

ALGORYTMY

SORTOWANIA

Wykresy zależności algorytmów od zbiorów danych i operacji	3
Według rozkładu danych	3
Według czasów obliczeń	5
Według średniej ilości wykonywanych operacji	7
Tabela złożoności obliczeniowej	10
Wnioski	11
Insertion Sort	11
Merge Sort	11
Heap Sort	11
ShellSort	12
QuickSort	12
Informacje dodatkowe	12

Wykonanie

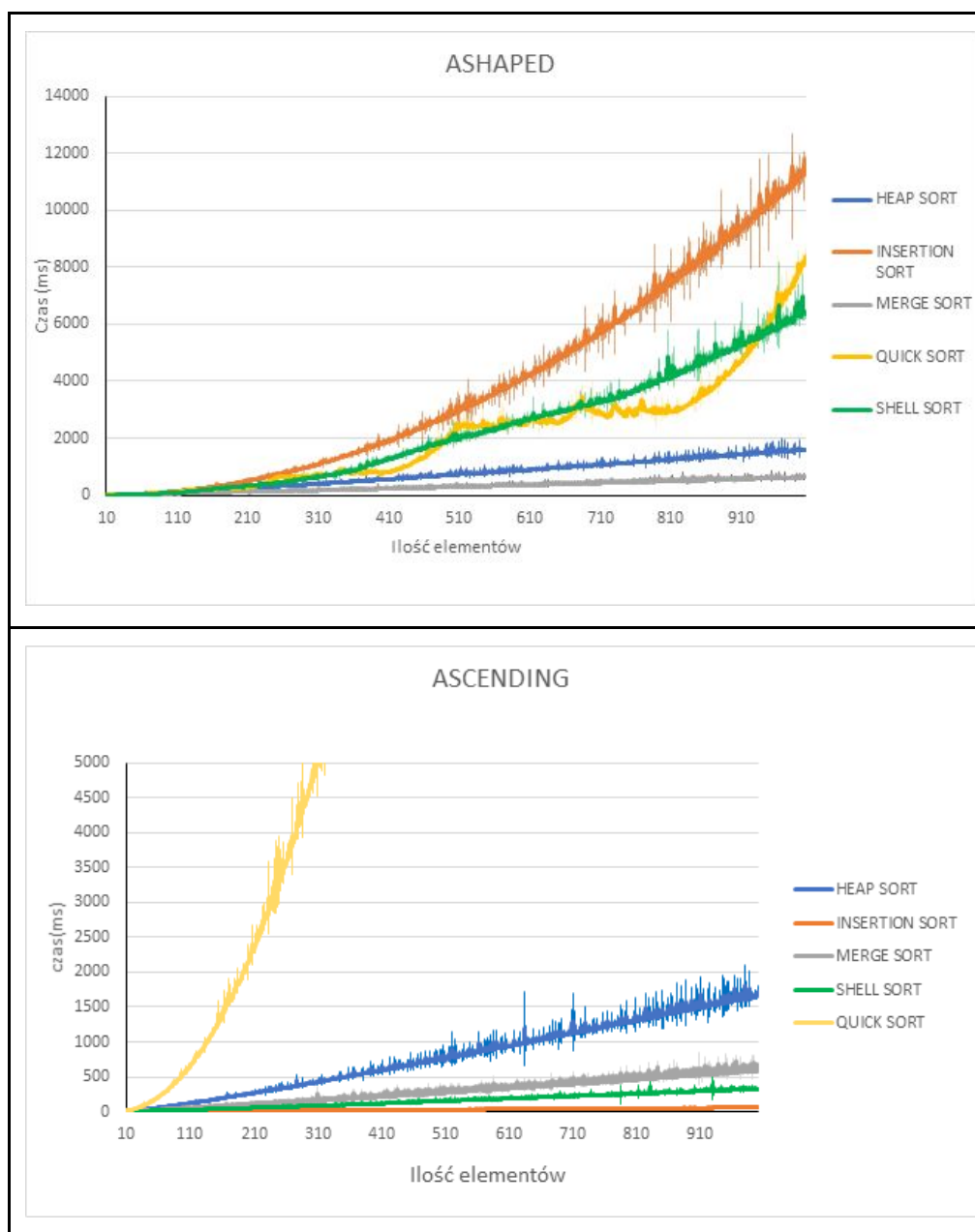
Adrian Madajewski 145406

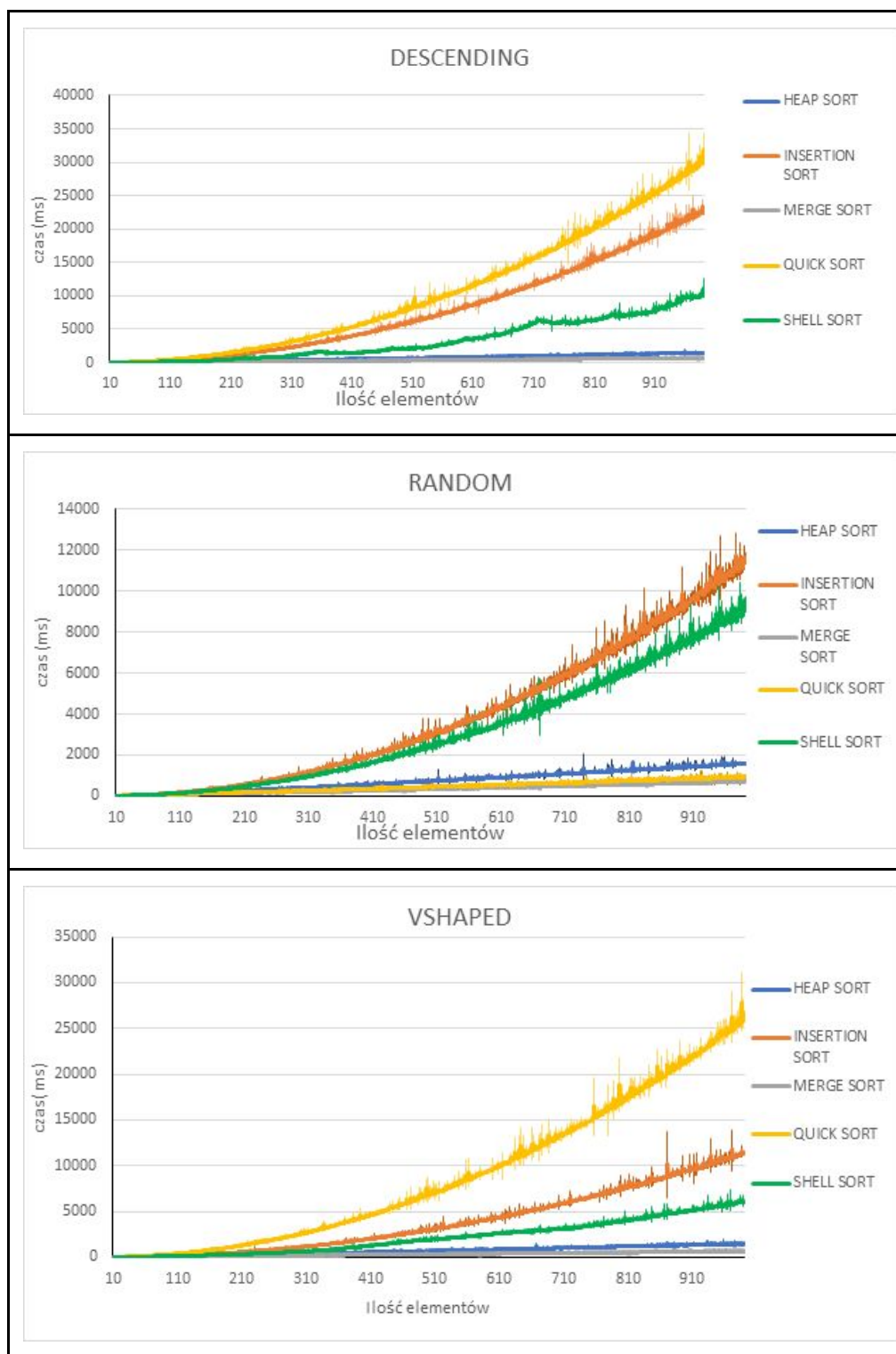
Michał Kwarta 145192

1. Wykresy zależności algorytmów od zbiorów danych i operacji

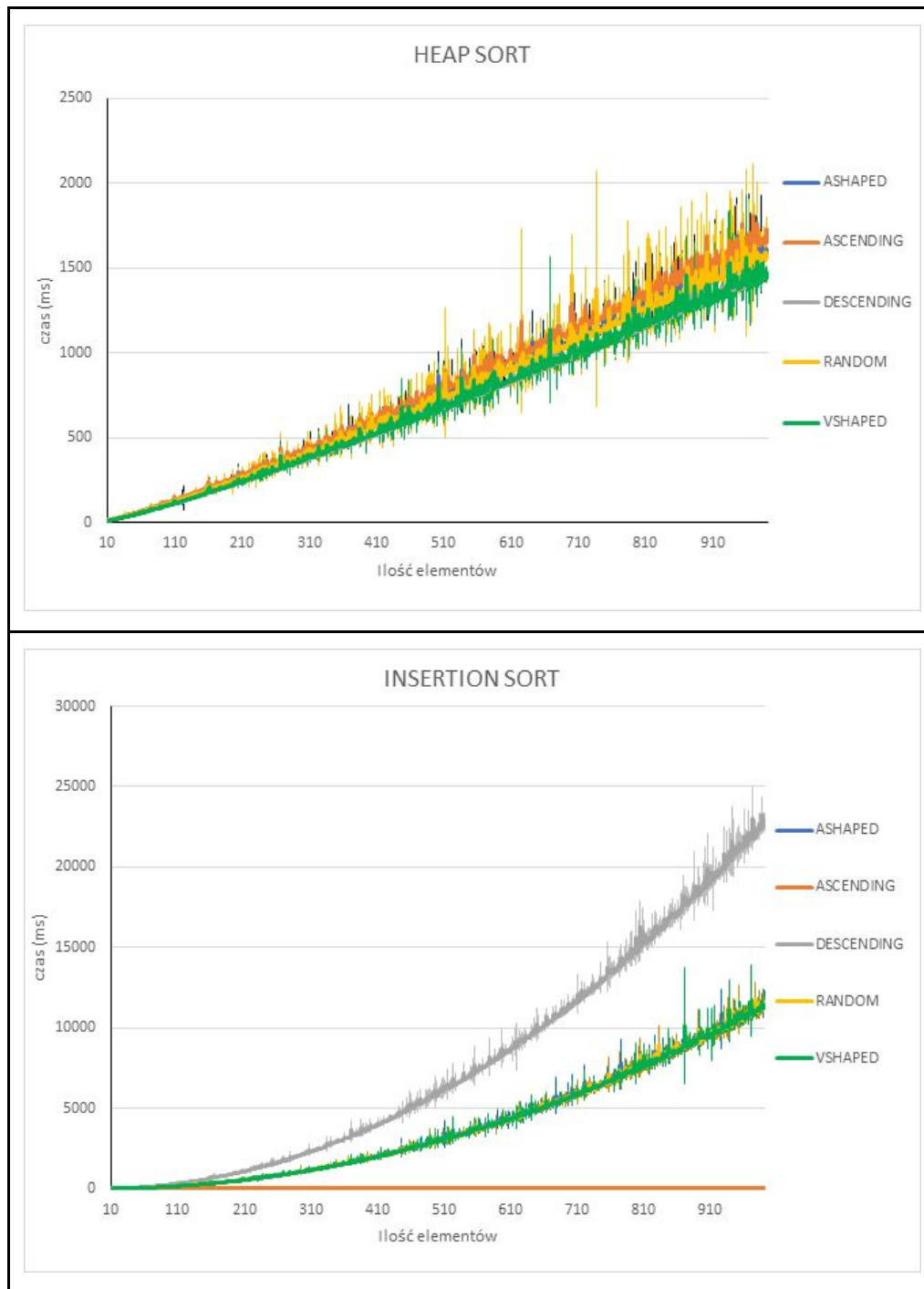
Prezentowane dane są wynikiem symulacji dla każdego zbioru danych: rosnących, malejących, a-kształtnych, v-kształtnych i losowych. Porównywany czas algorytmów jest wyrażony w mikrosekundach, a zakres wielkości danych wynosił od 10 elementów do 1000 elementów. Dostęp do arkusza z danymi znajduje się na końcu dokumentu.

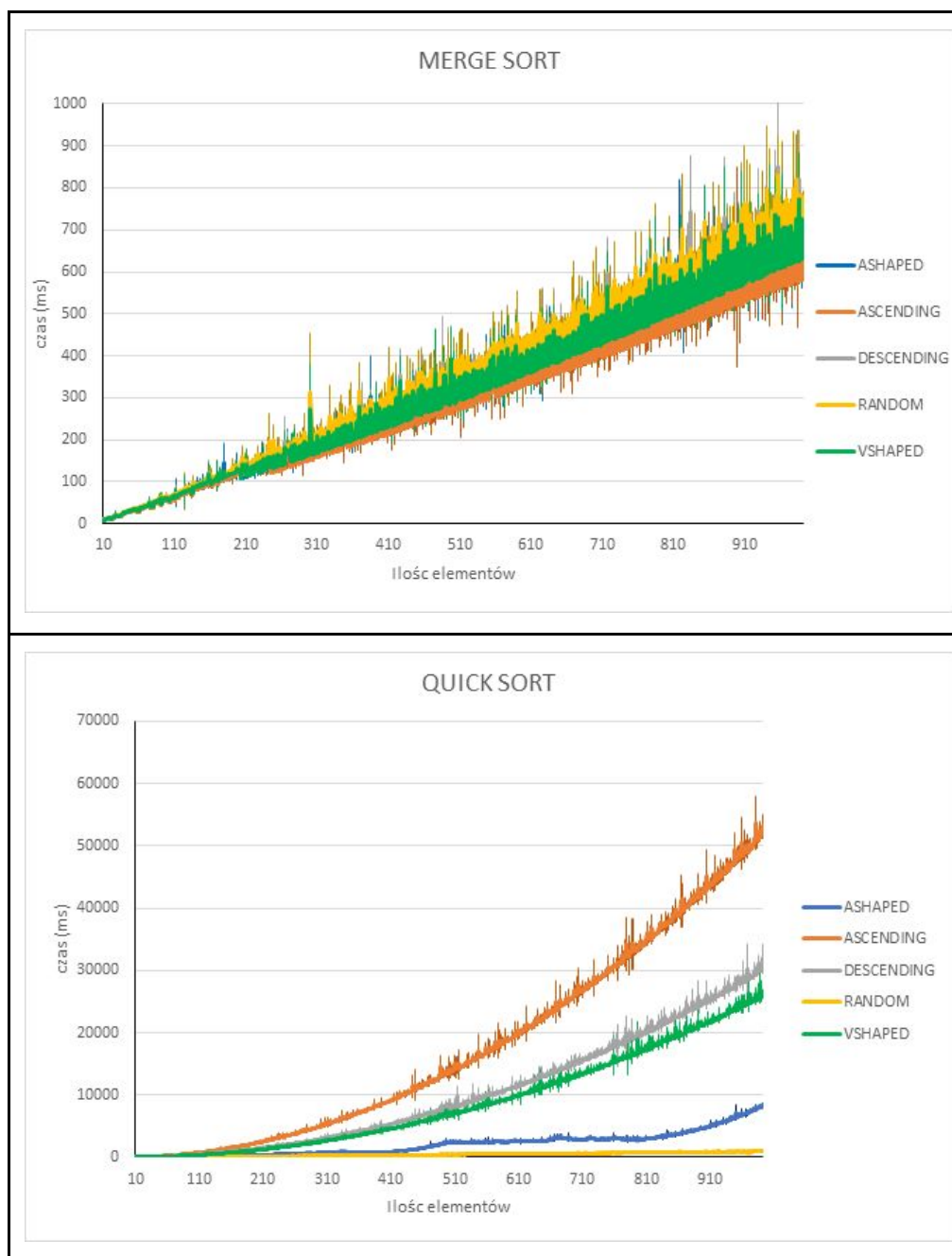
1.1. Według rozkładu danych

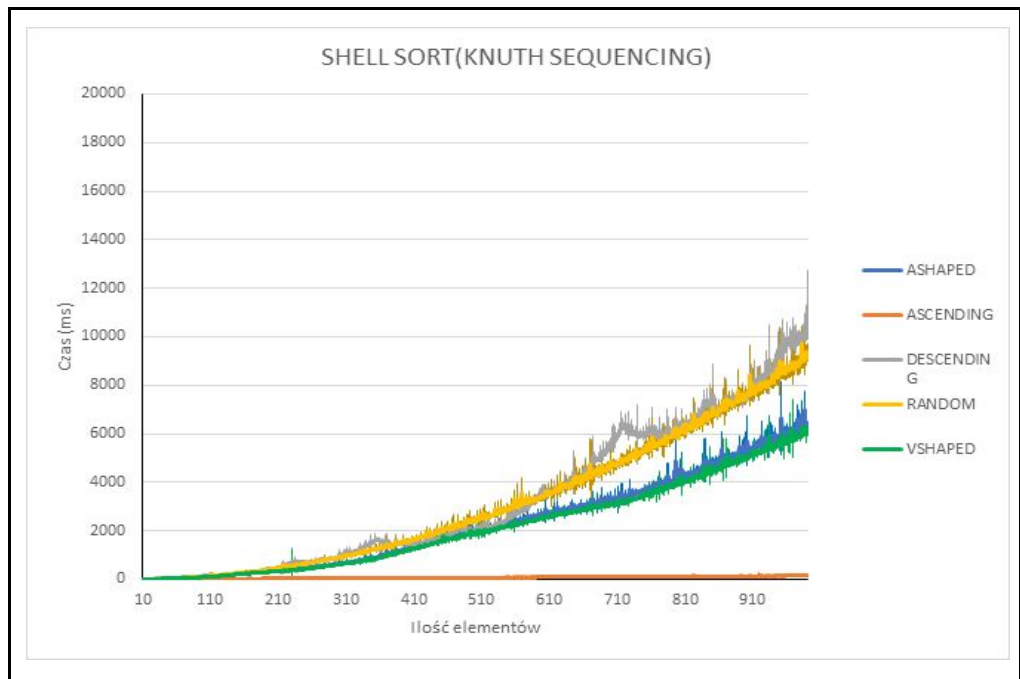




1.2. Według czasów obliczeń

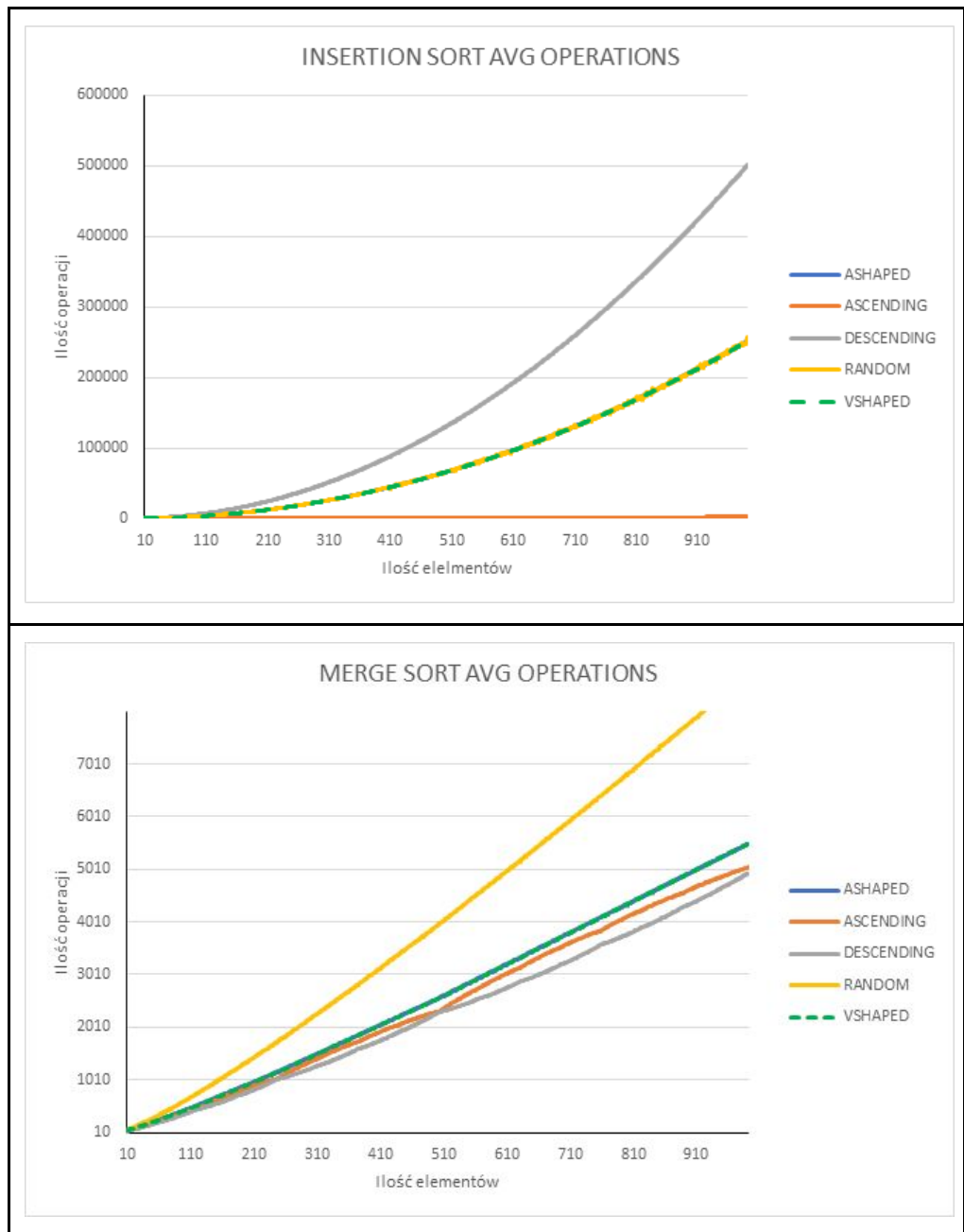


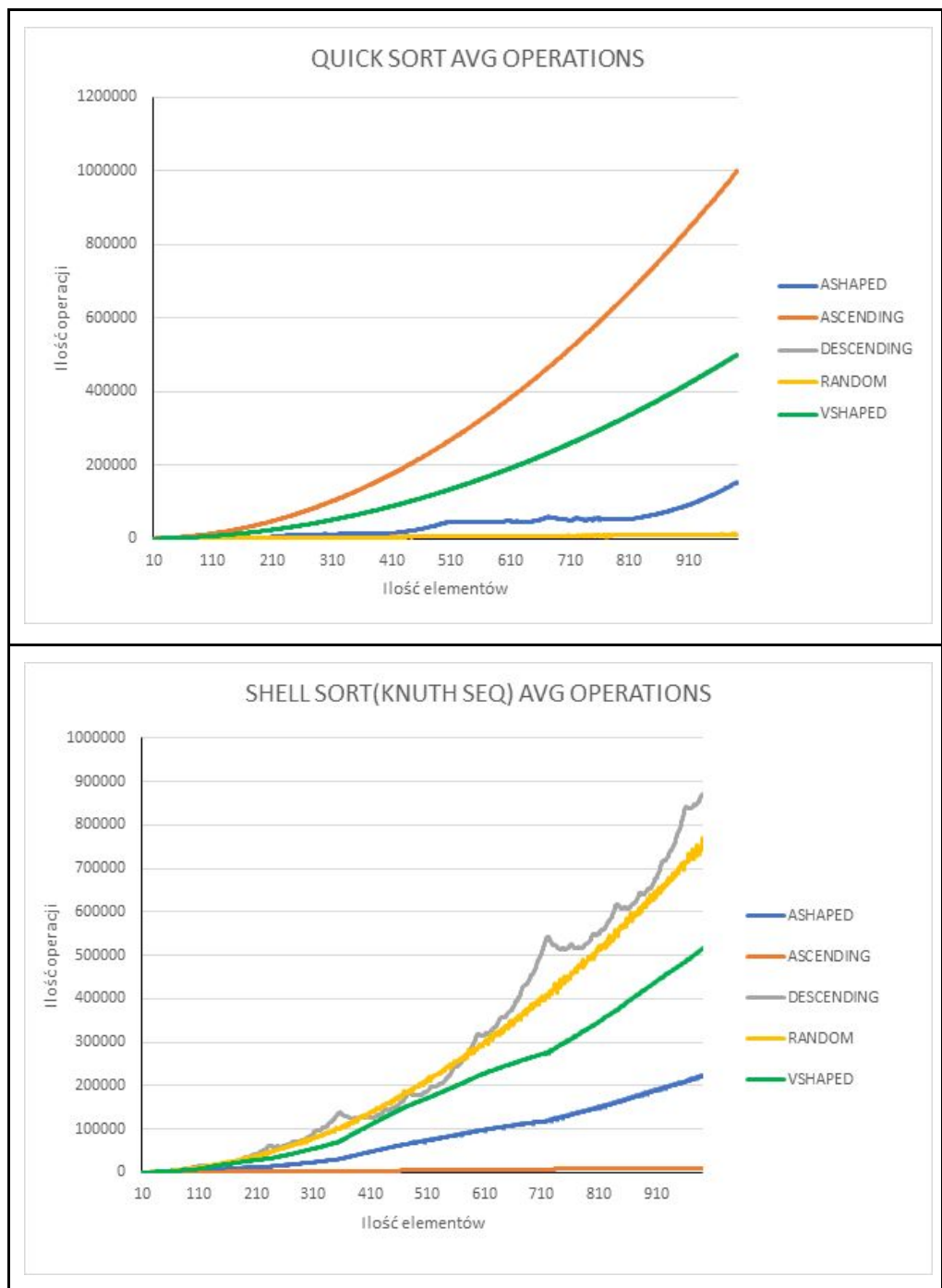




1.3. Według średniej ilości wykonywanych operacji







2. Tabela złożoności obliczeniowej:

Algorytm	Złożoność obliczeniowa	
Insertion Sort	optymistyczna	$O(n)$
	średnia	$O(n^2)$
	pesymistyczna	$O(n^2)$
Merge Sort	optymistyczna	$O(n \cdot \log n)$
	średnia	$O(n \cdot \log n)$
	pesymistyczna	$O(n \cdot \log n)$
Heap Sort	optymistyczna	$O(n \cdot \log n)$
	średnia	$O(n \cdot \log n)$
	pesymistyczna	$O(n \cdot \log n)$
Shell Sort przyrosty Knutha	optymistyczna	$O(n^{1,14})$
	średnia	$O(n^{1,14})$
	pesymistyczna	$O(n^{1,15})$
Quick Sort pivot - ostatni element	optymistyczna	$O(n \cdot \log n)$
	średnia	$O(n \cdot \log n)$
	pesymistyczna	$O(n^2)$

3. Wnioski

3.1. Insertion Sort

Złożoność optymistyczna występuje tylko dla elementów już uporządkowanych (ascending), natomiast taka sytuacją zdarza się prawie nigdy co czyni algorytm mało wydajnym w porównaniu do innych metod. Ze względu na złożoność typową tego algorytmu - $O(n^2)$ - w przypadku średnim i pesymistycznym - gdzie w tym ostatnim zbiór jest posortowany odwrotnie. Z wykresów zauważamy też że jest to najmniej wydajny algorytm sortowania. Przeprowadzone testy potwierdzają zależność operacji porównania i zamiany elementów do przedstawionych na wykresach czasów wykonywania.

3.2. Merge Sort

Implementacja MergeSorta czyni go jednym z najbardziej odpornym na dane algorytmem sortowania. Z wykresów widzimy, że algorytm wykonuje się w prawie identycznych czasach bez względu na podane dane. Ilość operacji porównania również jest niemalże taka sama, z wyjątkiem danych losowych, gdzie wykres przewyższa każdy inny. Wynika to z dużej losowości dzielonych zbiorów na podzbiory losowe. Sam algorytm jest jednym z najwydajniejszych algorytmów sortowania w porównaniu do reszty. Przeprowadzone testy potwierdzają zgodność szybkości wykonania oraz ilość przeprowadzanych operacji z jego złożonością.

3.3. Heap Sort

Algorytm HeapSort jest również jednym z najszybszych algorytmów sortowania ze względu na pracę in situ (w miejscu), przez co nie wymaga tworzenia dodatkowego zbioru danych. Składa się z dwóch etapów - walidacji kopca, która jest jedynie zależna od wielkości zbioru danych oraz samego algorytmu sortowania - przez tworzenia kopca rosnącego. Wynika z tego, że tak samo jak w przypadku Mergesorta algorytm jest niezależny od danych wejściowych - jednak dla niektórych wykonuje się wolniej od chociażby QuickSorta, natomiast przewyższa go w przypadku pesymistycznym.

3.4. ShellSort (z przyrostami Knutha)

ShellSort jest pewną modyfikacją sortowania przez wstawianie. Idea działania algorytmu polega na sortowaniu najpierw elementów leżących daleko od siebie dążąc do coraz to lepszego uporządkowania. Zasadniczo jest wydajniejszy niż algorytm InsertionSort wykonując dodatkowo mniej operacji. Jest algorytmem zależnym od implementacji ustalonych przyrostów - dla innego ich doboru możemy otrzymać zdecydowanie lepsze rezultaty.

3.5. QuickSort (pivot = ostatni element ciągu)

Algorytm QuickSort jest wydajnym algorytmem sortowania z wyjątkiem przypadku pesymistycznego gdzie dane są posortowane malejąco - skutkuje to tym, że w bieżącej implementacji podział rekurencyjny danych jest niekorzystny, ponieważ dzieli się zawsze na jednoelementowy i resztę. Słabo radzi sobie też z danymi V-kształtnymi ze względu na dużą liczbę przeprowadzanych podziałów i niekorzystnym rozstawieniu elementów po wybraniu pivotu.

4. Informacje dodatkowe

[strona github z kodami źródłowymi](#)

[link do arkusza z danymi](#)

Platforma testowa:

procesor:	Intel i7 7700k 4.2 GHz
ram:	8 GB RAM DDR4 CL16
karta graficzna:	geforce gtx 1060 6gb
system operacyjny:	windows 7 64-bit
płyta główna:	MSI Z270-A PRO
dysk:	HDD 1000 GB