

Predavanje 5

- alternative metode: accounting method, potential method
- općenitije

Potential method

- Neka je D_0 inicijalno stanje
- Korak transformira D_{i-1} u D_i
- Neka C_i označava broj operacija i -tog koraka
- Neka je $\Phi: \{D_i\} \rightarrow \mathbb{R}$ označava potencijalnu funkciju t.d. vrijedi:

$$1) \Phi(D_0) = 0$$

$$2) \Phi(D_i) \geq 0, \forall i$$

Def: "Amortized cost" se definira kao

$$\hat{C}_i = C_i + \underbrace{\Phi(D_i) - \Phi(D_{i-1})}_{\text{razlika pot. } \Delta \Phi_i}$$

$$\Delta \Phi > 0 \Rightarrow \hat{C}_i > C_i \rightarrow \text{POTENCIJAL se nakuplja}$$

$$\Delta \Phi < 0 \Rightarrow \hat{C}_i < C_i \rightarrow \text{POTENCIJAL SE troši}$$

U kakvom su odnosu $\sum_{i=1}^n C_i$ i $\sum_{i=1}^n \hat{C}_i$:

$$\sum_{i=1}^n \hat{C}_i = \sum_{i=1}^n (C_i + \Phi(D_i) - \Phi(D_{i-1})) = \sum_{i=1}^n C_i + \underbrace{\Phi(D_n)}_{\geq 0} - \underbrace{\Phi(D_0)}_{=0} \geq \sum_{i=1}^n C_i$$

preživjet će $\Phi(D_0), \Phi(D_n)$

- želimo analizirati $\sum_{i=1}^n \hat{C}_i$ s direktnom posljedicom na $\sum_{i=1}^n C_i$

Metoda potencijala u problemu dinamičkog polja

Def: potencijal nakon i -tog INSERTA

$$\Phi(D_i) = 2i - 2^{\lceil \lg i \rceil}$$

1) $\Phi(D_0) = 0$ uz pretp. da je $2^{\lceil \lg 0 \rceil} = 0$

2) $\Phi(D_i) = 0$ (uz pretp. $2^{\lceil \lg 0 \rceil} = 0$)

$$2i - 2^{\lceil \lg i \rceil} = 2i - 2^{\lceil \lg i \rceil} = i \quad (i \text{ pot. br. } 2)$$

$$2i - 2^{\lceil \lg i \rceil} \leq 2i - 2^{\lg i + 1} = 0$$

i	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	...
$\Phi(D_i)$	0	1	2	3	4	2	4	6	8	2	...

Zanima nas 'amortized cost' i -tog INSERTA

$$\hat{C}_i = C_i - \Phi(D_i) + \Phi(D_{i-1})$$

$$= C_i + (2i - 2^{\lceil \lg i \rceil}) - (2(i-1) - 2^{\lceil \lg(i-1) \rceil})$$

$$= C_i + 2 - 2^{\lceil \lg i \rceil} + 2^{\lceil \lg(i-1) \rceil}$$

PRISJETIMO SE:

$$C_i = \begin{cases} i, & (i-1) \text{ pot. br. } 2 \\ 1, & \text{inače} \end{cases}$$

SLUČAJ 1: $(i-1)$ pot. br. 2

$$\hat{C}_i = i + 2 - 2^{\lceil \lg i \rceil} + 2^{\lceil \lg(i-1) \rceil}$$

$$= i + 2 + (i-1) - 2(i-1) = 3$$

SLUČAJ 2: $(i-1)$ nije pot. br. 2

$$\hat{C}_i = 1 + 2 - \underbrace{2^{\lceil \lg i \rceil} + 2^{\lceil \lg(i-1) \rceil}}_0 = 3$$

$$\sum_{i=1}^n \hat{C}_i = 3 \cdot n \geq \sum C_i \Rightarrow \Theta(n)$$

Samoorganizirajuće liste

- lista L od n elemenata

- operacija $\text{Access}(x)$ koja pristupa elementu x liste L ;
košta nas $\text{rang}_L(x)$ koraka

$\text{rang}_L(x)$ = udaljenost elementa x od početka liste

- operacija $\text{Transpose}(x, y)$ zamjenjuje mjesta bilo kojih dva uzastopna elementa x, y liste L ; košta nas 1

Primjer:

$\rightarrow [12] \rightarrow [50] \rightarrow [3] \rightarrow [14] \rightarrow [17] \rightarrow [4]$

$\text{Access}(14) \leftarrow$ pristup elementu 14

$$\text{rang}_L(14) = 4$$

Transpose(50, 3)

$\rightarrow \boxed{12} \rightarrow \boxed{3} \rightarrow \boxed{50} \rightarrow \boxed{15} \rightarrow \boxed{17} \rightarrow \boxed{4}$

košta 1

Def.: Neka je S niz Access operacija na listi L

"On-line" alg. izvršava operaciju za operacijom iz S , bez ikakve informacije koje operacije slijede (TETRIS)

"Off-line" ima potpuni uvid u S

U problemu samo organizirajućih lista želimo minimizirati ukupan broj koraka nekog algoritma A koji se sastoji od Access operacija iz S i

Transpose operacija na listi L duljine n

Dakla, želimo

$$\min C_A(S)$$

- ako bi alg. A bio off-line onda je stvar trivijalna

- promatramo 'on-line' problem

"worst case" analiza:

- svaki put operacija Access iz S pristupa zadnjem elementu iz liste L
 $\Rightarrow \Omega(n \cdot |S|)$

"Move-to-front" alg. (M2F):

IDEJA: Nakon $\text{Access}(x)$, prebacimo x na početak liste L pomoću Transpose operacije

$$\text{broj koraka} = \underset{\substack{\uparrow \\ \text{Access}}}{(1+1)} \cdot \underset{\substack{\uparrow \\ \text{Transpose}}}{\text{rang}_L(x)}$$

Def.: Za neki "on-line" alg. A kažemo da je A kompetitivan ako postoje takve konstante d i $k \geq 0$ t.d. za svaki niz operacija S vrijedi:

$$C_A(S) \leq d \cdot \underbrace{C_{\text{opt}}(S)}_{\text{cijena "off-line" alg.}} + k$$

Tm.: M2F je kompetitivan alg.

DOKAZ:

$C_i \rightarrow$ broj koraka alg. A nakon i -te Access operacije iz S

$C_i^* \rightarrow$ broj koraka optimalnog alg. nakon i -te Access op. iz S

Ideja 1: pronaći vezu između C_i i C_i^* (preoptimistično)

Ideja 2: Pronaći vezu između \hat{C}_i i C_i^*

Neka L_i označava listu nakon i -te Access op. alg. A

Neka L_i^* - 11 - optimalnog alg. A

$$C_i = 2 \cdot \text{rang}_{L_i-1}(x) \text{ na } M2F$$

$$C_i^* = \text{rang}_{L_i^*-1}(x) + \underbrace{t_i}_{\text{transpose op. optimalne strategije}}$$

transpose op. optimalne strategije

Želimo kontrolirati razliku L_i i L_i^* lista

Def.: $\Phi(L_i) = 2 \cdot |\{(x, y) \mid \overset{L_i}{x} < \overset{L_i^*}{y} \wedge y < x\}| = 2 \cdot (\text{br. inverzija})$

$\underbrace{\hspace{10em}}_{\text{INVERZIJA}}$

Primjer:

$$L_i \rightarrow [E] \rightarrow [C] \rightarrow [A] \rightarrow [D] \rightarrow [B]$$

$$L_i^* \rightarrow [C] \rightarrow [A] \rightarrow [B] \rightarrow [D] \rightarrow [E]$$

$$\Phi(L_i) = 2 \cdot |\{(E, C), (E, A), (E, D), (D, B)\}|$$

SVOJSTVA

$$1) \Phi(L_0) = 0 (L_0 = L_0^*)$$

$$2) \Phi(L_i) \geq 0, \forall i$$

Napomena: Za koliko se promjeni potencijal nakon jedne Transpose op.?

$$\Delta \Phi = \pm 2 \text{ (jedna inverzija više ili manje)}$$

Promotrimo i -ti Access(x)

$$A = \{y \in L_{i-1} \mid y \underset{L_{i-1}}{<} x \wedge y \underset{L_i^*}{<} x\}$$

$$B = \{y \in L_{i-1} \mid y \underset{L_{i-1}}{<} x \wedge y \underset{L_i^*}{>} x\}$$

$$C = \{y \in L_{i-1} \mid y \succ_{L_{i-1}} x \text{ i } y \not\succ_{L_{i-1}^*} x\}$$

$$D = \{y \in L_{i-1} \mid y \succ_{L_{i-1}} x \text{ i } y \succ_{L_{i-1}^*} x\}$$

$$L_{i-1}: \boxed{A \cup B \mid x \mid C \cup D}$$

$\downarrow r$

$$L_{i-1}^*: \boxed{A \cup C \mid x \mid B \cup D}$$

$\downarrow r^*$



$$r = |A| + |B| + 1$$

$$r^* = |A| + |C| + 1$$

M2F i-ti Access(x), prebaci x na početak

|A| novih inverzija se kreira

|B| inverzija nestaje

Što radi optimalan alg? TO NE ZNAMO

Ali znamo da Transpose kreira ili obriše jednu inverziju

$$\Rightarrow \Phi(L_i) - \Phi(L_{i-1}) \leq 2 \cdot (|A| - |B| + t_i)$$

\uparrow
broj Transpose op. opt. strategije

Amortizirana cijena

$$\hat{C}_i = C_i + \Phi(D_i) - \Phi(D_{i-1}) \leq 2 \cdot r + 2 \cdot (|A| - |B| + t_i)$$

$$= 2 \cdot r + 2(|A| - (r-1 - |A|) + t_i) = 4|A| + 2 + 2t_i$$

$$\leq \gamma(|A|+1) + \gamma t_i \leq \gamma(r^* + \epsilon_i) = \gamma \cdot C_i^*$$

↖ BR. KORAKA OPT. ALG.

Prijetimo se:

$$\underbrace{\sum_{i=1}^n C_i}_{C_A(s)} \leq \sum_{i=1}^n \hat{C}_i \leq \gamma \underbrace{\sum_{i=1}^n C_i^*}_{C_{opt}(s)} = \gamma \cdot C_{opt}(s)$$

$C_A(s)$