Recopilación ejercicios típicos solucionados examenes finales Algoritmos (2012-2019):

```
1. (1.5 puntos) A partir de la siguiente estructura de datos para la implementación de conjun-
  tos disjuntos:
     Elemento = entero;
     Conj = entero;
     ConjDisj = vector [1..N] de entero
  y del siguiente pseudocódigo para la unión de dos conjuntos:
  procedimiento Unir (C, raízl, raíz2)
                { supone que raízl y raíz2 son raíces }
     si raíz1 < raíz2 entonces C[raíz2] := raíz1</pre>
     sino C[raíz1] := raíz2
  fin procedimiento
    a) Escriba el correspondiente pseudocódigo de Buscar (C, x) : Conj, que devuelve
       el nombre del conjunto (es decir, su representante) de un elemento dado.
    b) Razone cuál sería la complejidad computacional de una secuencia de m búsquedas y
```

Hay 3 funciones "Unir" y cada una tiene asociado un "Buscar". En est e caso nos dan la función Unir 2, por ello habrá que poner el pseudocódigo Buscar correspondient e, el cual es el siguient e:

a) función Buscar2 (C, x) : Conj mientras C[r] <> r hacer r := C[r] fin mientras; devolver n

fin función

O(m*n), ya que por cada una de esas "m" busquedas, hay "n"

```
ero total de colisiones que se produce durante las inserciones en cada
```

nción FunResolucionColision(x,i) : Posición Para exploración lineal*/ levolver i n función

```
procedimiento InicializarTabla (D)
  para i := 0 hasta N-1 hacer
   D[i].Información := vacía
  fin para
fin procedimiento
```

a)

```
función Buscar (Elem, D): Posición
 i := 0;
  x = Dispersión(Elem);
 PosActual = x;
 mientras D[PosActual].Información <> vacía y
              D[PosActual].Elemento <> Elem hacer
    i := i + 1;
   PosActual := (x + FunResoluciónColisión(x, i)) mod N
 fin mientras;
 devolver PosActual
fin función
 /*La búsqueda finaliza al caer en una celda vacía
   o al encontrar el elemento (legítimo o borrado)*/
```

10

& cols

función FunResolucionColision(x,i): Posición /*Para exploración cuadrática*/ aux =i ^2:

devolver aux fin función

```
pos = Buscar(Elem, D);
  si D[pos].Información <> legítima
  entonces
                 {Bueno para insertar}
   D[pos].Elemento := Elem;
   D[pos].Información := legítima
fin procedimiento
        procedimiento Eliminar (Elem, D)
          pos = Buscar(Elem, D);
           si D[pos].Información = legítima
            D[pos].Información := eliminada
         fin procedimiento
```

procedimiento Insertar (Elem, D)

función FunResolucionColision(x,i,y) :
/*Para exploración doble*/
 aux = y - (x mod y);
devolver aux
fin función

```
10
                                 5
                                         6
      1
                                                                                    12 cols
                                                  b
                                                                        d
е
                                                        а
                                                              С
                                                                   10
                                5
             2
      1
                                                                                     CQZ
С
                                d
                                                b
                                                      а
                                                           е
```

b а

5

3

d

е

3.

• La función de resolución de colisiones es cuadrática, por lo general: $f(i) = i^2$.

5. (1.5 puntos) Escriba el pseudocódigo de un algoritmo voraz que genere una ordenación topológica de los nodos de un grafo dirigido acíclico. Identifique en él los elementos característicos de los algoritmos voraces. Complete su respuesta analizando el algoritmo e identificando su peor caso.

```
función Ordenación topológica 1 (G:grafo): orden[1..n]
    Grado Entrada [1..n] := Calcular Grado Entrada (G);
   para i := 1 hasta n hacer Número Topológico [i] := 0;
    contador := 1;
   mientras contador <= n hacer
       v := Buscar nodo de grado 0 sin número topológico asignado;
       si v no encontrado entonces
           devolver error "el grafo tiene un ciclo"
           Número Topológico [v] := contador;
           incrementar contador:
           para cada w adyacente a v hacer
               Grado Entrada [w] := Grado Entrada [w] - 1
       fin si
    fin mientras;
    devolver Número Topológico
fin función
                                            4日 4日 4日 4日 4日 日 99(
```

• Análisis: O(n+m) con listas de adyacencia Peor caso: grafo denso $[m \rightarrow n(n-1)]$ y visita todas las aristas Mejor caso: grafo disperso $[m \rightarrow 0, m \rightarrow n]$

Características de los algoritmos voraces

Resuelven problemas de optimización:

En cada fase, toman una decisión (selección de un candidato), satisfaciendo un óptimo local según la información disponible, esperando así, en conjunto, satisfacer un óptimo global.

• Manejan un conjunto de candidatos C:

En cada fase, retiran el candidato seleccionado de C, y si es aceptado se incluye en S, el conjunto donde se construye la solución \equiv candidatos aceptados

- 4 funciones (no todas aparecen explícitamente en el algoritmo):
 - **3** ¿S es Solución?
 - &S es Factible? (&nos lleva hacia una solución?)
 - Selección: determina el mejor candidato
 - Objetivo: valora S (está relacionada con Selección)
 - → Encontrar S: Solución que optimiza Objetivo (max/min)

Árbol expandido mínimo (3)

Comparación:

| | Prim ⊖(n²) | Kruskal O(mlogn) |
|---------------------------------------|---------------|---------------------|
| Grafo denso: $m \rightarrow n(n-1)/2$ | Θ(n²) | O(n² logn) |
| Grafo disperso: $m \rightarrow n$ | $\Theta(n^2)$ | O(nlogn) |

4. (1'5 puntos) Presente en una tabla los elementos característicos de los algoritmos voraces que pueda identificar en los algoritmos de Kruskal, Prim y Dijkstra.

Algoritmo de Kruskal (1)

- Inicialmente: T vacío
- Invariante: (N, T) define un conjunto de componentes conexas (i. e. subgrafos, árboles)
- Final: sólo una componente conexa: el a. e. m.
- Selección: lema → arista más corta...
- Factible?: ... que una componentes conexas distintas
- Estructuras de datos:
- "grafo": aristas ordenadas por peso
- árboles: Conjuntos Disjuntos (buscar(x), fusionar(A, B))

Algoritmo de Prim (1)

- Kruskal: bosque que crece hasta convertirse en el a. e. m. Prim: un único árbol
 - que va creciendo hasta alcanzar todos los nodos.
- Inicialización: $B = \{ \text{nodo arbitrario} \} = \{ 1 \}$, T vacío
- Selección: arista más corta que parte de B: $(u,v), u \in B \land v \in N-B$ \Rightarrow se añade (u, v) a T y v a B
- Invariante:
- T define en todo momento un a.e.m. del subgrafo (B, A)
- Final: B = N (Solución?)

Algoritmo de Dijkstra (4)

- Teorema: Dijkstra encuentra los caminos mínimos desde el origen hacia los demás nodos del grafo. Demostración por inducción.
- Análisis: |N| = n, |A| = m, L[1..n, 1..n]Inicialización = $\Theta(n)$ ¿Selección de v?
- → "implementación rápida": recorrido sobre C \equiv examinar n-1, n-2, ..., 2 valores en $D, \sum = \Theta(n^2)$ Para anidado: n-2, n-3, ..., 1 iteraciones, $\Sigma = \Theta(n^2)$ $T(n) = \Theta(n^2)$
- Mejora: si el grafo es disperso (m << n²). utilizar listas de adyacencia
- → ahorro en para anidado: recorrer lista y no fila o columna de L

2. (2 puntos) Compare la ordenación por fusión con la ordenación rápida desde el punto de vista del diseño del algoritmo (técnica de diseño, fases de la técnica utilizada, estrategias para la mejora del tiempo de ejecución...) así como de su complejidad (relaciones de recurrencia según cada caso, que se justificarán y se resolverán, teorema necesario para resolverlas...).

Ordenación por Fusión (2)

- mergesort
- O bien, ordenación por intercalación.
- Utiliza un algoritmo de Fusión de un vector cuyas mitades están ordenadas para obtener un vector ordenado.
- El procedimiento Fusión es lineal (n comparaciones).
- Ordenación: algoritmo Divide y Vencerás
 - Divide el problema en 2 mitades, que
 - se resuelven recursivamente;
 - Fusiona las mitades ordenadas en un vector ordenado.
- Mejora: Ordenación por Inserción para vectores pequeños: $n < \mathit{umbral}$, que se determina empíricamente

Ordenación por Fusión (4)

- Análisis de la versión puramente recursiva (UMBRAL = 0): Analists de la version paramente de cursiva (Umbrinda – 0). $T(n) = T(\lfloor n/2 \rfloor) + T(\lfloor n/2 \rfloor) + O(n) \, (\text{Fusion}) \\ n = 2^k \Rightarrow \left\{ \begin{array}{l} T(1) = O(1) \\ T(n) = 2T(n/2) + O(n) = 2T(n/2) + n, n > 1 \end{array} \right. \\ \text{Teorema Divide y Vencerás: } (= 2, b = 2, c = 1, k = 1, n_0 = 1) \\ \text{caso } I = b^k \Rightarrow \left[T(n) = \Theta(n \log n) \right]$
- Podría mejorarse la complejidad espacial (= 2n: vector auxiliar)
 → El algoritmo adecuado es quicksort

Observacion:
Importancia de balancear los subcasos en Divide y Vencerás:
Si llamadas recursivas con vectores de tamaño n-1 y 1 $\Rightarrow T(n) = T(n-1) + T(1) + n = O(n^2)$

Ordenación Rápida (quicksort) [Hoare]

- Paradigma de Divide y Vencerás. Con respecto a Fusión:
 - más trabajo para construir las subinstancias (pivote...),
 - pero trabajo nulo para combinar las soluciones.
- Selección del pivote en T[i..j]:
 - o Objetivo: obtener una partición lo más balanceada posible
 - ⇒ ¿ Mediana? Inviable

Ok si la entrada es aleatoria. Pero elección muy desafortunada con entradas ordenadas o parcialmente ordenadas (caso bastante frecuente) $\rightarrow O(n^2)$ para no hacer nada...

 Usar un valor elegido al azar (pivote aleatorio):
 Más seguro, evita el peor caso detectado antes, pero depende del generador de números aleatorios (eficiencia vs. coste). • Usar la mediana de 3 valores: T[i], T[j], T[(i+j)div2]

- · Peor caso: p siempre es el menor o el mayor elemento $\Rightarrow T(n) = T(n-1) + cn, n > 1$
- $\Rightarrow T(n) = O(n^2)$ • Mejor caso: p siempre coincide con la mediana $\Rightarrow \underline{T(n)} = 2T(n/2) + cn, n > 1$ $\Rightarrow T(n) = O(nlogn)$
- Análisis (Cont.):

Sea z: tamaño de la parte izquierda: Cada valor posible para z (0,1,2,...,n-1) es equiprobable: p = 1/n

Teorema de resolución de recurrencias Divide y Vencerás

$$T(n)=\ell T(n/b)+cn^k, n>n_0 \tag{1}$$
 Con $\ell\geq 1, b\geq 2, k\geq 0, n_0\geq 1\in \mathbb{N}$ y $c>0\in \mathbb{R}$,

cuando n/n_0 es potencia exacta de b ($n \in \{bn_0, b^2n_0, b^3n_0 \dots\}$). Teorema Divide v Vencerás:

Si una recurrencia es de la forma (1), se aplica

$$T(n) = \begin{cases} \theta(n^k) & \text{si } \ell < b^k \\ \theta(n^k \log n) & \text{si } \ell = b^k \\ \theta(n^{\log_b \ell}) & \text{si } \ell > b^k \end{cases}$$
(2)

6. (2'5 puntos) Considerando un sistema monetario $M = \{v_1, v_2, ..., v_m\}$, se dispone de una función Monedas que utiliza la técnica de Programación Dinámica para encontrar el número mínimo de monedas para pagar la cantidad n, calculando para ello una tabla T con todos los resultados intermedios (solución óptima para pagar la cantidad j con las monedas $v_1..v_i$). El resultado encontrado puede corresponder a una o varias configuraciones (conjuntos de monedas que suman n).

Se plantea el diseño de una función Composición que, a partir de la tabla T ya construida por la función Monedas, devuelva una configuración posible de la solución, especificando el conjunto de monedas que la componen:

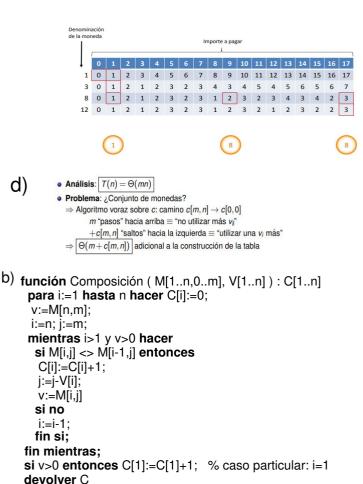
- a) Proponga un ejemplo del problema, presentando su tabla T y sus posibles soluciones.
- b) Proponga un tipo de datos adecuado para la salida de la función Composición, que ilustrará con
- c) Proponga un pseudocódigo de la función Composición.
- d) Determine su complejidad.

a)

construir la tabla con la que podría determinarse en programación dinámica la manera óptima de pagar una cantidad de 17 unidades de valor con un mínimo de monedas, sabiendo que el sistema monetario considerado está constituido por monedas de 1, 3, 8 y 12 unidades de valor. Indicar la solución al problema dibujando una traza en la tabla anterior para justificar cómo se obtiene.

b) y c)

```
funcion Composicion (M [1 .. m, 0 .. n], V [1 .. m] ) : C[1 .. n]
 i = n
 contador = 0
 mientras i \ll 1 y j \ll 0 hacer
  si M[i,j] <> M[i-1, j] entonces
  C[contador] = V[i]
  incrementar contador
  j = j - V[i]
  si no
   i = i - 1
  fin si
 fin mientras
 mientras i <> 0 hacer
  C[contador] = V[i]
  incrementar contador
  j = j - v[i]
 fin mientras
devolver C
fin funcion
```



2. (2,0 puntos) Escriba el pseudocódigo del algoritmo de ordenación rápida con pivote aleatorio y justifique el análisis de su complejidad.

d)

fin función

```
si izq+UMBRAL <= der entonces
x := {n° aleatorio en el rango [izq..der]};</pre>
    pivote := V[x];
    intercambiar (V[izq], V[x]);
    i := izq + 1;
     := der;
    mientras i <= j hacer
     mientras i <= der y V[i] < pivote hacer
      fin mientras:
     mientras V[j] > pivote hacer
      fin mientras;
      si i <= j entonces
        intercambiar (V[i], V[i]);
        i := i + 1;
        j := j - 1
      fin si
    fin mientras;
    intercambiar (V[izq], V[j]);
    OrdenarAux (V[izq..j-1]);
    OrdenarAux (V[j+1..der])
fin procedimiento
procedimiento Ordenación Rápida (V[1..n])
  OrdenarAux(V[1..n]);
  si (UMBRAL > 1) entonces
    Ordenación por Inserción (V[1..n])
```

ocedimiento OrdenarAux (V[izq..der])

```
• Análisis: pivote aleatorio y sin umbral
              \int T(0) = T(1) = 1
              T(n) = T(z) + T(n-z-1) + cn, n > 1
     • Peor caso: p siempre es el menor o el mayor elemento
                      \Rightarrow T(n) = T(n-1) + cn, n > 1
                       \Rightarrow T(n) = O(n^2)
     • Mejor caso: p siempre coincide con la mediana
                      \Rightarrow T(n) = 2T(n/2) + cn, n > 1
                       \Rightarrow T(n) = O(nlogn)
```

```
función Kruskal { G = (N,A) } : tipo_salida {1}

Organizar los candidatos a partir de A; {2}

n := |N|; T := conjunto vacío; peso := 0;
inicializar n conjuntos, cada uno con un nodo de N;

repetir

Seleccionar y extraer un candidato a; {3}

ConjuntoU := Buscar {a.nodol}; ConjuntoV := Buscar {a.nodo2};

si ConjuntoU ⇔ ConjuntoV entonces

Fusionar (ConjuntoU, ConjuntoV);

T := T U {a};

peso := peso + a.peso;

fin si

hasta |T| = n-1;
devolver <T, peso

fin función

a) Precise el tipo de datos de la salida de la función ({1}).

b) Reescriba las instrucciones {2} y {3} introduciendo el uso de un montículo, decisión que justificará en su respuesta.

c) Enuncie de forma precisa el problema que resuelve este algoritmo.

d) Concrete los elementos característicos de la técnica voraz que correspondan a este ejemplo.

e) Análisis detallado de la complejidad.
```

e)

• Análisis: $|N| = n \land |A| = m$ ordenar A: $O(mlogm) \equiv O(mlogn)$: $n-1 \le m \le n(n-1)/2$ + inicializar n conjuntos disjuntos: $\Theta(n)$ + 2m buscar (peor caso) y n-1 fusionar (siempre): $O(2m\alpha(2m,n)) = O(mlogn)$ + resto: O(m) (peor caso) $\Rightarrow \boxed{T(n) = O(mlogn)}$

a) Tipo Árbol

b) {2}: M=CrearMonticulo(); {3}:EliminarMax(M). Justificación: No cambia la complejidad del peor caso pero se obtienen mejores tiempos

C) Encontrar un árbol recubridor mínimo en un grafo conexo y ponderado. Busca un subconjunto de aristas que, formando un árbol, incluyen todos los vértices y donde el valor de la suma de todas las aristas del árbol es el mínimo.

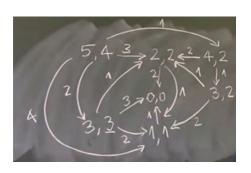
d)

Algoritmo de Kruskal (1)

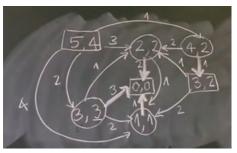
- Inicialmente: T vacío
- Invariante: (N, T) define un conjunto de componentes conexas
- (i. e. subgrafos, árboles)
- Final: sólo una componente conexa: el a. e. m.
- Selección: lema → arista más corta...
 Factible?: ...que una componentes conexas distintas
- Estructuras de datos:
- "grafo": aristas ordenadas por peso
- árboles: Conjuntos Disjuntos (buscar(x), fusionar(A, B))

7. (1 punto) Represente mediante un grafo decorado todas las situaciones de juego que podrían alcanzarse a partir de un montón de 5 palillos para la variante del juego de Nim vista en clase.

5 palillos, 4 jugadas posibles

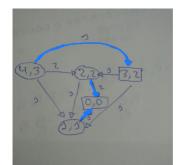








Con 4 palillos:



- 6. Cálculo de un coeficiente binomial C(n,k) utilizando la técnica de Programación Dinámica de forma que las necesidades de memoria sean mínimas:
 - a) Proponga un ejemplo concreto, partiendo del triángulo de Pascal, para explicar el algoritmo.
 - b) Determine su complejidad temporal y espacial.

```
función C(n, k): valor
    si k = 0 ó k = n entonces devolver 1
    sino devolver C(n-1, k-1) + C(n-1, k)
    fin si
fin función
```

b) $T(n) = \Theta(nk)$ y la complejidad espacial también.

- Orden de nivel: Todos los nodos con profundidad p se procesan antes que cualquier nodo con profundidad p+1.
 Se usa una cola en vez de la pila implícita en la recursión. O(n)
 procedimiento OrdenDeNivel (A)
 CrearCola (C);
 si A <> nil entonces InsertarEnCola (A, C);
 mientras no ColaVacía (C) hacer
 - si A <> nil entonces InsertarEnCola(A, C);
 mientras no ColaVacía(C) hacer
 p:= QuitarPrimero(C);
 escribir(p^.Elemento); {Operación principal}
 si p^.Izq <> nil entonces InsertarEnCola(p^.Izq, C);
 si p^.Der <> nil entonces InsertarEnCola(p^.Der, C);
 fin mientras
 fin procedimiento

Funciones aux de TAD Cola:

```
tipo Cola = registro
Cabeza_de_cola, Final_de_cola: 1..Tamaño_máximo_de_cola
Tamaño_de_cola: 0..Tamaño_máximo_de_cola
Vector_de_cola: vector [1..Tamaño_máximo_de_cola]
de Tipo_de_elemento
```

procedimiento Crear_Cola (C) O(1)
 C.Tamaño_de_cola := 0;
 C.Cabeza_de_cola := 1;
 C.Final_de_cola := Tamaño_máximo_de_cola
fin procedimiento

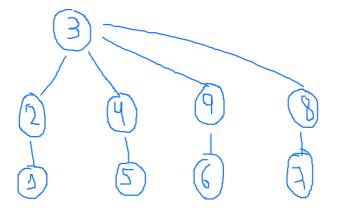
función Cola_Vacía (C) : test O(1)
 devolver C.Tamaño_de_cola = 0
fin función

procedimiento incrementar (x) (* privado *) 0(1)
si x = Tamaño_máximo_de_cola entonces x := 1
sino x := x + 1
fin procedimiento

si C.Tamaño_de_Cola = Tamaño_máximo_de_cola entonces error Cola llena sino C.Tamaño_de_cola := C.Tamaño_de_cola + 1; incrementar(C.Final_de_cola); C.Vector_de_cola[C.Final_de_cola] := x; fin procedimiento

procedimiento Insertar en Cola (x, C) 0(1)

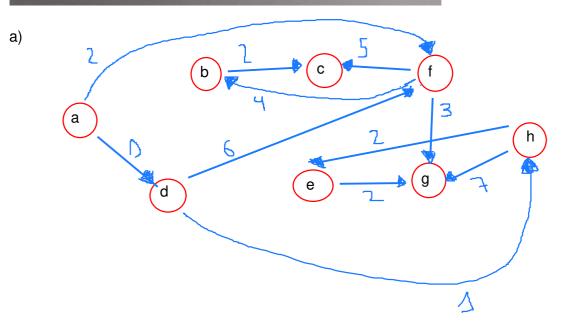
2. (0.5 puntos) ¿Cómo quedaría el siguiente árbol, que representa un conjunto, tras buscar el elemento 8 usando la técnica de compresión de caminos?

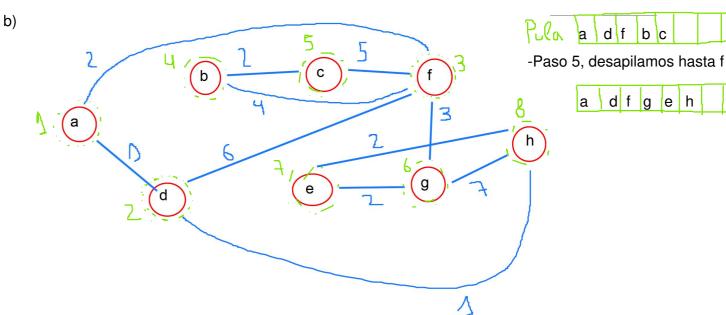


4. (1,5 puntos) Dado el grafo dirigido pesado G=(N,A), con $N=\{a,b,c,...h\}$ y A determinado por la lista de aristas siguiente:

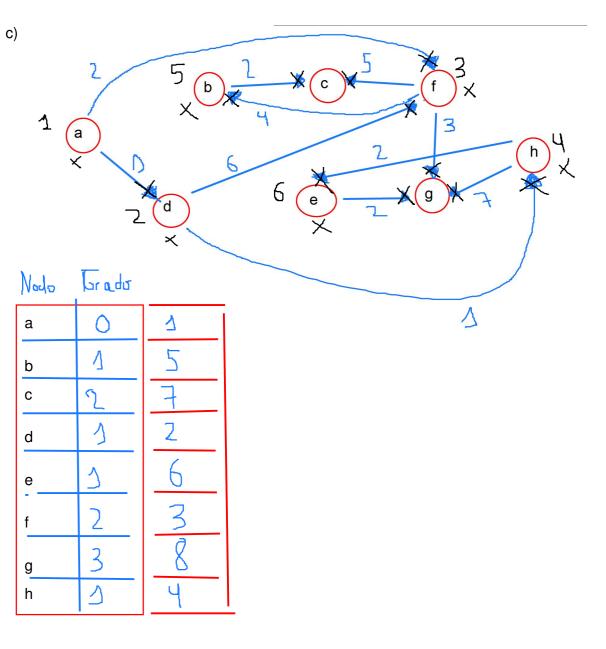
| (a,d) | (a,f) | (d,h) | (d,f) | (h,e) | (h,g) | (e,g) | (f,g) | (f,b) | (f,c) | (b,c) |
|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|-------|
| 1 | 2 | 1 | 6 | 2 | 7 | 2 | 3 | 4 | 5 | 2 |

- a) Dibuje el grafo G.
- b) Indique el resultado de un recorrido en profundidad sobre G, partiendo del nodo a.
- c) Presente una ordenación topológica de los nodos de G.
- d) Dibuje un árbol expandido mínimo del grafo no dirigido subyacente, indicando igualmente su peso total.
- e) Díbuje el árbol con los caminos mínimos entre el nodo a y los demás, asociando a cada nodo la distancia mínima calculada.

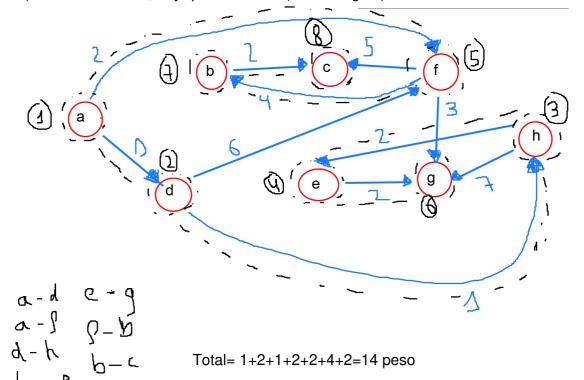


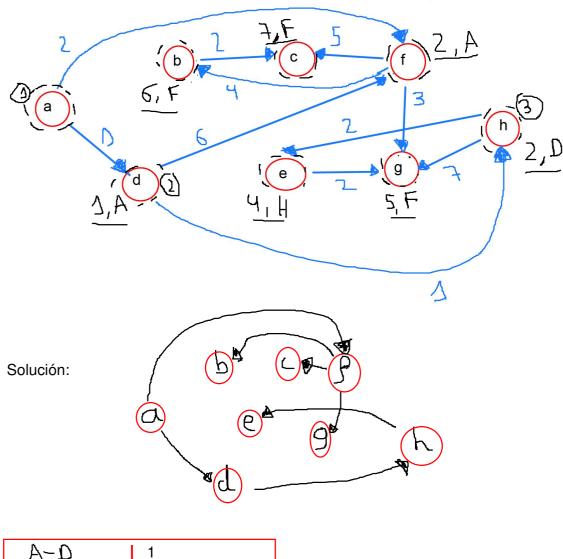


Solución: a,d,f,b,c,g,e,h



d) Al no ser conexo, hay que usar Prim (no es dirigido)





| D-A | 1 |
|---------|---|
| A~F | 2 |
| Y-D-H | 2 |
| A-0-H-E | 4 |
| A-F-B | 6 |
| A-F-C | 7 |
| 1- F- G | 5 |

8. (0,5 puntos) Supongamos que descubrimos una máquina de Turing determinista que resuelve el problema de la suma de subconjuntos en un número de pasos acotado por una función polinómica p(n), siendo n el tamaño del problema. ¿Qué podremos deducir entonces sobre la relación entre las clases de complejidad P y NP?

El problema de \mathcal{P} y \mathcal{NP} (2)

- Se cree que $\mathcal{P} \neq \mathcal{N}\mathcal{P}$; pero hasta ahora no se ha logrado demostrarlo.
- Si efectivamente $\mathcal{P} \neq \mathcal{NP}$, nunca encontraremos soluciones polinómicas al problema de las sumas de subconjuntos (y otros problemas prácticos que están en \mathcal{NP}), porque sabremos que no existen (veremos por qué).
- Si $\mathcal{P}=\mathcal{NP}$, existirían soluciones polinómicas al problema de las sumas de subconjuntos y todos los demás problemas de \mathcal{NP}

- 3. (2 puntos) Mostrar el estado del siguiente vector tras cada una de las iteraciones de su ordenación mediante los algoritmos siguientes:
 - a) ordenación de Shell con incrementos de Hibbard
 - b) ordenación por montículos

10 4 9 7 8 5 11 3 0 6 1 12 2

4. (1.5 puntos) Ejemplos de aplicación del teorema de resolución de recurrencias Divide y Vencerás. Enuncie el teorema. A continuación, complete una tabla con las columnas siguientes:
a caso para el que se aplica el teorema (mejor, medio, peor, o todos)
a caracterización del caso (¿cuándo se produce el caso especificado en la columna anterior?)
a ecuación de recurrencia (de la forma T(n) = lT(n/b) + cn^k, n > n₀)
a resultado de la aplicación del teorema
En cada línea de la tabla se considerará un algoritmo diferente:
a) bb: búsqueda binaria
b) mergesort: ordenación por fusión
c) quicksort: ordenación rápida

| Nombre | Caso | Caracterizacion | Ecuacion | Resultado |
|--------|-----------|---|--------------------------------|------------|
| ВВ | Peor caso | Cuando el elemento que buscamos no esta en el arbol o cuando ese elemento esta escondido en el ultimo buscado. | T(n) = T(n/2)+1 | Z(log n) |
| MS | Todos | Cualquier caso | T(n) = 2*T(n/2) + O(n), n>1 | Z(n*log n) |
| QS | Mejor | Cuando el pivote coincide sistematicamente con la mediana | T(n) = 2*T(n/2) + O(n), n>1 | Z(n*log n) |
| | | | | |

Peor caso:

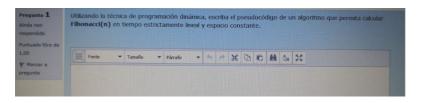
$$T(n) = \begin{cases} 1 & \text{si } n = 0, 1 \\ T(n/2) + 1 & \text{si } n > 1 \end{cases}$$
Resolver recurrencia (Cf. seminario) $\rightarrow T(n) = \Theta(logn)$

El peor caso es que el elemento que buscas este situado en la posición anterior o posterior del elemento del medio de tu vector (de ahí sale T(n/2)) más la busqueda de ese elemento (1).

Mejor caso : (no estoy seguro de su demostración ya que no viene en traspas)

El mejor caso es O(1) porque va al elemento del medio

 $T(n)=1 \text{ si n>0} \\ L=0,k=0,b=x; \\ 0<x^0-->> I<b^k; 0 \text{ es menor que 1 (todo lo elevado a 0 es 1)} \\ 0<1; \\ Entonces aplicamos O(n^k)--> O(n^0) --> O(1)$



```
función fib2 (n): valor

i := 1; j := 0;

para k := 1 hasta n hacer

j := i+j; i := j-i

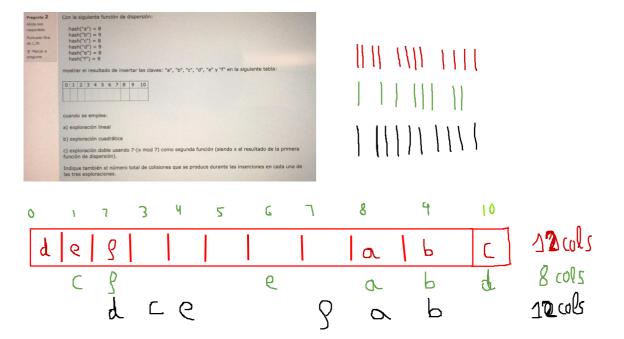
fin para;

devolver j

fin función

• T(n) = \Theta(n) y espacio en \Theta(1)
```

 ⁽¹ punto) Análisis de la complejidad de la búsqueda binaria: mejor caso y peor caso, aplicando el teorema de resolución de recurrencias divide y vencerás.



Determine de forma empirica la complejidad_computacional de un algoritmo a partir de la siguiente tabla de tiempos:

Determine empirically the computational_complexity of an algorithm from the following table of execution times:

n t(n)
1000 0.42
2000 0.95
4000 2.24
8000 5.09
16000 11.41
32000 25.63
64000 57.48

A medida que se aumenta el tamaño (n) del vector, su tiempo t(n) también aumenta con la misma relacion. Si el tamaño se dobla, el tiempo también. Es decir, su complejidad computacional es lineal (*2), osea O(n).