

Minheap  $\rightarrow$  priorità numeri piccoli

Maxheap  $\rightarrow$  priorità numeri grandi

Ogni nodo ha sempre priorità più alta o uguale rispetto ai suoi figli.  
La maggior parte delle operazioni impiega  $O(\log n)$  perché c'è un albero bilanciato tranne l'ultimo livello in cui i nodi si "ammassano" in un solo lato.

Heap struttura dati efficiente

La sua rappresentazione fisica è un array.

Il livello fisico è un array, mentre il livello astratto è un albero.  
Caso diverso per l'array, due rappresentazioni fisica e astratta corrispondono.

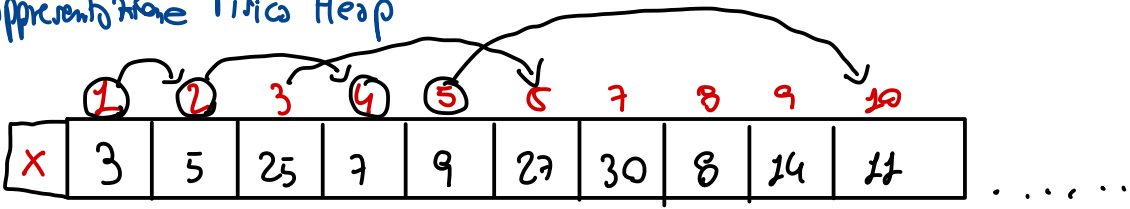
Array



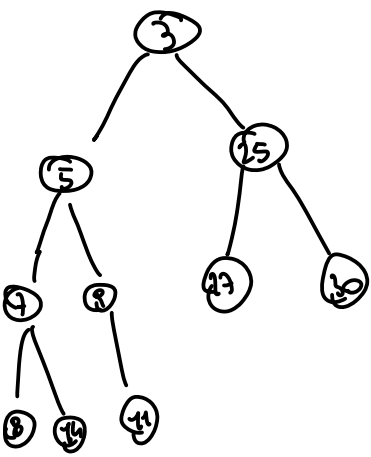
Lista (Rappresentazione astratta)



# Rappresentazione Fisica Heap

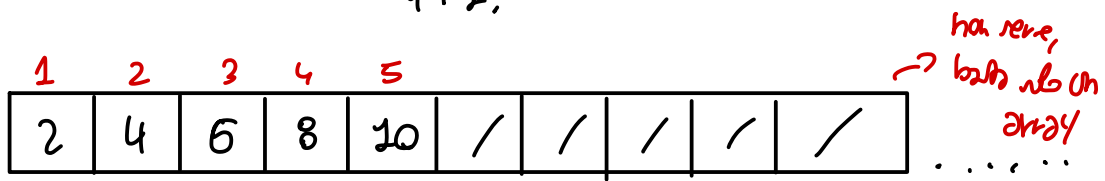


## Min Heap



Ordinando così però perdiamo le informazioni che avevamo nell'albero. Un modo sarebbe allocare un altro array e trarre le informazioni che ci servono.

I fratelli in questa configurazione sono catalogati. Basta che trovo il figlio sinistro, trovo anche il destro, visto che la nostra posizione sarà  $i+1$ .



L'albero è "orientato" da sinistra a destra.

Se trovo il figlio sinistro  $\Rightarrow$  ho trovato il figlio destro.

Figlio destro  $\Rightarrow$  che trovo il figlio sinistro.

Rappresentare tutto con 2 array solo ha un vantaggio di usare poca memoria.

Trovare i figli con un unico array

Se voglio trovare informazioni padre-figlio, basta un solo array.  
padre  $i \rightarrow 2i$ .

I puntatori sono implicati nella struttura che sto utilizzando.

Pseudo-Codice

LEFT(x)

return  $x \rightarrow \text{getleft}()$ ;

---

PCODICE TROVARE I FIGLI

LEFT(i)

RIGHT(i)

return  $2i$ ;

return  $2i + 1$ ;

In questo modo l'operazione è veloce, e gli elementi dell'array sono contigui.

Conviene per queste operazioni, indice 0 cells vuoto ed inizio da indice 1.

PSEUDO-CODICE TROVARE IL PARENT

PARENT(i)

return  $\lfloor \frac{i}{2} \rfloor$ ; (floor di  $\frac{i}{2}$ )

$$\begin{array}{r} 101 \rightarrow 1010 \text{ or } 1 \\ \underline{0001} \\ 1011 \end{array}$$

Piuttosto di moltiplicare, uniamo  
i bit per shiftare i numeri  
binari e moltiplicare per 2.

MOLTIPLICAZIONE BIT A BIT

LEFT(i)

RIGHT(i)

return  $(i \ll 1)$ ;

return  $(i \ll 1 | 1)$ ;

PARENT(i)  
return (i > 1);

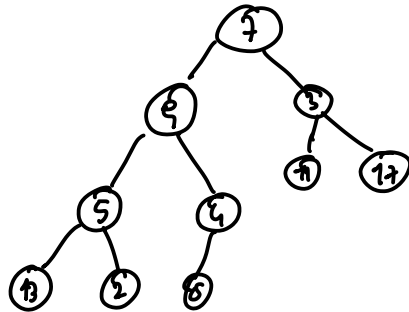
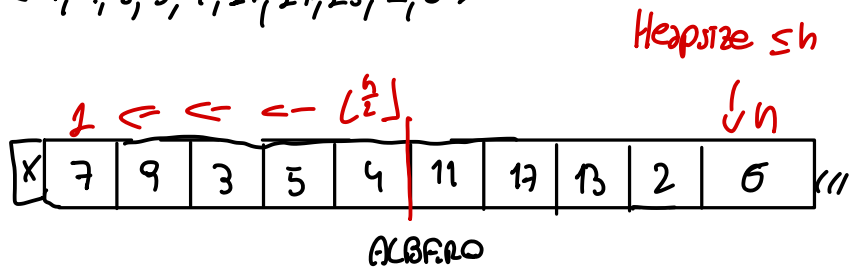
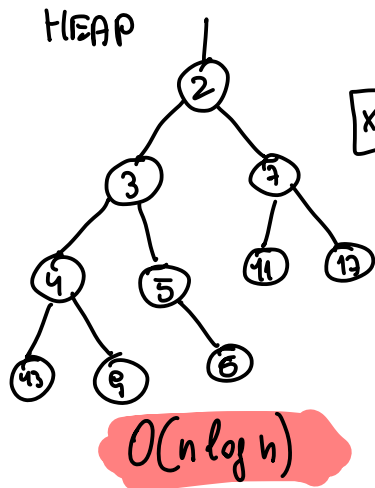
1010 >> 2 → 101    pari e dispari  
1011 >> 2 → 101    non importa,  
il LSB viene perso.

L'Heap è quello che conosciamo a livello astratto.

Fisicamente, l'Heap è un array in cui è possibile ricostruire la struttura astratta grazie agli indici. (Elementi ordinati da sin. a destra)

Come costruire un Heap?

ESEMPIO →  $S = \langle 7, 9, 3, 5, 4, 11, 17, 13, 2, 6 \rangle$



In un albero fisico, possono esserci sottorecchi. In questo caso abbiamo 5 foglie ( $n \text{ nodi} / 2$ ).

Le foglie sono sempre Heap, chiamano heapify dai livelli più bassi fino al livello più alto.

Inizio a percolare le foglie da sinistra a destra, trovando il primo nodo in cui chiamare la procedura.  $\frac{n}{2}$  è il primo elemento a non essere una foglia nell'array.

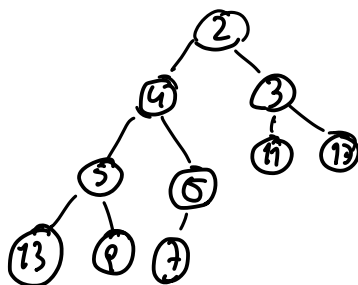
PSEUDO-CODICE BUILD MIN-HEAP

BUILD\_MIN-HEAP ( $A, n$ )

FOR  $i \leftarrow \lfloor \frac{n}{2} \rfloor$  DOWN TO 1 DO

HEAPIFY ( $A, i$ );  $O(n)$

DEPO PROCEDURA:



IMP:

Se costruiamo un heap incrementando elementi  $\rightarrow O(n \log n)$ ;

Se costruiamo un heap da un array  $\rightarrow O(n)$ .

PSEUDO-CODICE HEAPIFY SU UN ARRAY

HEAPIFY ( $A, i$ )

$l \leftarrow \text{left}(i)$  calcola un indice posizione

$r \leftarrow \text{right}(i)$

$\text{min} \leftarrow i$

if ( $l \leq \text{Heapsize}$  AND  $A[l] < A[\text{min}]$ ) then  $\text{min} \leftarrow l$

if ( $r \leq \text{Heapsize}$  AND  $A[r] < A[\text{min}]$ ) then  $\text{min} \leftarrow r$

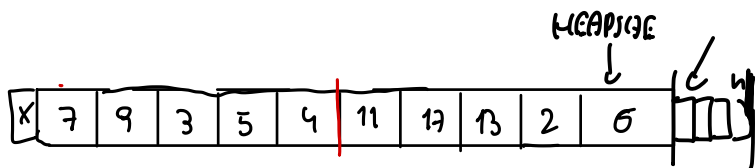
if ( $\text{min} \neq i$ ) then {swap( $A, i, \text{min}$ ); HEAPIFY ( $A, \text{min}$ ); }

## Inserimento

Se con un Heap c'era il problema di capire come far andare il numero "nel posto giusto", ora nell'array è molto più semplice. L'elemento in più verrà messo in posizione  $\text{HeapSize} + 1$ .

### EXTRACT-MIN(A)

SWAP(A, 1,  $\text{HeapSize}$ );



$\text{HeapSize} \leftarrow \text{HeapSize} - 1$ ;

HEAPIFY(A, 1);

### INSERT(A, K)

$A[\text{HeapSize} + 1] \leftarrow K$ ;

$\text{HeapSize} \leftarrow \text{HeapSize} + 1$ ;

$i \leftarrow \text{HeapSize}$  ; elemento da inserire

$P \leftarrow \text{PARENT}(i)$  ; padre dell'elemento nuovo

WHILE ( $P \neq 0$  AND  $A[P] > A[i]$ ) ciclo per inserire  
e

SWAP(A, i, P); mantenere l'ord. parziale

$i \leftarrow P$ ;

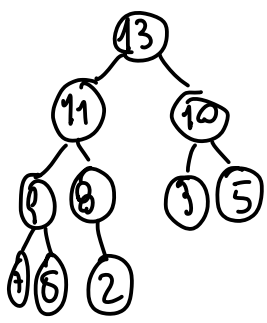
$P \leftarrow \text{PARENT}(i)$ ;

# ORDINAMENTO ARRAY

A

7	13	5	6	2	3	10	9	11	8
---	----	---	---	---	---	----	---	----	---

BUILD MAX-HEAP



PROCEDURA

13	11	10	9	8	3	5	7	6	2
----	----	----	---	---	---	---	---	---	---

PROCEDURA EXTRACT-MAX

11	9	10	7	8	3	5	2	6	13
----	---	----	---	---	---	---	---	---	----

Possiamo ordinare un array tramite l'extract max della procedura heap.

RISULTATO FINALE .....

2	3	5	6	7	8	9	10	11	13
---	---	---	---	---	---	---	----	----	----

## Algoritmo Heapsort(A, n)

Come il selection sort ma in tempo  $\Theta(n \lg n)$ .

Heapsort(A, n)

BUILD-MAX-HEAP(A, n)  $\leftarrow \Theta(n)$

for  $i \leftarrow 1$  to  $n-1$  do

EXTRACT-MAX(A)  $\leftarrow \Theta(\lg n)$

Abbiamo usato una struttura dati per creare algoritmi molto efficienti o soluzioni "bravi".

Avendo il heap, il massimo lo trovi in tempo logaritmico.

L'HeapSort lavora in loco. L'Heap implementa l'albero direttamente dentro l'Array. L'Heapsort si potrebbe implementare anche in maniera stabile. Heapsort è migliore del mergesort.