Search部分

Linear (Sequential) Search(線性、循序搜尋)

定義:從頭到尾，一一比較各資料之鍵值，直到找到符合者，或搜尋完整資料皆找不到為止

分析:

1. Data不須事先經過牌序，即可Search
2. Data之保存在Random Access => Array，Sequential Access => Link List皆可
3. Time = O(n)

Binary Search(二分搜尋法)

前提:

1. Data必須事先排序過(小=>大)
2. Data保存在Random Access(例:Array)機制上

觀念:

每次都跟中間位置之Data比較:

1. “==”: 找到
2. “<”: 落在左半部
3. “>”: 落在右半部

N筆Data用Binary Search 找X最多比較次數?

Ans:最多比較次數 = 樹高，而Decision Tree是Binary Tree，且高度最小化，

所以n個Data最小高度=log2(n+1)取上限，也就是等於最多比較次數

N筆Data以Binary Search Tree Search X:

Worst case: O(n)，for skewed tree

Best case: O(logn)

N筆Data以Binary Search，Search X:

Worst case: O(logn)

Sort部分

Internal and External Sort

Internal Sorting: 資料量少，可以一次全部置於memory中，進行排序工作

External Sorting: 資料量太大，無法一次全部置入memory中，必須借助外部儲存體(for Disk)保存，再行排序工作

常用的External Sorting Method: Merge Sort、Selection Tree、m-way search Tree、B tree

Stable and Unstable Sorting Method

定義:

在input Data中，可能會存在多個鍵值相同之Data

例: input: …,k,k\*,….

排序後，若保證:…k,k\*,… => 此sorting method = stable

反之，k\*可能會在k前面 => 此sorting method = unstable

Note:

1. Unstable代表產生不必要的SWAP
2. 所有Unstable sorting method必定比 stable sorting method還慢
   * False，因為quicksort為unstable, but 初等排序:Insert、Bubble皆為stable，但都比quicksort慢

初等排序:

Insertion Sort(插入排序)

觀念: i = 2 to n 做(n-1)回合

將第i筆Data插入到前面(i-1)筆排好之串列中之正確位置，形成n筆排好之串列

Time:

1.Best case:O(n) => 當input Data剛好是小->大呈現時

2.Worst case:O(n平方) => 當input Data剛好是大->小呈現時

3.Avg case:O(n平方)

Space:

O(1)

Stable

Selection Sort(選擇排序)

觀念:

自第i到n筆Data中，找出最小值，然後再跟第i筆做交換

做(n-1)個合併

Time:

Best、Avg、Worst = O(n平方)

說明:任何情況下，A[j]<A[min]的比較次數皆為(n-1)+(n-2)+.....+(1) = O(n平方)

Space:

額外空間需求:固定O(1)，與n無關

Unstable

補充:

1. Selection Sort每一回合，頂多SWAP一次
2. 適用在排序大型紀錄(紀錄是由很多欄位組成)上 for database

Bubble Sort(氣泡排序)

定義:

由左而右，依序兩兩相互比較，若前者>後者，則SWAP(前、後)

每一回合的效果:最大值開到最高位置，上述回合數頂多做到(n-1)回合，因為如果某一回合如果都沒有SWAP，則代表Sort完成，可直接Exit

Time:

Best case:O(n)，當input為小->大呈現時

Worst case:O(n平方)，當input為大->小呈現時

Avg case:O(n平方)

Space:

O(1)，額外空間需求是固定的 => flag、Swap函數之temp

Stable

Shell Sort

觀念:

比較A[i]與A[i+span]，若前者>後者，則Swap(前、後)

1. 每一回合須持續做到No Swap，才可進入下一回合
2. 回合數由Span型式控制
3. 最後回合Span要訂1

Time:

Avg case:O(n平方)

Worst case:O(n平方)

Best case:依Span型而定，到目前為止沒有定論 => 考試寫 O(n的2分之3的次方)

Space:

O(1)

Unstable

高等排序(avg case: O(nlogn))

Quick Sort(快速排序法)[DS版本]

Avg case下，實際執行時間最快的方法

採用”Divide-and-Conquer”策略

Divide-and-Conquer定義:

將problem切成幾個獨立的subproblems(無Overlap)，每個Subproblems各自求解，最後合併所有subproblems solutions成為整個problem之solution

Note:與Dynamic Programming相比，有2點不同

1. D.P之subproblem可以overlay(重疊)
2. D.P之Subproblem之solution有保存，將來可以reuse，不用再重算，但Divide-and-Conquer沒有，即相同subproblem要重算一次

Note: Quick Sort、Merge Sort、Binary Search 皆採Divide-and-Conquer

Quick Sort之觀念

1. 最左邊Data視為Pivot Key(PK)
2. 經過Partition處理後，PK會被置於最正確位置上，即左右兩個sublists可各自排序，當左右兩邊皆排好，則整個list也Sorted

分析:

Time:

Best case:O(nlogn) => Pk之位置剛好切割成左、右兩等分時

Worst case:O(n平方) => 切割無效果，當pk剛好是最小值或最大值的時候

形成 => 0筆,PK,(n-1)筆 或 (n-1筆),PK,0筆 => 只有一個Subproblem left

如何避免worst case:

原則:防止PK為min or Max值

1. Algo版 => Randomized Quick Sort，用亂數挑PK，但已被證出無效
2. Algo版 => 使用medium-of-mediums 作為PK
3. 使用middle-of-three作為PK

Steps:

1. m = (l+u)/2;
2. 比較A[l]、A[m]、A[u]，這三筆Data，取中間值跟A[l]互相SWAP成為PK
   * 時間變成O(nlogn)

Space:

O(logn)~O(n)

額外空間來自於recursion所需之Stack space，而Stack size取決於recursive call depth(次數)

Note:Data都一樣，algo版視為Worst case => O(n平方)

如何改善:

1.先花O(n)time check是否所有data皆一樣，若一樣，則Exit

2.改用DS版本的partition => O(nlogn) => 因為DS版本視為Best case