



CSE2010 자료구조론

## **Week 3: Recursion, Array, Struct, Pointer**

**ICT융합학부 조용우**

# 목차

- Recursion
- Array, Struct, Pointer



# Recursion



# 순환(Recursion)

- 알고리즘이나 함수가 수행 도중에 자기 자신을 다시 호출하여 문제를 해결하는 방법
  - 정의자체가 순환적으로 되어 있는 경우에 적합
- 함수의 순환(재귀)호출(recursive call) 사용
  - 문제 또는 사용되는 자료구조가 재귀적으로 정의되어 있을 때
  - 문제 해결이 용이, 알고리즘 정확성 증명이 용이
  - 시간, 공간 사용이 비효율적임



# 순환(Recursion) 예

- 팩토리얼

$$n! = \begin{cases} 1 & n = 0, \\ n * (n-1)! & n \geq 1 \end{cases}$$

- 피보나치 수열

$$fib(n) = \begin{cases} 0 & \text{if } n = 0 \\ 1 & \text{if } n = 1 \\ fib(n-2) + fib(n-1) & \text{otherwise} \end{cases}$$

- 이항계수

$${}_nC_k = \begin{cases} 1 & n = 0 \text{ or } n = k \\ {}_{n-1}C_{k-1} + {}_{n-1}C_k & \text{otherwise} \end{cases}$$

- 하노이탑, 이진탐색, ...

# 팩토리얼 구현

- 팩토리얼 정의

$$n! = \begin{cases} 1 & n = 0 \\ n * (n-1)! & n \geq 1 \end{cases}$$

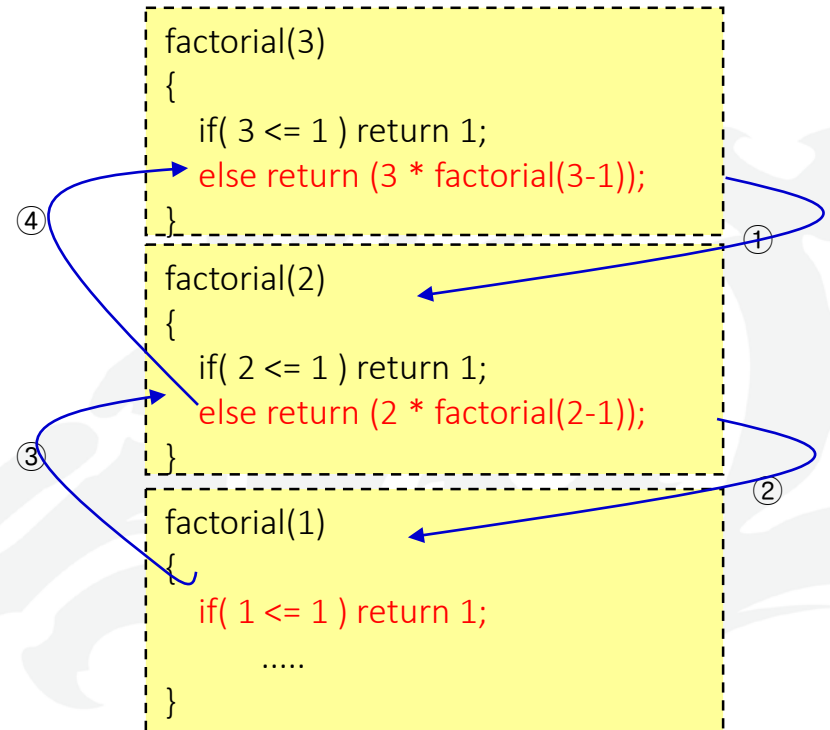
- 팩토리얼 구현

```
int factorial(int n)
{
    if( n <= 1 )
        return(1);
    else
        return (n * factorial(n-1));
}
```

# 팩토리얼 호출 순서

■ factorial(3)?

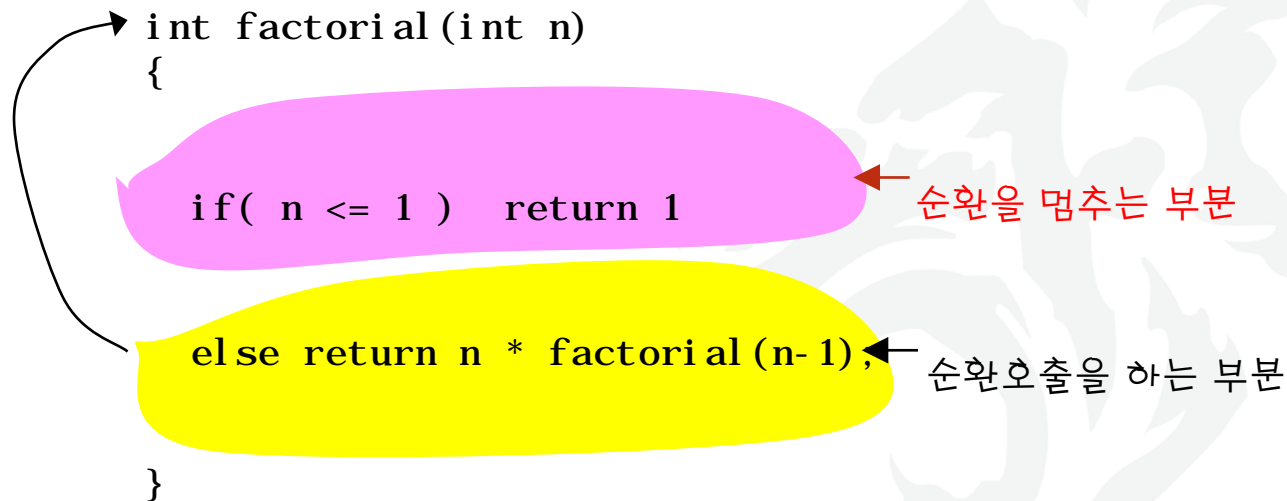
$$\begin{aligned}\text{factorial}(3) &= 3 * \text{factorial}(2) \\ &= 3 * 2 * \text{factorial}(1) \\ &= 3 * 2 * 1 \\ &= 6\end{aligned}$$



# 순환 알고리즘의 구조

## ■ 순환 알고리즘은 다음의 부분을 포함

- 순환 호출을 하는 부분
- 순환 호출을 멈추는 부분



## ■ 만약 순환 호출 멈추는 부분이 없다면?

- 시스템 오류가 발생할 때까지 무한정 호출



# 순환 vs. 반복

- 컴퓨터에서의 되풀이
  - “순환(recursion)”
    - 순환적인 문제에서는 자연스러운 방법
    - 함수 호출의 오버헤드
  - “반복(iteration)”
    - 수행속도가 빠름
    - 순환적인 문제에 대해서는 프로그램 작성이 어려울 수 있음
- 대부분의 순환은 반복으로 바꾸어 작성할 수 있음

# 팩토리얼 함수의 반복구현

- 팩토리얼 함수 반복적 정의

$$n! = 1$$

$$n! = \underbrace{n \times (n-1) \times (n-2) \times \dots \times 1}_{\text{loop}}$$

if  $n = 0$

if  $n > 0$

```
int factorial_iter(int n)
{
    int i, f = 1;
    for(i=n; i>; i--)
        f = f * i;
    return(f);
}
```

# 복잡도 비교

- 공간 복잡도

$$S_I(n) = \Theta(1)$$

$$S_R(n) = \Theta(n)$$

- 시간 복잡도

$$T_I(n) = n = \Theta(n)$$

$$T_R(0) = 0$$

$$T_R(n) = 1 + T_R(n-1)$$

$$= 1 + 1 + T_R(n-2)$$

$$= 1 + 1 + 1 + T_R(n-3)$$

...

$$= \underbrace{1 + 1 + \dots + 1}_n + T_R(0)$$

$$= n$$

$$= \Theta(n)$$

} n

# 거듭제곱 프로그래밍(1)

- 숫자  $x$ 의  $n$ 제곱값을 구하는 문제:  $x^n$
- 반복적인 방법

```
double slow_power(double x, int n)
{
    int i;
    double r = 1.0;
    for(i=0; i<n; i++)
        r = r * x;
    return(r);
}
```

# 거듭제곱 프로그래밍(2)

## ■ 순환적인 방법

```
power(x, n)
```

```
if n=0
```

```
    then return 1;
```

```
else if n이 짝수
```

```
    then return power(x2, n/2);
```

```
else if n이 홀수
```

```
    then return x*power(x2, (n-1)/2);
```

즉  $n$ 이 짝수이면 다음과 같이 계산하는 것이다.

$$\begin{aligned}\text{power}(x, n) &= \text{power}(x^2, n / 2) \\ &= (x^2)^{n/2} \\ &= x^{2(n/2)} \\ &= x^n\end{aligned}$$

만약  $n$ 이 홀수이면 다음과 같이 계산하는 것이다.

$$\begin{aligned}\text{power}(x, n) &= x \cdot \text{power}(x^2, (n-1) / 2) \\ &= x \cdot (x^2)^{(n-1)/2} \\ &= x \cdot x^{n-1} \\ &= x^n\end{aligned}$$

```
double power(double x, int n)
```

```
{
```

```
    if( n==0 ) return 1;
```

```
    else if ( (n%2)==0 )
```

```
        return power(x*x, n/2);
```

```
    else return x*power(x*x, (n-1)/2);
```

```
}
```

# 시간 복잡도 비교

## ■ 순환적인 방법

- 만약  $n$ 이 2의 거듭 제곱인  $2^k$  이라고 가정하면 다음과 같이 문제의 크기가 줄어듬
- $n = 2^k \rightarrow k = \log n$

$$2^k \rightarrow 2^{k-1} \rightarrow \dots \rightarrow 2^2 \rightarrow 2^1 \rightarrow 2^0$$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{k = \log n}$

## ■ 반복적인 방법과의 비교

	반복적인 함수 slow_power	순환적인 함수 power
시간복잡도	$O(n)$	$O(\log n)$

이 경우에, 순환적인 방법이 반복적인 방법보다 시간 복잡도 측면에서 더 효율적임!

# 토끼 번식 문제



문제	토끼장에 바로 막 태어난 암수 토끼 한쌍을 넣었다. 다음 가정 하에 일년 후 이 토끼 장에는 몇쌍이 있겠는가?
가정	<p>(1) 토끼 한쌍은 새로 태어난지 한달후 성숙해진다.</p> <p>(2) 토끼 한쌍은 성숙해진지 한달후부터 매달 새로운 암수 토끼 한쌍을 낳는다.</p> <p>(3) 토끼는 죽지 않는다.</p>

## ■ 여섯달 후의 토끼의 쌍 수는?

- $F_i$  :  $i$ 번째 달의 토끼 쌍수
- $r_i$  :  $i$ 번째 태어난 토끼 쌍
- $R_i$  : 성숙한  $r_i$

$$F_0 = 0$$

$$F_1 = 1 \text{ (최초의 토끼 한 쌍 } r_1)$$

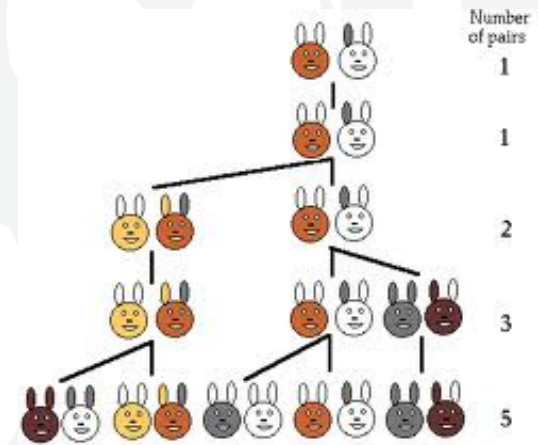
$$F_2 = 1 \text{ (} R_1)$$

$$F_3 = 2 \text{ (} R_1, (R_1 \rightarrow) r_2)$$

$$F_4 = 3 \text{ (} R_1, R_2, (R_1 \rightarrow) r_3)$$

$$F_5 = 5 \text{ (} R_1, R_2, R_3, (R_1 \rightarrow) r_4, (R_2 \rightarrow) r_5)$$

$$F_6 = 8 \text{ (} R_1, R_2, R_3, R_4, R_5, (R_1 \rightarrow) r_6, (R_2 \rightarrow) r_7, (R_3 \rightarrow) r_8)$$



# 피보나치 수열

- $i$  번째 달의 토끼 쌍의 수

=  $(i - 1)$  번째 달의 토끼 쌍 +  $i$  번째 달에 새로 태어난 토끼 쌍

=  $(i - 1)$  번째 달의 토끼 쌍 +  $(i - 1)$  번째 달의 성숙한 토끼 쌍

=  $(i - 1)$  번째 달의 토끼 쌍 +  $(i - 2)$  번째 달의 토끼 쌍

$$F_i = F_{i-1} + F_{i-2} \quad \text{피보나치 수열}$$

- 피보나치 수열 정의

$$fib(n) \begin{cases} 0 & n = 0 \\ 1 & n = 1 \\ fib(n-2) + fib(n-1) & otherwise \end{cases}$$



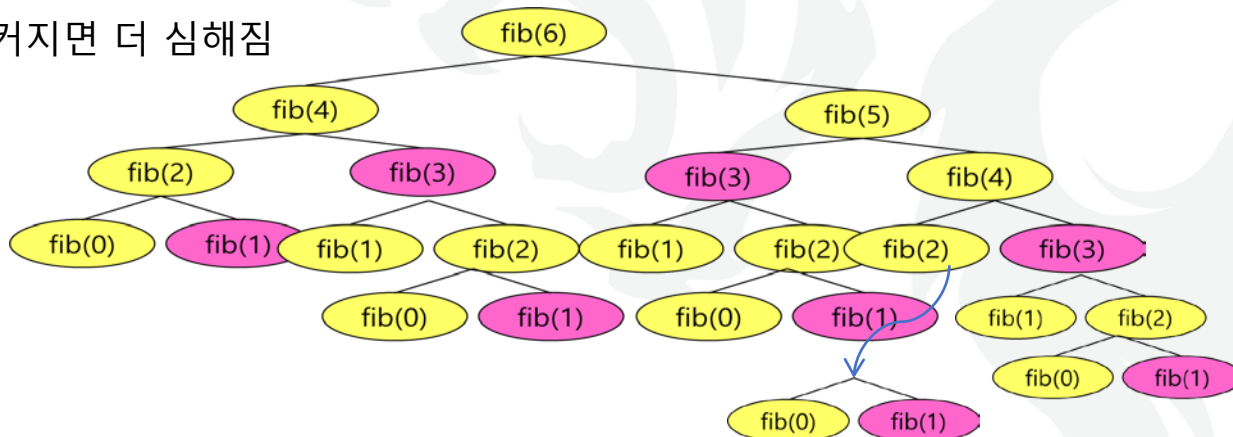
# 피보나치 수열의 순환적 계산 방법

## ■ 순환적인 방법

```
int fib(int n)
{
    if( n==0 ) return 0;
    if( n==1 ) return 1;
    return (fib(n-1) + fib(n-2));
}
```

## ■ 비효율성

- 같은 항이 중복해서 계산됨
- 예를 들어 fib(6)을 호출하게 되면 fib(3)이 3번이나 중복되어서 계산됨
- 이러한 현상은 n이 커지면 더 심해짐



# 피보나치 수열의 반복적 계산

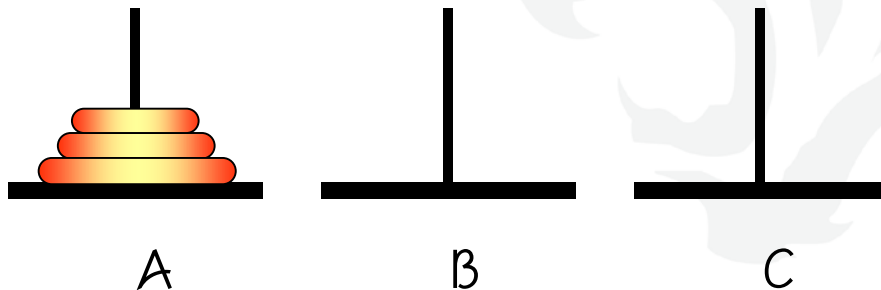
- 반복 구조를 사용한 구현

```
int fib_iter(int n)
{
    if( n < 2 ) return n;
    else {
        int i, tmp, current=1, last=0;
        for(i=2;i<=n;i++){
            tmp = current;
            current += last;
            last = tmp;
        }
        return current;
    }
}
```

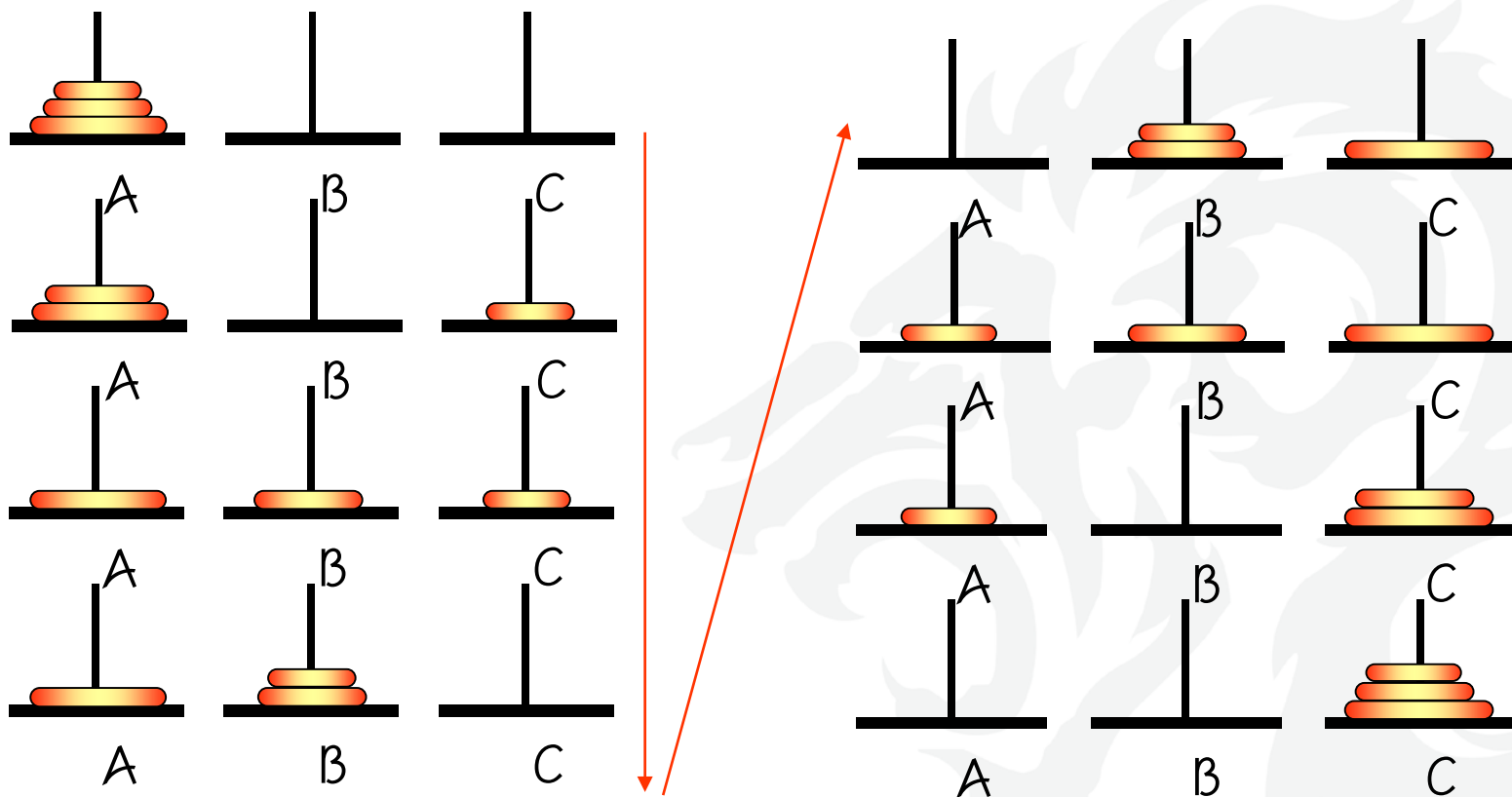
이 경우에, 반복적인 방법이 순환적인 방법보다 더 효율적임!

# 하노이탑 문제

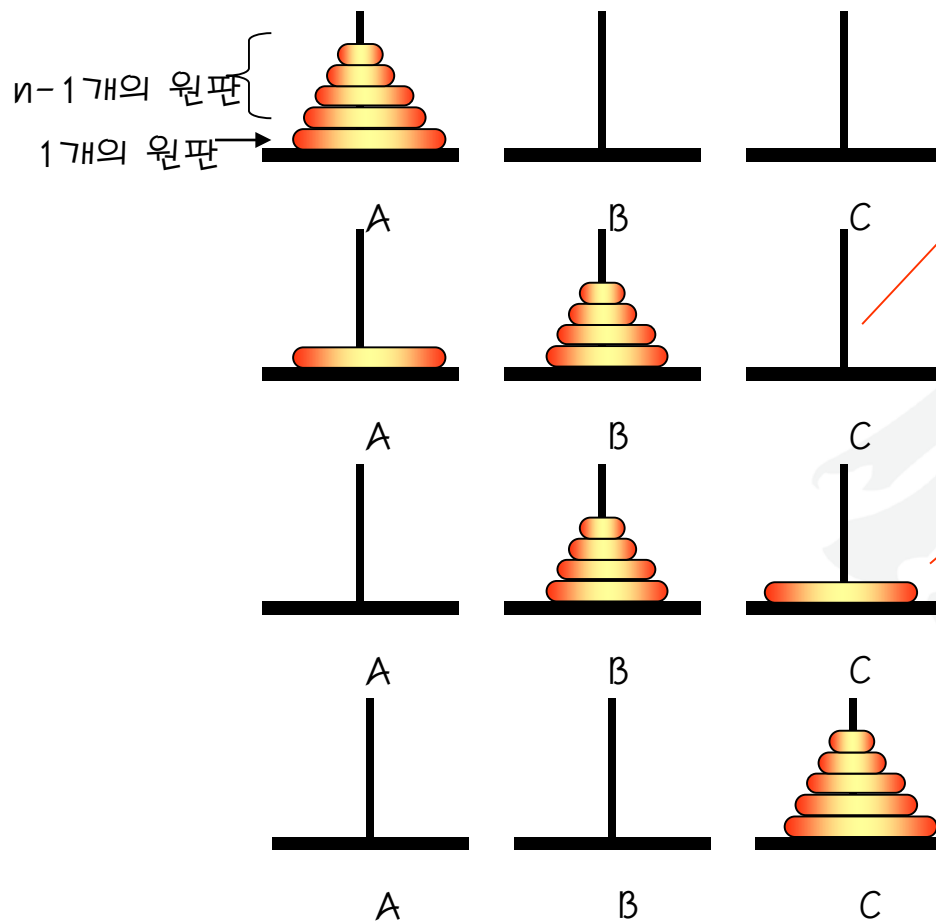
- 하노이탑 문제: 막대 A에 쌓여있는 원판  $n$ 개를 막대 C로 옮기는 것
- 다음의 조건을 지켜야 함
  - 한 번에 하나의 원판만 이동할 수 있음
  - 맨 위에 있는 원판만 이동할 수 있음
  - 크기가 작은 원판 위에 큰 원판이 쌓일 수 없음
  - 중간막대를 임시적으로 이용할 수 있으나 앞의 조건들을 지켜야 함



# 하노이탑 문제: $n=3$ 인 경우



# 하노이탑 문제: 일반적인 경우



C를 임시버퍼로 사용하여 A에 쌓여있는  $n-1$ 개의 원판을 B로 옮김

A의 가장 큰 원판을 C로 옮김

A를 임시버퍼로 사용하여 B에 쌓여있는  $n-1$ 개의 원판을 C로 옮김

# 하노이탑 문제: 순환방법 도입

- 어떻게  $n-1$ 개의 원판을 A에서 B로, 또 B에서 C로 이동하는가?
  - (힌트) 우리의 원래 문제는  $n$ 개의 원판을 A에서 C로 옮기는 것임
- 작성하고 있는 함수의 파라미터를  $n-1$ 로 바꾸어 순환 호출!

```
// 막대 from에 쌓여있는 n개의 원판을 막대 tmp를 사용하여 막대 to로 옮긴다.  
void hanoi_tower(int n, char from, char tmp, char to)  
{  
    if (n==1){  
        from에서 to로 원판을 옮긴다.  
    }  
    else{  
        (1) hanoi_tower(n-1, from, to, tmp); //from의 맨 밑에 있는 원판을 제외한  
        나머지 원판들을 tmp로 옮긴다.  
        (2) from에 있는 한 개의 원판을 to로 옮긴다.  
        (3) hanoi_tower(n-1, tmp, from, to); // tmp의 원판들을 to로 옮긴다.  
    }  
}
```

# 하노이탑 문제의 구현

- 기본 아이디어:  $n-1$ 개의 원판을 A에서 B로 옮기고,  $n$ 번째 원판을 A에서 C로 옮긴 다음,  $n-1$ 개의 원판을 B에서 C로 옮김

```
#include <stdio.h>
void hanoi_tower(int n, char from, char tmp, char to)
{
    if( n==1 ) printf("원판 1을 %c 에서 %c으로 옮긴다.\n",from,to);
    else {
        hanoi_tower(n-1, from, to, tmp);
        printf("원판 %d을 %c에서 %c으로 옮긴다.\n",n, from, to);
        hanoi_tower(n-1, tmp, from, to);
    }
}
main()
{
    hanoi_tower(4, 'A', 'B', 'C');
}
```

# Array, Struct, Pointer

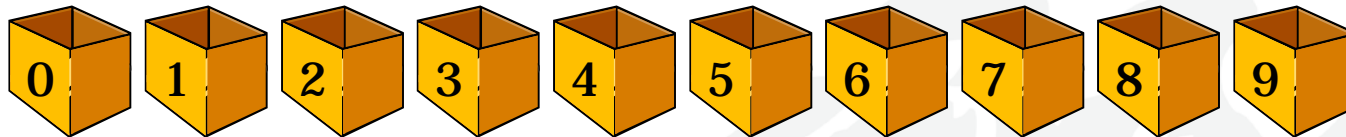




# 배열

- 동일한 데이터 타입의 데이터를 여러 개 만드는 경우에 사용

- `int A0, A1, A2, A3, ..., A9;`
- `int A[10];`



- 반복 코드 등에서 배열을 사용하면 효율적인 프로그래밍이 가능
  - 예: 최대값을 구하는 프로그램, 만약 배열이 없었다면?

```
tmp=score[0];  
for(i=1;i<n;i++){  
    if( score[i] > tmp )  
        tmp = score[i];  
}
```

## ■ 배열 ADT

배열 ADT

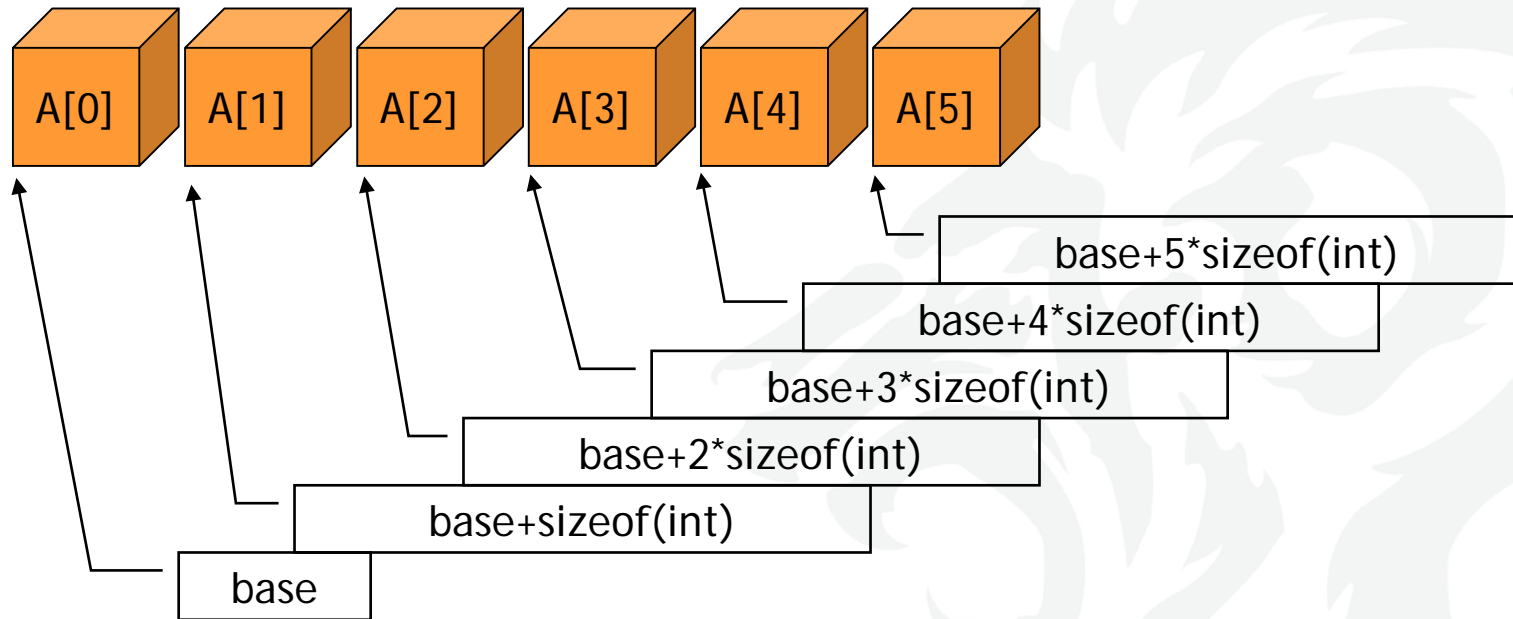
객체: <인덱스, 요소> 쌍의 집합

연산:

- $\text{create}(n) ::= n$ 개의 요소를 가진 배열의 생성.
- $\text{retrieve}(A, i) ::=$  배열  $A$ 의  $i$ 번째 요소 반환.
- $\text{store}(A, i, \text{item}) ::=$  배열  $A$ 의  $i$ 번째 위치에  $\text{item}$  저장.

# 1차원 배열

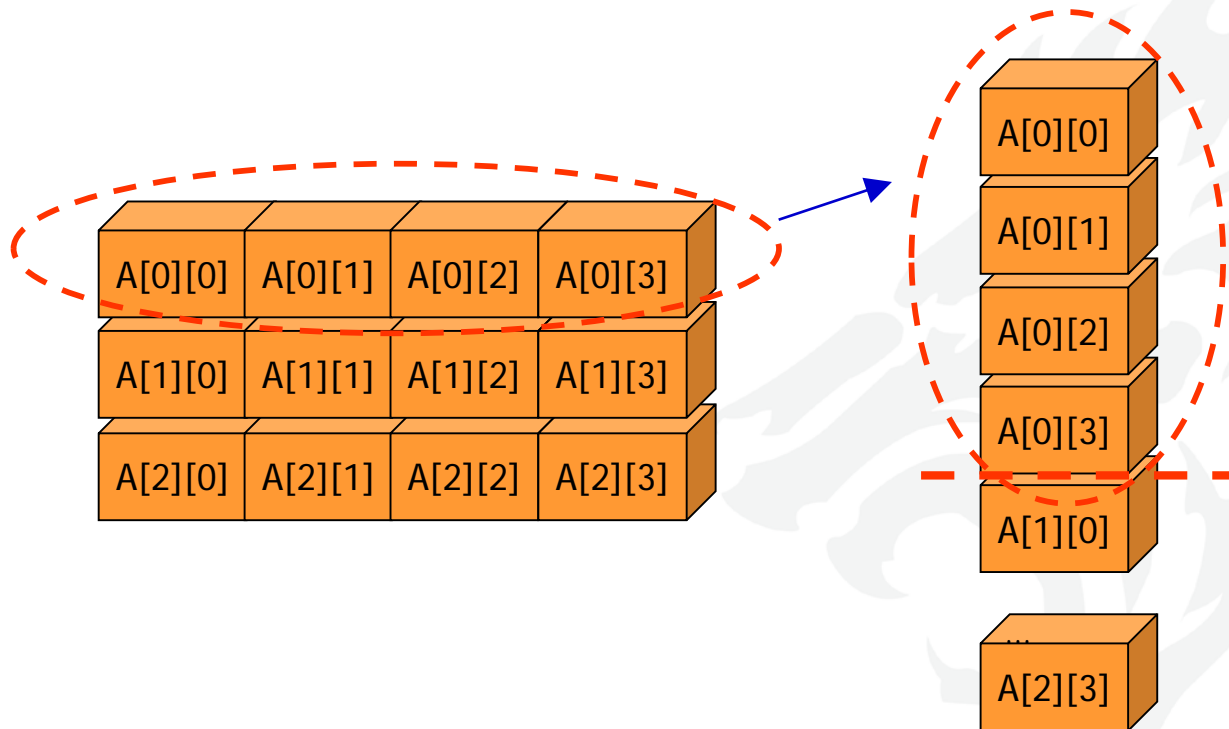
■ `int A[6];`



- 배열 인덱스는 0부터 시작
- `base`: 메모리상의 기본 주소
- 배열은 메모리의 연속된 위치에 구현 되기때문에, `A[0]`의 주소가 `base`가 됨

# 2차원 배열

■ `int A[3][4];`



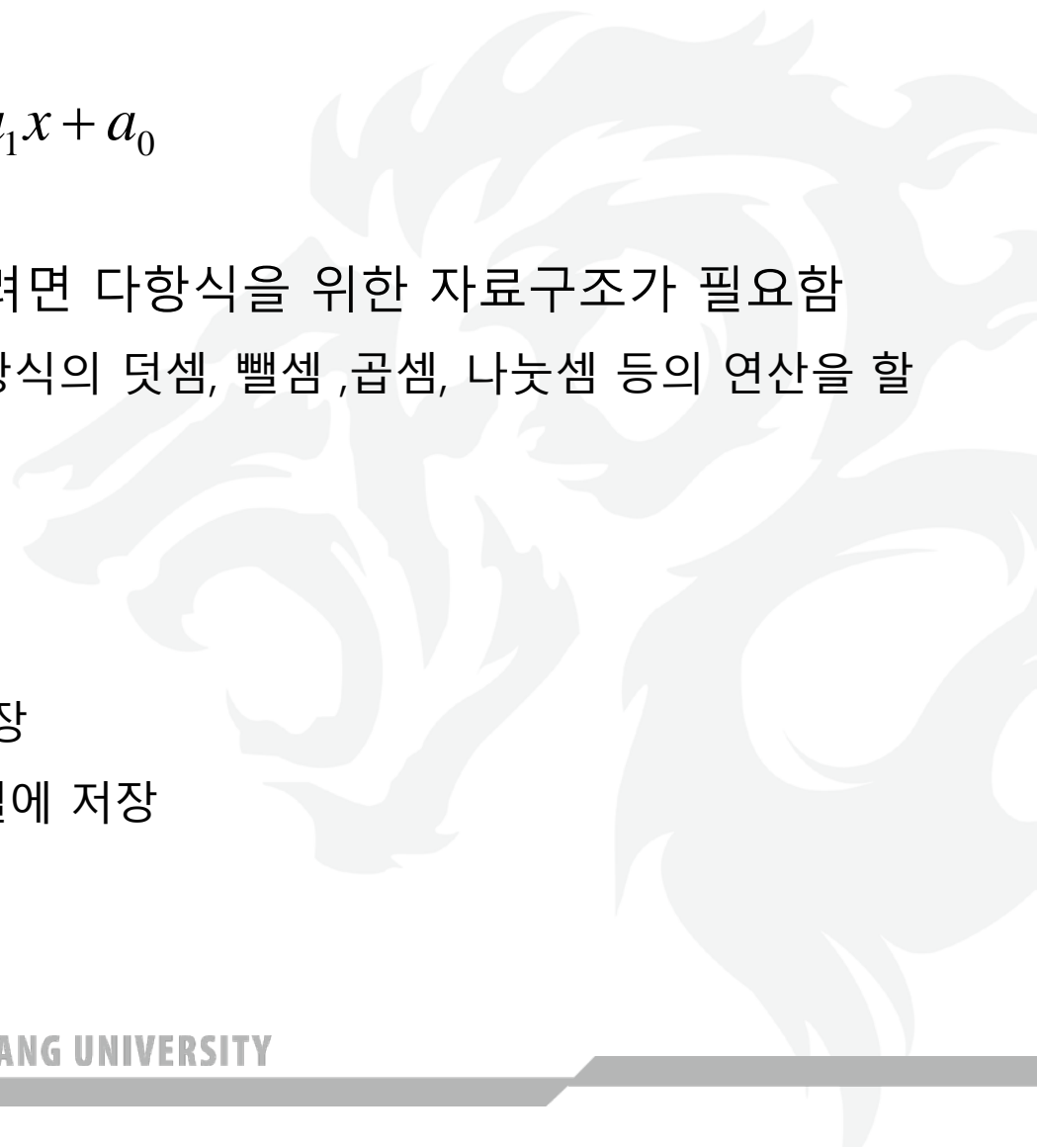
실제 메모리 안에서의 위치

# 배열의 응용: 다항식

- 다항식의 일반적인 형태

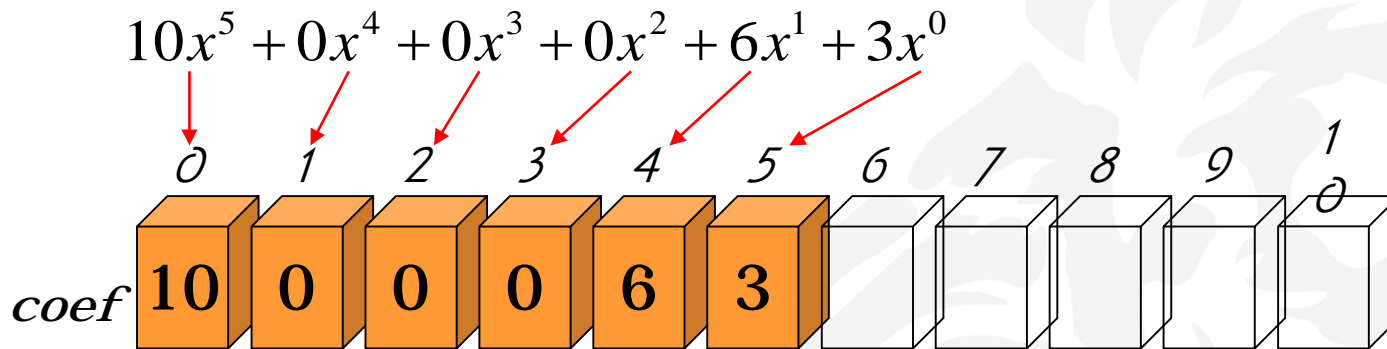
$$p(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0$$

- 프로그램에서 다항식을 처리하려면 다항식을 위한 자료구조가 필요함
  - 어떤 자료구조를 사용해야 다항식의 덧셈, 뺄셈, 곱셈, 나눗셈 등의 연산을 할 때 편리하고 효율적일까?
- 배열을 사용한 2가지 방법
  - 다항식의 모든 항을 배열에 저장
  - 다항식의 0이 아닌 항만을 배열에 저장



# 다항식 표현 방법 #1

- 모든 차수에 대한 계수값을 배열로 저장
- 하나의 다항식을 하나의 배열로 표현



```
typedef struct {  
    int degree;  
    float coef[MAX_DEGREE];  
} polynomial;  
polynomial a = { 5, {10, 0, 0, 0, 6, 3} };
```

장점: 다항식의 각종 연산이 간단해짐  
단점: 대부분의 항의 계수가 0이면 공간의 낭비가 심함

# 다항식 덧셈 연산 #1 (1)

```
#include <stdio.h>

#define MAX(a,b) (((a)>(b))?(a):(b))

#define MAX_DEGREE 101

typedef struct {           // 다항식 구조체 타입 선언
    int degree;           // 다항식의 차수
    float coef[MAX_DEGREE]; // 다항식의 계수
} polynomial;
```

# 다항식 덧셈 연산 #1 (2)

// C = A+B 여기서 A와 B는 다항식이다.

polynomial poly\_add1(polynomial A, polynomial B)

{

polynomial C; // 결과 다항식

int Apos=0, Bpos=0, Cpos=0; // 배열 인덱스 변수

int degree\_a=A.degree;

int degree\_b=B.degree;

C.degree = MAX(A.degree, B.degree); // 결과 다항식 차수

while( Apos<=A.degree && Bpos<=B.degree ){

if( degree\_a > degree\_b ){ // A항 > B항

C.coef[Cpos++]= A.coef[Apos++];

degree\_a--;

}



# 다항식 덧셈 연산 #1 (3)

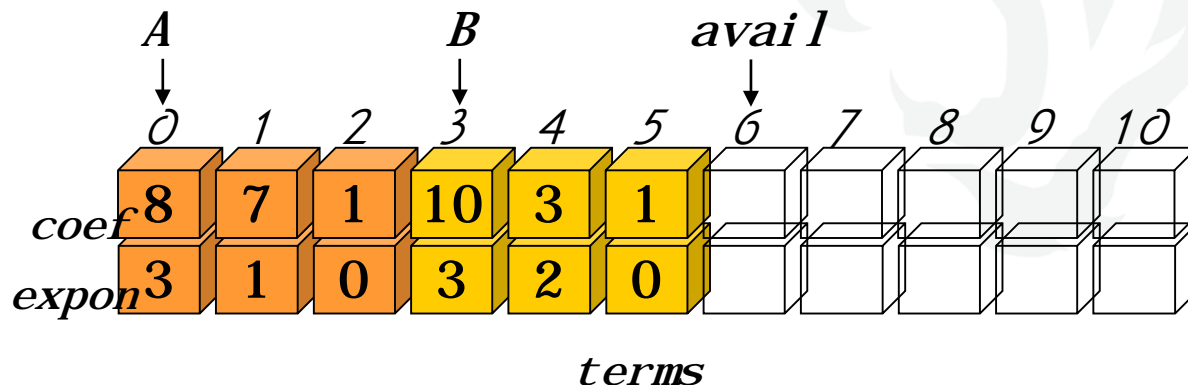
```
else if( degree_a == degree_b ){ // A항 == B항
    C.coef[Cpos++] = A.coef[Apos++] + B.coef[Bpos++];
    degree_a--; degree_b--;
}
else {
    // B항 > A항
    C.coef[Cpos++] = B.coef[Bpos++];
    degree_b--;
}
}
return C;
}
// 주함수
main()
{
    polynomial a = { 5, {3, 6, 0, 0, 0, 10} };
    polynomial b = { 4, {7, 0, 5, 0, 1} };
    polynomial c;
    c = poly_add1(a, b);
}
```

# 다항식 표현 방법 #2

- 다항식에서 0이 아닌 항만을 배열에 저장
- (계수, 차수) 형식으로 배열에 저장
  - 예:  $10x^5+6x+3 \rightarrow ((10,5), (6,1), (3,0))$

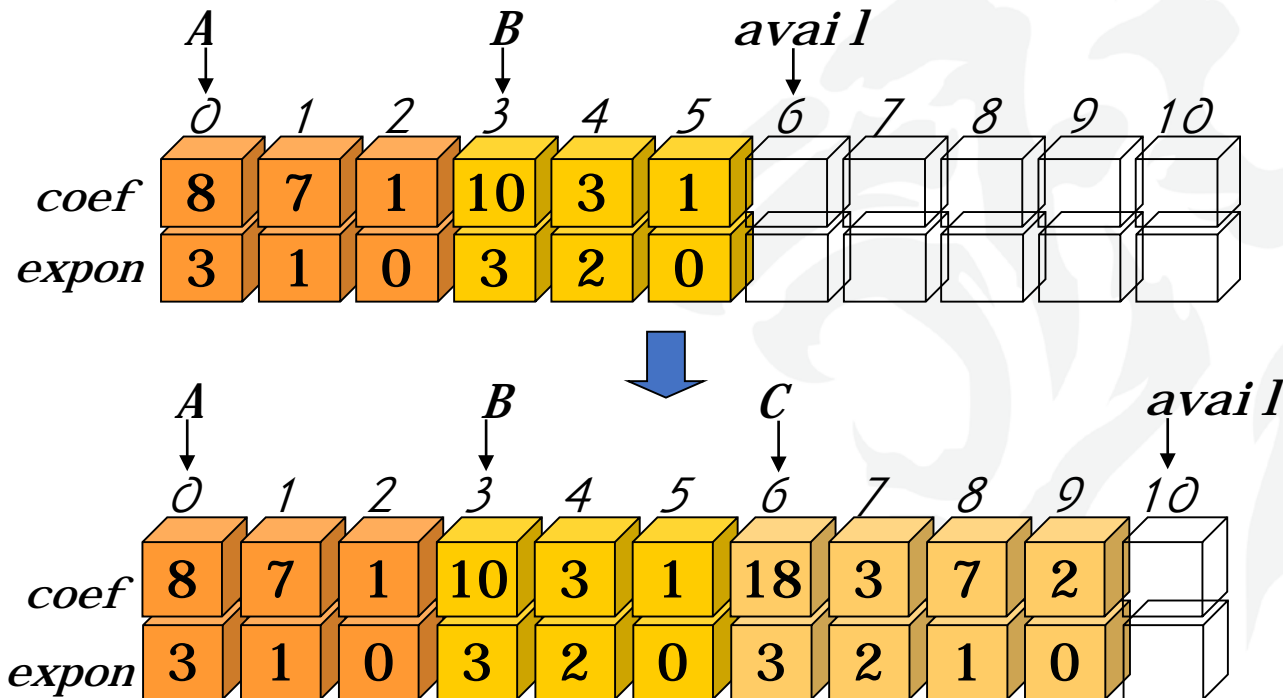
```
struct {  
    float coef;  
    int expon;  
} terms[MAX_TERMS]={ {10,5}, {6,1}, {3,0} };
```

- 하나의 배열로 여러 개의 다항식을 나타낼 수 있음



## 다항식 표현 방법 #2 (계속)

- 장점: 메모리 공간의 효율적인 이용
- 단점: 다항식의 연산들이 복잡해짐
  - 예: 다항식의 덧셈  $A=8x^3+7x+1$ ,  $B=10x^3+3x^2+1$ ,  $C=A+B$



# 다항식 덧셈 연산 #2 (1)

```
#define MAX_TERMS 101
struct {
    float coef;
    int expon;
} terms[MAX_TERMS]={ {8,3}, {7,1}, {1,0}, {10,3}, {3,2},{1,0} };
int avail=6;
// 두 개의 정수를 비교
char compare(int a, int b)
{
    if( a>b ) return '>';
    else if( a==b ) return '=';
    else return '<';
}
```

## 다항식 덧셈 연산 #2 (2)

```
// 새로운 항을 다항식에 추가한다.  
void attach(float coef, int expon)  
{  
    if( avail>MAX_TERMS ){  
        fprintf(stderr, "항의 개수가 너무 많음\n");  
        exit(1);  
    }  
    terms[avail].coef=coef;  
    terms[avail++].expon=expon;  
}
```

# 다항식 덧셈 연산 #2 (3)

```
// C = A + B
poly_add2(int As, int Ae, int Bs, int Be, int *Cs, int *Ce)
{
    float tempcoef;
    *Cs = avail;
    while( As <= Ae && Bs <= Be )
        switch(compare(terms[As].expon, terms[Bs].expon)){
            case '>': // A의 차수 > B의 차수
                attach(terms[As].coef, terms[As].expon);
                As++; break;
            case '=': // A의 차수 == B의 차수
                tempcoef = terms[As].coef + terms[Bs].coef;
                if( tempcoef )
                    attach(tempcoef, terms[As].expon);
                As++; Bs++; break;
            case '<': // A의 차수 < B의 차수
                attach(terms[Bs].coef, terms[Bs].expon);
                Bs++; break;
        }
}
```

## 다항식 덧셈 연산 #2 (4)

```
// A의 나머지 항들을 이동함
for(;As<=Ae;As++)
    attach(terms[As].coef, terms[As].expon);
// B의 나머지 항들을 이동함
for(;Bs<=Be;Bs++)
    attach(terms[Bs].coef, terms[Bs].expon);
*Ce = avail -1;
}
//
void main()
{
    int Cs, Ce;
    poly_add2(0,2,3,5,&Cs,&Ce);
}
```

# 희소 행렬

- 배열을 이용하여 행렬(matrix)을 표현하는 2가지 방법
  - (1) 2차원 배열을 이용하여 배열의 전체 요소를 저장하는 방법
  - (2) 0이 아닌 요소들만 저장하는 방법
- 희소행렬: 대부분의 항들이 0인 배열

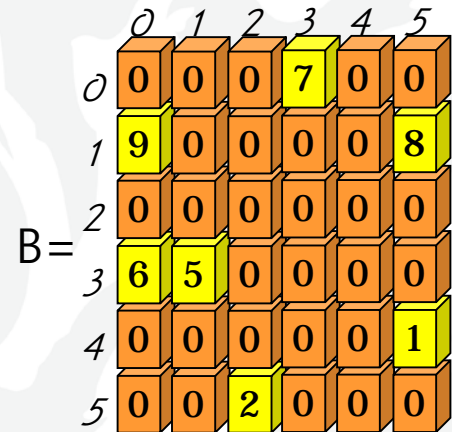
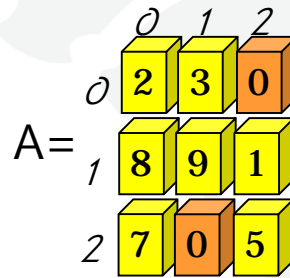
$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ 8 & 9 & 1 \\ 7 & 0 & 5 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 7 & 0 & 0 \\ 9 & 0 & 0 & 0 & 0 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 6 & 5 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



# 희소 행렬 표현 방법 #1

- 2차원 배열을 이용하여 배열의 전체 요소를 저장하는 방법
  - 장점: 행렬의 연산들을 간단하게 구현할 수 있음
  - 단점: 대부분의 항들이 0인 희소 행렬의 경우 많은 메모리 공간 낭비

$$A = \begin{bmatrix} 2 & 3 & 0 \\ 8 & 9 & 1 \\ 7 & 0 & 5 \end{bmatrix} \quad B = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 7 & 0 & 0 \\ 9 & 0 & 0 & 0 & 0 & 8 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 6 & 5 & 0 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & 2 & 0 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$



# 희소 행렬 덧셈 연산 #1 (1)

```
#include <stdio.h>
#define ROWS 3
#define COLS 3
// 희소 행렬 덧셈 함수
void sparse_matrix_add1(int A[ROWS][COLS],
                        int B[ROWS][COLS], int C[ROWS][COLS]) // C=A+B
{
    int r,c;
    for(r=0;r<ROWS;r++)
        for(c=0;c<COLS;c++)
            C[r][c] = A[r][c] + B[r][c];
}
```

# 희소 행렬 덧셈 연산 #1 (2)

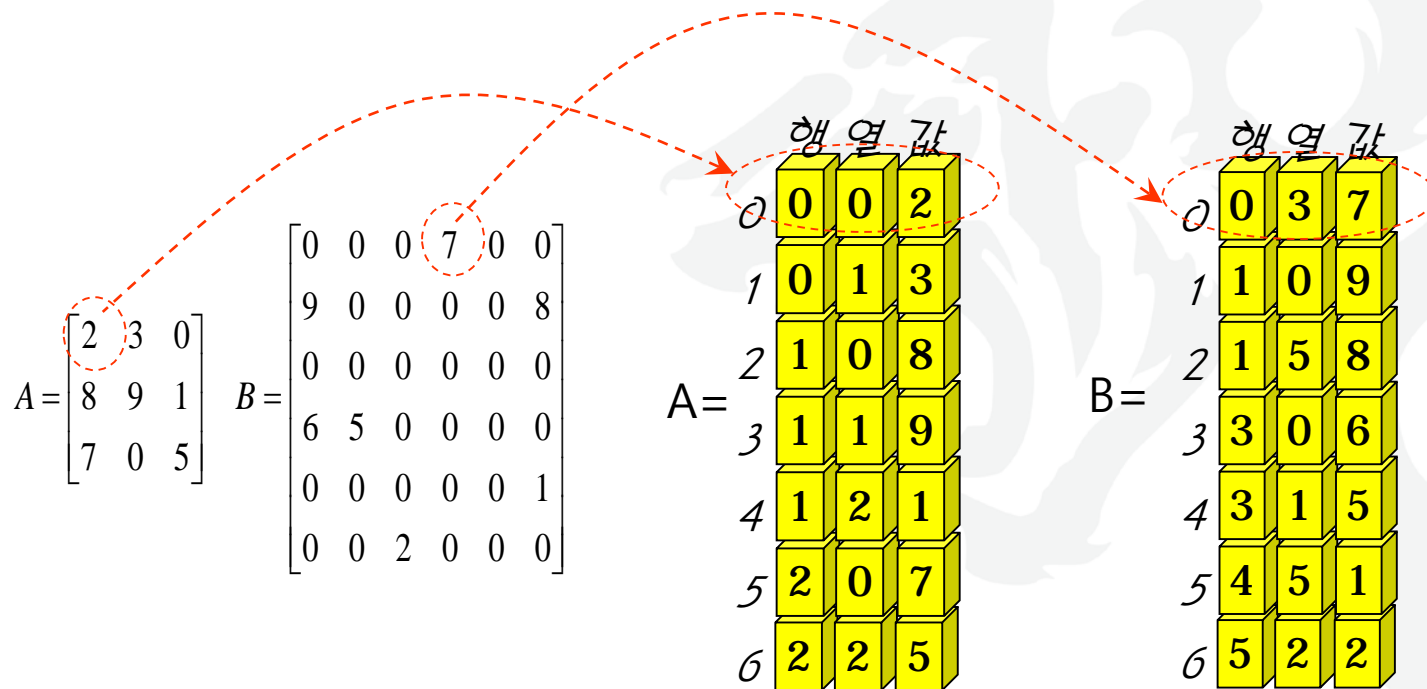
```
main()
{
    int array1[ROWS][COLS] = { { 2,3,0 },
                                { 8,9,1 },
                                { 7,0,5 } };

    int array2[ROWS][COLS] = { { 1,0,0 },
                                { 1,0,0 },
                                { 1,0,0 } };

    int array3[ROWS][COLS];
    sparse_matrix_add1(array1,array2,array3);
}
```

# 희소 행렬 표현 방법 #2

- 0이 아닌 요소들만 저장하는 방법
  - 장점: 희소 행렬의 경우, 메모리 공간의 절약
  - 단점: 각종 행렬 연산들의 구현이 복잡해짐



# 희소 행렬 덧셈 연산 #2 (1)

```
#define ROWS 3
#define COLS 3
#define MAX_TERMS 10
typedef struct {
    int row;
    int col;
    int value;
} element;
typedef struct SparseMatrix {
    element data[MAX_TERMS];
    int rows; // 행의 개수
    int cols; // 열의 개수
    int terms; // 항의 개수
} SparseMatrix;
```

# 희소 행렬 덧셈 연산 #2 (2)

```
// 희소 행렬 덧셈 함수
// c = a + b
SparseMatrix sparse_matrix_add2(SparseMatrix a, SparseMatrix b)
{
    SparseMatrix c;
    int ca=0, cb=0, cc=0; // 각 배열의 항목을 가리키는 인덱스
    // 배열 a와 배열 b의 크기가 같은지를 확인
    if( a.rows != b.rows || a.cols != b.cols ){
        fprintf(stderr, "희소행렬 크기에러\n");
        exit(1);
    }
    c.rows = a.rows;
    c.cols = a.cols;
    c.terms = 0;
```

# 희소 행렬 덧셈 연산 #2 (3)

```
while( ca < a.terms && cb < b.terms ){  
    // 각 항목의 순차적인 번호를 계산한다.  
    int inda = a.data[ca].row * a.cols + a.data[ca].col;  
    int indb = b.data[cb].row * b.cols + b.data[cb].col;  
  
    if( inda < indb ) {  
        // a 배열 항목이 앞에 있으면  
        c.data[cc++] = a.data[ca++];  
    }  
    else if( inda == indb ){  
        // a와 b가 같은 위치  
        if( (a.data[ca].value+b.data[cb].value)!=0){  
            c.data[cc].row = a.data[ca].row;  
            c.data[cc].col = a.data[ca].col;  
            c.data[cc++].value = a.data[ca++].value +  
                                b.data[cb++].value;  
        }  
        else {  
            ca++; cb++;  
        }  
    }  
    else // b 배열 항목이 앞에 있음  
        c.data[cc++] = b.data[cb++];  
}
```

# 희소 행렬 덧셈 연산 #2 (4)

```
// 배열 a와 b에 남아 있는 항들을 배열 c로 옮긴다.
```

```
    for(; ca < a.terms; )
```

```
        c.data[cc++] = a.data[ca++];
```

```
    for(; cb < b.terms; )
```

```
        c.data[cc++] = b.data[cb++];
```

```
    c.terms = cc;
```

```
    return c;
```

```
}
```

```
// 주함수
```

```
main()
```

```
{
```

```
    SparseMatrix m1 = {    {{ 1,1,5 },{ 2,2,9 }}, 3,3,2 };
```

```
    SparseMatrix m2 = {    {{ 0,0,5 },{ 2,2,9 }}, 3,3,2 };
```

```
    SparseMatrix m3;
```

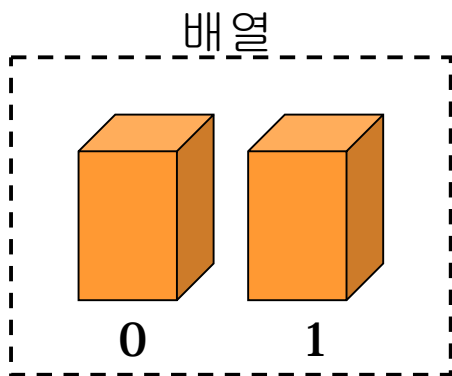
```
    m3 = sparse_matrix_add2(m1, m2);
```

```
}
```

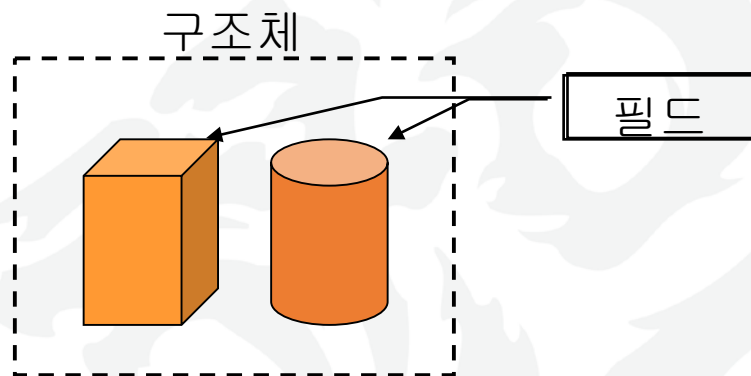


# 구조체

- 구조체(structure): 타입이 다른 데이터를 하나로 묶는 방법
  - cf. 배열(array): 타입이 같은 데이터들을 하나로 묶는 방법



```
char carray[100];
```



```
struct example {  
    char cfield;  
    int ifield;  
    float ffield;  
    double dfield;  
};  
struct example s1;
```

# 구조체 형식

## ■ 구조체 형식 정의

```
struct 구조체명 {  
    항목 1;  
    항목 2;  
    항목 3;  
    ...  
};
```

```
struct 구조체명 변수명;
```

구조체 변수 생성

- typedef를 이용해 구조체를 만들면 기존 C의 자료형에는 없었던 새로운 타입으로 선언할 수 있음
  - 구조체 개념이 발전해 C++의 클래스(class)가 됨

# 구조체 사용 예

- 구조체의 선언과 구조체 변수의 생성

```
struct person {  
    char name[10];    // 문자배열로 된 이름  
    int age;          // 나이를 나타내는 정수값  
    float height;    // 키를 나타내는 실수값  
};  
struct person a;      // 구조체 변수 선언
```

- typedef을 이용한 구조체의 선언과 구조체 변수의 생성

```
typedef struct person {  
    char name[10];    // 문자배열로 된 이름  
    int age;          // 나이를 나타내는 정수값  
    float height;    // 키를 나타내는 실수값  
} person;  
person a;            // 구조체 변수 선언
```

- 항목연산자(membership operator): "."

```
strcpy(a.name, "tom");  
a.age = 20;  
a.height = 180.5;
```

# 구조체의 대입과 비교 연산

- 구조체 변수의 대입: 가능

```
struct person {  
    char name[10];    // 문자배열로 된 이름  
    int age;          // 나이를 나타내는 정수값  
    float height;     // 키를 나타내는 실수값  
};  
main()  
{  
    person a, b;  
    b = a;            // 가능  
}
```

- 구조체 변수끼리의 비교: 불가능

```
main()  
{  
    if( a > b )  
        printf("a가 b보다 나이가 많음");    // 불가능  
}
```

# 자체 참조 구조체

- 자체 참조 구조체(self-referential structure)
  - 항목 중에서 자기 자신을 가리키는 포인터가 한 개 이상 존재하는 구조체
  - 연결 리스트나 트리에 많이 등장

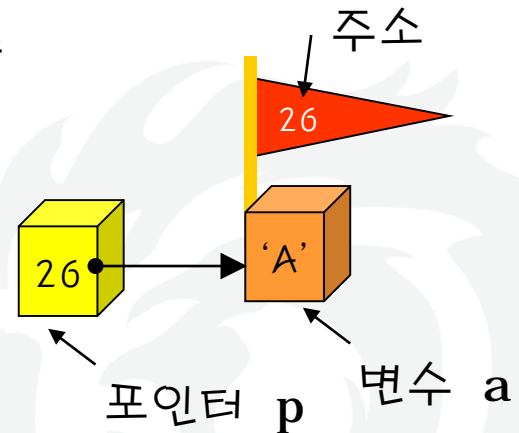
```
typedef struct ListNode {  
    char    data[10];  
    struct  ListNode *link;  
} ListNode;
```

# 포인터

- 포인터 변수: 다른 변수의 주소를 가지고 있는 변수

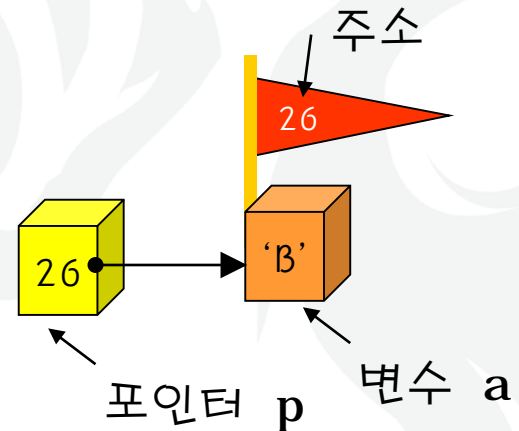
```
char a='A';  
char *p;  
p = &a;
```

- \*p와 변수 a가 동일한 메모리 위치를 참조함
- \*p와 변수 a는 동일한 객체를 가리키므로 전적으로 동일함
- \*p값을 변경하면 변수 a값도 바뀜



- 포인터가 가리키는 내용의 변경: \* 연산자 사용

```
*p= 'B';
```



# 다양한 포인터

## ■ 다양한 포인터 종류

```
void *p; // p는 아무것도 가리키지 않는 포인터
int *pi; // pi는 정수 변수를 가리키는 포인터
float *pf; // pf는 실수 변수를 가리키는 포인터
char *pc; // pc는 문자 변수를 가리키는 포인터
int **pp; // pp는 포인터를 가리키는 포인터
struct test *ps; // ps는 test 타입의 구조체를 가리키는 포인터
void (*f)(int) ; // f는 int를 매개변수로 갖고 반환값을 갖지 않는 함수를 가리키는 포인터
```

## ■ 포인터의 형변환: 필요할 때마다 형변환하는 것이 가능함

```
void *p;
pi=(int *) p; //p를 정수 포인터로 변경하여 pi로 대입
```

# 함수의 매개 변수로서의 포인터

- 함수안에서 매개변수로 전달된 포인터를 이용하여 외부 변수의 값 변경 가능

```
void swap(int *px, int *py)
{
    int tmp;
    tmp = *px;
    *px = *py;
    *py = tmp;
}
main()
{
    int a=1,b=2;
    printf("swap을 호출하기 전: a=%d, b=%d\n", a,b);
    swap(&a, &b);
    printf("swap을 호출한 다음: a=%d, b=%d\n", a,b);
}
```



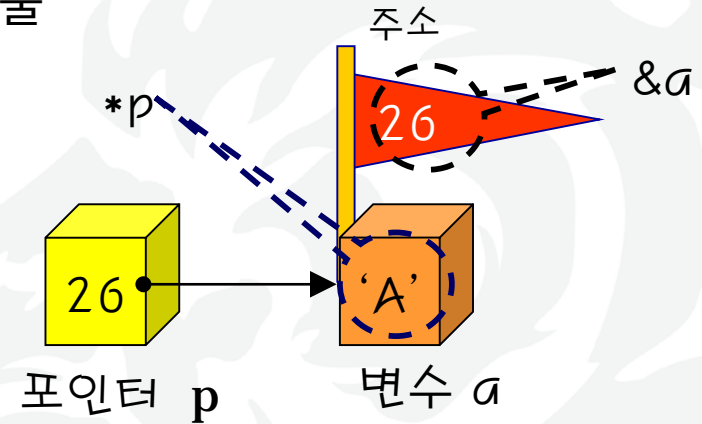
# 함수의 매개 변수로서의 포인터(계속)

- 만약 다음과 같다면?

```
void swap(int px, int py)
{
    int tmp;
    tmp = px;
    px = py;
    py = tmp;
}
main()
{
    int a=1,b=2;
    printf("swap을 호출하기 전: a=%d, b=%d\n", a,b);
    swap(a, b);
    printf("swap을 호출한 다음: a=%d, b=%d\n", a,b);
}
```

# 포인터 관련 연산

- & 연산자: 변수의 주소를 추출
- \* 연산자: 포인터가 가리키는 곳의 내용을 추출

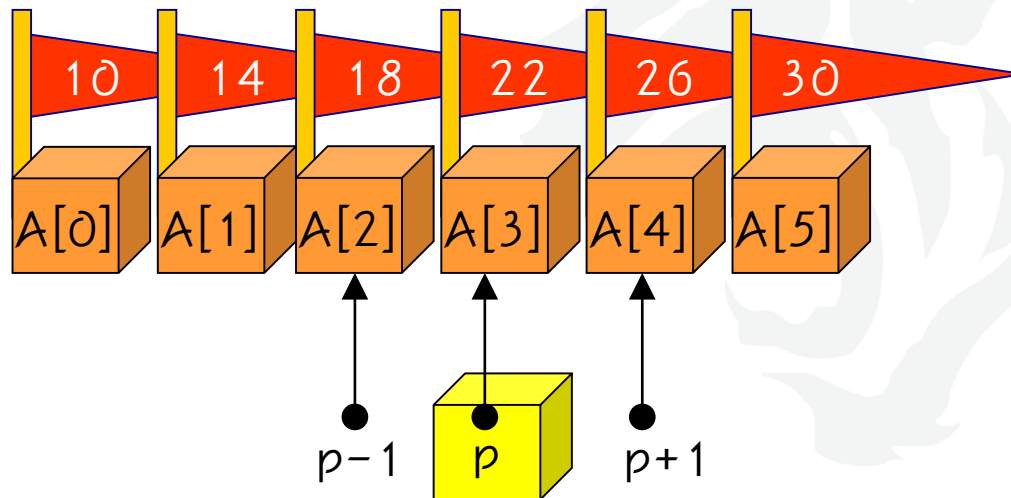


p	// 포인터
*p	// 포인터가 가리키는 값
*p++	// 포인터가 가리키는 값을 가져온 다음, 포인터를 한칸 증가
*p--	// 포인터가 가리키는 값을 가져온 다음, 포인터를 한칸 감소
(*p)++	// 포인터가 가리키는 값을 증가

# 포인터 관련 연산(계속)

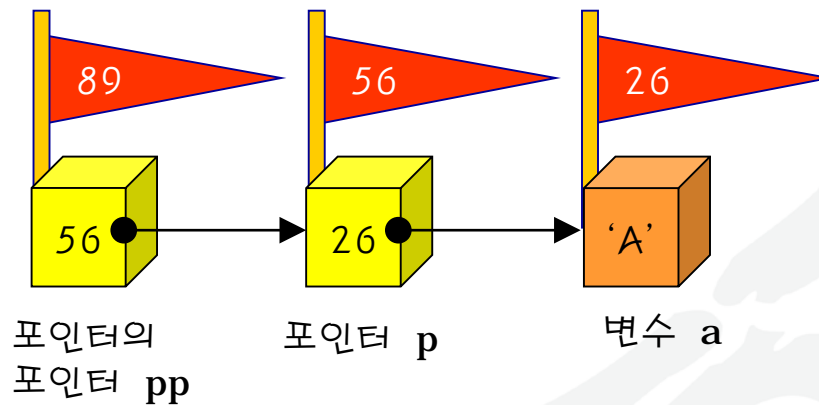
- 포인터에 대한 사칙연산
  - 포인터가 가리키는 객체단위로 계산됨

```
p    // 포인터  
p+1  // 포인터 p가 가리키는 객체의 바로 뒤 객체  
p-1  // 포인터 p가 가리키는 객체의 바로 앞 객체
```



# 포인터의 포인터

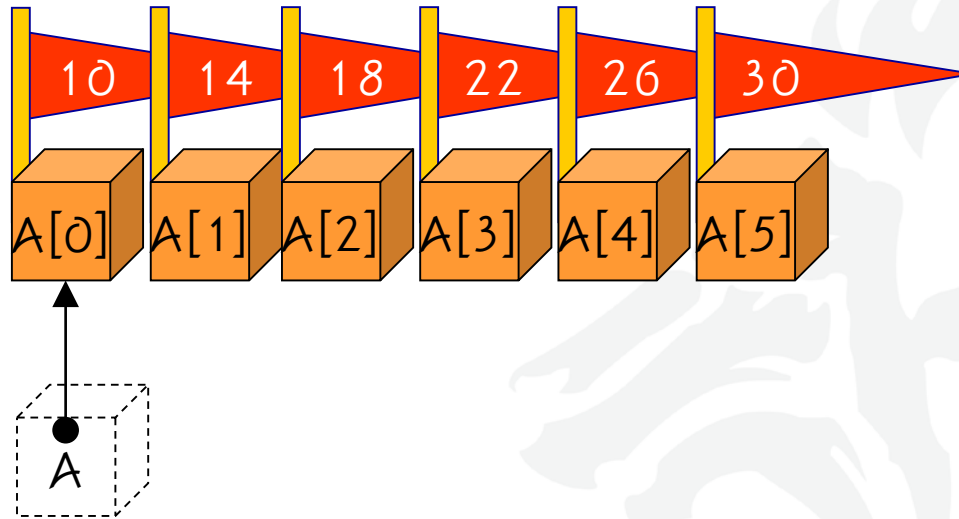
- 포인터도 하나의 변수이므로 포인터의 포인터 선언이 가능함



```
int a;           // 정수 변수 변수 선언
int *p;          // 정수 포인터 선언
int **pp;        // 정수 포인터의 포인터 선언
p = &a;          // 변수 a와 포인터 p를 연결
pp = &p;         // 포인터 p와 포인터의 포인터 pp를 연결
```

# 배열과 포인터

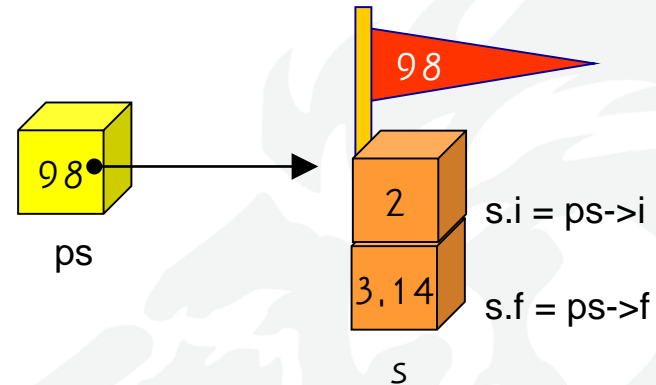
- 배열의 이름: 사실상의 포인터와 같은 역할



컴파일러가 배열의 이름을 배열의 첫 번째 주소로 대치

# 구조체와 포인터

- 구조체의 요소(멤버)에 접근하는 연산자: ->



```
main()
{
    struct {
        int i;
        float f;
    } s, *ps;
    ps = &s;
    ps->i = 2;
    ps->f = 3.14;
}
```

`ps->i` 는 `(*ps).i`와 동일한 효과를 가짐

# 포인터 사용시 주의점

- 포인터가 아무것도 가리키고 있지 않을 때는 NULL로 설정
  - `int *pi=NULL;`
- 초기화가 안된 상태에서 사용 금지

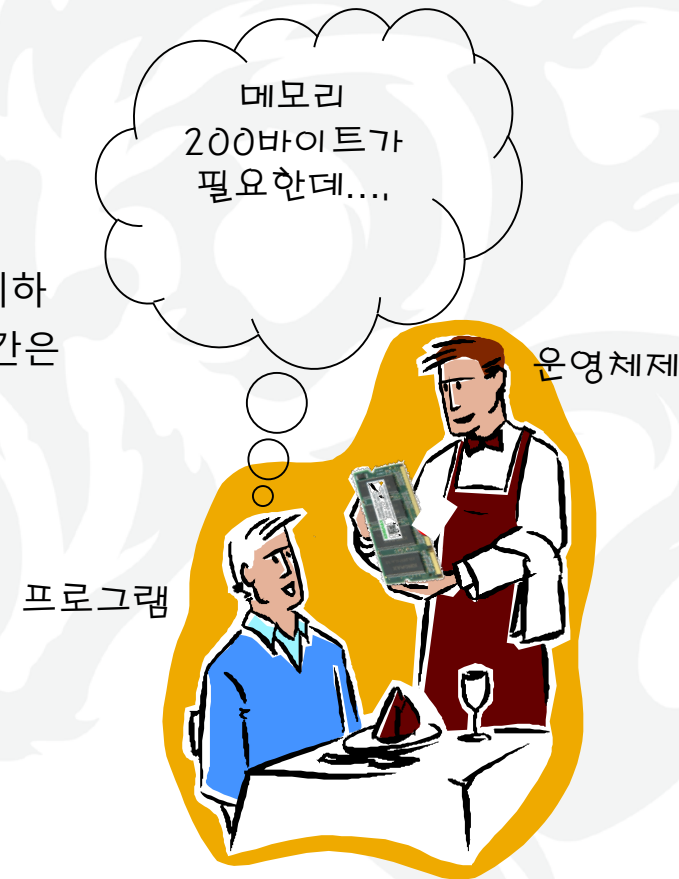
```
main()
{
    char *pc;    // 포인터 pi는 초기화가 안되어 있음
    *pc = 'E';   // 위험한 코드
}
```

- 포인터 타입간의 변환시에는 명시적인 타입 변환 사용

```
int *pi;
float *pf;
pf = (float *)pi;
```

# 메모리 할당

- 프로그램이 메모리를 할당받는 방법
  - 정적 메모리
  - 동적 메모리 할당
- 정적 메모리 할당
  - 메모리의 크기는 프로그램이 시작하기 전에 결정
  - 프로그램의 수행 도중에 그 크기가 변경될 수는 없음
  - 만약 처음에 결정된 크기보다 더 큰 입력이 들어온다면 처리하지 못할 것이고 더 작은 입력이 들어온다면 남은 메모리 공간은 낭비될 것임
  - 예: 변수나 배열의 선언
    - `int buffer[100]; char name[] = "data structure";`
- 동적 메모리 할당
  - 프로그램의 실행 도중에 메모리를 할당 받는 것
  - 필요한 만큼만 할당을 받고 또 필요한 때에 사용하고 반납
  - 메모리를 매우 효율적으로 사용가능





# 동적 메모리 할당

- 동적 메모리 할당(dynamic memory allocation)
  - 프로그램이 실행 도중에 동적으로 메모리를 할당 받는 것
- 전형적인 동적 메모리 할당 코드

```
main()
{
    int *pi;
    pi = (int *)malloc(sizeof(int));    // 동적 메모리 할당
    ...
    ...                                // 동적 메모리 사용
    ...
    free(pi);                          // 동적 메모리 반납
}
```

- 동적 메모리 할당 관련 함수
  - malloc(size): 메모리 할당
  - free(ptr): 메모리 해제
  - sizeof(var): 변수나 타입의 크기 반환(바이트단위)

# 동적 메모리 할당 관련 함수

- malloc(int size): size만큼 메모리 블록 할당

```
(char *)malloc(100) ; /* 100 바이트 할당 */  
(int *)malloc(sizeof(int)); /* 정수 1개를 저장할 메모리 확보 */  
(struct Book *)malloc(sizeof(struct Book)) /* Book 구조체 메모리 할당 */
```

- free(ptr): 메모리 해제: ptr이 가리키는 할당된 메모리 블록을 해제
- sizeof(var): 변수나 타입의 크기 반환(바이트단위)

```
size_t i = sizeof( int ); // 4  
struct AlignDepends {  
    char c;  
    int i;  
};  
size_t size = sizeof(struct AlignDepends); // 5? 8?  
int array[] = { 1, 2, 3, 4, 5 };  
size_t sizearr = sizeof( array ) / sizeof( array[0] ); // 20/4=5
```

# 동적 메모리 할당 예제

```
struct Example {  
    int number;  
    char name[10];  
};  
void main()  
{  
    struct Example *p;  
  
    p=(struct Example *)malloc(2*sizeof(struct Example));  
    if(p==NULL){  
        fprintf(stderr, "can't allocate memory\n") ;  
        exit(1) ;  
    }  
    p->number=1;  
    strcpy(p->name,"Park");  
    (p+1)->number=2;  
    strcpy((p+1)->name,"Kim");  
    free(p);  
}
```

## Week 3: Recursion, Array, Struct, Pointer

