

Definizione di nuovi tipi in C++

```
type giorno = Lun | Mar | Mer | ... | Dom ;  
type defined
```

enumerazione dei valori
(che sono nomi)

l'enumerazione dei valori dà il loro ordine: Lun < Mar < Mer < ... < Dom

valori costanti

```
# Lun ;  
- : giorno = Lun
```

```
# Lun < Ven ;  
- : bool = true
```

```
# Ven < Lun ;  
- : bool = false
```

Enumerare i valori è il modo più semplice per definire un nuovo tipo.

01 - 0 1 ... 0 + - 1 0 0 ... 0 1 :

C'è la possibilità di definire nuovi tipi basandosi su tipi già definiti!

Vogliamo definire un nuovo tipo che raccolga valori bool e int

No

```
type union = bool | int ;;
```

non si può fare perché non sappiamo
più che tipo ha 5

↳ int oppure union !!

```
type union = B of bool | N of int ;;
```

costitutori di valori

```
# B ;;
```

```
-: bool -> union = (fun)
```

```
# B true ;;
```

```
-: union = B true
```

che precesso a un
valore di tipo bool
lo fa diventare di
tipo union

```
+ .. B true true .. .. 1 0
```

B true
the union

true
the bool

N 5
the union

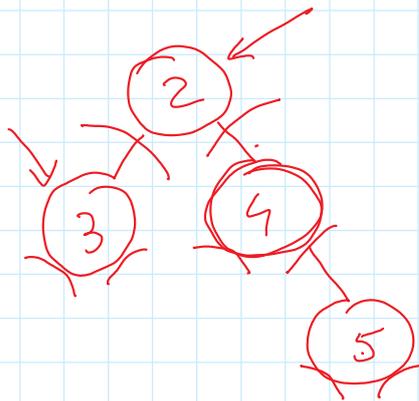
5
int

type union = B of bool | N of int ;

Alberi binari

Alberi con queste caratteristiche:

- un albero vuoto è un albero binario
- un valore della radice, più un sottoalbero binario sinistro più un sottoalbero " destro è un albero binario



Gli elementi di un albero binario, comunemente, si chiamano nodi.

Le foglie sono i nodi con sottoalberi sinistro e destro vuoti.

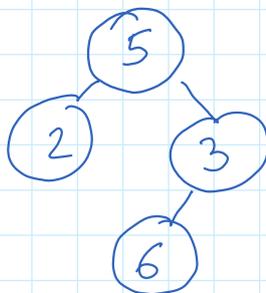
Il tipo dei valori contenuti nei nodi può essere qualsiasi (tipo polimorfo)

type 'a btree = Void |
Node of 'a * ('a btree) * ('a btree);;

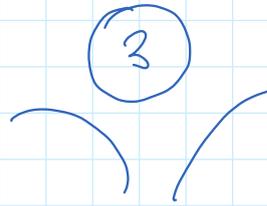
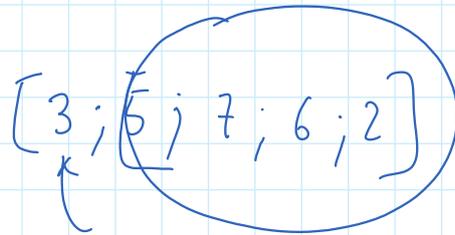
Void;;
-: 'a btree = Void

Node;;
-: 'a * 'a btree * 'a btree -> 'a btree = <fun>

Node (5, Void, Void);; 5
-: int btree = Node (5, Void, Void)



Node (5, Node (2, Void, Void),
Node (3, Node (6, Void, Void), Void));;
-: int btree = - - - - -



$[] \rightarrow \text{Void}$

let rec split l = match l with

$[] \rightarrow ([], [])$
 $| [x] \rightarrow ([x], [])$

$| x :: y :: ys \rightarrow \text{let } (l_1, l_2) = \text{split } ys$
 $\text{in } (x :: l_1, y :: l_2);;$

let ft (x, y) = x ;;

ft : 'a * 'b → 'a = <fun>

let sd (x, y) = y ;;

sd : 'a * 'b → 'b = <fun>

let rec split l = match l with

let rec split l = match l with

| [] → ([], [])
| [x] → ([x], [])

| x::y::ys → let r = split ys

in (x::ft r, y::sd r);;

split : 'a list → 'a list * 'a list = (fun)

let rec build l = match l with

[] → Void

| x::xs → let (l1, l2) = split xs
 in Node(x, build l1,
 build l2);;

[3;4;5;6]

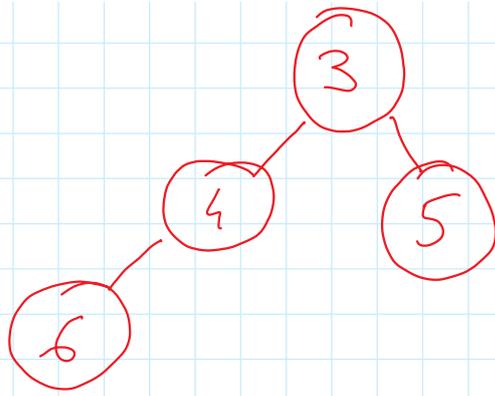
= Node(3, build [4;6], build [5])

Node(3, Node(4, build [6], build []),
 Node(5, build [], build []))

= Node(3, Node(4, Node(6, build [], build []),
 Void))

Node(5, Void, Void)

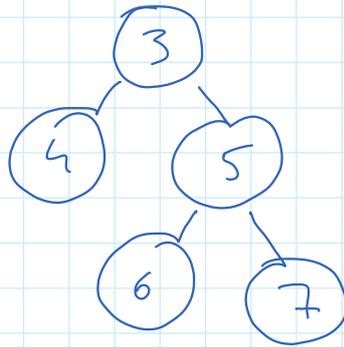
= Node(3, Node(4, Node(6, Void, Void),
 Void),
 Node(5, Void, Void))



Linearizzazione di un albero binario

linearizzazione anticipata

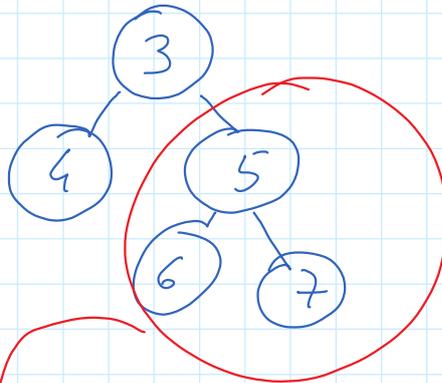
radice ; linearizzazione anticipata del sott. sinistro ;
" " " " " destro



[3; 4; 5; 6; 7]

lin. differite

lin. differite del sott. sinistro ;
" " " " " destro ;
radice

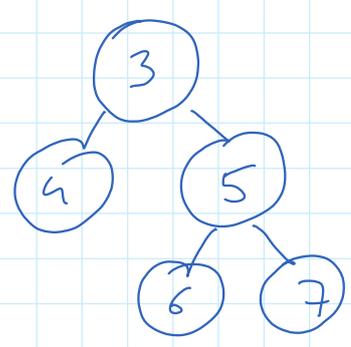


[4; 6; 7; 5; 3]

[4, 6; 7; 5; 3]
 ↑
 - - -

- lin simmetrica

lin. simm. sott sinistra; radice;
" " " destra



[4; 3; 6; 5; 7]

let rec lms bt = match bt with

Void → []

| Node(x, lbt, rbt) →

lms lbt @ [x] @ lms rbt;;
= lms lbt @ (x :: lms rbt);;

lms : 'a btree → 'a list = <fun>

let rec lma bt = match bt with

Void → []

| Node (x, lbt, rbt) →

x :: (lma lbt @ lma rbt);;

lma : 'a btree → 'a list

let rec lind bt = match bt with

Void → []

| Node (x, lbt, rbt) →

(lind lbt) @ (lind rbt) @ [x];;

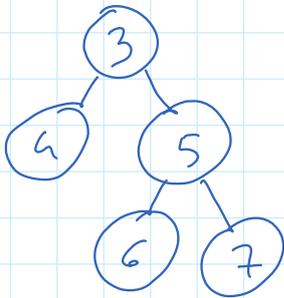
lind : 'a btree → 'a list

Profondità: la lunghezza del massimo cammino dalla radice a una foglia

Albero vuoto ha profondità \emptyset



// " 1



" " 3

let max m m = if m > m then m
else m;

max: 'a → 'a → 'a = <fun>

let rec prof bt = match bt with

Void → \emptyset

| Node(x, lbt, rbt) →

1 + max (prof lbt) (prof rbt);;

prof: 'a btree → int

prof: 'a btree \rightarrow int

let rec member el bt = match bt with

Void → false

| Node (x, lbt, rbt) when el = x → true

| Node (x, lbt, rbt) when el <> x →

(member el lbt) or (member el rbt);;

if member el lbt then true
else member el rbt ;;

Cerca il valore massimo di un albero non vuoto.

let rec maxv bt = match bt with

Node (x, Void, Void) → x

| Node (x, Void, rbt) when rbt <> Void

→ let m = maxv rbt
in max x m

| Node (x, lbt, Void) when lbt <> Void

→ let m = maxv lbt
in max x m

| Node (x, lbt, rbt) when lbt <> Void &
rbt <> Void

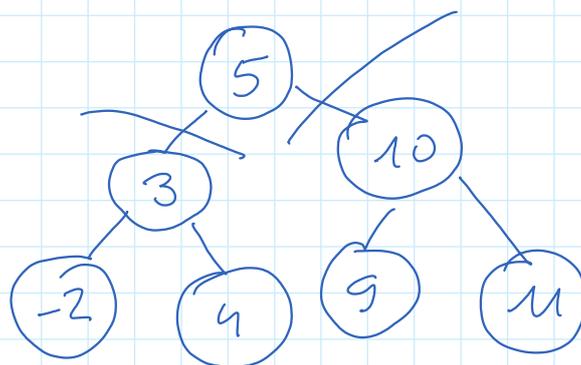
→ let m1 = maxv lbt
in let m2 = maxv rbt
in
max (max x m1) m2 ;;

$$\max \left(\max \times \left(\max v \text{ lbt} \right) \right) \left(\max v \text{ rbt} \right)$$

Albero binario di ricerca:

un albero binario in cui

- il valore della radice è \geq a tutti i valori del sott. sinistro e $<$ di " " " " " destro,
- i sott. sinistro e destro sono alberi binari di ricerca



$[-2; 3; 4; 5; 9; 10; 11]$

let rec member el bt = match bt with

Void \rightarrow false

| Node (x, lbt, rbt) when el = x \rightarrow true

| Node (x, lbt, rbt) when el < x \rightarrow

member el lbt

| Node (x, lbt, rbt) when $el > x \rightarrow$
member el rbt ;;

Un albero binario di ricerca
linearizzato in modo simmetrico può dare
una lista ordinata in modo
non decrescente (ci possono essere
elementi uguali)