Wybór k-tego elementu

HUWr. II rok informatyki. Opracował: Krzysztof Loryś

1 Definicja problemu

Dane: T[1..n] - ciąg elementów należących do zbioru liniowo uporządkowanego

k - liczba z przedziału $\langle 1, n \rangle$.

Wynik: k-ty co do wielkości element ciągu T

ZAŁOŻENIE (nie zmniejszające ogólności): wszystkie elementy w T są różne.

Model obliczeń: na elementach ciągu T dokonujemy jedynie porównań.

2 Szczególne przypadki

• k = 1. Konieczna i wystarczająca liczba porównań = n - 1.

• k = 2.

Twierdzenie 1 W tym przypadku potrzeba i wystarcza $n-2+\lceil \log n \rceil$ porównań.

Dowód(szkic)

 \Rightarrow

Konstruujemy algorytm, działający w $\lceil \log n \rceil$ rundach: w 1-szej rundzie porównywane są pary elementów $\langle T[2k-1], T[2k] \rangle$ (dla $k=1, \lfloor \frac{n}{2} \rfloor$). "Zwycięzcy" tych porównań (oraz element T[n] - w przypadku nieparzystego n) przechodzą do następnej rundy. W kolejnych rundach postępujemy analogicznie.

Oczywiście ostatnia runda wyznaczy element największy w T. Do tej pory algorytm wykona n-1 porównań. Można to łatwo udowodnić, jeśli na działanie tego algorytmu popatrzeć jako na drzewo binarne o n liściach: liście tego drzewa etykietujemy elementami T[i], a każdy wierzchołek wewnętrzny - większą spośród etykiet jego synów. Tak więc wierzchołki wewnętrzne odpowiadają porównaniom wykonanym przez algorytm.

Znalezienie 2-ego co do wielkości elementu sprowadza się teraz do znalezienia największego elementu pośród tych, które były porównywane z elementem największym. Ponieważ elementów tych jest $\lceil \log n \rceil$, wystarczy teraz $\lceil \log n \rceil - 1$ porównań.

 \Leftarrow

Rozważmy dowolny algorytm \mathcal{A} wyznaczający 2-gi co wielkości element. Zauważmy, że \mathcal{A} wyznacza jednocześnie element największy. Niech bowiem X=T[j] będzie rozwiązaniem podanym przez \mathcal{A} . Elementem największym jest ten, z którym X "przegrał" porównanie. Element taki musi istnieć (w przeciwnym razie \mathcal{A} podałby T[j] jako rozwiązanie także dla takich danych, w których T[j] zwiększylibyśmy dowolnie, a pozostałe elementy pozostawilibyśmy bez zmian) i to dokładnie jeden (w przeciwnym razie X nie byłby drugim elementem). Tak więc \mathcal{A} musi wykonać n-1 porównań, by wyznaczyć element największy. Porównania te nie wnoszą żadnej informacji o wzajemnej relacji pomiędzy elementami, które jedynie z nim przegrały porównanie (a X jest największym z tych elementów). Tak więc nasz dowód sprowadza się do pokazania, że w najgorszym przypadku element największy bierze udział w co najmniej $\lceil \log n \rceil$ porównaniach wykonywanych przez \mathcal{A} . To będzie treścią zadania na ćwiczenia (rozwiązanie możesz znaleźć w $(\lceil 7 \rceil, s.212)$.

3 Przypadek ogólny

3.1 Algorytm deterministyczny

IDEA Stosujemy metodę Dziel i Zwyciężaj. Rozdzielamy T na dwa podzbiory: U i $V = T \setminus U$, takie że wszystkie elementy U są mniejsze od wszystkich elementów V. Teraz porównanie k z mocą U pozwala określić, w którym ze zbiorów znajduje się szukany element. W ten sposób redukujemy problem do problemu szukania elementu w zbiorze mniejszym.

```
Procedure SELECTION(k,T)

1. if |T| make then sort(T) & return (T[k])

2. p \leftarrow jakiś element z T

3. U \leftarrow elementy T mniejsze od p

4. if k \leq |U| then return (SELECTION(k,U)) else return (SELECTION(k-|U|,T\setminus U))
```

UWAGA: W powyższej procedurze zbiory T i U wygodnie jest pamiętać w tablicach.

Aby algorytm był efektywny, musimy zagwarantować, że zbiory U i $T \setminus U$ są istotnie mniej liczne od zbioru T. W tym celu zbiór T dzielimy na 5-cioelementowe grupy. W każdej grupie wybieramy mediane (tj. środkowy element) a następnie rekurencyjnie wybieramy mediane tych median.

```
function med(T)

1. Podziel T na rozłączne podzbiory 5-cioelementowe C_j (j=1,\ldots,\lceil |T|/5\rceil) {jeśli |T| nie dzieli się przez 5, to C_{\lceil |T|/5\rceil} zawiera mniej niż 5 elementów }

2. for i\leftarrow 1 to \lceil |T|/5\rceil do s_i\leftarrow adhocmed(C_i)

3. S\leftarrow \{s_i\mid i=1,\ldots,\lceil |T|/5\rceil\}

4. return (SELECTION(\lceil \frac{|S|}{2}\rceil,S))
```

Twierdzenie 2 Jeśli w procedurze SELECTION wybór elementu p dokonywany jest funkcją P seudomed, to procedura SELECTION wyznacza k-ty element ciągu T w czasie O(n).

Pomijamy dowód poprawności procedury *Selection*. W oszacowaniu jej kosztu kluczowym punktem jest następujący lemat:

Lemat 1 Jeśli element p został wybrany funkcją Pseudomed, to każdy ze zbiorów U i $T \setminus U$ zawiera nie mniej niż $\frac{3}{10}n - 4$ elementy.

Dowód: Istnieje co najmniej (a przy założeniu, że wszystkie elementy w T są różne - dokładnie) $\lceil \frac{1}{2} \lceil n/5 \rceil \rceil$ grup, których mediana jest nie mniejsza od p. W każdej z tych grup, poza ostatnią, znajdują się co najmniej 3 elementy nie mniejsze od p (takimi są na pewno elementy większe od mediany w danej grupie). Tak więc elementów nie mniejszych od p jest co najmniej $3(\lceil \frac{1}{2} \lceil n/5 \rceil - 1 \rceil)$. W tym wliczony jest p. Ponieważ zakładamy, że wszystkie elementy są różne, więc elementów większych od p jest co najmniej $\frac{3}{10}n-4$.

W podobny sposób pokazujemy, że co najmniej tyle samo jest elementów mniejszych od p.

Koszt Procedury Selection

Niech T będzie funkcją ograniczającą z góry ten koszt. Bez zmniejszenia ogólności możemy założyć, że T jest monotoniczną funkcją niemalejącą. Ponieważ koszt wszystkich operacji poza rekurencyjnymi wywołaniami Selection można ograniczyć funkcją liniową otrzymujemy następującą nierówność rekurencyjną:

$$T(n) \le T(\lceil n/5 \rceil) + T(\lceil n/10 \rceil + 4) + O(n)$$
 dla odpowiednio dużych n .

Można łatwo sprawdzić, że T(n) jest O(n).

UWAGI:

- Stałą ukrytą w Twierdzeniu 2 pod "dużym O" można oszacować z góry przez 5.43.
- Obecnie najszybszy asymptotycznie algorytm wykonuje 2.9442n + o(n) porównań ([3]).
- Dolna granica każdy algorytm deterministyczny wykonuje co najmniej 2n porównań.

3.2 Algorytmy zrandomizowane

3.2.1 Algorytm Hoare'a

W procedurze Selection element p wybieramy w sposób losowy. W ten sposób otrzymujemy algorytm o małej średniej liczbie porównań (choć oczywiście nadal liniowej) ([5],[2]).

Zauważ podobieństwo tego algorytmu do zrandomizowanego Quicksortu. Podobnie jak w tamtym algorytmie element rozdzielający można wybierać inaczej, np. jako medianę spośród losowej próbki kilku elementów zbioru T ([4]).

3.2.2 Algorytm LazySelect

IDEA Ze zbioru S wybieramy losowo próbkę R. Próbka powinna być niezbyt liczna, by można było szybko ją posortować. Znajdujemy w R dwa elementy L i H, takie że z dużym prawdopodobieństwem podzbiór $P \subseteq S$, elementów większych od L i mniejszych od H, jest nieduży oraz szukany element należy do P (możemy go wówczas łatwo znaleźć po posortowaniu P).

Algorytm LazySelect

- 1. Wybierz losowo, niezależnie, z powtórzeniami próbkę R złożoną z $n^{\frac{3}{4}}$ elementów zbioru S.
- 2. Posortuj R w czasie $O(n^{\frac{3}{4}} \log n)$.
- $\begin{array}{ll} \textbf{3.} \ \, x \leftarrow kn^{-\frac{1}{4}}; & L \leftarrow R[l]; & H \leftarrow R[h] \\ & \text{gdzie } l = \max\{\lfloor x \sqrt{n} \rfloor, 1\} \text{ oraz } h = \min\{\lfloor x + \sqrt{n} \rfloor, n^{\frac{3}{4}}\} \end{array}$
- 4. Porównując L i H ze wszystkimi elementami z S oblicz:
 - $r_S(L) = \#\{y \in S \mid y < L\}$ - $P \leftarrow \{y \in S \mid L \le k \le H\}$
- 5. Sprawdź czy:
 - k-ty element zbioru S znajduje się w P, tj. czy $r_S(L) < k \le r_S(L) + |P|$,
 - $|P| \le 4n^{\frac{3}{4}} + 2$.

Jeśli nie, to powtórz kroki 1-4.

6. Posortuj P. return $(P_{(k-r_S(L)+1)})$.

Twierdzenie 3 Z prawdopodobieństwem $=1-O\left(\frac{1}{\sqrt[4]{n}}\right)$ LazySelect potrzebuje tylko jednej iteracji kroków 1-4 do znalezienia k-tego elementu zbioru S. Tak więc z prawdopodobieństwem $1-O\left(\frac{1}{\sqrt[4]{n}}\right)$ LazySelect zatrzymuje się po wykonaniu 2n+o(n) porównań.

Dowód tego twierdzenia nie jest trudny, ale wykracza poza zakres wykładu. Można go znaleźć w książce [8] (str. 47-50). Zainteresowani będą mogli go poznać na wykładzie Algorytmy Zrandomizowane.

Teraz ograniczymy się do podania szkicu:

- 1. pokazujemy, że $kn^{-\frac{1}{4}}$ jest wartością oczekiwaną liczby elementów w R nie większych od szukanego,
- 2. pokazujemy, że wariancja tej liczby jest mniejsza od \sqrt{n} ,
- 3. korzystamy z poniższej Nierówności Czebyszewa.

Twierdzenie 4 (nierówność Czebyszewa) Jeśli X jest zmienną losową (o wartościach rzeczywistych) o wartości oczekiwanej μ_X i odchyleniu standardowym σ_X . Wówczas

$$\forall_{t \in \mathcal{R}_+} \quad \mathbf{P}\Big[|X - \mu_X| \ge t\sigma_X\Big] \le \frac{1}{t^2}$$

Literatura

- [1] M.Blum, R.W.Floyd, V.Pratt, R.L.Rivest, R.E.Tarjan, Time bounds for selection, *Journal of Computer and System Sciences*, 7(1973), 448–461.
- [2] T.Cormen, C.Leiserson, R.L.Rivest, Introduction to Algorithms, The MIT Press, 1990.
- [3] D.Dor, U.Zwick, Median selection requires $O(2+\epsilon)n$ comparisions, Proceedings of the 37th FOCS, 1996, 125-134.
- [4] R.W.Floyd, R.L.Rivest, Expected time bounds for selection, Communication of the ACM, 18(1975), 165–172.
- [5] C.A.R.Hoare, Algorithm 63 (partition) and 65 (find), Communication of the ACM, 4(1961), 321– 322
- [6] R.M.Karp, Probabilistic recurrence relations, w: Proceedings of the 23rd STOC, 1991, 190-197.
- [7] D.E.Knuth, The Art of Computer Programming, vol. 3, Addison-Weslay, 1973.
- [8] R.Motwani, P.Raghavan, Randomized Algorithms, Cambridge University Press, 1995.