자료구조 과제 보고서

[연결리스트를 이용한 트리 구현]

I. 개요

• 설계의 목적

일반 트리를 구현하여 삽입, 전위순회, 후위순회를 할 수 있게 하고, 일반 트리를 이진트리 형식으로 저장하고 좌표 출력을 할 수 있도록 한다.

- 요구 사항
- 노드의 값을 입력 받아 정해진 위치에 넣을 수 있도록 한다.
- 일반 트리에 대한 전위순회, 후위순회 함수를 수행할 수 있도록 한다.
- 일반 트리를 이진트리 형식으로 변환 하였을 때 해당 노드의 좌표를 출력할 수 있게 한다.
- 개발 환경
- Microsoft Visual Studio 2013
- 언어 : C++

II.자료구조 및 기능

•Normal Tree 를 구현하기 위한 세부 자료 구조

1. Tree Node

- 구조체를 이용하여 Node를 생성해 주었다.
- Node 안에는 데이터 값인 num과 부모,첫번째 자식, 형제, 자신의 바로 전 형제 노드를 가리키는 포인터 값이 저장되어 있는
 Doubly LinkedList로 만들었다.

2. Tree

```
class Tree {
public:
    Tree(): Root(NULL), Position(NULL) {}; //초기화
    void searchP(int _p, Node* s);
    void insert(int n, int p, int o);
   void Preorder(Node *s);
   void Postorder(Node *s);
   Node* getRoot() { return Root; }
   Node* getPosition() { return Position; }
    void resetPosition() { Position = 0; }
private:
   Node* Root;
   Node* Position;
}:
- Class를 이용하여 일반 Tree를 생성해 주었다.
- Root 노드와 Search를 할때 위치를 저장하는 Position을 NULL로 초기화 한다
- SearchP , Insert, Preorder , Postorder 함수를 정의해 주었다.
- getRoot, getPosition, resetPosition 함수를 정의해 값을 반환하거나
Position
```

- Binary Tree 를 구현하기 위한 세부 자료 구조
- 3. BinaryTree Node

parent, left, right 를

LinkedList로 만들었다.

가리키는 포인터 값이 저장되어 있는

```
typedef struct BNode
{

BNode* parent; //바이너리로 바꿧을 때 부모 (트리노드에서 prev / 첫번째 자식일 경우 parent)
BNode* left; //왼쪽 자식 == 첫번째 자식 (child)
BNode* right; // 오른쪽 자식 == 형제노드 (next)
int num;
BNode(): parent(NULL), left(NULL), right(NULL), num(0) {};//각 값을 초기화 한다.
}BNode;

- 구조체를 이용하여 BNode를 생성해 주었다.

- BNode 안에는 데이터 값인 num과
```

4. BinaryTree

```
class BinaryTree
public:
    BinaryTree() :x(1), count(1), Root(NULL), Position(NULL) {};
    void searchP(int _p, BNode* s);
    void insert(int n, int p, int o);
    void Inorder(BNode *s);
    int Depth(BNode *s);
    void resetX() { count = x = 1; }
    int getX() { return x; }
    BNode* getRoot() { return Root; }
    BNode* getPosition() { return Position; }
    void resetPosition() { Position = NULL; }
private:
    BNode* Root;
    BNode* Position;
    int x;
   int count;
};
```

- Class를 이용하여 BinaryTree를 생성해 주었다.
- Root 노드와 Search를 할때 위치를 저장하는 Position을 NULL로 초기화 한다x좌표
- -x좌표를 저장하는 변수 x와 count를 선언하고, 그것을 구하는 Inoreder 함수를 선언해 주었다.
- y좌표를 구하기 위한 Depth 함수를 정의한다.
- Root, Position과 x값을 반환하는 함수와, x와 Position을 초기화 하는 함수를 선 언하였다.

• 프로그램의 기능

```
1. void searchP(int _p, Node *s);
void searchP(int _p, BNode *s);
-> _p라는 데이터 값을 가지고 있는 노드의 위치를 반환하는 함수이다.
첫번째 자식(Tree에서 child , BinaryTree에서 left)를 먼저 확인한 후,
형제들을 확인한다(Tree에서 next, BinaryTree에서 right)
```

2 . void insert (int n, int p, int o);

Tree

-> 추가할 Data 값과 부모 노드의 Data 값, 몇번째 자식인지 결정 지을 값을 입력받아 searchP 함수를 사용하여 부모노드를 찾고 새 노드를 선언하여 첫번째 자식인지 아닌지 확인하고 첫번째 자식일 경우 비어있는지 비어있지 않은지 확인하여 삽입.

첫번째 자식이 아닐 경우 0번째 위치의 자식으로 가서 비어있는지 비어있지 않은지 확인하고 삽입한다.

BinaryTree

-> 추가할 Data 값과 부모 노드의 Data 값, 몇번째 자식인지 결정 지을 값을 입력받아 searchP 함수를 사용하여 부모노드를 찾고 새 노드를 선언하여 첫번째 자식인지 아닌지 확인하고 첫번째 자식일 경우 비어있는지 비어있지 않은지 확인하여 왼쪽에 삽입.

첫번째 자식이 아닐 경우 처음엔 첫번째 자식위치 (left로 간 후)

그것의 Right(형제)를 따라가며 O번째에 다다르면, 비어있는지 비어있지 않은지 확인하고 삽입한다.

3. void Preorder(Node *s);

-> 출력(visit)를 먼저 수행하고 자식이 있는지 확인하고 재귀를 하여 방문하는 순회이다.

4. void Postorder(Node *s);

-> 자식이 있는지 확인하고 재귀하고, 자식이 비어있다면 형제노드를 확인한 후 재귀하고 출력 (visit) 한다.

5. void Inorder(BNode *s);

-> x좌표를 알아내기 위해 사용하는 Inorder 함수이다. 왼쪽지 비어있지 않은지 확인한 후 재귀를 실행 하고, 비어있거나 재귀가 끝나면 내가 찾는 노드가 맞는지 확인한다. 맞다면 x에 count를 대입 하고 아니라면 count를 더해준다. 후에 오른쪽 자식도 검사해보며 재귀를 한다.

6. int Depth(BNode *s);

-> y좌표를 찾는 함수. 루트노드의 y좌표가 0이므로 depth를 0으로 초기화 하고 현재 노드가 루트 노드가 될때 까지 반복한다. 루트노드가 아니면 1을 더하고 현재 노드를 그 노드의 부모노드로 바꾸고 반복문이 끝난 후 depth 값(y좌표)을 리턴해준다.

7. void GetX(); 8. void resetX();

-> x의 값을 리턴 해준다. ->x의 값과 count 값을 1로 초기화 해준다.

9. (B)Node *getRoot(); 10.(B)Node* getPosition();

-> Root의 위치를 반화해준다

-> Position의 위치를 반환해준다.

11. void resetPosition();

-> Position의 위치를 초기화해준다.

III.기능별 알고리즘 명세

1. Algorithm searchP(int _p, Node* s)

	시간목삽도
if s->num = _p then	1
Position <- s;	1
else then	1
if $\neg s$ ->child = NULL then	1
<pre>searchP(_p, s->child);</pre>	n
if $\neg s$ ->next = NULL then	1
<pre>searchP(_p, s->next);</pre>	n

0(n)

2. Algorithm insert(int n, int p, int o)

//Tree와 Binary Tree에서의 구현 방법은 동일하기에 하나만 정의

	시간	복잡도
if $p = -1$ then		1
new Node.num <- num		1
Root <- new Node		1
else then		
searchP(p, Root)		n
if position <- NULL then		1
print(노드가 없습니다)		1
else then		
<pre>new Node.parent <- Position</pre>		1
if(o = 1) then		1
<pre>if(Position.child = NULL) then</pre>		1
Position.child <- new Node		1
else then		
Position.child.prev <- new Node		1
<pre>new Node.next <- Position.child</pre>		1
Position.child <- new Node		1

```
else then
Position <- Position.child
                                                   1
new Node.num <- n</pre>
                                                   1
0 < -0 - 1
                                                   1
while(o to o=0 o <- o--)
                                                   n
  if( o = 0 & Position.next = NULL) then
                                                   1
     Position.next <- new Node
                                                    1
     newN.prev <- Posirtion</pre>
                                                    1
  else if ( o = 0 & Position.next != NULL) then
                                                   1
 new.next <- Position.next</pre>
                                                   1
                                                    1
 newN.prev <- Position
      Position.next.prev <- new Node
                                                   1
      Position next <- newN
                                                   1
  Position <- Position.next
                                                   1
                                                   0(n)
3. Algorithm Preorder(Node *s)
                                                   시간복잡도
       if \neg s = NULL then
                                                         1
           print( s->num)
                                                         1
            if ¬ s.child = NULL then
                                                         1
                 Preorder(s.child)
                                                         n
            if ¬ s.next = NULL
                                                         1
                 Preorder(s.next);
                                                         n
```

new Node.num <- n</pre>

0(n)

1

4. Algorithm Postorder(Node *s)

	0(n)
Postorder(s.next)	n
if ¬ s.next = NULL then	1
print(s.num)	1
Postorder(s.child)	n
if ¬s. child = NULL then	1
if ¬ s = NULL then	1
	시간복잡도

5. Algorithm Inorder(BNode *s)

	0(n)
if ¬ s.right = NULL	then 1
Inorder(s.right)	n
else then	1
count++	1
<pre>if s = Position then x = count</pre>	1 1
if ¬ s.left = NULL then	1
Inorder(s.left)	n
	시간 복잡도

6. Algorithm Depth(BNode *s)

	시간 목삽도
int depth <- 0	1
while (¬ s = Root)	n
depth <- depth + 1	1
s <- s.parent	1
return depth;	

7.

```
Algorithm resetX() { count = x = 1; }
Algorithm getX() { return x; }
Algorithm getRoot() { return Root; }
Algorithm getPosition() { return Position; }
Algorithm resetPosition() { Position = NULL; }
```

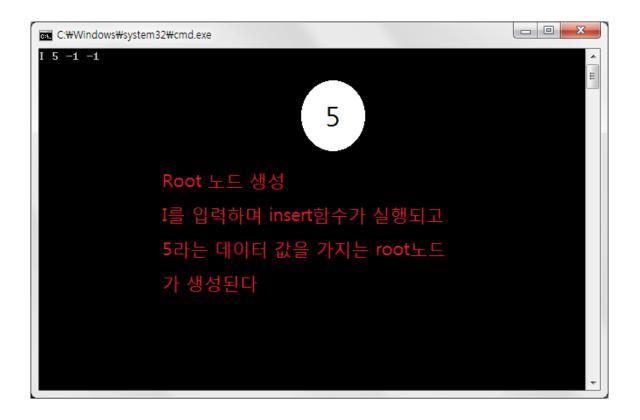
시간 복잡도 0(1)

* 재귀함수 사용시 Callbyvalue로 넘어간다. 즉, 함수에 대한 새로운 메모리를 할당해주고 스택에 쌓기 때문에 따라서 <math>n번의 공간할당이 이루어진다.

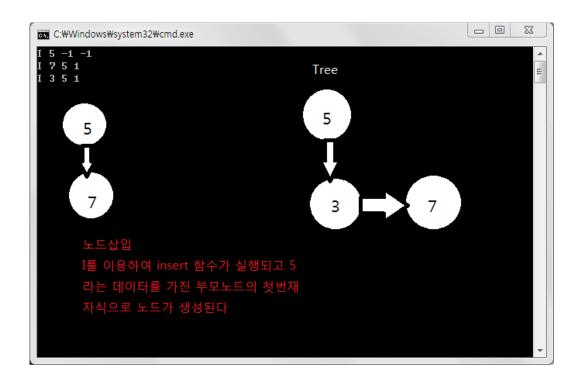
IV.인터페이스 및 사용법

- 실행화면 스크린샷과 기능 설명

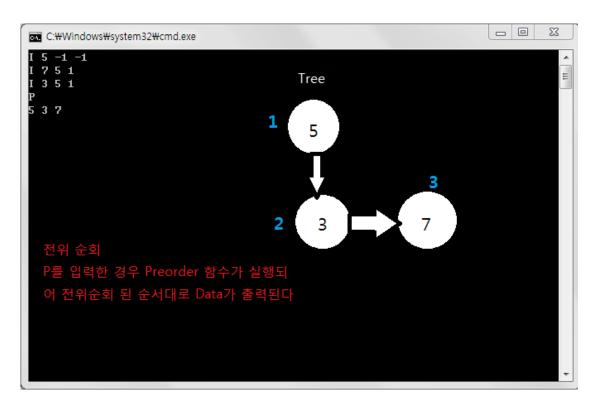
1) 노드 생성



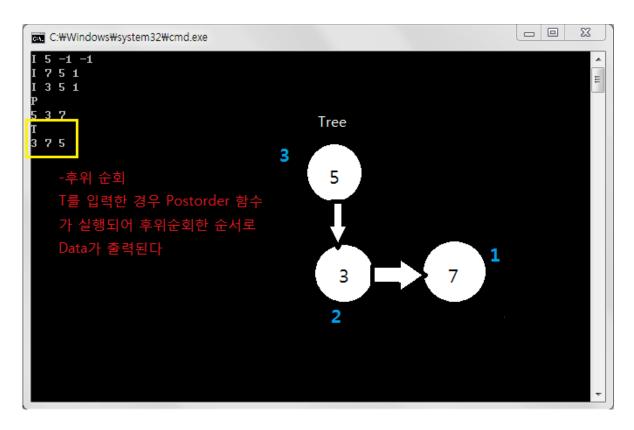
2) 노드 삽입



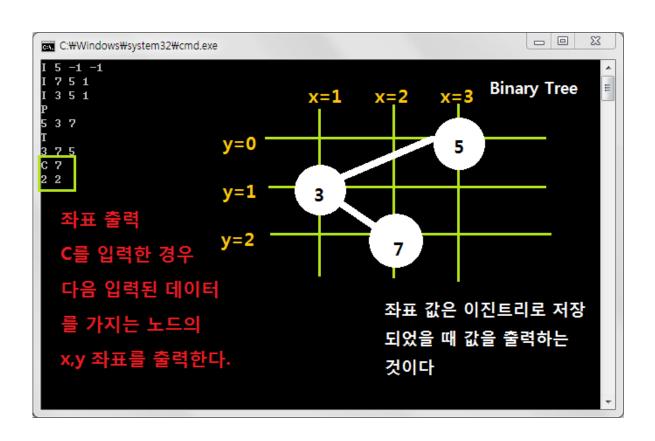
3) 전위순회



4) 후위순회



5) 좌표출력



Ⅴ.평가 및 개선 방향

- 본 결과의 장점 및 단점

장점

-> class로 만들었기 때문에 객체 생성을 여러번 하여 다른 종류의 여러 개의 Tree를 생성 할수 있다는 점이 있다.

Root를 반환해주는 함수를 따로 만들었기 때문에 main함수에서 객체의 Root에 접근하여 class에 있는 함수를 쉽게 사용 할 수 있게 만들었다는 것이다.

단점

-> insert 함수에서 많은 조건문으로 인하여 코드의 가독성이 떨어지고, BinaryTree에서도 삽입을 하는 알고리즘이기 때문에 메모리 차지가 커졌다고 할 수 있다.

-향후 개선 방향

- -> insert 함수에서 루트노드 삽입 경우와, 첫번째 자식에 삽입하는 경우의 조건문을 제외한 삽입 알고리즘을 통해 시간복잡도가 같은 O(n)이라도 빠른 알고리즘을 구현 할 수 있을 것이다.
- -> 노드의 데이터가 int 만 받을 수 있도록 설게되어 있는데 template를 이용하여 다른 자료형의 데이터도 받을 수 있게 만들면 쓰임이 더 많아질 것이라고 생각한다.