Heapsort

Algoritmos e Estruturas de Dados
Prof. Dr. Luciano Demétrio Santos Pacífico
{luciano.pacifico@ufrpe.br}



Conteúdo

Introdução

Heaps

Heapsort

Listas de Prioridade



 Hearpsort também é um algoritmo de ordenação.

 O Heapsort possui complexidade de execução na ordem de O(n log n).

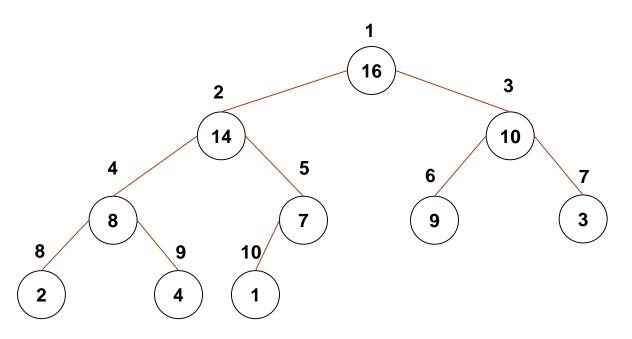
 No algoritmo Heapsort, uma estrutura auxiliar é usada para o gerenciamento da informação: os Heaps.

- A estrutura de dados Heap não é usada apenas pelo algoritmo de Heapsort, mas também em outras aplicações, como listas de prioridade.
- Veremos aplicações de listas de prioridades em alguns algoritmos na disciplina:
 - Algoritmo Prim;
 - Algoritmo Dijkistra.

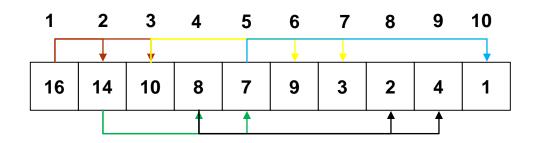
- Observação: O termo Heap tem sido adotado por linguagens de programação, como Java e Lisp, para se referir aos elementos de armazenamento do "lixo" coletado pelos compiladores.
- Quando nos referirmos à palavra Heap, estaremos tratando da estrutura de dados, e não do mecanismo apresentado acima.



 Heap é uma estrutura de prioridades, que pode ser representada na forma de árvore binária semicompleta, indicando uma ordem parcial entre seus elementos.



- Os Heaps são geralmente implementados como vetores unidimensionais (Arrays), onde a raiz ocupa a posição 1, e os elementos obedecem à relação:
 - A[i].esquerda == A[2i];
 - A[i]. direita == A[2i + 1].



- procedimento retornarIndicePai(i)
 retorne floor(i / 2)
 procedimento retornarIndiceFilhoEsquerda(i)
 retorne i * 2
 procedimento retornarIndiceFilhoDireita(i)
 retorne (i * 2) + 1
- floor é a função piso (arredondamento para baixo).

- Existem dois tipos principais de Heaps.
 - Max-Heaps;
 - Min-Heaps.
- Ambos os casos, os elementos devem satisfazer a uma propriedade do Heap.

• Em um *Max-Heap*, cada elemento *i* deve satisfazer a propriedade abaixo (maior elemento na raiz):

$$A[i].pai \ge A[i]$$

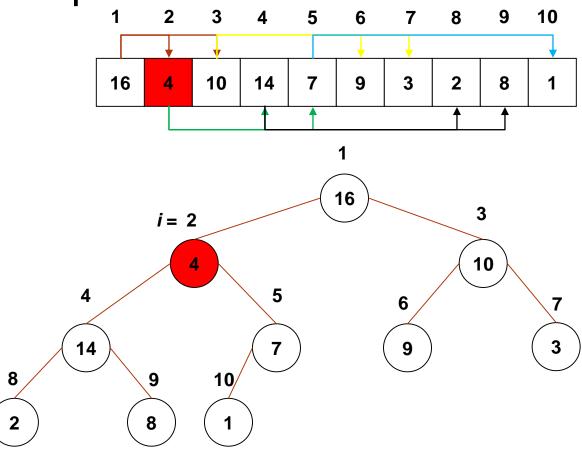
• Em um *Min-Heap*, cada elemento *i* deve satisfazer a propriedade abaixo (menor elemento na raiz):

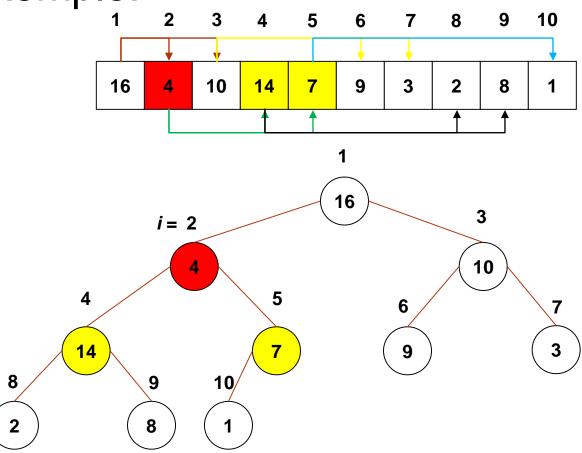
$$A[i]$$
. $pai \leq A[i]$

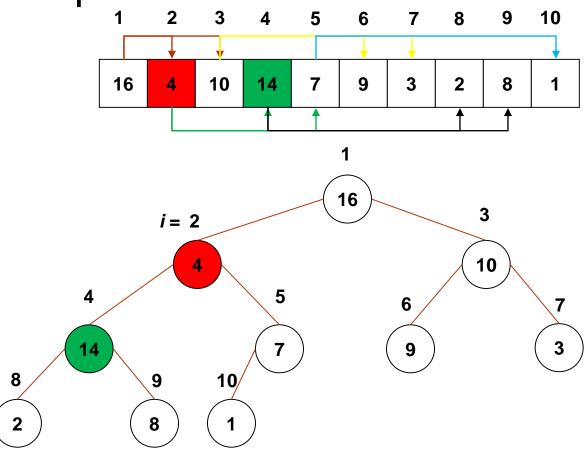
- Considerando um Heap como uma árvore, definimos a altura de um nó como o número de arestas no maior caminho entre o nó e uma de suas folhas (folhas são nós que não possuem filhos).
- A altura de um Heap é dada como a altura de sua raiz (raiz é o primeiro elemento em uma árvore).
- Como um Heap é baseado em uma **árvore binária**, a altura do mesmo é proporcional a $\theta(\log n)$.

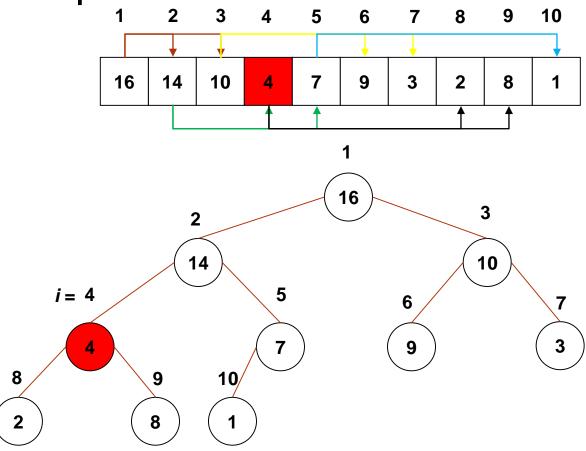
Heaps – Max-Heapfy

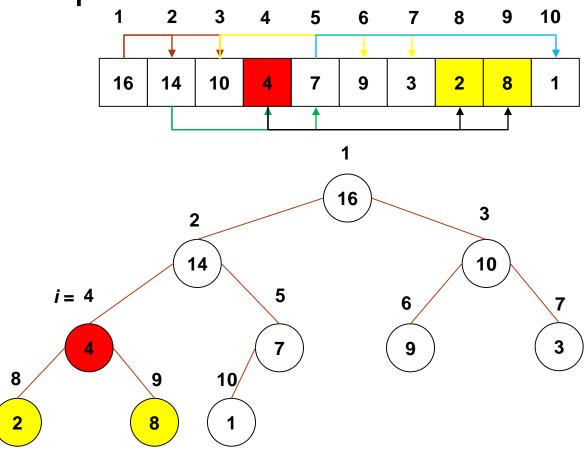
```
//A -> Array<inteiro> que contém os dados
1.
    //i -> índice do nó em análise
2.
З.
    //tamanhoHeap -> tamanho do Heap considerado
4.
    procedimento maxHeapfy(A, i, tamanhoHeap)
5.
         l = retornarIndiceFilhoEsquerda(i)
6.
         r = retornarIndiceFilhoDireita(i)
7.
         se (1 \le tamanhoHeap) e (A[1] > A[i])
8.
             maior = 1
9.
         senão
10.
             maior = i
11.
         se (r <= tamanhoHeap) e (A[r] > A[maior])
12.
             maior = r
13.
         se maior != i
14.
             trocar(A[i], A[maior]) //intercambia o conteúdo das posições do vetor
15.
             maxHeapfy(A, maior, tamanhoHeap)
```

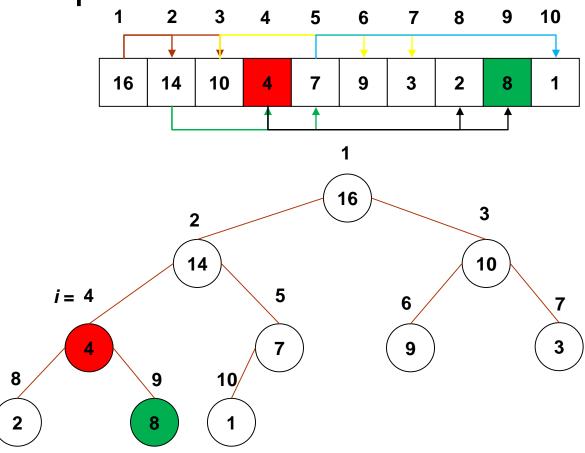


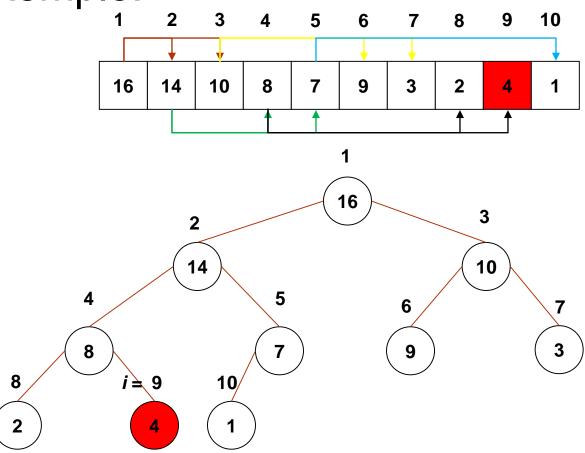


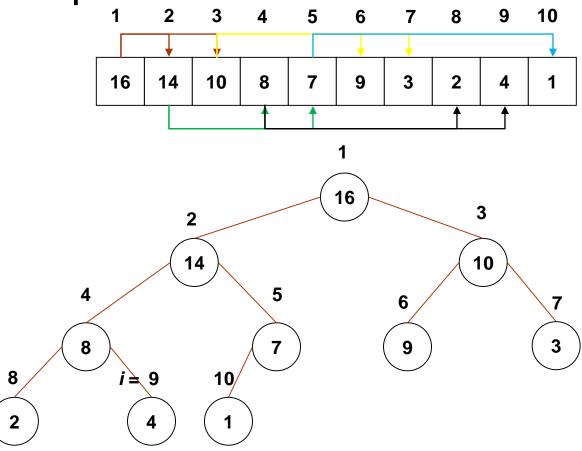






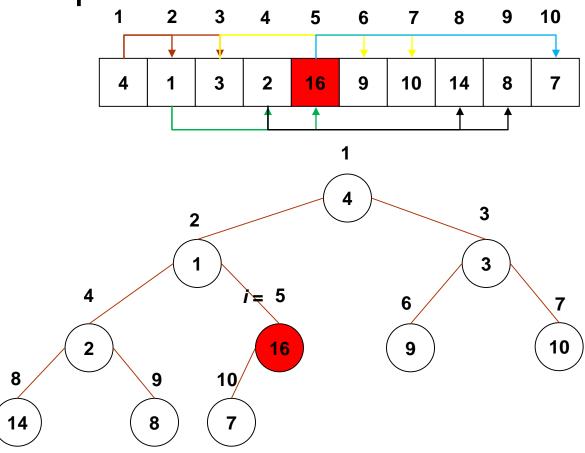


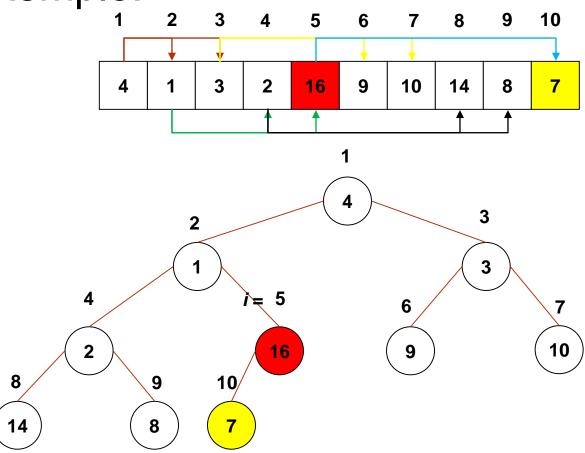


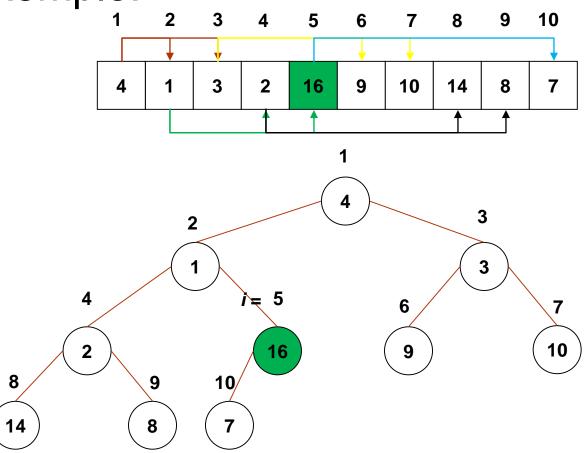


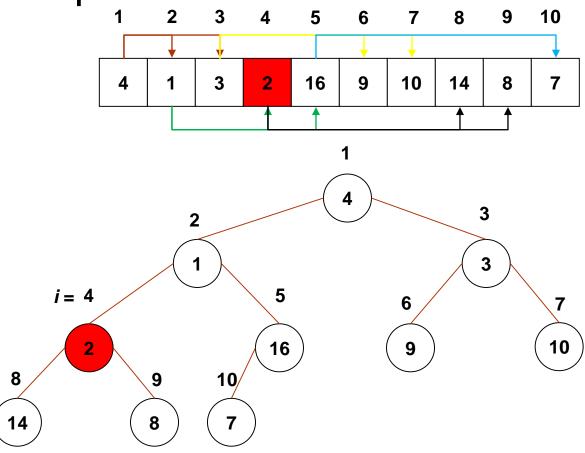
- A construção de um Heap pode ser feita de baixo-paracima através do processo abaixo.
- No Heapsort, o tamanho do Heap considerado não necessariamente será igual ao do vetor de dados, como veremos em breve.

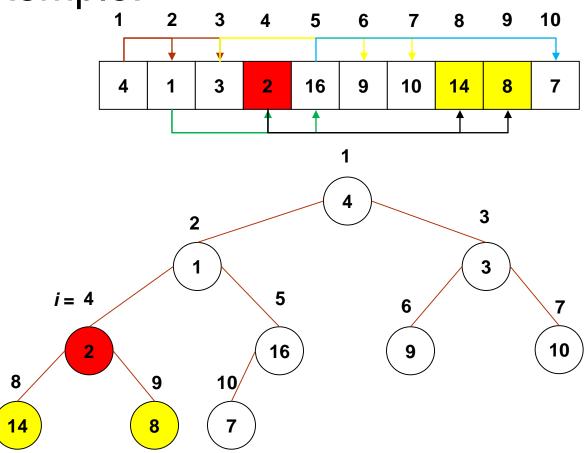
```
    //A -> Array<inteiro> que contém os dados
    //tamanhoHeap -> tamanho do Heap considerado
    procedimento construirMaxHeap(A, tamanhoHeap)
    para i = floor(tamanhoHeap / 2) até 1 //decremento unitário omitido
    maxHeapfy(A, i, tamanhoHeap)
```

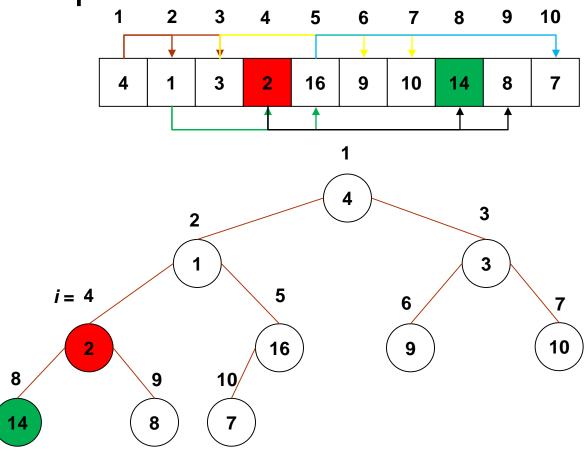


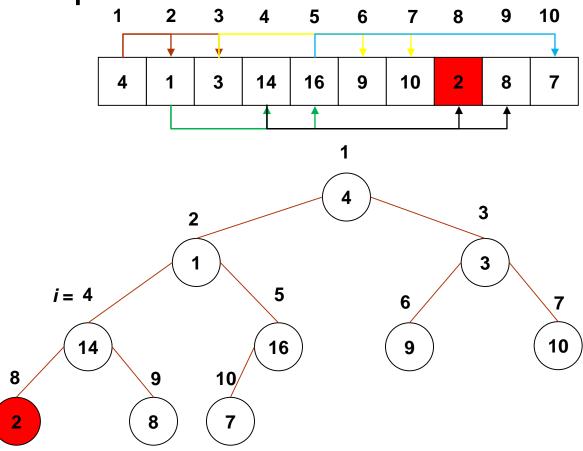


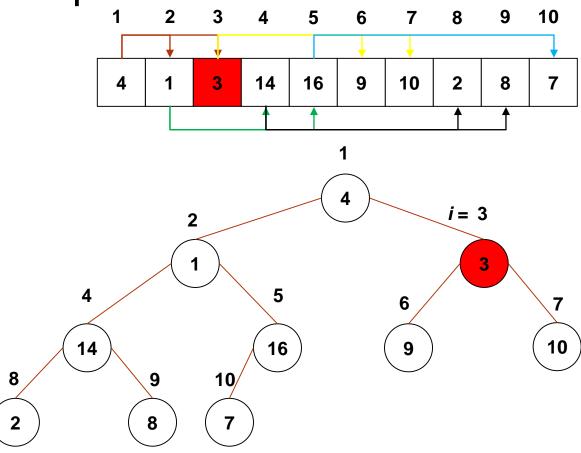


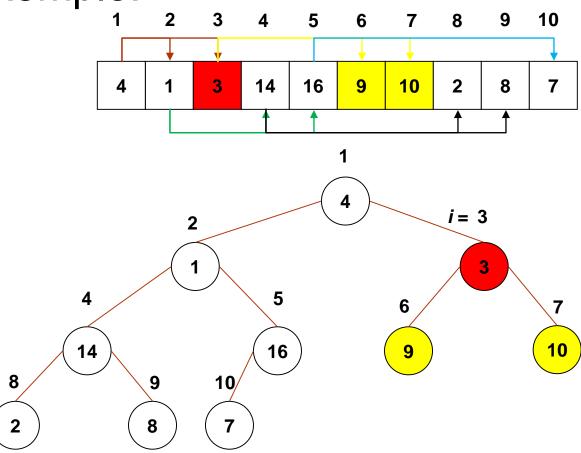


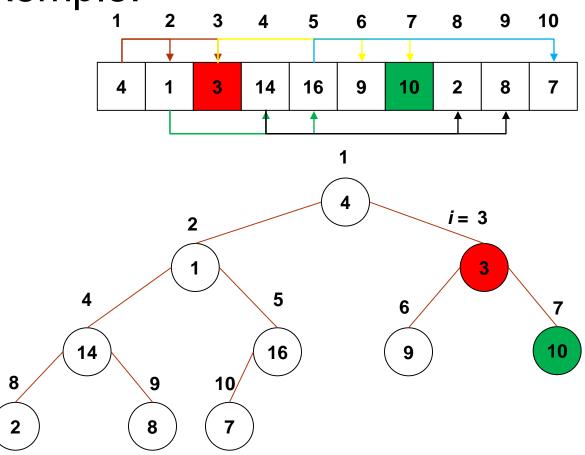


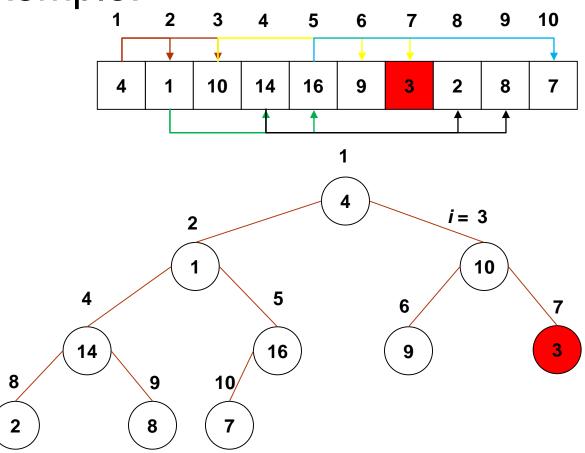


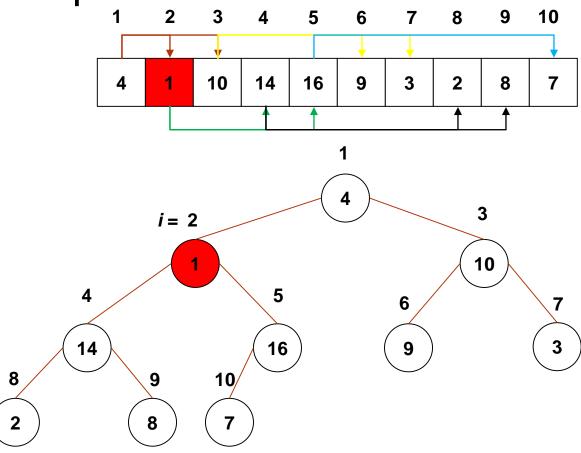


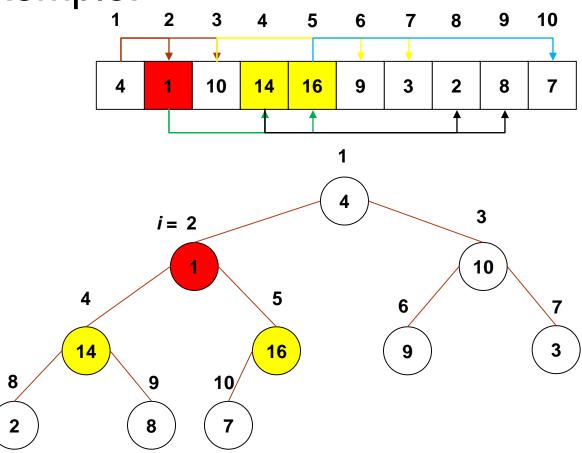


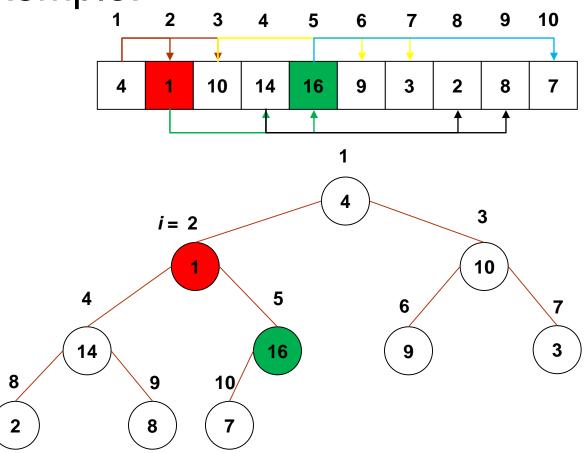


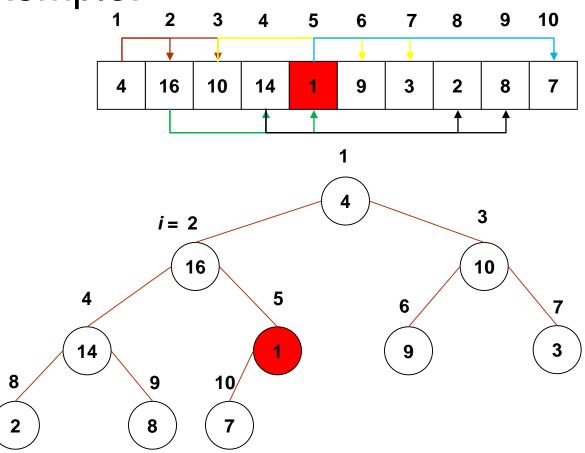


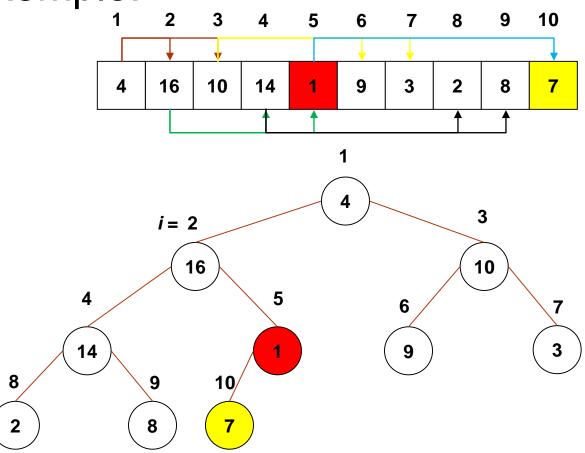


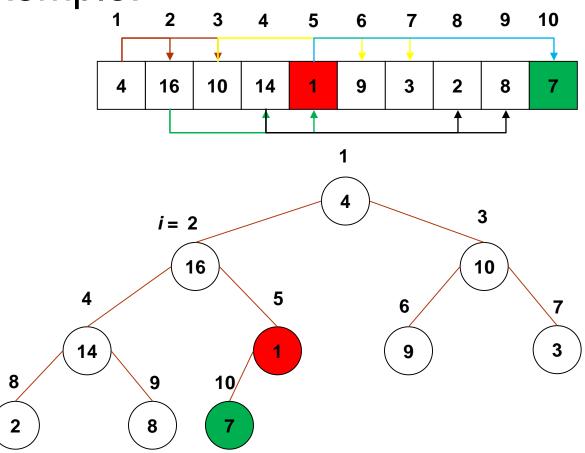


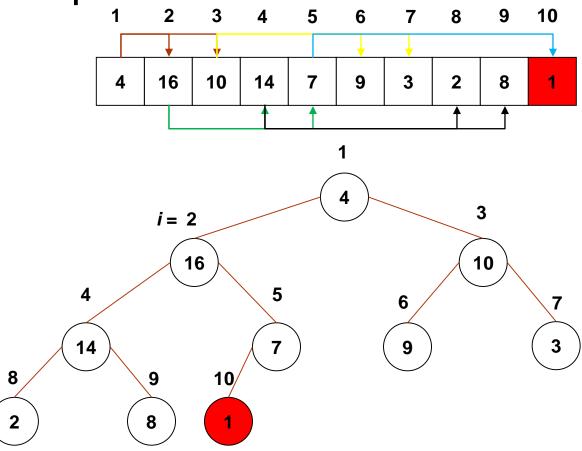


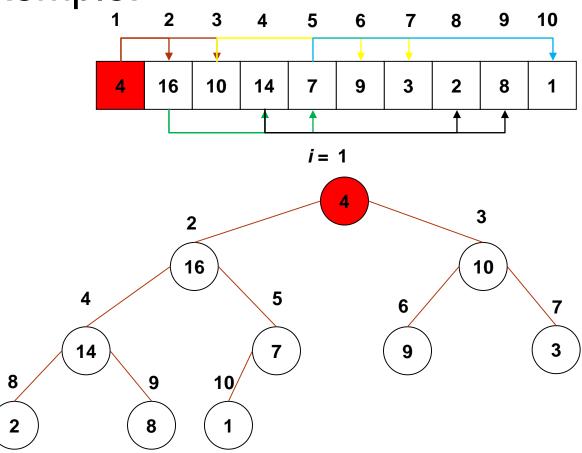


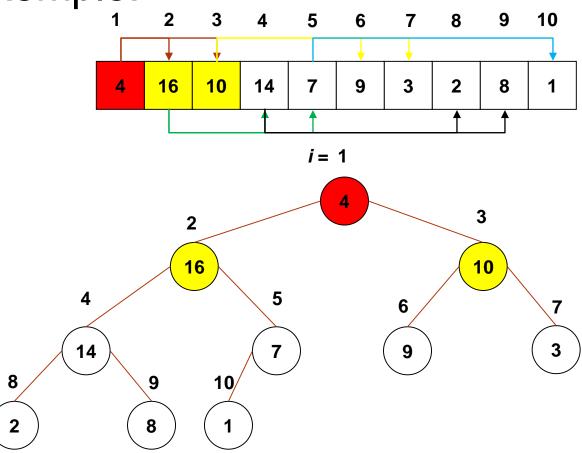


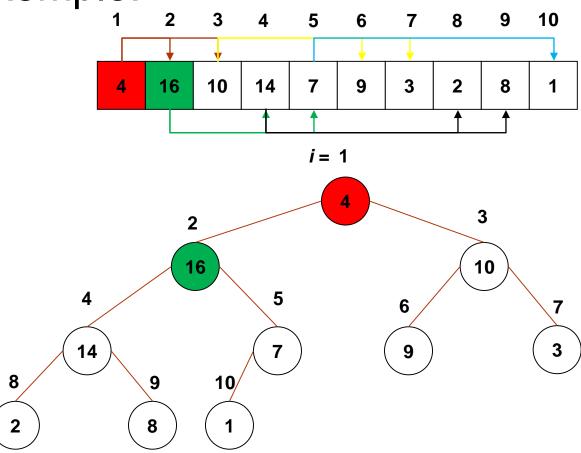


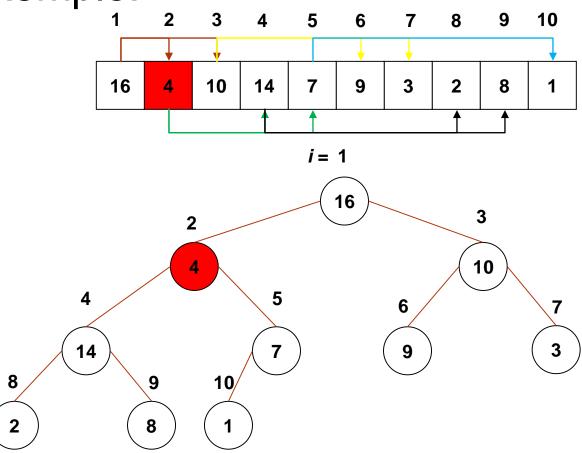


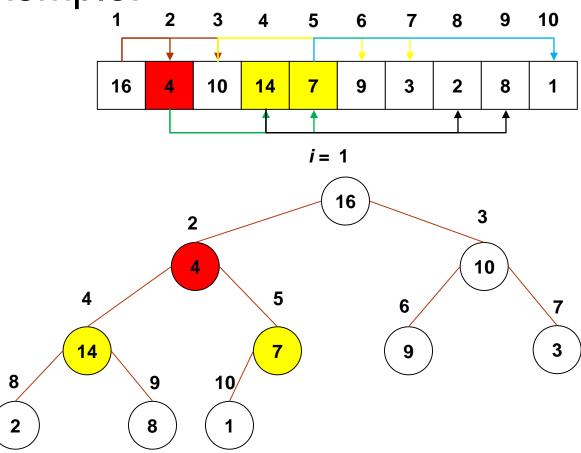


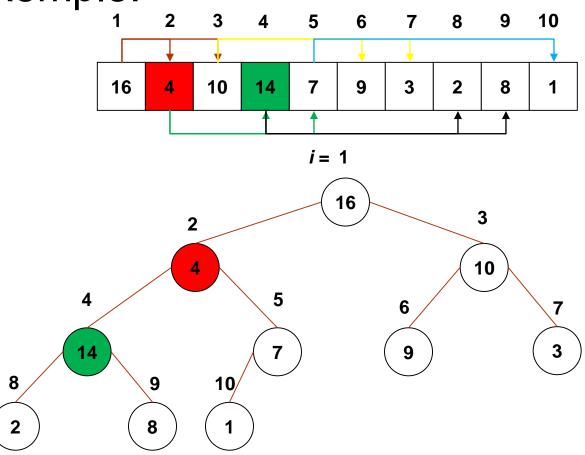


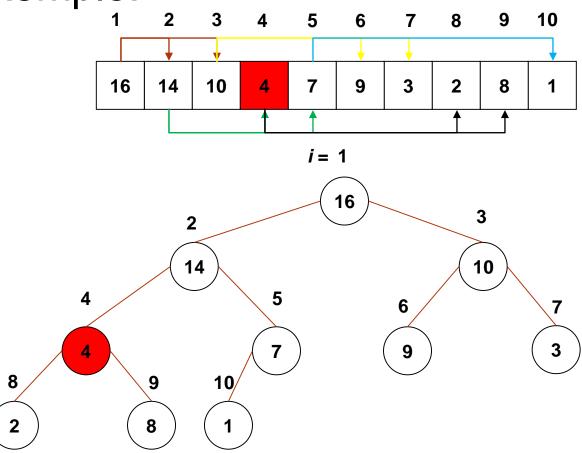


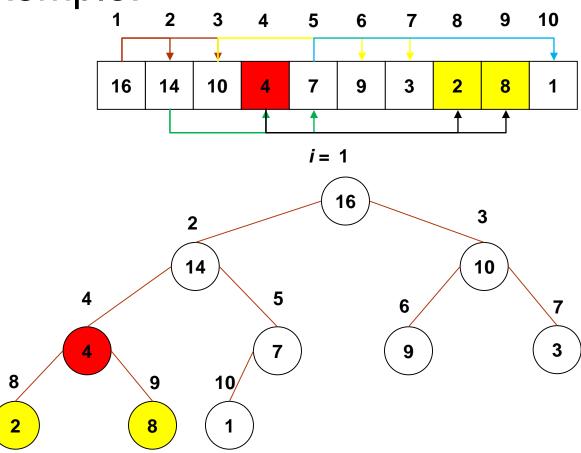


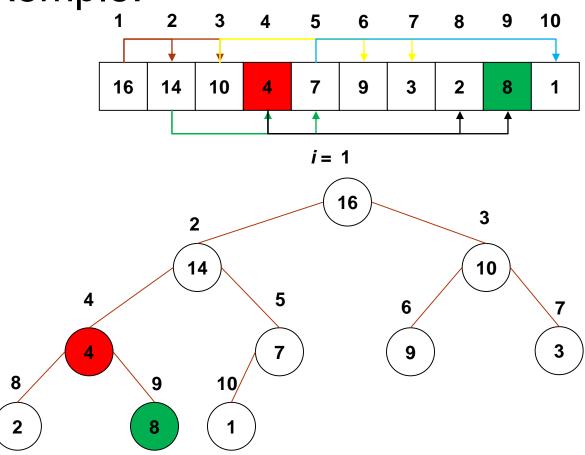


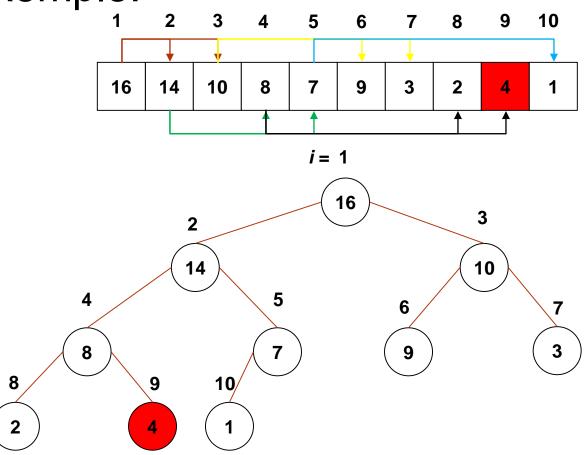


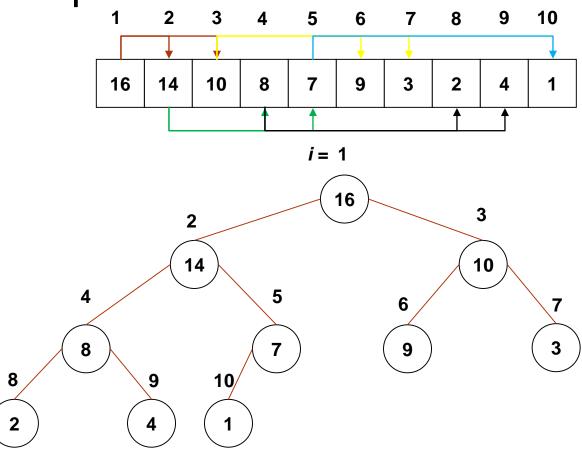




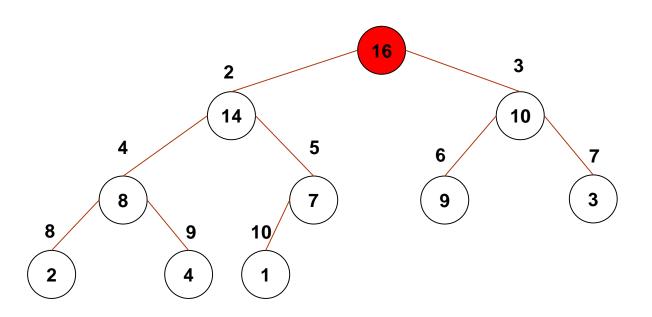




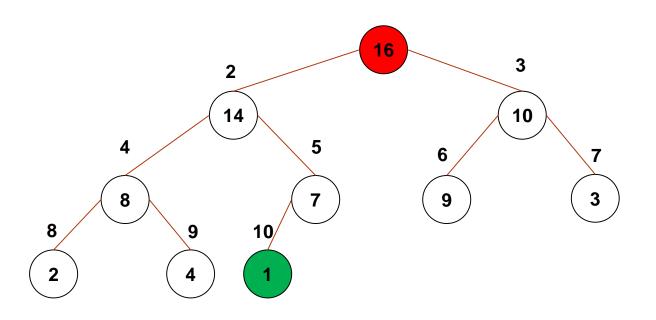




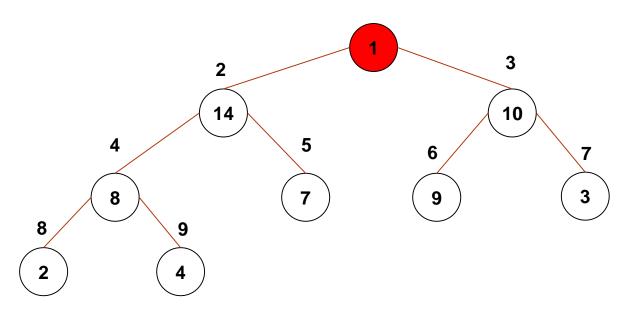
 Como os Heaps são estruturas com prioridade, remoções ocorrem apenas na raiz.



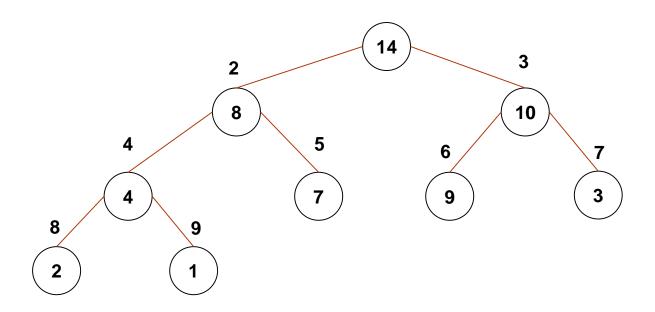
 Porém, o ideal seria se as remoções ocorressem no último elemento.



 Para isso, basta copiar a informação do último elemento na primeira posição e usar o procedimento maxHeapfy para corrigir sua posição.

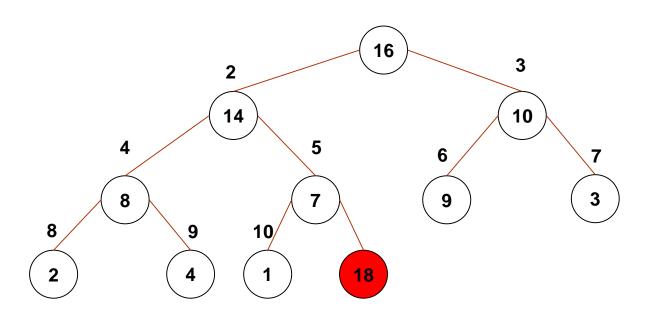


• Após o maxHeapfy:



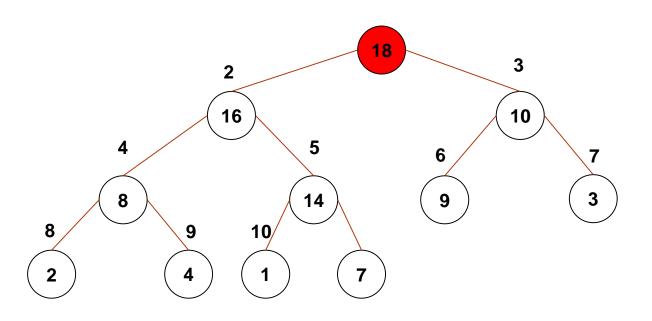
Inserção

 O novo elemento deve ser inserido após o último elemento do Heap.



Inserção

 Após a inserção, deve-se corrigir a posição do mesmo em relação aos seus ancestrais.



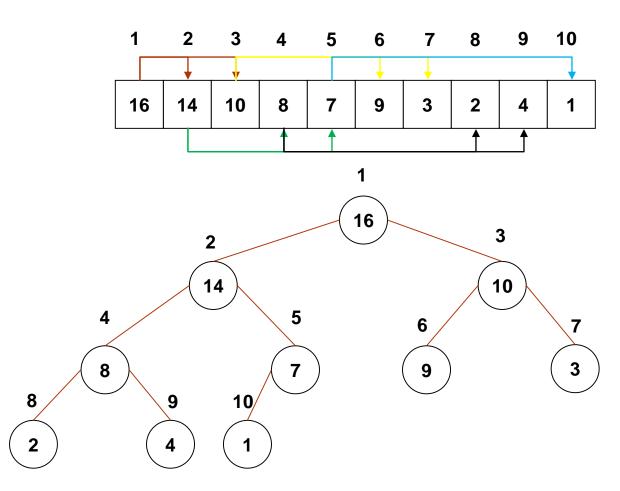


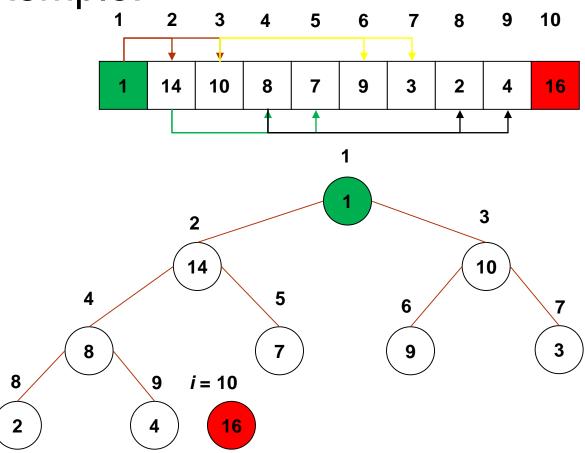
- O algoritmo Heapsort tem início com a construção de um Max-Heap para um vetor de dados A qualquer.
- Tendo em vista que o maior elemento estará localizado na raiz, podemos colocá-lo em sua posição correta pela troca do mesmo com o elemento da posição A[n].

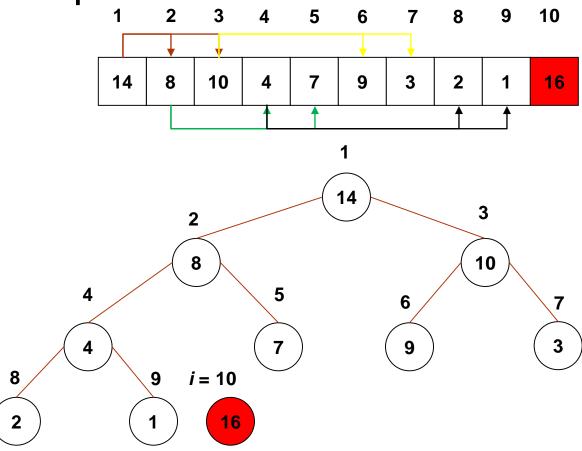
- Após a modificação anterior, passamos a ignorar a última posição do vetor original.
- Isso é feito através do decremento do tamanho do Heap.
- Como a nova raiz pode estar violando à propriedade de um Max-Heap, realizamos um maxHeapfy na raiz.
- Esse processo é repetido no Heap de tamanho n-1 até que o Heap tenha tamanho igual a 1.

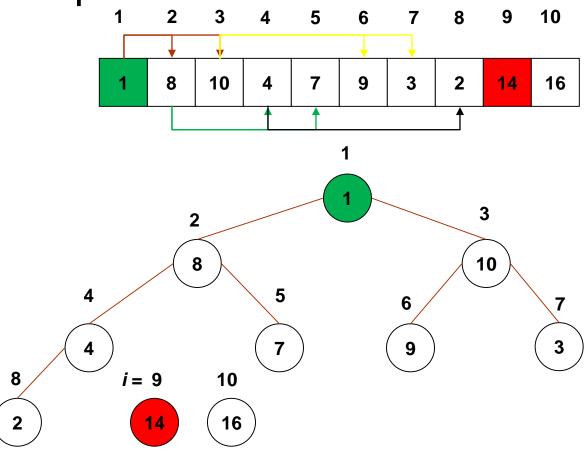
- Para os exemplos a seguir, não haverá necessidade da definição de novas estruturas básicas para a execução do *Heapsort*, pois precisamos apenas de um vetor numérico, que será representado por um Array<inteiro>.
- Para os problemas de ordenação numérica, será permitida a inserção de valores iguais no vetor (Array<inteiro>) a ser ordenado.
- No exemplo resolvido:
 - Todas as posições do vetor a ser ordenado já estarão preenchidas.
 - Usaremos duas variáveis para controle do tamanho do vetor de dados original (tamanhoA) e do tamanho do Heap (tamanhoHeap).

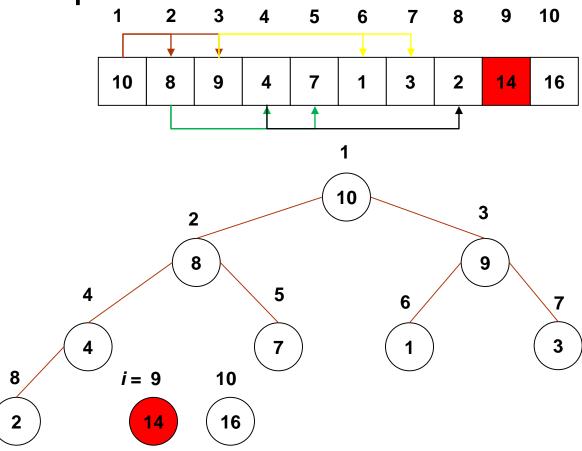
```
    //A -> Array<inteiro> que contém os dados
    //tamanhoA -> tamanho do vetor de dados original
    procedimento heapsort(A, tamanhoA)
    tamanhoHeap = tamanhoA
    construirMaxHeap(A, tamanhoHeap)
    para i = tamanhoA até 2
    trocar(A[1], A[i])
    tamanhoHeap = tamanhoHeap - 1
    maxHeapfy(A, 1, tamanhoHeap)
```

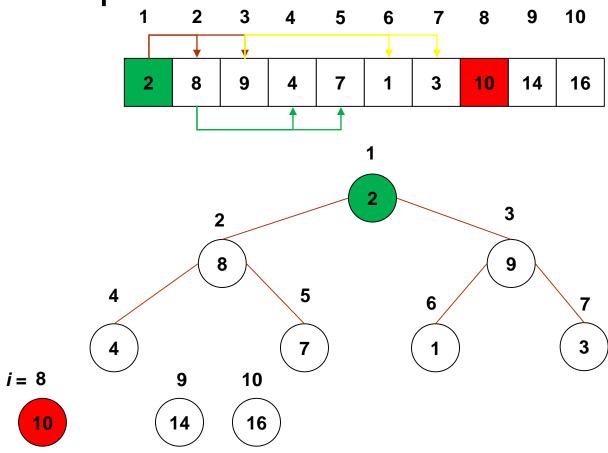


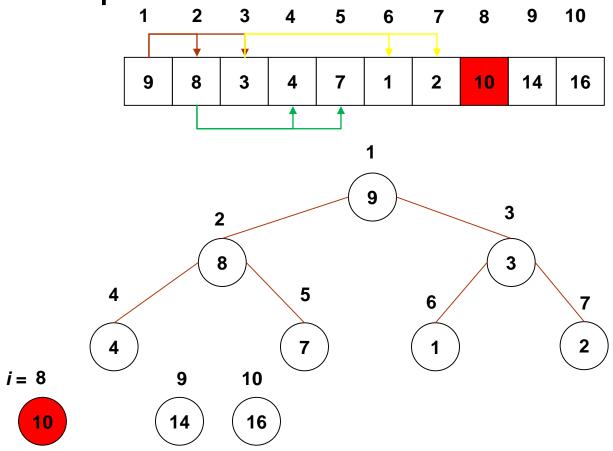


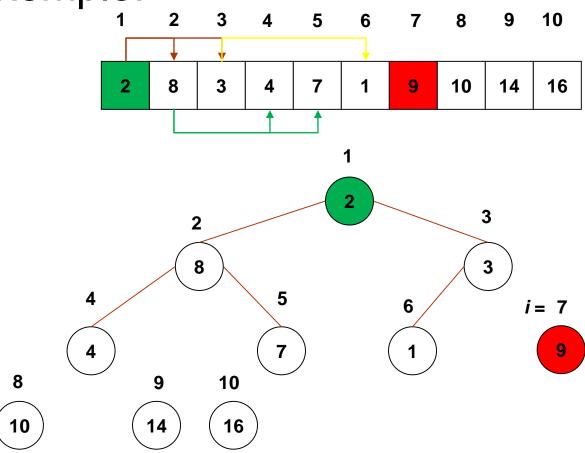


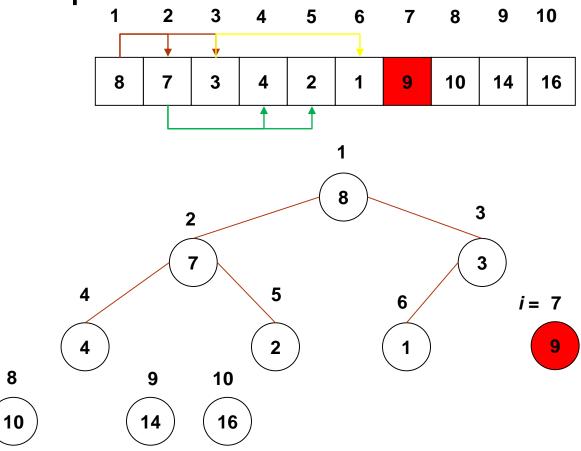


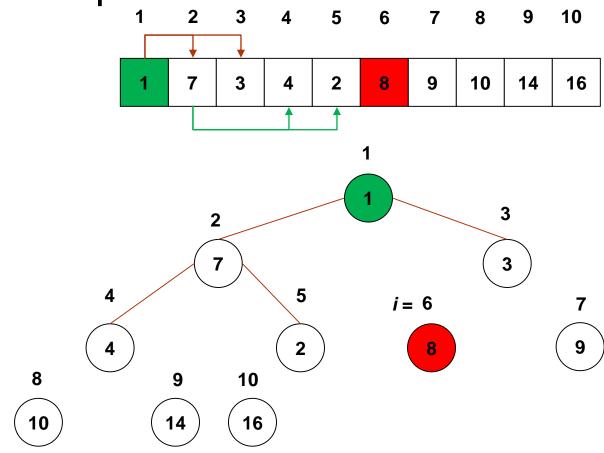


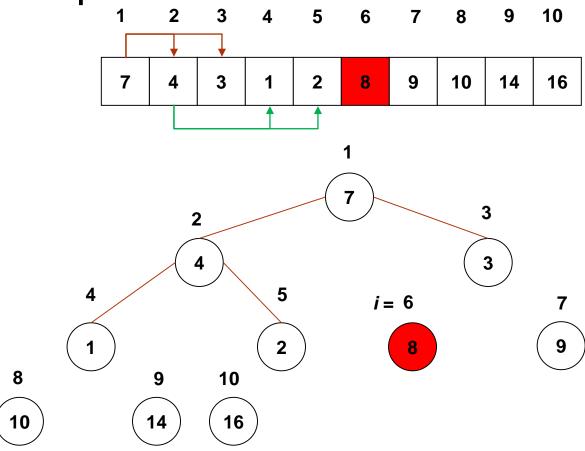


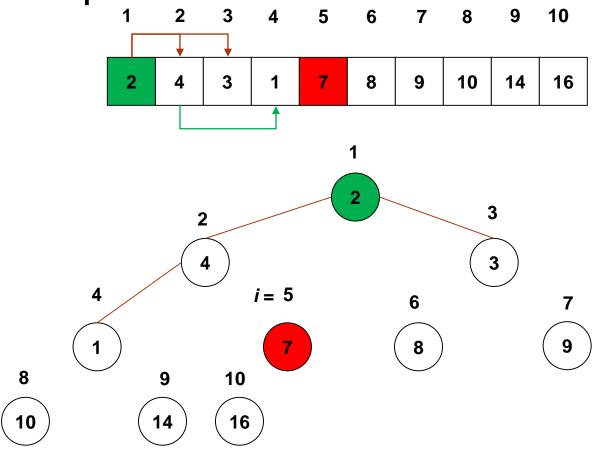


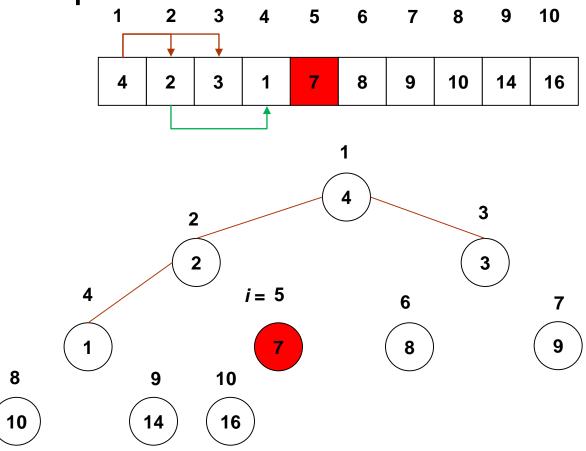


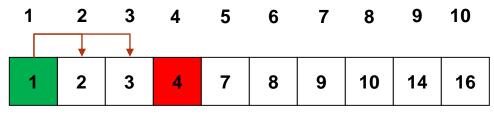


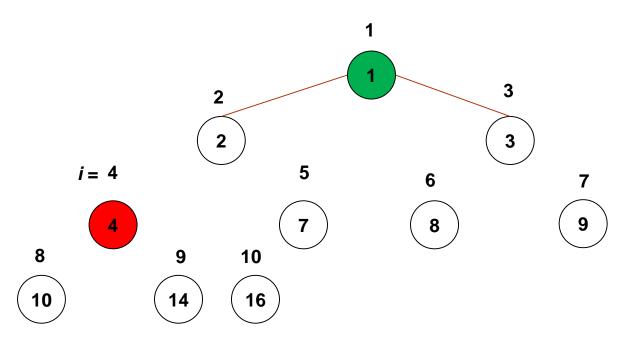


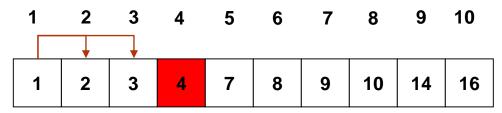


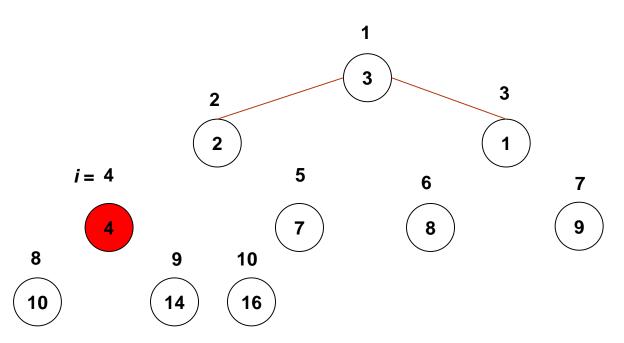


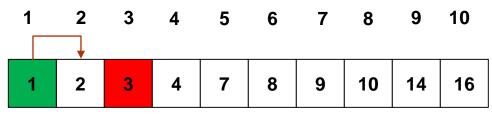


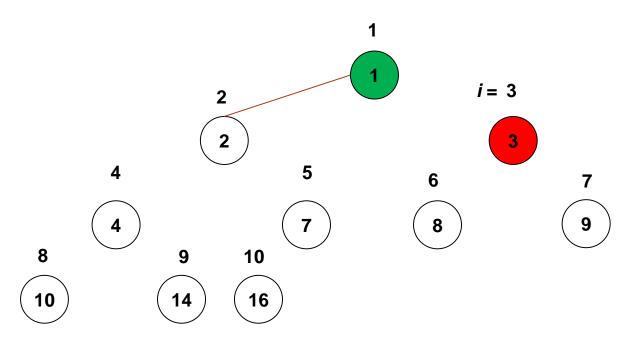


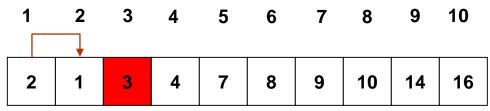


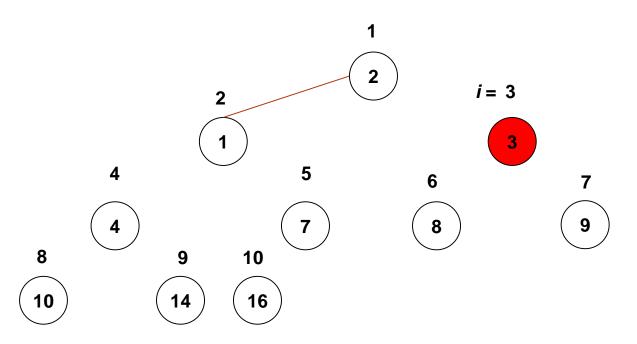


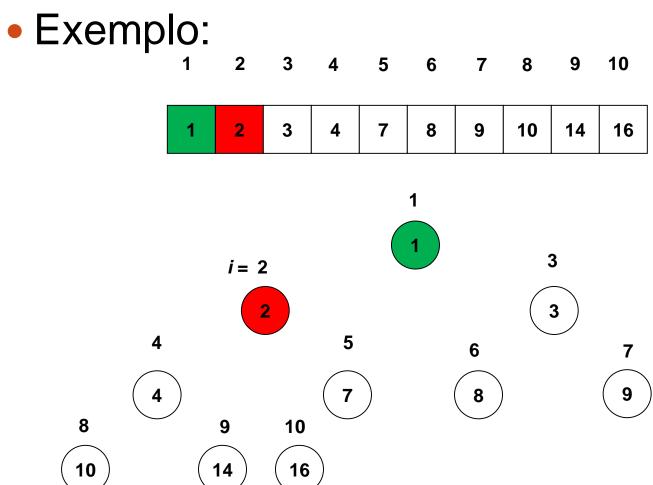


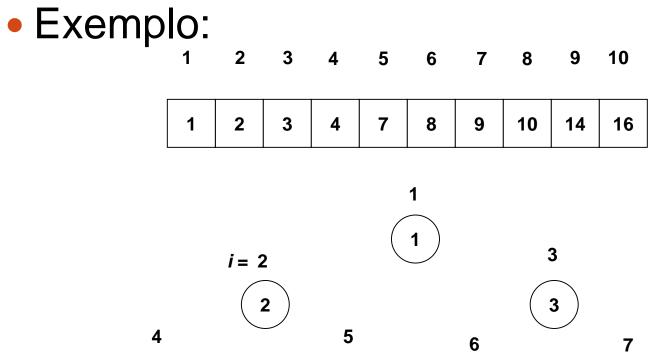














- Uma lista de prioridades pode ser facilmente implementada e mantida através da estrutura de Heaps.
- Em uma lista de prioridades, um conjunto de n elementos é mantido, cada um com um valor de chave k distinto.
- Da mesma forma que nos Heaps, podemos ter listas de prioridade ordenadas de acordo com o valor máximo das chaves ou com o valor mínimo.

- Supondo que deseja-se implementar uma lista de prioridade máxima.
- Tal lista deve suportar as seguintes operações:
 - inserir(S, x): insere um novo elemento à lista;
 - obterMaximo(S): retorna o elemento com a maior chave em S;
 - extrairMaximo(S): remove e retorna o elemento com maior chave em S;
 - aumentarChave(S, x, k): aumenta o valor de uma chave x para k.

```
1. procedimento obterMaximo (A, tamanhoHeap)
2.
     se tamanhoHeap > 0
3.
          retorne A[1]
1. procedimento extrairMaximo(A, tamanhoHeap)
2.
       maximo = NIL
3.
       se tamanhoHeap < 1 então</pre>
4.
            imprimir("Underflow")
5.
       senão
6.
            tamanhoHeap = tamanhoHeap - 1
7.
            maxHeapfy(A, 1, tamanhoHeap)
8.
       retorne maximo
```

```
1. //i -> posição da chave a ser aumentada
2. //k -> valor de chave aumentado para a posição i
 3. procedimento aumentarChave(A, i, k)
 4.
      se k < A[i] então
            imprimir("chave menor que a atual")
 5.
      senão
 6.
 7.
           A[i] = k
8.
            pai = retornarIndicePai(i)
9.
            enquanto (i > 1) e (A[pai] < A[i])
10.
                trocar(A[i], A[pai])
11.
                i = pai
12.
                pai = retornarIndicePai(i)
```

```
1. //tamanhoHeap -> tamanho do Heap
2. //tamamhoA -> numéro máximo de posições no vetor de dados
3. //k -> valor da chave a ser inserida
 4. procedimento inserir (A, k, tamanhoHeap, tamamnhoA)
       se tamanhoHeap == tamanhoA
 5.
           imprimir("Overflow")
 6.
      senão
7.
8.
          tamanhoHeap = tamanhoHeap + 1
          A[tamanhoHeap] = -Inf //Inf é o valor infinito
9.
10.
          aumentarChave(A, tamamnhoHeap, k)
11.
      retorne tamanhoHeap
```

Referências

- CORMEN, H. T.; LEISERSON, C. E.; RIVEST, R. L.; STEIN, C. Introduction to Algorithms, 3rd ed., *Boston: MIT Press*, 2009.
- FEOFILOFF, Paulo. Algoritmos em Linguagem C. Editora Campus/Elsevier, 2009.

Heapsort

Algoritmos e Estruturas de Dados
Prof. Dr. Luciano Demétrio Santos Pacífico
{luciano.pacifico@ufrpe.br}

