

Ingegneria degli Algoritmi

Nicolò Bianchi e David Julian Belfiori

Indice

1	Introduzione	2
1.1	Che cosa è un algoritmo	2
1.2	Come si valuta un algoritmo	2
2	Correttezza degli algoritmi	2
3	Complessità computazionale	3
3.1	Quanto costa risolvere un problema?	3
3.2	Problemi vs Algoritmi	3
3.3	Costo di un ciclo	4
3.4	Complessità computazionale InsertionSorting	5
3.5	Complessità computazionale BinarySearch	5
3.6	Funzione Ricorsiva	5
4	Nozioni base di C	6
4.1	Variabili	6
4.1.1	Regole di visibilità	6
4.1.2	Modificatori	6
4.2	Operatori	7
4.3	Strutture di controllo: Switch	7
4.3.1	Istruzione switch-case-default	7
4.4	Tipi di dati derivati: Array e puntatori	8
4.4.1	Array	8
4.5	Puntatori	9
4.5.1	Operazioni sui puntatori	9
4.5.2	La funzione malloc	10
4.6	Strutture	10
5	Tipi e strutture dati	13
5.1	Definizione: Dato	13
5.2	Definizione: Tipo di Dato (astratto)	13
5.3	Definizione: Struttura dati	13
5.4	Tipo di dato (astratto): Sequenza	13
5.4.1	Dichiarazione di una sequenza in C: Codice	13
5.4.2	Metodi per la sequenza	13
5.5	Liste	15
5.5.1	Liste con puntatori singoli	15
5.5.2	Liste con puntatore doppio	15
5.6	Pile	17
5.7	Code	17
5.8	Strutture ad albero	18
5.8.1	Albero binario	18
5.8.2	Alberi binari di ricerca	18
5.8.3	Alberi bilanciati	18

1 Introduzione

1.1 Che cosa è un algoritmo

Un algoritmo è una procedura per risolvere un problema ,ovvero produrre una risposta a partire dai dati che abbiamo ricevuto in input. Un algoritmo deve rispettare determinate caratteristiche:

- Definitezza (nessuna ambiguità)
- Input
- Output
- Finitezza
- Efficacia (ogni passo deve poter esser eseguito in un tempo finito)

riprendendo l'ultimo punto, per definizione di algoritmo, esso deve rispondere (produrre un output) in un tempo finito, altrimenti stiamo parlando di un metodo computazionale.

N.B per ogni problema non esiste un solo algoritmo che lo risolve, non appena si dimostra che l'insieme degli algoritmi che risolvono il problema non è vuoto, si apre la discussione quale sia il 'migliore'

1.2 Come si valuta un algoritmo

Si può valutare la qualità di un algoritmo descrivendone:

- **Complessità temporale** : il tempo $T(n)$ impiegato per risolvere un problema di dimensione n
- **Complessità spaziale**: la quantità di memoria impiegata $S(n)$ per risolvere un problema di dimensione n

2 Correttezza degli algoritmi

Per qualunque algoritmo di deve dimostrare la terminazione (in un tempo finito) e la *correttezza*. In informatica per verificare la correttezza di un algoritmo spesso si dimostra per induzione utilizzando degli invarianti ¹.

Es. Procedura Minsearch

Procedura Minsearch(A, n)

Input: Array contenente i valori $A[i], i = 1, \dots, n$;

$min \leftarrow A[1]$;

for $i \leftarrow 2$ **to** n **do**

if $A[i] < min$ **then**

$min \leftarrow A[i]$;

Result: min

Dimostrazione di correttezza

1. prima dell'inizio consideriamo solo il vettore $A[1:1]$ (che contiene solo un elemento), e la var. min è inizializzata bene.
2. All'iterazione i diamo per vero che min contenga il minimo del vettore $A[1:i-1]$, allora considerando il valore $A[i]$ ci sono due possibilità, che $A[i] < min$ oppure no, in ogni caso min contiene il minimo

valore del vettore $A[1:i]$, ossia la proprietà invariante che volevamo.

¹Le invarianti di ciclo sono un utile strumento che permette di provare la correttezza e la terminazione di un algoritmo che esegue al suo interno cicli.

3 Complessità computazionale

Per risolvere un problema, spesso sono disponibili molti algoritmi diversi. Un criterio per scegliere il migliore consiste nel valutare la 'bontà' di un algoritmo in base alla quantità di risorse utilizzate (tempo e spazio) per il calcolo.

3.1 Quanto costa risolvere un problema?

In pratica, non è possibile misurare il tempo di calcolo di un algoritmo con il numero di secondi richiesti per eseguire una determinata procedura. Infatti tale tempo è fortemente dipendente dai dati in ingresso, dal linguaggio in cui la procedura è descritta e dalla natura e la velocità del calcolatore elettronico.

Poichè i problemi hanno una dimensione che dipende dalla grandezza dei dati in ingresso, il tempo di calcolo si può esprimere come il costo complessivo delle operazioni elementari (aritmetiche, logiche, di confronto e di assegnazione) in funzione della dimensione n dei dati di ingresso

E' se la dimensione n non è sufficiente a determinare completamente il tempo di esecuzione?

Il costo delle operazioni è principalmente valutato in 3 casi:

1. **Worst case:** $T(n)$ è $O(f(n))$ **per qualunque** input possibile di dimensione n
2. **Average case:** $T(n)$ è $\Theta(f(n))$ **in media** su tutti gli input possibili di dimensione n
3. **Best case:** $T(n)$ è $\Omega(f(n))$ questo valore viene raggiunto **per alcuni** degli input di dimensione n

Casi comuni:

1. $O(1)$: algoritmo che richiede un tempo costante
2. $O(\log(n))$: algoritmo di ordine logaritmico
3. $O(n)$: algoritmo di ordine lineare
4. $O(n^k)$: algoritmo di ordine polinomiale
5. $O(a^n)$: algoritmo di ordine esponenziale

Gli algoritmi di **complessità polinomiale** sono **considerati inefficienti** e non sono accettabili. Una volta realizzato un algoritmo con complessità polinomiale, si cerca di migliorarne le prestazioni progettando algoritmi con complessità sempre inferiore

Esempio: un semplice algoritmo polinomiale è il *Selection Sort*, che è basato sulla proprietà che in una sequenza ordinata il primo elemento ha valore minimo

3.2 Problemi vs Algoritmi

Inanzi tutto distinguiamo la **complessità di un algoritmo** e la **complessità di un problema**

- **Complessità di un algoritmo** è la complessità di un particolare metodo per la soluzione di un problema
- **Complessità di un problema** è la complessità del **migliore** algoritmo che risolve quel problema

Ad esempio, l'ordinamento per inserzione è un algoritmo di ordine $O(n^2)$ mentre il problema dell'ordinamento per confronti ammette una soluzione in tempo $O(n \log(n))$

Esempio: Insertion Sorting (ordinamento per inserzione) Data una procedura, si valuta il

Procedura InsertionSorting(A, n)

Input: Array contenente le chiavi $A[i], i = 1, \dots, n$;

for $i \leftarrow 2$ **to** n **do**

$temp \leftarrow A[i]$;

$j \leftarrow i$;

while $j > 1$ **and** $A[j - 1] > temp$ **do**

$A[j] \leftarrow A[j - 1]$;

$j \leftarrow j - 1$;

$A[j] \leftarrow temp$;

costo del suddetto algoritmo attraverso delle "linee guida":

- le espressioni scalari ² elementari hanno costo $O(1)$
- il costo di una sequenza di istruzioni è dato dalla somma dei costi delle singoli istruzioni
- il costo di un ciclo è la somma del costo delle singole iterazioni sull'insieme di tutte le iterazioni
- un istruzione condizionale (if) ha un costo nel **caso peggiore** che è il massimo tra i costi del ramo *if* e del ramo *else*; per il costo medio occorre fare la media pesata (con la stima delle probabilità che esca un caso o un altro

3.3 Costo di un ciclo

Per un ciclo bisogna calcolare:

$$\sum_{i \in I} C(i) \quad (1)$$

Dove:

- i è un iterazione
- I è l'insieme di tutte le iterazioni
- $C(i)$ è il costo della i -esima iterazione

Spesso il costo di un ciclo è costante, trovare l'insieme di tutte le iterazioni I è facile nei ciclo *for* , ma non necessariamente nei cicli *while*

N.B A cicli innestati corrispondono somme multiple

for $i \leftarrow 1$ **to** m **do**

for $j \leftarrow 1$ **to** n **do**

<statement>;

$$Opcnt = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n C(\text{statement}_{ij}).$$

²Qualsiasi entità numerica a cui corrisponda unicamente un valore e non una direzione

3.4 Complessità computazionale InsertionSorting

Procedura InsertionSorting(A, n)

Input: Array contenente le chiavi $A[i], i = 1, \dots, n$;
for $i \leftarrow 2$ **to** n **do**
 $temp \leftarrow A[i]$;
 $j \leftarrow i$;
 while $j > 1$ **and** $A[j - 1] > temp$ **do**
 $A[j] \leftarrow A[j - 1]$;
 $j \leftarrow j - 1$;
 $A[j] \leftarrow temp$;

Per il ciclo interno *while*:

- Nel caso migliore, esegue il controllo ed esce immediatamente (nel caso migliore sarà lineare)
- nel caso peggiore viene eseguito $i-1$ volte

Abbiamo quindi una complessità $\Omega(n)$ o $O(n^2)$

3.5 Complessità computazionale BinarySearch

Procedura BinarySearch(A, v, i, j)

Input: Array ordinato $A[i], i = 1, \dots, n$, chiave v , estremi del sottovettore corrente i, j ;
if $i > j$ **then**
 Result: 0
else
 $m \leftarrow \lfloor (i + j) / 2 \rfloor$;
 if $A[m] = v$ **then**
 Result: m
 else if $A[m] < v$ **then**
 Result: BinarySearch($A, v, m + 1, j$)
 else
 Result: BinarySearch($A, v, i, m - 1$)

Al primo passo la dimensione del vettore è n , ad ogni passo la dimensione si dimezza, nel caso peggiore è quindi necessario eseguire un numero di passi k tale che

$$n/2^k \leq 1 \rightarrow k \geq \log_2(n) \quad (2)$$

La procedura di **BinarySearch** è quindi di **ordine** $O(\log(n))$

3.6 Funzione Ricorsiva

In una funzione ricorsiva ciascuna istanza applicata ad un problema è di dimensione $n-1$ (di cui possiamo calcolare il costo separatamente), oppure suddividere il suddetto problema di dimensione n in sotto problemi di dimensione più piccola, le cui soluzioni saranno poi combinate per costituire la soluzione complessiva

nell'analisi delle funzioni ricorsive si usano spesso delle relazioni di ricorrenza, ossia delle equazioni del tipo

$$T(n) = G(T(n - n_1), T(n - n_2), T(n - n_3), \dots, T(n - n_k)) \quad (3)$$

Ci sono due tipi di ricorrenze :

- Lineari a termini costanti.
 - Una ricorrenza a termini lineari sarà del tipo

$$T(n) = \left(\sum_{i=1}^k a_i T(n - i) \right) + cn^\beta \quad n > k \quad (4)$$

- A partizione bilanciata : dove si divide il problema principale di dimensione n in un insieme di sotto problemi di dimensione n/b , le cui soluzioni vengono ricombinate per costruire la soluzione complessiva

$$T(n) = \begin{cases} 1 & \text{se } n=1 \\ aT(\frac{n}{b}) + n^\beta & \text{se } n > 1 \end{cases} \quad (5)$$

Il termine n^β misura il costo per suddividere il problema in sotto problemi e ricomporre le loro soluzioni

4 Nozioni base di C

4.1 Variabili

Ad ogni variabile in C deve essere associato un tipo, quindi quando si dichiara una variabile bisogna specificare sempre di che tipo è. In C le variabili possono essere di 5 tipi base:

- **Int**: numeri interi a 16 bit
- **Float**: sono numeri a virgola mobile 32 bit
- **Char**: sono le variabili che contengono un carattere 8 bit
- **Double** Numeri a virgola mobile a precisione doppia 64 bit
- **Void Speciale** : le variabili void sono usate per dichiarare dei puntatori ³ e per definire delle funzioni che non ritornano alcun valore

4.1.1 Regole di visibilità

Ogni variabile ha un compito e una conseguente visibilità

- Variabili globali
- Variabili locali
- Variabili statiche

4.1.2 Modificatori

I modificatori sono parole chiave che appunto modificano le proprietà predefinite delle variabili int e char e sono di 4 tipi:

- **Signed** : Lo specificatore signed indica che una data variabile va trattata con segno positivo o negativo, nei calcoli aritmetici. Può essere impiegato sia come modificatore di alcuni tipi base, che direttamente come tipo di dati, applicandosi in modo predefinito al tipo int
- **Unsigned** : Lo specificatore unsigned indica che una data variabile va trattata sempre con segno positivo, nei calcoli aritmetici.
- **Short** : dal nome si evince che riduce lo spazio assegnato alla variabile. Limita l'utente a memorizzare piccoli valori interi da -32768 a 32767. Può essere utilizzato solo su tipo di dati int.

- **Long**: al contrario di Short aggiunge lo spazio assegnato alla variabile .

Consente all'utente di memorizzare numeri molto grandi da -9223372036854775808 a 9223372036854775807

³Un puntatore è una variabile che contiene l'indirizzo di memoria di un'altra variabile (il puntatore x punta alla variabile y).

4.2 Operatori

Sulle variabili agiscono degli operatori per costituire delle espressioni:

- **Operatore di assegnazione:** =
- **Operatori aritmetici:** gli usuali
- **Operatori relazionali :** < > == !=
- **Operatori di incremento:** ++ --
- **Operatori logici:** || & &&

4.3 Strutture di controllo: Switch

Il blocco switch-case permette di selezionare un'istruzione da eseguire in base ad una variabile. L'istruzione break interrompe l'elaborazione del blocco switch, in modo da uscire subito dal blocco se una condizione è vera. L'istruzione break è opzionale, ma se non viene usata, vengono eseguite le istruzioni dei casi seguenti.

```
switch (variabile)
{
    case valore1:
        // istruzione1
        break;

    case valore2:
        // istruzione2
        break;

    case valoreN:
        // istruzioneN
        break;
}
```

4.3.1 Istruzione switch-case-default

```
int main(void)
{
    int scelta;

    printf("Inserisci Una Scelta: ");
    scanf("%d", &scelta);

    switch(scelta){
        case 1: printf("Scelta 1\n"); break;
        case 2: printf("Scelta 2\n"); break;
        case 3: printf("Scelta 3\n"); break;
        default: printf("Altra Scelta\n"); break;
    }
}
```

4.4 Tipi di dati derivati: Array e puntatori

In linguaggio C, i tipi di dati derivati sono tipi di dati che vengono creati a partire dai tipi di dati primitivi (come int, float, char, ecc.) [4.1](#) attraverso varie operazioni. Questi tipi di dati derivati consentono di adattare e organizzare i dati in modi specifici per soddisfare le esigenze di programmazione

4.4.1 Array

un array è in tipo di dato aggregato costituito a molteplici dati elementari i quali

- Hanno tutti lo stesso tipo base
- sono identificati da un indice numerico (o da un insieme di indici)

il numero di indici è necessario per identificare un elemento e per comprendere la dimensione complessiva dell'array: monodimensionale, bidimensionale, etc.

```
#include <stdio.h>
#define N 100
int main(int argc, char *argv[]){
    int a[N],i;

    for (i=0,i<N,i++){
        a[i]=i
    }
}

#include <stdio.h>

int main() {
    // Dichiarazione di un array bidimensionale 2x2
    int arrayBidimensionale[2][2];

    // Accesso agli elementi dell'array
    arrayBidimensionale[0][0] = 1;
    arrayBidimensionale[0][1] = 2;
    arrayBidimensionale[1][0] = 3;
    arrayBidimensionale[1][1] = 4;

    // Stampa dell'intero array
    printf("Array bidimensionale:\n");
    for (int i = 0; i < 2; i++) {
        for (int j = 0; j < 2; j++) {
            printf("%d ", arrayBidimensionale[i][j]);
        }
        printf("\n");
    }

    return 0;
}
```

- il primo elemento corrisponde a $[0][0]$ e l'ultimo a $[M-1][N-1]$

4.5 Puntatori

Un puntatore è una variabile speciale che contiene l'indirizzo di memoria di un'altra variabile. In altre parole, anziché contenere un valore direttamente, un puntatore contiene l'informazione su dove trovare il valore in memoria. I puntatori sono un concetto fondamentale in C e sono utilizzati per lavorare con dati complessi e strutture di dati dinamiche.

Esempio: come dichiarare un puntatore

```
int x = 10; // Dichiarazione di una variabile intera
int *ptr;   // Dichiarazione di un puntatore a un intero

ptr = &x;   // Assegna all'indirizzo del puntatore l'indirizzo di x

printf("Il valore di x: %d\n", x);
printf("Il valore a cui punta il puntatore: %d\n", *ptr);
```

L'operatore & consente di ottenere l'indirizzo di memoria di un'altra variabile, e quindi assegnarlo ad un puntatore.

Perché i puntatori hanno generalmente un tipo associato ? Specificare il tipo di dato a cui si riferisce il puntatore è un modo per garantire che il compilatore sappia come interpretare i dati memorizzati all'indirizzo di memoria puntato dal puntatore. Ad esempio, se si dichiara un puntatore a un intero (int), il compilatore sa che dovrebbe trattare i dati a quell'indirizzo come valori interi.

4.5.1 Operazioni sui puntatori

Cosa C ci permette di fare con un puntatore:

- Dichiarare un vettore: `type *ptr;`
- Accedere al valore puntato: `val= *ptr;`
- Accedere ad un indirizzo : `type *ptr= &val;`

```
//Esempio: algoritmo per il calcolo del massimo comune divisore utilizzano i
//puntatori
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

// utilizzo di puntatori per scambiare due variabili e le dichiaro unsigned
//perche non possono essere negative
void swap(unsigned int *a,unsigned int *b){
    unsigned temp;
    temp=*a;
    //temp prende il valore di a che a sua volta prende il valore di m e quindi
    temp //prende il valore di m proveniente dalla funzione MCD
    *a=*b;
    *b=temp;
}

//le dichiaro unsigned perche non possono essere negative
unsigned int MCD(unsigned m,unsigned n){
    if (m==0 || n==0){
        printf("errore");
        exit(1);
    }
    while (m!=n){
        if (m<n){
            swap(&m,&n);
        }
        m=m-n;
    }
    return m;
}

int main(int argc, char **argv){
    unsigned int k = MCD(12, 18);
    printf("%d",k);}
```

4.5.2 La funzione malloc

La funzione malloc è utilizzata per allocare dinamicamente memoria nell'heap, consentendo al programma di gestire la memoria in modo flessibile. L'allocazione dinamica della memoria è utile quando non si conosce a priori la dimensione esatta della memoria necessaria o quando si desidera utilizzare la memoria in modo dinamico durante l'esecuzione del programma.

La funzione malloc (che sta per "memory allocation") **prende** un unico argomento, che rappresenta **il numero di byte di memoria da allocare**, e **restituisce un puntatore a un'area di memoria allocata**. Ad esempio:

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main() {
    int *p;
    p = (int *)malloc(sizeof(int)); // Alloca memoria per un intero (4 byte su
    molti sistemi)
    if (p == NULL) {
        printf("Errore di allocazione di memoria.\n");
        return 1;
    }

    // Ora puoi usare la variabile puntatore p per accedere alla memoria allocata
    dinamicamente

    *p = 42;
    printf("Il valore di p : %d\n", *p);

    // Quando hai finito di usare la memoria, e' importante deallocarla per evitare
    memory leak
    free(p);

    return 0;
}
```

4.6 Strutture

In linguaggio C, le strutture (o "struct") sono utilizzate per creare tipi di dati personalizzati che possono contenere uno o più membri di diversi tipi. Una struttura è una collezione di variabili che possono rappresentare un oggetto o una entità complessa. Ogni membro di una struttura può essere di qualsiasi tipo di dati C, compresi tipi di dati primitivi (come int, float, char) o altre strutture.

Ecco come dichiarare e utilizzare una struttura in C:

```
#include <stdio.h>

// Dichiarazione di una struttura
struct Student {
    char name[50];
    int age;
    float gpa;
};

int main() {
    // Dichiarazione di una variabile di tipo struct Student
    struct Student student1;

    // Accesso ai membri della struttura e assegnazione di valori
    strcpy(student1.name, "Alice");
    student1.age = 20;
    student1.gpa = 3.5;

    // Stampa dei membri della struttura
    printf("Nome: %s\n", student1.name);
    printf("Eta: %d\n", student1.age);
    printf("GPA: %.2f\n", student1.gpa);

    return 0;
}
```

Esempio: Un algoritmo che gestisce informazioni su persone (Joe e Frank) utilizzando strutture e funzioni.

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>
#include <assert.h>
#include <string.h>

// Definizione di una struttura "person" per rappresentare informazioni su una
// persona.
struct person {
    char *name;        // Nome della persona
    int age;           // Eta'della persona
    float height;      // Altezza della persona
    float weight;      // Peso della persona
};

// Funzione per creare una nuova persona e restituire un puntatore a essa.
struct person *person_create(char *name, int age, float height, float weight) {
    struct person *who = malloc(sizeof(struct person)); // Alloca memoria per una
    // persona
    assert(who != NULL); // Assicurati che l'allocazione di memoria sia riuscita
    who->name = strdup(name); // Copia il nome nella nuova struttura
    who->age = age;           // Imposta l'eta
    who->height = height;     // Imposta l'altezza
    who->weight = weight;    // Imposta il peso
    return who; // Restituisce il puntatore alla nuova persona
}

// Funzione per liberare la memoria allocata per una persona.
void person_destroy(struct person *who) {
    assert(who != NULL);
    free(who->name); // Libera la memoria del nome
    free(who); // Libera la memoria della struttura "person" stessa
}

// Funzione per stampare le informazioni di una persona.
void person_print(struct person *who) {
    printf("Name: %s\n", who->name);
    printf("\tAge: %d\n", who->age);
    printf("\tHeight: %f\n", who->height);
    printf("\tWeight: %f\n", who->weight);
}

int main(int argc, char **argv) {
    // Creazione di due persone
    struct person *joe = person_create("Joe Alex", 32, 1.80, 64);
    struct person *frank = person_create("Frank Blank", 20, 1.90, 72);

    // Stampa le informazioni sulle due persone
    printf("Joe is at memory location %p:\n", joe);
    person_print(joe);
    printf("Frank is at memory location %p:\n", frank);
    person_print(frank);

    // Modifica alcune informazioni su Joe e Frank e stampa di nuovo
    joe->age += 20;
    joe->height -= 2;
    joe->weight += 40;
    person_print(joe);

    frank->age += 20;
    frank->weight += 20;
    person_print(frank);

    // Liberazione della memoria allocata per le due persone
    person_destroy(joe);
    person_destroy(frank);

    return 0;
}
```

Cosa fa questo codice:

- Include le librerie necessarie, tra cui `stdio.h`, `stdlib.h`, `assert.h`, e `string.h`.
- Definisce una struttura chiamata **person** che ha quattro membri: **name** (nome), **age** (età), **height** (altezza) e **weight** (peso). Questa struttura è utilizzata per memorizzare le informazioni su una persona.
- La funzione **person_creat** è definita per creare una nuova persona. Accetta il nome, l'età, l'altezza e il peso come argomenti e restituisce un puntatore a una nuova struttura `person` inizializzata con queste informazioni.
- La funzione **person_destroy** è definita per liberare la memoria allocata per una persona. Accetta un puntatore a una struttura `person` come argomento e libera sia la memoria allocata per il nome che per la struttura stessa.
- La funzione **teperson_prinxtt** è definita per stampare le informazioni di una persona. Accetta un puntatore a una struttura `person` e stampa il nome, l'età, l'altezza e il peso.
- La funzione **main** è la funzione principale del programma e svolge le seguenti azioni:
 - Crea due persone, "Joe Alex" e "Frank Blank", utilizzando la funzione **person_create**.
 - Stampa le informazioni sulle due persone, inclusi i nomi, le età, le altezze e i pesi.
 - Modifica le informazioni su Joe e Frank (aumentando l'età, modificando l'altezza e il peso) e stampa le informazioni aggiornate.
 - Libera la memoria allocata per le due persone utilizzando la funzione **person_destroy**.

5 Tipi e strutture dati

5.1 Definizione: Dato

In un linguaggio di programmazione il dato è un valore che una determinata variabile può assumere.

5.2 Definizione: Tipo di Dato (astratto)

Un **tipo di dato** è costituito da un insieme di valori e dagli operatori che su questi valori hanno senso.

Esempio: interi

Il numero sette è un dato, che può essere assegnato ad una variabile di tipo intero. La collezione dei numeri interi, con le sue usuali operazioni aritmetiche, è un tipo di dato.

5.3 Definizione: Struttura dati

Una struttura dati è la collezione di dati così come memorizzati nel calcolatore, insieme con i programmi che su di loro agiscono

Esempio: Vettore

Un vettore è una sequenza di elementi dello stesso tipo. Sugli elementi si possono effettuare le operazioni di lettura e scrittura. In entrambe le operazioni si accede direttamente al generico elemento specificandone la posizione (indice) all'interno della sequenza

5.4 Tipo di dato (astratto): Sequenza

Una sequenza è l'insieme degli elementi caratterizzati da una posizione pos_i :

$$S = s_1, s_2, s_3, \dots, s_n.$$

5.4.1 Dichiarazione di una sequenza in C: Codice

```
#define MAX_SIZE 100
typedef struct {
    int data[MAX_SIZE];
    int length;
} Sequence;

Sequence createSequence() {
    Sequence seq;
    seq.length = 0;
    return seq;
}
```

5.4.2 Metodi per la sequenza

- boolean empty():

```
bool isEmpty(Sequence seq) {
    return seq.length == 0;
}
```
- boolean finished(Pos p):

```
bool finished(int p, Sequence seq){
    if (p==0){
        return true;
    } else{
        if (seq.data[p-1]==seq.data[p]){
            return true;
        } else{
            return false;
        }
    }
}
```

- head():

```
int head(Sequence seq) {
    if (isEmpty(seq)) {
        printf("Error: empty sequence\n");
        return -1;
    } else {
        return seq.data[0];
    }
}
```

- tail():

```
int tail(Sequence seq) {
    if (isEmpty(seq)) {
        printf("Error: empty sequence\n");
        return -1;
    } else {
        return seq.data[seq.length - 1];
    }
}
```

- next(Pos p):

```
int next(Sequence seq , int p){
    if (finisched(p,seq)){
        printf("Error: empty sequence\n");
        return -1;
    } else{
        return seq.data[p+1];
    }
}
```

- prev(Pos p):

```
int prev (Sequence seq, int p){
    if (finisched(p,seq)){
        printf("Error: empty sequence\n");
        return -1;
    } else{
        return seq.data[p-1];
    }
}
```

- insert(Pos p,Item v):

```
void insert(int p, int x, Sequence *seq){
    if (seq->length==MAX_SIZE){
        printf("errore sequenza piena");
    }else{
        for (int i=seq->length;i>p;i--){
            seq->data[i]=seq->data[i-1];
        }
        seq->data[p]=x;
        seq->length++;
    }
}
```

- remove(Pos P):

```
void removeElement (int p, Sequence *seq){
    if (isEmpty(*seq)){
        printf("Error: empty sequence\n");
    } else{
        for (int i=p;i<seq->length;i++){
            seq->data[i]=seq->data[i+1];
        }
        seq->length--; }}
}
```

Nei metodi sopra riportati hanno tutti (ad eccezione dei metodi `insert()` e `remove()`) un costo nell'ordine di 1 $O(1)$, invece i metodi `insert()` e `remove()` hanno un costo nell'ordine di n $O(n)$ che varia in base agli elementi da spostare

5.5 Liste

Definizione: Le liste sono delle *strutture dati* che realizzano il tipo di astratto "Sequence".

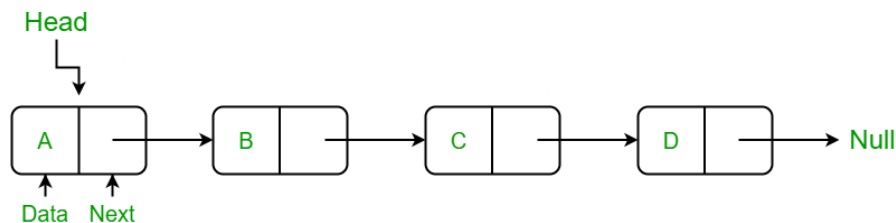
5.5.1 Liste con puntatori singoli

Una **lista con puntatori singoli** ci consente di realizzare gli operatori `empty`, `head`, `next` e `insert` con una complessità nel ordine di 1 ($O(1)$) e gli operatori `prev` e `remove` con una complessità nel ordine di n ($O(n)$).

ciascun nodo nella lista ha due componenti:

- Un campo `value`
- Un campo `next` che contiene il puntatore al prossimo elemento

La lista stessa è realizzata con un puntatore al primo elemento (se esiste, altrimenti `nil` e l'ultimo elemento della lista contiene nel campo `next` (che è quello in cui viene inserito il puntatore alla prossima "cella") il valore `nil`

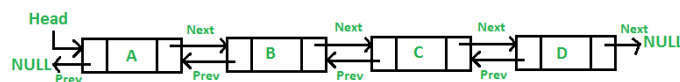


5.5.2 Liste con puntatore doppio

Una lista a puntatore doppio è una struttura dati dinamica che consiste di una sequenza di nodi, ognuno dei quali contiene un campo di dati e due riferimenti, uno al nodo precedente e uno al nodo successivo.

Quindi la struttura della lista sarà:

```
typedef struct node{
    struct node *prev; \\contiene il puntatore all'elemento precedente
    int data;
    struct node *next; \\contiene il puntatore all'elemento successivo
}Node;
```



Ecco alcuni esempi di operazioni che possono essere eseguite su una lista a puntatore doppio:

- **Inserimento di un elemento:** Per inserire un elemento alla fine della lista, è sufficiente creare un nuovo nodo e collegarlo al nodo finale. Per inserire un elemento all'inizio della lista, è necessario collegare il nuovo nodo al nodo iniziale

```
void insert_at_head(list_node **head, int value) {
    // Crea un nuovo nodo
    list_node *new_node = malloc(sizeof(struct list_node));
    new_node->value = value;

    // Collega il nuovo nodo al nodo iniziale
    new_node->next = *head;
    new_node->prev = NULL;

    // Collega il nodo iniziale al nuovo nodo
    if (*head != NULL) {
        (*head)->prev = new_node;
    }
    *head = new_node; // Imposta il nuovo nodo come nodo iniziale
}
```

- **Eliminazione di un elemento:** Per eliminare un elemento dalla lista, è sufficiente scollegare il nodo desiderato dai nodi adiacenti.

```
void delete_element(struct list_node **head, int value) {
    // Trova il nodo da eliminare
    struct list_node *node = *head;
    while (node != NULL && node->value != value) {
        node = node->next;
    }

    // Controlla se il nodo e' stato trovato
    if (node == NULL) {
        return;
    }

    // Scollega il nodo dai nodi adiacenti
    if (node->prev != NULL) {
        node->prev->next = node->next;
    }
    if (node->next != NULL) {
        node->next->prev = node->prev;
    }

    // Libera la memoria allocata per il nodo
    free(node);
}
```

- **Ricerca di un elemento nella lista:** Per cercare un elemento nella lista, è possibile utilizzare un iteratore per navigare attraverso la lista fino a trovare l'elemento desiderato.

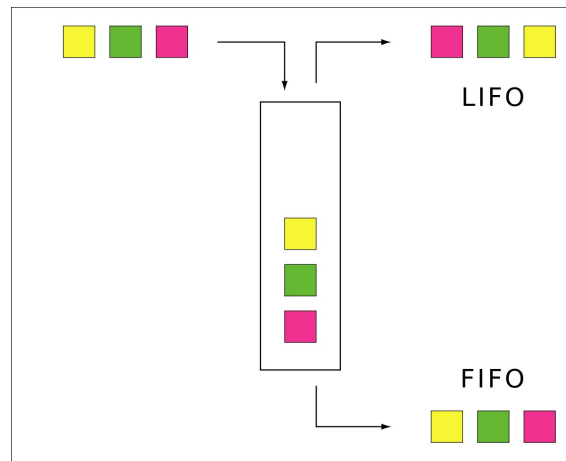
```
int cerca(int n, nodo* head){
    int posizione = -1;
    int trovato = 0;
    int i=0;
    while(head != NULL && trovato == 0){
        if(head -> elemento == n){
            posizione = i;
            trovato = 1;
        }
        i++;
        head = head -> successivo;
    }
    return posizione;
}
```


5.6 Pile

Una pila è un particolare tipo di lista in cui gli inserimenti e le cancellazioni avvengono ad un estremo della struttura , ovvero:

- Gli inserimenti avvengono solo dopo l'ultimo elemento
- La cancellazione avviene solo sull'ultimo elemento

Generalmente le liste utilizzano il principio di LIFO (Last In First Out), ovvero l'elemento inserito per ultimo è il primo elemento a uscire dalla lista.



Funzioni classiche quando si ha a che fare con le pile sono:

- `push(P,v)` per l'operazione di inserimento
- `pop(P)` per l'operazione di cancellazione del primo elemento (pop restituisce il contenuto dell'elemento cancellato)
- `top(P)` per l'operazione che legge l'ultimo elemento in cima alla pila

5.7 Code

il tipo di dato coda è una specializzazione della lista in cui:

- Gli eventi di inserimento avvengono solo all'estremo della lista (prima dalla testa, o dopo la coda)
- Gli eventi di cancellazione avvengono solo all'altro estremo (alla coda, oppure alla testa)

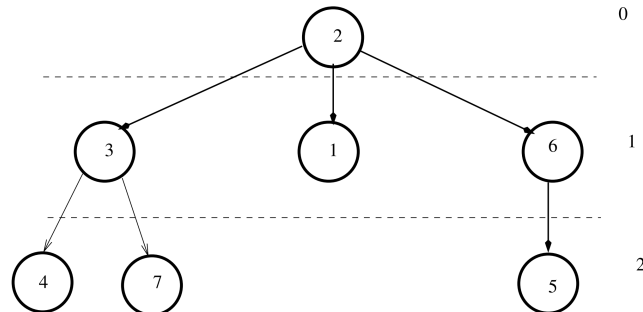
Le procedure per l'inserimento e la rimozione di un dato dato il contesto prendono il nome:

- `enqueue(Q,v)` per l'operazione di inserimento
- `dequeue(Q)` per l'operazione di cancellazione (che restituisce il contenuto dell'elemento cancellato)



5.8 Strutture ad albero

Un albero è una struttura dati gerarchica che consiste di nodi collegati tra loro da archi. Ogni nodo(tranne la radice) ha uno e un solo padre e può avere zero o più nodi figli. Il nodo senza figli è chiamato nodo foglia.



Profondità dei nodi: è la lunghezza del cammino semplice della radice al nodo(misurato in numero di archi)

Ex.: la radice ha profondità 0, i suoi figli hanno profondità 1 e i figli dei figli hanno profondità 2

Livello: l'insieme dei nodi alla stessa profondità

Altezza albero:La profondità massima delle sue foglie.

5.8.1 Albero binario

Un albero binario è un albero radicato in cui ogni nodo ha al massimo due figli, identificati come figlio destro e figlio sinistro.

5.8.2 Alberi binari di ricerca

Un albero binario di ricerca (BST) è una struttura dati gerarchica in cui ogni nodo può avere al massimo due figli. I figli di un nodo sono chiamati figlio sinistro e figlio destro.

In un BST, i valori dei nodi sono ordinati in modo crescente. Ciò significa che il valore di ogni nodo è maggiore o uguale al valore del suo figlio sinistro e minore o uguale al valore del suo figlio destro.

Gli alberi binari di ricerca sono spesso utilizzati per implementare algoritmi di ricerca efficienti, come la ricerca binaria. La ricerca binaria funziona confrontando il valore dell'elemento da cercare con il valore del nodo radice. Se i due valori sono uguali, l'elemento è stato trovato. In caso contrario, il valore viene confrontato con il valore del figlio sinistro o del figlio destro del nodo radice, a seconda di quale dei due valori sia minore. Il processo viene ripetuto fino a quando l'elemento viene trovato o fino a quando viene raggiunto un nodo foglia, che indica che l'elemento non è presente nell'albero.

5.8.3 Alberi bilanciati

La bilanciatura di un albero binario di ricerca (BST) consiste nel mantenere la struttura dell'albero in modo tale che la profondità di ogni nodo sia il più vicina possibile alla profondità media dell'albero. Ciò migliora l'efficienza delle operazioni di ricerca e inserimento, che sono operazioni $O(\log n)$ in un BST bilanciato.

Esistono diversi tipi di alberi bilanciati:

- **Alberi AVL :** Gli alberi AVL sono BST bilanciati in cui la differenza tra la profondità dei sottoalberi sinistro e destro di ogni nodo non supera mai 1. Gli alberi AVL sono facili da implementare e hanno prestazioni eccellenti.

- **B-alberi:** Un B-albero (in inglese: B-tree) è una struttura dati che permette la rapida localizzazione dei file (record o chiavi), specie nelle basi di dati, riducendo il numero di volte che un utente necessita per accedere alla memoria in cui il dato è salvato.
- **Alberi 2-3:** Gli alberi 2-3 sono BST bilanciati in cui ogni nodo può avere al massimo due figli, uno sinistro e uno destro. I nodi interni degli alberi 2-3 possono contenere al massimo due valori.
- **Alberi rosso - neri:** Gli alberi rosso-neri sono un tipo di albero binario di ricerca (BST) bilanciato. Gli alberi rosso-neri soddisfano le seguenti proprietà:
 - Ogni nodo è rosso o nero.
 - La radice dell'albero è nera.
 - Tutti i fogli (nodi senza figli) sono neri.
 - Se un nodo è rosso, entrambi i suoi figli devono essere neri.
 - Ogni percorso da una foglia alla radice contiene lo stesso numero di nodi neri.

Queste proprietà garantiscono che l'altezza di un albero rosso-nero sia sempre $O(\log n)$, dove n è il numero di nodi dell'albero.

