Unidade V: Ordenação Parcial



Instituto de Ciências Exatas e Informática Departamento de Ciência da Computação

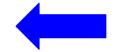
Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial

Quicksort Parcial

Introdução



Seleção Parcial

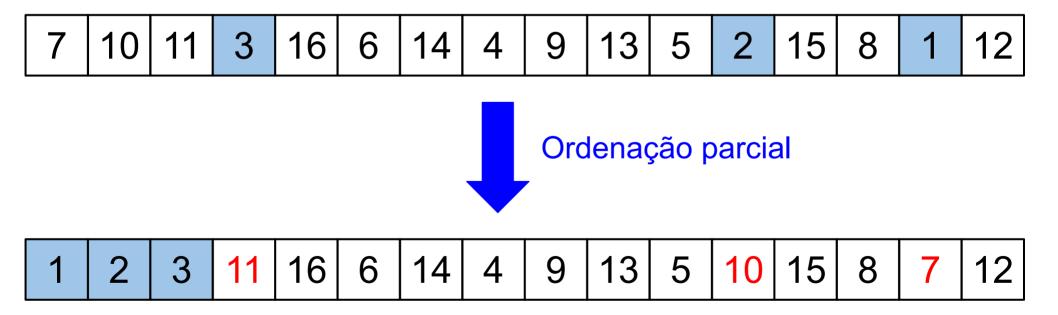
Inserção Parcial

Quicksort Parcial

Introdução

Dado um array com n elementos, desejamos que os k primeiros (menores)
 fiquem ordenados

• Seja n = 16 e k = 3



Introdução

• Quando k = 1, o problema se reduz a encontrar o mínimo (ou o máximo) de um conjunto de elementos

• Quando k = n caímos no problema clássico de ordenação

Normalmente, n >> k

Exemplo de Aplicação















Introdução

Seleção Parcial



Inserção Parcial

Quicksort Parcial

Seleção Parcial: Adaptação

Selecionamos apenas os k menores

Seleção Parcial: Código em C-like

```
//Original
for (int i = 0; i < (n - 1); i++) {
    int menor = i;
    for (int j = (i + 1); j < n; j++){
        if (array[menor] > array[j]){
            menor = j;
        }
    }
    swap(menor, i);
}
```

```
//Parcial
for (int i = 0; i < k; i++) {
    int menor = i;
    for (int j = (i + 1); j < n; j++){
        if (array[menor] > array[j]){
            menor = j;
        }
    }
    swap(menor, i);
}
```

Exercício (1)

Faça a análise de Complexidade do Seleção Parcial

Exercício (1)

Faça a análise de Complexidade do Seleção Parcial

$$C(n) = kn - \frac{k^2}{2} - \frac{k}{2}$$

$$M(n) = 3k$$

Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial



Quicksort Parcial

Inserção Parcial: Adaptação

Os k primeiros elementos são ordenados normalmente

 Para os demais elementos, se algum for menor que o valor da k-ésima posição, ele será inserido no conjunto já ordenado. Caso contrário, descartado

• Exemplo (n = 16 e k = 4)



0	1	2	3	4	6	14	4	9	13	5	10	15	8	7	0

Inserção Parcial: Algoritmo em C-like

```
//Original
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];
    int j = i - 1;
    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

```
//Parcial
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];

    int j = (i < k) ? i - 1 : k - 1;

    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

Inserção Parcial: Algoritmo em C-like

```
//Original
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];
    int j = i - 1;
    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

Observação: Neste caso, podemos ter a perda de elementos "desnecessários"

```
//Parcial
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];
    int j = (i < k) ? i - 1 : k - 1;
    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

Exercício (2)

Faça a análise de Complexidade do Inserção Parcial

Exercício (2)

- Faça a análise de Complexidade do Inserção Parcial
 - No anel mais interno, na i-ésima iteração o valor de C_i é:

Melhor caso :
$$C_i(n) = 1$$

Pior caso :
$$C_i(n) = i$$

Caso médio :
$$C_i(n) = \frac{1}{i}(1 + 2 + \dots + i) = \frac{i+1}{2}$$

 Assumindo que todas as permutações de n são igualmente prováveis, o número de comparações é:

Melhor caso :
$$C(n) = (1 + 1 + \dots + 1) = n - 1$$

Pior caso :
$$C(n) = (2+3+\cdots+k+(k+1)(n-k))$$

$$=kn+n-\frac{k^2}{2}-\frac{k}{2}-1$$

Caso médio :
$$C(n) = \frac{1}{2}(3+4+\cdots+k+1+(k+1)(n-k))$$

= $\frac{kn}{2} + \frac{n}{2} - \frac{k^2}{4} + \frac{k}{4} - 1$

Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial

Quicksort Parcial



Quicksort Parcial: Modificação

 Assim como o Quicksort, sua versão parcial é o algoritmo de ordenação parcial mais rápido em várias situações

 Basta abandonar a partição à direita quando a da esquerda tiver k ou mais itens

Quicksort Parcial: Algoritmo em C-like

```
//Original
void quicksort(int esq, int dir) {
     int i = esq.
        i = dir
        pivo = array[(esq+dir)/2];
     while (i <= j) {
          while (array[i] < pivo)</pre>
               j++:
          while (array[j] > pivo)
          if (i \le j)
               swap(i, j); i++; j--; }
     if (esq < j)
          quicksort(esq, j);
     if (i < dir)
          quicksort(i, dir);
```

```
//Parcial, sendo k variável da classe
void quicksort(int esq, int dir) {
     int i = esq,
        j = dir,
        pivo = array[(esq+dir)/2];
     while (i <= j) {
          while (array[i] < pivo)</pre>
               j++:
          while (array[j] > pivo)
              j--;
          if (i \le j)
              swap(i, j); i++; j--; }
     if (esq < j)
          quicksort(esq, j);
     if (i < k && i < dir)
          quicksort(i, dir);
```

Quicksort Parcial: Análise de Complexidade

A análise do Quicksort é difícil

O comportamento é muito sensível à escolha do pivô

• Podendo cair no melhor caso $\Theta(k \times lg(k))$

•Ou em algum valor entre o melhor caso e $\Theta(n \times lg(n))$

Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial

Quicksort Parcial



Heapsort Parcial: Modificação

• Primeira etapa: Construa o *heap* invertido usando apenas com os k primeiros elementos. Para cada um dos (n-k) demais elementos, se ele for menor que a raiz do heap, troque-o com a raiz e reorganize o *heap*

· Segunda etapa: Igual à original, contudo, sendo que o heap tem tamanho k

Heapsort Parcial: Algoritmo em *C-like*

```
//Original
void heapsort() {
 //Construção do heap
 for (int tam = 2; tam <= n; tam++)
   construir(tam);
 //Ordenação propriamente dita
  int tam = n;
  while (tam > 1){
    swap(1, tam--);
    reconstruir(tam);
```

```
//Parcial, k é uma variável da classe
void heapsort() {
   //Construção do heap com os k primeiros elementos
   for (int tam = 2; tam <= k; tam++)
     construir(tam);
   //Para cada um dos (n-k) demais elementos, se ele for
   //menor que a raiz, inserir do heap
   for (int i = k + 1; i \le n; i++)
     if (array[i] < array[1]){</pre>
       swap(i , 1); reconstruir(k);
   //Ordenação propriamente dita
   int tam = k;
   while (tam > 1){
     swap(1, tam--); reconstruir(tam);
```

Heapsort Parcial: Análise de Complexidade

- Construa o heap invertido usando apenas com os k primeiros elementos
 - Melhor caso: Θ(k)
 - Pior caso: Θ(k x lg k)
- ..Para cada um dos (n-k) demais elementos ...
 - Melhor caso: Θ(n-k)
 - ∘ Pior caso: $\Theta((n-k) \times \lg k)$
- · Segunda etapa: Igual à original, contudo, sendo que o heap tem tamanho k
 - Todos os casos: Θ(k x lg k)
- Custo final
 - Melhor caso: $\Theta(k) + \Theta(n-k) + \Theta(k \times \lg k) = \Theta(n-k)$
 - ∘ Pior caso: $\Theta(k \times \lg k) + \Theta((n-k) \times \lg k) + \Theta(k \times \lg k) = \Theta((n-k) \times \lg k)$