

(2) Ge ett kortfattat svar till följande uppgifter ((a)-(e)).

- (a) Skriv **abstrakt rekursiv pseudokod** för en back-end Boolsk "find" funktion för att hitta ett värde i en sekvens. Skriv om funktionen så att den returnerar en referens till ett element eller NULLREF i stället för sant eller falsk.
- 2p
- (b) Skriv **abstrakt rekursiv pseudokod** till en funktion för att lägga till (add) ett värde i en sekvens. Skriv om denna funktion med bara två rader i stället för de tre rader som man får om man programmerar enligt sekvensmönstret. Dvs hur kan man kombinera 2 operationer?
- 2p
- (c) Skriv **abstrakt rekursiv pseudokod** till en funktion för att ta bort (remove) ett värde från en sekvens. Förklara hur denna funktion fungerar om inte värdet finns i sekvensen.
- 2p
- (d) Skriv **abstrakt rekursiv pseudokod** till funktionen **T2Q** från labb 1. **T2Q** förvandlar ett binärt träd till en array.
- 2p
- (e) Skriv **den rekursiva definitionen** av ett AVL-träd.

2p

Totalt 10p

(3) Heap

Diskutera ingående hur koden till heap operationer (se **Bilaga A**) fungerar. Använd sekvensen 46, 13, 18, 33, 72, 9, 11, 44, 27, 15, 66 som ett exempel. Anta att det största värdet hamnar i roten. **Visa varje steg i Dina beräkningar.**

5p

(4) Rekursion

Skriv **abstrakt rekursiv pseudokod** till en funktion som tar bort (remove) ett värde från ett binärt sökträd. Vilka aspekter måste man ta hänsyn till när man skriver en sådan funktion? **Ange alla antagande.**

5p

(5) Diskussionsuppgift

Man använder Big-oh när man pratar om en algoritmens prestanda. Vad betyder Big-oh? Vilka aspekter måste man ta hänsyn till när man tillämpar Big-oh. Vilka är de för- och nackdelarna?

Svara ingående. Ange alla antagande.

5p

(6) AVL-Träd

Skriv **abstrakt pseudokod** till de 4 rotationsfunktionerna från första principer.

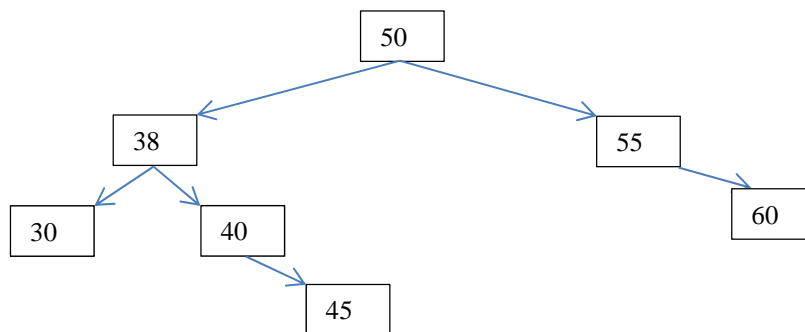
2p

Skriv **abstrakt pseudokod** för att ombalancera (re-balance) ett AVL-träd.

Tillämpa dessa funktioner på AVL-trädet nedan efter att man har tagit bort 60 från trädet.

Visa varje steg i dina beräkningar fram till lösningen. Förklara hur du använder din pseudokod vid varje steg

3p

**Totalt 5p**

(7) Dijkstra + SPT (Shortest Path Tree)

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

(a, b, 12), (a, d, 11), (a, e, 9), (b, c, 7), (c, e, 5), (d, c, 3), (d, e, 1)

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 algoritmen 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]
    }
  }
}

```

Bilaga A**Heap Algoritmer****Heapify(A, i)**

l = Left(i)

r = Right(i)

if l <= A.size and A[l] > A[i] then largest = l else largest = i

if r <= A.size and A[r] > A[largest] then largest = r

if largest != i then

swap(A[i], A[largest])

Heapify(A, largest)

end if

end **Heapify****Build(A)**for i = [A.size / 2] downto 1 do **Heapify**(A, i)end **Build****Remove (H, r)**

let A = H.array

A[r] = A[A.size]

A.size--

Heapify(A, r)end **Remove****Add (H, v)**

let A = H.array

A.size++

i = A.size

while i > 1 and A[Parent(i)] < v do

A[i] = A[Parent(i)]

i = Parent(i)

end while

A[i] = v

end **Add**