

# Algoritmi ricorsivi

## Tecnica *Dívide et Impera*

*Idi di marzo 2022 d. C.*

# Punto della situazione

Corso di Progettazione di Algoritmi:

## **Analisi e progettazione di algoritmi**

Abbiamo acquisito alcuni strumenti per effettuare l'**analisi** asintotica di algoritmi (non ricorsivi).

Cominceremo a vedere una prima tecnica di programmazione: la tecnica del **Divide-et-Impera** che produce **algoritmi ricorsivi**. Che già conoscete...

Cominciamo riprendendo gli algoritmi ricorsivi con un esempio classico: il calcolo del fattoriale

# Funzioni definite per ricorsione: il fattoriale

Supponiamo di voler calcolare il fattoriale di  $n$ .

Partiamo dalla sua definizione:

$$n! = n \cdot \underbrace{(n-1) \cdot \dots \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1}_{(n-1)!}$$

... da cui otteniamo una  
definizione del fattoriale  
in termini di se stesso:

$$n! = n \cdot (n-1)! \quad \text{se } n > 0$$

$$0! = 1$$

Queste equazioni definiscono anche  
un **metodo** per calcolare il fattoriale

# Un algoritmo iterativo per il fattoriale

Dalla definizione

$$n! = n \cdot (n-1) \cdot \dots \cdot 3 \cdot 2 \cdot 1$$

**Iter-Fact (n)**

fact=1

For i=2 to n

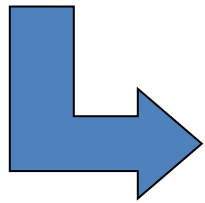
    fact=fact\*i

Endfor

Return fact

# Un programma ricorsivo per il fattoriale

$$n! = \begin{cases} 1 & \text{se } n = 0 \\ n \cdot (n-1)! & \text{se } n > 0 \end{cases}$$



```
int fact (int n)
    if (n==0) return 1
        else return n * fact(n-1)
```

Chiamata ricorsiva: fact è  
definito **tramite se stesso**

# Come funziona il programma ricorsivo per il fattoriale?

Simuliamo il calcolo di `fact(4)` rimpiazzando più volte `fact(n)` con la sua definizione:

`fact(4)`

`4 * fact(3)`

`4 * (3 * fact(2))`

`4 * (3 * (2 * fact(1)))`

`4 * (3 * (2 * (1 * fact(0))))`

`4 * (3 * (2 * (1 * 1)))`

`4 * (3 * (2 * 1))`

`4 * (3 * 2)`

`4 * 6`

**24**

# Algoritmi ricorsivi

Schema di un algoritmo ricorsivo (su un'istanza  $\mathcal{I}$ ):

ALGO ( $\mathcal{I}$ )

If «caso base» then «esegui certe operazioni»

else «esegui delle operazioni fra le quali

ALGO( $\mathcal{I}_1$ ), ... , ALGO( $\mathcal{I}_k$ ) »

Per assicurare che la ricorsione termini bisogna fare attenzione a che le chiamate ricorsive **si applichino a valori di “dimensione” minore del valore in ingresso**, e che le clausole di uscita **contemplino tutti i casi base**.

# Algoritmi basati sulla tecnica Divide et Impera

In questo corso:

- Ricerca binaria
- Mergesort (ordinamento)
- Quicksort (ordinamento)
- Moltiplicazione di interi

NOTA: nonostante la tecnica *Divide et impera* sembri così «semplice» ben due «top ten algorithms of the 20° century» sono basati su di essa:

**Fast Fourier Transform (FFT)**

**Quicksort**



## *Top ten algorithms of the 20<sup>th</sup> century*

**10 algorithms having "the greatest influence on the development and practice of science and engineering in the 20th century"** by Francis Sullivan and Jack Dongarra, Computing in Science & Engineering, January/February 2000

1. **1946: The Metropolis Algorithm for Monte Carlo.** Through the use of random processes, this algorithm offers an efficient way to stumble toward answers to problems that are too complicated to solve exactly.
2. **1947: Simplex Method for Linear Programming.** An elegant solution to a common problem in planning and decision-making.
3. **1950: Krylov Subspace Iteration Method.** A technique for rapidly solving the linear equations that abound in scientific computation.
4. **1951: The Decompositional Approach to Matrix Computations.** A suite of techniques for numerical linear algebra.
5. **1957: The Fortran Optimizing Compiler.** Turns high-level code into efficient computer-readable code.
6. **1959: QR Algorithm for Computing Eigenvalues.** Another crucial matrix operation made swift and practical.
7. **1962: Quicksort Algorithms for Sorting.** For the efficient handling of large databases. (Divide et impera)
8. **1965: Fast Fourier Transform.** Perhaps the most ubiquitous algorithm in use today, it breaks down waveforms (like sound) into periodic components. (Divide et impera)
9. **1977: Integer Relation Detection.** A fast method for spotting simple equations satisfied by collections of seemingly unrelated numbers.
10. **1987: Fast Multipole Method.** A breakthrough in dealing with the complexity of n-body calculations, applied in problems ranging from celestial mechanics to protein folding.

## Divide et impera

Motto latino («dividi e conquista»), con cui si vuole significare che la divisione, la rivalità, la discordia dei popoli soggetti giova a chi vuol dominarli; attribuito a Filippo il Macedone, è stato ripetuto soprattutto con allusione ai metodi politici seguiti, nel 19° sec., dalla casa d'Austria (ma anche Luigi XI di Francia usava dire *diviser pour régner*).

In informatica la locuzione indica una metodologia per risolvere problemi: il problema viene diviso in sottoproblemi più semplici e si continua fino a ottenere problemi facilmente risolvibili; combinando le soluzioni ottenute si risolve il problema originario.

# Divide et Impera

- **Dividi** il problema in sottoproblemi
- Risolvi ogni sottoproblema **ricorsivamente**
- **Combina** le soluzioni ai sottoproblemi per ottenere la soluzione al problema

# La ricerca binaria

Problema della ricerca binaria:

**INPUT:** un array  $A[1..n]$  ORDINATO e un elemento  $key$

**OUTPUT:** un indice  $i$  tale che  $A[i]=key$  oppure messaggio  
«non c'è»

# Ricerca binaria: algoritmo iterativo (già visto)

---

Esempio: Ricerca Binaria. Data una lista ordinata  $A = a_1, \dots, a_n$  ed un valore  $key$ , determina l'indice  $i$  per cui  $a_i = key$ , se esso esiste.

```
first ← 1, last ← n
while (first ≤ last)
    mid ← (first + last)/2; (calcola punto mediano)
    if (key > amid)
        first = mid + 1; (ripete la ricerca nella metà di destra)
    else if (key < amid)
        last = mid - 1; (ripete la ricerca nella metà di sinistra)
    else
        return(mid)
return(non c'è)
```

# Divide-et-impera per la ricerca binaria

## Divide ~ et ~ Impera

- **Dividi** il problema in sottoproblemi
- Risolvi ogni sottoproblema **ricorsivamente**
- **Combina** le soluzioni ai sottoproblemi per ottenere la soluzione al problema

- **Dividi** l'array a **metà** (determinando l'elemento di mezzo)
- Risolvi **ricorsivamente** sulla metà di destra, o di sinistra, o su nessuna (a secondo del confronto con l'elemento di mezzo)
- **Niente**

Per **sottoproblema** si intende lo stesso problema su un'istanza di taglia inferiore

Esprime più elegantemente/naturalmente l'idea di quello iterativo

# Ricerca binaria: algoritmo ricorsivo

Ricerca di **key** in **A[1..n]** dall'indice **first** all'indice **last**.

```
ricerca_binaria_ricorsiva (A[1..n], first, last, key) {  
  if (first > last) return «non c'è»;  
  else {  
    mid = (first + last) / 2;  
    if (key = A[mid]) return mid;  
    else  
      if (key > A[mid])  
        return ricerca_binaria_ricorsiva (A, mid+1, last, key);  
      else  
        return ricerca_binaria_ricorsiva (A, first, mid-1, key);  
  }  
}
```

# Analisi

Per ogni algoritmo che studieremo ci interesserà:

- Dimostrare la **correttezza** (fornisce l'output desiderato per ogni input)
- Analizzare il **tempo** di esecuzione (ed eventualmente lo **spazio** di memoria ausiliaria necessario)



# Ricerca binaria: correttezza

```
ricerca_binaria_ricorsiva (A[1..N], first, last, key) {  
  if (first > last) return «non c'è»;  
  else {  
    mid = (first + last) / 2;  
    if (key = A[mid]) return mid;  
    else  
      if (key > A[mid])  
        return ricerca_binaria_ricorsiva (A, mid+1, last, key);  
      else  
        return ricerca_binaria_ricorsiva (A, first, mid-1, key);  
  }  
}
```

Taglia input  
 $n = \text{last} - \text{first} + 1$

Per induzione sulla struttura

Caso base: se  $n=0$  key non c'è

Supponiamo che le chiamate sulle due metà correttamente restituiscano l'indice di key se c'è.

Allora la chiamata principale funziona correttamente nei 3 distinti casi:

$\text{key} = A[\text{mid}]$ ,  $\text{key} > A[\text{mid}]$ ,  $\text{key} < A[\text{mid}]$ .

Infatti, dato che l'array è ordinato, .....

# Analisi algoritmi ricorsivi

Si usano le stesse regole per l'analisi di algoritmi non ricorsivi, tranne che il tempo per le chiamate ricorsive, non conoscendolo esplicitamente, lo lasceremo indicato  $T(\dots)$ .

Otterremo così una **relazione di ricorrenza** per  $T(n)$ , da risolvere in risolvere in seguito, con i metodi che studieremo (o avete studiato).

# Ricerca binaria: algoritmo ricorsivo

Ricerca di **key** in **A[1..N]** dall'indice **first** all'indice **last**.

Taglia  $n = \text{last} - \text{first} + 1$

```
ricerca_binaria_ricorsiva (A[1..N], first, last, key) {  
  if (first > last) return «non c'è»;           Caso base:  $\Theta(1)$   
  else {  
    mid = (first + last) / 2;  
    if (key = A[mid]) return mid;               Ulteriore tempo di  
    else                                         calcolo:  $\Theta(1)$   
    if (key > A[mid])  
      return ricerca_binaria_ricorsiva (A, mid+1, last, key);  
    else  
      return ricerca_binaria_ricorsiva (A, first, mid-1, key);  
  }  
}
```

**Eventuale chiamata ricorsiva  
su  $\lfloor n/2 \rfloor$  elementi:  $T(\lfloor n/2 \rfloor)$**

# A Recurrence Relation for Binary Search

**Def.**  $T(n)$  = number of comparisons to run Binary Search on an input of size  $n$ .

Binary Search recurrence.

$$T(n) \leq \begin{cases} \Theta(1) & \text{if } n = 1 \\ \underbrace{T(\lfloor n/2 \rfloor)}_{\text{solve left or right half}} + \underbrace{\Theta(1)}_{\text{comparison}} & \text{otherwise} \end{cases}$$

**Solution.**  $T(n) = O(\log_2 n)$  (vedremo nelle prossime lezioni)  
( $T(n)$  constant in the best case).

# Ordinamento

**INPUT:** un insieme di  $n$  oggetti  $a_1, a_2, \dots, a_n$   
presi da un dominio totalmente ordinato secondo  $\leq$

**OUTPUT:** una permutazione degli oggetti  $a'_1, a'_2, \dots, a'_n$  tale che  
$$a'_1 \leq a'_2 \leq \dots \leq a'_n$$

## Applicazioni:

- Ordinare alfabeticamente lista di nomi, o insieme di numeri, o insieme di compiti d'esame in base a cognome studente
- Velocizzare altre operazioni (per es. è possibile effettuare ricerche in array ordinati in tempo  $O(\log n)$  )
- Subroutine di molti algoritmi (per es. *greedy*)
- ....

# Sorting

*Sorting:* Given  $n$  elements, rearrange in ascending order.

## Obvious sorting applications.

- List files in a directory.
- Organize an MP3 library.
- List names in a phone book.
- Display Google PageRank results.

## Problems become easier once sorted.

- Find the median.
- Find the closest pair.
- Binary search in a database.**
- Identify statistical outliers.
- Find duplicates in a mailing list

## Non-obvious sorting applications.

- Data compression.
- Computer graphics.
- Interval scheduling.**
- Computational biology.
- Minimum spanning tree.**
- Supply chain management.
- Simulate a system of particles.
- Book recommendations on Amazon.
- Load balancing on a parallel computer.
- ...

# Algoritmi per l'ordinamento

Data l'importanza, esistono svariati algoritmi di ordinamento, basati su tecniche diverse:

Insertionsort

Selectionsort

Heapsort

**Mergesort**

**Quicksort**

Bubblesort

Countingsort

.....

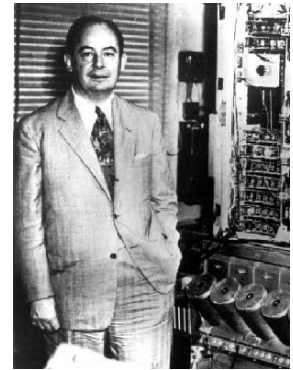
Ognuno con i suoi aspetti positivi e negativi.

Il Mergesort e il Quicksort sono entrambi basati sulla tecnica Divide et Impera, ma risultano avere differenti prestazioni

# Mergesort

## Mergesort.

- Divide array into two halves.
- Recursively sort each half.
- Merge two halves to make sorted whole.



Jon von Neumann (1945)

A	L	G	O	R	I	T	H	M	S
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

A	L	G	O	R	I	T	H	M	S
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

A	G	L	O	R	H	I	M	S	T
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

A	G	H	I	L	M	O	R	S	T
---	---	---	---	---	---	---	---	---	---

divide  $O(1)$  or  $O(n)$

sort  $2T(n/2)$

merge  $O(n)$



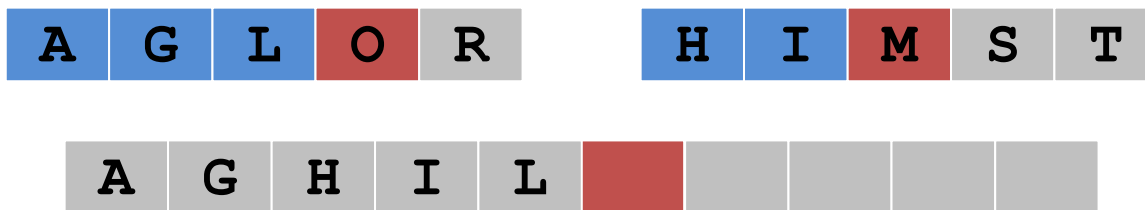
# Mergesort

Mergesort su una sequenza  $S$  con  $n$  elementi consiste di tre passi:

1. Divide: separa  $S$  in due sequenze  $S1$  e  $S2$ , ognuna di **circa**  $n/2$  elementi;
2. Ricorsione: ricorsivamente ordina  $S1$  e  $S2$
3. Conquer (impera): fonda  $S1$  e  $S2$  in un'unica sequenza *ordinata*

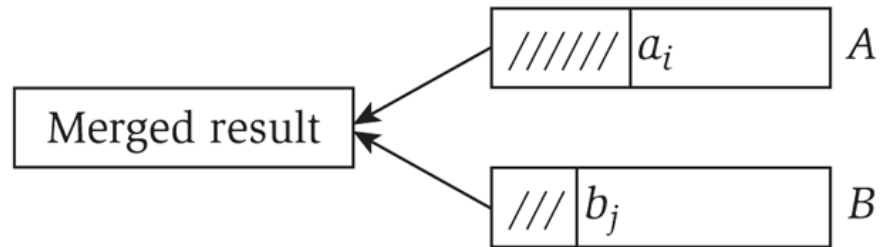
# Merging

- Merging. Combine two pre-sorted lists into a sorted whole.
- How to merge efficiently?
  - Linear number of comparisons.  $T_{\text{MERGE}}(n) = \Theta(n)$
  - Use temporary array.



# Merge

**Merge.** Combine two sorted lists  $A = a_1, a_2, \dots, a_n$  with  $B = b_1, b_2, \dots, b_n$  into sorted whole.



```
i = 1, j = 1
while (both lists are nonempty) {
    if ( $a_i \leq b_j$ ) append  $a_i$  to output list and increment i
    else ( $a_i > b_j$ ) append  $b_j$  to output list and increment j
}
append remainder of nonempty list to output list
```

# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

smallest



A	G	L	O	R
---	---	---	---	---

smallest



H	I	M	S	T
---	---	---	---	---

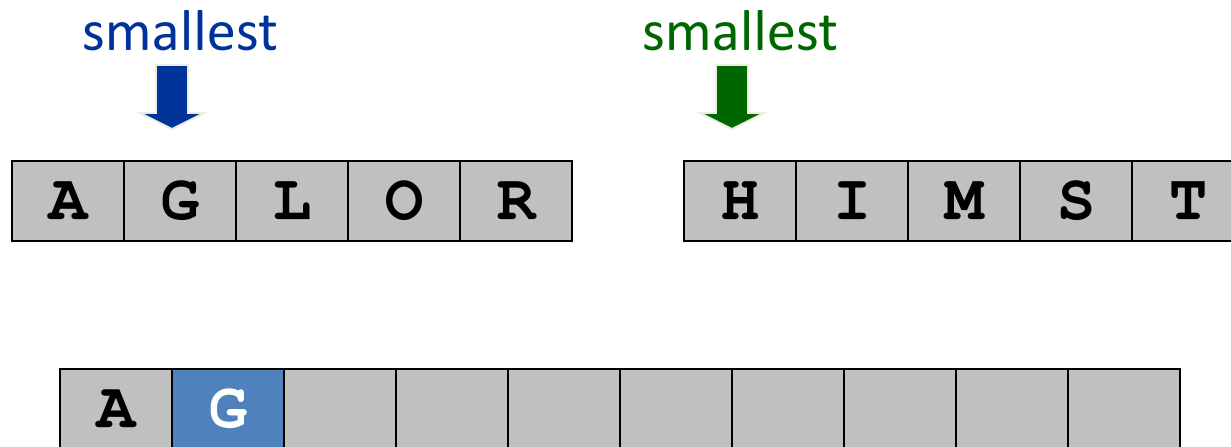
A									
---	--	--	--	--	--	--	--	--	--

auxiliary  
array

# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

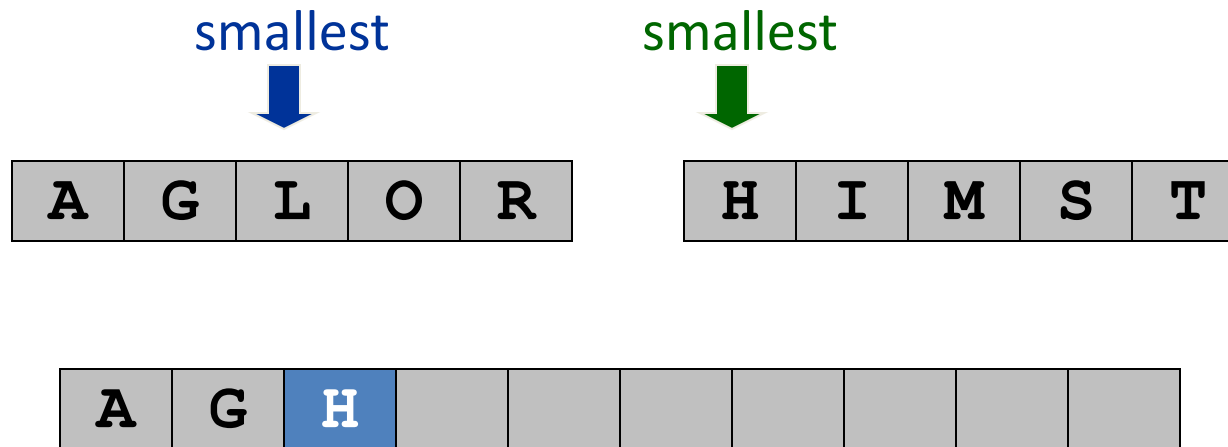


auxiliary  
array

# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

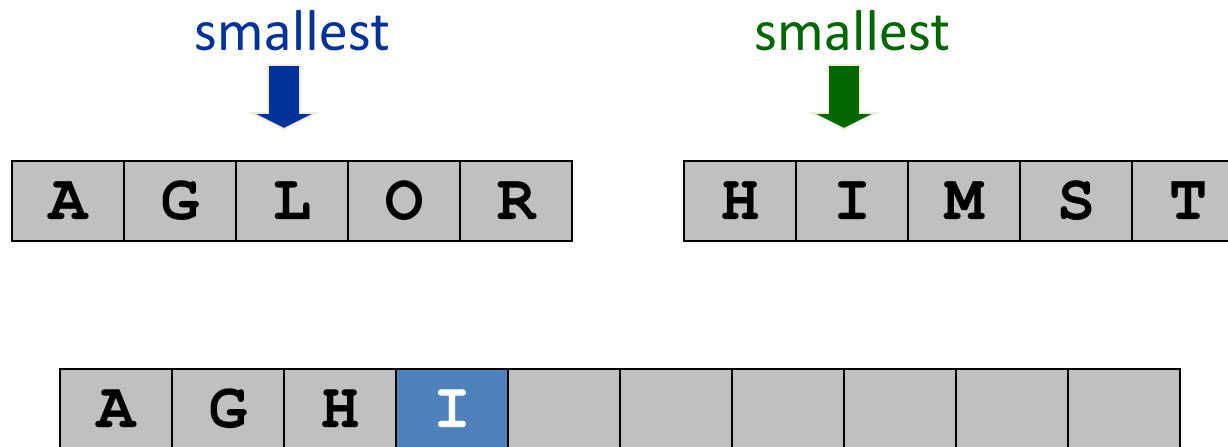


auxiliary  
array

# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

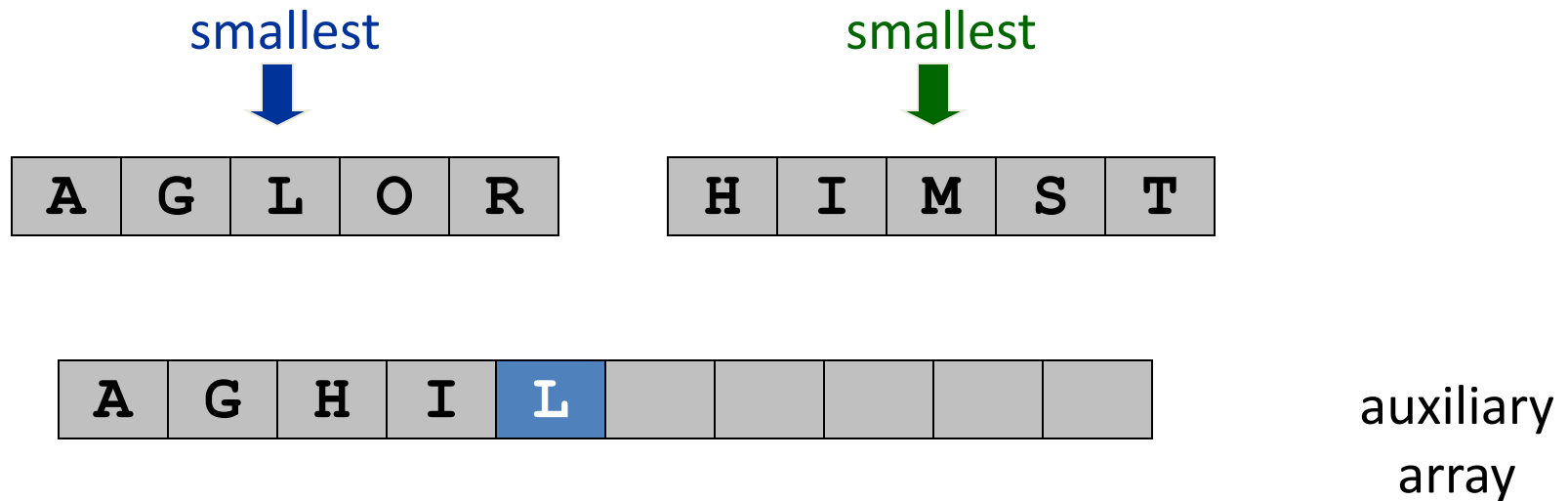


auxiliary  
array

# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

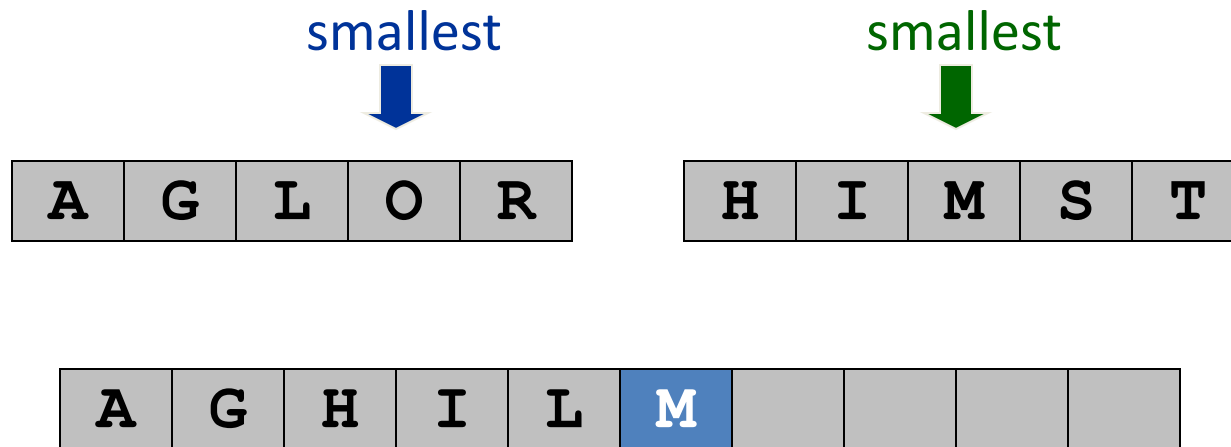




# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

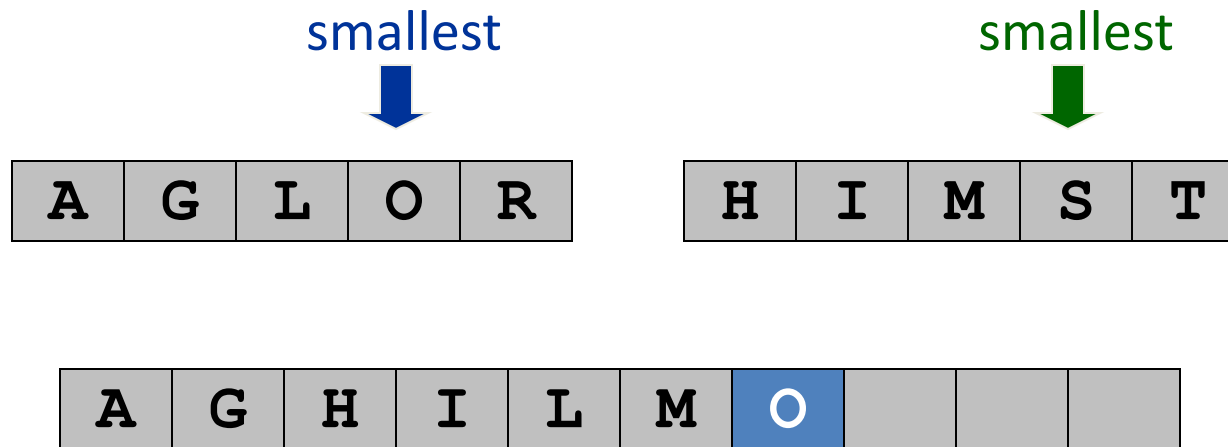


auxiliary  
array

# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

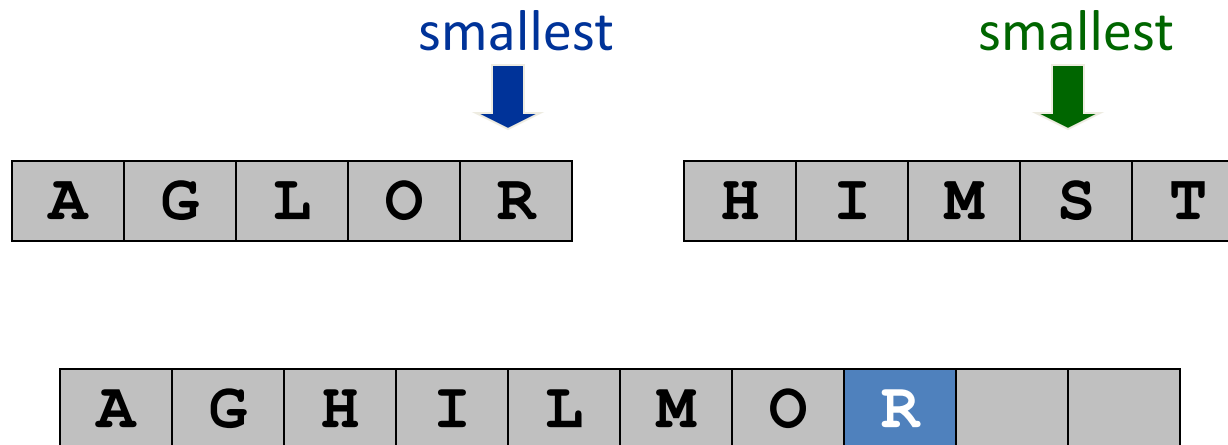


auxiliary  
array

# Merging

Merge.

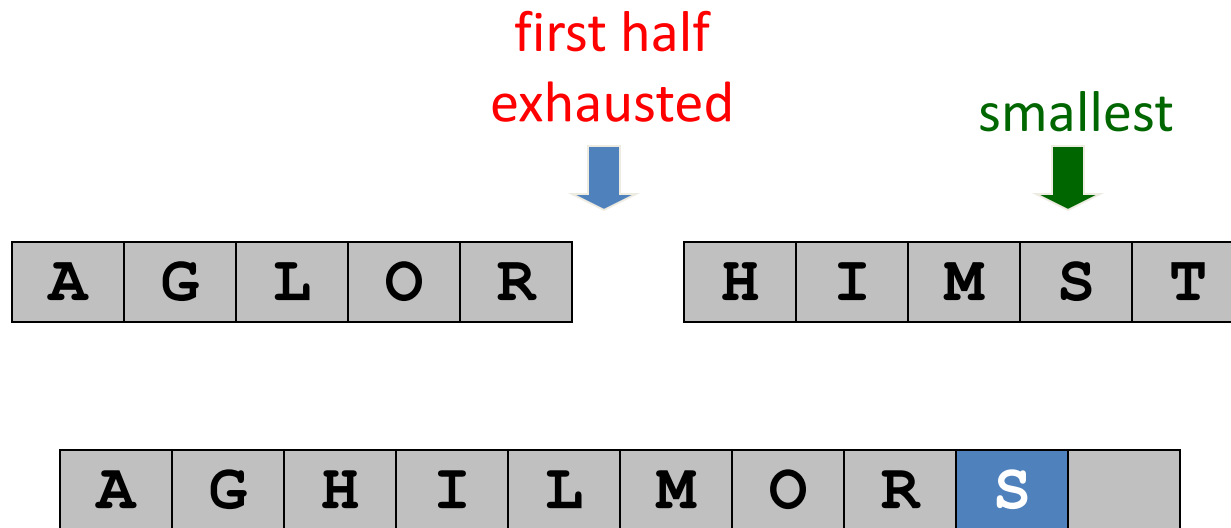
Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.



# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.

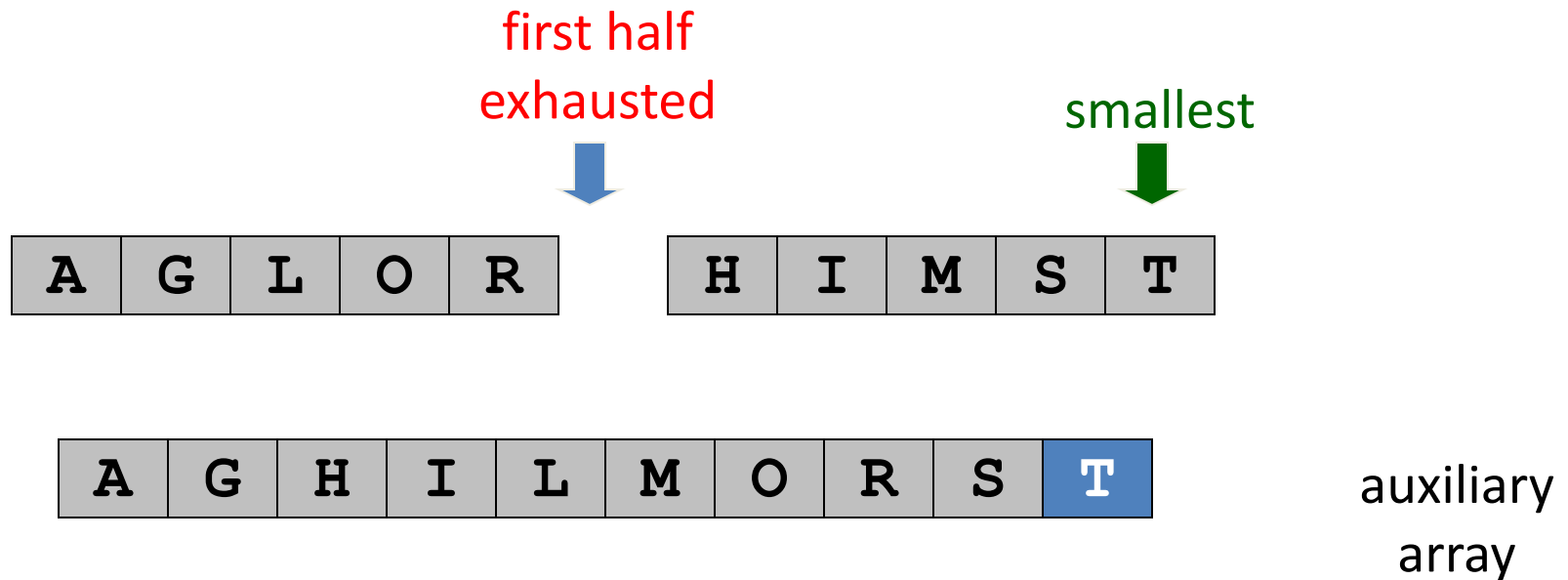


auxiliary  
array

# Merging

Merge.

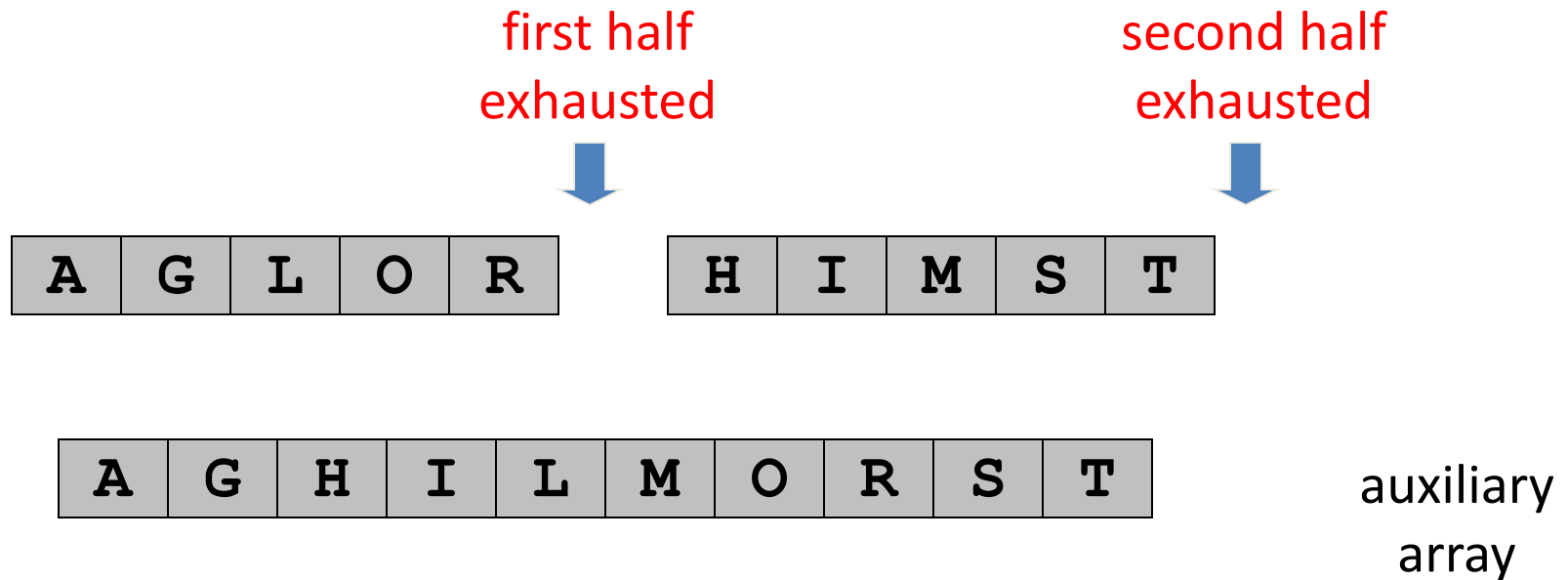
Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.



# Merging

Merge.

Keep track of smallest element in each sorted half.  
Insert smallest of two elements into auxiliary array.  
Repeat until done.



# Correttezza di Merge

Fonde due array ordinati **A** e **B** in un unico array ordinato **C**.



## Perché funziona?

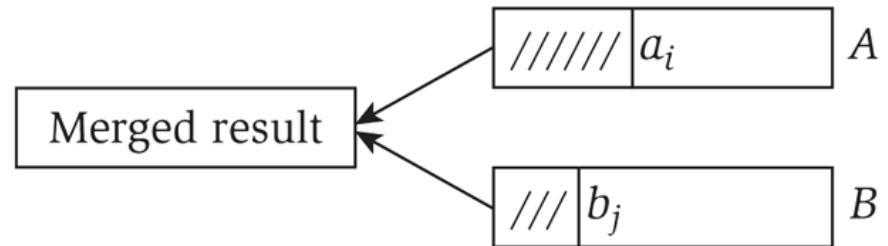
Ad ogni iterazione:

la parte **verde** del vettore risultante **C** è **ordinata** e contiene tutti gli elementi già considerati nella parte **blu** di **A** e **B**, mentre i prossimi elementi di **A** e **B** (in **arancione**) sono entrambi maggiori di quelli nella parte **verde** (e sappiamo sono i minimi fra gli elementi rimanenti perché **A** e **B** sono ordinati).

Tale affermazione è vera all'inizio e si mantiene vera ad ogni iterazione (per induzione); alla fine implica la correttezza di Merge.

# Running time for Merge

**Merge.** Combine two sorted lists  $A = a_1, a_2, \dots, a_n$  with  $B = b_1, b_2, \dots, b_n$  into sorted whole.



```
i = 1, j = 1
while (both lists are nonempty) {
    if ( $a_i \leq b_j$ ) append  $a_i$  to output list and increment i
    else ( $a_i > b_j$ ) append  $b_j$  to output list and increment j
}
append remainder of nonempty list to output list
```

**Claim.** Merging two lists of size  $n$  takes  $\Theta(n)$  time.

**Pf.** After each comparison, the length of output list increases by 1.



## MERGE(A, p, q, r) in loco

Nel seguito useremo una procedura **MERGE(A, p, q, r)** che «fonde» correttamente le sequenze  $A[p, \dots, q]$  e  $A[q+1, \dots, r]$  in tempo lineare.

Potremo considerare che tale procedura prima copi la parte di array da p a q e quella di q+1 ad r, in due array distinti e poi operi come visto prima.

Oppure, potremo considerare che **MERGE(A, p, q, r)** sia l'algoritmo di Kronrud del 1969, che esegue la «fusione» **in loco**, cioè senza utilizzo di array ausiliari, sempre in tempo lineare. Più complicato non lo vedremo.

# Mergesort

```
MERGE-SORT (A, p, r)
1  if p < r
2      then q ← ⌊ (p + r) / 2 ⌋
3          MERGE-SORT (A, p, q)
4          MERGE-SORT (A, q + 1, r)
5          MERGE (A, p, q, r)
```

Qui supponiamo che **MERGE**(A, p, q, r) fonda le sequenze A[p,..., q] e A[q+1, ..., r] **in loco**. Quindi la divisione dell'array in due metà si fa semplicemente calcolando q nella linea 2 (con costo costante).

Altrimenti, la divisione avrebbe comportato l'allocazione di due sotto-array e la copia degli elementi (con costo lineare).

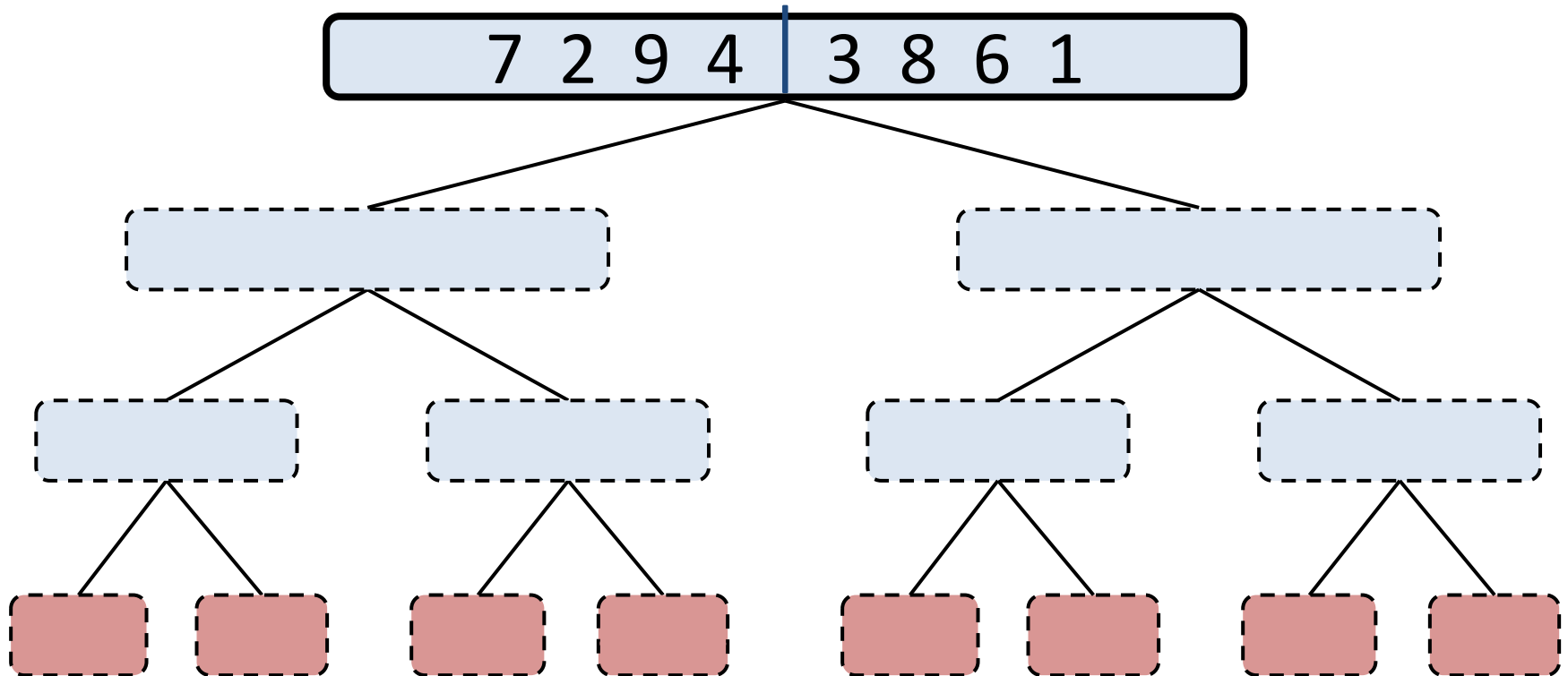
Anche MERGE-SORT sarà in loco, non avrà quindi bisogno di memoria ausiliaria.

# Memento

- Ricordare che in un algoritmo ricorsivo non si può procedere oltre una chiamata ricorsiva se questa non è stata completata del tutto.
- Quindi nel MERGE-SORT, l'esecuzione della linea 4 comincia una volta finita l'esecuzione della linea 3, cioè completata la chiamata ricorsiva MERGE-SORT ( $A, p, q$ ) con tutte le sue sotto-chiamate.

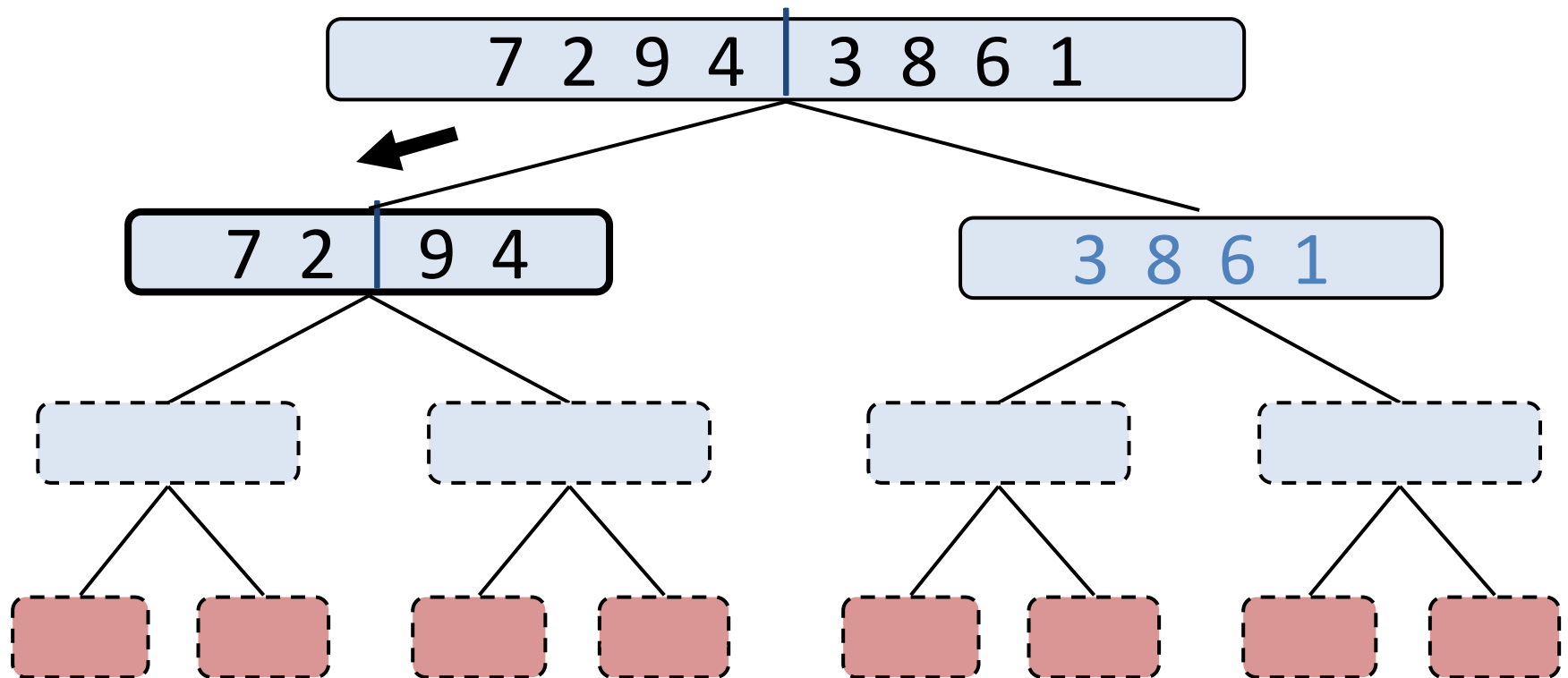
# Esempio di esecuzione di MergeSort

- Divide



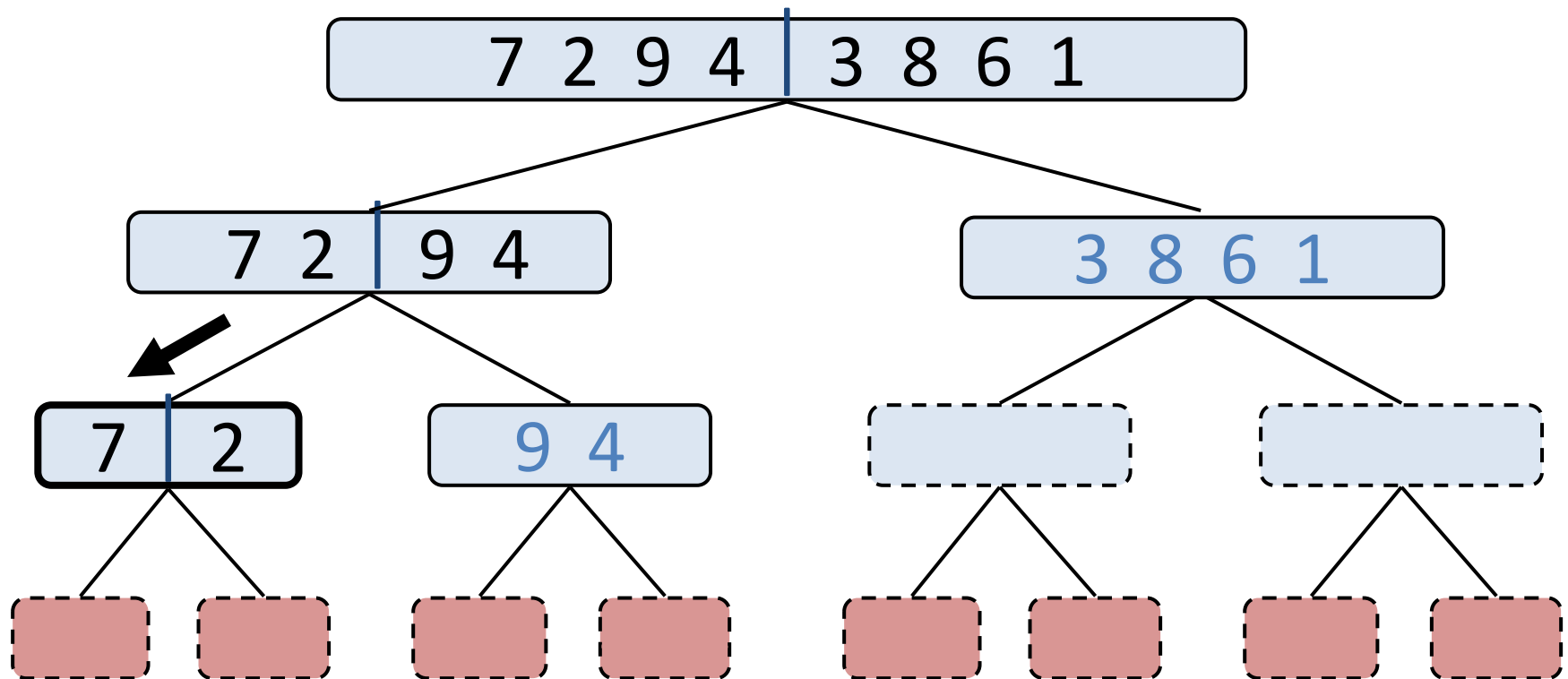
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Chiamata ricorsiva, divide



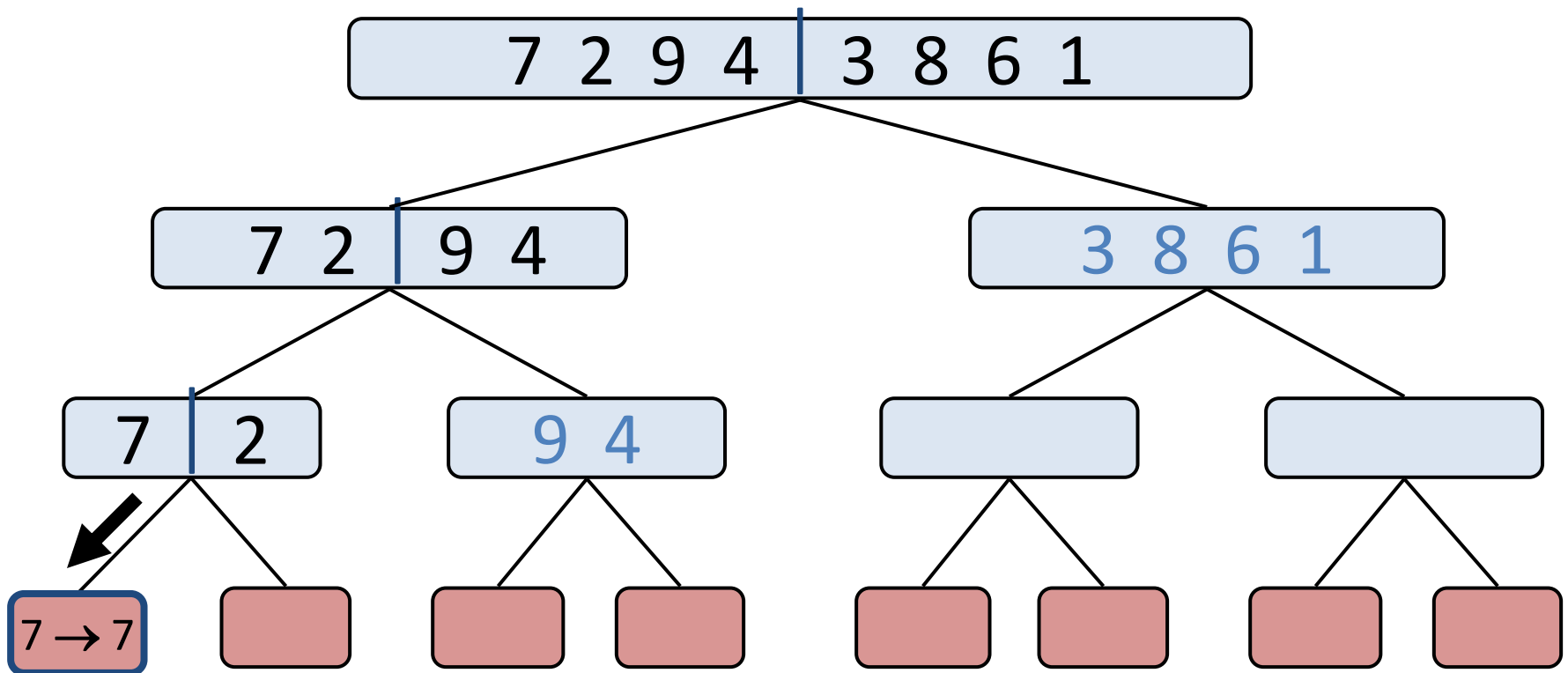
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Chiamata ricorsiva, divide



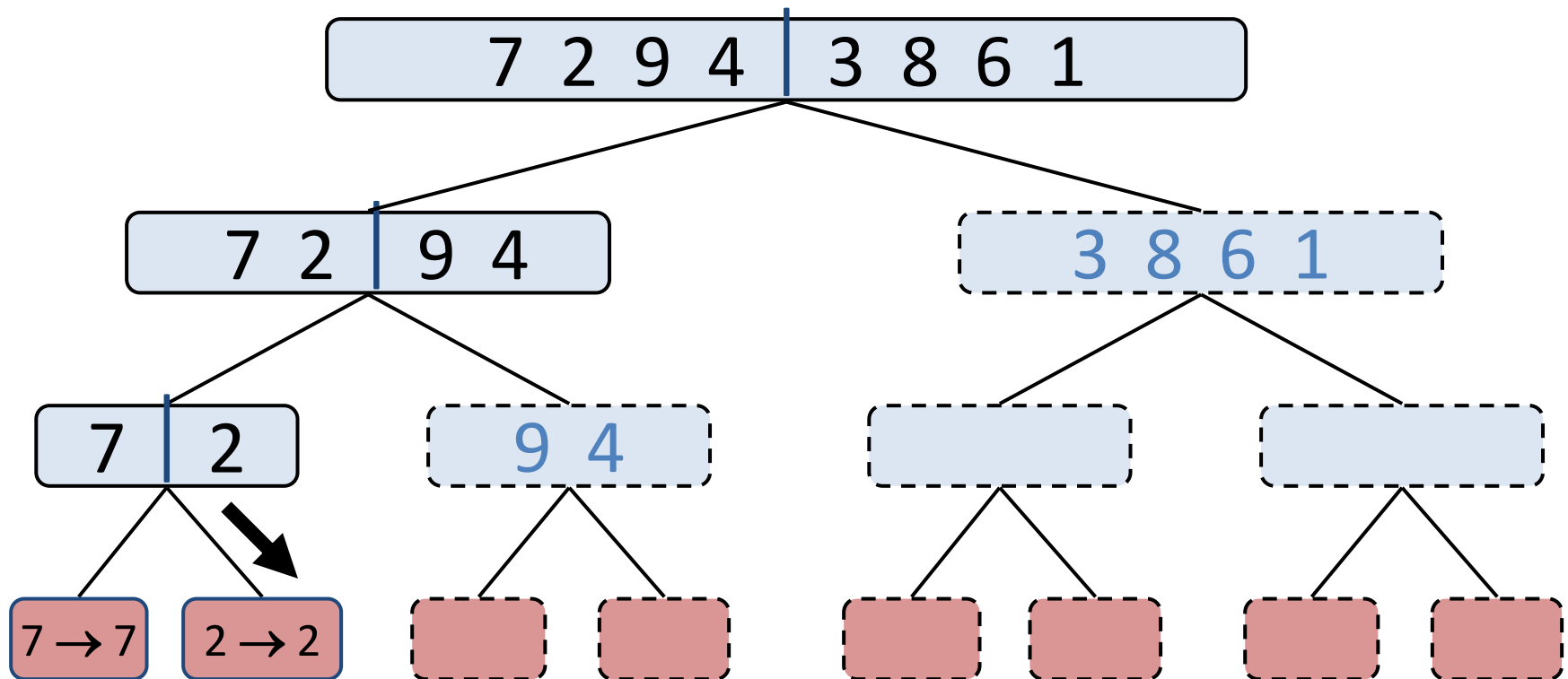
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Chiamata ricorsiva: caso base



# Esempio di esecuzione (cont.)

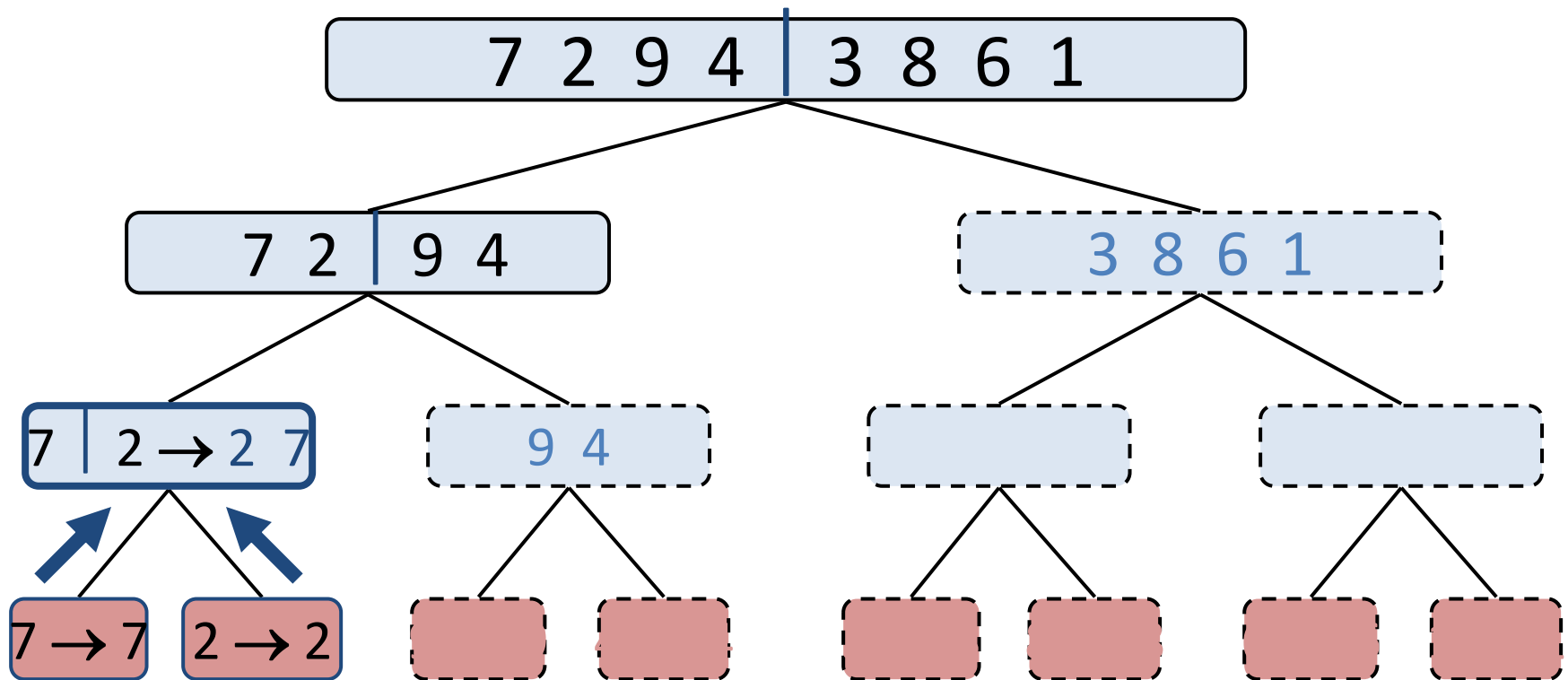
- Chiamata ricorsiva: caso base





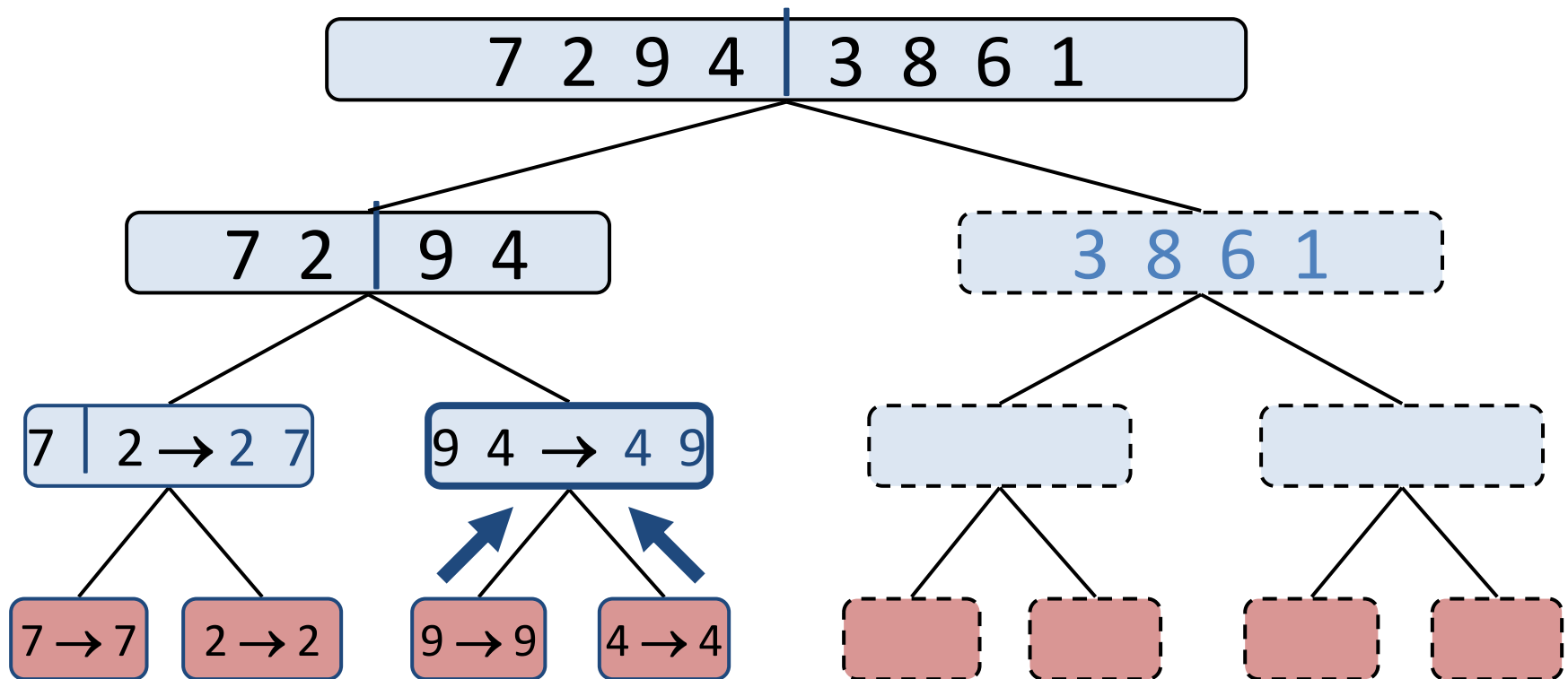
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Merge



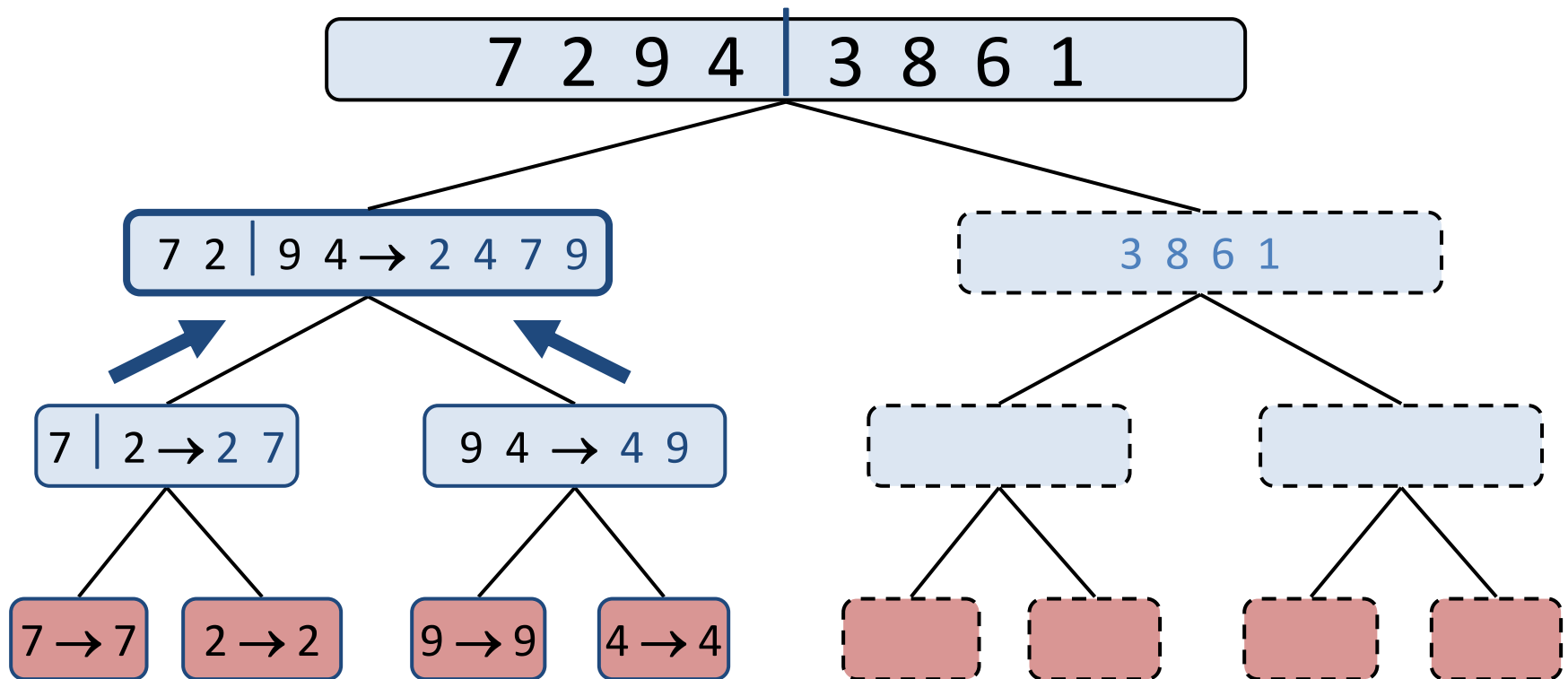
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Chiamata ricorsiva, ..., caso base, merge



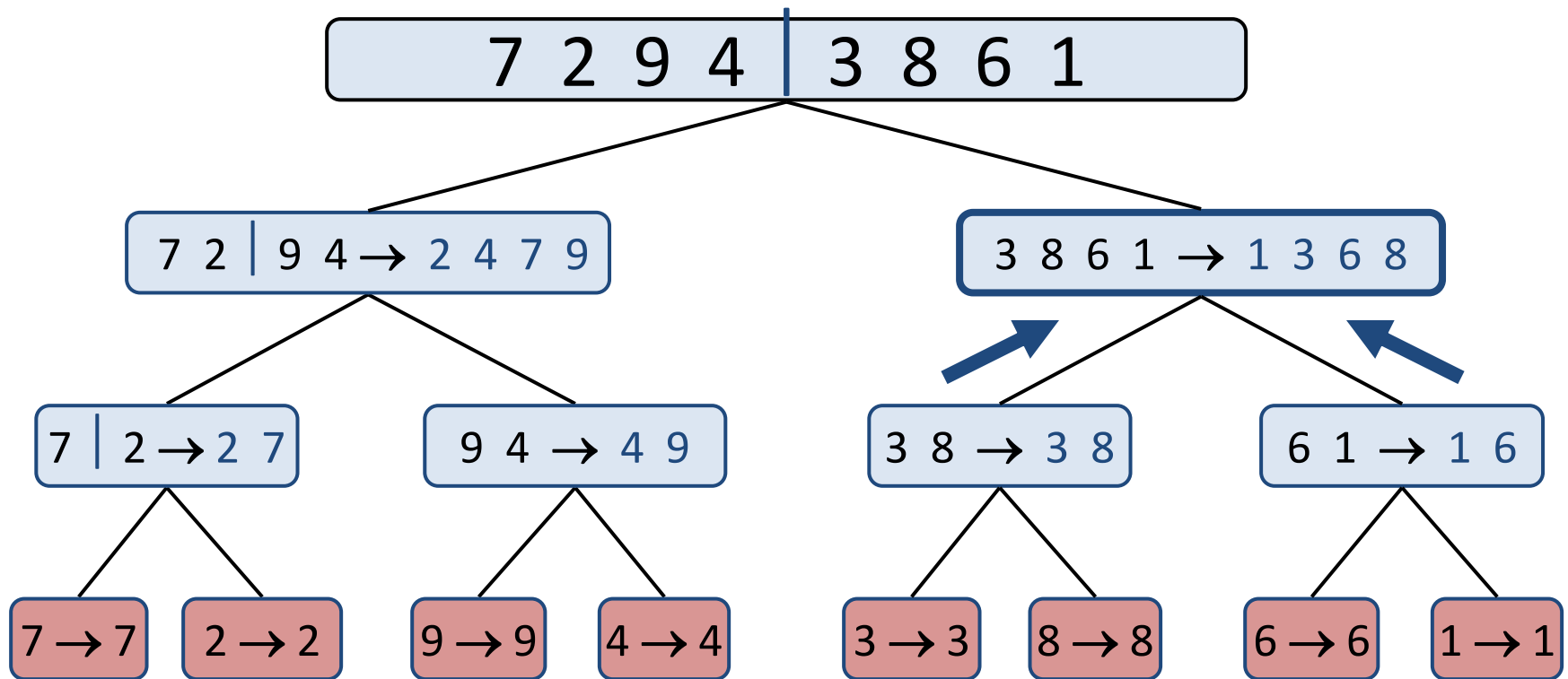
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Merge



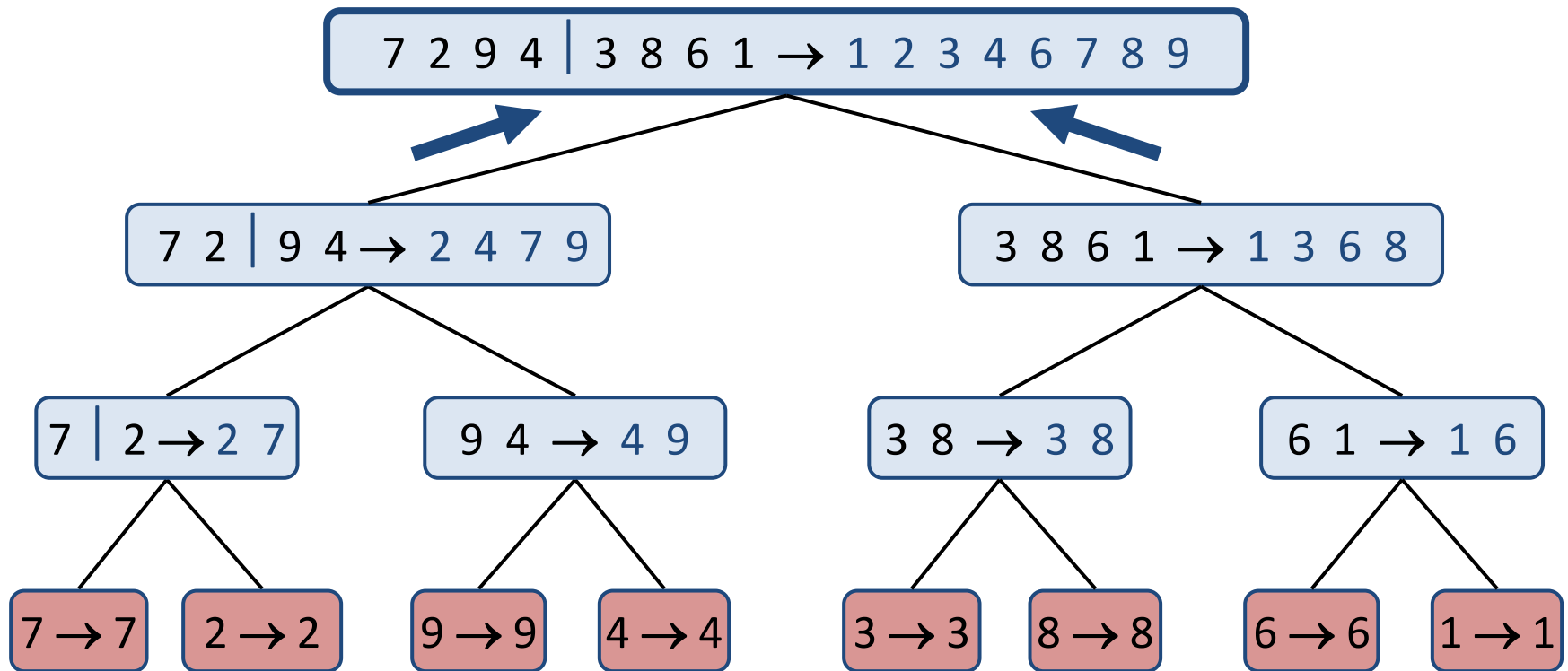
# Esempio di esecuzione (cont.)

- Chiamata ricorsiva, ..., merge, merge



# Esempio di esecuzione (fine)

- Ultimo Merge



# Correttezza di Mergesort

```
MERGE-SORT (A, p, r)
1  if p < r
2    then q ← ⌊ (p + r) / 2 ⌋
3         MERGE-SORT (A, p, q)
4         MERGE-SORT (A, q + 1, r)
5         MERGE (A, p, q, r)
```

## Perché funziona?

Nel **caso base** ( $n=1$ ), un array di 1 elemento è già ordinato e l'algoritmo correttamente non esegue nessuna operazione su di esso.

Nel **caso generale** di una chiamata principale su  $n$  elementi, l'algoritmo ordina correttamente la porzione di array perché:

- Possiamo supporre per induzione che le due chiamate di MERGE-SORT su  $n/2$  elementi restituiscano gli array ordinati
- MERGE chiamato su due array ordinati, fonde correttamente i due array ordinati in un solo array ordinato

# Tempo di esecuzione di Mergesort

```
MERGE-SORT(A, p, r)  
1  if p < r  
2      then  $q \leftarrow \lfloor (p + r) / 2 \rfloor$   
3          MERGE-SORT(A, p, q)  
4          MERGE-SORT(A, q + 1, r)  
5          MERGE(A, p, q, r)
```

Sia  $T(n)$  il tempo di esecuzione di Mergesort su un array di taglia  $n$ .

**$T(n) = ?$**

Come si calcola il tempo di esecuzione di un algoritmo ricorsivo?

# Tempo di esecuzione di Mergesort

```
MERGE-SORT(A, p, r)
1  if p < r
2      then q ← ⌊(p + r)/2⌋
3          MERGE-SORT(A, p, q)
4          MERGE-SORT(A, q + 1, r)
5          MERGE(A, p, q, r)
```

Sia  $T(n)$  il tempo di esecuzione di MERGE-SORT su un array di taglia  $n$ .

$T(n) = ?$

C'è 1 confronto nella linea 1:  $\Theta(1)$ . Poi nel caso generale:

un assegnamento  $\Theta(1)$  e l'esecuzione del MERGE:  $\Theta(n)$ ;

per un totale di al più:  $\Theta(1) + \Theta(1) + \Theta(n)$  e poi

**2** esecuzioni di MERGE-SORT su due array di circa  **$n/2$**  elementi, cioè?

$$T(n) = \Theta(1) + \Theta(1) + \Theta(n) + 2 T(n/2)$$



# A Recurrence Relation for Mergesort

**Def.**  $T(n)$  = number of comparisons to mergesort an input of size  $n$ .

Mergesort recurrence.

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1) & \text{if } n = 2 \\ \underbrace{T(\lceil n/2 \rceil)}_{\text{solve left half}} + \underbrace{T(\lfloor n/2 \rfloor)}_{\text{solve right half}} + \underbrace{\Theta(n)}_{\text{merging}} & \text{otherwise} \end{cases}$$

**Solution.**  $T(n) = \Theta(n \log_2 n)$ .

**Assorted proofs.**

We will describe several ways to prove this recurrence.

**First**, we will solve a simplified recurrence:

$$T(n) = 2 T(n/2) + \Theta(n) \quad \text{con } T(2) = \Theta(1) \quad \text{per } n=2^k$$

# Relazioni di ricorrenza per alcuni algoritmi

## Divide-et-Impera

Se un algoritmo Divide-et-Impera

- **Divide** il problema di taglia  $n$  in  $a$  sotto-problemi di taglia  $n/b$
- **Ricorsione** sui sottoproblemi
- **Combinazione** delle soluzioni

allora

$T(n)$  = tempo di esecuzione su input di taglia  $n$

$$T(n) = D(n) + a T(n/b) + C(n)$$

# Visualizzazione

Potete visualizzare l'esecuzione del MergeSort (in loco), e non solo, a questi link

- <https://algorithm-visualizer.org/divide-and-conquer/merge-sort>
- <https://www.cs.usfca.edu/~galles/visualization/ComparisonSort.html>

# Tempo di esecuzione 2

Qual è il tempo di esecuzione del seguente frammento di pseudocodice?

```
for i=1 to n/2
```

```
    for j=1 to logn
```

```
        x=i*j
```

```
return x
```

A.  $O(\log n)$

B.  $o(n \log n)$

C.  $\Theta(n^2)$

D. Nessuna delle risposte precedenti

# Un esercizio

Calcolare il tempo di esecuzione del seguente algoritmo

Alg( $A[1...n]$ )

1.   for  $i = 1$  to  $n$  do
2.          $B[i] = A[i]$
3.   for  $i = 1$  to  $n$  do
4.          $j = n$
5.         while  $j > i$  do
6.              $B[i] = B[i] + A[i], j = j - 1$
7.   for  $i = 1$  to  $n$  do
8.          $t = t + B[i]$

# Esercizio

Determinare la relazione di ricorrenza per il tempo di esecuzione dell'algoritmo ricorsivo per il fattoriale

```
int ric-fact (int n)
    if (n==0) return 1
    else return n * ric-fact(n-1)
```