... previamente en IIC2133

El algoritmo MergeSort

A continuación tenemos el pseudocódigo del algoritmo recursivo MergeSort

```
input : Secuencia A
  output: Secuencia ordenada B

MergeSort (A):

1    if |A| = 1 : return A

2    Dividir A en mitades A_1 y A_2

3    B_1 \leftarrow \text{MergeSort}(A_1)

4    B_2 \leftarrow \text{MergeSort}(A_2)

5    B \leftarrow \text{Merge}(B_1, B_2)

6    return B
```



Merge Sort

- Atributos generales
 - O(n log n)
 - O(n) en memoria
 - Inventado por John von Neumann - 1945
 - Aplica Dividir para Conquistar
 - Estable (*)
- Cintas magnéticas (**)

¿Cuándo usar Merge Sort?

Complejidad de algoritmos de ordenación

Resumimos los resultados de complejidad por caso hasta el momento

Algoritmo	Mejor caso	Caso promedio	Peor caso	Memoria adicional
Selection Sort	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(1)$
Insertion Sort	$\mathcal{O}(n)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(n^2)$	$\mathcal{O}(1)$
Merge Sort	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n\log(n))$	$\mathcal{O}(n)$
Quick Sort	?	?	?	?
Heap Sort	?	?	?	?

Notemos la mejora en tiempo con MergeSort a cambio de memoria adicional

QuickSort

Clase 04

IIC 2133 coordinado

Prof. Yadran Eterovic, Mario Droguett, Eduardo Bustos

Sumario

Introducción

Particiones

Quicksort

Cierre



La estrategia sigue los siguientes pasos

La estrategia sigue los siguientes pasos

1. Dividir el problema original en dos (o más) sub-problemas del mismo tipo

La estrategia sigue los siguientes pasos

- 1. Dividir el problema original en dos (o más) sub-problemas del mismo tipo
- 2. Resolver recursivamente cada sub-problema

La estrategia sigue los siguientes pasos

- Dividir el problema original en dos (o más) sub-problemas del mismo tipo
- 2. Resolver recursivamente cada sub-problema
- Encontrar solución al problema original combinando las soluciones a los sub-problemas

```
input : Secuencia A[0, \ldots, n-1], elemento x, indices i, f
output: Indice m \in \{0, \ldots, n-1\} o -1

BinarySearch (A, x, i, f):

if f < i: return -1

m \leftarrow \left\lfloor \frac{i+f}{2} \right\rfloor

if A[m] = x: return m

if A[m] > x:

return BinarySearch (A, x, i, m-1)

return BinarySearch (A, x, m+1, f)
```

```
BSearch (A, x, i, f):

if f < i: return -1

m \leftarrow \left\lfloor \frac{i+f}{2} \right\rfloor

if A[m] = x: return m

if A[m] > x:

return BSearch (A, x, i, m-1)

return BSearch (A, x, m+1, f)
```

El algoritmo de búsqueda binaria también está basado en la estrategia dividir para conquistar

```
BSearch (A, x, i, f):

if f < i: return -1

m \leftarrow \left\lfloor \frac{i+f}{2} \right\rfloor

if A[m] = x: return m

if A[m] > x:

return BSearch (A, x, i, m-1)

return BSearch (A, x, m+1, f)
```

 La división en subproblemas se hace escogiendo un pivote central (línea 2)

```
BSearch (A, x, i, f):

if f < i: return -1

m \leftarrow \left\lfloor \frac{i+f}{2} \right\rfloor

if A[m] = x: return m

if A[m] > x:

return BSearch (A, x, i, m-1)

return BSearch (A, x, m+1, f)
```

- La división en subproblemas se hace escogiendo un pivote central (línea 2)
- La naturaleza de la búsqueda hace que sea necesario resolver solo uno de los subproblemas

```
BSearch (A, x, i, f):

if f < i: return -1

m \leftarrow \left\lfloor \frac{i+f}{2} \right\rfloor

if A[m] = x: return m

if A[m] > x:

return BSearch (A, x, i, m-1)

return BSearch (A, x, m+1, f)
```

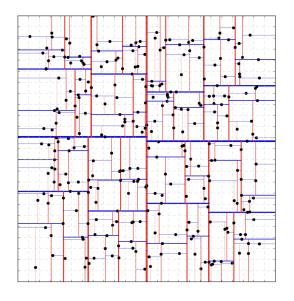
- La división en subproblemas se hace escogiendo un pivote central (línea 2)
- La naturaleza de la búsqueda hace que sea necesario resolver solo uno de los subproblemas
- Solución al problema es exactamente la solución al llamado recursivo

 Consideremos el problema de procesar un gran conjunto de coordenadas en 2D

- Consideremos el problema de procesar un gran conjunto de coordenadas en 2D
- Para repartir la carga, se reparten los datos en zonas rectangulares

- Consideremos el problema de procesar un gran conjunto de coordenadas en 2D
- Para repartir la carga, se reparten los datos en zonas rectangulares
- La idea es que los rectángulos particionen el espacio 2D

- Consideremos el problema de procesar un gran conjunto de coordenadas en 2D
- Para repartir la carga, se reparten los datos en zonas rectangulares
- La idea es que los rectángulos particionen el espacio 2D
- Además queremos que cada zona tenga la misma cantidad de datos



☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- □ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- ☐ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana
- Comprender y analizar el algoritmo Partition

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- ☐ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana
- Comprender y analizar el algoritmo Partition
- Comprender el uso de Partition en Median para encontrar el elemento central

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- ☐ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana
- Comprender y analizar el algoritmo Partition
- Comprender el uso de Partition en Median para encontrar el elemento central
- ☐ Comprender el uso de Partition para ordenar secuencias

Sumario

Introducción

Particiones

Quicksort

Cierre

■ En el contexto de una secuencia de valores

- En el contexto de una secuencia de valores
- ¿Cómo encontramos la mediana?

- En el contexto de una secuencia de valores
- ¿Cómo encontramos la mediana?
- Si ordenamos la secuencia: es la mitad...

- En el contexto de una secuencia de valores
- ¿Cómo encontramos la mediana?
- Si ordenamos la secuencia: es la mitad...
- ¿Podemos hacerlo sin recurrir a ordenar los datos?

Definición

Dada una secuencia ordenada de n valores $a_0, a_1, \ldots, a_{n-1}$, llamaremos mediana al valor M_e dado por

Definición

Dada una secuencia ordenada de n valores $a_0, a_1, \ldots, a_{n-1}$, llamaremos mediana al valor M_e dado por

■ Si *n* es impar,

$$M_e=a_{\lfloor n/2\rfloor}$$

Definición

Dada una secuencia ordenada de n valores $a_0, a_1, \ldots, a_{n-1}$, llamaremos mediana al valor M_e dado por

■ Si n es impar,

$$M_e = a_{\lfloor n/2 \rfloor}$$

■ Si *n* es par,

$$M_e = \frac{a_{n/2} + a_{n/2-1}}{2}$$

Definición

Dada una secuencia ordenada de n valores $a_0, a_1, \ldots, a_{n-1}$, llamaremos mediana al valor M_e dado por

Si n es impar,

$$M_e = a_{\lfloor n/2 \rfloor}$$

■ Si *n* es par,

$$M_e = \frac{a_{n/2} + a_{n/2-1}}{2}$$

La mediana es tal que en la secuencia hay la misma cantidad de elementos mayores y menores a ella

Dado un elemento de la secuencia al cual llamaremos pivote

Dado un elemento de la secuencia al cual llamaremos pivote

1. ¿El pivote es la mediana?

Dado un elemento de la secuencia al cual llamaremos pivote

- 1. ¿El pivote es la mediana?
- 2. Si no, ¿la mediana es mayor o menor al pivote?

Dado un elemento de la secuencia al cual llamaremos pivote

- 1. ¿El pivote es la mediana?
- 2. Si no, ¿la mediana es mayor o menor al pivote?

Si escogemos el pivote de manera aleatoria, ¿cómo respondemos a estas preguntas?

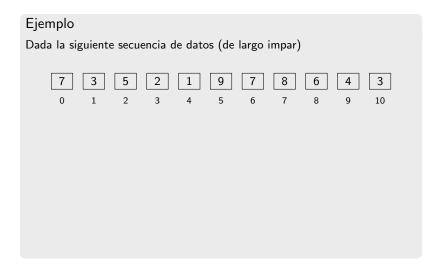
Dado un elemento de la secuencia al cual llamaremos pivote

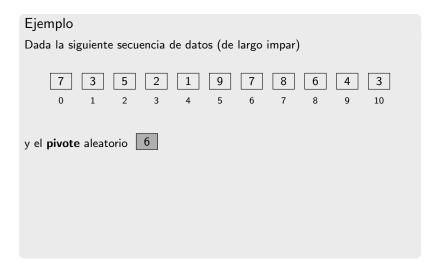
- 1. ¿El pivote es la mediana?
- 2. Si no, ¿la mediana es mayor o menor al pivote?

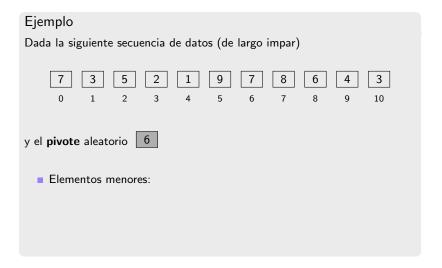
Si escogemos el pivote de manera aleatoria, ¿cómo respondemos a estas preguntas?

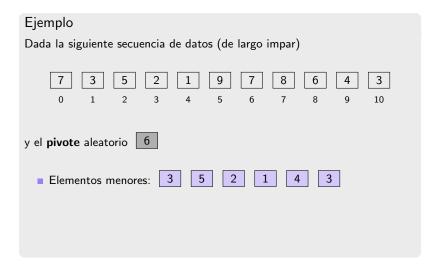
Necesitamos el número de elementos menores y mayores que el pivote

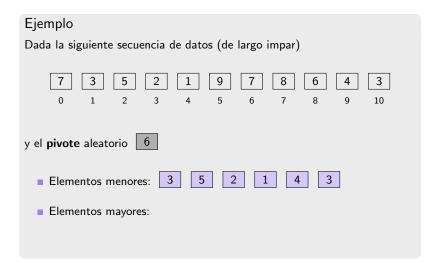
Ejemplo Dada la siguiente secuencia de datos (de largo impar)

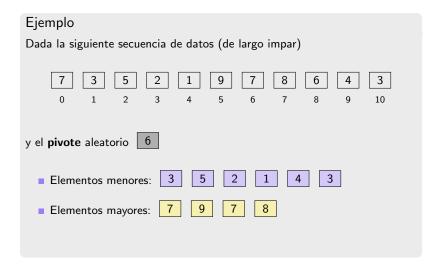










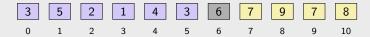




Moviendo los elementos según si son mayores o menores que el pivote,

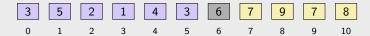


Moviendo los elementos según si son mayores o menores que el pivote,



Como la posición de la mediana debiera ser $\lfloor 11/2 \rfloor = 5$ y el pivote quedó en la posición 6, revisamos el tramo a la izquierda del pivote

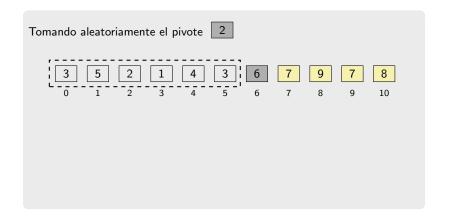


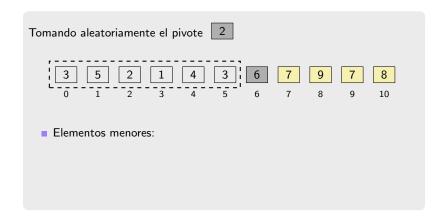


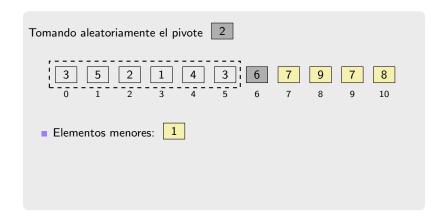
Como la posición de la mediana debiera ser $\lfloor 11/2 \rfloor = 5$ y el pivote quedó en la posición 6, revisamos el tramo a la izquierda del pivote

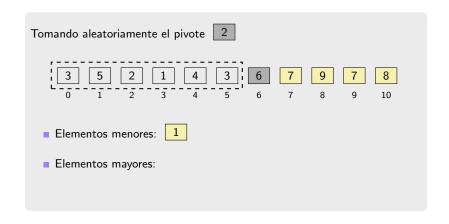
$$\begin{bmatrix} 3 & 5 & 2 & 1 & 4 & 3 & 6 & 7 & 9 & 7 & 8 \\ \hline 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 6 & 7 & 8 & 9 & 10 \end{bmatrix}$$

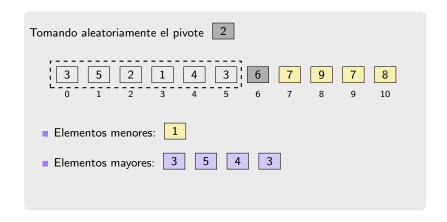
Tomando aleatoriamente el pivote 2

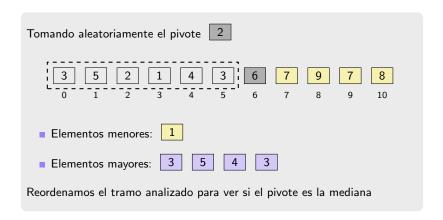












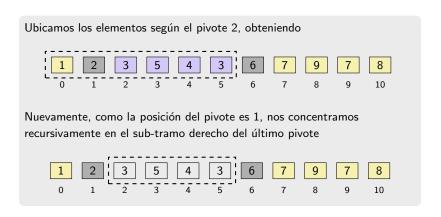
Ubicamos los elementos según el pivote 2, obteniendo

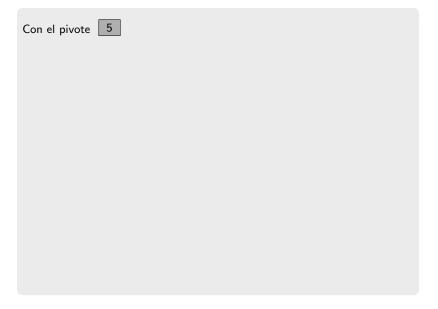


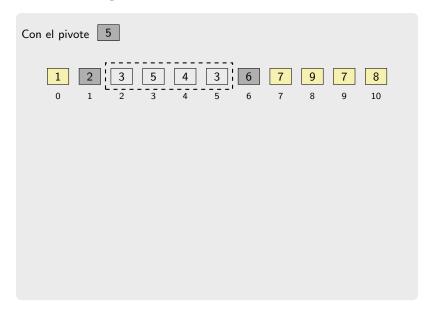
Ubicamos los elementos según el pivote 2, obteniendo

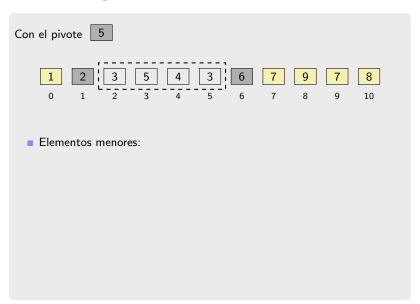


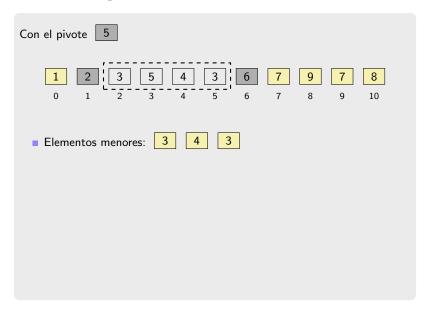
Nuevamente, como la posición del pivote es 1, nos concentramos recursivamente en el sub-tramo derecho del último pivote

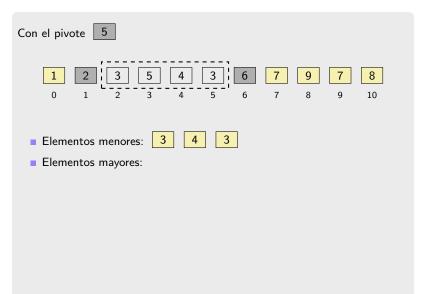


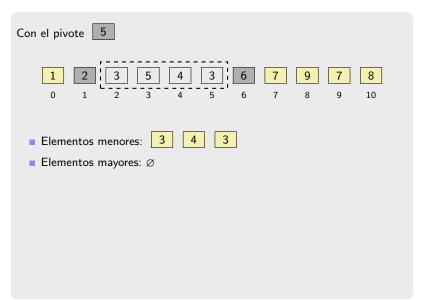




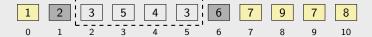








Con el pivote 5



- Elementos menores: 3 4 3
- Elementos mayores: Ø

Reubicamos los elementos para ver la posición del pivote actual

Con el pivote 5

- Elementos menores: 3 4 3
- Elementos mayores: Ø

Reubicamos los elementos para ver la posición del pivote actual

Con el pivote 5

- Elementos menores: 3 4 3
- Elementos mayores: Ø

Reubicamos los elementos para ver la posición del pivote actual

Como el pivote está en la posición $\lfloor n/2 \rfloor = \lfloor 11/2 \rfloor = 5$, es la mediana



Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

■ Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

- Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$
- Elementos menores al pivote, $m = \{a_i \mid a_i < p\}$

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

- Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$
- Elementos menores al pivote, $m = \{a_i \mid a_i < p\}$

Luego, si reubicamos los elementos de la secuencia de forma que

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

- Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$
- Elementos menores al pivote, $m = \{a_i \mid a_i < p\}$

Luego, si reubicamos los elementos de la secuencia de forma que

Primero se colocan los elementos de m

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

- Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$
- Elementos menores al pivote, $m = \{a_i \mid a_i < p\}$

Luego, si reubicamos los elementos de la secuencia de forma que

- Primero se colocan los elementos de m
- Luego se coloca p

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

- Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$
- Elementos menores al pivote, $m = \{a_i \mid a_i < p\}$

Luego, si reubicamos los elementos de la secuencia de forma que

- Primero se colocan los elementos de m
- Luego se coloca p
- Finalmente se colocan los elementos de M

Si suponemos que no hay elementos iguales al pivote, elegir un pivote p particiona la secuencia en

- Elementos mayores al pivote, $M = \{a_i \mid a_i > p\}$
- Elementos menores al pivote, $m = \{a_i \mid a_i < p\}$

Luego, si reubicamos los elementos de la secuencia de forma que

- Primero se colocan los elementos de m
- Luego se coloca p
- Finalmente se colocan los elementos de M

es claro que p está en su posición ordenada

```
input: Secuencia A[0, ..., n-1], índices i, f
  output: Índice del pivote aleatorio en la secuencia ordenada
  Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
          if x < p: Insertar x en m
5
          elif x > p: Insertar x en M
6
    A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Supongamos que no hay elementos repetidos en la secuencia

```
input: Secuencia A[0, ..., n-1], índices i, f
  output: Índice del pivote aleatorio en la secuencia ordenada
  Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
          if x < p: Insertar x en m
5
          elif x > p: Insertar x en M
6
    A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Notemos que Partition retorna y además reordena los elementos de A

```
Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

```
Partition (A, i, f):
                                                    Se ubican los menores, el pivote
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
      m, M \leftarrow secuencias vacías
                                                       y luego los mayores
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
4
          if x < p: Insertar x en m
5
          elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

```
Partition (A, i, f):
                                                   Se ubican los menores, el pivote
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
      m, M \leftarrow secuencias vacías
                                                      y luego los mayores
      Insertar p en M
3
                                                   i: # elems. a la izq. de A[i]
      for x \in A[i, f]:
4
          if x < p: Insertar x en m
5
          elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

```
Partition (A, i, f):
                                                  Se ubican los menores, el pivote
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
      m, M \leftarrow secuencias vacías
                                                     y luego los mayores
2
      Insertar p en M
3
                                                  i: # elems. a la izq. de A[i]
      for x \in A[i, f]:
4
          if x < p: Insertar x en m
5
                                                  |m|: # menores a p en A[i, f]
          elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

```
Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

- Se ubican los menores, el pivote y luego los mayores
- i: # elems. a la izq. de A[i]
- |m|: # menores a p en A[i, f]
- Por lo tanto, se retorna la posición correcta de p

Supongamos que no hay elementos repetidos en la secuencia

```
Partition (A, i, f):

p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]

m, M \leftarrow \text{secuencias vacías}

Insertar p \in M

for x \in A[i, f]:

if x < p: Insertar x \in M

elif x > p: Insertar x \in M

A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)

return i + |m|
```

- Se ubican los menores, el pivote y luego los mayores
- i: # elems. a la izq. de A[i]
- |m|: # menores a p en A[i, f]
- Por lo tanto, se retorna la posición correcta de p

Su retorno es la cantidad de elementos a la izquierda de *p* en la secuencia ordenada

```
Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

```
Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

```
Partition (A, i, f):
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

 $\mathcal{O}(1)$ en arreglos y listas

```
Partition (A, i, f):
       p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

- $\mathbf{O}(1)$ en arreglos y listas
- Se hace una por elemento x

```
Partition (A, i, f):
       p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

- ${lue} {\mathcal O}(1)$ en arreglos y listas
- Se hace una por elemento x
- Total: $\mathcal{O}(n)$

```
Partition (A, i, f):
       p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
       m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

- $\mathcal{O}(1)$ en arreglos y listas
- Se hace una por elemento x
- Total: $\mathcal{O}(n)$

La concatenación

```
Partition (A, i, f):
       p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
       m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

- $\mathcal{O}(1)$ en arreglos y listas
- Se hace una por elemento x
- Total: $\mathcal{O}(n)$

La concatenación

 $\mathcal{O}(1)$ en listas

```
Partition (A, i, f):
       p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
       m, M \leftarrow secuencias vacías
2
      Insertar p en M
      for x \in A[i, f]:
4
           if x < p: Insertar x en m
5
           elif x > p: Insertar x en M
6
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
      return i + |m|
8
```

Las inserciones al final de la EDD

- lacksquare $\mathcal{O}(1)$ en arreglos y listas
- Se hace una por elemento x
- Total: $\mathcal{O}(n)$

La concatenación

- $\mathcal{O}(1)$ en listas
- $\mathcal{O}(n)$ en arreglos

Complejidad de Partition

```
Partition (A, i, f):
                                                  Las inserciones al final de la EDD
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
                                                     \mathcal{O}(1) en arreglos y listas
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
                                                     Se hace una por elemento x
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
                                                     ■ Total: O(n)
4
          if x < p: Insertar x en m
5
                                                  La concatenación
          elif x > p: Insertar x en M
6
                                                     \mathcal{O}(1) en listas
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
                                                     \mathcal{O}(n) en arreglos
      return i + |m|
8
```

Además, usa memoria adicional $\mathcal{O}(n)$ para mantener las secuencias m, M

Complejidad de Partition

```
Partition (A, i, f):
                                                  Las inserciones al final de la EDD
      p \leftarrow \text{pivote aleatorio en } A[i, f]
1
                                                     \mathcal{O}(1) en arreglos y listas
      m, M \leftarrow secuencias vacías
2
                                                     Se hace una por elemento x
      Insertar p en M
3
      for x \in A[i, f]:
                                                     ■ Total: O(n)
4
          if x < p: Insertar x en m
5
                                                  La concatenación
          elif x > p: Insertar x en M
6
                                                     \mathcal{O}(1) en listas
      A[i, f] \leftarrow \text{Concat}(m, M)
7
                                                     \mathcal{O}(n) en arreglos
      return i + |m|
8
```

Además, usa memoria adicional $\mathcal{O}(n)$ para mantener las secuencias m, M

Más adelante veremos una versión in place de Partition

```
input : Secuencia A[0, ..., n-1]
  output: Elemento en posición central de A
  Median (A):
i \leftarrow 0
f \leftarrow n-1
x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
4 while x no es el centro :
          if x < centro : i \leftarrow x + 1
5
         else: f \leftarrow x - 1
          x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
      return A[x]
8
```

```
\begin{array}{lll} \operatorname{Median} \ (A) \colon \\ & i \leftarrow 0 \\ & 2 & f \leftarrow n-1 \\ & 3 & x \leftarrow \operatorname{Partition}(A,i,f) \\ & 4 & \text{while } x \ no \ es \ el \ centro : } \\ & 5 & \text{if } x < centro : i \leftarrow x+1 \\ & 6 & \text{else: } f \leftarrow x-1 \\ & 7 & x \leftarrow \operatorname{Partition}(A,i,f) \\ & 8 & \text{return } A[x] \end{array}
```

```
Median (A):

i \leftarrow 0

f \leftarrow n-1

x \leftarrow \text{Partition}(A,i,f)

while x no es el centro:

if x < \text{centro}: i \leftarrow x+1

else: f \leftarrow x-1

x \leftarrow \text{Partition}(A,i,f)

return A[x]
```

```
Median (A):

i \leftarrow 0

f \leftarrow n-1

x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)

while x no es el centro:

if x < \text{centro}: i \leftarrow x+1

else: f \leftarrow x-1

x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)

return A[x]
```

- x: # datos menores al pivote
- Median entrega el elemento en la posición central ordenada

```
Median (A):

i \leftarrow 0

f \leftarrow n-1

x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)

while x no es el centro:

f \times < \text{centro}: i \leftarrow x+1

else: f \leftarrow x-1

x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)

return A[x]
```

- x: # datos menores al pivote
- Median entrega el elemento en la posición central ordenada
- Para n impar, Median(A) corresponde a la mediana

```
Median (A):

i \leftarrow 0

f \leftarrow n-1

x \leftarrow \text{Partition}(A,i,f)

while x no es el centro:

if x < \text{centro}: i \leftarrow x+1

else: f \leftarrow x-1

x \leftarrow \text{Partition}(A,i,f)

return A[x]
```

- x: # datos menores al pivote
- Median entrega el elemento en la posición central ordenada
- Para n impar, Median(A) corresponde a la mediana
- Para n par, Median(A) es uno de los dos elementos centrales

Supongamos que no hay elementos repetidos en la secuencia

```
Median (A):

i \leftarrow 0

f \leftarrow n-1

x \leftarrow \text{Partition}(A,i,f)

while x no es el centro:

if x < \text{centro}: i \leftarrow x+1

else: f \leftarrow x-1

x \leftarrow \text{Partition}(A,i,f)

return A[x]
```

- x: # datos menores al pivote
- Median entrega el elemento en la posición central ordenada
- Para n impar, Median(A) corresponde a la mediana
- Para n par, Median(A) es uno de los dos elementos centrales

Podemos parametrizar Median para encontrar el k-ésimo estadístico de orden

```
input: Secuencia A[0, ..., n-1], índice k \in \{0, ..., n-1\}
  output: k-ésimo estadístico de orden de A
  Median (A, k):
i \leftarrow 0
2 f \leftarrow n-1
x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
4 while x \neq k:
          if x < k : i \leftarrow x + 1
5
         else: f \leftarrow x - 1
          x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
      return A[x]
8
```

Supongamos que no hay elementos repetidos en la secuencia

```
input: Secuencia A[0, ..., n-1], índice k \in \{0, ..., n-1\}
  output: k-ésimo estadístico de orden de A
  Median (A, k):
i \leftarrow 0
2 f \leftarrow n-1
x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
4 while x \neq k:
          if x < k : i \leftarrow x + 1
5
6 else: f \leftarrow x - 1
         x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
      return A[x]
8
```

Median(A, 0) entrega el menor elemento de A

Supongamos que no hay elementos repetidos en la secuencia

```
input: Secuencia A[0, ..., n-1], índice k \in \{0, ..., n-1\}
  output: k-ésimo estadístico de orden de A
  Median (A, k):
i \leftarrow 0
2 f \leftarrow n-1
x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
4 while x \neq k:
          if x < k : i \leftarrow x + 1
5
         else: f \leftarrow x - 1
          x \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
      return A[x]
8
  Median(A, 0) entrega el menor elemento de A
```

Median(A, n-1) entrega el mayor elemento de A



El algoritmo Median también aplica la estrategia dividir para conquistar

1. División del problema en dos sub-problemas (Partition)

- 1. División del problema en dos sub-problemas (Partition)
- 2. Naturaleza del problema hace que solo sea necesario resolver uno de los dos sub-problemas

- 1. División del problema en dos sub-problemas (Partition)
- Naturaleza del problema hace que solo sea necesario resolver uno de los dos sub-problemas
 - Similar al caso de búsqueda binaria

- 1. División del problema en dos sub-problemas (Partition)
- Naturaleza del problema hace que solo sea necesario resolver uno de los dos sub-problemas
 - Similar al caso de búsqueda binaria
 - Resolvemos el sub-problema correspondiente a la zona donde debiera estar la mediana

- 1. División del problema en dos sub-problemas (Partition)
- Naturaleza del problema hace que solo sea necesario resolver uno de los dos sub-problemas
 - Similar al caso de búsqueda binaria
 - Resolvemos el sub-problema correspondiente a la zona donde debiera estar la mediana
 - Se puede cambiar el enfoque recursivo por uno iterativo

- 1. División del problema en dos sub-problemas (Partition)
- Naturaleza del problema hace que solo sea necesario resolver uno de los dos sub-problemas
 - Similar al caso de búsqueda binaria
 - Resolvemos el sub-problema correspondiente a la zona donde debiera estar la mediana
 - Se puede cambiar el enfoque recursivo por uno iterativo
- 3. Solución al problema original se obtiene de la solución al sub-problema

Discusión

¿Cuál es la complejidad de Median?

- ¿Importa el orden de A?
- ¿Depende de algo distinto?
- ¿Cuáles serían su mejor y peor caso?

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística El mejor caso

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística El mejor caso

Escoger la mediana como primer pivote

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- $lue{}$ Esto significa separar los demás elementos en m y M

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- Esto significa separar los demás elementos en m y M
- Eso toma $\mathcal{O}(n)$ por pivote

 $\mathcal{O}(n)$

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- Esto significa separar los demás elementos en m y M
- Eso toma $\mathcal{O}(n)$ por pivote $\mathcal{O}(n)$
- Como solo se debe tomar un pivote: Total: $\mathcal{O}(n)$

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- Esto significa separar los demás elementos en m y M
- Eso toma $\mathcal{O}(n)$ por pivote $\mathcal{O}(n)$
- Como solo se debe tomar un pivote: Total: $\mathcal{O}(n)$

El peor caso

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- Esto significa separar los demás elementos en m y M
- Eso toma $\mathcal{O}(n)$ por pivote $\mathcal{O}(n)$
- Como solo se debe tomar un pivote: Total: $\mathcal{O}(n)$

El peor caso

Que todos los datos menos la mediana sean escogidos como pivote

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- Esto significa separar los demás elementos en m y M
- Eso toma $\mathcal{O}(n)$ por pivote $\mathcal{O}(n)$
- Como solo se debe tomar un pivote: Total: $\mathcal{O}(n)$

El peor caso

- Que todos los datos menos la mediana sean escogidos como pivote
- Para cada pivote hay que separar menores y mayores $\mathcal{O}(n)$

La complejidad de Median depende la elección del pivote: es probabilística

El mejor caso

- Escoger la mediana como primer pivote
- Esto significa separar los demás elementos en m y M
- Eso toma $\mathcal{O}(n)$ por pivote $\mathcal{O}(n)$
- Como solo se debe tomar un pivote: Total: $\mathcal{O}(n)$

El peor caso

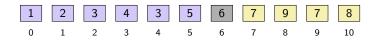
- Que todos los datos menos la mediana sean escogidos como pivote
- Para cada pivote hay que separar menores y mayores $\mathcal{O}(n)$
- Como solo se deben tomar $\mathcal{O}(n)$ pivotes: Total: $\mathcal{O}(n^2)$

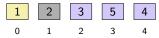
Ordenar con Partition



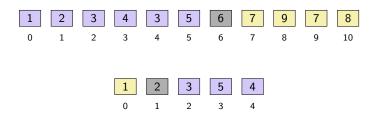
Ordenar con Partition

Luego de cada ejecución de Partition, el pivote queda en su posición ordenada



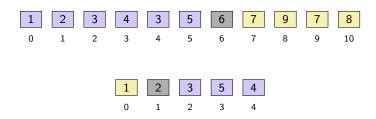


Luego de cada ejecución de Partition, el pivote queda en su posición ordenada



Además, las dos sub-secuencias están "del lado correcto" del pivote

Luego de cada ejecución de Partition, el pivote queda en su posición ordenada



Además, las dos sub-secuencias están "del lado correcto" del pivote

¿Cómo usar esto para ordenar?

Sumario

Introducción

Particiones

Quicksort

Cierre

Nuevamente podemos usar la estrategia dividir para conquistar



Nuevamente podemos usar la estrategia dividir para conquistar

1. División del problema en dos sub-problemas con Partition

Nuevamente podemos usar la estrategia dividir para conquistar

- 1. División del problema en dos sub-problemas con Partition
- 2. Aplicar recursivamente Partition para cada sub-secuencia

Nuevamente podemos usar la estrategia dividir para conquistar

- 1. División del problema en dos sub-problemas con Partition
- 2. Aplicar recursivamente Partition para cada sub-secuencia
- 3. No necesitamos combinar nada: la secuencia queda ordenada

Nuevamente podemos usar la estrategia dividir para conquistar

- 1. División del problema en dos sub-problemas con Partition
- 2. Aplicar recursivamente Partition para cada sub-secuencia
- 3. No necesitamos combinar nada: la secuencia queda ordenada

Llamaremos Quicksort a este algoritmo

Quicksort

```
input : Secuencia A[0, \ldots, n-1], indices i, f
output: \emptyset
QuickSort (A, i, f):

if i \leq f:

p \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
QuickSort (A, i, p-1)
QuickSort (A, p+1, f)
```

Quicksort

```
input : Secuencia A[0, \ldots, n-1], indices i, f
output: \emptyset
QuickSort (A, i, f):

if i \leq f:

p \leftarrow \text{Partition}(A, i, f)
QuickSort (A, i, p-1)
QuickSort (A, p+1, f)
```

El llamado inicial es Quicksort(A, 0, n-1)

Quicksort: Ejemplo de ejecución

```
G
                        EXAM
                      G
                          OXSM
AAE
AA
A
                          O P M
                                            En este ejemplo, el pivote
                                            es siempre el elemento que
                                            está en el extremo derecho
                                            del subarreglo, es decir, A[f];
                                            al terminar Partition, el pivote
                          N P
                                            queda en la posición que se
                                            muestra en rojo
                                        S T X
                                        -\mathsf{T}\mathsf{X}
```

En términos de memoria

En términos de memoria

La complejidad de Quicksort depende solo de Partition

En términos de memoria

- La complejidad de Quicksort depende solo de Partition
- Vimos una versión $\mathcal{O}(n)$ de Partition

En términos de memoria

- La complejidad de Quicksort depende solo de Partition
- Vimos una versión $\mathcal{O}(n)$ de Partition
- Es posible contar con una versión in place

En términos de memoria

- La complejidad de Quicksort depende solo de Partition
- Vimos una versión $\mathcal{O}(n)$ de Partition
- Es posible contar con una versión in place

Para la versión in place usaremos arreglos

En términos de memoria

- La complejidad de Quicksort depende solo de Partition
- Vimos una versión $\mathcal{O}(n)$ de Partition
- Es posible contar con una versión in place

Para la versión in place usaremos arreglos

Haremos intercambios dentro del arreglo

En términos de memoria

- La complejidad de Quicksort depende solo de Partition
- Vimos una versión $\mathcal{O}(n)$ de Partition
- Es posible contar con una versión in place

Para la versión in place usaremos arreglos

- Haremos intercambios dentro del arreglo
- El truco será partir poniendo el pivote al final

Versión in place de Partition

Versión in place de Partition

```
input: Arreglo A[0, ..., n-1], índices i, f
   output: Índice del pivote aleatorio en la secuencia ordenada
   Partition (A, i, f):
       x \leftarrow índice aleatorio en \{i, \dots, f\}
p \leftarrow A[x]
A[x] \rightleftarrows A[f]
4 i \leftarrow i
5 for k = i \dots f - 1:
           if A[k] < p:
                A[j] \rightleftharpoons A[k]
               j \leftarrow j + 1
8
   A[i] \rightleftarrows A[f]
9
       return j
10
```

Versión in place de Partition

```
input: Arreglo A[0, ..., n-1], índices i, f
   output: Índice del pivote aleatorio en la secuencia ordenada
   Partition (A, i, f):
     x \leftarrow índice aleatorio en \{i, \dots, f\}
p \leftarrow A[x]
A[x] \rightleftarrows A[f]
4 i \leftarrow i
5 for k = i ... f - 1:
           if A[k] < p:
               A[j] \not = A[k]
               i \leftarrow i + 1
8
9 A[i] \rightleftharpoons A[f]
       return j
10
```

Con este cambio, Quicksort usa memoria adicional $\mathcal{O}(1)$

Próxima clase demostraremos

Próxima clase demostraremos

correctitud

Próxima clase demostraremos

- correctitud
- complejidad de tiempo

Próxima clase demostraremos

- correctitud
- complejidad de tiempo
- En particular, que en el caso promedio es $O(n \log(n))$

Próxima clase demostraremos

- correctitud
- complejidad de tiempo
- En particular, que en el caso promedio es $O(n \log(n))$

Partiremos de la base que Partition es correcto

Próxima clase demostraremos

- correctitud
- complejidad de tiempo
- En particular, que en el caso promedio es $\mathcal{O}(n \log(n))$

Partiremos de la base que Partition es correcto

Ejercicio (propuesto)

Demuestre que Partition es correcto

Quick Sort

- Atributos generales
 - O(¿?)
 - O(1) en memoria
 - Inventado por Sir Tony Hoare - 1959
 - Aplica Dividir para Conquistar
 - ¿Estable?
 - ¿Envenenable?

¿Cuándo usar Quick Sort?



Sumario

Introducción

Particiones

Quicksort

Cierre

☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- ☐ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- ☐ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana
- \square Comprender y analizar el algoritmo Partition

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- ☐ Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana
- Comprender y analizar el algoritmo Partition
- Comprender el uso de Partition en Median para encontrar el elemento central

- ☐ Comprender la estrategia de elegir pivote para particionar una secuencia
- Identificar cuándo tal estrategia encuentra la mediana
- Comprender y analizar el algoritmo Partition
- Comprender el uso de Partition en Median para encontrar el elemento central
- ☐ Comprender el uso de Partition para ordenar secuencias