© DLSI (Univ. Alicante

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

TEMA 2 La eficiencia de los algoritmos

PROGRAMACIÓN Y ESTRUCTURAS DE DATOS

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

La eficiencia de los algoritmos

- 1. Noción de complejidad
 - Complejidad temporal, tamaño del problema y paso
- 2. Cotas de complejidad
 - Cota superior, inferior y promedio
- 3. Notación asintótica
 - Ω , Ω , Θ
- 4. Obtención de cotas de complejidad

1. Noción de complejidad

DEFINICIÓN

- Cálculo de complejidad: determinación de dos parámetros o funciones de coste:
 - Complejidad espacial : Cantidad de recursos espaciales (de almacén)
 que un algoritmo consume o necesita para su ejecución
 - Complejidad temporal : Cantidad de tiempo que un algoritmo necesita para su ejecución
- Posibilidad de hacer
 - Valoraciones
 - el algoritmo es: "bueno", "el mejor", "prohibitivo"
 - Comparaciones
 - el algoritmo A es mejor que el B

3

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

1. Noción de complejidad

COMPLEJIDAD TEMPORAL

- Factores de complejidad temporal:
 - Externos
 - La máquina en la que se va a ejecutar
 - El compilador: variables y modelo de memoria
 - La experiencia del programador
 - Internos
 - El número de instrucciones asociadas al algoritmo
- Complejidad temporal : Tiempo(A) = C + f(T)
 - C es la contribución de los factores externos (constante)
 - -f(T) es una función que depende de T (talla o tamaño del problema)

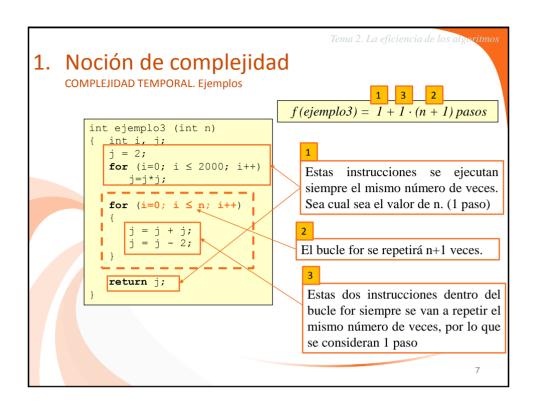
1. Noción de complejidad

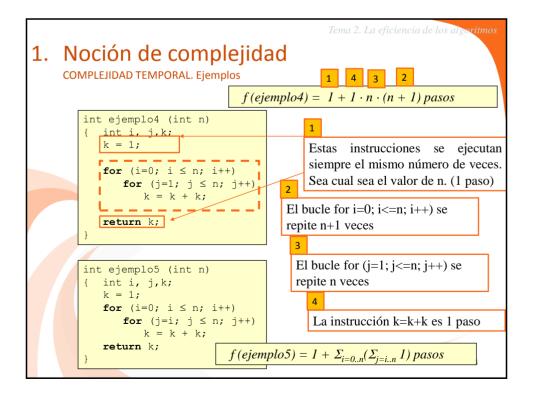
COMPLEJIDAD TEMPORAL

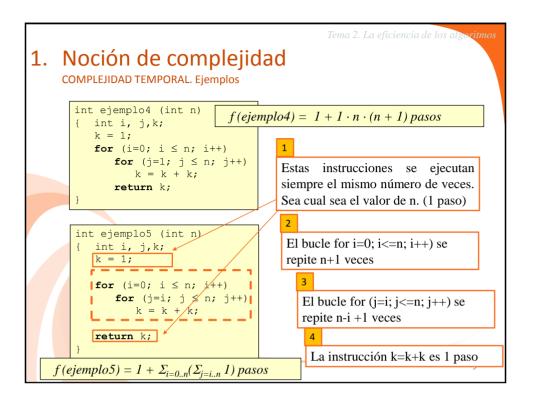
- Talla o tamaño de un problema:
 - Valor o conjunto de valores asociados a la entrada del problema que representa una medida de su tamaño respecto de otras entradas posibles
- Paso de programa:
 - Secuencia de operaciones con contenido semántico cuyo coste es independiente de la Talla del problema
 - Unidad de medida de la complejidad de un algoritmo
- Expresión de la complejidad temporal:
 - Función que expresa el número de pasos de programa que un algoritmo necesita ejecutar para cualquier entrada posible (para cualquier talla posible)
 - No se tienen en cuenta los factores externos

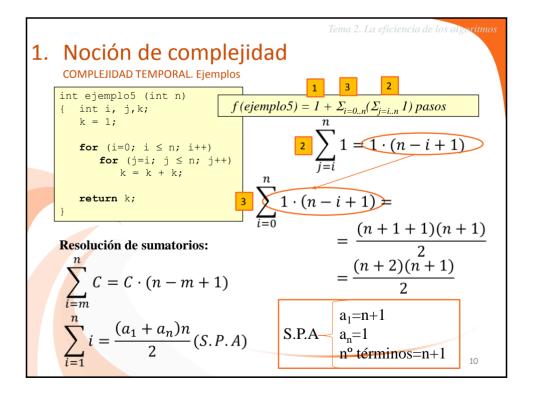
5

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos 1. Noción de complejidad COMPLEJIDAD TEMPORAL. Ejemplos int ejemplo1 (int n) n+ = n;f(ejemplo1) = 1 pasosreturn n; Estas instrucciones se ejecutan siempre el mismo número de veces. Sea cual sea el valor de n. (1 paso) int ejemplo2 (int n) int i; for $(i=0; i \le 2000; i++)$ n+ = n;return n; f(ejemplo2) = 1 pasos6









1. Noción de complejidad

COMPLEJIDAD TEMPORAL. Ejercicios

```
for(i = sum = 0; i < n; i++) sum += a[i]; for(i = 0; i < n; i++) \{ for(j = 1, sum = a[0]; j <= i; j++) sum += a[j]; cout << \text{``La suma del subarray''} << i << \text{``es''} << sum << endl; \} for(i = 4; i < n; i++) \{ for(j = i-3, sum = a[i-4]; j <= i; j++) sum += a[j]; cout << \text{``La suma del subarray''} << i-4 << \text{``es''} << sum << endl; \} for(i = 0, length = 1; i < n-1; i++) \{ for(i1 = i2 = k = i; k < n-1 && a[k] < a[k+1]; k++, i2++); if(length < i2 - i1 + 1) length = i2 - i1 + 1; \}
```

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

1. Noción de complejidad

COMPLEJIDAD TEMPORAL. Solución (I)

for(i = sum = 0; i < n; i++) sum += a[i]; $\sum_{i=0..n-1}^{n-1} 1 \text{ pasos} = n \cdot 1 \text{ pasos} = O(n)$ Límite superior $\sum_{i=0}^{n-1} 1 = 1 \cdot (n-1) - 0 + 1 = n$ Límite inferior

1. Noción de complejidad

CONCLUSIONES

- Sólo nos ocuparemos de la complejidad temporal
- Normalmente son objetivos contrapuestos (complejidad temporal <--> complejidad espacial)
- Cálculo de la complejidad temporal:
 - a priori: contando pasos
 - a posteriori: generando instancias para distintos valores y cronometrando el tiempo
- Se trata de obtener la función. Las unidades de medida (paso, sg, msg, ...) no son relevantes (todo se traduce a un cambio de escala)
- El nº de pasos que se ejecutan siempre es función del tamaño (o talla) del problema

13

2. Cotas de complejidad

INTRODUCCIÓN

 Dado un vector X de n números naturales y dado un número natural z:
 El número de veces que

- encontrar el índice $i: X_i = z$
- Calcular el número de pasos que realiza

El número de veces que se ejecuta el bucle "mientras" dependerá del tamaño del vector y de la distribución interna de los elementos

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

14

2. Cotas de complejidad

EL PROBLEMA

- No podemos contar el número de pasos porque depende:
 - del tamaño (TALLA) del problema |X|
 - de la instancia del problema que se pretende resolver (posible valor que puedan tomar las variables de entrada)
- Ejemplo:

Vector	Elemento	
X	Z	Nº PASOS
(0,1)	1	
(1,2,3)	1	
(2)	3	
(1,0,2,4)	3	
(1,0,2,4)	0	
(1,0,2,4)	1	

15

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

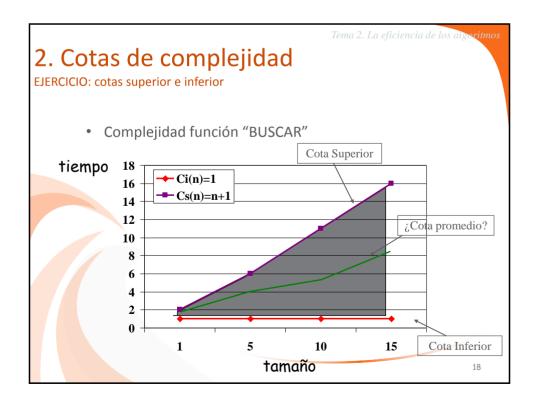
2. Cotas de complejidad

LA SOLUCIÓN: cotas de complejidad

• Cuando aparecen diferentes casos <u>para una misma talla</u> <u>genérica n</u>, se introducen las cotas de complejidad:

- Caso peor: cota superior del algoritmo $\rightarrow C_s(n)$
- Caso mejor: cota inferior del algoritmo $\rightarrow C_i(n)$
- − Término medio: cota promedio $\rightarrow C_m(n)$
- Todas son funciones del tamaño del problema (n)
- La cota promedio es difícil de evaluar a priori
 - Es necesario conocer la distribución de la probabilidad de entrada
 - No es la media de la inferior y de la superior (ni están todas ni tienen la misma proporción)

```
Tema 2. La eficiencia de los alg<mark>oritmos</mark>
2. Cotas de complejidad
EJERCICIO: cotas superior e inferior
           funcion BUSCAR (var X:vector[N]; z: N): devuelve N
           comienzo
              i:=1;
              mientras (i \le |X|) \land (X_i \ne Z) hacer
                  i:=i+1;
              fmientras
                                                        (*No encontrado*)
                             si no devuelve i
           fin
        Talla del problema: nº de elementos de X: n
        ¿Existe caso mejor y caso peor?
         - Caso mejor: el elemento está el primero: X_1=z \rightarrow c_i(n)=1
         – Caso peor: el elemento no está: \forall i 1≤ i ≤ |X|, Xi \neq z \rightarrow c_s(n) = n+1
                     1 + \sum_{i=1}^{n} 1 = 1 + (n-1+1) = n+1
```



Tema 2. La eficiencia de los algo<mark>ritmos</mark>

2. Cotas de complejidad

CONCLUSIONES

- La **cota promedio** no la calcularemos. Sólo se hablará de complejidad por término medio cuando la cota superior y la inferior coinciden
- El <u>estudio de la complejidad se hace para **tamaños grandes** del problema por varios motivos:</u>
 - Los resultados para tamaños pequeños o no son fiables o proporcionan poca información sobre el algoritmo
 - Es lógico invertir tiempo en el desarrollo de un buen algoritmo sólo si se prevé que éste realizará un gran volumen de operaciones
- A la complejidad que resulta de tamaños grandes de problema se le denomina complejidad asintótica y la notación utilizada es la notación asintótica

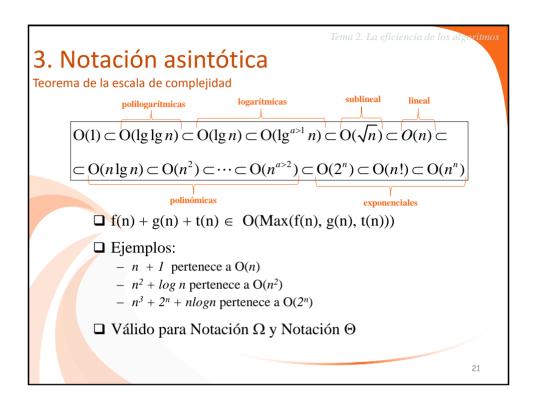
19

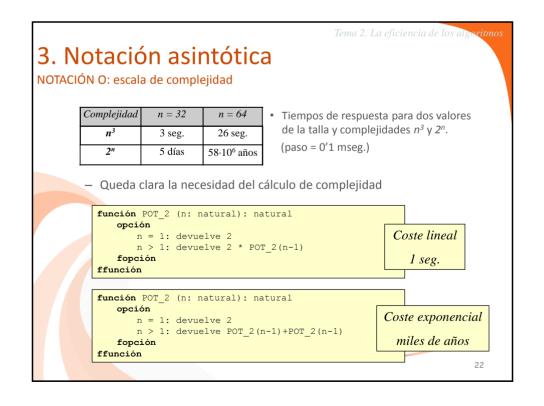
Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

3. Notación asintótica

INTRODUCCIÓN

- Notación matemática utilizada para representar la complejidad espacial y temporal cuando $n \to \infty$
- Se definen tres tipos de notación:
 - Notación O (big-omicron) ⇒ caso peor
 - Notación Ω (omega) ⇒ caso mejor
 - Notación Θ (big-theta) ⇒ caso promedio





4. Obtención de cotas de complejidad

INTRODUCCIÓN

- Etapas para obtener las cotas de complejidad:
 - 1. Determinación de la TALLA o tamaño (de la instancia) del problema
 - 2. Determinación del CASO MEJOR Y PEOR: instancias para las que el algoritmo tarda más o menos (INSTANCIAS de la TALLA)
 - No siempre existe mejor y peor caso ya que existen algoritmos que se comportan de igual forma para cualquier instancia del mismo tamaño
 - 3. Obtención de las COTAS para cada caso. Métodos:
 - · cuenta de pasos
 - relaciones de recurrencia (funciones recursivas)

23

4. Obtención de cotas de complejidad

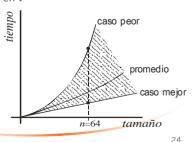
INTRODUCCIÓN

función FACTORIAL (n:natural): natural

• La talla es *n* y no existe caso mejor ni peor

función BUSCA (v: vector[natural]; x:natural)

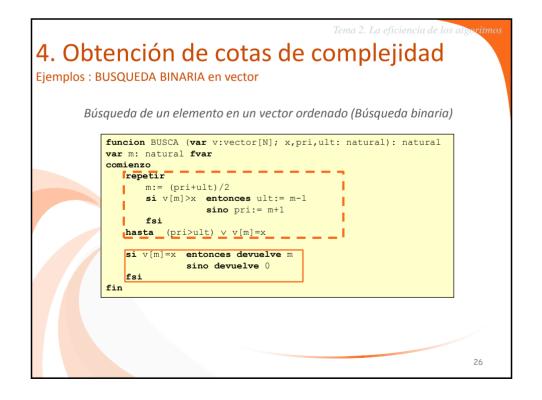
- La talla es n=|v|
- caso mejor: instancias donde x está en v[1]
- caso peor: instancias donde x no está en v
- Se trata de delimitar con una región el tiempo que tarda un algoritmo en ejecutarse



```
Tema 2. La eficiencia de los algoritmos
4. Obtención de cotas de complejidad
Ejemplos: MÁXIMO de vector
         Cálculo del máximo de un vector
               funcion MÁXIMO (var v : vector[n]; n:entero) : entero
               var i, max : entero fvar
               comienzo
                  max:=v[1]
                  para i:=2 hasta n hacer
                     si v[i]>max entonces max:=v[i] fsi
    1 paso
                  devuelve max
             • determinar la TALLA del problema: n=tamaño del vector
                               c_i = 1 + \sum_{n=1}^{\infty} 1 = 1 + (n-2+1) = n \in \Omega(n)
     La condición v[i]>max NUNCA se cumple
                                                                            \in \Theta(n)

    peor caso

                                          1 = 1 + (n - 2 + 1) = n \in O(n)
    La condición v[i]>max SIEMPRE se cumple
```



```
Tema 2. La eficiencia de los algo<mark>ritmos</mark>
4. Obtención de cotas de complejidad
Ejemplos: BUSQUEDA BINARIA en vector

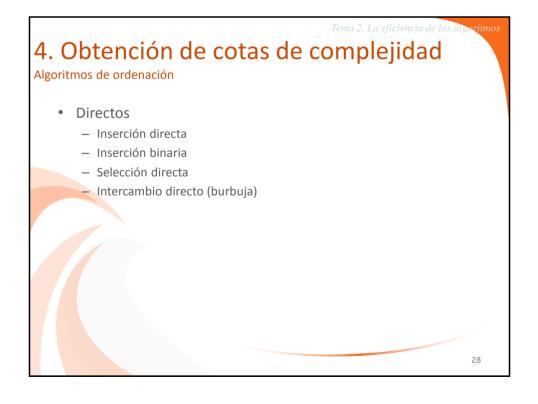
    Determinar la TALLA del problema: n=tamaño del vector

    Mejor caso: x está en la mitad del vector

    Peor caso: x no está en el vector

    Complejidades

                      • mejor caso: 1+1 \neq 2 \in \Omega(1)
                        peor caso
                           − 1+u·1, donde u es el nº de veces que se ejecuta el bucle
                                1ª iteración: Talla = ult-pri+1 = n
                                2^{\underline{a}} iteración: Talla = ult-pri+1 = n/2
                                3♥ iteración: Talla = ult-pri+1 = n/4
                                k-ésima iteración: Talla = ult-pri+1 = n/2^{(k-1)}
                                última iteración: Talla = ult-pri+1 = n/2^{(u-1)} = 1
                            - Es decir, en la última iteración sólo nos queda 1 elemento
                             Despejando u:
                                n=2^{u-1} \Rightarrow log_2 n = u - 1 \Rightarrow log_2 n + 1 = u
                                           1 + u \cdot 1 = 1 + (\log_2 n + 1) \in O(\log_2 n)
```



Tema 2. La eficiencia de los algo<mark>ritmos</mark>

4. Obtención de cotas de complejidad

Algoritmos de ordenación

INSERCIÓN DIRECTA

- Divide lógicamente el vector en dos partes: origen y destino
- Comienzo:
 - destino tiene el primer elemento del vector
 - origen tiene los n-1 elementos restantes
- Se va tomando el primer elemento de origen y se inserta en destino en el lugar adecuado, de forma que destino siempre está ordenado
- El algoritmo finaliza cuando no quedan elementos en origen
- Características
 - caso mejor: vector ordenado ascendentemente
 - caso peor: vector ordenado inversamente

29

Tema 2. La eficiencia de los algoritmos

4. Obtención de cotas de complejidad

Algoritmos de ordenación

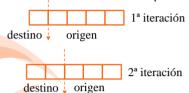
INSERCIÓN DIRECTA

4. Obtención de cotas de complejidad

Algoritmos de ordenación

INSERCIÓN DIRECTA

• Se divide el vector en dos partes: origen y destino



• En cada iteración se coloca el elemento a[i] del subvector "origen" en su posición correcta del subvector "destino" a[1..i-1]

```
4. Obtención de cotas de complejidad
Algoritmos de ordenación
                                              EL <u>BUCLE mientras</u> BUSCA EL SITIO DEL PRIMER ELEMENTO
                                              EL COSTE DE ESTE BUCLE ES SIEMPRE log2(i) (YA QUE LO
                                              HACE CON UNA <u>BÚSQUEDA BINARIA</u>).
     INSERCIÓN BINARIA
                                              Y LA SUMA PARA i=2..n DE log2(i) ES POR APROXIMACIÓN
                                              n*log2(n)
           funcion INSERCION_BINARIA (var a:vector[natural]; n: natural)
           var i, j, iz, de,/m: entero;
                                             x:natural fvar
               para i:=2
                            hasta n hacer
                   x:=a[i] iz:=1; de:=i-1
mientras (iz≤de) hacer
                       m := (iz+de)/2
                       si a[m]>x entonces de:= m-1
                                   sino iz:=m+1
                    fmientras
                   para j:=i-1 hasta iz hacer (*decreciente*)
a[j+1]:=a[j]
                   fpara
                   a[iz] := x
               fpara
                                                                                         32
```

Tema 2. La eficiencia de los algo<mark>ritmos</mark>

4. Obtención de cotas de complejidad

Algoritmos de ordenación

INSERCIÓN BINARIA

- Es una mejora del algoritmo de inserción directa
- · Cambia en un punto:
 - Cuando busca la posición donde debe ir el elemento en el subvector "destino"
 lo hace de forma dicotómica. Es decir, dividiendo el vector "destino" en dos mitades sucesivamente hasta encontrar la posición correcta.
 - Cuando encuentra la posición mueve los restantes elementos hacia la derecha

33

4. Obtención de cotas de complejidad

Algoritmos de ordenación

SELECCIÓN DIRECTA

EN CADA ITERACIÓN, SELECCIONA EL MÍNIMO DE **ORIGEN** Y LO INTERCAMBIA POR EL ÚLTIMO DE **DESTINO**.

```
funcion SELECCION_DIRECTA (var a:vector[natural]; n:natural)
var i, j, posmin: entero; min:natural fvar
comienzo
   para i:=1 hasta n-1 hacer
    min:=a[i]; posmin:=i
   para j:=i+1 hasta n hacer
    si a[j]<min entonces
        min:=a[j]; posmin:=j
    fsi
   fpara
   a[posmin]:=a[i]; a[i]:=min
   fpara
fin</pre>
```

Este algoritmo busca el menor elemento del subvector a[i..n-1] y lo intercambia con el elemento que está en la posición i

