

Informatik II: Algorithmen und Datenstrukturen SS 2017

Vorlesung 6b, Mittwoch, 31. Mai 2017
(Dynamische Felder, Teil 2: amortisierte Analyse)

Prof. Dr. Hannah Bast
Lehrstuhl für Algorithmen und Datenstrukturen
Institut für Informatik
Universität Freiburg

Blick über die Vorlesung heute

■ Drumherum

- Das offensichtlich Richtige
- Nächste Woche ist Pfingsten

Warum so schwer?

Keine Vorlesungen

■ Dynamische Felder, Teil 2

- Vergrößerungsstrategien
- Laufzeitanalyse
- Potenzialfunktion

Fortsetzung von VL6a

amortisierte Analyse

Konzept dahinter

- **ÜB6: kurze Besprechung dazu und Gelegenheit für Fragen**

Das offensichtlich Richtige tun 1/5

- Warum so schwer? ... Ihre Kommentare dazu
 - Frage sehr allgemein ... dafür viele individuelle Antworten!
 - Kenne das nur, wenn das offensichtliche ein Übungsblatt ist
 - Das ist nichts für Bad Boys... und Ladys lieben Bad Boys
 - Mensch: 99% Körperintelligenz, 0.9% Kulturintelligenz, 0.1% Individualität ... Gefühl fehlender Kontrolle kein Wunder
 - Die Wahrheit ist, wir haben nicht die Kontrolle
 - Satan ist überall! Ihr habt den Teufel zum Vater! (vgl. Johannes 8, 44) Gelobt seist du Christi!
 - No man chooses evil because it is evil; he only mistakes it for happiness, the good he seeks.

■ Präfrontaler Kortex

- Linke Seite: leitet **Aktionen** ein
- Rechte Seite: **widersteht** Versuchungen
- Mitte: **wägt ab** zwischen Alternativen
- Folgen bei Verletzung oder Zerstörung dieser Areale:

Keine Langzeitplanung mehr möglich

Entscheidungsunfähigkeit

Krankhaftes Beharren und Inflexibilität

Emotionale Verflachung, Enthemmung, Euphorie ohne Grund

■ Präfrontaler Kortex, Evolution

- Die [Kortikalisierung](#) des Gehirns ist wohl der wesentlichste Faktor für die besondere Intelligenz des Homo Sapiens

Viel wichtiger als die Zunahme des Gehirnvolumens

- Kam in der Evolution als letztes dazu
- Entsprechend wird in existenziellen **Stress-Situationen** und bei **Energiemangel** der präfrontale Kortex auch als erstes "abgeschaltet" bzw. auf "Sparflamme" gestellt

Dann übernehmen entwicklungsgeschichtlich ältere Teile des Gehirns die Kontrolle ... das will man (meistens) nicht

■ Präfrontaler Kortex, Unterstützung

- Genügend **Schlaf** und genügend Nahrung

Das ist quasi die Grundversorgung, wenn die fehlt ist das so wie wenn der Strom abgeschaltet wurde

Gehirn verbraucht sehr viel Energie (in der Form von Glukose)

- Vermeidung von negativem (existenziellen) Stress

Sonst geht die ganze Energie in die Stress-Reaktion

- Willenskraft verhält sich in vielerlei Hinsicht wie Muskelkraft

Es ist eine begrenzte Ressource, die irgendwann aufgebraucht ist und dann Zeit zur Regeneration braucht

Ganz wichtig: man kann (und sollte) sie trainieren

■ Präfrontaler Kortex, Training

- Bewegung ... das erfordert Planung und Willenskraft

Trainiert Körper **und** Geist → zwei Fliegen mit einer Klappe

- Sich etwas vornehmen und es dann auch umsetzen

Kann etwas ganz einfaches sein, wie z.B. für X Wochen immer fünf Minuten vorher zu einem Termin kommen

Sollte nicht-trivial sein, aber auch keine Überforderung

Wenn das Ziel erreicht ist, oder es langweilig wird, eine andere Aufgabe angehen (aber eine nach der anderen)

- Und wie gesagt: genügend **schlafen** und vernünftig essen

Sonst geht schon rein energietechnisch gar nichts

■ Vorbetrachtungen

- Unsere bisherigen Laufzeitanalysen haben angenommen, dass wir nur Elemente hinzufügen (mit `pushBack`)
- Dann können wir leicht ausrechnen, wann es zu einer Reallokation kommt

Mit der Verdoppelungsstrategie bei: 1, 2, 4, 8, ...

- Im Folgenden wollen wir unsere Analyse verallgemeinern auf beliebige Abfolgen von `pushBack` und `popBack`

Dann können wir nicht mehr so leicht vorhersagen, wann realloziert werden muss

■ Notation

- Gegeben n Operationen O_1, \dots, O_n

Eine beliebige Abfolge von **pushBack** und **popBack**

- Sei s_i die Anzahl Elemente **nach** Operation O_i ($s_0 := 0$)

- Sei c_i die Größe des Feldes **nach** Operation O_i ($c_0 := 0$)

Es gilt immer $c_i \geq s_i$ (Feld muss immer "groß genug" sein)

- Sei wie in VL6a gestern T_i die Zeit für Operation O_i

- Falls Reallokation nicht nötig: $T_i \leq A$

- Falls Reallokation nötig: $T_i \leq A + B \cdot s_i$

für irgendwelche Konstanten A und B unabhängig von n

■ Wir analysieren folgende Variante

– Falls Operation O_i ein **pushBack** ist:

- Reallokation genau dann, wenn $s_{i-1} = c_{i-1}$
- Vergrößerung so, dass danach $c_i = 2 \cdot s_i$

zum Beispiel :

$$s_{i-1} = 17 = c_{i-1} \quad (\text{vor der Operation})$$

$$s_i = 18, c_i = 36 \quad (\text{nach der Operation})$$

– Falls Operation O_i ein **popBack** ist:

- Reallokation genau dann, wenn $4 \cdot s_{i-1} \leq c_{i-1}$
- Verkleinerung so, dass danach $c_i = 2 \cdot s_i$

$$s_{i-1} = 12, c_{i-1} = 50 \quad (\text{vor der Operation})$$

$$s_i = 11, c_i = 22 \quad (\text{nach der Operation})$$

– In beiden Fällen ist also direkt nach der Reallokation

$$c_i = 2 \cdot s_i \dots \text{also das interne Feld exakt **doppelt** so groß}$$

– Das Feld ist immer zu mindestens **einem Viertel** voll

ÜB6: Verallgemeinern auf $s_i \geq f \cdot c_i \dots$ für $f \in (0,1)$ beliebig

Laufzeitanalyse 4/7

nicht genau:
 $X+1$ Operationen à 2000 €
 $\Rightarrow \frac{2000€}{1001} < 2€ / OP.$

■ Beweisidee

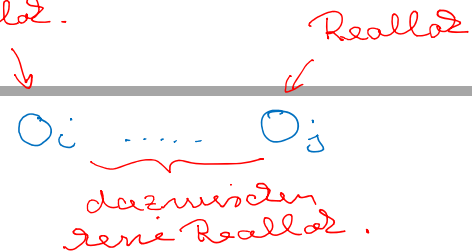
- Nach einer teuren Op. kommen viele billige Operationen

Teuer sind nur Operationen, wo realloziert werden muss

- **Genauer:** wenn nach einer Operation die X gekostet hat
 X Operationen kommen die alle nur 1 kosten, sind die
Gesamtkosten bei n Operationen höchstens $2 \cdot n$
- **Allgemeiner:** wenn nach einer Operation mit Kosten $c_1 \cdot X$
 X Operationen kommen mit Kosten c_2 , dann sind die
Gesamtkosten bei n Operationen höchstens $(c_1 + c_2) \cdot n$

Man kann die Kosten der teuren Operationen quasi auf die billigen Operationen "umlegen" (amortisieren)

Analogie: neue Heizung (teuer) spart dann monatlich Öl



■ Formaler Beweis

- **Lemma:** Wenn bei O_i eine Reallokation stattfindet, und die nächste Reallokation danach bei O_j , dann $j - i \geq s_i / 2$

Nächste Reallokation frühestens nach $s_i/2$ Operationen

- **Korollar:** Seien die Kosten einer Operation O_i ohne Reallokation $T_i \leq A$ und mit Reallokation $T_i \leq A + B \cdot s_i$

Dann ist $T_1 + T_2 + \dots + T_n \leq (A + 3B) \cdot n$

Eine Operation kostet also im Durchschnitt $\leq A + 3B = O(1)$

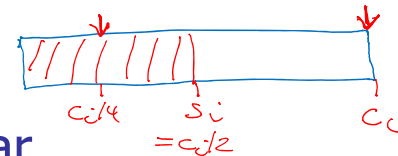
- Wir beweisen auf den nächsten beiden Folien erst das Lemma und dann, weil es so schön ist, auch das Korollar

■ Beweis des Lemmas

- Zu zeigen: Wenn bei O_i eine Reallokation stattfindet, und die nächste Reallokation danach bei O_j , dann $j - i \geq s_i / 2$

- Nach O_i ist auf jeden Fall $c_i = 2 \cdot s_i$

Egal ob es ein pushBack oder ein popBack war



- Nächste Vergrößerung wenn $s_j = c_i = 2 \cdot s_i$

Also nach frühestens $s_i \geq s_i / 2$ Operationen

- Nächste Verkleinerung wenn $s_j = \lfloor c_i / 4 \rfloor = \lfloor s_i / 2 \rfloor$

Also nach frühestens $s_i - \lfloor s_i / 2 \rfloor \geq s_i / 2$ Operationen

- Das Lemma gilt also in jedem Fall

■ Beweis des Korollars

- Seien $O_{i_1}, O_{i_2}, \dots, O_{i_k}$ die Op.n bei denen realloziert in chronologischer Reihenfolge, also: $i_1 < i_2 < \dots < i_k$
- Damit $T_1 + T_2 + \dots + T_n \leq A \cdot n + B \cdot (s_{i_1} + s_{i_2} + \dots + s_{i_k})$
- Zu zeigen: dann $T_1 + T_2 + \dots + T_n \leq (A + 3B) \cdot n$

$$\text{LEMMA} \Rightarrow \underbrace{i_2 - i_1 \geq s_{i_1}/2}_{\Leftrightarrow s_{i_1} \leq 2 \cdot (i_2 - i_1)}, \underbrace{i_3 - i_2 \geq s_{i_2}/2}_{s_{i_2} \leq 2 \cdot (i_3 - i_2)}, \dots$$

$$\begin{aligned} \text{Dann: } s_{i_1} + \dots + s_{i_k} &\leq 2 \cdot (i_2 - i_1) + 2 \cdot (i_3 - i_2) + \dots + 2 \cdot (i_k - i_{k-1}) + s_{i_k} \\ &\quad \text{sog. Teleskopsumme} \\ &= 2 \cdot (i_2 - i_1 + i_3 - i_2 + \dots + i_k - i_{k-1}) + s_{i_k} \\ &\quad = i_k - i_1 \end{aligned}$$

$$\text{Also: } \sum_{i=1}^n T_i \leq A \cdot n + B \cdot (\underbrace{2(i_k - i_1)}_{\leq n} + \underbrace{s_{i_k}}_{\leq n}) \leq (A + 3B) \cdot n$$

weil: alle $i_1, \dots, i_k \leq n$
weil: n OP.
weil: worst case, n mal proz. Bad

■ Variante des Beweises

- Der Beweis auf den vorherigen Folien hat die Kosten für eine Folge von Operationen quasi "zu Fuß" analysiert
- Man kann solche Beweise auch mit Hilfe einer sogenannten **Potenzialfunktion** führen
- Intuitiv misst die Potenzialfunktion, wie lange es bis zur nächsten teuren Operation dauert

Teure Operationen (wie unser `reallocate`) sollen die Potenzialfunktion erhöhen, und zwar um mindestens X , wenn die Kosten der Operation $\Theta(X)$ waren

Billige Operationen sollen die Potenzialfunktion nur geringfügig (ideal: um eine Konstante) erniedrigen

Beweis mit Potenzialfunktion 2/5

■ Potenzialfunktionen, Mastertheorem

- Gegeben eine Folge von n Operationen O_1, \dots, O_n auf einer beliebigen Datenstruktur
- Sei Φ eine Potenzialfunktion, wobei Φ_i = der Wert der Potenzialfunktion **nach** O_i und Φ_0 = Wert am Anfang ≥ 0
- Sei T_i die Laufzeit für O_i mit $T_i \leq A + B \cdot (\Phi_i - \Phi_{i-1})$
- Dann ist die Gesamtlaufzeit $\sum T_i = O(n + \Phi_n)$

– Beweis:

$$\begin{aligned} \sum_{i=1}^n T_i &\leq A \cdot n + B \cdot (\underbrace{\Phi_1 - \Phi_0 + \Phi_2 - \Phi_1 + \Phi_3 - \Phi_2 + \dots + \Phi_n - \Phi_{n-1}}_{\text{wie vorher eine Teleskopsumme zusammen raus: } \Phi_n - \Phi_0}) \\ &= A \cdot n + B \cdot (\underbrace{\Phi_n - \Phi_0}_{\geq 0}) \leq A \cdot n + B \cdot \Phi_n \\ &= O(n + \Phi_n) \quad \square \end{aligned}$$

■ Anwendung des Satzes für dynamische Felder

– Wie vorher s_i = Anz. Elemente und c_i = Kapazität **nach** O_i

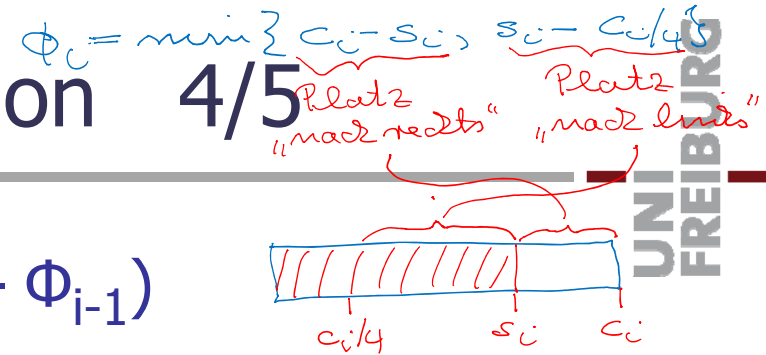
– Definiere $\Phi_i := \min \{ c_i - s_i, s_i - c_i / 4 \} \dots \Phi_0 := 0$

Minimum Anzahl freier Plätze nach links und nach rechts

– Dann gilt $T_i \leq A' + B' \cdot (\Phi_i - \Phi_{i-1}) \dots$ **Beweis nächste Folie**

– Und damit gemäß Satz $\sum T_i = O(n + \underbrace{\Phi_n}_{\leq n}) = O(n)$

Beweis mit Potenzialfunktion



■ Beweis, dass $T_i \leq A' + B' \cdot (\Phi_i - \Phi_{i-1})$

– Wir unterscheiden zwei Fälle:

Fall 1: O_i ist "billig" (ohne Reallokation) ... $T_i \leq A$

Potenzial ändert sich: um höchstens 1

Damit $\Phi_i - \Phi_{i-1} \geq -1$ und also $T_i \leq A \leq A + 1 - 1 \leq A + 1 + \underbrace{\Phi_i - \Phi_{i-1}}_{\leq A'}$

Fall 2: O_i ist "teuer" (mit Reallokation) ... $T_i \leq A + B \cdot s_i$

Potenzial vor Reallokation: Φ

siehe Folie X < 18

Potenzial nach Reallokation: $\min \{ s_i, s_i/2 \} \geq s_i/2$

Damit $\Phi_i - \Phi_{i-1} \geq s_i / 2 \Leftrightarrow s_i \leq 2(\Phi_i - \Phi_{i-1})$

Also $T_i \leq A + B \cdot s_i \leq A + 2B \cdot (\Phi_i - \Phi_{i-1})$

$\leq A'$ $\leq B'$

■ Vergleich der beiden Beweise

- Für die dynamischen Felder war der "zu Fuß" Beweis nicht wirklich einfacher, aber direkter
- Der Beweis über die Potenzialmethode war intuitiver, weil das Potenzial eine intuitive Bedeutung hat:

Und zwar: **Mindestdauer bis zur nächsten Reallokation**

- Spätere Vorlesung: amortisierte Analyse, wo der Beweis über eine Potenzialfunktion einfacher **und** intuitiver ist

ÜB6, Aufgabe 3: dort ebenfalls !

■ Dynamische Felder: Laufzeitanalyse

- In Mehlhorn/Sanders:

3.2 Unbounded Arrays

- In Wikipedia

http://en.wikipedia.org/wiki/Dynamic_array

- Potenzial vs. Potential

<http://www.duden.de/rechtschreibung/potenzial>