## Revisão para Prova Teórica

- 1. Defina os seguintes conceitos relacionados a Grafos:
  - Vértice (ou Nó):
  - Aresta:
  - Grafo Direcionado:
  - Grafo Não Direcionado:
  - Grafo Ponderado:
- 2. Explique a diferença entre a representação de grafos por Matriz de Adjacência e por Lista de Adjacência, citando vantagens e desvantagens de cada uma.
- 3. Descreva o funcionamento do algoritmo de Busca em Largura (BFS) em grafos. Em que tipo de problema ele é mais adequado?
- 4. Explique o objetivo e o funcionamento do Algoritmo de Dijkstra. Qual é a sua principal aplicação?
- 5. Descreva o funcionamento do algoritmo de Busca em Profundidade (DFS) em grafos. Em que tipo de problema ele é mais adequado?
- 6. Qual a principal diferença entre Pesquisa Sequencial e Pesquisa Binária? Em que condições a Pesquisa Binária é mais eficiente?
- 7. Descreva o funcionamento do algoritmo de ordenação Bubble Sort. Qual a sua complexidade de tempo no pior caso?
- 8. Explique o princípio de "dividir para conquistar" aplicado ao algoritmo Merge Sort. Qual a sua complexidade de tempo?
- 9. Defina o conceito de Tabela Hash (ou Tabela de Dispersão) e explique sua principal finalidade na organização de dados.
- 10. Explique o que é a complexidade de tempo e a complexidade de espaço de um algoritmo. Por que é importante analisar a eficiência de algoritmos?

## Questões extra:

- 11. Dado que o algoritmo Quick Sort tem complexidade média de O(n log n) e o algoritmo Bubble Sort tem complexidade O(n²), qual afirmação é correta?
  - A. O Quick Sort é sempre mais rápido, independentemente do tamanho do array.
  - B. O Bubble Sort pode ser mais eficiente para listas totalmente desordenadas.

- C. O Quick Sort tende a ser mais eficiente para grandes conjuntos de dados.
- D. Ambos têm a mesma eficiência quando o array já está ordenado.
- E. O Bubble Sort consome menos memória e, por isso, é mais eficiente.
- 3. Qual dos seguintes algoritmos é considerado não estável?
  - A. Insertion Sort
  - B. Merge Sort
  - C. Counting Sort
  - D. Selection Sort
  - E. Bubble Sort
- 4. A complexidade de espaço do Merge Sort é O(n) porque:
  - A. Ele utiliza árvores binárias auxiliares para ordenação.
  - B. Ele precisa armazenar todos os elementos na memória secundária.
  - C. Ele cria subarrays temporários em cada etapa de intercalação.
  - D. Ele realiza muitas trocas que consomem espaço adicional.
  - E. Ele aloca espaço fixo, independente da entrada.
- 5. Após a primeira iteração completa do algoritmo Insertion Sort, considerando a entrada [7, 3, 5, 1, 2], qual será a nova sequência?
  - A. [3, 7, 5, 1, 2]
  - B. [3, 5, 7, 1, 2]
  - C. [7, 3, 5, 1, 2]
  - D. [3, 5, 1, 2, 7]
  - E. [7, 5, 3, 1, 2]
- 6. Qual algoritmo apresenta desempenho linear (O(n)) no melhor caso, quando o array já está ordenado?
  - A. Bubble Sort com otimização
  - B. Merge Sort
  - C. Counting Sort
  - D. Heap Sort
  - E. Selection Sort
- 7. Cite uma vantagem do Insertion Sort sobre o Selection Sort.