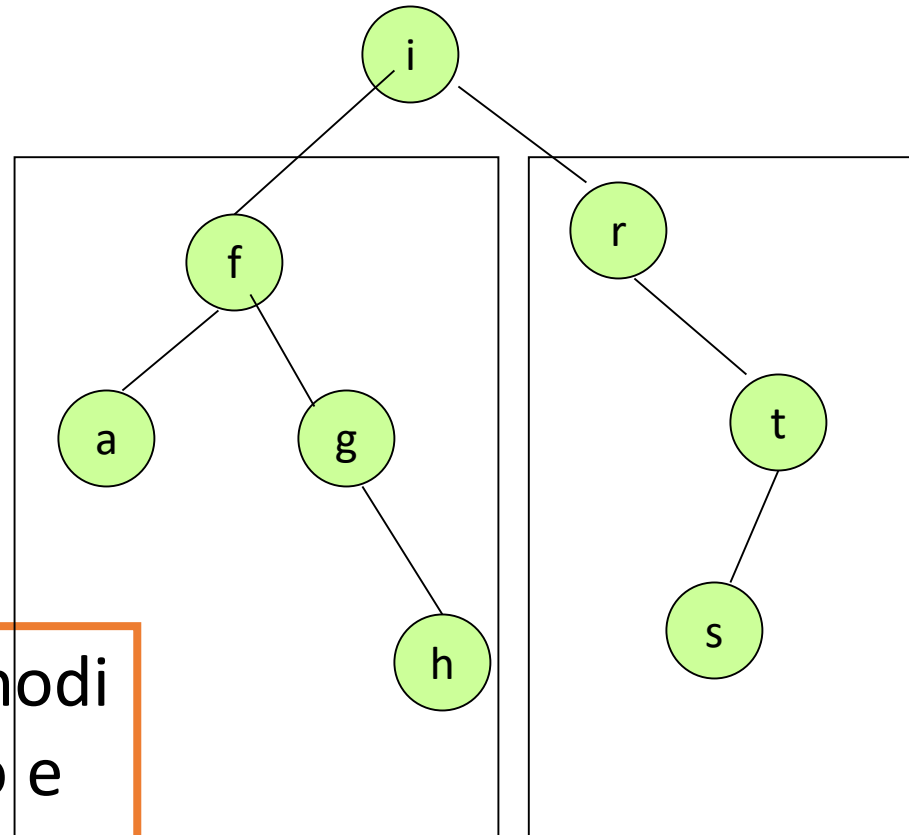


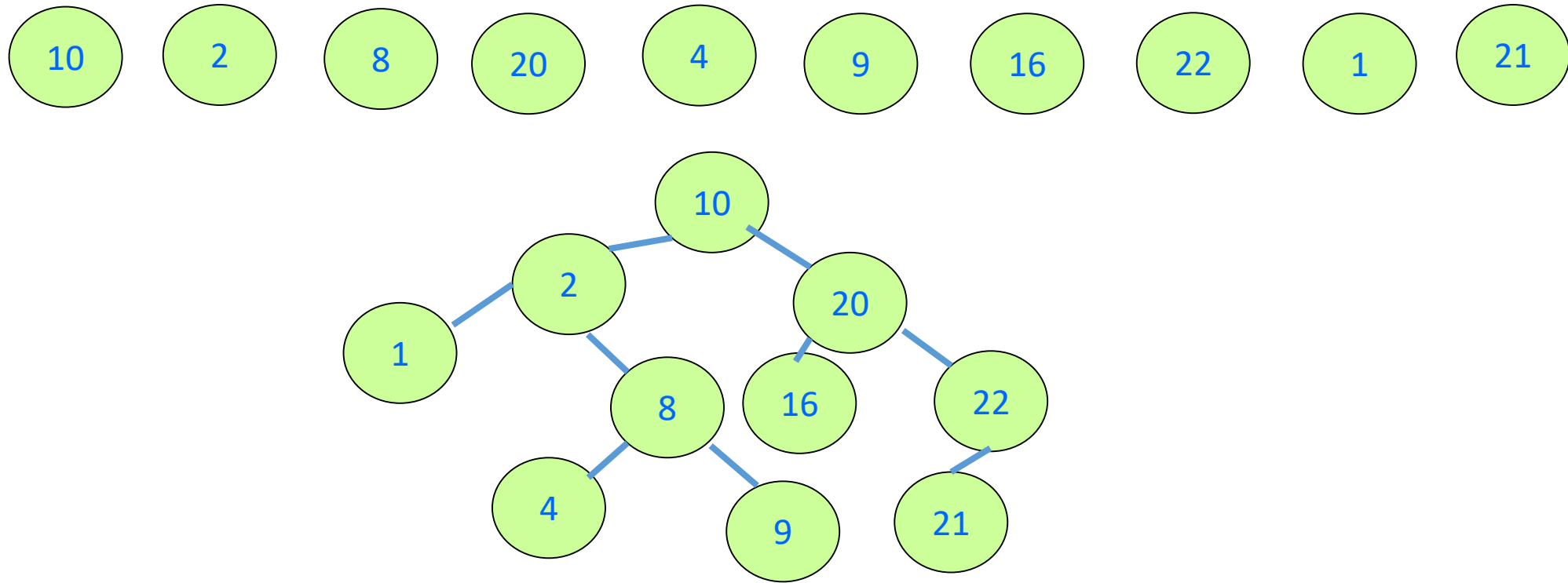
binary search trees
BST

binary search trees (BST)



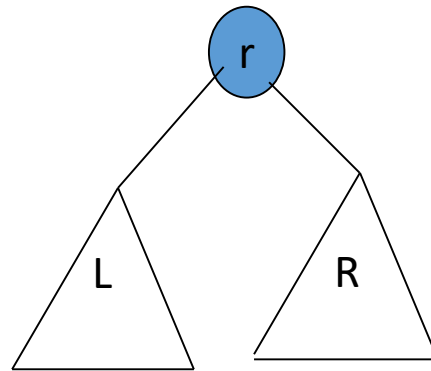
ogni nodo è maggiore dei nodi nel suo sottoalbero sinistro e minore di quelli del suo sottoalbero destro

inseriamo questi nodi partendo dall'albero vuoto in modo da soddisfare la proprietà BST ad ogni passo



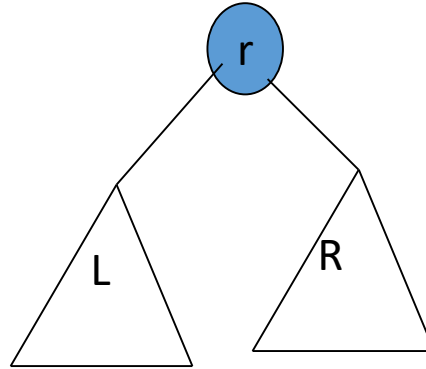
in un BST è facile (efficiente) cercare un nodo con un certo campo info y e restituire il puntatore a quel nodo se lo troviamo e 0 altrimenti

invece per non BST:



controllo r, se no, cerco in L e, se no, cerco in R
insomma se non c'è devo visitare tutti i nodi !!

in un BST la cosa è più semplice ed efficiente:



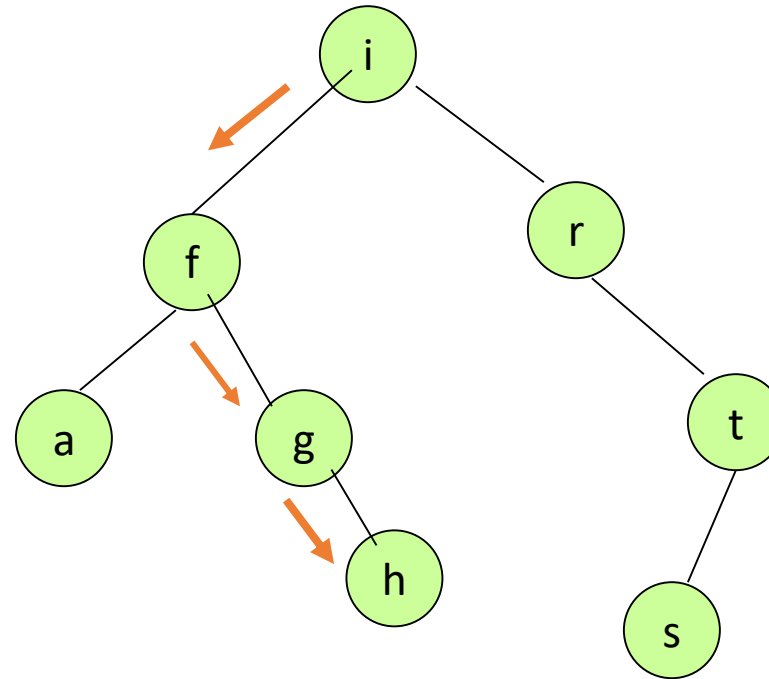
1. $r \rightarrow \text{info} == y$ restituisco r , altrimenti:
2. se $r \rightarrow \text{info} > y \rightarrow$ cerco solo in L altrimenti cerco solo in R

cerchiamo 'h'

$h < i$ andiamo a sinistra

$h > f$ destra

$h > g$ destra



trovato !!!

ricerca in un BST:

```
nodo *search(nodo *x,char y)
```

```
{  if(!x) return 0;
```

```
   if(x->info==y) return x;
```

```
   if(x->info>y)
```

```
       return search(x->left,y);
```

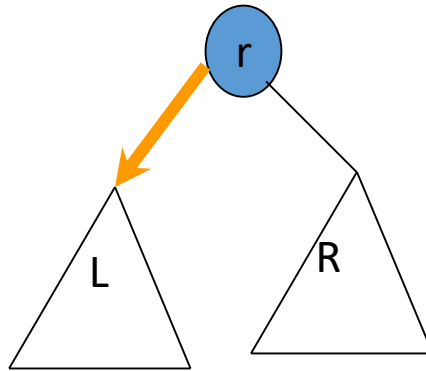
```
   else
```

```
       return search(x->right,y);
```

```
}
```

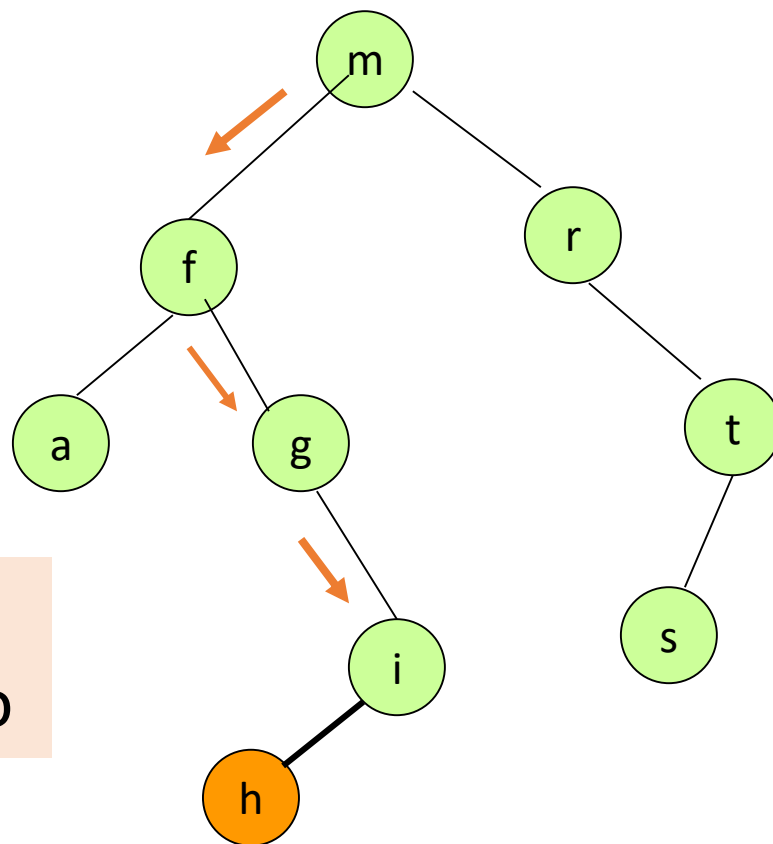
ricorsione terminale → iterazione esercizio

seguo un solo cammino : al massimo farò tante invocazioni quant'è l'altezza dell'albero



se l'albero è equilibrato, altezza = $\log n$
dove n è il numero dei nodi dell'albero
una bella differenza tra n e $\log n$!!!

se h non ci fosse?



idea per l'inserimento: lo
inseriamo dove lo cerchiamo

inserimento in un BST:

```
nodo * insert(nodo *r, int y)
{
    if(!r) return new nodo(y);
    if(r->info >= y)
        r->left=insert(r->left, y);
    else
        r->right=insert(r->right, y);
    return r;
}
```

questa è la soluzione del
tipo 1

soluzione di tipo 2

PRE=(albero(r) ben formato e non vuoto)

```
void insert(nodo *r, int y)
{
    if(r->info >=y)
        if(r->left )
            insert(r->left, y);
        else
            r->left=new nodo(y);
    else
        if(r->right)
            insert(r->right,y);
        else
            r->right=new nodo(y);
}
```

è ricorsiva terminale

PRE=(albero(r) ben formato e non vuoto)

nodo * insert(nodo *r, int y)

{

 bool continua=true;

 while (continua)

 {

 if(r→info >= y)

 if(r→left)

 r=r->left;

 else

 {r→left=new nodo(y); continua=false;}

 else

 if(r→right)

 r=r->right;

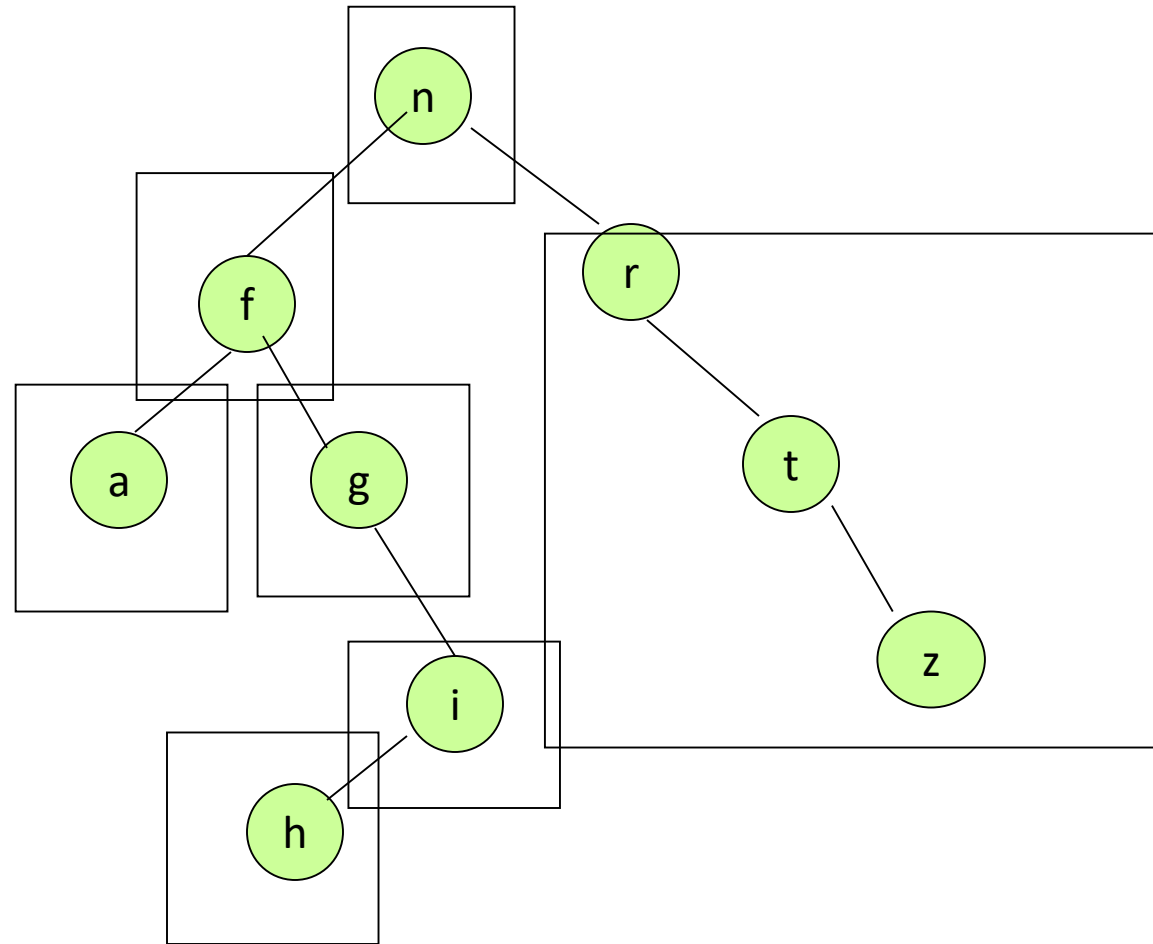
 else

 {r→right=new nodo(y); continua=false;}

}

esercizio: soluzione ricorsiva di tipo 3

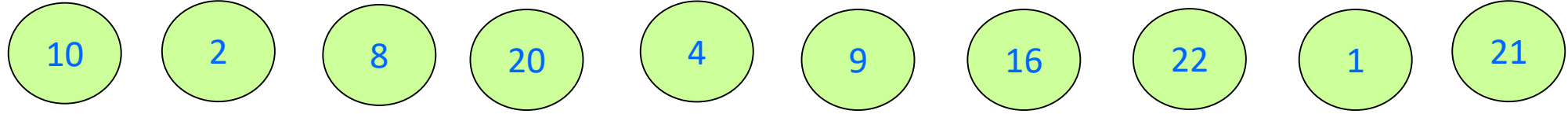
percorso infisso



a f g h i n r t z

sono in ordine !!

inseriamo



partendo dall'albero vuoto:

