

Obsah

25 Práce s polem, řadící algoritmy	1
25.1 Práce s polem	1
25.1.1 Inicializace pole	1
25.1.2 Získání hodnoty z pole	1
25.1.3 Zápis do pole	1
25.1.4 Procházení pole	1
25.2 Vícerozměrná pole	2
25.3 Řadící (sorting) algoritmy	2
25.3.1 Klasifikace algoritmů	2

25 Práce s polem, řadící algoritmy

25.1 Práce s polem

25.1.1 Inicializace pole

- v C vždy nutno specifikovat délku
 - specifikováním počtu – `int nums[5];`
 - specifikace listu dat – `int nums[] = {1,2,3,4,5};`
 - specifikace obou – `int nums[5] = {1,2,3,4,5};`

25.1.2 Získání hodnoty z pole

- specifikace jména pole a indexu
 - indexování pole začíná na 0
- `int value = nums[3];`
- `int i = 0; int value = nums[i];`

25.1.3 Zápis do pole

- hodnota buňky rovna zapisované hodnotě
- `nums[4] = 6;`
- `int value = 7; int index = 2; nums[index]=value`

25.1.4 Procházení pole

- využití `for` smyčky

25.2 Vícerozměrná pole

- pole o více rozměrech, pole polí
- každý prvek pole je další pole
- `int matrix[height][width];`
- stejné čtení a zápis dat jako při jedné dimenzi

25.3 Řadící (sorting) algoritmy

- algoritmy zajišťující uspořádání dané sady (pole, seznam...)
- nejčastější numerické a abecední řazení
- v dnešní době důležitá efektivnost řadících algoritmů na velkých datech
- podmínky výstupu
 - výstup je monotónní – každý prvek není větší/menší než den předešlý (dle zadaných pravidel)

```

1  #include <stdio.h>
2
3  int grades[] = {1,3,4,2,1,3,2,2,3,1};
4
5  int main() {
6      int arrayLength = sizeof(grades)/sizeof(grades[0]);
7      int sum = 0, min = 5, max = 1;
8
9      for (int i = 0; i < arrayLength; i++) {
10         int grade = grades[i];
11         sum += grade;
12         if (grade < min) min = grade;
13         if (grade > max) max = grade;
14     }
15
16     printf("Average grade: %.2f\n", (float)sum/arrayLength);
17     printf("Worst grade: %d\n", max);
18     printf("Best grade: %d\n", min);
19     return 0;
20 }

```

Kód 1: Příklad procházení pole

```

1  /* Usual declaration */
2  int abc[2][4] = {
3      {1, 2, 3, 4},
4      {5, 6, 7, 8}
5  };
6  /* Valid declaration*/
7  int abc[2][2] = {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8};
8  /* Valid declaration*/
9  int abc[][2] = {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8};
10 /* Invalid declaration - you must specify second dimension*/
11 int abc[][] = {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8};
12 /* Invalid because of the same reason mentioned above*/
13 int abc[2][] = {1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8};

```

Kód 2: Inicializace vícerozměrného pole

	Druhý index j			
První index i	matrix[0][0]	matrix[0][1]	matrix[0][2]	matrix[0][3]
	matrix[1][0]	matrix[1][1]	matrix[1][2]	matrix[1][3]
	matrix[2][0]	matrix[2][1]	matrix[2][2]	matrix[2][3]
	matrix[3][0]	matrix[3][1]	matrix[3][2]	matrix[3][3]

Tab. 25.1: Zobrazení 2D pole

- výstup je permutace – jsou zachovány všechny původní prvky
- pro optimální rychlost data uložena ve strukturách s random přístupem, ne sekvenčním

25.3.1 Klasifikace algoritmů

- výpočetní složitost
 - nejlepší, nejhorší, průměrné
 - typicky dobrá složitost $O(n \log n)$, parallel sort $O(\log^2 n)$, špatný $O(n^2)$
 - optimální paralelní složitost $O(\log n)$
- využití paměti
 - některé algoritmy řadí v místě – $O(1)$
- rekurzivita – rekurzivní vs iterativní algoritmy, některé obojí (merge sort)
- stabilita – při souhlasných hodnotách je zachováno vzájemné pořadí udané vstupem
- metoda – vkládání, výměna, selekce, spojování...
 - výměnné – bubble sort, quick sort
 - selekce – cycle sort, heap sort
- sériový vs paralelní
- adaptivní – zda-li předtřídění ovlivní rychlost algoritmu
- online – sort schopný třídit stálý tok dat, např. insertion sort

Jméno	Český název	Nejlepší	Průměrné	Nejhorší	Paměť	Stabilní	Metoda
Quicksort	rychlé řazení	$n \log n$	$n \log n$	n^2	$\log n$	Ne	záměna
Merge sort	řazení slučováním	$n \log n$	$n \log n$	$n \log n$	n	Ano	slučování
Heapsort	řazení haldou	$n \log n$	$n \log n$	$n \log n$	1	Ne	výběr
Insertion sort	řazení vkládáním	n	n^2	n^2	1	Ano	vkládání
Selection sort	řazení výběrem	n^2	n^2	n^2	1	Ne	výběr
Bubble sort	bublínkové řazení	n	n^2	n^2	1	Ano	záměna

Tab. 25.2: Porovnání řadících algoritmů

```
1 #include <stdio.h>
2 #include <stdbool.h>
3
4 // Swap pointers
5 void swap(int *xp, int *yp)
6 {
7     int temp = *xp;
8     *xp = *yp;
9     *yp = temp;
10 }
11
12 // Function to implement bubble sort
13 void bubbleSort(int arr[], int n) {
14     for (int i = 0; i < n-1; i++) {
15         bool swapped = false;
16         for (int j = 0; j < n-i-1; j++)
17             if (arr[j] > arr[j+1]) {
18                 swap(&arr[j], &arr[j+1]);
19                 swapped = true;
20             }
21         if (!swapped) break; // Break if already sorted
22     }
23 }
24
25 // Function to print an array
26 void printArray(int arr[], int size)
27 {
28     for (int i=0; i < size; i++)
29         printf("%d ", arr[i]);
30     printf("\n");
31 }
32
33 // Driver program to test above functions
34 int main() {
35     int arr[] = {11, 64, 34, 25, 12, 22, 90};
36     int n = sizeof(arr)/sizeof(arr[0]);
37     bubbleSort(arr, n);
38     printf("Sorted array: \n");
39     printArray(arr, n);
40     return 0;
41 }
```

Kód 3: Implementace bubble sortu v C