

Bisher:

iterative Algorithmen: mehrfaches Durchlaufen von Programmabschnitten mit Hilfe von Schleifen

Verwenden oft Akkumulatorvariablen zur schrittweisen Berechnung des Ergebnisses (z.B. res)

Jetzt:

rekursive Algorithmen

Idee: Führe Problem für x zurück auf das Problem für kleineren Wert als x .

Bsp: mathematische Definition der Fakultät

$$\text{fak}(x) = \begin{cases} x \cdot \text{fak}(x-1), & \text{falls } x > 1 \\ 1, & \text{sonst} \end{cases}$$

Rekursive Definition, denn "fak" tritt in ihrer eigenen Def. auf.

$$\begin{aligned} \text{fak}(3) &= 3 \cdot \text{fak}(2) \\ &= 3 \cdot 2 \cdot \text{fak}(1) \\ &= 3 \cdot 2 \cdot 1 = 6 \end{aligned}$$

- Lösung eines Problems durch rekursiven Algorithmus ist oft völlig analog zur Problemstellung
(\Rightarrow deklaratives Programmieren
 \Rightarrow fkt. Programmierung)
- Rekursive Methoden: rekursiver Aufruf mit Argumenten, die "kleiner" als die ursprüngliche Eingabe sind

Klassifikation verschiedener Arten von Rekursion

- lineare / nicht-lineare Rekursion
 - linear: in jeder Ausführung des Methodenaufrufs höchstens ein rekursiver Aufruf (Bsp: fak)

linear: in jeder Ausführung des Methodenaufrufs höchstens ein rekursiver Aufruf (Bsp: fak)

nicht-linear: Bsp: fib

Bsp: Fibonacci-Zahlen

Ziel: Vorhersage von Kaninchen-Population

Vereinfachende Annahmen:

- Kaninchen werden nach 1 Monat geschlechtsreif.
- Tragezeit 1 Monat
- Bei jeder Geburt wird ein Kaninchenpaar geboren.
- Kaninchen sind unsterblich.

$\text{fib}(x)$ = Anzahl der Kaninchenpaare im Monat x .

Alg. hat nicht-lineare Rekursion, ist aber sehr ineffizient:

$$\begin{aligned}\text{fib}(20) &= \text{fib}(19) + \text{fib}(18) && \text{fib}(19) \text{ wird 1 mal ausg.} \\ &= \text{fib}(18) + \text{fib}(17) + \text{fib}(18) && \text{fib}(18) \text{ wird 2 mal ausg.} \\ &= \text{fib}(17) + \text{fib}(16) + \text{fib}(17) + \text{fib}(17) + \text{fib}(16) && \text{fib}(17) \text{ wird 3 mal ausg.} \\ &= \dots\end{aligned}$$

Zur Berechnung von $\text{fib}(n)$ müssen "in etwa" 2^n Berechnungsschritte ausgeführt werden.

(Exponentieller Aufwand)

Es ginge auch mit linearem Aufwand.

• direkte/verschränkte Rekursion

direkte Rekursion: Algorithmus ruft sich selbst wieder rekursiv auf (z.B. fak, fib).

Verschränkte Rekursion: z.B. f ruft g auf,

$\text{fib}(16)$	5
$\text{fib}(15)$	8
$\text{fib}(14)$	13
	↑
Fibonacci-Zahlen	

Verschränkte Rekursion: z.B. f ruft g auf,
 g ruft f auf

- Endrekursion (tail recursion)

Spezialfall der direkten Rekursion, Sei dem rek. Aufrufe nur am Ende des Alg. auftreten.

D.h. weder in Teilausdrücken noch vor weiteren Anweisungen des Algorithmus.

Bsp. fak ist nicht endrekursiv, denn nach Beendigung des rek. Aufrufs muss man noch den ursprünglichen Wert von x kennen und damit multiplizieren.

Bsp: für endrekursive Methode: sqrt

Aufg. mit $\text{sgt}(0, x, x)$.

Führt Intervallschachtelung zur Berechnung von \sqrt{x} durch

нб н об

1. Fall

 \sqrt{x}

Neues Intervall: $[46, 5]$

2. Fall

 \sqrt{x}

Neues Intervall $[u, 06]$

In Schleifen: Werte der lokalen Variablen können in jedem Schleifendurchlauf überschrieben werden.

Bei Rekursion: Alte Werte der Variablen müssen erhalten bleiben, da sie nach dem rek. Aufruf evtl. noch gebraucht werden.

Ausnahme: Endrekursion. Hier dürfen lokale Variablen eingeschlossen werden.

\Rightarrow lassen sich leicht in Schleifen überführen

Spielderorganisation Sei Rekursion

- Für jeden Methodenaufruf wird ein neuer Speicherrahmen auf dem Stack erstellt. Hier sind die Daten aller lokalen Variablen und Parameter gespeichert.

- Für jeden Methodenaufruf wird ein neuer Speicherrahmen auf dem Kellerspeicher angelegt. Hier sind die Werte aller lokalen Variablen, inklusive formaler Parameter und Ergebnis (bei nicht-void Methoden) gespeichert.
- Alte Werte der Variablen werden evtl. nach Beendigung des rek. Aufrufs noch benötigt (Ausnahme: Endrekursion).
- Bei zu vielen rek. Aufrufen: Gefahr des Stack Overflows

Nachteil von Rekursion: Benötigt mehr Speicherplatz

Vorteil von Rekursion: manche Algorithmen lassen sich rekursiv viel einfacher + kürzer formulieren

Bsp: Türme von Hanoi

Entwurfstechnik Divide and Conquer
(Teile und herrsche)

1. Behandle einfache Fälle

(Bsp: Verschiebe einen Turm der Höhe $h=0$.)

2. Divide: Teile das Problem in 2 oder mehr Teilprobleme auf.

(Bsp: Teile Problem in Verschiebung von Türmen der Höhe $h-1$ und der Höhe 1.)

3. Conquer: Löse die Teilprobleme (typischerweise rekursiv)

4. Kombiniere die Teillösungen zur Gesamtlösung

Divide + Conquer in unserem Bsp:

