#### FCT/Unesp – Presidente Prudente Departamento de Matemática e Computação

# Análise de Algoritmos de Ordenação Parte 3

Prof. Danilo Medeiros Eler danilo.eler@unesp.br

Apresentação adaptada (ver referências)





# Ordenação por Seleção

## Ordenação por Seleção

 Idéia básica: os elementos são selecionados e dispostos em suas posições corretas

 Seleção direta (ou simples), ou classificação de deslocamento descendente

Heap-sort, ou método do monte





#### Método

- Selecionar o elemento que apresenta o menor valor
- Trocar o elemento de lugar com o primeiro elemento da seqüência, x[0]
- Repetir as operações 1 e 2, envolvendo agora apenas os n-1 elementos restantes, depois os n-2 elementos, etc., até restar somente um elemento, o maior deles





x = 44,55,12,42,94,18,06,67

<ul><li>(vetor original)</li></ul>	44	55	12	42	94	18	06	67
• (vetol original)	44	JJ	12	42	94	TO	UU	0/





```
void selecao(int x[], int n) {
   int i, j, menor, index;
   for (i = 0; i < n-1; i++) {
        menor = x[i];
        index = i;
        for (j = i+1; j < n; j++) {
                if (x[j] < menor) {
                        menor = x[j];
                        index = j;
        x[index] = x[i];
        x[i] = menor;
```





- No primeiro passo ocorrem n 1 comparações, no segundo passo n - 2, e assim por diante
  - Logo, no total, tem-se (n 1) + (n 2) + ... + 1 = n \*(n - 1)/2 comparações:  $\Theta(n^2)$
- Não existe melhoria se a entrada está completamente ordenada ou desordenada
- É melhor que o Bubble-sort
- É útil apenas quando n é pequeno

Melhor Caso e Pior Caso são iguais:  $\Theta(n^2)$ 





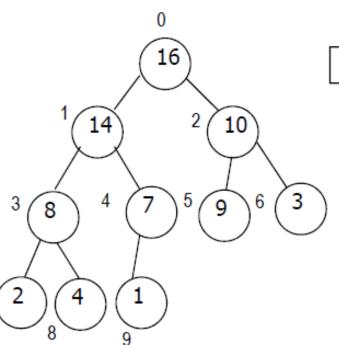
 Utiliza uma estrutura de dados - um heap – para ordenar os elementos

 Atenção: a palavra heap é utilizada atualmente em algumas linguagens de programação para se referir ao "espaço de armazenamento de lixo coletado"





 Um heap é um vetor que implementa (representa) uma árvore binária <u>quase completa</u>



								8	
16	14	10	8	7	9	3	2	4	1

#### Filhos do nó k:

- filho esquerdo = 2k + 1
- filho direito = 2k + 2

Pai do nó k: (k-1)/2

Folhas de n/2 em diante

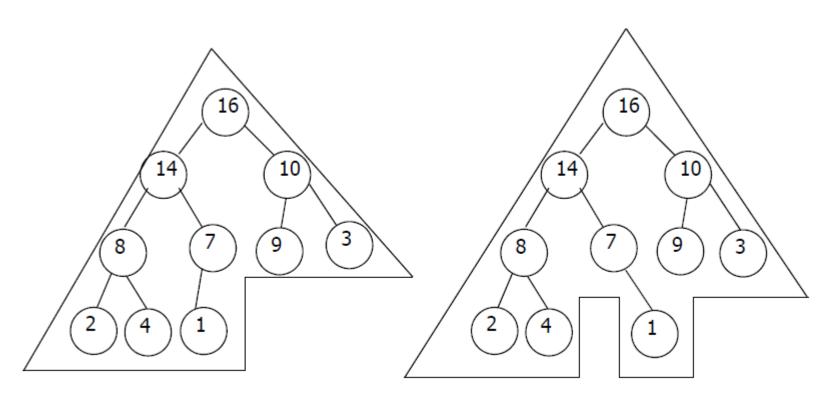




- Um heap observa conceitos de ordem e de forma
  - Ordem: o item de qualquer nó deve satisfazer uma relação de ordem com os itens dos nós filhos
    - Heap máximo (ou descendente): pai >= filhos, sendo que a raiz é o maior elemento
      - Propriedade de heap máximo
    - Heap mínimo (ou heap ascendente): pai <= filhos, sendo que a raiz é o menor elemento
      - Propriedade de heap mínimo
  - Forma: a árvore binária tem seus nós-folha, no máximo, em dois níveis, sendo que as folhas devem estar o mais à esquerda possível







É um heap máximo

Não é um heap máximo





- Assume-se que:
  - A raiz está sempre na posição 0 do vetor
  - comprimento(vetor) indica o número de elementos do vetor
  - tamanho\_do\_heap(vetor) indica o número de elementos no heap armazenado dentro do vetor
    - Ou seja, embora A[1..comprimento(A)] contenha números válidos, nenhum elemento além de A[tamanho\_do\_heap(A)] é um elemento do heap, sendo que tamanho\_do\_heap(A)<=comprimento(A)</li>





- A idéia para ordenar usando um heap é:
  - Construir um heap máximo
  - Trocar a raiz o maior elemento com o elemento da última posição do vetor
  - Diminuir o tamanho do heap em 1
  - Rearranjar o heap máximo, se necessário
  - Repetir o processo n-1 vezes





 O processo continua até todos os elementos terem sido incluídos no vetor de forma ordenada

#### É necessário:

- Saber construir um heap a partir de um vetor qualquer
  - Procedimento build\_max\_heap
- Saber como rearranjar o heap, i.e., manter a propriedade de heap máximo
  - Procedimento max\_heapify



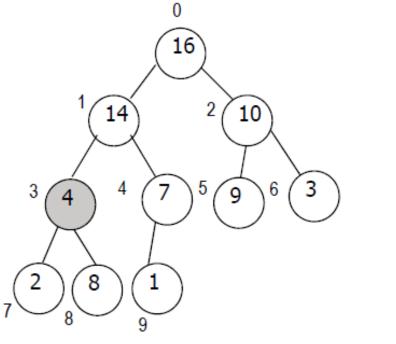


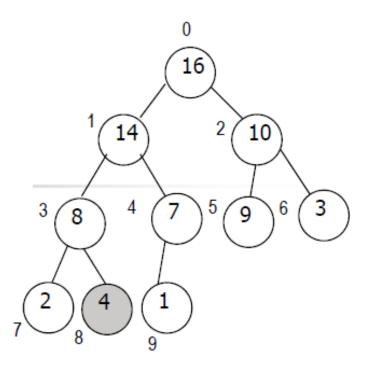
- Procedimento max\_heapify: manutenação da propriedade de heap máximo
  - Recebe como entrada um vetor A e um índice i
  - Assume que as árvores binárias com raízes nos filhos esquerdo e direito de i são heap máximos, mas que A[i] pode ser menor que seus filhos, violando a propriedade de heap máximo
  - A função do procedimento max\_heapify é deixar A[i] "escorregar" para a posição correta, de tal forma que a subárvore com raiz em i torne-se um heap máximo





#### $max_heapify(A,3)$

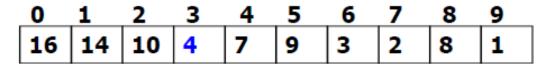








Na realidade, trabalhando-se com o vetor A





Execução recursiva de max\_heapify(A,3)

0			_			_	_		_
16	14	10	8	7	9	3	2	4	1

 Lembrete: as folhas do heap começam na posição n/2+1

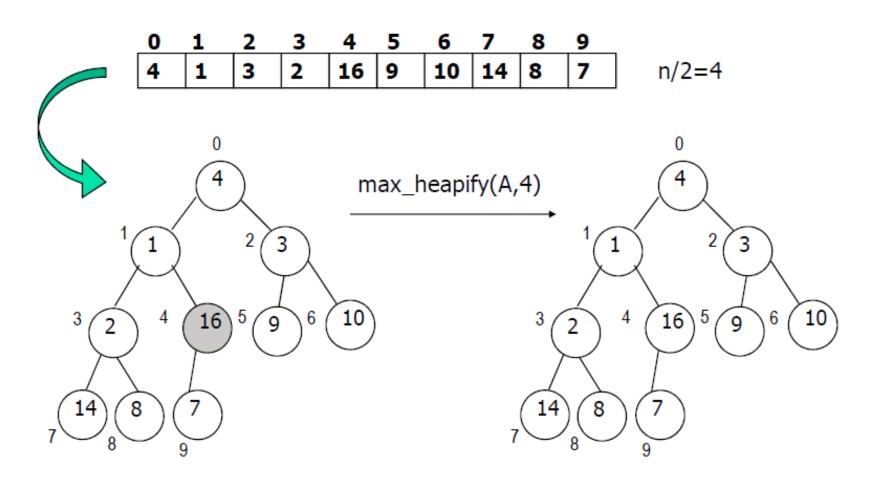




- Procedimento build\_max\_heap
  - Percorre de forma ascendente os primeiros n/2 nós (que não são folhas) e executa o procedimento max\_heapify
  - A cada chamada do max\_heapify para um nó, as duas árvores com raiz neste nó tornam-se heaps máximos
  - Ao chamar o max\_heapify para a raiz, o heap máximo completo é obtido

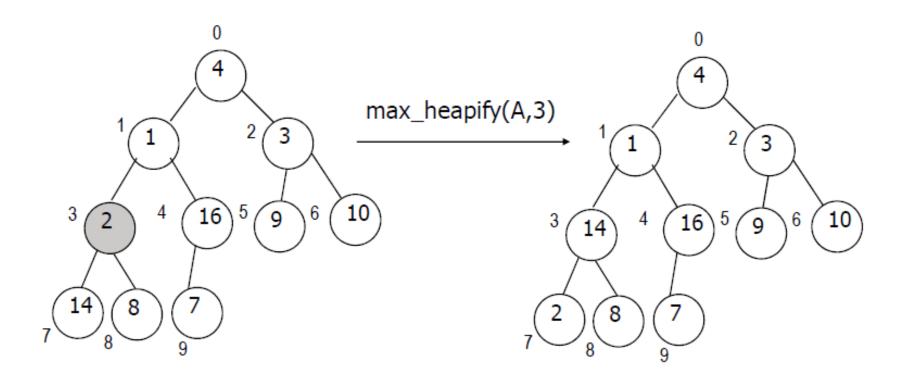






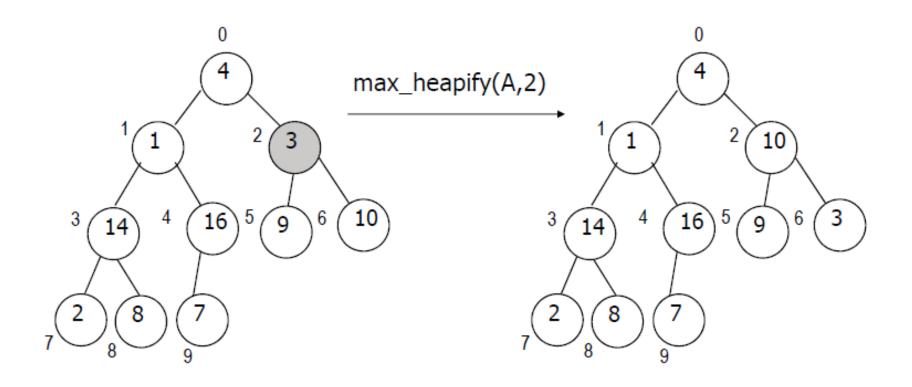






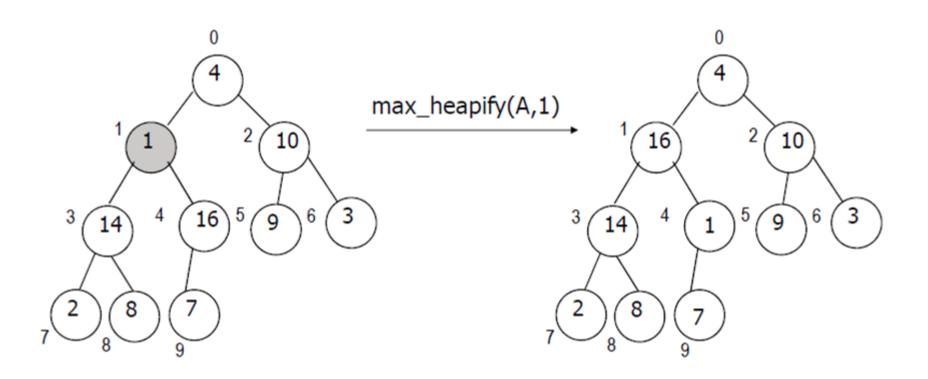






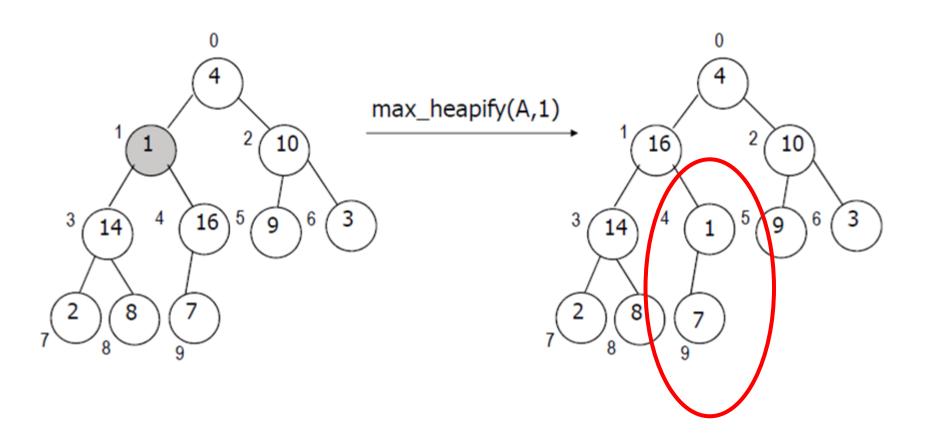






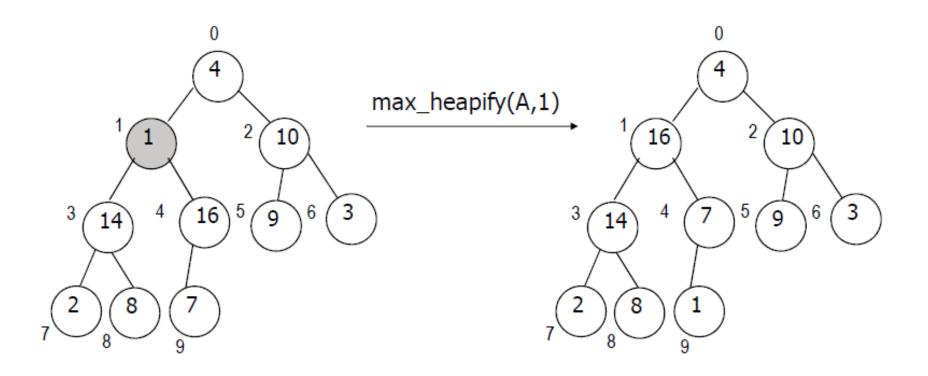






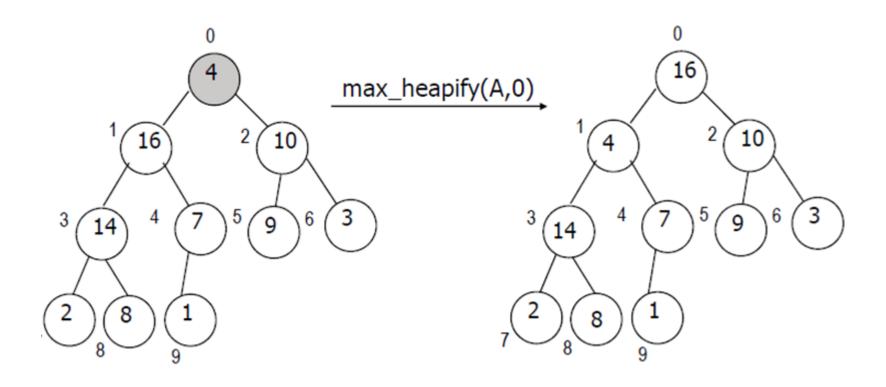






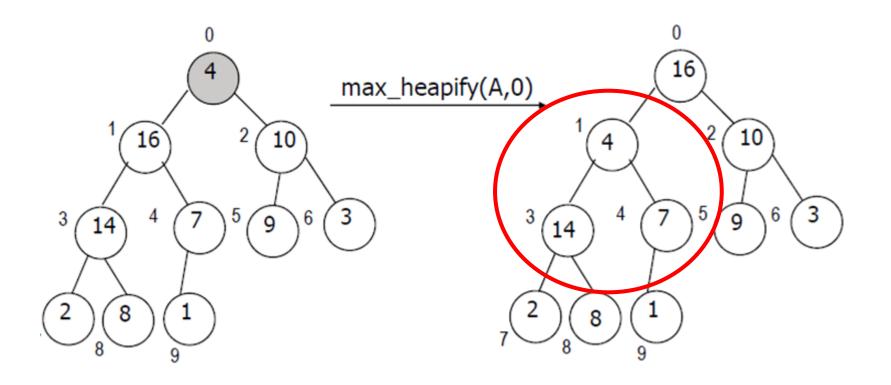






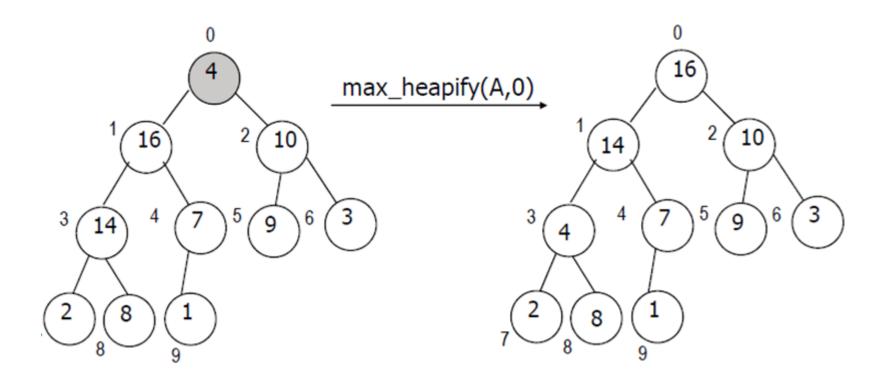






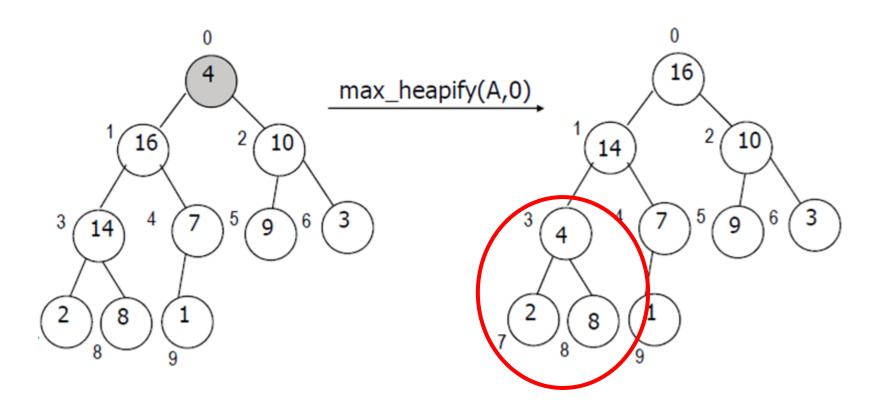






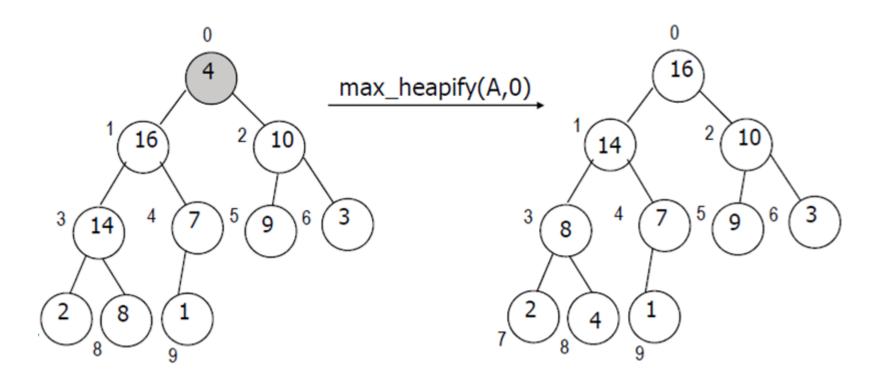






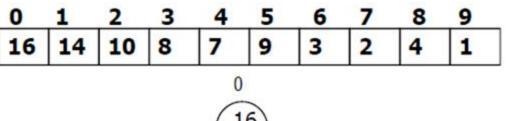


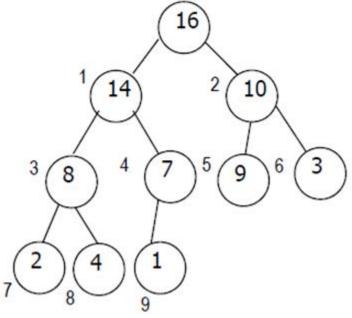












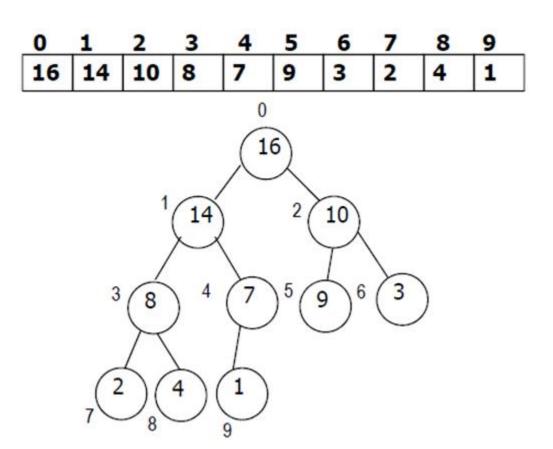




- Procedimento Heap-Sort
  - 1- Construir um heap máximo (via build\_max\_heap)
  - 2 Trocar primeiro elemento com o último
  - 3 Diminuir tamanho do heap
  - 4 Rearranjar o heap máximo (aplicar o max\_heapify para o elemento da posição 1)
  - Repetir os passos 2 a 4 até de N até 1 (nesse caso, N controla o tamanho do heap)

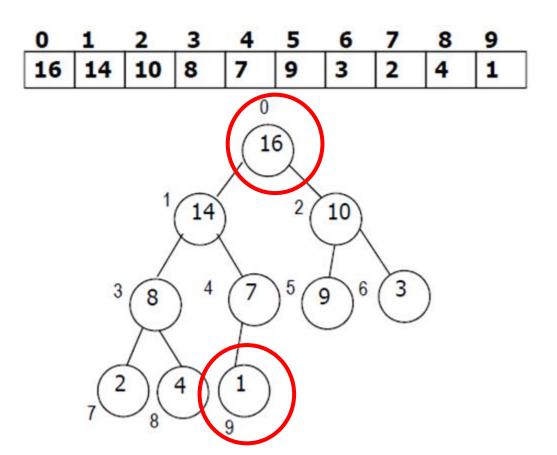






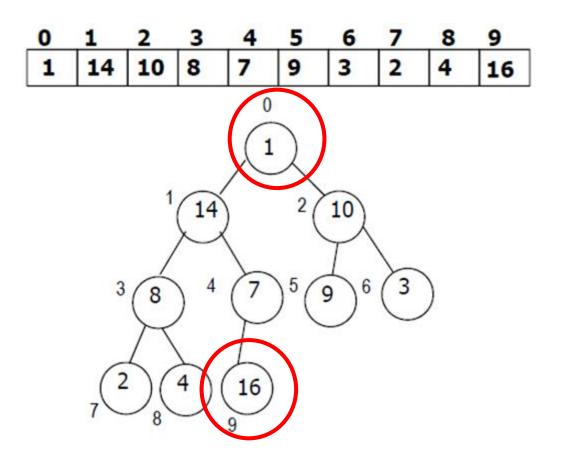






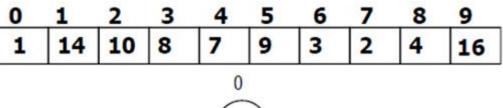


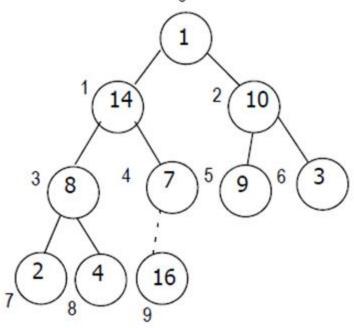






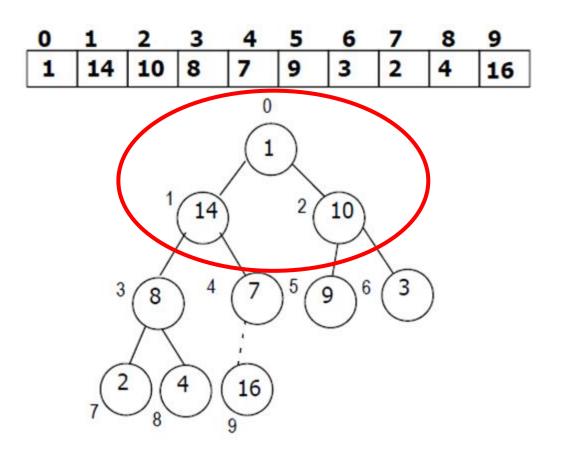






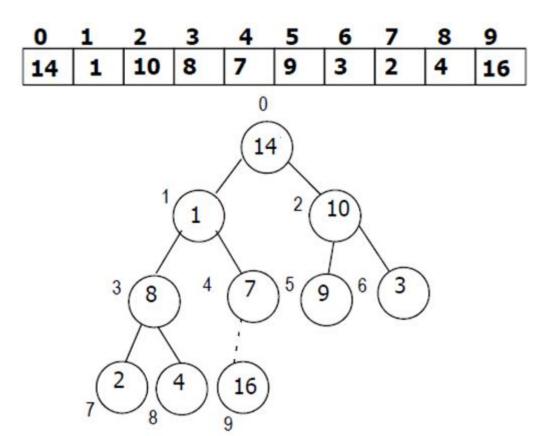






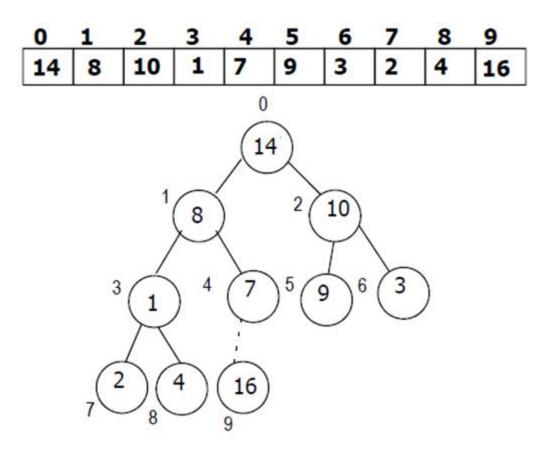






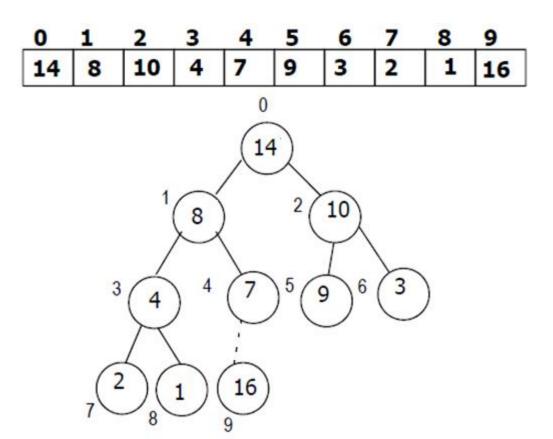






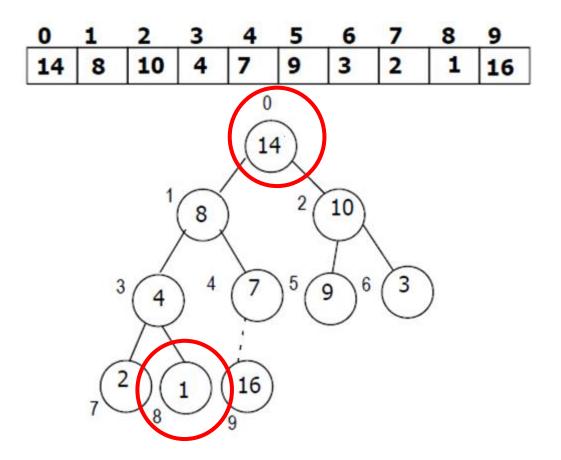






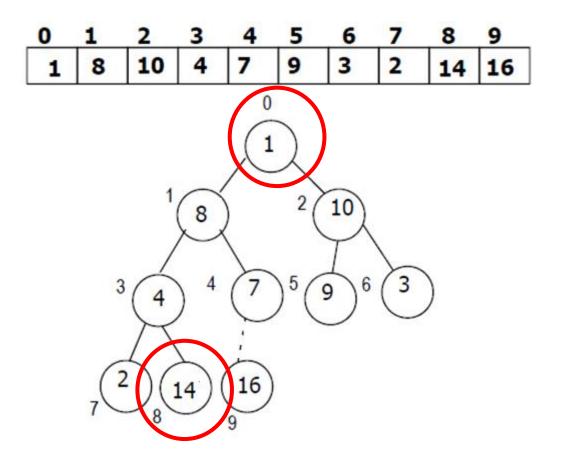






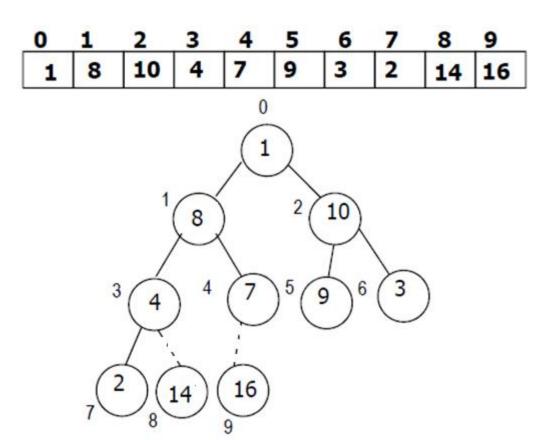






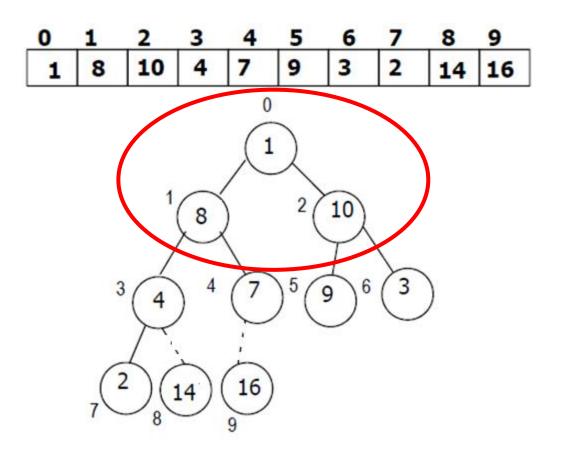






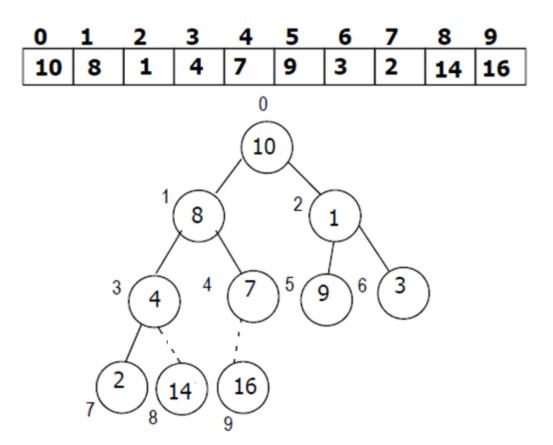






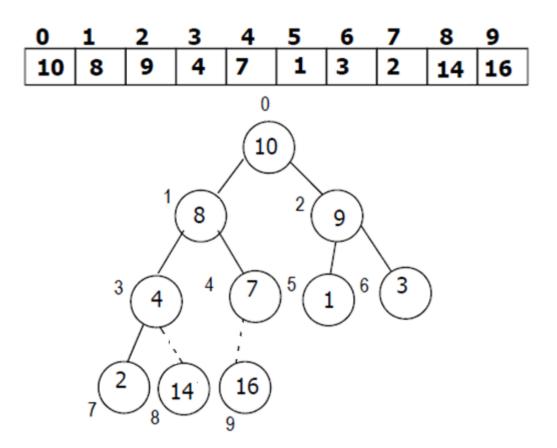






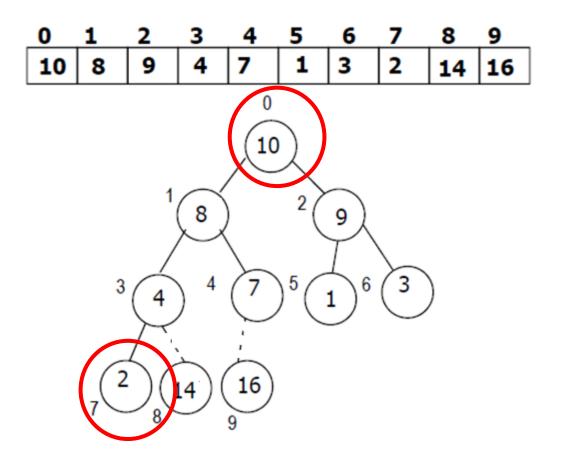






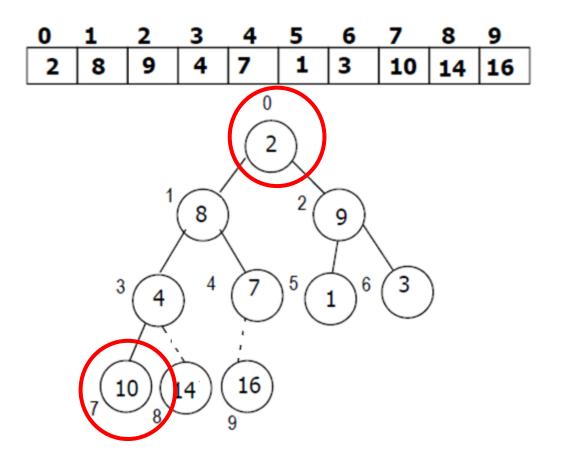






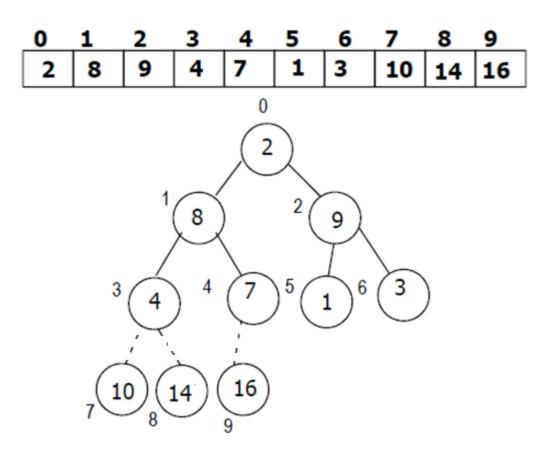






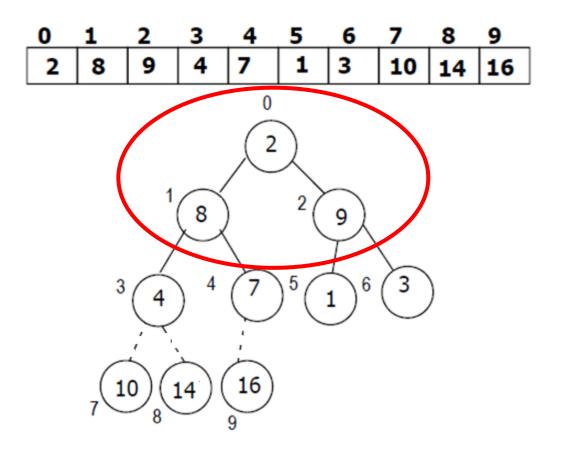






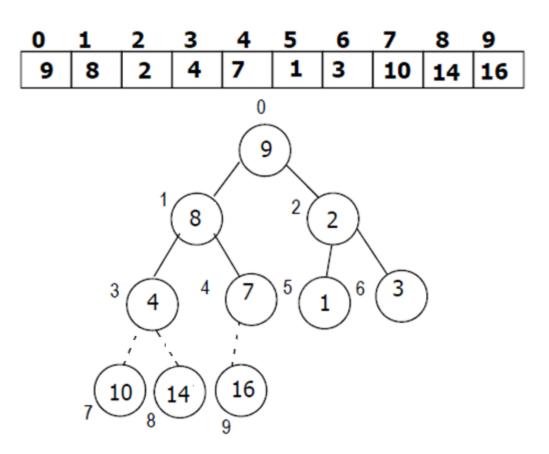






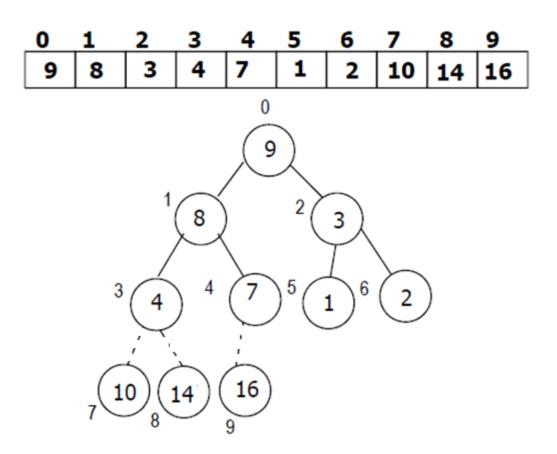






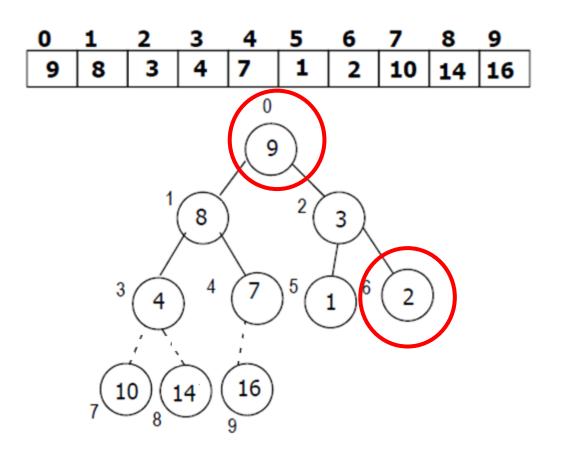






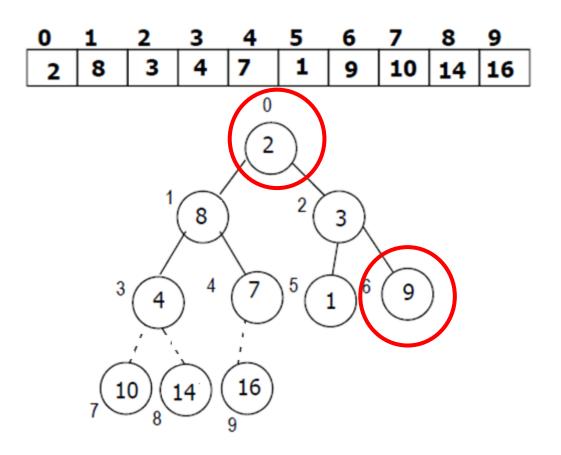






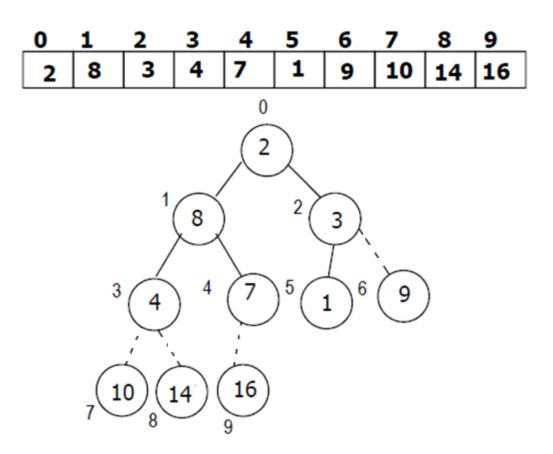






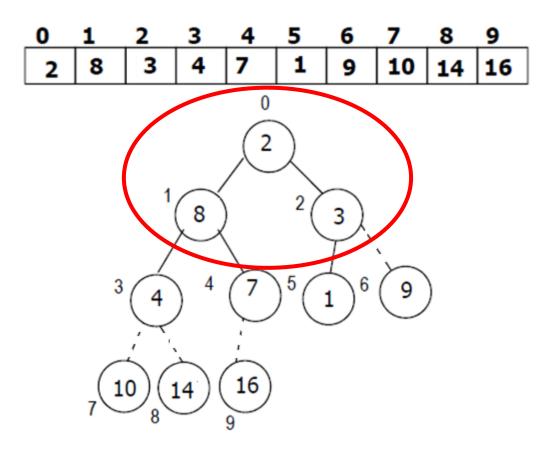






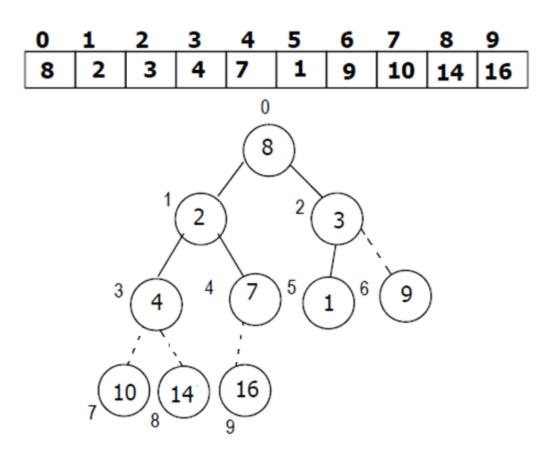






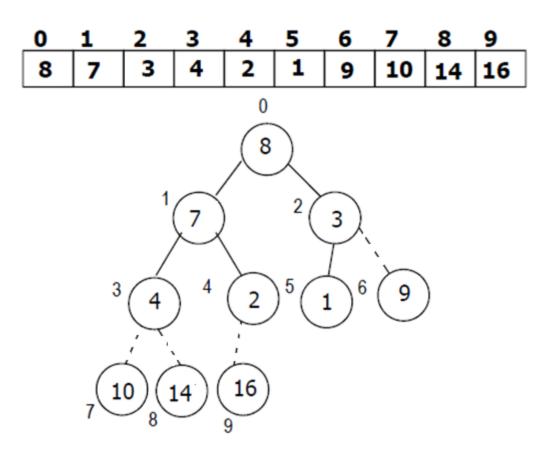






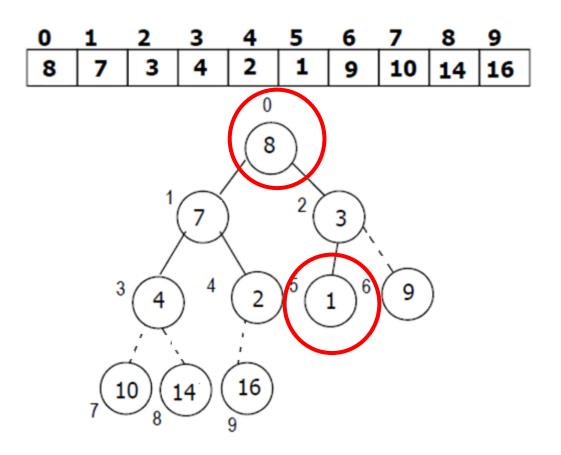






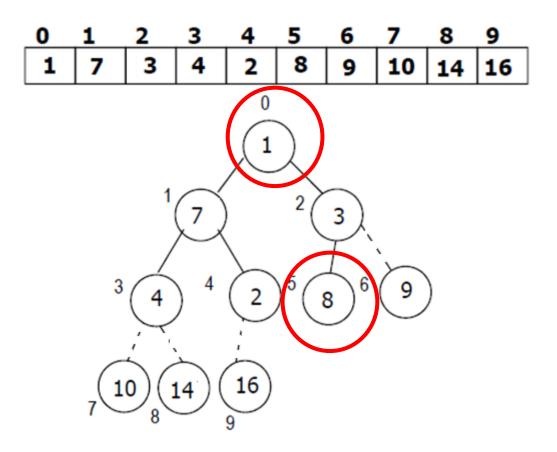






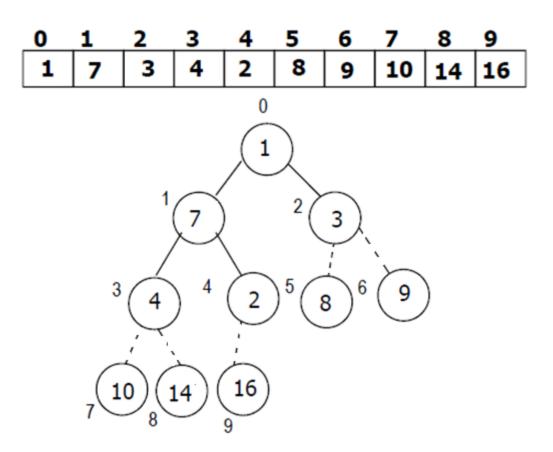






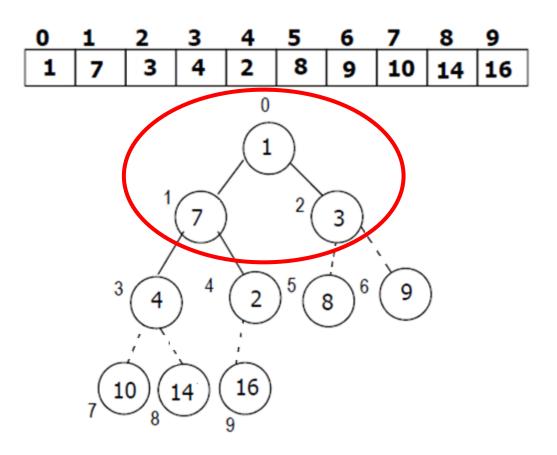






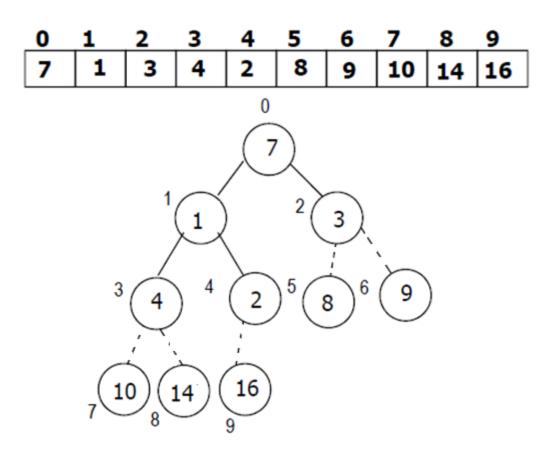






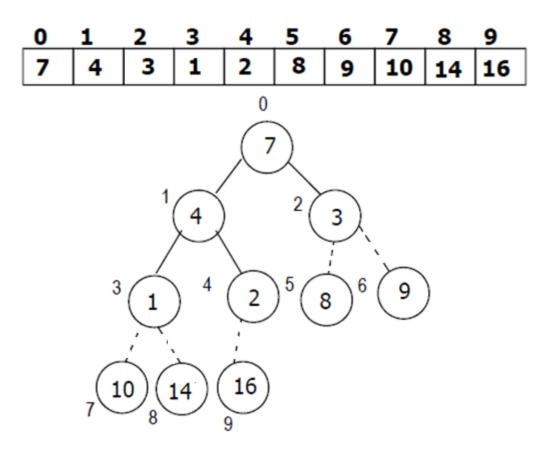






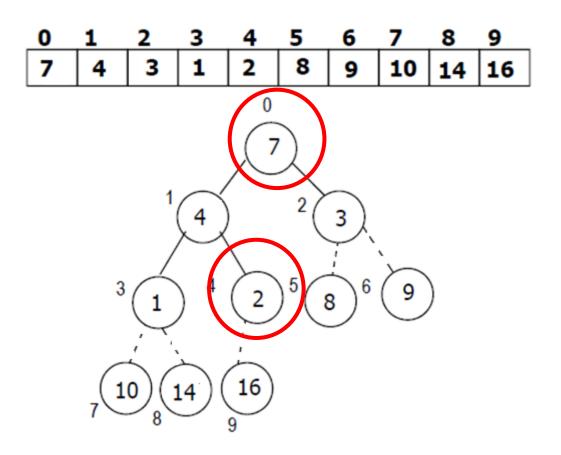






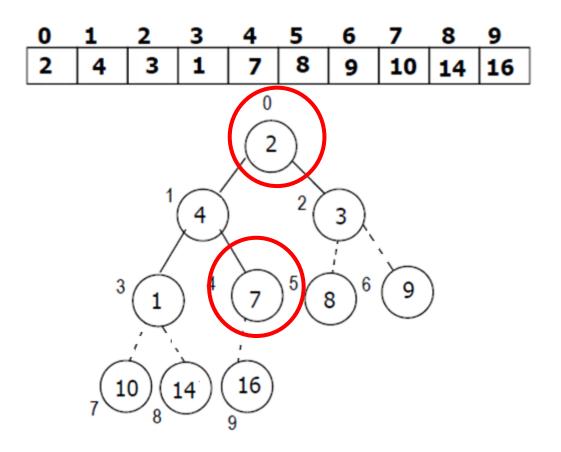






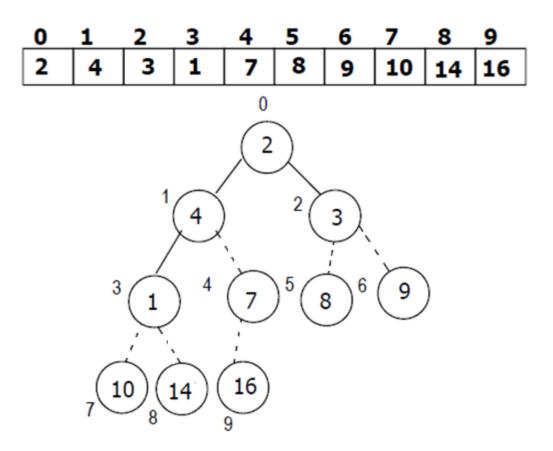






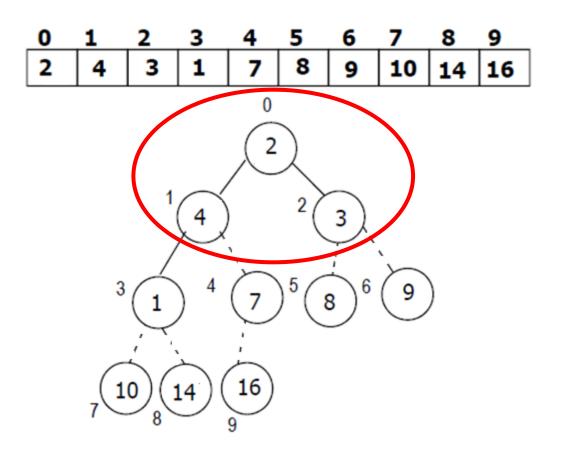






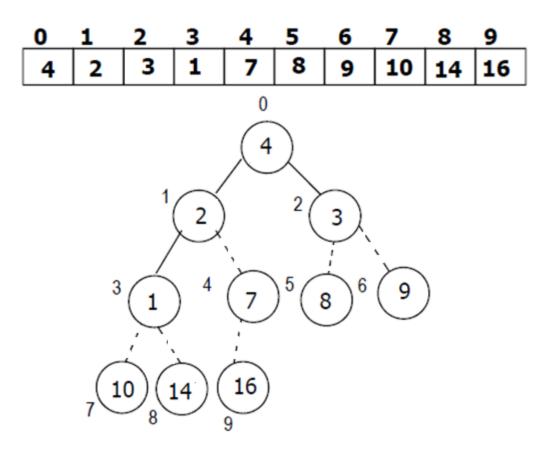






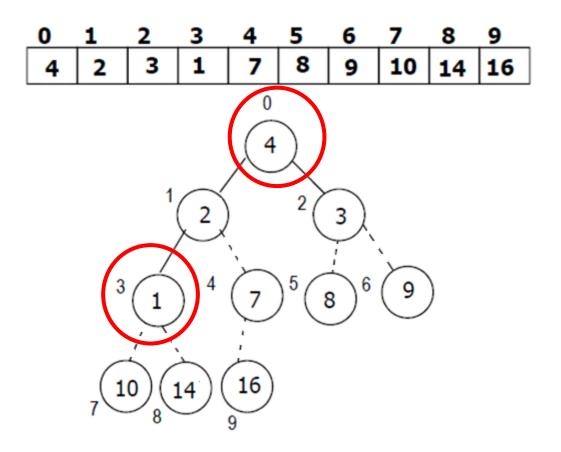






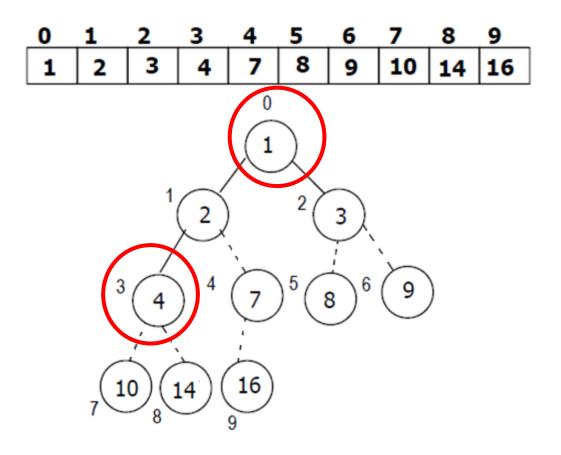






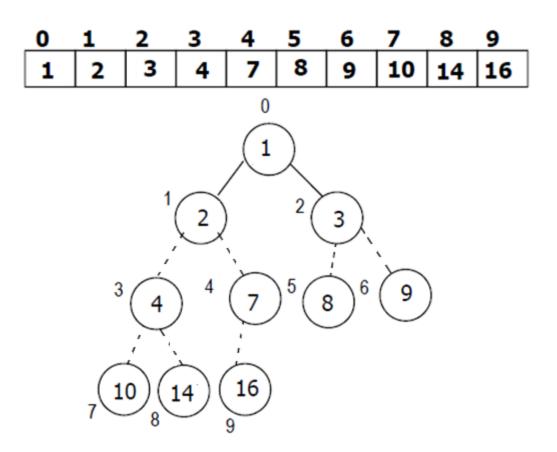






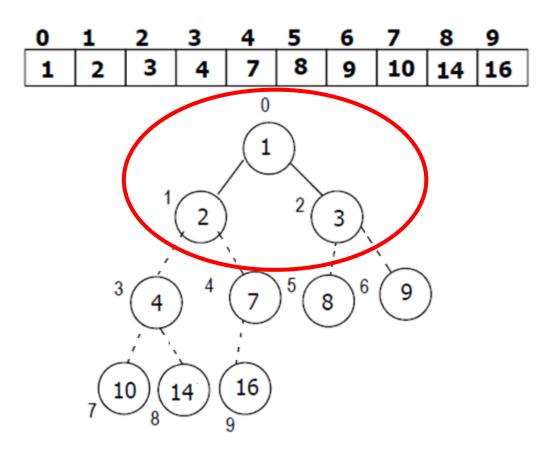






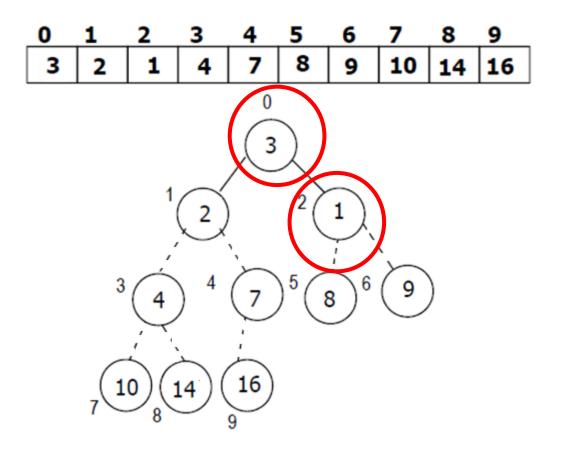






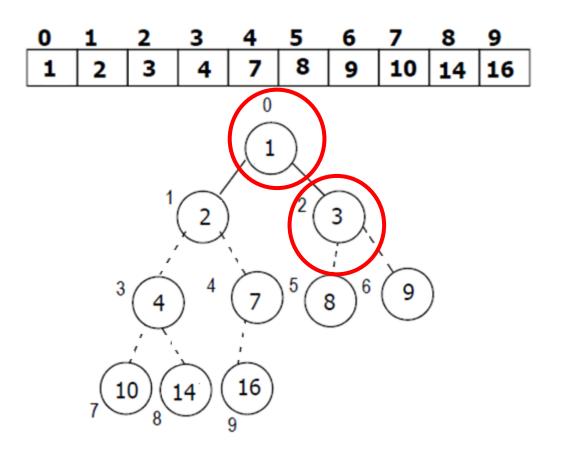






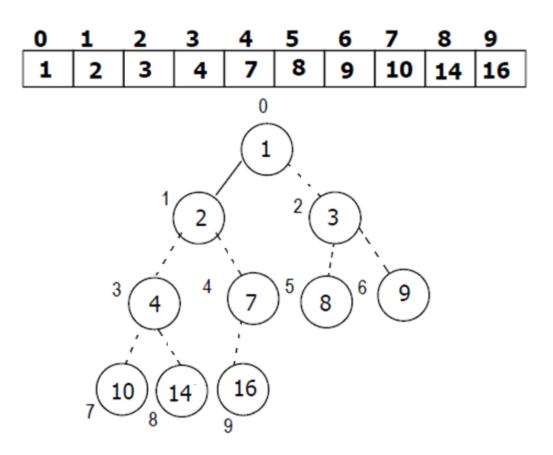






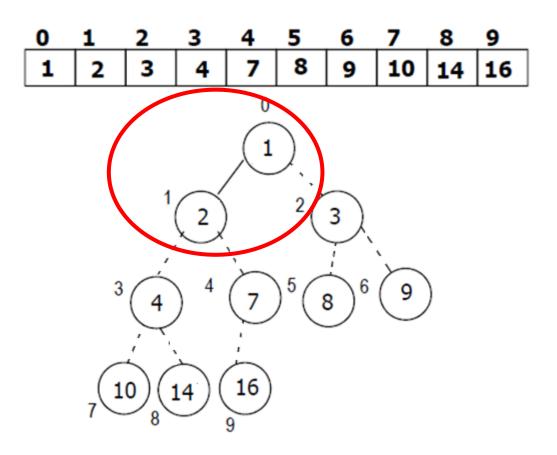






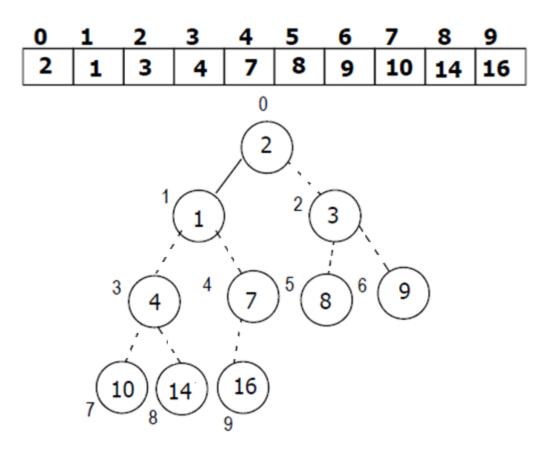






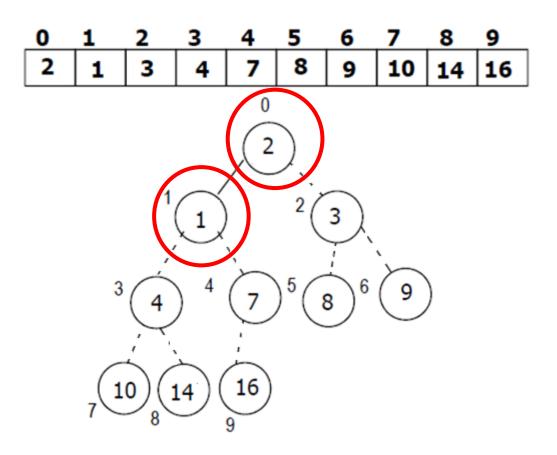






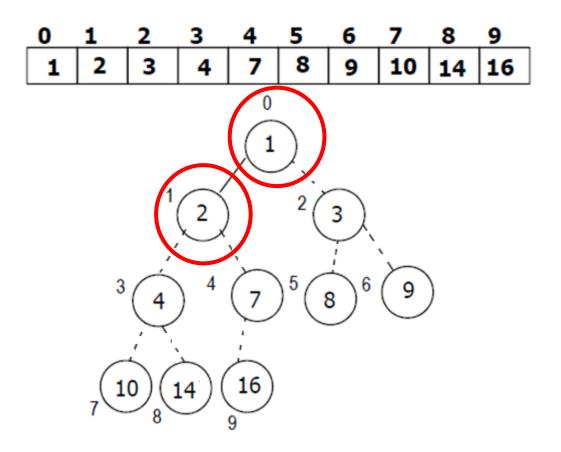






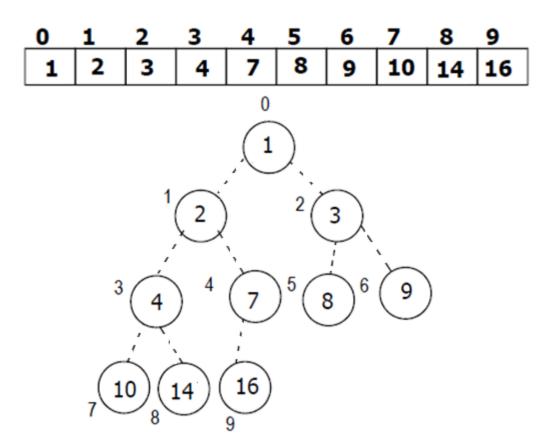






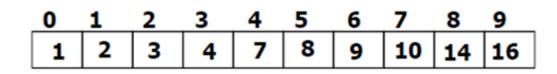


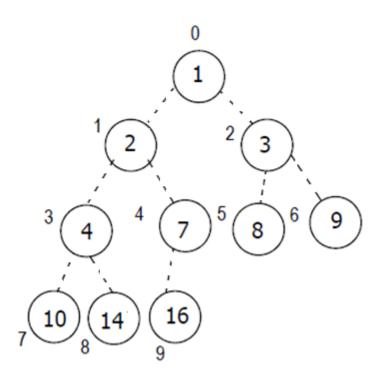
















- O método Heap-Sort tem complexidade <del>O</del>(nlogn)
  - É eficiente mesmo quando o vetor já está ordenado
  - Faz n-1 chamadas à função max\_heapify, que tem custo O(log n)
  - build\_max\_heap é O(n)





# Ordenação por Intercalação

#### Ordenação por Intercalação

- Também chamado merge-sort
- Idéia básica: dividir para conquistar
  - Um vetor v é dividido em duas partes, recursivamente
  - Cada metade é ordenada e ambas são intercaladas formando o vetor ordenado
  - Usa um vetor auxiliar para intercalar

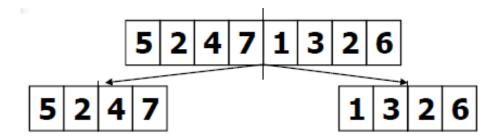




5 2 4 7 1 3 2 6

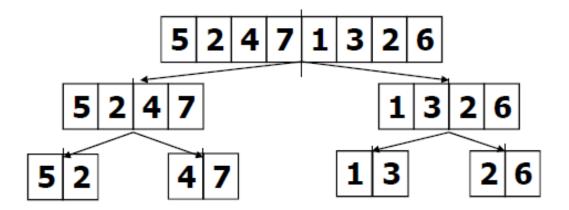






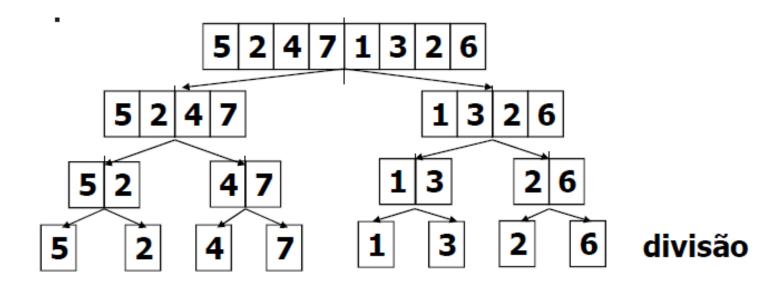






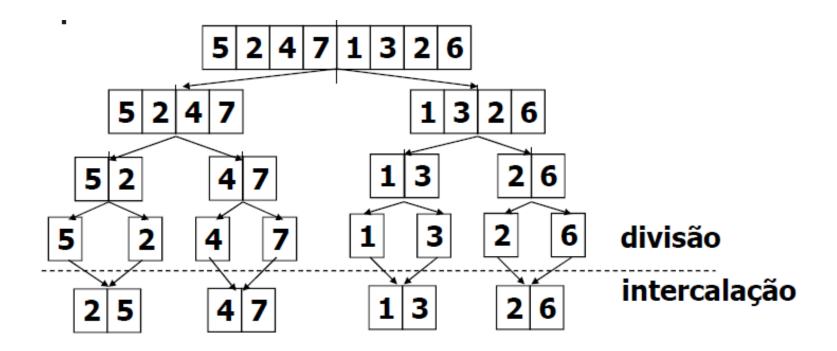






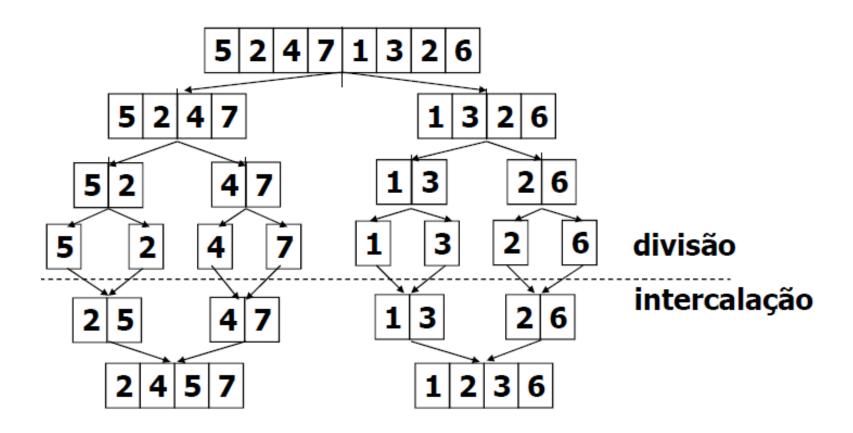






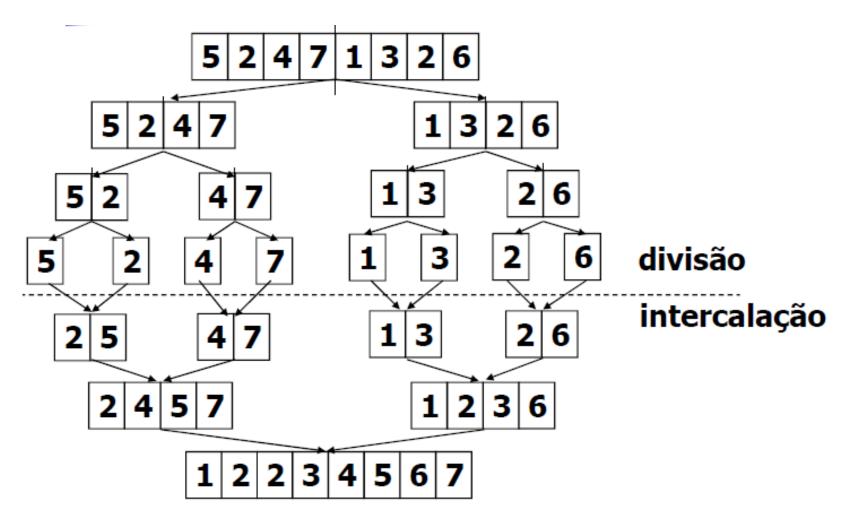
















```
void MergeSort(int *A, int e, int d)
{
  int q;

  if (e < d)
  {
    q = floor((e+d)/2); // Determina a metade do vetor
    MergeSort(A,e,q); // Primeira metade
    MergeSort(A,q+1,d); // Segunda metade
    Merge(A,e,q,d); // Combina as metades já ordenadas
  }
}</pre>
```

Qual a complexidade?





- Complexidade
- Se o particionamento gerar dois subconjuntos de tamanho n/2 temos a recorrência T(n) = 2T(n/2) + n
- Caso 2 do teorema mestre

$$\neg f(n) = \Theta(n)$$

$$T(n) = \Theta(n \log n)$$





# Comparação Entre os Métodos

#### Comparação Entre os Métodos

- Ordem aleatória dos elementos
  - O mais rápido recebe valor 1 e o restante é recalculado em função disso

	500	5.000	10.000	30.000
Inserção	11,3	87	161	-
Seleção	16,2	124	228	-
Shellsort	1,2	1,6	1,7	2
Quicksort	1	1	1	1
Heapsort	1,5	1,6	1,6	1,6

Ziviani, 2007





## Comparação Entre os Métodos

 Ordem ascendente dos elementos (já ordenado)

	500	5.000	10.000	30.000
Inserção	1	1	1	1
Seleção	128	1.524	3.066	
Shellsort	3,9	6,8	7,3	8,1
Quicksort	4,1	6,3	6,8	7,1
Heapsort	12,2	20,8	22,4	24,6

Ziviani, 2007





# Comparação Entre os Métodos

#### Ordem descendente dos elementos

	500	5.000	10.000	30.000
Inserção	40,3	305	575	-
Seleção	29,3	221	417	-
Shellsort	1,5	1,5	1,6	1,6
Quicksort	1	1	1	1
Heapsort	2,5	2,7	2,7	2,9

Ziviani, 2007





# Visualização dos Algoritmos

- http://sorting.at/
  - Visitado em 27/03/2016





#### Considerações Finais

- Quick-sort é o mais rápido para todos os arranjos com elementos aleatórios
- Heap-sort e quick-sort tem uma diferença constante, sendo o heap-sort mais lento
- Para arranjos pequenos, shell-sort é melhor do que o heap-sort





#### Considerações Finais

- O método da inserção direta é mais rápido para arranjos ordenados
- O método da inserção direta é melhor do que o método da seleção direta para arranjos com elementos aleatórios
- Shell-sort e quick-sort são sensíveis em relação as ordenações ascendentes e descendentes
- Heap-sort praticamente não é sensível em relação às ordenações ascendentes e descendentes





# Adaptado de



# Métodos de Ordenação

#### SCC-201 Introdução à Ciência da Computação II

Rosane Minghim 2010/2011

Baseado no material dos Professores Rudinei Goularte e Thiago Pardo





# Referências Bibliográficas

- CORMEN, T. H.; LEISERSON, C. E.; RIVEST, R. L.; (2002).
   Algoritmos Teoria e Prática. Tradução da 2ª edição americana.
   Rio de Janeiro. Editora Campus
- TAMASSIA, ROBERTO; GOODRICH, MICHAEL T. (2004).
   Projeto de Algoritmos -Fundamentos, Análise e Exemplos da Internet
- ZIVIANI, N. (2007). Projeto e Algoritmos com implementações em Java e C++. São Paulo. Editora Thomson



