Algorithmen und Komplexität

Semester Nr. 2 Algorithmen und Komplexität bei Karl Stroetmann

Inhaltsverzeichnis

Groß-O-Notation	4
Motivation	
Definition der Groß-O-Notation	
Reflexivität der Groß-O-Notation	
Multiplikation von Konstanten	
Addition Transitivität der Groß-O-Notation	
Grenzwert der Groß-O-Notation	
Lösen einer Rekurrenzgleichung	ε
Arten der Groß-O-Notation	6
Master-Theorem	7
Bedingungen für das Master-Theorem	
Anwendung des Master-Theorems	
Sortieren	
Das Sortierproblem	ε
Definition Lineare Ordnung	8
Definition Quasiordnung	
Definition Sortier-Problem	8
Insertion Sort	<u>_</u>
Selection Sort	
Merge Sort	11
Quick Sort	
Counting Sort	
Radix Sort	
Abstrakte Datentypen (ADT)	15
Die formale Definition eines ADT	
Der ADT Stack	
The Shunting-Yard-Algorithm	
Set and Maps	20
Der ADT Map	
Geordnete binäre Bäume	21
AVL Bäume	22
Tries	23
Binary Tries	24
Priority Queues	25
Der ADT Priority Queue	25
Неар	26
Heap Sort	

Überblick

- 1. Komplexität von Algorithmen
 - Groß O-Notation
- 2. Rekurrenz Gleichungen
 - Master Theorem
- 3. Sortier-Algorithmen:
 - Sortieren durch einfügen (Insertion Sort)
 - Sortieren durch Auswahl (Selection Sort)
 - Sortieren durch Mischen (Merge Sort)
 - Quicksort
 - Radix Sort
 - Heapsort
- 4. Abstrakte Datentypen
- 5. Dictionaries (und Mengen)
 - Binäre Bäume
 - AVL Bäume + 2-3-Bäume
 - Hash Tabellen
 - Tries (Spezialfall Strings)
- 6. Prioritäts Warteschlangen
- 7. Graphentheoretische Algorithmen

Man muss nun zwischen einem Algorithmus und einem Programm unterscheiden. Ein Algorithmus ist eine abstrakte Darstellung, wie ein gegebenes Problem gelöst werden kann. Ein Programm hingegen ist die konkrete Implementierung dessen.

Des Weiteren sollte ein Algorithmus drei Kriterien erfüllen:

- 1. Ein Algorithmus muss korrekt sein
- 2. Ein Algorithmus sollte effizient sein in Bezug auf die Rechenzeit und den Speicherverbrauch
- 3. Ein Algorithmus sollte einfach sein.

Groß-O-Notation

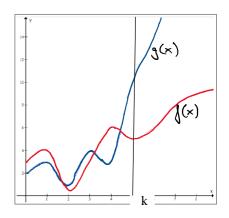
Motivation

Wie berechnen Rechner die Zeiten eines Algorithmus?

- 1. Implementierung in Programmiersprache
- 2. Zählen von arithmetischen Operationen und Speicherzugriffen
- 3. Nachschlagen der Zeit der Operationen im Prozessorhandbuch
- 4. Berechnung der Rechenzeit

Die Groß-O-Notation ist eine abstrakte Möglichkeit, die das Wachstum der Rechenzeit in Abhängigkeit von der Größe der Eingabe beschreiben. Die O-Notation soll von konstanten Faktoren und unwesentlichen Termen abstrahieren. Man definiert einen X-Wert (k), ab dem die Funktion f(x) (rot)

Man definiert einen X-Wert (k), ab dem die Funktion f(x) (rot) immer unter $c \cdot g(x)$ liegt. Das c muss ebenfalls definiert werden und gibt einen Faktor der Funktion g(x) (blau) an, für welche dann das Wachstum von f(x) ab k immer unterhalb von $c \cdot g(x)$ verläuft.



Definition der Groß-O-Notation

$$\mathcal{O}(g) := \{ f \in \mathbb{R}_+^{\mathbb{N}} | \exists k \in \mathbb{N} : \exists c \in \mathbb{R}_+ : \forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k \to f(n) \le c \cdot g(n)) \}$$

Reflexivität der Groß-O-Notation

Proposition 2 (Reflexivity of Big $\mathcal O$ **Notation)** For all functions $f\colon \mathbb N \to \mathbb R_+$ we have that

$$f \in \mathcal{O}(f)$$
 holds.

Proof: Let us define k := 0 and c := 1. Then our claim follows immediately from the inequality

$$\forall n \in \mathbb{N} \colon f(n) \le f(n).$$

Multiplikation von Konstanten

Assume that we have functions $f,g\colon \mathbb{N}\to \mathbb{R}_+$ and a number $d\in \mathbb{R}_+$. Then we have

$$g \in \mathcal{O}(f) \to d \cdot g \in \mathcal{O}(f)$$
.

Proof: The premiss $g\in\mathcal{O}(f)$ implies that there are constants $c'\in\mathbb{R}_+$ and $k'\in\mathbb{N}$ such that

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k' \to g(n) \le c' \cdot f(n))$$

holds. If we multiply the inequality involving g(n) with d, we get

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k' \to d \cdot g(n) \le d \cdot c' \cdot f(n))$$

Let us therefore define k:=k' and $c:=d\cdot c'$. Then we have

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k \to d \cdot g(n) \le c \cdot f(n))$$

and by definition this implies $d \cdot g \in \mathcal{O}(f)$.

Remark: The previous proposition shows that the big $\mathcal O$ notation does indeed abstract from constant factors. \diamond

Addition

Proposition 4 (Addition) Assume that $f, g, h : \mathbb{N} \to \mathbb{R}_+$. Then we have

$$f \in \mathcal{O}(h) \land g \in \mathcal{O}(h) \rightarrow f + g \in \mathcal{O}(h)$$
.

Proof: The preconditions $f\in\mathcal{O}(h)$ and $g\in\mathcal{O}(h)$ imply that there are constants $k_1,k_2\in\mathbb{N}$ and $c_1,c_2\in\mathbb{R}$ such that both

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \geq k_1 \rightarrow f(n) \leq c_1 \cdot h(n))$$
 and

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k_2 \to g(n) \le c_2 \cdot h(n))$$

holds. Let us define $k:=\max(k_1,k_2)$ and $c:=c_1+c_2.$ For all $n\in\mathbb{N}$ such that $n\geq k$ it then follows that both

$$f(n) \le c_1 \cdot h(n)$$
 and $g(n) \le c_2 \cdot h(n)$

holds. Adding these inequalities we conclude that

$$f(n) + g(n) \le (c_1 + c_2) \cdot h(n) = c \cdot h(n)$$

holds for all $n \geq k$.

Exercise 2: Assume that $f_1, f_2, h_1, h_2 : \mathbb{N} \to \mathbb{R}_+$. Prove that

$$f_1 \in \mathcal{O}(h_1) \land f_2 \in \mathcal{O}(h_2) \rightarrow f_1 \cdot f_2 \in \mathcal{O}(h_1 \cdot h_2)$$
 holds.

Exercise 3: Assume that $f_1, f_2, h_1, h_2 : \mathbb{N} \to \mathbb{R}_+$. Prove or refute the claim that

$$f_1 \in \mathcal{O}(h_1) \land f_2 \in \mathcal{O}(h_2) \rightarrow f_1/f_2 \in \mathcal{O}(h_1/h_2)$$
 holds.

Transitivität der Groß-O-Notation

Proposition 5 (Transitivity of Big \mathcal{O} **Notation)** Assume $f,g,h \colon \mathbb{N} \to \mathbb{R}_+$. Then we have

$$f \in \mathcal{O}(g) \land g \in \mathcal{O}(h) \rightarrow f \in \mathcal{O}(h)$$
.

Proof: The precondition $f \in \mathcal{O}(g)$ implies that there exists a $k_1 \in \mathbb{N}$ and a number $c_1 \in \mathbb{R}$ such that

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k_1 \to f(n) \le c_1 \cdot g(n))$$

holds, while the precondition $g\in\mathcal{O}(h)$ implies the existence of $k_2\in\mathbb{N}$ and $c_2\in\mathbb{R}$ such that

$$\forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k_2 \to g(n) \le c_2 \cdot h(n))$$

holds. Let us define $k:=\max(k_1,k_2)$ and $c:=c_1\cdot c_2$. Then for all $n\in\mathbb{N}$ such that $n\geq k$ we have the following:

$$f(n) \le c_1 \cdot g(n)$$
 and $g(n) \le c_2 \cdot h(n)$.

Let us multiply the second of these inequalities with $\emph{c}_{1}.$ Keeping the first inequality this yields

$$f(n) \le c_1 \cdot g(n)$$
 and $c_1 \cdot g(n) \le c_1 \cdot c_2 \cdot h(n)$.

The transitivity of the relation \leq immediately implies $f(n) \leq c \cdot h(n)$ for $n \geq k$.

Grenzwert der Groß-O-Notation

Proposition 6 (Limit Proposition) Assume that $f,g:\mathbb{N}\to\mathbb{R}_+$. Furthermore, assume that the limit

$$\lim_{n \to \infty} \frac{f(n)}{g(n)}$$

exists. Then we have $f \in \mathcal{O}(g)$.

Proof: Define

$$\lambda := \lim_{n \to \infty} \frac{f(n)}{g(n)}$$

Since the limit exists by our assumption, we know that

$$\forall \varepsilon \in \mathbb{R}_+: \exists k \in \mathbb{R}: \forall n \in \mathbb{N}: \bigg(n \geq k \to \Big|\frac{f(n)}{g(n)} - \lambda\Big| < \varepsilon\bigg).$$

Since this is valid for all positive values of ε , let us define $\varepsilon:=1$. Then there exists a number $k\in\mathbb{N}$ such that for all $n\in\mathbb{N}$ satisfying $n\geq k$ the inequality

$$\left| \frac{f(n)}{g(n)} - \lambda \right| \le 1$$

holds. Let us multiply this inequality with g(n). As g(n) is positive, this yields

$$|f(n) - \lambda \cdot g(n)| \le g(n).$$

The triangle inequality $|a+b| \leq |a| + |b|$ for real numbers tells us that

$$f(n) = |f(n)| = |f(n) - \lambda \cdot g(n) + \lambda \cdot g(n)| \le |f(n) - \lambda \cdot g(n)| + \lambda \cdot g(n)$$

holds. Combining the previous two inequalities yields

$$f(n) \le |f(n) - \lambda \cdot g(n)| + \lambda \cdot g(n) \le g(n) + \lambda \cdot g(n) = (1 + \lambda) \cdot g(n).$$

Therefore, we define

$$c := 1 + \lambda$$

and have shown that $f(n) \leq c \cdot g(n)$ holds for all $n \geq k$.

Lösen einer Rekurrenzgleichung

- 1. Homogenen Teil lösen $(x_n = \lambda^n)$
 - o Die Rekurrenzgleichung ohne +1 am Ende
- 2. Inhomogenen Teil lösen $(x_n = \gamma^n)$
 - o Die gesamte Rekurrenzgleichung
- 3. Einsetzen in die allgemeine Lösung

$$\circ \quad x_n = \alpha \cdot \lambda_1^n + \beta \cdot \lambda_2^n + \gamma$$

0000

Arten der Groß-O-Notation

- 1. Die O-Notation:
 - $\circ \quad \mathcal{O}(g) := \{ f \in \mathbb{R}_+^{\mathbb{N}} | \, \exists k \in \mathbb{N} : \exists c \in \mathbb{R}_+ : \forall n \in \mathbb{N} : (n \geq k \rightarrow f(n) \leq c \cdot g(n)) \}$

П

2. Die Ω -Notation:

$$\Omega(g) := \{ f \in \mathbb{R}_+^{\mathbb{N}} | \exists k \in \mathbb{N} : \exists c \in \mathbb{R}_+ : \forall n \in \mathbb{N} : (n \ge k \to f(n) \ge c \cdot g(n)) \}$$

3. Die Θ-Notation:

$$\circ$$
 $\Theta(g) := \mathcal{O}(g) \cap \Omega(g)$

Master-Theorem

Mit dem Master-Theorem kann man einfacher die Komplexität einer rekursiven Funktion bestimmen.

Bedingungen für das Master-Theorem

- a. $\alpha, \beta \in \mathbb{N}$, so dass $\beta \geq 2, \delta \in \mathbb{R}$, so dass $\delta \geq 0$ und
- b. die Funktion $f: \mathbb{N} \to \mathbb{R}_+$ erfüllt die Rekurrenzrelation

$$f(n) = \alpha \cdot f(n//\beta) + \mathcal{O}(n^{\delta})$$

Anwendung des Master-Theorems

Man kann durch das Master-Theorem alle benötigten Variablen schnell ablesen und so die Komplexität des Algorithmus in einen der folgenden Fälle einordnen.

- 1. $\alpha < \beta^{\delta} \to f(n) \in \mathcal{O}(n^{\delta})$
- 2. $\alpha = \beta^{\delta} \to f(n) \in \mathcal{O}(\log_{\beta}(n) \cdot n^{\delta})$
- 3. $\alpha > \beta^{\delta} \to f(n) \in \mathcal{O}(n^{\log_{\beta}(\alpha)})$

Sortieren

Das Sortierproblem

Es wird immer davon ausgegangen, dass eine Liste L gegeben ist. Alle Elemente aus L stammen aus der Menge S. S verfügt über eine binäre Relation \leq , welche reflexiv, antisymmetrisch und transitiv ist.

- 1. $\forall x \in S : x \le x$ (\le ist reflexiv)
- 2. $\forall x, y \in S : (x \le y \land y \le x \rightarrow x = y)$ (\le ist anti-symmetrisch)
- 3. $\forall x, y, z \in S : (x \le y \land y \le z \rightarrow x \le z)$ (\le ist transitiv)

Definition Lineare Ordnung

Ein Paar $\langle S, \leq \rangle$ in dem S ein Set ist und $\leq \subseteq S \times S$ eine Relation auf S, welche reflexiv, antisymmetrisch und transitiv ist, wird partiell geordnet genannt. Wenn zudem noch

$$\forall x, y \in S : (x \le y \lor y \le x)$$

gilt, dann ist das Paar $\langle S, \leq \rangle$ in der totalen Ordnung und die Relation \leq wird als lineare Ordnung bezeichnet.

Definition Quasiordnung

Ein Paar $\langle S, \leq \rangle$ ist in Quasiordnung, genau dann, wenn:

- 1. $\leq \subseteq S \times S$
- 2. $\forall x \in S : x \le x$ (\le ist reflexiv)
- 3. $\forall x, y, z \in S : (x \le y \land y \le z \rightarrow x \le y)$ (\le ist transitiv)

Wenn eine Quasiordnung vorliegt und dazu noch

 $\forall x, y \in S : (x \le y \lor y \le x)$ (Linearität)

gilt, dann liegt eine Totale-Quasi-Ordnung vor.

Definition Sortier-Problem

Gegeben: $\langle M, \leq \rangle$ ist in Totaler-Quasi-Ordnung. L ist eine Liste aus M.

Gesucht: Liste aus S mit zwei Eigenschaften:

- 1. Liste S ist aufsteigend sortiert
 - $\forall i \in \{0,...,len(S) 2\} : S[i] \leq S[i + 1]$
- 2. Liste S enthält dieselben Elemente wie L und doppelte Elemente in S kommen auch doppelt in L vor.

 $\forall x \in M : count(x, L) = count(x, S)$

Insertion Sort

Er durchläuft Schritt für Schritt eine Liste und entnimmt dabei aus der unsortierten Eingabefolge ein Element und setzt es dann an der entsprechend richtigen Stelle wieder ein.

Formale Definition

```
sort([]) = []
sort([x] + R) = insert(x, sort(R))
insert(x, []) = [x]
x \le y \to insert(x, [y] + R) = [x] + [y] + R
\neg(x \le y) \to insert(x, [y] + R) = [y] + insert(x, R)
```

Implementierung

```
def sort(L):
    if L == []:
        return []
    x, R = L[0], L[1:]
    return insert(x, sort(R))

def insert(x, L):
    if L == []:
        return [x]
    y, R = L[0], L[1:]
    if x <= y:
        return [x] + L
    else:
        return [y] + insert(x, R)</pre>
```

Komplexität

Insertion Sort ist gerade bei teilweise sortierten Listen sehr effizient.

Bester Fall

Liste ist bereits sortiert

 $\mathcal{O}(n)$

Worst-case

Liste ist falsch herum sortiert

$$\frac{1}{2} \cdot n^2 + \mathcal{O}(n)$$

Durchschnittlicher Fall

$$\frac{1}{4} \cdot n^2 + \mathcal{O}(n)$$

Selection Sort

Das Minimum aus der Liste L wird entnommen und dort gelöscht. Das Minimum wird vor die Restliste gesetzt und dies geschieht rekursiv.

Formale Definition

```
\begin{split} &sort([]) = [] \\ &L \neq [] \land x := min(L) \rightarrow sort(L) = [x] + sort(delete(x, L)) \\ &delete(x, []) = [] \\ &delete(x, [x] + R) = R \\ &x \neq y \rightarrow delete(x, [y] + R) = delete(x, R) \end{split}
```

Implementierung

```
def sort(L):
    if L == []:
        return []
    x = min(L)
    return [x] + sort(delete(x, L))

def delete(x, L):
    if L == []:
        assert L != [], f'delete({x}, [])'
    if L[0] == x:
        return L[1:]
    return [L[0]] + delete(x, L[1:])
```

Komplexität

Immer

$$\frac{1}{2} \cdot n^2 + \mathcal{O}(n)$$

Merge Sort

Merge Sort arbeitet nach dem Teilen-und-Herrsche-Prinzip. Es werden immer zwei geleichgroße Teillisten gebildet und sortiert und im Anschluss zusammengemerged.

Formale Definition

```
\begin{split} n &< 2 \to sort(L) = L \\ n &\geq 2 \to sort(L) = merge(sort(L[:n//2]), sort(L[n//2:])) \\ merge([], L_2) &= L_2 \\ merge(L_1, []) &= L_1 \\ x &\leq y \to merge([x \mid R_1], [y \mid R_2]) = [x] + merge(R_1, [y \mid R_2]) \\ \neg x &\leq y \to merge([x \mid R_1], [y \mid R_2]) = [y] + merge([x \mid R_1], R_2) \end{split}
```

Implementierung

```
def sort(L):
    n = len(L)
    if n < 2:
        return L
    L1, L2 = L[:n//2], L[n//2:]
    return merge(sort(L1), sort(L2))</pre>
```

```
def merge(L1, L2):
    if L1 == []:
        return L2
    if L2 == []:
        return L1
    x1, R1 = L1[0], L1[1:]
    x2, R2 = L2[0], L2[1:]
    if x1 <= x2:
        return [x1] + merge(R1, L2)
    else:
        return [x2] + merge(L1, R2)</pre>
```

Komplexität

Immer

```
f(n) \in \mathcal{O}(n \cdot log_2(n))
```

Komplexität in Form des Master-Theorems

```
f(n) = 2 \cdot f(n/2) + \mathcal{O}(n)
```

Somit sind $\alpha = 2$, $\beta = 2$, $\delta = 1$ gegeben und der zweite Fall des Master-Theorems gilt: $f(n) \in \mathcal{O}(n \cdot log_2(n))$

Angenommen die beiden Listen L_1 und L_2 seien gegeben und haben Elemente von M. Der Ausdruck $cmpCount(L_1, L_2)$ gibt das Ergebnis zurück, wie viele Vergleiche der Aufruf $merge(L_1, L_2)$ benötigt. Ziel ist es, dass für alle Listen L_1 und L_2

```
cmpCount(L_1, L_2) \le len(L_1) + len(L_2) gilt.
```

Quick Sort

Man wählt ein Pivot-Element und vergleicht die anderen Elementen mit diesem. Ist das Pivot-Element größer, wird das Element in die Linke Teilliste gegeben und für den Fall, dass es kleiner ist in die rechte Teilliste. Dieser Schritt wird rekursiv ausgeführt.

Formale Definition

```
sort([]) = []
sort([x] + R) = sort([y \in R | y < x]) + [x] + sort([y \in R | y \ge x])
```

Implementierung

```
def sort(L):
    if L == []:
        return L
    x, R = L[0], L[1:]
    S = [y for y in R if y <= x]
    B = [y for y in R if y > x]
    return sort(S) + [x] + sort(B)
```

Komplexität

Worst-Case

$$\frac{1}{2} \cdot n^2 - \frac{1}{2} \cdot n \in \mathcal{O}(n^2)$$

Durchschnittlicher Fall

$$\begin{aligned} 2 \cdot ln(2) \cdot n \cdot log_2(n) + \mathcal{O}(n) \\ \text{Also} \quad \mathcal{O}(n \cdot log_2(n)) \end{aligned}$$

Counting Sort

Counting Sort zählt die Häufigkeit der einzelnen Elemente und fügt diese in Sublisten ein, damit ist die Liste dann sortiert. Counting Sort ist stabil.

Formale Definition

Counting Sort vergleicht die Elemente nicht, daher ist seine Komplexität linear mit $\mathcal{O}(n)$. Counting Sort durchläuft drei Schritte, um eine Sortierung zu erreichen.

Counting Stage

Die Häufigkeit der vorkommenden Elemente wird bestimmt.

Indexing-Stage

Es werden Sublisten angelegt mit der Länge der Häufigkeiten der einzelnen Elemente. Bspw. kommt ein Element x:10 (also x kommt 10 Mal vor) dann hat die Subliste die Länge 10. Diese Sublisten werden dann verkettet und bilden eine große Liste aus Listen.

Distribution-Stage

Man iteriert über die Liste und fügt die Elemente in die passenden Sublisten ein.

Implementieruna

```
def countingSort(Names, Grades):
    assert len(Names) == len(Grades)
    maxGrade = 256
Counts = [0] * maxGrade
Indices = [None] * maxGrade
SortedNames = [None] * len(Names)
    SortedGrades = [None] * len(Names)
    # Phase 1: Counting
    for g in Grades:
        Counts[g] += 1
    # Phase 2: Indexing
    Indices[0] = 0
    for g in range(1, maxGrade):
         Indices[g] = Indices[g-1] + Counts[g-1]
    # Phase 3: Distribution
    for i in range(len(Names)):
         grade
                             = Grades [i]
                            = Indices[grade]
        SortedNames [idx] = Names [i]
        SortedGrades[idx] = Grades [i]
        Indices[grade] += 1
    return SortedNames, SortedGrades
```

Komplexität

Wie bereits beschrieben ist die Komplexität linear $\mathcal{O}(n)$

Radix Sort

Ziel ist es eine Liste mit 32-Bit Zahlen zu sortieren.

Vorgang

Eine 32-Bit Zahl kann wie folgt aufgeteilt werden.

$$x = b_4 \cdot 256^3 + b_3 \cdot 256^3 + b_2 \cdot 256^1 + b_1 \cdot 256^0$$

Radix Sort verwendet Counting Sort und besteht aus vier Schritten.

- 1. Sortieren der Liste nach dem untersten Byte b_1
- 2. Sortieren der Liste nach b_2
- 3. Sortieren der Liste nach b_3
- 4. Sortieren der Liste nach b_4

Da Counting Sort stabil ist kann man so vorgehen.

Implementierung

```
def extractByte(n, k):
    return n >> (8 * (k-1)) & 255
```

```
def radixSort(L):
    for k in range(1, 4+1):
        Grades = [extractByte(n, k) for n in L]
        L = countingSort(L, Grades)[0]
    return L
```

Abstrakte Datentypen (ADT)

Die Notation eines ADT abstrahiert von den tatsächlichen Implementierungsdetails einer konkreten Datenstruktur.

Die formale Definition eines ADT

Die Formale Definition eines ADT D wird als 5-Tupel dargestellt.

$$D = \langle N, P, Fs, Ts, Ax \rangle$$

- 1. N ist ein String. N ist der Name des ADT's.
- 2. P ist Menge der Typ-Parameter
- 3. Fs ist Menge der Funktionszeichen
- 4. Ts ist Menge der Typspezifikationen

Für jedes $f \in Fs$ gibt es in Ts genau eine Typspezifikation.

$$f: T_1 \times \ldots \times T_n \to S$$

5. Ax ist Menge der mathematischen Formeln. Diese spezifizieren den ADT

Vorteile von ADT's

- 1. Austauschbar
- 2. Wiederverwendbar
- 3. Trennt Implementierung von ADT vom Anwendungsprogramm

Der ADT Stack

- 1. N = ,Stack
- 2. $P = \{Element\}$
- 3. Fs = {Stack, push, pop, top, isEmpty}
- 4 Ts.
- a. Stack: Stack
- b. push : Stack x Element \rightarrow Stack
- c. pop: Stack \rightarrow Stack
- d. $top : Stack \rightarrow Element$
- e. $isEmpty : Stack \rightarrow \mathbb{B}$
- 5. Ax:
 - a. $Stack().top() = \Omega$
 - b. S.push(x).top() = x
 - c. Stack().pop() = Ω
 - d. S.push(x).pop() = S
 - e. Stack().isEmpty() = true
 - f. S.push(x).isEpmty = false

Definition Generatoren

Generatoren sind Funktionszeichen, mit denen man jeden möglichen zustand Erreichen kann (Bei Stack: Stack und push)

Implementierung

```
class Stack:
        def __init__(self):
            self.mStackElements = []
        def push(self, e):
             self.mStackElements.append(e)
        def pop(self):
             assert len(self.mStackElements) > 0, "popping empty stack"
10
             self.mStackElements = self.mStackElements[:-1]
11
        def top(self):
12
             assert len(self.mStackElements) > 0, "top of empty stack"
13
            return self.mStackElements[-1]
14
15
        def isEmpty(self):
16
            return self.mStackElements == []
17
18
        def copy(self):
19
             C = Stack()
20
             C.mStackElements = self.mStackElements[:]
21
            return C
22
23
        def __str__(self):
24
             C = self.copy()
25
            result = C._convert()
26
            dashes = "-" * len(result)
27
            return '\n'.join([dashes, result, dashes])
28
29
        def _convert(self):
30
            if self.isEmpty():
31
                return '|'
32
            t = self.top()
33
             self.pop()
34
             return self._convert() + ' ' + str(t) + ' |'
35
36
   def createStack(L):
37
        S = Stack()
38
        n = len(L)
39
        for i in range(n):
40
             S.push(L[i])
41
             print(S)
42
        return S
43
44
  createStack(range(10))
45
```

The Shunting-Yard-Algorithm

Der Algorithmus soll einen Arithmetischen Ausdruck auswerten.

Der Shunting-Yard verwaltet die Eingabesymbole:

- Ts: Token Stack, enthält die Eingabesymbole ,,1+2*3" TS = [3, '*', 2, '+', 1]
- AS: Argument Stack, enthält Zahlen, Anfangs leer. Zahlen aus dem TS auf den AS
- OS: Operator Stack, enthält Operatoren, als auch '('

Präzedenz	Operator
1	+, -
2	*,/
3	**

Vorgang

1. Lesevorgang:

Die Tokens aus dem TS werden entweder auf den AS oder OS gelegt. Es können je nach Präzedenz jedoch auch hier schon Evaluierungen ausgeführt werden.

2. Evaluierungsphase:

Die Operatoren werden evaluiert

- a) Element vom OP entnehmen
- b) Element vom AS entnehmen
- c) Das Ergebnis bestimmen
- d) Das Ergebnis auf den AS legen

```
def evaluate(self):
        while not self.mTokens.isEmpty():
2
             nextOp = self.mTokens.top(); self.mTokens.pop()
3
             if isinstance(nextOp, int):
                 self.mArguments.push(nextOp)
5
                 continue
6
             if self.mOperators.isEmpty():
                 self.mOperators.push(nextOp)
                 continue
             if nextOp == "(":
10
                 self.mOperators.push(nextOp)
11
12
             stackOp = self.mOperators.top()
13
             if stackOp == "(" and nextOp == ")":
14
                 self.mOperators.pop()
                 continue
16
             if nextOp == ")":
17
                 self.popAndEvaluate()
                 self.mTokens.push(nextOp)
19
                 continue
20
             if stackOp == '(':
21
                 self.mOperators.push(nextOp)
22
23
             if evalBefore(stackOp, nextOp):
24
                 self.popAndEvaluate()
25
                 self.mTokens.push(nextOp)
26
27
                 self.mOperators.push(nextOp)
28
         while not self.mOperators.isEmpty():
29
             self.popAndEvaluate()
30
         return self.mArguments.top()
31
```

```
def popAndEvaluate(self):
        rhs = self.mArguments.top(); self.mArguments.pop()
        lhs = self.mArguments.top(); self.mArguments.pop()
        op = self.mOperators.top(); self.mOperators.pop()
        result = None
        if op == '+':
            result = lhs + rhs
        if op == '-':
            result = lhs - rhs
        if op == '*':
10
11
            result = lhs * rhs
        if op == '/':
12
           result = lhs // rhs
13
        if op == '%':
           result = lhs % rhs
15
16
        if op == '**':
            result = lhs ** rhs
17
       self.mArguments.push(result)
```

Set and Maps

Eine Funktionale Relation sind Maps. In Python sind sie als Dictionaries dargestellt.

```
Der ADT Map
D = \langle N, P, Fs, Ts, Ax \rangle
                                                                    2
                                                                    3
    1. N = Map
    2. P = \{Key, Value\}
                                                                    5
    3. Fs = \{map, find, insert, delete\}
    4. Ts:
             a. map: Map
             b. find: Map x key \rightarrow Value \cup \{\Omega\}
                                                                   10
             c. insert : Map x key x value \rightarrow Map
                                                                   11
             d. delete : Map x key \rightarrow Map
                                                                   12
                                                                   13
                                                                   14
    5. Ax:
                                                                   15
             a. map().find(k) = \Omega
             b. m.insert(k, v).find(k) = v
             c. k_1 \neq k_2 \rightarrow m . insert(k_1, v) . find(k_2) = m . find(k_2)
             d. m.delete(k).find(k) = \Omega
             e. k_1 \neq k_2 \rightarrow m \cdot delete(k_1) \cdot find(k_2) = m \cdot find(k_2)
```

```
class Map:
def __init__(self):
    self.mDictionary = {}

def find(self, k):
    return self.mDictionary[k]

def insert(self, k, v):
    self.mDictionary[k] = v

def delete(self, k):
    def self.mDictionary[k]

def __str__(self):
    return str(self.mDictionary)
```

Geordnete binäre Bäume

Ein binärer Baum heißt geordnet, wenn die Daten eine Ordnungsrelation erfüllen, also vergleichbar sind und für jeden Knoten gilt, dass der linke Nachfolger kleiner (oder kleiner gleich) dem rechten Nachfolger ist.

```
1. Nil ist ein geordneter Binärbaum
```

```
2. Node(k, v, l, r) \in B g.d.w.
```

- a. k ist ein Schlüssel der Menge Key
- b. v ist ein Value der Menge Value
- c. l ist ein geordneter Binärbaum l ist der linke Unterbaum von *Node*(*k*, *v*, *l*, *r*)
- d. r ist ein geordneter Binärbaum r ist der rechte Unterbaum von Node(k, v, l, r)
- e. alle Keys in 1 sind kleiner k Ordnungsbedingung
- f. alle Keys in r sind größer k

3.

- a. map() = Nil
- b. $find: B \times key \rightarrow Value \cup \{\Omega\}$
- insert: $B \times key \times value \rightarrow B$
- d. $delete: B \times key \rightarrow B$
- e. $delMin: B \rightarrow B \times key \times value$
- 4. FIND
 - a. $Nil.find(k) = \Omega$
 - b. $Node(k, v, l, r) \cdot find(k) = v$
 - c. $k_1 < k_2 \rightarrow Node(k_2, v, l, r) \cdot find(k_1) = l \cdot find(k_1)$
 - d. $k_1 > k_2 \rightarrow Node(k_2, v, l, r) . find(k_1) = r . find(k_1)$ INSERT
 - e. Nil.insert(k, v) = Node(k, v, l, r)
 - f. $Node(k_2, v_2, l, r) . insert(k, v_1) = Node(k, v_1, l, r)$
 - g. $k_1 < k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) . insert(k_1, v_2) = Node(k_2, v_2, l . insert(k_1, v_1), r)$
 - h. $k_1 > k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) . insert(k_1, v_2) = Node(k_2, v_2, l, r . insert(k_1, v_1))$ DELMIN
 - i. $Node(k, v, l, r) \cdot delMin() = \langle r, k, v \rangle$
 - j. $l \neq Nil \land l.delMin() = \langle l', k_{min}, v_{min} \rangle$ $\rightarrow Node(k, v, l, r).delMin() = \langle Node(k, v, c', r), k_{min}, v_{min} \rangle$ DELETE
 - k. Nil.delete(k) = Nil
 - 1. Node(k, v, Nil, r) . remove(k) = r
 - m. Node(k, v, l, Nil). remove(k) = l
 - $\begin{aligned} \text{n.} \quad l \neq Nil \land r \neq Nil \land delMin() &= \langle r', k_{min}, v_{min} \rangle \\ &\rightarrow Node((k, v, l, r) \,.\, delete(k) &= Node(k_{min}, v_{min}, l, r') \end{aligned}$
 - 0. $k_1 < k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) . delete(k_1) = Node(k_2, v_2, l . delete(k_1), r)$
 - p. $k_1 > k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) . delete(k_1) = Node(k_2, v_2, l, r . delete(k_1))$

Komplexität

Average Case:

Logarithmisch $\mathcal{O}(ln(n))$

Worst Case:

Linear $\mathcal{O}(n)$

AVL Bäume

Der AVL-Baum ist eine Datenstruktur in der Informatik, und zwar ein binärer Suchbaum mit der zusätzlichen Eigenschaft, dass sich an jedem Knoten die Höhe der beiden Teilbäume um höchstens eins unterscheidet.

Höhenbedingung

- 1. Nil.height() = 0
- 2. $Node(k, v, l, r) \cdot height() = max(l \cdot height(), r \cdot height()) + 1$

Menge A der AVL Bäume

- 1. $Nil \in A$
- 2. $Node(k, v, l, r) \in A$ genau dann, wenn:
 - a. $Node(k, v, l, r) \in B$
 - b. $l, r \in A$
 - c. $|l.height() r.height()| \le 1$
- 3.
- a. $restore: B \rightarrow A$
- b. $insert: B \times key \times value \rightarrow B$
- c. $find: B \times key \rightarrow value \cup \{\Omega\}$
- d. $delete: V \times key \rightarrow B$
- e. $delMin: B \rightarrow B \times key \times value$
- 4. FIND
 - a. $Nil.find(k) = \Omega$
 - b. $Node(k, v, l, r) \cdot find(k) = v$
 - c. $k_1 < k_2 \rightarrow Node(k_2, v, l, r) . find(k_1) = l . find(k_1)$
 - d. $k_1 > k_2 \rightarrow Node(k_2, v, l, r) . find(k_1) = r . find(k_1)$ INSERT
 - e. Nil.insert(k, v) = Node(k, v, Nil, Nil)
 - f. $Node(k, v_2, l, r)$. $insert(k, v_1) = Node(k, v_1, l, r)$
 - g. $k_1 < k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) . insert(k_1, v_1) = Node(k_2, v_2, l . insert(k_1, v_1), r) . restore()$
 - $\text{h.} \quad k_1 > k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) . insert(k_1, v_1) = Node(k_2, v_2, l, r. insert(k_1, v_1)) . restore() \\ \text{DELMIN}$
 - i. $Node(k, v, Nil, r) \cdot delMin() = \langle r, k, v \rangle$
 - j. $l \neq Nil \land \langle l', k_{min}, v_{min} \rangle := l \cdot delMin()$ $\rightarrow Node(k, v, l, r) \cdot delMin() = \langle Node(k, v, l', r) \cdot restore(), k_{min}, v_{min} \rangle$ DELETE
 - k. Nil.delete(k) = Nil
 - 1. $Node(k, v, Nil, r) \cdot delete(k) = r$
 - m. $Node(k, v, l, Nil) \cdot delete(k) = l$
 - $$\begin{split} \text{n.} & \ l \neq Nil \land r \neq Nil \land \langle r', k_{min}, v_{min} \rangle := r. delMin() \\ & \rightarrow Node(k, v, l, r) \, . \, delete(k) = Node(k_{min}, v_{min}, l, r') \, . \, restore() \end{split}$$
 - $\text{O.} \quad k_1 < k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r) \,.\, delete(k_1) = Node(k_2, v_2, l \,.\, delete(k_1), r) \,.\, restore()$
 - p. $k_1 > k_2 \rightarrow Node(k_2, v_2, l, r)$. $delete(k_1) = Node(k_2, v_2, l, r)$. $delete(k_1)$. restore()

Verbesserungsansätze

- Rot-Schwarz-Bäume
- 2-3-Bäume
- 2-3-4-Bäume

Komplexität

Die komplexität von AVL Bäumen beträgt immer $\mathcal{O}(ln(n))$

Tries

Ein Trie oder Präfixbaum ist eine Datenstruktur, die in der Informatik zum Suchen nach Zeichenketten verwendet wird. Es handelt sich dabei um einen speziellen Suchbaum zur gleichzeitigen Speicherung mehrerer Zeichenketten.

Bei einem Trie können kann jeder Knoten so viele Kinder haben, wie Buchstaben im Alphabet vorhanden sind. Tries unterstützen die String-Vervollständigung.

```
Notation
```

```
\Sigma: Endliche Mege der Buchstaben (Alphabet)
\Sigma^*: Die Menge der Wörter die in mit \Sigma gebildet werden können.
\overline{E}: leeres Wort E = ...
Value : Menge der Werte, die den Schlüssel zugeordnet werden kann.
■: Menge der Tries
           Node: Value \times Liste(\sum) \times Liste(\mathbb{T}) \rightarrow \mathbb{T}
           Node(k, v, l, r) \in \mathbb{T}, wenn gilt:
                    a) v \in Value \cup \{\Omega\}
                    b) Cs = [c_1, \dots, c_n] \in List(\sum_{i=1}^n f(x_i)) (Eine Liste verschiedener Charaktere der Länge n)
                    c) Ts = [t_1, \dots, t_n] \in List(\mathbb{T}) (Eine Liste von Tries derselben Länge)
find: \mathbb{T} \times \sum^* \to Value \cup \{\Omega\}
insert: \mathbb{T} \times \sum^* \times Value \to \mathbb{T}
\begin{array}{l} isEmpty: \mathbb{T} \to \mathbb{B} \\ delete: \mathbb{T} \times \sum {}^* \to \mathbb{T} \end{array}
FIND
Node(v, cs, ts) \cdot find(\epsilon) = v
Node(v, [c_1, \dots c_n], [t_1, \dots, t_n]) \cdot find(cr) = t_i \cdot find(r)
c \neq Cs \rightarrow Node(v, ls, Ts) \cdot find(cr) = \Omega
INSERT
Node(v_1, l, T) . insert(\epsilon, v_2) = Node(v_2, l, T)
Node(v_1, [c_1, ..., c_i, ..., c_n], [t_1, ..., t_i, ..., t_n])
           = Node(v_1, [c_1, \dots, c_i, \dots, c_n], [t_1, \dots, t_i, \dots, t_n])
c \neq \{c_1, c_n\} \rightarrow Node(v_1, [c_1, \dots, c_n], [t_1, \dots, t_n]) \cdot insert(cr, v_2)
           = Node(v_1, [c_1, \dots c_n, c], [t_1, \dots, t_n, Node(\Omega, [], []) \cdot insert(r, v_2)])
ISEMPTY
Node(v, cs, Ts) . isEmpty() = true \Leftrightarrow c = \Omega \wedge cs = [] \wedge Ts = []
DELETE
Node(v, cs, Ts) \cdot delete(\epsilon) = Node(\Omega, Cs, Ts)
t_i.delete(r).isEmpty() \rightarrow Node(v, [c_1, \dots, c_i, \dots, C_n], [t_1, \dots, t_i, \dots, t_n])
           = Node(v, [c_1, \dots, c_{i-1}, c_{i+1}, \dots, C_n], [t_1, \dots, t_{i-1}, t_{i+1}, \dots, t_n])
\neg t_i.delete(r).isEmpty() \rightarrow Node(v, [c_1, \dots, c_i, \dots, C_n], [t_1, \dots, t_i, \dots, t_n]).delete(c_ir)
           = Node(v, [c_1, \dots, c_i, \dots, C_n], [t_1, \dots, t_i.delete(r), \dots, t_n])
c \neq cs \rightarrow Node(v, Cs, Ts) . delete(cr) = Node(v, Cs, Ts)
```

Binary Tries

Der Binary Trie fungiert wie der Normale Trie, nur dass sein Alphabet aus der Menge {0,1} besteht.

Idee $\sum \{0,1\}$

BT = Menge der Binary Tries

- 1. $Nil \in BT$
- 2. $Bin(v, l, r) \in BT$, wenn gilt:
 - a. $v \in Value \cup \{\Omega\}$
 - b. $l \in BT$
 - c. $r \in BT$
- 3.
- a. $find: BT \times \mathbb{N} \rightarrow Value \cup \{\Omega\}$
- b. $insert: BT \times \mathbb{N} \times value \rightarrow BT$
- c. $delete: BT \times key \rightarrow BT$
- 4.

INSERT

- a. Nil.insert(0,v) = Bin(v, Nil, Nil)
- b. $n \neq 0 \rightarrow Nil.insert(2n, v) = Bin(\Omega, Nil.insert(n, v), Nil)$
- c. $Nil.insert(2n + 1,v) = Bin(\Omega, Nil, Nil.insert(n, v))$
- d. $Bin(v_1, l, r) . insert(0, v_2) = Bin(v_2, l, r)$
- e. $n \neq 0 \rightarrow Bin(v_1, l, r) . insert(2n, v_2) = Bin(v_1, l. insert(n, v_2), r)$
- f. $Bin(v_1, l, r) . insert(2n + 1, v_2) = Bin(v_1, l, r . insert(n, v_2))$

FIND

- g. $Nil.find(n) = \Omega$
- h. $Bin(v, l, r) \cdot find(0) = v$
- i. $\neq 0 \rightarrow Bin(v, l, r) \cdot find(2 \cdot n) = l \cdot find(n)$
- j. $Bin(v, l, r) \cdot find(2 \cdot n + 1) = r \cdot find(n)$

SIMPLIFY

- k. $Bin(\Omega, Nil, Nil).simplify() = Nil$
- 1. $v \neq \Omega \lor l \neq Nil \lor r \neq Nil \rightarrow Bin(v, l, r) . simplify() = Bin(v, l, r)$

DELETE

- m. Nil.delete(n) = Nil
- n. $Bin(v, l, r) \cdot delete(0) = Bin(\Omega, l, r) \cdot simplify()$
- o. $n \neq 0 \rightarrow Bin(v, l, r) \cdot delete(2 \cdot n) = Bin(v, l \cdot delete(n), r) \cdot simplify()$
- p. $Bin(v, l, r) \cdot delete(2 \cdot n + 1) = Bin(v, l, r \cdot delete(n)) \cdot simplify()$

Priority Queues

Der ADT Priority Queue

In der Informatik ist eine Vorrangwarteschlange eine spezielle abstrakte Datenstruktur, genauer eine erweiterte Form einer Warteschlange. Den Elementen, die in die Warteschlange gelegt werden, wird ein Schlüssel mitgegeben, der die Reihenfolge der Abarbeitung der Elemente bestimmt.

Die Prioritäten werden durch Zahlen dargestellt. Eine kleinere Zahl hat eine höhere Proirität!

```
1. N = ProQueue
2. P = \{priority, value\}
3. Fs = \{proiQueue, insert, remove, top, isEmpty\}
4.
        a. proiQueue: ProiQueue
        b. insert: ProQueue \times Proirity \times Value \rightarrow ProirityQueue
        c. remove: ProiQueue \rightarrow ProiQueue
        d. top: ProiQueue \rightarrow (ProiQueue \times value) \cup \{\Omega\}
        e. isEmplty: ProiQueue \rightarrow \mathbb{B}
5.
        a. prioQueue(), toList() = []
        b. Q.insert(p,r).toList() = insertList(p,v,Q.toList())
        c. Q.isEmpty() = (Q.toList() = [])
        d. Q.toList() = [] \rightarrow Q.top() = \Omega
        e. Q.toList() \neq [] \rightarrow Q.top() = Q.toList()[0]
        f. Q.toList() = [] \rightarrow Q.remove() = Q
        g. Q.toList() \neq [] \rightarrow Q.remove().toList() = Q.toList[1:]
```

Hilfsfunktonen

```
6. ToList
```

```
a. ProiQueue \rightarrow List < Proirity, Value >
```

b. $Q.isEmpty() \rightarrow Q.toList() = []$

c. $\neg [Q.isEmpty()] \rightarrow Q.toList() = [Q.top()] + Q.remove().toList()$

INSERLIST

- d. $priority \times value \times List < Priority, Value > \rightarrow List < Priority, Value >$
- e. $insertList(p, v, []) = [\langle p, v \rangle]$
- f. $p_1 \le p_2 \to insertList(p_1, v_1, [p_2, v_2] + R) = [\langle p_1, v_1 \rangle, \langle p_2, v_2 \rangle] + R$
- g. $p_1 > p_2 \rightarrow insertList(p_1, v_1, [p_2, v_2] + R) = [\langle p_2, v_2 \rangle] + insertList(p_1, v_1 + R)$

Heap

Ein Heap in der Informatik ist eine zumeist auf Bäumen basierende abstrakte Datenstruktur. In einem Heap können Objekte oder Elemente abgelegt und aus diesem wieder entnommen werden. Sie dienen damit der Speicherung von Mengen. Den Elementen ist dabei ein Schlüssel zugeordnet, der die Priorität der Elemente festlegt.

- 1. $Nil \in H$
- 2. $Node(p, v, l, r) \in H$
 - a. $p \le l \land p \le r$

(Heapbedingung)

b. $|l.count() - r.count()| \le 1$

(Balancierbedingung)

- c. $l \in H \land r \in H$
- 3. $count: H \to \mathbb{N}$

COUNT

- a. Nil.top() = 0
- b. $Node(p, v, l, r) \cdot count() = 1 + l \cdot count() + r \cdot count()$

TOP

- c. $Nil.top() = \Omega$
- d. $Node(p, v, l, r) \cdot top() = \langle p, v \rangle$

ISEMPTY

- e. Nil.isEmpty() = true
- f. Node(p, v, l, r). isEmpty() = false

INSERT

- g. $p_{top} \le p \land l.count() \le r.count()$ $\rightarrow Node(p_{top}, v_{top}, l, r).insert(p, v) = Node(p_{top}, v_{top}, l.insert(p, v), r)$
- $\begin{aligned} \text{h.} \quad & p_{top} \leq p \land l.count() > r.count() \\ & \rightarrow Node(p_{top}, v_{top}, l, r).insert(p, v) = Node(p_{top}, v_{top}, l, r.insert(p, v)) \end{aligned}$
- i. p_{top} $<math>\rightarrow Node(p_{top}, v_{top}, l, r).insert(p, v) = Node(p, v, l.insert(p_{top}, v_{top}), r)$
- j. $p_{top} > p \land l.count() > r.count()$ $\rightarrow Node(p_{top}, v_{top}, l, r).insert(p, v) = Node(p, v, l, r.insert(p_{top}, v_{top}))$

REMOVE

- k. Nil.remove() = Nil
- 1. Node(p, v, Nil, r) = r
- m. Node(p, v, l, Nil) = l
- $$\begin{split} \text{n.} & \ l = Node(p_1, v_1, l_1, r_1) \land r = Node(p_2, v_2, l_2, r_2) \land p_1 \leq p_2 \\ & \ \rightarrow Node(p, v, l, r) \, . \, remove() = Node(p_1, v_1, l \, . \, remove(), r) \end{split}$$
- 0. $l = Node(p_1, v_1, l_1, r_1) \land r = Node(p_2, v_2, l_2, r_2) \land p_1 > p_2$ $\rightarrow Node(p, v, l, r) \cdot remove() = Node(p_1, v_1, l, r \cdot remove())$

Heap Sort

Hat ebenso wie Merge Sort eine Komplexität von $\mathcal{O}(n \cdot log_2(n))$, benötigt aber nicht so viel Speicherplatz

Heapsort nach Williams

A ist ein Array von Keys

- 1. Die Elemente von A werden in einem Heap H eingefügt.
- 2. Nun liegt das kleinste Element oben an der Wurzel an. Wenn man nun einzeln die Elemente an der Wurzel entnimmt und löscht, erhält man eine Liste von den Elementen in aufsteigender Reihe.

3.

```
a. Nil.toList() = []
b. h \neq Nil \land \langle p, \_ \rangle = h.top()
\rightarrow h.toList() = [p] + h.remove().toList()
```

```
def heap_sort(L):
       H = Nil()
2
        for p in L:
3
           H = H.insert(p, None)
4
       S = []
5
       while isinstance(H, Node):
6
           p, _ = H.top()
            S.append(p)
           H = H.remove()
9
       return S
10
```

```
def swap(A, i, j):
       A[i], A[j] = A[j], A[i]
   def sink(A, k, n):
     while 2 * k + 1 <= n:
           j = 2 * k + 1
           if j + 1 \le n and A[j] > A[j + 1]:
               j += 1
           if A[k] < A[j]:
               return
           swap(A, k, j)
11
           k = j
def heap_sort(A):
       n = len(A) - 1
15
       for k in range((n + 1) // 2 - 1, -1, -1):
16
           sink(A, k, n)
       while n \ge 1:
           swap(A, 0, n)
           n -= 1
           sink(A, 0, n)
21
```