

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현

- ◆ 프로그래머가 힙의 우선순위 판단 기준을 설정할 수 있어야 한다!

```
typedef struct _heapElem
{
    Priority pr;
    HData data;
} HeapElem;

typedef struct _heap
{
    int numOfData;
    HeapElem heapArr[HEAP_LEN];
} Heap;
```



구조체의 변경!

```
typedef int PriorityComp(HData d1, HData d2);

typedef struct _heap
{
    PriorityComp * comp;
    int numOfData;
    HData heapArr[HEAP_LEN];
} Heap;
```

```
void HeapInit(Heap * ph, PriorityComp pc)
{
    ph->numOfData = 0;
    ph->comp = pc;
}
```

구조체의 변경에 따른 초기화 함수의 변경!

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (PriorityComp형 함수의 정의 기준)

- ◆ 첫 번째 인자의 우선순위가 높다면, 0보다 큰 값 반환!
- ◆ 두 번째 인자의 우선순위가 높다면, 0보다 작은 값 반환!
- ◆ 첫 번째, 두 번째 인자의 우선순위가 동일하다면, 0이 반환!

```
void HInsert(Heap * ph, HData data, Priority pr);
```



우선 순위 정보를 별도로 받지 않는다.

```
void HInsert(Heap * ph, HData data);
```

**PriorityComp형 함수를 이용하여 우선순위 판단!**

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (구조체 타입 선언)

```
#include <stdio.h>
#define TRUE 1
#define FALSE 0
#define HEAP_LEN 100

typedef char HData;
typedef int PriorityComp(HData d1, HData d2);
typedef struct _heap {
    PriorityComp * comp;
    int numOfData;
    HData heapArr[HEAP_LEN];
} Heap;

int DataPriorityComp(HData ch1, HData ch2) {
    return ch2 - ch1;
    //return ch1-ch2;
}
```

d1의 우선순위가 높다면 0보다 큰 값  
d2의 우선순위가 높다면 0보다 작은 값  
d1과 d2의 우선순위가 같다면 0을 반환

int (\*comp)(HData d1, HData d2);

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (초기화 함수와 Helper 함수들)

```
void HeapInit(Heap * ph, PriorityComp pc) {
    ph->numOfData = 0;
    ph->comp = pc;
}

int HIsEmpty(Heap * ph) {
    if (ph->numOfData == 0)
        return TRUE;
    else
        return FALSE;
}

int GetParentIDX(int idx) { return idx / 2; }

int GetLChildIDX(int idx) { return idx * 2; }

int GetRChildIDX(int idx) { return GetLChildIDX(idx) + 1; }
```

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (초기화 함수와 Helper 함수들)

```
int GetHiPriChildIDX(Heap * ph, int idx) {
    int leftIndex = GetLChildIDX(idx);
    int rightIndex = GetRChildIDX(idx);
    if (leftIndex > ph->numOfData)
        return 0;
    else if (leftIndex == ph->numOfData)
        return leftIndex;
    else {
        //if(ph->heapArr[leftIndex].pr > ph->heapArr[rightIndex].pr)
        if (ph->comp(ph->heapArr[leftIndex],
                    ph->heapArr[rightIndex]) < 0)
            return rightIndex;
        else
            return leftIndex;
    }
}
```

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (HInsert 함수)

```
void HInsert(Heap * ph, HData data) {
    int idx = ph->numOfData + 1;

    while (idx != 1) {
        //if(pr < (ph->heapArr[GetParentIDX(idx)].pr))
        if (ph->comp(data, ph->heapArr[GetParentIDX(idx)]) > 0) {
            ph->heapArr[idx] = ph->heapArr[GetParentIDX(idx)];
            idx = GetParentIDX(idx);
        }
        else
            break;
    }

    ph->heapArr[idx] = data;
    ph->numOfData += 1;
}
```

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (HDelete 함수)

```
HData HDelete(Heap * ph) {
    HData retData = ph->heapArr[1];
    HData lastElem = ph->heapArr[ph->numOfData];
    int parentIdx = 1;
    int childIdx;

    while (childIdx = GetHiPriChildIDX(ph, parentIdx)) {
        //if(lastElem.pr <= ph->heapArr[childIdx].pr)
        if (ph->comp(lastElem, ph->heapArr[childIdx]) >= 0)
            break;

        ph->heapArr[parentIdx] = ph->heapArr[childIdx];
        parentIdx = childIdx;
    }
    ph->heapArr[parentIdx] = lastElem;
    ph->numOfData -= 1;
    return retData;
}
```

# 제법 쓸만한 수준의 힙 구현 (main 함수 : 이전에서 수정)

```
int main(void) {
    Heap heap;
    HeapInit(&heap, DataPriorityComp);

    HInsert(&heap, 'A');
    HInsert(&heap, 'B');
    HInsert(&heap, 'C');
    printf("%c Wn", HDelete(&heap));

    HInsert(&heap, 'A');
    HInsert(&heap, 'B');
    HInsert(&heap, 'C');
    printf("%c Wn", HDelete(&heap));

    while (!HIsEmpty(&heap))
        printf("%c Wn", HDelete(&heap));
    return 0;
}
```

# 제법 쓸만한 수준의 힙을 이용한 우선순위 큐의 구현 (이전 소스에 추가)

```
typedef Heap PQueue;  
typedef HData PQData;  
  
void PQueueInit(PQueue * ppq, PriorityComp pc) {  
    HeapInit(ppq, pc);  
}  
  
int PQIsEmpty(PQueue * ppq) {  
    return HIsEmpty(ppq);  
}  
  
void PEnqueue(PQueue * ppq, PQData data) {  
    HInsert(ppq, data);  
}  
  
PQData PDequeue(PQueue * ppq) {  
    return HDelete(ppq);  
}
```

# 제법 쓸만한 수준의 힙을 이용한 우선순위 큐의 구현 (이전 소스 수정)

```
int main(void) {
    PQueue pq;
    PQueueInit(&pq, DataPriorityComp);

    PEnqueue(&pq, 'A');
    PEnqueue(&pq, 'B');
    PEnqueue(&pq, 'C');
    printf("%c Wn", PDequeue(&pq));

    PEnqueue(&pq, 'A');
    PEnqueue(&pq, 'B');
    PEnqueue(&pq, 'C');
    printf("%c Wn", PDequeue(&pq));

    while (!PQIsEmpty(&pq))
        printf("%c Wn", PDequeue(&pq));
    return 0;
}
```

# 학생 정보의 우선순위 큐

- ◆ 기존에는 구현을 간단히 하기 위해 int 타입을 대상으로 함.
- ◆ 실제 활용 예로써 학생 정보를 대상으로 하도록 수정해 보자.
  - 우선순위 : 점수가 높을수록 우선순위가 높다.
- ◆ 현재 소스의 어느 부분을 어떤 순서로 수정해야 할지 구상하기!

```
typedef struct {
    int id;
    char name[20];
    float score;
} HData;

int DataPriorityComp(HData ch1, HData ch2) {
    return (ch1.score - ch2.score);    // 점수 높은 순서
}
```

# 학생 정보의 우선순위 큐

```
int main(void) {
    Heap heap;
    HeapInit(&heap, DataPriorityComp);
    HData data[3] = {
        { 2, "Park", 79.5}, { 1, "Lee", 75.5}, { 3, "Kim", 88}, };
    HData get;

    for (int i = 0; i < 3; i++)
        HInsert(&heap, data[i]);
    get = HDelete(&heap);
    printf("%d %s %.2f\n", get.id, get.name, get.score);

    for (int i = 0; i < 3; i++)
        HInsert(&heap, data[i]);
    get = HDelete(&heap);
    printf("%d %s %.2f\n", get.id, get.name, get.score);

    while (!HIsEmpty(&heap)) {
        get = HDelete(&heap);
        printf("%d %s %.2f\n", get.id, get.name, get.score);
    }
    return 0;
}
```

# 학생 정보의 우선순위 큐

## ◆ 우선순위 변경

- id 값이 작을수록 우선순위가 높다.

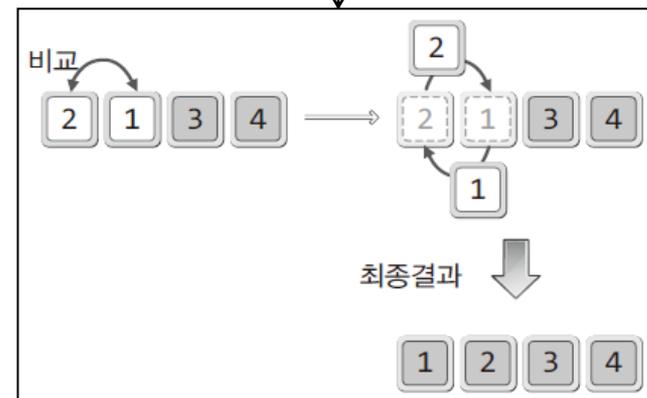
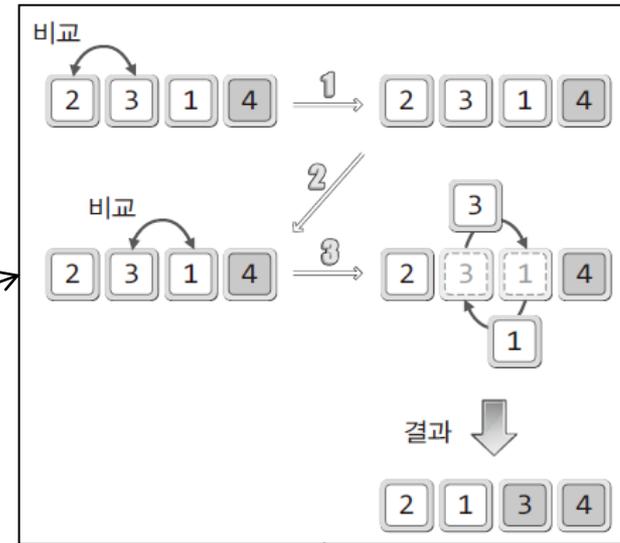
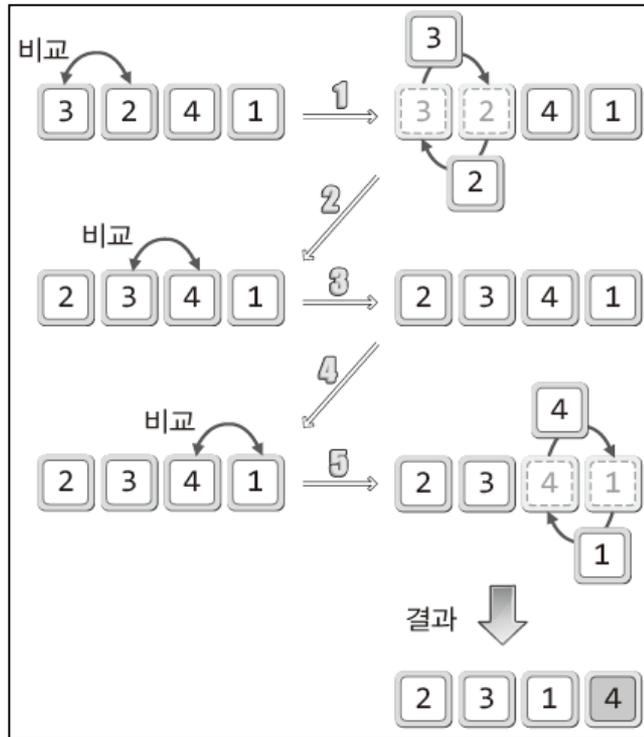
```
int DataPriorityComp(HData ch1, HData ch2) {  
    return (ch2.id - ch1.id);  
}
```

## ◆ 우선순위 변경

- 이름을 가나다순으로 나오게 하기.

```
int DataPriorityComp(HData ch1, HData ch2) {  
    return strcmp(ch2.name, ch1.name);  
}
```

# 버블 정렬 (이해)



- 원소 값과 상관없이 해당되는 인접한 자리에 있는 두 값을 비교->교환.
- 맨 끝 자리부터 차례로 정렬대상에서 제외시켜 나감.

# 버블 정렬 (구현)

```
#include <stdio.h>

void BubbleSort(int arr[], int n) {
    int i, j;
    int temp;

    for (i = 0; i < n - 1; i++) {
        for (j = 0; j < (n - i) - 1; j++) {
            if (arr[j] > arr[j + 1]) {
                temp = arr[j];
                arr[j] = arr[j + 1];
                arr[j + 1] = temp;
            }
        }
    }
}
```

# 버블 정렬 (구현)

```
int main(void)
{
    int arr[4] = { 3, 2, 4, 1 };
    int i;

    BubbleSort(arr, sizeof(arr) / sizeof(int));

    for (i = 0; i < 4; i++)
        printf("%d ", arr[i]);

    printf("\n");
    return 0;
}
```