# Structuri de Date

# Laboratorul 6: Arbori Binari de Căutare

Dan Novischi, Mihai Nan

5 aprilie 2021

## 1. Introducere

Scopul acestui laborator îl reprezintă implementarea unui arbore binar de căutare. Obiectivul este acela de a vă familiariza cu lucrul cu arbori binari și de a face o comparație cu structurile ordonate definite în laboratoarele anterioare (multimi și liste ordonate).

## Laboratorul are 3 cerinte care urmăresc:

- înțelegerea interfeței de lucru cu arborii binari de căutare (BST);
- implementarea funcțiilor aferente interfeței de lucru cu BST;
- implementarea unei funcții care determină cel mai apropiat strămoș comun pentru două noduri având cheile value1 și value2.

### 2. Arbori binari de căutare

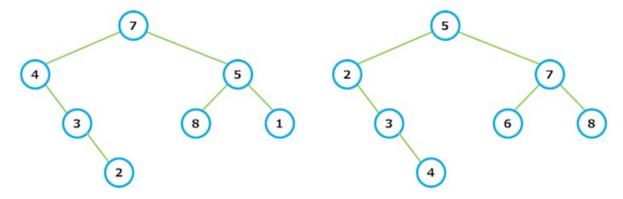


Figura 1: Arbore Binar Simplu

Figura 2: Arbore Binar de Căutare

Arborii sunt structuri de date ierarhice ale căror elemente se numesc **noduri** (similar cu nodurile listelor definite în laboratoarele anterioare). Nodurile stochează valorile datelor de interes (într-un câmp denumit **elem**) și conțin legături aferente pentru organizarea acestora sub formă ierarhică. Astfel, un arbore binar (vezi Figura 1) este o structură de date dinamică

ale cărui noduri pot avea cel mult două legături ierarhice.

#### Vocabular:

- Cel mai de sus nod din ierarhie se numește rădăcina arborelui. În Figura 1 rădăcina este dată de nodul cu elem = 7, respectiv în Figura 2 de nodul cu elem = 5.
- Dacă un nod x este ierarhic imediat sub alt nod y, atunci x se numește copil al nodului y, iar y se numește părinte al nodului x. În Figura 2 nodul cu elem = 6 este copil al nodului cu elem = 7. La rândul lui, nodul cu elem = 7 este părinte pentru nodurile cu elem = 6 si elem = 8.
- Nodurile care nu au copii se numesc frunze. În Figura 2, frunzele sunt nodurile cu elementele 4, 6 și 8.

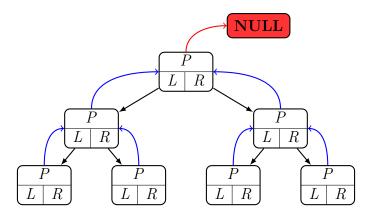
Un arbore binar de căutare este un arbore binar ale cărui noduri respectă următoarele relatii de ordine:

```
node->left->elem < node->elem; // dacă node->left != NULL
node->right->elem > node->elem; // dacă node->right != NULL
```

Spre exemplu, arborele din Figura 2 este un arbore binar de căutare, deoarece toate elementele acestuia respectă relațiile de ordine de mai sus. Astfel, avem următoarele definiții pentru un abore și nodurile acestuia:

```
typedef struct node {
   Item value;
   struct node *left;
   struct node *right;
   struct node *parent;
} TreeNode, *Tree;
```

Reprezentarea grafică a variantei în care pentru fiecare nod păstrăm și un pointer la părintele nodului este următoarea:



Cerința 1 (1p) Analizați antetele funcțiilor definite în fișierul tree.h și parcurgeți descrierile lor.

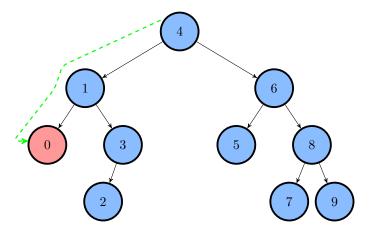
- createTree: Primește ca parametru un pointer la un nod ce reprezintă părintele și o valoare și returnează un pointer la un nod frunză ce va conține valoarea primită ca argument și va avea o legătură către părintele primit ca parametru.
- init: Similar cu createTree, dar este de tip void, iar rezultatul o să fie furnizat pe baza primului parametru de tip pointer la Tree.
- isEmpty: Verifică dacă un arbore este gol sau nu (1 dacă este arbore vid sau 0 dacă nu este arbore vid).
- insert: Primește un arbore și un elem. Funcția inserează valoarea în arbore, dacă ea nu există deja, ținând cont de proprietățile unui arbore binar de căutare. Pentru fiecare nod va trebui să realizați corect legătura cu părintele.
- contains: Primește un arbore și un elem. Funcția verifică dacă valoarea există în arbore (1 dacă valoarea există în arbore sau 0 dacă valoarea nu există în arbore).
- minimum: Funcție care determină nodul ce conține elementul minim dintr-un arbore binar de căutare. Funcția va întoarce NULL pentru arborele vid.
- maximum: Funcție care determină nodul ce conține elementul maxim dintr-un arbore binar de căutare. Funcția va întoarce NULL pentru arborele vid.
- delete: Funcție care primește ca argumente rădăcina unui arbore și o valoare și șterge nodul care conține respectiva valoare din arbore. Funcția va întoarce rădăcina arborelui rezultat după stergere.
- successor: Funcție ce primește ca parametru rădăcina unui arbore și o valoare existentă în arbore si întoarce succesorul nodului ce contine valoarea indicată.
- predecessor: Funcție ce primește ca parametru rădăcina unui arbore și o valoare existentă în arbore și întoarce predecesorul nodului ce conține valoarea indicată.
- destroyTree: Funcție care dealocă întreaga memorie alocată pentru un arbore binar. Pointerul la rădăcina arborelui primit ca parametru va pointa către NULL după ce se va apela funcția

Cerința 2 (7p) Implementați funcțiile de mai sus în urmatoarea ordine: init pe baza funcției createTree, insert, isEmpty, contains, minimum și maximum, successor, predecessor, delete, destroyTree.

#### Indicatii:

Determinarea elementului minim

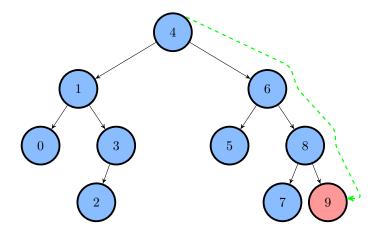
Pentru determinarea valorii minime, ne deplasăm în fiul stâng al rădăcinii. De acolo, în fiul stâng al acelui fiu ș.a.m.d., până când ajungem la un nod care nu mai are fiu stâng. Acest nod conține valoarea minimă din arbore. (Vezi fig. de mai jos)



# Algorithm 1 FindMinimum

- 1: **procedure** FINDMINIMUM(root)
- 2: if  $root \neq NULL$  then
- 3: while  $root \rightarrow left \neq NULL do$
- 4:  $root \leftarrow root \rightarrow left$
- 5:  $\mathbf{return} \ \mathbf{root} \rightarrow \mathbf{value}$

### Determinarea elementului maxim



Pentru determinarea nodului cu valoarea maximă procedăm similar, ca în cazul determinării minimului, avansând mereu spre fiul drept, până când găsim un nod care nu mai are niciun fiu drept. Acest nod va conține valoarea maximă. (Vezi fig. de mai sus)

# Algorithm 2 FindMaximum

- 1: **procedure** FINDMAXIMUM(root)
- 2: if  $root \neq NULL$  then
- 3: while  $root \rightarrow right \neq NULL do$
- 4:  $root \leftarrow root \rightarrow right$
- 5:  $\mathbf{return} \ \mathbf{root} \rightarrow \mathbf{value}$

Stergerea unui nod dintr-un arbore binar de căutare

Operația de ștergere a unui nod presupune următoarele etape: se caută nodul care va fi șters, iar după ce am găsit nodul apar trei cazuri pe care le analizăm separat. Cele trei cazuri posibile sunt următoarele:

- I. nodul care urmează să fie șters este o frunză (nu are fii);
- II. nodul are un singur fiu;
- III. nodul are doi fii.

## Algorithm 3 Delete

```
1: procedure Delete(root, x)
         if root = NULL then
 2:
              print(Nodul nu a fost qasit)
 3:
              return root
 4:
         if root \rightarrow value > value then
 5:
              root \rightarrow left \leftarrow \mathbf{delete}(root \rightarrow left, x)
 6:
         else if root \rightarrow value < value then
 7:
              root \rightarrow right \leftarrow delete(root \rightarrow right, x)
 8:
 9:
         else
                                                                                           ▶ Am găsit nodul căutat
              if root \rightarrow left \neq NULL and root \rightarrow right \neq NULL then
10:
                                                                                       ⊳ Nodul are 2 fii - cazul III
11:
                  tmp \leftarrow findMinimum(root \rightarrow right)
12:
                   root \rightarrow value \leftarrow tmp \rightarrow value
13:
                   root \rightarrow right \leftarrow delete(root \rightarrow right, tmp \rightarrow value)
14:
              else
                                                       ⊳ Nodul are un fiu sau este frunză - cazurile I si II
15:
                   tmp \leftarrow root
16:
                  if root \rightarrow left \neq NULL then
17:
                       root \leftarrow root \rightarrow left
18:
19:
                   else
20:
                       root \leftarrow root \rightarrow right
21:
                  free(tmp)
22:
         return root
```

Succesorul în inordine

Succesorul unui nod, la traversarea în inordine, se definește ca:

- 1. elementul minim din sub-arborele drept al nodului, dacă nodul are sub-arbore drept.
- 2. dacă nodul nu are sub-arbore drept, el va fi element maxim într-un sub-arbore. Părintele rădăcinii acestui sub-arbore este nodul succesor.

Predecesorul în inordine

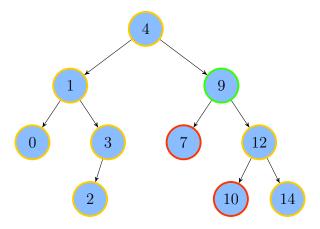
Similar, predecesorul unui nod, la traversarea în inordine, se defineste ca:

- 1. elementul maxim din sub-arborele stâng al nodului, dacă nodul are sub-arbore stâng.
- 2. dacă nodul nu are sub-arbore stâng, el va fi element minim într-un sub-arbore. Părintele rădăcinii acestui sub-arbore este nodul predecesor.

Cerința 3 (2p) Implementația funcția lowestCommonAncestor care determină cel mai apropiat strămoș comun pentru două noduri având cheile value1 și value2.

Tree lowestCommonAncestor(Tree root, Item value1, Item value2);

Pentru nodurile cu valorile 7 și 10, din arborele de mai jos, avem cel mai apropiat strămoș comun nodul cu valoarea 9.



# 3. Informații utile

Pentru toate cerințele, putem testa și individual funcțiile implementate. Pentru acest lucru, va trebui să rulăm executabilul testBST utilizând argumente în linia de comandă:

- 1 pentru a testa insert și init (1 punct);
- 2 pentru a testa isEmpty (0.25 puncte);
- 3 pentru a testa contains (0.25 puncte);
- 4 pentru a testa minimum si maximum (1 punct);
- 5 pentru a testa successor (1 punct);
- 6 pentru a testa predecessor (1 punct);
- 7 pentru a testa delete (2 puncte);
- 8 pentru a testa lca (2 puncte).

Observație: Punctajul pentru destroyTree se va acorda manual dacă nu există erori sau pierderi de memorie atunci când rulăm cu valgrind!

Exemple de testări:

# • Testarea funcției insert

\$ ./testBST 1
insert - Toate testele au trecut!
Toate testele selectate au trecut!
Punctajul obtinut este: 2.00
Teste rulate: 1

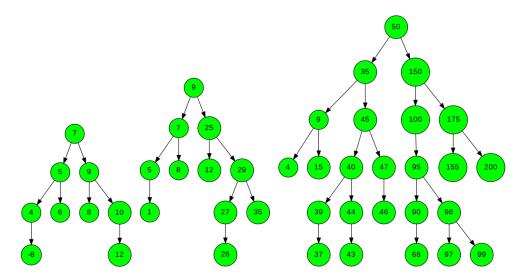
Pentru a fi mai ușor de verificat dacă este corectă implementarea, este implementată o funcție care desenează arborele. Această funcție utilizează utilitarul graphViz.

Pentru a putea instala acest utilitar pe Linux, putem folosi comanda:

## sudo apt-get install graphviz

Pentru a putea instala acest utilitar pe Windows, putem descărcă executabilul de la adresa: https://graphviz.org/download/.

Exemple de imagini generate:



• Testarea tuturor funcțiilor folosind valgrind:

```
$ make test
valgrind ./TestBST
==32759== Memcheck, a memory error detector
==32759== Copyright (C) 2002-2017, and GNU GPL'd, by Julian Seward et al.
==32759== Using Valgrind-3.13.0 and LibVEX; rerun with -h for copyright info
==32759== Command: ./TestBST
==32759==
           - Toate testele au trecut!
insert
           - Toate testele au trecut!
isEmpty
contains - Toate testele au trecut!
minmax
           - Toate testele au trecut!
successor - Toate testele au trecut!
predecessor - Toate testele au trecut!
delete - Toate testele au trecut!
           - Toate testele au trecut!
lca
Toate testele au trecut! Felicitari!
Punctajul obtinut este: 9.50
Teste rulate: 8
==32759==
==32759== HEAP SUMMARY:
==32759==
           in use at exit: 0 bytes in 0 blocks
==32759== total heap usage: 389 allocs, 389 frees, 95,952 bytes allocated
==32759==
==32759== All heap blocks were freed -- no leaks are possible
==32759==
==32759== For counts of detected and suppressed errors, rerun with: -v
==32759== ERROR SUMMARY: 0 errors from 0 contexts (suppressed: 0 from 0)
```