

## 1 Ein Algorithmus und seine Implementierung in Java

**Bestial-Algorithmus: altägyptische Multiplikationsmethode:**  
Effizient für Computer im Dualsystem:

|    |   |
|----|---|
| 9  | 5 |
| 18 | 2 |
| 36 | 1 |
| 45 |   |

|    |   |
|----|---|
| 5  | 9 |
| 10 | 4 |
| 20 | 2 |
| 40 | 1 |
| 45 |   |

Verdoppeln → „left shift“

```

00101
00101
00101
    
```

Halbieren → „right shift“ (abgerundet)

```

00101
00010
    
```

**Problemreduktion:** Das Problem muss auf sinnvolle Weise vereinfacht, reduziert werden. Diese Reduktion hat irgendwann ein Ende, das ebenfalls festgelegt werden muss (in diesem Fall  $b = 1$ ).

$$f(a, b) = \begin{cases} a & \text{falls } b = 1 \\ f\left(2a, \frac{b}{2}\right) & \text{falls } b \text{ gerade} \\ a + f\left(2a, \frac{b-1}{2}\right) & \text{sonst} \end{cases}$$

**Rekursive Funktion implementiert:**

```

static int f(int a, int b){
    system.out.println(a + " " + b);
    if (b == 1) return a;
    if (b%2 == 0) return f(a+a, b/2);
    else return a + f(a+a, (b-1)/2);
}
    
```

Das interessiert uns jetzt nicht

Die Methode heisst „f“

Das Ergebnis und die beiden Parameter sind ganze Zahlen

Zugehörige schliessende Klammer „}“ am Ende

Liefert der Rest bei der ganzzahligen Division

Jedes Mal, wenn die Methode „aufgerufen“ wird, schreibt sie die Parameter auf das Display

Zum Testen und Finden von Fehlern sollten immer Spezialfälle wie  $f(0,1), f(1,0)$ , usw. getestet werden. Bei  $f(1,0)$  gibt es beispielsweise eine endlose Rekursion, da die Abbruchbedingung nie eintritt.

**Arithmetischer Überlauf:** Sind die Zahlen, die multipliziert werden sollen, zu hoch, kommt es zu einem Überlauf. Dies passiert, weil die Zahl grösser wird, als im „darstellbaren Bereich“ möglich ist (Für `int` -2147483648 bis 2147483647).

### Prüfung der Korrektheit (induktiv):

Behauptung:  $\forall a, b \in \mathbb{N}^+ : f(a, b) = a \times b$ .

Beweis induktiv über  $b$ :

- $b = 1$ :  $\forall a \in \mathbb{N}^+ : f(a, 1) = a = a \times 1$  (gilt offensichtlich nach der Def. von  $f$ , Fall 1)
  - $b = n+1$ , mit der Induktionsannahme  $\forall a \in \mathbb{N}^+ : \forall b \in \{1, \dots, n\} : f(a, b) = a \times b$ :
    - a) Sei  $b$  gerade: Es gilt  $f(a, b) = f(2a, b/2)$  [nach Definition, Fall 2]  $= 2a \times b/2$  [wg. Induktionsannahme, da  $b/2 \in \{1, \dots, n\}$ ]  $= a \times b$ .
    - b) Sei  $b$  ungerade (und  $\neq 1$ ): Es gilt  $f(a, b) = a + f(2a, (b-1)/2)$  [nach Definition, Fall 3]  $= a + 2a \times (b-1)/2$  [wg. Induktionsannahme da  $(b-1)/2 \in \{1, \dots, n\}$ ]  $= a + a \times (b-1) = a \times b$ .
- Aber wieso eigentlich?

**Exceptions:** Ausnahmen sind Fehler, die oft vom System ausgelöst werden. Sie können abgefangen / behandelt werden.

```

static int f(int a, int b) {
    if (b == 1) return a;
    try
    {
        if (b%2 == 0) return f(2*a, b/2);
        else return a + f(2*a, b/2);
    }
    catch (StackOverflowError e)
    {
        System.out.println(".....a..b...");
        System.exit(1);
    }
    ...
}
    
```

Hier erwarten wir keine Fehler, daher ausserhalb des try-Blocks

e könnte man benutzen, um mehr über den Fehler zu erfahren

Notausstieg aus dem Programm – könnten wir statt dessen etwas sinnvollereres tun?

Es gibt auch Fehler die nicht abgefangen werden können, wie z.B. einen arithmetischen Überlauf.

**Invariante als Beweistechnik:** Das Programm kann auch anders realisiert werden:

```

static int f(int i, int j)
{
    int a = i;
    int b = j;
    int z = 0;
    while (b > 0) {
        if ungerade(b) {
            z = z + a;
            b = b - 1;
        }
        b = b / 2;
        a = 2 * a;
    }
    return z;
}
    
```

$i$  und  $j$  werden in der Methode nicht verändert

Hier gilt offenbar  $a \times b + z = i \times j$

Die Methode ungerade(b) kann man als einfache Übung implementieren

Falls hier  $a \times b + z = i \times j$  dann auch hier

Falls hier  $a \times b + z = i \times j$  dann auch hier

Hier gilt offenbar  $b=0$  und  $a \times b + z = i \times j$

Also gilt hier  $z = i \times j$

Also wird  $i \times j$  zurückgeliefert!

$a \times b + z$  ist eine **Invariante**

Zur Übung: Gilt hier  $b/2 \geq a$  auch mit den Shift-Operatoren  $b >> 1$  bzw.  $a << 1$ ?

Der Ausdruck  $a \cdot b + z$  ist eine *Invariante*. Er bleibt stets unverändert, auch wenn die einzelnen Werte sich ändern. Damit ist klar:  $a \cdot b + z = i \cdot j$ .

**Effizienz des Algorithmus:** Kann an der Gesamtzahl der elementaren Operationen

```

static int f(int a, int b){
    if (b == 1) return a;
    if (b%2 == 0) return f(a+a, b/2);
    else return a + f(a+a, b/2);
}
    
```

gezählt werden, die pro Aufruf auftreten können. Wesentlich ist weiter noch die Anzahl rekursiver Aufrufe. Man könnte die Effizienz noch genauer untersuchen, indem man verschiedenen Operationen als „teurer“ oder „billiger“ definiert.  $\frac{b}{2^x} \leq 1 \Rightarrow x \geq \log_2(b)$ . Es werden also nicht mehr als  $5 \cdot \log_2(b)$  Operationen benötigt (Logarithmus immer Basis 2).

Wichtig ist hierbei auch der Vergleich mit ähnlichen Algorithmen, die zum gleichen Ziel führen können.

## 2 Java

**Allgemeines:** Java und C++ bilden eine gemeinsame

Sprachfamilie, d.h. die Syntax ist einheitlich und die Semantik analog. Java ist generell moderner und konsequenter. Es werden ausserdem viele vorgefertigte Pakete zur Verfügung gestellt, was das Programmieren sehr vereinfachen kann. Der Java-Bytecode, das vom Java-Compiler erstellt wird kann von einer virtuellen Maschine gelesen werden. Diese ist ein programmierter Simulator eines abstrakten Prozesses. Es kommt durch diese Interpretation zu einem Effizienzverlust.



### Programmstruktur:

Mit `import` werden vorhandene *Pakete* von Klassen verfügbar gemacht. Der *Klassenkörper* enthält Instanz- und Klassenvariablen, Konstanten und Klassenbezogene *static*-Methoden. *Methoden* stellen Funktionen bzw. Prozeduren dar. *Konstruktoren* sind spezielle Methoden, die eine Klasse erzeugen. Methoden haben Namen und bestehen aus Parametern, lokalen Variablen und Anweisungen. Bei eigenständigen Programmen muss es eine *main*-Methode geben. Jede Klasse kann eine solche Methode enthalten, das Programm wird bei Aufruf der Klasse hier gestartet. Variablen im Klassenkörper sind global sichtbar innerhalb der Klasse.

```

public static void main(String[] args) {
    ...
}
    
```

**Einfache Datentypen:**

| Name   | Bytes | Wertebereich                             |
|--------|-------|--|
| bool   | 1     | false, true                              |
| char   | 2     | 65536 versch. Werte                      |
| int    | 4     | -2147483648...2147483647                 |
| byte   | 1     | -2 <sup>7</sup> ... 2 <sup>7</sup> - 1   |
| short  | 2     | -2 <sup>15</sup> ... 2 <sup>15</sup> - 1 |
| long   | 8     | -2 <sup>63</sup> ... 2 <sup>63</sup> - 1 |
| float  | 4     | 3,4E-38...3,4E38                         |
| double | 8     | 1,7E-308...1,7E308                       |

**Konventionen für Namensdeklarationen:**

Variablen und Methoden:

```
int i; public ausgabe (...)
```

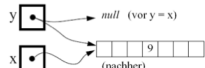
Klassennamen:

Konstanten:

```
class Person {...} MAX_SIZE
```

**Arrays: Mathematisch betrachtet endliche Folgen:**

```
int [] x; // array of int
x = new int[] {7}; // Grösse 7 (Indexbereich 0..6)
for (int i=0; i < x.length; i++) x[i]=17;
int [] x = new int[] {7}; // so ginge es auch
int [] y;
y = x; // y zeigt auf das gleiche Objekt
x[3] = 9; // x[3] ist daher jetzt auch 9
```



Arrays sind Referenzen auf (Speicher-) Objekte. Vorsicht bzgl. der Kopiersemantik („Alisefekt“) und beim Vergleich zweier Array-Variablen!

```
float [][] matrix = new float[] {4} [4];
matrix[0][3] = 2.71;
```

Da Arrays mit `new` dynamisch erzeugt werden, kann die Grösse eines Arrays zur Laufzeit bestimmt werden. Auch mehrdimensionale Arrays sind möglich.

**Typkonversion:** Java ist streng typisiert. Dies kann jedoch durchbrochen werden. Man benutzt eine explizite Typenumwandlung.

```
int myInt;
double myFloat = -3.14159;
myInt = (int)myFloat;
```

**Hüllenklassen:** Einfache Datentypen sind keine Objekte, für diese gibt es Hüllenklassen. Objekte davon können überall verwendet werden, wo eine Objektreferenz verlangt wird. Sie bieten einige sehr nützliche Methoden und Attribute.

```
int x = 5; // normaler "int"
Integer iob = x; // Instanz der Klasse "Integer"
if (iob == 5) then ... // sind typkompatibel
```

**Ein- und Ausgabe:**

```
int count = 0;
System.in stellt while (System.in.read() != -1) count++;
System.out.println("Eingabe hat " + count + "Zeichen.");
```

Das Standard-Eingabestrom dar. `System.in` ist eine Klasse mit Schnittstellenmethoden. `read` liest ein einzelnes Zeichen und liefert `-1` bei Dateiende. `System.out` ist der Standard-Ausgabestrom. `print` gibt das übergebene Argument aus, `println` erzeugt danach noch einen Zeilenbruch. Alle einfachen Datentypen können hier ausgegeben werden.

**Beispiel: Einlesen von Zahlen:**

```
import java.io.*;
class X {
public static void main(String args[]) {
throw new IOException();
int i=0; String zeile;
DataInputStream ein = new DataInputStream(System.in);
while (true) {
zeile = ein.readLine();
i = i + Integer.parseInt(zeile);
System.out.println(i);
}
}
}
```

In diesem Paket stehen die Ein-Ausgabe-Methoden  
Die auftretbaren Exceptions müssen nach `throw` am Anfang einer Methode genannt werden  
Der Eingabestrom muss beim Aufruf des Konstruktors angegeben werden  
„`parseInt`“ ist eine Methode der Klasse „`Integer`“, die einen `String` in einen `int`-Wert konvertiert (analog kann man auch `Gleitpunkt-zahlen` einlesen)  
Man könnte hier auch `ein.readLine()` für `zeile` substituieren  
Beachte: Die Methode `readLine` kann eine `IOException` auslösen

**Strings:** Zeichenketten werden von der Standardklasse `String` realisiert, sie sind keine Arrays von `char`.

```
String msg = "Die"; // String-Objekt wird
int i = 7; // automatisch erzeugt
//msg = new String("Die"); // So ginge es auch
msg = msg + " " + i; // Konkatenation
msg = msg + " Zwerge";
System.out.println(msg); // Die 7 Zwerge
System.out.println(msg.length()); // 12
String b = msg;
msg = null;
System.out.println(b); // Die 7 Zwerge
```

Strings können auf verschiedene Weisen verglichen werden: Der Vergleich mit `==` stellt einen Referenzvergleich dar. Ein Wertevergleich wird mit `s1.equals(s2)` erreicht. Mit `s1.compareTo(s2)` prüft man die lexikographische Anordnung (Länge). Es gibt eine Vielzahl weiterer Methoden.

**3 Klassen und Referenzen**

**Erstellen einer Klasse anhand eines Beispiels:**

```
class Datum {
private int Tag, Monat, Jahr;
public Datum() {
System.out.println("Datum mit Wert 0.0.0 gegründet");
}
public Datum(int T, int M, int J) {
Tag = T; Monat = M; Jahr = J;
}
public void Drucken() {
System.out.println(Tag + "." + Monat + "." + Jahr);
}
public void Setzen(int T, int M, int J) {
Tag = T; Monat = M; Jahr = J;
}
}
```

private-Attribute sind ausserhalb der Klasse nicht sichtbar. Eine Methode mit dem gleichen Namen wie die Klasse heisst **Konstruktor**. Beim Instanzieren eines Objekts einer Klasse wird dieser als erstes aufgerufen. Der erste stellt einer default-Konstruktor dar, da er keine Argumente erhält. Welcher Konstruktor genommen wird, richtet sich nach der Signatur beim `new`-Aufruf. Da man auf die `private`-Attribute nicht zugreifen kann, werden „`Accessor`“ oder „`Mutator`“-Methoden benutzt, wie `Drucken` oder `Setzen`.

**Verwendung:**

Osternstag ist eine *Referenz*, die auf `Datum`-Objekte zeigen kann. Man kann die Klasse beliebig erweitern: Hier gibt es einen Unterschied zu `C++`: Operatoren wie `<` können hier *nicht überladen* werden!

```
class Beispiel {
public static void main (String args[]) {
Datum Ostermontag = new Datum();
// => Datum mit Wert 0.0.0 gegründet */
Ostermontag.Drucken(); // Liefert 0.0.0
Ostermontag.Setzen(09,04,2012); // Liefert 9.4.2012
Ostermontag.Drucken();
}
}
```

```
class Datum {
public boolean fruher_als (Datum d) {
return Jahr < d.Jahr ||
Jahr == d.Jahr && Monat < d.Monat ||
Jahr == d.Jahr && Monat == d.Monat && Tag < d.Tag;
}
}
```

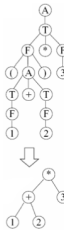
Für Gleichheitsvergleiche gilt dasselbe wie für `String`-Objekte: ein `==` vergleicht die Referenzen, nicht die Werte.

`this` ist ein Schlüsselwort, mit dem stets eine Referenz auf das eigene, aktuelle Objekt zurückgeliefert wird.

```
class Datum...
boolean fruher_als...
boolean gleich (Datum d) {
return !fruher_als(d) && !d.fruher_als(this);
}
}
```

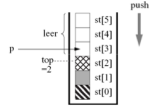
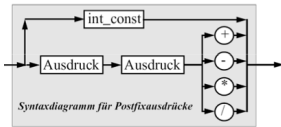
Objekt d aufrufen, und zwar mit „`meinSelbst`“ als Parameter!  
d ist ein formaler Parameter vom Typ „`Datum`“  
„`gleich`“ lese sich...





**Binäre Operatorbäume:** Entfernt man unnötiges, lässt sich der Syntaxbaum stark reduzieren. Man kann die Operatoren als Wurzel eines Unterbaums sehen. Die Blätter stellen Zahlen dar.  
 Prinzip: Zuerst den linken Unterbaum traversieren, dann den Wert der Wurzel ausgeben, anschließend den rechten Unterbaum traversieren. Dies generiert den vollständig geklammerten Ausdruck (infix).

**Postfix-Ausdrücke:** Bei Postfix-Ausdrücken kommt der Operator nach den zugehörigen Operanden, nicht dazwischen (infix). Für die Umwandlung von der infix zur postfix Darstellung nutzt man einen Stack:



```
class Stack {
    int p; // Stackpointer
    char [] st;
    Stack(int size) { // Konstruktor
        p = 0;
        st = new char [size];
    }
    void push(char c) {
        if (p >= st.length)
            System.out.println("Stack Overflow!");
        else
            st[p++] = c;
    }
    char pop() {
        if (p < 0)
            return st[--p]; // Ein "Stack Underflow" sollte eigentlich auch überprüft werden!
    }
}
```

- Für einzelne Zeichen („character-Stack“)
- Realisiert als Klasse, die ein Array enthält
- Array-Grenzen sind durch 0 und length-1 abgesteckt
- p „zeigt“ immer schon auf das nächste freie Element

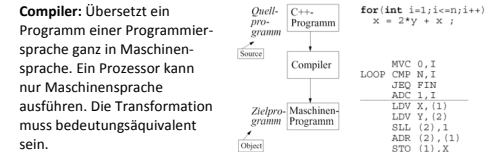
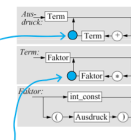
```
class InfixToPost {
    Stack stk = new Stack(1000);
    boolean eof(char c) {
        return (c == (char) -1);
    }
    void convert() {
        while (!eof(c = KbdInput.getc())) {
            if ((c == '+') || (c == '*'))
                stk.push(c);
            if ((c >= '0') && (c <= '9'))
                System.out.print(" " + c);
            if (c == ')')
                System.out.print(" " + stk.pop());
        } //end while
        System.out.println();
    } //end class InfixToPost
}
```

```
Postfix-Auswerter:
public static main(void(String []))
Stack stk = new Stack(1000); // hier: int-Stack (für Operanden)
char c = ' '; int x;
while (!eof(c)) {
    if ((c == '+') || (c == '*') || (c >= '0') || (c <= '9')) {
        c = KbdInput.getc();
        continue;
    }
    if (c == '+') {
        stk.push(stk.pop() + stk.pop());
        c = KbdInput.getc();
        continue;
    }
    if (c == '*') {
        stk.push(stk.pop() * stk.pop());
        c = KbdInput.getc();
        continue;
    }
    x = 0;
    while (c >= '0' && c <= '9') {
        x = 10 * x + (c - '0');
        c = KbdInput.getc();
    }
    stk.push(x);
}
System.out.println(stk.pop());
```

```
Rekursiver Klammerchecker:
class KlammerChecker {
    // und zeile sind global für alle Methoden
    char c; int zeile = 1;
    static boolean eof(char c) { return c == (char) - 1; }
    void block(int n) {
        while (!eof(c = KbdInput.getc())) {
            switch(c) {
                case '\n':
                    break; // Gehe auch continue?
                case '{':
                    zeile++;
                    System.out.println("Block von zeile " + zeile + " endet in Zeile " + zeile);
                case '}':
                    block(zeile); // Rekursiver Aufruf
            } //end switch
        } //end while
    }
    public static void main(String [] args) {
        KlammerChecker kc = new KlammerChecker();
        kc.block(0);
    }
}
```

**Codgenerierung für Infix-Ausdrücke:** Aufgabe des Compilers ist neben der Syntaxprüfung auch „Code“ für die Zielsprache zu Erzeugen. Das Analyseprogramm kann hierfür an den richtigen Stellen mit Codeerzeugungshinweisen ausgestattet werden.

```
void int_const() { //hier nur einziffzig
    System.out.println("push(" + c + " *)");
    c = KbdInput.getc();
}
void Ausdruck() {
    Term();
    while (c == '+') {
        c = KbdInput.getc();
        Term();
        System.out.println("plus");
    }
}
void Term() {
    Faktor();
    while (c == '*') {
        c = KbdInput.getc();
        Faktor();
        System.out.println("mult");
    }
}
```



**Compiler:** Übersetzt ein Programm einer Programmiersprache ganz in Maschinensprache. Ein Prozessor kann nur Maschinensprache ausführen. Die Transformation muss bedeutungsäquivalent sein.  
**Interpreter:** Programm, welches ein Programm einer anderen Sprache Anweisung für Anweisung intern übersetzt und unmittelbar ausführt.

```
Java-Bytecode: Ist die Maschinensprache der Java-VM. Bytecode ist sehr kompakt: Die meisten Instruktionen sind 1 Byte lang. Die Speicherplätze für Variablen werden vom Compiler durchnummeriert (Adressen).
static int pl(int p) {
    int i;
    i = 5;
    int j = 7;
    int k = j+i+j+3;
    return k;
}
0 iconst_5
1 istore_1
2 bipush 7
3 iadd
4 istore_2
5 load_2
6 iload_1
7 iadd
8 iload_2
```

**5 Pakete in Java**

Ein **Paket** bindet zusammengehörige Menge von Klassen, sowie Unterpakete und Interfaces. Sie sind hierarchisch aufgebaut: Paket „xyz“ im Paket „java“ → „java.xyz“. Sie sind wichtig für die Strukturierung und Zugriffskontrolle, denn Klassen und Methoden sind default nur im eigenen Paket sichtbar. Klassen befinden sich immer in Paketen. Pakete werden immer am Anfang einer Quelldatei deklariert und werden stets mit Kleinbuchstaben benannt: package abc; Attribute und Methoden von Klassen können *vollqualifiziert* benannt werden: java.lang.String.substring Das **Importieren** von Paketen erfolgt folgendermaßen: import java.util.Random / java.util.\*

```
Beispiel: int-Listen (linked List)
package listPack;
class ListElem {
    int val;
    ListElem next;
    public ListElem(int i, ListElem e) {
        val = i;
        next = e;
    }
}
public class List {
    ...
}
```

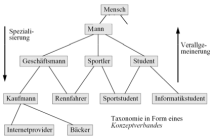
```
public class List {
    private ListElem first = null;
    private int size = 0;
    private boolean empty() {
        return (size == 0);
    }
    public int size() { return size; }
    public void add_head(int i) {
        first = new ListElem(i, first);
        size++;
    }
    public int remove_head() {
        int i = first.val;
        first = first.next;
        size--;
        return i;
    }
    // evtl. weitere Methoden
}
```

Kein Zugriff von aussen  
Methode liefert den Wert der gleichnamigen Variablen  
Neues Element vorne einlinken  
Grösse auf privater Variablen halten  
Ausketten  
Wert des (ehemaligen) vordersten Element zurückliefern

So kann eine verkettete Liste erstellt werden, aus der man auch einen Stack konstruieren kann.

### 6 Objektorientierung

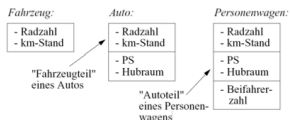
Die **Objektorientierung** ermöglicht eine Strukturierung in Klassen, wobei eine **Hierarchie** festgelegt wird. Ähnliche Objekte werden zusammengefasst und gemeinsamer Aspekte herausfaktoriert. Die Klassen beinhalten gewisse Dienstleistungen (Methoden). Objekte, die aus Klassen instanziiert werden, sind autonome, gekapselte Einheiten eines bestimmten Typs und haben eigene Zustände (lokale Variablen). Objekte besitzen ein Verhalten und bieten anderen Objekten Methoden an.



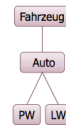
Typs und haben eigene Zustände (lokale Variablen). Objekte besitzen ein Verhalten und bieten anderen Objekten Methoden an.

**Vererbung:** Alle Merkmale des umfassenderen Begriffs werden auf den Unterbegriff vererbt. Somit ist die abgeleitete Klasse immer eine Stufe spezialisierter, die Basisklasse eine Stufe allgemeiner. Somit kann ein Rennfahrer beispielsweise auch als Sportler oder Mensch betrachtet werden (transitiv, is-a-Relation).

**Abgeleitete Klassen:** Diese besitzt automatisch alle Eigenschaften ihrer Basisklasse (Attribute und Methoden), ausser es werden explizit einige davon unsichtbar gemacht oder redefiniert. Zusätzlich kann die abgeleitete Klasse zusätzliche Attribute und Methoden definieren.

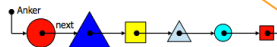


```
class Fahrzeug {
    public int Radzahl;
}
class Auto extends Fahrzeug {
    public int PS;
    public float Hubraum;
}
class PW extends Auto {
    public int Beifahrerzahl;
}
class LW extends Auto {
    public float Zuladung;
}
```



**Zuweisungskompatibilität:** Objekte von abgeleiteten Klassen können an Variablen vom Typ der Basisklasse zugewiesen werden (Auto ist ein Fahrzeug): Fahrzeug f; Auto a; f = a; Die Umkehrung gilt jedoch nicht: a = f; ist verboten (Fahrzeug ist nicht immer Auto). Somit können Variablen vom Typ Basisklasse auch ein Objekt der abgeleiteten Klasse enthalten (Polymorphie). Somit kann über f nicht auf Eigenschaften von a zugegriffen werden. Durch Typenkonzersion kann dies umgangen werden: System.out.println(((Auto)f).Hubraum);

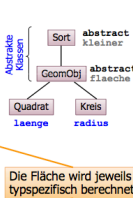
```
abstract class GeomObj {
    GeomObj next;
    public abstract double flaechenwert();
}
```



Late binding: es wird zur Laufzeit berechnet, welche konkrete Methode „angesprungen“ wird. Ein Anwendungsbeispiel:

```
abstract class GeomObj extends Sort {
    public abstract double flaeche();
    boolean kleiner (Sort y) {
        GeomObj x = (GeomObj)y;
        return flaeche() < x.flaeche();
    }
}
class Quadrat extends GeomObj {
    double laenge;
    public double flaeche() {
        return laenge*laenge;
    }
    Quadrat() {
        laenge = KdInput.readInt("Länge? ");
    }
}
class Kreis extends GeomObj {
    double radius;
    public double flaeche() {
        return (3.1415926536*radius*radius);
    }
    Kreis() {
        radius = KdInput.readInt("Radius? ");
    }
}
```

Diese Methode muss für jede abgeleitete Klasse mit sinnvoller Semantik versehen werden!



Die Fläche wird jeweils typspezifisch berechnet

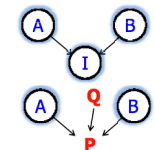
**Mehrfachvererbung:** In Java werden können Klassen nicht von mehr als einer einzigen Basisklasse erben. Einen Teilersatz dafür bieten die Interfaces.

**Interfaces:** Diese „Schnittstellen“ sind rein-abstrakte Klassen, in der alle Methoden deklariert, aber nicht implementiert sind. Ein Interface muss von anderen Klassen implementiert werden:

```
interface Menge {
    int cardinal();
    void insert (Object x);
    void remove (Object x);
}
class S implements Menge {
    public int cardinal() {
        while ... i++ ...;
        return i;
    }
}
```

Interfaces dürfen mehrere andere Interfaces erweitern, eine Klasse jedoch kann nur eine einzige erweitern, jedoch mehrere Interfaces implementieren:

```
interface A {...}
interface B {...}
interface I extends A, B {
    int m(); ...
}
class P extends Q
    implements A, B, ...
```



### 7 Exceptions

Die sog. Ausnahmeereignisse sind Fehler-ereignisse, die oft vom System selbst ausgelöst werden. Sie können aber auch explizit im Programm ausgelöst werden. Sie sollten abgefangen und behandelt werden.

```
try {
    value = value / x;
} catch (ArithmeticException e){
    System.out.println("Division durch 0?");
}
```

**Fehlerarten:** Ausnahmen können in verschiedensten Situationen auftreten:

Ein-/Ausgabe, Netz usw. Eine wichtige Fehlerklasse sind die Laufzeitfehler, wie z.B. ein Zugriff über die null-Referenz. Sie können, müssen aber nicht abgefangen werden. Alle übrigen Fehler müssen von einer Methode selbst abgefangen oder explizit weitergeleitet werden. Entweder mit try / catch oder mit throws:

```
import java.io.*;
public eine_methode (...) throws java.io.IOException {
    ... read ...
}
Der Aufrufer muss dann mit dieser Exception „rechnen“
```

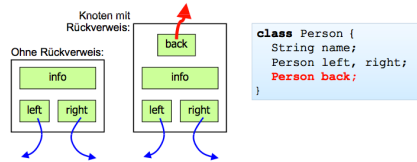
**Definieren und Auslösen eigener Ausnahmen:** Ausnahmen sind Objekte: es können auch eigene erstellt werden, die dann aber von `java.lang.Throwable` abgeleitet werden müssen.

```
class IllegalesDatum extends Throwable {
    IllegalesDatum(int Tag, int Monat, int Jahr) {
        super("Fehlerhaftes Datum ist: "
            + Tag + "." + Monat + "." + Jahr);
    }
    // Der Konstruktor von Throwable erwartet einen String, der als
    // Fehlermeldung (mit dem StackTrace) ausgegeben wird
}

class Datum {
    ...
    void setzen(int T, int M, int J)
        throws IllegalesDatum {
        Tag = T; Monat = M; Jahr = J;
        if (Tag > 31)
            throw new IllegalesDatum(Tag, Monat, Jahr);
    }
}
```

### 8 Binärbäume als Zeigergelächte

**Binärbäume als Referenzstruktur:** Es können dynamisch neue Knoten hinzugefügt werden, im Gegensatz zur Array-Repräsentation. Verschiedene Möglichkeiten:



```
class Person {
    String name;
    Person left, right;
    Person back;
}
```

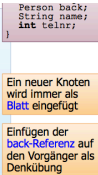
```
int height() {
    if (left==null && right==null)
        return 1 + Math.max(left.height(),
            right.height());
    else if (left!=null)
        return 1+left.height();
    else if (right!=null)
        return 1+right.height();
    else
        return 0;
}
```

Die **Tiefe** eines Knotens ist sein Abstand zur Wurzel. Die **Höhe** eines Baums ist die maximale Tiefe. Ein Baum, der nur aus einer Wurzel besteht, hat also die Höhe 0.

**Binäre Suchbäume:** Jeder Knoten hat ein Schlüsselattribut und die Menge ist total geordnet. D.h. für jeden Knoten mit Schlüsselattribut `s` gilt: Alle Schlüssel im linken Unterbaum sind  $< s$ . Alle Schlüssel im rechten Unterbaum sind  $> s$ . Das Suchen eines Elementes wird somit sehr effizient. Bei gut gefüllten Bäumen ist kommt man schon nach  $\log_2(n)$  Schritten an ein Blatt. Wurde das Element bis dahin nicht gefunden, ist es nicht im Baum.

**Einfügen in Suchbäume:**

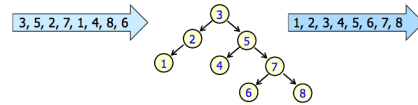
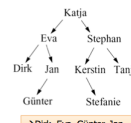
```
static void insert (String n,int t,Person p) {
    if (n.compareTo(p.name) < 0)
        if (p.left != null)
            insert(n, t, p.left);
        else {
            p.left = new Person();
            p.left.name = n; p.left.teInr = t;
        }
    else {
        if (p.right != null)
            insert(n, t, p.right);
        else {
            p.right = new Person();
            p.right.name = n; p.right.teInr = t;
        }
    }
}
```



**Inorder-Traversierung:**

→ die Ausgabe ist **aufsteigend sortiert!**

```
static void inorder(Person p) {
    if (p != null) {
        inorder(p.left);
        System.out.println(p.name);
        //System.out.println(p.teInr);
        inorder(p.right);
    }
}
```



### 9 Binärsuche

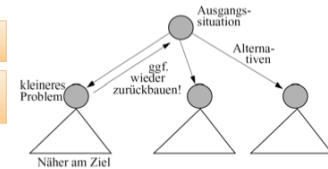
**Binärsuche auf Arrays:** Man will feststellen, ob ein Element in einem sortierten Array vorkommt. Dazu prüfen wir, in welcher Hälfte der gesuchte Wert liegen muss. Das ganze dann rekursiv auf die jeweilige Hälfte neu anwenden. Die Schlänge ist logarithmisch zur Array-Länge:  $O(\log_2 n)$ .

```
import ...
public class BinarySearch {
    public static int binarySearch(Comparable [] a, Comparable x)
        throws ItemNotFound {
        return binSearch(a, x, 0, a.length -1);
    }
    // Verborgene rekursive Methode:
    private static int binSearch(Comparable [] a, Comparable x,
        int low, int high)
        throws ItemNotFound {
        if (low > high)
            throw new ItemNotFound("BinarySearch fails");
        int mid = (low + high) / 2;
        if (a[mid].compareTo(x) < 0)
            return binSearch(a, x, mid+1, high);
        else if (a[mid].compareTo(x) > 0)
            return binSearch(a, x, low, mid-1);
        else return mid;
    }
}
```

Aber lohnt sich Rekursion bei Binärsuche wirklich?

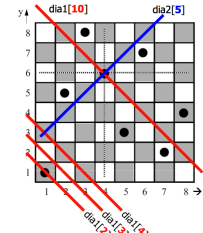
### 10 Backtracking

**Durchmustern des Entscheidungsbaums:** Der Baum aller möglichen Entscheidungen wird systematisch rekursiv durchlaufen. Jeder Knoten stellt eine Entscheidungssituation dar. Gelegentlich wird ein Baum auch dann gekappt, wenn man



zwar nicht sicher ist, aber vermutet, dass sich in ihm keine Lösung befindet. Hierfür verwendet man problembezogene Heuristiken.

**Das n-Damen-Problem:** Keine der  $n$  Damen auf einem  $n \times n$  Schachbrett darf eine andere bedrohen.



- Darstellung der **Spielsituation** durch ein (globales) int-Array `dame[0..n-1]`
  - x | 1 | 2 | 3 | 4 | 5 | 6 | 7 | 8 ← Spalte x
  - dame[x] | 1 | 5 | 8 | 6 | 3 | 7 | 2 | 4 ← y-Koordinate
- Man braucht also gar kein (aufwendiges) 2-dimensionales Array für den Spielzustand!
- Zweckmässig sind ferner  $n$  (globale!) boolean-Arrays als „abgeleitete Größen“ aus der Spielsituation:
  - `zeile[y]` == true: Zeile y ist bedroht
  - `dia1[k]` == true: Hauptdiagonale mit  $x+y=k$  ist bedroht ( $k=2,...,16$ )
  - `dia2[k]` == true: Nebendiagonale mit  $x-y+k$  ist bedroht ( $k=0,...,14$ )

```
static void test (int x) {
    for (int y=1; y<=8; y++)
        if (! (zeile[y] || dia1[x+y] || dia2[x-y+7])) {
            dame[x] = y;
            zeile[y] = true;
            dia1[x+y] = true;
            dia2[x-y+7] = true;
            if (x==8)
                test (x+1);
            else {
                for (int y=1; y<=8; y++)
                    System.out.println (dame[y]);
                    System.out.println ();
            }
        }
}
```

Ausgabe einer Lösung

- **Profil**, ob Position  $(x,y)$  bedroht ist
- **Ansatz:** Setze eine (einzigste) Dame in Spalte x. Löse dann das Problem rekursiv für das Brett aus den Spalten  $x+1, \dots, n$ . Dabei die Bedrohungen der Damen aus Spalten  $1, \dots, x$  berücksichtigen!
- **Beachte:** `y` ist eine lokale Variable jeder Methodeninstanz; die Zustandsvariablen `zeile`, `dia1` und `dia2` seien global (in der Klasse) definiert.

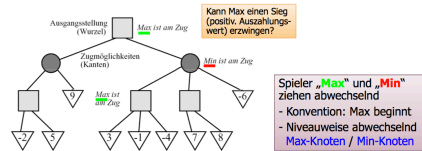
### 11 Spielbäume

**Spieltheorie:** Untersuchung des rationalen Verhaltens bei Konflikt- und Konkurrenzsituationen mehrerer Parteien. Jeder Spieler verhält sich dabei rational und ist bestrebt, seinen Gewinn zu maximieren.

**Endliche rein strategische 2-Personen-Spiele:** Bei endlichen Spiele ist vor allem das Ergebnis interessant. Die 2 Spieler treffen alle Entscheidungen selbst, wobei der Zufall keine Rolle spielt.

**Nullsummenspiel / vollständige Information:** So hoch wie ein Spieler gewinnt, verlieren die anderen. Es entsteht keine Win-Win-Situation. Der eigene Vorteil ist somit Nachteil des Gegners. Mit den Endsituationen ist für jeden Spieler eine Auszahlungsfunktion definiert. Alle Spieler wissen gleich viel und haben dieselben Informationen, keiner hat einen verdeckten Informationsvorsprung. Somit kann sich jeder Spieler in die Rolle des anderen versetzen.

**Spielbäume:**



Blätter beschreiben eine Endsituation und sind mit dem Wert der Auszahlungsfunktion für Max markiert. Das Spiel ist durch den zugehörigen Spielbaum vollständig beschrieben. Jeder Ast entspricht einem möglichen Spielverlauf.

**Strategiewahl:** Eine Strategie ist ein vollständiger Verhaltensplan, welche für jede Situation eine Handlungsvorschrift aufzeigt. Ein Spiel lässt sich mathematisch daher so auffassen:

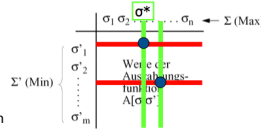
$$\Sigma = \{\sigma_1, \sigma_2, \dots, \sigma_n\}$$

ist die Strategiemenge für Max  
 $\Sigma' = \{\sigma'_1, \sigma'_2, \dots, \sigma'_n\}$  ist die Strategiemenge für Min

Bei gewählter Strategie, ist der Spielverlauf vollständig determiniert.

**Auszahlungsmatrix:** An der Stelle  $A[\sigma, \sigma']$  ist der jeweilige Gewinn für den eindeutigen Spielverlauf gespeichert.

|                 |  |             |         |             |                           |
|-----------------|--|-------------|---------|-------------|---------------------------|
|                 | $\sigma_1$   | $\sigma_2$  | $\dots$ | $\sigma_n$  | $\leftarrow \Sigma$ (Max) |
| $\Sigma'$ (Min) | $\sigma'_1$  | $\sigma'_2$ | $\dots$ | $\sigma'_m$ |                           |
|                 | Werte der Auszahlungsfunktion $A[\sigma, \sigma']$ |             |         |             |                           |



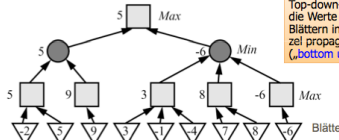
**Maximierung des Minimalgewinns:** Annahme: optimale Spielweise, vorsichtig und risikolos. Alle Strategiepaare werden betrachtet. Einer festen Gegenstrategie wird die Strategie

entgegengesetzt, die am meisten Gewinn einbringt. Der **garantierte Mindestgewinn G** für Max ist  $\max_i \min_j A[\sigma_i, \sigma'_j]$  und für Min:  $\min_j \max_i A[\sigma_i, \sigma'_j]$ . Die zugehörigen Strategien  $\sigma^*$ ,  $\sigma'^*$  heißen **optimale Strategien**. Das Paar bildet den Gleichgewichtspunkt. Sie wirken stabilisierend, da für keinen Spieler die Veranlassung besteht, davon abzuweichen.

**Minimax-Algorithmus:** Die optimale Funktion kann effizienter gefunden werden: Sei  $\gamma$  die Auszahlungsfunktion für Blätter, dann definieren den Minimaxwert  $v(k)$  eines Knotens  $k$  so:

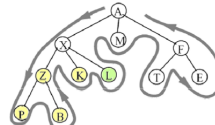
$$v(k) = \begin{cases} \gamma(k) & , \text{ falls } k \text{ ein Blatt ist} \\ \max\{v(n) \mid n \text{ ist direkter Nachfolger von } k\} & , \text{ falls } k \text{ innerer Max-Knoten ist} \\ \min\{v(n) \mid n \text{ ist direkter Nachfolger von } k\} & , \text{ falls } k \text{ innerer Min-Knoten ist} \end{cases}$$

Alternativ zum rekursiven Top-down-Ansatz können die Werte auch von den Blättern in Richtung Wurzel propagiert werden („bottom up“)



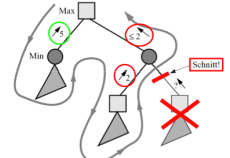
Die Wurzel enthält den Wert, den Max mindestens erreichen kann. Nach der optimalen Strategie wählt Max den grössten direkten Nachfolger, Min den kleinsten.

**Tiefensuche:** Ein Knoten wird erst erzeugt, wenn alle linken Geschwister und alle deren Nachkommen erzeugt wurden.



**Bestensuche:** Um schnell zu einem gesuchten Blatt zu gelangen, können Knoten einen Schätzwert erhalten, dann wird unter allen Geschwistern derjenige expandiert, der den besten Schätzwert hat. Man versuchte die Spielbäume möglichst schlank zu halten. Falsche Schätzungen können gute Ergebnisse irrtümlich abschneiden.

**Baumschnitte:** Mann kann oft Knoten abschneiden, die den Minimaxwert garantiert nicht beeinflussen. Ziel ist es, solche verzichtbaren Unterbäume möglichst früh abzuschneiden.



**Der  $\alpha$ - $\beta$ -Algorithmus:** Reduziert den Spielbaum systematisch durch Schnitte, aber liefert den gleichen Minimaxwert der Wurzel wie der eigentliche Minimax-Algorithmus. Beruht auf Tiefensuche, wobei Knoten nur dann expandiert werden, wenn sie den Minimaxwert beeinflussen.

Pseudocode:

```

int maxValue(Gamestate g, int alpha, int beta) {
    if cutofftest(g) return eval(g);
    for (GameState s=g.firstsucc; s!=g.lastsucc; s=s.nextsucc) {
        alpha = max(alpha, minValue(s, alpha, beta));
        if (alpha >= beta) break; //  $\beta$ -Schnitt
    }
    return alpha;
}

int minValue(Gamestate g, int alpha, int beta) {
    if cutofftest(g) return eval(g);
    for (GameState s=g.firstsucc; s!=g.lastsucc; s=s.nextsucc) {
        beta = min(beta, maxValue(s, alpha, beta));
        if (beta <= alpha) break; //  $\alpha$ -Schnitt
    }
    return beta;
}
    
```

*eval ist die statische Bewertungsfunktion für Spielstellungen*

*Denkübung: ist "value" die richtige Parameterübergabesemantik, oder doch eher "value-result" für alpha und beta?*

**Definition  $\alpha$ - $\beta$ -Schranken:**

- $\alpha$ -Schranke: Wert, den Max bei den bisher untersuchten Zügen auf jeden Fall erzielen kann.
- $\beta$ -Schranke: Wert, den Min bei den bisher untersuchten Zügen auf jeden Fall erzielen kann.
- $\alpha$ - $\beta$ -Schranken bilden zusammen ein Suchfenster  $(\alpha, \beta)$ .

### 12 Rekursives Problemlösen

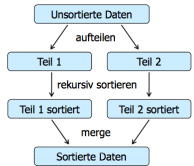
**Zeitkomplexität des Hanoi-Algorithmus:** Die Komplexität ist exponentiell mit  $t(n) = 2^n - 1$ . Diese Art von Algorithmus wird **inhärent ineffizient** genannt.

```

void hanoi(int gressse, int von, int nach) {
    if (gressse == 1)
        bewege(von, nach);
    else {
        hanoi(gressse-1, von, 6-von-nach);
        bewege(von, nach);
        hanoi(gressse-1, 6-von-nach, nach);
    }
}
    
```

**Divide et impera:** 1. Teile die Menge  $P$  in 2 Teilmengen  $P_1, P_2$ , sodass:  $P_1 \cup P_2 = P, P_1 \cap P_2 = \emptyset$ . 2. Löse das Problem für die beiden Teilmengen. 3. Vergleiche die Lösung, gebe das Richtige aus (z.B. Minima / Maxima einer Menge bestimmen).

**Voraussetzungen:** Das Problem muss beim Partitionieren einfacher bzw. kleiner werden. Man muss richtig partitionieren (keiner der beiden Teilmengen darf leer werden). Man muss aus den Teillösungen die Gesamtlösung einfach zusammenbauen können.



```
void mergesort(int li, re){
    if (...) {
        m = (li+re)/2;
        mergesort(li, m);
        mergesort(m+1, re);
        ...
    }
}
```

**Mergesort (top down rekursiv):**

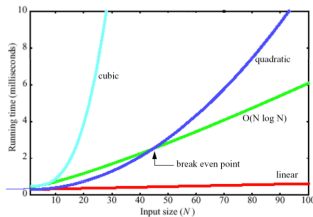
Zusammenfassen von 2 sortierten Folgen zu einer einzigen sortierten Folge. 1. Sortiere die erste Hälfte mit Mergesort. 2. Sortiere die zweite Hälfte mit Mergesort. 3. Beide Hälften mergen (Rekursionsabbruch bei Folgengröße 1). Mergesort benötigt also ca.  $n \cdot \log(n)$  Schritte.

**13 Komplexität von Algorithmen**

**Aufwand von Algorithmen:** Algorithmen brauchen Rechenzeit und die darin benutzten Datenstrukturen Speicher. Ziel ist es, den Ressourcenverbrauch zu minimieren. Der Problemmumfang wird mit  $n$  bezeichnet. Der Aufwand wird als  $f(n)$  bezeichnet. Beim Zeitaufwand wird von konstanten Faktoren und additiven Termen abstrahiert. Man unterscheidet insbesondere: *best case*, *average case* und *worst case*. Die Komplexität eines Problems ist der geringstmögliche Aufwand, der mit dem dafür besten Lösungsalgorithmus erreicht werden kann.

**Komplexitätsgrößenordnung:** Zweck ist die Angabe der Größenordnung der (Zeit-)Komplexität eines Algorithmus als Funktion der Eingabegröße  $n$ .

- Logarithmische Komplexität  $O(\log n)$  z.B. Binärsuche
- Lineare Komplexität  $O(n)$
- Quadratische Komplexität  $O(n^2)$  z.B. insertion sort
- Exponentielle Komplexität  $O(e^n)$  z.B. Hanoi

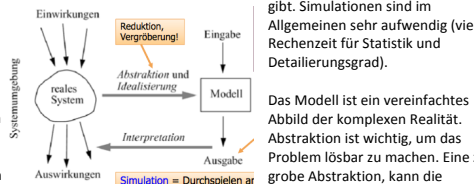


**Komplexitätsklassen:** Mit  $O(f)$  wird jeweils eine ganze Funktionsklasse bezeichnet.  $g = O(f)$  heisst somit eigentlich  $g \in O(f)$ .  $g = O(1)$  heisst:  $g$  ist beschränkt und überschreitet einen bestimmten Wert nicht. Wichtig ist auch die Klasse der polynomiellen Funktionen:  $POLY(n) = \cup_{p>0} O(n^p)$ .

**Komplexität von Sortieren:** Das Sortieren von  $n$  Elementen ist ein Problem mit Zeitkomplexität  $O(n \cdot \log n)$ . Mergesort ist grössenordnungsmässig also ein optimaler Algorithmus für das Sortierproblem. Es gibt also keinen „wesentlich“ Besseren.

**14 Simulation**

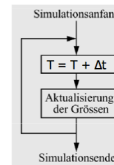
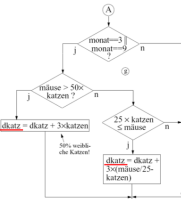
**Modelle und Modellierung:** Experimente werden anhand eines Modells berechnet, um Rückschlüsse auf die Realität zu ziehen. Wird an Problemen angewendet, für es keine eindeutige Lösung gibt.



Simulationen sind im Allgemeinen sehr aufwendig (viel Rechenzeit für Statistik und Detaillierungsgrad).

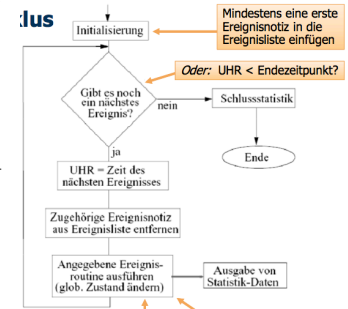
Das Modell ist ein vereinfachtes Abbild der komplexen Realität. Abstraktion ist wichtig, um das Problem lösbar zu machen. Eine zu grobe Abstraktion, kann die Lösung aber verfälschen. Zwecke sind z.B. Optimierungen, Prognosen, Animationen oder Theoriebildungen. Angewendet wird es, weil eine direkte Anwendung in der Realität nicht möglich ist.

**Zeitgesteuerte, synchrone Simulation:** Zum simulierten Modell gehört auch eine Simulationsuhr, die die aktuelle Zeit des Modells angibt. Pro Simulationsschritt wird die Uhr um eine festes  $\Delta t$  erhöht. Ist  $\Delta t$  zu klein, geht die Simulation zu langsam voran, umgekehrt wird die Simulation zu ungenau, was zu einem Diskretisierungsproblem wird.



Was real in  $[T, t + \Delta t]$  geschieht, wird erst am Ende der „Epoche“, zum Zeitpunkt  $T, t + \Delta t$ , in der Simulation wirksam. D.h., dass Zustandsänderungen frühestens in der nächsten Epoche Auswirkung zeigt. Zur Planung solcher Auswirkungen und Regelungen helfen solche Flussdiagramme.

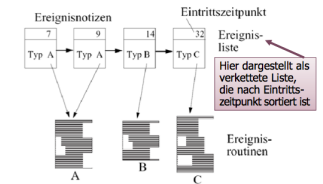
**Ereignisgesteuerte Simulation:** Die Grundannahme ist, dass Zustände abschnittsweise konstant bleiben, d.h. zwischen 2 Ereignissen passiert nichts. Die Simulationszeit springt also von Ereignis zu Ereignis. Jedes Ereignis hat einen Eintrittszeitpunkt und bewirkt schlagartig eine Zustandsänderung. Es können wieder Flussdiagramme zur Veranschaulichung erstellt werden.



**Quasi-Parallelismus:** In der Realität gleichzeitig ablaufende Aktivitäten werden in der Simulation „stückweise“ sequentialisiert. Durch die Auflösung in Ereignisse werden Aktivitäten zeitlich verzahnt. Die Modellierungskunst besteht darin, die Aktivitäten der Realität so in Ereignisse aufzulösen, dass die Wechselwirkung zwischen den Aktivitäten auf die Ereignisse beschränkt bleiben, die Ereignisse sich korrekt gegenseitig einplanen, die zugehörigen Ereignisroutinen die Zustandsänderung des Modells korrekt wiedergeben und das Gesamtverhalten die Realität adäquat widerspiegelt.

**Ereignisliste als abstrakter Datentyp:**

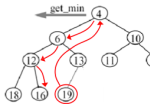
Die Ereignisliste muss nicht als verkettete Liste realisiert sein. *Insert* fügt neue Ereignisnotizen hinzu, *get\_min* soll die Ereignisnotiz mit kleinstem Zeitstempel aus der Liste entfernen. Eine Datenstruktur mit diesen beiden Operationen heisst „priority queue“. Die *Heap*-Datenstruktur benötigt für beide Operationen nur  $O(\log n)$ .



**15 Heaps**

Heap ist ein ordentlicher Binärbaum, wo alle Niveaus ausgefüllt sind, mit Ausnahme des letzten. Für alle Knoten  $k \neq$  Wurzel gilt, dass der Wert des Vorgängers kleiner ist als der Wert von  $k$ .

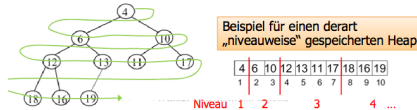




**Implementierung: get-min:** 1. Wurzel entfernen.  
 2. Letzten Knoten des untersten Niveaus an die Wurzelposition setzen. 3. Neue Wurzel so weit wie möglich nach unten sinken lassen: Mit kleinerem der beiden Nachfolger vertauschen.

**insert:** 1. Als neues Blatt auf unterstem Niveau einfügen. 2. Soweit wie möglich nach oben wandern lassen. Iterativ mit Vorgänger vertauschen, falls dieser grösser.

Den Heap kann man als Array speichern. Nachfolger  $2k, 2k + 1$ .



Beispiel für einen derart „niveaueiseweise“ gespeicherten Heap

Als neues Blatt auf unterstem Niveau einfügen.  
 Soweit wie möglich nach oben wandern lassen: Iterativ mit Vorgänger vertauschen, wenn dieser grösser.  
 N bezeichnet die Anzahl der gespeicherten Elemente  
 Nur wenn  $x \geq 0$ : Über "Trick", damit Schleife immer verlassen wird  
 Wird evtl. abgerundet  
 Pfad hochwandern...

```
void insert (int x) {
    int k = ++N;
    a[k] = x;
    while (a[k/2] >= x) {
        k = k/2;
    }
    a[k] = x;
}
```

```
int get_min() {
    int k = 1; int j; int x = a[1];
    a[1] = a[N--];
    int v = a[1];
    while (k <= N/2) {
        j = k + k;
        if (j < N && a[j+1] < a[j])
            j++;
        if (v <= a[j])
            break;
        a[k] = a[j];
        k = j;
    }
    a[k] = v;
    return x;
}
```

**Heapsort:** 1.  $n$  Elemente (der unsortierten Folge) einzeln einfügen. 2.  $n$  mal *get\_min* auf den Heap anwenden. Dies ist ein Sortierverfahren mit  $O(n \log n)$  Worst-Case-Zeitkomplexität. Man kann den Heap im Array selbst aufbauen, indem der Heap von links heranwächst, während nacheinander Elemente des unsortierten Teils entfernt werden:

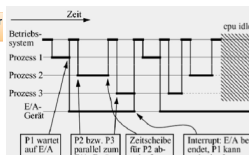
**Phase 1** Heap aus bereits bearbeiteten Elementen Unsortierte Resteingabe

Anschließend wird der Heap schrittweise abgebaut und das jeweils entfernte Element an eine im freigeräumten Bereich heranwachsende sortierte Folge angefügt:

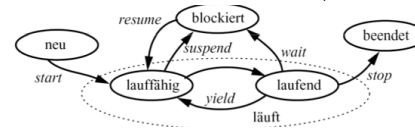
**Phase 2** Rest-Heap (mit get\_min abgebaut) Bereits sortierter Teil

### 16 Parallele Prozesse und Threads

**Prozesse und Betriebsmittel:** Es kann gleichzeitig mehrere Prozesse (Programm in Ausführung) als verschiedene Instanzen des gleichen Programms geben. Der Kontext eines Prozesses umfasst: aktuelle Stelle, Inhalt der CPU-Register, Werte aller Variablen, Inhalt des Laufzeitstacks, Zustand zugeordneter Betriebsmittel. Ein Prozess benötigt Betriebsmittel („Ressourcen“). Sie werden durch das Betriebssystem verwaltet (Terminieren, Ressourcenverbrauch, usw.).



**Multitasking:** quasi-gleichzeitiges Ausführen mehrerer Prozesse. Das Multiplexen der CPU entspricht einem time-sharing der einzelnen Prozesse. Somit laufen die Prozesse eigentlich sequentiell, werden aber als gleichzeitig wahrgenommen. Der Ablauf ist nicht reproduzierbar.



**Prozesszustände:** Ein Prozess kann entweder blockiert sein, oder laufen. Zu einem Zeitpunkt ist stets nur ein einziger Prozess tatsächlich laufend, die lauffähigen warten darauf, ein wenig CPU-Zeit zu bekommen. Der Zustandswechsel zwischen lauffähig und laufend wird vom Scheduler vorgenommen.

**Prozesskontrollblock:** Für jeden Prozess wird ein Kontrollblock angelegt, der alle notwendigen Informationen enthält. Wird der laufende Prozess unterbrochen, muss der aktuelle Kontext des Prozesses gesichert werden (Programmzähler, Inhalt der Register, usw.). Der zu sichernde Prozesszustand ist recht umfangreich. Ein Kontextwechsel ist relativ teuer.

**Multithreading:** Threads sind parallele Kontrollflüsse, die nicht gegeneinander abgeschottet sind und sich gemeinsame Ressourcen teilen. Ein Kontextwechsel ist hier viel effizienter (kein Adressraumwechsel, usw.). Man kann also quasi-gleichzeitig mehrere Vorgänge innerhalb einer einzigen Anwendung erledigen.

**Programmstruktur eines Threads:**

```
- void start()
- void suspend()
- void stop()
- void resume()
- void wait()
- void yield()
```

Die Klasse `java.lang.Thread` beinhaltet:

```
- void sleep(long millis) // blockiert einige ms
- void join() // Synchronisation zweier Threads
- int getPriority()
- void setPriority(int prio)
- void setDaemon(boolean on)
```

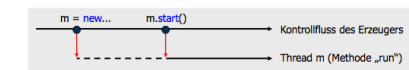
Jeder Thread muss eine `void`-Methode `run()` enthalten: Typisches Gerüst:

```
class MyThread extends Thread {
    int myNumber;
    public MyThread(int number) { // Konstruktor
        myNumber = number;
    }
    public void run() {
        // hier die Anweisungen des Thread
    }
    // hier weitere Methoden
}
```

**Erzeugen eines Threads:**

```
MyThread m = new MyThread(5);
m.start();
```

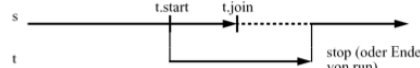
Mit dieser Nummer identifizieren wir einen Thread individuell  
 Damit kann man auf den Thread zugreifen und diesen kontrollieren (z.B. `m.suspend()`);



Mit einer anonymen Erzeugung `MyThread(5).start()`; gibt man jegliche Kontrolle ab.

**Thread-Steuerung:** Ein Thread läuft solange, bis die `run`-Methode zu Ende ist oder `stop()` aufgerufen wird. Derweil kann ein Thread *sich selbst*: `yield()` (Übergang von laufend zu lauffähig), `sleep()` (wie `suspend`, mit resume nach gegebener Zeit), `suspend()`, `stop()`, `setPriority()`. Ein Thread kann einen anderen Thread: `start()`, `suspend()`, `resume()`, `stop()`, `setPriority()`. Man beachte, dass `stop`, `suspend`, `resume` zu unsicheren Programmen führen kann.

**Thread-Ende:** Das Objekt eines beendeten Threads existiert weiter und kann mit start wieder neu loslaufen. Soll auf die Beendigung eines anderen Threads gewartet werden, verwendet man die Methode `join()`:



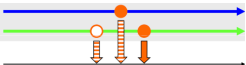
Nach `t.join()` ist in jedem Fall garantiert, dass `t` beendet ist.

**Thread-Scheduling:** Planvolle Zuordnung der CPU an die einzelnen Threads. Eine genaue Scheduling-Strategie ist in Java nicht standardisiert. Der Scheduler selbst sollte mit höchster Priorität laufen.

**Prioritäten:** Ein Thread-Scheduler soll Threads mit höherer Priorität bevorzugen. Wird ein höher-prioritärer Thread lauffähig, wird sofort dieser laufend gemacht und der vorige suspended.

**Schwierigkeiten:** Eine Endlosschleife in einem Thread kann unter Umständen das ganze System blockieren. Bei Prozessoren mit mehreren CPUs könnten entsprechend viele Threads echt gleichzeitig ausgeführt werden. Das Programmieren und Debuggen von Threads ist schwierig.

**Race-Conditions:** Threads kommunizieren über gemeinsame Variablen. Dabei kann es zu unterschiedlichen Ergebnissen kommen, je nachdem, welcher Thread zuerst oder zuletzt auf eine Variable zugreift.



**Relative Atomarität:** Atomare Folge von Operationen: Während die Folge ausgeführt wird, werden keine anderen Operationen quasi-gleichzeitig ausgeführt. Wenn die CPU mit der ersten Operation der atomaren Folge beginnt, arbeitet sie diese bis zur letzten ab, ohne zwischendrin etwas anderes zu tun. Unterbrechungen sind höchstens zwischen atomaren Folgen erlaubt. Unkritische Dinge könnten aber parallel zur atomaren Folge ausgeführt werden. Diese Begriffe, wie atomar und unkritisch sind jedoch stark relativ.

**Inkonsistenzen:** Durch die Nicht-Atomarität von Anweisungsfolgen kommt es bei paralleler Ausführung leicht zu unerwünschten Effekten. Dafür sind Unterbrechungssperren notwendig.

**Kritischer Abschnitt:** Folge von Anweisungen, die bezüglich anderen entsprechenden kritischen Abschnitten wechselseitig ausgeschlossen ist. D.h. während ein Thread im kritischen Abschnitt ist, darf kein anderer Thread einen entsprechenden kritischen Abschnitt betreten. Höchstens einer hat also die Erlaubnis. In einem kritischen Abschnitt werden diejenigen elementaren Operationen ausgeführt, die ungestört als Ganzes ausgeführt werden müssen. Es gibt 3 Anforderungen an solch einen kritischen Abschnitt: 1. *Safety*: Ein Prozess in kritischem Abschnitt, kein anderer. 2. *Liveness*: Wenn kein Prozess im kritischen Abschnitt ist, aber einige wollen, kommt schliesslich einer in den kritischen Abschnitt. 3. *Fairness*: Ein sich bewerbender Prozess darf nicht beliebig oft von anderen übergangen werden.

```

synchronized (xxx) {
    // Anweisung 1
    ...
    // Anweisung n
}
    
```

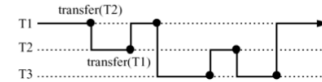
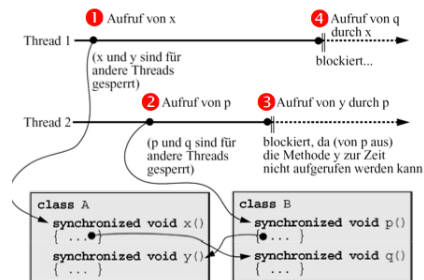
**Synchronized:** Bei Java wird ein kritischer Abschnitt durch eine in {}-geklemmte Anweisungsfolge mit vorangestelltem Schlüsselwort `synchronized` spezifiziert.

```

synchronized void update (int betrag) {
    konto = konto + betrag;
    System.out.println(konto);
}
    
```

Alle bezüglich des gleichen Sperrobjekts synchronisierten kritischen Abschnitte schliessen sich wechselseitig aus. Es können auch ganze Methoden mit `synchronized` gekennzeichnet werden.

**Deadlock-Problem:** Im Beispiel: Thread 1 wartet auf Freigabe von B durch Thread 2 und Thread 2 wartet auf Freigabe von A durch Thread 1 → Deadlock.



**Atomarer Kontrolltransfer:** Bei Nutzung von Threads taucht oft

folgendes weitere Problem auf: Es soll (abwechslnd) immer nur einer von  $n$  Threads laufen. Jeder Thread soll an einer gewissen Stelle die Kontrolle an einen bestimmten anderen Thread transferieren. Wenn die Kontrolle zurücktransferiert wird, dann soll genau an dieser Stelle weitergemacht werden. Lösungen mit `suspend/resume` oder mit `synchronized` führen schnell zu Deadlocks. Eine mögliche Lösung ist mit `wait/notify` möglich.

**Anhang**

**Java-Bytecode:**

- iconst\_m1**: Push the integer -1 onto the stack.
- iconst\_0, ... iconst\_5**: Push the integer 0, ..., 5 onto the stack.
- iload\_index**: The value of the local variable at index in the current Java frame is pushed onto the operand stack.
- istore\_index**: Local variable index in the current Java frame is set to value.
- nop**: Do nothing.
- ipush byte**: Push one-byte signed integer.
- pop**: Pop top stack word from the stack.
- iadd**: Value1 and value2 must be integers. The values are added and replaced on the stack by their integer sum.
- imul**: ...replaced on the stack by their integer product.
- vindex**: die Variablen eines „frames“ sind durchnummeriert; vindex ist dabei die Nummer „index“ einer Variablen

**Komplexitätsanalyse:** Beispiele:

```

while (n >= 1) n = n/2;    => O(log(n))

for (int i=0; i<n; i++)
    for (int j=0; j<i; j++)
        a++;

=> sum_{i=0}^n sum_{j=0}^i 1 = 1 + 2 + ... + (n^2 - 1) + n^2 => O(n^2)
    
```

**Laufzeitanalyse:**  $O(2^n) \leftrightarrow M_1$  mit gegebener Effizienz. Berechnen der Menge bei 3facher Effizienz:

$$2^{M_1} = T_1 \Rightarrow 2^{M_1'} = 3T_1 \Rightarrow \log_2(3T_1) = M_1'$$

$$\Rightarrow \log_2(3 \cdot 2^{M_1}) = M_1' = \log_2(3) + M_1 \cdot \log_2(2) \approx M_1$$