

5 Alberi

5.1 Definizioni

Definizione 5.1 (Albero radicato – *rooted tree*). *Un albero consiste di un insieme di nodi e un insieme di archi orientati che connettono coppie di nodi, con le seguenti proprietà:*

- *un nodo dell’albero è designato come nodo radice;*
- *ogni nodo n , a parte la radice, ha esattamente un arco entrante;*
- *esiste un cammino unico dalla radice ad ogni nodo;*
- *l’albero è connesso.*

Definizione 5.2 (Albero radicato, definizione ricorsiva). *Un albero è dato da:*

- *un insieme vuoto, oppure*
- *una radice e zero o più sottoalberi, ognuno dei quali è albero; la radice è connessa alla radice di ogni sottoalbero con un arco orientato.*

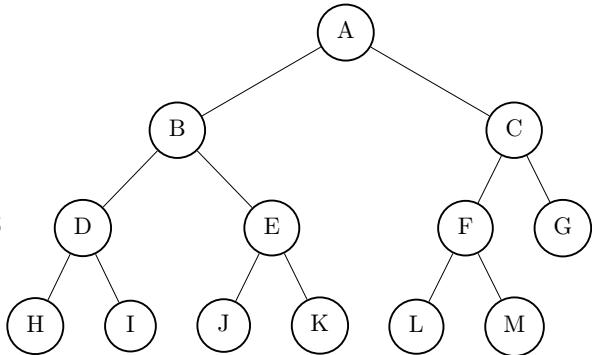
Definizione 5.3 (Profondità – *depth*). *La lunghezza del cammino semplice dalla radice al nodo (misurato in archi).*

Definizione 5.4 (Livello – *level*). *L’insieme dei nodi alla stessa profondità.*

Definizione 5.5 (Altezza dell’albero – *height*). *La profondità massima delle sue foglie.*

5.2 Terminologia

- A è la radice (*root*);
- B, C sono radici dei sottoalberi (*roots of their subtrees*);
- D, E sono fratelli (*siblings*);
- D, E sono figli (*children*) di B ;
- B è il padre (*parent*) di D, E ;
- H, I, J, K, L, M, G sono foglie (*leaves*);
- gli altri nodi sono nodi interni (*internal nodes*);
- E è lo zio (il fratello del padre) di I ;
- B è il nonno di I , I è il nipote di B .



5.3 Alberi binari

Definizione 5.6 (Albero binario). *Un albero binario è un albero radicato in cui ogni nodo ha al massimo due figli, che vengono identificati come figlio sinistro e figlio destro.*

Nota. Due alberi T e U che hanno gli stessi nodi, gli stessi figli per ogni nodo e la stessa radice, sono distinti qualora un nodo u sia designato come figlio sinistro di un nodo v in T come figlio destro del medesimo nodo in U . In altre parole, anche se due alberi hanno lo stesso numero di nodi ed ognuno di questi nodi ha lo stesso numero di figli non è che detto che l’albero risultante sia identico.

```

// GESTIONE ALBERO
Tree(ITEM v) // costruisce un nuovo nodo, contenente v, senza figli o genitori
ITEM read // legge il valore memorizzato nel nodo
write(ITEM v) // modifica il valore memorizzato nel nodo
TREE parent // restituisce il padre, oppure nil se questo nodo è radice

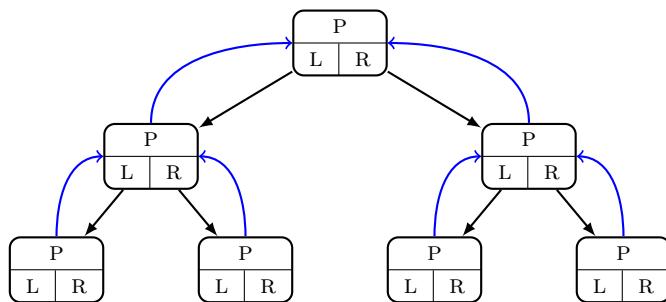
// GESTIONE STRUTTURA

// restituiscono il figlio sinistro (destro) di questo nodo,
// restituisce nil se assente
TREE left
TREE right

// inserisce il sottoalbero radicato in t
// come figlio sinistro (destro) di questo nodo
insertLeft(TREE t)
insertRight(TREE t)

// distrugge (ricorsivamente) il figlio sinistro (destro) di questo nodo
deleteLeft
deleteRight
    
```

5.3.1 Memorizzazione di un albero binario



Vengono memorizzati i seguenti campi:

- *parent*: riferimento al nodo padre;
- *left*: riferimento al figlio sinistro;
- *right*: riferimento al figlio destro.

Uno qualunque di questi oggetti potrebbe essere pari a **nil**, stando ad indicare che sotto di sé non esiste nessun sottoalbero.

5.3.2 Implementazione

Algoritmo 5.1: Implementazione albero binario in pseudocodice

```

// crea un nuovo albero
// restituisce la radice dell'albero creato
TREE Tree(ITEM v)
    TREE t = new TREE
    t.parent ← nil
    t.left ← t.right ← nil
    t.value ← v
    return t

insertLeft(TREE t)
    if left≠nil then
        left.parent ← this
        left ← t

insertRight(TREE t)
    if right≠nil then
        right.parent ← this
        right ← t

// elimina ricorsivamente il sottoalbero sinistro
deleteLeft(TREE t)
    if left≠nil then
        left.deleteLeft
        left.deleteRight
        left ← nil

// elimina ricorsivamente il sottoalbero destro
deleteRight(TREE t)
    if right≠nil then
        right.deleteLeft
        right.deleteRight
        right ← nil

```

5.3.3 Visite

La visita di un albero (o la ricerca) è una strategia per passare attraverso (visitare) tutti i nodi di un albero. Si possono distinguere due tipi di visite:

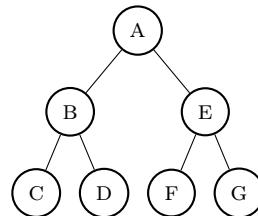
1. visita in profondità: chiamata anche *Deep-First Search* (DFS), per visitare un albero visita ricorsivamente ognuno dei suoi sottoalberi; esistono tre varianti in base a quando il nodo viene visitato (in pre, in o post-ordine); questa particolare visita sfrutta implicitamente il meccanismo di una pila (*stack*) tramite le chiamate ricorsive effettuate;
2. visita in ampiezza: chiamata anche *Breadth First Search* (BFS), per visitare un albero visita ogni livello, uno dopo l'altro partendo dalla radice; richiede esplicitamente il meccanismo di una coda (*queue*).

Algoritmo 5.2: Schema per visita in profondità

```

dfs-schema(TREE t)
    if t ≠ nil then
        // pre-order visita
        stampa t
        dfs(t.left)
        // in-order visita
        stampa t
        dfs(t.right)
        // post-order visita
        stampa t

```



pre-visita	A B C D E F G
in-visita	C B D A F E G
post-visita	C D B F G E A

A seconda di dove scrivo il codice in questo schema ottengo una visita diversa.

5.3.4 Applicazioni

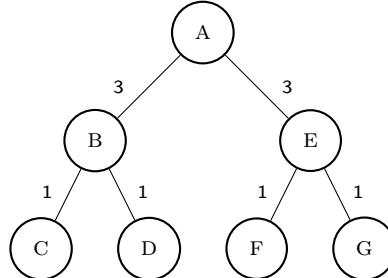
In genere post-visita e in-visita sono quelle più applicate, la pre-visita meno.

Visita in post-ordine

Una possibile applicazione della visita post-ordine è quella di effettuare un conteggio dei nodi presenti nell'albero.

Algoritmo 5.3: Conteggio dei nodi in un albero

```
count(TREE t)
  if t == nil then
    // è un albero vuoto
    return 0
  else
    // conto ricorsivamente i nodi
    Cl = count(t.left)
    Cr = count(t.right)
    return Cl + Cr + 1
```

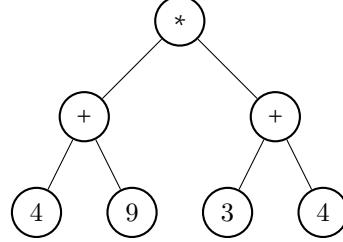


Visita in ordine (in-visita)

Una possibile applicazione della visita post-ordine è quella di stampare espressioni con operatori binari.

Algoritmo 5.4: Stampa espressioni con operatori binari

```
int stampaEspressioni(TREE t)
  if t.left == nil and t.right == nil then
    // siamo in una foglia
    stampa t.read
  else
    // sono su un nodo interno
    stampa "("
    stampaEspressioni(t.left)
    stampa t.read
    stampaEspressioni(t.right)
    stampa ")"
```



Stampa: (4 + 9) * (3 + 4)

Complessità di una visita

Il costo di una visita di un albero contenente n nodi è $\Theta(n)$, in quanto ogni nodo viene visitato al massimo una volta.

5.4 Alberi generici

Algoritmo 5.5: Specifica albero generico

```
// GESTIONE ALBERO
Tree(ITEM v) // costruisce un nuovo nodo, contenente v, senza figli o genitori
ITEM read // legge il valore memorizzato nel nodo
write(ITEM v) // modifica il valore memorizzato nel nodo
TREE parent // restituisce il padre, oppure nil se questo nodo è radice

// GESTIONE STRUTTURA
// restituiscono il primo figlio,                                // inserisce il sottoalbero t
// oppure nil se questo nodo è una foglia                      // come primo figlio di questo nodo
TREE leftmostChild                                         insertSibling(TREE t)

// restituisce il prossimo fratello,                            // distuggi l'albero radicato
// oppure nil se assente                                       // identificato dal primo figlio
TREE rightSibling                                         deleteChild

// inserisce il sottoalbero t                                  // distuggi l'albero radicato
// come primo nodo di questo nodo                          // identificato dal primo figlio
insertChild(TREE t)                                         deleteSibling
```

5.4.1 Visita in profondità

Un albero binario è anche un albero generale e lo visitiamo esattamente come lo visitavamo prima.

Algoritmo 5.6: Schema per visita in profondità

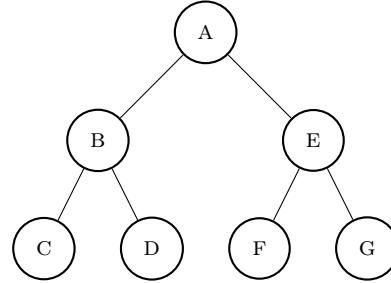
```
dfs(TREE t)
  if t ≠ nil then
    // pre-order visit
    stampa t
    dfs(t.left)
    // effettuo visita
    TREE u ← t.leftmostChild
    while u ≠ nil do
      dfs(u)
      u.rightSibling
    // post-order visit
    stampa t
```

5.4.2 Visita in ampiezza

Mentre nella visita in profondità il meccanismo della pila (*stack*) era implicita nelle chiamate ricorsive, in questo caso è necessario utilizzare *esplicitamente* una coda (*queue*). Un'altra differenza fra i due algoritmi è che l'algoritmo di visita in profondità era un algoritmo ricorsivo, mentre questo è iterativo. Quando tutti i nodi di un livello vengono estratti dalla coda, la coda contiene solo ed unicamente i nodi del livello successivo.

Algoritmo 5.7: Schema per visita in ampiezza

```
bfs(TREE t)
    QUEUE Q ← Queue
    Q.enqueue(t) // inserisci la radice
    while not Q.isEmpty do
        // fintanto che la coda non è vuota
        // estraggo un nodo dalla coda
        TREE u ← Q.dequeue
        // visita per livelli del nodo u
        stampa u
        // fintanto che ho almeno un figlio
        u ← u.leftmostChild
        while u ≠ nil do
            // metto in coda il figlio
            Q.enqueue(u)
            // passo al figlio destro
            u ← u.rightSibling
```



Sequenza: A B E C D F G

Commento Mettiamo in coda tutti i nodi che vogliamo visitare passo passo. Qui la stampa è in pre-visita ma qui – a differenza dei grafi – non ha molta importanza se la visita la facciamo prima o dopo. Visito tutti i figli prima di passare al livello successivo.

5.5 Memorizzazione

Esistono diversi modi per memorizzare un albero, più o meno indicati a seconda del numero massimo e medio di figli presenti. Le realizzazioni possibili sono:

1. con vettore dei figli;
2. primo figlio, prossimo fratello;
3. con vettore dei padri

5.5.1 Realizzazione con vettore dei figli

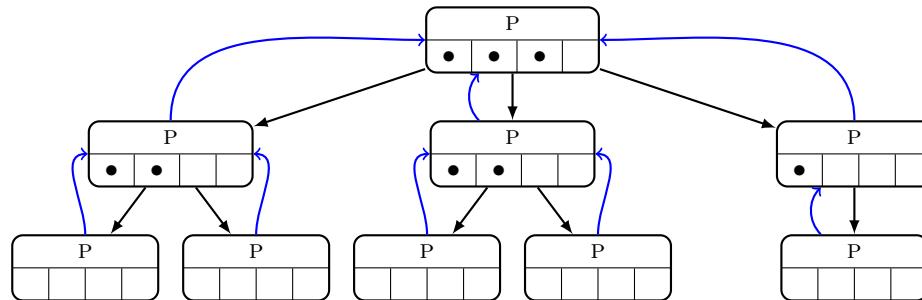


Figure 1: Realizzazione con vettore dei figli

Vengono memorizzati i seguenti campi:

- *parent* che è il riferimento al nodo padre;
- vettore dei figli il quale a seconda del numero dei figli può comportare una discreta quantità di spazio sprecato.

5.5.2 Realizzazione basata su Primo figlio, prossimo fratello

Viene implementato come una lista di fratelli.

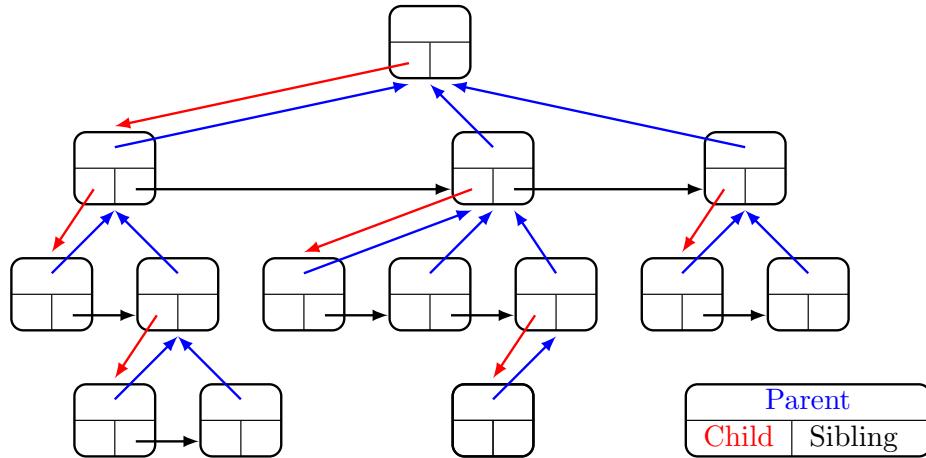


Figure 2: Realizzazione basata su Primo figlio, prossimo fratello

La memorizzazione che viene utilizzata nel file system è esattamente quella che ci siamo dati.

Algoritmo 5.8: Implementazione albero “primo figlio, prossimo fratello” in pseudocodice

```

TREE parent                                // Riferimento al padre
TREE child                                 // Riferimento al primo figlio
TREE sibling                               // Riferimento al prossimo fratello
ITEM value                                 // Valore memorizzato nel nodo

TREE Tree(ITEM v)
    TREE t = new TREE
    t.value <- v
    t.parent <- t.child <- t.sibling <- nil
    return t

insertChild(TREE t)
    t.parent <- self
    // inserisci t prima dell'attuale primo figlio
    t.sibling <- child
    child <- t

insertSibling(TREE t)
    t.parent <- parent
    // inserisci t prima dell'attuale prossimo
    // fratello
    t.sibling <- sibling
    sibling <- t

deleteChild
    TREE newChild <- child.rightSibling
    delete(child)
    child <- newChild

deleteSibling
    TREE newBrother <- sibling.rightSibling
    delete(sibling)
    sibling <- newBrother

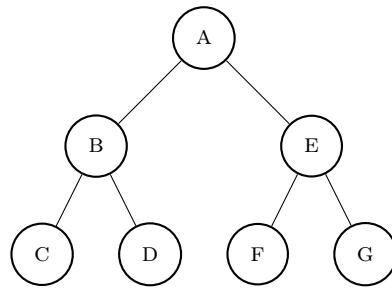
// metodo ausiliare
delete(TREE t)
    TREE u <- t.leftmostChild
    while u ≠ nil do
        TREE next <- u.rightSibling
        delete(u)
        u <- next

```

5.5.3 Realizzazione con vettore dei padri

Nella Realizzazione con vettore dei padri l'albero è rappresentato da un vettore i cui elementi contengono il valore associato al nodo e l'indice della posizione del padre del vettore.

1	a	0
2	B	1
3	E	1
4	C	2
5	D	2
6	F	3
7	G	3



Questa realizzazione può sembrare particolarmente assurda poiché dato un nodo non permette di stabilire direttamente quali sono i suoi figli, ma ci sono molti algoritmi che sono interessati solo ai padri. Questa è la rappresentazione più compatta che possiamo creare, vedremo la sua utilità quando andremo a studiare le visite sui grafi