INF 112: Programação II

Aula 09

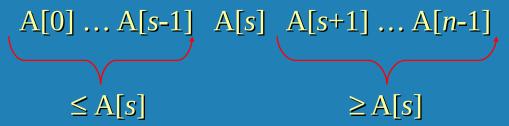
→ Algoritmos de ordenação — parte 3

Fábio R. Cerqueira, UFV, DPI, frcerqueira@gmail.com



- QuickSort é outro importante algoritmo de ordenação baseado na estratégia dividir-para-conquistar.
- → Foi proposto por C.A.R Hoare em 1960. É um algoritmo de ordenação interna muito utilizado pois possui o melhor tempo médio de resposta.
- → Diferentemente do *MergeSort*, que particiona a lista de elementos de acordo com suas posições, o *QuickSort* divide os elementos baseado em seus valores.
- Em particular, os elementos sofrem um rearranjo para que a partição seja realizada.

→ A partição, no caso do *QuickSort*, representa uma situação onde todos os elementos antes de uma posição s são menores ou iguais a *A*[s] e todos os elementos após a posição s são maiores ou iguais a *A*[s]:



- ightharpoonup Desta forma, após a partição ter sido realizada, considera-se que A[s] já se encontra em sua posição final.
- → Pode-se então prosseguir com a ordenação dos dois subarranjos compostos pelos elementos que precedem e sucedem *A*[*s*]. A ordenação de ambos é feita de modo independente e aplicandose a mesma ideia acima.



- → Passos em alto nível do algoritmo *QuickSort*:
- → Selecione um <u>pivô</u> (elemento de partição) escolheremos aqui o primeiro elemento;
- → Rearranje a lista tal que todos os elementos antes da posição de partição s (subarranjo 1) sejam menores ou iguais ao pivô e todos os elementos das posições posteriores a s (subarranjo 2) sejam maiores ou iguais ao pivô;
- → Troque o pivô com o elemento da posição s: o pivô encontra-se agora em sua posição final;
- Ordene os dois subarranjos resultantes aplicando a mesma ideia acima.



Segue o pseudocódigo:

```
ALGORITHM Quicksort(A[l..r])

//Sorts a subarray by quicksort

//Input: A subarray A[l..r] of A[0..n-1], defined by its left and right indices

// l and r

//Output: Subarray A[l..r] sorted in nondecreasing order

if l < r

s \leftarrow Partition(A[l..r]) //s is a split position

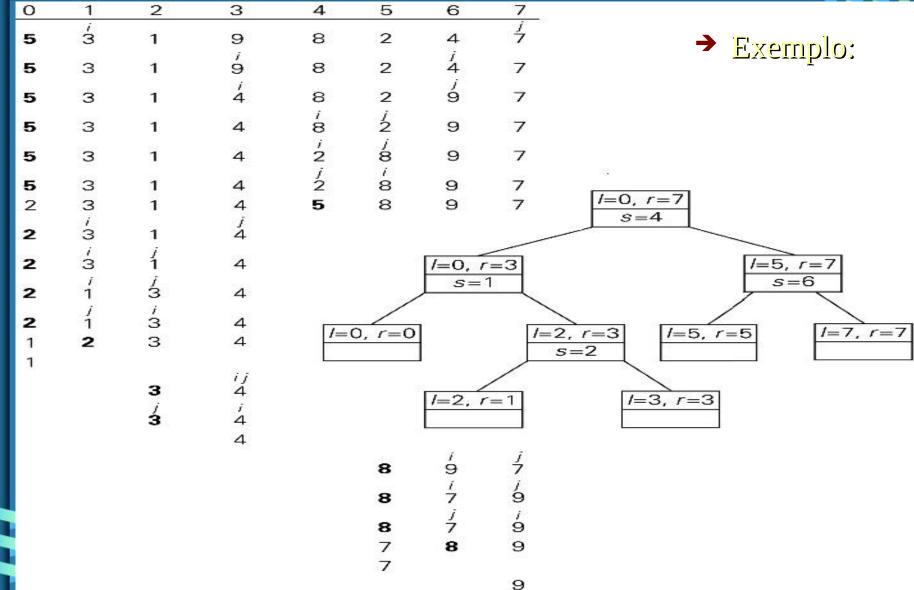
Quicksort(A[l..s-1])

Quicksort(A[s+1..r])
```

```
ALGORITHM Partition(A[l..r])
    //Partitions a subarray by using its first element as a pivot
    //Input: A subarray A[l..r] of A[0..n-1], defined by its left and right
              indices l and r (l < r)
    //Output: A partition of A[l..r], with the split position returned as
                this function's value
    p \leftarrow A[l]
    i \leftarrow l; \quad j \leftarrow r + 1
    repeat
         repeat i \leftarrow i + 1 until A[i] \ge p
         repeat j \leftarrow j - 1 until A[j] \le p
         swap(A[i], A[j])
    until i \geq j
    \operatorname{swap}(A[i], A[j]) //undo last swap when i \geq j
    swap(A[l], A[j])
    return j
```

Note que, desta forma, o índice *i* pode atingir valor inválido (> *r*).
Pode-se resolver isto checando-se o valor de *i* a cada iteração ou então anexando-se um valor sentinela ao arranjo *A*.



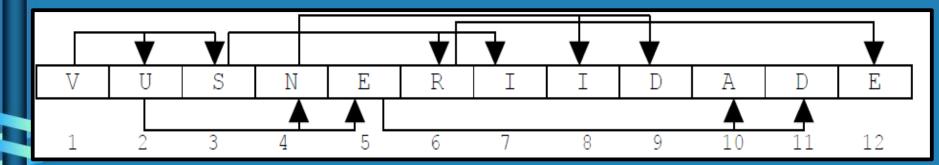




- → A parte crucial do algoritmo *QuickSort* é o particionamento do arranjo. A escolha do elemento pivô deve ser feita de tal forma que em média ele se posicione na parte central do arranjo que está sendo ordenado.
- Se o pivô tender a se posicionar nas extremidades do arranjo, o desempenho do algoritmo cairá.
- Com relação ao número de comparações que realiza, o $Quicksort \in O(n \log n)$ para o melhor caso e para o caso médio.
- \rightarrow Já para o pior caso possui complexidade $O(n^2)$.
- → Para evitar o pior caso uma sugestão é escolher aleatoriamente três elementos e usar como pivô a mediana.



- → O algoritmo *HeapSort* ordena um arranjo de elementos através de reorganizações sucessivas do mesmo. A reorganização consiste em fazer com que os elementos do arranjo obedeçam uma regra conhecida como *condição de heap*. Esta condição estabelece que o elemento na *i*-ésima posição deve ser maior ou igual aos elementos nas posições 2**i* e 2**i*+1, caso estas existam, que aqui chamaremos de *posições filhas*.
- Por exemplo, o arranjo abaixo obedece a condição de *heap* (note que se assume, por conveniência, que o arranjo começa com índice 1):



- Nesta organização, as posições n DIV 2 + 1 até n não possuem posições à frente para verificação da condição de heap. Então, basta verificar esta condição da posição n DIV 2 até 1 que chamaremos de posições parentais.
- Segue a ideia geral de como reorganizar o arranjo para que o mesmo satisfaça a condição de *heap*:
- Passo 1: Comece com a posição parental *n* DIV 2;
- Passo 2: Verifique a condição de *heap* para a posição parental atual. Se a condição não for satisfeita, siga trocando o elemento desta posição com o maior de seus filhos até que a condição seja satisfeita;
- Passo 3: Repita o passo 2 para a posição parental seguinte (atual-1) até que não haja mais posições parentais para processar.



Segue a mesma ideia em pseudocódigo:

```
Algorithm Heap(H[1..n])
//Constructs a heap from the elements of a given array
// by the bottom-up algorithm
//Input: An array H[1..n] of orderable items
//Output: A heap H[1..n]
for i \leftarrow \lfloor n/2 \rfloor downto 1 do
    k \leftarrow i; \quad v \leftarrow H[k]
    heap \leftarrow \mathbf{false}
    while not heap and 2*k \leq n do
            j \leftarrow 2 * k
            if j < n //there are two children
                if H[j] < H[j+1] j \leftarrow j+1
            if v > H[j]
                   heap \leftarrow \mathbf{true}
            else H[k] \leftarrow H[j]; \quad k \leftarrow j
     H[k] \leftarrow v
```

- Note que após esta organização o maior elemento fica na primeira posição do arranjo. O que o algoritmo *HeapSort* faz é trocá-lo com o elemento da última posição e recomeçar o mesmo procedimento para o subarranjo 1..n-1.
- → Ideia geral do *HeapSort*:
- Passo 1: Estabeleça a condição de *heap* para a entrada contendo *n* elementos;
- Passo 2: Repita *n*-1 vezes a operação de remoção do maior elemento:
 - Troque o primeiro com o último elemento;
 - Considere agora o arranjo que vai de 1 até tamanho anterior – 1;
 - Estabeleça a condição de *heap* para o novo arranjo.

→ Exemplo: ordenando a lista 2, 9, 7, 6, 5, 8 pelo *HeapSort*:

Passo 1 (condição de *heap*)

Passo 2 (repete: remoção do maior e reestabelecimento da condição de *heap* para novo arranjo)

2 9 7 6 5 8 2 9 8 6 5 7 2 9 8 6 5 7 9 2 8 6 5 7 9 6 8 2 5 7

2 | 5 6 7 8

→ Obs.: O algoritmo *HeapSort* possui complexidade *O*(*n* log *n*) para qualquer cenário.

Algoritmos de ordenação



Deem uma olhada na URL abaixo. Lá vocês poderão ver animações de alguns algoritmos que vimos em sala:

http://coderaptors.com/?All_sorting_algorithms

Exercícios



- 1) Faça uma função C++ para implementar o QuickSort.
- 2) O algoritmo *QuickSort* não é estável. Descreva um cenário qualquer que prove esta afirmação.
- 3) Mostre o resultado do *QuickSort* (do mesmo modo como foi mostrado no exemplo passado) para a lista de números mostrada no exemplo do *ShellSort*.
- 4) Ainda não vimos relações de recorrência e como resolvê-las, mas mostre mesmo assim uma linha de raciocínio que permita concluir as complexidades mostradas para o melhor e o pior caso do *QuickSort*.

Exercícios



- 5) Faça uma função C++ para implementar o HeapSort.
- 6) O algoritmo *HeapSort* não é estável. Descreva um cenário qualquer que prove esta afirmação.
- 7) Mostre o resultado do *HeapSort* (do mesmo modo como foi mostrado no exemplo passado) para a lista de números mostrada no exemplo do *ShellSort*.
- 8) Pesquise e entenda o funcionamento dos algoritmos de ordenação RadixSort e BucketSort