

**OMTENTAMEN I
DATASTRUKTURER OCH ALGORITMER DVG B03**

140610 kl. 08:15 – 13:15

Ansvarig Lärare: Donald F. Ross

Hjälpmedel: Inga. Algoritmerna finns i de respektive uppgifterna.

***** OBS *****

Betygsgräns:

Kurs: Max 60p, Med beröm godkänd 50p, Icke utan beröm godkänd 40p, Godkänd 30p
(varav **minimum 15p från tentamen, 15p från labbarna**)
Tentamen: Max 30p, betyg 5: 26p-30p, betyg 4: 21p-25p, betyg 3: 15p-20p
Labbarna: Max 30p, betyg 5: 26p-30p, betyg 4: 21p-25p, betyg 3: 15p-20p

SKRIV TYDLIGT – LÄS UPPGIFTERNA NOGGRANT

Ange alla antaganden.

(1) Ge ett kortfattat svar till följande uppgifter ((a)-(j)).

- (a) En definition av en mängd
- (b) En definition av en sekvens
- (c) En definition av ett träd
- (d) En definition av en graf
- (e) En definition av en samling

Förklara Dina exempel ((f)-(j)) med några meningar

- (f) Ett exempel av ett fullt träd som inte är komplett
- (g) Ett exempel av ett komplett träd som inte är fullt
- (h) Ett exempel av ett träd som är varken fullt eller komplett eller perfekt
- (i) Ett exempel av implementationsabstraktion
- (j) Ett exempel av svansrekursion (tail recursion)

Totalt 5p

(2) Ge ett kortfattat svar till följande uppgifter.

- (a) En definition av rekursion
- (b) En förklaring av abstraktion
- (c) Principerna bakom hashning
- (d) Principerna bakom Kruskals algoritm
- (e) Om man skulle lägga till sekvensen (1, 4, 22, 14, 34, 8, 44, 7) i ett hashutrymme (hash space) med 10 platser, vilken kollisionshanteringsmetod av linjär probning (linear probing) och kvadratisk probning (quadratic probing) är säkrare? **Förklara varför.**

Totalt 5p**(3) Rekursion**

Skriv (pseudo)kod till en **rekursiv funktion** (eller **två rekursiva funktioner**) för att räkna fram antalet kanter (edges) i en graf. Ange alla antagande.

5p**(4) Grafoperationer**

En graf kan beskrivas som en virtuell (eller abstrakt) maskin. I graflaborationen, filen "begrph.h" är faktiskt en beskrivning av denna virtuella maskin. Innehållet av "begrph.h" ges nedan.

```

/*****
/* function prototypes - operations on the Graph (a virtual machine) */
/*****
/* Graph = (V, E) where V is a set of vertices/nodes and E a set of edges */
/* There are a limited number of operations (9) which can be applied to G */
/*****
void be_display_adjlist();          /* display G as an adjacency list */
void be_display_adjmatrix();       /* display G as an adjacency matrix*/

void be_addnode(char c);           /* add a vertex (node) to G */
void be_remnode(char c);          /* remove a vertex (node) from G */

void be_addedge(char cs, char cd, int v); /* add an edge (with weight) to G*/
void be_remedge(char cs, char cd);    /* remove an edge from G */

int be_is_nmember(char c);        /* is a node a member of G? */
int be_is_emember(char cs, char cd); /* is an edge a member of G? */

int be_size();                    /* the number of nodes in G */
/*****

```

I **front-end:en** kan man specificera förvillkor (preconditions) till varje operation ovan med hjälp av en eller flera av dessa 9 funktioner.

Ange förvillkoret/förvillkoren till varje av de första åtta operationerna ovan. Dvs i (i) fe_display_adjlist(), (ii) fe_display_adjmatrix(), (iii) fe_addnode(), (iv) fe_remnode(), (v) fe_addedge(), (vi) fe_remedge(), (vii) fe_is_nmember(), (viii) fe_is_emember(). Kom ihåg att ifrån front-end:en kan man utföra ett "samtal" med användaren för att begära olika värden samt skriva felmeddelande.

(5p)

(5) Prims algoritm

a) Tillämpa **Prims algoritm** (nedan) på den **orientade** grafen:

(a-3-b, a-3-c, a-3-d, b-3-c, b-3-e, c-3-d, c-3-e, c-3-f, d-3-f, e-3-f).

Börja med nod a. Ange alla antaganden och visa alla beräkningar och mellanresultat. Vad representerar resultatet? **Ange varje steg i din beräkning.** Anta att noderna lagras i "närlistan" (adjacency list) i alfabetisk ordning samt att man söker efter det minimala värdet i alfabetisk ordning.

Rita delresultatet efter varje iteration.

(3p)

b) Förklara **principerna** bakom **Prims** algoritm.

(2p)

Totalt 5p

Ange *alla* antaganden och visa *alla* beräkningar och mellanresultat

Prim (node v) -- v is the start node

```
{ U = {v}; for i in (V-U) { low-cost[i] = C[v,i]; closest[i] = v; }

while (!is_empty (V-U) ) {
    i = first(V-U); min = low-cost[i]; k = i;
    for j in (V-U-k) if (low-cost[j] < min) { min = low-cost[j]; k = j; }
    display(k, closest[k]);
    U = U + k;
    for j in (V-U) if ( C[k,j] < low-cost[j] ) ) { low-cost[j] = C[k,j]; closest[j] = k; }
}
}
```

(6) Dijkstra + SPT (Shortest Path Tree)

Tillämpa **den givna Dijkstra SPT algoritmen (nedan)** på **den riktade grafen**,

(a, b, 13), (a, d, 12), (a, e, 20), (b, c, 60), (c, e, 50), (d, c, 30), (d, e, 40)

SPT = Shortest Path Tree - dvs kortaste väg trädet (KVT) från en nod till alla de andra.

Börja med nod "a".

Visa varje steg i dina beräkningar.

Ange *alla* antaganden och visa *alla* beräkningar och mellanresultat

Rita **varje steg** i konstruktionen av SPT:et – dvs visa till och med de noder och kanter som läggs till men sedan tas bort.

(3p)

Förklara **principerna** bakom **Dijkstras_SPT** algoritmen.

(2p)

Totalt 5p

Dijkstras algoritm med en utökning för SPT

Dijkstra_SPT (a)

```

{
  S = {a}

  for (i in V-S) {
    D[i] = C[a, i]          --- initialise D - (edge cost)
    E[i] = a                --- initialise E - SPT (edge)
    L[i] = C[a, i]         --- initialise L - SPT (cost)
  }

  for (i in 1..(|V|-1)) {
    choose w in V-S such that D[w] is a minimum
    S = S + {w}
    foreach ( v in V-S ) if (D[w] + C[w,v] < D[v]) {
      D[v] = D[w] + C[w,v]
      E[v] = w
      L[v] = C[w,v]
    }
  }
}

```