Algoritmica Capítulo 2: Algoritmos Divide y Vencerás Tema 5: Búsqueda y ordenación

- Algoritmos de búsqueda
- Algoritmos de ordenación
 - Ordenación por mezcla
 - Quicksort



Métodos de Búsqueda y Ordenación

- Los problemas más comunes en la informática son la búsqueda y la ordenación.
 - Número de preguntas diarias en Google: 3 billones de búsquedas por día, i.e. 90 billones al mes (2015)
- Por lo tanto, la eficiencia de la búsqueda es importante
- La ordenación consiste en ordenar los elementos de un conjunto con el fin de acelerar la búsqueda.
- Los algoritmos Divide y Vencerás son idóneos para resolver buena parte de los problemas de ordenación.
- Pero, los métodos de búsqueda anteceden al uso de los computadores.



Algoritmos de busqueda: Bisección

- Encontrar la raíz de x^3 - x - 1=0, con un error ≤ 0.01

n	\boldsymbol{a}_n	b_n	X _n	$f(x_n)$	
1	0.0-	2.0+	1.0	-1.0	A
2	1.0-	2.0+	1.5	0.875	<i>y</i> •
3	1.0-	1.5+	1.25	-0.296875	$f(x) = x^3 - x - 1$
4					
5					→
6					$\overline{0}$ $\overline{2}$
7					
8	1.3125-	1.328125+	1.3203125	-0.018711	

 $x \approx 1.3203125$



Algoritmos de busqueda

- Búsqueda lineal (secuencial)
 - Granada
 - Palencia
 - Castellón
 - Cáceres
 - Pamplona
 - Murcia
 - Huesca
 - Santiago
 - Valladolid
 - Soria
 - Gerona
 - Guadalajara
 - Logroño
 - Bilbao

- 14 items
- Número minimo de comparaciones = 1
- Número maximo de comparaciones = 13
- En promedio: 13/2 = 6 o 7 comparaciones

No es un método muy eficiente

Por tanto no se usará ¡nunca!

- Búsqueda lineal sobre una lista ordenada
- Búsqueda binaria



Búsqueda lineal en una lista ordenada

Bilbao

Cáceres

Castellón

Gerona

Granada

Guadalajara

Huesca

Logroño

Murcia

Palencia

Pamplona

Santiago

Soria

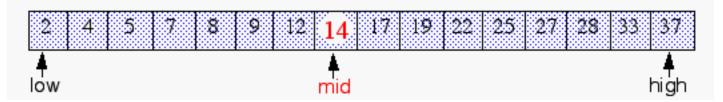
Valladolid

- 14 items
- Número minimo de comparaciones = 1
- Número maximo de comparaciones = 13
- Número promedio: 13/2 = 6 o 7

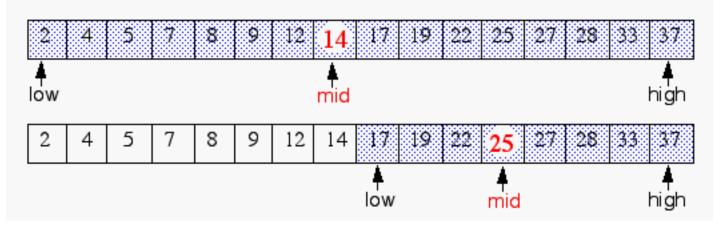
¿Por que entonces es mas eficiente buscar sobre una lista ordenada que en una no ordenada?

¿Deberiamos ordenar siempre la lista antes de buscar?

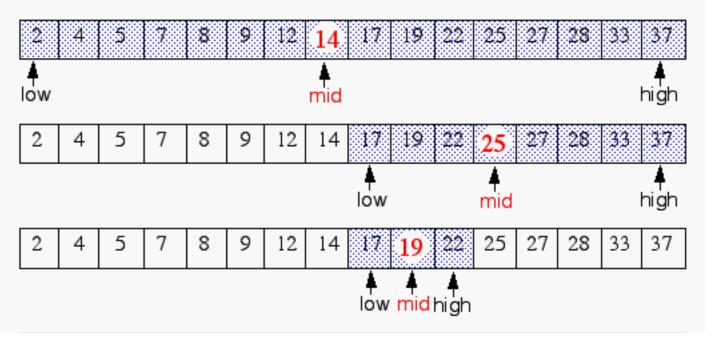




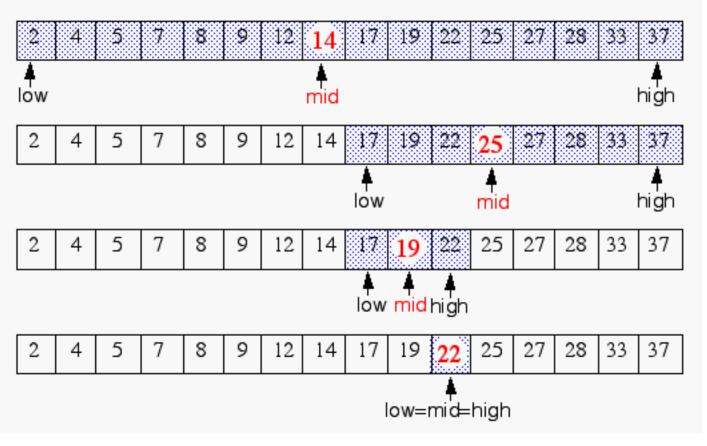














Búsqueda lineal en una lista ordenada

```
Funcion BuscaBin (T[1, 2, ..., n])

If n = 0 or x < T[1]
then return 0

Return Binrec (T, x)
```

```
Funcion Binrec (T[i, ...,j], x)
if i = j then return i
k = i + j + 1/ div 2
if x < t[k]
then return binrec (t[i, ..., k - 1], x)
else return binrec (t[k, ..., j]
```

- $T(n) = O(1) si n \le 0$ $= T(n/2) + a si n \ge 0$
- $T(n) = c_1 \log n$, entonces T(n) es $O(\log n)$.
- La búsqueda binaria mas que ser una técnica DV pura, es un caso de simplificación.

Algoritmos de Ordenación

El esquema general de ordenación Divide y Vencerás es el siguiente

Algoritmo General de Ordenacion con Divide y Vencerás Begin Algoritmo

Iniciar Ordenar(L) Si L tiene longitud mayor de 1 Entonces Begin

> Partir la lista en dos listas, izquierda y derecha Iniciar Ordenar(izquierda) Iniciar Ordenar(derecha) Combinar izquierda y derecha

End End Algoritmo



Ordenacion por mezcla

- Aplicamos el método DV a la resolución del siguiente problema de ordenación
- Problema: Dados n elementos de la misma naturaleza, ordenarlos en orden no decreciente
- Divide y Vencerás:
 - Si n=1 terminar (toda lista de 1 elemento está ordenada)
 - Si n>1, partir la lista de elementos en dos o mas subcolecciones; ordenar cada una de ellas; combinar en una sola lista.

Pero, ¿Como hacer la partición?

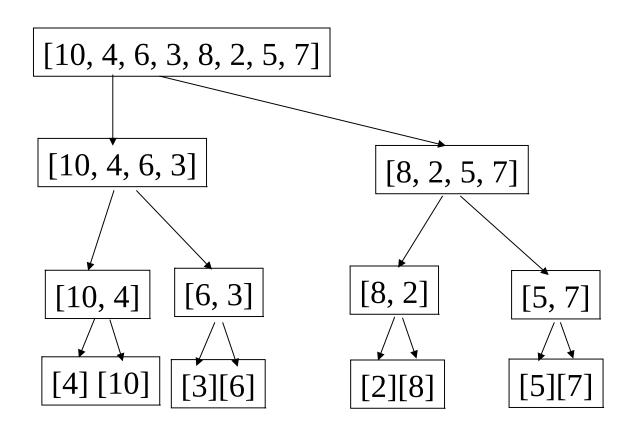


Ordenación por mezcla

- Buscamos hacer una partición equilibrada de la lista en dos partes A y B
- En A habra n/k elementos, y en B el resto
- Ordenamos entónces A y B recursivamente
- Combinamos las listas ordenadas A y B usando un procedimiento llamado **mezcla**, que combina las dos listas en una sola
- El problema queda resuelto
- Las diferentes posibilidades nos las va a dar el valor k que escojamos

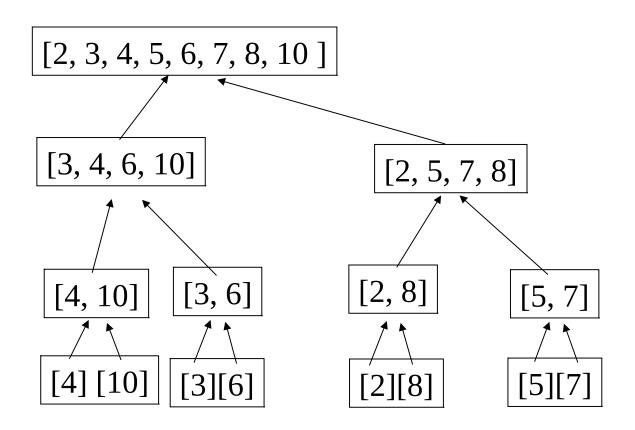
Ejemplo

- Sea k=2
- Partimos la lísta en otras dos de tamaños n/2





La operación de mezcla para k=2 produciría





Un código de ordenación por mezcla

```
void mergeSort(Comparable [a, int left, int right)
   // sort a[left:right]
   if (left < right)
   {// at least two elements
        int mid = (left+right)/2; //midpoint
        mergeSort(a, left, mid);
         mergeSort(a, mid + 1, right);
         merge(a, b, left, mid, right); // merge from a to b
         copy(b, a, left, right); //copy result back to a
```



Cálculo de la eficiencia

Ecuación recurrente:

Suponemos que n es potencia de 2

$$T(n) = \begin{cases} si n=1 \\ T(n/2) + c_2 n & si n>1, n=2^k \end{cases}$$

Podemos intentar la solución por expansión

$$T(n) = 2T(n/2) + c_2n;$$
 $T(n/2) = 2T(n/4) + c_2n/2$
 $T(n) = 4T(n/4) + 2 c_2n;$ $T(n) = 8T(n/8) + 3 c_2n$

En general,

$$T(n) = 2iT(n/2i) + ic_2n$$



 Tomando n = 2^k, la expansión termina cuando llegamos a T(1) en el lado de la derecha, lo que ocurre cuando i=k

$$T(n) = 2kT(1) + kc_2n$$

- Como 2^k = n, entonces k=log n;
- Como además

$$T(1) = c_1$$

Tenemos

$$T(n) = c_1 n + c_2 n \log n$$

 Por tanto el tiempo para el algoritmo de ordenación por mezcla es O(nlogn)

Quick Sort

- También se le conoce con el nombre de Algoritmo de Hoare
- Es el algoritmo (general) de ordenación mas eficiente
- En síntesis
 - Ordena el array A eligiendo un valor clave v entre sus elementos, que actúa como pivote
 - Organiza tres secciones: izquierda, pivote y derecha
 - Todos los elementos en la izquierda son menores que el pivote, Todos los elementos en la derecha son mayores o iguales que el pivote
 - Ordena los elementos en la izquierda y en la derecha, sin requerir ninguna mezcla para combinarlos.
- Lo ideal seria que el pivote se colocara en la mediana para que la parte izquierda y la derecha tuvieran el mismo tamaño



Pseudo Codigo para quicksort

```
Algoritmo QUICKSORT(S,T)
   // Precondición: Existe el conjunto S y es finito.
   // Postcondición: los elementos de S son de la misma naturaleza, están dispuestos en una
   estructura lineal y son ordenables en una estructura T.
   Begin Algoritmo
         IF TAMAÑO(S) \leq q (umbral) THEN INSERCION(S,T)
            ELSE
              Elegir cualquier elemento p del array como pivote
              Partir S en (S1,S2,S3) de modo que
                 1. \forall x \in S1, y \in S2, z \in S3 se verifique x  and <math>y = p
                 2. TAMAÑO(S1) < TAMAÑO(S) y TAMAÑO(S3) < TAMAÑO(S)
                 QUICKSORT(S1,T1) // ordena recursivamente partición izquierda
                QUICKSORT(S3,T3) // ordena recursivamente partición derecha
                 Combinación: T = T1 || S2 || T3 //S2 es el elemento intermedio entre cada
                mitad ordenada
```

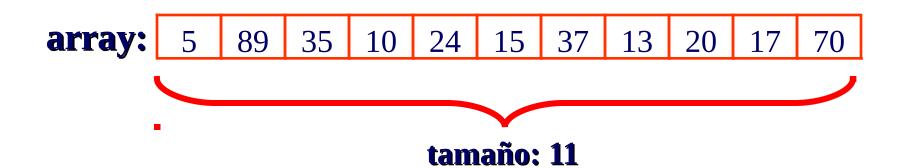


- Cada uno podemos diseñar hoy mismo nuestro propio algoritmo
 Quicksort (otra cosa es que funcione mejor que los que ya hay...):
 La elección condiciona el tiempo de ejecucion
- El pivote puede ser cualquier elemento en el dominio, pero no necesariamente tiene que estar en S
 - Podría ser la media de los elementos seleccionados en S
 - Podría elegirse aleatoriamente, pero la funcion RAND()
 consume tiempo, que habría que añadirselo al tiempo total del algoritmo
- Pivotes posibles también son la mediana de un mínimo de tres elementos, o el elemento medio de S.

La elección del pivote

- El empleo de la mediana de tres elementos no tiene justificación teórica.
- Si queremos usar el concepto de mediana, deberíamos escoger como pivote la mediana del array porque lo divide en dos sub-arra ys de igual tamaño
 - mediana = (n/2)∘ mayor elemento
 - elegir tres elementos al azar y escoger su mediana; esto suele reducir el tiempo de ejecución aproximadamente en un 5%
- Escoger como pivote el elemento en la posición central del array, dividiendo este en dos mitades





Con este ejemplo vamos a ver como funcionaría un algoritmo de este tipo "por dentro", es decir, como se construyen los subproblemas

El objetivo no es conocer el algoritmo en si, de cara a posibles implementaciones, sino ilustrar el funcionamiento



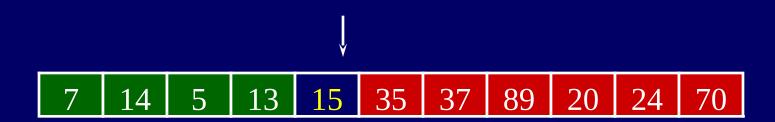
array: 5 89 35 14 24 **15** 37 13 20 7 70

"elemento pivote"



array: 5 89 35 14 24 15 37 13 20 7 70

Particion esperada al final:





0

array: 5 89 35 14 24 15 37 13 20 7 70

 15
 89
 35
 14
 24
 5
 37
 13
 20
 7
 70







indice:0 ☐



array: 15 89 35 14 24 5 37 13 20 7 70





indice:0 array: 15 89 35 14 24 5 37 13 20 7 70 k:2



indice:0



array: 15 89 35 14 24 5 37 13 20 7 70





indice:1 array: 15 14 35 89 24 5 37 13 20 7 70 k:3



indice:1



array: 15 14 35 89 24 5 37 13 20 7 70





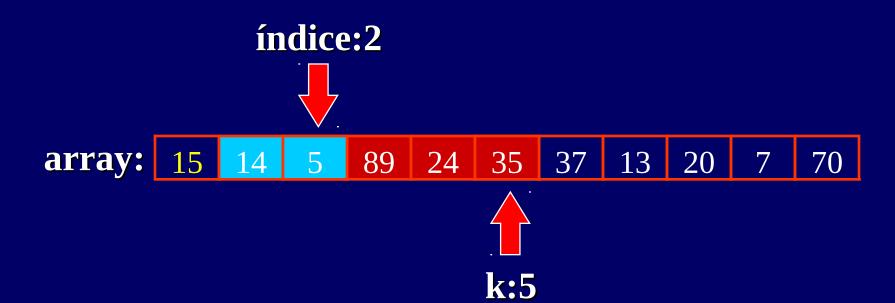
indice:1



array: 15 14 35 89 24 5 37 13 20 7 70









indice:2 array: 15 14 5 89 24 35 37 13 20 7 70



indice:2





indice:4



array: 15 14 5 13 7 35 37 89 20 24 70

k:11

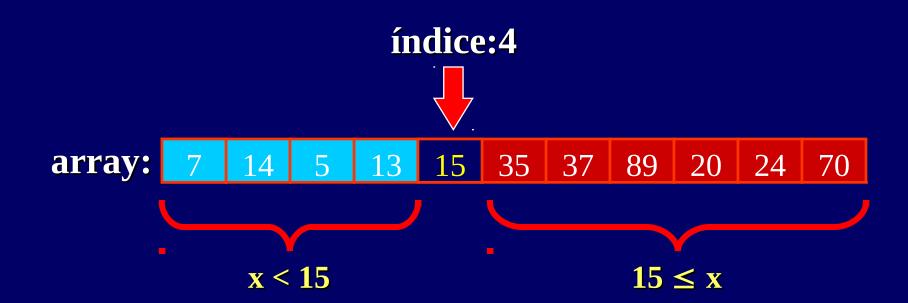


Último elemento introducido



array: 15 14 5 13 7 35 37 89 20 24 70













Algoritmo Quicksort (Hoare)

```
Procedimiento quicksort (T[i..j]) {ordena un array T[i..j] en orden creciente} Si j-i es pequeño Entonces Insercion (T[i..j]) Caso contrario pivot (T[i..j], l) {tras el pivoteo, i \le k < l \Rightarrow T[k] \le T[l] \ y, l < k \le j \Rightarrow T[k] > T[l]} quicksort (T[i..l-1]) quicksort (T[l+1..j])
```

- No es difícil diseñar un algoritmo en tiempo lineal para el pivoteo. Sin embargo, es crucial en la práctica que la constante oculta sea pequeña.
- La mejor forma de pivotear es escoger como pivote, entre los dos primeros elementos del array, el mayor de ellos

Pivoteo lineal

- Sea p = T[i] el pivote.
- Una buena forma de pivotear consiste en explorar el array T[i..j] solo una vez, pero comenzando desde ambos extremos.
- Los punteros k y l se inicialízan en i y j+1 respectivamente.
- El puntero k se incrementa entonces hasta que T[k] > p, y el puntero l se disminuye hasta que $T[l] \le p$. Ahora T[k] y T[l] están intercambiados. Este proceso continua mientras que k < l.
- Finalmente, T[i] y T[l] se intercambian para poner el pivote en su posición correcta.

Algoritmo de pivoteo

```
Procedimiento pivot (T[i..j]) {permuta los elementos en el array T[i..j] de tal forma que al final i \le l \le j, los elementos de T[i..l-1] no son mayores que p, T[l] = p, y los elementos de T[l+1..j] son mayores que p, donde p es el valor inicial de T[i]}
```

```
\begin{aligned} p &= T[i] \\ k &= i; \ l = j+1; \\ repetir \ k &= k+1 \ hasta \ T[k] > p \ o \ k \geq j \\ repetir \ l &= l-1 \ hasta \ T[l] \leq p \\ Mientras \ k &< l \ hacer \\ intercambiar \ T[k] \ y \ T[l] \\ repetir \ k &= k+1 \ hasta \ T[k] > p \\ repetir \ l &= l-1 \ hasta \ T[l] \leq p \\ intercambiar \ T[i] \ y \ T[l] \end{aligned}
```

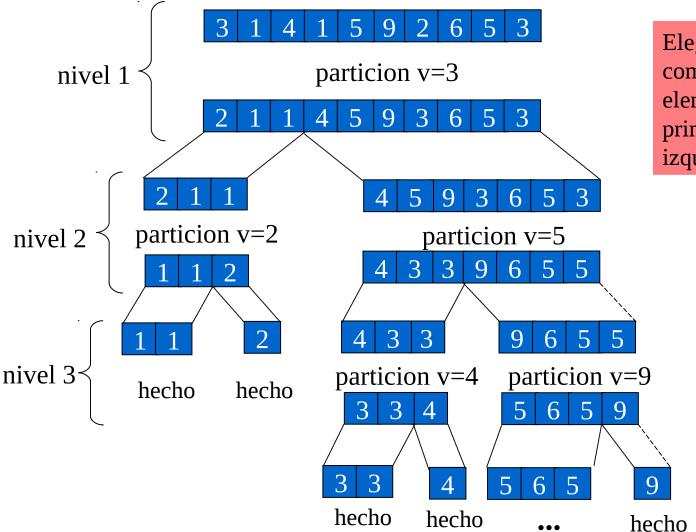


Como hemos dicho el pivote que se usa mas frecuentemente es el mayor de los dos primeros elementos del vector

Si quisieramos ordenar

El pivote sería 3, y el algoritmo se desarrollaría de la siguiente manera





Elegimos el pivote como el mayor elemento de los dos primeros por la izquierda

Eficiencia de quicksort

- Si admitimos que
 - El procedimiento de pivoteo es lineal,
 - Quicksort lo llamamos para T[1..n], y
 - Elegimos como peor caso que el pivote es el primer elemento del array,
- Entonces el tiempo del anterior algoritmo es

$$T(n) = T(1) + T(n-1) + an$$

Que evidentemente proporciona un tiempo cuadrático

Análisis de Quicksort

- Recordemos que el algoritmo de ordenación por Inserción hacía aproximadamente $(1/2)n^2$ 1/n comparaciones, es decir es $O(n^2)$ en el peor caso.
- En el peor caso quicksort es tan malo como el peor caso del método de inserción (y también de selección).
- Es que el número de intercambios que hace quicksort es unas 3 veces el número de intercambios que hace el de inserción.
- Sin embargo, en la práctica quicksort es el mejor algoritmo de ordención que se conoce...
- ¿Que pasara con el tiempo del caso promedio?



Análisis del caso promedio

- Suponemos que la lista está dada en orden aleatorio
- Suponemos que todos los posibles ordenes del array son igualmente probables
- El pivote puede ser cualquier elemento
- Puede demostrarse que en el caso promedio quicksort tiene un tiempo $T(n) = 2n \ln n + O(n)$, que se debe al número de comparaci ones que hace en promedio en una lista de n elementos
- En definitiva, quicksort, tiene un tiempo promedio O(n log n)