# 7: Space and Time Trade-Offs

Projeto de Análise de Algoritmos

Apresentado por:

**Benedito Jaime** 

Daniel

Érick

Data:

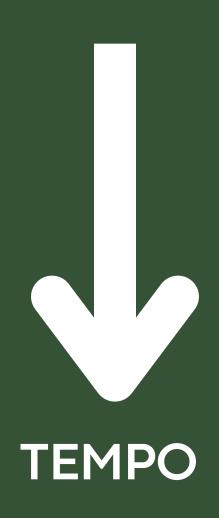
4 de Julho de 2024

# Trade-offs entre espaço e tempo

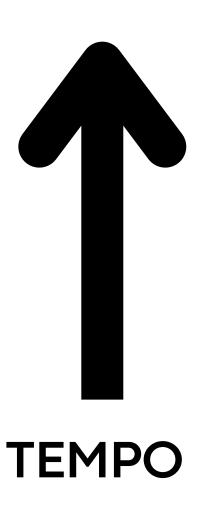
Situação em que se deve escolher entre usar mais espaço (memória) para reduzir o tempo de execução de um algoritmo ou usar menos espaço e, consequentemente, aumentar o tempo de execução.

#### Trade-offs entre espaço e tempo

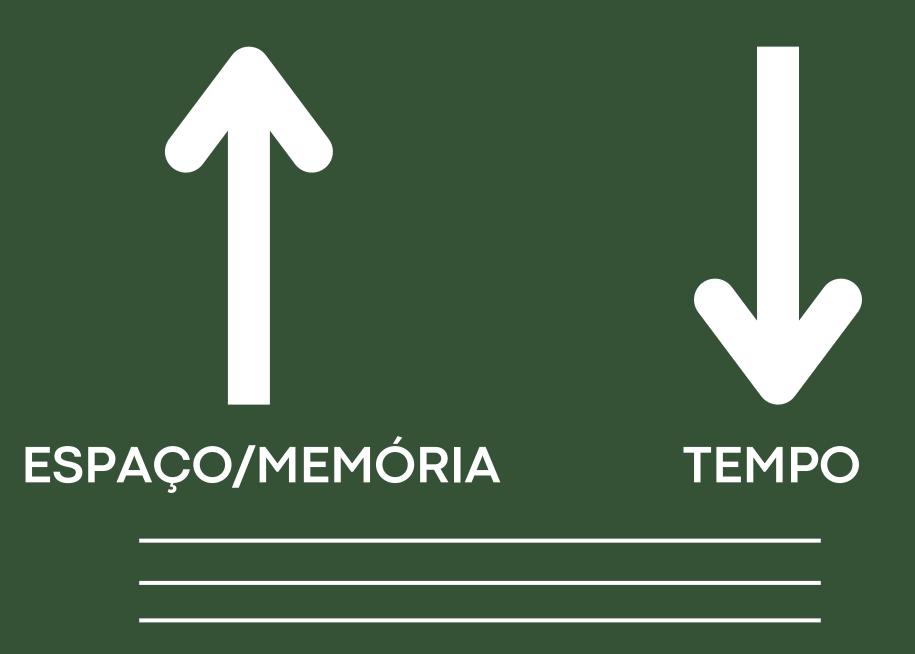




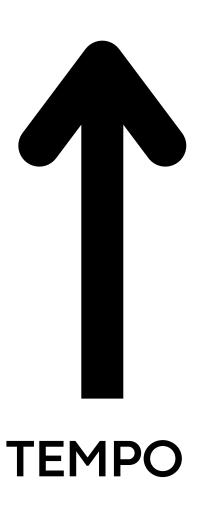




#### Trade-offs entre espaço e tempo







# Ordenação por Contagem

Ordenação por Contagem de Comparações

Para ordenar uma lista, podemos contar o número de elementos menores que cada elemento e usar esses números para determinar as posições corretas dos elementos na lista ordenada. Esse método tem eficiência quadrática devido ao número de comparações necessárias.

```
//Sorts an array by comparison counting
//Input: An array A[0..n – 1] of orderable elements
//Output: Array S[0..n - 1] of A's elements sorted in
nondecreasing order
for i ← 0 to n – 1 do Count[i] ← 0
for i ← 0 to n – 2 do
    for j \leftarrow i + 1 to n - 1 do
       if A[i] < A[j]
       Count[j] ← Count[j] + 1
       else Count[i] ← Count[i] + 1
for i ← 0 to n – 1 do S[Count[i]] ← A[i]
return S
```

# Ordenação por Contagem

Ordenação por Contagem de Distribuição

Este método é útil quando os elementos a serem ordenados pertencem a um conjunto pequeno e conhecido de valores. Contamos a frequência de cada valor e usamos essas frequências para posicionar os elementos corretamente na lista ordenada. Este algoritmo é linear em eficiência, assumindo que o intervalo de valores é fixo.

```
//Sorts an array of integers from a limited range by distribution counting //Input: An array A[0..n - 1] of integers between I and u (I \leq u) //Output: Array S[0..n - 1] of A's elements sorted in nondecreasing order for \ j \leftarrow 0 \ to \ u - I \ do \ D[j] \leftarrow 0 \ for \ i \leftarrow 0 \ to \ n - 1 \ do \ D[A[i] - I] \leftarrow D[A[i] - I] + 1 \ for \ j \leftarrow 1 \ to \ u - I \ do \ D[j] \leftarrow D[j - 1] + D[j]
```

for i ← n – 1 downto 0 do

• S[D[j ] - 1]← A[i]

• D[j] ← D[j] – 1

•  $j \in A[i] - I$ 

return S

Aprimoramento na correspondência de cadeia de caracteres

1 Redução de tempo

2 Pré-processamento do padrão

Algoritmos de Força-Bruta

Algoritmos de Boyler-Moore

Algoritmos de Horspool

## Algoritmo de Força Bruta

Peso (Complexidade de espaço):

- Leve: Requer apenas espaço para armazenar o padrão e o texto, sem necessidade de estruturas adicionais.
- Complexidade de espaço: *O*(1)

Velocidade (Complexidade de tempo):

- Pior caso: O(m·n) onde m é o comprimento do padrão e n é o comprimento do texto.
- Melhor caso: O(n) quando o padrão é encontrado na primeira posição do texto.

## Algoritmo Knuth-Morris-Pratt

Peso (Complexidade de Espaço):

- Moderado: Requer espaço adicional para armazenar a tabela de prefixos (tabela de falhas).
- Complexidade de espaço: O(m), onde m é o comprimento do padrão.

Velocidade (Complexidade de Tempo):

- Pior caso: O(m+n).
- Melhor caso: O(m+n).

## Algoritmo Boyer-Moore

Peso (Complexidade de Espaço):

- Moderado a pesado: Requer espaço adicional para armazenar tabelas de heurísticas (Bad Character e Good Suffix).
- Complexidade de espaço: O(m+σ)

Velocidade (Complexidade de Tempo):

- Pior caso: O(m·n).
- Melhor caso: O(n/m) em média.
- Na prática, muitas vezes muito rápido devido aos grandes saltos proporcionados pelas heurísticas.

## Algoritmo Horspool

#### Peso (Complexidade de Espaço):

- Moderado: Requer uma tabela de deslocamento baseada nos caracteres do alfabeto.
- Complexidade de espaço:  $O(\sigma)$ , onde  $\sigma$  é o tamanho do alfabeto.

#### Velocidade (Complexidade de Tempo):

- Pior caso: O(m·n), mas é raro.
- Melhor caso: O(n/m) em média, semelhante ao Boyer-Moore.
- Na prática, é eficiente para textos grandes e padrões que aparecem raramente, embora geralmente não tão eficiente quanto o Boyer-Moore completo.

#### HASHING

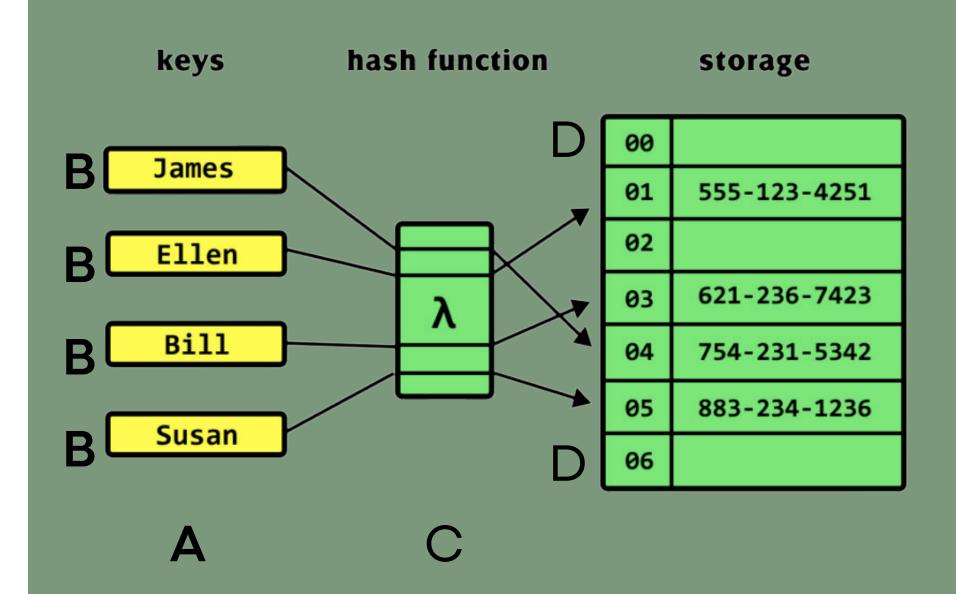
ABORDAGEM EFICIENTE PARA IMPLEMENTAR DICIONÁRIOS.

A: Tabela Hash

**B:** Chaves

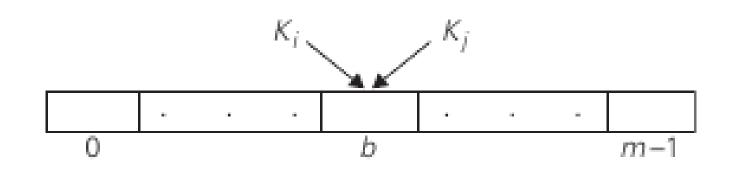
C: Função Hash

D: Endereço Hash

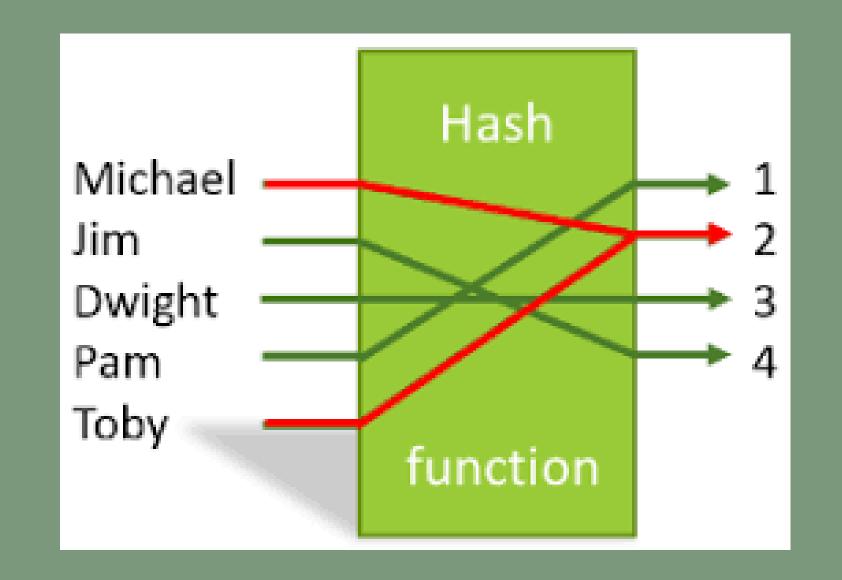


#### HASHING - Colisões

FENÔMENO NO QUAL DUAS OU MAIS CHAVES SÃO "HASHEADAS" PARA A TABELA.



**FIGURE 7.4** Collision of two keys in hashing:  $h(K_i) = h(K_i)$ .



# Mecanismo de Resolução de Colisão-

#### **OPEN HASHING**

# separate chaining encadeamento separado

A (1) mod 13 **FOOL**  $(6 + 15 + 15 + 12) \mod 13$ **AND**  $(1 + 14 + 1) \mod 13$ HIS  $(8 + 9 + 19) \mod 13$ **MONEY**  $(13 + 15 + 14 + 5 + 25) \mod 13$ **ARE**  $(1 + 18 + 5) \mod 13$ SOON  $(19 + 15 + 15 + 14) \mod 13$ PARTED  $(16 + 1 + 18 + 20 + 5 + 4) \mod 13$ 

COLISÃO

9

6

10

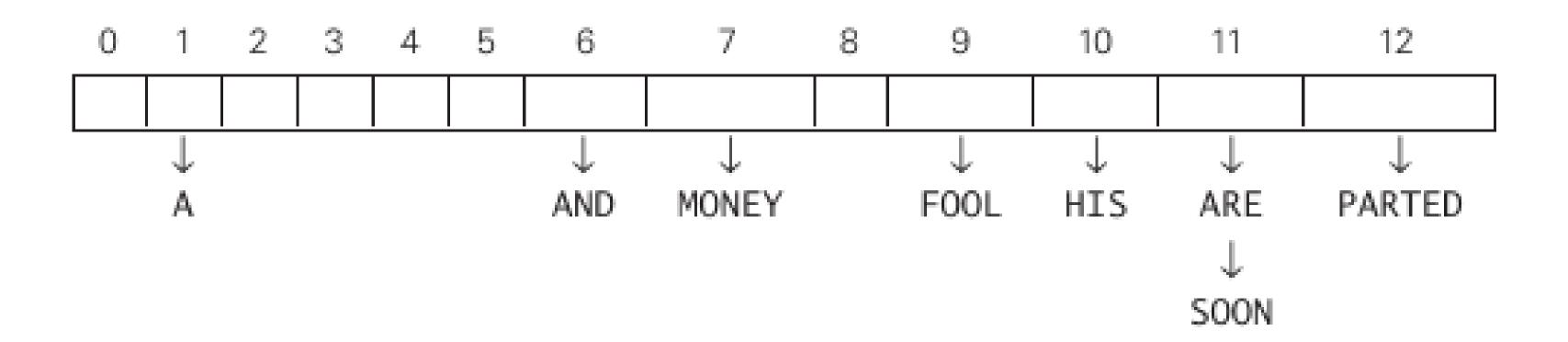
7

11

11

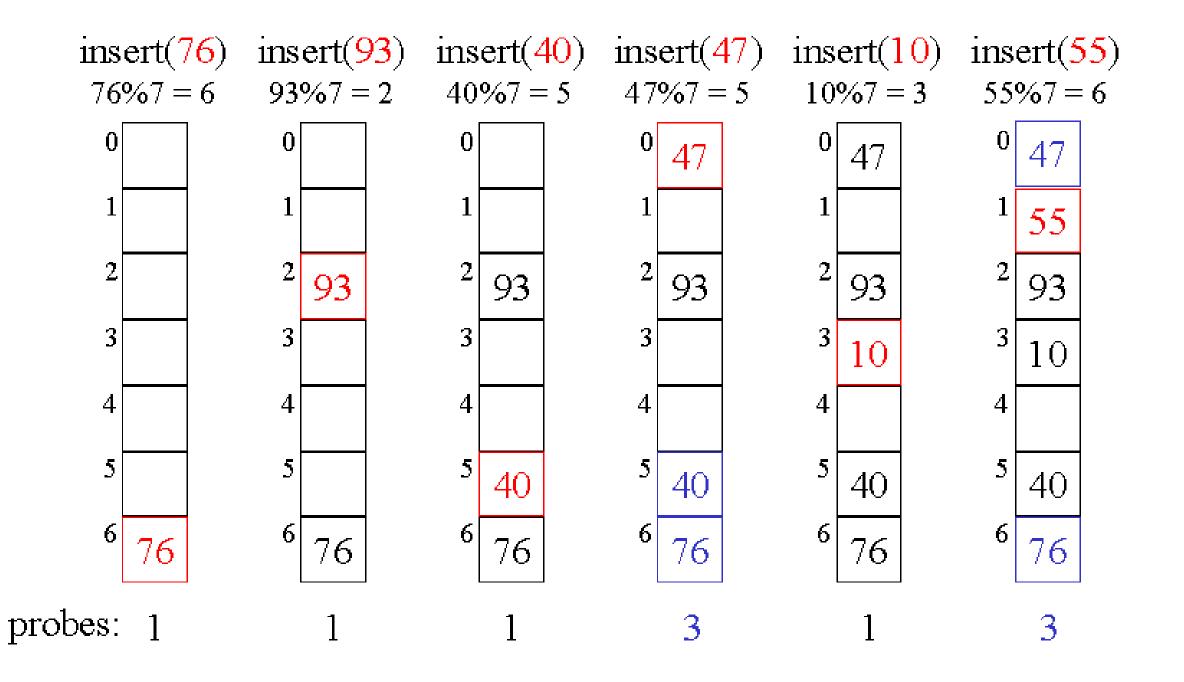
#### **OPEN HASHING**

keys	Α	F00L	AND	HIS	MONEY	ARE	SOON	PARTED
hash addresses	1	9	6	10	7	11	11	12



#### CLOSED HASHING - LINEAR PROBING

#### Linear Probing Example



#### **CLOSED HASHING**

# open addressing endereçamento aberto

SEM USO DE LISTAS ENCANDEADAS

keys	Α	F00L	AND	HIS	MONEY	ARE	SOON	PARTED
hash addresses	1	9	6	10	7	11	11	12

TAMANHO DA TABELA DEVE SER QUASE

TÃO LARGA QUANTO O NÚMERO DE

CHAVES

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12
	Α											
	Α								F00L			
	Α					AND			F00L			
	Α					AND			F00L	HIS		
	Α					AND	MONEY		F00L	HIS		
	Α					AND	MONEY		F00L	HIS	ARE	
	Α					AND	MONEY		F00L	HIS	ARE	SOON
PARTED	Α					AND	MONEY		F00L	HIS	ARE	SOON

**LINEAR PROBING - SONDAGEM LINEAR** 

# HASHING

Time complexity in big O notation						
Operation	Average	Worst case				
Search	Θ(1)	O(n)				
Insert	Θ(1)	O(n)				
Delete	Θ(1)	O(n)				
Space complexity						
Space	$\Theta(n)^{[1]}$	O(n)				

# ÁRVORES B

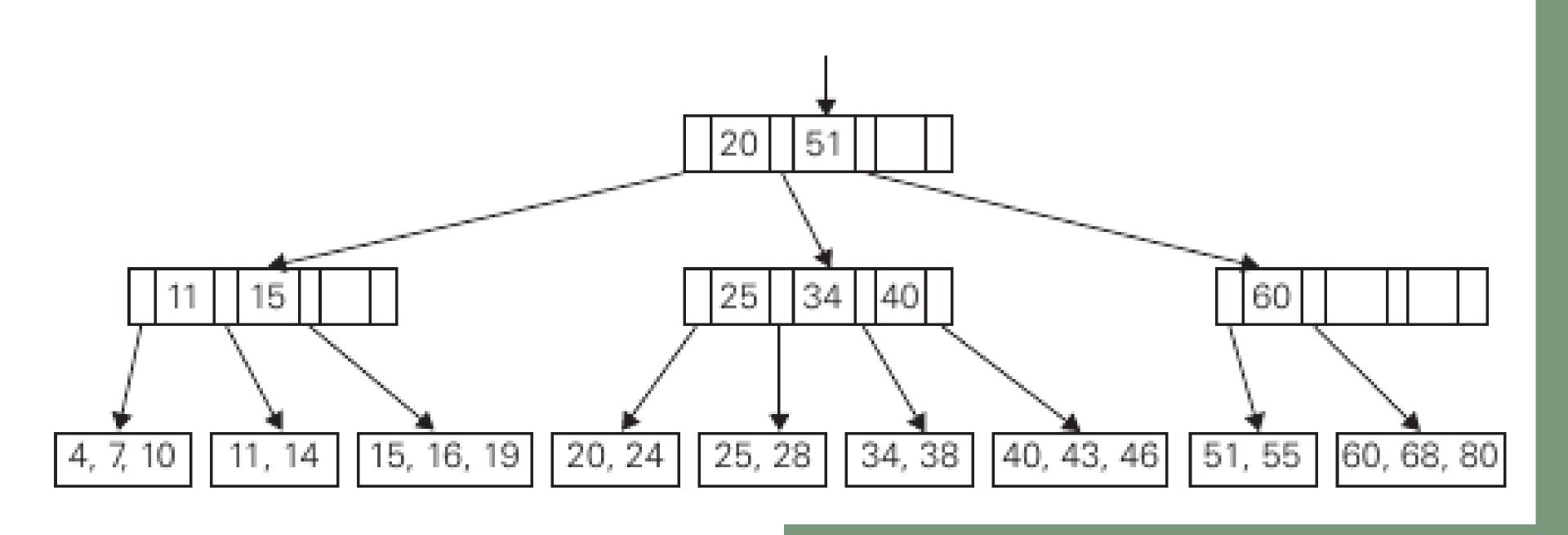
PRINCIPAL ALTERNATIVA PARA
ARMAZENAMENTO DE GRANDES DICIONÁRIOS

ÁRVORE DE BUSCA BALANCEADA

MÚLTIPLAS CHAVES POR NÓ

Time complexity in big O notation						
Operation	Average	Worst case				
Search	O(log n)	O(log n)				
Insert	O(log n)	O(log n)				
Delete	O(log n)	O(log n)				
Space complexity						
Space	O(n)	O(n)				

# ÁRVORES B



#### HASHING

## ÁRVORES B

ESPAÇO ADICIONAL PARA ARMAZENAR UMA TABELA HASH E RESOLVER COLISÕES ESPAÇO ADICIONAL PARA ARMAZENAR
MÚLTIPLAS CHAVES POR NÓ E MANTER A ÁRVORE
BALANCEADA

OPERAÇÕES RÁPIDAS EM TEMPO CONSTANTE NA MÉDIA

OPERAÇÕES EM TEMPO LOGARÍTMICO

## HASHING

Time complexity in big O notation						
Operation	Average	Worst case				
Search	Θ(1)	O(n)				
Insert	Θ(1)	O(n)				
Delete	Θ(1)	O(n)				
Space complexity						
Space	Θ(n) <sup>[1]</sup>	O(n)				

# ÁRVORES B

Time complexity in big O notation							
Operation	Average	Worst case					
Search	O(log n)	O(log n)					
Insert	O(log n)	O(log n)					
Delete	O(log n)	O(log n)					
Space complexity							
Space	O(n)	O(n)					