

Problem Set 4

docente: Luciano Gualà

Esercizio 1 (Aggiungendo un'operazione a una Pila)

Progettare una struttura dati che implementa un tipo di dato *Pila* che mantiene una sequenza di elementi con chiave e che, oltre le classiche operazioni di **Top**, **Pop** e **Push**, consente un'operazione aggiuntiva chiamata **Min**. Tale operazione restituisce il puntatore all'elemento di chiave minima contenuto nella pila. Tutte le operazioni devono avere complessità temporale $O(1)$ nel caso peggiore.

Soluzione esercizio 1

La struttura dati è una variazione della classica implementazione del tipo di dato *Pila* tramite una lista. Ogni elemento e della lista conterrà, oltre ai campi relativi alla chiave ($e.key$), all'oggetto ($e.obj$) ed al puntatore all'elemento successivo ($e.next$) anche un puntatore all'oggetto con chiave minore tra quelli che lo seguono, oppure a se stesso ($e.min$). Una rappresentazione della struttura è mostrata in figura 1.

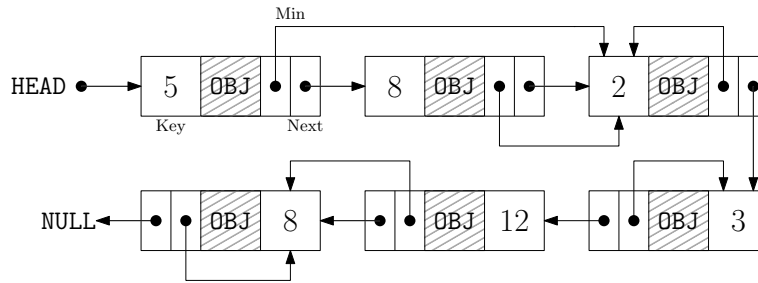


Figura 1: Rappresentazione della struttura dati che implementa il tipo "Pila con Minimo".

Se supponiamo di saper mantenere una simile struttura, l'implementazione della funzione **Min** diventa banale: è sufficiente restituire il puntatore contenuto nel primo elemento della pila. Mostriamo ora come adattare le altre operazioni per tener conto delle modifiche effettuate. Chiamiamo **HEAD** il puntatore al primo elemento della pila.

L'operazione **Push** prende in input un oggetto e la relativa chiave, crea un nuovo elemento e ed inizializza i relativi campi. Al puntatore $e.min$ viene assegnato l'indirizzo dell'oggetto con chiave minore tra quello appena inserito e quello dell'elemento puntato da **HEAD** (se esiste). Infine al puntatore $e.next$ viene assegnato l'indirizzo di **HEAD**, ed in **HEAD** viene memorizzato l'indirizzo di e .

Le operazioni **Pop** e **Top** rimangono sostanzialmente invariate.

Di seguito è riportata una possibile implementazione della struttura in un ipotetico linguaggio di alto livello simile al C.

Algorithm 1: Implementazione del tipo di dato “Pila con Minimo”

```
struct Element
┌   key Key
┌   obj Obj
┌   Element* Min
└   Element* Next

Element* HEAD = NULL

procedure Push(key k, obj o)
┌   Element* e = new Element()
┌   e → Key = k
┌   e → Obj = o
┌   e → Min = e
┌   e → Next = HEAD
┌   if HEAD ≠ NULL ∧ HEAD → Min → Key < k then
└   ┌ e → Min = HEAD → Min
└   HEAD = e

procedure Pop()
┌   if Top ≠ NULL then
└   ┌ e = HEAD → Next
└   ┌ delete HEAD
└   ┌ HEAD = e

funcion Top()
┌   if Top ≠ NULL then
└   ┌ return HEAD → Obj
└   return NULL

funcion Min()
┌   if Top ≠ NULL then
└   ┌ return HEAD → Min → Obj
└   return NULL
```

Esercizio 2 (Un dizionario un po' più ricco)

Progettare una struttura dati che implementa un tipo di dato *Dizionario* che, oltre le classiche operazioni di **Search**, **Insert** e **Delete**, fornisce anche le seguenti due operazioni aggiuntive:

- **ElementOfRank**(i): dato un intero i , ritorna il puntatore all'elemento di rango i , ovvero l' i -esimo minimo contenuto nel dizionario.
- **RankOf**(x): dato il puntatore x a un elemento, ritorna il rango dell'elemento puntato da x , ovvero la posizione dell'elemento nella sequenza ordinata (in ordine crescente di chiave) degli elementi nel dizionario.

Tutte le operazioni devono avere complessità temporale $O(\log n)$ dove n è il numero di elementi presenti nel dizionario.

Suggerimento: si modifichi un albero AVL aggiungendo a ogni nodo v un campo $size(v)$ che contiene il numero di nodi presenti nel sottoalbero radicato in v . Come è possibile usare tale informazione aggiuntiva per implementare le due nuove operazioni? E' possibile mantenere efficientemente questa informazione aggiuntiva?

Soluzione esercizio 2

Come suggerito è possibile aggiungere ad ogni nodo v di un albero AVL un campo $size(v)$ contenente il numero di nodi presenti nel sottoalbero radicato in v .

Dato un nodo v , indicheremo con $v.value$, $v.left$, $v.right$, $v.parent$ rispettivamente, l'elemento associato, il figlio sinistro, il figlio destro ed il padre di v oppure NULL nel caso non esistano. Per comodità poniamo $size(NULL) = 0$.

L'operazione **ElementOfRank**(i) può essere implementata in modo simile all'operazione **Search**, partendo dalla radice e scendendo nell'albero fino ad individuare il nodo di rango i . Durante questa operazione si tiene traccia del numero di nodi con chiave inferiore a quella del nodo corrente v che non si trovano nel sottoalbero radicato in v . Chiameremo questa quantità P_v . Inizialmente, quando si considera la radice r , P_r è 0.

Notiamo che il rango di un nodo v è pari a $P_v + size(v.left) + 1$.

Se si sta visitando un nodo v ed il suo rango è superiore ad i si procede nel suo sottoalbero sinistro, radicato in $u = v.left$, che contenente gli elementi precedenti nell'ordinamento. Il nuovo valore P_u è pari a P_v perché sia v che tutti gli elementi nel sottoalbero destro di v avranno chiavi maggiori di quella del nodo u .

Viceversa, se il rango di v è inferiore ad i si procede verso il sottoalbero destro, radicato in $u = v.right$, e vale $P_u = P_v + size(v.left) + 1$ perché sia v che tutti gli elementi nel suo sottoalbero sinistro devono essere più piccoli di v .

Dal momento che, così facendo, il calcolo del rango di un nodo richiede tempo costante, l'intera procedura richiederà un tempo proporzionale all'altezza di albero AVL che è logaritmica nel numero di nodi.

Una possibile implementazione di $\text{RankOf}(x)$ è del tutto simile alla procedura descritta in precedenza, in cui la scelta del successivo nodo da visitare viene effettuata in base alla relazione d'ordine tra la chiave del nodo attuale e quella del nodo x .

In alternativa è possibile risalire dal nodo x sino alla radice sommando, di volta in volta, il numero di nuovi elementi con chiave inferiore ad x . Essi sono inizialmente $\text{size}(x.\text{left})$ ed aumentano di $\text{size}(v.\text{left})$ tutte le volte che si risale da un figlio destro al suo genitore v .

Resta ora da far vedere che le dimensioni dei sottoalberi possono essere mantenute in maniera efficiente. Per fare ciò è sufficiente considerare rotazioni semplici ed inserimenti e cancellazioni di foglie.¹

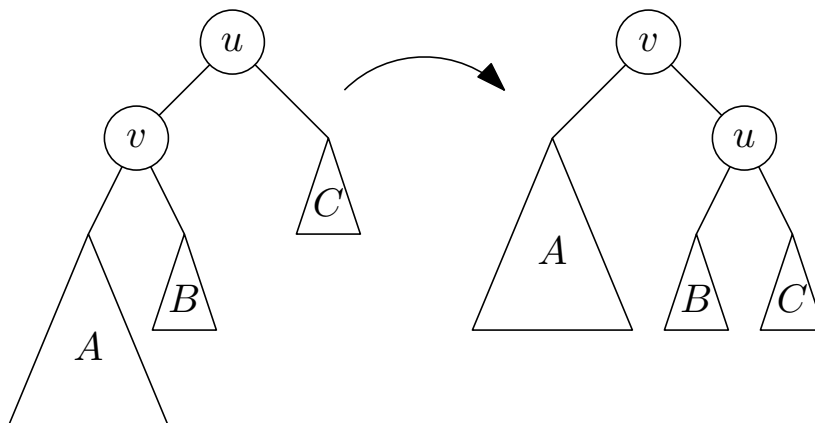


Figura 2: Rotazione destra di un albero AVL.

- Nel caso dell'inserimento di una foglia v è sufficiente porre $\text{size}(v) = 1$ quindi procedere dalla nuova foglia inserita verso la radice, aumentando di 1 la dimensione associata ai nodi incontrati. Il tempo richiesto è proporzionale all'altezza.
- Nel caso della cancellazione di una foglia si procede in modo simile, decrementando di 1 la dimensione associata ai nodi tra la foglia eliminata e la radice.
- Per quanto riguarda le rotazioni semplici consideriamo, per simmetria, la sola rotazione destra mostrata in figura 2. Le dimensioni associate a tutti i nodi dei sottoalberi A , B e C rimangono invariate. La dimensione del nuovo sottoalbero di u sarà pari alla somma delle dimensioni dei sottoalberi B e C più 1, cioè a $\text{size}(u.\text{left}) + \text{size}(u.\text{right}) + 1$. Infine, $\text{size}(v)$ può essere calcolata come $\text{size}(v.\text{left}) + \text{size}(v) + 1$.

¹Cercare un elemento lascia invariate le dimensioni dei sottoalberi. Per scambiare due elementi (procedura richiesta per la cancellazione) è sufficiente modificare solo chiave e valore, lasciando inalterate le dimensioni dei sottoalberi. Le rotazioni doppie sono applicazioni ripetute di rotazioni semplici.

Algorithm 2: Pseudocodice delle operazioni `ElementOfRank(i)` e `RankOf(x)`

$r \leftarrow$ radice dell'albero AVL.

funcion `ElementOfRank(i)`
└ **return** `SearchRank (0, i , r)`

funcion `SearchRank(p , i , v)`
┌ $rank \leftarrow p + size(v.left) + 1$
└ **if** $rank = i$ **then**
 └ **return** $v.value$
 else if $rank < i$ **then**
 └ **return** `SearchRank ($p + size(v.left) + 1, i, v.right$)`
 else
 └ **return** `SearchRank ($p, i, v.right$)`

funcion `RankOf(x)`
┌ $rank \leftarrow 1 + size(x.left)$
└ **while** $x.parent \neq \text{NULL}$ **do**
 ┌ **if** $x.parent.right = x$ **then**
 └ $rank \leftarrow rank + size(x.parent.left)$
 └ $x \leftarrow x.parent$
└ **return** $rank$

Esercizio 3 (*Ancora sugli oracoli: il problema del Minimum Range Query*)

Sia A un vettore di n valori reali. Progettare un algoritmo che, dato A , costruisca un *oracolo* (ovvero una struttura dati) che sia in grado di rispondere in tempo $O(1)$ a *query* (ovvero domande) del seguente tipo: dati due interi i, j , calcolare l'indice dell'elemento di valore minimo nella porzione $A[i; j]$ del vettore.

Si noti che una soluzione semplice al problema è quella di precalcolare tutte le risposte alle $\Theta(n^2)$ query e memorizzarle in una matrice. In questa soluzione, però, l'oracolo (ovvero la matrice delle risposte) ha dimensione $\Theta(n^2)$. Vogliamo, invece, fare meglio in termini di memoria occupata dall'oracolo la cui dimensione richiediamo essere $O(n \log n)$. Non imponiamo invece nessun vincolo sulla complessità temporale necessaria per costruire l'oracolo.

Suggerimento: un'idea potrebbe essere quella di memorizzare solo le risposte a un sottoinsieme delle $\Theta(n^2)$ query. Tale sottoinsieme deve avere dimensione $O(n \log n)$ e deve comunque consentire di rispondere a una generica query in tempo costante.

Soluzione esercizio 3

La struttura è costituita da una collezione di vettori A_k con $0 \leq k \leq \lceil \log n \rceil$. Nell' i -esima cella del vettore A_k sarà memorizzato l'indice del minimo tra (al più) 2^k elementi del vettore A , in particolare tra quelli con indice compreso tra i ed $i+2^k-1$. Secondo questa definizione si ha $A_0[i] = i$. Si noti che $n \cdot \sum_{i=0}^{\lceil \log n \rceil} 2^i = O(n^2)$ è un upper bound al tempo richiesto per costruire tale struttura e che lo spazio complessivamente occupato dai vettori è $O(n \log n)$, come richiesto.

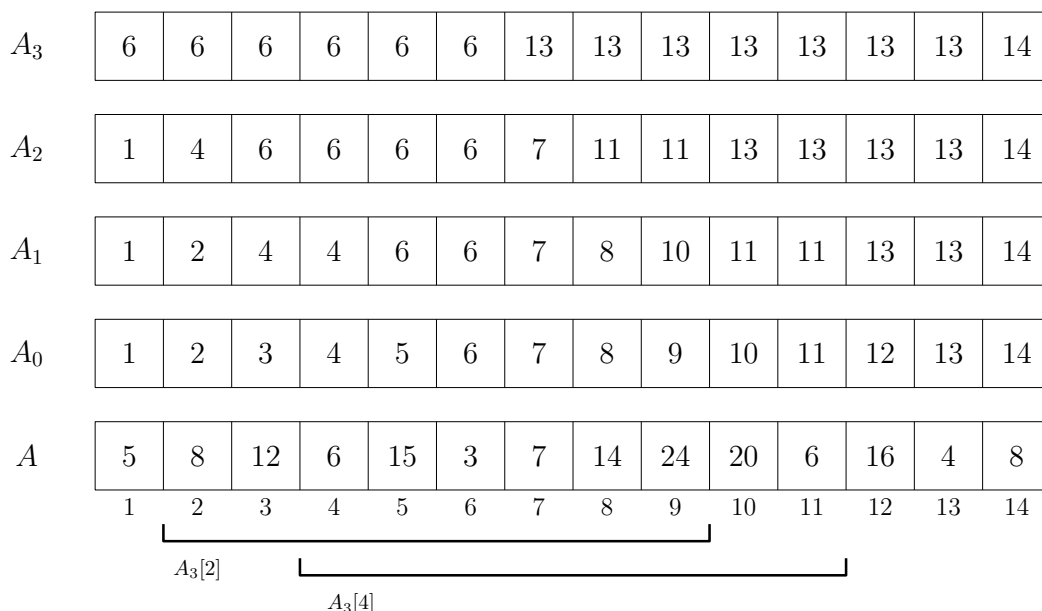


Figura 3: Oracolo per il problema del Minimum Range Query.

Dopo aver costruito tutti i vettori A_k è possibile rispondere in tempo costante alle query. Per conoscere il minimo del sottovettore $A[i; j]$ si considera il numero $\ell = j - i + 1$ di elementi di $A[i, j]$, e si procede nel seguente modo:

- Si determina l'indice k del vettore in cui sono stati precalcolati i minimi per gruppi di elementi di dimensione pari ad ℓ , se ℓ non è una potenza di 2 si considera il vettore di indice immediatamente inferiore. Vale: $k = \lfloor \log \ell \rfloor$.
- Si accede opportunamente a 2 elementi del vettore A_k . Ognuno dei due conterrà l'indice dell'elemento minimo in una porzione del vettore A . Gli elementi saranno scelti in modo tale che, complessivamente, vengano considerati tutti (e soli) gli elementi tra $A[i]$ ed $A[j]$. Ciò può essere fatto accedendo a: $A_k[i]$ e $A_k[j - 2^k + 1]$.
- Tra i due indici contenuti in $A_k[i]$ e $A_k[j - 2^k + 1]$ si seleziona quello che corrisponde all'elemento di valore minimo. Dal momento che l'operazione di minimo è associativa, l'indice ottenuto corrisponde proprio al minimo elemento in $A[i; j]$.

Ad esempio nel vettore di figura 3, l'elemento di indice minimo tra $A[2]$ ed $A[11]$ può essere trovato considerando $A_3[2]$ e $A_3[4]$. Il primo elemento contiene l'indice del valore minimo in $A[2; 9]$ mentre il secondo contiene quello del valore minimo in $A[4; 11]$. Il valore minimo risulta essere $A[6] = 3$.

Si noti che, per la scelta di k , non è mai possibile che i due intervalli considerati non abbiano intersezione: se così non fosse si sarebbe potuto scegliere un valore di k superiore.