A}$ lej $\tilde{A}j$ r megsz $\tilde{A}k\tilde{A}t\tilde{A}jst$ ad.
 - Megadott id $\tilde{A}k\tilde{A}j\tilde{l}z\tilde{A}j\tilde{n}k\tilde{A}c\tilde{n}t$ $\tilde{A}^3ramegsh $\tilde{A}k\tilde{A}t\tilde{A}js$ k $\tilde{A}j\tilde{l}vetkezik$ be $\tilde{A}cs$ ekkor az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ a k $\tilde{A}j\tilde{l}vetkezh\tilde{A}$ folyamatnak adja a processzort.$
 - A folyamatokat egy sorban t $\tilde{A}j$ rolja a rendszer, $\tilde{A}cs$ amikor lej $\tilde{A}j$ rt az id $\tilde{A}szelet$, akkor az a folyamat, amelyikt $\tilde{A}l$ az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ $\tilde{A}c\tilde{p}pen$ elveszi a vez $\tilde{A}crl\tilde{A}cst$, a sor $\tilde{v}\tilde{A}c\tilde{g}\tilde{A}c\tilde{re}$ ker $\tilde{A}j\tilde{l}$
- Priorit $\tilde{A}jsos$ $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}cs$
 - Felmer $\tilde{A}j\tilde{l}$ az ig $\tilde{A}cny$, hogy nem felt $\tilde{A}c\tilde{t}len\tilde{A}j\tilde{l}$ egyform $\tilde{A}jn$ fontos minden egyes folyamat.
 - A folyamatokhoz egy fontos $\tilde{A}jgi$ m $\tilde{A}c\tilde{r}\tilde{A}sz\tilde{A}jmot$, priorit $\tilde{A}jst$ (priorit $\tilde{A}jsi$ oszt $\tilde{A}jlyt$) rendel hozz $\tilde{A}j$
 - A legmagasabb priorit $\tilde{A}js\tilde{A}^o$ fut $\tilde{A}jsk\tilde{A}csz$ processzus kapja meg a CPU-t

$\tilde{A}temez\tilde{A}cs$ val \tilde{A}^3s idej $\tilde{A}\pm$ rendszerekn $\tilde{A}cl$

Alapvet \tilde{A} szerepe van az id $\tilde{A}nek$ Ha a feladatainknak nemcsak azt szabjuk meg, hogy haj $\tilde{t}\tilde{A}^3djanak$ $\tilde{v}\tilde{A}cgre$ valamilyen korrekt $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}cs$ szerint, hanem az is egy krit $\tilde{A}c\tilde{r}ium$, hogy egy adott k $\tilde{A}c\tilde{r}\tilde{A}cst$ valamilyen id $\tilde{A}n$ bel $\tilde{A}j\tilde{l}$ ki kell szolg $\tilde{A}j$ lni, akkor val \tilde{A}^3s idej $\tilde{A}\pm$ op.rendszerr $\tilde{A}l$ besz $\tilde{A}cl\tilde{A}j\tilde{n}k$. A megfelel \tilde{A} hat $\tilde{A}jrid\tilde{A}k$ betart $\tilde{A}jsa$ $\tilde{A}jg$ val $\tilde{A}^3s\tilde{A}that\tilde{A}^3$ meg, hogy egy programot t $\tilde{A}j\tilde{l}b\tilde{b}$ folyamatra bontunk, $\tilde{A}cs$ ezeknek a r $\tilde{A}j\tilde{v}id$ folyamatoknak az $\tilde{A}j\tilde{t}emez\tilde{A}$ biztos $\tilde{A}tja$ a sz $\tilde{A}j$ mukra el $\tilde{A}Art$ hat $\tilde{A}jrid\tilde{A}$ betart $\tilde{A}js\tilde{A}jt$ - Szigor \tilde{A}^o val \tilde{A}^3s idej $\tilde{A}\pm$ rendszer - a hat $\tilde{A}jrid\tilde{A}$ betart $\tilde{A}jsa$ k $\tilde{A}j\tilde{l}telezh\tilde{A}$ - Toler $\tilde{A}jns$ val \tilde{A}^3s idej $\tilde{A}\pm$ (soft real-time) rendszer - a hat $\tilde{A}jrid\tilde{A}k$ kis mulaszt $\tilde{A}jsa$ m $\tilde{A}c\tilde{g}$ elfogadhat \tilde{A}^3 , toler $\tilde{A}j$ lhat \tilde{A}^3 .

Kontextus csere

Egy CPU van \tilde{A}^3 s \tilde{t}^3 bb egyidejűleg \tilde{l}^3 tez \tilde{A}^3 processzus. A CPU v \tilde{A}^3 ltakozva hajtja v \tilde{A}^3 gre a processzusokat. A kontextus csere, amikor a CPU \tilde{A}^3 tv \tilde{A}^3 lt P1 processzusra P2 processzusra. Ilyenkor P1 \tilde{A}^3 llapot \tilde{A}^3 t el kell menteni a CPU regisztereib \tilde{A}^3 , az erre fentartott mem \tilde{A}^3 riater \tilde{A}^3 4ltre, majd P2 mentett \tilde{A}^3 llapot \tilde{A}^3 t vissza kell \tilde{A}^3 llatani a CPU regisztereiben.

SZERINTEM INNENTÁL MÁR NEM KELL

Oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszerek feladatai, fajt \tilde{A}^3 i, fel \tilde{A}^3 p \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 sei \tilde{A}^3 s felhasznál \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 si ter \tilde{A}^3 4letei. P \tilde{A}^3 rhuzamoss \tilde{A}^3 ggal kapcsolatos fogalmak, probl \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 k \tilde{A}^3 s megold \tilde{A}^3 saik. Fogalmak, sz \tilde{A}^3 lak fogalma, megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 saik \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 temez \tilde{A}^3 si m \tilde{A}^3 dszerek. Mem \tilde{A}^3 riakezel \tilde{A}^3 ssel, \tilde{A}^3 llom \tilde{A}^3 nyrendszerekkel \tilde{A}^3 s szolg \tilde{A}^3 ltat \tilde{A}^3 saikkal kapcsolatos fogalmak \tilde{A}^3 s megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 si m \tilde{A}^3 dszerek

Mem \tilde{A}^3 riakezel \tilde{A}^3 ssel, \tilde{A}^3 llom \tilde{A}^3 nyrendszerekkel \tilde{A}^3 s szolg \tilde{A}^3 ltat \tilde{A}^3 saikkal kapcsolatos fogalmak \tilde{A}^3 s megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 si m \tilde{A}^3 dszerek

Mem \tilde{A}^3 riakezel \tilde{A}^3 s A mem \tilde{A}^3 ria az egyik legfontosabb (\tilde{A}^3 s gyakran a legsz \tilde{A}^3 k \tilde{A}^3 sebb) er \tilde{A}^3 forr \tilde{A}^3 s, amivel egy oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszernek gazd \tilde{A}^3 lkodnia kell; f \tilde{A}^3 leg a t \tilde{A}^3 bbfelhasznál \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 s rendszerekben, ahol gyakran olyan sok \tilde{A}^3 s nagy folyamat fut, hogy egy \tilde{A}^3 4tt nem f \tilde{A}^3 mek be egyszerre a mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 ba. A t \tilde{A}^3 bbfeladatos feldolgoz \tilde{A}^3 s megjelen \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 vel azonban sz \tilde{A}^3 4ks \tilde{A}^3 gess \tilde{A}^3 v \tilde{A}^3 lt a mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 nak a fut \tilde{A}^3 folyamatok k \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 tti valamilyen \tilde{a}^3 g \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 eloszt \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 ra. - Multiprogramoz \tilde{A}^3 s megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 sa r \tilde{A}^3 gz \tilde{A}^3 tett mem \tilde{A}^3 ria szeletekkel. - Osszuk fel a mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 t n szeletre. (Fix szeletek) pl. rendszerind \tilde{A}^3 sn \tilde{A}^3 l ez megtehet \tilde{A}^3 - a f \tilde{A}^3 mem \tilde{A}^3 ria kihasznál \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 sa nem j \tilde{A}^3 : minden program, m \tilde{A}^3 ret \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 l f \tilde{A}^3 4ggetlen \tilde{A}^3 4l egy eg \tilde{A}^3 sz part \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 t elfoglal. - Megold \tilde{A}^3 s: nem egyenl \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 ret \tilde{A}^3 ± part \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 k - Multiprogramoz \tilde{A}^3 s megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 sa mem \tilde{A}^3 ria csere használ \tilde{A}^3 lattal. - Teljes folyamat mozgat \tilde{A}^3 sa mem \tilde{A}^3 ria-lemez k \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 tt - Nincs r \tilde{A}^3 gz \tilde{A}^3 -tett mem \tilde{A}^3 ria part \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 , mindegyik dinamikusan v \tilde{A}^3 ltozik, ahogy az op.rendszer odavissza rakosgatja a folyamatokat. - Dinamikus, jobb mem \tilde{A}^3 ria kihasznál \tilde{A}^3 ts \tilde{A}^3 g \tilde{A}^3 ° lesz a rendszer, de a sok csere lyukakat hoz \tilde{l}^3 tre! i Mem \tilde{A}^3 ria t \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 r \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 st kell v \tilde{A}^3 gezni - Multiprogramoz \tilde{A}^3 s megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 sa virtu \tilde{A}^3 lis mem \tilde{A}^3 ria használ \tilde{A}^3 lat \tilde{A}^3 val. - Egy program használ \tilde{A}^3 hat t \tilde{A}^3 bb mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 t mint a rendelkez \tilde{A}^3 sre \tilde{A}^3 ll \tilde{A}^3 fizikai m \tilde{A}^3 ret. - Az oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszer csak a \tilde{a}^3 s \tilde{A}^3 4ks \tilde{A}^3 ges r \tilde{A}^3 cszt \tilde{A}^3 tartja a fizikai mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 ban - MMU - virtu \tilde{A}^3 lis c \tilde{A}^3 mek fizikai c \tilde{A}^3 mekre val \tilde{A}^3 lek \tilde{A}^3 p \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 se - Multiprogramoz \tilde{A}^3 s szegment \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 ssal A megold \tilde{A}^3 st a virtu \tilde{A}^3 lismem \tilde{A}^3 ria kezel \tilde{A}^3 s jelentette. Az oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszer \tilde{A}^3 gy szabad \tilde{A}^3 t fel mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 t az \tilde{A}^3 ppen fut \tilde{A}^3 program sz \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 ra, hogy a mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 ban t \tilde{A}^3 rolt, de \tilde{A}^3 ppen nem használ \tilde{A}^3 lt blokkokat (lapokat) ki \tilde{A}^3 ra a k \tilde{A}^3 4ks \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 rol \tilde{A}^3 ra, amikor pedig ism \tilde{A}^3 ct sz \tilde{A}^3 4ks \tilde{A}^3 g van r \tilde{A}^3 juk, visszaolvassa \tilde{A}^3 ket. Ilyenkor az oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszer ad a k \tilde{A}^3 zponti mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 b \tilde{A}^3 l egy akkora r \tilde{A}^3 cszt, amelyben a folyamat a legfontosabb r \tilde{A}^3 cszeit el tudja t \tilde{A}^3 rolni. A t \tilde{A}^3 bbit kirakja a h \tilde{A}^3 tt \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 rra (az \tilde{A}^3 n. lapoz \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 ba, Unix-ban ezt swap-nek h \tilde{A}^3 v \tilde{A}^3 jk (a procok akkor is futhatnak ha csak r \tilde{A}^3 cszek vannak a mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 ban)). Ez a megold \tilde{A}^3 s az \tilde{A}^3 rt m \tilde{A}^3 +k \tilde{A}^3 d \tilde{A}^3 ik, mert a programok legt \tilde{A}^3 bb \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 r egy elj \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 son bel \tilde{A}^3 4l ciklusban dolgoznak, nem csin \tilde{A}^3 lnak gyakran nagy ugr \tilde{A}^3 sokat a program egyik v \tilde{A}^3 g \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 l a m \tilde{A}^3 sikra. A k \tilde{A}^3 zponti egys \tilde{A}^3 g fel van szerelve egy \tilde{A}^3 gynevezett mem \tilde{A}^3 riakezel \tilde{A}^3 egys \tilde{A}^3 ggel (MMU), amely figyeli, hogy olyan k \tilde{A}^3 dr \tilde{A}^3 cszre ker \tilde{A}^3 4l-e a vez \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 s, amely nincs benn a k \tilde{A}^3 zponti mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 ban (mert p \tilde{A}^3 cl \tilde{A}^3 ul a h \tilde{A}^3 tt \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 rra van kirakva). Mem \tilde{A}^3 riahasznál \tilde{A}^3 lat szerint a programokat 2 r \tilde{A}^3 cszre oszthatjuk: - rezidens (\tilde{A}^3 lland \tilde{A}^3 an a mem \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 ban van, gyorsabb, t \tilde{A}^3 ±z \tilde{A}^3 l, v \tilde{A}^3 rusirt \tilde{A}^3) - tranzien (csak megh \tilde{A}^3 v \tilde{A}^3 jskor t \tilde{A}^3 lt \tilde{A}^3 dik be, helytakar \tilde{A}^3 kosabb)

\tilde{A}^3 llom \tilde{A}^3 nyrendszerek (file system) A sz \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 g \tilde{A}^3 pek az adatokat k \tilde{A}^3 4l \tilde{A}^3 nb \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 fizikai h \tilde{A}^3 tt \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 rrakon t \tilde{A}^3 rolhat \tilde{A}^3 jk, a sz \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 -t \tilde{A}^3 g \tilde{A}^3 p k \tilde{A}^3 nyelmes használ \tilde{A}^3 hat \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 ga \tilde{A}^3 rdek \tilde{A}^3 ben az oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszerek egys \tilde{A}^3 ges logikai szeml \tilde{A}^3 letet vezetnek be az adatt \tilde{A}^3 rol \tilde{A}^3 sra \tilde{A}^3 s adatt \tilde{A}^3 rakra Az oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszer t \tilde{A}^3 mogat \tilde{A}^3 st ny \tilde{A}^3 jthat a f \tilde{A}^3 jl tartalm \tilde{A}^3 nak kezel \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 ben, a f \tilde{A}^3 jl szerkezet \tilde{A}^3 nek (adatszerkezet) l \tilde{A}^3 trehoz \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 ban. \tilde{A}^3 llom \tilde{A}^3 nyrendszer: f \tilde{A}^3 jlök t \tilde{A}^3 rol \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 nak \tilde{A}^3 s rendszerez \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 nek a m \tilde{A}^3 dszere, ide \tilde{A}^3 rtve a t \tilde{A}^3 rolt adatokhoz val \tilde{A}^3 hozz \tilde{A}^3 f \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 se \tilde{A}^3 s az adatok egyszer \tilde{A}^3 ± megtal \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 sa is

P \tilde{A}^3 rhuzamoss \tilde{A}^3 ggal kapcsolatos fogalmak, probl \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 k \tilde{A}^3 s megold \tilde{A}^3 saik A CPU minden id \tilde{A}^3 pillanatban egy programot futtat, az egyik program v \tilde{A}^3 grehajt \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 l a m \tilde{A}^3 sik program v \tilde{A}^3 grehajt \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 ra v \tilde{A}^3 lt. Ez a p \tilde{A}^3 rhuzamoss \tilde{A}^3 g ill \tilde{A}^3 °zi \tilde{A}^3 j \tilde{A}^3 t kelti a felhasznál \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 ban, de val \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 ban nem err \tilde{A}^3 l van sz \tilde{A}^3 . Nem \tilde{A}^3 sszekeverend \tilde{A}^3 a t \tilde{A}^3 bbprocesszoros rendszerek val \tilde{A}^3 di hardverp \tilde{A}^3 rhuzamoss \tilde{A}^3 g \tilde{A}^3 val.

Val \tilde{A}^3 di p \tilde{A}^3 rhuzamoss \tilde{A}^3 g: - T \tilde{A}^3 bbprocesszoros rendszerek - Ak \tilde{A}^3 jr processzorok sz \tilde{A}^3 zai egy sz \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 g \tilde{A}^3 pben - K \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 s s \tilde{A}^3 n, k \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 rajel, ak \tilde{A}^3 jr k \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 s mem \tilde{A}^3 ria \tilde{A}^3 s perif \tilde{A}^3 ri \tilde{A}^3 jk, gyors kommunik \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 A p \tilde{A}^3 rhuzamos \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 si tipikus megold \tilde{A}^3 sa az id \tilde{A}^3 oszt \tilde{A}^3 s, amikor minden folyamat kap egy-egy \tilde{A}^3 n. id \tilde{A}^3 szeletet, melynek letel \tilde{A}^3 ct k \tilde{A}^3 vet \tilde{A}^3 en egy m \tilde{A}^3 sik folyamat kapja meg a vez \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 st. P \tilde{A}^3 rhuzamoss \tilde{A}^3 g probl \tilde{A}^3 m \tilde{A}^3 ji: - a rendszerben fut \tilde{A}^3 folyamatok \tilde{A}^3 ltal \tilde{A}^3 ban nem f \tilde{A}^3 4ggetlenek - K \tilde{A}^3 z \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 s er \tilde{A}^3 forr \tilde{A}^3 sokat használ \tilde{A}^3 lnak - f \tilde{A}^3 4gg \tilde{A}^3 folyamatok egy \tilde{A}^3 4ttes viselked \tilde{A}^3 se \tilde{A}^3 j t \tilde{A}^3 pus \tilde{A}^3 ° hib \tilde{A}^3 kat eredm \tilde{A}^3 nyezhet - versenyhelyzetek kialakul \tilde{A}^3 sa: p \tilde{A}^3 rhuzamos v \tilde{A}^3 grehajt \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 ltal okozott nemdeterminisztikus hib \tilde{A}^3 s eredm \tilde{A}^3 ny Multiprogramoz \tilde{A}^3 s: Ha az oper \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 s rendszer egyid \tilde{A}^3 ben t \tilde{A}^3 bb programot futtat, multiprogramoz \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 l besz \tilde{A}^3 cl \tilde{A}^3 4nk, melynek c \tilde{A}^3 lja az er \tilde{A}^3 forr \tilde{A}^3 sok jobb kihasznál \tilde{A}^3 l \tilde{A}^3 sa \tilde{A}^3 s a k \tilde{A}^3 nyelem

16. Processzusok kommunik \tilde{A}^3 ci \tilde{A}^3 ja, versenyhelyzetek, k \tilde{A}^3 lcs \tilde{A}^3 n \tilde{A}^3 s kiz \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 s. Konkurens \tilde{A}^3 s kooperat \tilde{A}^3 v processzusok. Kritikus szekci \tilde{A}^3 k \tilde{A}^3 s megval \tilde{A}^3 s \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 si m \tilde{A}^3 dszerek: k \tilde{A}^3 lcs \tilde{A}^3 n \tilde{A}^3 s kiz \tilde{A}^3 rt \tilde{A}^3 s tev \tilde{A}^3 keny v \tilde{A}^3 rakoz \tilde{A}^3 ssal (megszak \tilde{A}^3 t \tilde{A}^3 sok tilt \tilde{A}^3 sa, v \tilde{A}^3 ltoz \tilde{A}^3 k z \tilde{A}^3 rol \tilde{A}^3 sa, szigor \tilde{A}^3 ° v \tilde{A}^3 ltoztat \tilde{A}^3 s, Peterson megold \tilde{A}^3 sa, TSL

utasÁtÁ;s). AltatÁ;s Á©s Á©bresztÁ©s: termelÁ-fogyasztÁ³ problÁ©ma, szemaforok, mutex-ek, monitorok, Ázenet, adÁ;s, vÁ©tel. ÁrÁ³k Á©s olvasÁ³k problÁ©mÁ;ja. SorompÁ³k

Processzusok kommunikÁ;ciÁ³ja, versenyhelyzetek, kÁ¶lcsÁ¶nÁ¶s kizÁ;rÁ;s.

Processzusok kommunikÁ;ciÁ³ja

- A processzusoknak szÁ¹/4ksÁ©gÁ¹/4k vannak a kommunikÁ;ciÁ³ra
 - Adatok Á;taÁ;sa az egyik folyamatbÁ³l a mÁ;siknak (Pipelining)
 - KÁ¶lcsÁ¶s erÁforrÁ;sok hasznÁ;lata (memÁ³ria, nyomtatÁ³, stb.)

Versenyhelyzet

- Kooperatív processzusok kÁ¶lcsÁ¶s tÁ;rolÁ³terÁ¹/4leten dolgoznak (olvasnak Á©s Árnak).
- Processzusok kÁ¶lcsÁ¶s adatot olvasnak Á©s a vÁ©geredmÁ©ny attÁ³l fÁ¹/4gg, hogy ki Á©s pontosan mikor fűt
- MegoldÁ;s: Egyszerre csak egy folyamat lehet kritikus szekciÁ³ban. AmÁg a folyamat kritikus szekciÁ³ban van, azt nem szabad megszakÁ-tani. EbbÁl a megoldÁ;sbÁ³l szÁ;jmazhatnak Á©j problÁ©mÁ;k.

KÁ¶lcsÁ¶nÁ¶s kizÁ;rÁ;s

- Az a mÁ³dszer, ami biztosÁ;tja, hogy ha egy folyamat hasznÁ;l valamilyen megosztott, kÁ¶lcsÁ¶s adatot, akkor mÁ;s folyamatok ebben az idÁben ne tudjÁ;k azt elÁ©rni
- pl.: egy adott idÁben csak egy processzus szÁ;jmÁ;ra engedÁ©lyezett, hogy a nyomtatÁ³nak utasÁtÁ;sokat kÁ¹/4ldjÁ¶n
- KÁ¶lcsÁ¶nÁ¶s kizÁ;rÁ;s miatt elÁfordulhatÁ³ problÁ©mÁ;k:
 - holtpont (deadlock): processzusok egymÁ;sra befejezÁdÁ©sÁ©re vÁ;rnak, hogy a vÁ;rt erÁforrÁ;s felszabaduljon
 - ÁchezÁ©s (starvation): egy processzusnak hatÁjrozatlan ideig vÁ;jmia kell egy erÁforrÁ;s hasznÁ;latÁ;ra

Kritikus szekciÁ³

- A program azon rÁ©sze, amelyben a programunk a kÁ¶lcsÁ¶s adatokat hasznÁ;lja
- SzabÁ;jlok:
 - legfeljebb egy proc lehet kritikus szekciÁ³jÁ;ban
 - kritikus szekciÁ³n kivÁ¹/4li proc nem befolyÁ;solhatja mÁ;sik proc kritikus szekciÁ³ba lÁ©pÁ©sÁ©t
 - vÁ©ges idÁn belÁ¹/4l bá;jmely kritikus szekciÁ³ba lÁ©pni kivÁ;nÁ³ proc belÁ©phet

Kritikus szekciÁ³k Á©s megvalÁ³sÁtÁ;si mÁ³dszereik: kÁ¶lcsÁ¶nÁ¶s kizÁ;rÁ;s tevÁ©keny vÁ;rakozÁ;ssal (megszakÁtÁ;sok tiltÁ;sa, vÁ;ltozÁ³k zÁ;rolÁ;sa, szigorÁ° vÁ;ltogatÁ;s, Peterson megoldÁ;sa, TSL utasÁtÁ;s).

LÁ;thattuk, hogy a kritikus szekciÁ³ba valÁ³ belÁ©pÁ©s nem feltÁ©tel nÁ©lkÁ¹/4li. Hogyan biztosÁ;thatjuk a kÁ¶lcsÁ¶nÁ¶s kizÁ;rÁ;s teljesÁ¹/4lÁ©sÁ©t? - Hardware-es mÁ³dszer - MegszakÁtÁ;sok tiltÁ;sÁ;val - letiltjuk a megszakÁtÁ;st a kritikus szekciÁ³ba lÁ©pÁ©s utÁ;n, majd Á©jra engedÁ©lyezzÁ¹/4k, mielÁtt elhagyja azt, Ágy nem fordulhat elÁ ÁramegszakÁtÁ;s, azaz a CPU nem fog mÁ;sik processzusra vÁ;jtani - jÁ³l hasznÁ;llhatÁ³, de Á;ltalÁ;nosan nem biztos, hogy a legszerencsÁ;sebb - a legegyszerÁ;bb hiba, hogy elfelejtjÁ¹/4k Á©jra engedÁ©lyezni a megszakÁtÁ;st a kritikus szekciÁ³ vÁ©gÁ©n - TSL utasÁtÁ;s segÁtsÁ©gÁ©vel - A mai rendszerekben a processzornak van egy ÁTSL reg. lockÁ (TSL EAX, lock) formÁ;jjÁ° utasÁtÁ;sa (TSL Á Test and Set Lock). - Ez az utasÁtÁ;s beolvassa a LOCK memÁ³riaszÁ³ tartalmÁ;t a ÁregÁ regiszterbe, majd egy nem nulla Á©rtÁ©ket Ár a ÁlockÁ memÁ³riacÁmre. - A CPU zÁ;rolja a memÁ³riasÁnt, azaz tiltva van a memÁ³ria elÁ©rÁ©s a CPU-knak a mÁ±velet befejezÁ©sÁ©ig. - A mÁ±velet befejezÁ©sekor 0 Á©rtÁ©k kerÁ¹/4l a LOCK memÁ³riaterÁ¹/4ltre - Software-es mÁ³dszer - SzigorÁ° vÁ;ltogatÁ;s mÁ³dszere A folyamat B folyamat - - Peterson-fÁ©le megoldÁ;s - Van kÁ©t metÁ³dus a kritikus szekciÁ³ba valÁ³ belÁ©pÁ©sre (enter_region) Á©s kilÁ©pÁ©sre (leave_region). A kritikus szekciÁ³ba lÁ©pÁ©s elÁtt a processzus meghÁvja az enter_region eljÁ;rÁ;st, kilÁ©pÁ©skor pedig a leave_region eljÁ;rÁ;st. Az enter_region eljÁ;rÁ;s biztosÁtani fogja, hogy a mÁ;sik processzus vÁ;rakozik, ha szÁ¹/4ksÁ©ges. - - VÁ;ltozÁ³k zÁ;rolÁ;sa - Van egy osztott zÁ;rolÁ;si vÁ;ltozÁ³, aminek a kezdeti Á©rtÁ©ke 0. Kritikus szekciÁ³ba lÁ©pÁ©s elÁtt a processzus teszteli ezt a vÁ;ltozÁ³t. Ha 0 az Á©rtÁ©ke, akkor 1-re Á;llÁtja Á©s belÁ©p a kritikus szekciÁ³ba. Ha az Á©rtÁ©ke 1, akkor vÁ;rakozik, amÁg nem lesz 0.

AltatÁ;s Á©s Á©bresztÁ©s: termelÁ-fogyasztÁ³ problÁ©ma, szemaforok, mutex-ek, monitorok, Ázenet, adÁ;s, vÁ©tel.

AltatÁ;s-Á©bresztÁ©s

Ahogy lÁ;jttuk az elÁzÁ, tevÁ©keny vÁ;rakozÁ;st hasznÁ;lÁ³ versenyhelyzet-elkerÁ¹/4lÁ megoldÁ;sokban a legfontosabb gond az, hogy

- Kézírt adatszerkezeten (pl. postaládán (mailbox)) keresztírt

val³sul meg.

- Aszimmetrikus
 - Ad³ vagy vev³ megnevezi, hogy melyik folyamattal akar kommunikálni
 - A m³sik f³l egy kaput (port) haszn³l, ezen keresztül³l t³bb folyamathoz, is kapcsol³dhat.
 - Tipikus eset: a vev³h³z tartozik a kapu, az ad³knak kell a vev³ folyamatot ³s annak a kapuj³t megnevezni. (Pl. szerver, szolgáltat³ folyamat)
- ³zenetsz³r³s

- A k³zeg t³bb folyamatot k³t ³ssze.

- M³veletek:
 - send(c³l, &³/zenet)
 - receive(forr³s, &³/zenet)

Ár³k ³s olvas³k probl³m³ja. Soromp³k.

Ár³k ³s olvas³k probl³m³ja

T³bb proc egym³ssal versengve Árja ³s olvassa ugyanazt az adatot. Megengedett az egyidej³ olvas³s, de ha egy proc Árni akar, akkor m³s procok sem nem Árhatnak se nem olvashatnak. (pl, adatb³zisok, f³jlok, h³l³zat)

Soromp³k: - Soromp³ primitív - K³nyvt³ri elj³r³s - F³zisokra osztjuk az alkalmaz³st - Szab³ly - Egyetlen processzus sem mehet tov³bb a k³vetkez³ f³zisra, amÁg az ³sszes processzus nem Áll k³szen - Soromp³ elhelyez³se mindegyik f³zis v³g³re - Amikor egy processzus a soromp³hoz Ár, akkor addig blokkol³dik ameddig az ³sszes processzus el nem Ár a soromp³t - A soromp³ az utols³ processzus beÁrkez³se utÁn elengedi a azokat - Nagy m³trix-okon v³gzett p³rhuzamos m³veletek

1. Adatb³zis-tervez³s: A rel³ci³s adatmodell fogalma. Az egyed-kapcsolat diagram ³s lek³pez³se rel³ci³s modellre, kulcsok fajt³i. Funkcion³lis f³gg³Ás³g, a normaliz³l³s c³lja, norm³lform³k

1. Adatb³zis-tervez³s: A rel³ci³s adatmodell fogalma. Az egyed-kapcsolat diagram ³s lek³pez³se rel³ci³s modellre, kulcsok fajt³i. Funkcion³lis f³gg³Ás³g, a normaliz³l³s c³lja, norm³lform³k

A rel³ci³s adatmodell fogalma

A rel³ci³s adatmodell mind az adatokat, mind a k³zt³l³ kapcsolatokat k³tdimenzi³s t³bl³kban t³rolja.

Attrib³tum

- n³vvel, Árt³ktartom³nyal megadott tulajdons³g
- Z Árt³ktartom³ny³t dom(Z) jel³li
- csak eleni t³pus³ Árt³kekb³l Állhat
- gyakran megadjuk az Ábr³zol³s hossz³it is

Rel³ci³s³ma:

- n³vvel ell³jtott attrib³tumhalmaz
- R(A), ahol A az attrib³tumok halmaza
- n³v³tk³z³ eset³n kiÁrhatjuk a t³bla nev³t is az attrib³tum el³

A rel³ci³s³ma nem t³rol adatot! Csak szerkezeti leÁr³st jelent.

Az adatok rel³ci³kkal adhat³k meg. Egy R(A) s³ma feletti rel³ci³ A Árt³ktartom³nyainak direktszorzat³nak egy r³szhalmaza

(mindegyik attribútum értékei közül választunk egyet, és ezt egy vektorba pakoljuk). Egy ilyen reláció mátr megjeleníthető adott tábla formájában, egy reláció a táblázat egy sorának felel meg.

Az egyed-kapcsolat diagram és leképezése relációk modellre

EK-diagram

Az egyed-kapcsolat modell konkrét adatmodelltől függetlenül, szemléletesen adja meg az adatbázis szerkezetét.

Egyed vagy entitás

- a valós világ egy objektuma
- szeretnénk rá információkat tárolni az adatbázisban
- egyed típus: általánosságban jelent egy valós objektumot
- egyed példány: egy konkrét objektum
- gyenge egyed: ha az egyedet nem határozza meg egyértelműen attribútumainak semmilyen szahalmaza

Tulajdonság vagy attribútum

- az egyed egy jellemzője
- tulajdonság típus vs tulajdonság példány
- az attribútumok egy olyan legszékebb szahalmaz, amely egyértelműen meghatározza az egyedet, kulcsnak nevezzük

Kapcsolatok

- egyedek között alakulhatnak ki
- kapcsolattípus: pl felhasználó és az őt küldő kódszám
- kapcsolattípus: pl Kis és az őt küldő kódszám
- kapcsolatoknak is lehet tulajdonsága

Azt a modellt, amelyben az adatbázis a tárolandó adatokat egyedekkel, tulajdonságokkal és kapcsolatokkal írja le, egyed-kapcsolat modellnek nevezzük, a hozzá kapcsolódó diagramot pedig egyed-kapcsolat diagramnak.

A diagramon

- az egyedeket téglalappal
- a tulajdonságokat ellipszissel
- a kulcsot aláhúzzuk
- a kapcsolatokat rombuszal

jelöljük.

EK leképezése relációk adatmodellre

Egyedek leképezése

- minden egyedhez egy relációk névhez rendelünk, melynek neve az egyed neve, attribútumai pedig az egyed attribútumai, kulcsa pedig az egyed kulcsa
- gyenge egyednél az attribútumokhoz hozzá kell venni a meghatározó kapcsolatokon keresztül csatlakozó egyedek kulcsattribútumait is, különbség kulcsnév

Ásszetett attr. leképezése

- Ásszetett attribútumot helyettesítünk az alkotó elemi attribútumokkal

Többértékű attribútumok leképezése

- egyik lehetőség:
 - eltekintünk attól, hogy többértékű, és egyszerűen szűrjük
 - hátránya, hogy nem kezelhetők külön-külön az elemek
- másik lehetőség:
 - minden sorból annyit veszünk fel, ahány érték van a többértékű attribútumnak
 - hátránya a sok felesleges sor
 - kulcsok elromlanak
 - kerüldendő
- harmadik lehetőség:
 - a táblát veszünk fel, ahova kigyártjuk, hogy melyik sorhoz milyen értékek tartoznak a többértékű attribútumnak

- akár $k \times l$ in kigyűjtethetjük egy táblába az összes lehetséges $\text{rt} \times \text{ck}$ a táblában $\text{ck} \pm$ attribútumnak, cs egy kapcsolási táblával $k \times l$ tj k ssze az egyeddel

Kapcsolatok leképezése

- minden kapcsolathoz felvesszünk egy j sma -t
- neve a kapcsolat neve, attribútumai a kapcsolási d ssze kulcsattribútumai cs a kapcsolat saját attribútumai
- meg kell határozni ennek a sma -nak is a kulcsát
- ha ez a kulcs megegyezik valamelyik kapcsolt egyed kulcsával, akkor ez a sma beolvasztható abba az egyedbe, ezt hívjuk konszolidációnak, ez a gyakorlatban egy lcp -ben is elvégezhető persze
- 1:1 kapcsolat esetén az egyik tetszőlegesen választott egyedbe beolvaszthatjuk a kapcsolati sma -t
- 1:N kapcsolat esetén az N oldali egyedet bármelyik k m -sík egyed kulcsattribútumaival, cs a kapcsolat saját attribútumaival
- N:M kapcsolat esetén j sma -t vesszünk fel

Specializációs kapcsolatok leképezése

Minden megkezelésnek lehetnek hátrányai, mérlegelnünk kell

Első lehetőség

- fátyalus cs altápus is $k \times l$ n sma -ban, cs az altápus attribútumai $k \times l$ z ssze felvesszünk a fátyalus attribútumait is
- minden egyedpálya csak egy táblában fog szerepelni

Második lehetőség

- minden altápushoz j sma , de abban csak a fátyalus kulcsattribútumai jelennek meg
- minden egyedpálya szerepel a saját altápusának táblájában cs a fátyalus táblájában is

Harmadik lehetőség

- egy $k \times l$ z ssze tábla az összes lehetséges attribútummal
- minden sorban csak a releváns cellákat táblázunk ki

Kulcsok fajtái

Szuperkulcs

- egyértelműen azonosítja a tábla sorait
- $R(A)$ bármely k rt sora $k \times l$ nb z a szuperkulcson
- mivel a táblában általában nem engedünk meg ismétlődő sorokat, ezért ha az összes attribútumot vesszünk, az midnig szuperkulcs

Kulcs

- olyan szuperkulcs, amelynek egyetlen valószínű részhalma sem szuperkulcs
- ha egyelemű, egyszerű kulcsnak nevezzük
- ha tábbelemű, összetettnek
- előfordulhat, hogy van több kulcs is, ekkor kiválasztunk egyet
- a kiválasztott kulcsot elsődleges kulcsnak nevezzük

$k \times l$ kulcs

- másík, vagy ugyanazon sma elsődleges kulcsra vonatkozik

Mind az elsődleges kulcs cs a $k \times l$ kulcsok is a sma -ra vonatkozó feltételek, függetlenül az adatokról

Funkcionális függés

P cs Q attribútumhalmazok, az $R(A)$ sma -n P-től funkcionálisan függ Q, ha bármilyen R feletti tábla esetén ha P-n megegyezik k rt sor, akkor Q-n is meg fog egyezni.

Triviális, ha Q részhalma P-nek, cs nemtriviális, ha P-nek cs Q-nak nincs $k \times l$ z ssze attribútuma.

P a felhasználó által funkcionálisan függ az email sokszor.

Normalizációs célja, normálformák

Tárolhatunk az összes adatunkat egy nagy táblában is, de ilyenkor gondok merülhetnek fel az adatbiztonságelemek során, illetve

nagyon redundáns lenne az adattípusok. A normalizálás célja kisebb táblák létrehozása a redundancia elkerülése érdekében.

Normálformák

Dekompozíció segítségével megszüntetjük a redundanciát úgy, hogy a számban lévő függőlegesek egyre szigorúbb feltételeket adunk.

Elsőleges, másodlagos attribútum: szerepel a száma valamelyik kulcsában, ha nem akkor másodlagos Transzitiv, kizvetlen függő: Ha X-től függ Z, és van olyan Y, hogy $X \rightarrow Y$ és $Y \rightarrow Z$, ellenkező esetben kizvetlenül függ

1NF:

- Ha az attribútumok értékeit tartalmazza csak egyszerű adatokból álló (nincs többszörös vagy összetett attribútum)

2NF:

- Ha minden másodlagos attribútum teljesen függ bármely kulcsától

3NF:

- Minden másodlagos attribútum kizvetlenül függ bármely kulcsától, azaz nincs transzitiv függés

BCNF:

- Egy reláció száma Boyce-Codd normálformában van, ha bármely nemtriviális $L \rightarrow B$ függés esetén L superkulcs.

6ef0bd001a5ea93950836f58b711eb2c3bb3daee

2. Az SQL adatnyelv: Az adatdefiníciós nyelv (DDL) és az adatmanipulációs nyelv (DML). Relációszámok definiálása, megszorítások típusai és létrehozásuk. Adatmanipulációs lehetőségek és lekérdések

SQL

Structured Query Language

Arra szolgál, hogy adatokat kezeljünk vele

- beszárás
- típus
- másolás
- lekérdés

A nyelv elemét két részre oszthatjuk.

Az adatdefiníciós nyelv

Ide tartoznak az adatbázisok, számok, típusok definíciós utasításai, pl:

- CREATE DATABASE
- CREATE TABLE
- ALTER TABLE
- DROP TABLE
- CREATE TRIGGER

Az adat manipulációs nyelv

Ide tartoznak a beszárás, másolás, típus, lekérdés utasítások.

- INSERT INTO
- UPDATE
- DELETE FROM

- Egyes irodalmak k $\frac{1}{4}$ l inv $\tilde{\Delta}_j$ lasztj $\tilde{\Delta}_k$ a lek \odot rdez $\tilde{\Delta}$ utas $\tilde{\Delta}t\tilde{\Delta}_j$ sokat a manipul $\tilde{\Delta}_i$ ci $\tilde{\Delta}^3$ s utas $\tilde{\Delta}t\tilde{\Delta}_j$ sokt $\tilde{\Delta}^3$ l.

Rel \tilde{A} ;ci \tilde{A} i \tilde{A} s \tilde{A} C \tilde{A} M \tilde{A} ;kat a CREATE TABLE utas \tilde{A} t \tilde{A} jssal hozhatunk l \tilde{A} C \tilde{A} re. A s \tilde{A} C \tilde{A} M \tilde{A} ;k k \tilde{A} l \tilde{A} l \tilde{A} mb \tilde{A} l \tilde{A} znek a t \tilde{A} j;bl \tilde{A} ;kt \tilde{A} s \tilde{A} l, \tilde{A} Cs nev \tilde{A} C \tilde{A} vel ellent \tilde{A} Ctben a CREATE TABLE utas \tilde{A} t \tilde{A} j;s csak a rel \tilde{A} ;ci \tilde{A} i \tilde{A} s \tilde{A} C \tilde{A} M \tilde{A} ;t hozza l \tilde{A} C \tilde{A} tre. A t \tilde{A} j;bla m \tilde{A} ;jr az adatrekordok halmaz \tilde{A} t jelenti.

Oszlopfeltátelek:

- PRIMARY KEY, az els Adleges kulcs
- UNIQUE, kulcs, minden  rt k egyszer fordulhat elő az oszlopban
- NOT NULL, az oszlop  rt ke nem lehet NULL, azaz kötelező kitölteni
- REFERENCES T(oszlop), a Tábla oszlop oszlopára vonatkoz  külső kulcs
- DEFAULT tartalom, az oszlop alap rtelmezett  rt ke tartalom lesz

Ha több oszlopra is vonatkoznak feltételek, azt itt tudjuk megadni.

- PRIMARY KEY(oszloplista), az első leges kulcs
- UNIQUE (oszloplista), kulcs, minden  rt k egyszer fordulhat elő az oszlopban
- FOREIGN KEY (oszloplista) REFERENCES T(oszloplista), a T  j bla oszloplista oszloplist j ra vonatkoz  külső kulcs

Az integritás megőrzése szempontjából a $k^{1/4} \lambda$ kulcsokhoz meghatározzuk azt is, hogy hogyan viselkedjenek a hivatkozott kulcs tárolása vagy másodszorosa esetén.

- RESTRICT, ha van a tárlendÅ rekord kulcsÅjra van vonatkozÅ³ kÅ¼lsÅ kulcs, megtiltjuk a tárlÅst
- SET NULL, a tárlendÅ rekord kulcsÅjra hivatkozÅ³ kÅ¼lsÅ kulcs ÅrtÅkt NULL-ra ÅllÅtjuk
- NO ACTION, a tárlendÅ rekord kulcsÅjra vonatkozÅ³ kÅ¼lsÅ kulcs ÅrtÅkt nem vÅltozik
- CASCADE, a tárlendÅ rekord kulcsÅjra hivatkozÅ³ kÅ¼lsÅ kulcsÅ rekordok is tárlÅdnek

- RESTRICT, ha van a $m^{\tilde{A}}\text{dos}\tilde{A}\text{and}\tilde{A}^3$ rekord kulcs \tilde{A} ra van vonatkoz \tilde{A}^3 $k\tilde{A}^1/4\tilde{A}^{\tilde{A}}$ kulcs, megtiltjuk a $m^{\tilde{A}}\text{dos}\tilde{A}\tilde{A}$ -st
- SET NULL, a $m^{\tilde{A}}\text{dos}\tilde{A}\text{and}\tilde{A}^3$ rekord kulcs \tilde{A} ra hivatkoz \tilde{A}^3 $k\tilde{A}^1/4\tilde{A}^{\tilde{A}}$ kulcs $\tilde{A}\text{rt}\tilde{A}\text{Ck}\tilde{A}\text{t}$ NULL-ra \tilde{A} jjl \tilde{A} tjuk
- NO ACTION, a $m^{\tilde{A}}\text{dos}\tilde{A}\text{and}\tilde{A}^3$ rekord kulcs \tilde{A} ra vonatkoz \tilde{A}^3 $k\tilde{A}^1/4\tilde{A}^{\tilde{A}}$ kulcs $\tilde{A}\text{rt}\tilde{A}\text{Ck}$ e nem v \tilde{A} jltozik
- CASCADE, a $m^{\tilde{A}}\text{dos}\tilde{A}\text{and}\tilde{A}^3$ rekord kulcs \tilde{A} ra hivatkoz \tilde{A}^3 $k\tilde{A}^1/4\tilde{A}^{\tilde{A}}$ kulcs \tilde{A} rekordok is az \tilde{A} j $\tilde{A}\text{rt}\tilde{A}\text{Ck}$ re v \tilde{A} jltoznak

TÃ¡blÃ¡kra Ã©s attribÃºtumokra vonatkozÃ³ megszÃ³rÃ¡sok

Elsődleges feladata, hogy megelázzá¼k az adatbeviteli hibá¼kat, á¼s elkerá¼ljá¼k a hiányzó adatokat a ká¼telező mezőkből.

NOT NULL: a cella Ã©rtÃ©kÃ©t kÃ©telezÅ kitÃ©lteni, nem lehet NULL

CHECK (felt tel): ellen rz  felt tel arra, hogy milyen  rt keket vehet fel az adott oszlop

DOMAIN: ~CrT~ktartom~ny egy oszlop ~CrT~keire vonatkoz~an

Adatok beszúrása:

Ha csak adott oszlopoknak akarunk $\tilde{\mathcal{A}} \circ \tilde{\mathcal{A}}$ -ket adni (pl mert nem $\mathbf{k}^{\mathbb{H}}$ -telezÅ, vagy alapÅrtelmezett $\tilde{\mathcal{A}} \circ \tilde{\mathcal{A}}$ -k): INSERT INTO $\mathbf{t}_{\tilde{\mathcal{A}}}$ $\mathbf{b}_{\tilde{\mathcal{A}}}$ (oszloplista) VALUES ($\tilde{\mathcal{A}} \circ \tilde{\mathcal{A}}$ lista);

Ha minden oszlop `tÁk` ki akarjuk tÁllteni: `INSERT INTO tÁ;blÁv VALUES (ÁrtÁklista);`

Adatok mÃ³dosÃ¡tÃ¡ja:

UPDATE tÃ¡blanÃ©v SET oszlop=kifejezÃ©s [oszlop2=kifejezÃ©s2] [WHERE feltÃ©tel];

MÃ³dosÃ¡tjuk egy vagy tÃ¶bb oszlop Ã©rtÃ©kÃ©t az adott tÃ¡blÃ¡ban, azokon a sorokon, amelyek eleget tesznek a WHERE zÃ¡radÃ©kban tett feltÃ©telnek.

Adatok tÃ¶rlÃ©se:

DELETE FROM tÃ¡blanÃ©v [WHERE feltÃ©tel];

TÃ¶rlÃ©jÃ¼k az Ã©sszes rekordot a tÃ¡blÃ¡bÃ³l, amelyek megfelelnek a WHERE zÃ¡radÃ©kban megadott feltÃ©telnek.

LekÃ©rdezÃ©sek:

SELECT oszloplista FROM tÃ¡bla;

A megadott oszlopokat kilistÃ¡zza az adott tÃ¡blÃ¡bÃ³l. oszloplista helyÃ©re megadhatÃ³ *, ha az Ã©sszes oszlopot listÃ¡zni akarjuk.

Teljes szintaxisa:

SELECT[**DISTINCT**] oszloplista FROM tÃ¡blalista [WHERE feltÃ©tel] [GROUP BY oszloplista] [HAVING csoportfeltÃ©tel] [ORDER BY oszloplista [DESC]];

DISTINCT: csak a kÃ©zÃ©rtÃ©mÃ©sorokat Ã¡rja ki FROM tÃ¡blalista: a tÃ¡blalistÃ¡ban megadott tÃ¡blÃ¡kbÃ³l kÃ©pez Descartes szorzatot
WHERE: kivÃ¡lasztÃ¡s a feltÃ©tel szerint **GROUP BY**: csoportosÃ¡tÃ¡s az oszloplistÃ¡ban szereplÃ© oszlopok szerint **HAVING**: a csoportosÃ¡tÃ¡s utÃ¡n a csoportokra vonatkozÃ³ feltÃ©tel **ORDER BY**: az oszloplistÃ¡ban szereplÃ© adatok rendezÃ©se abc szerint nÃ©vekvÃ© vagy csÃ©kkelÃ© sorrendben

Ã©sszesÃ©tÃ© fÃ¼ggvÃ©nyek

Leggyakrabban a GROUP BY-jal egyÃ©tt szoktuk hasznÃ¡lni, de enÃ©lkÃ©l is lehet. LeginkÃ©bb a SELECT utÃ¡ni oszlolistÃ¡ban, de a where-ben Ã©s a having-ban is hasznÃ¡lhatÃ³. Az eredmÃ©nyoszlopokat AS kulcsszÃ³val el is nevezhetjÃ¼k.

MIN(oszlop): az oszlopban lÃ©vÃ© minimumot adja vissza **MAX(oszlop)**: maxot **AVG(oszlop)**: az oszlop Ã¡tlaga **SUM(oszlop)**: az oszlop Ã©sszege **COUNT([DISTINCT] oszlop)**: az eredmÃ©nyben szereplÃ© (kÃ©zÃ©rtÃ©mÃ©sorok) rekordok szÃ¡ma

TermÃ©szetes Ã©sszekapcsolÃ¡s

SELECT * FROM T1, T2 WHERE T1.X = T2.X;

X az most egy oszlop, egy kulcs-kÃ©lsÃ© kulcs kapcsolat.

Erre hasznÃ¡lhatÃ³ mÃ©g SQL-ben az INNER JOIN kulcsszÃ³ is.

SELECT * FROM T1, T2 INNER JOIN T2 ON T1.X = T2.X;

HasznÃ¡lhatÃ³ mÃ©g a NATURAL JOIN kifejezÃ©s is, de ez egy picit mÃ¡shogy mÃ©kÃ©dik. Ennek a hasznÃ¡latÃ¡hoz a kÃ©t tÃ¡bla kÃ©zÃ©rtÃ©s attribÃ©tumhalmaza ugyanazokat az oszlopneveket tartalmazza mindkÃ©t tÃ¡blÃ¡ban Ã©s a pÃ©rosÃ¡tott oszlopok tÃ¡pasa is megegyezik. EbbÃ³l kifolyÃ³lag nem kell megadnunk a kapcsolÃ³dÃ³, kulcs Ã©s kÃ©lsÃ© kulcs oszlopokat. A kÃ©zÃ©rtÃ©s oszlop csak egy pÃ©ldÃ¡nyban jelenik majd meg

SELECT * FROM T1 NATURAL JOIN T2;

Jobboldali, baloldali Ã©s teljes kÃ©lsÃ© Ã©sszekapcsolÃ¡s

Valamelyik, vagy mindkÃ©t tÃ¡bla Ã©sszes rekordja szerepelni fÃ³g az eredmÃ©nyben.

Baloldali Ã©sszekapcsolÃ¡snÃ©l a baloldali tÃ¡bla minden rekordja megmarad, Ã©s ezekhez a rekordokhoz pÃ©rosÃ¡tjuk a jobboldali tÃ¡bla rekordjait. JobboldalinÃ©l pont fordÃ¡tva. Teljes Ã©sszekapcsolÃ¡snÃ©l pedig mindkÃ©t tÃ¡bla Ã©sszes rekordja megmarad, Ã©s mindenhol a hiÃ¡nyzÃ³ helyeken NULL Ã©rtÃ©kek lesznek.

LekÃ©rdezÃ©sek eredmÃ©nyÃ©n, amikor ugyanannyi Ã©s ugyanolyan tÃ©pusÃ© oszlopot kÃ©rÃ©nk le, hasznÃ¡lhatunk halmazmÃ©veleteket is, pl UNION vagy INTERSECT.# 3. SimÃ¡tÃ¡s/szÃ©rÃ©s kÃ©ptÃ©rben (Ã¡tlagolÃ³ szÃ©rÃ©k, Gauss simÃ¡tÃ¡s Ã©s mediÃ¡nszÃ©rÃ©s); Ã©leket detektÃ¡lÃ¡sa (gradiens-operÃ¡torokkal Ã©s Marr-Hildreth mÃ³dszerrel)

SimÃ¡tÃ¡s/szÃ©rÃ©s kÃ©ptÃ©rben

Ã¡tlagolÃ³ szÃ©rÃ©s

VesszÃ¼k egy kÃ©ppontnak egy kÃ©rmyezetÃ©t, Ã©s vesszÃ¼k ebben a kÃ©rmyezetben az Ã©sszes kÃ©ppont Ã¡tlagÃ¡t. Ezzel az Ã¡tlag

lesz a $k\delta$ pont δ -j δ -értéke. Ezt az δ -tagolást konvolúciósval is végezhetjük, ahol a konvolúciós maszkunkban minden δ -érték $1/n^2$, ha $n \neq 0$ és a maszk.

- ez a fajta zárt $\pm r$ -s rontja az δ -leket
- minél nagyobb k ímpezet $n \ll 1/nk$, annál erősebb a simítás hatása
- haszna: csökkenti a zajt
- kárja: gyengíti az δ -leket, homályosabbá teszi a $k\delta$ -pet
- sávozott δ -tagolást is lehet csinálni - konvolúciós
 - a legnagyobb sávy az aktuális pontunknak legyen
 - ahogy távolodunk a ponttól, annál kisebbek legyenek a sávyok

Gauss simítás

- ahogy távolodunk a ponttól, annál kisebbek legyenek a sávyok
- erre nagyon jó a gauss harang
- minden $\pm r$ -s δ -gf $1/4$ ggv-ny integrálja 1
 - minél nagyobb a szigma, annál szélesebb, de annál alacsonyabb a harang
 - ezzel szépen lehet jeleket simítani
- binomiális egyéttáthatás j k δ -zel δ -tik a normális eloszlás δ -írb δ -j δ -t
- van 2D gauss is, harang alakú

hogyan lehet gauss $1/4$ ggv-ny $k\delta$ -zelíteni diszkrét δ -értékekkel?

- vegyük a binomiális egyéttáthatásokat tartalmazó sorvektort, és osszuk el minden elemet 2^n -nel
- ezt szorozzuk össze a transzponált δ -val, és így kapjuk a gauss δ -írb $k\delta$ -s δ -t

Hozzájuthatunk így diszkrét gauss eloszlású $n \times n$ -es konvolúciós maszkokhoz, és az ilyenekkel vett konvolúciós a Gauss $\pm r$ -s δ -s. Az δ -lek itt is rombolásnak

Lehet olyan is, hogy csak akkor simítunk, ha az adott $k\delta$ pont intenzitásának k ímpezeti δ -tagtól való eltérése meghalad egy T k -szábat δ -t

Medián $\pm r$ -s

medián = sorbarendezzük az δ -értékeket, és a k δ -psát vesszük $\min \leq \text{med} \leq \max$

medián nem lineáris

medián $\pm r$ -s: n δ -z $1/4$ egy k ímpezet δ -t a pontnak, ezt rendezzük sorba, és a k δ -ps δ -t legyen a $k\delta$ pont δ -j δ -ke s^3 -bors zaj eltérítés δ -re szépen alkalmas tiszta $k\delta$ -pet kapunk, ha pl 5×5 - δ -s k ímpezetben nézve a 25 $k\delta$ pontból max 12 teljesen fekete vagy teljesen fehér $k\delta$ pont van meg $1/4$ -teti az egyedi, és kis kiterjedésű kiugrásokat jobban megőrzi az δ -leket, mint az δ -tagolás nagy kiterjedésű zajfoltoknál elnyomást a zajt hagyja meg, és a lányeg tárhathat el

Álek detektálás

δ -l ott van a $k\delta$ -ben, ahol az intenzitás valamilyen irányban felugrik, vagy lecsökken

δ -lek nagyon fontosak a látásban ahol markánsak az δ -lek, azokat jól δ -keljük

lehet ideális δ -ps δ -l lejtés δ -l tető vonal zajos

felidőzés: tangens $1/4$ ggv-ny tangens: δ -rintás iránytangense/mereedsége első derivált: hol vannak szélső δ -értékek, monotonitás derivált pozitív, negatív, csökken

δ -l ott van, ahol az intenzitásprofil első deriváltja nagy

Gradiens operátorokkal

δ -íbbv δ -t $1/4$ ggv-nyeket is lehet deriválni, pl parciálisan egyik δ -t δ -ígz δ -t, és a másikat szerint deriválunk gradiens - első parciális deriváltakból alkotott vektor 2D-ben az δ -rintás merleves vektor ennek van két komponense

gradiens nagysága - nagyság δ valamilyen vektornorma - legyen kettes norma (euklideszi norma) ekkor a gradiens kettes normája a komponensek négyzetösszegének a négyzetgyöke első vektornormánál a gradienskomponensek abszolút δ -értékének az δ -sszeg δ -t n δ -z $1/4$

2D-ben a kettes vektornorma az a pitagorasz tételből jön

2D-ben van a gradiensnek iránya is $\arctan(y/x)$

Előírása a gradiensre merőleges

diszkrét gradiens operátorok

roberts, prewitt, sobel, frei-chen

mind a 2D-es mátrix konvolúciós maszkpárokat alkalmaz roberts operátor adott 3x3-as mátrix, ha az egyikkel konvolválunk, akkor az x irányú parciális deriváltat kapjuk, ha a mátrixszel, akkor az y irányú igazából nem is kell konvolúciós x: a középpont körüli körülből kivonjuk az északi szomszédját y: a középpont körüli körülből kivonjuk az északi szomszédját pro: a körülből kivonjuk az északi szomszédját kontra: a körülből kivonjuk az északi szomszédját

prewitt operátor itt is 3x3-as maszk van, csak kicsit más, mint az előbb x: baloldali oszlop csupa 1, jobboldali csupa -1, középső sor 0 y: felső sor -1, alsó sor 1, középső oszlop 0

sobel operátor 3x3 maszk ha 2D-es mozaikon mintavételezett a képünk akkor ami 3x3 pixel körüli osztozódik (végszintesen vagy félpontos szomszédos) akkor azok kevésbé vannak egymáshoz, mintha csak csőcsön érintkezne

frei-chen operátor ugyanaz, mint a sobel, csak 2 helyett gyök(2)

gradiens maszk tervezése x irányban szimmetrikus ne hessen el se balra, se jobbra asszimmetrikus ne hessen el se fel, se le legyen az összege az elemeknek 0

8 irányban előt kereső gradiens operátorok compass operátorok

prewitt compass operátor 8 képférfő maszkokkal dolgozik, a 8 szögű irányba maszkelemek összege 0

robinson-3 compass operátor 3-férfő elem szerepel a maszkokban robinson-5 compass operátor 5-férfő elem

kirsch compass operátor 0, -3, 5 körüliek szerepelnek benne

Marr-Hildreth mátrix

konvolváljuk a képet egy vagy több alkalmas LoG-férfőval keressük a képférfő nulla átmeneteket nulla átmenet ott van, ahol adott pont kis képférfőben előfordulnak pozitív és negatív körüliek is eredménye mindig egy bináris körüliek lehetnek fantomkörüliek is de ez a gyakorlatban elhanyagolható

LoG a frekvenciában konvolúciós tétel szerint $f \cdot g$ gyorsan számítható $\hat{f} \cdot \hat{g}$ Fourier-traffal meg pontonkénti szorzással adott szigmaire előre kiszámíthatjuk a sombrero Fourier-traffát ezt is eltávolíthatjuk #4. Alakreprezentáció, határ- és rög-alap alakleírás jellemzők, Fourier leírás

Alakreprezentáció

Az alak/forma meghatározásának fontos szerep jut a látásunkban. Az alak (shape) nem bár egzakt matematikai definícióval

A szegmentálást követően az objektumok kontúrjaiból vagy föltjaiból (attól függően, hogy határ- vagy rög-alap szegmentálást vetettünk-e be) számos alakleírás jellemezhető vonhatunk ki. Hangsúlyozandó, hogy itt már elszakadhatunk a digitális képektől, némelyik jellemző csak egy szám, mások pedig összetett struktúrák is lehetnek.

Az alakleírás jellemzőket három osztályba soroljuk.

Határ alap alakleírás jellemzők

- Látványosság, alakleírás szám
- kerület, terület, kompaktság, cirkularitás
- képférfő poligonál
- parametrikus kontúr, határvonal leírás férfő
- meredekségi hisztogram
- görbület, energia
- strukturális leírás

Freeman-férfő látványosság

- 4 vagy 8 szomszédok felő mutat vektort sorozázza
- áramutatás járásával ellentétes irányban névleges

- kiválaszt a kontáron egy kezdőpontot
- egymás után járja a kontárt kárbekötött vektorok sorszámai
- a kontár leírható egy n-gyes vagy nyolcas szímszerbeli számmal, ez a láncká
- pro: gyors, kompakt, eltölts-invariáns
- kontra: nem fős- Ács skála-invariáns, zárt rzkény,
- Mivel a láncká d f/4gg a kezdőpont megválasztásátl, valamint nem invariáns mÁg a 90 tÁbszÁrÁseivel valÁ
- fátÁsra sem, Ágy bevezettÁk az alakleÁÁ számsot, amit a láncká d elsÁ derivÁltÁbÁl kapunk.

KerÁ/4let, terÁ/4let számsÁtsa

- A kerÁ/4let Ács a terÁ/4let kÁt gyakran bevetett alakleÁÁ jellemzÁ. MindkettÁ számszathatÁ a lánckÁdbÁl is.
- 8-as lánckÁ d esetÁn: kerÁ/4let = gyÁk(2) * (pÁratlan elemek számsa) + pÁros elemek számsa a lánckÁ dban
- 4-es lánckÁ d esetÁn: kerÁ/4let = lánckÁ d rendje (hossza)
- poligon terÁ/4lete 8-as lánckÁ d esetÁn:
 - számsontartunk egy y-t, ami kezdetben 0. Ehhez ha a lánckÁ dban lÁvÁ kÁvetkezÁ száms "felfele" mutat hozzáadunk 1-et, ha "lefele", akkor kivonunk 1-et
 - a terÁ/4letÁltózt szintÁn a lánckÁ dban kÁvetkezÁ száms irÁnya hatÁrozza meg (y alapján), ahogy az alÁbbi kÁpen is látszik
 - a terÁ/4let Ágy kapjuk, hogy foylton Ásszeadogatjuk a terÁ/4letvÁltózt sokat, Ács a vÁgÁn vesszÁ/4k az abszulÁtÁrtÁkÁt



KompaktsÁg Ács cirkularitÁs

- kompaktsÁg = (kerÁ/4let)² / terÁ/4let
- cirkularitÁs = terÁ/4let / (kerÁ/4let)²

Parametrikus kontÁr

- A parametrikus kontÁr kÁt egyvÁltóztÁs fÁggvÁnyel reprezentÁlja a szegmenst. A kontÁron vÁgÁghaladva kÁvetjÁk az Ács az y koordinÁtÁk vÁltóztÁsait.

RÁgiÁ alapÁ alakleÁÁ jellemzÁk

A hatÁr-alapÁkhoz hasonlÁan, számsos rágiÁ-alapÁ alakleÁÁ jellemzÁt javasoltak.

- befoglalÁ tÁglalap, rektangularitÁs
- fÁtengely, mellÁktengely, ÁtmÁrÁ, excentricitÁs, fÁtengely szálg
- konvex burok, konvex kiegÁszÁÁcs, konkÁvitÁsi fá, partÁcionÁlt hatÁr,
- vetÁ/4letek, tÁrÁcs-kÁltsÁg
- topolÁgái leÁÁsok, Euler-száms, szomsÁdsÁgi fá,
- vÁjz,
- momentumok, invariáns momentumok

BefoglalÁ tÁglalap, rektangularitÁs

- ÁllÁ befoglalÁ tÁglalap: az objektum koordinÁtÁinak minimumai Ács maximumai megadjÁk az ÁllÁ befoglalÁ tÁglalap csÁcsait.
- minimÁlis befoglalÁ tÁglalap
- rektangularitÁs: Azt mondja meg, hogy az objektum ábedobozolÁsakorÁ mennyi a tÁrgy Ács a álevegÁ Által elfoglalt terÁ/4letek arÁnya, tehát ---> alakzat terÁ/4lete / minimÁlis befoglalÁ tÁglalap

FÁtengely, mellÁktengely, ÁtmÁrÁ, excentricitÁs, fÁtengely szálg

- fÁtengely: az alakzaton belÁl haladÁ leghosszabb egyenes szakasz
- mellÁktengely: az alakzaton belÁl, a fÁtengelyre merÁleges leghosszabb egyenes szakasz
- ÁtmÁrÁ: a hatÁr kÁt legÁvolabbi pontÁt kÁti Ássze. A fÁtengely hossza ÁltalÁban nem egyezik meg az ÁtmÁrÁvel (csak a konvexeknél)
- excentricitÁs: a fÁ- Ács mellÁktengely hosszArÁnya---> d1/d2
- fÁtengely szálg: a fÁtengely Ács az x-tengely Által bezÁrt szálg

Konvex burok, konvex kiegÁszÁÁcs, konkÁvitÁsi fá, partÁcionÁlt hatÁr

- konvex burok: az alakzatot tartalmazÁ minimÁlis konvex alakzat

- konvex $K \subset \mathbb{R}^n$: a konvex burok K az alakzat K $\frac{1}{4}$ részeit K -re
- konvexitási fa: A fa gyökere a kiindulási alakzat, az első szinten a konvex K $\frac{1}{4}$ részeit K alakzatai helyezkednek el, melyekre a fa K -t rekurzív módon folytatjuk.
- partícionálhatóság: A konvex burok határát oszítja fel részekre.

Vetítések, tér- és képsíkok

- vetítések: A bináris képekben képzett nem-negatív egységekben \mathbb{R}^3 (1D) térben.
- tér- és képsíkok: A vetítések továbbbrazója, kiszárit a zajos képek oszlopaiban lévő átlós objektumpontokat.

Topológiai leírások, Euler-szám, szomszédosági fa,

- topológiai leírások
 - bináris kép: kétféle lehet benne, az 1-es az alakzatot (komponenst) reprezentálja feketevel, míg a 0-s a háttérrel (lyukakat) fehérrel
 - komponens: maximálisan összefüggő fekete halmaz
 - $\frac{1}{4}$ reg: a negatív képek egy véges komponense
- Euler-féle szám: egyetlen egység szám ---> komponensek száma - $\frac{1}{4}$ regok száma, rengeteg képre lehet az ugyanaz. Valamit elárul a képről, de leírásban keveset.
- Összefüggés-gi-fa: A bináris képekhez rendelt irányított gráf
 - minden egyes csúcs megfelel a képek egy (fehér vagy fekete) komponensének,
 - a gráf tartalmazza az (X,Y) éleket, ha az X komponens átlósveszt a vele szomszédos Y komponens

Váz

A váz egy gyakran alkalmazott \mathbb{R}^3 -alapú alakleírás jellemző, mely leírja az objektumok általános formáját. Alapvetően 3-féleképp határozhatjuk meg: - a vázat az objektum azon pontjai alkotják, melyekre kettő vagy több legközelebbi határpont található. - Az objektum határát (minden pontjában) egyidejűleg felgyújtjuk. A váz azokból a pontokból áll, ahol a \pm frontok találkoznak és kioltják egymást. (Feltételezzük, hogy a \pm frontok minden irányban egyenletes sebességgel, vagyis izotropikusan terjednek.) - A vázat az objektumba beérható maximális (nyílt) hipergrafok képzéspontjai alkotják. Egy beérható hipergraf maximális, ha át nem tartalmazza egyetlen másik beérható hipergraf sem.

Invariáns az eltolásra, elforgásra és az uniform skálázásra

Momentumok, invariáns momentumok

Pro: számok, térszintű képekre is értelmezettek, invariánsak a főbb geometriai műveletekre\ Bizonyos (centrális) momentumoknak geometriai jelentés is tulajdonítható, illetve fontos jellemzők kifejezhetők segítségével, például a súlypont.

Javasoltak viszont 7 főn. invariáns momentumot is (ld. 56. dia), amelyekhez nem társítható $\frac{1}{4}$ részek sebb jelentések, de a belső $\frac{1}{4}$ alkotott rendezett hetsék (vagy akár halmazok, ha nem vesszük mindet figyelembe) jól jellemzik az objektumokat.

Fourier leírás

Ez egy transzformáció alapú alakleírás

Transzformáljuk (hangsúlyozandó, hogy bár 2D képek szegmenseit jellemezzük, itt szigorúan 1D Fourier transzformációt alkalmazunk) a határ K darab mintavételezett pontból (nint komplex $s(k)$ számokból) képzett s vektort. Az eredményül kapott a vektor (komplex $a(k)$ egy $\frac{1}{4}$ tható) adják a Fourier leírást (vagyis tartalmazza a Fourier egy $\frac{1}{4}$ thatókat, a transzformáció b ziszfüggvényeinek súlyait). Az alakzat rekonstrukciójához az inverz Fourier-transzformációt kell végrehajtani.

A K darab Fourier egy $\frac{1}{4}$ tható b visszakaphatnánk torzítatlanul az eredeti mintavételezett pontokat, az alakleírásához viszont nem az összes súly, hanem csak egy $\frac{1}{4}$ ket tartjuk meg, mindössze $P < K$ darab egy $\frac{1}{4}$ tható alapján $\frac{1}{4}$ nk vissza a képtérbe - ekkor a képtérben ismét K darab pontot kapunk vissza, de nem a kiindulási mintavételezettjeit. - Az egy $\frac{1}{4}$ tható egy $\frac{1}{4}$ számnak eldobásáigal kapott leírás (a megmaradt egy $\frac{1}{4}$ tható adják a jellemzőst) voltaképpen egy veszteséges $\frac{1}{4}$ résztér: kevesebb adattal tudjuk jól-leírni a kiindulási.

Az alábbi képek azt mutatja, hogy hogy a 64 kontárponttal mintavételezett négyzetre csak sok egy $\frac{1}{4}$ tható megtartásával tudunk négyzetfóliát rekonstruálni.

A képvetkezésképpen viszont tesztobjektum határa képzelt 3000 ponttal adott, és már 36 egy $\frac{1}{4}$ tható is visszaadhat 3000 pontot úgy, hogy azok jól leírják a kiindulási kontárt. # 5. Algoritmusok vezérlési szerkezetei és megvalósításuk C programozási nyelven. A szekvenciális, iterációs, elágazásos, és az eljárási vezérlés

Algoritmusok vezérlési szerkezetei és megvalósításuk C nyelven

Algoritmus: bármilyen λ^3 -l definiált számmat, amely bemenetként bizonyos ÁrtÁc-eket vagy ÁrtÁc-eket kap Ács kimenetként bizonyos ÁrtÁc-eket vagy ÁrtÁc-eket Állat el. Vizsgálhatjuk helyesség, idÁ- Ács tárigÁny szempontjÁbÁl

Algoritmus vezÁrlÁcse: Az az elölírás, amely az algoritmus minden lépélsére (relszmúveletekre) kijelöli, hogy a lépéls végrehajtása után melyik lépéls végrehajtásával folytatódjon (esetleg fejeződjék be) az algoritmus végrehajtása. Az algoritmusnak, mint mÁ±veletnek a vezÁrlÁcs a legfontosabb komponense.

NÁgy fÁ vezÁrlÁcsi mÁ³dot kÁ¼lÁ¶nbÁ¶zttÁ¼nk meg: - SzekvenciÁlis: VÁges sok adott mÁ±velet rÁ¶gzÁtett sorrendben egymÁs után tÁ¶rtÁcÁnÁ vÁgrehajtÁsa. (sorban egymÁs után) - SzelekciÁ³s: VÁges sok rÁ¶gzÁtett mÁ±velet kÁ¶zÁ¼l adott feltÁtel alapján valamelyik vÁgrehajtÁsa. (if, else, if else, switch) - IsmÁtliÁcses: Adott mÁ±velet adott feltÁtel szerinti ismÁtelt vÁgrehajtÁsa. (for, while, do while) - EljÁrÁs: Adott mÁ±velet alkalmazÁsa adott argumentumokra, ami az argumentumok ÁrtÁcÁkÁnek pontosan meghatÁrozott vÁltozÁsÁt eredmÁnyezi. (void func, int func, double func, Á¶)

A vezÁrlÁcsi mÁ³dok nyelvek feletti fogalmak.

A imperatÁv (algoritmikus) programozÁsi nyelvekben ezek a vezÁrlÁcsi szerkezetek (kÁ¶zvetlenÁ¼l vagy kÁ¶zvetve) megvalÁ³sÁthatÁk.

A szekvenciÁlis, iterÁciÁ³s, elÁgazÁsos, Ács az eljÁrÁs vezÁrlÁcs

SzekvenciÁlis vezÁrlÁcs

SzekvenciÁlis vezÁrlÁcsrÁl akkor beszÁlÁ¼nk, amikor a P problÁma megoldÁsÁt Ágy kapjuk, hogy a problÁmÁt P_1, \dots, P_n rÁcszproblÁmÁkra bontjuk, majd az ezekre adott megoldÁsokat (rÁcszalgoritmusokat) sorban egymÁs után hajtjuk vÁgre.

P_1, \dots, P_n lehetnek elemi mÁ±veletek, vagy nem elemi rÁcszproblÁmÁk megnevezÁsei.

EljÁrÁsvezÁrlÁcs

EljÁrÁsvezÁrlÁcsrÁl akkor beszÁlÁ¼nk, amikor egy mÁ±veletet adott argumentumokra alkalmazunk, aminek hatÁsÁra az argumentumok ÁrtÁcÁkei pontosan meghatÁrozott mÁ³don vÁltoznak meg.

Az eljÁrÁsvezÁrlÁcs fÁjtÁji:

- EljÁrÁsmÁ±velet
- FÁ¼ggvÁcnymÁ±velet

C-ben kicsi a kÁ¼lÁ¶nbÁg a kettÁ kÁ¶zÁ¶tt.

FÁ¼ggvÁcnymÁ±velet

- A matematikai fÁ¼ggvÁny fogalmÁnak ÁltalÁnosÁtÁsa
- Ha egy rÁcszproblÁma cÁ¶lja egy ÁrtÁcÁk kiszÁmÁtÁsa adott ÁrtÁcÁkek fÁ¼ggvÁnyÁcben, akkor a megoldÁst megfogalmazhatjuk fÁ¼ggvÁcnymÁ±velettel.
- A fÁ¼ggvÁcnymÁ±velet specifikÁciÁ³ja tartalmazza:
 - A mÁ±velet elnevezÁcsÁt
 - A paramÁterek felsorolÁsÁt
 - Mindegyik paramÁter adattÁpusÁt
 - A mÁ±velet hatÁsÁnak leÁrÁsÁt
 - A fÁ¼ggvÁcnymÁ±velet eredmÁnytÁpusÁt
- Minden fÁ¼ggvÁnyben szerepelnie kell legalÁbb egy return utasÁtÁsÁnak
- Ha a fÁ¼ggvÁnyben egy ilyen utasÁtÁst hajtunk vÁgre, akkor a fÁ¼ggvÁny ÁrtÁcÁkÁnek kiszÁmÁtÁsa befejezÁdik. A hÁvÁs helyÁn a fÁ¼ggvÁny a return Álta kiszÁmÁtott ÁrtÁcÁket veszi fel

EljÁrÁsmÁ±velet

- Ha eljÁrÁst szeretnÁnk kÁcszÁteni C nyelven, akkor egy olyan fÁ¼ggvÁnyt kell deklarÁlni, melynek eredmÁnytÁpusa void. Ebben az esetben a fÁ¼ggvÁny definÁciÁ³jÁban nem kÁ¶ttelezÁ a return utasÁtÁs, illetve ha mÁcgis van ilyen, akkor nem adhatÁ³ meg utÁna kifejezÁcs

MegvalÁ³sÁtÁs

- csak bemenÁ mÁ³dÁ° argumentumok vannak
- pointerekkel lehet kezelni kimenÁ argumentumokkÁnt is

SzelekciÁ³s vezÁrlÁcs

Szelekciós vezÁrlÁsról akkor beszélünk, amikor vÁges sok rögzített művelet közül vÁges sok feltétel alapján választjuk ki, hogy melyik művelet kerüljön végrehajtásra.

Típusai:

- Egyszerű szelekciós vezérlés
- Többszörös szelekciós vezérlés
- Esetkiválasztásos szelekciós vezérlés
- A fenti három ágyelbkelntá alggal

Egyszerű szelekciós vezérlés

- Egyszerű szelekciót esetén egyetlen feltétel és egyetlen művelet van (ami persze lehet összetett).
- A vezérlés báváthetá úgy, hogy a 3. pontban á/4res művelet helyett egy B műveletet hajtunk végre, ekkor beszélánk egy ábként ágrá.

Egyszerű szelekciós utasítás megvalósítása C nyelven:

```
if (F) { A; }
```

Többszörös szelekciós vezérlés

- Ha több feltételünk és több műveletünk van, akkor többszörös szelekcióról beszélünk.
- A többszörös szelekciót is bővíthetők egyelbkelnt alggal úgy, hogy egy neműres B műveletet hajtunk végre a 3. lépésben.
- Legyenek F_i logikai kifejezések, A_i (A -s B) pedig tetszőleges műveletek. Az F_i feltételekből és A_i (A -s B) műveletekből képzett többszörös szelekciós vezérlés a következő vezérlési előírást jelenti:
 - Az F_i feltételek sorban történoł kieltekeléssel adjunk választ a következő kérdésre: Van-e olyan i amelyre teljesűl, hogy az F_i feltétel igaz és az összes F_j feltétel hamis?
 - Ha van ilyen i , akkor hajtsuk végre az A_i műveletet és fejezűk be az összetett művelet végrehajtását.
 - Egyelbkelnt, vagyis ha minden F_i feltétel hamis, akkor (hajtsuk végre B -t A -s) fejezűk be az összetett művelet végrehajtását.

Többszörös szelekciós utasítás megvalósítása C nyelven:

```
if (F1) { A1; } else if (F2) { A2; }...
```

- C nyelvben nincs külön utasítás a többszörös szelekciót megvalósítására, ezért az egyszerű szelekciót ismételt alkalmazásával kell azt megvalósítani.
- Ez azon az összefűggésen alapszik, hogy a többszörös szelekciót levezethetők egyszerű szelekciók megfelelő összetételével.

Esetkiválasztásos szelekciós vezérlés

Ha a többszörös szelekciós vezérlésben minden F_i feltételünk $K \wedge H_i$ alakű, akkor esetkiválasztásos szelekcióról beszélünk.

- Legyen K egy adott típusű kifejezés, legyenek H_i ilyen típusű halmazok, A_i (A -s B) pedig tetszőleges műveletek. A K szelektor kifejezésből, H_i kiválasztó halmazokból és A_i (A -s B) műveletekből képzett esetkiválasztásos szelekciós vezérlés a következő vezérlési előírást jelenti:
 - Eltekelűk ki a K kifejezést és folytassuk a 2.) lépéssel.
 - Adjunk választ a következő kérdésre: Van-e olyan i ($1 \leq i \leq n$), amelyre teljesűl, hogy a kiszűmolt ártáék eleme a H_i halmaznak A -s nem eleme az ásszes H_j ($1 \leq j < i$) halmaznak?
 - Ha van ilyen i , akkor hajtsuk végre az A_i műveletet és fejezűk be az összetett művelet végrehajtását.
 - Egyelbkelnt, vagyis ha K nem eleme egyetlen H_i halmaznak sem, akkor (hajtsuk végre B -t A -s) fejezűk be az összetett művelet végrehajtását.
- A kiválasztó halmazok megadása az esetkiválasztásos szelekciót kritikus pontja.
- Algoritmusok tervezése során bármilyen effektűv halmazmegadást használhatunk, azonban a teűnyleges megvalósításakor csak a választott programozási nyelv eszközeit alkalmazhatjuk.

A switch utasítás: Ha egy kifejezés eltelke alapján többféle utasítás kűzűl kell választanunk, a switch utasítást használhatjuk. Megadhatjuk, hogy hol kezdűdjűl és meddig tartson az utasítás-sorozat végrehajtása. A switch utasítás szintaxisa C-ben:

```
switch(kifejezés) { case konstans1: A; break; case konstans2: B; break; default: D; }
```

- A szelektor kifejezés és a konstansok típusának meg kell egyeznie. Egy konstans legfűjebb egy case műgűlt és a default kulcsszűl is legfűjebb egyszer szerepelhet egy switch utasításban.
- A default címke olyan, mintha a szelektor kifejezés lehetsűges eltelkei kűzűl minden olyat felsorolnánk, ami nem szerepel case műgűlt az adott switch-ben.
- A címkék (beleértve a default-ot is) sorrendje tetszőleges lehet, az nem befűyűlűolja, hogy a szelektor kifejezés melyik címkét választja.

- A szelektor kifejezés elrtekeltoi csak az fuigg, hogy melyik helyen kezdjuik el vegrehajtani a switch magiat. Ha a vegrehajtais elkezdodik, akkor onnantoi kezdve az eloi break (vagy return) utasitaisig, vagy a switch vegelig sorban hajtoznak vegre az utasitaisok. Ebben a falzisban a tovalbbi case eis default cimkelnek malr nincs jelentossege.
- A Hi halmazok elemszama tetszoleges lehet, viszont a case-ek utain csak egy-egy elrtelk allhat.

Ismertleses vezirlesek

Ismertleses vezirlesen olyan vezirlesi eloiralst elrtunk, amely adott muveletnek adott feltetel szerinti ismertelt vegrehajtaisait irja elo.

Az algoritmustervezis sorain a leginkalbb megfeleloi ismertleses vezirlesi formait hasznaljuk, fuiggetlenui attoi, hogy a megvalositaisra hasznalt programozaisi nyelvben kolzvetlenui megvalosithatoi-e ez a vezirlesi mold.

Ismertleses vezirles kepzelselt ciklusszervezisnek is nevezik, ilgy az ismertlesben szereplo muveletet ciklusmagnak hivjuk.

Az ismertlesi feltetel szerint otfelle ismertleses vezirlest kuloinbolztetunk meg:

- Kezdofelteteles
- Vegfelteteles
- Szamlaialis
- Hurok
- Diszkrét

Kezdfelteteles ismertleses vezirles

Kezdfelteteles vezirlesroil akkor beszélunk, ha a ciklusmag (ismertelt) vegrehajtaisait egy belelpesi (ismertlesi) feltetelhez kotjuk.

- Legyen F logikai kifejezis, M pedig tetszoleges muvelet. Az F ismertlesi feltetelbol eis az M muveletbol (a ciklusmagbol) kepzett kezdfelteteles ismertleses vezirles a kolvetkezo vezirlesi eloiralst jelenti:
 - Elrtelkeljuk ki az F feltetelt eis folytassuk a 2.) lelpessel.
 - Ha F elrtelke hamis, akkor az ismertles eis ezzel egyult az osszetett muvelet vegrehajtais befejezoidott.
 - Egyelbkeint, vagyis ha az F elrtelke igaz, akkor hajtsuk vegre az M muveletet, majd folytassuk az 1.) lelpessel.
- A feltetel ellenorzese a muvelet elott toirtelnik
- Ha az F rtake kezdetben hamis, az sszetett mvet vegrehajtais befejezodik anelk, hogy az M mvet egyszer is vegrehajtaisra kerulne
- Ha az F rtake igaz, cs az M mvet nincs hatssal az F feltetelre, akkor F igaz is marad, teht jt az sszetett mvet vegrehajtais nem tud befejezadni. Ilyenkor vtgelen ciklus vegrehajtais jt rtuk el.
- Fontos teht jt, hogy az M mvet hatssal legyen az F feltetelre.

A while utasais: Ha valamilyen muveletet mindaddig vegre kell hajtani, amig egy feltetel igaz, a while utasitais hasznalhato.

```
while(F) { M; }
```

Vegfelteteles ismertleses vezirles

A vegfelteteles ismertleses vezirles alapveten abban klti a kezdfelteteles ismertleses vezirlest, hogy a ciklusmag legalbb egyszer vtgrehajtaisdik. Vegfelteteles vezirlesroil akkor beszélunk, ha a ciklusmag elhagyasait egy kilelpesi feltetelhez kotjuk.

- Legyen F logikai kifejezis, M pedig tetszoleges muvelet. Az F kilelpesi feltetelbol eis az M muveletbol (a ciklusmagbol) kepzett vegfelteteles ismertleses vezirles a kolvetkezo vezirlesi eloiralst jelenti:
 - Hajtsuk vegre az M muveletet majd folytassuk a 2.) lelpessel.
 - Elrtelkeljuk ki az F feltetelt eis folytassuk a 3.) lelpessel.
 - Ha F elrtelke igaz, akkor az ismertleses vezirles eis ezzel egyult az osszetett muvelet vegrehajtais befejezoidott.
 - Egyelbkeint, vagyis ha az F elrtelke hamis, akkor folytassuk az 1.) lelpessel.
- Ha az F elrtelke kezdetben hamis, eis az M muvelet nincs hatalsal F-re, akkor vtgelen ciklust kapunk. Ha az F elrtelke kezdetben igaz, M legalbb egyszer akkor is vegrehajtaisra kerul.
- A kezdoi eis vegfelteteles vezirlesek kifejezhetolek egymals segitselgel.

A do while: utasais: Ha valamilyen muveletet mindaddig vegre kell hajtani, amig egy feltetel igaz, a do while utasitais hasznalhato. A muvelet vegrehajtais szukselges a feltetel kiertelkeleselhez. A feltetel ellenorzese a muvelet utain toirtelnik, ilgy ha a feltetel kezdetben hamis volt, a muveletet akkor is legalbb egyszer vegrehajtuk.

```
do { M; } while (!F);
```

Szamlaialis ismertleses vezirlesek

Számlálós ismétléses vezérléssről akkor beszélünk, ha a ciklusmagot végre kell hajtani sorban minden olyan elrtekre (nlvekvól vagy csökkenl sorrendben), amely egy adott intervallumba esik.

Legyen a és b egész elrtelk, i egész tlpusú vltozól, M pedig tetszleges mlvelet, amelynek nincs hatása a, b és i elrtelkre.

Nlvekvó számlálós ismétléses vezérlések:

- Az a és b határelrtelkebl, i ciklusvltozólbl és M mlveletbl (ciklusmagbl) képzett nlvekvó számlálós ismétléses vezérlés az alábbi vezérlési elírlást jelenti:
 - Legyen $i = a$ és folytassuk a 2.) lépéssel.
 - Ha $b < i$ (i nagyobb mint a intervallum végpontja), akkor az ismétlés és ezzel együtt az összetett mlvelet végrehajtása befejeződött.
 - Egyébként, vagyis ha $i \leq b$, akkor hajtuk végre az M mlveletet, majd folytassuk a 4.) lépéssel.
 - Nlvejlük i elrtelket 1-gyel, és folytassuk a 2.) lépéssel.

Csökkenl számlálós ismétléses vezérlések:

- Az a és b határelrtelkebl, i ciklusvltozólbl és M mlveletbl (ciklusmagbl) képzett csökkenl számlálós ismétléses vezérlés az alábbi vezérlési elírlást jelenti:
 - Legyen $i = b$ és folytassuk a 2.) lépéssel.
 - Ha $i < a$, akkor az ismétlés és ezzel együtt az összetett mlvelet végrehajtása befejeződött.
 - Egyébként, vagyis ha $i \geq a$, akkor hajtuk végre az M mlveletet, majd folytassuk a 4.) lépéssel.
 - Csökkentsük i elrtelket 1-gyel, és folytassuk a 2.) lépéssel.

A for utasítás: Ha valamilyen mlveletet sorban több elrtelkre is végre kell hajtani, akkor a for utasítás használható.

```
for (i = a; i <= b; i++) { M; } for (kif1; kif2; kif3) { M; }
```

C-ben a for utasítás átalános alakja: - A kif1 és kif3 többnyire elrtelkadais vagy függvényhiáis, kif2 pedig relációs kifejezés. - Bármelyik kifejezés elhagyható, de a pontosvesszölnek meg kell maradniuk - kif2 elhagyása esetén a feltelt konstans igaznak tekintjük, ekkor a break vagy return segítseélvel lehet kiugrani a cikusból.

Hurok ismétléses vezérlés

Amikor a ciklusmag ismétléstl a ciklusmagon belül vezéreljük úgy, hogy a ciklus kllönbölzöl pontjain adott feltételek teljesülése esetén a ciklus végrehajtástl befejezzük, hurok ismétléses vezérléssről beszélünk.

- Legyenek Fi logikai kifejezések, Ki és Mj pedig tetszleges (akár ülres) mlveletek l és n elrtelkekre. Az Fi kijáratí feltételekből, Ki kijáratí mlveletekből és az Mi mlveletekből képzett hurok ismétléses vezérlés a következöl elírlást jelenti:
 - Az ismétléses vezérlés következöl végrehajtandól egysége az M0 mlvelet.
 - Ha a végrehajtandól egység az Mj mlvelet, akkor ez végrehajódik. $j = n$ esetén folytassuk az 1.) lépéssel, kllönbben pedig az $Fj+1$ feltelt végrehajtásával a 3.) lépésben.
 - Ha a végrehajtandól egység az Fi feltelt ($1 \leq i \leq n$), akkor elrtelkeljük ki. Ha Fi igaz volt, akkor hajtuk végre a Ki mlveletet, és fejezzük be a vezérlést. Kllönbben a végrehajtás az Mi mlvelettel folytatódik a 2.) lépésben.
- A kezdöl- és végfeltételes ismétléses vezérlések speciális esetei a hurok ismétléses vezérléseknek.
- A C nyelvben a ciklusmag folyamatos végrehajtásának megsakítására kélt utasítás használható.
- break: Megsakítja a ciklust, a program végrehajtása a ciklusmag utáni első utasítással folytatódik. Használható a switch utasításban is, hatásra a program végrehajtása a switch utáni első utasítással folytatódik.
- continue: Megsakítja a ciklusmag aktuális lefutását, a vezérlés a ciklus feltételeinek kielrtelkeésével (while, do while) illetve az inkrementálól kifejezés kielrtelkeésével (for) folytatódik.

Diszkrét ismétléses vezérlés:

Diszkrét ismétléses vezérléssről akkor beszélünk, ha a ciklusmagot végre kell hajtani egy halmaz minden elemre tetszleges sorrendben. - Legyen x egy T tlpusú vltozól, H a T elrtelkeészetének relshalmaza, M pedig tetszleges mlvelet, amelynek nincs hatása x és H elrtelkre. A H halmazból, x ciklusvltozólbl és M mlveletbl (ciklusmagbl) képzett diszkrét ismétléses vezérlés az alábbi vezérlési elírlást jelenti: - Ha a H halmaz minden elemre végrehajtottuk az M mlveletet, akkor vége a vezérlésnek. - Egyébként vegyük a H halmaz egy olyan tetszleges e elemét, amelyre még nem hajtottuk végre az M mlveletet, és folytassuk a 3.) lépéssel. - Legyen $x = e$ és hajtuk végre az M mlveletet, majd folytassuk az 1.) lépéssel. - A H halmaz számoálga határozza meg, hogy az M mlvelet hányszor hajódik végre. Ha a H az ülres halmaz, akkor a diszkrét ismétléses vezérlés az M mlvelet végrehajtása nélkül befejeződik. - A diszkrét ismétléses vezérlésnek nincs közvetlen megvalósítása a C nyelvben.

6. Egyszerű adattípusok: egész, valós, logikai és karakter típusok és kifejezések. Az egyszerű típusok

reprezentációjuk, számuk, tartományuk, pontosságuk, memóriájuk és másveleik. Az állított adatpusok és a típusok, valamint megvalósításuk C nyelven. A pointer, a tömb, a rekord és az uniós típus. Az egyes típusok szerepe, használata

Egyszerű adatpusok: egész, valós, logikai és karakter típusok és kifejezések. Az egyszerű típusok reprezentációjuk, számuk, tartományuk, pontosságuk, memóriájuk és másveleik

Az elemi adatpusok értékeit nem lehet függvényekben értelmes részekre bontani.

Ha a nyelv szintaktikája szerint a program egy adott pontján típusnak kellene kiegészítenie de az hiányzik, a fordító a típus helyére automatikusan int-et helyettesít.

Egész típusok

A C nyelvben az egész típus az int.

Az int típus értékeit az alábbi kulcsszavakkal módosíthatjuk:

- signed: A típus eljellel értékeket fog tartalmazni (int, char).
- unsigned: A típus csak eljeltelen, nemnegatív értékeket fog tartalmazni (int, char).
- short: Rövidebb helyen tárolódik, így kisebb lesz az értékkészlet (int).
- long: Hosszabb helyen tárolódik, így bővebb lesz az értékkészlet (int). Dupláján is alkalmazható (long long).

Az egész típusok az értékkészlet határain belül minden egész értéket pontosan tárolnak.

Az egyes típusokon az egyes típusok mérete más-más lehet, de minden C megvalósításban teljesítenie kell a `sizeof(short) < sizeof(int) < sizeof(long) < sizeof(long long)` reláciának.

A C nyelv által definiált egész adattípusai az értékkészletben kátfutnak egymással, az értelmezett másvelekben megegyeznek

Az egész adattípusokon általában az 5 matematikai alapművelet és az értékkészlet másveletét értelmezzük, de C nyelven emellett a bitműveletet.

Értékkészlet másvelet jobb oldalán álló kifejezés kiértékelése felfüggetlen attól, hogy a bal oldalon milyen típusú változó van.

A / másvelet két egész értékre alkalmazva maradékos osztást jelent!

Tárolás:

n bites tárolásnak 2^n állapota van, vagyis egy n biten tárolt adattípusnak legfeljebb ennyi kátfutnak értéke lehet.

Egész típusoknál a kettes komplement szokás használni, ha negatív értékek is szerepelhetnek az értékkészletben.

Kettes komplement:

- van egy pozitív számunk, és annak keressük a negatív párját
- a számot kettes számrendszerben felírjuk
- invertáljuk az összes bitet
- majd hozzáadjuk a végén egyet
- a kapott szám lesz a szám ellentettje

Értékkészlet mérete:

Ha negatív számok nem szerepelnek az értékkészletben, akkor az értékkészlet a $[0 \dots 2^n - 1]$ zárt intervallum. Ha az értékkészletben negatív számok is szerepelnek, akkor az értékkészlet a $[-2^{(n-1)} \dots 2^{(n-1)} - 1]$ zárt intervallum.

Műveletei:

- bitenkénti
 - negáci
 - Ács
 - vagy
 - kizárólag vagy
 - balra láptet
 - jobbra láptet

Karakter típus

A char adattípus a C nyelv eleve definiált elemi adattípusa, ÁrtÁkkÁszlete 256 elemet tartalmaz.

A char adattípus egÁszkÁnt is hasznÁlhat, de alapvetÁen karakterek (betÁk, szÁmjegyek, ÁrÁjsjelek) tÁrolÁjsÁra valÁ.

- Hogy melyik ÁrtÁkhoz melyik karakter tartozik, az az alkalmazott kÁdtÁblÁzattÁl fÁgg.
- Bizonyos karakterek (ÁltalÁban a rendezÁs szerint elsÁ nÁhÁny) vezÁrlÁ karakternek szÁmÁtanak, Ács nem megjelenÁthetÁk.

Egy C programban karakter ÁrtÁkeket megadhatunk

- karakterÁddal szÁmÁrtÁkkÁnt, vagy
- aposztrÁfok kÁzÁrt karakterrel

A speciÁlis karaktereket, illetve magÁjt az aposztrÁfot (Ács vÁgsÁ soron tetsÁleges karaktert is) escape-szekvenciÁkkal lehet megadni. Az escape-szekvenciÁkat a \ (backslash) karakterrel kell kezdeni.

KonvertÁljunk egy tetsÁleges szÁmjegy karaktert (ch) a neki megfelelÁ egÁsz szÁmmÁ; Ács egy egyjegyÁ± egÁszet (i) karakterrÁ:

```
i = ch - '0'; ch = i + '0';
```

ValÁs típusok

A C nyelvben a valÁs adattípusok a float Ács double.

A double adattípus az alÁbbi kulcsszÁval mÁdosÁthatÁ: - long: ImplementÁciÁfÁggÁ mÁdon 64, 80, 96 vagy 128 bites pontossÁgot megvalÁsÁtÁ adattípus

A valÁs adattípusok az ÁrtÁkkÁszlet hatÁrain belÁl sem kÁpesek minden valÁs ÁrtÁket pontosan ÁbrÁzolni. Viszont az ÁrtÁkkÁszlet hatÁrain belÁl minden a valÁs ÁrtÁket kÁpesek egy tÁpusfÁggÁ e relatÁv pontossÁggal ÁbrÁzolni, az a-hoz legkÁzelebbi a tÁpus Által pontosan ÁbrÁzolhatÁ x valÁs ÁrtÁkkel.

- A C nyelv kÁlÁlnfÁle valÁs adattípusai az ÁrtÁkhalmozukban kÁlÁlnbÁznek egymÁstÁl, az Ártelmezett mÁveletÁkben megegyeznek.
- ValÁs kifejezÁsben bármely valÁs vagy egÁsz tÁpusÁ° tÁnyezÁ (akÁr vegyesen tÁbbfÁle is) szerepelhet.
- ValÁs konstans tÁpusa double, vagy a szÁmleÁrsban megadott tÁpus (f, l suffix).
- ÁrtÁkadÁ mÁvelet jobb oldalÁn ÁllÁ kifejezÁs kiÁrtÁkelÁse fÁggetlen attÁl, hogy a bal oldalon milyen tÁpusÁ° vÁltozÁ van.
- A tÁpus pontatlansÁga miatt az = mÁveletet nagyon kÁrÁltekintÁen kell hasznÁlni!

ÁbrÁzolás:

Egy valÁs ÁrtÁket tÁrolÁ memÁriaterÁlet hÁrom rÁcszre oszthatÁ: az elÁjelbitet, a tÁrtet Ács az exponenciÁlis kitevÁt kÁdolÁ rÁcszre.

- Az elÁjelbit 0 ÁrtÁke a pozitÁv, 1 ÁrtÁke a negatÁv szÁjmokat jelÁli
- A szÁjmot kettes szÁjrendszerben $1.m \cdot 2^k$ alakra hozzuk, majd az m szÁjmjegyeit elÁroljuk a tÁrtnek, a k-nak egy tÁpusfÁggÁ b konstanssal nÁvelt ÁrtÁkÁt pedig a kitevÁnek fenntartott rÁcszen.
- Ágy a tÁrt rÁcsz hossza az ÁbrÁzolás pontossÁgÁjt (az ÁrtÁkes szÁmjegyek szÁmÁt), a kitevÁ pedig az ÁrtÁktartomány mÁretÁt hatÁrozza meg.
- Nagyon kicsi szÁjmokat speciÁlisan $0.m \cdot 2^k$ (1Áb) alakban tÁrolhatunk, ekkor a kitevÁ Ásszes bitje 0.
- Ha a kitevÁ Ásszes bitje 1, az csupa 0 bitbÁl ÁllÁ tÁrt esetÁn a Á, minden mÁs esetben NaN ÁrtÁket jelenti.
- A 32/64 bites float/double az 1 elÁjelbit mÁlgÁtt 8/11 biten a kitevÁ b = 127-tel/1023-mal nÁvelt ÁrtÁkÁt, majd 23/52 biten a tÁrtet tÁrolja.

Logikai típus

A C nyelvnek csak a C99 szabÁny Áta rÁcsze a logikai (_Bool) tÁpus (melynek ÁrtÁkkÁszlete a {0, 1} halmaz), de az Árt logikai ÁrtÁkek persze elÁtte is keletkeztek.

A műveletek eredményeként keletkező logikai hamis értéket a 0 egész érték reprezentálja, és a 0 egész érték logikai értékként értelmezve hamisat jelent.

A műveletek eredményeként keletkező logikai igaz értéket az 1 egész érték reprezentálja, de bármely 0-tól különböző egész érték logikai értékként értelmezve igazat jelent.

stdbool.h-ban definiált a bool típus és a true, false konstansok

Konstansként is definiálhatjuk, pl

...

define TRUE 1

define FALSE 0

...

Az állszetett adattípusok és a típusképzések, valamint megvalósításuk C nyelven. A pointer, a tömb, a rekord és az uniós típus. Az egyes típusok szerepe, használata

Ásszetett adattípusok, típusképzések

Az állszetett adattípusok értékei tovább bonthatók, további értelmezések lehetségesek.

A C nyelv állszetett adattípusai:

- Pointer típus
 - Független típus
- Tömb típus
 - Sztringek
- Rekord típus
 - Szorzat-rekord
 - Egyesítősi-rekord

Pointer típus

Az eddigi tárgyalásunkban szerepelt változók statikusak abban az értelemben, hogy léteznek azok annak a blokknak a végrehajtásához kátfutott, amelyben a változó deklarálva lett. A programozónak a deklaráció helyén töl nincsen befolyása a változó létezésére és megszántetésére.

Az olyan változók, amelyek a blokkok aktivizálásitől függetlenül létezik és megszántethetők, dinamikus változónak nevezzük.

Dinamikus változók megvalósításának általános eszköze a pointer típus.

Egy pointer típusú változó értéke (első megközelítésben) egy meghatározott típusú dinamikus változó.

Pointer típusú változót a * segítőszóval deklarálhatunk:

```
típus * változó_név;
```

Az eddigiek során látnyegben azonosítottuk a változóhivatkozást és a hivatkozott változót.

A dinamikus változók megértéséhez viszont világosan kell tennünk az alábbi három fogalom között:

- Változóhivatkozás
- Hivatkozott változó
- Változó értéke

A változóhivatkozás szintaktikus egység, meghatározott formai szabályok szerint képzett jelsorozat egy adott programnyelven, tehát egy kédrészlet.

A változó a program futása során a program által lefoglalt memóriaterület egy része, amelyen egy adott (elemi vagy állszetett) típusú érték tárolódik.

Kétféle `nbz` `vájltoz` hivatkozások hivatkozhatnak ugyanarra a `vájltoz`-ra, illetve ugyanaz a `vájltoz` hivatkozhat a `válgrehajt`-s `kétféle` `nbz` `vájltoz`-ra hivatkozhat.

Egy `vájltoz` hivatkozásokhoz nem biztos, hogy egy adott időben tartozik hivatkozott `vájltoz`.

Műveletek:

- `NULL`
 - `NULL`, nem tartozik hozzá dinamikus `vájltoz`.
- `Létesít`
 - `x = malloc(sizeof(E))`
- `Ártákad`
 - `x = y`
- `Tárlás`
 - `free(x)`
- Dereferencia: A pointer által mutatott dinamikus `vájltoz` elárolása, eredménye egy `vájltoz` hivatkozás.
 - `*x`
- Egyenlő
 - `p == q`
- NemEgyenlő
 - `p != q`

A memóriaműveletekhez szükséges `g` van az `stdlib.h` vagy a `memory.h` használatára.

`malloc(S)`, lefoglal egy `S` méretű memóriaterületet `sizeof(E)`, megmondja, hogy egy `E` típusú `Ártá`-k mekkora helyet igényel a memóriában `malloc(sizeof(E))`, létrehoz egy `E` típusú `Ártá`-k tárolására is alkalmas `vájltoz` `free(p)`, felszabadítja a `p`-hez tartozó memóriaterületet, ezután a `p`-hez nem lesz árványos `vájltoz` hivatkozás

Linux alatt logikailag minden programnak saját memóriatartománya van, amin belül az egyes memóriacímeket egy sorszámmal azonosítja.

Pointer típusú `vájltoz` 32 bites rendszereken 4 bajt, 64 bites rendszereken 8 bajt hosszban a hozzá tartozó dinamikus `vájltoz`-hoz foglalt memóriamező kezdőcímét (sorszámát) tartalmazza.

A pointer `Ártá`-ke tehát (második megközelítésben) értelmezhető egy tetszőleges memóriacímeként is, amely értelmezés egybeesik a pointer megvalósításával.

Ilyen módon viszont értelmezhetjük a címkeárvány műveletet, ami egy `vájltoz` memóriabeli pozícióját, címét adja vissza.

- `Cím`
 - `p = &x`

A `void*` egy speciális, úgynevezett típusatlan pointer. Az ilyen típusú pointerok csak memóriacímek tárolására alkalmasak, a dereferencia művelet alkalmazása rájuk értelmetlen. Viszont minden típusú pointerrel kompatibilisek `Ártá`-s `Ártá`-s `Ártá`-s `Ártá`-s tekintetében.

Támb típus

Algoritmusok tervezésekor gyakran előfordul, hogy adatok sorozatával kell dolgozni, vagy mert az input adatok sorozatot alkotnak, vagy mert a feladat megoldásához kell.

Tegyük fel, hogy a sorozat `rtg`-tett elemszám (n) és mindegyik komponens (n) egy megadott (elemi vagy összetett) típusú (E) `Ártá`-k.

Ekkor tehát egy olyan összetett adathalmazzal van dolgunk, amelynek egy eleme $A = (a_0, \dots, a_{n-1})$, ahol $a_i \in E$, $i \in (0, \dots, n-1)$ -re.

Ha az ilyen sorozatokon a `rtg`-tett műveleteket értelmezzük, akkor egy (absztrakt) adattápushoz jutunk, amit `Támb` típusnak nevezzük.

Jelöljük ezt a `Támb` típusú `T`-vel, a_0, \dots, a_{n-1} intervallumot pedig `I`-vel.

Műveletek

- Kiolvas
 - a sorozat i . elemének kiolvasása egy `vájltoz`-ba
- Módosít
 - a sorozat i . elemének módosítása egy `E` típusú `Ártá`-kre
- Ártákad
 - a `vájltoz` felveszi a `Támb` `Ártá`-k

Objektum orientált paradigma

Az objektumorientált paradigma az objektumok fogalmán alapuló programozási paradigma. Az objektumok egyébe foglalják az adatokat és a hozzájuk tartozó műveleteket. A program egymással kommunikáló objektumok halmazából áll melyek használják egymás műveleteit és adatait.

Az objektumorientált hárrom alapillre:

- Egébebezárás és adatelrejtés (Encapsulation & information hiding)
- Ájrafelhasználás, polimorfizmus és öröklés (Reusability, polymorphism & inheritance)
- Magasabb fokú absztrakció

Egébebezárás és adatelrejtés

Az egyébebe zárt azt fejezi ki, hogy az összes tartozó adatok és függvények, eljárások egyébe vannak, egy egyébebe tartoznak. További fontos fogalom az adatelrejtés, ami azt jelenti, hogy kívlr csak az fírhethozzá; kízvetlené, amit az objektum osztály megenged.

Ha az objektum, illetve osztály elrejt az összes adattagját, és csak bizonyos metódusokon keresztül fírhethozzá; a kliensek, akkor az egyébebe zárt az absztrakció és információelrejtés erés formáját valásítja meg

Az osztály és objektum

Absztrakt adattípus: Az adattípus leírásának legmagasabb szintje, amelyben az adattípust egy specifikáljuk, hogy az adatok ábrázolására és a műveletek implementációjára semmilyen elírást nem adunk.

Osztály: Egy absztrakt adattípus. Az adattagokból és a rajta elvégezhet műveleteket zártja egy egyébebe. Egészen konkrétan objektumok csoportjának leírása, amelyeknek kázzás az attribútumok, operációk és szemantikus viselkedésé van. Ugyanegy viselkedik, mint minden egyébe primitív típus, tehát pl. változó (objektum) hozhaté lre beléé.

- Lrehozás: Java-ban és C++-ban is a class kulcsszóval tudunk osztályokat definiálni. Az osztályokból tetszőleges mennyiségben lrehozhatunk példányokat, azaz objektumokat.

Objektum: Egy változó, melynek típusa valamely objektumosztály, vagyis az osztály egy példány amely rendelkezik állapottal, viselkedéssel, identitással. Az objektumok gyakran megfelletheték a valé és let objektumainak vagy egyedeinek

- Állapot: Egy az objektum lehetséges lrehezési lehetségeké kázzá (a tulajdonságok aktuális értéke, pl: lmpaBekapcsolva true vagy false)
- viselkedés: Az objektum viselkedése annak leírása, hogy az objektum hogy reagál más objektumok kérésére. (metódusok, pl: lmpa.bekapcsol())
- identitás: Minden objektum egyedi, még akkor is, ha éppen ugyanabban az állapotban vannak, és ugyanolyan viselkedést képesek megvalósítani.

Információ elrejtés

A láthatóságok segítségével tudjuk szabályozni adattagok, metódusok elérését, ugyanis ezeket az objektumorientált paradigma értelmében korlátozni kell, kívlr csak és kízírlag ellenírást mádon lehessen ezeket elérni, használni.

Az adattagok, és metódusok láthatóságának vezérléséhez vannak kulcsszavak, amelyekkel megfelleen el tudjuk rejteni áket.

Láthatósági opciók

- public: mindenholon látható
- protected: csak az osztály scope-jén belül, illetve a késébb az adott osztályból származtatott gyerekosztályokon belül lehet hivatkozni.
- private: csak az adott osztályon belül lehet hivatkozni rá

(Java-ban alapértelmezetten package private (az adott packageen belül public, egyébként private) a láthatóság, míg C++-ban private)

Tírekedni kell a minél nagyobb adatbiztonságra és információelrejtésre: az adat tagok láthatósága legyen private, esetleg indokolt esetben protected.

öröklés

Osztályok közötti értelmezett viszony, amely segítségével egy általánosabb típusból (Áosztály) egy sajátosabb típust tudunk lrehozni (utódosztály). Az utódosztály adatokat és műveleteket örökl, kiegészíti ezeket saját adatokkal és műveletekkel, illetve felírlhat bizonyos műveleteket. A kád ájrafelhasználásának egyik módja. Megkálínbíztetánk egyszerű és tbbírá és öröklés.

A hasonlításig kifejezőse az Ás felé az Általánosítás. A ká/4lÁnbsÁg a gyerek felé a specializálás.

Java: az extends kulcsszóval tudjuk jelezni, hogy az adott osztály egy másik osztálynak a leszármazottja. Java-ban egyszeres ÁrrÁklÁds van, vagyis egy osztály csak is egy ÁsosztálybÁl származhat (viszont tÁbb interfÁcszt implementÁlhat)

- super: segÁtsÁgÁvel gyerekosztálybÁl hivatkozhatunk szÁlÁosztály adattagaira Ás megÁtudaira.

C++: Az osztály neve utÁn vesszával elÁlasztva lehet megadni az Ásosztályokat Ás velÁk egyÁtt a lÁthatÁsÁgaikat. LehetÁsÁg van tÁbbszÁrrÁs ÁrrÁklÁdsre is

- Az ÁrrÁklÁds sorÁn lehetÁsÁg van az Ás osztály tagjainak lÁthatÁsÁgi opciÁjn vÁltoztatni. Ezt az Ás osztályok felsorolÁsakor kell definiÁlni. Az vÁltoztatÁs csak szigorÁtÁst (korlÁtozÁst) jelenthet. Az alÁbbi tÁblÁzat a gyermek osztálybeli lÁthatÁsÁgot mutatja be az Ás osztálybeli lÁthatÁsÁg Ás a mÁdosÁtÁs fÁggvÁnyÁben:

Virtuális ÁrrÁklÁds

TÁbbszÁrrÁs ÁrrÁklÁdsnÁl elÁfordulhat olyan eset, amikor egy-egy Ás osztály az ÁrrÁklÁdsi hierarchia kÁ/4lÁnbÁzÁ pontÁn ismÁt megjelenik. Ekkor a gyermek osztályban ennek az Ás osztálynak tÁbb pÁldÁnya jelenhet meg. Erre nÁchÁny esetben nincs szÁksÁg, pÁldÁul ha az Ás osztály csak egy elÁjárÁs-erÁfÁrÁs, akkor minden esetben elegendÁ egyetlen elÁfordulÁs a gyermek osztályokban.

A virtuális Ás osztályt az ÁrrÁklÁdsnÁl az Ás osztályok felsorolÁsakor virtual mÁdosÁtÁval kell jelezni.

(Ha nem adom meg a virtual mÁdosÁtÁ szÁt, akkor az A osztály tÁbbszÁrr fog megjelenni a D osztály pÁldÁnyaiban. HivatkozÁsnÁl mindig meg kell mondani, hogy az A melyik pÁldÁnyÁrÁl van szÁ: C::A::m_iN, B::A::m_iN.)

â

ÁjrafelhasznÁlÁs, Polimorfizmus:

Az ÁjrafelhasznÁlÁsÁg az OOP egyik legfontosabb elÁnye.

Az a jelensÁg, hogy egy vÁltozÁ nem csak egyfÁjt tÁpusÁ objektumra hivatkozhat a polimorfizmus.

A polimorfizmus lehetÁvÁ teszi szÁmunkra, hogy egyetlen mÁveletet kÁ/4lÁnbÁzÁ mÁdon hajtsunk vÁgre. MÁs szavakkal, a polimorfizmus lehetÁvÁ teszi egy interfÁcs definiÁlÁsÁt Ás tÁbb megvalÁsÁtÁst. Az objektumok felcserÁlhetÁsÁgÁt biztosÁtja. Az objektumok ÁstÁpusai alapjÁn kezelÁk, Ágy a kÁd nem fÁgg a specifikus tÁpusoktÁl.

Polimorfizmusra kÁt lehetÁsÁg van:

- statikus polimorfizmus (korai hozzÁrendÁs) - a hÁvott metÁdus nevÁnek Ás cÁmÁnek ÁsszerrendÁse szerkesztÁskor tÁrtÁnik meg. A futtathatÁ programban mÁr fix metÁdusÁmek talÁlhatÁk. (statikus, private, final metÁdusok)
- dinamikus polimorfizmus (kÁsÁi hozzÁrendÁs) - metÁdus nevÁnek Ás cÁmÁnek hozzÁrendÁse a hÁvÁs elÁtti sorban tÁrtÁnik, futÁsi idÁben

Virtuális elÁjárÁsok

Egy virtuális elÁjárÁs cÁmÁnek meghatÁrozÁsa indirekt mÁdon, futÁs kÁzben tÁrtÁnik.

Java-ban eleve csak virtuális elÁjárÁsok vannak (kivÁve a final metÁdusokat, amelyeket nem lehet felÁldefinÁlni Ás a private metÁdusokat, amelyeket nem lehet ÁrrÁklÁlni)

C++-ban a virtuális fÁggvÁnytÁbla tartja nyilvÁn a virtuális elÁjárÁsok cÁmeit. A VFT tÁblÁzat ÁrrÁklÁdik, feltÁltÁsÁrÁl a konstruktor gondoskodik. A származtatott osztály konstruktora mÁdosÁtja a virtuális fÁggvÁnytÁblÁt, kijavÁtja az ÁsosztálybÁl ÁrrÁklÁlt metÁdusÁmeket. Amikor a konstruÁlÁsi folyamat vÁget Ár, a VFT tÁblÁzat minden sora ÁrtÁket kap, mÁgpedig a tÁnylegesen lÁtrehozott osztálynak megfelelÁ metÁdus cÁmeket. A VFT tÁblÁzat sorai ezutÁn mÁr nem vÁltoznak meg.

- Virtuális elÁjárÁsokat a virtual kulcsszóval tudunk lÁtrehozni. Az ÁjrafelhasznÁlÁs sorÁn nagy valÁszÁnÁsÁggel mÁdosÁtÁsra kerÁlÁ elÁjárÁsokat a szÁlÁ osztályokban cÁlszerÁ egybÁl virtuálisra megÁrni, mert ezzel jelentÁs munkÁt lehet megtakarÁtani a kÁsÁbbiekben.

Absztrakt osztály, interfÁcsz

Java: Absztrakt osztályok

- Az abstract kulcsszóval hozhatÁ lÁtre.
- Egy absztrakt osztálybÁl nem hozhatÁ lÁtre objektum.
- Tartalmazhat absztrakt metÁdusokat (absztrakt metÁdusnak nincs implementÁciÁja, azaz tÁrse), illetve nem absztraktokat

- Gyerek osztályban az abstract metódusokat felül KELL definiálni, ha példányosítható osztályt szeretnénk
- Ha egy osztály rendelkezik legalább egy absztrakt metódussal, akkor osztálynak is absztraktnak kell lennie
- Lehetnek adattagjai

Interface

- Az interface kulcsszóval lehet létrehozni
- Egy speciális absztrakt osztály
- Nincsenek sem megvalósított metódusok, sem adattagok. Csupán metódus deklarációkat tartalmaz
- Gyerekosztályban az implements kulcsszóval lehet implementálni

C++: Absztrakt osztályok:

A társz nullali virtuális eljárásokat pure virtual eljárásoknak nevezzük (pl.: virtual int getArea() = 0;). A pure virtual eljárás egy rés (NULL) bejegyzést foglal el a VFT (Virtual Function Table) táblázatban. Ha egy osztály ilyen eljárást tartalmaz, akkor azt absztrakt osztálynak nevezzük amiatt, mert ebből az osztályból objektum példányokat létrehozni nem lehet. A gyermek osztályokban minden pure virtual eljárást megfelelő társzszel kell ellátni, ezt a fordító ellenőrzi. Amíg egyetlen pure virtual eljárás is marad, az osztály absztrakt lesz.

8. Objektumok életciklusa, létrehozás, inicializálás, másolás, megszüntetés. Dinamikus, lokális és statikus objektumok létrehozása. A statikus adattagok és metódusok, valamint szerepük a programozásban. Operáció és operátor overloading a JAVA és C++ nyelvekben. Kivételkezelés

Objektumok létrehozása

Az objektumokat Java-ban és C++-ban is tárolhatjuk statikusan (az adatszögmensben), a veremben (lokálisan) vagy a heapben (dinamikusan).

Java-ban az objektumok mindig a heap-ben keletkeznek, kivéve a primitív típusokat. Az osztályok konstruktora fogja inicializálni az objektumot. A konstruktor neve meg kell egyezzen az osztály nevével. A konstruktornak nincs visszatérési értéke, de paraméterei lehetnek, amelyekkel meg lehet adni, hogy hogyan inicializáljuk az objektumot.

A new operátor: - Szintaxis: new Osztály(args) - Létrehozás létrepá: - Lefoglalja a szímmára szükséges memóriát - Meghívja az osztály konstruktorát - Visszaadja az objektumra mutató referenciát

Egy osztályhoz készíthetünk több konstruktort, amelyek különböző paraméterlistával rendelkeznek.

C++-ban is hasonlóan működik a konstruktor: a konstruktor inicializálja az objektumot, azaz tölti fel az adattagjait értékekkel, több különböző paraméter listájához konstruktort lehet létrehozni egy osztályhoz, a konstruktor neve meg kell egyezzen az osztály nevével és visszaadott értéke nem lehet.

A paraméter nélküli konstruktor eljárás neve: alapértelmezett (default) konstruktor. Csak az osztályokban készíthetjük, akkor ha az osztályból gyermek osztályokat szeretnénk létrehozni értékekkel. Megvalósítható oly módon is, hogy egy nem default konstruktor minden paraméteréhez default eljárás paramétereket adunk (pl. Osztály(int x = 1, int y = 2)).

Amennyiben egy gyermek osztály konstruálunk, akkor a konstruktor minden esetben meg kell hívja rekurzívan az ő osztály(ok) konstruktoraikat mielőtt elkezdene a saját eljárás társzát végrehajtani. Java-ban ez impliciten megtörténik, ha az ő osztálynak van default konstruktora.

C++-ban a heapbeli objektumok létrehozása a new operátorral történik, megszüntetésük pedig a delete operátorral. A létrehozáshoz nem elegendő a memória megfelelő mértékben történő lefoglalása, hanem a konstruktor eljárását is meg kell hívni. (Ezért nem lehet objektum példányt létrehozni malloc eljárással.) A new operátorral egyetlen objektum példányt vagy megadott mértékben többet hozhatunk létre. A new operátor alkalmazásának eredménye mindig egy pointer a new operandusban megadott osztályra.

Szintaxis:

Többféle foglalásakor a default konstruktor hívásuk meg. Megszüntetésük az az rés [] zárójel használatával készíthetjük.

C++-ban az objektum megszűntét se eláti takarás;st, erőforrás felszabadítás;st a destruktor végzi. A neve meg kell egyezzen az osztály névével, ami el egy ~ (tilde) jelet is kell tenni. Paramétere és visszaadott értéke nem lehet. A destruktor má;rt nem állíthatja meg az objektum megszűntét. Amikor a destruktor végget ér, az objektumot a rendszer a memóriából tárlí. Mindig a gyerek osztály destruktora hívás;dik meg elászá;rt, és azt követi rekurzív;an az as osztályok destruktorainak a meghívása.

Java-ban nincs szükség a heap-ben létrehozott objektumok manuális tárlésére. A takarás;st automatikusan elvégzi a garbage collector (szemé;tgéjt). Ez biztonságosabb, a programozás;nak nem kell emlékeznie, hogy fel kell szabadítani az erőforrásokat, viszont sokkal lassabb. A szemé;tgéjt kázzal is el lehet indítani, de ez nem egyenlő a destruktorral, kisé;míthatatlan, hogy mikor fog végrehajtás;dni.

Objektum más;olás

Akkor beszélünk klónozás;ról, ha egy objektum példányt kátt (vagy tább) példányban sokszorosítunk úgy, hogy az egyes példányok adat tagjai azonosak lesznek.

Klónozás; leheté;ges az á= segétséggével, viszont ilyenkor az objektumok ugyan leísolás;dnak, de a referenciájuk ugyanarra a memóriaterületre fog mutatni, azaz, ha pl. az egyik más;olt objektum egyik adattagját módosítjuk, az az eredeti objektumra is hatással lesz.

Java: Valódi más;olás;st Java-ban a clone() metódussal tudunk végrehajtani. Az osztálynak, amit szeretnénk klónozhatsz;v; tenni implementálnia kell a Cloneable interfészt és meg kell hívnia az as clone() metódust (super.clone()).

C++: C++-ban a való; klónozás; megvalósítás;ra szolgál a copy konstruktor. A copy konstruktor paramétereinek száma 1, ennek az egy paraméternek a típusa pedig a tartalmazó osztályra mutató referencia típus.

Dinamikus, lokális és statikus objektumok létrehozása:

C++:

A statikusan létrehozott objektum az adott kód blokk végén megszűnik, amelyikben létre lett hozva.

Lokális objektumokat default paraméter vagy objektumokat tartalmazó kifejezésekben használhatunk. Szokás; más;g objektum konstansnak is nevezni őket.

Objektumokat dinamikusan a new operátor segítségével tudunk létrehozni, amelynek tárlésért a programozás;nak kell gondoskodnia.

Java: Java-ban minden objektum dinamikusan ján létre a heap-ben.

A statikus adattagok és metódusok

A statikus adattagok és metódusok hasonlóan má;knak Java-ban és C++-ban. Mindkét nyelven a static módosítás;val tudjuk jelezni, hogy az adott member statikus lesz.

Az ilyen adattagok és metódusok csak egy példányban jának létre és az osztálynak lesznek a tagjai, amelyet az objektumok kázzá;sen használhatnak.

A statikus metódusok nem lehetnek virtuálisak, nem hivatkozhatnak az adott objektumra (this-re).

Az ilyen adattagok, metódusok példányosítás; nélkül is használhatók.

Olyan esetekben lehetnek hasznosak, amikor az adott adattag, metódus független az objektumoktól, és mindenhol megegyezne az implementáció. Például van egy statikus adattagunk, amely a diákok számát tárolja és egy statikus metódus, amely visszaadja ennek a statikus adattagnak az értékeit.

á

Operációs és operátor overloading

Operációs kiterjesztés

Az operációs kiterjesztés mind Java, mind C++ nyelven támogatott és hasonlóan má;don má;knak. A lényege, hogy azonos névű függvények tábbak;rt vannak implementálva melyek paraméterei eltérő számúak és típusúak lehetnek. Ilyenek a változó paraméterű konstruktorok is tábbek kázzá;tt.

A fordítás; a kiterjesztett metódusokat a paraméterlistájuk alapján kódolná;rteti meg

```
void sum(int a,int b){ System.out.println(a+b); } void sum(int a,int b,int c){ System.out.println(a+b+c); }
```

Operátor kiterjesztés

Java-ban nincs lehetőség az operátorok kiterjesztésére. A C++ programozási nyelv lehetőget biztosít arra, hogy az osztályokra kiterjesszük a nyelvben definiált bináris és unáris operátorokat. A kiterjesztésre vonatkozóan több megszorítás is van, ennek ellenére ez a szolgáltatás jelentős átláthatóságot az absztrakciónak nyújt.

- A kiterjesztés CSAK osztályok esetén lehetséges (ebben benne van a class, struct és a union), viszont nem módosíthatjuk a típusát, pointerekre.
- Bizonyos elemi operátorok kiterjesztésére nincs lehetőség, ilyenek a . (member selection), :: (scope resolution), ?: (ternary), .* (pointer to member), # és ## a preproceszorban. Kiterjeszthetők viszont a (typecast) operátor!
- Az operátorok precedenciája nem változtatható meg.
- Az operátor eljárássok állíthatók (kivéve az ++ operátor).
- Az operátorok egyik operandusa osztály (vagy osztályra mutató referencia típus) kell legyen. Ettől függetlenül lehet a két operandus állítható.

A friend osztályok és eljárások

Az operátor eljárások implementációjakor szükség lehet objektumok private és protected adatainak elérésére. Az adatok elérésére használhatunk segéd eljárásokat, azonban itt egy speciális esetről van szó, ahol számításhoz kell egy ábrát eljárással alkalmazni (általánosan az absztrakciónak szerintem mégvalósítani az operátor eljárást, csak valamiért ez nem volt megengedett).

- A friend eljárás az osztály belsejében kell deklarálni.
- Nemcsak eljárás lehet friend, hanem módosító osztály is!
- A friend eljárások nem lesznek az osztály tagjai!
- Abban az osztályban kell őket deklarálni, amelynek a tagjait elérni kell.
- A friend eljárásokat a global scope-ban kell megvalósítani.

Kivételkezelés

A kivétel a program futása során előálló rendellenes állapot, amely kifejeződik a program futásának abnormalis megszakadását eredményezheti. A kivételes helyzetek kezelésének elmulasztása például a hálózati kommunikáció, vagy az adatbázis tranzakció felfüggesztésével járhat, hogy mindeközben meghatározatlan állapotba kerül a rendszer. A lényeg, hogy amikor egy hiba megjelenik a programban, azaz egy kivételes esemény történik, a program normális végrehajtása megáll, és átadódik a vezérlés a kivételkezelő mechanizmusnak.

A Java kivételkezelése a C++ kivételkezelésére alapul. A kivételkezelés eszköze a try és a catch utasítás, még a manuális kivétel kivételként szolgál a throw utasítás. A kivételkezelő blokk végén a finally mindenkor lefut.

A program azon részeit, ahol a kivételek keletkezhetnek, és amiket utána kivétel kezelő részek kezelnek, a program védett részeként nevezzük. A kivétel bekövetkezésakor a throw kifejezés típusnak megfelelő catch blokk hívódik meg, ezt a veremben visszafelé haladva keresi meg a rendszer. A verem tartalmát az adott pontig kiértékel a rendszer, végrehajtja a catch blokkot, majd a try utáni sorral folytatja a végrehajtást.

Kivétel létrehozása

Beépített kivétel osztályok mellett létrehozhatunk sajátokat is. Java: Ha akarunk, akár saját kivételeket is hozhatunk létre, mely kivétel osztály specializálással. Ekkor egy osztályt az Exception osztályból kell származtatni és meg kell hívni az asztali konstruktorral.

```
C++: class MyException : public std::exception { std::string _msg; public: MyException(const std::string& msg) : _msg(msg) {} virtual const char* what() const noexcept override { return _msg.c_str(); } }; #9. Java és C++ programok fordítása és futtatása. Parancsori paraméterek, fordítási opciók, nagyobb projektek fordítása. Absztrakt-, interféksz- és generikus osztályok, virtuális eljárások. A virtuális eljárások megvalósítása, szerepe, használata
```

C++ fordítás, futtatás

Előfordítás

Első lépésben az előfordító (preprocessor) a tényleges fordító program futása előtt szükséges átalakítja a forráskódot. Az előfordító kiegészíti a szöveget a szükséges változtatásokat hajtva végre a forráskódon, elkészíti azt a tényleges fordítóra. Feladatai: - Header fájlok beszúrása. - A forrásfájlban fizikailag több sorban elhelyezkedő forráskód logikailag egy sorba írt csoportosítása (ha szükséges). - A kommentek helyettesítése whitespace karakterekkel. - Az előfordítónak a programozó által megadott feladatok végrehajtása (szimbólumok behelyettesítése, feltételes fordítás, makrók, stb.) A leggyakoribb módosítások a szöveg helyettesítése (#define), a szöveg átlakítása beépítéssel (#include) valamint a program részeit feltételekkel kiegészítés.

megtartás - Az elfeldolgozás az #include direktíva hatására az utasításban szereplő szöveges fájl tartalmát beszűri a programunkba, a direktíva helyére.

Fordítás

Fordításkor a forrásfájlokban az első sorban a tárgymodulok (.o) keletkeznek, amelyekben nem futnak kódszakaszok. Ezt követően szükség van egy szerkesztőre, ami ezeket a modulokat összerakja. Linux/Unix rendszerek esetén a fordítás gcc. Az alábbi módon tudjuk lefordítani a fájlból álló projektet: gcc -o prog main.cpp class1.cpp class2.cpp Felsoroljuk azokat a fájlokat (a felsorolás sorrendje lényegtelen), amiket le szeretnénk fordítani. Fontos a main.cpp megadás is hiszen ez a program belső pontja. A -o prog megadásakor megadhatjuk a program nevét, ekkor prog néven hozza létre az .exe fájlt. Ha nem mondunk semmit, akkor az alapértelmezett exe fájl neve a.out lesz. Célközvetlen használja a -o kapcsolót. Az exe kiterjesztés csak Windows esetén van, Linux esetén csak futtatási jogot fájlt kapunk. A fordítás elvégzését követően mindegyiket lefordítja, melyek a .o kiterjesztésű tárgymodul fájlok lesznek, majd ezek összerakja a végleges kódot.

Fordítási lehetőségek

- forrásfájlok kiindulva: gcc -o prog class1.cpp class2.cpp
 - Ekkor modulonként létrejönnek a tárgymodulok .o kiterjesztéssel.
 - Amennyiben több forrásfájl van, akkor megoldható: gcc -o prog *.cpp -k nem is.
- tárgymodulok forrásfájl megadásával: Amely modulok nem változtak meg, azokat felesleges újrafordítani, tehát megadhatjuk tárgymodulok forrásfájl megadásával
 - F: gcc -o prog class1.o class2.cpp
- tárgymodulok nyitására forrásfájl felhasználásával:
 - a tárgymodulok nyitására kiterjesztése .a
 - Tárgymodulok nyitását lehetővé teszi (archiver) (-cr : create): ar -cr liba.a a.o
 - F: gcc -o prog b.cpp liba.a
- csak tárgymodulok felhasználásával: ekkor a -c kapcsolóval csak fordítást végzünk, szerkesztést nem.
 - F: gcc -c a.cpp b.cpp: Ekkor a.o és b.o tárgymodulokat kapunk
 - Ezt követően az ld nevű (link editor) szerkesztőprogrammal kell összerakni a modulokat.
 - F: ld -o prog a.o b.o

A gcc fordítás fontosabb fordítási opciói

Szintaxis: gcc [kapcsolók] forrásfájlok -O[szint]: A gcc fordításnak a -O[szint] kapcsolóval tudjuk megmondani, hogy milyen optimalizálásokat alkalmazzon, a szint maximum 3 lehet (0,1,2), inline eljáratok. -c: mint compile, lefordítja az összes fájlt a forrást, linkelést nem véggez. -o: lehetőséggel van megadni a futtatható állomány nevét, amennyiben nem adunk meg, az alapértelmezett az a.out lesz. -Wall: A figyelmeztetéseket írja ki. -g engedélyezi a hibakeresési információk elhelyezését a programban, ami emiatt sokkal nagyobb lesz, de nyomon lehet követni a futást a futás utáni pldálul a gdb programmal.

C++ parancssori paraméterek

```
int main(int argc, char* argv[])
```

A C++ programok kezdő eljárása minden esetben a main() eljárás. A main függvény első paramétere az argc, ami egy int és az argv tömb: - az argc a parancssorban szereplő argumentumok száma, - az argv a string alakban töltött argumentumok tömbje, az első argumentum a argv[0], a második a argv[1], ..., az utolsó argumentum utolsó egy NULL pointer következik. Az argv[0] a program nevét és a tvonalat tartalmazza. A paraméterek valójában az 1 indexű kezdődnek.

Java fordítás, futtatás:

Ahhoz, hogy Java programokat tudjunk futtatni, illetve fejleszteni, szükségünk lesz egy fordítás- és/vagy futtatási környezetre, valamint egy fordítási programra. A kész programunk futtatásához mindösszesen a JRE (Java Runtime Environment) szükséges, ami biztosítja a Java alkalmazások futtatásának minimális követelményeit, mint például a JVM (Java Virtual Machine) Azonban a fejlesztéshez szükségünk lesz a JDK-ra (Java Development Kit) is. Ez tartalmazza a Java alkalmazások futtatásához, valamint azok kódszátálátásához, fordításához szükséges programozási eszközöket is (tehát a JRE-t nem kell külön letölteni, a JDK tartalmazza). A fordítás folyamata az alábbiak alapján történik: - Először a .java kiterjesztésű fájlokat a Java-fordítás (compiler) egy közbejáró nyelvre fordítja - Java bytekódot kapunk eredményül (ez a bytekód hordozható). A java bytekód a számítógépes számításhoz nem értelmezhető. (kiterjesztése .class) - Ennek a kódnak az értelmezését és fordítását végzi a JVM (Java Virtual Machine) végző futásidőben.

Fordítás: javac filename.java Futtatás: java filename Java fordítási opciók: -g debug információk generálása -s : a generált fájlok nyitására megadás -sourcepath : a forrásfájlok elérési útját meg lehet adni -Werror: figyelmeztetés esetén megáll a fordítás Java parancssori paraméterek public static void main(String[] args) A main függvény paraméterei az args string tömb, amely tartalmazza a parancssori paramétereket. Ezen a tömbben valamilyen ciklus segítségével végigiterálgathatunk és a parancssori paramétereket tetszőlegesen kezelhetjük.

Nagyobb projektek esetén szokás build fájlokat alkalmazni: ant, gradle, makefile, stb.

Virtuális eljárások

Egy virtuális eljárás csak akkor lehet meghatározva indirekt módon, futás közben történik. Java-ban eleve csak virtuális eljárások vannak (kivéve a final metódusokat, amelyeket nem lehet felüldefiniálni és a private metódusokat, amelyeket nem lehet felülírni).

C++-ban a virtuális függvények tartja nyilván a virtuális eljárások címét. A VFT táblázat felépítése, feltöltése és a konstruktor gondoskodik. A számmaztatott osztály konstruktora módosítja a virtuális függvények tábláját, kijavítja az átosztályozást a felülírt metódusokat. Amikor a konstruktor folyamata véget ér, a VFT táblázat minden sorát tölt ki, majd véglegesen láctehozott osztálynak megfelelő metódusokat. A VFT táblázat sorai ezután már nem változnak meg.

- Virtuális eljárásokat a virtual kulcsszóval tudunk láctehozni. Az örökléshasználat során nagy valószínűséggel módosításként kerülnek felülírva az osztályokban a szülő osztályokhoz képest egyből virtuálisra megírni, mert ezzel jelentős munkát lehet megtakarítani a kódszövegekben. a Java: Absztrakt osztályok
- Az abstract kulcsszóval hozható létre.
- Egy absztrakt osztályban nem hozható létre objektum.
- Tartalmazhat absztrakt metódusokat (absztrakt metódusnak nincs implementációja, azaz törzse), illetve nem absztraktokat
- Gyerek osztályban az abstract metódusokat felül kell definiálni, ha példányosítható osztályt szeretnénk
- Ha egy osztály rendelkezik legalább egy absztrakt metódussal, akkor osztálynak is absztraktnak kell lennie
- Lehetnek adattagjai

Interface - Az interface kulcsszóval lehet létrehozni - Egy speciális absztrakt osztály - Nincsenek sem megvalósított metódusok, sem adattagok. Csupán metódus deklarációkat tartalmaz - Gyerekosztályban az implements kulcsszóval lehet implementálni

C++: Absztrakt osztályok: A törzse nélküli virtuális eljárásokat pure virtual eljárásoknak nevezzük (pl.: virtual int getArea() = 0;). A pure virtual eljárás egy áres (NULL) bejegyzést foglal el a VFT (Virtual Function Table) táblázatban. Ha egy osztály ilyen eljárásokat tartalmaz, akkor azt absztrakt osztálynak nevezzük amiatt, mert ebből az osztályból objektum példányokat létrehozni nem lehet. A gyermek osztályokban minden pure virtual eljárást megfelelő törzsszel kell ellátni, ezt a fordító ellenőrzi. Amíg egyetlen pure virtual eljárás is marad, az osztály absztrakt lesz.

a

Generikus osztályok

Az generikus programozás módja az, hogy a hatékonyabbá tétel érdekében a kód egy részét a programozó helyettesíti a programozó számára, hogy általános algoritmust írjon, amely minden adattípussal működik. Nincs szükség a kódra, a feladat algoritmusok létrehozására, ha az adattípus egységes szám, karakterlánc vagy karakter.

Java Lehetővé teszi az osztályok paraméterezését a módosított típusokkal. Gyakorlatilag statikus polimorfizmusról van szó, egy típusparamétert adunk meg, mivel az osztály maga önmagáé lett megírva, hogy a lehető legáltalánosabb legyen, és ne kelljen külön IntegerList, StringList, ArrayList, stb. osztályokat megírni, hanem egy általános osztályt, mint sablont használni, és a tényleges típust a kacsacsíkján keresztül mondjuk meg. Primitív típusokkal nem lehet paraméterezni, az fordítási hibát okoz.

A típusparamétereket konvenció szerint egyetlen nagybetűvel szokás elnevezni, hogy egyértelműen megkülönbéztethető legyen. Gyakori elnevezések: - E : Element (tárolók használata) - K : Key - N : Number - T : Type - V : Value

Néha szükség lehet, hogy a típusparaméterre valamilyen megszorítást tegyünk:

- public class NaturalNumber
- Wildcard-ok, ismeretlen típusok:
 - public void process(List<? extends Foo> list)
 - minden olyan lista, ami vagy a Foo, vagy annak leszármazottja
 - public void addNumbers(List<? super Foo> list)
 - minden olyan lista, ami vagy a Foo, vagy annak őse

C++ C++-ban generikus osztályokat sablonok (template) segítségével tudunk létrehozni. A függvény sablonok speciális funkciók, amelyek generikus típusokkal működhetnek. Ez lehetővé teszi számunkra, hogy létrehozzunk egy függvény sablont, amelynek funkcionalitása egyenlő a típusokhoz vagy osztályokhoz igazíthatóan anélkül, hogy megismételjük az egyes típusok teljes kódját.

10. A programozási nyelvek csoportosítása (paradigmák), az egyes csoportokba tartozó nyelvek legfontosabb tulajdonságai

Paradigmák

A programozási paradigma egy osztályozási forma, amely a programozási nyelvek jellemzőin alapul. - Imperatív, amelyben a programozás utasítja a gépét az állapotjának megváltoztatására - Procedurális, amely az utasításokat eljárásokba csoportosítja - Objektumorientált, amely az utasításokat csoportosítja az alap azon részével egyétt, amelyen működnek - Smalltalk - Párhuzamos - Occam - Deklaratív, amelyben a programozás deklarálja a kívánt eredmény tulajdonságait, de nem azt, hogy hogyan kell azt kiszámítani - Funkcionális, amelyben a kívánt eredményt felhasználják a deklarálnak - Haskell - Logikai, amelyben a kívánt eredményt a tények és szabályok rendszerével kapcsolatos kérdésre adott válaszként deklarálják - Prolog - Matematikai, amelyben a kívánt eredményt egy optimalizálási problémára megoldásaként deklarálják

Objektumorientált paradigma

Az objektumorientált paradigma az objektumok fogalmán alapuló programozási paradigma. Az objektumok egyébe foglalják az adatokat és a hozzájuk tartozó műveleteket. A program egymással kommunikáló objektumok szösszegeből áll melyek használják egymás műveleteit és adatait.

Smalltalk

GNU Smalltalk interpreter Beolvas minden karaktert az első ! áig. A !-t jellel jelezzük, hogy végre szeretnénk hajtani az addig beírt kifejezéseket. Több kifejezés futtatása esetén itt is a mint sok más nyelven a jeleznünk kell azt, hogy hol fejeződik be egy kifejezés erre való a ápont (.)

Precedencia

Ha nem zárójellezzük a mindig balról jobbra történő, Ágy a 2+3*10 ÁrtÁke 50 lesz, használjunk zárójelt: 2+(3*10). Objektumok, Ázenetek A Smalltalk nyelv egy objektumorientált nyelv i MINDENT objektumnak tekintÁnk. A programozás során Ázeneteket kÁldÁnk az egyes objektumoknak. Egy objektumnak hÁromféle Ázenetet kÁldhetÁnk: - UnÁris: szintaxis: âHelloâ printNl ! - BinÁris: szintaxis: 3+5 - Kulcsszavas: szintaxis: tomb at:1 put: 10 Objektumok ÁsszehasonlÁsa: kÁt objektum egyenlÅ, ha ugyanazt az objektumot reprezentÁják és azonos, ha ÁrtÁkÁk megegyezik és egyazon objektumok.

Objektumok másolása

- deepCopy (unÁris Ázenet): Teljes másolat kÁszÁtÁse objektumrÁl.
- shallowCopy (unÁris Ázenet): FelsÅni másolat
- copy (unÁris Ázenet): Osztályonként változó lehet, az Object osztályban a shallowCopy-t jelenti.

Metaosztály

Mint korÁban emlÁttük, a Smalltalkban mindent objektumnak tekintÁnk. MÅg az osztályok is objektumok. De ha az osztály objektum, akkor az is - mint minden más objektum - valamilyen osztályhoz kell tartozzon. MÅskÅpp fogalmazva minden osztály (pontosan) egy másik osztály példány. Ezen "másik" osztályt metaosztálynak hÁvjuk

Object osztály

Az Object osztály minden osztály kÁzÁs Åse, tehát minden objektum az Object osztály egy példány. EzÁrt minden, az Object osztálynak rendelkezőre ÁllÁ művelettel minden más objektum is rendelkezik. - class unÁris: visszatÁrÁse az objektum osztálya - isMemberOf Å kulcsszavas: visszatÁrÁse logikai ÁrtÁk. Ha a cÅmzett objektum példány ezen osztálynak, akkor "true" a visszatÁrÁsi ÁrtÁk, egyÁbkÁnt "false" - 'Hello' isMemberOf: String ! Å true

Változók

- Lokális változó:
 - |x y z| - deklarálása (2 pipeline kÁzÁtt)
 - x = 2. (egyszeres ÁrtÁkadás)
 - x = y = z = 2. (tÁbbszÁrÁs ÁrtÁkadás)
- Globális változó: Smalltalk at: #változonev put: ÁrtÁk !

Blokkok

Más programozási nyelveken megismert programblokkok szerepével egyezik meg. Vannak paraméteres és nem paraméteres blokkok. Paraméteres blokkok rendelkeznek lokális változókkal, melyeknek a blokk kiÁrtÁkelÅsekor adunk ÁrtÁket. A változó Ålettartama Ås lÁthatósÁga korÁtozÁdik az adott blokkra. - [i i printNl] value: 5 - [âHelloâ print . âworldâ printNl] value.

VezÁrlÁsi szerkezetek

- Feltételek vezérlései: valtozo > 10 ifTrue: [âx erteke nagyobb 10-nelâ printNI] ifFalse: [âx erteke nem nagyobb 10-nelâ printNI]
- Ismétlések vezérlései: [a<10] whileTrue: [a printNI . a:=a+1]
- For ciklus: 1 to: 10 do: [i | i printNI] Kollekciónk
- Set: ismétlések nélküli rendezetlen halmaz - new, add()
- Bag: olyan Set, amiben megengedjük az ismétléseket - new, add()
- Dictionary: egy asszociatív tábla (egy olyan tábla, amit nem csak számokkal, hanem (itt) tetszőleges objektummal is indexelhetünk)
 - Tábla
- tábla := Array new: 10
- tábla at: 1
- tábla at: 1 put: obj A collect
- kollekció elemein átképeztünk egy újat, mely minden egyes elemre végrehajtja az ábrázolt argumentumblokkjában található utasításokat
- |tomb| tomb := #(10 3 43 29) collect: [:tombelem | tombelem*2] Osztályok
- példányozás: minden objektum rendelkezik vele
- osztályozás: kb. statikus globális változó

Metódusok definiálása osztályokhoz

pl.:

Beolvasás x := stdin nextLine.S Integer ábrázolatok

Funkcionális programozás

- A funkcionális programnyelvek a programozási feladatot egy függvény kiértékelésének tekintik.
- minden függvény
- A kiértékelés eleme az érték és a függvény, nevét is függvények kitértékelésének kényszerítheti.
- Egy májs megfogalmazás szerint, a funkcionális programozás során a programozó inkább azt specifikálja programban, mit kell kiszámítani, nem azt, hogy hogyan, milyen lépésekben.
- Függvények hívásai és kiértékelései állnak a program. Nincsenek állapothelyek, mellékhatások (nem számít, mikor, csak az melyik függvényt hívjuk).

Haskell

Egy funkcionális programozási nyelven írt programban nem a kifejezések egymásutánjában van a hangsúly. A program egy függvényhívással hajtódik végére. Egy funkcionális program típus-, osztály-, és függvénydeklarációk, illetve definíciók sorozatából és egy kezdeti kifejezés kiértékeléséből áll. A kiértékelést egy képzőjelel, mint a kezdeti kifejezésben szereplő függvények behelyettesítésével. Tehát egy program végrehajtása nem májs, mint a kezdeti kifejezésből kiinduló redukciós lépések sorozata. Egy kifejezés normál formájú, ha már tovább nem redukálható (nem ártítható) állapotban van. Egy redukálható kifejezést redexnek hívunk. Kiértékelési módok

A Haskell nyelv a lusta kiértékelési stratégiát használja. A lusta kiértékelés során mindig a legkésőbbi redex kerül helyettesítésre, az argumentumokat csak szükség esetén értékelik ki. Ez a mód mindig megtalálja a kezdeti kifejezés normál formáját. A mód kiértékelés az argumentumok kiértékelésével kezdődik, csak ezután hajtja végére a függvény alkalmazásnak megfelelő redukciós lépést. Futtatás Elindítjuk a Haskell interpretert (hugs) és betöltjük az általunk megírt definíciók forrásállományt. Betöltés után rendelkezésre áll az ábrázolt függvény, melyek kitértékelés barmelyiket meghívhatjuk a függvény nevének beírásával (a megfelelő paraméterezéssel). Amennyiben módosítjuk a definíciók állományt, újra kell tölteni azt.

Atomi típusok: Int, Float, Bool Függvények definiálása

A visszatérési értéket a kiértékelése határozza meg, ami lehet egy konstans érték vagy akár egy rekurzív kifejezés is

Esetvizsgálatok

Függvény paraméterek függvény

Lokális definíciók függvénydefiníciókban

Típusok ábrázolása

Példák

Logikai programozás

A problémák irrel kapcsolatos tényeket logikai kápletek formájában fejezik ki, és a programokat kápletkészítési szabályok alkalmazzák, valójukra, amíg nem találunk valaszt a problémára, vagy a kápletek halmaza nem kápletkészíthető.

Prolog

A logikai programok egy modellre vonatkoztatott állítások halmaza, melyek a modell tulajdonságait és azok kápletkészítési feladatok (relációit) adják le. Egy adott relációt meghatározó állítások részletként predikátumnak nevezzük. A predikátumokat alkotó állítások tények vagy szabályok lehetnek. A tényeket és szabályokat (és majd a Prolognak feltett kérdéseket is) ponttal zárjuk le. Tekintsük a kápletkészítő példát, mely egy család tagjai kápletkészítési feladatot adják le.

A szülő predikátum argumentumait szándékosan írtuk kis betűkkel. A kis betűkkel írtakat a Prolog konstansként kezeli. (ka, katalin, szilvia, stb.) Minden nyomtatott nagybetűt vagy nagy kezdőbetűvel kezdődőket változóknak tekint. (X, Y, Szilvia, Magdolna, stb.)

Futtatás

- kiterjesztés .pl
- A Prolog egy terminálba beírt ácsústus paranccsal indítható. Egy Prolog állományt a kápletkészítő ppen áthelyezük be: (feltéve, hogy az aktuális kápletkészítőben látezik egy prolog.pl állomány)

A Prolog program feladatok

Termék - Egyszerű termék -

- Ásszetett termék - Lista: nagyon hasonló a Haskell-ben megismert listára. Itt sincsenek indexelve az elemek, rekúzióval fogjuk beírni a listát. Példá listára: [1,2,3,4,5]. Kiértékelés Kifejezések kiértékelésére a beépített, infix is operátort használhatjuk. Általános alakja:

Példák

Párhuzamos programozás

Occam

Az Occam egy párhuzamos programozási nyelv. Ezen paradigma szerint az egyes folyamatok párhuzamosan futnak. Ez több processzoros gépek esetén való párhuzamosságot jelent (egy processzor egy folyamatot dolgoz fel), de egy processzor esetén ez nyilván nem valósulhat meg, az egyes folyamatok ádszeleteket kapnak, az Occam a párhuzamosságot idiosztással szimulálja. Az egyes folyamatok kápletkészítési kommunikáció csatornákon keresztül való sul meg. A P1 és P2 folyamatok a C csatornáin keresztül kommunikálnak:

A folyamatok kápletkészítési kommunikációt mindig csatornákkal való sítjuk meg. A fenti példában a P1 folyamat a C csatornáin keresztül valamilyen adatot kld a P2 folyamatnak. Ez a kápletkészítő ppen való sul meg: ha egy folyamat elérkezik arra a pontra, ahol értéket kld [fogad], várakozik a másíki folyamatra, amíg az is el nem ér a fogad [kld] pontra. Amikor mindketten készen állnak az adatcsere (azaz mindkét folyamatban a kld és [fogadás] pontra került a vezérlés) látrején az adatcsere, majd mindkettő folytatja futását.

Fordítás

- KroC, csak Linux-hoz
- kroc -d pelda.occ Fontos tudnivalók a nyelvről
- Minden, a nyelvben lefoglalt kulsszó nagy betűvel kell írni (SEQ, PAR, PROC, stb...)
- A blokkstruktúrált indentációval jelöljük (kelet szóközzel beljebb kezdjük)
- Minden egyes kifejezés új sorban kezdődik (esetlegesen kelet szóközzel beljebb)
- Egy Occam program a kápletkészítő ppen elpül fel:
- Például:

Elemi folyamatok

A fenti példában, kld és esetében egy kifejezés (k + 5) kldánk a C csatornára, fogadás esetén pedig a C csatornáról várunk egy értéket, amely az x változóban kerül. A SKIP folyamat a legegyszerűbb elemi folyamat, ásemmit nem csinál. Használnak ténhet, de ásszetettebb programok esetén (például mág nem kifejlesztett programrészek esetén) hasznos lehet. Párhuzamos folyamatok esetén fontos, hogy minden folyamat termináljon, ellenkező esetben az egész, folyamatokból álló árendszer leáll. A STOP szintén ánem csinál semmit, de ez sosem terminál ellentétben a SKIP-el. Egy folyamatban a STOP (feltéve hogy a vezérlés odakerül), annak holtpontba jutását eredményezi. Szintén használnak ténhet, de ezzel egy folyamatot leállíthatunk más folyamatok mákldásának befolyásolása nélkül, ami hibakeresésnél hasznos lehet. Azt

mondjuk, hogy egy folyamat holtpont állapotba kerül, ha az már nem képes tovább menni (vezérlése leáll), és ez a leállás nem a folyamat helyes lefutásának eredménye. Párhuzamos folyamatok közül akár egy folyamat holtpont állapotba kerül, az egész program holtpont állapotba kerül, az eredményezi, hiszen az összes többi folyamat várja a holtponthan levő folyamat terminálását, ami sosem fog bekövetkezni. Blokk struktúrára 2 számközvetlenként bejebb kell kezdeni

Precedencia

A kifejezésekben, operátorok közötti precedenciát nem határozzuk meg. Így MINDIG zárójellezzük, kell használni a precedencia meghatározásához

Adattípusok

Csatorna
SEQ
PAR

Az egész PAR blokk akkor terminál, ha a benne átalakított folyamatok mindegyike terminál. A PROC A PROC egy előre definiált, nívóval ellátott folyamat. Tekinthezünk úgy rá, mintha egy eljárás lenne definiálva

ALT

Ha egy ár engedélyezett, akkor a benne megadott változó felveszi a csatornáról a kezelt adatot. Az ár átalakítja a hozzátartozó folyamatot. Az ár változó átalakítja a folyamatot, hogy c1-re vagy c2-re kerüljön az adat. Mivel a program ársakor nem tudhatjuk, hogy melyik csatornáról fog adat érkezni, ezért az ALT-ot tartalmazó programok nemdeterminisztikusak

Vezérlési szerkezetek - Feltételes vezérlés Holtpont elkerülése
- Ismétléses vezérlés

- For ciklus

PÉLDÁK HIÁNYOZNAK, KELL EGYÁLTALÁN?# 11. Szoftverfejlesztési folyamat és elemei; a folyamat modelljei

Alapvető elemek

- Szoftverspecifikáció: a szoftver funkcióit és korlátait meg kell határozni
- Szoftvertesztelés és implementáció: a specifikációnak megfelelően a szoftvert el kell látni
- Szoftvalidáció: a szoftvert ellenőrizni kell, hogy tényleg azt fejlesztették ki, amit az ügyfél kíván
- Szoftverevöláció: a szoftvert úgy alakítani, hogy megfeleljen a későbbi követelményeknek

A szoftverfolyamat modelljei

A szoftverfolyamat modellje a szoftverfolyamat absztrakt reprezentációja. Ezek a modellek egy-egy egyedi perspektívából reprezentálják egy szoftverfolyamatot, de nem pontos specifikációja annak. Sokkal inkább hasznos absztrakciók, amit a szoftverfejlesztési folyamat követel meg a fejlesztés során.

Vázlatos modell

- Specifikáció: részletes leírás a termék követelményeiről. Mit tudjon a szoftver, és mit nem.
- Tervezés: szöveges leírás a szoftver- és hardver követelményekről. Megtervezzük a rendszer architektúráját.
- Implementáció: a szoftver fejlesztése, egységtesztelés. Az egységtesztelés azt a célt szolgálja, hogy a szoftver minden egyes egysége megfelel-e a specifikációnak.
- Verifikáció: a készült program megvalósítja-e a teljes rendszerként való tesztelés, hogy a rendszer megfelel-e a specifikációnak. A tesztelés után a rendszer átadható az ügyfélnek.
- Karbantartás: a szoftver életciklusának leghosszabb fázisa. A karbantartásba beletartozik olyan hibák javítása is, amelyek nem merültek fel az életciklus korábbi szakaszaiban, illetve a szolgáltatások továbbfejlesztése.

A fázisok eredménye egy vagy több dokumentum, amelyek javíthatóak a megtervezéssel. A következő fázis nem indulhat, amíg az előző be nem fejeződik.

Probléma: a folyamat korai szakaszaiban állást kell foglalnunk és el kell követeznünk magunkat, és nehézség az ügyfélhez történő alkalmazkodás. Akkor jár, ha előre ismerjük a követelményeket. Nagyobb rendszerek kisebb folyamatainál használatosak főleg.

Evolúciós fejlesztés

Az evolúciós fejlesztés lényege, hogy ki kell fejleszteni egy korai implementációt, azt a felhasználókkal való megismertetni, és finomítani a felhasználói visszajelzések alapján, amíg megfelelő rendszert el nem érünk.

Kétféle típusú fejlesztés ismert:

- Feltérít fejlesztés: a folyamat célja az hogy a megrendelővel egyértelműen feltérítjük a követelményeket, és kialakítsuk a végleges rendszert. A végleges rendszer úgy alakul ki, hogy egyre tökélebb, az egyfázisú lal kért tulajdonságot tésztunk a már megvalósítottak.
- Eldobható prototípus fejlesztése: ekkor az evolúciós fejlesztés célja, hogy minél jobban megértésük az egyfázisú követelményeit, és azokra alapozva a legpontosabban fejlesszük le a terméket.

Az evolúciós fejlesztés jobb, mint a V-model modell, ha a lehető legpontosabban szeretnénk az egyfázisú követelményeinek megfelelő szoftvert fejleszteni. Előnye, hogy a specifikáció inkrementálisan fejleszthető.

A vezetés és a tervezés szempontjából kétféle probléma merülhet fel:

- A folyamat nem látható. A menedzsereknek rendszeresen leszállítatniuk eredményekre van szükségük, hogy mérhessék a fejlődést.
- A rendszerek sokszor szegényesen struktúráltak. A folyamatos változtatások rontják a szoftver struktúráját.

A várhatóan rövid időtartamú kis vagy közepes rendszerek esetén az evolúciós megközelítés mindig a legcélszerűbb.

Iterációs, inkrementális modell

- Folyamat iterációja elkerülhetetlen
- ha a követelmények változnak, akkor a folyamat bizonyos részeit is változtatni kell
- ennek a modellnek a minimális a specifikáció, fejlesztésben sok iteráció van, és menet közben alakul ki a végleges specifikáció
- Inkrementális: részfunkciókkal már megvalósított rendszert fejlesztünk, amit minden iterációban (inkrementálisan) javítunk
- Nagy körvonalakban specifikáljuk a rendszert
 - Inkrementálisan meghatározzuk
 - Funkcionalitásokhoz prioritásokat rendelünk
 - Magasabbakat előbb kell biztosítani
- Architektúrát meg kell határozni
- Többi inkrementálisan pontos specifikálása menet közben történik
- Egyes inkrementálisan kifejlesztése történhet akár a kezdeti követelmények folyamatokkal is - V-model vagy evolúciós, amelyik jobb
- Az elkészült inkrementálok az új szolgáltatásba is lehet beillesztani
- Ha határidő csúszás van kifizetésben a teljes projekt nem lesz kudarcra ítélve, esetleg csak egyes inkrementálok
- Megfelelő méretű inkrementálok meghatározása nem triviális feladat
 - Ha túl kicsi: nem megvalósítható
 - Ha túl nagy: elvesztjük a modell lényegét

Bizonyos esetekben szükséges alapvető funkcionalitást kell megvalósítani. Ezzel addig nincs megvalósított inkrementum

eXtreme Programming (XP)

- Széles körű inkrementális modell
- Nagyon kis funkcionalitású inkrementálok
- Megrendelő intenzív részvétel fontos
- Programozás csoportos tevékenység - többen közösen a célnak megfelelően
- Sok tesztelés van

RAD (Rapid Application Development)

- Extra rövid életciklus
- Megvalósított rendszer 60-90 nap alatt
- V-model modell átgazdagított adaptálása
- Párhuzamos fejlesztés
- Komponens alapú fejlesztés
- Fázisai:
 - Ázleti modellezés
 - Milyen információk ábrának funkciók között
 - Adatmodellezés
 - Finomított adatszerkezetekre

- Adatfolyam processzus
 - Adatmodell megvalósítása
- Alkalmazás generálása
 - 4GT alkalmazás, automatikus generálás, komponensek
- Tesztelés
 - Csak komponens tesztelés
- Nagy emberi erőforrásigény
- Fejlesztők és megrendelők intenzív együttműködése szükséges
- Nem minden típusú fejlesztésnél alkalmazható

Spirális modell

- Olyan evolúciós modell, amely kombinálja a prototípus modellt a véges modellel
- Inkrementális modellhez hasonló, csak általánosabb megfogalmazásban
- Nincsenek rögzített fázisok
- Más modelleket állíthat fel
 - Prototípuskészítés pontatlan követelmények esetén
 - Véges modellel egy későbbi körben
 - Kritikus részek esetén formális módszerek
- A spirálkör a folyamat egy-egy fázisát reprezentálja
- Minden körben a kimenet egy áttekintése (modell vagy szoftver)
- Körkörök céljai pl.:
 - Megvalósíthatóság (elvi prototípusok)
 - Követelmények meghatározása (prototípusok)
 - Tervezés (modellek és inkrementumok)
 - Stb. (javítás, karbantartás, stb.)
- A körök 3-6 darab szektorokra oszthatók

WINWIN spirális modell

- WINWIN = mindenki nyer
- Megrendelő és fejlesztő is
- Sok tárgyalás kell a kölcsönös érdekek felismeréséig
- WINWIN modell számos tárgyalási szempontot visz bele a spirális modellbe
 - Egyes (al)rendszerek kulcsszereplői, érdekeltek
 - Az érdekeltek nyelvei feltérképezése
 - Tárgyalás, kompromisszumok

12. Projektmenedzsment. Következő becslés, szoftvertervezés

Projektmenedzsment

Ásszetevái:

- Az emberek menedzselése
- Minőség-ellenőrzés és -biztosítás
- Folyamat továbbfejlesztése
- Konfiguráció kezelés
- Rendszer építés
- Hibamenedzsment

Projekt sikertelenség okai

- A szükséges erőforrások alulbecslése
- Technikai nehézségek
- A projekt csapatban nem megfelelő a kommunikáció
- A projekt menedzsment hibái

Az Emberek menedzselése

Szoftverfejlesztő szervezet legnagyobb vagyona az emberek Sok projekt bukásának legfőbb oka a rossz humánmenedzsment Hatékony együttműködés fontos - Csapatsszellemet kell kialakítani Fontos a kommunikáció Az emberek kiválasztása a legfontosabb feladat tesztelőkkel támasztani lehet:

- Programozási kópellátás
- Pszichometrikus tesztek

MinÅsÃ©g-ellenÅrzÃ©s Ã©s âbiztosÃtÃ;s

Mindenki c  lja: termék vagy szolg  t  s minőségének magas szinten tartása A termék feleljen meg a specifikációnak Fejleszt  nek is lehetnek (belső) igényei, pl. karbantarthatóság Egyes jellemzőket nem könyvé specifikálni, pl. karbantarthatóság

Folyamat továbbfejlesztése

CMM(I) (Capability Maturity Model (Integration)): a szoftver folyamat mérése

- Cél: a szoftverfejlesztési folyamat hatékonyságának maximalizálása
- Egy szervezet megkaphatja valamely szintű minősítést
- 5 besorolási szint
 - 1. Kezdeti: csak néhány folyamat definiált, a többség csak esetleges
 - 1. Reprodukálható: az alapvető projekt menedzsment folyamatok definiáltak. Képes a szervezet a fejlesztés, funkcionalitás kezelésére
 - 1. Definiált: a menedzsment és a fejlesztés folyamatai a dokumentáltak és szabványosítottak az egész szervezetre.
 - 1. Ellenőrzött: a szoftver folyamat és termékek minőségének részletes maximalizálása, ellenőrzése.
 - 1. Optimalizált: a folyamatok folytonos javítása az új technológiák ellenőrzött bevezetésével

A szoftver folyamat javítása - Az alapvető a minőség a hatékonyan a fejlesztése

Haszn\tilde{A}junk metrik\tilde{A}jat

Hiba analÃzis

- Hib \tilde{A}_j k eredet \tilde{A} nek kategoriz \tilde{A}_j l \tilde{A}_j sa
- Hib \tilde{A}_j k jav \tilde{A} t \tilde{A}_j si k \tilde{A} ¶lts \tilde{A} gei

Konfigurációi kezelés

A rendszer változásainak kezelése

Vã;ltoszã;sok felã¼gyelt mã³don tã¶rtã©njenek

Fejlesztés, evolúció, karbantartás miatt van rá szükség

MinÅsÃ©gkezelÃ©s rÃ©sze

Szoftver változatok

- VerziÃ³k (version, revision)
- KiadÃ¡sok (release)
- Alapvonal (baseline, mainline, trunk)
- FejlesztÃ©si Ã¡gak (branch)

Konfigurációk száma - mindent tölöl:

- Forráskiad, (bináris kód), dokumentumok
- Átírási folyamat, szkriptek
- Hiba adatbázis
- Választások tálírása
- Verziók

Rendszer Átírás

Komponensek fordítása szerkesztése

Komponensek (Ã©s fÃ©jlok) kÃ©zÃ©tt Ã©pÃ©tÃ©si fÃ©/4ggÃ©gek vannak

Nagy rendszerben bonyolult a folyamat - Hosszadalmas is, ezért inkrementálisan kell véggezni

Automatizálni kell: ACP-típusi szkriptek: configure, make

Eszközlelt (fordítási program), beállítások

Hibamenedzsment

Hibák követése fontos

Fontos, mert sok hiba van/lesz kategorizálás, prioritások felállítása, követése elengedhetetlen

Milyen jellegű a hiba - (hibabejelentés, új feature, ...)

Hibák követése hibaadatbázis

- Minden hibának egyedi azonosítója van
- Bejelentő neve
- Kijelölt felelős személy, megfigyelők listája
- Dátum
- Rovid leírás
- Szúlyosság: pl. triviális, kicsi, nagy
- Platform, operációs rendszer
- Termék, komponens, verziószám
- Független hibák
- Fontos a hiba letöltésének rögzítése

Szoftverkövetés becslése

Projekt tevékenységeinek kapcsolódása a munka-, idő- és pénzköltségekhez Becsléseket lehet adni

Projekt költségvetése:

- Hardver és szoftver költség karbantartással
- Utazási és átvételi költség
- Munkaköltség

Ezeket meg kell becsülni:

- Mennyi pénz?
- Mennyi idő fordítás?
- Mennyi idő?

Munkaköltség:

- Legjelentősebb
- Fejlesztők fizetése
- Kiszámlázott személyzet fizetése
- Bérleti díj, rezszi
- Infrastruktúra használat (pl. hálfélt)
- Járulékok, adók

Szoftvermetrika

Szoftvermetrika: termék vagy folyamat valamely jellemzőjét numerikusan kifejezni (metrika). Ezen értékekkel lehet következtetések vonhatóak le a minőségre vonatkozóan.

Két csoport:

- Vezetékes metrikák. Folyamattal kapcsolatosak, pl. egy hiba javításához szükséges átlagos idő (folyamat és projekt metrikák)
- Prediktor metrikák. Termékkel kapcsolatosak, pl. LOC, ciklomatus komplexitás, osztály metódusainak száma (termék metrikák)
 - LOC = Lines Of Code
 - Típus technika: Csak néhány sorok, csak végrehajtható sorok
 - Folyamat lehet - Nem összehasonlítható programozási nyelvek (assembly, magas szintű nyelv)
- Metriai folyamat:
 - Alkalmazandó metrikák kiválasztása

- Működési komponensek kiválasztása
- Működés (metrika számítás)
- Termék metrikák
 - Dinamikus
 - Szorosabb kapcsolat egyes minőségi jellemzőkkel
 - (pl. teljesítmény, hibák száma)
 - Statikus
 - Képzett kapcsolat
 - Számítástechnikai metrikák alapján
 - Kritikus körök: hogyan képeztek a minőségi jellemzőkre a sok számból?
 - Fajták:
 - Működési
 - Komplexitás, csatlakozás, hozzáférhetőség
 - Objektumorientáltsággal kapcsolatos metrikák
- Működési alapú metrikák (folyt.)
 - Számítástechnikai és használati ezeket a metrikákat, de nagyon sok vita van alkalmazásokról
 - Hibák / KLOC
 - Defekt / KLOC
 - Képzett / LOC
 - Dokumentációs oldalak / KLOC
 - Hibák / emberhátnap
 - LOC / emberhátnap
 - Képzett / dokumentációs oldal
- Funkciós alapú metrikák
 - Felhasználói inputok száma - alkalmazáshoz szükséges adatok
 - Felhasználói outputok száma, kárpótlás, hibaüzenetek
 - Felhasználói körök száma - on-line input és output
 - Fájlok száma - adatok logikai csoportja
- 3D működtetés
 - Számítás: $\text{Index} = I + O + Q + F + E + T + R$
 - I = input
 - O = output
 - Q = lekérdezés
 - F = fájl
 - E = képernyő interfész
 - T = transzformáció
 - R = ártmenetek
- Minőségi működés
 - Integritás: képernyő támadások elleni védelem
 - Fenygetettség: annak valószínűsége, hogy egy adott típusú támadás bekövetkezik egy adott időszakban
 - Biztonság: annak valószínűsége, hogy egy adott típusú támadást visszaver a rendszer
 - Integritás = $\text{If} [1 - (\text{fenygetettség} \times (1 - \text{biztonság}))]$ (Ásszegzés a káros hatások támadás típusokra történő)
 - DRE (defect removal efficiency)
 - $\text{DRE} = E / (E + D)$, ahol E olyan hibák száma, amelyeket még az átvezetés előtt felfedeztünk, D pedig az átvezetés után a felhasználó által észlelt hiányosságok száma

15. Neumann-elvű gép egységei. CPU, adatátvitel, utasítás-vezérlés, utasítás- és processzorszintű párhuzamosság. Korszerű számítógépek tervezési elvei. Példák RISC (UltraSPARC) és CISC (Pentium 4) architektúrákra, jellemzőik

Számítógép architektúra: A hardver egy általános absztrakcióját a hardver struktúráját és viselkedését jelenti más rendszerek egyedi, sajátos tulajdonságaitól eltekintve

Neumann elvű gép

- Neumann-architektúra mára a tárolt programú számítógép fogalmává vált
- Számítógép működésének tárolt program vezérlés (Turing).
- A vezérlés vezérlés-folyam (control-flow) segítésével lehet leírni

- Az aritmetikai és logikai műveletek (programutasítások) végrehajtásait a processzor (ALU) végzi
- 2-es (bináris) számrendszer alkalmazása
- A funkcionális egység (aritmetikai egység, kárponti vezérlőegység, memóriák, bemeneti és kimeneti egységek)

Neumann-elvű gép egységei

- Kárponti memória: a program kódjait az adatait tárolja számokként
- Kárponti feldolgozóegység (CPU): a kárponti memóriában tárolt program utasításait beolvassa és végrehajtja
- Kárponti busz: a processzorokat, az adatokat, a címeket, vezérlőjeleket továbbít
- Belső busz: CPU processzorai közötti kommunikációt hozza létre (vezérlőegység-ALU-regiszterek)
- Bemeneti/kimeneti eszközök: kapcsolatot teremtenek a felhasználóval, adatot tárol a hirtelen történő nyomat, stb.
- Működési biztonság: járulékos eszközök: például a gépház, tápellátás, hűtőrendszer

CPU, adatátvitel, utasítás-végrehajtás, utasítás- és processzorszintű párhuzamosság

CPU

A CPU feladata a kárponti memóriában tárolt program utasításainak beolvasása és végrehajtása 3 fő egységre:

- Vezérlőegység (CU):
 - Utasítások beolvasása a memóriából
 - az ALU és regiszterek vezérlése
- Aritmetika-logikai egység (ALU):
 - Egy tipikus Neumann-féle CPU belső szerkezetének részeként az ALU végzi az összeadást, a kivonást és más műveleteket az inputjain, így adva át az eredményt az output regiszternek, azaz a kimeneten ez fog megjelenni.
 - az utasítások végrehajtásához szükséges aritmetikai és logikai műveleteket végzi el
 - Aritmetikai operátorok: +, -, *, / (alapműveletek)
 - Logikai operátorok: NOT, AND, OR, NAND, NOR, XOR, NXOR (EQ)
- Regiszterek:
 - kismemóriák, gyors memóriarekeszek, amelyek részeként az ALU és vezérlőinformációkat tárolnak
 - A regiszterek a számítógép kárponti feldolgozóegységeinek, illetve mikroprocesszorainak gyorsan érhető, olvasható, írásra alkalmas tartalmú, és általában egyszerre csak 1 gépi szó feldolgozására alkalmas tárolóegységei
- Adatátvitel

Adatátvitel

- Az adatátvitel az adatok áramlásának útja, alapfeladata, hogy kiválasszon egy vagy két regisztert, az ALU-val műveletet végeztesen el rajtuk (összeadás, kivonás...), az eredményt pedig valamelyik regiszterben tárolja. Egyes gépeken az adatátvitel működését a mikroprogram vezérlő, másutt a vezérlő és kárponti vezérlő feladata.
- Folyamata:
 - A regiszter kimenetéből felvett adat az ALU kimeneti regisztere (A és B)
 - Az eredmény az ALU kimeneti regiszterébe kerül
 - Az ALU kimeneti regiszteréből a kijelölt regiszterbe kerül az eredmény
- Két operandusnak az ALU-n történő ártárolás és a feldolgozás az eredmény regiszterbe tárolásának folyamata

Utasítás-végrehajtás

A mikroprocesszor 1-1 utasításra egyenlő gépi ciklusok egymásutáni ismétlése, vagyis 1 utasítás egy vagy több gépi ciklusból tevődik össze.

A CPU minden utasítást apró lépések sorozataként hajt végre. Ezek a lépések a következők:

1. A soron következő utasítás beolvasása a memóriából az utasításregiszterbe.
2. Az utasítás szétbontása a következő utasítás címére.
3. A beolvasott utasítás típusának meghatározása.
4. Ha az utasítás memóriabeli szót használ, a szó helyének megállapítása.
5. Ha szóköztes, a szó beolvasása a CPU egy regiszterébe.
6. Az utasítás végrehajtása.
7. Vissza az 1. pontra, a következő utasítás végrehajtásának megkezdése.

Ezt a lépéssorozatot gyakran nevezik betöltés-dekódolás-végrehajtás ciklusnak, és kárponti szerepet tölt be minden számítógép működésében.

Nagy problémák a számítógépekkel, hogy a memória olvasása lassú, ezért az utasítás és az adatok beolvasása között a CPU többféle kihasználatlan. A gyorsítás egyik módja a lapkák gyorsítása az órajel frekvenciájának növelésével, de ez

korlátozott. Emiatt a legáltalánosbb tervezés a párhuzamosítást kiaknázásban lehetőséget.

A párhuzamosítást két fő kategóriákban lehet jelen: utasításszintű párhuzamosítás vagy processzorszintű párhuzamosítás formájában.

Utasításszintű párhuzamosítás

Az utasítások végrehajtásának gyorsítása érdekében először lehet olvasni az utasításokat, hogy azok rendelkezésre álljanak, amikor szükség van rájuk. Ezeket az utasításokat egy előolvasási puffér (prefetch buffer) elnevezésű regiszterek segítségével tárolja. Ilyen módon a soron következő utasítást általában az előolvasási pufférba lehet venni ahelyett, hogy egy memóriából befejezésükre kellene várni.

Csúszóvektorok:

Lényegében az előolvasás az utasítások végrehajtását két részre osztja: beolvasás és tulajdonképpeni végrehajtás. A csúszóvektorok ezt a stratégiát viszik sokkal tovább. Az utasítások végrehajtását két helyett általában négy részre osztja, minden részt külön leíró hardverelem kezel, amelyek mind egyszerre működhetnek.

A csúszóvektorok lehetővé teszik, hogy kompromisszumot kössünk a késleltetés (mennyi ideig tart egy utasítás végrehajtása) és a terheltség (hány MIPS a processzor sebessége) között.

Párhuzamos csúszóvektorok:

Az előolvasás egy két utasítást olvas be egyszerre, majd ezeket az egyik, illetve a másik csúszóvektorra teszi. A csúszóvektoroknak saját ALU-juk van, így párhuzamosan tudnak működni, feltehetően, hogy a két utasítás nem használja ugyanazt az erőforrást, és egyik sem használja fel a másik eredményét. Ugyanőgy, mint egyetlen csúszóvektor esetén, a feladatok betartását vagy a fordított programnak kell garantálnia, vagy a konfliktusokat egy kiegészítő hardvernek kell a végrehajtás során felismernie és kiküszöbölnie.

Szuperskaláris architektúra:

Itt egy csúszóvektort használunk, de általában funkcionális egységgel. Ezek olyan processzorok, amelyek általában négy vagy hat utasítás végrehajtását kezdik el egyetlen árajel alatt. Természetesen egy szuperskaláris CPU-nak általában funkcionális egységeknek kell lennie, amelyek kezelik mindezeket az utasításokat. Az utasítások megkezdését sokkal nagyobb áramban végzik, mint amilyen áramban azokat végrehajtani, így a terhelés megoszlik a funkcionális egységek között. A szuperskaláris processzor elvben implicit módon benne van az a feltevéssel, hogy a megfelelő fizikai lényegesen gyorsabban tudja előkészíteni az utasításokat, mint ahogy a következőket képes azokat végrehajtani. Ez a fizikai funkcionális egységeinek általában egy árajel alatt valójában időt igényel feladata elvégzéséhez, a memóriához fordulnak vagy a lebegőpontos műveleteket végzők biztosan. Akár több ALU-t is tartalmazhat.

Processzorszintű párhuzamosítás

Több processzorok:

Egy többprocesszor nagyszámú egyforma processzorból áll, ugyanazon műveleteket egyszerre végzik különböző bázisadathalmazokon. A feladatok szabályossága és szerkezete általában megfelelően megkezdésű teszik ezeket párhuzamos feldolgozásra. Olyan utasításokat hajthatnak végre, mint amilyen párhuzamosan két vektor elemeinek párhuzamos elvégzése.

Multiprocesszorok:

Ezekben általában teljes CPU van, amelyek egy közös memóriát használnak. Amikor két vagy több CPU rendelkezik azzal a késleltetéssel, hogy szorosan együttműködjenek, akkor azokat szorosan kapcsoltaknak nevezik. A legegyszerűbb, ha egyetlen szál van, amelyhez csatlakoztatjuk a memóriát és az összes processzort. Ha sok gyors processzor párhuzamosan elvégezteti a memóriát a közös szál keresztlal, az konfliktusokhoz vezet. Az egyik megoldás, hogy minden processzornak biztosítunk valamekkora saját lokális memóriát, amelyet a többiek nem érhetnek el. Így csökken a közös szál forgalma. Jelenleg maximum pár száz CPU-t építenek össze.

Multiszálú számítógépek:

Néha sok processzort és memóriát összekapcsolunk. Ezért gyakran sok összekapcsolt számítógépből álló rendszereket építenek, amelyeknek csak saját memóriájuk van. A multiszálú számítógépek CPU-ikat kapcsolnak nevezik. A multiszálú számítógépek processzorai áramok között kommunikálnak egymással. Nagy rendszerekben nem csak az összes szál memóriát számít minden mással összekapcsolunk, ezért 2 és 3 dimenziós rácsot, fájlat és gyűjteményt használunk. Ennek következtében egy számítógép valamelyik mássikhoz való áramok között általában egy vagy több áramú gáton vagy csomóponton kell áthaladniuk ahhoz, hogy a kiindulási helyükre elérjenek a céljukhoz. Néhány mikroszekundumos nagyszámú áramok közötti időnk nagyobb nehézségűnél valószínűleg elérhetők. 10 000 processzort tartalmazó multiszálú számítógépet is építettek már.

Korszerű szűrt architektúrák tervezési elvei

- Minden utasítást kizárólag a hardver hajtson végre.
 - Ezek nem bonthatók fel interpretált mikróutasításokra. Az interpretáció szint kikészítve van a leggyorsabb utasítás gyors lesz.
- Maximalizálni kell az utasítások kiadásának átlagát
 - Megpróbálják egy másodperc alatt a lehető legtöbb utasítás végrehajtását elkezdni, tehát a párhuzamosságra kell támaszkodni.
- Az utasítások kinyitása deklarációs legyenek.
 - Az utasítások szabályosak, egyforma hosszúak legyenek, az egyes kevéssé használt utasítások elhagyhatók.
- Csak a beírt utasítások tárolására utasítások hivatkoznak a memóriára
 - A memóriára utasítások sok időt vehetnek igénybe, legjobban utasításokkal átfedve végrehajtani, ha semmi más nem tesz, csak adatokat mozgatnak a regiszterek és a memória között, minden más utasítás csak regisztereket használhat.
- Sok regiszter legyen.
 - Mivel a memóriára utasítások lassúak, sok regiszterre van szükségünk, hogy egy beolvasott szűrt mindig a regiszterben maradjon, amíg szükség van rá.

RISC Reduced Instruction Set Computer - Csökkentett utasításkészletű szűrt architektúra

A mikroprocesszorok létrehozása két irányzat alakult ki. A RISC, CISC. Az a szempontot tartották szem előtt, hogy a processzor kevés alapvető utasítást tudjon végrehajtani, de azokat rendkívül gyorsan (jellemzően 1 órajelciklus alatt). Ezek a RISC (Reduced Instruction Set Computer - redukált utasításkészletű) processzorok. Itt az egyszerűsített funkciókat több utasítás kombinációjával lehet megvalósítani. A RISC mikroprocesszorokba számos belső regiszter került integrálásra, ezáltal is csökkentve a memóriához való fordulás gyakoriságát és gyorsítva a működést. Ugyancsak sajátja ezen processzoroknak a kevésbé ismert pipeline architektúra. Ennek lényege az, hogy a utasításokat regiszterek bontják szét, az egyes regiszter utasításokat időben párhuzamosítják, a RISC processzorok az utolsó 10 évben - első sorban a nagyobb teljesítményt igénylő rendszerekben (pl. munkállomások) nyertek teret. Nagyon kevés utasítással rendelkeznek, tipikusan 50 körül. Az adatát egyszeri beírásával végrehajthatók ezek az utasítások, tehát egy órajel alatt. Nem használ mikroprogram interpretálást, ezért sokkal gyorsabb, mint a CISC.

Példák: IBM 801, UltraSPARC, ARM

CISC Complex Instruction Set Computer - Ásztatott utasításkészletű szűrt architektúra

Azok a processzorok tartoznak ide, amelyek utasításkészlete lehetőleg minden programozási igényt kihasználva elvégezni, vagyis komplex utasításkészletet alkot. Ezeket nevezzük CISC (Complex Instruction Set Computer = komplex utasításkészletű szűrt architektúra) processzoroknak. Markáns elemei az Intel processzorok. A CISC tárolásának az egyik mozgásteret, hogy megpróbálják a magasabb szintű nyelvek lehetőségeit kihasználni, vagyis, hogy a programozás "munkaigényes" alacsony szintű, gépkezelői voltát egyéltől elvonják. Interpretálást használ, ezért sokkal egyszerűsített utasításai vannak, mint egy RISC gépnek. Több szűrt ilyen utasítása lehet. Az interpretálás miatt lassabb a végrehajtás.

Példák: x86 architektúra pl. Intel 80x86 család. # 16. Szűrt architektúra perifériák: Mágneses és optikai adattárolás alapelvei, mászó (merevlemez, Audio CD, CD-ROM, CD-R, CD-RW, DVD, Bluray). SCSI, RAID. Nyomtatás, egér, billentyűzet. Telekommunikációs berendezések (modem, ADSL, KábelTV-s internet)

Szűrt architektúra perifériák

A szűrt architektúrához kapcsolódó perifériák kapcsolhatók, melyek segítségével a felhasználók kommunikálni tudnak a gazdag géppel. Ezek egy része beviteli, vagy kiviteli eszköz, - amely az adatok bevitelére, vagy kiírására szolgál. A hirtelen történő feladata az adatok és programok hosszabb ideig tartó tárolása. Tartalmuk a szűrt architektúra kikapcsolása után is megmarad. A fogalmat általában azokra az eszközökre alkalmazzuk, melyek mászó csatlakoznak a gazdag géphez, tipikusan egy szűrt gépes buszon keresztül, mint például az USB.

Csoportosításuk:

- bemeneti perifériák
- kimeneti perifériák

Mágneses adattárolás alapelvei, mászó lemezek

Egy mágneslemez egy vagy több mágneses bevonattal ellátott alumíniumkorongból áll. Egy indukciós fej lebeg a lemez felé

felett egy vágókony lámpájában Ha pozitív vagy negatív áram folyik az indukciós tekercsben, a fej alatt a lemez magnetizálódik, és ahogy a korong forog a fej alatt, így bitsorozatokat lehet felírni. Amikor a fej egy mágnesezett terület felett halad át, akkor pozitív vagy negatív áram indukálódik benne, így a korongban elírt biteket vissza lehet olvasni. Egy teljes kör 4 fordulat alatt felírt bitsorozat a sáv. Minden sávban 1280 bit van, ami tipikusan 512 bájtot tartalmaz, melyeket egy fej 4 elmozdítása mellett lehet olvasni. Az adatok utáni hibajavítás kód helyezkedik el (Hamming vagy Reed-Solomon).

Minden lemeznek vannak mozgatható karjai, melyek a forgástengelytől sugárirányban ki-be tudnak mozogni. Minden sugárirányban pozícióban egy-egy sáv van. Tehát a sávok forgástengely körül koncentrikus körök.

Egy lemez egy tábla, egymás felett elhelyezett korongból áll. Minden felülethez tartozik egy fej és egy mozgatókar. A karok mozgatókarokhoz, így a fejek mindig ugyanarra a sugárirányban pozícióra állnak be. Egy adott sugárirányban pozícióhoz tartozó sávok összesen 4000 cilindereknek nevezhetők. Általában 6-12 korong található egymás felett.

Egy szektor beolvasásához vagy kiírásához el kell menni a megfelelő sugárirányban pozícióba kell állítani, ezt keresésnek (seek) hívják. A fej kívánt sugárirányban pozícióba való beállítását után van egy kis szünet, az ún. forgási késleltetés, amíg a keresett szektor a fej alá fordul. A kerek sávok hosszabbak, mint a belső, a lemezek pedig a fejek pozíciójától függően különböző sebességgel forognak, ezért ez problémát vet fel. Megoldásként a cilindereket zónákba osztják, és a kerek sávokban több szektort tesznek egy sávba. Minden szektor másképp alakú. Minden lemezhez tartozik egy lemezvezérlő, egy lapka, amely vezérli a meghajtást.

Optikai adattárolás alapelvei, másképp

Az optikai adattárolás megjelenése kör alakú lemez, amelyek felületén helyezkedik el az adattárolásra alkalmas réteg. A lemezek árszáma és olvasási sebessége a népszerű adathordozóan optikai eljárással tárolt adatok. Az optikai tárolás és olvasás lázért a tároló lemez forgatása körkörös. A lemezen tárolt adatok a tároló apró mágneses körtékhez lázért spirál alakú vonalban, így tárolva a digitális adatot; az adat kiolvasásához ugyanilyen hullámhosszú lázért a tároló lemez felületén a tároló körték sorozatán és olvassa vissza a digitális adatot aszerint, hogy a sugár visszatér a felületre, vagy szünetel a felületen. Az optikai tárolókat több tulajdonságuk is jellemzi: megkülönbözteti a mágneses tárolástól: az optikai tárolás elméletben sokkal nagyobb adatszűrősséget enged meg, mivel a fény sokkal kisebb területre fókuszálható, mint a mágneses adattárolásban az elemi mágneses részecskék köré. Továbbá, a megfelelő minőségű és megfelelően kezelt optikai lemezek ártalmatlanok az egészségre, ezenkívül nem ártalmasak az elektromágneses behatásokra sem.

A felületen elhelyezkedő mágneses körték (pit), az árték körüli területet pedig szintnek (land) hívják.

Az árték a legegyszerűbbnek, hogy a réteget használjuk a 0, szintet az 1 tárolásához, ennél azonban megkülönböztetjük, ha az árték/szint vagy a szint/árték írtmenetet használjuk az 1-hez, az írtmenet hiányát pedig a 0-hoz, ezért ez utóbbi másképp alkalmazható.

Merevlemez (HDD)

- Mágneses adattárolás
- Tárolókapacitás: 500 GB és 12 TB
- Árszáma és olvasási sebesség: függ a forgási sebességtől, ez jellemzően 5400, 7200, 1000 vagy 15000 fordulat/perc, és az adatszűrősségtől (egy adathordozó fizikai felületével arányos tárolókapacitása)

Audio CD - A jel sűrűsége állandó a spirál mentén - 74 percnyi anyag fér rá (Beethoven IX. szimfóniája kiadható legyen) - Állandó kerületi sebesség, ehhez szükséges a változó forgási sebesség (120 cm/mp) - Nincs hibajavítás, mivel nem gond, ha néhány bit elvész az audio anyagból

CD-ROM - Univerzális adathordozó, illetve másodlagos - Csak olvasható (vágóval készített) adathordozó. - Népszerűen használják szoftverek és adatok terjesztésére - Az ilyen típusú lemezeket kereskedelmi forgalomban hozzák lázért, és lázért hozták utáni nem menthet rájuk adatokat. - 650 MB tárolható

CD-R - Árték berendezéssel rögzített adat (1x) - Árték: a tartalom helyett arany felülettel - Árték és szintek helyett festékréteg alkalmazása: Kezdetben árték a festékréteg (cianin (zöld) vagy fialocianin (sárga)) - 700 MB tárolható

CD-RW - Írható optikai lemez - A CD-RW lemez adatait szűrővel lehet felírni és a rögzített adatot. - Árték: a tartalom helyett indium, antimon és tellúr keverékkel stabil állapot: kristályos és amorf (mágneses felfűtéstől - 3 elért energiájánál - a legmagasabb energia: megolvad az amorf a keverék energia: megolvad a kristályos állapot a alacsony energia: anyag állapotnak árték, de még nem változik

DVD - Nagy kapacitású optikai tároló, amely leginkább mozgóképek és minőségű hang, valamint adat tárolására használható - Másrészt tekintve általában akkora, mint a CD, vagyis 120 mm átmérőjű - Lázért egy rétegű és kétrétegű és illetve egyoldalas/kétszoros lemez (4,5 GB és 17 GB) - Nagyobb jel-sűrűség, mert a kisebbek az árték (0,4 μm (CD: 0,8 μm)) a Szorosabb spirálok a Vágó és lázért használt

Blu-Ray - A DVD technológia továbbfejlesztése, a Blu-Ray disc - Kétféleképpen használható: Ársra és olvasásra a videó helyett a videóvideó hossz, jobban fájáskuszálható, kisebb méretűek - 25 GB (egyoldalas) és 50 GB (kétfoldalas) adattárolási kapacitás

SCSI, RAID

SCSI

Az SCSI-lemezek nem különböznek az IDE-lemezektől abban a tekintetben, hogy ezek is cylinderekre, sávokra és szektorokra vannak osztva, de mégis az interfész átviteli sebességét illetően sokkal nagyobb az átviteli sebességét. Az 5 MHz-esről a 160 MHz-ig nagyon sok változatot kifejlesztettek.

A SCSI több egy merevlemez-interfész. Ez egy sáv, amelyre egy SCSI-vezérlő és legfeljebb hat eszköz csatlakoztatható. Ezek közül lehet egy vagy több SCSI-merevlemez, CD-ROM, CD-írási, szkennelő, szalagegység és más SCSI-periféria.

A SCSI-vezérlők és átviteli kábelek kezdeményezése és fogadása átviteli sebességben különbözhetnek. Általában a kezdeményező átviteli sebességét a vezérlő adja ki a parancsokat a fogadó kábelnek a lemezegeknek és egy átviteli perifériáknak.

A szabvány megengedi, hogy az átviteli sebesség egyszerre másfélszeres, Ágy nagyban növelhető a hatékonyságig több folyamatot futtatás kábelben.

RAID

A RAID tárolási technológia, mely segítségével az adatok eloszthatók vagy replikálhatók több fizikailag független merevlemezen, egy logikai lemez létrehozásával lehetséges. Minden RAID szint alapjában véve vagy az adatbiztonság növelése vagy az átviteli sebesség növelése céljából szolgálja.

Azon túl, hogy a RAID szoftverszempontból egyetlen lemeznek látszik, az adatok szét vannak osztva a meghajtók között, lehetővé teszi a párhuzamos működést.

A RAID alapelve a lemezegek csatlakozás (stripes) bontása. Ezek a csatlakozások azonban nem azonosak a lemez fizikai sávjával.

RAID-0 (szélesztés vagy csatlakozás)

Lemezek egyszeres szélesztése jelent, viszont semmilyen redundanciát nem ad, Ágy nem biztosít hibát, azaz egyetlen meghajtó meghibásodása az egész szélesztést okozza. Mind az írási, mind az olvasási sebességek párhuzamosítva növekednek, ideális esetben a sebesség az egyes lemezek sebességének összege lesz, Ágy a módszer a RAID szintek közül a legjobb teljesítményt nyújtja (a többi módszer a redundancia kezelése lassítja a rendszert)

RAID-1 (kétfoldosítás)

A RAID 1 eljárási alapja az adatok kétfoldosítása (disk mirroring), azaz az információk egyidejűleg tárolhatók a többi minden elemén. Az adatok olvasása párhuzamosan történik a diszkekre, felgyorsítva az olvasási sebességet; az írási normál sebességgel, párhuzamosan történik a meghajtók között. Az eljárási igen jó hibavédelmet biztosít, bármely meghajtó meghibásodása esetén folytatódhat a működés.

RAID-2

Egyes meghajtókat hibajavítás tárolására tartanak fenn. A hibajavítás később látny, hogy az adatbitekben valamilyen matematikai módszerrel szélesztésével redundáns biteket készítenek. A használt eljárás a kétfoldosítás, a kapott később a kétfoldosítás bithiba észlelése, illetve javítására alkalmas. A védelemre a megnevezett adatmennyiség. A módszer esetleges lemezhiba esetén képes annak detektálására, illetve kijavítására

RAID-3

A RAID 3 felépítése hasonló a RAID 2-re, viszont nem a teljes hibajavítás később, hanem csak egy lemezyi paritásinformáció tárolódik. Egy adott paritáscsatlakozás a kétfoldosítás lemezeken azonos pozícióban helyezkedő csatlakozások XOR módszerrel kapcsolhatóak meg. A rendszerben egy meghajtó kiesése nem okoz problémát, mivel a rajta lévő információ a többi meghajtó (a paritás tároló meghajtó is beleértve) XOR-akként megkapható.

RAID-4

A RAID 4 felépítése a RAID 3-mal megegyezik. Az egyetlen különbség, hogy itt nagymértékű csatlakozásokat definiálnak, Ágy egy rekord egy meghajtó helyezésével, lehetővé teszi egyszerre több (kétfoldosítás meghajtók között elhelyezkedő) rekord párhuzamos írását, illetve olvasását (multi-user mode). Problémát okoz viszont, hogy a paritás-meghajtó adott csatlakozást minden egyes íráskor frissíteni kell (plusz egy olvasási és írási), aminek következtében párhuzamos íráskor a paritás-meghajtó a rendszer számára keresztmetszetével való.

A RAID 5 a paritás információt nem egy kiterjesztett meghajtáson, hanem átkörbeforgás paritássa (rotating parity) használataival, egyenletesen az összes meghajtáson elosztva tárolja, kiküszöbölve a paritás-meghajtás jelentette szűk keresztmetszetet. Mind az írási, mind az olvasási műveletek párhuzamosan végezhetők. Egy meghajtás meghibásodása esetén az adatok sérülés nélkül visszaolvashatóak, a hibás meghajtás adatait a vezérlő a tárhelyi meghajtásról ki tudja szűrni.

Nyomtatók, egér, billentyűzet

Nyomtatók

Mátrixnyomtatók

A nyomtatókban apró táskák vannak (általában 9 vagy 24 db). A papír előtt egy kifeszített festékszalag mozog, amelyre a táskák ráírják a tintát, és a szalaghoz a papírra egy pontot. A kábel ezekből a pontokból fog állni. A táskák elektromágneses áramot mozgatja, és rugóerő hűtőzsa vissza eredeti helyükre. Ezzel az eljárással nem csak karakterek, hanem képek, rajzok is nyomtathatóak. A nyomtatott képek felbontása gyenge, a nyomtató lassú viszont olcsó és nagyon megbízható.

Tintasugaras nyomtató:

A tintasugaras nyomtatók tintapatronok segítségével tintacseppeket juttatnak a papírra. A patronban van egy porlasztó, ez megfelelő méretű tintacseppekre alakítja a tintát, és a papírra juttatja azt. A színes tintasugaras nyomtatók színes tintapatronokat használnak, általában négy alapszín használataival keveri ki a megfelelő színeket: cian, magenta, sárga és fekete színek használataival. Minden tintasugaras nyomtató porlasztással juttatja a tintacseppeket a papírra, de a porlasztás módja eltér. Ez történhet piezoelektromos áramon, elektrosztatikusan, vagy gázbuborékok segítségével.

A gázbuborékos nyomtató a kábelvezeték módjára táskák: A nyomtató csatlakoztatja a papír felett oldalirányban mozog. A nyomtatóban lévő tintát a kábelvezeték kamrájához szabad szemmel alig látható fűtőszálak (porlasztók) kapcsolják. Azokat a kamrákat, melyek a nyomtatandó képrészlet soron következő pontjához szükségesek, elektromos impulzus melegíti fel, minek következtében a tinta a melegített helyeken felforr, és a keletkező gázbuborékok egy-egy tintacseppet a porlasztókra keresztül a papírra. A tintasugaras nyomtatók egy-egy karaktert sokkal több pontból állítanak össze mint a mátrixnyomtatók, ezért sokkal szebb képet is adnak arról: megfelelő tintasugaras nyomtatóval igen jó minőségű, színes képek, akár fotó is nyomtathatók.

Lézernyomtató

A nyomtató szíve egy fémnyerőanyagot bevonat forgó henger. Egy-egy lap nyomtatása előtt elektromosan feltöltődik. Ezt követően egy lézer fénysugárja végig a hengert hosszban, amelyet egy nyolcszögletű fűtőszál irányít. A fénysugár modulálja a fényt, hogy világos és sötét pontokat kapjanak. Azok a pontok, ahol fénysugár a hengert, elvesztik elektromos töltését. Miután egy pontokból álló sor elkészült, a henger elfordul és elkezdhet a következő sor előállítását. Később az első sor előtt a tonerkazettát, amely elektrosztatikusan nyert fekete port tartalmaz. A por hozzá tapad a fénysugár pontokhoz, így láthatóvá válik a sor. Tovább fordulva a bevonat henger hozzá nyomódik a papírhoz, átadva a papírnak a festéket. A papír ezután felmelegített gárgáz kábel halad el, ezáltal a festék végelegesen hozzá tapad a papírhoz. A lézernyomtatók kiváló minőségű képet készítenek, nagy a rugalmasságuk, sebességük és elfogadható a költség.

Egér

Az egér egy grafikus felületen való mozgatószerszámra szolgáló periféria. Az egérben egy, kettő vagy akár több nyomógomb van, illetve egy gárgáz is lehet rajta. Belsőben található a félszerű és továbbítja a számítógéppel az egér mozgását egy sima felületen. Az optikai egér a mozgásokat egy optikai szenzor segítségével ismerteti fel, mely egy fénysugárba diódát használ a megvilágításához. Az első optikai egereket csak egy speciális felületen lehetett használni, melyre képek és színes vonalak rajzolták a felületet. Miután a számítógépes eszközök egyre olcsóbbak lettek, lehetővé vált egy sokkal pontosabb képelemző chip beépítése, amely az egérbe, melynek segítségével az egér mozgását már szinte bármilyen felületen kezelni lehetett, így többé nem volt szükség speciális felületre. Ez a fejlesztés megnyitotta a lehetőséget az optikai egerek elterjedésére. A modern optikai egerek egy reflexszenzor segítségével sorozatos képeket készítenek az egér alatti területről. A képek kábel nélküli elterjedése egy képelemző chip dolgozza fel, és az eredményt a kábel tengelyhez viszonyított elmozdulássá alakítja.

Mechanikus Egy golyó kábel egymáshoz közel 90 fokban elhelyezett tengelyt forgat, melyek továbbítják a mozgását a fénysugárterekkel rendelkező korongoknak. Az optocsatlakozó infravörös LED-jei átvijátanak a hozzájuk tartozó korongok felületére. Bármely korong elfordulásakor a rajta lévő félcik LED fénysugár a kábel felületén fogak nem. Végső soron az egér elmozdulása fénysugár impulzusok sorozatává válik, melyek pedig arról a kábel fénysugár impulzus keletkezik, minél nagyobb az egér által megtett út, a fénysugár kábel szenzorok kezelik a fénysugár impulzusokat és elektromos jelekké alakítják.

Billentyűzet

A billentyűzet gombjai kódolják a szempontjait egy 8. billentyűzet-mátrixban vannak elhelyezve. Egy meghatározott billentyű lenyomásának vagy felengedésének átszélésekor a belső mikroprocesszor egy, az adott billentyűt egy ártelmén azonosítja. A scan-kódot továbbá a billentyűzet-illesztő áramkör feladja. Ugyanezen billentyű felengedésekor a mikroprocesszor egy másik, felengedési scan-kódot továbbá a billentyűzet-illesztő áramkör feladja. Ezáltal a szint kikapcsolhatja a több billentyű kódolását egyidejűleg lenyomásait addig, amíg a karakterek "elvészése". A megfelelő gomb vagy kombinációk ártelmezése átsfeldolgozása így teljesen a számítógép billentyűzetkezelő rutinjának feladata.

Telekommunikációs berendezések

Modem

A modem egy olyan berendezés, ami egy vivőhullám modulációjával a digitális jelet analóg információvá, illetve a másik oldalon ennek demodulációjával újra digitális információvá alakítja. Az eljárás célja, hogy a digitális adatot analóg módra átvihetjük tegye. A moduláció kódolási eljárások csoportja, melyek biztosítják, hogy egy tipikusan szinuszos jel - a vivő - képes legyen információt hordozására. A szinuszos jel három fő paraméterét, az amplitúdóját, a frekvenciáját és a fázisát vagy a frekvenciáját módosíthatja a modulációs eljárás, azaz, hogy a vivő információt hordozhasson. Néhány ok, ami miatt szükséges a kódolást kódoláshoz való átkódolást megelőző moduláció: A modem egy másik modemmel való kommunikációban, ezek az átviteli kábelvezetékben vannak. Szigorú ártelmében a modem kábel adatátviteli berendezést kábelhez, azonban a másik ártelberendezés tovább csatlakozhat az internet felé.

ADSL

Az ADSL vagyis az aszimmetrikus digitális elvezető vonalban egy kommunikációs technológia, amely egy csavart rőzpárra telefonkábelben keresztáthalat el adatot a pontba. A technológia segítségével a hagyományos modemekhez képest gyorsabb digitális adatátvitel érhető el, ezért igazi ártel volt megjelenése az internetszolgáltatás piacán. Az ADSL jellemzője, hogy a letöltési és a feltöltési sebesség aránya nem egyenlő (vagyis a vonal aszimmetrikus), amely az otthoni felhasználóknak kedvezve a feltöltési sebességet helyezi előnybe a feltöltéssel szemben. Mind technikai, mind üzleti okai vannak az ADSL gyors elterjedésének. A technikai előnyt az adja, hogy a zajelnyomási lehetőségeket kihasználva lehetőséget tesz nagyobb távolságon is a gyors adatátvitelt a felhasználó lakása és a DSLAM eszköz között (amely a telefonkábelpontokban helyezkedik el).

KábelTV-s internet

A kábelszolgáltatások minden városban fő telephellyel rendelkeznek, valamint rengeteg elektronikkal zsűfolt dobozzal szerte a márkák közötti területén, amelyeket fejáramok soknak neveznek. A fejáramok nagy sebességű kábelkkel vagy ártelkkel kapcsolódnak a fő telephelyhez. Minden fejáramsról egy vagy több kábel indul el, otthonok és irodák számára halad keresztül. Minden elvezető a rajta keresztáthalat kábelhez csatlakozik. Így a felhasználók osztoznak egy fejáramhoz vezetőkábelben, ezért a kiszolgálási sebesség attól függ, hogy pillanatnyilag hányan használják az adott vezetőköt. A kábelk sebesség 750 MHz. Számítógép-hálózati architektúrák, szabványosítások (ISO/OSI, Internet, ITU, IEEE)

ISO

International Organization for Standardization, Nemzetközi Szabványügyi Szervezet

Mindenféle szabványokat adnak ki, 165 tagállam nemzeti szabványügyi szervezete alkotja. A távközlési szabványokhoz az ISO és az ITU-T gyakran együttműködik, hogy a szabványok kompatibilisek legyenek egymással.

OSI

A számítógépek kommunikációjához szükséges hálózati protokollt határozza meg.

OSI - Open System Interconnection

A kábelhálózati protokollok által nyújtott funkciókat rendezi egymásra ártelbe. Minden ártel csak az alsóbb ártel által nyújtott funkciókra támaszkodhat, és az általa nyújtott funkciókat csak a fentebb ártel számára nyújthatja. Ezt a rendszert gyakran protokoll veremnek is nevezik. Az OSI modell hat ártelt definiál, az alsóbb ártel azok, amelyeket hardver szinten is megvalósítanak, a felsőbbek szoftveresen kerülnek megvalósításra.

A ártel alulról felfelé

- Fizikai ártel
 - feladata, hogy a bítet továbbítsa a kommunikációs csatormán
 - mekkora feszültség kell a 0, 1 bítet reprezentálásához, mennyi idő, hogyan jár le a ártel és a ártel stb.
- Adatkapcsolati ártel

- Átvitendő adatokat a kábel oldalán adatkeretekbe tárolni, és sorrendben továbbítani
- a fogadó felé nyugtázza minden keret helyes vételét
- forgalomszabályozás, hibakezelés
- Hálózati réteg
 - milyen módon kell a csomagokat a forrásállomástól a célig eljuttatni
 - lehet statikus, és dinamikus meghatározás is
- Szállítási réteg
 - forgalomszabályozás, hibajavítás, multiplexelés
 - meghatározza a pl. ellenőrző és szűzővel megnevezett, hogy az adat sávszélessége
- Viszonyi réteg
 - két számítógép felhasználói közötti kapcsolatot létesíten
 - állományokat mozgathatunk
- Megjelenítési réteg
 - átvitt információ szintaktikája, szemantikája
 - a perbeszéd során absztrakt módon kell definiálni a képszokekat
- Alkalmazási réteg
 - protokollok sokasága, HTTP, FTP

Internet

Ásszekapcsolt számítógépes hálózatok globális rendszere, ami a TCP/IP protokollt használja a kommunikációhoz. Olyan hálózatok hálózata, amely üzleti, kormányzati, állami, magán, tudományos stb. hálózatokból áll. Kétféle protokollt használ: és kétféle szolgáltatásokat nyújt.

Nincs képzett irányítása, sem a technológiai megvalósításban, sem a hozzáférési és használatra vonatkozó politikában.

Elsőleges elnevezése az ARPANET volt, ami regionális tudományos és katonai hálózatok összekapcsolásának gerincét szolgáltatta. Miután a TCP/IP lett az egyetlen hivatalos protokollja, gyorsan nőtt a hozzá csatlakozó hálózatok, gépek és felhasználók száma.

Azóta már több ezer csatlakozott hozzá, globális gerinchálózatok épültek ki.

Egy gép rajta van az interneten, ha a TCP/IP protokollt használja, van saját IP-je, és tud más gépeknek csomagokat küldeni az interneten át.

Felhasználási területek hagyományosan:

- e-levelezés
- hálók
- távoli bejelentkezés
- fájltranszfer

Egy alkalmas, a WWW bevezetése volt beállított milliárdok felhasználókat a hálózatba. Nem változott semmit az rendelkezésre álló eszközök, csak egyszerűbbé tette a használatukat. A böngészők megjelenésével képeket, szöveget tartalmazó oldalakra is el lehetett jutni, és onnan más oldalakra továbbnavigálni.

A népszerű és nagy része az ún. ISP-nek is kifizetésért. Egyéni felhasználóknak nyújtott szolgáltatásokat, internetelérést.

ITU

International Telecommunication Union - Nemzetközi Távközlési egyesület

Szákszerű van világméretű kompatibilitás, hogy a kábel nélküli országokban élő emberek/származottak gépek kapcsolatba kerülhessenek egymással. A feladata az, hogy szabványosítsa a nemzetközi távközlést.

Három fő ágazata van:

- ITU-R: rádió-kommunikációs ágazat
- ITU-T: távközlési szabványosítási ágazat
- ITU-D: fejlesztési ágazat

ITU-R

Az 1927-ben Nemzetközi Rádió Tanácsadó Bizottság vagy CCIR néven (francia néven Comité consultatif international pour la radio) alapított ágazat kezeli a nemzetközi rádiófrekvencia-spektrum- és a holdpályá-erőforrásokat. 1992-ben a CCIR lett az

ITU-R. Feladata a rádiófrekvenciák kiosztása a világszerte egymással versengő csoportoknak.

ITU-T

A szabványosítás kezdeteitől fogva cölja az ITU-nak. 1956-ban a Nemzetközi Telefon- és Távirati Tanácsad³ Bizottság egyesítesíti a globális távközlést.

Az ITU-T feladata, hogy mászaki javaslatokat tegyen az adatkommunikációs interfészeire. Ezek gyakran vólnak nemzetközi szabványokká. Fontos, hogy ezek csak mászaki javaslatokat tartalmaznak. Az elfogadás csak az adott országon mól.

ITU-D

Az 1992-ben létrehozott Ágazat hozzájárul az információs és kommunikációs technológiához (IKT) való igazságos, fenntarthat és megfizethető hozzáférés terjesztéséhez.

IEEE

Villamos és Elektronikai Mőködés Intélete

A világ legnagyobb szakmai szervezete. Konferenciák és folyóiratok mellett szabványokat dolgoznak ki a villamosmőködési tudományok és az informatika terén.

Az IEEE 802-es bizottság a főbb LAN fajta szabványosított. A sikertörténetek (802.3 és 802.11, logikai kapcsolatvezérlés és vezeték nélküli LAN) hatására ársísi volt. # 14. Kiemelt fontosságú kommunikációs protokollok (PPP, Ethernet, IP, TCP, HTTP, RSA)

PPP

Magas szintű adatkapcsolati protokoll pontos vonalakhoz. Mindenféle fizikai rétegek feletti használatra alkalmas.

Szolgáltatásai:

- egyértelműen ábrázolja a keret végét és a kezdővetkező keret elejét, a keretformátum megoldja a hibajelzés is
- adatkapcsolat-vezérlő protokoll tartalmaz a vonalak feladását, tesztelést, vonalak bontását
- kőlényben hálózati vezérlő protokollokat tartalmaz mindegyik támogatott hálózati réteghez

Ethernet

Az Ethernet egy számítógépes hálózati technológiák családjá, amelyet helyi hálózatban (LAN), városi hálózatokban (MAN) és nagy kiterjedésű hálózatokban (WAN) használnak. Először 1983-ban szabványosították IEEE 802.3 néven. Az Ethernet-et azóta finomították, hogy támogassa a nagyobb sebességű, a nagyobb csomópontok számát és a nagyobb ásszekuritási tulajdonságokat.

Az Ethernet egy állomása a közvetítő közeggel (kábel) való állandó kapcsolatot kihasználva bele tud hallgatni a csatornába, Ágy ki tudja vágni, amíg a csatorna felszabadul, és a saját ázenetet leadhatja anélkül, hogy ezzel az ázenet sőrőljön, tehát a torlási elkerölhet. A csatornát az állomások folyamatosan figyelik, ha átközést tapasztalnak, akkor zavarni kezdik a csatornát, hogy figyelmeztessék a kőldőket, ezután vőletlen ideig várnak, majd adni kezdenek. Ha ezek után további átközések történnek, az eljárás ugyanez, de a vőletlenség vőrakozás idejét készszerre növelik, Ágy időben szőtszárják a versenyhelyzeteket, esőlyt adva arra, hogy valaki adni tudjon.

IP

Az internet hálózati egyik alapvető szabványa (avagy protokollja). Ezen protokoll segítségével kommunikálnak egymással az internetre költött csomópontok (számítógépek, hálózati eszközök, webkamerák stb.). A protokoll meghatározza az egymásnak köldhető ázenetek felépítését, sorrendjét stb.

A k

TCP

HTTP

RSA