- 1. Para cada uma das afirmativas abaixo, diga se ela é verdadeira (V) ou falsa (F). Em todas as afirmativas, justifique a sua resposta.
  - (a) Considere um programa P que faz uma série de operações de custo constante, chama uma função F1 com complexidade dada por f(n) e depois chama uma função F2 com complexidade dada por g(n), onde g(n) = 1000 f(n). Pode-se afirmar que o programa P é O(f(n)).
  - (b) Considere um programa cuja função de complexidade é f(n) = 3log(n). É correto afirmar que esse programa é O(log(n)), mas não é  $O(n^2)$ .
  - (c) Um programa recursivo com equação de recorrência T(n) = n + T(n), sendo T(0) = 1, tem ordem de complexidade menor que a de um programa que implementa dois loops aninhados com n passos cada.
  - (d) Sejam duas funções de complexidade  $g(n) = 5n^2 + 3n + 4$  e  $f(n) = 95n^2 + n + 15$ . É correto afirmar que um programa P1 cuja complexidade é g(n) é mais rápido que um programa P2, com complexidade f(n).
  - (e) Se f(n) = O(g(n)) e  $g(n) = \Omega(f(n))$  então  $f(n) = \Theta(g(n))$ .
  - (f) Se f(n) = O(g(n)) e g(n) = O(f(n)) então  $f(n) = \Theta(g(n))$
  - (g) Se f(n) = O(g(n)) e  $g(n) = \Omega(h(n))$  então f(n) = O(h(n)).
  - (h) Se f(n) = O(g(n)) e g(n) = O(h(n)) então f(n) = O(h(n)).
  - (i) Se f(n) + g(n) = O(g(n)) então f(n) < g(n) para todos os valores de n.
  - (j) Seja  $T(n) = 3n^3 + n^2$  a função que descreve o tempo de execução de um programa A com uma entrada de tamanho n. Temos que  $T(n) \in O(n^3)$ .
  - (k) Seja  $T(n) = 3T(\frac{n}{2}) + n$ , T(0) = 0 a relação de recorrência que descreve o tempo de execução de um programa B com uma entrada de tamanho n. Temos que  $T(n) \in \Theta(nlog(n))$ .
  - (l) Sejam f(n) e g(n) funções **positivas**. Se  $f(n) + g(n) \in O(h(n))$ , então  $h(n) \in \Omega(f(n))$
  - (m) Sejam f(n) e g(n) funções **positivas**. Se  $f(n)g(n) \in O(g(n))$ , então f(n) < g(n) para todos os valores de n.
- 2. Dado o código do programa abaixo, pergunta-se:

```
 \begin{array}{lll} \textbf{float} & FazAlgo(\textbf{int} \ a, \ \textbf{int} \ b) \ \{ \\ & \textbf{if} \ (b == 0) \\ & \textbf{return} \ 1; \\ & \textbf{else} \\ & \textbf{return} \ a * FazAlgo(a, \ b-1); \\ \} \end{array}
```

- (a) O que ele faz?
- (b) Qual sua ordem de complexidade? Para isso, determine e resolva a equação de recorrência correspondente.
- (c) Qual seria a complexidade de uma implementação não recursiva dessa mesma função? Qual das duas implementações vocês escolheria? Justifique a sua resposta.
- 3. Para cada um dos algoritmos a seguir indique sua complexidade assintótica utilizando o teorema mestre

```
(a) \begin{array}{lll} & \textbf{int} & \mathtt{REC(int} & n) & \{ & & \\ & \textbf{for(int} & i = 0; & i < n; & i++) & \mathtt{printf("TEOREMA\_MESTRE!");} \\ & & & \textbf{if}(n > 0) & \textbf{return} & \mathtt{REC(n/2)} + \mathtt{REC(n/2);} \\ \} \end{array}
```

```
(b) \begin{tabular}{ll} \textbf{int} & REC(\textbf{int} & n) & \{ & & \textbf{for}(\textbf{int} & i = 0; & i < n; & i++) & printf("TEOREMA_MESTRE!"); \\ & & & \textbf{if}(n > 0) & \textbf{return} & REC(n/4) & + REC(n/5); \\ \} \end{tabular}
```

DICA: Tente determinar um limite superior e um limite inferior em que o teorema mestre seja aplicável

 $\mathbf{t}$ 

5.	Assinale com ${\bf V}$ para verdadeiro e ${\bf F}$ para falso as afirmativas abaixo. Não é necessário justificar suas afirmativas no entanto cada afirmativa incorreta irá anular uma correta.
	O método da bolha é um método estável.
	O método da seleção executa mais movimentações de registros que os outros métodos quadráticos vistos em
	sala.
	O método da inserção é indicado para inserir um novo elemento em um vetor ordenado.
	A equação de recorrência do tempo de execução do caso recursivo do Mergesort é $T(n) = T(\frac{n}{2}) + n$ .
	O pior caso do quicksort acontece quando os pivôs escolhidos são sempre o menor ou o maior elemento de seu
	respectivo subvetor.
	O método counting sort requer espaço adicional proporcional ao tamanho do vetor.
	O melhor caso do Bucket sort é linear na quantidade de elementos do vetor.
	O tempo de execução do Radix sort independe dos elementos do vetor.
	Considere a versão não recursiva do Quicksort. Se você substituir a pilha auxiliar por uma fila auxiliar, o

6. Indique se as afirmações a seguir são Verdadeiras ou Falsas e justifique.

algoritmo continua funcionando.

- (a) Inserção é, em geral, mais eficiente que o Quicksort para arquivos quase ordenados.
- (b) O Bucket Sort tem complexidade  $O(n^2)$  quando o número de buckets tende a n.
- (c) O Counting Sort requer uma memória auxiliar de tamanho n.
- (d) Qualquer algoritmo de ordenação realiza pelo menos  $\Omega(nlog(n))$  operações.
- (e) Não conhecemos nenhum algoritmo de ordenação cujo pior e o melhor caso sejam idênticos em termos de complexidade assintótica.
- (f) Insertionsort e Selectionsort são exemplos de algoritmos de ordenação estáveis.
- (g) QuickSort com escolha do pivô realizada através de sorteio, com todas as posições do vetor de entrada podendo ser escolhidas com mesma probabilidade, é um algoritmo ótimo de ordenação
- (h) Um algoritmo de ordenação que realiza comparações e tem complexidade de O(nlog(n)) é um algoritmo ótimo.
- 7. O algoritmo do Quicksort, apesar de otimizado, ainda realiza uma quantidade significativa de movimentações de registros. O desempenho do algoritmo pode ser impactado por essas movimentações em função do tamanho dos registros. O código a seguir mostra as várias funções do algoritmo Quicksort e a definição da estrutura Item, que tem um tamanho significativo (8 megabytes em uma máquina 64 bits).

```
typedef struct {
  int Chave;
  int Conteudo [1000000];
void Particao (int Esq, int Dir,
 int *i, int *j, Item *A){
  Item x, w;
  *i = Esq; *j = Dir;
  x = A[(*i + *j)/2];
  do {
     while (x. Chave > A[*i]. Chave) (*i)++;
     while (x. Chave < A[*j]. Chave) (*j) = -;
     if (*i <= *j){
       \mathbf{w} = \mathbf{A}[*i];
A[*i] = A[*j];
A[*j] = w;
         (* i)++;
(*j)--;
   } while (*i \ll *j);
void Ordena(int Esq, int Dir, Item *A){
  int i, int j;
  Particao(Esq, Dir, &i, &j, A);
  if (Esq < j) Ordena(Esq, j, A);
  if (i < Dir) Ordena(i, Dir, A);</pre>
void QuickSort(Item *A, int n){
  Ordena(0, n-1, A);
```

Uma estratégia para minimizar esse impacto é o chamado Quicksort indireto, onde estrutura Item é desmembrada em duas estruturas, uma contendo a Chave e outra contendo o Conteudo (conforme o exemplo). Reescreva o código apresentado (incluindo definição de estruturas) implementando uma estratégia indireta e minimizando o impacto das movimentações. Explicite quaisquer premissas que você tenha levado em consideração na sua proposta.