

Praktische Informatik 3: Funktionale Programmierung  
Vorlesung 5 vom 13.11.2018: Rekursive und zyklische  
Datenstrukturen

Christoph Lüth

Universität Bremen

Wintersemester 2018/19

# Organisatorisches

- ▶ Abgabefrist Übungsblätter ab jetzt bis **Dienstag 12:00**
- ▶ Termin Probeklausur: **17.12.18** ab **10:15**

# Fahrplan

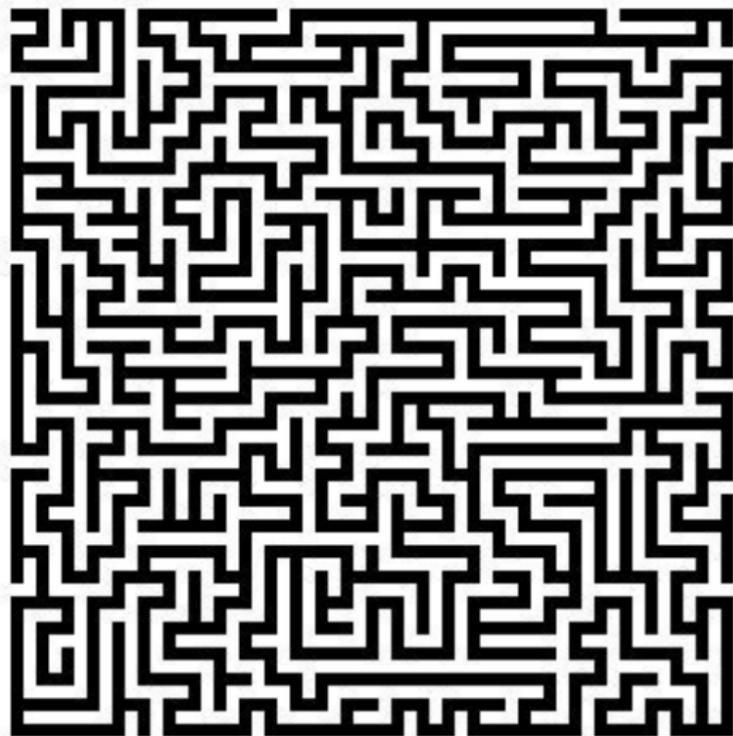
- ▶ **Teil I: Funktionale Programmierung im Kleinen**
  - ▶ Einführung
  - ▶ Funktionen
  - ▶ Algebraische Datentypen
  - ▶ Typvariablen und Polymorphie
  - ▶ **Zyklische Datenstrukturen**
  - ▶ Funktionen höherer Ordnung I
  - ▶ Funktionen höherer Ordnung II
- ▶ Teil II: Funktionale Programmierung im Großen
- ▶ Teil III: Funktionale Programmierung im richtigen Leben

# Inhalt

- ▶ **Rekursive** Datentypen und **zyklische** Daten
  - ▶ ... und wozu sie nützlich sind
  - ▶ Fallbeispiel: Labyrinth
- ▶ Datentypen und Polymorphie in anderen Sprachen
- ▶ Performance-Aspekte

# Rekursive und Zyklische Datenstrukturen

## Fallbeispiel: Zyklische Datenstrukturen



Quelle: docs.gimp.org

# Modellierung eines Labyrinths

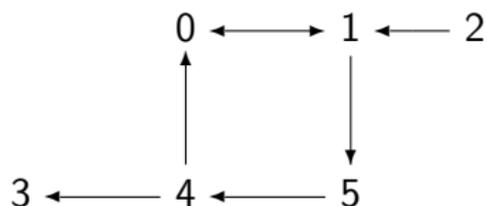
- ▶ Ein **gerichtetes** Labyrinth ist entweder
  - ▶ eine Sackgasse,
  - ▶ ein Weg, oder
  - ▶ eine Abzweigung in zwei Richtungen.
- ▶ Jeder Knoten im Labyrinth hat ein Label  $\alpha$ .

```
data Lab  $\alpha$  = Dead  $\alpha$   
          | Pass  $\alpha$  (Lab  $\alpha$ )  
          | TJnc  $\alpha$  (Lab  $\alpha$ ) (Lab  $\alpha$ )
```



# Definition von Labyrinth

Ein einfaches Labyrinth:



Definition in Haskell:

```
lab0 = Pass 0 lab1
lab1 = TJnc 1 lab0 lab5
lab2 = Pass 2 lab1
lab3 = Dead 3
lab4 = TJnc 4 lab0 lab3
lab5 = Pass 5 lab4
```

► **Rekursiv!**

► Freundlichere Notation:

```
0 → 1
1 → 0 5
2 → 1
3 →
4 → 0 3
5 → 4
```

# Traversion des Labyrinths

- ▶ Ziel: **Pfad** zu einem gegebenen **Ziel** finden

- ▶ Benötigt **Pfade** und **Traversion**

- ▶ Pfade: Liste von Knoten

**type** Path  $\alpha = [\alpha]$

- ▶ Traversion: erfolgreich (Pfad) oder nicht erfolgreich

**type** Trav  $\alpha = \text{Maybe } [\alpha]$

# Traversionsstrategie

- ▶ Geht erstmal von **zyklenfreien** Labyrinth aus
- ▶ An jedem Knoten prüfen, ob Ziel erreicht, ansonsten
  - ▶ an Sackgasse: Fehlschlag (Nothing)
  - ▶ an Passagen: Weiterlaufen

```
cons ::  $\alpha \rightarrow \text{Trav } \alpha \rightarrow \text{Trav } \alpha$   
cons _ Nothing      = Nothing  
cons i (Just is) = Just (i: is)
```

- ▶ an Kreuzungen: Auswahl treffen

```
select ::  $\text{Trav } \alpha \rightarrow \text{Trav } \alpha \rightarrow \text{Trav } \alpha$   
select Nothing t = t  
select t    _ = t
```

- ▶ Erfordert Propagation von Fehlschlägen (in cons und select)

# Zyklenfreie Traversal

- ▶ Zusammengesetzt:

```
traverse_1 :: Eq  $\alpha$   $\Rightarrow$   $\alpha \rightarrow$  Lab  $\alpha \rightarrow$  Trav  $\alpha$ 
traverse_1 t l
| nid l == t = Just [nid l]
| otherwise = case l of
  Dead _  $\rightarrow$  Nothing
  Pass i n  $\rightarrow$  cons i (traverse_1 t n)
  TJnc i n m  $\rightarrow$  cons i (select (traverse_1 t n)
                               (traverse_1 t m))
```

# Zyklenfreie Traversal

- ▶ Zusammengesetzt:

```
traverse_1 :: Eq  $\alpha$   $\Rightarrow$   $\alpha$   $\rightarrow$  Lab  $\alpha$   $\rightarrow$  Trav  $\alpha$ 
traverse_1 t l
| nid l == t = Just [nid l]
| otherwise = case l of
  Dead _  $\rightarrow$  Nothing
  Pass i n  $\rightarrow$  cons i (traverse_1 t n)
  TJnc i n m  $\rightarrow$  cons i (select (traverse_1 t n)
                               (traverse_1 t m))
```

- ▶ Wie mit Zyklen umgehen?
- ▶ An jedem Knoten prüfen ob schon im Pfad enthalten

# Traversion mit Zyklen

- ▶ Veränderte **Strategie**: Pfad bis hierher übergeben
  - ▶ Pfad muss **hinten** erweitert werden ( $O(n)$ )
  - ▶ Besser: Pfad **vorne** erweitern ( $O(1)$ ), am Ende umdrehen
- ▶ Wenn **aktueller** Knoten in bisherigen Pfad **enthalten** ist, Fehlschlag
- ▶ Ansonsten wie oben

# Traversion mit Zyklen

```
traverse_2 :: Eq  $\alpha$   $\Rightarrow$   $\alpha$   $\rightarrow$  Lab  $\alpha$   $\rightarrow$  Trav  $\alpha$ 
traverse_2 t l = trav_2 l [] where
  trav_2 l p
    | nid l == t = Just (reverse (nid l: p))
    | elem (nid l) p = Nothing
    | otherwise = case l of
      Dead _  $\rightarrow$  Nothing
      Pass i n  $\rightarrow$  trav_2 n (i: p)
      TJnc i n m  $\rightarrow$  select (trav_2 n (i: p)) (trav_2 m (i: p))
```

► Kritik:

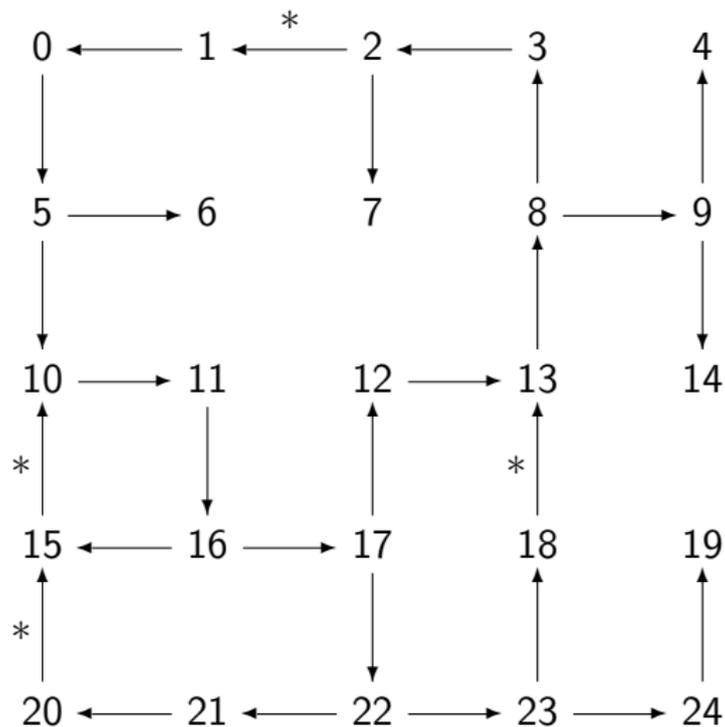
# Traversion mit Zyklen

```
traverse_2 :: Eq  $\alpha$   $\Rightarrow$   $\alpha$   $\rightarrow$  Lab  $\alpha$   $\rightarrow$  Trav  $\alpha$ 
traverse_2 t l = trav_2 l [] where
  trav_2 l p
    | nid l == t = Just (reverse (nid l : p))
    | elem (nid l) p = Nothing
    | otherwise = case l of
      Dead _  $\rightarrow$  Nothing
      Pass i n  $\rightarrow$  trav_2 n (i : p)
      TJnc i n m  $\rightarrow$  select (trav_2 n (i : p)) (trav_2 m (i : p))
```

## ► Kritik:

- Prüfung elem immer noch  $O(n)$
- Knoten können mehrfach besucht werden
- Abhilfe: Menge der besuchten Knoten getrennt von aufgebautem Pfad
- Erfordert effiziente Datenstrukturen für Mengen (Data.Set, Data.IntSet)  
→ später

# Ein Labyrinth (mit Zyklen)



# Labyrinth lesen

- ▶ Zerlegung in zwei Schritte:

```
readLab :: (Read α, Eq α, Show α) ⇒ String → α → Lab α
readLab = makeLab ∘ parseString
```

- ▶ parseString zerlegt Zeichenkette in Zeilenbestandteile

```
parseString :: String → [(String, [String])]
```

- ▶ makeLab erzeugt daraus das Labyrinth

```
makeLab :: (Read α, Eq α, Show α) ⇒
           [(String, [String])] → α → Lab α
```

# Labyrinth konstruieren

- ▶ Problem: Zyklische Referenzen
- ▶ Abbildung von  $\alpha$  auf Lab  $\alpha$  wird aus Argument konstruiert
- ▶ Das gesamte Labyrinth ist der Fixpunkt der Konstruktion

# Labyrinth konstruieren

- ▶ Problem: Zyklische Referenzen
- ▶ Abbildung von  $\alpha$  auf Lab  $\alpha$  wird aus Argument konstruiert
- ▶ Das gesamte Labyrinth ist der Fixpunkt der Konstruktion

```
makeLab :: (Read  $\alpha$ , Eq  $\alpha$ , Show  $\alpha$ )  $\Rightarrow$ 
          [(String, [String])]  $\rightarrow$   $\alpha \rightarrow$  Lab  $\alpha$ 
makeLab vs id =
  let mk_lab map [] = []
      mk_lab map ((s, ts):rest) =
        let src = read s
            get v = fromJust (lookup (read v) map)
            l = case ts of
                  []  $\rightarrow$  Dead src
                  [v]  $\rightarrow$  Pass src (get v)
                  [v1, v2]  $\rightarrow$  TJnc src (get v1) (get v2)
                  _  $\rightarrow$  error ("Too many edges from " ++ show src ++ ": ")
        in (src, l): mk_lab map rest
      map = mk_lab map vs
  in fromMaybe (error ("Undefined label: " ++ show id)) (lookup id map)
```

# Der allgemeine Fall: variadische Bäume

- ▶ Labyrinth  $\rightarrow$  **Graph** oder **Baum**
- ▶ Labyrinth mit mehr als 2 Nachfolgern: **variadischer Baum**

```
data VTree  $\alpha$  = NT  $\alpha$  [VTree  $\alpha$ ]
```

- ▶ Kürzere Definition erlaubt einfachere Funktionen:

```
traverse :: Eq  $\alpha \Rightarrow \alpha \rightarrow$  VTree  $\alpha \rightarrow$  Maybe [ $\alpha$ ]  
traverse t vt = trav vt [] where  
  trav (NT l vs) p  
    | l == t = Just (reverse (l : p))  
    | elem l p = Nothing  
    | otherwise = select (travList (l : p) vs)  
  travList p [] = []  
  travList p (nt: nts) = trav nt p : travList p nts
```

# Vorteile der Nicht-Strikten Auswertung

# Unendliche Listen

- ▶ Auch Listen müssen nicht **endlich repräsentierbar** sein:

- ▶ E.g. Unendliche Liste [2,2,2,...]

```
twos = 2 : twos
```

- ▶ Liste der natürlichen Zahlen:

```
nat = [1..]
```

- ▶ Bildung von unendlichen Listen:

```
cycle :: [a] → [a]  
cycle xs = xs ++ cycle xs
```

- ▶ Repräsentation durch endliche, zyklische Datenstruktur

- ▶ Kopf wird nur **einmal** ausgewertet.

```
cycle (trace "Foo!" [5])
```

- ▶ Nützlich für Listen mit a priori **unbekannter Länge**

# Berechnung der ersten $n$ Primzahlen

- ▶ Eratosthenes — aber bis wo sieben?

# Berechnung der ersten $n$ Primzahlen

- ▶ Eratosthenes — aber bis wo sieben?
- ▶ Lösung: Berechnung **aller** Primzahlen, davon die **ersten**  $n$ .

```
sieve :: [Integer] → [Integer]
sieve (p:ps) = p: sieve (filter ps) where
  filter (q: qs)
    | q 'mod' p ≠ 0 = q: filter qs
    | otherwise    = filter qs
```

```
allprimes :: [Integer]
allprimes = sieve [2..]
```

- ▶ Von allen Primzahlen die **ersten**:

```
primes :: Int → [Integer]
primes n = take n allprimes
```

# Fibonacci-Zahlen

- ▶ Aus der Kaninchenzucht.
- ▶ Sollte jeder Informatiker kennen.

```
fib1 :: Integer → Integer
fib1 0 = 1
fib1 1 = 1
fib1 n = fib1 (n-1) + fib1 (n-2)
```

- ▶ Problem: **exponentieller Aufwand**.

# Fibonacci-Zahlen

- ▶ Lösung: zuvor berechnete **Teilergebnisse wiederverwenden**.
- ▶ Sei `fibs :: [Integer]` Strom aller Fibonaccizahlen:

```
fibs    ~> [1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55 .. ]
tail fibs ~> [1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55 .. ]
tail (tail fibs) ~> [2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55...]
```

# Fibonacci-Zahlen

- ▶ Lösung: zuvor berechnete **Teilergebnisse wiederverwenden**.
- ▶ Sei `fibs :: [Integer]` Strom aller Fibonaccizahlen:

```
fibs  ~> [1, 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55 .. ]  
tail fibs  ~> [1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55 .. ]  
tail (tail fibs) ~> [2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55... ]
```

- ▶ Damit ergibt sich:

```
fibs :: [Integer]  
fibs = 1 : 1 : zipPlus fibs (tail fibs) where  
  zipPlus (a:as) (b:bs) = a+b: zipPlus as bs
```

- ▶  $n$ -te Fibonaccizahl mit `fibs !! n`:

```
fib2 :: Integer -> Integer  
fib2 n = genericIndex fibs n
```

- ▶ **Aufwand: linear**, da `fibs` nur einmal ausgewertet wird.

# Effizienzerwägungen

## Beispiel: Listen umdrehen

- ▶ Liste umdrehen, **nicht** endrekursiv:

```
rev' :: [a] → [a]
rev' []     = []
rev' (x:xs) = rev' xs ++ [x]
```

- ▶ Hängt auch noch **hinten** an —  $O(n^2)$ !

## Beispiel: Listen umdrehen

- ▶ Liste umdrehen, **nicht** endrekursiv:

```
rev' :: [a] → [a]
rev' []      = []
rev' (x:xs) = rev' xs ++ [x]
```

- ▶ Hängt auch noch **hinten** an —  $O(n^2)$ !
- ▶ Liste umdrehen, **endrekursiv** und  $O(n)$ :

```
rev :: [a] → [a]
rev xs = rev0 xs [] where
  rev0 []      ys = ys
  rev0 (x:xs) ys = rev0 xs (x:ys)
```

- ▶ Beispiel: last (rev [1..10000])
- ▶ **Schneller** — warum?

# Beispiel: Fakultät

- ▶ Fakultät **nicht** endrekursiv:

```
fac1 :: Integer → Integer
fac1 n = if n == 0 then 1 else n * fac1 (n-1)
```

# Beispiel: Fakultät

- ▶ Fakultät **nicht** endrekursiv:

```
fac1 :: Integer → Integer
fac1 n = if n == 0 then 1 else n * fac1 (n-1)
```

- ▶ Fakultät endrekursiv:

```
fac2 :: Integer → Integer
fac2 n = fac' n 1 where
  fac' :: Integer → Integer → Integer
  fac' n acc = if n == 0 then acc
               else fac' (n-1) (n*acc)
```

- ▶ fac1 verbraucht Stack, fac2 nicht.
- ▶ Ist **nicht** merklich schneller?!

# Verzögerte Auswertung und Speicherlecks

- ▶ **Garbage collection** gibt unbenutzten Speicher wieder frei.
  - ▶ **Unbenutzt**: Bezeichner nicht mehr im erreichbar
- ▶ Verzögerte Auswertung **effizient**, weil nur bei Bedarf ausgewertet wird
  - ▶ Aber Achtung: Speicherleck!

# Verzögerte Auswertung und Speicherlecks

- ▶ **Garbage collection** gibt unbenutzten Speicher wieder frei.
  - ▶ **Unbenutzt**: Bezeichner nicht mehr im erreichbar
- ▶ Verzögerte Auswertung **effizient**, weil nur bei Bedarf ausgewertet wird
  - ▶ Aber Achtung: Speicherleck!
- ▶ Eine Funktion hat ein **Speicherleck**, wenn Speicher **unnötig** lange im Zugriff bleibt.
  - ▶ “Echte” Speicherlecks wie in C/C++ nicht möglich.
- ▶ Beispiel: fac2
  - ▶ Zwischenergebnisse werden nicht ausgewertet.
  - ▶ Insbesondere ärgerlich bei nicht-terminierenden Funktionen.

# Striktheit

- ▶ **Strikte Argumente** erlauben Auswertung **vor** Aufruf
  - ▶ Dadurch **konstanter** Platz bei **Endrekursion**.
- ▶ Erzwungene Striktheit:  $\text{seq} :: \alpha \rightarrow \beta \rightarrow \beta$

$\perp \text{ 'seq' } b = \perp$

$a \text{ 'seq' } b = b$

- ▶ `seq` vordefiniert (nicht in Haskell definierbar)
- ▶  $(\$!) :: (a \rightarrow b) \rightarrow a \rightarrow b$  strikte Funktionsanwendung

```
f $! x = x 'seq' f x
```

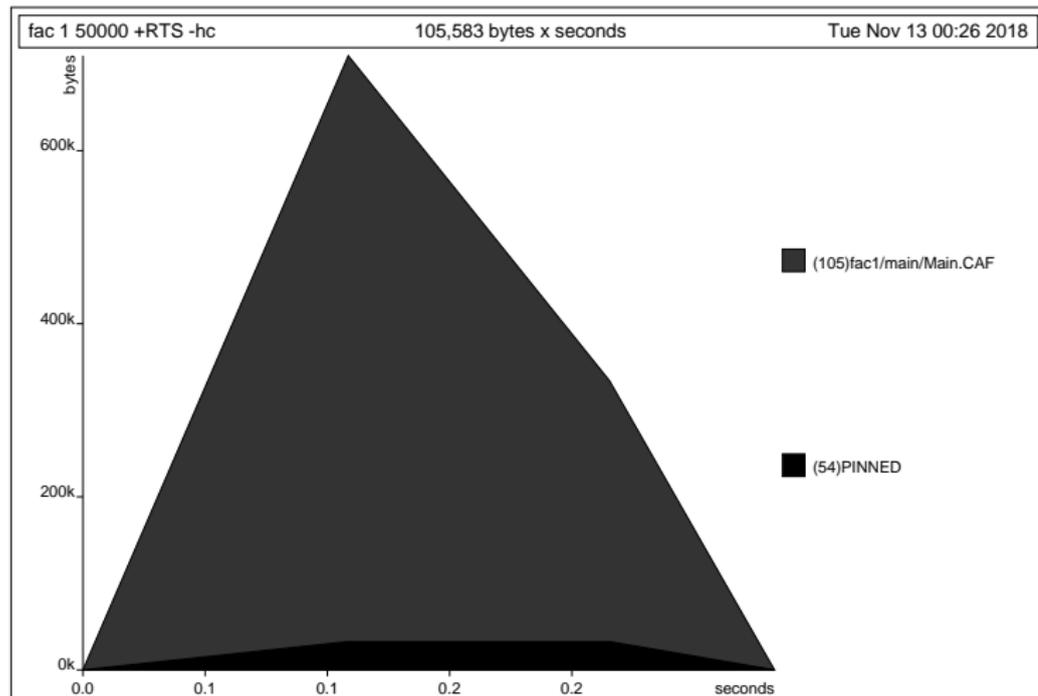
- ▶ ghc macht Striktheitsanalyse
- ▶ Fakultät in konstantem Platzaufwand

```
fac3 :: Integer -> Integer
```

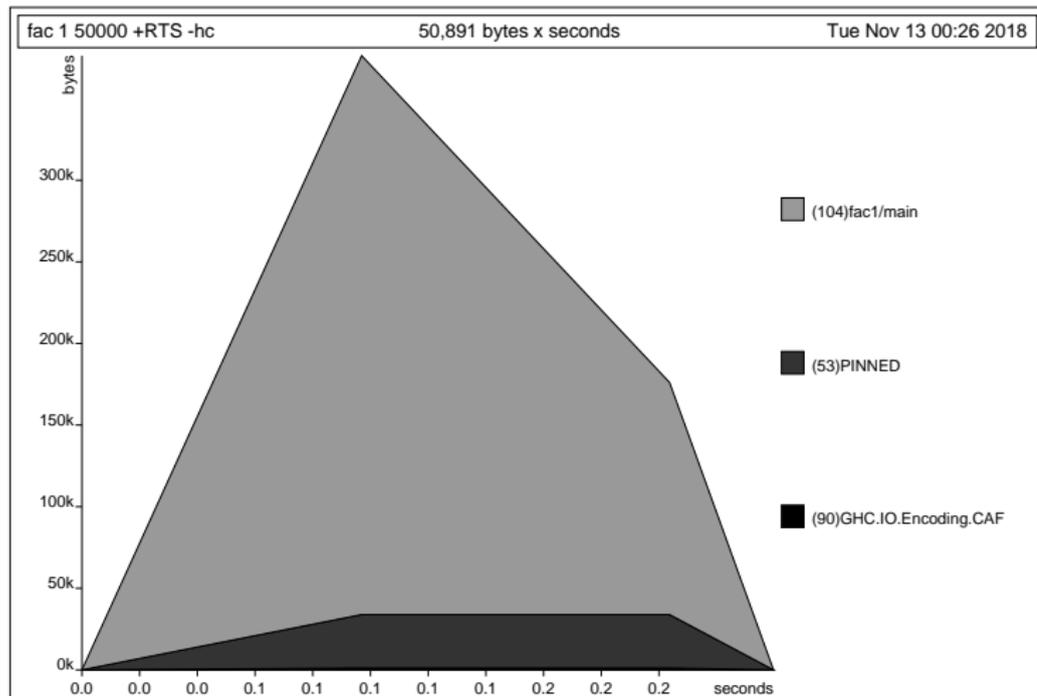
```
fac3 n = fac' n 1 where
```

```
  fac' n acc = seq acc (if n == 0 then acc  
                    else fac' (n-1) (n*acc))
```

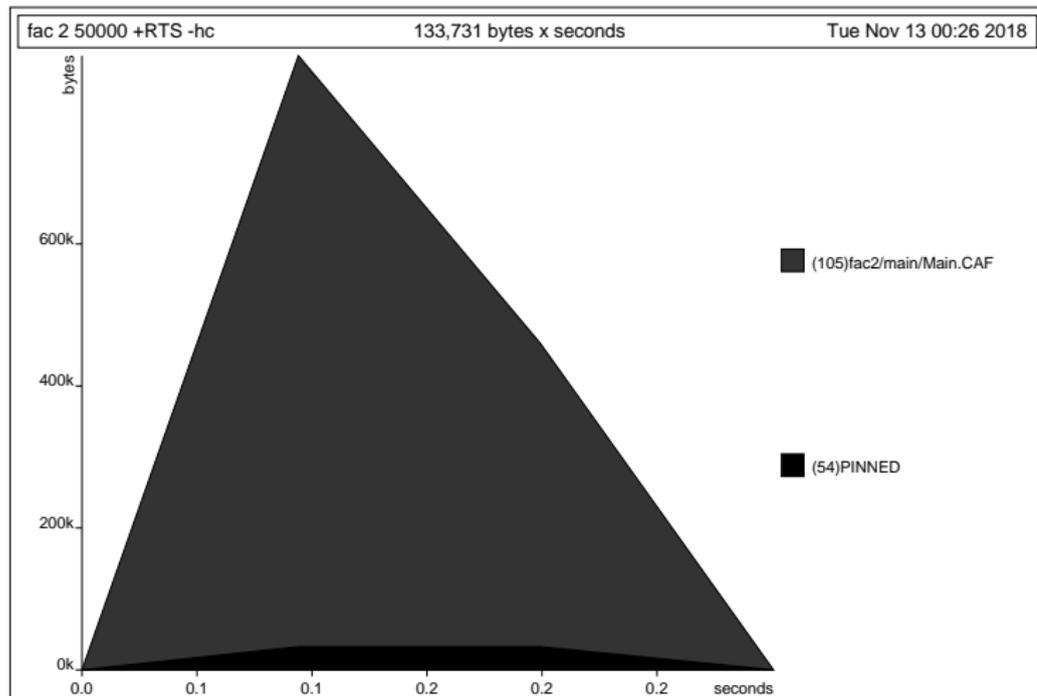
# Speicherprofil: fac1 50000, nicht optimiert



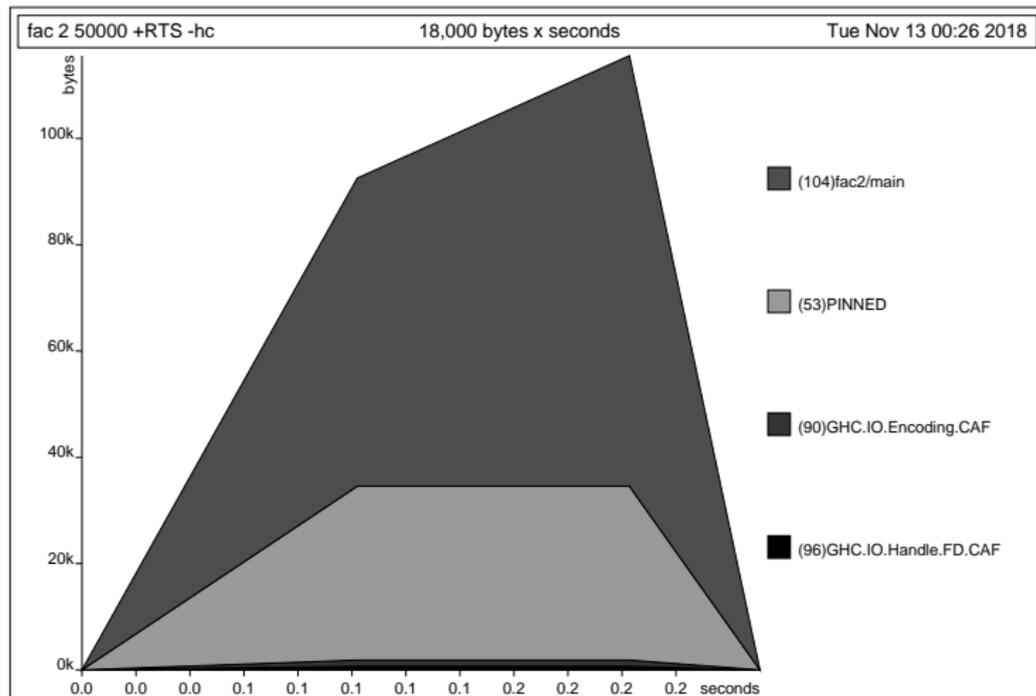
# Speicherprofil: fac1 50000, optimiert



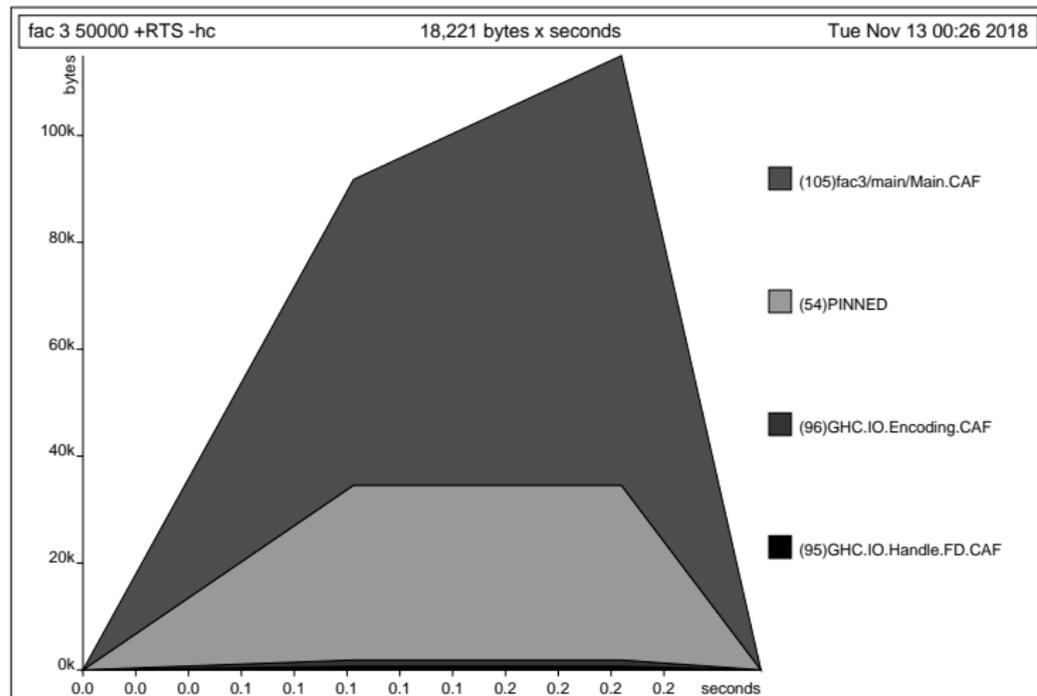
# Speicherprofil: fac2 50000, nicht optimiert



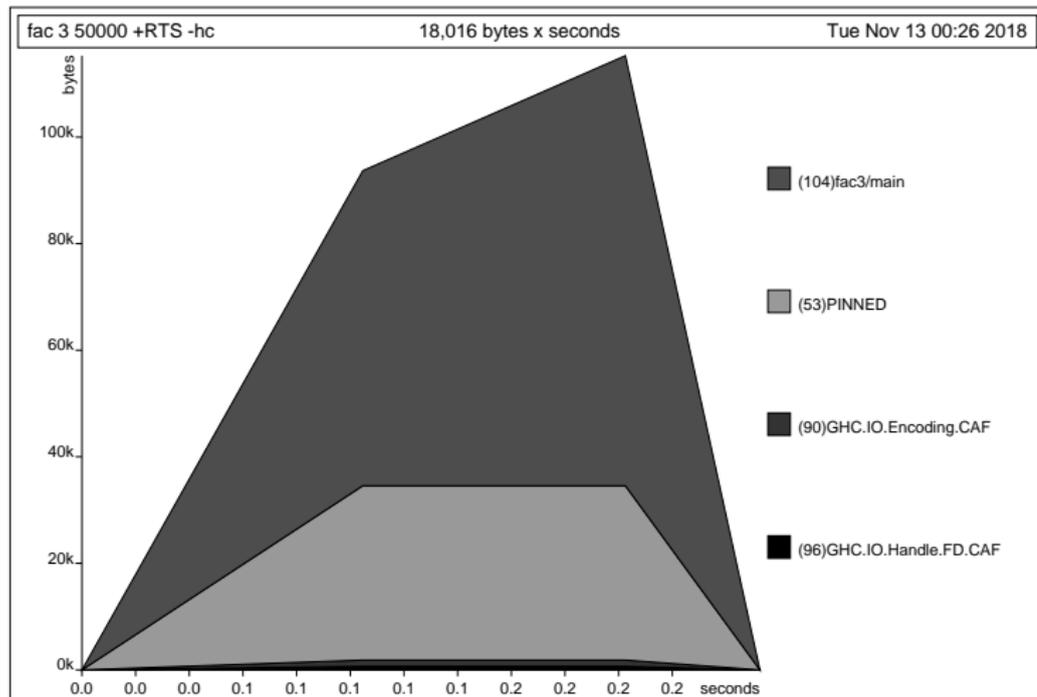
# Speicherprofil: fac2 50000, optimiert



# Speicherprofil: fac3 50000, nicht optimiert



# Speicherprofil: fac3 50000, optimiert



# Fazit Speicherprofile

- ▶ Endrekursion **nur** bei **strikten Funktionen** schneller
- ▶ Optimierung des *ghc*
  - ▶ Meist **ausreichend** für **Striktheitsanalyse**
  - ▶ Aber **nicht** für Endrekursion
- ▶ Deshalb:
  - ▶ **Manuelle** Überführung in Endrekursion **sinnvoll**
  - ▶ **Compiler-Optimierung** für Striktheit nutzen

# Datentypen in anderen Programmiersprachen

# Datentypen in C

- ▶ **C**: Produkte, Aufzählungen, keine rekursiven Typen
- ▶ Rekursion **nur** durch **Zeiger**

```
typedef struct list_t {  
    int elem;  
    struct list_t *next;  
} *list;
```

- ▶ Konstruktoren **nutzerimplementiert**

```
list cons(int hd, list tl)  
{ list l;  
  if ((l = (list)malloc(sizeof(struct list_t))) == NULL) {  
    printf("Out of memory\n"); exit(-1);  
  }  
  l->elem = hd; l->next = tl;  
  return l;  
}
```

# Polymorphie in anderen Programmiersprachen: C

- ▶ “Polymorphie” in C: **void \***

```
typedef struct list_t {  
    void *head;  
    struct list_t *next;  
} *list;
```

- ▶ Gegeben:

```
int x = 7;  
struct list_t l1 = { &x, NULL};
```

- ▶ l2.head hat Typ **void \***:

```
int y;  
y = *(int *)l1.head;
```

- ▶ Nicht möglich: head direkt als Skalar (e.g. int)
- ▶ C++: [Templates](#)

# Datentypen in Java

- ▶ Nachbildung durch Klassen, z.B. für Listen:

```
class List {  
    public List(Object el, List tl) {  
        this.elem= el;  
        this.next= tl;  
    }  
    public Object elem;  
    public List next;
```

- ▶ Länge (iterativ):

```
int length() {  
    int i= 0;  
    for (List cur= this; cur != null; cur= cur.next)  
        i++;  
    return i;  
}
```

# Polymorphie in Java

- ▶ Polymorphie in **Java**: Methode auf alle Subklassen anwendbar
  - ▶ Manuelle **Typkonversion** nötig, fehleranfällig
- ▶ Neu ab Java 1.5: **Generics**
  - ▶ Damit **parametrische Polymorphie** möglich

```
class AbsList<T> {  
    public AbsList(T el, AbsList<T> tl) {  
        this.elem= el;  
        this.next= tl;  
    }  
    public T elem;  
    public AbsList<T> next;  
}
```

# Polymorphie in Java

- ▶ Typkorrekte Konkatenation:

```
void concat(AbsList<T> o)
{
    AbsList<T> cur= this;
    while (cur.next != null) cur= cur.next;
    cur.next= o;
}
```

- ▶ **Nachteil:** Benutzung umständlich, weil keine Typherleitung

```
AbsList<Integer> l=
    new AbsList<Integer>(new Integer(1),
        new AbsList<Integer>(new Integer(2), null));
```

- ▶ **Vorteil:** Typkorrektheit sichergestellt:

```
AbsList<Character> l3 =
    new AbsList<Character>(new Character('a'), null);
l.concat(l3); // Does not work
```

# Ad-Hoc Polymorphie in Java

- ▶ **interface** und **abstract class**
- ▶ Flexibler in Java: beliebig viele Parameter etc.
- ▶ Eingeschränkt durch Vererbungshierarchie
- ▶ Ähnliche Standardklassen
  - ▶ `toString`
  - ▶ `equals` und `==`, keine abgeleitete strukturelle Gleichheit

# Datentypen in Python

- ▶ **Listen** und **Tupel** fest eingebaut
- ▶ Diverse Funktionen auf Listen
  - ▶ Methoden (**stateful**) vs. Funktionen
  - ▶ Bsp. `sort` vs. `sorted`
- ▶ Definition eigener Typen über Klassen

# Polymorphie in Python

- ▶ In Python werden Typen zur **Laufzeit** geprüft (**dynamic typing**)
- ▶ **duck typing**: strukturell gleiche Typen sind gleich
- ▶ Polymorphie durch Klassen
- ▶ Statt Interfaces kennt Python **Mixins**
  - ▶ Abstrakte Klassen ohne Oberklasse

# Zusammenfassung

- ▶ Rekursive Datentypen können **zyklische Datenstrukturen** modellieren
  - ▶ Das Labyrinth — Sonderfall eines **variadischen Baums**
  - ▶ Unendliche Listen — nützlich wenn Länge der Liste nicht im voraus bekannt
- ▶ Effizienzerwägungen:
  - ▶ Überführung in Endrekursion sinnvoll, Striktheit durch Compiler