# Unidade IV: Ordenação Parcial



Instituto de Ciências Exatas e Informática Departamento de Ciência da Computação

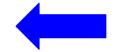
Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial

Quicksort Parcial

Introdução



Seleção Parcial

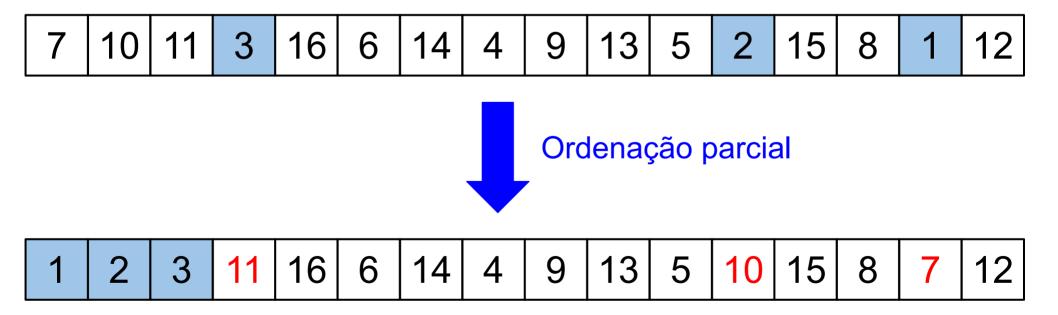
Inserção Parcial

Quicksort Parcial

#### Introdução

Dado um array com n elementos, desejamos que os k primeiros (menores)
 fiquem ordenados

• Seja n = 16 e k = 3



# Introdução

• Quando k = 1, o problema se reduz a encontrar o mínimo (ou o máximo) de um conjunto de elementos

• Quando k = n caímos no problema clássico de ordenação

Normalmente, n >> k

# Exemplo de Aplicação

Google



yahoo!

#### Exemplo de Aplicação









Introdução

Seleção Parcial



Inserção Parcial

Quicksort Parcial

# Seleção Parcial: Adaptação

Selecionamos apenas os k menores

# Seleção Parcial: Código em C-like

```
//Original
for (int i = 0; i < (n - 1); i++) {
    int menor = i;
    for (int j = (i + 1); j < n; j++){
        if (array[menor] > array[j]){
            menor = j;
        }
    }
    swap(menor, i);
}
```

```
//Parcial
for (int i = 0; i < k; i++) {
    int menor = i;
    for (int j = (i + 1); j < n; j++){
        if (array[menor] > array[j]){
            menor = j;
        }
    }
    swap(menor, i);
}
```

# Seleção Parcial: Análise de Complexidade

$$C(n) = kn - \frac{k^2}{2} - \frac{k}{2}$$

$$M(n) = 3k$$

Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial



Quicksort Parcial

## Inserção Parcial: Adaptação

Os k primeiros elementos são ordenados normalmente

 Para os demais elementos, se algum for menor que o valor da k-ésima posição, ele será inserido no conjunto já ordenado. Caso contrário, descartado

• Exemplo (n = 16 e k = 4)



0	1	2	3	4	6	14	4	9	13	5	10	15	8	7	0

## Inserção Parcial: Algoritmo em C-like

```
//Original
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];
    int j = i - 1;
    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

```
//Parcial
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];

    int j = (i < k) ? i - 1 : k - 1;

    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

# Inserção Parcial: Algoritmo em C-like

```
//Original
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];
    int j = i - 1;
    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

Observação: Neste caso, podemos ter a perda de elementos "desnecessários"

```
//Parcial
for (int i = 1; i < n; i++) {
    int tmp = array[i];
    int j = (i < k) ? i - 1 : k - 1;
    while ( (j >= 0) && (array[j] > tmp) ){
        array[j + 1] = array[j];
        j--;
    }
    array[j + 1] = tmp;
}
```

# Inserção Parcial: Análise de Complexidade

No anel mais interno, na i-ésima iteração o valor de C<sub>i</sub> é:

Melhor caso :  $C_i(n) = 1$ 

Pior caso :  $C_i(n) = i$ 

Caso médio :  $C_i(n) = \frac{1}{i}(1 + 2 + \dots + i) = \frac{i+1}{2}$ 

 Assumindo que todas as permutações de n são igualmente prováveis, o número de comparações é:

Melhor caso : 
$$C(n) = (1 + 1 + \dots + 1) = n - 1$$

Pior caso : 
$$C(n) = (2+3+\cdots+k+(k+1)(n-k))$$

$$=kn+n-\frac{k^2}{2}-\frac{k}{2}-1$$

Caso médio : 
$$C(n) = \frac{1}{2}(3+4+\cdots+k+1+(k+1)(n-k))$$
  
=  $\frac{kn}{2} + \frac{n}{2} - \frac{k^2}{4} + \frac{k}{4} - 1$ 

Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial

Quicksort Parcial



#### Quicksort Parcial: Modificação

 Assim como o Quicksort, sua versão parcial é o algoritmo de ordenação parcial mais rápido em várias situações

 Basta abandonar a partição à direita quando a da esquerda tiver k ou mais itens

# Quicksort Parcial: Algoritmo em C-like

```
//Original
void quicksort(int esq, int dir) {
     int i = esq.
        i = dir
        pivo = array[(esq+dir)/2];
     while (i <= j) {
          while (array[i] < pivo)</pre>
               j++:
          while (array[j] > pivo)
          if (i \le j)
               swap(i, j); i++; j--; }
     if (esq < j)
          quicksort(esq, j);
     if (i < dir)
          quicksort(i, dir);
```

```
//Parcial, sendo k variável da classe
void quicksort(int esq, int dir) {
     int i = esq,
        j = dir,
        pivo = array[(esq+dir)/2];
     while (i <= j) {
          while (array[i] < pivo)</pre>
               j++:
          while (array[j] > pivo)
              j--;
          if (i \le j)
              swap(i, j); i++; j--; }
     if (esq < j)
          quicksort(esq, j);
     if (i < k && i < dir)
          quicksort(i, dir);
```

#### Quicksort Parcial: Análise de Complexidade

A análise do Quicksort é difícil

O comportamento é muito sensível à escolha do pivô

• Podendo cair no melhor caso  $\Theta(k \times lg(k))$ 

•Ou em algum valor entre o melhor caso e  $\Theta(n \times lg(n))$ 

Introdução

Seleção Parcial

Inserção Parcial

Quicksort Parcial



## Heapsort Parcial (V1): Modificação

- Utiliza um heap para informar o menor item do conjunto
- Na primeira iteração, o menor item que está em A[1] (raiz do heap) é trocado com o item que está em A[n]
- ·Em seguida, o heap é refeito
- ·Novamente, o menor está em A[1], troque-o com A[n-1]
- Repita as duas últimas operações até que o k-ésimo menor seja trocado
   com A[n k]
- Ao final, os k menores estão nas k últimas posições do vetor A

# Heapsort Parcial (V1): Algoritmo em C-like

```
void heapsortParcial(int *A, int n, int k) {
    int esq = 1, dir, Aux = 0;
    construir (A, n); /* construir o heap */
    dir = n;
    while (Aux < k) { /* ordena o vetor */</pre>
        x = A[1];
        A[1] = A[n - Aux];
        A[n - Aux] = x;
        dir--; Aux++;
        refaz(esq, dir, A);
```

#### Heapsort Parcial (V1): Análise de Complexidade

construir um heap com custo O(n)

• O procedimento refaz tem custo O(lg(n))

O procedimento heapParcial chama o refaz k vezes

Logo, o algoritmo apresenta a complexidade:

$$O(n + k \log n) = \begin{cases} O(n) & \text{se } k \le \frac{n}{\log n} \\ O(k \log n) & \text{se } k > \frac{n}{\log n} \end{cases}$$

# Heapsort Parcial (V2): Modificação

- Primeira etapa: Construção do Heap
  - Construa o heap invertido com apenas os k primeiros elementos
  - Para cada um dos (n-k) demais elementos, se ele for menor que a cabeça do heap, troque esses elementos e reorganize o heap

 A segunda etapa (destruição do heap) acontece normalmente com nosso heap tem tamanho k

# Heapsort Parcial (V2): Algoritmo em *C-like*

```
//Original
void heapsort() {
 //Construção do heap
 for (int tam = 2; tam <= n; tam++)
   construir(tam);
 //Ordenação propriamente dita
  int tam = n;
  while (tam > 1){
    swap(1, tam--);
    reconstruir(tam);
```

```
//Parcial, k é uma variável da classe
void heapsort() {
  //Construção do heap
  for (int tam = 2; tam <= k; tam++)
    construir(tam);
  for (int i = k + 1; i \le n; i++)
    if (array[i] < array[1]){
      swap(i, 1);
      reconstruir(k);
  //Ordenação propriamente dita
  int tam = k;
  while (tam > 1){
    swap(1, tam--);
    reconstruir(tam);
```

## Heapsort Parcial (V1): Análise de Complexidade

construir um heap com custo O(n)

• O procedimento refaz tem custo O(lg(n))

O procedimento heapParcial chama o refaz k vezes

Logo, o algoritmo apresenta a complexidade:

$$O(n + k \log n) = \begin{cases} O(n) & \text{se } k \le \frac{n}{\log n} \\ O(k \log n) & \text{se } k > \frac{n}{\log n} \end{cases}$$