

SCC 202 - Algoritmos e Estruturas de Dados I

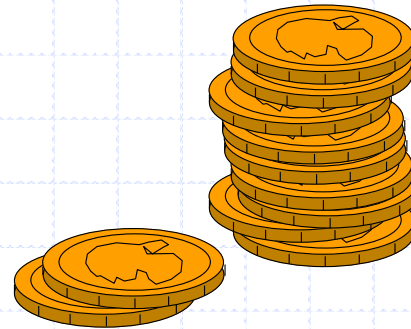
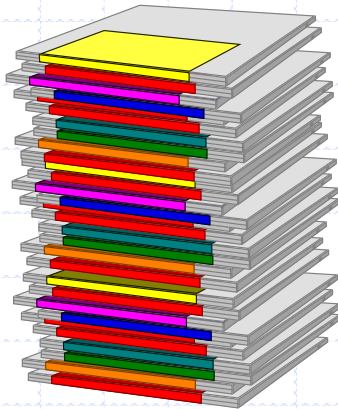
TAD Pilha

Lembrem...TADs são tipos definidos em termos de seu comportamento e não de sua representação (que pode variar na busca de eficiência)

12/8/2010

Pilha

- ◆ O que é?
- ◆ Para que serve?



Exemplo da vida real de estudante...

- ◆ Ex: Pilhas de bandeja do Bandeirão
Bandejas inicialmente são empilhadas
Pega-se (remove-se) bandeja do topo
Se não há mais bandejas, a pilha está vazia e não podemos remover mais
Desde que nós podemos ver a bandeja do topo, se ela estiver suja podemos não querer pegar.
- ◆ Este ex. faz referência a 4 operações de pilhas:
Inserir = push
Remover = pop
Se a pilha não contém elementos, a **verificação de vazia** retorna true, caso contrário false
Topo_da_pilha = top_of_stack, retorna o topo da pilha (cópia) para ser examinado, sem removê-lo.

Pilha (*stack*)

◆ Definição

- *Estrutura para armazenar um conjunto de elementos que funciona da seguinte forma*
 - ◆ **Novos** elementos sempre **entram** no “topo” da pilha
 - ◆ O único elemento que se pode **retirar** da pilha em um dado momento é o elemento do **topo**

◆ Para que serve

- Para modelar situações em que é preciso “guardar para mais tarde” vários elementos e “lembrar” sempre do último elemento armazenado

◆ L.I.F.O.

- *Last In, First Out*

Problema: chamada de sub-rotinas

Rotina A

1 print "A"
2 call C
3 call B
4 call D
5 return

Rotina B

1 call C
2 print "B"
3 call D
4 call C
5 return

Rotina C

1 print "C"
2 call D
3 return

Rotina D

1 print "D"
2 return

Qual o resultado da execução da rotina A?

Problema: chamada de sub-rotinas

Rotina A

1 print "A"
2 call C
3 call B
4 call D
5 return

Rotina B

1 call C
2 print "B"
3 call D
4 call C
5 return

Rotina C

1 print "C"
2 call D
3 return

Rotina D

1 print "D"
2 return

Qual o resultado da execução da rotina A?

Qual a dificuldade para se fazer esse cálculo?

Problema: chamada de sub-rotinas

Rotina A

1 print "A"
2 call C
3 call B
4 call D
5 return

Rotina B

1 call C
2 print "B"
3 call D
4 call C
5 return

Rotina C

1 print "C"
2 call D
3 return

Rotina D

1 print "D"
2 return

Qual o resultado da execução da rotina A?

Qual a dificuldade para se fazer esse cálculo?

Possíveis soluções?

Problema: chamada de sub-rotinas

1. Um computador está executando a rotina X e, durante a execução de X, encontra uma chamada à rotina Y
2. Para-se a execução de X e se inicia a execução de Y
3. Quando se termina a execução de Y, o computador deve saber o que fazer, isto é, onde voltar na rotina X

Problema: chamada de sub-rotinas

◆ Dificuldade

- O que estava sendo executado quando uma sub-rotina foi interrompida? Para onde voltar agora que se chegou ao fim de uma sub-rotina?

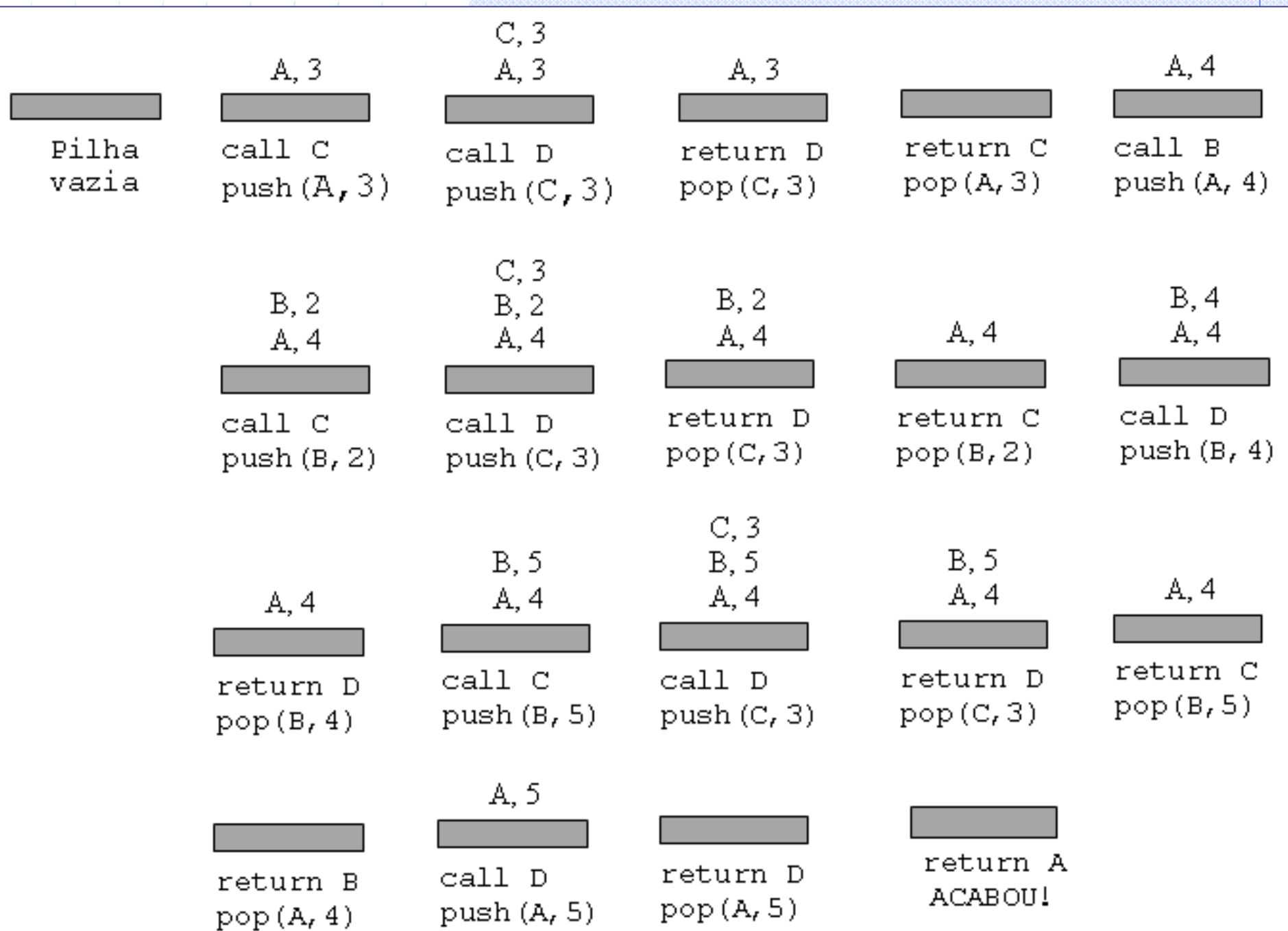
◆ Solução

- A cada chamada de sub-rotina, armazenar o endereço de retorno (rotina e número da linha, por exemplo)
- Como armazenar o endereço de retorno de chamadas sucessivas: pilha

Problema: chamada de sub-rotinas

- ◆ A cada comando call
 - Empilha (*push*) o endereço para retornar depois
 - Passa a executar a nova sub-rotina

- ◆ A cada comando return
 - Desempilha (*pop*) o último endereço armazenado
 - Passa a executar a partir do endereço desempilhado



Problema: chamada de sub-rotinas

◆ Resultado

- A, C, D, C, D, B, D, C, D, D

Pilha

◆ Operações usuais

- $\text{Push}(P,X)$: empilha o valor da variável X na pilha P
- $\text{Pop}(P,X)$: desempilha P e retorna em X o valor do elemento que estava no topo de P
- $X=\text{top}(P)$: acessa o valor do elemento do topo de P , sem desempilhar
- $P = \text{Create}()$: cria uma pilha vazia P
- $\text{Empty}(P)$: esvazia uma pilha P

Outras rotinas?

- ◆ $Y = \text{Size}(P)$: Y recebe o número de elementos de P
- ◆ $Y = \text{IsFull}(P)$: Y recebe *true* se a pilha estiver cheia; *false* caso contrário
- ◆ $Y = \text{IsEmpty}(P)$: Y recebe *true* se a pilha estiver vazia; *false* caso contrário


Exercício

- ◆ Fazer algoritmo de conversão decimal para binário usando pilha

$$\begin{array}{r} 13 \\ 1 \end{array} \begin{array}{l} | \\ \hline 2 \\ 6 \\ 0 \end{array} \begin{array}{l} | \\ \hline 2 \\ 3 \\ 1 \end{array} \begin{array}{l} | \\ \hline 2 \\ 1 \\ 1 \end{array} \begin{array}{l} | \\ \hline 2 \\ 0 \end{array}$$

RESTO: 1, 0, 1, 1
RESULTADO: 1101

1
1
0
1


pilha de
resto

Exercício

Variáveis

P: pilha

N: inteiro {número a ser convertido}

X: inteiro {resto da divisão}

Início do algoritmo

leia N

create(P)

repita

 X=resto(N,2)

 push(P,X)

 N=quociente(N,2)

até que (N=0)

escreva "o resultado é "

enquanto (IsEmpty(P)=falso) faça

 pop(P,X)

 escreva X

Fim

Representação da pilha

◆ Representação: seqüencial ou encadeada

- **Seqüencial:** Os elementos da pilha ficam, necessariamente, em seqüência (um ao lado do outro) na memória – posições contíguas.

- **Encadeada:** Os elementos são encadeados com o seguinte por meio de um apontador, permitindo usar posições não contíguas de memória.

Implementação

- ◆ Representação: seqüencial ou encadeada
 - **Seqüencial:** Os elementos da pilha ficam, necessariamente, em seqüência (um ao lado do outro) na memória – posições contíguas.
 - **Implementação estática**
 - ◆ Todo o espaço de memória a ser utilizado pela pilha é reservado (alocado) em tempo de compilação
 - ◆ **Desvantagem:** Todo o espaço reservado permanece reservado durante todo o tempo de execução do programa, independentemente de estar sendo efetivamente usado ou não; pode não ser suficiente...
 - ◆ **Inserção** após o último com custo constante.
 - ◆ **Remover** o último feita com custo constante.
 - **Implementação dinâmica**
 - ◆ Vantagem de poder alocar o tamanho em tempo de execução e escapar do limite de um vetor de tamanho N.
 - ◆ Nesta solução, aloca-se novo bloco de tamanho N toda vez que o espaço do bloco anterior termina (esta checagem seria feita em PUSH). Aqui, o tamanho do vetor não é mais constante e ainda temos o benefício do acesso indexado.

Exemplo de declaração de vetor em C

- ◆ alocação dinâmica de um vetor v de inteiros com 10 elementos em C
 - v armazena endereço inicial de uma área contínua de memória, suficiente para armazenar 10 valores inteiros
 - v **pode ser tratado como um vetor declarado estaticamente**
 - v aponta para o início da área alocada
 - $v[0]$ acessa o espaço para o primeiro elemento
 - $v[1]$ acessa o segundo
 - até $v[9]$

Implementação

◆ Representação: seqüencial ou encadeada

- **Encadeada:** Os elementos são encadeados com o seguinte por meio de um apontador, permitindo usar posições não contíguas de memória.
 - ◆ Útil quando não existe previsão sobre o crescimento da pilha (ponteiros)
 - ◆ **Desvantagem:** utilização de memória extra para guardar os ponteiros
- **Implementação: estática (vetor) ou dinâmica (ponteiro)**

<u>Rep/Imp</u>	ESTÁTICA	DINÂMICA
SEQÜÊNCIAL	SEQÜÊNCIAL ESTÁTICA	SEQÜÊNCIAL DINÂMICA
ENCADEADA	ENCADEADA ESTÁTICA	ENCADEADA DINÂMICA

Vetor com tamanho alocado em tempo de compilação

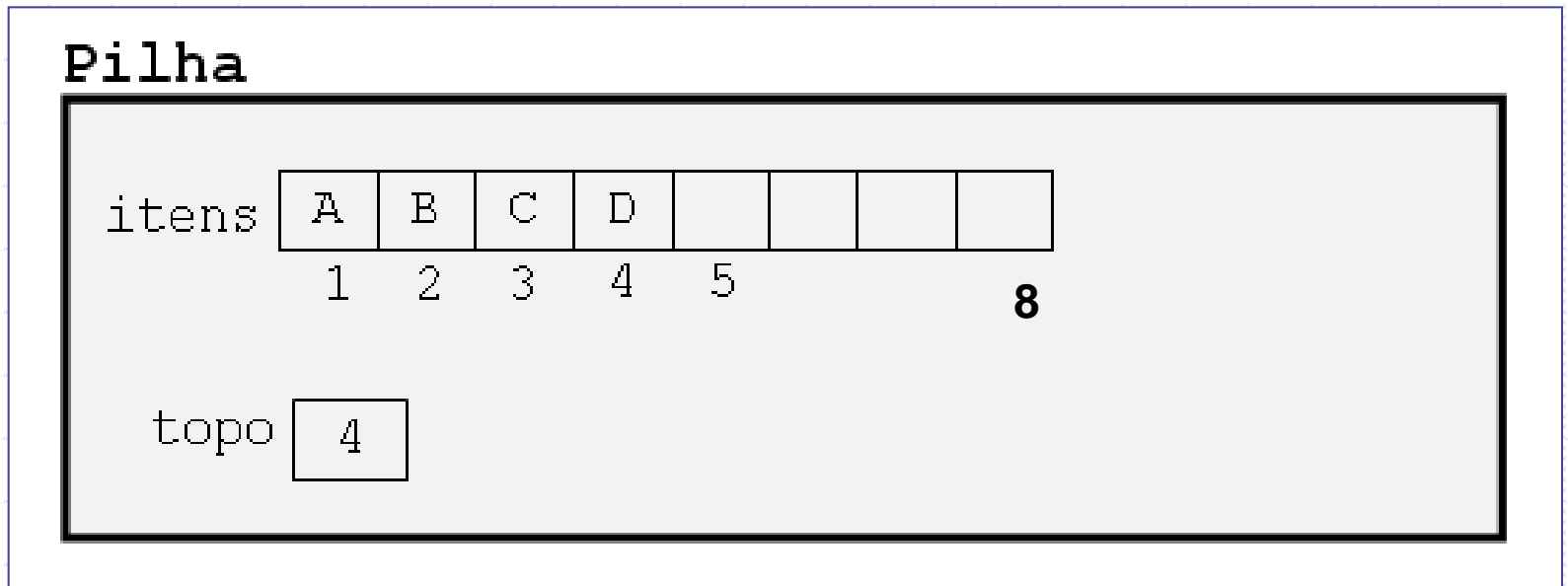
Vetor com tamanho **podendo** ser lido em tempo de execução; como é alocada no heap, espaço pode ser liberado

Vetor com encadeamento num campo inteiro, prox

Ponteiros (nó, prox)

Imp/REP da pilha

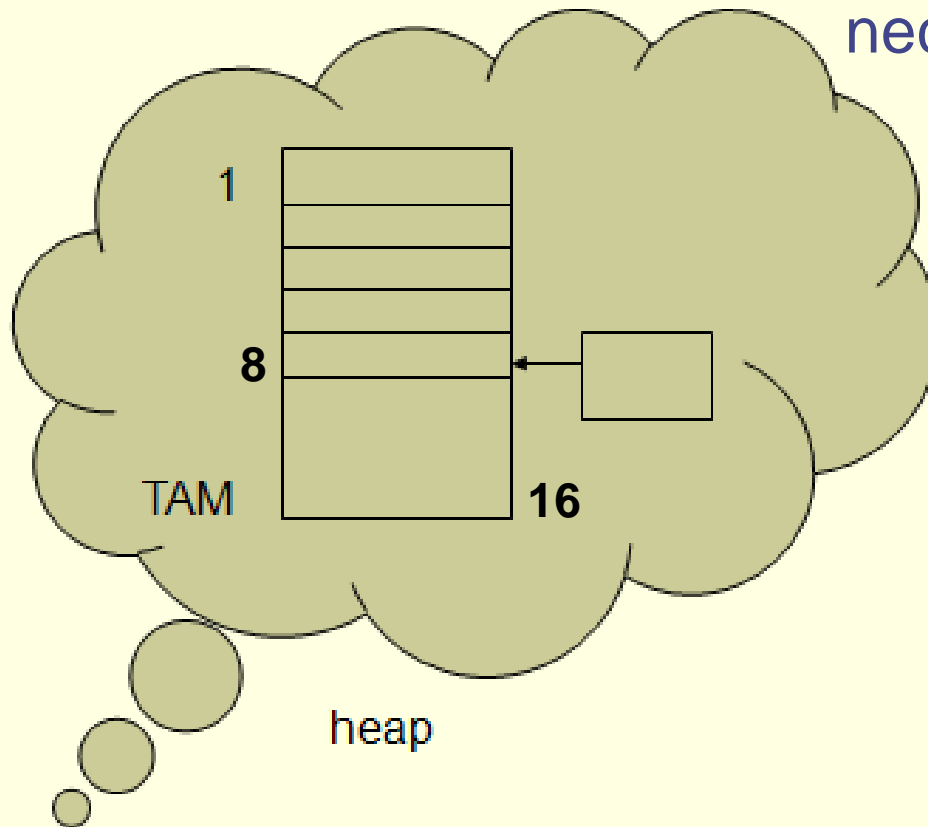
◆ Seqüencial e estática



Rep/Imp da pilha

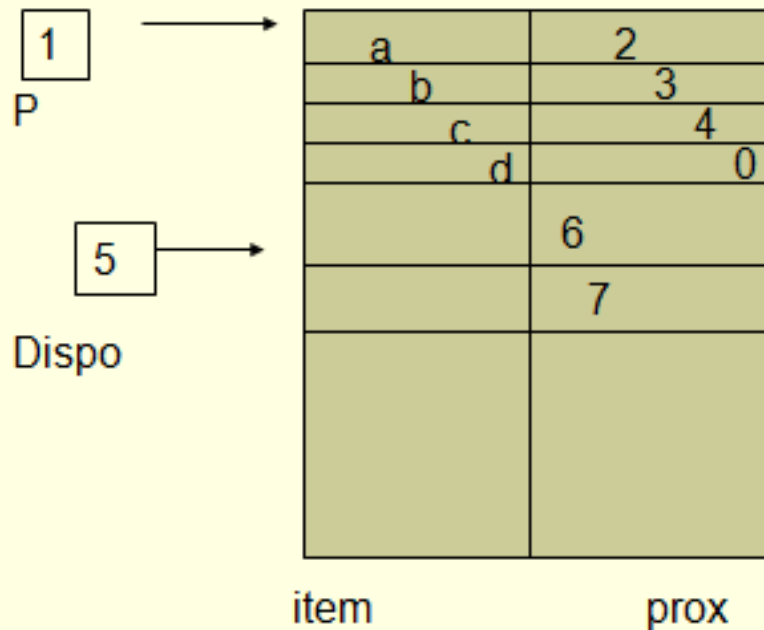
- Seqüencial e dinâmica

Aloca-se mais um bloco, quando necessário



IMP/REP da pilha

■ Encadeada Estática em Pascal



Space: array [1..TAM] of
record

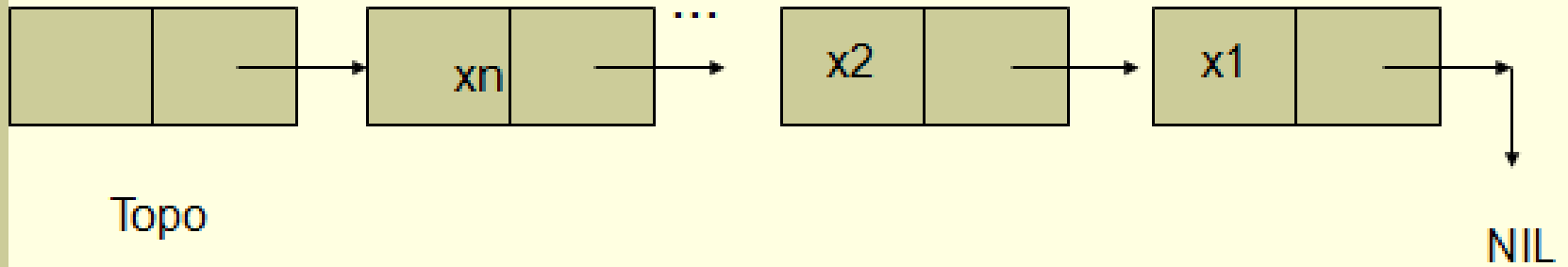
item: tipo_item;
prox: integer

end;

P, Dispo: integer;

IMP/Rep da Pilha

Encadeada dinâmica



Exercício: Implementação da pilha sequencial e estática

- ◆ Declaração em C escondendo a ED do cliente ??
- ◆ Arrays são implementados internamente como ponteiros, em C.
 - Mas a idéia de chamar esta implementação de estática é que o tamanho da pilha é definido previamente e não pode ser alterado nesta implementação.

Implementação da pilha

◆ Declaração em C

```
#define TamPilha 100  
typedef char elem;  
typedef struct pilha Pilha;
```

Pilha.h

```
struct pilha{  
    int topo;  
    elem itens[TamPilha];  
};
```

Pilha.c

Usuário pode
Alterar TamPilha
e elem

Agradecimentos

◆ Thiago Pardo por parte do material