Algoritma Analizi

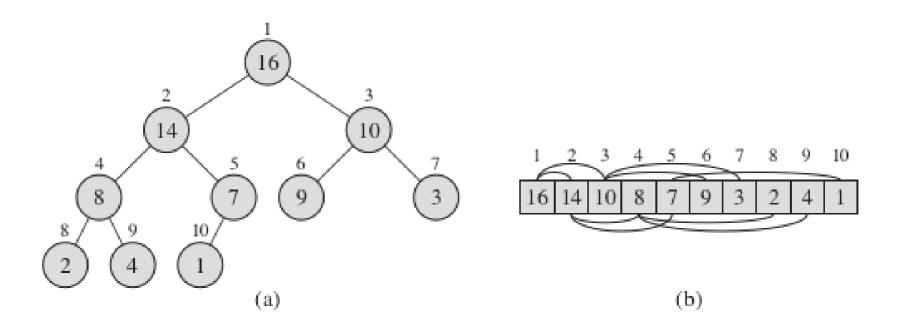
Ders 6: Sıralama Algoritmaları Doç. Dr. Mehmet Dinçer Erbaş Bolu Abant İzzet Baysal Üniversitesi Mühendislik Fakültesi Bilgisayar Mühendisliği Bölümü

Sıralama algoritmaları

- Bu bölümde bazı farklı sıralama algoritmalarını inceleyeceğiz.
- Sıralama algoritmaları, algoritma konusunda araştırmalarda oldukça önemli bir yer tutar. Çünkü:
 - Birçok algoritmanın içerisinde sıralama işlemi bulunur.
 - Örneğin bir banka için hesap dökümü çıkaran bir program yazacaksanız yapılan işlemlerin sıralanması gerekir.
 - Sıralama işlemi farklı algoritmaların kullanılmasından önce yapılabilir.
 - Örneğin bir oyuna ait grafik nesneleri tanımlarken, bu nesneleri birbirlerinin üzerinde olma durumuna göre sıralamamız gerekebilir.
 - Birçok farklı teknik kullanılarak oluşturulmuş sıralama algoritması vardır.
 - Bu teknikleri öğrenmek genel algoritma oluşturma konusunda yardımcı olur
 2 / 34

- Bu kısımda Yığın sıralama (Heapsort) algoritmasını örneceğiz.
- Yapacağımız analizde göreceğimiz üzere Yığın sıralama algoritması O(n lg n) sürede çalışır.
 - Bu açıdan Yığın sıralama birleştirmeli sıralama algoritmasına benzer.
- Yığın sıralama, yerinde sıralama yapar, yani sıralanacak elemanlar aynı dizi içerisinde hareket ettirilir.
 - Bu açıdan Yığın sıralama eklemeli sıralama algoritmasına benzer.
- Bu iki durumu göz önünde bulundurduğumuzda Yığın sıralama algoritması için merge sort ve insertion sort algoritmalarının iyi yanlarını almıştır diyebiliriz.
- Yığın sıralama ayrıca heap (yığın) isminde bir veri yapısı kullanır.
 - Tabiki bu Java veya Lisp dillerinde tanımlanan heap terimi ile karıştırılmamalıdır.

- Bir binary (ikili) veri yapısı olan heap, neredeyse tamamlanmış bir ikili ağaçtan oluşan bir nesne dizisi olarak tanımlanabilir.
- Ağaç üzerindeki her bir düğüm (ing: node), diziye ait bir elemanı simgeler.
- Ağacın son seviyesi dışındaki tüm seviyeleri tam olarak dolmuştur.
 - Son seviye ise soldan sağa doğru doldurulur.
- Heap, bir A dizisi tarafından iki değişken ile temsil edilir:
 - 1. length[A]: dizi içerisindeki eleman sayısı.
 - 2. heap-size[A]: dizi içerisinde heap'e ait eleman sayısı.
 - Bu durumda dizi içerisinde length[A] kadar eleman olsa bile heap-size[A] sonrası elemanlar heap'e ait değildir.



- Heap ağacı şu şekilde oluşturulur.
 - Ağacın kök düğümü A[1]'dir.
 - Belirtilen i indeksli düğümün üst, sol alt ve sağ alt düğümüne indeksleri aşağıdaki şekilde bulunabilir.
 - PARENT(i)
 - return $\lfloor i/2 \rfloor$
 - LEFT(i)
 - return 2i
 - RIGHT(i)
 - return 2i + 1
 - Bu işlemler birçok bilgisayarda bir veya iki komut ile yapılabilir.
 - Yığın sıralama uygulamalarında bu işlemler macro veya in-line işlemlerle yapılır.

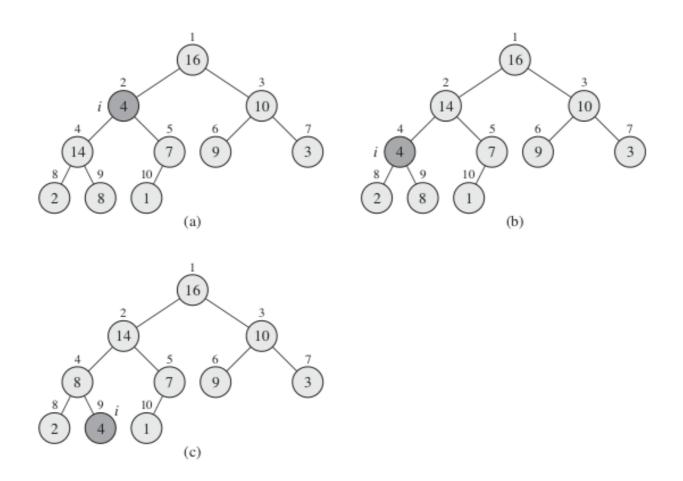
- İki farklı heap tipi vardır. Heap tipine uygun olarak düğümler heap özelliğini taşırlar.
- Max-heap için heap özelliği şu şekilde tanımlanmıştır:
 - A[Parent(i)] ≥ A[i]
 - Yani bir düğümün değeri en fazla üst düğümünün değeri kadardır.
 - Bu durumda kök düğümün değeri ağaçtaki en yüksek değer olur.
 - Aynı şekilde herhangi bir altağacın en yüksek değeri bu altağacın kök düğümün değeridir.
- Min-heap için benzer şekilde heap özelliği şu şekilde tanımlanmıştır:
 - $A[Parent(i)] \leq A[i]$
 - Bu durumda kök düğümün değeri ağaçtaki en düşük değerdir.
- Biz bu bölümde max-heap yapısını inceleyeceğiz.

- Heap'in ağacını incelediğimizde herhangi bir düğümün yüksekliğini bu düğümden ağacın bir yaprağına doğru aşağı basit bir yol ile hareket ettiğimizde uğradığımız en fazla kenar sayısı olarak tanımlıyoruz.
- Ağacın yüksekliği ise ağacın kök düğümünün yüksekliğidir.
- Soru: h yüksekliğine sahip bir max-heap için minimum ve maksimum eleman sayısını bulalım.
 - Tahtada çözüm yapılacak.
- Tespit: n elemanlı bir max-heap için yükseklik $\lfloor \lg n \rfloor$ olur.
 - Tahtada çözüm yapılacak.

- n elemanlı bir heap ağacının yüksekliği ⊖(lg n) olur.
- Birazdan göreceğimiz üzere heap ağacı üzerinde yapılan işlemler ağacın yüksekliği ile orantılı sürede yapılmaktadır. Bu nedenle bu işlemler O(lg n) süre alır.
- Yığın sıralama ile sıralama işlemi yapacağımızda aşağıdaki fonksiyonları kullanacağız:
 - MAX_HEAPIFY fonksiyonu O(lg n) süre alır ve max-heap özelliğinin korunmasını sağlar.
 - BUILD_MAX_HEAP fonksiyonu O(n) süre alır ve sıralanmamış bir eleman dizisinden max-heap oluşturur.
 - Yığın sıralama fonksiyonu O(n lg n) süre alır ve bir diziyi yerinde sıralar.

- MAX_HEAPIFY fonksiyonu heap yapımıza yeni bir eleman eklendiğinde max-heap özelliğinin sağlanması için kullanılır.
- Girdi olarak bir A dizisi ve bu dizideki bir elemanın i indeks sayısını alır.
- Bu fonksiyon çağırıldığında LEFT(i) ve RIGHT(i) alt ağaçlarının maxheap özelliğine sahip olduğu kabul edilir.
 - Ancak A[i] elemanı alt düğümlerden küçük değere sahip olabilir. Bu durumda max-heap özelliği bozulacaktır.
- MAX_HEAPIFY fonksiyonu kullanılarak A[i] elemanının ağaçtaki doğru yere geçmesi sağlanır.

```
Max-Heapify(A, i)
 l = LEFT(i)
2 \quad r = RIGHT(i)
   if l \leq A. heap-size and A[l] > A[i]
         largest = l
 5 else largest = i
    if r \leq A. heap-size and A[r] > A[largest]
         largest = r
    if largest \neq i
9
         exchange A[i] with A[largest]
         MAX-HEAPIFY(A, largest)
10
```



- MAX_HEAPIFY fonksiyonun toplam çalışma süresi şu şekilde hesaplanır:
 - A[i], A[LEFT[i]] ve A[RIGHT[i]] arasındaki ilişkiyi düzeltmek Θ(1) zaman alır.
 - Alt ağaçtaki max-heap özelliğini düzeltmek için alt ağaçta
 MAX_HEAPIFY fonksiyonunun çalışma süresi kadar zaman alır.
- Alt ağacın büyüklüğü en fazla ağacın 2n/3 kadarıdır.
 - Bu durum en alt seviyenin tam olarak yarısının dolu olması durumunda görülür.
- Öyleyse MAX HEAPIFY çalışma süresini şu şekilde tanımlayabiliriz:
 - $T(n) ≤ T(2n/3) + \Theta(1)$
- Master metoduna göre bu durum 2'ye uygun olur.
 - T(n) = O(lg n)
 - h yüksekliğinde bir düğüm için MAX_HEAPIFY Θ(h) sürede çalışır._{13 / 34}

- MAX_HEAPIFY fonksiyonu kullanarak, aşağıdan yukarı şekilde verilmiş olan A[1..n] dizisinden, n = length[A], bir max-heap oluşturabiliriz.
- Soru: n elemanlı bir heap için, bu heap dizi olarak gösterildiğinde yaprak olan düğümler $\lfloor n/2 \rfloor + 1, \lfloor n/2 \rfloor + 2,...,n$ düğümlerdir. Bu durumun sebebi nedir?
 - Heap tanımımızda bir düğümün indeksi i ise, sol alt düğüm indeksi
 2i, sağ alt düğüm indeksi ise 2i+1 olmalıdır.[n/2] Indeksli
 düğümden sonraki indekse sahip düğümlerin sol ve sağ yaprakları
 olamaz çünkü bu yaprakların indeksleri dizinin dışına çıkacaktır.
 - $A[\lfloor n/2 \rfloor + 1...n]$ Altdizisine ait bütün elemanlar ağacın yapraklarıdır.
 - Bu yaprakların her biri 1-elemanlı max-heap ağaçlarıdır.
 - Öyleyse geri kalan elemanlar için MAX_HEAPIFY fonksiyonunu çağırırsak max-heap oluşturabiliriz.

```
BUILD-MAX-HEAP(A)

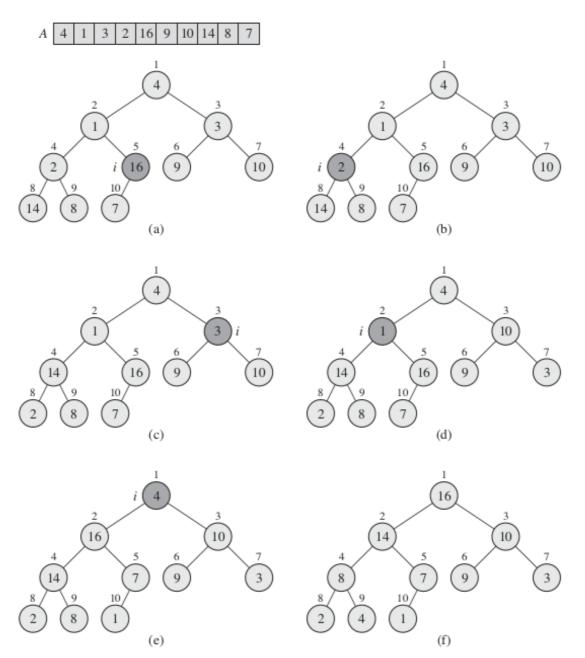
1  A.heap-size = A.length

2  \mathbf{for} \ i = \lfloor A.length/2 \rfloor \mathbf{downto} \ 1

3  \mathbf{MAX}-HEAPIFY(A, i)
```

Soru: Neden algoritmada 1'den $\lfloor A.length/2 \rfloor$ 'ye hareket etmek yerine $\lfloor A.length/2 \rfloor$ 'den 1'e hareket ediyoruz?

MAX_HEAPIFY fonksiyonu sağ ve sol alt ağaçlarının max-heap olduğunu kabul ederek çalışıyor. $\lfloor A.length/2 \rfloor$ 'deki eleman için bu durum doğrudur ancak 1 numaralı eleman için bu durum geçerli değildir.



- BUILD_MAX_HEAP fonksiyonun çalıştığını gösterebilmek için aşağıdaki döngü sabitini kullanacağız:
 - 2-3 satırlarında döngünün her çalışması öncesinde, i+1, i+2,...,n indeksli düğümlerin tamamı bir max-heap köküdür.
- Daha önce olduğu gibi bu döngü sabitinin döngü başlamadan doğru olduğunu, her döngü çalışmasından sonra doğru kaldığını ve döngü sonlandığında algoritmanın doğru çalıştığını gösterdiğini ispatlayacağız.
 - Başlangıç: Döngü ilk kez çalıştığında $i=\lfloor n/2 \rfloor$
 - Bu durumda $\lfloor n/2 \rfloor + 1, \lfloor n/2 \rfloor + 2, ..., n$ indeksli düğümlerin tamamı yaprak. Yaprak oldukları için her biri tek elemanlı bir max-heap.

Döngü sabiti

- Sürdürme: i indeksli düğümün alt düğümleri i sayısından büyük indekse sahip. Döngü sabitine göre bu düğümler ilgili max-heap kökleri.
- Bu durumda MAX_HEAPIFY(A,i) fonksiyonunu çağırabiliriz.
- MAX_HEAPIFY fonksiyonu i+1, i+2,...,n indeksli düğümlerin maxheap kökü olma durumunu koruyor.
- Fonksiyon çalıştığında i sayısı 1 azalacak.
- Bu sayede bir sonraki döngü için döngü sabiti doğru oluyor.
- Sonlanma: Döngü sonlandığında i=0. Döngü sabitine göre 1,2,...,n indeksli düğümlerin hepsi bir max-heap kökü. Ağacın tamamının kökü ise düğüm 1. Bu durumda elemanların hepsi max-heap ağacının parçası.

- BUILD_MAX_HEAP işleminin analizi
 - BUILD_MAX_HEAP fonksiyonunun çalışma süresini şu şekilde hesaplayabiliriz:
 - MAX_HEAPIFY fonksiyonun çağırısı O(lg n) zaman alıyor.
 - Toplam O(n) tane bu tür çağrı olacak.
 - Bu durumda O(n lg n) bir üst sınır olur.
 - Ancak bu sınır sıkı bir sınır değildir.
 - MAX_HEAPIFY bir düğüm için çağırılırken, geçen süre düğümün yüksekliğine bağlı olarak değişiyor ve birçok düğümün yüksekliği oldukça düşük.
 - Yapacağımız analiz aşağıdaki iki gözleme bağlıdır:
 - n elemanlı bir heap'in yüksekliği [lgn]
 - h yükseklikte en fazla $\lceil n/2^{h+1} \rceil$ düğüm bulunur.

- BUILD_MAX_HEAP işleminin analizi
 - MAX_HEAPIFY h yüksekliğinde bir düğüm için çağırıldığında O(h) süre alıyor. Bu durumda BUILD_MAX_HEAP çalışma süresi şu şekilde hesaplanabilir.

$$\sum_{h=0}^{\lfloor \lg n \rfloor} \left\lceil \frac{n}{2^{h+1}} \right\rceil O(h) = O\left(n \sum_{h=0}^{\lfloor \lg n \rfloor} \frac{h}{2^h}\right)$$

Son formülde toplam formulünde değişiklik yaparsak

$$\sum_{h=0}^{\infty} \frac{h}{2^h} = \frac{1/2}{(1-1/2)^2}$$
$$= 2.$$

Sonuç olarak BUILD_MAX_HEAP için sıkı sınır

$$O\left(n\sum_{h=0}^{\lfloor \lg n\rfloor} \frac{h}{2^h}\right) = O\left(n\sum_{h=0}^{\infty} \frac{h}{2^h}\right)$$
$$= O(n).$$

- Yığın sıralama algoritması BUILD_MAX_HEAP fonksiyonu ile başlar ve dizideki elemanlardan oluşan bir max-heap oluşturulur.
 - Girdi olarak sıralanmamış A[1..n] dizisi alınır, n = length[A].
- Son durumda A[1] en yüksek değere sahip elemandır. Bu elemanı A[n] ile yer değiştirebiliriz.
- Eğer sona yerleştirdiğimiz elemanı dışarda bırakır ve A[1] için MAX_HEAPIFY fonksiyonunu çağırırsak, kalan A[1,..(n-1)] dizisi tekrar max-heap yapılabilir.
- Bu şekilde her eleman için aynı işemi tekrar ederek sıralı diziye ulaşabiliriz.

```
HEAPSORT(A)

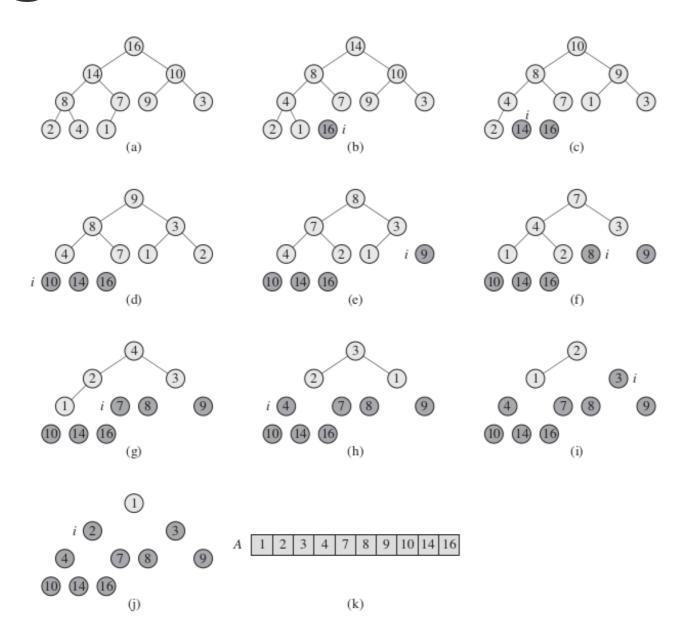
1 BUILD-MAX-HEAP(A)

2 for i = A.length downto 2

3 exchange A[1] with A[i]

4 A.heap-size = A.heap-size - 1

5 MAX-HEAPIFY(A, 1)
```



- Yığın sıralama algoritmasının analizi
 - BUILD_MAX_HEAP fonksiyonu daha önce belirtildiği üzere O(n) süre alıyor.
 - MAX_HEAPIFY O(lg n) süre alıyor ve bu fonksiyon n-1 kere çağırılıyor.
 - Bu durumda Yığın sıralama algoritması O(n lg n) süre alır.

- Hızlı sıralama algoritması en kötü çalışma süresi O(n²) olan bir sıralama algoritmasıdır.
- En kötü çalışma süresi yavaş olmasına rağmen, birçok uygulamada en verimli sıralama algoritması olarak kullanılır. Bunun nedeni:
 - Ortalamaya bakıldığında, ortalama çalışma süresi Θ(n lg n) olarak hesaplanır.
 - Θ(n lg n) çalışma süresindeki gizli sabitler oldukça küçüktür.
 - Ayrıca Yığın sıralama ve insertion sort için olduğu gibi yerinde sıralama yapar.
- Bu bölümde öncelikle Hızlı sıralama algoritmasını tanımlayacağız.
- Daha sonra algoritmanın çalışma süresini analiz edeceğiz.

- Hızlı sıralama, merge sort gibi böl ve yönet yaklaşımı ile çalışır.
- Yapılan işlemler, sıralanmamış A[1..r] dizisi için şunlardır:
 - Böl: Verilen A[p..r] dizisini şu şekide parçala (veya yeniden düzenle)
 - Verilen dizi iki farklı altdiziye ayrılır. Bunlar A[p..q-1] ve A[q+1..r].
 - A[p..q-1] altdizisindeki elemanların değeri A[q]'den azdır veya eşittir.
 - A[q+1..r] altdisizindeki elemanların değeri A[q]'den fazladır veya eşittir.
 - Fethet: Oluşturulan iki altdiziyi yinelemeli Hızlı sıralama çağrısı ile sırala.
 - Birleştir: Altdiziler yerinde sıralandığı için son birleşme işlemine gerek yoktur. Dizinin tamamı sıralanmıştır.

Hızlı sıralama algoritması aşağıdaki şekilde uygulanabilir:

```
QUICKSORT(A, p, r)

1 if p < r

2 q = \text{PARTITION}(A, p, r)

3 QUICKSORT(A, p, q - 1)

4 QUICKSORT(A, q + 1, r)
```

Verilen diziyi parçalama işlemi şu şekilde yapılır:

```
Partition(A, p, r)

1 x = A[r]

2 i = p - 1

3 for j = p to r - 1

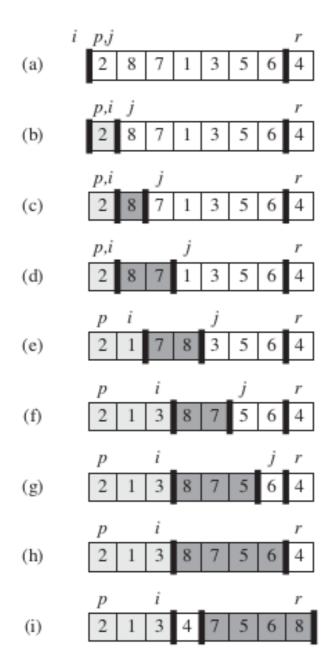
4 if A[j] \le x

5 i = i + 1

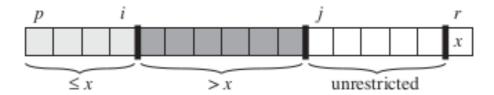
6 exchange A[i] with A[j]

7 exchange A[i + 1] with A[r]

8 return i + 1
```



- Döngü sabiti:
 - 3-6 satırlarındaki döngünün her çalışmasından önce, her k indeks değeri için aşağıdaki durumlardan biri söz konusudur:
 - Eğer $p \le k \le i$ ise $A[k] \le x$
 - Eğer $i+1 \le k \le j-1$ ise A[k] > x
 - Eğer k = r ise, A[k] = x



• Döngü sabiti:

- Başlangıç: Döngünün ilk çalışmasından önce i = p 1 ve j = p. Bu durumda p ile i arasında ve i + 1 ile j - 1 arasında bir değer bulunmuyor. Öyleyse döngü sabiti doğru.
- Sürdürme: Bir sonraki şekilde görüldüğü üzere her döngü çalışmasında iki farklı durum söz konusudur:
 - A[j] > x ise, j değeri bir artırılır. Bu durumda A[j 1] için 2 numaralı durum söz konusudur. Diğer indekslerin durumu etkilenmemiştir.
 - A[j] ≤ x ise, i değeri bir artırılır, A[i] ile A[j]'nin yeri değiştirilir ve j değeri bir artırılır. Sonuç olarak yer değiştirmeden dolayı A[i]<x ise 1 numaralı durum söz konusudur. Ayrıca A[j - 1] > x durumu devam etmektedir çünkü değiştirdiğimiz değer döngü sabitine göre x değerinden büyüktür.

- Döngü sabiti:
 - Sonlanma: Döngü sonlandığında j = r. Bu durumda dizideki her eleman döngü sabitinde belirtilen üç durumdan birindedir. Böylece diziyi üç ayrı parçaya ayırdık: değeri x'den küçük veya x'e eşit olanlar, değeri x'den büyük olanlar ve değeri x olan eleman.
- Algortmanın son iki satırı pivot olarak kullanılan elemanı doğru yerine yerleştirmektedir. Böylece parçalama işleminde belirtilen dizi oluşturulmuştur.
- Verilen A[p..r] dizisi için PARTITION fonksiyonu $\Theta(n)$ sürede çalışmaktadır, şöyle ki n = r p + 1.

- Hızlı sıralama algoritmasının performans analizi
 - Hızlı sıralama algoritmasının çalışma hızı parçalama fonksiyonun oluşturduğu parçaların dengeli veya dengesiz olmasına bağlıdır.
 - Oluşan parçalar benzer büyüklükte ise algoritma asimtotik olarak merge sort kadar hızlı çalışabilmektedir.
 - Oluşan parçalar dengesiz şekilde dağılmış ise algoritma asimtotik olarak insertion sort kadar yavaş çalışabilmektedir.
 - Ön kötü parçalama durumu
 - Bu durumda parçalama mevcut problemi n 1 elemanlı bir altproblem ve 0 elemanlı bir altprobleme ayırmaktadır.
 - Bu durumun her yinelemeli çağrıda oluştuğunu düşünelim
 - Parçalama ⊖(n) kadar zaman almakta.

$$- T(n) = T(n-1) + \Theta(0) + \Theta(n)$$
$$= T(n-1) + \Theta(n)$$
$$= \Theta(n^2)$$

• Bu durum ne zaman oluşur?

- Hızlı sıralama algoritmasının performans analizi:
 - En iyi çalışma zamanı:
 - En iyi durumda parçalıyıcı problemi yaklaşık olarak iki eşit parçaya böler
 - Parçalardan biri $\lfloor n/2 \rfloor$ diğeri ise $\lfloor n/2 \rfloor 1$ büyüklüğünde olacaktır.
 - Bu durumda her iki problemin büyüklüğüde n/2 ile sınırlıdır.
 - $T(n) \le 2T(n/2) + \Theta(n)$
 - Master metodu kullanırsak
 - O(n lg n)