

Homework06 2021.11.22

1

假定我们对一个数据结构执行一个由 n 个操作组成的操作序列，当 i 严格为 2 的幂时，第 i 个操作的代价为 i ，否则代价为 1。

(1) 使用聚合分析确定每个操作的摊还代价。

(2) 使用核算法确定每个操作的摊还代价。

(3) 使用势能法确定每个操作的摊还代价。

$$(1) \text{ 由题意可知: } c_i = \begin{cases} i, & i \text{ 为 2 的幂} \\ 1, & \text{otherwise} \end{cases}$$

$$\sum_{i=1}^n c_i \leq \sum_{j=0}^{\lg n} 2^j + n = 2n - 1 + n < 3n$$

故每个操作的摊还分析为 $\frac{3n}{n} = O(1)$

(2) 对于每一次操作，设置其摊还代价为 3。当 i 不为 2 的幂时，用 1 支付操作的实际代价，剩余的 2 存入信用；当 i 为 2 的幂时，支付 i 作为操作的实际代价，不足的用信用来补全。

因此总摊还代价为 $\sum_{i=1}^n c'_i = 3n$ ；由 (1) 可知实际摊还代价为 $\sum_{i=1}^n c_i < 3n$ ，故信用始终为非负值。

所以每个操作的摊还代价为 $O(1)$ ， n 个操作的摊还代价为 $O(n)$

$$(3) \text{ 定义势函数为 } \Phi(D_i) = \begin{cases} 0, & i = 0 \\ 2i - 2^{1+\lceil \lg i \rceil}, & i > 0 \end{cases}$$

$$\text{当 } i = 1 \text{ 时, } c'_i = c_i + \Phi(D_1) - \Phi(0) = 1 + 2i - 2^{1+\lceil \lg i \rceil} - 0 = 1$$

当 $i > 1$ 且 i 不是 2 的幂，

$$c'_i = c_i + \Phi(D_i) - \Phi(D_{i-1}) = 1 + 2i - 2^{1+\lceil \lg i \rceil} - 2(i-1) - 2^{1+\lceil \lg(i-1) \rceil} = 3$$

$$\text{当 } i > 1 \text{ 且 } i \text{ 是 2 的幂, } c'_i = c_i + \Phi(D_i) - \Phi(D_{i-1}) = i + 2i - 2^{1+j} - (2(i-1) - 2^{1+j-1}) = 2$$

所以每个操作的摊还代价为 $O(1)$ ， n 个操作的摊还代价为 $O(n)$

2

V.Pan 发现一种方法，可以用 132464 次乘法操作完成 68×68 的矩阵相乘，发现另一种方法，可以用 143664 次乘法操作完成 70×70 的矩阵相乘，还发现一种方法，可以用 155424 次乘法操作完成 72×72 的矩阵乘法。当用于矩阵乘法的分治算法时，上述哪种方法会得到最佳的渐近运行时间？与 Strassen 算法相比，性能如何？

由题意可知：

$$\log_{68} 132464 \approx 2.795128$$

$$\log_{70} 143644 \approx 2.795162$$

$$\log_{72} 155424 \approx 2.795147$$

因此完成 68×68 矩阵乘法的算法有最佳渐近运行时间，且相比于 Strassen 算法，这种方法的性能更好一些。

3

我们可以将一维离散傅里叶变换 (DFT) 推广到 d 维上。这时输入是一个 d 维的数组 $A = (a_{j_1, j_2, \dots, j_d})$ ，维数分别为 n_1, n_2, \dots, n_d ，其中 $n_1 n_2 \dots n_d = n$ 。定义 d 维离散傅里叶变换如下：

$$y_{k_1, k_2, \dots, k_d} = \sum_{j_1=0}^{n_1-1} \sum_{j_2=0}^{n_2-1} \dots \sum_{j_d=0}^{n_d-1} a_{j_1, j_2, \dots, j_d} \omega_{n_1}^{j_1 k_1} \omega_{n_2}^{j_2 k_2} \dots \omega_{n_d}^{j_d k_d}$$

其中 $0 \leq k_1 < n_1, 0 \leq k_2 < n_2, \dots, 0 \leq k_d < n_d$

a. 证明：我们可以依次在每个维度上计算一维的 DFT 来计算一个 d 维的 DFT 。也就是说，首先沿着第 1 维计算 n/n_1 个独立的一维 DFT 。然后，把沿着第 1 维的 DFT 结果作为输入，我们计算沿着第 2 维的 n/n_2 个独立的一维 DFT 。利用这个结果作为输入，我们计算沿着第三维的 n/n_3 个独立的一维 DFT ，如此下去，直到第 d 维。

b. 证明：维度的次序并无影响，于是可以通过在 d 个维度的任意顺序中计算一维 DFT 来计算一个 d 维的 DFT 。

c. 证明：如果采用计算快速傅里叶变换计算每个一维的 DFT ，那么计算一个 d 维的 DFT 的总时间是 $O(n \lg n)$ ，与 d 无关。

a.

$$\begin{aligned} y_{k_1, k_2, \dots, k_d} &= \sum_{j_1=0}^{n_1-1} \sum_{j_2=0}^{n_2-1} \dots \sum_{j_d=0}^{n_d-1} a_{j_1, j_2, \dots, j_d} \\ &\quad \omega_{n_1}^{j_1 k_1} \omega_{n_2}^{j_2 k_2} \dots \omega_{n_d}^{j_d k_d} y_{k_1, k_2, \dots, k_d} \\ &= \sum_{j_d=0}^{n_d-1} \sum_{j_{d-1}=0}^{n_{d-1}-1} \dots \sum_{j_1=0}^{n_1-1} a_{j_1, j_2, \dots, j_d} \\ &\quad \omega_{n_1}^{j_1 k_1} \omega_{n_2}^{j_2 k_2} \dots \omega_{n_d}^{j_d k_d} \sum_{j_d=0}^{n_d-1} \sum_{j_{d-1}=0}^{n_{d-1}-1} \dots \sum_{j_1=0}^{n_1-1} a_{j_1, j_2, \dots, j_d} \\ &\quad \omega_{n_1}^{j_1 k_1} \omega_{n_2}^{j_2 k_2} \dots \omega_{n_d}^{j_d k_d} \sum_{j_d=0}^{n_d-1} \sum_{j_{d-1}=0}^{n_{d-1}-1} \dots \sum_{j_1=0}^{n_1-1} a_{j_1, j_2, \dots, j_d} \\ &\quad \omega_{n_1}^{j_1 k_1} \omega_{n_2}^{j_2 k_2} \dots \omega_{n_d}^{j_d k_d} \end{aligned}$$

括号中计算的便是 n/n_1 个独立的一维 DFT ，问题的维度减一，然后将计算结果作为输入，计算沿着第 2 维的 n/n_2 个独立的一维 DFT ，以此类推。

b. 因为在 $y_{k_1, k_2, \dots, k_d} = \sum_{j_1=0}^{n_1-1} \sum_{j_2=0}^{n_2-1} \dots \sum_{j_d=0}^{n_d-1} a_{j_1, j_2, \dots, j_d} \omega_{n_1}^{j_1 k_1} \omega_{n_2}^{j_2 k_2} \dots \omega_{n_d}^{j_d k_d}$ 中求和的系数没有出现在不同求和的边界中，所以求和顺序可以任意交换，故通过在 d 个维度的任意顺序中计算一维 DFT 来计算一个 d 维的 DFT 。

c. 对于第 k 维的 DFT ，时间复杂度为 $O(n_k \lg(n_k))$

因此，总的时间复杂度为

$$T(n) = \sum_{i=1}^d O(n_i \lg(n_i)) = O(\sum_{i=1}^d n_i \lg(n_i)) \leq O(n \prod_{i=1}^d \lg(n_i)) = O(n \lg n)$$