



(b) (15%) Implementa el mètode privat

```
// Pre: cert
// Post: retorna un apuntador al primer node que conté x
// en la cadena de nodes que comença a p, o nullptr
// si no hi ha cap node a partir de p que contingui x
static node_llista* search(node_llista* p, const T& x);
```

(c) (25%) Implementa el mètode públic

```
// Pre: cert
// Post: insereix la llista l2 just davant de la primera
// aparició de l'element x en el p.i. si x està present,
// o al final del p.i. si x no està present; en qualsevol cas
// la llista l2 queda buida, i el punt d'interès del p.i.
// queda inalterat
void splice(const T& x, Llista& l2);
```

Per exemple, si tenim les llistes  $l1 = [3, 7, -2, 5, 0, 7]$  i  $l2 = [3, 4, 3, 4]$  llavors després de la crida `l1.splice(7, l2)` tindrem  $l1 = [3, 3, 4, 3, 4, 7, -2, 5, 0, 7]$  i  $l2 = []$ . Si la crida hagués estat `l1.splice(8, l2)` llavors, un cop acabada la crida, tindríem  $l1 = [3, 7, -2, 5, 0, 7, 3, 4, 3, 4]$  i  $l2 = []$ . Si  $l1 = []$  i  $l2 = L2$  aleshores després de la crida `l1.splice(x, l2)` tindrem  $l1 = L2$  i  $l2 = []$ , siguin quins siguin el valor de  $x$  i els continguts de  $l2$ .

Es valorarà l'eficiència de la solució proposada. La teva solució no pot utilitzar memòria extra (a part de variables auxiliars senzilles com ara booleans o apuntadors) i no ha de crear ni destruir nodes. Pots suposar que els operadors Booleans `==` i `!=` entre objectes de la classe `T` estan definits.

Vigila que la teva solució tracti adequadament, a més dels que ja apareixen en els exemples, la resta dels casos extrems, com ara que la llista  $l2$  sigui una llista buida, o que la llista  $l2$  s'hagi de transferir just davant del primer element de la llista implícita.

---

**SOLUCIÓ:**

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

2. (50%) Considerem la següent classe `Arbre`:

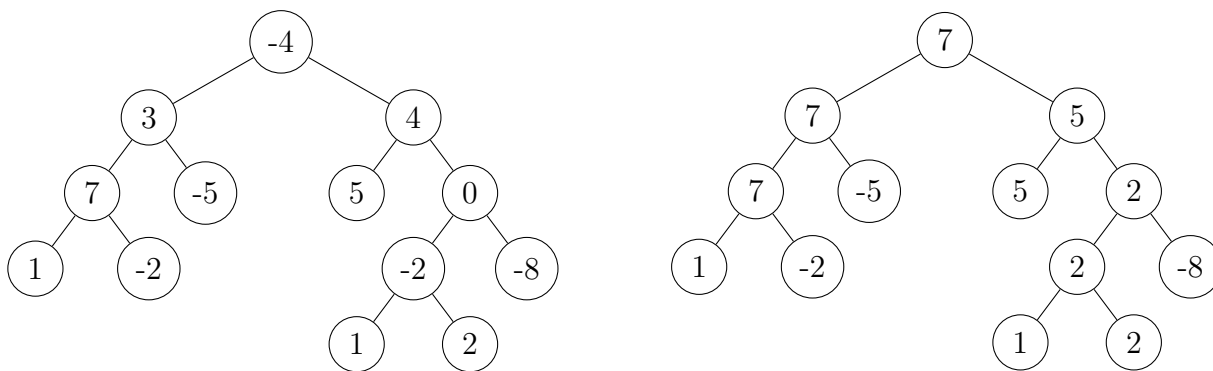
```

template <class T>
class Arbre {
public:
    ...
    // Pre: el p.i. no és buit i tot node té exactament zero
    //       o 2 fills no buits.
    // Post: retorna l'arbre de màxims corresponent al p.i.
    //       (s'explica a continuació)
    Arbre arbre_maxims();
    ...
private:
    struct node_arbre {
        T info;
        node_arbre* segE;
        node_arbre* segD;
    };
    node_arbre* primer_node;
    // altres operacions que pots afegir com a auxiliars
    // d'arbre_maxims
};

```

que representa a un arbre binari d'Ts, mitjançant un únic apuntador (`primer_node`) a l'arrel de l'arbre.

Implementa el mètode `arbre_maxims` que torna un `Arbre` amb idèntica estructura que el paràmetre implícit i on cada node conté el màxim dels nodes del subarbre corresponent en l'arbre original. Per exemple si `a` és l'arbre a la part esquerra de la figura, aleshores `a.arbre_maxims()` retorna l'arbre de la part dreta.



Es valorarà l'eficiència de la teva solució. El mètode `arbre_maxims` ha de tenir cost lineal respecte al nombre de nodes de l'arbre implícit. Pots assumir que tots els operadors Booleans de comparació (`<`, `<=`, `>`, ...) entre objectes de la classe `T` estan definits.

---

**SOLUCIÓ:**