

Vector Dinamic

DYNAMIC ARRAY

Observații

1. Un tablou este static: nu pot fi inserate sau șterse celule.
2. Vector - tablou unidimensional
3. Reprezentarea vectorilor este **secvențială**, adică elementele sunt memorate în locații succesive de memorie
 - Detaliu de implementare: spațiul de memorare poate fi alocat *static* sau *dinamic* (în timpul execuției programului).
 - Accesul la elemente este **direct** (prin intermediul indicilor) \Rightarrow complexitate-timp $\theta(1)$.
4. Tablourile sunt des folosite în programare și pentru reprezentarea altor structuri de date.
5. Există așa numitele **tablouri dinamice** - **vectori dinamici** ("**dynamic arrays**"), care sunt tablouri unidimensionale cu caracter dinamic, a căror lungime se modifică în timp și în care se pot insera, respectiv șterge elemente.
 - În anumite abordări, adăugarea respectiv ștergerea elementelor se poate face doar la sfârșitul vectorului dinamic, nu pe orice poziție în vector.
6. Alegerea unei reprezentări bazate pe **alocarea dinamică** a memoriei prezintă avantajul amânării cunoașterii mărimii efective a vectorului până la momentul execuției. Un tablou alocat **static** impune specificarea mărimii tabloului ca o constantă.

Caracteristici

1. Vectorul dinamic - reprezentare:
 - a. capacitatea sa (cp) – numărul de locații alocat vectorului;
 - b. dimensiunea sa (n) – lungimea efectivă a vectorului;
 - c. elementele vectorului ($e = e_1, e_2, \dots, e_n$).
 - în C/C++, e este adresa la care se memorează primul element al vectorului
2. Dacă la adăugarea unui element în vector se depășește capacitatea vectorului, atunci se **mărește** capacitatea acestuia (de obicei se dublează, pentru generalitate se poate considera un anumit raport de creștere a capacității față de dimensiunea vectorului).
 - Ca detaliu de implementare, în cazul în care spațiul de memorie necesar stocării elementelor vectorului se alocă dinamic, atunci se va face o **realocare** a acestui spațiu (la noua capacitate), se copiază elementele din vechiul spațiu în noul spațiu, se adaugă/inserează elementul, după care se dealocă vechiul spațiu.
 - Cu toate că această operație de redimensionare/realocare este costisitoare ($\theta(n)$), operația de adăugare a unui element la sfârșitul vectorului are, totuși, **complexitatea-timp amortizată** $\theta(1)$
3. Implementări în bibliotecile existente în diferite limbaje
 - Java – clasa **Vector**
 - implementată încât să funcționeze cu acces concurent
 - dacă nu se dorește acces concurent \Rightarrow **ArrayList** (lista reprezentată secvențial pe tablou)

- STL din C++ - clasa **Vector**
 - Considerat un container de tip *secvență* (acces prin rang și poziție)
 - implementat ca un *vector dinamic*

4. **VectorDinamic** se consideră potrivit pentru:

- Accesare element de pe o anumită poziție $\theta(1)$ (complexitate-timp).
- Iterare elemente în orice ordine – timp liniar $\theta(n)$
- Adăugare element la sfârșit – complexitate-timp **amortizată** $\theta(1)$
- Ștergere element de la sfârșit - timp constant $\theta(1)$

În continuare, pentru un număr natural n folosim notația $[n] = \{1, 2, \dots, n\}$. De asemenea, vom considera următoarele:

- adăugarea și ștergerea elementelor se poate face la atât la sfârșitul vectorului, cât și pe orice poziție în vector.
- la redimensionarea capacității vectorului, pp. că aceasta se dublează.

Deși este unanim acceptat faptul că reprezentarea tablourilor unidimensionale este *secvențială*, se poate abstractiza tipul de dată **VectorDinamic**.

TAD VectorDinamic

domeniu

$$\mathbf{V} = \{ \mathbf{v} \mid \mathbf{v} = (cp, n, e_1 e_2 \dots e_n), cp, n \in \mathbf{N}, n \leq cp, e_i \text{ sunt de tip } \mathbf{TElement} \}$$

operații (interfața)

creează(v, cp)

{constructor - se creează un vector cu lungime 0, având capacitatea cp }

pre: $cp \in \mathbf{Natural}$

post: $v \in \mathbf{V}, v.n=0, v.cp=cp$

@ aruncă excepție dacă cp e negativ

dim(v)

pre: $v \in \mathbf{V}$

post: *dim* = lungimea vectorului v (numărul de elemente) $\in \mathbf{Natural}$

element(v, i, e)

pre: $v \in \mathbf{V}, i \in \mathbf{Natural}, i \in [v.n]$

post: $e \in \mathbf{TElement}, e = v.e_i$ (elementul de pe poziția i din vectorul v)

@ aruncă excepție dacă i e în afara intervalului $[v.n]$

modifică(v, i, e)

pre: $v \in \mathbf{V}, i \in \mathbf{Natural}, i \in [v.n], e \in \mathbf{TElement}$

post: $v' \in \mathbf{V}$, $v'.e_i = e$ (al i -lea element din v' devine e)
 @ aruncă excepție dacă i e în afara intervalului $[v.n]$

adaugaSfarsit(v, e)

{ se adaugă la sfârșitul vectorului elementul e ; dacă $v.n = v.cp$ atunci crește capacitatea }

pre: $v \in \mathbf{V}$, $e \in \mathbf{TElement}$

post: $v' \in \mathbf{V}$, $v'.n = v.n + 1$

$(v.cp = v.n) \Rightarrow (v'.cp = v.cp * 2, v'.e[v'.n] = e)$

adaugaPozitie(v, i, e)

{ se adaugă pe poziția i elementul e ; dacă $v.n = v.cp$ atunci crește capacitatea }

pre: $v \in \mathbf{V}$, $i \in \mathbf{Natural}$, $i \in [v.n] + 1$, $e \in \mathbf{TElement}$

post: $v' \in \mathbf{V}$, $v'.n = v.n + 1$

$(v.cp = v.n) \Rightarrow (v'.cp = v.cp * 2, v'.e[j] = v.e[j - 1] \forall j = v'.n, v'.n - 1, \dots, i + 1, v'.e[i] = e)$

@ aruncă excepție dacă i e în afara intervalului $[v.n]$

stergeSfarsit(v, e)

{ se șterge elementul de la sfârșitul vectorului }

pre: $v \in \mathbf{V}$, $v.n > 0$

post: $e \in \mathbf{TElement}$, $e = v.e[v.n]$, $v' \in \mathbf{V}$, $v'.n = v.n - 1$

ștergePozitie(v, i, e)

{ se șterge pe poziția i a vectorului }

pre: $v \in \mathbf{V}$, $v.n > 0$, $i \in \mathbf{Natural}$, $i \in [v.n]$

post: $e \in \mathbf{TElement}$, $e = v.e[i]$, $v' \in \mathbf{V}$, $v'.n = v.n - 1$, $v'.e[j] = v.e[j + 1] \forall j = i, i + 1, \dots, v'.n$

@ aruncă excepție dacă i e în afara intervalului $[v.n]$

iterator(v, i)

{ se creează un iterator pe vectorul v }

pre: $v \in \mathbf{V}$

post: $i \in \mathbf{I}$, i este iterator pe vectorul v

distruge(v)

{ destructor }

pre: $v \in \mathbf{V}$

post: vectorul v a fost 'distrus' (spațiul de memorie alocat a fost eliberat)

....alte operații....

Observații

1. Complexitatea operațiilor unui TAD poate fi determinată după ce s-au luat decizii legate de reprezentarea și modul de implementare a TAD-ului. Considerând reprezentarea secvențială a unui vector dinamic, operațiile de bază din interfața **TAD VectorDinamic** au complexitățile:
 - *dim* complexitate-timp $\theta(1)$
 - *element* complexitate-timp $\theta(1)$
 - *modifică* complexitate-timp $\theta(1)$
 - *adaugaSfarsit* complexitate-timp amortizată $\theta(1)$
 - *adaugaPozitie* complexitate-timp $O(n)$
 - *stergeSfarsit* complexitate-timp $\theta(1)$
 - *ștergePozitie* complexitate-timp $O(n)$
 - *iterator* complexitate-timp $\theta(1)$
2. Deoarece se permite modificarea capacității vectorului, se impune pentru implementare folosirea **alocării dinamice a memoriei**.
3. După cum menționam anterior, este posibil ca la redimensionarea capacității vectorului să se folosească un raport de creștere RC (a capacității față de numărul de elemente din vector) - în specificația anterioară am folosit $RC = 2$.
4. Pentru o gestionare mai eficientă a spațiului de memorie alocat vectorului, pentru a evita situații în care numărul de elemente efectiv memorate în vector este mult mai mic decât capacitatea de memorare a acestuia, se poate folosi un raport maxim RM , care asigură faptul că nu se ajunge la o creștere a capacității prea mare față de numărul de elemente. Ceea ce înseamnă că la operația de ștergere, în cazul în care $\frac{v.cp}{v.n} > RM$, atunci se va micșora capacitatea vectorului (ceea ce va implica realocare/copiere elemente...)
5. Spre deosebire de operația *adaugaSfarsit*, a cărei complexitate-timp defavorabilă este $\theta(n)$, dar totuși complexitatea-timp amortizată este $\theta(1)$, operația *adaugaPozitie* are complexitatea-timp amortizată $O(n)$ (ca și cea defavorabilă).
6. În interfața TAD VectorDinamic pot fi adăugate și alte operații, spre exemplu: verificarea dacă vectorul este sau nu vid (fără elemente), căutarea unui element în vector și returnarea poziției pe care apare, transformarea în string (*toString*), transformarea în vector (*toArray*) etc.

Elementele unui vector dinamic pot fi tipărite în două moduri:

1. Prin iterator, ca orice container.
2. Folosind accesul la elemente prin indici, datorită reprezentării secvențiale.

Ca urmare, tipărirea se poate face

1. **subalgoritmul** *tipărire(v)* **este** {complexitate-timp $\theta(n)$ }
- {pre: v este un vector dinamic}
- {post: se tipăresc elementele vectorului}
- iterator**(v, i) {vectorul își construiește iteratorul}
- CâtTimp** **valid**(i) **execută** {cât timp iteratorul e valid}
- element**(i, e) {se obține elementul curent din iterație}
- @ tipărește** e {se tipărește elementul curent}
- următor**(i) {se deplasează iteratorul}
- SfCâtTimp**
- sfTipărire**

Ținând cont de reprezentarea secvențială, reprezentarea iteratorului și implementarea operațiilor iteratorului pe vector sunt similare celor discutate în Seminarul 1 (colecția reprezentată ca un vector de elemente).

2. **subalgoritmul** *tipărire(v)* **este** {complexitate-timp $\theta(n)$ }
- {pre: v este un vector dinamic}
- {post: se tipăresc elementele vectorului}
- pentru** $i \leftarrow 1, \dim(v)$ **execută**
- element**(v, i, e) {se obține elementul de poziția}
- @ tipărește** e {se tipărește elementul curent}
- sfPentru**
- sfTipărire**

Reprezentare secvențială – caracteristici

- inserări, ștergeri $O(n)$
- gestionare ineficientă a spațiului de memorare
- accesul la elemente este **direct** $\theta(1)$
- adăugare la sfârșit $\theta(1)$ (amortizat)
- ștergere la sfârșit $\theta(1)$