### Pile e code

Corso di **Algoritmi e strutture dati** Corso di Laurea in **Informatica** Docenti: Ugo de'Liguoro, András Horváth

### Indice

- 1. Tipo di dato astratto (abstract data type, ADT)
- 2. Pile (stack)
- 3. Code

### Sommario

#### **Obiettivo:**

- introdurre il concetto del tipo di dato astratto (abtrasct data type, ADT)
- specificare pile e code come ADT e definire due diverse implementazioni

▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti

- ▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:

- ▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:
  - $\blacktriangleright$  unsigned int: 0, 1, 2, ... con operazioni +, -, ...

- ▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:
  - $\blacktriangleright$  unsigned int: 0, 1, 2, ... con operazioni +, -, ...
  - **b** boolean: T, F con operazioni  $\neg, \wedge, \dots$

- ▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:
  - ightharpoonup unsigned int: 0, 1, 2, ... con operazioni +, -, ...
  - **b** boolean: T, F con operazioni  $\neg, \wedge, ...$
- ogni operatore funzione secondo certe regole

- ▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:
  - ightharpoonup unsigned int: 0, 1, 2, ... con operazioni +, -, ...
  - ▶ boolean: T, F con operazioni  $\neg, \land, ...$
- ogni operatore funzione secondo certe regole
- quando usiamo i tipi forniti dal linguaggio non ci chiediamo come vengono effettuate le operazioni

- ▶ i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:
  - ightharpoonup unsigned int: 0, 1, 2, ... con operazioni +, -, ...
  - **b** boolean: T, F con operazioni  $\neg, \wedge, ...$
- ogni operatore funzione secondo certe regole
- quando usiamo i tipi forniti dal linguaggio non ci chiediamo come vengono effettuate le operazioni
- si possono introdurre nuovi tipi di dati e implementare operazione per i nuovi tipi

 un tipo di dato è astratto se è descritto prescindendo dalla sua concreta implementazione

- un tipo di dato è astratto se è descritto prescindendo dalla sua concreta implementazione
- tale descrizione riguarda

- un tipo di dato è astratto se è descritto prescindendo dalla sua concreta implementazione
- tale descrizione riguarda
  - ▶ la collezione di dati: a partire da quali tipi di dati si costruisce una struttura del nuovo tipo (ma non come la si costruisce!)

- un tipo di dato è astratto se è descritto prescindendo dalla sua concreta implementazione
- tale descrizione riguarda
  - ▶ la collezione di dati: a partire da quali tipi di dati si costruisce una struttura del nuovo tipo (ma non come la si costruisce!)
  - le operazioni: che cosa devono fare le operazioni definite sul nuovo tipo (ma non come lo devono fare!)

- un tipo di dato è astratto se è descritto prescindendo dalla sua concreta implementazione
- tale descrizione riguarda
  - ▶ la collezione di dati: a partire da quali tipi di dati si costruisce una struttura del nuovo tipo (ma non come la si costruisce!)
  - ▶ le operazioni: che cosa devono fare le operazioni definite sul nuovo tipo (ma non come lo devono fare!)
  - complessità: eventualmente dei vincoli di complessità su tali operazioni

- un tipo di dato è astratto se è descritto prescindendo dalla sua concreta implementazione
- tale descrizione riguarda
  - ▶ la collezione di dati: a partire da quali tipi di dati si costruisce una struttura del nuovo tipo (ma non come la si costruisce!)
  - ▶ le operazioni: che cosa devono fare le operazioni definite sul nuovo tipo (ma non come lo devono fare!)
  - **complessità**: eventualmente dei vincoli di complessità su tali operazioni
- la descrizione delle operazioni con le pre- e postcondizioni è una sorta di assiomatizzazione del tipo

▶ un'implementazione concreta di un ADT è

- ▶ un'implementazione concreta di un ADT è
  - ▶ una struttura dati con cui memorizzare la collezione di dati

- ▶ un'implementazione concreta di un ADT è
  - una struttura dati con cui memorizzare la collezione di dati
  - ed una collezione di procedure con cui realizzare le operazioni

- un'implementazione concreta di un ADT è
  - una struttura dati con cui memorizzare la collezione di dati
  - ed una collezione di **procedure** con cui realizzare le operazioni
- la relazione fra tipo astratto e struttura concreta è analoga a quella fra problema algoritmico e algoritmo.

In una pila i dati vengono estratti in ordine inverso rispetto a quello in cui sono stati inseriti.

In una pila i dati vengono estratti in ordine inverso rispetto a quello in cui sono stati inseriti.

### Terminologia:

push: inserire un elemento nella pila

In una pila i dati vengono estratti in ordine inverso rispetto a quello in cui sono stati inseriti.

### Terminologia:

- push: inserire un elemento nella pila
- pop: estrarre un elemento dalla pila

In una pila i dati vengono estratti in ordine inverso rispetto a quello in cui sono stati inseriti.

### Terminologia:

- push: inserire un elemento nella pila
- pop: estrarre un elemento dalla pila
- ▶ top: restituisce l'elemento in cima

### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- **▶** push(9)
- **pop()**
- **pop()**
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- push(6)

Pila:

### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- push(9)
- **pop()**
- **pop()**
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- push(6)

### Pila:

#### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- push(9)
- **pop()**
- **pop()**
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- push(6)

### Pila:

### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- **▶** push(9)
- **pop()**
- **pop()**
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- push(6)

#### Pila:

#### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- push(9)
- **pop()**
- **pop()**
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- push(6)

### Pila:

### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- push(9)
- **pop()**
- ▶ pop()
- push(1)
- push(8)
- ▶ push(2)
- **pop()**
- push(6)

### Pila:

#### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- push(9)
- **pop()**
- ▶ pop()
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- push(6)

### Pila:

3

Algoritmi e strutture dati, Ugo de'Liguoro, András Horváth

#### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- ▶ push(9)
- **pop()**
- ▶ pop()
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- ▶ push(6)

#### Pila:

### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- ▶ push(9)
- **▶** pop()
- **▶** pop()
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- ▶ push(6)

### Pila:

#### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- ▶ push(9)
- **pop()**
- ▶ pop()
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- ▶ push(6)

#### Pila:

#### Operazioni:

- push(3)
- push(5)
- ▶ push(9)
- **▶** pop()
- ▶ pop()
- push(1)
- push(8)
- push(2)
- **pop()**
- ▶ push(6)

### Pila:

### 2. Pila come ADT

**collezione dati**: elementi di qualunque tipo *T* di dati

- collezione dati: elementi di qualunque tipo T di dati
- **▶** operazioni:
  - ▶ void Push(Stack S, T t)
  - ► T Pop(Stack S)
  - ► T TOP(Stack S)
  - ► bool EMPTY(Stack S)
  - ▶ int SIZE(Stack S)

► assiomi:

- ▶ assiomi:
  - ► SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
  - ightharpoonup Pop(S) e Top(S) sono definiti se e solo se EMPTY(S) restituisce falso

- assiomi:
  - ► SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
  - $\triangleright$  Pop(S) e Top(S) sono definiti se e solo se EMPTY(S) restituisce falso
  - ► EMPTY(S), SIZE(S) e TOP(S) non modificano la pila S

#### assiomi:

- ► SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
- ightharpoonup POP(S) e TOP(S) sono definiti se e solo se EMPTY(S) restituisce falso
- $\blacktriangleright$  EMPTY(S), SIZE(S) e TOP(S) non modificano la pila S
- ► EMPTY(S) restituisce vero se e solo se SIZE(S) restituisce 0

#### ▶ assiomi:

- ► SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
- ightharpoonup POP(S) e TOP(S) sono definiti se e solo se EMPTY(S) restituisce falso
- $\blacktriangleright$  EMPTY(S), SIZE(S) e TOP(S) non modificano la pila S
- EMPTY(S) restituisce vero se e solo se SIZE(S) restituisce 0
- ▶ la sequenza PUSH(S, t); POP(S) restituisce t e non modifica la pila S

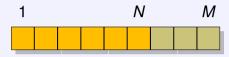
#### assiomi:

- ► SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
- ightharpoonup POP(S) e TOP(S) sono definiti se e solo se EMPTY(S) restituisce falso
- $\blacktriangleright$  EMPTY(S), SIZE(S) e TOP(S) non modificano la pila S
- EMPTY(S) restituisce vero se e solo se SIZE(S) restituisce 0
- ▶ la sequenza PUSH(S, t); POP(S) restituisce t e non modifica la pila S
- ▶ la sequenza Push(S, t);Top(S) restituisce t

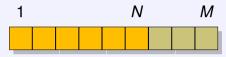
#### assiomi:

- ► SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
- ightharpoonup POP(S) e TOP(S) sono definiti se e solo se EMPTY(S) restituisce falso
- $\blacktriangleright$  EMPTY(S), SIZE(S) e TOP(S) non modificano la pila S
- EMPTY(S) restituisce vero se e solo se SIZE(S) restituisce 0
- ▶ la sequenza PUSH(S, t); POP(S) restituisce t e non modifica la pila S
- ► la sequenza Push(S, t);Top(S) restituisce t
- ► Push(S, t) incrementa Size(S) di 1
- ► Pop(S) decrementa Size(S) di 1

 usiamo un array statico di M celle per definire un'implementazione concreta del ADT pila

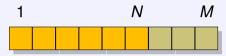


 usiamo un array statico di M celle per definire un'implementazione concreta del ADT pila



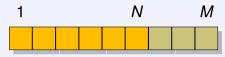
grazie al meccanismo LIFO (Last In First Out) conviene fare così:

 usiamo un array statico di M celle per definire un'implementazione concreta del ADT pila



- grazie al meccanismo LIFO (Last In First Out) conviene fare così:
  - gli elementi presenti nella pila occupano sempre le prime posizioni dell'array
  - quando ci sono N elementi, il prossimo elemento da estrarre è nella posizione N

 usiamo un array statico di M celle per definire un'implementazione concreta del ADT pila



- grazie al meccanismo LIFO (Last In First Out) conviene fare così:
  - gli elementi presenti nella pila occupano sempre le prime posizioni dell'array
  - quando ci sono N elementi, il prossimo elemento da estrarre è nella posizione N
- la scelta della struttura dati concreta "aggiunge un assioma":
  - ▶ Push(S, t) è definito se solo se Size(S)< M

Push(*S*, *t*)

```
PUSH(S, t)

if S.N \neq S.M then
S.N \leftarrow S.N + 1
S[N] \leftarrow t
else
erroroverflow
```

SIZE(S)

SIZE(S)
return S.N

EMPTY(S)

```
EMPTY(S)
if S.N == 0 then
  return true
return false
```

 $\mathsf{TOP}(S)$ 

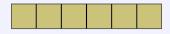
TOP(S)if S.N == 0 then
error underflow
else
return S[S.N]

Pop(S)

```
\begin{aligned} \mathsf{POP}(S) & \text{if } S.N == 0 \text{ then} \\ & \text{error} \textit{underflow} \\ & \text{else} \\ & S.N \leftarrow S.N - 1 \\ & \text{return } S[S.N + 1] \end{aligned}
```

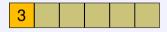
#### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



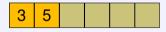
#### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



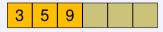
#### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



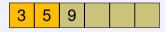
#### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



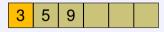
### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



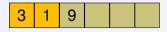
### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



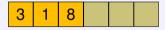
#### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



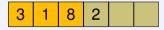
#### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



### Operazioni:

push(3), push(5), push(9), pop(), pop(), push(1), push(8), push(2), pop()



l'array darebbe la possibilità di inserimenti e estrazioni in una posizione qualsiasi

- l'array darebbe la possibilità di inserimenti e estrazioni in una posizione qualsiasi
- ma se il programmatore ha deciso di utilizzare l'ADT pila allora può interagire con la pila solo seconda la specifica del ADT

- l'array darebbe la possibilità di inserimenti e estrazioni in una posizione qualsiasi
- ma se il programmatore ha deciso di utilizzare l'ADT pila allora può interagire con la pila solo seconda la specifica del ADT
- l'implementazione concreta e la struttura dati
  - sono nascosti dietro una interfaccia

- l'array darebbe la possibilità di inserimenti e estrazioni in una posizione qualsiasi
- ma se il programmatore ha deciso di utilizzare l'ADT pila allora può interagire con la pila solo seconda la specifica del ADT
- l'implementazione concreta e la struttura dati
  - sono nascosti dietro una interfaccia
  - e possono essere modificate senza fare modifiche a programmi che usano l'ADT

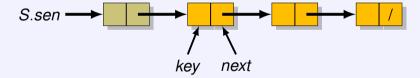
Utilizziamo una lista per realizzare la pila:

Utilizziamo una lista per realizzare la pila:

quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?

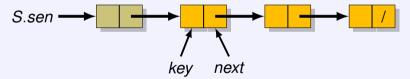
Utilizziamo una lista per realizzare la pila:

- quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?
- conviene una lista semplice ma con sentinella per non dover fare controlli



Utilizziamo una lista per realizzare la pila:

- quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?
- conviene una lista semplice ma con sentinella per non dover fare controlli



 conviene tener conto del numero di elementi che sarà denotato con S.N

 $\mathsf{Push}(\mathcal{S},t)$ 

PUSH(S, t)  $S.N \leftarrow S.N + 1$   $t.next \leftarrow S.sen.next$  $S.sen.next \leftarrow t$ 

SIZE(S)

SIZE(S) return S.N

EMPTY(S)

```
EMPTY(S)
if S.N == 0 then
  return true
return false
```

 $\mathsf{Top}(\mathcal{S})$ 

TOP(S)

if S.N == 0 then

errorunderflow

else

return S.sen.next

Pop(S)

```
Pop(S)

if S.N == 0 then

errorunderflow

else

S.N \leftarrow S.N - 1

t \leftarrow S.sen.next

S.sen.next \leftarrow S.sen.next.next

return t
```

complessità temporale delle operazioni?

complessità temporale delle operazioni? sono tutte O(1)

- complessità temporale delle operazioni? sono tutte O(1)
- complessità spaziale delle strutture? con l'array O(M) (proporzionale al numero massimo di elementi), con le liste O(N) (ma c'è l'overhead dovuto ai puntatori)

- complessità temporale delle operazioni? sono tutte O(1)
- complessità spaziale delle strutture? con l'array O(M) (proporzionale al numero massimo di elementi), con le liste O(N) (ma c'è l'overhead dovuto ai puntatori)
- con l'array bisogna stabilire a priori il numero massimo di elementi, con le liste no

# 2. Utilizzo della struttura dati pila

chiamate ricorsive di funzioni

# 2. Utilizzo della struttura dati pila

- chiamate ricorsive di funzioni
- visita in profondità di grafi

# 2. Utilizzo della struttura dati pila

- chiamate ricorsive di funzioni
- visita in profondità di grafi
- valutazione di un'espressione in notazione postfissa

In una coda i dati vengono estratti nell'ordine in cui sono stati inseriti.

In una coda i dati vengono estratti nell'ordine in cui sono stati inseriti.

#### Terminologia:

► enqueue: inserire un elemento nella coda

In una coda i dati vengono estratti nell'ordine in cui sono stati inseriti.

#### Terminologia:

- enqueue: inserire un elemento nella coda
- dequeue: estrarre un elemento dalla coda

In una coda i dati vengono estratti nell'ordine in cui sono stati inseriti.

#### Terminologia:

- enqueue: inserire un elemento nella coda
- dequeue: estrarre un elemento dalla coda
- front: restituisce il primo elemento nella coda

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

9 5 3

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

8 1 9

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

2 8 1 9

#### Operazioni:

queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue()

#### Coda:

2 8 1

### 3. Coda come ADT

**collezione dati**: elementi di qualunque tipo *T* di dati

- ▶ collezione dati: elementi di qualunque tipo T di dati
- **▶** operazioni:
  - ▶ void ENQUEUE(Queue Q, T t)
  - ► T DEQUEUE(Queue Q)
  - ▶ T FRONT(Queue Q)
  - ▶ bool Empty(Queue Q)
  - ▶ int SIZE(Queue Q)

► assiomi:

- ▶ assiomi:
  - ► SIZE(Q), EMPTY(Q) e ENQUEUE(Q, t) sono sempre definiti
  - ▶ DEQUEUE(Q) e FRONT(Q) sono definiti se e solo se EMPTY(Q) restituisce falso

- ► SIZE(Q), EMPTY(Q) e ENQUEUE(Q, t) sono sempre definiti
- DEQUEUE(Q) e FRONT(Q) sono definiti se e solo se EMPTY(Q) restituisce falso
- ightharpoonup EMPTY(Q), SIZE(Q) e FRONT(Q) non modificano la coda Q

- ► SIZE(Q), EMPTY(Q) e ENQUEUE(Q, t) sono sempre definiti
- DEQUEUE(Q) e FRONT(Q) sono definiti se e solo se EMPTY(Q) restituisce falso
- ightharpoonup EMPTY(Q), SIZE(Q) e FRONT(Q) non modificano la coda Q
- ► EMPTY(Q) restituisce vero se e solo se SIZE(Q) restituisce 0

- ► SIZE(Q), EMPTY(Q) e ENQUEUE(Q, t) sono sempre definiti
- DEQUEUE(Q) e FRONT(Q) sono definiti se e solo se EMPTY(Q) restituisce falso
- EMPTY(Q), SIZE(Q) e FRONT(Q) non modificano la coda Q
- EMPTY(Q) restituisce vero se e solo se SIZE(Q) restituisce 0
- Se Size(Q)= N e viene effettuata ENQUEUE(Q, t), allora dopo N esecuzione di Dequeue(Q) abbiamo Front(Q)= t

- ► SIZE(Q), EMPTY(Q) e ENQUEUE(Q, t) sono sempre definiti
- DEQUEUE(Q) e FRONT(Q) sono definiti se e solo se EMPTY(Q) restituisce falso
- EMPTY(Q), SIZE(Q) e FRONT(Q) non modificano la coda Q
- EMPTY(Q) restituisce vero se e solo se SIZE(Q) restituisce 0
- se SIZE(Q)= N e viene effettuata ENQUEUE(Q, t), allora dopo N esecuzione di DEQUEUE(Q) abbiamo FRONT(Q)= t
- ▶ se FRONT(Q)= t allora DEQUEUE(Q) estrae t dalla coda

- ► SIZE(Q), EMPTY(Q) e ENQUEUE(Q, t) sono sempre definiti
- DEQUEUE(Q) e FRONT(Q) sono definiti se e solo se EMPTY(Q) restituisce falso
- ► EMPTY(Q), SIZE(Q) e FRONT(Q) non modificano la coda Q
- EMPTY(Q) restituisce vero se e solo se SIZE(Q) restituisce 0
- se SIZE(Q)= N e viene effettuata ENQUEUE(Q, t), allora dopo N esecuzione di DEQUEUE(Q) abbiamo FRONT(Q)= t
- ▶ se FRONT(Q)= t allora DEQUEUE(Q) estrae t dalla coda
- ENQUEUE(Q, t) incrementa SIZE(Q) di 1
- ▶ DEQUEUE(Q) decrementa SIZE(Q) di 1

Usiamo un array statico di *M* celle per definire un'implementazione:

anche in questo caso conviene tenere gli elementi nelle prime posizioni dell'array?

Usiamo un array statico di *M* celle per definire un'implementazione:

anche in questo caso conviene tenere gli elementi nelle prime posizioni dell'array? no! perché?

Usiamo un array statico di *M* celle per definire un'implementazione:

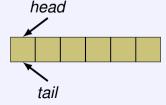
- anche in questo caso conviene tenere gli elementi nelle prime posizioni dell'array? no! perché?
  - se l'elemento da estrarre è nella prima posizione allora DEQUEUE(Q) richiede spostare gli elementi rimanenti
  - se l'elemento da estrarre è nell'ultima posizione allora ENQUEUE(Q) richiede spostare gli elementi presenti

Usiamo un array statico di *M* celle per definire un'implementazione:

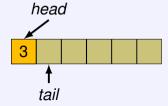
- anche in questo caso conviene tenere gli elementi nelle prime posizioni dell'array? no! perché?
  - se l'elemento da estrarre è nella prima posizione allora DEQUEUE(Q) richiede spostare gli elementi rimanenti
  - se l'elemento da estrarre è nell'ultima posizione allora ENQUEUE(Q) richiede spostare gli elementi presenti
  - ► sarebbero operazioni da *O*(*N*)

Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.

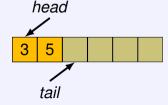
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



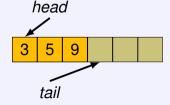
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



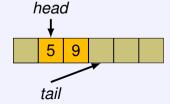
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



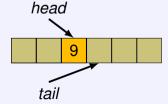
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



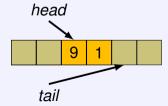
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



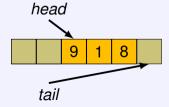
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



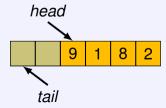
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



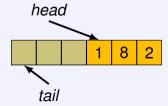
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



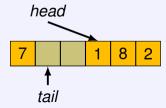
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



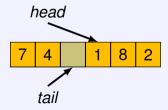
Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



Useremo l'array in maniera "circolare" tenendo conto di dove si trova l'inizio (head) e la fine (tail) della coda.



Q. head indica la posizione da dove estrarre l'elemento successivo

- Q.head indica la posizione da dove estrarre l'elemento successivo
- Q.tail indica la posizione dove inserire l'elemento successivo

- Q.head indica la posizione da dove estrarre l'elemento successivo
- Q.tail indica la posizione dove inserire l'elemento successivo
- come si controlla se la coda sia vuota?

- Q.head indica la posizione da dove estrarre l'elemento successivo
- Q.tail indica la posizione dove inserire l'elemento successivo
- come si controlla se la coda sia vuota?

 $Q.head == Q.tail \iff$  la coda è vuota

- Q.head indica la posizione da dove estrarre l'elemento successivo
- Q.tail indica la posizione dove inserire l'elemento successivo
- come si controlla se la coda sia vuota?

$$Q.head == Q.tail \iff$$
 la coda è vuota

di conseguenza possiamo gestire M – 1 elementi al massimo con un array di M celle

SIZE(Q)

SIZE(Q) **if**  $Q.tail \ge Q.head$  **then return** Q.tail - Q.head**return** Q.M - (Q.head - Q.tail)

```
SIZE(Q)

if Q.tail \ge Q.head then

return Q.tail - Q.head

return Q.M - (Q.head - Q.tail)

EMPTY(Q)
```

```
SIZE(Q)

if Q.tail \geq Q.head then

return Q.tail - Q.head

return Q.M - (Q.head - Q.tail)

EMPTY(Q)

if Q.tail == Q.head then

return true

return false
```

```
SIZE(Q)
 if Q.tail > Q.head then
    return Q.tail - Q.head
 return Q.M - (Q.head - Q.tail)
EMPTY(Q)
 if Q.tail == Q.head then
    return true
 return false
NEXTCELL(Q, c)
```

```
SIZE(Q)
 if Q.tail \geq Q.head then
    return Q.tail - Q.head
 return Q.M - (Q.head - Q.tail)
EMPTY(Q)
 if Q tail == Q head then
    return true
 return false
NEXTCELL(Q, c)
 if c \neq Q.M then
    return c+1
 return 1
```

ENQUEUE(Q, t)

```
ENQUEUE(Q, t)

if SIZE(Q) \neq Q.M - 1 then

Q[Q.tail] \leftarrow t

Q.tail \leftarrow NEXTCELL(Q,Q.tail)

else

erroroverflow
```

```
\begin{array}{l} \mathsf{ENQUEUE}(Q,t) \\ \mathbf{if} \ \mathsf{SIZE}(Q) \ \neq Q.M-1 \ \mathbf{then} \\ Q[Q.tail] \leftarrow t \\ Q.tail \leftarrow \mathsf{NEXTCELL}(\mathsf{Q,Q.tail}) \\ \mathbf{else} \\ \mathbf{error} \mathsf{overflow} \\ \mathsf{FRONT}(Q) \end{array}
```

```
ENQUEUE(Q, t)
 if SIZE(Q) \neq Q.M-1 then
     Q[Q.tail] \leftarrow t
     Q.tail \leftarrow NEXTCELL(Q,Q.tail)
 else
     erroroverflow
FRONT(Q)
 if SIZE(Q) == 0 then
     errorunderflow
 else
     return Q[Q.head]
```

 $\mathsf{DEQUEUE}(Q)$ 

```
DEQUEUE(Q)

if SIZE(Q) == 0 then

error underflow

else

t \leftarrow Q[Q.head]
Q.head \leftarrow NEXTCELL(Q,Q.head)

return t
```

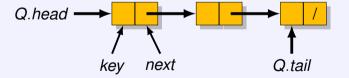
Utilizziamo una lista per realizzare la coda:

quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?

- quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?
- inserimenti vengono fatti in testa, estrazioni in coda

- quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?
- inserimenti vengono fatti in testa, estrazioni in coda
- usiamo una lista semplice ma aggiungiamo un puntatore all'ultimo elemento della coda

- quale tipo di lista conviene utilizzare: doppiamente concatenate, circolari?
- inserimenti vengono fatti in testa, estrazioni in coda
- usiamo una lista semplice ma aggiungiamo un puntatore all'ultimo elemento della coda



Q.head indica l'elemento da estrarre

- Q.head indica l'elemento da estrarre
- Q.tail indica l'ultimo elemento inserito

- Q.head indica l'elemento da estrarre
- Q.tail indica l'ultimo elemento inserito
- come si controlla se la coda sia vuota?

- Q.head indica l'elemento da estrarre
- Q.tail indica l'ultimo elemento inserito
- come si controlla se la coda sia vuota?

 $Q.head == nil \iff$  la coda è vuota

- Q.head indica l'elemento da estrarre
- Q.tail indica l'ultimo elemento inserito
- come si controlla se la coda sia vuota?

$$Q.head == nil \iff la coda è vuota$$

ma comunque teniamo conto del numero di elementi in Q.N

ENQUEUE(Q, t)

```
ENQUEUE(Q, t)

if Q.N == 0 then
Q.head \leftarrow t
Q.tail \leftarrow t
else
Q.tail.next \leftarrow t
Q.tail \leftarrow t
Q.N \leftarrow Q.N + 1
```

SIZE(Q)

SIZE(Q)
return Q.N

 $\mathsf{EMPTY}(Q)$ 

```
EMPTY(Q)

if Q.N == 0 then

return true

return false
```

FRONT(Q)

FRONT(Q)

if Q.N == 0 then

errorunderflow

else

return Q.head

 $\mathsf{DEQUEUE}(Q)$ 

```
\begin{aligned} \mathsf{DEQUEUE}(Q) \\ & \text{if } Q.N == 0 \text{ then} \\ & & \text{error} underflow \\ & \textbf{else} \\ & t \leftarrow Q.head \\ & Q.head \leftarrow Q.head.next \\ & Q.N \leftarrow Q.N - 1 \\ & \text{return } t \end{aligned}
```

complessità temporale delle operazioni?

complessità temporale delle operazioni? sono tutte O(1)

- complessità temporale delle operazioni? sono tutte O(1)
- complessità spaziale delle strutture? con l'array O(M) (proporzionale al numero massimo di elementi), con le liste O(N) (ma c'è l'overhead dovuto ai puntatori)

- complessità temporale delle operazioni? sono tutte O(1)
- complessità spaziale delle strutture? con l'array O(M) (proporzionale al numero massimo di elementi), con le liste O(N) (ma c'è l'overhead dovuto ai puntatori)
- con l'array bisogna stabilire a priori il numero massimo di elementi, con le liste no

### 3. Utilizzo della struttura dati coda

buffer

#### 3. Utilizzo della struttura dati coda

- buffer
- visita in ampiezza di grafi

#### 3. Utilizzo della struttura dati coda

- buffer
- visita in ampiezza di grafi
- simulazione