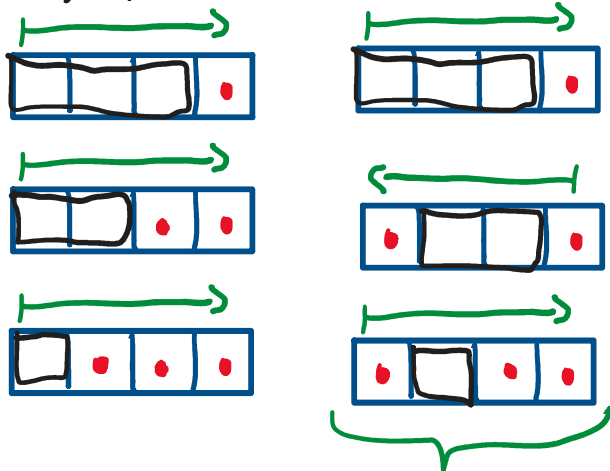


- omezení - pomalý posun hodnot proti směru průchodu

(max 1 pozice s 1 průchodem)

=> vytvoření - změna směru průchodu



shake sort

- hodnoty na konci průchodu jsou již seřazené
- => nemusíte porovnávat
- neseřazená část se zmenšuje
- nedojde-li k prohození v průchodu
- => hodnoty jsou seřazené $\rightarrow \Omega(n)$

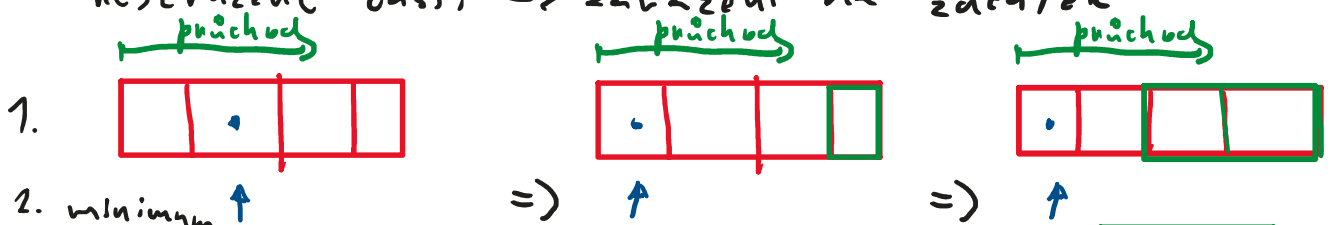
Selection Sort (řazení výběrem)

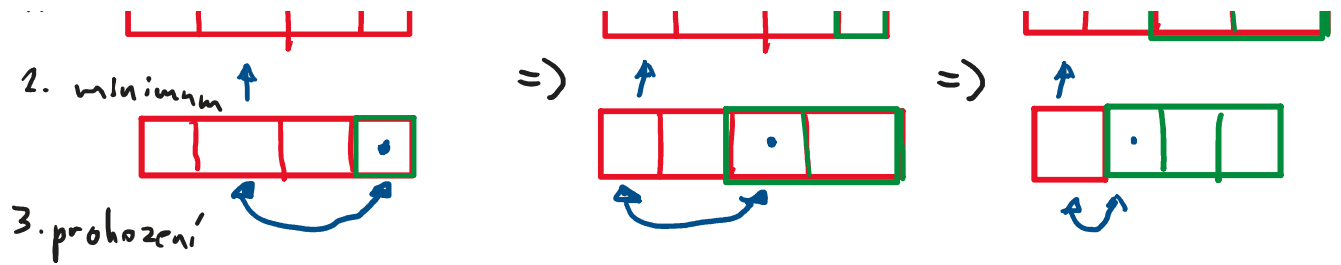
- sekvence hodnot rozdělena na 2 části:

1. neseřazená (Na začátku všechny hodnoty)
2. seřazená (Na začátku prázdná)

- při průchodu neseřazené části nalezeno minimum (maximum)

=> výběr a potom hodnota prohozena s poslední hodnotou neseřazené části => zavržení na začátek



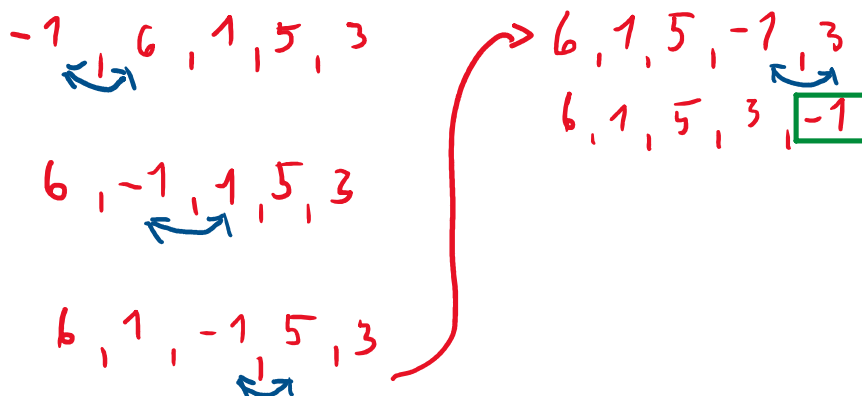


- počet prohození $O(n)$
- délka průchodu (průměr) $\frac{n}{2}$
- nevýhoda - nestabilní (viz stabilita řazení 5. hodina)
- výhoda - menší počet prohození

Insertion sort (řazení vkládáním)

- průchod - první prvek z neseřazené části probublává na seřazenou část až na správnou pozici
- setřídění - Opakovat $n-1$ krát průchod
- porovnání - rychlejší než bubble a selection
 - stále v $O(n^2)$
 - rychlejší než quick sort (pro $n \leq 10$)
- příklad: insertion (sestupně), nejmenší na konec

1. průchod \rightarrow



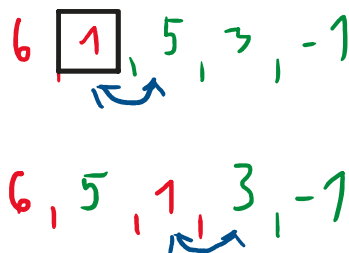
2. průchod



3. průchod



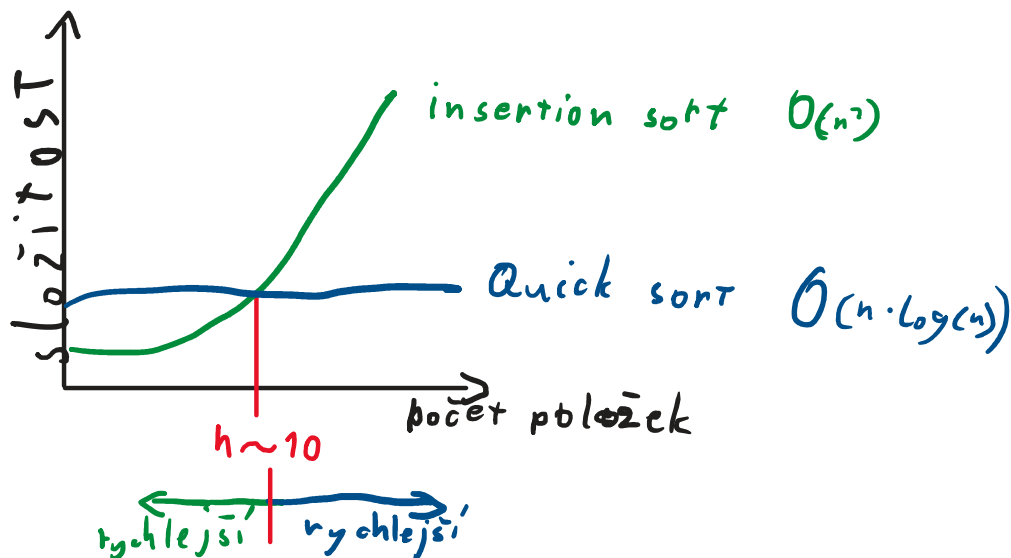
4. průchod



6, 5, 3, 1, -1

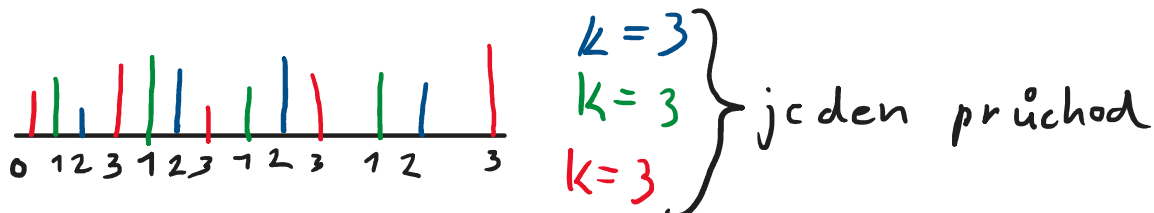
5. průchod

6, 5, 3, 1, -1



Shell sort ("skořápkové" řazení vkládáním)

- princip: - funguje jako insertion sort (příchod)
- porovnávání položky jsou na začátku s určitým krokem
- krok $\Rightarrow \frac{n}{2} > \text{krok} > 1 \Rightarrow \text{rozestup}$



- rozestup se každým průchodem zmenšuje
- při velkém kroku položky přeskočí velkou vzdálenost

- výhoda - nejrychlejší z kvadratických ř. algoritmů
 $\Theta(n^2) = \Theta(n^{1.5})$
- paměťová složitost $O(1)$
- nevýhoda - nestabilní

Rychlé řadící algoritmy

counting sort (řazení počítáním)

- lze implementovat jako stabilní
- vhodný pro menší počet hodnot - M
 \Rightarrow paměťová náročnost $O(M)$ - pomocné pole pro četnost
- příklad:

1) neseřazené hodnoty

1, 2, 5, 4, 2, 1, 3, 3, 4, 5, 1, 2, 3

2) zjistit četnosti hodnot - 1 průchod pole (scan) $\Rightarrow O(n)$
 \Rightarrow uložit četnosti do pom. pole

hodnota	1	2	3	4	5
četnost	3	3	3	2	2

\Rightarrow pro každou položku musíme vyhledat četnost

3) vygenerování seřazené hodnoty z tabulky

$\Rightarrow O(n)$ až $O(n \cdot \log n)$

111 222 333 44 55
 3 3 3 2 2

- výhoda: - řazené položky nemusí být všechny uloženy v paměti
 \Rightarrow lze je načítat (stream)
- stačí uchovávat četnosti položek
 \Rightarrow po načtení (scan) generujeme výstup

- stačí uchovávat celkovostní pořadí

\Rightarrow po načtení (scanu) generujeme výstup

- nevýhody: - paměťová náročnost (max $O(n)$)

- použití: - musí být stabilní pro použití u RADIX SORTU