

## Análise de Complexidade Temporal – USEI09

(Proximity Search / NearestN com Filtros)

Este documento analisa a complexidade temporal do caso de uso USEI09: encontrar as N estações mais próximas de uma coordenada alvo (lat, lon), usando uma KDnTree 2D balanceada, distância Haversine e filtro opcional por grupo de time zone.

### Notação e Parâmetros

- S: número total de estações no dataset.
- M: número de nós (buckets) da KDnTree.
- b: tamanho médio de um bucket.
- N: número de vizinhos pedidos.
- K: número de estações avaliadas durante a busca.
- k: número de dimensões ( $k = 2$ ).

### 1. Estrutura de dados usada

A KDnTree 2D balanceada possui altura  $O(\log M)$ . Usa-se também um MaxnHeap de tamanho N para manter os melhores candidatos.

### 2. Custos elementares

#### 2.1 Bucket do nó atual:

Cada estação passa por filtro  $O(1)$ , distância  $O(1)$  e possível atualização do heap  $O(\log N)$ .

Custo por nó:  $O(|bucket| \cdot \log N)$ .

#### 2.2 Decisão de subárvores e poda:

Visita da subárvore oposta somente se  $|targetCoord - nodeCoord| < maxDistanceInQueue$ .

### 3. Complexidade média

Busca visita  $V = O(\log M)$  nós.

Custo total médio:  $O(\log M + K \log N + N \log N)$ .

### 4. Pior caso

Sem poda efetiva:  $O(M)$  nós, custo final  $O(S \log N)$ .

## 5. Filtro de time zone

Custo  $O(1)$ , reduz  $K$ , mas não altera complexidade assintótica.

## 6. Comparaçāo com abordagem linear

Busca linear:  $O(S \log N)$ .

KD-tree:  $\sim O(\log M)$  no caso médio.

## 7. Conclusão

A solução é eficiente e adequada para datasets grandes, com caso médio  $O(\log M)$  e pior caso  $O(S \log N)$ .