

Wstęp do programowania

Wykład 5. Struktury

Plan wykładu

1. Struktury.

- przykłady zastosowania.

2. Zarządzanie pamięcią.

3. Podstawowe struktury danych

- listy,

- listy dwukierunkowe.

Struktury

```
struct Complex{  
    double Re;  
    double Im;  
};
```

```
void main(void) {  
    struct Complex z1, z2;  
    z1.Re = 7;  
    z1.Im = 12;  
    z2.Re = 28;  
    z2.Im = 4;  
}
```

Struktury umożliwiają konstrukcję złożonych typów danych na bazie istniejących typów.

Struktury

```
struct Complex add1(struct Complex z1, struct Complex z2){
    struct Complex res;
    res.Re = z1.Re + z2.Re;
    res.Im = z1.Im + z2.Im;
    return res;
}
```

A używając wskaźników (wydajniej).

```
void add2(struct Complex *z1, struct Complex *z2, struct Complex *res){
    res->Re = z1->Re + z2->Re;
    res->Im = z1->Im + z2->Im;
}
```

Wyrażenia `a.b` i `(&a) ->b` są równoważne.

Struktury

A jeszcze inaczej:

```
struct Complex *add3(struct Complex *z1, struct Complex *z2){
    struct Complex *res;
    res = (struct Complex *)malloc(sizeof(struct Complex));
    res->Re = z1->Re + z2->Re;
    res->Im = z1->Im + z2->Im;
    return res;
}
```

Funkcja `malloc()` rezerwuje pamięć na obiekt o rozmiarze `struct Complex`. Na zakończenie procedura zwraca wskaźnik do tej zarezerwowanej pamięci zawierającej wynik dodawania. Pamięć należy później (gdy już wynik nie będzie potrzebny) zwolnić funkcją `free()`.

Struktury - przykład: równanie kwadratowe

```
#include<stdio.h>
#include<math.h>
#include<stdlib.h>
```

```
struct Results{
    int number;
    double x1;
    double x2;
};
```

Struktury - przykład: równanie kwadratowe

```
struct Results findRoots(double a, double b, double c){
    struct Results result;
    double delta = b*b-4*a*c;
    if(delta<0.0){
        result.number = 0;
    }else if (delta==0.0){
        result.number = 1;
        result.x1 = result.x2 = b/(2*a);
    }else{
        result.number = 2;
        result.x1 = (-b+sqrt(delta))/(2*a);
        result.x2 = (-b-sqrt(delta))/(2*a);
    }
    return result;
}
```

Struktury - przykład: równanie kwadratowe

```
void main(int argc, char**argv) {
    if(argc!=4) return;
    double a = atof(argv[1]);
    if (a==0.0) return;
    double b = atof(argv[2]);
    double c = atof(argv[3]);
    struct Results res = findRoots(a, b, c);
    printf("liczba rozwiazan rownania %lf*x*x + %lf*x + %lf = 0
           wynosi %d\n", a, b, c, res.number);
    switch (res.number) {
        case 2:
            printf("x2 = %lf\n", res.x2);
        case 1:
            printf("x1 = %lf\n", res.x1);
    }
}
```


Struktury: dynamiczna tablica

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
void main(void) {
    double tablica[10]; // musimy podać rozmiar tablicy
    int i = 0;
    double a;
    do{
        scanf("%lf", &a);
        tablica[i++] = a; // co będzie, gdy liczby się nie zmieszczą?
    }while(a>=0);
    for(int i=0; i<10; i++){
        printf("%lf\n", tablica[i]);
        if(tablica[i]<0)
            break;
    }
}
```

Struktury: dynamiczna tablica

Spróbujemy zrobić „dynamiczną” tablicę, której rozmiar będzie się powiększał w miarę dodawania do niej kolejnych elementów.

```
#include<stdio.h>
#include<stdlib.h>
#include<string.h>

struct DynamicArray{
    int size; // rozmiar tablicy values
    int items; // liczba przechowywanych elementów
    double *values; // wskaźnik do tablicy elementów
};
```

Dynamiczna tablica - alokacja pamięci

```
void add(struct DynamicArray *array, double v) {
    if (array->items == array->size) {
        array->size = (int) (2.0*array->size)+1;
        double newValues[array->size];
        for(int i=0; i<array->items; i++)
            newValues[i] = array->values[i];
        array->values = newValues;
    }
    array->values[(array->items)++] = v;
}
```

To rozwiązanie jest **niepoprawne**, gdyż `newValue` jest zmienną lokalną i po zakończeniu funkcji `add` ona zniknie. I wtedy `array->values` będzie wskazywało na nieistniejącą tablicę! Trzeba to zrobić inaczej.

Dynamiczna tablica - alokacja pamięci

```
double add(struct DynamicArray *array, double v){
    if (array->items == array->size){
        array->size = (int) (2.0*array->size)+1;
        double *newValues = (double *)calloc(array->size,
                                             sizeof(double));
        memcpy(newValues, array->values, array->items*sizeof(double));
        free(array->values);
        array->values = newValues;
        printf("new size %d\n", array->size); // do celow testowych
    }
    array->values[(array->items)++] = v;
}

double get(struct DynamicArray *array, int i){
    return array->values[i];
}
```

Struktury - dynamiczna tablica

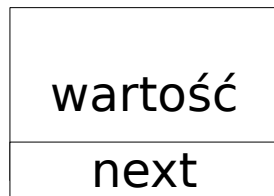
```
void main(void) {
    struct DynamicArray tablica = {0, 0, NULL};
    double a;

    do{
        scanf("%lf", &a);
        add(&tablica, a);
    }while(a>=0);

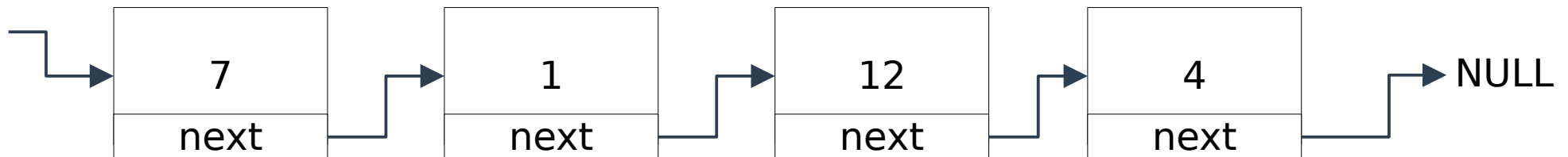
    for(int i=0; i<tablica.items; i++){
        printf("%lf\n", get(&tablica, i));
        if(get(&tablica, i)<0)
            break;
    }
}
```

Lista

Lista to jedna z podstawowych struktur danych używanych w algorytmach. Zwykle jest implementowana za pomocą dwuelementowej struktury.

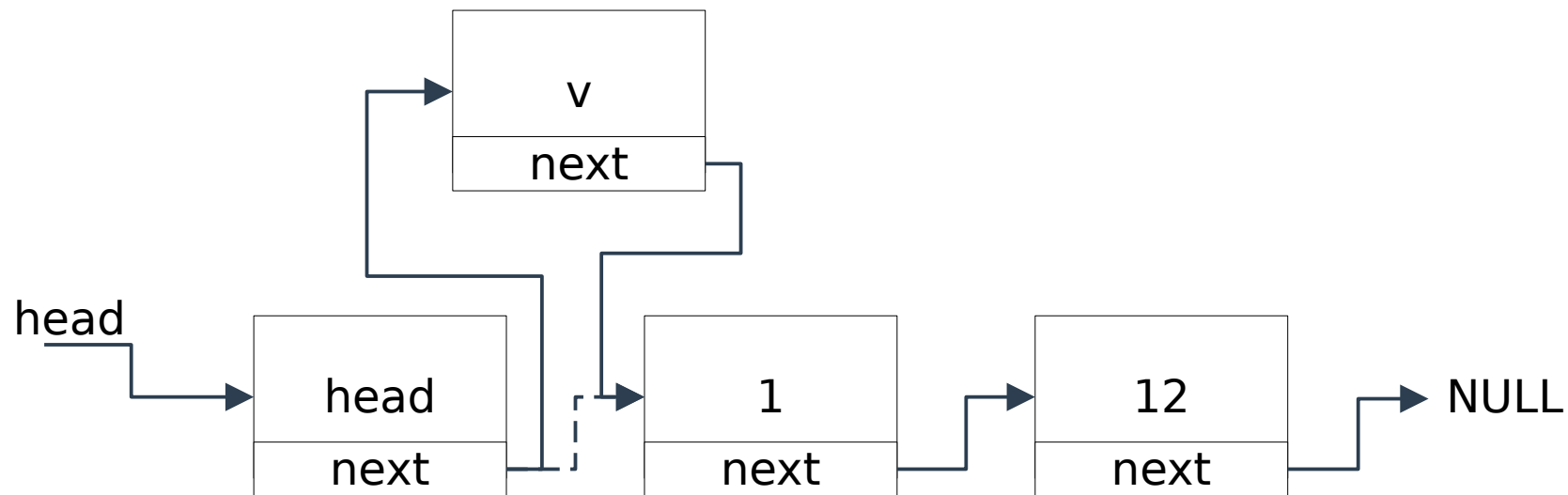


```
struct List{  
    double value;  
    struct List *next;  
};
```



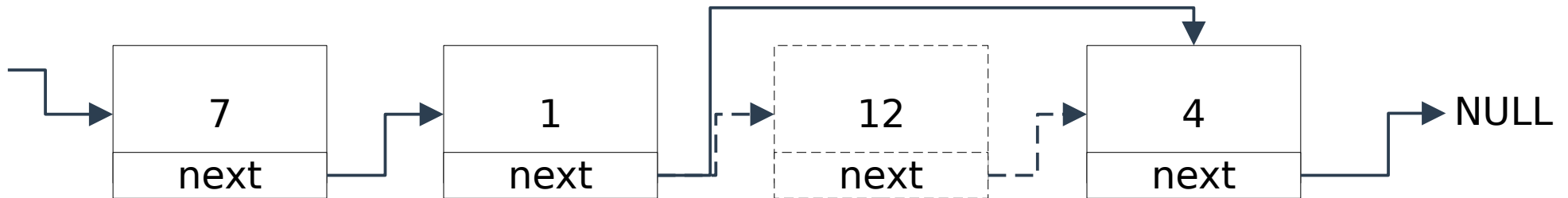
Lista - dodawanie elementu

```
void add(struct List *head, double v){
    struct List *newElement;
    newElement = (struct List *)malloc(sizeof(struct List));
    newElement->value = v;
    newElement->next = head->next;
    head->next = newElement;
}
```



Lista - usuwanie elementu

```
void remove(struct List *prev) {  
    struct List *removedElement = prev->next;  
    prev->next = removedElement->next;  
    free(removedElement);  
}
```



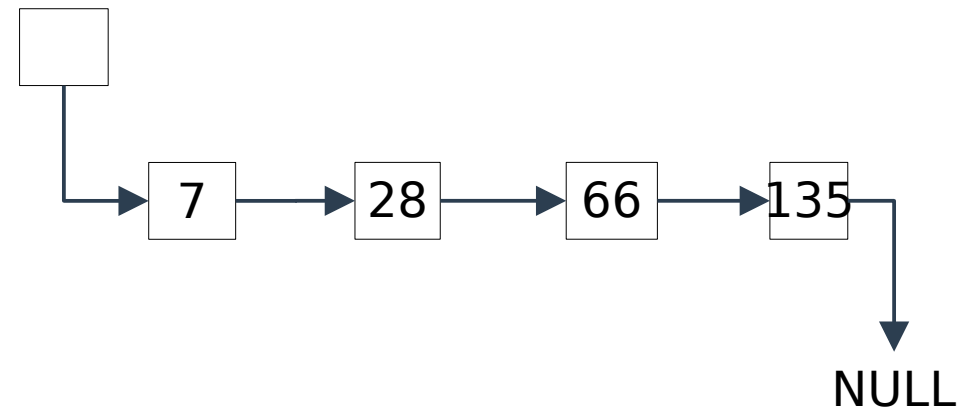
Problem: musimy znać wskaźnik do elementu poprzedzającego. Dlatego tzw. listy jednokierunkowe mają zwykle „głowę” – specjalny, pusty element na początku listy.

Ćwiczenia: napisać funkcje wypisujące zawartość listy oraz zwracające wskaźnik do elementu listy o zadanej wartości

Lista - implementacja kursorowa

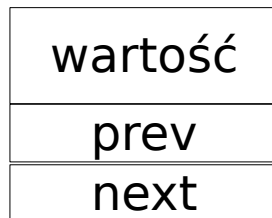
Implementacja kursorowa opiera się na dwuwymiarowych tablicach i była jedyną możliwością implementacji list w językach nie posiadających wskaźników.

indeks	wartość	następny
0	głowa	5
1	66	7
2		
3	28	1
4		
5	7	3
6		
7	135	-1
8		

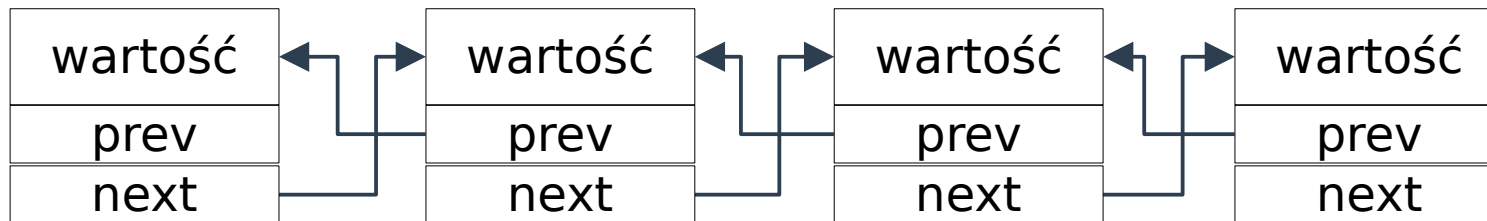


Lista dwukierunkowa

Elementy listy dwukierunkowej posiadają wskaźniki do elementu następnego i poprzedzającego. Dzięki temu w takich listach nie potrzeba głowy i można łatwo usunąć dowolny element.



```
struct List{  
    double value;  
    struct List *next;  
    struct List *prev;  
};
```



Zadania: zaimplementować podstawowe operacje na listach.

Struktury

Dziękuję za uwagę