ALGORITMI E STRUTTURE DATI

LAUREA TRIENNALE IN SCIENZE INFORMATICHE

Magliani Andrea Perego Luca

Università degli studi di Milano-Bicocca

INDICE

1 Problema Computazionale e Algoritmi	4
1.1 Problema Computazionale	4
1.2 Istanza	4
1.3 Algoritmo	4
1.4 Analisi degli Algoritmi	4
1.5 Struttura dati	4
2 Correttezza & Efficienza	5
2.1 Dimostrazione di Correttezza	
2.2 Calcolo dell'Efficienza	5
3 Notazioni Asintotiche	6
3.1 O-Grande	6
3.2 Ω-Grande	
3.3 θ-Grande	
3.4 Gerarchie di crescita Asintotica	6
4 Caratteristiche degli Algoritmi	
4.1 Stabile	7
4.2 In-Place	
5 Algoritmi di Ordinamento	
5.1 Definizione	
5.2 Struttura del problema	
6 Teorema dell'esperto	
6.1 Enunciato	
7 Selection sort	
7.1 Pseudocodice	
7.2 Funzionamento	
7.3 Correttezza	
7.4 Tempi di calcolo	
7.5 Caratteristiche	
8 Insertion sort	
8.1 Pseudocodice	
8.2 Funzionamento	
8.3 Correttezza	
8.4 Tempi di calcolo	
8.5 Caratteristiche	
9 Mergesort	
9.1 Pseudocodice	
9.2 Funzionamento	
9.3 Tempi di calcolo	
10 Ricerca Dicotomica	
10.1 Pseudocodice	
10.2 Tempi di calcolo	15

Problema Computazionale e Algoritmi

1.1 Problema Computazionale

Relazione matematica tra input e output. Un problema è definito come: $\pi \subseteq input \times output$

1.2 Istanza

Set di input specifici legati ad un determinato problema.

1.3 Algoritmo

Descrizione finita, composta da una sequenza di istruzioni elementari e non ambigue che, se eseguita, trasforma gli input in output.

1.4 Analisi degli Algoritmi

Gli algoritmi vengono **analizzati** per valutarne diversi aspetti:

- Correttezza: verificata con test e dimostrazioni;
- Efficienza: verificata misurando i tempi e lo spazio occupato;

Un algoritmo che risolve un problema per ogni sua istanza in un tempo finito è detto **corretto**.

Un algoritmo che, per almeno una delle istanze, non risolve correttamente il problema è detto **non corretto**.

1.5 Struttura dati

Un modo per memorizzare e manipolare dati.

Correttezza & Efficienza

2.1 Dimostrazione di Correttezza

<u>Invariante di ciclo</u>: metodo per dimostrare la correttezza di un algoritmo contenente un loop. L'invariante di ciclo si divide in 3 fasi:

- Inizializzazione: dimostra la correttezza per la prima iterazione;
- **Conservazione**: l'algoritmo è corretto per ogni valore di *i* e questa incrementa correttamente ad ogni iterazione;
- Conclusione: assumendo la condizione del ciclo False, l'algoritmo termina restituendo il risultato corretto;

2.2 Calcolo dell'Efficienza

Un algoritmo efficiente utilizza il minor **tempo** e **risorse** possibili. È necessario definire una funzione T(n), ovvero il tempo di calcolo impiegato per gestire un input di lunghezza n.

Ad ogni tipo di istruzione viene assegnato un **valore temporale** di esecuzione, per poi contarne le occorrenze nel codice.

T(n) equivale alla somma delle occorrenze di tutti i valori temporali.

In un algoritmo è presente:

 $\underline{\texttt{Caso Migliore}} \colon \ T_{migl}(n) \ \rightarrow$

Sottoinsieme delle istanze in cui l'algoritmo impiega meno.

Caso Peggiore: $T_{pegg}(n) \rightarrow$

Sottoinsieme delle istanze in cui l'algoritmo impiega di più.

Notazioni Asintotiche

3.1 0-Grande

O(n) rappresenta il **limite superiore** [asintoticamente] della funzione T(n) di un algoritmo.

$$O(g(n)) \ = \ \Big\{ f(n) \ | \ \exists \ c, \ n_0 > 0, \ f(n) \le c \cdot g(n) \ \ \forall n > n_0 \Big\} \qquad \qquad f(n) \in N \ \land \ f(n) > 0 \ def.$$

3.2 Ω -Grande

 $\Omega(n)$ rappresenta il **limite inferiore** [asintoticamente] della funzione T(n) di un algoritmo.

$$\Omega(g(n)) \ = \ \left\{ f(n) \ | \ \exists \ c, \ n_0 > 0, \ 0 \le c \cdot g(n) < f(n) \quad \forall n > n_0 \right\}$$

3.3 θ-Grande

 $\theta(n)$ rappresenta la funzione che **delimita superiormente** ed **inferiormente** la funzione T(n) di un algoritmo.

$$\theta(g(n)) \ = \left\{ f(n) \mid \exists \ c_1, c_2, n_0 > 0, \quad 0 \le c_2 \cdot g(n) \le f(n) \ \le f(n) \le c_1 \cdot g(n) \ \forall n > n_0 \right\}$$

3.4 Gerarchie di crescita Asintotica

La crescita di T(n) varia in base alla funzione a cui è associata. La **scala di crescita** è:

$$c \rightarrow log n \rightarrow \sqrt{n} \rightarrow n \rightarrow n log n \rightarrow n^{a}[a > 1] \rightarrow a^{n} \rightarrow n! \rightarrow n^{n}$$

Caratteristiche degli Algoritmi

4.1 Stabile

Algoritmo che, se nel vettore di input sono presenti due valori **uguali**, mantiene l'ordine tra di loro anche nel vettore ordinato di output.

4.2 In-Place

Algoritmo che non utilizza una **struttura dati ausiliaria**, ma lavora direttamente sull'input.

Algoritmi di Ordinamento

5.1 Definizione

Gli algoritmi di ordinamento sono utilizzati per posizionare gli elementi di un insieme secondo una **relazione d'ordine**.

5.2 Struttura del problema

Ogni algoritmo di ordinamento condivide problema e risultato.

Problema: Ordinamento di un vettore V di n elementi.

<u>Input</u>: Un vettore V di n elementi.

Output: Un vettore V t.c.:

- L'output è una permutazione di *V*;
- $\forall i \in [1, n-1] \ V'[i] \leq V[i+1];$

Teorema dell'esperto

6.1 Enunciato

Sia
$$T(n) = a \cdot T\left(\frac{n}{b}\right) + f(n)$$
 $a \ge 1, b > 1, f(n)$ asin. pos.

1. se
$$\exists \, \epsilon > 0 \, t.c. \, f(n) = 0 \Big(n^{\log_b a - \epsilon} \Big)$$
 allora $T(n) = \theta \Big(n^{\log_b a} \Big)$

2. se
$$f(n) = \theta(n^{\log_b a})$$
 allora $T(n) = \theta(n^{\log_b a} \cdot \log n)$

3. se
$$\exists \epsilon > 0$$
 $t.c.$ $f(n) = \Omega\Big(n^{\log_b a + \epsilon}\Big)$ e se $\exists c < 1$ $t.c.$ $a \cdot f(\frac{n}{b}) \le c \cdot f(n)$ $\forall n > n_0$ allora $T(n) = \theta(f(n))$

Selection sort

7.1 Pseudocodice

```
SELECTION_SORT (V)

for i := 1 to V.length - 1

   posmin := i

for j := i + 1 to V.length - 1

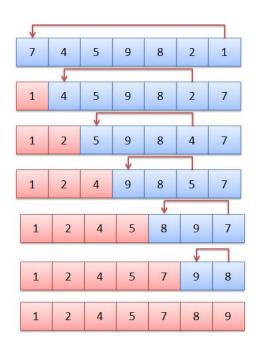
   if V[posmin] > V[j] then

       posmin := j

scambia V[i] con V[posmin]
```

7.2 Funzionamento

Si cerca il numero minore navigando tutto il vettore e si mette nella posizione i, con i che varia dalla prima posizione del vettore fino all'ultima.



7.3 Correttezza

I primi i - 1 elementi di V sono i più piccoli i - 1 elementi di V ordinati in ordine crescente.

INIZIALIZZAZIONE

I primi 0 elementi di \boldsymbol{V}^I sono i più piccoli 0 elementi di \boldsymbol{V} ordinati in ordine crescente

CONSERVAZIONE

Corretto ad inizio e fine ciclo.

TERMINAZIONE

Corretto al termine dell'algoritmo.

7.4 Tempi di calcolo

CASO MIGLIORE e CASO PEGGIORE sono asintoticamente uguali. $T(n) = \theta(n^2)$

7.5 Caratteristiche

STABILE

No, il selection sort non è un algoritmo di ordinamento stabile in quanto scambiando l'elemento di posizione i con l'elemento più piccolo dell'array, non sempre mantiene l'ordine originale degli elementi uguali nel vettore.

IN PLACE

Si, il selection sort è un algoritmo di ordinamento in place in quanto non utilizza altre strutture dati per ordinare il vettore in input.

Insertion sort

8.1 Pseudocodice

```
INSERTION_SORT (V)

for i := 2 to V.length

    j := i - 1
    key := V[i]

while j >= 1 AND V[j] > Key

    V[j + 1] := V[j]
    V[j] := Key
    j := j - 1
```

8.2 Funzionamento

Si parte dal secondo elemento del vettore in input e si controlla se l'elemento precedente è minore, nel caso si scambiano i due valori, si continua successivamente con l'elemento i + 1 fino alla fine dell'array.



8.3 Correttezza

All'inizio di ogni iterazione i primi i-1 elementi di \boldsymbol{V}^I sono i primi i-1 elementi di \boldsymbol{V} in ordine crescente.

INIZIALIZZAZIONE

Il primo elemento di ${\it V}^{\it I}$ è il primo elemento di ${\it V}$ in ordine crescente

CONSERVAZIONE

Vero ad inizio e fine ciclo

TERMINAZIONE

Vero a fine algoritmo

8.4 Tempi di calcolo

CASO MIGLIORE

Il vettore V è già ordinato. Tmigl(n) = $\theta(n) \rightarrow T(n) = \Omega(n)$

CASO PEGGIORE

V è ordinato in senso decrescente. Tpegg(n) = $\theta(n^2)$ -> T(n) = $O(n^2)$

8.5 Caratteristiche

STABILE

Si l'insertion sort è un algoritmo di ordinamento stabile in quanto mantiene l'ordine degli elementi uguali tra di loro.

IN PLACE

Si l'insertion sort è un algoritmo di ordinamento in place in quanto non utilizza strutture d'appoggio per eseguire le sue operazioni.

Mergesort

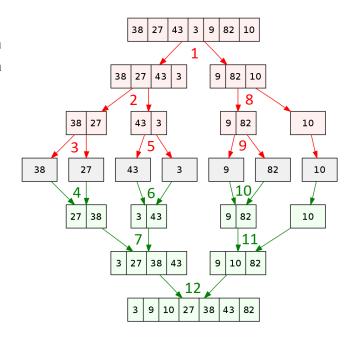
9.1 Pseudocodice

```
MERGESORT (V,1, r)
     if l < r then
           mid := floor[(1+r)/2]
           MERGESORT (V, 1, mid)
           MERGESORT (V, mid+1, r)
           MERGE (V,1, mid, r)
MERGE (V, 1, mid, r)
     T := Vettore di lunghezza r-l + 1
     i := 1
     j := mid + 1
     k := 1
     while i <= mid AND j <= r do
           if V[i] <= V[j] then
                T[k] := V[i]
                i := i + 1
           else
                T[k] := V[j]
                j := j + 1
           k := k + 1
     while i <= min do
           T[k] := V[i]
           i := i + 1
           k := k + 1
     for k := 1 to T.length do
           V[1 + k - 1] := T[k]
```

9.2 Funzionamento

Il mergesort utilizza la strategia di programmazione **divide et impera** per ridurre il problema in più sottoproblemi.

Una volta ottenuti i singoletti e arrivati nel caso base si esegue la procedura di merge, andando a unire i singoletti riordinandoli durante il processo.



9.3 Tempi di calcolo

a = 2 (volte che viene chiamato il metodo ricorsivo)

b = 2 (in quante porzioni divido l'array [mid = l+r / 2]

 $f(n) = \theta(n)$ (righe di codice che non c'entrano con la ricorsione)

quindi applico il secondo caso del teorema del maestro:

$$\theta(n) = \theta(n^{\log_2 2}) \rightarrow \theta(n) = \theta(n) \rightarrow \mathsf{T}(\mathsf{n}) = \theta(n^{\log_2 2} \cdot \log n) \rightarrow \mathsf{T}(\mathsf{n}) = \theta(n \cdot \log n)$$

Ricerca Dicotomica

Problema: Ricerca di un elemento in un vettore V ordinato.

Input: un vettore V di n elementi e un intero x.

Output: un intero n t.c. $n \in V \land n = x$

10.1 Pseudocodice

```
Ricerca_Dicotomica(V, x, 1, r)

if r < 1 then
    return false

if r = 1 then
    return x == V[1]

mid := floor(\frac{l+r}{2})

if x > V[mid] then
    return Ricerca_Dicotomica(V, x, mid + 1, r)

else
    return Ricerca_Dicotomica(V, x, 1, mid)
```

10.2 Tempi di calcolo

Caso migliore e caso peggiore sono **asintoticamente uguali**: $T(n) = \Theta(\log_2 n)$.