# Stromy

Jan Faigl

Katedra počítačů
Fakulta elektrotechnická
České vysoké učení technické v Praze

Přednáška 10

**B0B36PRP – Procedurální programování**

# Přehled témat

- Část 1 – Stromy

  Stromy

  Binární strom

  Příklad binárního stromu v C

  Stromové struktury

- Část 2 – Příklad načítání grafu, kompilace a projekt s více soubory

  Načítání grafu jako seznamu hran – projekt s více soubory

# Část I

# Část 1 – Stromy

# Lineární a nelineární spojové struktury

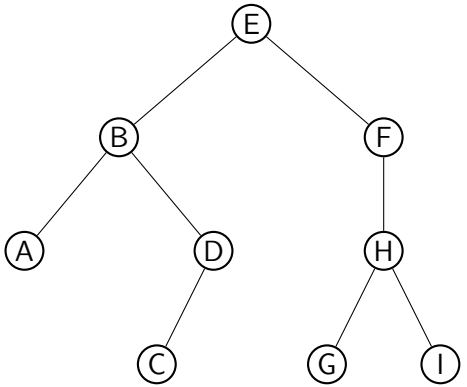
- Spojové seznamy představují lineární spojovou strukturu.

*Každý prvek má nejvýše jednoho následníka.*

- Nelineární spojové struktury (např. stromy).

*Každý prvek může mít více následníků.*

- **Binární strom**: každý prvek (uzel) má nejvýše dva následníky.




- **kořen stromu**
- **list**
- **levý podstrom**
- **pravý podstrom**

# Binární strom

- Pro přehlednost uvažujme datové položky uzlů stromu jako hodnoty typu `int`.
- Uzel stromu reprezentujeme strukturou `node_t`.

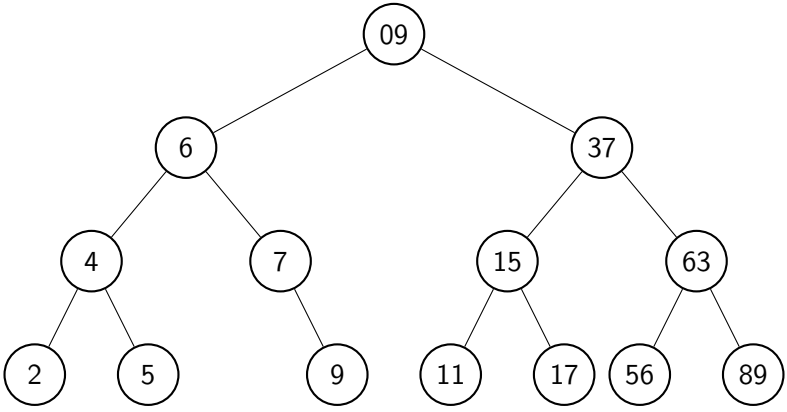
```
1 typedef struct node {
2    int value;
3    struct node *left;
4    struct node *right;
5 } node_t;
```

- Strom je pak reprezentován kořenem stromu, ze kterého máme přístup k jednotlivým uzlům (potomci `left` a `right` a jejich potomci).

```
node_t *tree;
```

# Příklad – Binární vyhledávací strom

- Binární vyhledávací strom – Binary Search Tree (BST).
- Pro každý prvek (uzel) platí, že hodnota (`value`) potomka vlevo je menší (nebo `NULL`) a hodnota potomka vpravo je větší (nebo `NULL`).



# BST – tree_insert() 1/2

- Při vložení prvku dynamicky alokujeme uzel pomocnou (lokální) funkcí, např. `newNode()`.

```
8  static node_t* newNode(int value)
9  {
10    node_t *node= (node_t*)malloc(sizeof(node_t));
12    if (!node) {
13       fprintf(stderr, "ERROR: Memory allocation fail file: %s line: %d\n", __FILE__,
       __LINE__);
14       exit(-1);
15    }
17    node->value = value;
18    node->left = node->right = NULL;
19    return node;
20 }
```

lec10/tree/tree-int.c

  - Uvedením klíčového slova `static` je funkce viditelná pouze v modulu `tree-int.c`.

# BST – tree_insert() 2/2

- Vložení prvku – využijeme rekurze a vkládáme na první volné vhodné místo, splňující podmínku BST. *Binární vyhledávací strom nemusí být nutně vyvážený!*

```
23 node_t* tree_insert(int value, node_t *node)
24 {
25    if (node == NULL) {
26       return newNode(value); // vracíme nový uzel
27    } else {
28       if (value <= node->value) { //vložení do levého podstromu
29          node->left = tree_insert(value, node->left);
30       } else { // vložení do pravého podstromu
31          node->right = tree_insert(value, node->right);
32       }
33       return node; // vracíme vstupní uzel!!!
34    }
35 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Průchod binárním vyhledávacím stromem

- Při hledání prvku konkrétní hodnoty se postupně zanořujeme hlouběji do stromu. Může nastat jedna z následujících situací:

  *Např. hodnota* `value` *představuje klíč nějaké datové položky.*

  1. Aktuální prvek má hledanou hodnotu klíče, hledání je ukončeno.
  2. Hodnota klíče je menší než hodnota aktuálního prvku, pokračujeme v hledání v další úrovni levého potomka.
  3. Hodnota klíče je větší než hodnota aktuálního prvku, pokračujeme v hledání v další úrovni pravého potomka.
  4. Aktuální prvek má hodnotu **null**, hledání je ukončeno, prvek ve stromu není.

- Při průchodu stromem můžeme postupovat rekurzivně tak, že nejdříve navštěvujeme levé potomky a následně pak pravé potomky.

  *Pokud budeme při takovém průchodu vypisovat hodnoty v levém podstromu, pak hodnotu prvku a následně hodnoty v pravém podstromu, vypíšeme hodnoty uložené ve stromu uspořádaně (sestupně nebo vzestupně, podle toho jestli jsou vlevo prvky menší nebo větší).*

# Binární strom celočíselných hodnot `int`

- Kromě vložení prvků do stromu funkcí `tree_insert()`,

  *Viz předchozí příklad.*

  implementuje následující funkce:
  - `tree_free()` – Kompletní smazání stromu, včetně uvolnění paměti všech prvků;
  - `tree_size()` – Vrátí počet prvků ve stromu;
  - `tree_print()` – Vypsání prvků uložených ve stromu (BST).

```
1 void tree_free(node_t **tree); // chceme také smazat a vynulovat hodnotu ukazatele
      tree (na úrovni volající funkce), proto **tree
2 int tree_size(const node_t *const tree);
3 void tree_print(const node_t *const node);
```

lec10/tree/tree-int.h

# Příklad implementace `tree_free()`

```
40 void tree_free(node_t **tree)
41 {
42    if (tree && *tree) {
43       node_t * node = *tree;
44       if ( node->left ) {
45          tree_free(&(node->left));
46       }
47       if ( node->right ) {
48          tree_free(&(node->right));
49       }
50       free(*tree);
51       *tree = NULL; // fill the tree variable
52                     // of the calling function to NULL
53    }
54 }
```

Předáváme ukazatel na ukazatel, abychom mohli po uvolnění paměti nastavit hodnotu ukazatele (ve volající funkci) na `NULL`. *Proměnná je předána hodnotou.*

```
...
tree_free(&tree);
// zde chceme mit tree ==
     NULL
```

lec10/tree/tree-int.h

# Příklad implementace tree_size() a tree_print()

- Určení počtu prvků implementujeme rekurzí.

```
56 int tree_size(const node_t *const node)
57 {
58    return node == NULL ?
59       0 :
60       tree_size(node->left) + 1 + tree_size(node->right);
61 }
```

- Podobně výpis hodnot.

```
74 void tree_print(const node_t *const node)
75 {
76    if (node) {
77       tree_print(node->left);
78       printf("%d ", node->value);
79       tree_print(node->right);
80    }
81 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Příklad použití – 1/3

- Strom naplníme `for` cyklem.
- Vypíšeme počet prvků a uložené hodnoty funkcí `tree_print()`.

```
22     ...
23     for (int i = 0; i < n; ++i) {
24         printf("Insert value %i\n", values[i]);
25         if (root == NULL) {
26            root = tree_insert(values[i], NULL);
27         } else {
28            tree_insert(values[i], root);
29         }
30     }
31     printf("No. of tree nodes is %i\n", tree_size(root));
33     printf("Print tree: ");
34     tree_print(root);
35     printf("\n");
37     tree_free(&root);
38     printf("After tree_free() root is %p\n", root);
39     return 0;
40 }
```

lec10/tree/demo-tree-int.c

# Příklad použití – 3/3

- Program spustíme bez a s argumentem pro načtení „balanced“ stromu.

```
$ clang tree-int.c demo-tree-int.c
$ ./a.out
Insert values2 that will result in an
    unbalanced tree
Insert value 5
Insert value 4
Insert value 6
Insert value 3
Insert value 7
Insert value 2
Insert value 8
No. of tree nodes is 7
Print tree: 2 3 4 5 6 7 8
```

```
$ clang tree-int.c demo-tree-int.c
$ ./a.out values1
Insert values1 to make balanced tree
Insert value 5
Insert value 3
Insert value 7
Insert value 2
Insert value 4
Insert value 6
Insert value 8
No. of tree nodes is 7
Print tree: 2 3 4 5 6 7 8
```

lec10/tree/demo-tree-int.c

- V obou případech je výpis uspořádaný.

Jak otestovat, že operace nad stromem (např. `tree_insert()`) zachová vlastnosti BST?

# Test vlastnosti binárního vyhledávacího stromu

- Ověření zdali je strom binárním vyhledávacím stromem otestujeme funkcí `tree_is_bst()`.

```
1  _Bool tree_is_bst(const node_t *const node);
```

- Funkce rekurzivně projde strom a ověří, že pro každý uzel platí:
  1. Hodnota uzlu není menší než nejvyšší hodnota v levém podstromu;
  2. Hodnota uzlu není větší než nejmenší hodnota v pravém podstromu;
  3. Podstrom levého následníka splňuje vlastnost BST;
  4. Podstrom pravého následníka splňuje vlastnost BST.
- K tomu potřebujeme pomocné funkce `getMaxValue()` a `getMinValue()`.

# Příklad implementace `tree_is_bst()` - 1/3

- Za předpokladu BST můžeme maximální hodnotu nalézt iteračně.

```
84  static int getMaxValue(const node_t *const node)
85  {
86      const node_t *cur = node;
87      while (cur->right) {
88          cur = cur->right;
89      }
90      return cur->value;
91  }
```

- Podobně minimální hodnotu.

```
94  static int getMinValue(const node_t *const node)
95  {
96      const node_t *cur = node;
97      while (cur->left) {
98          cur = cur->left;
99      }
100     return cur->value;
101 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Příklad implementace tree_is_bst() - 2/3

```
105 _Bool tree_is_bst(const node_t *const node)
106 {
107     _Bool ret = true;
108     if (node != NULL) {
109         if (node->left
110                 && getMaxValue(node->left) > node->value) {
111             ret = false;
112         }
113         if (ret && node->right
114                 && getMinValue(node->right) <= node->value) {
115             ret = false;
116         }
117         if (ret
118                 && (
119                     !tree_is_bst(node->left) || !tree_is_bst(node->right)
120                     )
121             ) {
122             ret = false;
123         }
124     }
125     return ret;
126 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Příklad implementace `tree_is_bst()` - 3/3

- Přidáme výpis a volání `tree_is_bst()`.

```
36  ...
37  printf("Max tree depth: %i\n", tree_max_depth(root));
38  printf("Tree is binary seach tree (BST): %s\n",
39         tree_is_bst(root) ? "yes" : "no");
```

- Program spustíme bez a s argumentem pro načtení `balanced` stromu.

```
$ clang tree-int.c demo-tree-int.c
$ ./a.out
Insert values2 that will result in an unbalanced
    tree
...
Print tree: 2 3 4 5 6 7 8
Tree is binary seach tree (BST): yes
Print tree by depth row
```

```
$ clang tree-int.c demo-tree-int.c
$ ./a.out values1
Insert values1 to make balanced tree
...
Print tree: 2 3 4 5 6 7 8
Tree is binary seach tree (BST): yes
```

- V obou případech je podmínka BST splněna.

lec10/tree/demo-tree-int.c

Test sice indikuje, že strom je správně vytvořen, ale vizuálně nám výpis příliš nepomohl. V tomto jednoduchém případě si můžeme dále napsat funkci pro názornější výpis jednotlivých úrovní stromu. K tomu budeme potřebovat určení hloubky stromu.

# Příklad implementace `tree_max_depth()`

- Funkci implementujeme rekurzí.

```
62 int tree_max_depth(const node_t *const node)
63 {
64    if (node) {
65       const int left_depth = tree_max_depth(node->left);
66       const int right_depth = tree_max_depth(node->right);
67       return left_depth > right_depth ?
68          left_depth + 1 :
69          right_depth + 1;
70    } else {
71       return 0;
72    }
73 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Výpis hodnot v konkrétní hloubce stromu printDepth()

- Výpis konkrétní vrstvy (hloubky) provedeme rekurzivně lokální funkcí printDepth().

```
128 static void printDepth(int depth, int cur_depth, const node_t *const node)
129 {
130     if (depth == cur_depth) {
131         if (node) {
132             printf("%2d ", node->value);
133         } else {
134             printf(" - ");
135         }
136     } else if (node) {
137         printDepth(depth, cur_depth + 1, node->left);
138         printDepth(depth, cur_depth + 1, node->right);
139     }
140 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Příklad implementace výpisu stromu `tree_print_layers()`

- Výpis hodnot po jednotlivých vrstvách (hloubce) implementujeme iteračně pro dílčí hloubky stromu.

```
142 void tree_print_layers(const node_t *const node)
143 {
144     const int depth = tree_max_depth(node);
145     for (int i = 0; i <= depth; ++i) {
146         printDepth(i, 0, node);
147         printf("\n");
148     }
149 }
```

lec10/tree/tree-int.c

# Příklad použití `tree_print_layers()`

- Přidáme výpis a volání `tree_print_layers()`.

```
40 ...
41 printf("Print tree by depth row\n");
42 tree_print_layers(root);
43 ...
```

- Program spustíme bez a s argumentem pro načtení *balanced* stromu.

```
1  clang tree-int.c demo-tree-int.c
2  ./a.out
3  Insert values2 that will result in an
       unbalanced tree
4  ...
5  Print tree: 2 3 4 5 6 7 8
6  Tree is binary seach tree (BST): yes
7  Max tree depth: 4
8  Print tree by depth row
9   5
10  4  6
11  3  -  -  7
12  2  -  -  8
13  -  -  -  -
```

```
1  clang tree-int.c demo-tree-int.c
2  ./a.out values1
3  Insert values1 to make balanced tree
4  ...
5  ...
6  Print tree: 2 3 4 5 6 7 8
7  Tree is binary seach tree (BST): yes
8  Max tree depth: 3
9  Print tree by depth row
10  5
11  3  7
12  2  4  6  8
13  -  -  -  -  -  -  -  -
```

lec10/tree/demo-tree-int.c

# Stromové struktury

- Stromové struktury jsou významné datové struktury pro vyhledávání.

  *Složitost vyhledávání je úměrná hloubce stromu.*

- Binární stromy – každý uzel má nejvýše dva následníky.
  - Hloubku stromu lze snížit tzv. vyvažováním stromu.
    - AVL stromy

      *Georgy **A**delson-**V**elsky a Evegenii **L**andis*
    - Red-Black stromy
  - **Plný binární strom** – každý vnitřní uzel má dva potomky a všechny uzly jsou co nejvíce vlevo.
    - Můžeme efektivně reprezentovat polem.

      *Pro daný maximální počet uzlů, viz přednáška 11.*
    - Lze použít pro efektivní implementaci prioritní fronty.

      *Heap – halda*
    - Halda (heap) je základem řadícího algoritmu *Heap Sort*.
- Vícecestné stromy – např. B–strom (Bayer tree) pro ukládání uspořádaných záznamů.

  *Informativní více v Algoritmizaci*

# Část II

# Část 2 – Příklad načítání grafu, kompilace a projekt s více soubory

# Dílčí příklady použití jazykových konstrukcí v projektu

- Program složený z více souborů
- Dynamická alokace paměti
- Načítání souboru
- Parsování čísel z textového souboru

- Měření času běhu programu
- Řízení kompilace projektu složeného z více souborů `Makefile`

# Zadání

- Vytvořte program, který načte orientovaný graf definovaný posloupností hran.
  - Graf je zapsán v textovém souboru.
- Navrhněte datovou strukturu pro reprezentaci grafu.
- Počet hran není dopředu znám.

  *Zpravidla však budou na vstupu grafy s průměrným počtem hran $3n$ pro $n$ vrcholů grafu.*
- Hrana je definována číslem vstupního a výstupního vrcholu a cenou (také celé číslo).
  - Ve vstupním souboru je každá hrana zapsaná samostatně na jednom řádku.
  - Řádek má tvar:

    `from to cost`
  - kde `from`, `to` a `cost` jsou kladná celá čísla v rozsahu `int`.
- Pro načtení hodnot hran použijte pro zjednodušení funkci `fscanf()`.
- *Program dále rozšiřte o sofistikovanější, méně výpočetně náročné načítání.*

# Pravidla překladu v gmake / make

- Pro řízení překladu použijeme pravidlový předpis programu GNU make. make nebo gmake
- Pravidla se zapisují do souboru Makefile.

http://www.gnu.org/software/make/make.html

- Pravidla jsou deklarativní ve tvaru definice cíle, závislostí cíle a akce, která se má provést.

**cíl** : **závislosti** *dvojtečka*
**akce** *tabulátor*

- Cíl (podobně jako závislosti) může být například symbolické jméno nebo jméno souboru.

**tload.o** : **tload.c**
**clang -c tload.c -o tload.o**

- Předpis může být napsán velmi jednoduše.

*Například jako v uvedené ukázce.*

Flexibilita použití však spočívám především v použití zavedených proměnných, vnitřních proměnných a využití vzorů, neboť většina zdrojových souborů se překládá identicky.

# Příklad – Makefile

- Definujeme pravidlo pro vytvoření souborů **.o** z **.c** z aktuálních souborů v pracovním adresáři s koncovkou `.c`.

```
CC:=ccache $(CC)
CFLAGS+=-O2
OBJS=$(patsubst %.c,%.o,$(wildcard *.c))
TARGET=tload
bin: $(TARGET)
$(OBJS): %.o: %.c
  $(CC) -c $< $(CFLAGS) $(CPPFLAGS) -o $@
$(TARGET): $(OBJS)
  $(CC) $(OBJS) $(LDFLAGS) -o $@
clean:
  $(RM) $(OBJS) $(TARGET)
```

**ccache**

*CC=clang make vs CC=gcc make*

- **Při linkování záleží na pořadí souborů (knihoven)!**
- Jednou z výhod dobrých pravidel je možnost paralelního překladu nezávislých cílů .

`make -j 4`

# Definice datové struktury grafu – graph.h

- Zavedeme nový typ datové struktury hrana—edge_t,
- který použijeme ve struktuře grafu—graph_t.

```
1  #ifndef __GRAPH_H__
2  #define __GRAPH_H__
4  typedef struct {
5     int from;
6     int to;
7     int cost;
8  } edge_t;
10 typedef struct {
11    edge_t *edges;
12    int num_edges;
13    int capacity;
14 } graph_t;
16 #endif
```

lec10/graph_load/graph.h

- Soubor budeme opakovaně vkládat (include) v ostatních zdrojových souborech, proto „zabraňujeme“ opakované definici konstantou preprocesoru __GRAPH_H__.

# Pomocné funkce pro práci s grafem

- Alokaci/uvolnění grafu implementujeme v samostatných funkcích.
- Při načítání grafu budeme postupně zvětšovat paměť pro uložení načítaných hran.
- Využijeme dynamické alokace paměti—`enlarge_graph()` o definovanou velikost.

```
1  #ifndef __GRAPH_UTILS_H__
2  #define __GRAPH_UTILS_H__
4  #include "graph.h"
6  graph_t* allocate_graph(void);
8  void free_graph(graph_t **g);
10 graph_t* enlarge_graph(graph_t *g);
12 void print_graph(graph_t *g);
14 #endif
```

lec10/graph_load/graph_utils.h

# Alokace paměti grafu

- Testujeme úspěšnost alokace paměti.
- Po alokaci nastavíme hodnoty proměnných na NULL a 0.

Alternativně `calloc()`.

```
1  #include <assert.h>
2  #include <stdio.h>
3  #include <string.h>
4  #include <stdlib.h>
6  #include "graph.h"
8  graph_t* allocate_graph(void)
9  {
10    graph_t *g = (graph_t*) malloc(sizeof(graph_t));
11    if (g == NULL) {
12       fprintf(stderr, "Malloc fail: %s line %d\n", __FILE__, __LINE__);
13       exit(-1);
14    }
15    g->edges = NULL;
16    g->num_edges = 0;
17    g->capacity = 0; /* or we can call calloc */
18    return g;
19 }
```

lec10/graph_load/graph_utils.c

# Uvolnění paměti pro uložení grafu

- Testujeme validní hodnotu argumentu funkce—`assert()`.

  *Pokud nastane chyba, funkci v programu špatně voláme. Až odladíme můžeme kompilovat s* `NDEBUG`.

```
28 void free_graph(graph_t **g)
29 {
30    /* We request to call free_graph only with valid g.
31     * The program has to be written to properly call free_graph(). */
32    assert(g != NULL && *g != NULL);
33    if ((*g)->capacity > 0) {
34       free((*g)->edges);
35    }
36    free(*g);
37    *g = NULL;
38 }
```

lec10/graph_load/graph_utils.c

- Po uvolnění paměti nastavíme hodnotu ukazatele na strukturu na hodnotou `NULL`.

# Zvětšení paměti pro uložení hran grafu

- V případě nulové velikosti alokujme paměť pro `INIT_SIZE` hran.
- `INIT_SIZE` můžeme definovat při překladu, jinak výchozí hodnota 10.

např. `clang -D INIT_SIZE=90 -c graph_utils.c`

```
1  #ifndef INIT_SIZE
2  #define INIT_SIZE 10
3  #endif
5  graph_t* enlarge_graph(graph_t *g)
6  {
7     assert(g != NULL); /* enlarge_graph() must be properly called */
8     int n = g->capacity == 0 ? INIT_SIZE : g->capacity * 2;
9     /* double the memory */
10    edge_t *e = (edge_t*)malloc(n * sizeof(edge_t));
11    if (e == NULL) {
12       fprintf(stderr, "Malloc fail: %s line %d\n", __FILE__, __LINE__);
13       exit(-1);
14    }
15    memcpy(e, g->edges, g->num_edges * sizeof(edge_t));
16    free(g->edges);
17    g->edges = e; /* update edges */
18    g->capacity = n;
19    return g;
20 }
```

lec10/load_graph/graph_utils.c

- Místo `malloc()` a `memcpy()` můžeme použít funkci `realloc()`.

# Tisk hran grafu

- Pro tisk hran grafu využijeme pointerovou aritmetiku.

```
54  void print_graph(graph_t *g)
55  {
56      assert(g != NULL);
57      fprintf(stderr, "Graph has %d edges and %d edges are allocated\n
          ", g->num_edges, g->capacity);
58      edge_t *e = g->edges;
59      for (int i = 0; i < g->num_edges; ++i, e++) {
60          printf("%d %d %d\n", e->from, e->to, e->cost);
61      }
62  }
```

- Informace vypisujeme na standardní chybový výstup.
- Graf tiskneme na standardní výstup.
- Při tisku a přesměrování standardního výstupu tak v podstatě můžeme realizovat kopírování souboru s grafem.

*Např.* `./tload -p g > g2`

# Hlavní funkce programu – main()

- V main() zpracujeme předané argumenty programu, v případě uvedení přepínače -p vytiskneme graf na stdout.

```
12 int main(int argc, char *argv[])
13 {
14    int ret = 0;
15    int print = 0;
16    char *fname;
17    int c = 1;
18    if (argc > 2 && strcmp(argv[c], "-p") == 0) {
19       print = 1;
20       c += 1;
21    }
22    fname = argc > 1 ? argv[c] : NULL;
23    fprintf(stderr, "Load file '%s'\n", fname);
24    graph_t *graph = allocate_graph();
25    int e = load_graph_simple(fname, graph);
26    fprintf(stderr, "Load %d edges\n", e);
27    if (print) {
28       print_graph(graph);
29    }
30    free_graph(&graph);
31    return ret;
32 }
```

lec10/graph_load/tgraph.c

# Jednoduché načtení grafu – deklarace

- Prototyp funkce uvedeme v hlavičkovém souboru–`load_simple.h`.

```
1 #ifndef __LOAD_SIMPLE_H__
2 #define __LOAD_SIMPLE_H__
4 #include "graph.h"
6 int load_graph_simple(const char *fname, graph_t *g);
8 #endif
```

- Vkládáme pouze soubor `graph.h`—pro definici typu `graph_t`.

*Snažíme se zbytečně nevkládat nepoužívané soubory.*

# Jednoduché načtení grafu – implementace 1/2

- Používáme funkci `enlarge_graph()`, proto vkládáme `graph_utils.h`.
- `load_simple.h` vkládat nemusíme, obsahuje pouze prototyp funkce.
- Obecně je to dobrým zvykem.
- Nutností v případě definice typů.

```c
#include <stdio.h>
#include "graph_utils.h"
#include "load_simple.h"
int load_graph_simple(const char *fname, graph_t *g)
{
   int c = 0;
   int exit = 0;
   FILE *f = fopen(fname, "r");
   while (f && !exit) {
      if (g->num_edges == g->capacity) {
         enlarge_graph(g);
      }
      edge_t *e = g->edges + g->num_edges;
      while (g->num_edges < g->capacity) {
       /* read and parse a single line -> NEXT SLIDE! */
      }
   }
   if (f) {
      fclose(f);
   }
   return c;
}
```

lec10/graph_load/load_simple.c

# Jednoduché načtení grafu – implementace 2/2

- Pro načtení řádku s definicí hrany použijeme funkci `fscanf()`.

```
16  :!g   while (g->num_edges < g->capacity) {
17        int r = fscanf(f, "%d %d %d\n", &(e->from), &(e->to), &(e->cost));
18        if (r == 3) {
19           g->num_edges += 1;
20           c += 1; /* pocet nactenych hran */
21           e += 1; /* posun ukazatele hran o sizeof(edge_t) */
22        } else {
23           exit = 1; /* neco je spatne ukoncujeme nacitani */
24           break;
25        }
26     }
```

lec10/graph_load/load_simple.c

- Kontrolujeme počet přečtených parametrů a až pak zvyšujeme počet hran v grafu.

# Spuštění programu 1/3

- Nechť máme soubor `g` definující graf o 1 000 000 uzlech, například vytvořený programem `lec10/graph_creator/graph_creator.c`.

*Velikost souboru cca 62 MB (příkaz `du`–disk usage).*

```
$ du g
62M     g
$ ./tload g
Load file 'g'
Load 2998898 edges
$ time ./tload g
Load file 'g'
Load 2998898 edges
./tload g  1.12s user 0.03s system 99% cpu 1.151 total
```

- Příkazem `time` můžeme změřit potřebný čas běhu programu.

*strojový, systémový a reálný*

# Spuštění programu 2/3

- Příznakem `-p` a přesměrováním standardního výstupu můžeme vytisknout graph do souboru.

  *V podstatě vstupní soubor zkopírujeme.*

```
$ time ./tload -p g  > g2
Load file 'g'
Load 2998898 edges
Graph has 2998898 edges and 5242880 edges are allocated
./tload -p g > g2  2.09s user 0.07s system 99% cpu 2.158 total
$ md5 g g2
MD5 (g) = d969461a457e086bc8ae08b5e9cce097
MD5 (g2) = d969461a457e086bc8ae08b5e9cce097
```

- Čas běhu programu je přibližně dvojnásobný.
- Oba soubory se zdají být z otisku `md5` identické.

  *Na Linuxu* `md5sum` *případně lze použít otisk* `sha1`, `sha256` *nebo* `sha512`.

# Spuštění programu 3/3

- Implementací sofistikovanějšího načítání

```
$ /usr/bin/time ./tload g
Load file 'g'
Load 2998898 edges
0.19 real         0.16 user         0.03 sys
```

- lze získat výrazně rychlejší načítání.

*160 ms vs 1050 ms*

```
$ /usr/bin/time ./tload g
Load file 'g'
Load 2998898 edges
1.15 real         1.05 user         0.10 sys
```

# Profilování programu

- Program můžeme tzv. profilovat, např. s podporou kompilátoru a programu `gprof`.
- Program zkompilujeme a linkujeme s přepínačem `-pg`, např. `CFLAGS=-pg LDFLAGS=-pg make`.
- Po spuštění, např. `./tload g` program vytvoří soubor `tload.gmon`, s informacemi o volání funkcí, který zobrazíme programem `gprof`.

```
$ CFLAGS=-pg LDFLAGS=-pg make
ccache clang -c graph_utils.c -pg -O2  -o graph_utils.o
ccache clang -c load_int.c -pg -O2  -o load_int.o
ccache clang -c load_simple.c -pg -O2  -o load_simple.o
ccache clang -c tload.c -pg -O2  -o tload.o
ccache clang graph_utils.o load_int.o load_simple.o tload.o -pg -o
   tload
```

```
$ gprof tload | tail -n 14
  %   cumulative   self              self     total
 time   seconds   seconds    calls  ms/call  ms/call  name
 92.1      0.00     0.00        1     4.31     4.31  load_graph_simple [1]
  0.0      0.00     0.00       20     0.00     0.00  enlarge_graph [3]
  0.0      0.00     0.00        1     0.00     0.00  allocate_graph [4]
  0.0      0.00     0.00        1     0.00     0.00  free_graph [5]
  0.0      0.00     0.00        0     0.00%          main [2]
```

# Jak a za jakou cenu zrychlit načítání seznamu hran

- Zrychlit načítání můžeme přijmutím předpokladů o vstupu.
- Při použití `fscanf()` je nejdříve načítán řetězec (řádek) pak řetěz reprezentující číslo a následně je parsováno číslo.
- Převod na číslo je napsán obecně.
- Můžeme použití postupné „bufferované“ načítání.
- Převod na číslo můžeme realizovat přímo po přečtení tokenu.
- Parsováním znaků (číslic) načtené posloupnosti bytů v obráceném pořadí.

- Můžeme získat výrazně rychlejší kód. Vlastní načítání bude méně obecné než `fscanf()`.

# Zrychlení načítání

- Volání `fscanf()` nahradíme voláním funkce `read_int_values()`, která volá `get_int_value()`.

```
16 while (g->num_edges < g->capacity) {
17       int r = read_int_values(f, &(e->from), &(e->to), &(e->cost));
18 //int r = fscanf(f, "%d %d %d\n", &(e->from), &(e->to), &(e->cost));
19       if (r == 3) {
20          g->num_edges += 1;
21          c += 1; /* pocet nactenych hran */
22          e += 1; /* posun ukazatele hran o sizeof(edge_t) */
23       } else {
24          exit = 1; /* neco je spatne ukoncujeme nacitani */
25          break;
26       }
27    }
```

`fscanf()`

```
$ time ./tload g
Load file 'g'
Load 2999480 edges
real  0m0.638s
user  0m0.545s
sys 0m0.071s
```

`read_int_values()`

```
$ time ./tload g
Load file 'g'
Load 2999480 edges
real  0m0.226s
user  0m0.131s
sys 0m0.078s
```

```
1  int read_int_values(FILE *f, int *from, int *to,
       int *cost)
2  {
3     int *v[] = { from, to, cost };
4     int r = 0;
5     for (int i = 0; i < 3; ++i) {
6        r += get_int_value(f, v[i]);
7     }
8     return r;
9  }
11 static int get_int_value(FILE *f, int *v)
12 {
13    int r = 0;
14    *v = 0;
15    while ((r = getc(f)) != EOF && isdigit(r)) {
16       *v = *v * 10 + r - '0';
17    }
18    r = (r != EOF && isspace(r)) ? 1 : 0;
19    return r;
20 }
```

Předpokládáme, že načítané číslo (počet cifer) se vejde do typu `int`.

# Shrnutí přednášky

# Diskutovaná témata

- Stromy – nelineární spojové struktury
- Binární vyhledávací strom
- Vyhledání prvku a průchod stromem (rekurzí)
- Rekurzivní uvolnění paměti alokované stromem
- Test splnění vlastnosti binárního vyhledávacího stromu
- Hloubka stromu a výpis stromu po úrovních
- Příklad jednoduchého binárního vyhledávacího stromu s položkami typu `int`
  `lec10/tree`
- Plný binární strom a jeho reprezentace
- Makefile
- Příklad načtení stromu jako seznamu hran
  `lec10/graph_load`

- Příště: Prioritní fronta – polem a haldou. Příklad využití prioritní fronty (haldy) v úloze hledání nejkratší cesty v grafu.