

Tipus recursius de dades (4a sessió)

R. Ferrer i Cancho

Universitat Politècnica de Catalunya

PRO2 (curs 2010-2011)

Versió 0.3

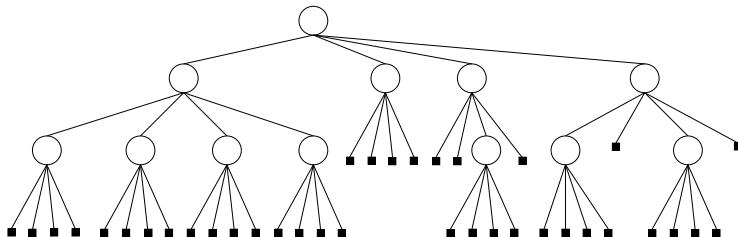
Avís: aquesta presentació no pretén ser un substitut dels apunts
oficials de l'assignatura.

- ▶ Tema 7: Tipus recursius de dades
- ▶ 13a sessió

Avui

- ▶ Com s'implementen arbres N -aris, generals...
- ▶ Combinació d'iteració i recursivitat.

Arbres N -aris



- ▶ Generalització dels arbres binaris
- ▶ N : nombre de fills (binaris: $N=2$)
- ▶ Implementació:
 - ▶ struct del node conté N apuntadors a node, un per a cada fill.
 - ▶ Operació de consulta del fill i -èssim eficient: vector d'apuntadors a fills.

Definició classe ArbreNari

```
template <class T> class ArbreNari {
private:
    struct node_arbreNari {
        T info;
        vector<node_arbreNari*> seg;
    };
    int N;
    node_arbreNari* primer_node;
    ... // especificació i implementació d'operacions privades
public:
    ... // especificació i implementació d'operacions públiques
};
```

N : nombre de fills de cada subarbre.

Copiar jerarquies de nodes

```
static node_arbreNari* copia_node_arbreNari(node_arbreNari* m) {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el resultat és nullptr si m és nullptr; en cas contrari, el resultat  
            apunta al node arrel d'una jerarquia de nodes que és una còpia de la  
            jerarquia de nodes que té el node apuntat per m com a arrel */  
    node_arbreNari* n;  
    if (m == nullptr) n = nullptr;  
    else {  
        n = new node_arbreNari;  
        n->info = m->info;  
        int N = m->seg.size();  
        n->seg = vector<node_arbreNari*>(N);  
        for (int i = 0; i < N; ++i)  
            n->seg[i] = copia_node_arbreNari(m->seg[i]);  
    }  
    return n;  
}
```

Esborrar jerarquies de nodes

```
static void esborra_node_arbreNari(node_arbreNari* m) {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post no fa res si m és nullptr; en cas contrari, allibera espai de tots  
        els nodes de la jerarquia que té el node apuntat per m com a arrel */  
    if (m != nullptr) {  
        int N = m->seg.size();  
        for (int i = 0; i < N; ++i)  
            esborra_node_arbreNari(m->seg[i]);  
        delete m;  
    }  
}
```

Constructures/destructures I

```
ArbreNari(int n) {  
    /* Pre: n > 0 */  
    /* Post: el p.i. és un arbre buit d'aritat n */  
    N = n;  
    primer_node = nullptr;  
}
```

```
ArbreNari(const T &x, int n) {  
    /* Pre: n > 0 */  
    /* Post: el p.i. és un arbre amb arrel x i n fills buits */  
    N = n;  
    primer_node = new node_arbreNari;  
    primer_node->info = x;  
    primer_node->seg = vector<node_arbreNari*>(N);  
    for (int i=0; i<N; ++i)  
        primer_node->seg[i] = nullptr;  
}
```


Constructures/destructures II

```
ArbreNari(const ArbreNari& original) {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el p.i. és una còpia d'original */  
    N = original.N;  
    primer_node = copia_node_arbreNari(original.primer_node);  
}  
  
~ArbreNari() {  
    esborra_node_arbreNari(primer_node);  
}
```

Modificadores I

```
ArbreNari& operator=(const ArbreNari& original) {  
    if (this != &original) {  
        esborra_node_arbreNari(primer_node);  
        N = original.N;  
        primer_node = copia_node_arbreNari(original.primer_node);  
    }  
    return *this;  
}
```

if (this != &original) és equivalent a
if (this->primer_node != original->primer_node) ?

```
void a_buit() {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el p.i. és un arbre buit */  
    esborra_node_arbreNari(primer_node);  
    primer_node = nullptr;  
}
```

Modificadores II

```
void plantar(const T &x, vector<ArbreNari> &v) {  
/* Pre: el p.i. és buit; v.size() és igual a l'aritat del p.i.;  
    tots els components de v tenen la mateixa aritat que el p.i.  
    i cap d'ells és el mateix objecte que el p.i. */  
  
/* Post: el p.i. té x com a arrel i els N elements originals  
    de v com a fills, v passa a contenir arbres buits */  
node_arbreNari* aux = new node_arbreNari;  
aux->info = x;  
aux->seg = vector<node_arbreNari*>(N);  
for (int i = 0; i < N; ++i) {  
    aux->seg[i] = v[i].primer_node;  
    v[i].primer_node = nullptr;  
}  
primer_node = aux;  
}
```

Pot estalviar-se aux?

Modificadores III

```
void fills(vector<ArbreNari> &v) {  
    /* Pre: el p.i. no és buit i li diem A, v és un vector buit */  
    /* Post: el p.i. és buit, v passa a contenir els N fills de l'arbre A */  
    node_arbreNari* aux= primer_node;  
    v = vector<ArbreNari> (N, ArbreNari(N));  
    for (int i=0; i<N; ++i)  
        v[i].primer_node = aux->seg[i];  
    primer_node= nullptr;  
    delete aux;  
}
```

Pot estalviar-se aux?

```
void fills(vector<ArbreNari> &v) {  
/* Pre: el p.i. no és buit i li diem A, v és un vector buit */  
/* Post: el p.i. és buit, v passa a contenir els N fills de l'arbre A */  
    v = vector<ArbreNari>(N);  
    for (int i = 0; i < N; ++i) v[i].primer_node = primer_node->seg[i];  
    delete primer_node;  
    primer_node = nullptr;  
}
```

Més encara...?

```
void fills(vector<ArbreNari> &v) {  
/* Pre: el p.i. no és buit i li diem A, v és un vector buit */  
/* Post: el p.i. és buit, v passa a contenir els N fills de l'arbre A */  
    v = primer_node->seg;  
    delete primer_node;  
    primer_node = nullptr;  
}
```

```
T arrel() const {  
    /* Pre: el p.i. no és buit */  
    /* Post: el resultat és l'arrel del p.i. */  
    return primer_node->info;  
}  
  
bool es_buit() const {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el resultat indica si el p.i. és un arbre buit */  
    return primer_node == nullptr;  
}  
  
int aritat() const {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el resultat és l'aritat del p.i. */  
    return N;  
}
```

► Exemple:

```
int suma_elements(ArbreNari<int> &a) {  
    /* Pre: a=A */  
    ...  
    /* Post: el resultat és la suma dels elements d'A */  
}
```

Exemple d'ús d'arbres N -aris: suma de tots elements

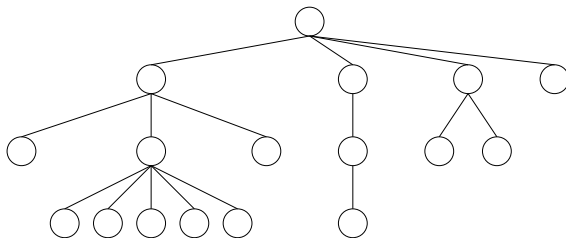
```
int suma_elements(ArbreNari<int> &a) {  
    /* Pre: a=A */  
    /* Post: el resultat és la suma dels elements d'A */  
    int s;  
    if (a.es_buit()) s = 0;  
    else {  
        s = a.arrel();  
        int N = a.aritat();  
        vector<ArbreNari<int> > v;  
        a.fills(v);  
        for (int i = 0; i < N; ++i)  
            s += suma_elements(v[i]);  
    }  
    return s;  
}
```

Podem estalviar-nos `int N = a.aritat();`? Pista: Post de `fills`.

Exemple d'ús d'arbres N -aris: sumar un valor k a cada element

```
void inc_arbreNari(ArbreNari<int> &a, int k)
/* Pre: a=A */
/* Post: a és com A però havent sumat k a tots els seus elements */
{
    if (not a.es_buit()) {
        int s = a.arrel() + k;
        int N = a.aritat();
        vector<ArbreNari<int> > v;
        a.fills(v);
        for (int i = 0; i < N; ++i)
            inc_arbreNari(v[i], k);
        a.plantar(s, v);
    }
}
```

Arbres generals I



- ▶ Nombre indeterminat de fills.
- ▶ Propietat important:
 - ▶ **Un arbre general pot ser un arbre buit o un arbre no buit que no conté arbres buits com a subarbres.**
 - ▶ Cada subarbre pot tenir un nombre indeterminat, fins i tot zero, de fills no buits, però cap fill buit.

- ▶ Diferents formes d'implementar-los:
 - ▶ Estratègia de representació anomenada “primer fill, germà dret”.
 - ▶ A cada node, seqüència de punters a node per accedir als fills.
- ▶ Perill: consulta ineficient del fill i-èssim (si per arribar al fill i-èssim cal passar primer pels anteriors)
- ▶ Solució: accés eficient amb vector de punters a cada node.
- ▶ Repte: nombre variable i indeterminat de fills a cada subarbre.
 - ▶ Nombre màxim de fills. Problema: malbaratament de memòria i no sempre possible
 - ▶ Redimensionament dinàmic (`push_back` amb vectors de STL). Problemes d'ineficiència temporal i espacial.

Definició de la classe ArbreGen

```
template <class T> class ArbreGen
private:
    struct node_arbreGen {
        T info;
        vector<node_arbreGen*> seg;
    };
    node_arbreGen* primer_node;
    ... // especificació i implementació d'operacions privades
public:
    ... // especificació i implementació d'operacions públiques
};
```

Important: Ja no tenim un atribut amb el nombre de fills (per a tota la classe) ni tans sols per a cada node (es pot obtenir amb `seg.size()`)

Copiar i esborrar jerarquies de nodes

Idèntiques a les dels arbres N -aris (només canviar tipus dels nodes)

Constructores/destructores I

```
ArbreGen() {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el p.i. és un arbre general buit */  
    primer_node = nullptr;  
}  
  
ArbreGen(const T &x) {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el p.i. és un arbre general amb arrel x i sense fills */  
    primer_node = new node_arbreGen;  
    primer_node->info = x;  
    // No cal fer primer_node->seg = vector<node_arbreGen*>(0);  
}
```

Constructores/destructores II

```
ArbreGen(const ArbreGen& original) {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el p.i. és una còpia d'original */  
    primer_node = copia_node_arbreGen(original.primer_node);  
}  
  
~ArbreGen() {  
    esborra_node_arbreGen(primer_node);  
}
```

Modificadores I

```
ArbreGen& operator=(const ArbreGen& original) {
    if (this != &original) {
        esborra_node_arbreGen(primer_node);
        primer_node = copia_node_arbreGen(original.primer_node);
    }
    return *this;
}

void a_buit() {
    /* Pre: cert */
    /* Post: el p.i. és un arbre general buit */
    esborra_node_arbreGen(primer_node);
    primer_node = nullptr;
}
```


Modificadores II

```
void plantar(const T &x) {  
    /* Pre: el p.i. és buit */  
    /* Post: el p.i. té x com a arrel i zero fills */  
    primer_node = new node_arbreGen;  
    primer_node->info = x;  
    // No cal fer primer_node->seg = vector<node_arbreGen*>(0);  
}  
  
void plantar(const T &x, vector<ArbreGen> &v) {  
    /* Pre: el p.i. és buit, v.size()>0 i cap arbre de v és buit */  
    /* Post: el p.i. té x com a arrel i els elements originals  
           de v com a fills, v passa a contenir arbres buits */  
    node_arbreGen* aux= new node_arbreGen;  
    aux->info = x;  
    int n = v.size();  
    aux->seg = vector<node_arbreGen*>(n);  
    for (int i = 0; i < n; ++i) {  
        aux->seg[i] = v[i].primer_node;  
        v[i].primer_node = nullptr;  
    }  
    primer_node = aux;  
}
```

Pot estalviar-se aux?

Modificadores III

```
void afegir_fill(const ArbreGen &a) {  
    /* Pre: el p.i. i a no són buits */  
    /* Post: el p.i. té un fill més que a l'inici, i aquest nou darrer fill  
           és una còpia de l'arbre a */  
    (primer_node->seg).push_back(copia_node_arbreGen(a.primer_node));  
}
```

Modificadores IV

```
void fill(const ArbreGen &a, int i) {
/* Pre: el p.i. és buit, a no és buit, i està entre 1 i el nombre de
    fills d'a */
/* Post: el p.i és una còpia del fill i-èssim d'a */
    primer_node = copia_node_arbreGen((a.primer_node)->seg[i-1]);
}

void fills(vector<ArbreGen> &v) {
/* Pre: el p.i. no és buit i li diem A, v és un vector buit */
/* Post: el p.i. és buit, v passa a contenir els fills de l'arbre A */
    node_arbreGen* aux= primer_node;
    int n = aux->seg.size();
    v = vector<ArbreGen> (n);
    for (int i=0; i<n; ++i)
        v[i].primer_node = aux->seg[i];
    primer_node= nullptr;
    delete aux;
}
```

Eficiència de `fills(...)` enfront `fill(...)` succesivament.

Estalvi de aux?

```
void fills(vector<ArbreGen> &v) {  
/* Pre: el p.i. no és buit i li diem A, v és un vector buit */  
/* Post: el p.i. és buit, v passa a contenir els fills de l'arbre A */  
    int n = primer_node->seg.size();  
    v = vector<ArbreGen>(n);  
    for (int i = 0; i < n; ++i) v[i].primer_node = primer_node->seg[i];  
    delete primer_node;  
    primer_node = nullptr;  
}
```

Encara més...?

```
void fills(vector<ArbreGen> &v) {  
/* Pre: el p.i. no és buit i li diem A, v és un vector buit */  
/* Post: el p.i. és buit, v passa a contenir els fills de l'arbre A */  
    v = primer_node->seg;  
    delete primer_node;  
    primer_node = nullptr;  
}
```

```
T arrel() const {  
    /* Pre: el p.i. no és buit */  
    /* Post: el resultat és l'arrel del p.i. */  
    return primer_node->info;  
}  
  
bool es_buit() const {  
    /* Pre: cert */  
    /* Post: el resultat indica si el p.i. és un arbre buit */  
    return primer_node == nullptr;  
}  
  
int nombre_fills() const {  
    /* Pre: el p.i. no és buit */  
    /* Post: el resultat és el nombre de fills del p.i. */  
    return (primer_node->seg).size();  
}
```

Exemple d'ús d'arbres generals: suma de tots els elements

```
int suma_elements(ArbreGen<int> &a) {  
    /* Pre: a=A */  
    /* Post: el resultat és la suma dels elements d'A */  
    int s;  
    if (a.es_buit()) s = 0;  
    else {  
        s = a.arrel();  
        vector<ArbreGen<int> > v;  
        a.fills(v);  
        int n = v.size();  
        for (int i = 0; i < n; ++i)  
            s += suma_elements(v[i]);  
    }  
    return s;  
}
```

Exemple d'ús d'arbres generals: sumar un valor k a cada element

```
void inc_arbreGen(ArbreGen<int> &a, int k)
/* Pre: a=A */
/* Post: a és com A però havent sumat k a tots els seus elements */
{
    if (not a.es_buit()) {
        int s = a.arrel() + k;
        vector<ArbreGen<int> > v;
        a.fills(v);
        int n = v.size();
        if (n == 0) a.plantar(s); // ús del plantar sense paràmetres!
        else {
            for (int i = 0; i < n; ++i) inc_arbreGen(v[i], k);
            a.plantar(s, v);
        }
    }
}
```

Possible optimizació?

Canviar `a.plantar(s)` per `a.plantar(s, vector<int>(0))` o `a.plantar(s, v)`?

```
void inc_arbreGen(ArbreGen<int> &a, int k)
/* Pre: a=A */
/* Post: a és com A però havent sumat k a tots els seus elements */
{
    if (not a.es_buit()) {
        int s = a.arrel() + k;
        vector<ArbreGen<int> > v;
        a.fills(v);
        int n = v.size();
        for (int i = 0; i < n; ++i)
            inc_arbreGen(v[i], k);
        a.plantar(s, v);
    }
}
```

Compte amb la Pre de `a.plantar(s, v)`;