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 tipodi dato astratto (abtrasct data type, ADT)
- ▶ specificare pile e code come ADT e definire due diverse implementazioni

1. Tipi di dati

- i linguaggi di programmazione tipati forniscono tipi predefiniti
- ogni tipo di dato è associato con un insieme di valori e operatori:
 - ▶ unsigned int: 0, 1, 2, ... con operazioni +, -, ...
 - boolean: T, F con operazioni ¬, ∧, ...
- 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

1. Tipo di dato astratto (abstract data type, ADT)

- 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

1. Tipo di dato astratto (abstract data type, ADT)

- 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.

2. Pile (stack)

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

2. Pile (stack)

Operazioni:

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

Pila finale:

8

_1

3

2. Pila come ADT

- ▶ 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)

2. Pila come ADT



- ▶ SIZE(S), EMPTY(S) e PUSH(S, t) sono sempre definiti
- ▶ 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



- 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</p>

```
Push(S, t)
 if S.N \neq S.M then
     S.N \leftarrow S.N + 1
     S[N] \leftarrow t
 else
      erroroverflow
SIZE(S)
 return S.N
EMPTY(S)
 if S.N == 0 then
     return true
 return false
```

```
Top(S)

if S.N == 0 then
errorunderflow
else
return S[S.N]

Pop(S)
if S.N == 0 then
errorunderflow
else
S.N \leftarrow S.N - 1
return S[S.N + 1]
```

Operazioni:

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

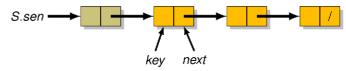
Pila finale:



- 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:

- 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

```
\begin{array}{lll} \mathsf{PUSH}(S,t) & \mathsf{ToP}(S,t) & \mathsf{ToP}(S,t) & \mathsf{if} \ S.N \leftarrow S.N + 1 & \mathsf{if} \ S.N \leftarrow S.sen.next \\ S.sen.next \leftarrow t & \mathsf{else} \\ \mathsf{SIZE}(S) & \mathsf{return} \ S.N & \mathsf{POP}(S,t) & \mathsf{if} \ S.N = 0 \ \mathsf{then} \\ & \mathsf{return} \ true & \mathsf{return} \ true & \mathsf{else} \\ & \mathsf{return} \ false & \mathsf{else} \end{array}
```

```
Top(S)
 if SN == 0 then
      errorunderflow
 else
     return S.sen.next
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
```

2. Confronto delle due implementazioni

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

3. Code (queue)

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

3. Code (queue)

Operazioni:

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

Coda finale:

3. Coda come ADT

- ▶ 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)

3. Coda come ADT

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
- ► 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

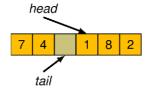
Usiamo un array statico di *M* celle per definire un'implementazione:

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

Operazioni: queue(3), queue(5), queue(9), dequeue(), dequeue(), queue(1), queue(8), queue(2), dequeue(), queue(7), queue(4).

Coda finale:



- 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?

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

```
SIZE(Q)

if Q.tail \ge 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 \ne Q.M then

return 1
```

```
ENQUEUE(Q, t)

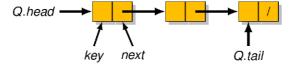
if SIZE(Q) \neq Q.M - 1 then
Q[Q.tail] \leftarrow t
Q.tail \leftarrow NEXTCELL(Q,Q.tail)
else
erroroverflow

FRONT(Q)
if SIZE(Q) == 0 then
errorunderflow
else
return Q[Q.head]
```

```
\begin{aligned} \mathsf{DEQUEUE}(Q) \\ & \text{if } \mathsf{SIZE}(Q) == 0 \text{ then} \\ & \text{error} underflow \\ & \textbf{else} \\ & t \leftarrow Q[Q.head] \\ & Q.head \leftarrow \mathsf{NEXTCELL}(Q,Q.head) \\ & \text{return } t \end{aligned}
```

Utilizziamo una lista per realizzare la 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.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)
                                        FRONT(Q)
 if Q.N == 0 then
                                          if Q.N == 0 then
     Q.head \leftarrow t
                                              errorunderflow
     Q tail \leftarrow t
                                          else
 else
                                              return Q.head
     Q tail next \leftarrow t
                                        DEQUEUE(Q)
     Q.tail \leftarrow t
                                          if Q.N == 0 then
 Q.N \leftarrow Q.N + 1
                                              errorunderflow
SIZE(Q)
                                          else
 return Q.N
                                              t \leftarrow Q.head
                                              Q head ← Q head next
EMPTY(Q)
                                              Q.N \leftarrow Q.N - 1
 if \Omega.N == 0 then
                                              return t
     return true
 return false
                                        (...sentinella aiuterebbe?)
```

3. Confronto delle due implementazioni

- 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
- visita in ampiezza di grafi
- simulazione

