

Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 #busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

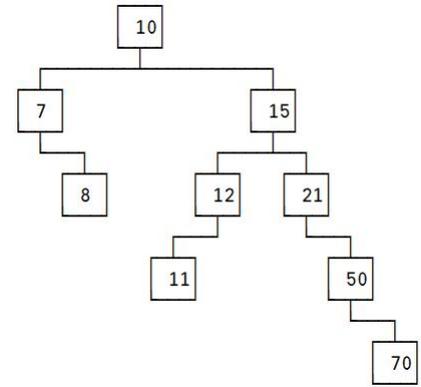
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atal][1]=-1 E arv[atal][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atal][1])>altura(arv[atal][2])
      retorne 1+altura(arv[atal][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atal][2])
  fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 #busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

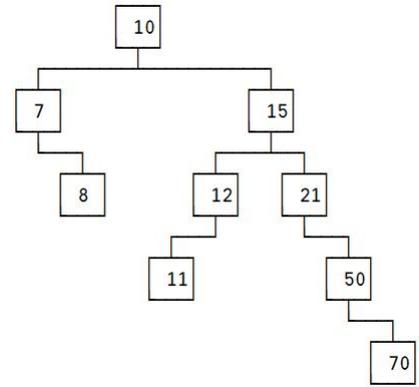
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
      retorne 1+altura(arv[atual][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atual][2])
  fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
retorne -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

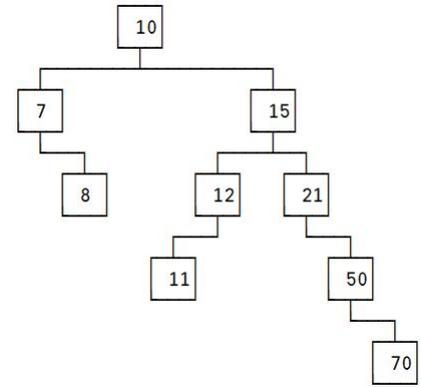
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atal][1]=-1 E arv[atal][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atal][1])>altura(arv[atal][2])
            retorne 1+altura(arv[atal][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atal][2])
    fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
retorne -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

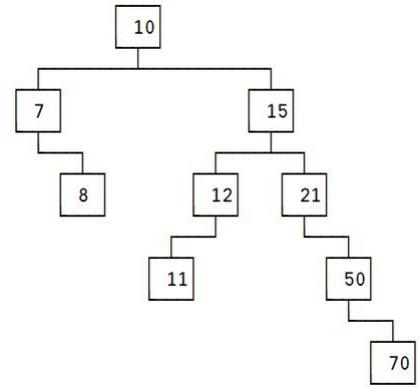
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 #busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
retorne -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

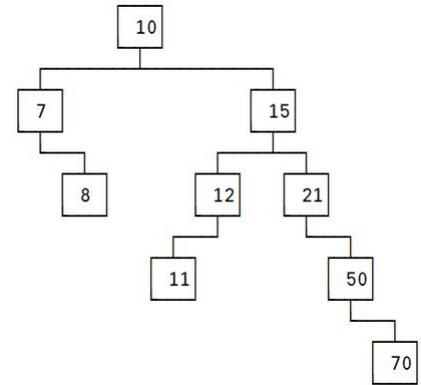
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
      retorne 1+altura(arv[atual][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atual][2])
  fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 #busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

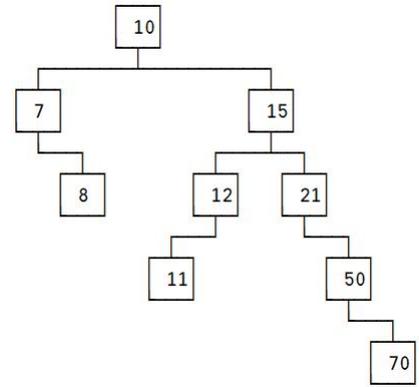
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 # busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

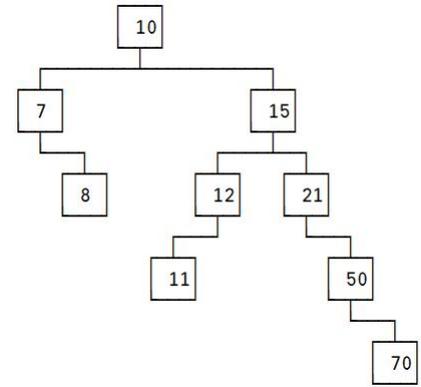
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FO-LHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atal][1]=-1 E arv[atal][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atal][1])>altura(arv[atal][2])
      retorne 1+altura(arv[atal][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atal][2])
  fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 #busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

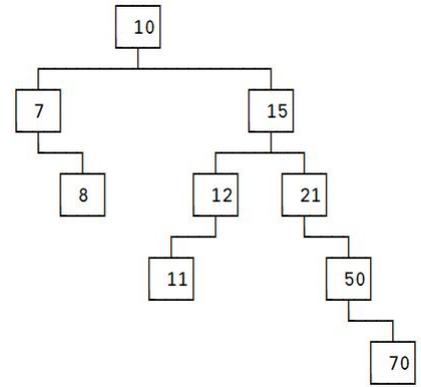
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FO-LHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atal][1]=-1 E arv[atal][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atal][1])>altura(arv[atal][2])
            retorne 1+altura(arv[atal][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atal][2])
    fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito *caro*. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o *custo* de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

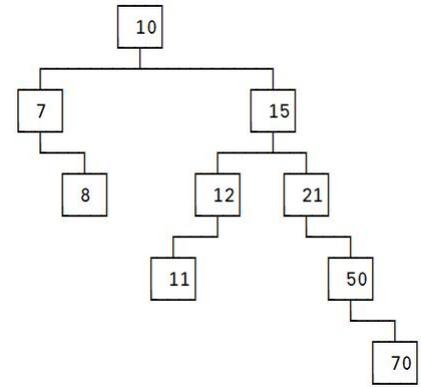
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer `global A = 0`, e chamar `altura(0,1)` quando a função acabar, em `A` está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

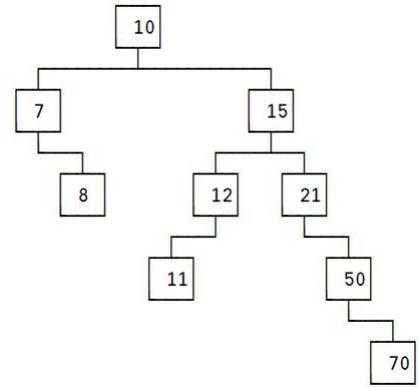
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atal][1]=-1 E arv[atal][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atal][1])>altura(arv[atal][2])
            retorne 1+altura(arv[atal][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atal][2])
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito *caro*. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o *custo* de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

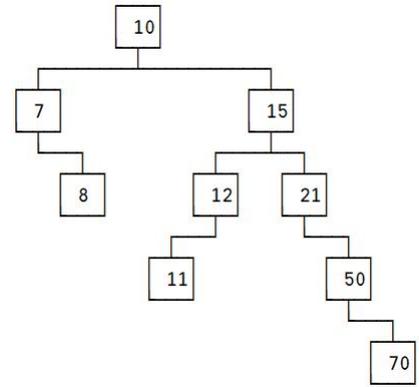
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer `global A = 0`, e chamar `altura(0,1)` quando a função acabar, em `A` está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A^* , etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

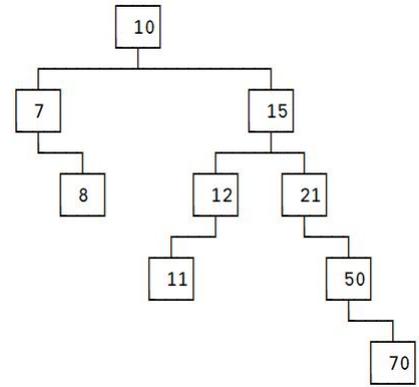
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 # busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

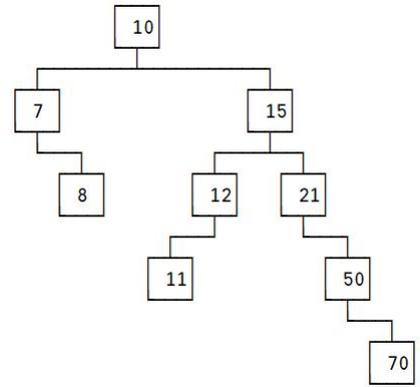
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
      retorne 1+altura(arv[atual][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atual][2])
  fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A ideia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 #busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

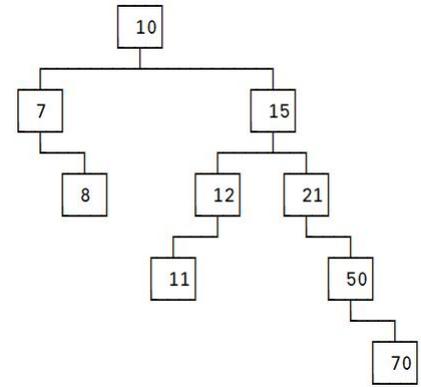
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
      retorne 1+altura(arv[atual][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atual][2])
  fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
  i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
  não achou
senão
  achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
  se vetor[i]=k
    achou na posição i
    retorne
  fim(se)
  i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
  meio = (inicio + fim) // 2
  se lista[meio] = k
    retorne meio
  senão
    se lista[meio] < elemento_buscado:
      inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
    senão
      fim = meio - 1 #busca na metade superior
  fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
retorne -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

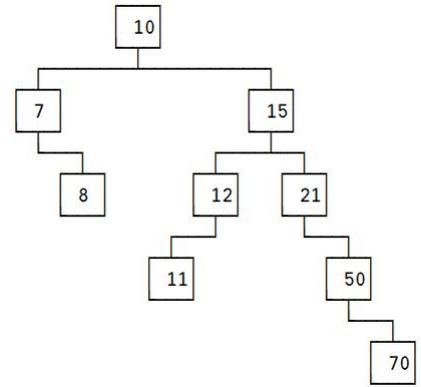
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
  se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
    retorne 0
  senão
    se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
      retorne 1+altura(arv[atual][1])
    senão
      retorne 1+altura(arv[atual][2])
  fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
  imprima (arvore[raiz][3])
  caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
  se raiz = -1
    retorne
  fim(se)
  caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
  caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
  imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k,inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 #busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

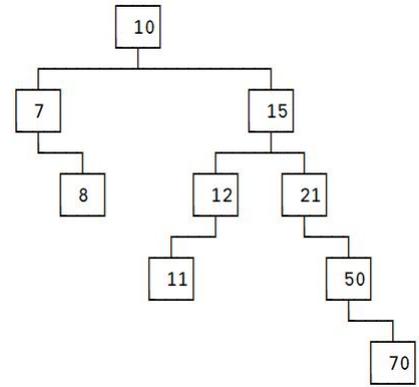
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
retorne -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

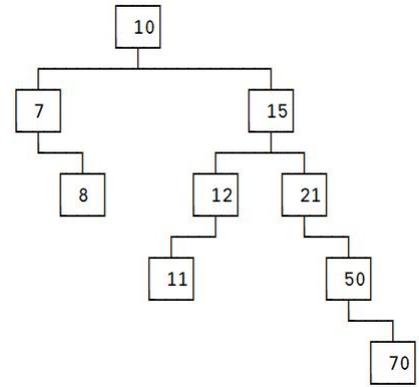
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
        fim(se)
    fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```


Árvores

Estruturas de dados muito importantes na Ciência da Computação. Elas permitem implementar relações de hierarquia de maneira muito fácil. Vejamos uma aplicação prática bem simples e importante.

Se você precisar consultar a posição de um elemento em um vetor, talvez o algoritmo mais simples seja percorrer linearmente o vetor. Acompanhe:

```
vetor[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

O problema deste algoritmo é a sua ineficiência. Suponha que em vez de 100 elementos são 10 milhões.

Melhoria 1 É o uso de uma variável do tipo *sentinela*. Ela sempre sinaliza alguma condição. Neste caso, vamos incluir a chave buscada no final do vetor. Agindo assim, ele sempre será encontrado (*acabei de pôr ele lá...*) e isso elimina um dos testes do ciclo. Acompanhe

```
vetor[101]={...}
vetor[101]=k
i=0
enquanto vetor[i] != k
    i=i+1
fim(enquanto)
se i=101
    não achou
senão
    achou na posição i
fim(se)
```

Melhoria 2 Ordenar o vetor. Agora, a decisão quanto a inexistência pode ser encontrada antes, sem precisar ir até o final do vetor.

```
vetorord[100]={...}
k,i=0
enquanto i<100 E vetorord[i]<=k
    se vetor[i]=k
        achou na posição i
        retorne
    fim(se)
    i=i+1
fim(enquanto)
não achou
```

Convenhamos, é pouco lucro depois de tanto trabalho. Ordenar um vetor é sempre muito caro. Os melhores algoritmos de ordenação custam $n \cdot \log_2 n$ enquanto os mais caros custam n^2 . A propósito o custo de um algoritmo é uma função que em geral se refere ao tamanho da entrada n e a quantidade de operações elementares sobre cada elemento da entrada (em número de n , já vimos).

Então, uma vez que já foi gasto o processamento necessário para ordenar o vetor, a busca pode ser muito melhorada, a partir do algoritmo de busca binária. A idéia é quebrar um universo (ordenado) em 2 partes de mesmo tamanho e descobrir se a chave buscada está na primeira ou na segunda metade. Se estiver na primeira, você abandona a segunda e vice-versa. O universo ficou reduzido à metade. Agora, o algoritmo é replicado na primeira metade, e agora é eliminado 1/4 do universo. Em poucas instruções (na verdade em $\log_2 n$ instruções) a resposta é encontrada.

Antes de continuar, relembremos a tabela de logaritmo de base 2:

n	2	4	8	16	32	64	...	1024
$\log_2 n$	1	2	3	4	5	6	...	10

```
k, inicio = 0
fim = tamanho(lista) - 1
enquanto inicio <= fim
    meio = (inicio + fim) // 2
    se lista[meio] = k
        retorne meio
    senão
        se lista[meio] < elemento_buscado:
            inicio = meio + 1 # Busca na metade sup
        senão
            fim = meio - 1 # busca na metade superior
    fim(se)
fim(se)
fim(enquanto)
return -1 # Elemento não encontrado
```

Como se pode ver, o desempenho é muito bom, mas não nos esqueçamos do custo de ordenar/manter o vetor ordenado.

ABP A proposta que vem a seguir, tem o mesmo desempenho da busca linear ($\log_2 n$) sem exigir que os dados esteja ordenados. Ou seja, é o melhor de dois mundos. Na verdade, paradoxalmente, o desempenho da árvore binária de busca fica pior quanto mais ordenados estiverem os dados de entrada. O paradoxo é que ela funciona melhor se os dados estiverem bagunçados do que se estiverem ordenados.

O nome oficial desta estrutura é **ABP** - árvore binária de pesquisa e ela:

- é uma árvore, formada por nodos hierárquicos
- de grau=2 (ou binária) o que significa que o número máximo de filhos é 2
- de pesquisa, o que significa que cada nodo tem uma chave. Depois, todas as chaves menores que ela, ficarão nos filhos à ESQUERDA e as chaves maiores do que ela ficarão nos filhos à DIREITA.

Árvore Estrutura hierárquica formada por nodos. Cada nodo tem um pai e pode ter n filhos. Existe um único nodo que não tem pai. É onde a árvore começa, e ele é chamado RAIZ. Tradicionalmente ele é desenhado no alto do espaço, pelo que, na ciência da computação, ao contrário da botânica as árvores crescem para baixo.

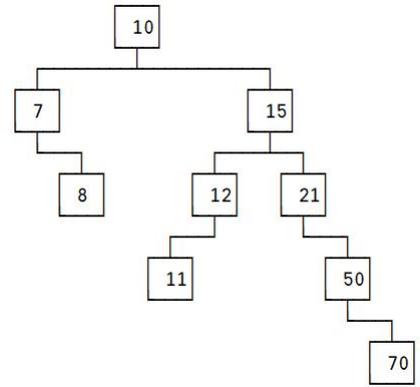
O número máximo de filhos, n é o GRAU da árvore.

Ainda seguindo a comparação botânica, os nodos que não têm filhos, são chamados nodos FOLHA.

Uma das maneiras mais compactas e úteis de descrever uma árvore é usando recursividade. Então, uma árvore é um conjunto de um nodo raiz e n sub-árvores vinculadas à raiz. Para esta definição funcionar, só se precisa aceitar a possibilidade de uma árvore vazia (que é o caso básico da recursividade). Você pode não acreditar mas esta visão simplifica enormemente muitos algoritmos de árvore.

Implementação Árvores podem ser implementadas usando apontadores, quando então serão muito, mas muito eficientes, ou usando cursores, quando então terão menos eficiência (por causa da dupla indireção). Entretanto, é muito mais fácil programar, entender e sobretudo depurar programas de árvores quando eles usam cursores. Daí que vai ser nossa opção aqui. Antes de continuar, pense que se extremo desempenho é requerido, costuma-se desenvolver usando cursores e depois que tudo estiver funcionando, trocar cursor por apontador.

Exemplo de uma ABP



Esta árvore, usando cursores, terá a seguinte tabela de cursores

1	2	4	10	← raiz
2	-1	3	7	
3	-1	-1	8	
4	6	5	15	
5	-1	8	21	
6	7	-1	12	
7	-1	-1	11	
8	-1	9	50	
9	-1	-1	70	

Na tabela acima (de cursores) costuma-se combinar que a raiz da árvore aparece sempre na primeira linha da tabela. A ausência de filhos é representada por um valor inválido, chamado TERMINADOR. É um valor que nunca poderá aparecer como índice válido na tabela. No nosso caso, -1.

Altura Para uma dada árvore, a altura é definida como o MAIOR caminho possível entre a raiz e qualquer árvore. No exemplo acima, é 4.

```
função altura(atual)
    se arv[atual][1]=-1 E arv[atual][2]=-1
        retorne 0
    senão
        se altura(arv[atual][1])>altura(arv[atual][2])
            retorne 1+altura(arv[atual][1])
        senão
            retorne 1+altura(arv[atual][2])
    fim(se)
fim(se)
fim(função)
imprima(altura(1))
```

Depois de fazer global A = 0, e chamar altura(0,1) quando a função acabar, em A está a altura da árvore.

Caminhamento Ao algoritmo que visita TODOS os nodos de uma árvore (para listar, totalizar, imprimir, contar, etc) dá-se o nome de CAMINHAMENTO. Como não existe uma ordem natural para isto, definem-se muitos caminhamentos: em-ordem, pré-ordem, pós-ordem, em largura, A*, etc. Aqui, novamente a abordagem recursiva é sensacional, senão vejamos

```
função caminhamento-pre(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pre(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-emordem(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][1])
    imprima (arvore[raiz][3])
    caminhamento-emordem(arvore[raiz][2])
fim(função)

função caminhamento-pos(raiz)
    se raiz = -1
        retorne
    fim(se)
    caminhamento-pos(arvore[raiz][1])
    caminhamento-pos(arvore[raiz][2])
    imprima (arvore[raiz][3])
fim(função)
```

