二叉树

下界: 代数判定树

要是你达到一个界线, 你不能越过它, 那你就会

倒霉; 但是你越过了它, 也许你会更倒霉

就好比假设有四样东西,我们正在寻找其中的一个。不管它在哪里,如果我们一开始就知道这样东西在哪里的话,那么剩下的就不是什么问题了。又或者我们可以首先找到其余的三样东西,那么剩下的显然就是第四个了

此时你的思想进入我的思想 带有同样的行动和同样的面貌 使得我把二者构成同一个决定 邓俊辉 deng@tsinghua.edu.cn

难度与下界

- ❖ 由前述实例可见,同一问题的不同算法,复杂度可能相差悬殊
- ❖ 在可解的前提下,可否谈论问题的难度?如何比较不同问题的难度?
- ❖ 问题P若存在算法,则所有算法中最低的复杂度称为P的难度
- ❖ 为什么要确定问题的难度? 给定问题P, 如何确定其难度?
- ❖ 两个方面着手: 设计复杂度更低的算法 + 证明更高的问题难度下界
- ❖ 一旦算法的复杂度达到难度下界,则说明就大♂记号的意义而言,算法已经最优
- ❖ 例如,排序问题下界为 $\Omega(nlogn)$,而且是紧的...

时空性能 + 稳定性

- ❖ 多种角度估算的时间、空间复杂度
 - 最好 / best-case
 - 最坏 / worst-case
 - 平均 / average-case
 - 分摊 / amortized
- **❖** 其中,对最坏情况的估计最保守、最稳妥

因此,首先应考虑最坏情况最优的算法

//worst-case optimal

- ❖ 排序所需的时间, 主要取决于
 - 关键码比较次数 / # {key comparison}
 - 元素交换次数 / # {data swap}
- ❖ 就地 (in-place):

除输入数据本身外,只需0(1)附加空间

❖ 稳定 (stability):

相等的元素,在排序后保持原先的相对次序

最坏情况最优 + 基于比较

❖ 排序算法,最快能够有多快?

- 语境1: 就最坏情况最优而言

- 语境2: 就某一大类主流算法而言...

❖ 基于比较的算法 (comparison-based algorithm)

算法执行的进程,取决于一系列的数值(这里即关键码)比对结果

- 比如, max() 和 bubbleSort()

Arr 任何CBA在最坏情况下,都需 $\Omega(nlogn)$ 时间才能完成排序

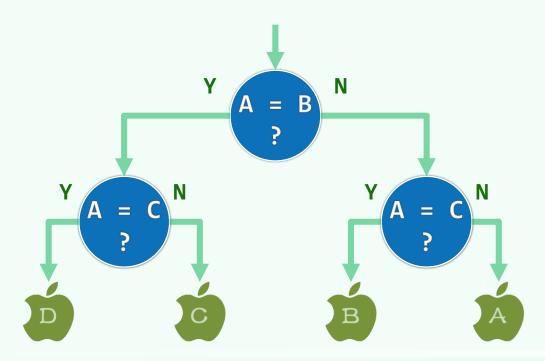
判定树

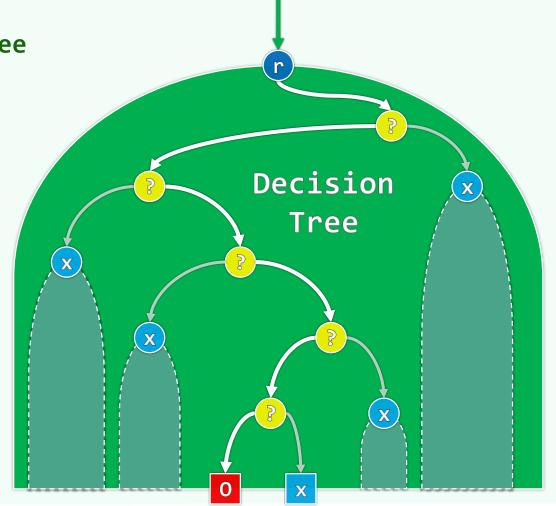
❖ 经2/4次称量,必可从4/16只苹果中找出唯一的重量不同者;称量次数可否更少?

❖ 每个CBA算法都对应于一棵Algebraic Decision Tree

每一可能的输出,都对应于至少一个叶节点

每一次运行过程,都对应于起始于根的某条路径



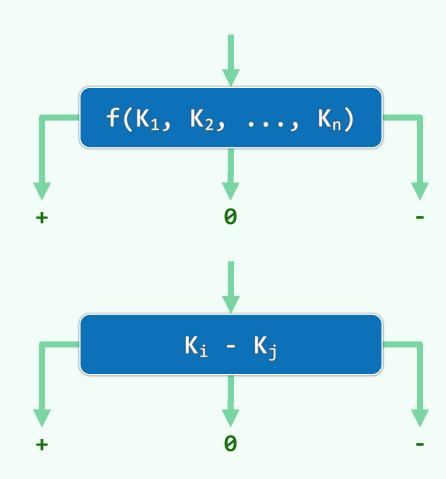


代数判定树

- ❖ Algebraic Decision Tree
 - 针对"比较-判定"式算法的计算模型
 - 给定输入的规模,将所有可能的输入 所对应的一系列判断表示出来

❖ 代数判定:

- 使用某一常次数代数多项式 将任意一组关键码做为变量,对多项式求值
- 根据结果的符号,确定算法推进方向



❖ Comparison Tree: 最简单的ADT, 二元一次多项式, 形如: K_i - K_j

下界: $\Omega(nlogn)$

- ❖ 比较树是三叉树 (ternary tree)内部节点至多三个分支 (+|0|-)
- ❖ 每一叶节点, 各对应于
 - 起自根节点的一条通路
 - 某一可能的运行过程
 - 运行所得的输出
- ❖ 叶节点深度 ~ 比较次数 ~ 计算成本
- ❖ 树高 ~ 最坏情况时的计算成本 树高的下界 ~ 所有CBA的时间复杂度下界

- riangle 对于排序算法所对应的ADT,必有 $N \geq n!$
 - ADT的每一输出(叶子),对应于某一置换 依此置换,可将输入序列转换为有序序列
 - 算法的输出,须覆盖所有可能的输入
- ❖ 包含N个叶节点的排序算法ADT, 高度不低于

$$\log_3 N \ge \log_3 n!$$

- $= \log_3 e \cdot [n \ln n n + \mathcal{O}(\ln n)] = \Omega(n \cdot \log n)$
- ❖ 这一结论,还可进一步推广到

理想平均情况、随机情况(概率≥25%) ...