

## Problema 1 Analisi algoritmo

Si considerino i metodi Java di seguito illustrati.

```
// c.length > k >= 0
static double horner(double c[], int k, double x) {
    double r = c[k];
    if(k < c.length - 1)
        return x*horner(c, k+1, x) + r;
    return r;
}

static double horner(double c[], double x) {
    return horner(c, 0, x);
}
```

Sviluppare, *argomentando adeguatamente* (il 50% del punteggio dell'esercizio sarà sulle argomentazioni addotte), quanto segue:

- (a) Determinare il costo temporale asintotico dell'algoritmo descritto da `horner(double[], double)` in funzione della dimensione dell'input. [4/30]

a)

L' algoritmo `horner(double[], double)` consiste in una chiamata all'alg

`horner(double[], int, double)`, ed il suo costo temporale asintotico

é dato dal costo di quest'ultimo. `horner(double[], int, double)` ha lo stesso input del primo alg, più un intero  $k$

compreso fra 0 e la dimensione dell'array in input. L' alg consta di una

assegnazione, di un confronto, e di una chiamata ricorsiva, che ne è

l'istruzione dominante. La chiamata verrà eseguita al più  $n = c.length()$  volte,

nel caso in cui il valore iniziale di  $k$  sia 0 esattamente  $c.length()$  volte

(cioè la dimensione dell'array in input), pertanto il costo asintotico

temporale di `horner(double[], double)` sarà  $\Theta(n)$ , vale a dire che il costo

cresce linearmente con la dimensione dell'input.

- (b) Definire il significato di *ricorsione di coda* e spiegare se `horner(double[], int, double)` presenta una ricorsione di coda oppure no. [2/30]

Per ricorsione di coda si intende quel tipo di ricorsione lineare ove la chiamata ricorsiva costituisce l'ultima istruzione eseguita da un algoritmo. In questi casi è spesso possibile eliminare la ricorsione con un semplice ciclo. `horner(double[], int, double)` presente una ricorsione di coda in quanto la chiamata ricorsiva costituisce l'ultima istruzione eseguita, di fatto quasi l'unica, eccetto naturalmente per il caso base.

### 3 ALGORITMI

- (a) Per il problema  $\mathcal{A}$  sono noti un algoritmo di costo  $\Theta(n^2)$ , un secondo di costo  $\Theta(n^2 \log n)$  e un lower bound  $\Omega(n \log n)$ . Poiché molti ricercatori stanno ancora studiando il problema è lecito attendersi la scoperta di nuovi e più efficienti algoritmi. Alla luce delle informazioni riportate, qual è il limite inferiore all'upper bound di un nuovo formidabile algoritmo? Discutere dettagliatamente. [4/30]

a)

Per quanto è dato sapere il miglior upper bound ottenibile risulta essere  $\Omega(n \log n)$  se non fosse così infatti verrebbe meno quanto detto in ipotesi, ovvero che il problema è  $\Omega(n \log n)$ .

- (b) Pare che nel 2050 saranno disponibili nuovi processori e nuove architetture di calcolo in cui i confronti fra valori avranno costo nullo, mentre le assegnazioni di valori atomici continueranno ad avere costo costante. Quale algoritmo di ordinamento diverrebbe in quel caso preferibile? Discutere in dettaglio.<sup>1</sup> [5/30]

b)

Dato che i confronti tra valori avranno costo nullo conviene utilizzare un algoritmo di sorting semplice e robusto come selection sort, infatti questo effettua molti confronti ma sposta ogni valore della sequenza sola volta ( $N-1$  scambi).

l'algoritmo di selection sort si basa su una ricerca del valore massimo all'interno della sequenza da ordinare, partendo dal primo elemento si cerca nella restante sequenza il massimo e lo si scambia, si procede così fino a terminare la sequenza che risulterà ordinata.

- (c) Ad Alice viene posto il seguente problema: due grafi orientati rappresentati tramite liste di adiacenza vengono forniti in input a un algoritmo: come può questo stabilire se i due grafi sono lo stesso grafo? Alice è conscia del fatto che per lo stesso grafo esistono molte rappresentazioni per lista di adiacenza che differiscono per l'ordine con cui gli adiacenti di un nodo compaiono in ogni lista; ciascun nodo ha un campo informativo *key*, intero positivo, che univocamente identifica un nodo del grafo. Puoi aiutarla?

[4/30]

c)

Partendo dal presupposto che due grafi uguali contengono nodi uguali, ogni nodo avrà la stessa chiave *key*.

Una possibile soluzione consiste nel:

- 1) Per ogni nodo trovare il corrispettivo dell'altro grafo (tramite chiave *key*).
- 2) eseguire una BFS\* semplificata per ognuno di quei nodi in cui, ad ogni livello si controlla la cardinalità delle code di priorità e gli elementi che essa contiene, se questi differiscono il grafo non è lo stesso.

(Essenzialmente nella coda di priorità che verrà creata per ognuno dei due nodi ad ogni livello avrò i nodi connessi a quello esaminato, se le due code differiscono il grafo non sarà uguale in quanto diretto.)

Ovviamente si può ammortizzare il costo medio con controlli che riguardano la cardinalità di nodi e archi all'interno del grafo (se un grafo ha  $n$  vertici e  $n$  archi anche l'altro li dovrà avere).

\*

BFS:

è una visita in ampiezza del grafo, in cui si costruiscono sequenze che contengono i nodi adiacenti appartenenti al nodo esaminato.

#### Problema 4 Intersezione di due dizionari

Due dizionari ordinati basati su chiavi intere sono gestiti attraverso due BST. Si richiede di scrivere un algoritmo (codice o pseudo-codice) che, dati due BST del tipo descritto, determina l'intersezione dei due dizionari, restituendone le chiavi in una lista fornita in output, ove le chiavi sono ordinate e presenti senza ripetizioni.

[6/30]

#### Algorithm intersetion

Input: due BST che rappresentano due dizionari

Output: una lista con le chiavi dei due dizionari ordinate e senza ripetizioni

```
l <- empty list
```

```
l1 <- empty list
```

```
l2 <- empty list
```

```
if t1.root == null and t2.root == null
```

```
    return l
```

```
else if t1.root != null and t2.root == null
```

```
    l <- inOrder(t1)
```

```
    return l
```

```
else if t1.root == null and t2.root != null
```

```
    l <- inOrder(t2)
```

```
    return l
```

```
else
```

```
    l1 <- inOrder(t1)
```

```
    l2 <- inOrder(t2)
```

```
    l <- merge(l1, l2)
```

## Algorithm inOrder

Input: un albero BST e un lista l vuota

Output: lista contenente i nodi del BST visitati con visita in-ordine

```
node <- t.root
```

```
if node.hasLeft()
```

```
    inOrder(node.left(), l)
```

```
l.add(node.getKey())
```

```
if node.hasRight()
```

```
    inOrder(node.right(), l)
```

```
return l
```

## esercizio 2.1

```
/*
 * Data una lista contenente un elenco di Centrali, ritorna un
 * puntatore al grafo completo avente:
 * - un nodo per ogni Centrale
 * - un arco per ogni coppia di Centrali (x,y) distinte
 */
public static Graph getCompleteGraph(LinkedList<Centrale> l1) {
    Graph graph = new Graph();
    for(Centrale c1 : l1) {
        graph.addNode(c1);
    }
    for(GraphNode n1 : graph.getNodes()) {
        Centrale c1 = (Centrale)n1.object;
        for(GraphNode n2 : graph.getNodes()) {
            if(n1.equals(n2)) {
                continue;
            }
            Centrale c2 = (Centrale)n2.object;
            graph.addEdge(n1, n2, graph.INF);
        }
    }
    return graph;
}
```

```
}
```

## 2.2

```
public static void setWeightsInGraph(Graph g) {
    if(g==null)
        return;
    double[] min=new double[3];
    double app;
    GraphNode[] mingn= new GraphNode[3];
    for(int i=0; i<3; i++)
    {
        min[i]=Graph.INF;
        mingn[i]=null;
    }
    Iterator<GraphNode> it1=g.getNodes().iterator();
    Iterator<GraphNode> it2;
    GraphNode gn1;
    GraphNode gn2;
    while(it1.hasNext())
    {
        gn1=it1.next();
        it2=g.getNodes().iterator();
        while(it2.hasNext())
        {
            gn2=it2.next();
            app=dist((Centrale)gn1.object, (Centrale)gn2.object);
            if(gn1.equals(gn2)!=true && app!=0)
            {
                for(int i=0; i<3; i++)
                    if(app<min[i])
                        for(i=i; i<3; i++)
                        {
                            double app2;
                            GraphNode appgn;
                            app2=min[i];
                            min[i]=app;
                            app=app2;
                            appgn=mingn[i];
                            mingn[i]=gn2;
                            gn2=appgn;
                        }
            }
        }
    }
    for(int i=0;i<3;i++)
    {
        Iterator<GraphEdge> ige=g.getIncidentEdges(gn1).iterator();
        //ge.setWeight(min[i]);
        GraphEdge ge;
        while(ige.hasNext())
```

```

        {
            ge=ige.next();

if((Centrale)ge.getEdgeOpposite(gn1).object==(Centrale)mingn[i].object)
            ge.setWeight(min[i]);
        }
        min[i]=Graph.INF;
        mingn[i]=null;
    }
}
}

```

## 2.3

```

/*
    * Dato un grafo, ritorna una lista degli archi che minimizzano la
    * quantita' di cavo per connettere tutte le Centrali di g.
    */
    public static LinkedList<GraphEdge> getMinWire(Graph g) {
        int[] dimSets = new int[g.getNodes().size()];
        MinHeap<GraphEdge> minHeap = new MinHeap<GraphEdge>();
        LinkedList<GraphNode> listOfNodes = new
LinkedList<GraphNode>();
        int i = 0;
        for(GraphNode node : g.getNodes()) {
            dimSets[i] = 1;
            node.key = i;
            i++;
            listOfNodes.add(node);
            for(GraphEdge edge : node.incidentEdges) {
                minHeap.insert(edge.weight, edge);
            }
        }
        LinkedList<GraphEdge> edges = new LinkedList<GraphEdge>();
        while(!minHeap.isEmpty()) {
            GraphEdge edge = minHeap.removeMin().getValue();
            if(edge.n1.key != edge.n2.key) {
                edges.add(edge);
                int numOfSet1 = edge.n1.key;
                int numOfSet2 = edge.n2.key;
                if(dimSets[numOfSet1] <= dimSets[numOfSet2]) {
                    for(GraphNode n : g.getNodes()) {
                        if(n.key == numOfSet1) {
                            n.key = numOfSet2;
                        }
                    }
                    dimSets[numOfSet2] += numOfSet1;
                }else {
                    for(GraphNode n : g.getNodes()) {
                        if(n.key == numOfSet2) {
                            n.key = numOfSet1;
                        }
                    }
                    dimSets[numOfSet1] += numOfSet2;
                }
            }
        }
        return edges;
    }
}

```





---