Informatyka 2

Politechnika Białostocka - Wydział Elektryczny

Elektrotechnika, semestr III, studia stacjonarne I stopnia

Rok akademicki 2017/2018

Wykład nr 2 (09.10.2017)

dr inż. Jarosław Forenc

Plan wykładu nr 2

- Tablice o zmiennym rozmiarze (VLA)
- Struktury, pola bitowe, unie
- Wskaźniki
- Dynamiczny przydział pamięci
- Dynamiczne struktury danych

Tablice o zmiennym rozmiarze (VLA)

- VLA (ang. variable length array) - tablice, których rozmiar określany jest na etapie wykonywania programu (np. jako rozmiar może wystąpić nazwa zmiennej)

```
int n;
n = 10;
int T[n];
```

```
int n;
scanf("%d",&n);
int T[n];
```

- Rozmiar tablicy, a standardy języka C:
  - do standardu C99 rozmiar tablicy musiał być stałym wyrażeniem całkowitym (stała liczbowa: 5, #define N 5, const int n = 5;)
  - w standardzie C99 wprowadzono tablice o zmiennym rozmiarze
  - w standardzie C11 tablice o zmiennym rozmiarze określane są jako opcjonalne dla implementacji

Tablice VLA (VC++ 2008)

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>

int main(void)
{
    int n, i;

    printf("Rozmiar wektora: ");
    scanf("%d",&n);

    float T[n];

    for (i=0; i<n; i++)
        T[i] = sqrt((float)i);

    for (i=0; i<n; i++)
        printf("T[%d] = %f\n",i,T[i]);

    return 0;
}
```

Tablice VLA (VC++ 2008)

```
#include <stdio.h>
#include <math.h>

int main(void)
{
    int n, i;

    printf("Rozmiar wek                );
    scanf("%d",&n);

    float T[n];

    for (i=0; i<n; i++)
        T[i] = sqrt((float)i);

    for (i=0; i<n; i++)
        printf("T[%d] = %f\n",i,T[i]);

    return 0;
}
```

error C2057: expected constant expression
error C2466: cannot allocate an array of constant size 0
error C2133: 'T' : unknown size

Tablice VLA (Dev-C++, Code::Blocks)

```c
#include <stdio.h>
#include <math.h>

int main(void)
{
    int n, i;

    printf("Rozmiar wektora: ");
    scanf("%d",&n);

    float T[n];

    for (i=0; i<n; i++)
        T[i] = sqrt((float)i);

    for (i=0; i<n; i++)
        printf("T[%d] = %f\n",i,T[i]);

    return 0;
}
```

```
Rozmiar wektora: 8
T[0] = 0.000000
T[1] = 1.000000
T[2] = 1.414214
T[3] = 1.732051
T[4] = 2.000000
T[5] = 2.236068
T[6] = 2.449490
T[7] = 2.645751
```

Tablice VLA

- Tablica VLA może być także tablicą dwu- lub wielowymiarową

```
int n = 5, m = 6;
int T1[n][m], T2[n][m][n];
```

- Nie można modyfikować rozmiaru tablic VLA po deklaracji
- Tablice VLA nie mogą być inicjalizowane podczas deklaracji
  - błędy i ostrzeżenia w Code::Blocks

```
error: variable-sized object may not be initialized
warning: excess elements in array initializer
warning: (near initialization for 'T')
```

  - w Dev-C++ inicjalizacja jest dopuszczalna!

Modularność programu

- Program komputerowy powinien być podzielony na osobne jednostki, z których każda wykonuje jedno zadanie
- Moduły (jednostki) to najczęściej funkcje języka C (ale mogą to być też oddzielne pętle)
- Zalety budowy modularnej programu:
  - większa czytelność kodu programu
  - prostsza modyfikacja programu

Modularność programu

- Przykład

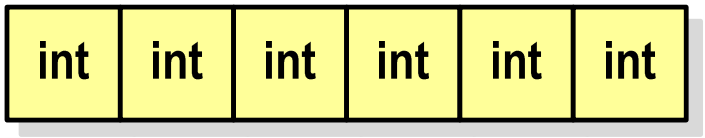
```
int T[10], i, s = 0;

srand(time(NULL));

for(i=0; i<10; i++)
{
    T[i] = rand()%100;
    printf("%4d",T[i]);
    s = s + T[i];
}
```

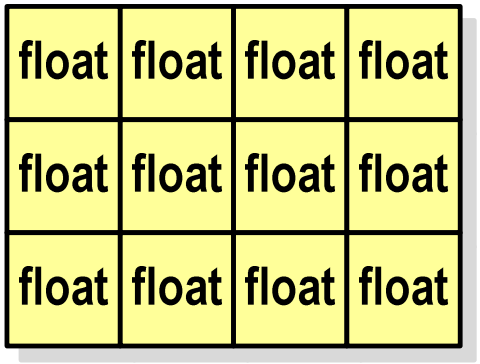
```
int T[10], i, s = 0;

srand(time(NULL));

for(i=0; i<10; i++)
    T[i] = rand()%100;

for(i=0; i<10; i++)
    printf("%4d",T[i]);

for(i=0; i<10; i++)
    s = s + T[i];
```

- Zamiast jednej pętli for stosowane są trzy pętle

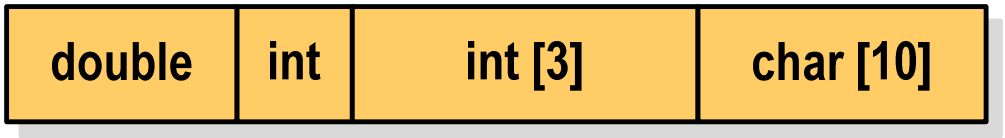
Struktury w języku C

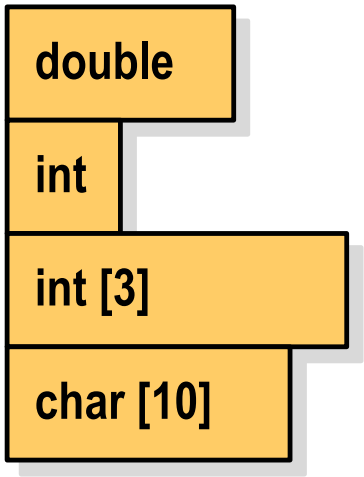
- Tablica - ciągły obszar pamięci zawierający elementy tego samego typu





- Struktura - zestaw elementów różnych typów, zgrupowanych pod jedną nazwą





Deklaracja struktury

```
struct nazwa
{
    opis_pola_1;
    opis_pola_2;
    ...
    opis pola_n;
};
```

```
struct punkt
{
    int x;
    int y;
};
```

- Elementy struktury to pola (dane, komponenty, składowe) struktury
- Deklaracje pól mają taką samą postać jak deklaracje zmiennych
- Deklarując strukturę tworzymy nowy typ danych (struct punkt), którym można posługiwać się tak samo jak każdym innym typem standardowym

Deklaracja struktury

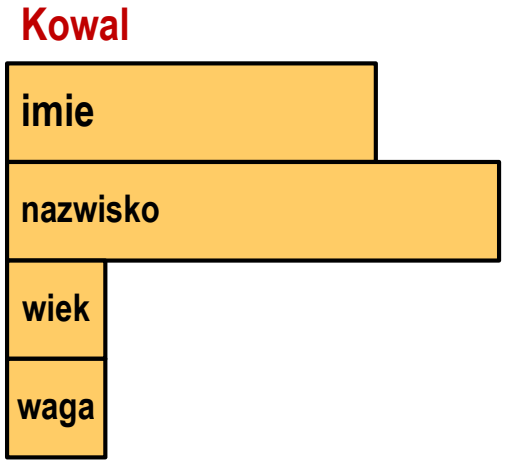
```
struct osoba
{
    char imie[15];
    char nazwisko[20];
    int wiek, waga;
};
```

```
struct zesp
{
    float Re, Im;
};
```

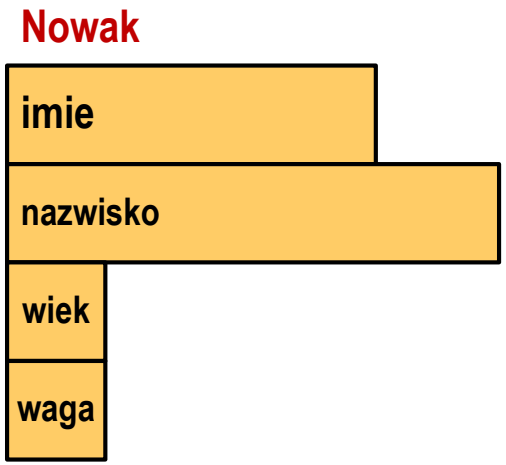
- Deklaracja struktury nie tworzy obiektu (nie przydziela pamięci na pola struktury)
- Zapisanie danych do struktury wymaga zdefiniowania zmiennej strukturalnej

Deklaracja zmiennej strukturalnej

```
struct osoba
{
    char imie[15];
    char nazwisko[20];
    int wiek, waga;
} Kowal, Nowak;
```



- Kowal, Nowak
  - zmienne strukturalne typu struct osoba



Deklaracja zmiennej strukturalnej

```
#include <stdio.h>

struct osoba
{
    char imie[15];
    char nazwisko[20];
    int wiek, waga;
};

int main(void)
{
    struct osoba Kowal;
    struct osoba Nowak;
    ...
    return 0;
}
```

Odwołania do pól struktury

- Dostęp do pól struktury możliwy jest dzięki konstrukcji typu:

```
nazwa_struktury.nazwa_pola
```

- Operator . nazywany jest operatorem bezpośredniego wyboru pola
- Zapisanie wartości 25 do pola wiek zmiennej Nowak ma postać

```
Nowak.wiek = 25;
```

- Wyrażenie Nowak.wiek traktowane jest jak zmienna typu int

```
printf("Wiek: %d\n", Nowak.wiek);
scanf("%d", &Nowak.wiek);
```

Odwołania do pól struktury

- Dostęp do pól struktury możliwy jest dzięki konstrukcji typu:

```
nazwa_struktury.nazwa_pola
```

- Operator . nazywany jest operatorem bezpośredniego wyboru pola
- Zapisanie wartości Jan do pola imie zmiennej Nowak ma postać

```
strcpy(Nowak.imie,"Jan");
```

- Wyrażenie Nowak.imie traktowane jest jak łańcuch znaków

```
printf("Imie: %s\n", Nowak.imie);
gets(Nowak.imie);
```

Odwołania do pól struktury

- Gdy zmienna strukturalna jest wskaźnikiem, to do odwołania do pola struktury używamy operatora pośredniego wyboru pola (**->**)

```
wskaźnik_do_struktury -> nazwa_pola
```

```
struct osoba Nowak, *Nowak1;
Nowak1 = &Nowak;
Nowak1 -> wiek = 25;
/* lub */
(*Nowak1).wiek = 25;
```

- W ostatnim zapisie nawiasy są konieczne, gdyż operator **.** ma wyższy priorytet niż operator ***

Struktury - przykład

```
#include <stdio.h>

struct osoba
{
    char imie[15];
    char nazwisko[20];
    int  wiek;
};

int main(void)
{
     struct osoba Nowak;
```

Struktury - przykład

```
    printf("Imie:      ");
    gets(Nowak.imie);

    printf("Nazwisko: ");
    gets(Nowak.nazwisko);

    printf("Wiek:      ");
    scanf("%d",&Nowak.wiek);

    printf("%s %s, wiek: %d\n",Nowak.imie,
           Nowak.nazwisko,Nowak.wiek);

    return 0;
}
```

```
Imie:      Jan
Nazwisko: Nowak
Wiek:      22
Jan Nowak, wiek: 22
```

Inicjalizacja zmiennej strukturalnej

- Inicjalizowane mogą być tylko zmienne strukturalne, nie można inicjalizować pól w deklaracji struktury

```
struct osoba
{
    char imie[15];
    char nazwisko[20];
    int wiek, waga;
};

int main(void)
{
    struct osoba Nowak1 = {"Jan","Nowak",25,74};
    ...
}
```

Struktury a operator przypisania (=)

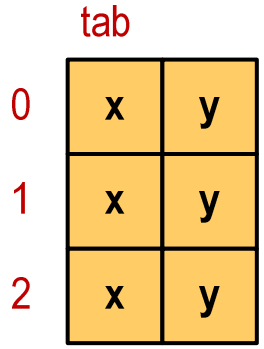
- Struktury tego samego typu można sobie przypisywać (nawet jeśli zawierają tablice)

```
struct osoba
{
    char imie[15];
    char nazwisko[20];
    int wiek, waga;
};

int main(void)
{
    struct osoba Nowak1 = {"Jan","Nowak",25,74};
    struct osoba Nowak2;

    Nowak2 = Nowak1;
}
```

operator przypisania

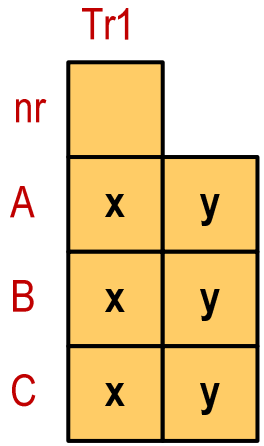
Złożone deklaracje struktur

```
struct punkt
{
    int x;
    int y;
} tab[3];
```




```
tab[0].x = 10;
tab[0].y = 20;
tab[1].x = 15;
…
```

```
struct trojkat
{
    int nr;
    struct punkt A, B, C;
} Tr1;
```

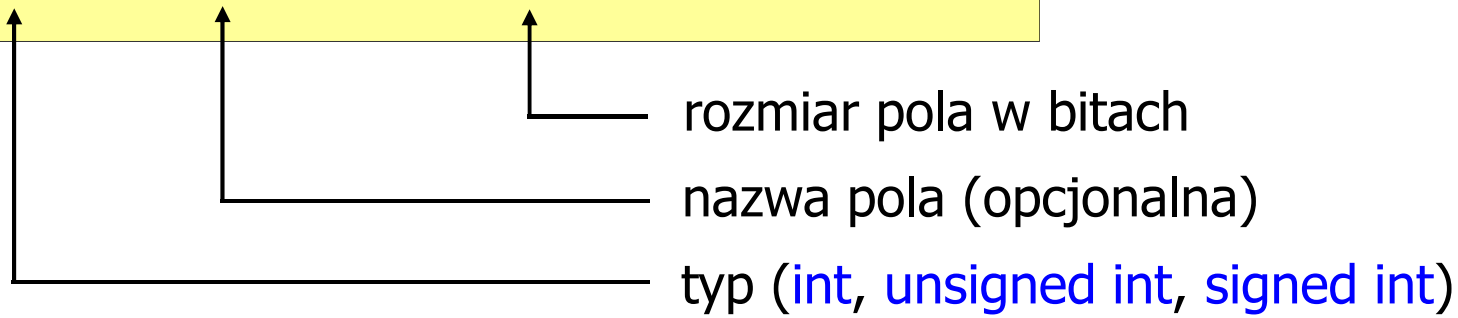



```
Tr1.nr = 1;
Tr1.A.x = 10;
Tr1.A.y = 20;
Tr1.B.x = 15;
…
```

Pola bitowe

- Umożliwiają dostęp do pojedynczych bitów oraz przechowywanie małych wartości zajmujących pojedyncze bity
- Pola bitowe deklarowane są wewnątrz struktur

```
typ id_pola : wielkość_pola;
```



- Wartości zapisane w polach traktowane są jak liczby całkowite
- Zakres wartości pól wynika z wielkości_pola

Pola bitowe

```
struct Bits
{
    unsigned int a : 4;     /* zakres: 0...15 */
    unsigned int b : 2;     /* zakres: 0...3 */
    unsigned int   : 4;
    unsigned int c : 6;     /* zakres: 0...63 */
};
```

- Dostęp do pól bitowych odbywa się na takiej samej zasadzie jak do normalnych pól struktury

```
struct Bits dane;

dane.a = 10;
dane.b = 3;
```

Pola bitowe

```
struct Bits
{
    unsigned int a : 4;     /* zakres: 0...15 */
    unsigned int b : 2;     /* zakres: 0...3 */
    unsigned int   : 4;
    unsigned int c : 6;     /* zakres: 0...63 */
};
```

- Jeśli pole nie ma nazwy, to nie można się do niego odwoływać
- Pola bitowe nie mają adresów
  - nie można wobec pola bitowego stosować operatora & (adres)
  - nie można polu bitowemu nadać wartości funkcją scanf()

Pola bitowe - przykład

```
struct Flags_8086
{
    unsigned int CF : 1;    /* Carry Flag */
    unsigned int    : 1;
    unsigned int PF : 1;    /* Parity Flag */
    unsigned int    : 1;
    unsigned int AF : 1;    /* Auxiliary – Carry Flag */
    unsigned int    : 1;
    unsigned int ZF : 1;    /* Zero Flag */
    unsigned int SF : 1;    /* Signum Flag */
    unsigned int TF : 1;    /* Trap Flag */
    unsigned int IF : 1;    /* Interrupt Flag */
    unsigned int DF : 1;    /* Direction Flag */
    unsigned int OF : 1;    /* Overflow Flag */
};
```

Unie

- Specjalny rodzaj struktury umożliwiający przechowywanie danych różnych typów w tym samym obszarze pamięci

```
union zbior
{
    char   znak;
    int    liczba1;
    double liczba2;
};
```

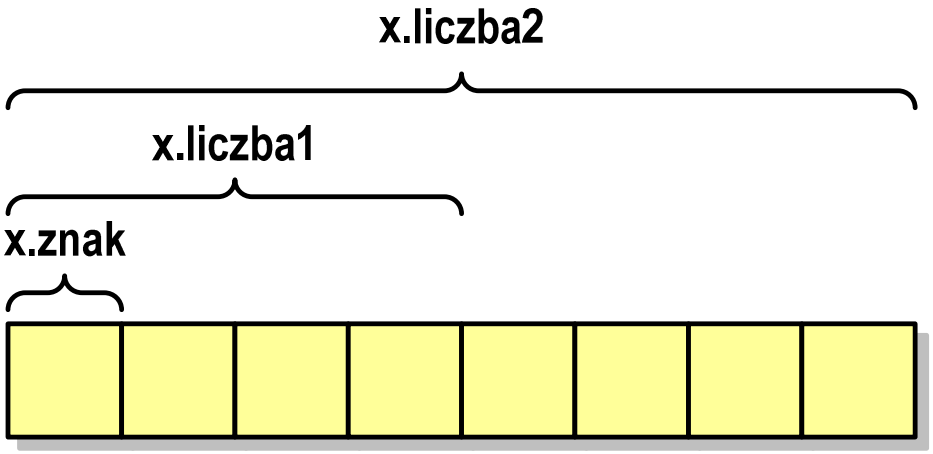
- Do przechowywania wartości w unii należy zadeklarować zmienną

```
union zbior x;
```

Unie

```
union zbior x;
```

- Zmienna x może przechowywać wartość typu char lub typu int lub typu double, ale tylko jedną z nich w danym momencie




```
union zbior
{
    char   znak;
    int    liczba1;
    double liczba2;
};
```

- Rozmiar unii wyznaczany jest przez rozmiar największego jej pola

Unie

```
union zbior x;
```

- Dostęp do pól unii jest taki sam jak do pól struktury

```
x.znak = 'a';
x.liczba2 = 12.15;
```

- Unię można zainicjować jedynie wartością o typie jej pierwszej składowej

```
union zbior x = {'a'};
```

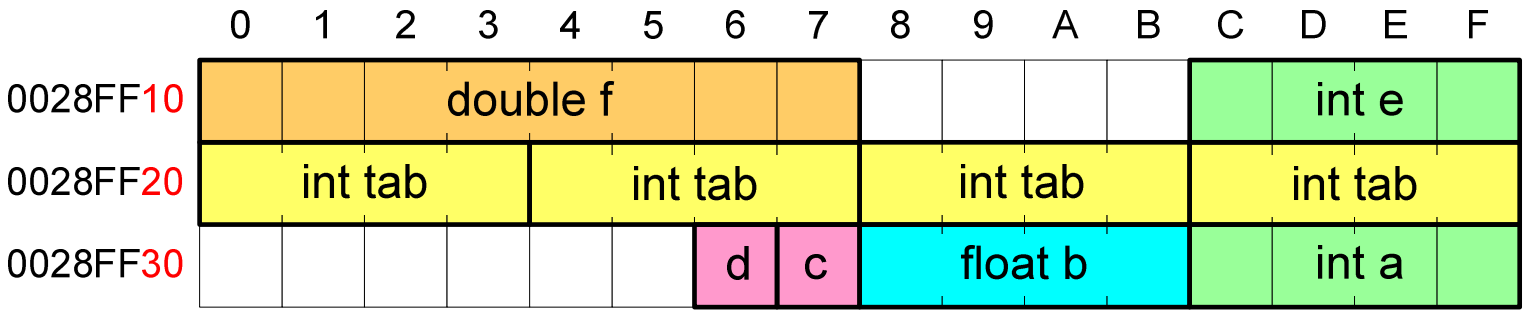
- Unie tego samego typu można sobie przypisywać

Co to jest wskaźnik?

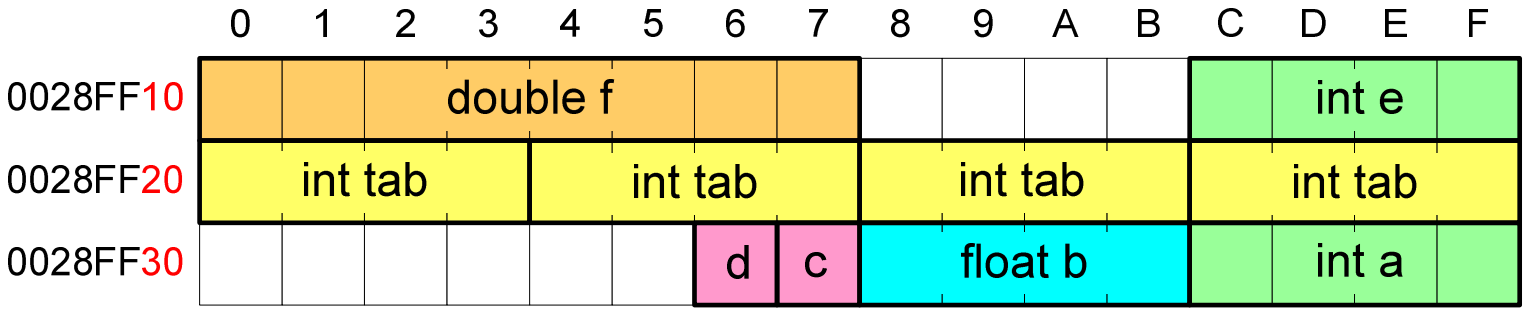
- Wskaźnik - zmienna mogącą zawierać adres obszaru pamięci - najczęściej adres innej zmiennej (obiektu)

```
int a;
float b;
char c, d;
int tab[4], e;
double f;
```

- Zmienne przechowywane są w pamięci komputera



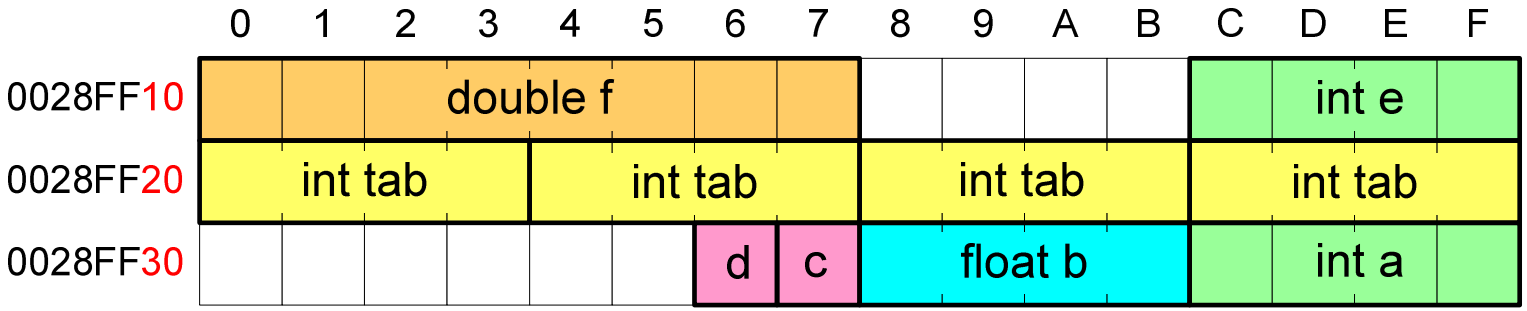
Co to jest wskaźnik?



- Każda zmienna znajduje się pod konkretnym adresem i zależnie od typu zajmuje określoną liczbę bajtów
- Podczas kompilacji wszystkie nazwy zmiennych zastępowane są ich adresami
- Wyświetlenie adresu zmiennej:

```
printf("Adres zmiennej a:  %p\n", &a);
printf("Adres tablicy tab: %p\n", tab);
```

Co to jest wskaźnik?



- Każda zmienna znajduje się pod konkretnym adresem i zależnie od typu zajmuje określoną liczbę bajtów
- Podczas kompilacji wszystkie nazwy zmiennych zastępowane są ich adresami
- Wyświetlenie adresu zmiennej:

```
Adres zmiennej a:   0028FF3C
Adres tablicy tab:  0028FF20
```

```
printf("Adres zmiennej a:   %p\n", &a);
printf("Adres tablicy tab:  %p\n", tab);
```

Deklaracja wskaźnika

- Deklarując wskaźnik (zmienną wskazującą) należy podać typ obiektu na jaki on wskazuje
- Deklaracja wskaźnika wygląda tak samo jak każdej innej zmiennej, tylko że jego nazwa poprzedzona jest symbolem gwiazdki (*)

```
typ *nazwa_zmiennej;
```

lub

```
typ* nazwa_zmiennej;
```

lub

```
typ * nazwa_zmiennej;
```

lub

```
typ*nazwa_zmiennej;
```

Deklaracja wskaźnika

- Deklaracja zmiennej wskaźnikowej do typu int

```
int *ptr;
```

- Mówimy, że zmienna ptr jest typu: wskaźnik do zmiennej typu int
- Do przechowywania adresu zmiennej typu double trzeba zadeklarować zmienną typu: wskaźnik do zmiennej typu double

```
double *ptrd;
```

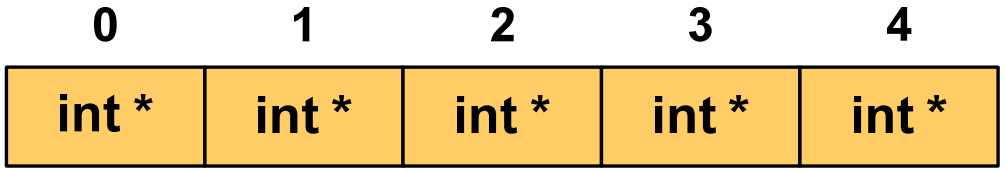
- Można konstruować wskaźniki do danych dowolnego typu łącznie z typami wskaźnik do wskaźnika do...

```
char **wsk;
```

Deklaracja wskaźnika

- Można deklarować tablice wskaźników - zmienna tab_ptr jest tablicą zawierającą 5 wskaźników do typu int

```
int *tab_ptr[5];
```



- Natomiast zmienna ptr_tab jest wskaźnikiem do 5-elementowej tablicy liczb int

```
int (*ptr_tab)[5];
```

Deklaracja wskaźnika

- W deklaracji wskaźnika lepiej jest pisać * przy zmiennej, a nie przy typie:

```
int *ptr1;   /* lepiej */
int* ptr2;   /* gorzej */
```

gdyż trudniej jest popełnić błąd przy deklaracji dwóch wskaźników:

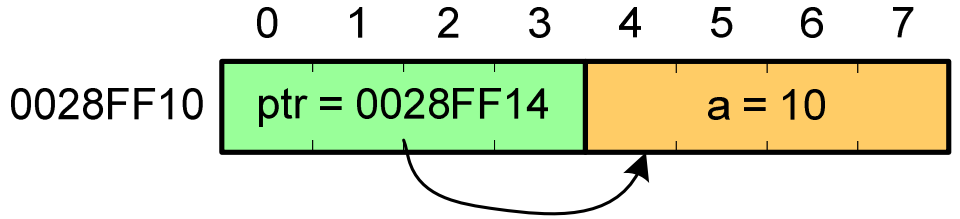
```
int *p1, *p2;
int* p3, p4;
```

- W powyższym przykładzie zmienne p1, p2 i p3 są wskaźnikami do typu int, zaś zmienna p4 jest „zwykłą” zmienną typu int

Przypisywanie wartości wskaźnikom

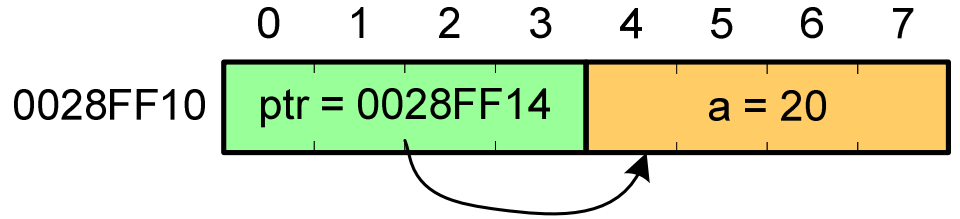
- Wskaźnikom można przypisywać adresy zmiennych
- Adresy takie tworzy się za pomocą operatora pobierania adresu &

```
int a = 10;
int *ptr;
ptr = &a;
```



- Mając adres zmiennej można „dostać się” do jej wartości używając tzw. operatora wyłuskania (odwołania pośredniego) - gwiazdki (*)

```
*ptr = 20;
```



Wskaźnik pusty

- Wskaźnik pusty to specjalna wartość, odróżnialna od wszystkich innych wartości wskaźnikowych, dla której gwarantuje się nierówność ze wskaźnikiem do dowolnego obiektu
- Do zapisu wskaźnika pustego stosuje się wyrażenie całkowite o wartości zero (0)

```
int *ptr = 0;
```

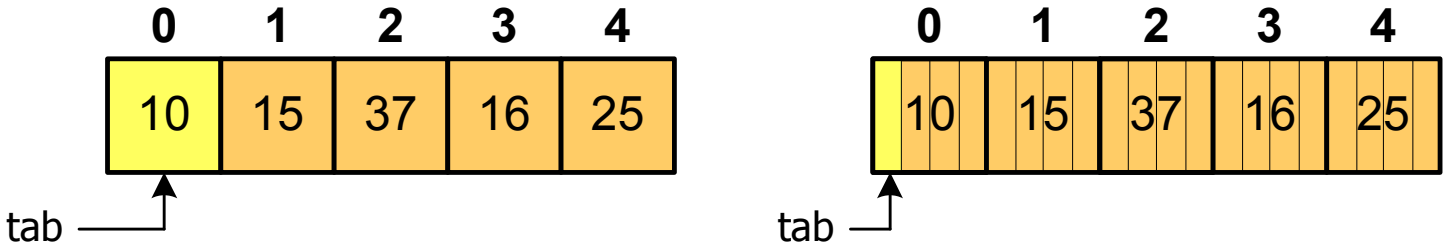
- Zamiast wartości 0 można stosować makrodefinicję preprocesora NULL, która podczas kompilacji programu zamieniana jest na 0

```
int *ptr = NULL;
```

Wskaźniki a tablice

- Nazwa tablicy jest jej adresem (dokładniej - adresem elementu o indeksie 0)

```
int tab[5] = {10,15,37,16,25};
```

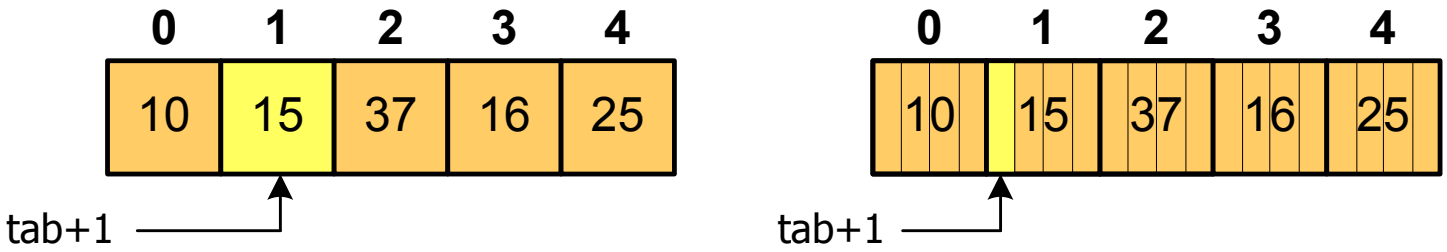


- Zastosowanie operatora * przed nazwą tablicy pozwala „dostać się” do zawartości elementu o indeksie 0

*tab jest równoważne tab[0]

Wskaźniki a tablice

- Dodanie 1 do adresu tablicy przenosi nas do elementu tablicy o indeksie 1



zatem: *(tab+1) jest równoważne tab[1]

ogólnie: *(tab+i) jest równoważne tab[i]

- W zapisie *(tab+i) nawiasy są konieczne, gdyż operator * ma bardzo wysoki priorytet

Wskaźniki a tablice

- Brak nawiasów powoduje błędne odwołania do elementów tablicy

```
int tab[5] = {10,15,37,16,25};
int x;

x = *(tab+2);
printf("x = %d",x);          /*  x = 37 */

x = *tab+2;
printf("x = %d",x);          /*  x = 12 */
```

x = *(tab+2); jest równoważne x = tab[2];

x = *tab+2; jest równoważne x = tab[0]+2;

Dynamiczny przydział pamięci w języku C

- Kiedy stosuje się dynamiczny przydział pamięci?
  - gdy rozmiar tablicy będzie znany dopiero podczas wykonania programu a nie podczas jego kompilacji
  - gdy rozmiar tablicy jest bardzo duży (np. największy rozmiar tablicy elementów typu char w języku C wynosi ok. 1 000 000)
- Do dynamicznego przydziału pamięci stosowane są funkcje:
  - calloc()
  - malloc()
- Przydział pamięci następuje w obszarze sterty (stosu zmiennych dynamicznych)
- Przydzieloną pamięć należy zwolnić wywołując funkcję:
  - free()

Dynamiczny przydział pamięci w języku C

CALLOC stdlib.h

```
void *calloc(size_t num, size_t size);
```

- Przydziela blok pamięci o rozmiarze num*size (mogący pomieścić tablicę num-elementów, każdy rozmiaru size)
- Zwraca wskaźnik do przydzielonego bloku pamięci
- Jeśli pamięci nie można przydzielić, to zwraca wartość NULL
- Przydzielona pamięć jest inicjowana zerami (bitowo)
- Zwracaną wartość wskaźnika należy rzutować na właściwy typ

```
int *tab;
tab = (int *) calloc(10,sizeof(int));
```

Dynamiczny przydział pamięci w języku C

MALLOC stdlib.h

```
void *malloc(size_t size);
```

- Przydziela blok pamięci o rozmiarze określonym parametrem size
- Zwraca wskaźnik do przydzielonego bloku pamięci
- Jeśli pamięci nie można przydzielić, to zwraca wartość NULL
- Przydzielona pamięć nie jest inicjowana
- Zwracaną wartość wskaźnika należy rzutować na właściwy typ

```
int *tab;
tab = (int *) malloc(10*sizeof(int));
```

Dynamiczny przydział pamięci w języku C

FREE stdlib.h

```
void *free(void *ptr);
```

- Zwalnia blok pamięci wskazywany parametrem ptr
- Wartość ptr musi być wynikiem wywołania funkcji calloc() lub malloc()

```
int *tab;
tab = (int *) calloc(10,sizeof(int));
/* ... */
free(tab);
```

Dynamiczny przydział pamięci na wektor

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

int main(void)
{
   int   *tab, i, n, x;
   float suma = 0.0;

   printf("Podaj ilosc liczb: ");
   scanf("%d",&n);

   tab = (int *) calloc(n,sizeof(int));
   if (tab == NULL)
   {
      printf("Nie mozna przydzielic pamieci.\n");
      exit(-1);
   }
```

Dynamiczny przydział pamięci na wektor

```
    for (i=0; i<n; i++)   /* wczytanie liczb */
    {
       printf("Podaj liczbe nr %d: ",i+1);
       scanf("%d",&x);
       tab[i] = x;
    }

    for (i=0; i<n; i++)
       suma = suma + tab[i];

    printf("Srednia %d liczb wynosi %f\n",n,suma/n);

    free(tab);

    return 0;
}
```

Dynamiczny przydział pamięci na wektor

```
    for (i=0; i<n; i++)
    {
       printf("Podaj lic
       scanf("%d",&x);
       tab[i] = x;
    }

    for (i=0; i<n; i++)
       suma = suma + tab[i];

    printf("Srednia %d liczb wynosi %f\n",n,suma/n);

    free(tab);

    return 0;
}
```

```
Podaj ilosc liczb: 5
Podaj liczbe nr 1: 1
Podaj liczbe nr 2: 2
Podaj liczbe nr 3: 3
Podaj liczbe nr 4: 4
Podaj liczbe nr 5: 5
Srednia 5 liczb wynosi 3.000000
```

Dynamiczny przydział pamięci na wektor

- Wczytanie liczb bezpośrednio do wektora tab

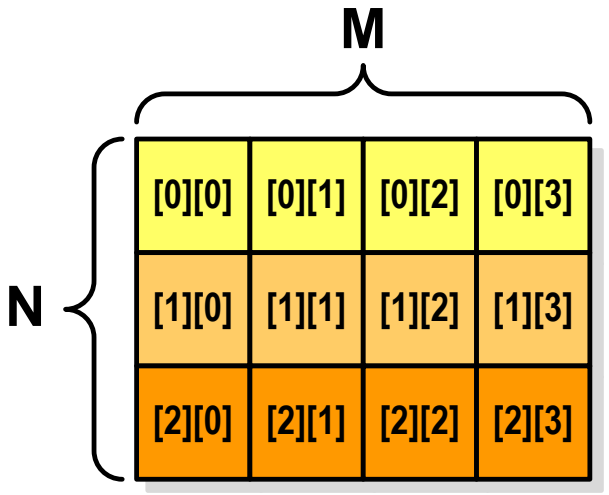
```
for (i=0; i<n; i++)    /* wczytanie liczb */
{
   printf("Podaj liczbe nr %d: ",i+1);
   scanf("%d",&tab[i]);
}
```

- Inny sposób odwołania do elementów wektora tab

```
for (i=0; i<n; i++)    /* wczytanie liczb */
{
   printf("Podaj liczbe nr %d: ",i+1);
   scanf("%d",(tab+i));
}
```

Dynamiczny przydział pamięci na macierz

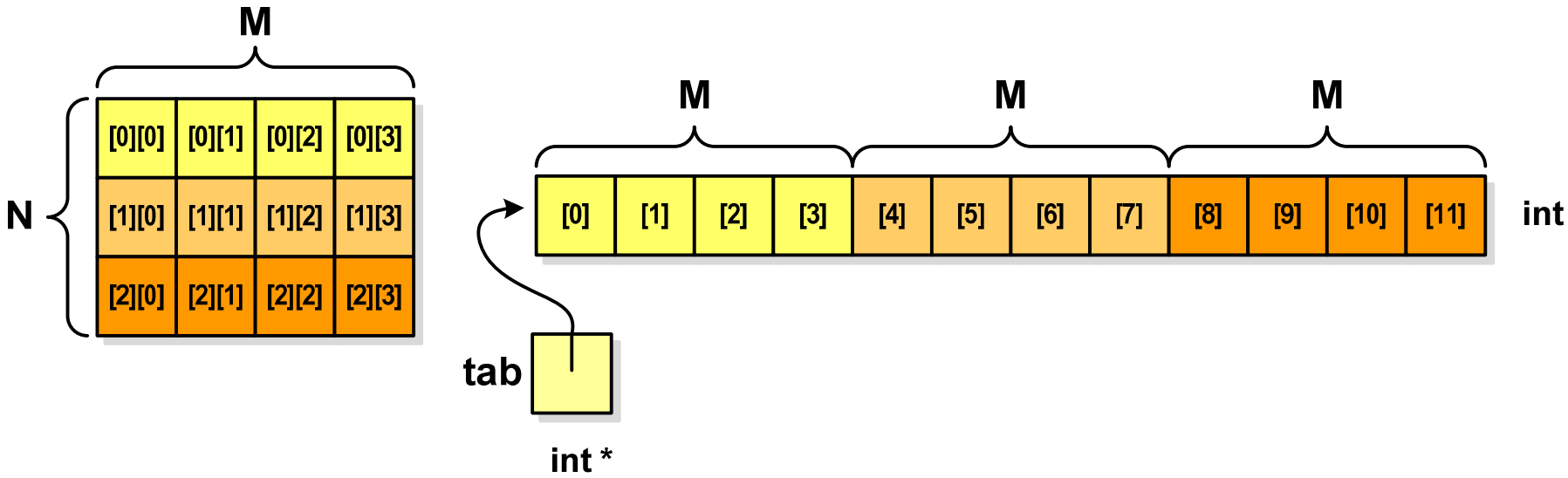
- Funkcje calloc() i malloc() umożliwiają bezpośrednio przydział pamięci tylko na wektor elementów
- Dynamiczny przydział pamięci na macierz wymaga zastosowania specjalnych metod
- Przydzielamy pamięć na macierz zawierającą N-wierszy i M-kolumn



Dynamiczny przydział pamięci na macierz (1)

- Wektor N×M-elementowy
- Przydział pamięci:

```
int *tab = (int *) calloc(N*M,sizeof(int));
```



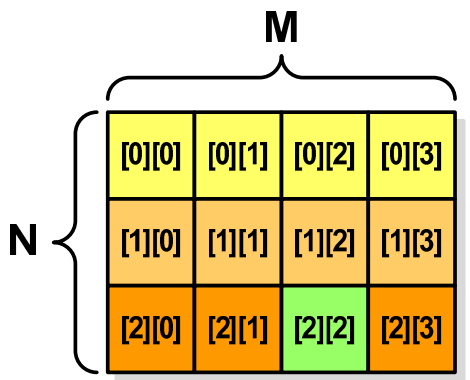
Dynamiczny przydział pamięci na macierz (1)

- Odwołanie do elementów macierzy:

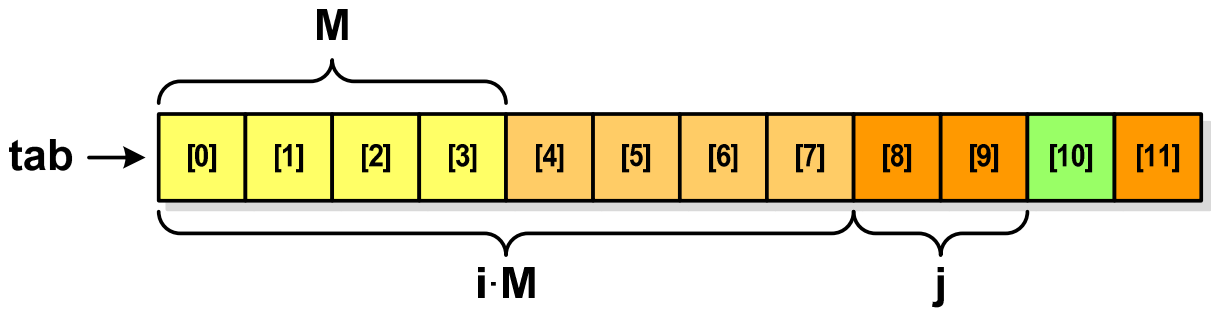
```
tab[i*M+j]
```

lub

```
*(tab+i*M+j)
```




```
tab[2][2] → tab[2*4+2] = tab[10]
```



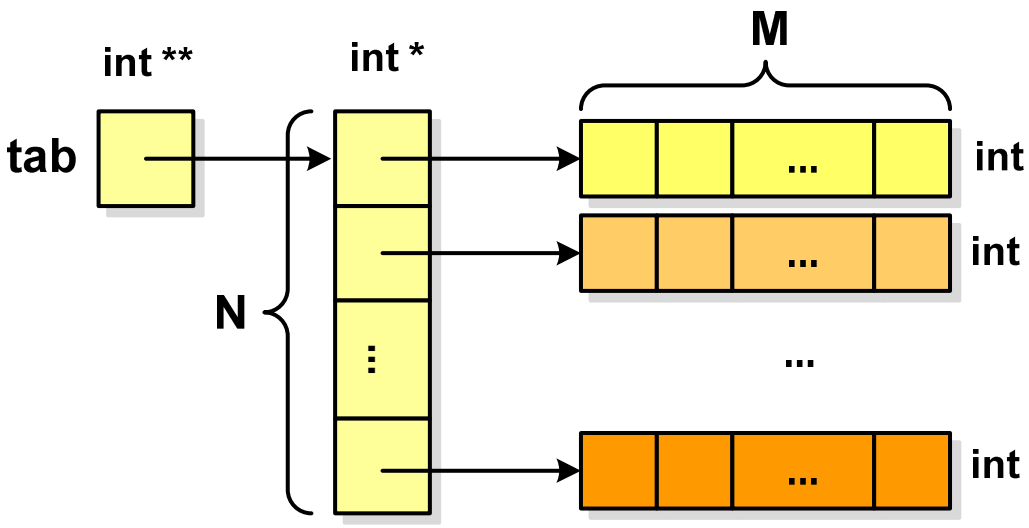
- Zwolnienie pamięci:

```
free(tab);
```

Dynamiczny przydział pamięci na macierz (2)

- N-elementowy wektor wskaźników + N-wektorów M-elementowych
- Przydział pamięci:

```
int **tab = (int **) calloc(N,sizeof(int *));
for (i=0; i<N; i++)
    tab[i] = (int *) calloc(M,sizeof(int));
```



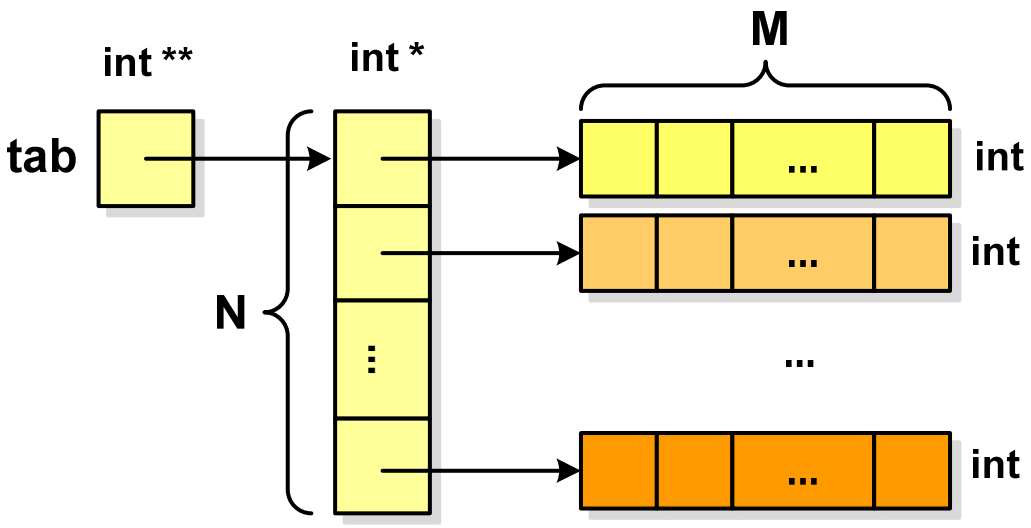
Dynamiczny przydział pamięci na macierz (2)

- Odwołania do elementów macierzy:

```
tab[i][j]
```

- Zwolnienie pamięci:

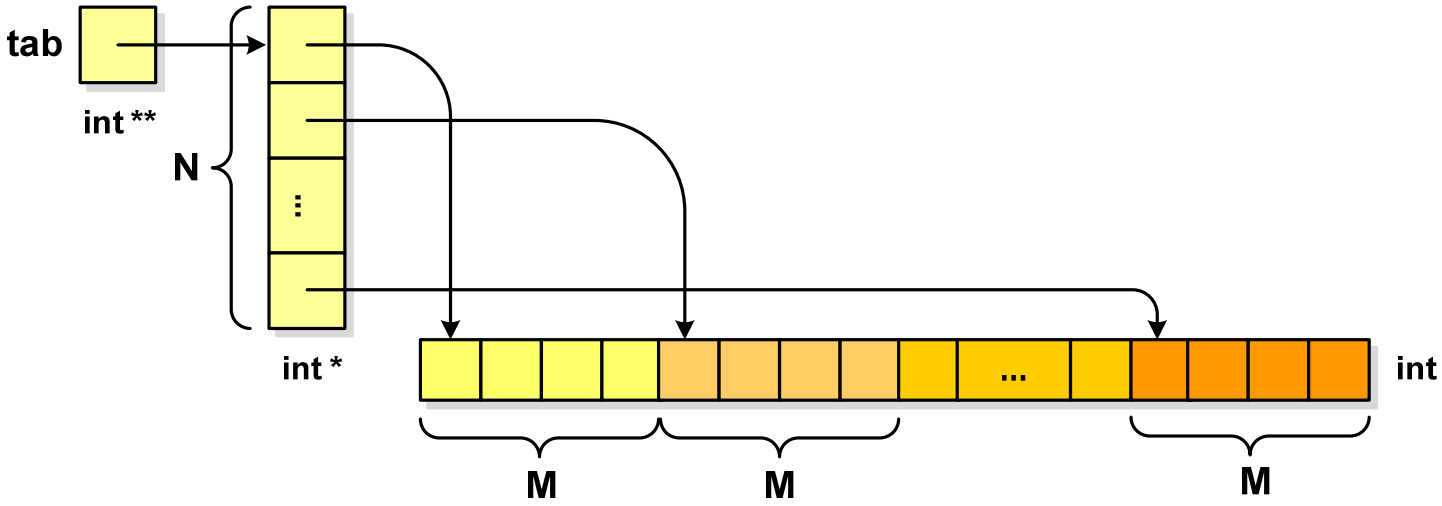
```
for (i=0; i<N; i++)
    free(tab[i]);
free(tab);
```



Dynamiczny przydział pamięci na macierz (3)

- N-elementowy wektor wskaźników + wektor N×M-elementowy
- Przydział pamięci:

```
int **tab = (int **) malloc(N*sizeof(int *));
tab[0] = (int *) malloc(N*M*sizeof(int));
for (i=1; i<N; i++)
   tab[i] = tab[0]+i*M;
```



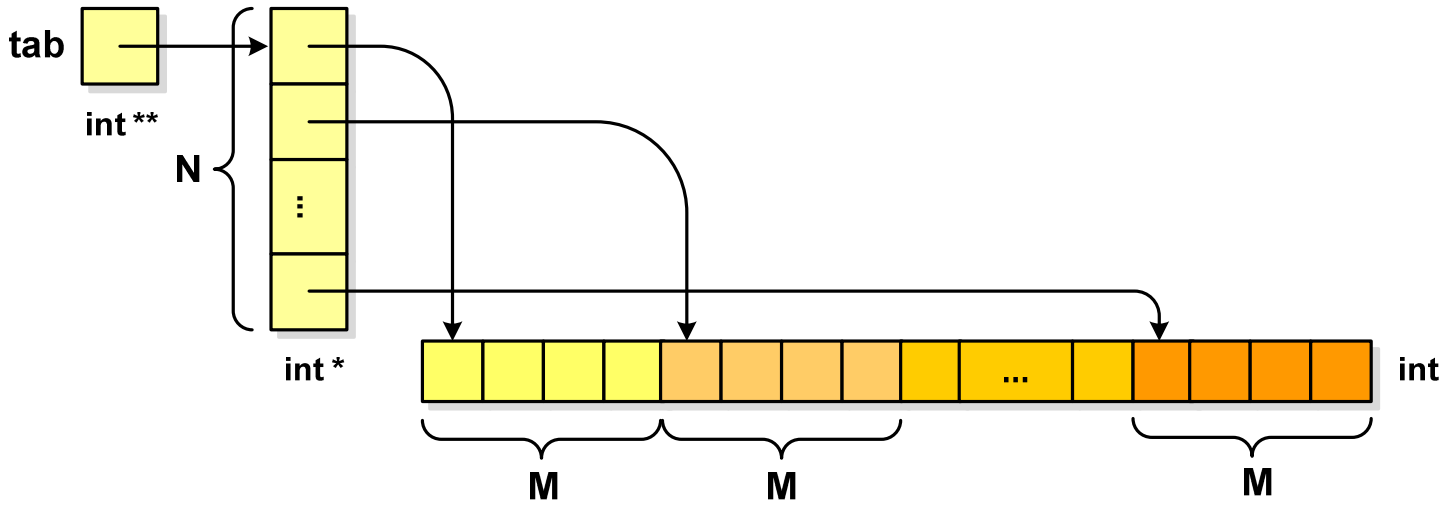
Dynamiczny przydział pamięci na macierz (3)

- Odwołania do elementów macierzy:

```
tab[i][j]
```

- Zwolnienie pamięci:

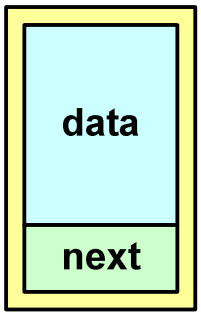
```
free(tab[0]);
free(tab);
```

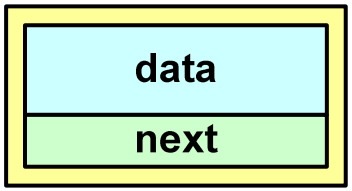


Dynamiczne struktury danych

- Dynamiczne struktury danych - struktury danych, którym pamięć jest przydzielana i zwalniana w trakcie wykonywania programu
  - stos, kolejka
  - lista (jednokierunkowa, dwukierunkowa, cykliczna)
  - drzewo
- Elementy w dynamicznych strukturach danych są strukturami składającymi się z „użytecznych” danych (data) oraz z jednego lub kilku wskaźników (next) zawierających adresy innych elementów

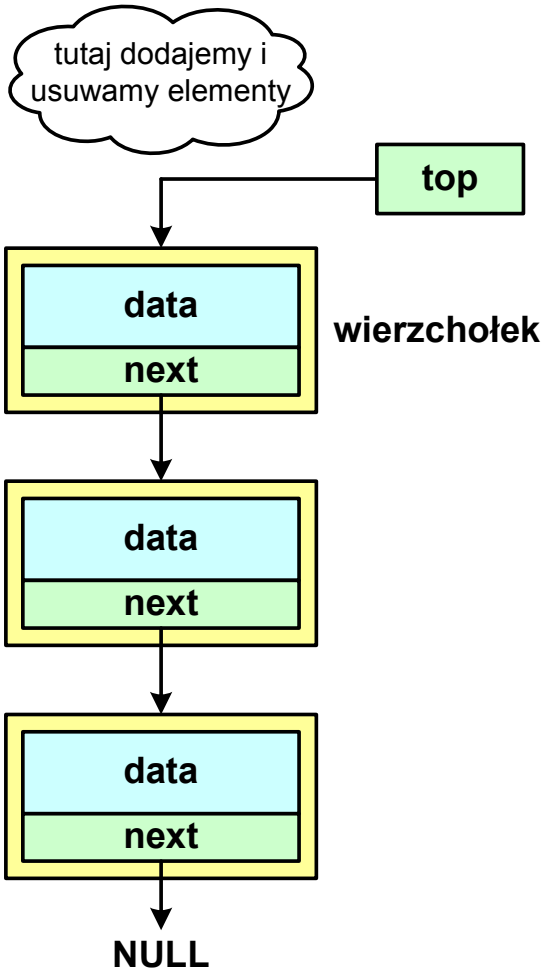
```
struct element
{
    typ data;
    struct element *next;
};
```





Stos

- stos (ang. stack) - struktur składająca się z elementów, z których każdy posiada tylko adres następnika
- dostęp do danych przechowywanych na stosie jest możliwy tylko w miejscu określanym mianem wierzchołka stosu (ang. top)
- wierzchołek stosu jest jedynym miejscem, do którego można dołączać lub z którego można usuwać elementy
- każdy składnik stosu posiada wyróżniony element (next) zawierający adres następnego elementu
- wskaźnik ostatniego elementu stosu wskazuje na adres pusty (NULL)
- podstawowe operacje na stosie to:
  - dodanie elementu do stosu - funkcja push()
  - zdjęcie elementu ze stosu - funkcja pop()



Notacja polska

- Notacja polska (zapis przedrostkowy, Notacja Łukasiewicza) jest to sposób zapisu wyrażeń arytmetycznych, podający najpierw operator, a następnie argumenty
- Wyrażenie arytmetyczne:

```
4 / (1 + 3)
```

ma w notacji polskiej postać:

```
/ 4 + 1 3
```

- Wyrażenie powyższe nie wymaga nawiasów, ponieważ przypisanie argumentów do operatorów wynika wprost z ich kolejności w zapisie
- Notacja ta była podstawą opracowania tzw. odwrotnej notacji polskiej

Odwrotna notacja polska

- Odwrotna Notacja Polska - ONP (ang. Reverse Polish Notation, RPN) jest sposobem zapisu wyrażeń arytmetycznych, w którym operator umieszczany jest po argumentach
- Wyrażenie arytmetyczne:

```
(1 + 3) / 2
```

ma w odwrotnej notacji polskiej postać:

```
1 3 + 2 /
```

- Odwrotna notacja polska została opracowana przez australijskiego naukowca Charlesa Hamblina

Odwrotna notacja polska

- Obliczenie wartości wyrażenia przy zastosowaniu ONP wymaga:
  - zamiany notacji konwencjonalnej (nawiasowej) na ONP (algorytm Dijkstry nazywany stacją rozrządową)
  - obliczenia wartości wyrażenia arytmetycznego zapisanego w ONP
- W obu powyższych algorytmach wykorzystywany jest stos
- Przykład:
  - wyrażenie arytmetyczne:

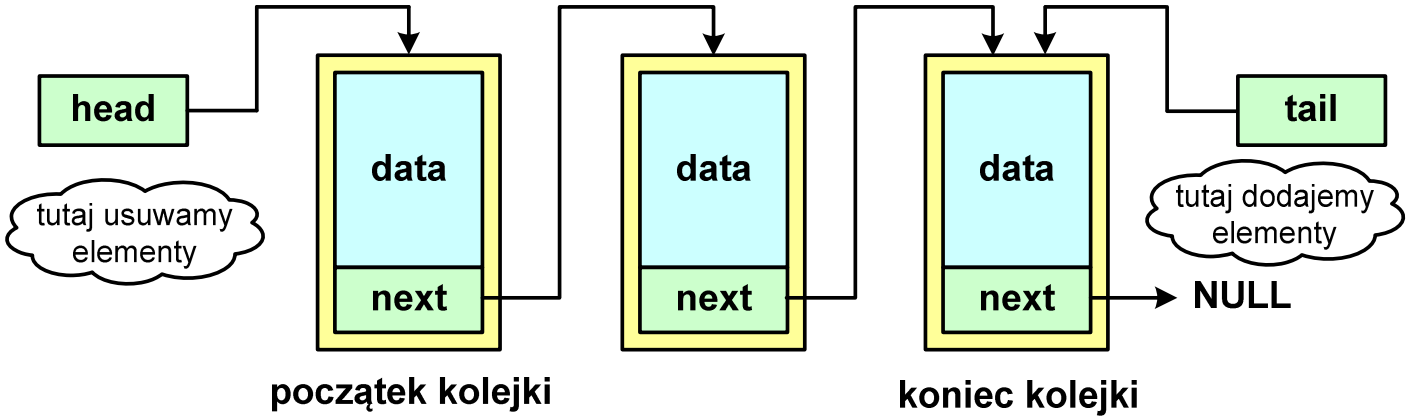
```
(2 + 1) * 3 – 4 * (7 + 4)
```

  - ma w odwrotnej notacji polskiej postać:

```
2 1 + 3 * 4 7 4 + * –
```

Kolejka

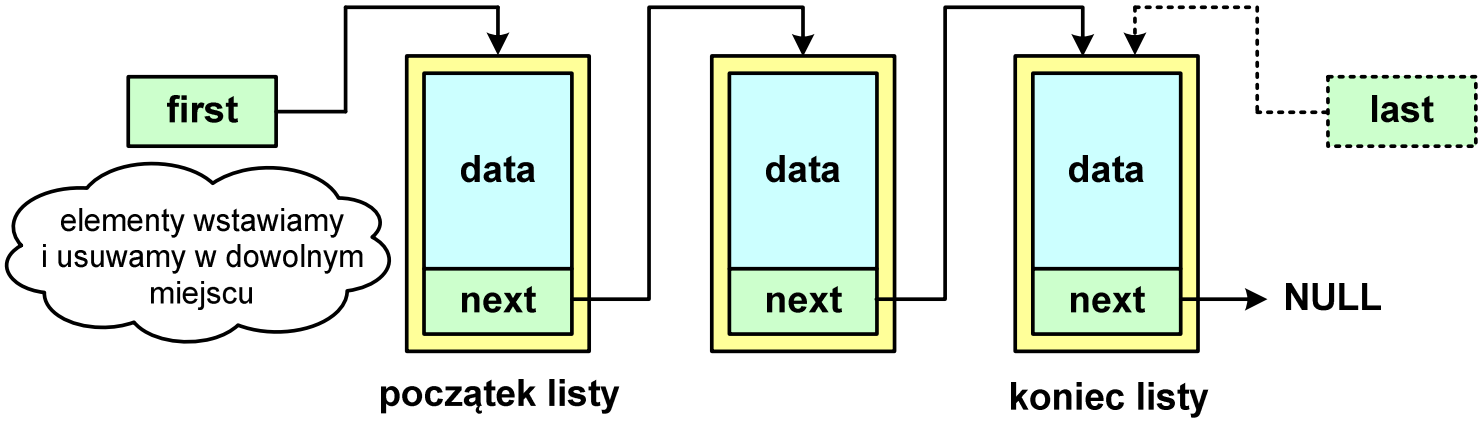
- Kolejka - składa się z liniowo uporządkowanych elementów
- Elementy dołączane są tylko na końcu kolejki (wskaźnik tail)
- Elementy usuwane są tylko z początku kolejki (wskaźnik head)



- Powiązanie między elementami kolejki jest takie samo, jak w stosie
- Kolejka nazywana jest stosem FIFO (ang. First In First Out)

Lista jednokierunkowa

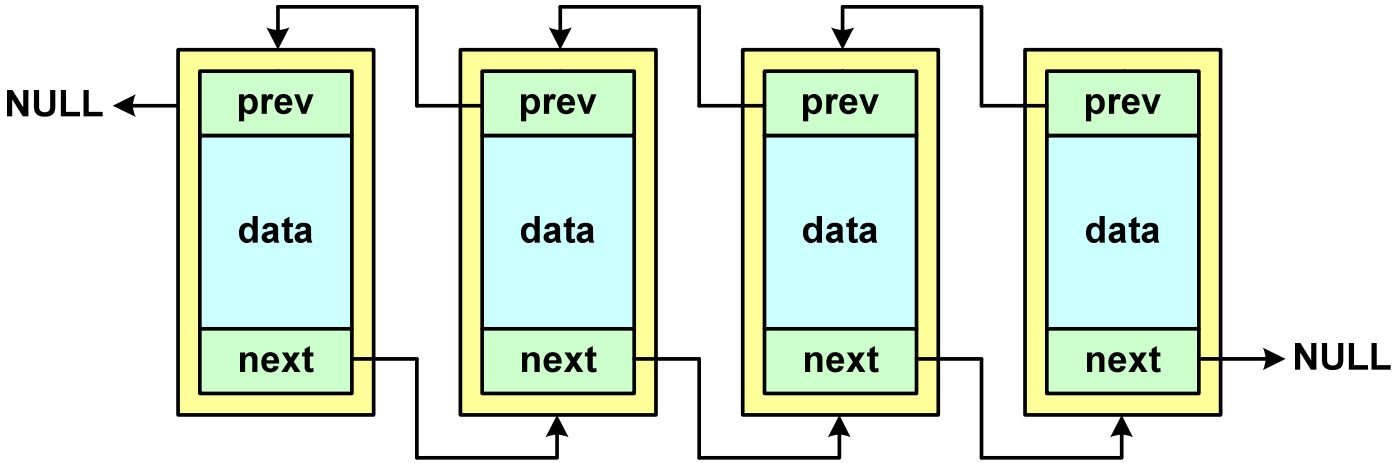
- Organizacja listy jednokierunkowej podobna jest do organizacji stosu i kolejki
- Dla każdego składnika (poza ostatnim) jest określony następny składnik (lub poprzedni - zależnie od implementacji)



- Zapamiętywany jest wskaźnik tylko na pierwszy element listy (first) lub wskaźniki na pierwszy (first) i ostatni element listy (last)
- Elementy listy można dołączać/usuwać w dowolnym miejscu listy

Lista dwukierunkowa

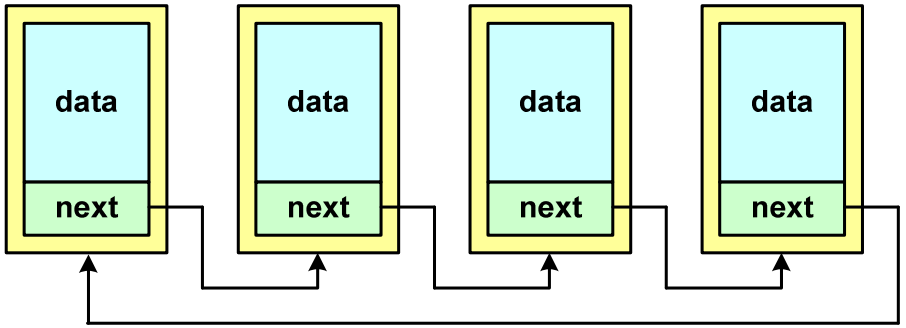
- Każdy węzeł posiada adres następnika, jak i poprzednika
- W strukturze tego typu wygodne jest przechodzenie pomiędzy elementami w obu kierunkach (od początku do końca i odwrotnie)



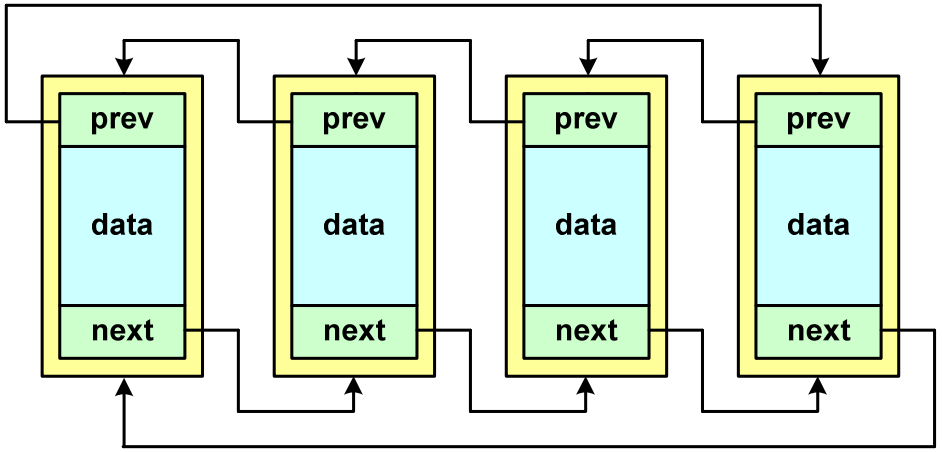
Lista cykliczna

- Powstaje z listy jednokierunkowej lub dwukierunkowej, poprzez połączenie ostatniego element z pierwszym

Jednokierunkowa:

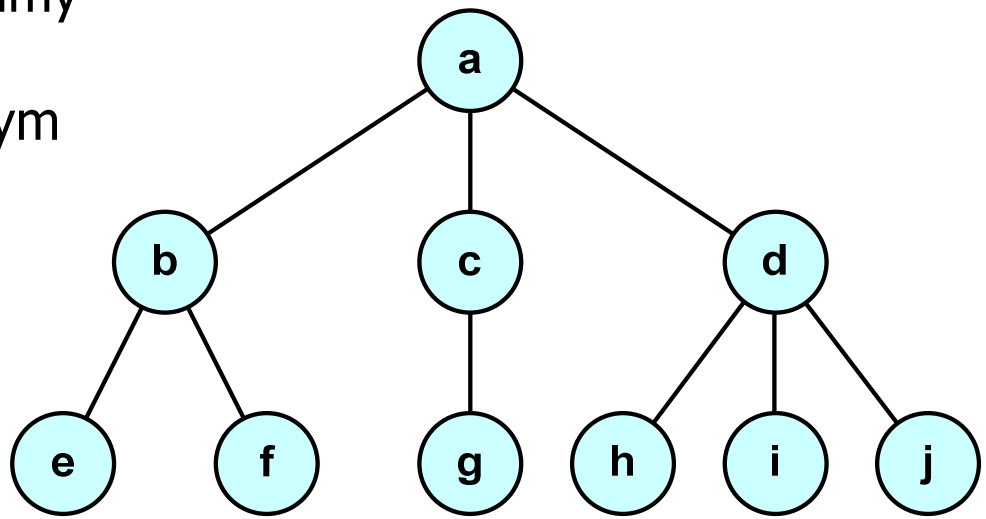


Dwukierunkowa:



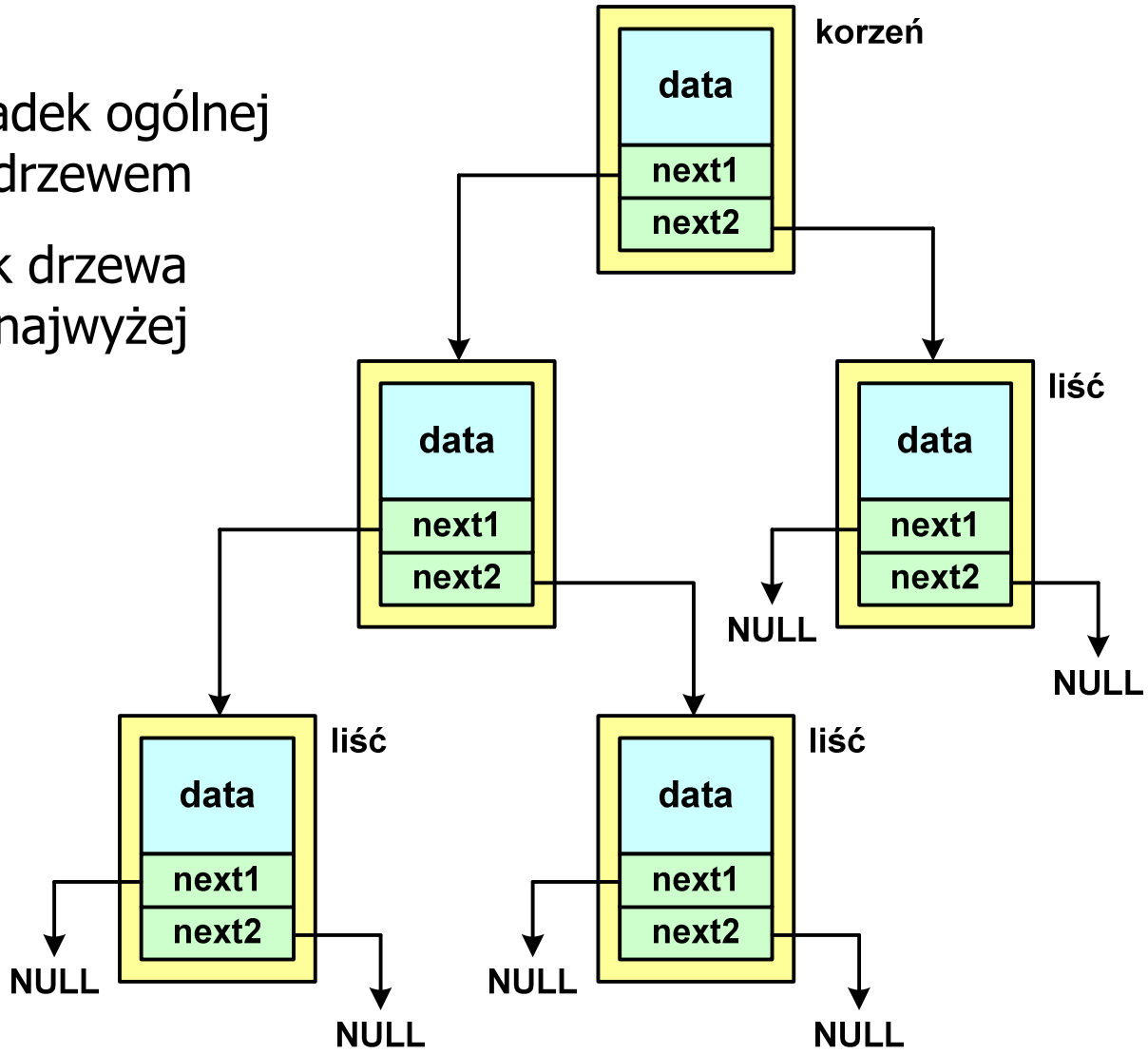
Drzewo

- Najbardziej ogólna dynamiczna struktura danych, może być reprezentowane graficznie na różne sposoby
- Na górze znajduje się korzeń drzewa (a)
- Skojarzone z korzeniem poddrzewa połączone są z nim liniami zwanymi gałęziami drzewa
- Potomkiem węzła w nazywamy każdy, różny od w, węzeł należący do drzewa, w którym w jest korzeniem
- Węzeł, który nie ma potomków, to liść drzewa



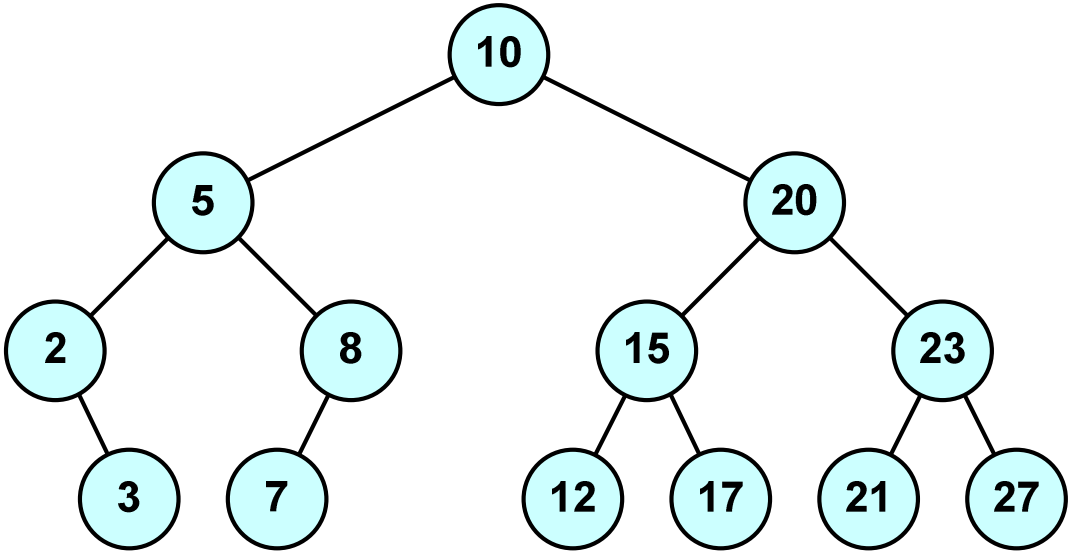
Drzewo binarne

- Szczególny przypadek ogólnej struktury zwanej drzewem
- Każdy wierzchołek drzewa binarnego ma co najwyżej dwóch potomków



Binarne drzewo wyszukiwawcze

- Drzewo binarne, w którym dla każdego węzła w_i:
  - wszystkie klucze w lewym poddrzewie węzła w_i są mniejsze od klucza w węźle w_i
  - wszystkie klucze w prawym poddrzewie węzła w_i są większe od klucza w węźle w_i



- Zaleta: szybkość wyszukiwania informacji

Koniec wykładu nr 2

Dziękuję za uwagę!

(Następny wykład: 23.10.2017)