





 $\triangleq \circlearrowleft \stackrel{\#}{\lessdot}$

 $- \square \times$

Método de organização Shelet Sbh

Índice de conteúdo

01

Histórico de criação

02

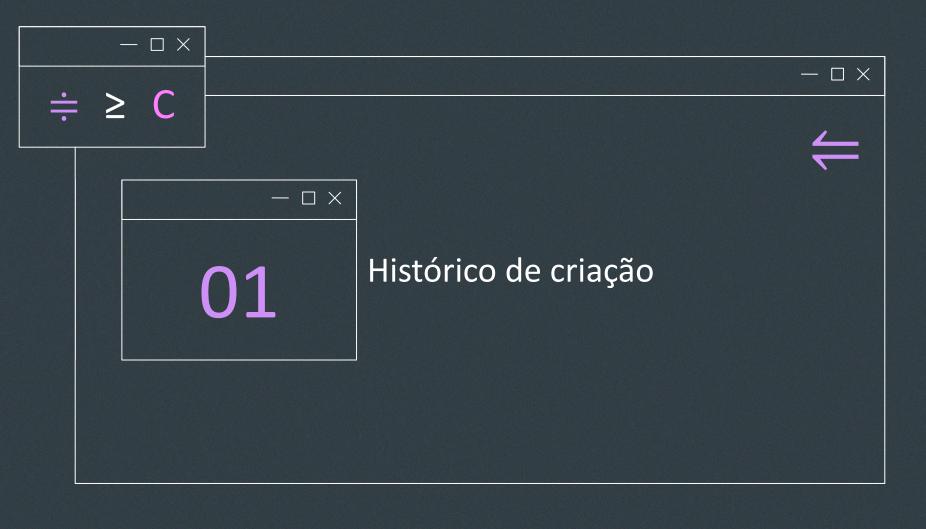
Complexidade computacional

03

Como o ShellSort funciona?

04

Foi aí?



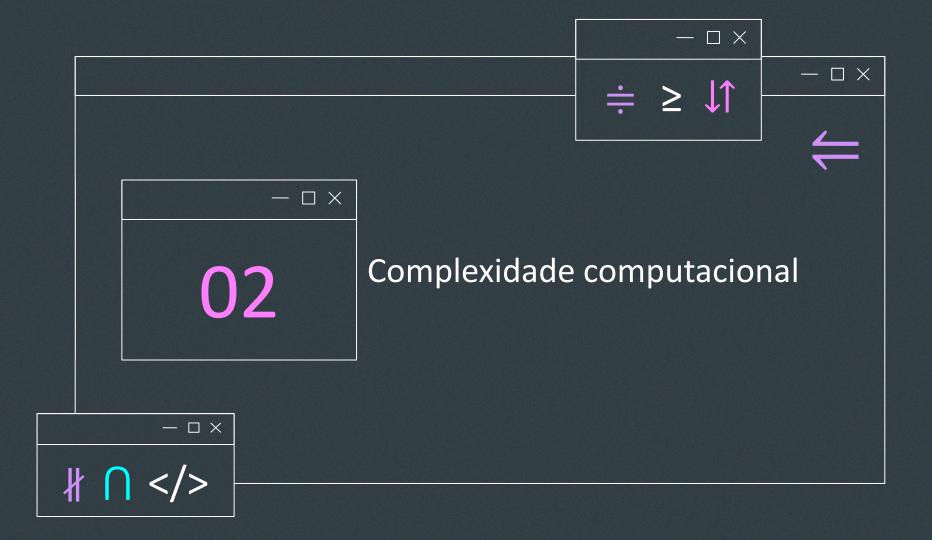


Histórico de Criação

Shell Sort é um algoritmo de ordenação eficiente, criado em 1959 por Donald Shell e publicado pela Universidade de Cincinnati. Ele é uma extensão do método InsertionSort.

Funcionamento-teoria

- 1 Se estabelece um intervalo h.
- 2 A coleção é dividida em subgrupos, de forma que este cada um dos elementos esteja a uma distância de h um do outro.
- 3 Reorganiza o subgrupo.
- 4 Diminui o h e os passos 2 a 4 se reiniciam até que h seja igual a 1.



Complexidade computacional

Melhor caso: Quando o código está parcialmente ordenado, sendo necessárias:

O(n log₂ n) comparações

Pior caso: Ocorre quando os elementos estão dispostos de forma inversa a ordenação exigida. O número de comparações no pior caso também depende dos intervalos de h, e logo da equação utilizada para determinar estes h. Com a equação de Shell, seu pior caso é:

O(n²) comparações

Complexidade computacional - exemplos

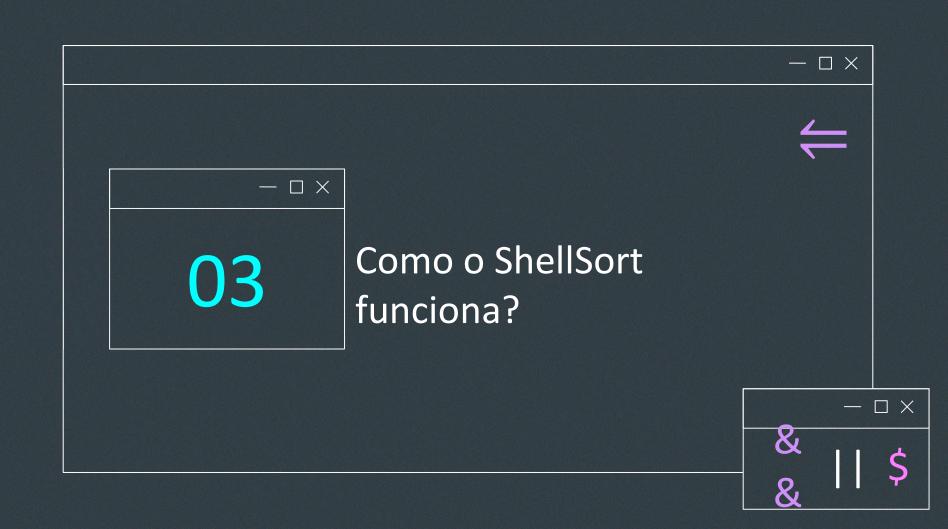
OEIS	General term (k ≥ 1)	Concrete gaps	Worst-case time complexity	Author and year of publication
	$\left\lfloor \frac{N}{2^k} \right\rfloor$	$1, 2, \ldots, \left\lfloor \frac{N}{4} \right\rfloor, \left\lfloor \frac{N}{2} \right\rfloor$	$\Theta\left(N^2\right)$ [e.g. when $N=2^p$]	Shell, 1959 ^[4]
gular	$2\left\lfloor\frac{N}{2^{k+1}}\right\rfloor+1$	$1,3,\ldots,2\left\lfloor\frac{N}{8}\right\rfloor+1,\ 2\left\lfloor\frac{N}{4}\right\rfloor+1$	$\Theta\left(N^{\frac{1}{2}}\right)$	Frank & Lazarus, 1980 ^[8]
A000225	2^k-1	1, 3, 7, 15, 31, 63,	$\Theta\left(N^{\frac{3}{2}}\right)$	Hibbard, 1963 ^[9]
A083318	$\mathbf{2^k} + 1$, prefixed with 1	1, 3, 5, 9, 17, 33, 65,	$\Theta\left(N^{\frac{3}{2}}\right)$	Papernov & Stasevich, 1965 ^[10]
A003586	Successive numbers of the form 2^93^q (3-smooth numbers)	1, 2, 3, 4, 6, 8, 9, 12,	$\Theta\left(N\log^2N\right)$	Pratt, 1971 ^[1]
A003462	$\left rac{3^k-1}{2} ight $, not greater than $\left \lceil rac{N}{3} ight ceil$	1,4,13,40,121,	$\Theta\left(N^{\frac{3}{2}}\right)$	Knuth, 1973, ^[3] based on Pratt, 1971 ^[1]
A038589	$\begin{split} & \prod_{I} a_q, \text{where} \\ & a_0 = 3 \\ & a_q - \min \left\{ n \in \mathbb{N} : n \geq \left(\frac{5}{2}\right)^{q+1}, \forall p : 0 \leq p < q \Rightarrow \gcd(a_p, n) - 1 \right\} \\ & I = \left\{ 0 \leq q < r \mid q \neq \frac{1}{2} \left(r^2 + r\right) - k \right\} \\ & r = \left\lfloor \sqrt{2k + \sqrt{2k}} \right\rfloor \end{split}$	1, 3, 7, 21, 48, 112,	$O\left(N^{1+\sqrt{\frac{3\ln(2\beta)}{\ln(\beta)}}}\right)$	Incerpi & Sedgewick, 1985, [11] Knuth ^[9]
A038582	$4^k + 3 \cdot 2^{k-1} + 1$, prefixed with 1	1, 8, 23, 77, 281,	$O\left(N^{\frac{4}{3}}\right)$	Sedgewick, 1982 ^[6]
A033622	$\begin{cases} 9\left(2^{k}-2^{\frac{k}{2}}\right)+1 & k \text{ even,} \\ 8\cdot 2^{k}-6\cdot 2^{(k+1)^{\prime}2}+1 & k \text{ odd} \end{cases}$	1, 5, 19, 41, 109,	$O\left(N^{\frac{3}{4}}\right)$	Sedgewick, 1988 ^[12]
	$h_k = \max\left\{\left\lfloor rac{5h_{k-1}-1}{11} ight floor, h_0 = N$	$1,\ldots,\left\lfloor\frac{5}{11}\left\lfloor\frac{5N-1}{11}\right\rfloor-\frac{1}{11}\right\rfloor,\left\lfloor\frac{5N-1}{11}\right\rfloor$	Unknown	Gonnet & Baeza-Yates, 1991 ^[13]
A108870	$\left\lceil \frac{1}{5} \left(9 \cdot \left(\frac{9}{4} \right)^{k-1} - 4 \right) \right\rceil \text{ (or equivalently, } \left\lceil \frac{(9/4)^k - 1}{(9/4) - 1} \right\rceil \text{)}$	1, 4, 9, 20, 46, 103,	Unknown	Tokuda, 1992 ^[14] (misquote per OEIS)
A102549	Unknown (experimentally derived)	1, 4, 10, 23, 57, 132, 301, 701	Unknown	Ciura, 2001 ^[15]
	$\left\lceil \frac{\gamma^k - 1}{\gamma - 1} \right ceil$, $\gamma = 2.243609061420001\dots$	1, 4, 9, 20, 45, 102, 230, 516,	Unknown	Lee, 2021 ^[16]
	$\left[4.0816 \cdot 8.5714^{\left\lfloor \frac{p}{2.3440} \right\rfloor}\right]$	1, 4, 10, 27, 72, 187, 488,	Unknown	Skean, Ehrenborg, Jaromczyk, 2023 ^[17]

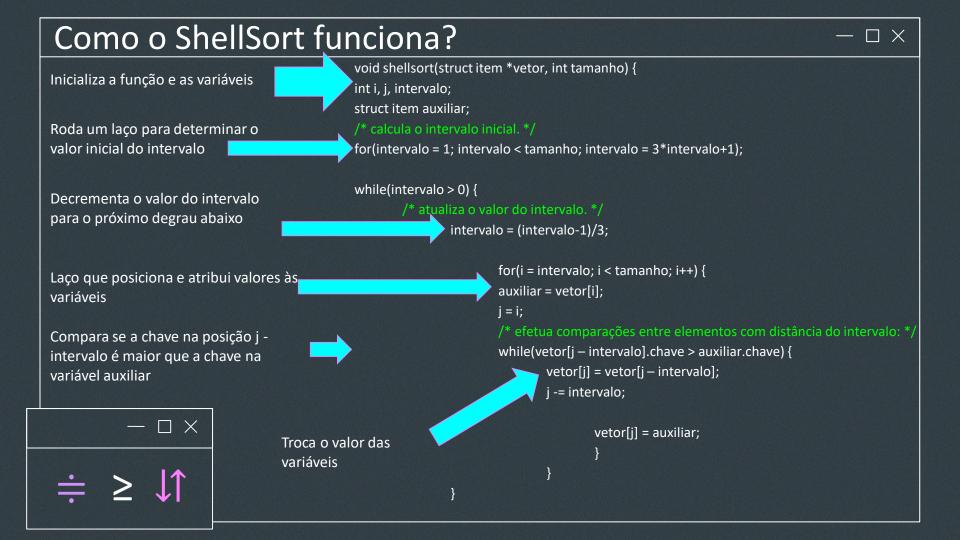
Complexidade computacional - principais

Sequência de Shell – h = n/2*, onde n é o tamanho da coleção e k é o passo no algoritmo Shell Sort. Pior caso $O(n^2)$.

Sequência de Hibbard – $h = 2^k - 1$, onde k é o passo no algoritmo Shell Sort. Pior caso $0(n^3/2)$.

Sequência de Knuth – h = $(3^k - 1) / 2$, onde k é o passo no algoritmo Shell Sort. Pior caso $0(n^3/2)$.





for(intervalo = 1; intervalo < tamanho; intervalo = 3*intervalo+1);</pre>

- Define o valor inicial do intervalo dependendo do tamanho do vetor
- O intervalo só pode assumir os valores 1, 4, 13, 40, 121, 364, 1.093, 3.280, ...
- O laço termina em si mesmo e acaba quando o intervalo assumir o valor mais próximo e menor do que o tamanho do array seguindo os valores acima.

Exemplo: tamanho do array: 15 Valor inicial do intervalo: 13

```
while(intervalo > 0) {
    intervalo = (intervalo-1)/3;
```

- Diminui o valor do intervalo para cada ciclo efetuado enquanto o intervalo for maior que zero.
- Note que a operação (intervalo-1)/3 é o inverso da operação apresentada no slide anterior (3*intervalo+1).
- Portanto, o intervalo ainda segue a mesma sequência de valores: 1, 4, 13, 40, 121, 364,
 1.093, 3.280, ...

```
for(i = intervalo; i < tamanho; i++) {
  auxiliar = vetor[i];
  j = i;</pre>
```

- Laço para atribuir valor às variáveis.
- Coloca a variável i na mesma posição do intervalo. Enquanto i
 for menor que o tamanho do vetor, ou seja, ainda estiver dentro do vetor, o valor de i é
 incrementado.
- A variável auxiliar recebe os valores dentro da posição indicada por i.
- J fica na mesma posição de i.

Como o ShellSort funciona?

```
-\square \times
```

```
while(vetor[j - intervalo].chave > auxiliar.chave) {
  vetor[j] = vetor[j - intervalo];
  j -= intervalo;
```

- Faz uma verificação: executa o código enquanto o valor da chave contido na posição (j intervalo) for maior que o valor da chave na posição da variável auxiliar.
- Se a verificação acima for verdadeira, os valores do vetor na posição j recebem os valores da posição j - intervalo.
- Após isso, ocorre a atribuição j-= intervalo, que nada mais é
 que j = j intervalo, o que faz com que j vá para a
 posição que ele estava anteriormente
 verificando.

Como o ShellSort funciona?

 $-\square \times$

vetor[j] = auxiliar;

Por último, o vetor na posição j agora recebe os valores contidos na variável auxiliar

Em resumo, o código verificou se um determinado valor atrás da variável i era maior que o valor contido em i. Então, caso fosse, o valor contido na posição da variável i é passado para trás e o valor de trás é passado para frente, assumindo o valor na posição do i.

Valores do Intervalo

5,2 e 1

























































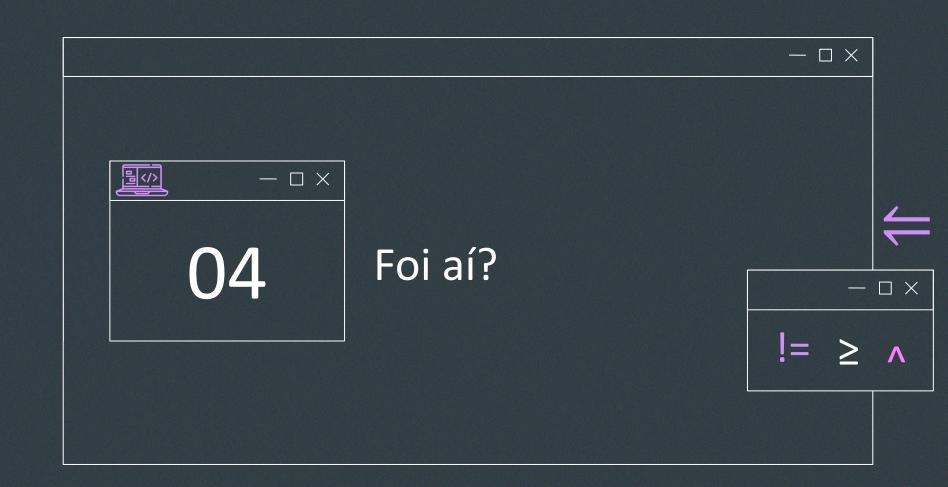


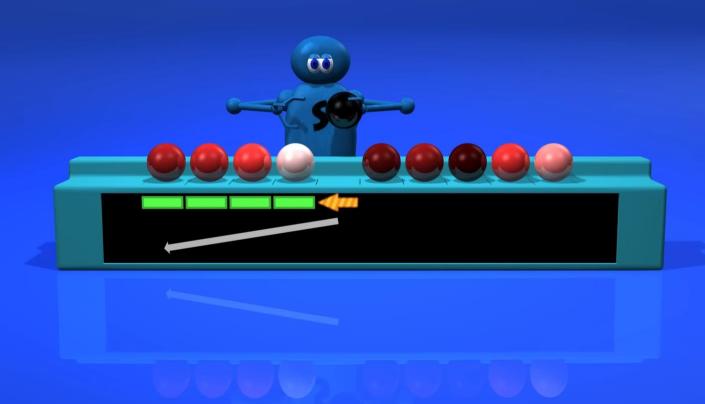








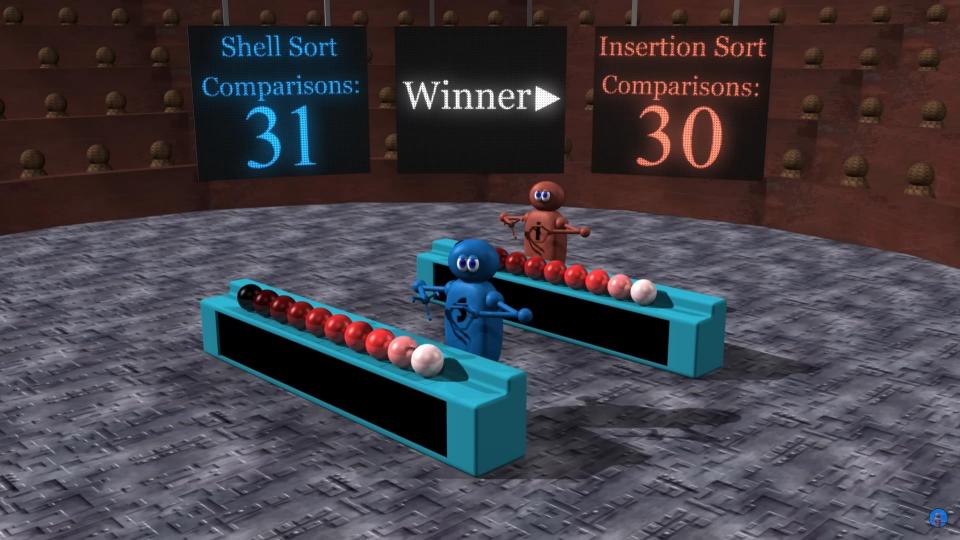




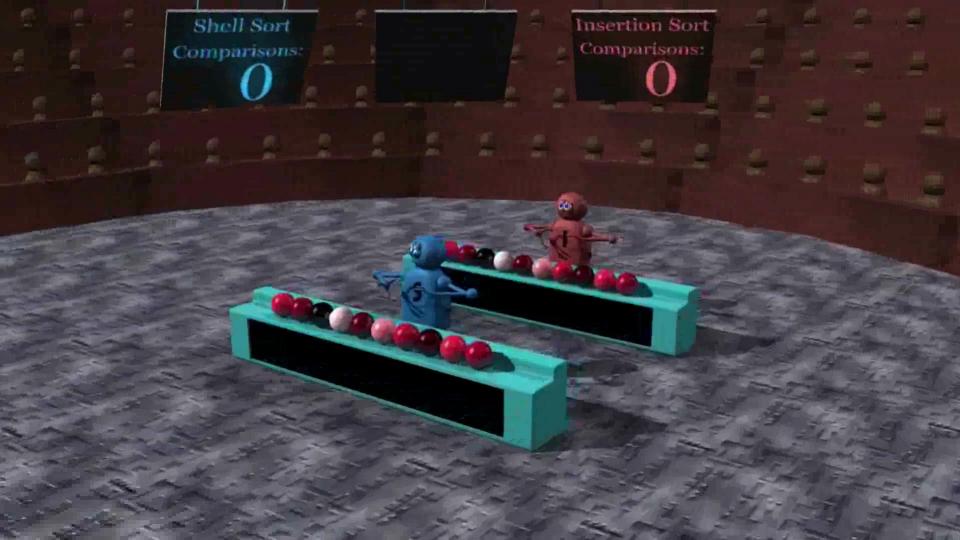
Valores do Intervalo

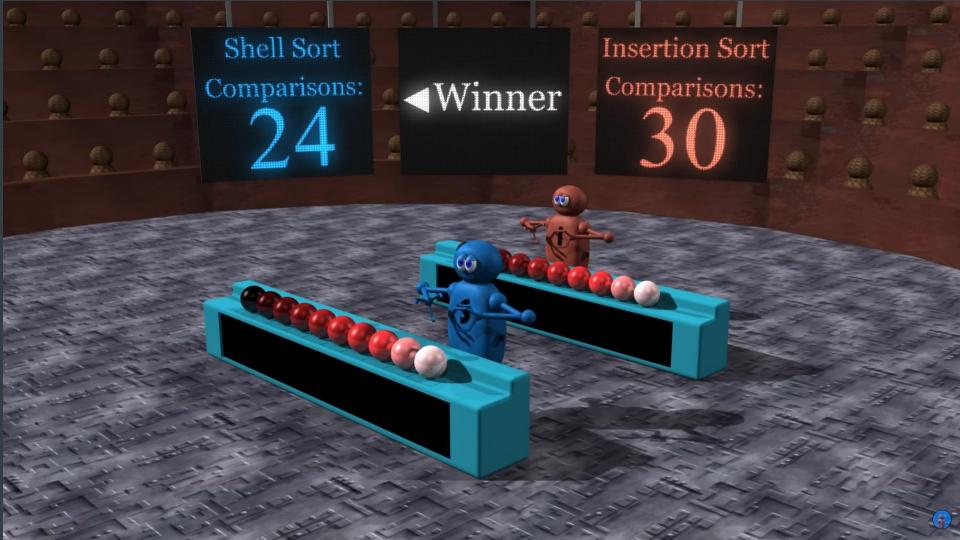
5,2 e 1











Referências

http://www3.decom.ufop.br/toffolo/site media/uploads/2013-1/bcc202/slides/16. shellsort.pdf

https://www.youtube.com/watch?v=M3bS6w1R434

https://www.youtube.com/watch?v=g06hNBhoS1k

 $\label{lem:https://www.treinaweb.com.br/blog/conheca-os-principais-algoritmos-de-ordenacao#:~:text=Selection%20Sort,- \\ \underline{A\%20ordena\%C3\%A7\%C3\%A3o\%20por\&text=Para\%20todos\%20os\%20casos\%20} (melhor,n\%C3\%A3o\%20\%C3\%A9\%20um\%20algoritmo%20est\%C3\%A1vel.$

http://desenvolvendosoftware.com.br/algoritmos/ordenacao/shell-sort.html







Referências

https://en.wikipedia.org/wiki/Shellsort#Gap_sequences

https://www.baeldung.com/cs/shellsort-complexity

— □ ×

Obrigado!





 $-\square \times$



