

# tipi di dato astratti

liste pile code alberi grafi

- *un tipo di dato astratto o ADT (Abstract Data Type) è un tipo di dato le cui istanze possono essere manipolate con **modalità** che dipendono esclusivamente dalla **semantica** del dato e **non** dalla sua **implementazione***
- *nei linguaggi di programmazione che consentono la programmazione per tipi di dati astratti, un tipo di dato viene definito **distinguendo** nettamente la sua **interfaccia**, ovvero le operazioni che vengono fornite per la manipolazione del dato, e la sua **implementazione** interna, ovvero il modo in cui le informazioni di stato sono conservate e in cui le operazioni manipolano tali informazioni al fine di esibire, all'interfaccia, il comportamento desiderato*

*Wikipedia*

- non interessa l'implementazione ma interessano le operazioni che è possibile effettuare sui dati



lista pila coda

# STRUTTURE DATI LINEARI

- per gestire un insieme *dinamico* di elementi è necessario implementarlo mediante una struttura dati
- una struttura dati è composta da *nodi*, ciascuno dei quali contiene un *elemento* dell'insieme ed eventuali *altre informazioni* (*riferimenti, puntatori*) che servono per la **gestione della struttura**



- per implementare le strutture dati, si devono utilizzare le **strutture fisiche** fornite dai **linguaggi** che possono avere dimensione statica o dinamica
- un **array**, per esempio, è una struttura di memorizzazione dalla dimensione **statica**
- strutture fisiche dalla dimensione dinamica si possono implementare grazie all'uso dei **puntatori** o all'**istanziamento dinamico** di oggetti

- una struttura dati si dice *lineare* se i suoi elementi sono organizzati in modo *sequenziale* (sono posizionati uno dopo l'altro)
  - *pila*
  - *coda*
  - *lista*

- la **pila** è una struttura dati di tipo **LIFO** che garantisce che l'**ultimo** elemento **depositato** nella pila sia il **primo** a essere **servito**
- LIFO (**Last-In First-Out**, “l'ultimo arrivato è il primo ad essere servito”)
- esempi:
  - *pila di piatti*
  - *pila di libri*
  - *pila di monete*





- ***push***
  - *inserisce* un nuovo elemento in *testa* alla pila
- ***pop***
  - *estrae* il primo elemento in *testa* alla pila
- ***top***
  - *fornisce* il primo elemento in cima alla pila senza estrarlo
- ***vuota***
  - restituisce *true* se la pila è vuota, *false* altrimenti

- la **coda** è una struttura dati di tipo **FIFO** che garantisce che il **primo** elemento inserito sia il **primo** a essere servito
- **FIFO (First-In First-Out)**, il primo elemento a entrare è anche il primo a uscire



- le tipiche operazioni che si possono effettuare su una coda sono le seguenti:
- **enqueue** (accodare)
  - accoda (**inserisce**) un elemento alla coda
- **dequeue** (togliere dalla coda)
  - **elimina** l'elemento che da più tempo è presente nella coda

- la *lista concatenata* è una *collezione ordinata* di elementi, ciascuno dei quali contiene un *riferimento al successivo*
- in una lista concatenata *non* è possibile *accedere* in modo *diretto* a un elemento, ma è necessario *scorrere* tutti gli elementi fino a raggiungere quello cercato
- ogni elemento della lista è contenuto in un *nodo*, in cui è presente anche un riferimento all'*elemento successivo*



- le operazioni principali che si possono effettuare su una lista sono:
  - *inserimento*
  - *ricerca*
  - *cancellazione*



# nodo

## implementazione Java

A. Ferrari

```
class Nodo {
    private Object info;
    private Nodo succ;

    public Nodo() {
        info=null;
        succ=null;
    }

    public Nodo(Object x) {
        info=x;
        succ=null;
    }

    public Nodo(Object x, Nodo s) {
        info = x;
        succ = s;
    }

    //metodi setter e getter

}
```

```
class Lista{
    private Nodo testa;

    public Lista(){
        testa = null;
    }
    public void inseriscitesta (Object x) {...}
    public void inseriscicoda (Object x) {...}
    public Object eliminatesta () {...}
    public Object eliminacoda () {...}
    public void stampa () {...}
    public boolean vuota () {...}
    ...
}
```

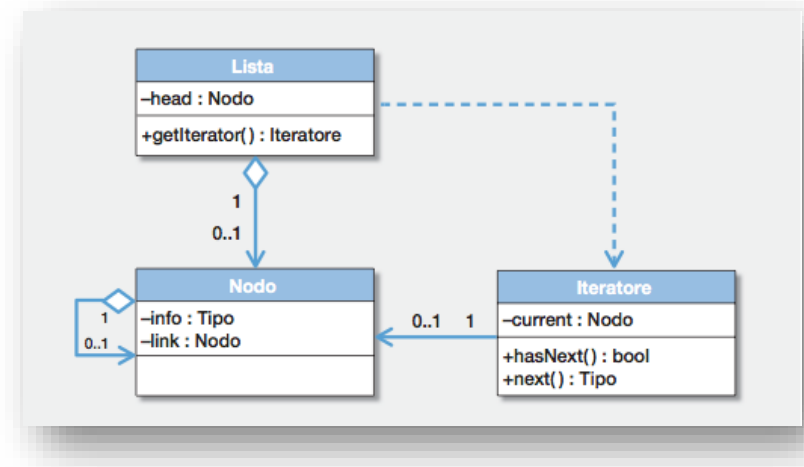
- implementare la lista di Stringhe in Java
- istanziare una lista e testare i vari metodi utilizzando varie stringhe come informazioni



- i *design patterns* sono *soluzioni generiche* di progettazione software applicabili a *problemi ricorrenti*
- dato un *oggetto aggregato* (un oggetto che contiene altri oggetti per fornire di questi una visione unitaria, come per esempio una lista), un *iteratore* (Iterator) è un *oggetto* che rende disponibili *metodi* per *accedere sequenzialmente* ai singoli elementi dell'oggetto aggregato *senza esporne la rappresentazione interna*

- caratteristiche che deve avere un iteratore per operare con una lista
  - permettere l'**accesso** agli elementi della lista **senza esporre** la sua **struttura** interna
  - fare in modo che l'accesso agli elementi della lista avvenga mediante **metodi** che **non** sono direttamente parte dell'interfaccia della **classe** che implementa la lista stessa, ma di una classe diversa (l'iteratore) i cui oggetti sono restituiti dall'invocazione di uno specifico metodo

- la lista deve avere il metodo ***getIterator*** che restituisce un oggetto iteratore
- l'iteratore ha
  - un riferimento al ***nodo corrente***
  - il metodo ***hasNext()*** che restituisce true se è ancora ***possibile avanzare*** nella sequenza
  - il metodo ***next()*** che ***restituisce l'informazione*** associata al nodo corrente e “passa” al ***nodo successivo***



```
public class Iteratore {
    private Nodo nodo;

    public Iteratore(Nodo nodo) {
        this.nodo = nodo;
    }

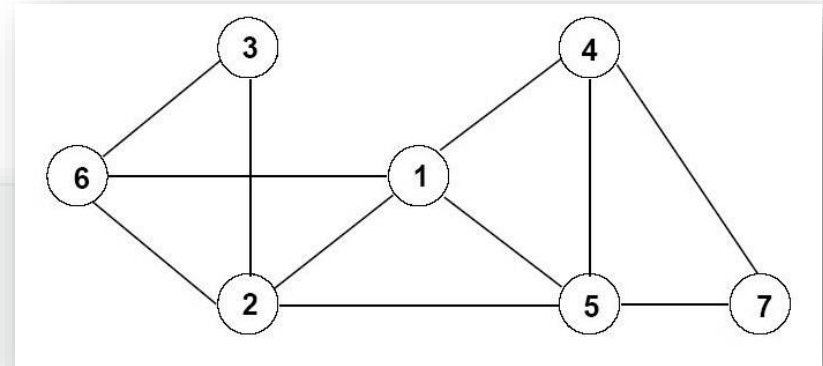
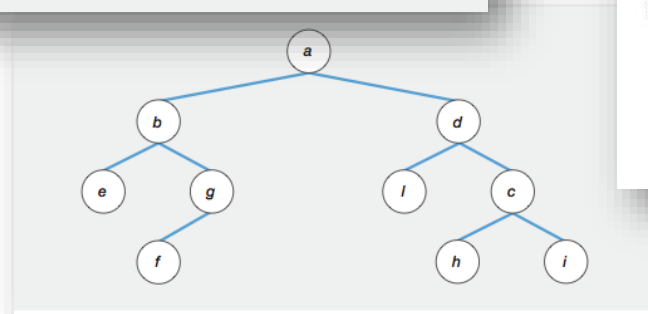
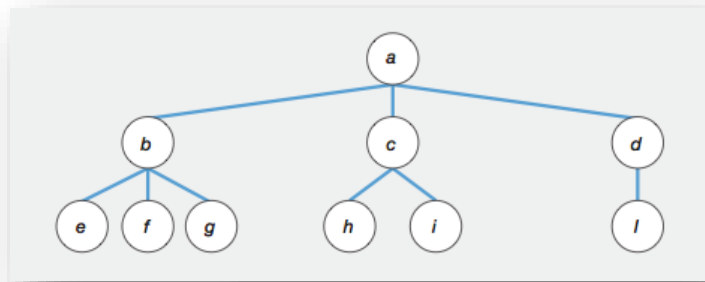
    public boolean hasNext() {
        return (!(nodo==null));
    }

    public Object next() {
        if (nodo==null)
            return null;
        Object info = new Object(nodo.getInfo());
        nodo = nodo.getSucc(); // avanzamento nella lista
        return info;
    } }
}
```

```
public Iteratore iterator() {  
    Iteratore i = new Iteratore(testa);  
    return i;  
}
```

```
Iteratore it = f.iterator();  
Object info;  
while (it.hasNext()) {  
    info = it.next();  
    System.out.println(info);  
}
```

- la **lista** può essere utilizzata per **implementare** le strutture dati lineari **pila** e **coda**



albero – albero binario - grafo

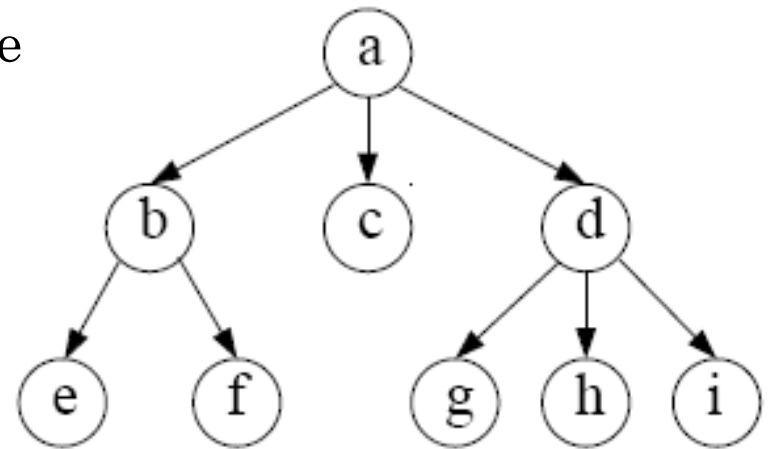
## strutture dati non lineari



# albero

## definizione non formale

- un *albero* è un insieme di nodi
- ogni nodo (*padre*) è collegato mediante archi ad altri nodi (*figli*)
- un nodo particolare è definito come *radice* (non ha padre)
- ogni figlio ha *un solo padre*
- ogni nodo è '*raggiungibile*' dal nodo radice
- i nodi senza figli vengono definiti *foglie*
- il *livello* di un nodo è dato dal numero di archi che si devono percorrere per raggiungere il nodo dalla radice



Si dice albero con radice, o semplicemente albero, una tripla  $T = (N, r, \mathcal{B})$  dove  $N$  è un insieme di nodi,  $r \in N$  è detto radice e  $\mathcal{B}$  è una relazione binaria su  $N$  che soddisfa le seguenti proprietà:

- Per ogni  $n \in N$ ,  $(n, r) \notin \mathcal{B}$ .
- Per ogni  $n \in N$ , se  $n \neq r$  allora esiste uno ed un solo  $n' \in N$  tale che  $(n', n) \in \mathcal{B}$ .
- Per ogni  $n \in N$ , se  $n \neq r$  allora  $n$  è raggiungibile da  $r$ , cioè esistono  $n'_1, \dots, n'_k \in N$  con  $k \geq 2$  tali che  $n'_1 = r$ ,  $(n'_i, n'_{i+1}) \in \mathcal{B}$  per ogni  $1 \leq i \leq k - 1$ , ed  $n'_k = n$ .

Siano  $T = (N, r, \mathcal{B})$  un albero ed  $n \in N$ . Si dice sottoalbero generato da  $n$  l'albero  $T' = (N', n, \mathcal{B}')$  dove  $N'$  è il sottoinsieme dei nodi di  $N$  raggiungibili da  $n$  e  $\mathcal{B}' = \mathcal{B} \cap (N' \times N')$ .

Sia  $T = (N, r, \mathcal{B})$  un albero e siano  $T_1 = (N_1, n_1, \mathcal{B}_1)$  e  $T_2 = (N_2, n_2, \mathcal{B}_2)$  i sottoalberi generati da  $n_1, n_2 \in N$ . Allora  $N_1 \cap N_2 = \emptyset$  oppure  $N_1 \subseteq N_2$  oppure  $N_2 \subseteq N_1$ .

Sia  $T = (N, r, \mathcal{B})$  un albero:

- Se  $(n, n') \in \mathcal{B}$ , allora  $n$  è detto padre di  $n'$  ed  $n'$  è detto figlio di  $n$ .
- Se  $(n, n_1), (n, n_2) \in \mathcal{B}$ , allora  $n_1$  ed  $n_2$  sono detti fratelli.
- I nodi privi di figli sono detti nodi esterni o foglie, mentre tutti gli altri nodi sono detti nodi interni.
- Gli elementi di  $\mathcal{B}$  sono detti rami.

Sia  $T = (N, r, \mathcal{B})$  un albero:

- Si dice grado di  $T$  il massimo numero di figli di un nodo di  $T$ :

$$d(T) = \max_{n \in N} |\{n' \in N \mid (n, n') \in \mathcal{B}\}|$$

- Si dice che:

- \*  $r$  è al livello 1.

- \* Se  $n \in N$  è al livello  $i$  ed  $(n, n') \in \mathcal{B}$ , allora  $n'$  è al livello  $i + 1$ .

- Si dice altezza o profondità di  $T$  il massimo numero di nodi che si attraversano nel percorso di  $T$  che va dalla radice alla foglia più distante:

$$h(T) = \max\{i \in \mathbb{N} \mid \exists n \in N. n \text{ è al livello } i\}$$

- Si dice larghezza o ampiezza di  $T$  il massimo numero di nodi di  $T$  che si trovano allo stesso livello:

$$b(T) = \max_{1 \leq i \leq h(T)} |\{n \in N \mid n \text{ è al livello } i\}|$$

- ogni nodo ha al più **due** nodi **figli**
  - figlio **sinistro**
  - figlio **destro**

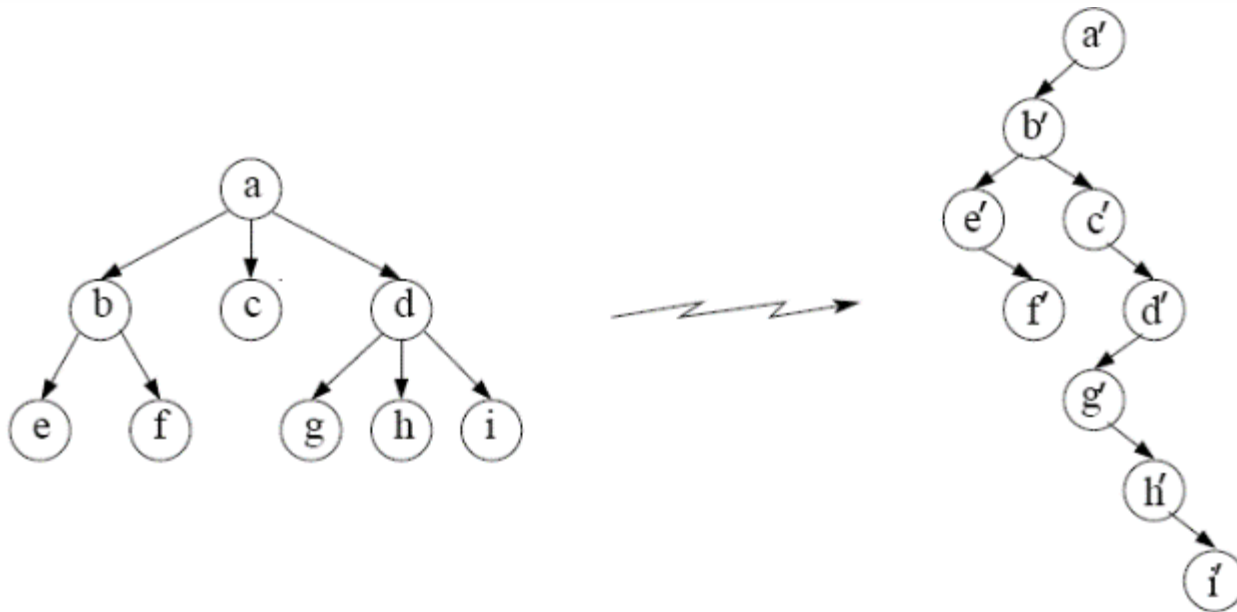
Un albero  $T = (N, r, \mathcal{B})$  è detto binario se:

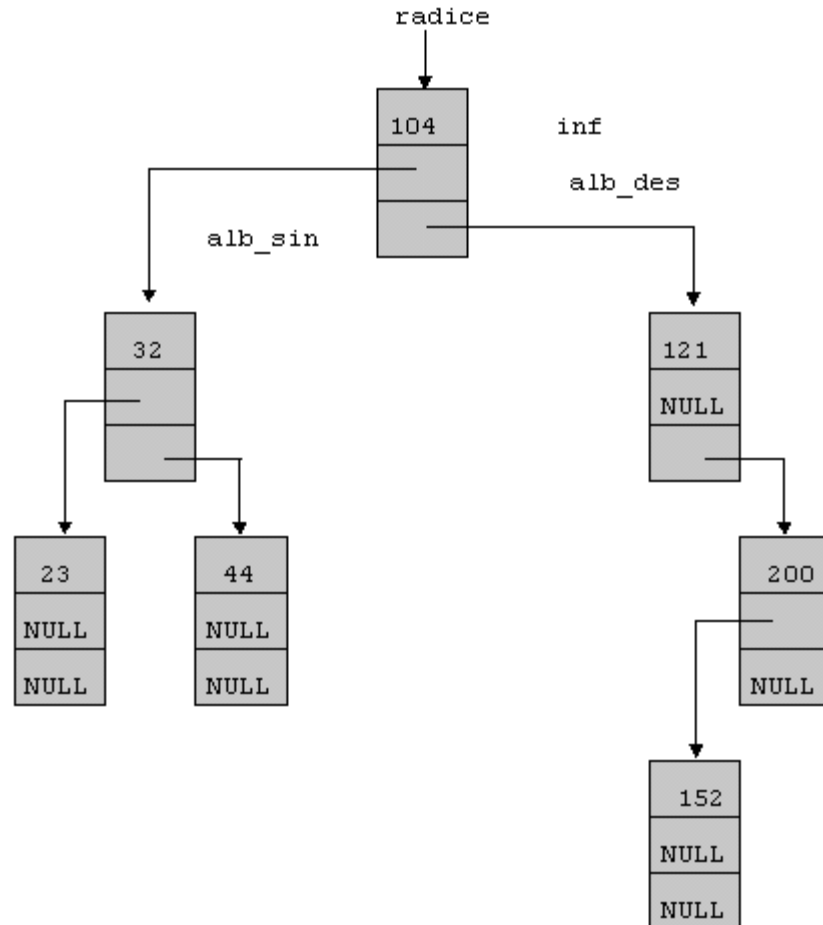
- $\mathcal{B} = \mathcal{B}_{sx} \cup \mathcal{B}_{dx}$ .
- $\mathcal{B}_{sx} \cap \mathcal{B}_{dx} = \emptyset$ .
- Per ogni  $n, n_1, n_2 \in N$ , se  $(n, n_1) \in \mathcal{B}_{sx}$  (risp.  $\mathcal{B}_{dx}$ ) ed  $(n, n_2) \in \mathcal{B}_{sx}$  (risp.  $\mathcal{B}_{dx}$ ), allora  $n_1 = n_2$ .

Se  $(n, n') \in \mathcal{B}_{sx}$  (risp.  $\mathcal{B}_{dx}$ ), allora  $n'$  è detto figlio sinistro (risp. destro) di  $n$ .



- Creare i nuovi nodi  $n', n'_1, \dots, n'_k$ .
- Mettere  $n'_1$  come figlio sinistro di  $n'$ .
- Per ogni  $i = 1, \dots, k - 1$ , mettere  $n'_{i+1}$  come figlio destro di  $n'_i$ .



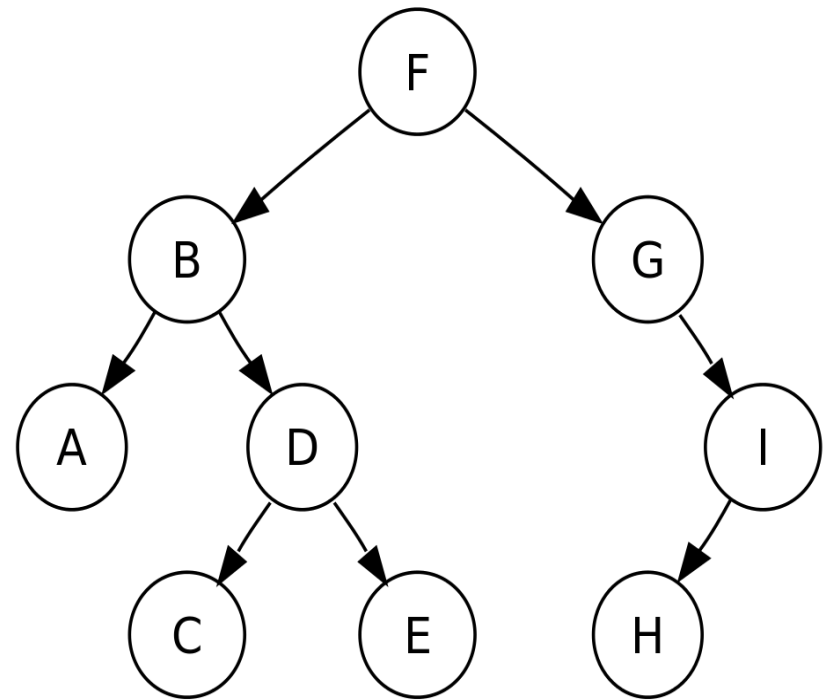


- definire una struttura dati che permetta di rappresentare un albero binario
- per semplicità l'informazione associata ad ogni nodo si considera che sia una stringa

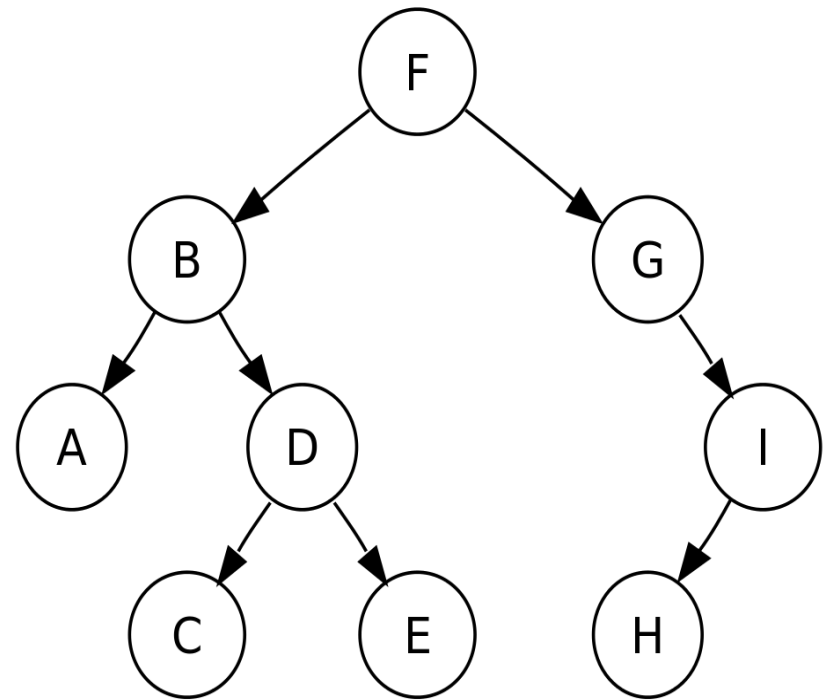
- la visita consiste nell'accesso *una e una sola volta* a tutti i nodi dell'albero
- per gli alberi binari sono possibili più algoritmi di visita che generano *sequenze diverse* (per ordine) di nodi
  - visita in ordine *anticipato*
  - visita in ordine *simmetrico*
  - visita in ordine posticipato (*differito*)



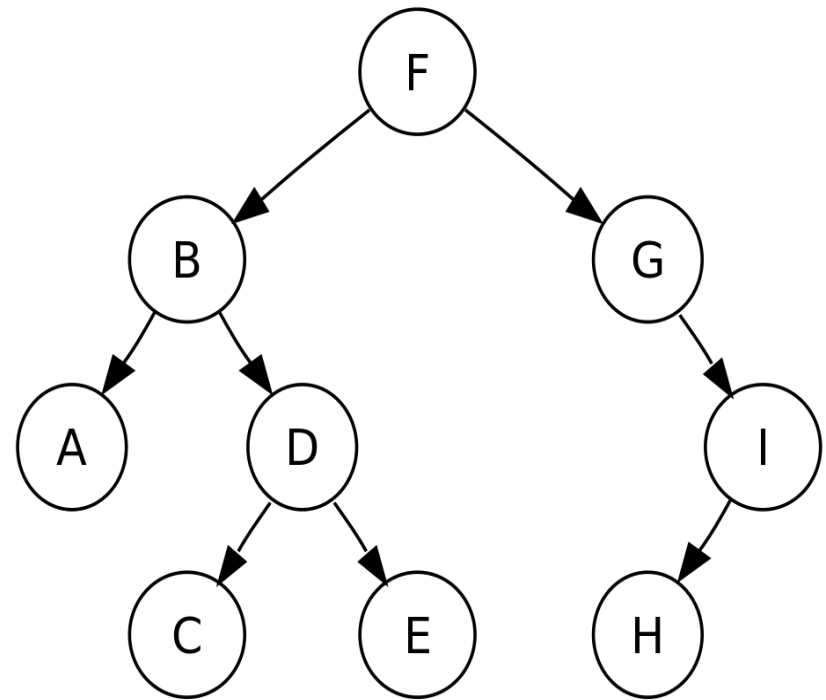
- visita la *radice*
- visita il sottoalbero *sinistro* in ordine *anticipato*
- visita il sottoalbero *destro* in ordine *anticipato*
- *lista dei nodi:*



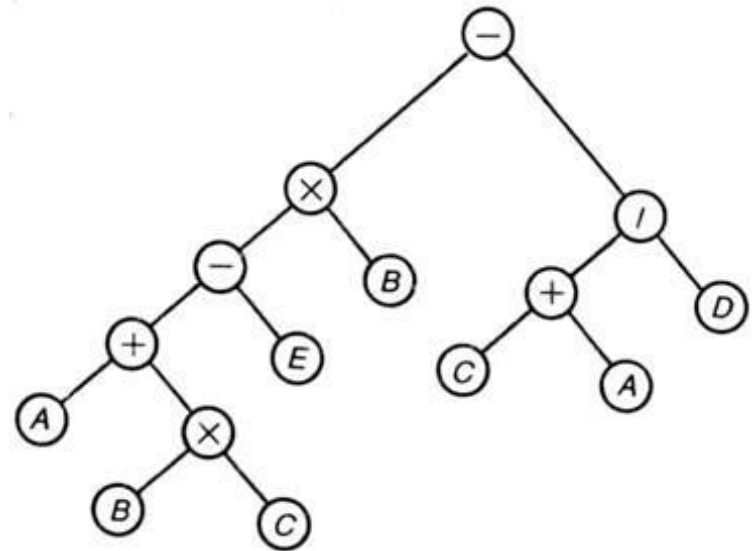
- visita il sottoalbero ***sinistro*** in ordine simmetrico
- visita la ***radice***
- visita il sottoalbero ***destro*** in ordine simmetrico
- *lista dei nodi:*



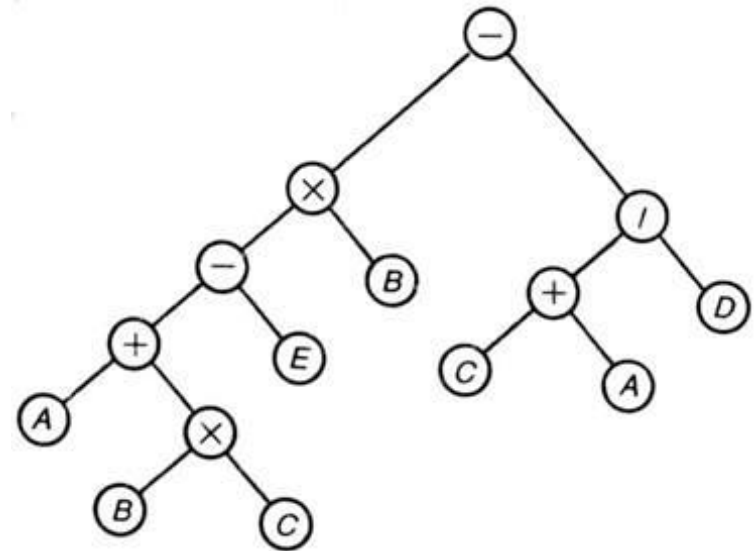
- visita il sottoalbero ***sinistro*** in ordine posticipato
- visita il sottoalbero ***destro*** in ordine posticipato
- visita la ***radice***
- *lista dei nodi:*



- ogni *nodo* che contiene un *operatore* è radice di un sottoalbero
- ogni *foglia* contiene un valore *costante* o una variabile



- definire la sequenza di nodi che si ottiene visitando l'albero in ordine
  - anticipato
  - simmetrico
  - differito

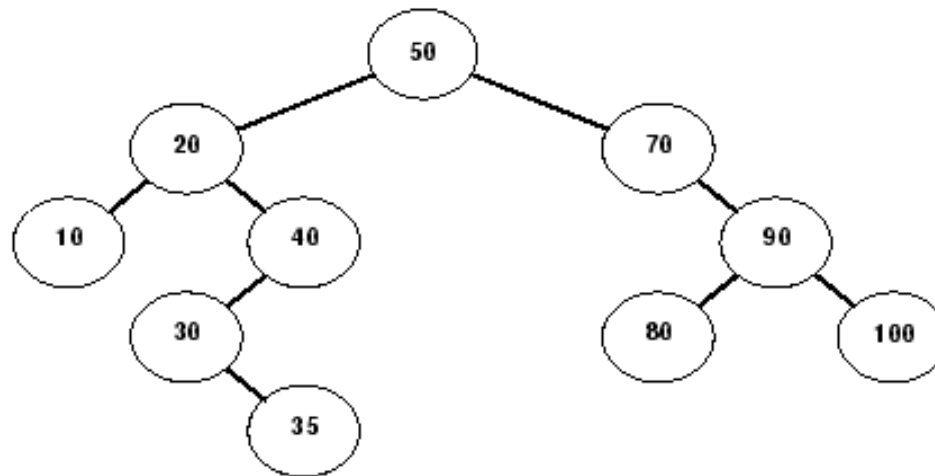




- Jan Łukasiewicz
  - [http://it.wikipedia.org/wiki/Jan\\_%C5%81ukasiewicz](http://it.wikipedia.org/wiki/Jan_%C5%81ukasiewicz)
- Notazione polacca
  - [http://it.wikipedia.org/wiki/Notazione\\_polacca](http://it.wikipedia.org/wiki/Notazione_polacca)

- con opportune modifiche si può adattare un qualunque algoritmo di visita per ottenere un ***algoritmo di ricerca***
- nel caso ***pessimo*** la ricerca attraverserà tutti nodi dell'albero quindi avrà complessità  **$O(n)$**

- un *albero binario di ricerca* è un albero binario tale che:
  - per ogni nodo che contiene una chiave di valore  $k$
  - ogni nodo del suo sottoalbero *sinistro* contiene una chiave di valore  $\leq k$
  - ogni nodo del suo sottoalbero *destro* contiene una chiave di valore  $\geq k$





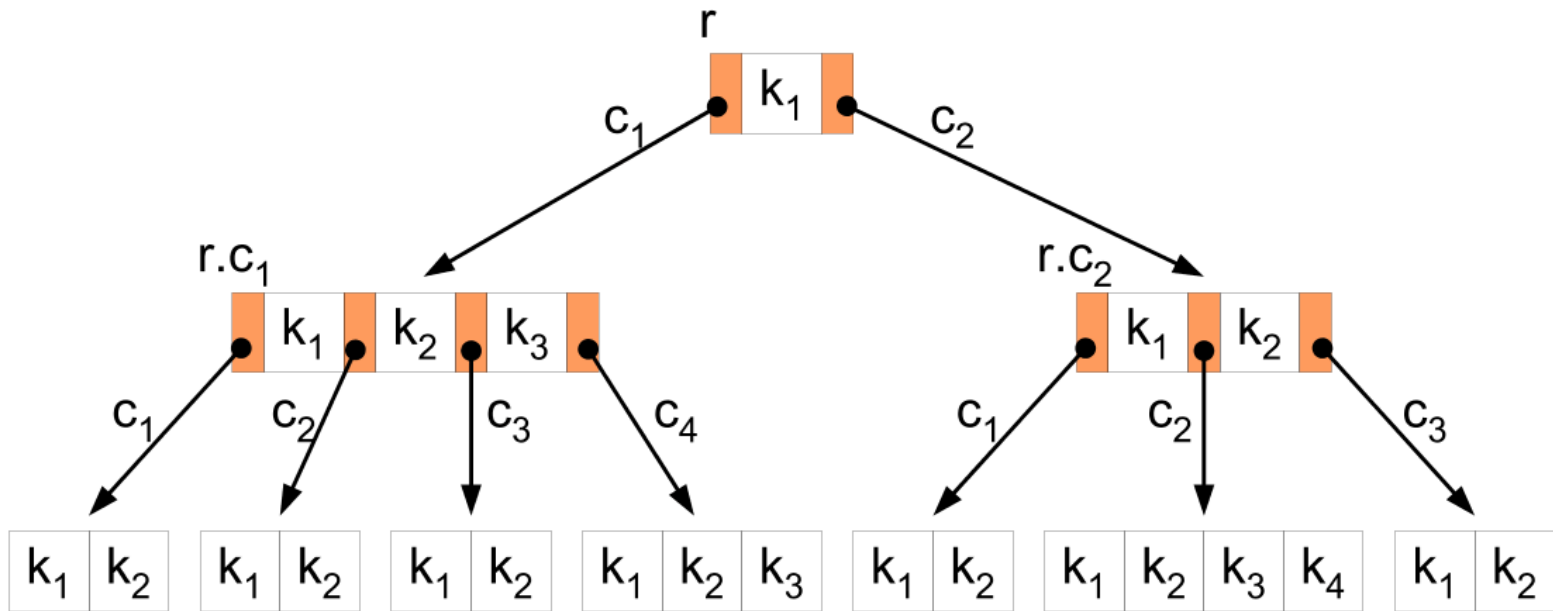
- non è necessario visitare tutti i nodi
- basta fare un *unico percorso* tra quelli che partono dalla radice, scendendo ad ogni nodo incontrato che non contiene il valore dato a sinistra o a destra a seconda che il valore dato sia minore o maggiore, rispettivamente, della chiave contenuta nel nodo
- la complessità della ricerca dipende quindi dalla *profondità* dell'albero

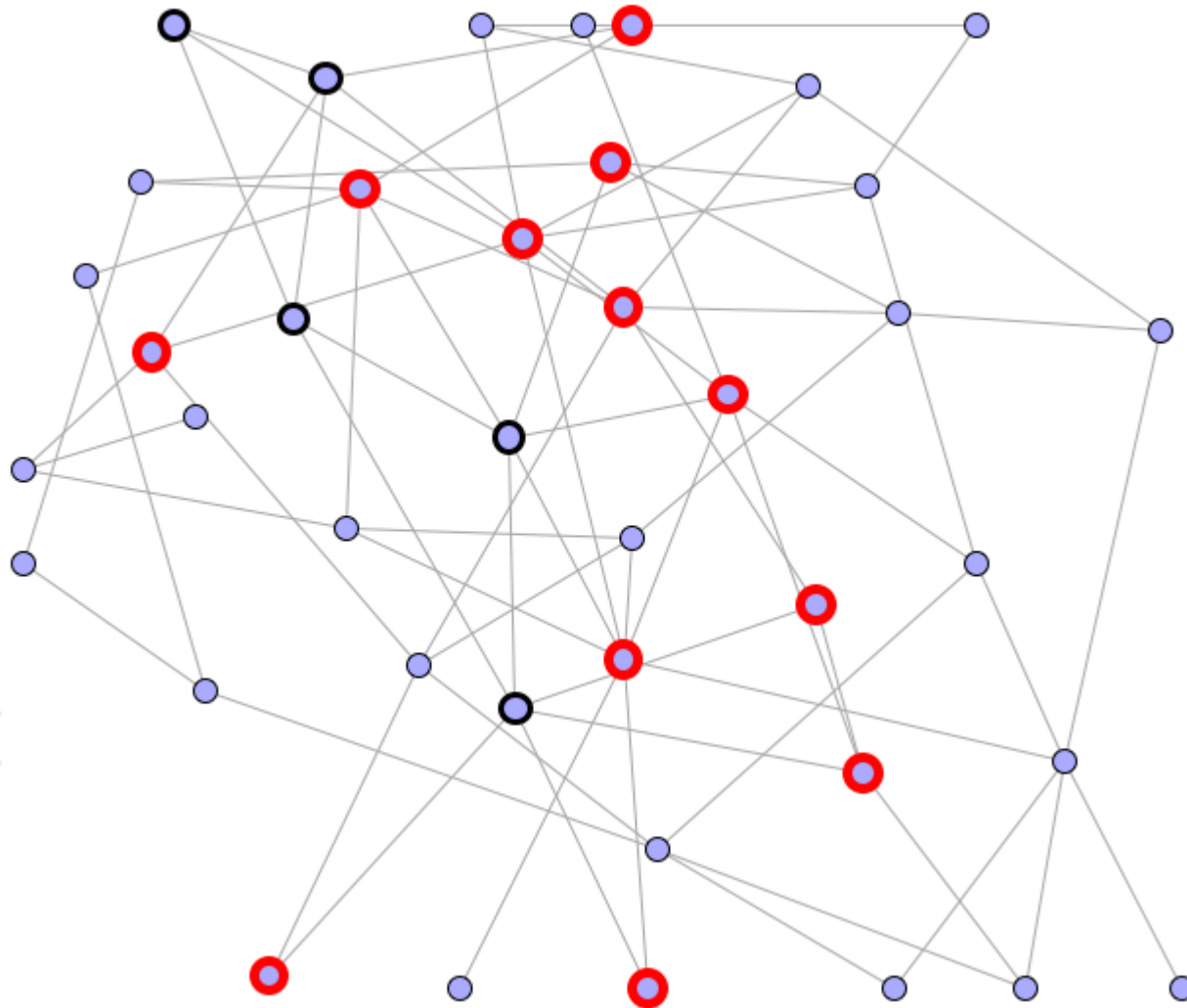
- implementare la *struttura dati* che permette di implementare un *albero binario*
- implementare gli *algoritmi* di
  - *inserimento*
  - *visita* in ordine anticipato, simmetrico, differito
  - *ricerca* (dato il valore dell'informazione restituire il Nodo)
  - *eliminazione* di un nodo

- implementare la *struttura dati* che permetta di implementare un *albero binario di ricerca*
- implementare gli algoritmi di
  - *inserimento*
  - *visita* in ordine anticipato, simmetrico, differito
  - *ricerca* (dato il valore dell'informazione restituire il Nodo)
  - *eliminazione* di un nodo (vedi suggerimenti)

- *l'algoritmo di rimozione di un valore da un albero binario di ricerca deve garantire che l'albero binario ottenuto a seguito della rimozione sia ancora di ricerca*
  - *se il nodo contenente il valore da rimuovere è una foglia, basta eliminarlo*
  - *se il nodo contenente il valore da rimuovere ha un solo figlio, basta eliminarlo collegando suo padre direttamente a suo figlio*
  - *se il nodo contenente il valore da rimuovere ha ambedue i figli, si procede sostituendone il valore con quello del nodo più a destra del suo sottoalbero sinistro, in quanto tale nodo contiene la massima chiave minore di quella del nodo da rimuovere (in alternativa, si può prendere il nodo più a sinistra del sottoalbero destro)*

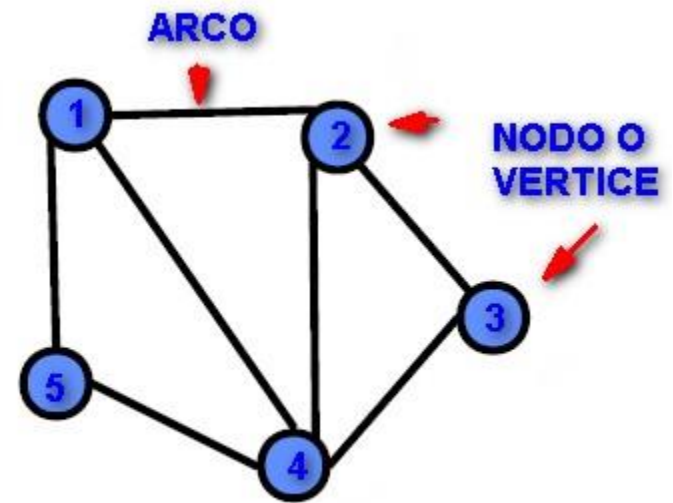
- struttura dati che permette la rapida *localizzazione* nei file (*Records o keys*)
- deriva dagli alberi di ricerca, in quanto ogni *chiave* appartenente al sottoalbero sinistro di un nodo è di valore inferiore rispetto a ogni chiave appartenente ai sottoalberi alla sua destra
- è garantito il *bilanciamento*: per ogni nodo, le altezze dei sottoalberi destro e sinistro differiscono al più di una unità
- utilizzati spesso nell'ambito dei database, in quanto permettono di accedere ai nodi in maniera efficiente sia nel caso essi siano disponibili in memoria centrale o in memoria di massa





**GRAFI**

- un **grafo** è un insieme di nodi
- ogni **nodo** è collegato mediante **archi** ad altri nodi (*nodi adiacenti*)
- archi possono essere unidirezionali (**grafo orientato**) o bidirezionali (**grafo non orientato**)
- agli archi è possibile associare un valore numerico (**grafo pesato**)
- 





- Si dice grafo diretto o orientato una coppia  $G = (V, \mathcal{E})$  dove  $V$  è un insieme di vertice ed  $\mathcal{E}$  è una relazione binaria su  $V$ .

- Sia  $G = (V, \mathcal{E})$  un grafo diretto:

- Se  $(v, v') \in \mathcal{E}$ , allora si dice che  $v'$  è adiacente a  $v$  o, equivalentemente, che c'è un arco da  $v$  a  $v'$ .

- Si dice grado uscente di  $v \in V$  il numero di vertici adiacenti a  $v$ :

$$d_o(v) = |\{v' \in V \mid (v, v') \in \mathcal{E}\}|$$

- Si dice grado entrante di  $v \in V$  il numero di vertici ai quali  $v$  è adiacente:

$$d_i(v) = |\{v' \in V \mid (v', v) \in \mathcal{E}\}|$$

- Si dice grado di  $v \in V$  il numero di archi in cui  $v$  è coinvolto:

$$d(v) = d_o(v) + d_i(v)$$

- Se  $v \in V$  è tale che:

- \*  $d_o(v) = 0$  e  $d_i(v) > 0$  allora si dice che  $v$  è un vertice terminale;

- \*  $d_i(v) = 0$  e  $d_o(v) > 0$  allora si dice che  $v$  è un vertice iniziale;

- \*  $d(v) = 0$  allora si dice che  $v$  è un vertice isolato.

- Si dice grado di  $G$  il massimo grado di un vertice di  $G$ :

$$d(G) = \max\{d(v) \mid v \in V\}$$

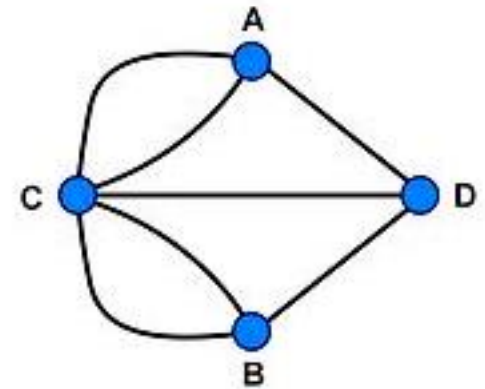
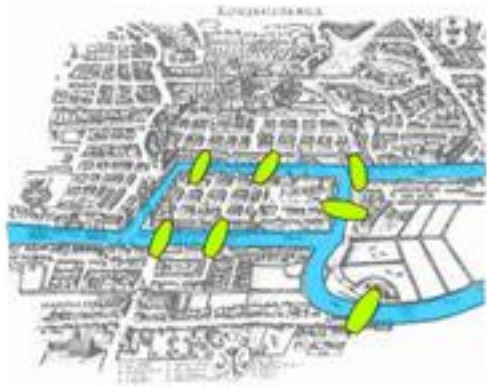
- Si dice che  $G$  è completo se  $\mathcal{E} = V \times V$ .

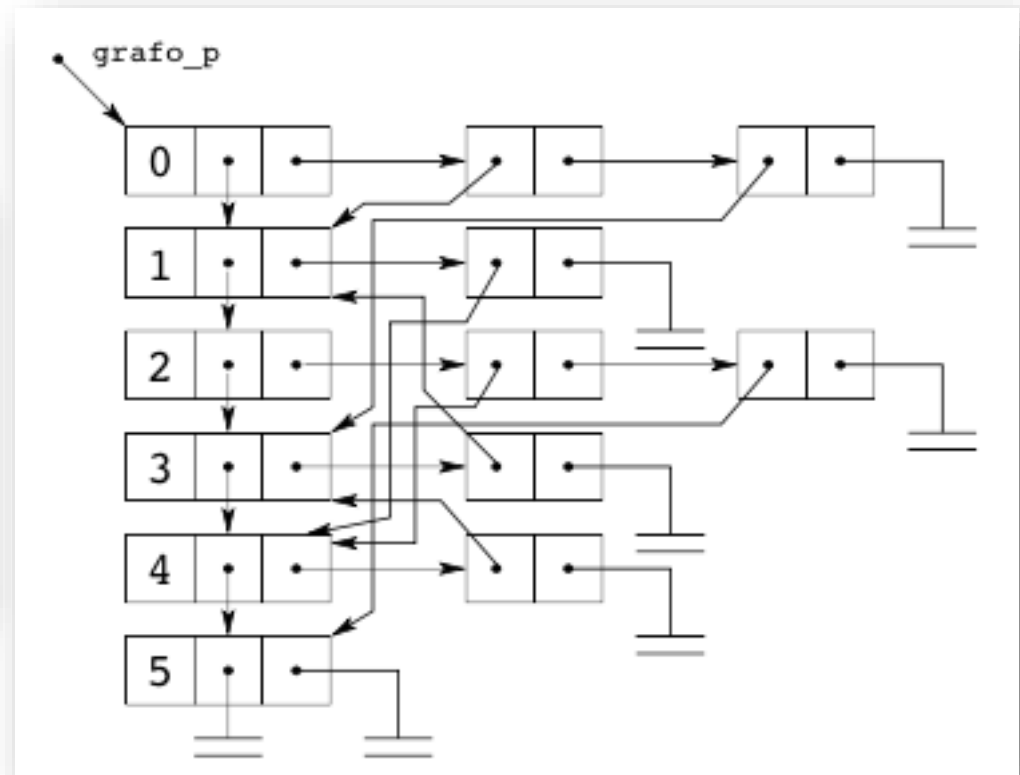
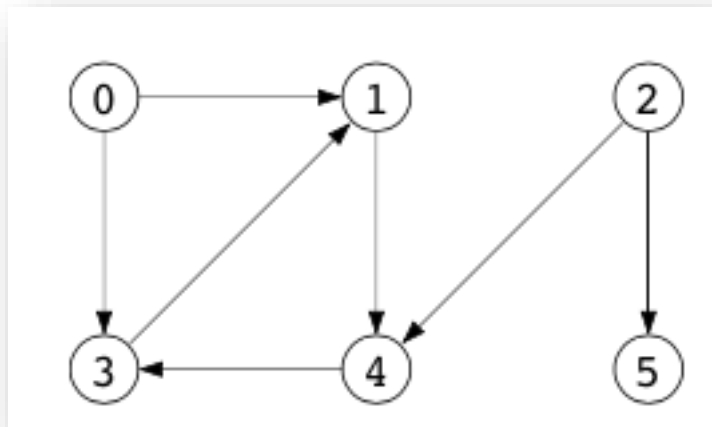
- Sia  $G = (V, \mathcal{E})$  un grafo diretto:
  - Siano  $v_1, v_2 \in V$ . Si dice che  $v_2$  è raggiungibile da  $v_1$  se esiste un percorso da  $v_1$  a  $v_2$ , cioè se esistono  $v'_1, \dots, v'_k \in V$  con  $k \geq 2$  tali che  $v'_1 = v_1$ ,  $(v'_i, v'_{i+1}) \in \mathcal{E}$  per ogni  $1 \leq i \leq k-1$ , e  $v'_k = v_2$ .
  - Si dice che un percorso è semplice se tutti i vertici che lo compongono sono distinti, eccetto al più il primo e l'ultimo vertice.
  - Si dice che un percorso è un ciclo se il suo primo vertice coincide con il suo ultimo vertice.
  - Si dice che  $G$  è connesso se per ogni  $v_1, v_2 \in V$  esiste un percorso da  $v_1$  a  $v_2$  o da  $v_2$  a  $v_1$ .
  - Si dice che  $G$  è fortemente connesso se per ogni  $v_1, v_2 \in V$  esistono un percorso da  $v_1$  a  $v_2$  e un percorso da  $v_2$  a  $v_1$ .

- Si dice grafo pesato una tripla  $G = (V, \mathcal{E}, w)$  dove  $G = (V, \mathcal{E})$  è un grafo e  $w : \mathcal{E} \rightarrow \mathbb{R}$  è una funzione detta peso. Il peso associato ad un arco rappresenta di solito un tempo, una distanza, una capacità o un guadagno/perdita.

- il problema dei **sette ponti** di Königsberg è un problema ispirato da una città reale e da una situazione concreta
- *Königsberg è percorsa dal fiume Pregel e da suoi affluenti e presenta due estese isole che sono connesse tra di loro e con le due aree principali della città da sette ponti*
- nel corso dei secoli è stata più volte proposta la questione se sia possibile con una passeggiata seguire un **percorso** che attraversi **ogni ponte una e una volta soltanto e tornare al punto di partenza**
- nel 1736 Leonhard Euler affrontò tale problema, dimostrando che la passeggiata ipotizzata **non era possibile**

- Eulero formula il problema in termini di *teoria dei grafi*, **astruendo** dalla situazione specifica di Königsberg
  - *eliminazione di tutti gli aspetti contingenti ad esclusione delle aree urbane delimitate dai bracci fluviali e dai ponti che le collegano*
  - sostituzione
    - ogni **area urbana** diventa un *vertice* (nodo)
    - ogni **ponte** diventa un *arco*



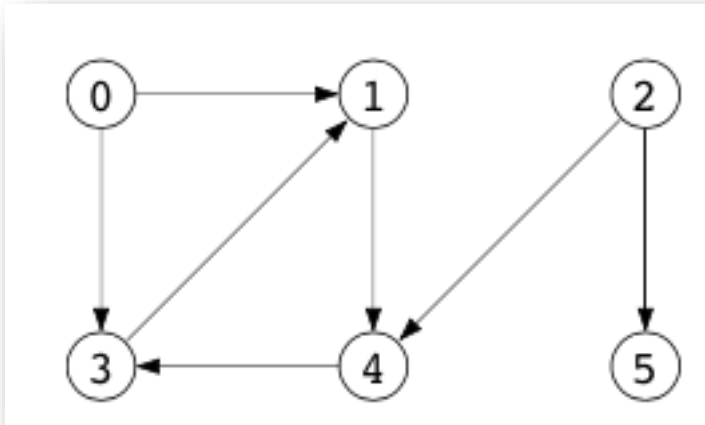


- il grafo viene rappresentato come una struttura dati dinamica reticolare detta *lista di adiacenza*, formata da una *lista primaria dei vertici* e più *liste secondarie degli archi*
  - la lista primaria contiene un elemento per ciascun vertice del grafo, il quale contiene a sua volta la testa della relativa lista secondaria
  - la lista secondaria associata ad un vertice descrive tutti gli archi uscenti da quel vertice

- definire una struttura dati che permetta di implementare un grafo orientato mediante lista di adiacenza

- se la struttura di un grafo non cambia oppure è importante fare accesso rapidamente alle informazioni contenute nel grafo, allora conviene ricorrere ad una rappresentazione a *matrice di adiacenza*
- la matrice ha tante *righe* e tante *colonne* quanti sono i *vertici*
- l'elemento di indici  $i$  e  $j$  vale  $1$  (*true*) se esiste un arco dal vertice  $i$  al vertice  $j$ ,  $0$  (*false*) altrimenti
- per i grafi pesati si può sostituire il valore  $1$  con il *peso* del grafo





0	1	0	1	0	0
0	0	0	0	1	0
0	0	0	0	1	1
0	1	0	0	0	0
0	0	0	1	0	0
0	0	0	0	0	0

- definire una struttura dati che permetta di implementare un grafo orientato mediante matrice di adiacenza

- dato un grafo implementato mediante matrice di adiacenza, dati due nodi A e B, verificare se il nodo B è raggiungibile dal nodo A