

UNIVERSIDADE FEDERAL DO RIO GRANDE DO NORTE  
INSTITUTO METRÓPOLE DIGITAL

Estruturas de Dados Básicas I • DIM0119

– 1º Trabalho Computacional –

5 de março de 2018

## 1 Introdução

Neste trabalho você deverá atuar como um consultor técnico contratado para ajudar na escolha do algoritmo ideal para realizar buscas em um arranjo. Para cumprir seu objetivo você deverá utilizar análise empírica de algumas opções de algoritmos tentando simular determinados cenários. Os resultados da análise deverão ser apresentados na forma de um relatório técnico com suas recomendações para os cenários avaliados em seus experimentos.

A seguir serão apresentados os cenários a serem simulado e os algoritmos para os quais você deverá realizar a análise empírica. Também serão listadas orientações para auxiliar na elaboração do relatório técnico a ser redigido.

Ao final do exercício você deve submeter, através do Sigaa, tanto o relatório técnico quanto o conjunto de programas desenvolvidos para realizar a análise empírica.

Nas próximas seções serão fornecidos mais detalhes sobre o trabalho, algumas instruções para a elaboração do relatório e a política de colaboração na execução do trabalho em equipe.

## 2 O Problema Computacional

O problema da **busca em um arranjo sequencial** pode ser definido como:

*Dado um conjunto de valores previamente armazenados em um arranjo  $A$ , nas posições  $A[l], A[l+1], \dots, A[r]$ , sendo  $0 \leq l \leq r \in \mathbb{N}^0$ , verificar se um valor chave  $k$  está entre este conjunto de valores. Em caso positivo indicar qual o índice da localização de  $k$  em  $A$ , caso contrário retornar  $-1$ .*

Para solucionar este problema você deverá analisar 8 algoritmos, com complexidade temporal variadas. Em suas simulações você deve considerar alguns cenários, descritos na próxima seção.

## 3 Cenários da Simulação

Você deve considerar que a simulação será realizada sobre um arranjo de inteiros longos (`long int`) cujo comprimento, ou **tamanho de amostra**  $n$ , deverá ser “*muito grande*”.

Entenda o termo “*muito grande*” como sendo o limite da sua máquina, ou seja, o maior arranjo de inteiros longos que sua máquina consegue alocar de maneira dinâmica no segmento *heap* de memória. Portanto, recomenda-se que você realize experimentos preliminares com o objetivo de determinar qual é o limite  $L$  de tamanho para o arranjo que sua máquina suporta.

Como estamos interessados em avaliar o **comportamento assintótico** dos algoritmos em relação ao seu *tempo de execução*, os cenários deverão simular a execução dos algoritmos para diversos tamanhos de amostras com valores de  $n$  crescentes, até atingir o limite  $L$  encontrado. Por esta razão serão necessário gerar pelo menos 25 tamanhos de amostras diferentes.

Com relação a *organização das amostras* é necessário simular que os arranjos têm seus valores em ordem *crescente*, ou seja, sem repetição de elementos.

Com relação aos *resultados da busca*, é necessário simular apenas o *pior caso*, em que o elemento procurado  $k$  não se encontra no arranjo  $A$ .

## 4 Algoritmos

Você deve analisar 7 algoritmos em seus experimentos. São eles: busca sequencial iterativa, busca binária iterativa, busca binária recursiva, busca ternária iterativa, busca ternária recursiva, *jump search* e *busca Fibonacci*.

### 4.1 Busca Ternária

A busca ternária, seja ela recursiva ou iterativa, segue um princípio similar ao da busca binária com a diferença que dividimos o arranjo  $A$  em três partes de mesmo tamanho (aproximado), ao invés de apenas duas partes. Considerando que  $l$  define o índice do limite esquerdo de  $A$ ,  $r$  o índice do limite direito de  $A$ ,  $t_1$  o índice do limite do primeiro terço de  $A$  e  $t_2$  o índice do limite do segundo terço de  $A$ , o algoritmo deve verificar se o elemento procurado  $k$  está em  $A[t_1]$  ou  $A[t_2]$ ; se não estiver, devemos analisar o valor de  $k$  em relação a  $A[t_1]$  e/ou  $A[t_2]$  para decidir sobre para qual das 3 partes— $A[l; t_1)$ ,  $A(t_1; t_2)$  ou  $A(t_2; r]$ —devemos continuar a busca ternária.

Considere o exemplo abaixo no qual queremos buscar o elemento  $k = 10$  em um arranjo  $A$  com  $n = 10$  elementos. Ao dividirmos o arranjo em 3 partes iguais obtemos os limites  $t_1 = 3$  e  $t_2 = 6$ . Após avaliar o valor de  $k$  em relação a  $A[t_1]$  o algoritmo deveria proceder com a busca no primeiro terço de  $A$ , ou seja,  $A[l = 0; t_1 = 3)$ . Similarmente, se estivéssemos buscando  $k = 66$  o algoritmo deveria chamar busca ternária sobre a última parte do arranjo, ou seja  $A(t_2 = 6; r = 9]$ .

	$l$			$t_1$			$t_2$			$r$
A:	4	7	10	13	18	20	29	50	66	74
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

## 4.2 Jump search

Esse algoritmo de busca requer que o vetor com  $n$  elementos esteja ordenado. Para explicar o funcionamento do algoritmo, assumamos que utilizamos saltos (ou blocos) de tamanho  $m$ , tal que  $0 < m \leq n$ , sobre um vetor  $A$ .

Seja  $x$  o elemento procurado, visita-se iterativamente os elementos nos índices  $A[km]$ , com  $k \in \mathbb{N}$ . A cada iteração, verificamos se o índice  $km$  ainda está dentro dos limites do vetor. Se estiver, existem as seguintes possibilidades:

1.  $x = A[km]$ , neste caso elemento foi encontrado e retornamos o índice  $km$ ;
2.  $x < A[km]$ , neste caso executa-se uma busca linear no subvetor definido pelo intervalo  $[(k-1)m, km)$  em busca de  $x$ , ou;
3.  $x > A[km]$ , neste caso a busca continua.

Considere o mesmo exemplo da Seção 4.1, em que queremos buscar o elemento  $k = 10$  em um arranjo  $A$  com  $n = 10$  elementos. Se considerarmos  $m = 3$ , devemos avaliar os elementos  $A[3]$ ,  $A[6]$ ,  $A[9]$ . O próximo salto seria  $A[12]$ , que não deve ser testado pois está fora do vetor. Como o valor procurado  $x = 10$  é menor que  $A[3] = 13$  já no primeiro salto o algoritmo realiza a busca linear no intervalo  $[A[0], A[3])$ . Se o elemento procurado fosse, digamos,  $x = 70$ , no terceiro salto seria realizado a busca linear em  $[A[6], A[9])$ , que resultaria em uma busca sem sucesso, indicando que o  $x$  não está armazenado em  $A$ .

	$l$			$t_1$			$t_2$			$r$
A:	4	7	10	13	18	20	29	50	66	74
	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

O valor ótimo para o tamanho do salto é  $m = \sqrt{n}$ , o que acaba gerando um algoritmo de complexidade  $O(\sqrt{n})$  no pior caso.

## 5 Recomendações e Dicas de Implementação

Para facilitar a construção do programa de testes para medição dos tempos de execução, recomenda-se que os 7 algoritmos sejam armazenados em um vetor de ponteiros para função com a **mesma assinatura**.

A segunda recomendação é fazer com que o programa seja flexível a ponto de receber, via argumentos de linha de comando, o número limite de amostras que se deseja testar. Outra maneira de tornar o programa mais versátil é suportar uma forma eficiente de se definir quais algoritmos desejamos testar ao executar o programa. Esta estratégia permite a execução dos testes para algoritmos individuais ou grupos de algoritmos, conforme a necessidade.

Sugere-se também que para gerar os diversos tamanhos  $n$  de amostras seja utilizado uma *escala linear*, distribuídas igualmente entre um tamanho inicial de amostra, digamos 1000 elementos, e o maior tamanho possível que um vetor consegue ser alocado na máquina de testes.

Considere, por exemplo, que a sua menor amostra será 1000 elementos e que o maior vetor possível de ser alocado é de 1000000; suponha que desejamos gerar 50 amostras de dados, então o intervalo de salto seria:  $(1000000 - 1000)/50 = 19980$ . Assim, as amostras teriam os seguintes tamanhos: 1000, 20980, 40960, ..., 980020, 1000000.

Se você for adotar o [gnuplot](#) como ferramenta de geração de gráficos, lembre-se de gravar os resultados na forma de colunas ao invés de linhas. Veja abaixo um exemplo de arquivo de dados com tempos de execução (em milissegundos) que podem ser lidos pelo [gnuplot](#).

# N	ILS	IBS	RBS	CBS
32	0.0006781	0.0001379	0.000142	0.0003896
64	0.0001948	0.000127	0.0001426	7.52e-05
128	0.0003446	0.0001447	0.0001631	7.66e-05
256	0.0006513	0.0001596	0.0001681	7.92e-05
512	0.0012158	0.0001657	0.0001874	8.2e-05
1024	0.0028704	0.0001814	0.000207	8.63e-05
2048	0.0053431	0.0001986	0.0002213	9.17e-05
4096	0.0107326	0.000213	0.0002458	9.53e-05
8192	0.0214113	0.0002275	0.0002627	0.0001014
16384	0.0430576	0.0002437	0.0002788	0.0001078
32768	0.0889439	0.000259	0.0002954	0.000122
65536	0.177514	0.000276	0.0003172	0.000125
131072	0.439085	0.0005136	0.0005841	0.0002343
262144	1.07981	0.0003404	0.0003984	0.0001925
524288	1.57872	0.0004949	0.000418	0.0002355
1048576	3.36122	0.0006097	0.0004471	0.0002588
2097152	6.94192	0.0007354	0.0006473	0.0004338
4194304	13.232	0.0006152	0.000541	0.0003232
8388608	26.6012	0.0014357	0.000486	0.0002969
16777216	56.5531	0.0008658	0.0006288	0.0003637
33554432	115.472	0.0006561	0.0005413	0.0003267
67108864	210.225	0.0006529	0.0005563	0.0003993
134217728	455.382	0.0006664	0.0005392	0.0003586
268435456	901.417	0.000766	0.001398	0.0003791
536870912	1988.72	0.0016476	0.0018264	0.0015694
1073741824	14014.1	0.0080101	0.0005991	0.00701

Para cada algoritmo armazene os tempos de 100 execuções de cada instância individual com tamanho  $n$ . Depois calcule a média aritmética dos tempos das 100 execuções: este será o tempo médio da execução do algoritmo para uma instância do problema com tamanho  $n$ .

Para evitar erros de arredondamento no cálculo da média aritmética das 100 tomadas de tempos, recomenda-se a utilização da média progressiva, ou seja, a média vai sendo atualizada a cada novo tempo computado. Para  $k = 1, 2, \dots, m$  execuções, temos

$$M_0 = 0, \quad \text{valor inicial da média}$$

$$M_k = M_{k-1} + \frac{x_k - M_{k-1}}{k}, \quad \text{atualização progressiva da média}$$

onde  $x_k$  é tempo mensurado para o  $k$ -ésima execução e  $M_{k=m}$  corresponde a média aritmética final da sequência de  $m$  tempos medidos. Esta fórmula evita que seja necessário somar todos os tempos primeiro (o que pode provocar erro de arredondamento) para depois dividir a soma total por  $m$ , ou seja, não é recomendado a fórmula trivial  $M = \frac{\sum_{k=1}^m x_k}{m}$ .

Com relação a alocação do arranjo, ao invés de alocar/desalocar vários arranjos com tamanhos crescentes de  $n$ , recomenda-se que um único arranjo com tamanho máximo de  $n$  (digamos  $n = 2^{30}$  elementos) seja alocado e preenchido no início do programa. Na hora de executar os algoritmos, você deve passar apenas a parte do arranjo correspondente ao tamanho da amostra da vez. Por exemplo, se você precisa testar uma amostra  $n = 1024$  elementos,

invoque a busca passando  $l = 0$  e  $r = 1023$ , embora o arranjo possua  $n = 2^{30}$  elementos no total. Neste caso a busca será feita em um subconjunto do arranjo original.

Esta simples estratégia evita que seu programa perca muito tempo alocando e desalocando arranjos de tamanhos menores. Se você for atencioso, vai perceber que perde-se mais tempo alocando o arranjo com tamanho máximo do que realizando a busca! Vale ressaltar que o tempo necessário para alocar o vetor não deve entrar no cálculo do tempo de execução dos algoritmos.

Após coletar e calcular a média dos tempos de execução para todos os tamanhos de instância  $n$ , gere um gráfico mostrando uma curva de crescimento ( $n$  no eixo  $X$  e tempo de execução no eixo  $Y$ ) para cada algoritmo. Faça o mesmo tipo de comparação considerando o *número de passos executados da operação dominante*.

## 6 Relatório Técnico

Projete e implemente, os algoritmos listados na Seção 4. A seguir, realize testes empíricos comparativos entre seus desempenhos para pelo menos 25 entradas de tamanhos diferentes, cobrindo os cenários descritos na Seção 3.

Em seguida, elabore um relatório técnico com:

1. Uma **introdução**, explicando o propósito do relatório;
2. Uma seção descrevendo o **método** seguido, ou seja quais foram os materiais e a metodologia utilizados. São exemplos de materiais a caracterização técnica do computador utilizado (i.e. o processador, memória, placa mãe, etc.), a linguagem de programação adotada, tipo e versão do sistema operacional, tipo e versão do compilador empregado, a lista de algoritmos implementado (com código), os cenários considerados, dentre outros. São exemplos de metodologia uma descrição do método ou procedimento empregado para gerar os dados do experimento, quais e como as medições foram tomadas para comparar os algoritmos (tempos, passos, memória), etc.
3. Os **resultados** alcançados (gráficos e tabelas). Gere um gráfico para cada algoritmo testado. Gere gráficos comparativos entre técnicas na mesma categoria assintótica considerando a versão recursiva e iterativa correspondente.
4. A **discussão** dos resultados, no qual você deve procurar responder questões como:
  - (a) O que você descobriu de maneira geral?
  - (b) Quais algoritmos são recomendados para quais cenários?
  - (c) Existe algum ganho em termos de processamento ao dividirmos o arranjo em 3 partes? Se sim, por que não continuar dividindo em mais partes?
  - (d) Aconteceu algo inesperado nas medições? (por exemplo, picos ou vales nos gráficos) Se sim, por que?
  - (e) Que função matemática melhor se aproxima para descrever o gráfico gerado? É possível estimar o tempo necessário para cada algoritmo executar com 100 milhões

de elementos?

- (f) A análise empírica é compatível com a análise matemática? Outras observações que você julgar interessante e pertinente ao trabalho, além destas, também podem ser acrescentadas à discussão. Uma boa discussão depende da sua criatividade e/ou habilidade em contar uma “história” sobre o que aconteceu nos experimentos.

Um relatório técnico de algum valor acadêmico deve ser escrito de tal maneira que possibilite que uma outra pessoa que tenha lido o relatório consiga reproduzir o mesmo experimento. Este é o princípio científico da **reprodutibilidade**.

Note que para realizar uma comparação correta entre algoritmos, os *mesmos* valores gerados para cada tamanho  $n$  devem ser fornecidos como entrada para os algoritmos que estão sendo comparados.

Para a medição de tempo, recomenda-se a utilização da biblioteca `std::chrono` do C++11, cuja descrição pode ser encontrada [aqui](#).

## 7 Autoria e Política de Colaboração

O trabalho pode ser realizado **individualmente** ou em **duplas**, sendo que no último caso é importante, dentro do possível, dividir as tarefas igualmente entre os componentes.

Qualquer equipe pode ser convocada para uma entrevista. O objetivo da entrevista é duplo: confirmar a autoria do trabalho e determinar a contribuição real de cada componente em relação ao trabalho. Durante a entrevista os membros da equipe devem ser capazes de explicar, com desenvoltura, qualquer trecho do trabalho, mesmo que o código tenha sido desenvolvido pelo outro membro da equipe. Portanto, é possível que, após a entrevista, ocorra redução da nota geral do trabalho ou ajustes nas notas individuais, de maneira a refletir a verdadeira contribuição de cada membro, conforme determinado na entrevista.

O trabalho em cooperação entre alunos da turma é estimulado. É aceitável a discussão de ideias e estratégias. Note, contudo, que esta interação **não** deve ser entendida como permissão para utilização de código ou parte de código de outras equipes, o que pode caracterizar a situação de plágio. Em resumo, tenha o cuidado de escrever seus próprios programas.

Trabalhos plagiados receberão nota **zero** automaticamente, independente de quem seja o verdadeiro autor dos trabalhos infratores. Fazer uso de qualquer assistência sem reconhecer os créditos apropriados é considerado **plágio**. Quando submeter seu trabalho, forneça a citação e reconhecimentos necessários. Isso pode ser feito pontualmente nos comentários no início do código, ou, de maneira mais abrangente, no arquivo texto README. Além disso, no caso de receber assistência, certifique-se de que ela lhe é dada de maneira genérica, ou seja, de forma que não envolva alguém tendo que escrever código por você.

## 8 Entrega

Você deve submeter um único arquivo com a compactação da pasta do seu projeto, incluindo o relatório técnico no formato PDF. O arquivo compactado deve ser enviado **apenas** através da opção Tarefas da turma Virtual do Sigaa, em data divulgada no sistema.

~ FIM ~