

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

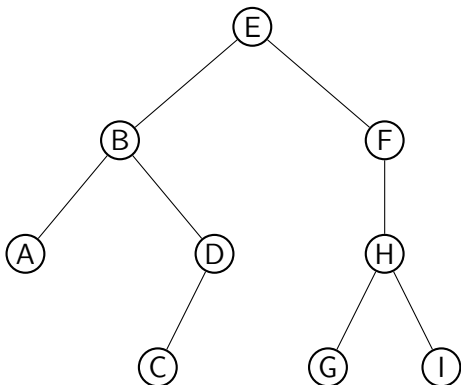
- Spojové seznamy představují lineární spojovou strukturu.

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`.

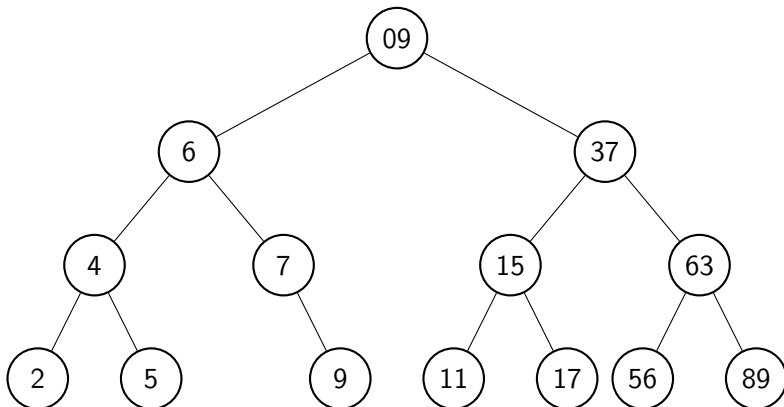
```
1  typedef struct node {  
2      int value;  
3      struct node *left;  
4      struct node *right;  
5  } node_t;
```

- 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));
11
12     if (!node) {
13         fprintf(stderr, "ERROR: Memory allocation fail file: %s line: %d\n", __FILE__,
14             __LINE__);
15         exit(-1);
16     }
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); // vrátíme 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; // vrátíme 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 navštívujeme 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 mít 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));
32
33     printf("Print tree: ");
34     tree_print(root);
35     printf("\n");
36
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 search 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 search 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 search 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 search 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 search 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 Adelson-Velsky a Evgenii Landis

- Red-Black stromy

- **Plný binární strom** – každý vnitřní uzel má dva potomky a všechny uzly jsou co nejvíce vlevo.

- Můžeme efektivně reprezentovat pole.

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 překladačů v gmake / make

- Pro řízení překladačů 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“ opakovaně 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>
5
6  #include "graph.h"
7
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 alokujeme paměť pro `INIT_SIZE` hran.
- `INIT_SIZE` můžeme definovat při překladači, jinak výchozí hodnota 10.

```

1  #ifndef INIT_SIZE                                např. clang -D INIT_SIZE=90 -c graph_utils.c
2  #define INIT_SIZE 10
3  #endif
4
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",
58             g->num_edges, g->capacity);
59     edge_t *e = g->edges;
60     for (int i = 0; i < g->num_edges; ++i, e++) {
61         printf("%d %d %d\n", e->from, e->to, e->cost);
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.

```

1  #include <stdio.h>
2  #include "graph_utils.h"
3  #include "load_simple.h"
4
5  int load_graph_simple(const char *fname, graph_t *g)
6  {
7      int c = 0;
8      int exit = 0;
9      FILE *f = fopen(fname, "r");
10     while (f && !exit) {
11         if (g->num_edges == g->capacity) {
12             enlarge_graph(g);
13         }
14         edge_t *e = g->edges + g->num_edges;
15         while (g->num_edges < g->capacity) {
16             /* read and parse a single line -> NEXT SLIDE! */
17         }
18     }
19     if (f) {
20         fclose(f);
21     }
22     return c;
23 }

```

lec10/graph_load/load_simple.c

Jednoduché načtení grafu – implementace 2/2

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

```
16     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 ukoncuje naciteni */
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

- Necht' 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
```

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 použít 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()`.

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.