

Operace na datových strukturách

Aleš Horák

E-mail: hales@fi.muni.cz
<http://nlp.fi.muni.cz/uui/>

Obsah:

- ▶ Operace na datových strukturách
- ▶ Binární stromy
- ▶ Reprezentace grafů

Práce se seznamy

Seznam:

- ▶ rekurzivní datová struktura
- ▶ uspořádaná posloupnost prvků (libovolných termů včetně seznamů)
- ▶ operátor `./2`; prázdný seznam `[]`
- ▶ **.(Hlava,Tělo)**, alternativně **[Hlava|Tělo]**,
Hlava je (typu) *prvek seznamu*, **Tělo** je (typu) *seznam*

<code>.(a,[])</code>	<code>[a]</code>	<code>[a []]</code>
<code>.(a,.(b,.(c,[])))</code>	<code>[a,b,c]</code>	<code>[a,b [c]], [a [b,c]],</code> <code>[a,b,c []], [a [b,c []]],</code> <code>[a [b [c []]]]</code>
<code>.(a,.(.(b,.(c,[])),[]))</code>	<code>[a,[b,c]]</code>	<code>[a [[b,c]]],...</code>
<code>...</code>	<code>[a1,[[b3,c3],d2,e2],f1]</code>	<code>...</code>

Práce se seznamy – del a insert

predikát **del(+A,+L,-Vysl)** smaže všechny výskyty prvku **A** ze seznamu **L**

del1(+A,+L,-Vysl) smaže vždy jeden (dle pořadí) výskyt **A** v seznamu **L**

`del(-,[],[]).`

`del(A,[A|T],V) :- del(A,T,V).`

`del(A,[H|T1],[H|T2]) :- A\=H, del(A,T1,T2).`

`del1(A,[A|T],T).`

`del1(A,[H|T1],[H|T2]) :- del1(A,T1,T2).`

?- del(1,[1,2,1,1,2,3,1,1],L).

L = [2, 2, 3]

Yes

?- del1(1,[1,2,1],L).

L = [2, 1] ;

L = [1, 2] ;

No

insert(+A,+L,-Vysl) vkládá postupně (při žádosti o další řešení) na každou pozici seznamu **L** prvek **A**

insert1(+A,+L,-Vysl) vloží **A** na začátek seznamu **L** (ve výsledku **Vysl**)

`insert(A,L,[A|L]).`

`insert(A,[H|T1],[H|T2]):- insert(A,T1,T2).`

`insert1(X,List,[X|List]).`

?- insert(4,[2,3,1],L).

L = [4, 2, 3, 1] ;

L = [2, 4, 3, 1] ;

L = [2, 3, 4, 1] ;

L = [2, 3, 1, 4] ;

No

Práce se seznamy – permutace

1. pomocí **insert**

```
perm1([],[]).  
perm1([H|T],L):- perm1(T,V), insert(H,V,L).
```

```
?- perm1([1,2,3],L).  
L = [1, 2, 3] ;  
L = [2, 1, 3] ;  
L = [2, 3, 1] ;  
L = [1, 3, 2] ;  
L = [3, 1, 2] ;  
L = [3, 2, 1] ;  
No
```

2. pomocí **del1**

```
perm2([],[]).  
perm2(L,[X|P]) :- del1(X,L,L1),perm2(L1,P).
```

3. pomocí **append**

```
perm3([],[]).  
perm3(L,[H|T]):- append(A,[H|B],L),append(A,B,L1), perm3(L1,T).
```

Práce se seznamy – **append**

append(?Seznam1,?Seznam2,?Seznam) – **Seznam** je spojení seznamů **Seznam1** a **Seznam2**

`append([],L,L).`

`append([H|T1],L2,[H|T]) :- append(T1,L2,T).`

predikát **append** je **vícesměrný**:

?– `append([a,b],[c,d],L).`

`L = [a, b, c, d]`

Yes

?– `append(X,[c,d],[a,b,c,d]).`

`X = [a, b]`

Yes

?– `append(X,Y,[a,b,c]).`

`X = [] Y = [a, b, c];`

`X = [a] Y = [b, c];`

`X = [a, b] Y = [c];`

`X = [a, b, c] Y = [];`

No

Práce se seznamy – využití **append**

predikát **append** je všestranně použitelný:

<code>member(X,Ys)</code>	<code>:- append(As,[X Xs],Ys).</code>
<code>last(X,Xs)</code>	<code>:- append(As,[X],Xs).</code>
<code>prefix(Xs,Ys)</code>	<code>:- append(Xs,As,Ys).</code>
<code>suffix(Xs,Ys)</code>	<code>:- append(As,Xs,Ys).</code>
<code>sublist(Xs,AsXsBs)</code>	<code>:- append(AsXs,Bs,AsXsBs), append(As,Xs,AsXs).</code>
<code>adjacent(X,Y,Zs)</code>	<code>:- append(As,[X,Y Ys],Zs).</code>

Práce se seznamy – efektivita **append**

Efektivní řešení predikátu **append** – **rozdílové seznamy** (difference lists)

Rozdílový seznam se zapisuje jako **Seznam1-Seznam2**.

Např.: $[a,b,c] \dots [a,b,c] - []$ nebo $[a,b,c,d] - [d]$ nebo
 $[a,b,c,d,e] - [d,e]$, **obecně** $[a,b,c|X] - X$
 $[] \dots A-A$
 $[a] \dots [a|A]-A$

Seznam2 (volná proměnná) slouží jako “ukazatel” na konec seznamu **Seznam1**

predikát **append** s rozdílovými seznamy (**append_dl**):

append_dl(A-B,B-C,A-C).

?– **append_dl**([a,b|X]-X,[c,d|Y]-Y,Z).

X = [c, d|Y]

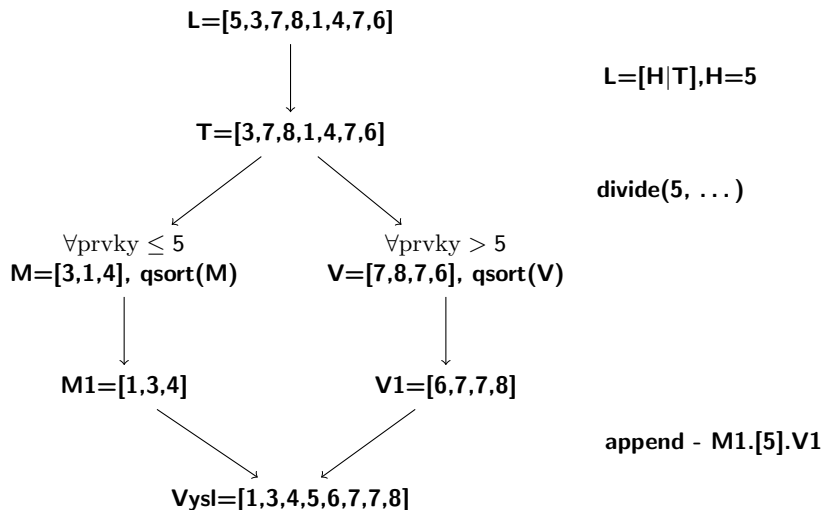
Y = Y

Z = [a, b, c, d|Y] - Y

Yes

Třídění seznamů — quicksort

predikát **qsort(+L,-Vysl)** – třídí seznam **L** technikou **rozděl a panuj**



Třídění seznamů — quicksort

predikát **qsort(+L,-Vysl)** – třídí seznam **L** technikou **rozděl a panuj**

```
qsort([],[]).
```

```
qsort([H],[H]) :- !.
```

```
qsort([H|T],S) :- divide(H,T,M,V),  
                 qsort(M,M1), qsort(V,V1),  
                 append(M1,[H|V1],S).
```

“řez” – zahodí další možnosti řešení

```
divide(_,[],[],[]).
```

```
divide(H,[K|T],[K|M],V) :- K=<H, !, divide(H,T,M,V).
```

```
divide(H,[K|T],M,[K|V]) :- divide(H,T,M,V).
```

Třídění seznamů — quicksort II

predikát **qsort_dl(+L,-Vysl)** – efektivnější varianta predikátu **qsort** s rozdílovými seznamy

```
qsort(L,S):- qsort_dl(L,S-[]).
```

```
qsort_dl([],A-A).
```

```
qsort_dl([H],[H|A]-A) :- !.
```

```
qsort_dl([H|T],M1-B):- divide(H,T,M,V),
```

```
    qsort_dl(M,M1-[H|V1]),
```

```
    qsort_dl(V,V1-B). % append_dl(M1-A, [H|V1]-B, S-C)
```

```
% divide/4 beze změny
```

```
divide(-,[],[],[]).
```

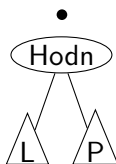
```
divide(H,[K|T],[K|M],V):- K=<H, !, divide(H,T,M,V).
```

```
divide(H,[K|T],M,[K|V]):- divide(H,T,M,V).
```

Uspořádané binární stromy

Reprezentace binárního stromu:

- ▶ **nil** – prázdný strom



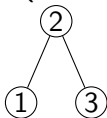
- ▶ **t(L,Hodn,P)** – strom

Příklady stromů:

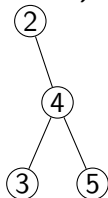
t(nil,8,nil)

⑧

**t(t(nil,1,nil),
2,t(nil,3,nil))**



t(nil,2,t(t(nil,3,nil),4,t(nil,5,nil)))



Přidávání do binárního stromu

addleaf(+T,+X,-Vysl) přidá do binárního stromu **T** hodnotu **X** na správnou pozici vzhledem k setřídění stromu

addleaf(nil,X,t(nil,X,nil)).

addleaf(t(Left,X,Right),X,t(Left,X,Right)).

addleaf(t(Left,Root,Right),X,t(Left1,Root,Right)) :-

Root>X,addleaf(Left,X,Left1).

addleaf(t(Left,Root,Right),X,t(Left,Root,Right1)) :-

Root<X,addleaf(Right,X,Right1).

?- **addleaf**(nil,6,T),**addleaf**(T,8,T1), **addleaf**(T1,2,T2), **addleaf**(T2,4,T3),
addleaf(T3,1,T4).

T4 = t(t(t(nil, 1, nil), 2, t(nil, 4, nil)), 6, t(nil, 8, nil))

?- **addleaf**(t(t(t(nil,1,nil),2,t(nil,3,nil),4,t(nil,5,nil))),

6,t(t(nil,7,nil),8,t(nil,9,nil))),

10,

T).

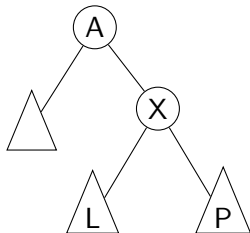
T = t(t(t(nil, 1, nil), 2, t(t(nil, 3, nil), 4, t(nil, 5, nil))),

6, t(t(nil, 7, nil), 8, t(nil, 9, t(nil, 10, nil))))

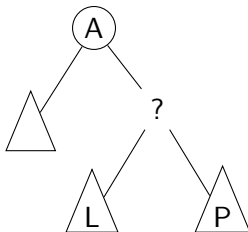
Odebírání z binárního stromu

Predikát **addleaf** není vícesměrný ☹ \Rightarrow nelze definovat:

`del(T,X,T1) :- addleaf(T1,X,T).`



delete(X)
 \rightarrow

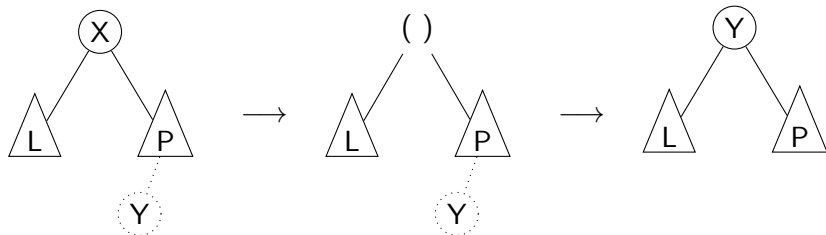


Odebírání z binárního stromu

správný postup:

- ▶ pokud je odebíraná hodnota v **listu** → nahradí se hodnotu **nil**
- ▶ jestliže je ale v **kořenu** (pod)stromu → je nutné tento (pod)strom přestavět

Přestavba binárního stromu při odstraňování kořene **X**:



Odebírání z binárního stromu

delleaf(+T,+X,-Vysl) odstraní ze stromu **T** uzel s hodnotou **X**

delleaf(t(nil,X,Right),X,Right).

delleaf(t(Left,X,nil),X,Left).

delleaf(t(Left,X,Right),X,t(Left,Y,Right1)):- delmin(Right,Y,Right1).

delleaf(t(Left,Root,Right),X,t(Left1,Root,Right)):- X<Root,delleaf(Left,X,Left1).

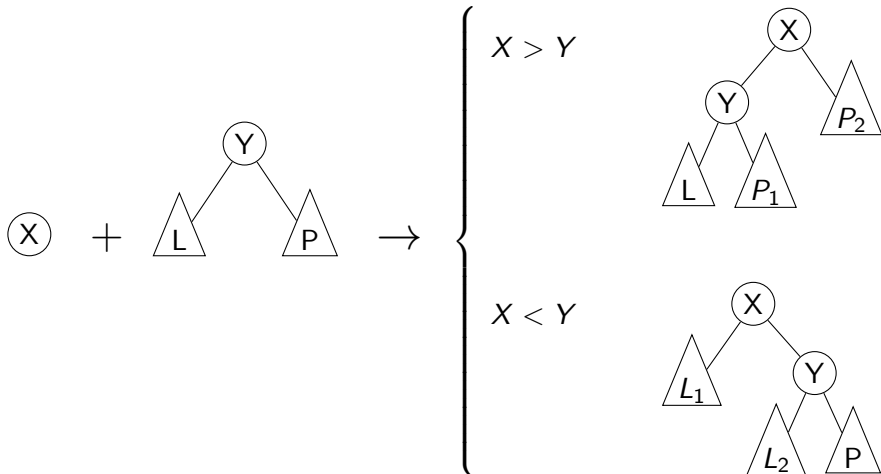
delleaf(t(Left,Root,Right),X,t(Left,Root,Right1)):- X>Root,delleaf(Right,X,Right1).

delmin(t(nil,Y,R),Y,R).

delmin(t(Left,Root,Right),Y,t(Left1,Root,Right)) :- delmin(Left,Y,Left1).

Vícesměrný algoritmus pro vkládání/odebírání

Jiný způsob vkládání:



Vícesměrný algoritmus pro vkládání/odebírání

add(?T,+X,?Vysl) přidá do binárního stromu **T** uzel s hodnotou **X** s přeuspořádáním stromu (jako kořen nebo jinam při navracení)

% přidej jako kořen

add(T,X,T1) :- addroot(T,X,T1).

% nebo kamkoliv do stromu (se zachováním uspořádání) – umožní mazání

add(t(L,Y,R),X,t(L1,Y,R)) :- gt(Y,X),add(L,X,L1).

add(t(L,Y,R),X,t(L,Y,R1)) :- gt(X,Y),add(R,X,R1).

addroot(nil,X,t(nil,X,nil)).

addroot(t(L,Y,R),X,t(L1,X,t(L2,Y,R))) :- gt(Y,X),addroot(L,X,t(L1,X,L2)).

addroot(t(L,Y,R),X,t(t(L,Y,R1),X,R2)) :- gt(X,Y),addroot(R,X,t(R1,X,R2)).

addroot(t(L,X,R),X,t(L,X,R)).

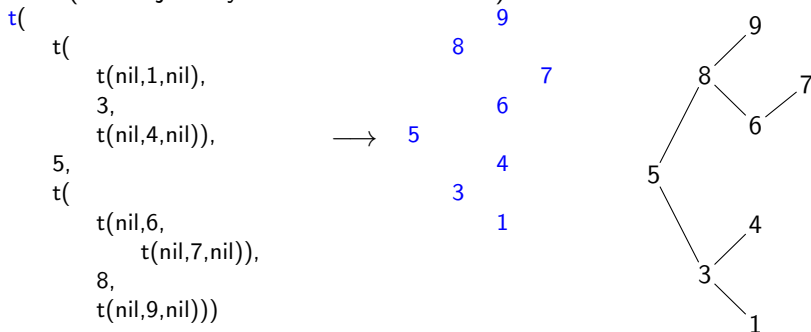
Definice predikátu **gt(X,Y)** – na konečném uživateli.

Funguje i “obráceně” \Rightarrow lze definovat:

del(T,X,T1) :- add(T1,X,T).

Výpis binárního stromu

pomocí odsazení zobrazujeme úroveň uzlu ve stromu a celkové uspořádání uzlů (strom je tedy zobrazen “naležato”)



show(+T) vypíše obsah uzlů stromu **T** se správným odsazením

```
show(T) :- show2(T,0).
```

```
show2(nil,_).
```

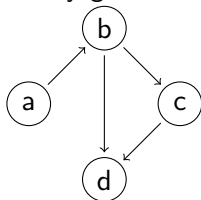
```
show2(t(L,X,R),Indent) :- Ind2 is Indent+2,show2(R,Ind2),tab(Indent),
write(X),nl,show2(L,Ind2).
```

Reprezentace grafů

Příklady způsobů reprezentace grafů (v Prologu):

- 1 term **graph(V,E)**, kde **V** je seznam vrcholů grafu a **E** je seznam hran grafu.

Každá hrana je tvaru **e(V1,V2)**, kde **V1** a **V2** jsou vrcholy grafu.



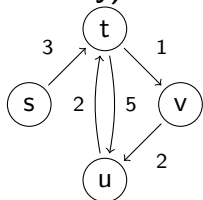
$G = \text{graph}([a,b,c,d],[e(a,b),e(b,d),e(b,c),e(c,d)])$.

znázorňuje **orientovaný** graf

- ② **vgraph(V,E)** definuje uspořádanou dvojici seznamů vrcholů (**V**) a hran (**E**).

Hrany jsou tvaru **a(PocatecniV, KoncovyV, CenaHrany)**.

$G = \text{vgraph}([s,t,u,v],[a(s,t,3),a(t,v,1),$
 $a(t,u,5),a(u,t,2),a(v,u,2)])$.



znázorňuje **orientovaný ohodnocený** graf

- ③ graf může být uložen v programové databázi jako posloupnost faktů (i pravidel).

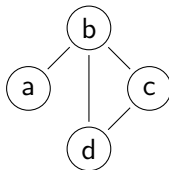
`edge(g3,a,b).`

`edge(g3,b,c).`

`edge(g3,b,d).`

`edge(g3,c,d).`

`edge(X,A,B) :- edge(X,B,A).`



díky přidání pravidla představuje **neorientovaný** graf (bez pravidla je orientovaný).

Cesty v grafech

Cesta v neorientovaném grafu:

path(+A,+Z,+Graf,-Cesta) v grafu **Graf** najde z vrcholu **A** do vrcholu **Z** cestu **Cesta** (**Graf** je ve tvaru 1).

`path(A,Z,Graf,Cesta) :- path1(A,[Z],Graf,Cesta).`

`path1(A,[A|Cesta1],_,[A|Cesta1]).`

`path1(A,[Y|Cesta1],Graf,Cesta) :- adjacent(X,Y,Graf),
 \+ member(X,Cesta1), path1(A,[X,Y|Cesta1],Graf,Cesta).`

`adjacent(X,Y,graph(Nodes,Edges)) :-`

`member(e(X,Y),Edges); member(e(Y,X),Edges).`

\+ **Cíl** – negace, **not**

f :- p; q – logické OR, zkratka za **f :- p. f :- q.**

Cesty v grafech II.

Cesta v ohodnoceném neorientovaném grafu:

path(+A,+Z,+Graf,-Cesta,-Cena) hledá libovolnou cestu z jednoho vrcholu do druhého a její cenu v ohodnoceném neorientovaném grafu.

path(A,Z,Graf,Cesta,Cena) :- path1(A,[Z],0,Graf,Cesta,Cena).

path1(A,[A|Cesta1],Cena1,Graf,[A|Cesta1],Cena1).

**path1(A,[Y|Cesta1],Cena1,Graf,Cesta,Cena) :- adjacent(X,Y,CenaXY,Graf),
 \+ member(X,Cesta1), Cena2 is Cena1+CenaXY,
 path1(A,[X,Y|Cesta1],Cena2,Graf,Cesta,Cena).**

adjacent(X,Y,CenaXY,Graf) :-

member(X-Y/CenaXY,Graf); member(Y-X/CenaXY,Graf).

Graph je seznam hran ve tvaru **X-Y/CenaXY** (viz **adjacent**).

Kostra grafu

Kostra grafu je strom, který prochází všechny vrcholy grafu a jehož hrany jsou zároveň hranami grafu.

```
stree(Graph,Tree) :- member(Edge,Graph),spread([Edge],Tree,Graph).
```

```
spread(Tree1,Tree,Graph) :- addedge(Tree1,Tree2,Graph),
    spread(Tree2,Tree,Graph).
```

```
spread(Tree,Tree,Graph) :- \+ addedge(Tree,_,Graph). % nelze přidat hranu
% přidej hranu bez vzniku cyklu
```

```
addedge(Tree,[A-B|Tree],Graph) :- adjacent(A,B,Graph),node(A,Tree),
    \+ node(B,Tree).
```

```
adjacent(A,B,Graph) :- member(A-B,Graph); member(B-A,Graph).
```

```
node(A,Graph) :- adjacent(A,_,Graph).
```

```
?- stree([a-b,b-c,b-d,c-d],T).
```

```
T = [b-d, b-c, a-b]
```

```
Yes
```

