

## 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.

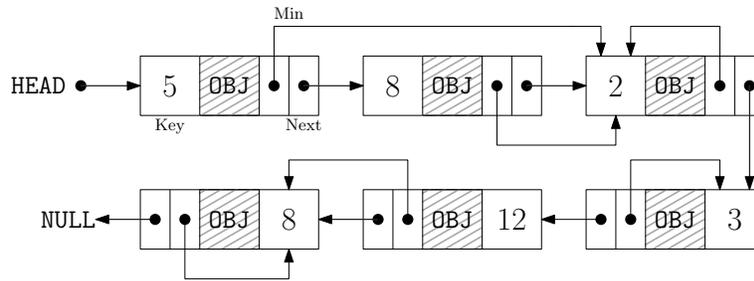


Figura 1: Rappresentazione della struttura dati che implementa il tipo "Pila con Minimo".

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.<sup>1</sup>

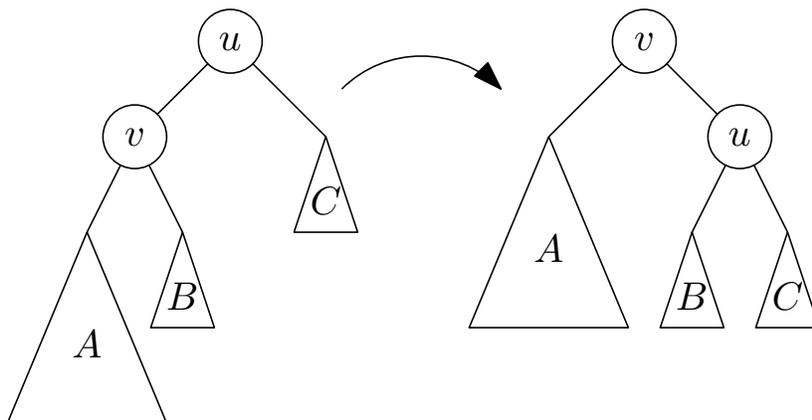


Figura 2: Rotazione destra di un albero AVL.

- 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  $\text{size}(v.\text{left}) + \text{size}(v) + 1$ .

---

<sup>1</sup>Cercare 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.

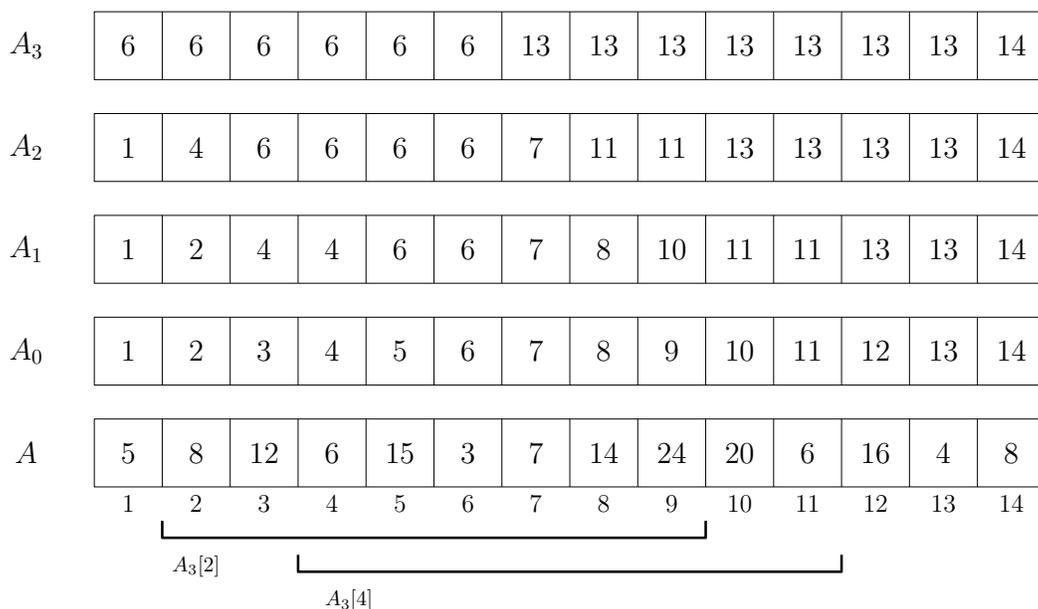


Figura 3: Oracolo per il problema del Minimum Range Query.

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  $\ell$ , se  $\ell$  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.