Algoritmos e Complexidade LEI/LCC (2º ano)

8^a Ficha Prática

O objectivo desta ficha é o estudo da análise agregada de algoritmos.

1. Relembre a definição de *heap* na seguinte definição de heaps dinâmicas. Os campos **size** e **used** serão usados para guardar o número máximo de elementos que a heap pode armazenar e o número de elementos que a heap tem armazenados.

```
typedef struct {
  int size;
  int used;
  int *heap;
} Heap;
```

Considere que se encontram definidas as funções bubbleUp e bubbleDown de manuseamento de heaps que executam em tempo $O(\log(N))$ para uma heap de tamanho N.

A inserção numa heap vai então ser feita da seguinte forma:

- Se a heap não estiver cheia (i.e., used menor do que size) o novo elemento é acrescentado no fim e será feito bubbleUp para o colocar no local apropriado.
- Se a heap estiver cheia, é primeiro alocado espaço para uma heap com o dobro da capacidade, copiado o conteúdo da heap anterior para a nova, libertado o espaço da heap anterior e efectuado o procedimento anterior.

A remoção de um elemento (o menor) de uma heap será feita da seguinte forma:

- Começa-se por remover o elemento da posição 0, colocando lá o valor do último, e aplicando a função bubbleDown.
- Se após esta a heap tiver 75% da sua capacidade não ocupada, é alocado espaço para uma heap com metade da capacidade, copiado o conteúdo da heap anterior para a nova e libertado o espaço desta última.
- (a) Apresente uma implementação das operações insertHeap e extractMin

```
Heap insertHeap(Heap *h, Int x); // Insere um elemento na heap
Heap extractMin(Heap *h, Elem *x); // Retira o mínimo da heap
```

- (b) Mostre que para uma sequência de N inserções ou remoções, o custo amortizado de cada uma destas operações permanece igual a $O(\log(N))$
- 2. Uma implementação possível de uma fila de espera (*Queue*) utiliza duas pilhas A e B, por exemplo:

```
typedef struct queue {
  Stack a;
  Stack b;
} Queue;
```

- A inserção (enqueue) de elementos é sempre realizada na pilha A;
- para a remoção (dequeue), se a pilha B não estiver vazia, é efectuado um *pop* nessa pilha; caso contrário, para todos os elementos de A excepto o último, faz-se sucessivamente *pop* e *push* na pilha B. Faz-se depois *pop* do último, que é devolvido como resultado.
- (a) Efectue a análise do tempo de execução no melhor e no pior caso das funções enqueue e dequeue, assumindo que todas as operações das pilhas são realizadas em tempo constante.
- (b) Mostre que o custo amortizado de cada uma das operações de enqueue ou dequeue numa sequência de N operações é O(1)
- 3. Uma quack é uma estrutura que combina as funcionalidades de uma queue com as de uma stack. Pode ser vista como uma lista de elementos em que são possíveis três operações:
 - push que adiciona um elemento;
 - pop que remove o último elemento inserido;
 - pull que remove o elemento inserido há mais tempo.

Apresente uma implementação de quacks usando 3 stacks garantindo que o custo amortizado de cada uma das três operações é O(1), assumindo que todas as operações das stacks são realizadas em tempo constante.

- 4. Uma multistack é uma lista de stacks s_0, s_1, \ldots, s_k , na qual a stack s_i pode acomodar no máximo 3^i elementos. A inserção e remoção (mPush e mPop) fazem-se na stack s_0 .
 - sempre que se pretende inserir um elemento numa stack que está cheia, começa-se por transferir todos os elementos para a stack seguinte (criando-a se não existir) e inserindo o dito elemento de seguida.
 - sempre que ao remover um elemento de uma stack, ela ficar vazia, ela é cheia com elementos da stack seguinte, ou removida (caso seja a última).

Todas as operações com as stacks constituintes são feitas com as habituais operações de pop e push que se assume que executam em tempo constante.

- (a) Qual o custo, no pior caso, de inserir um novo elemento numa stack com N elementos?
- (b) Mostre que o custo amortizado da operação m Push é $O(\log(N))$ onde N é o número de elementos após a última inserção.