AiSD

Rafał Włodarczyk

$\mathrm{INA}\ 4,\ 2025$

Contents

1	\mathbf{Lec}	ture I - Sortowanie	5								
	1.1	Worst-case analysis	5								
	1.2	Average-case analysis	5								
	1.3	Analiza losowego sortowania	5								
	1.4	Insertion Sort (A, n)	5								
			6								
		1.4.2 Average-case analysis - Insertion Sort (A, n)	6								
	1.5		6								
2	Lec	ture II - Merge Sort	7								
	2.1		7								
3	Lec	ture III - Narzędzia do analizy algorytmów	9								
	3.1	Notacja asymptotyczna	9								
	3.2	Notacja Big-O									
	3.3	Notacja Big- Ω	0								
	3.4		.1								
	3.5	Notacja small-o	1								
	3.6	Notacja small- ω	1								
	3.7	Metody rozwiązywania rekurencji	2								
	3.8		2								
	3.9		2								
4	Lecture IV - Metoda drzewa rekursji 13										
	4.1	Metoda drzewa rekursji	.3								
	4.2	Metoda iteracyjna									
	4.3	Master Theorem									
	4.4	Divide and Conquer									
	4.5	Wyszukiwanie elementów w portowanej tablicy									
	4.6	Binary search									

5 L	ecture V - Divide and Conquer	18
5	εο ,	18
5	i i i	19
5	.3 Mnożenie Liczb	19
5	4 Mnożenie macierzy	21
5	5 Quick Sort	21
6 L	ecture VI - Quicksort	22
6	.1 Lomuto Partition	22
6	.2 Hoare Partition	23
6	.3 Worst Case Analysis for QS	24
6		25
6	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·	25
6		26
6		26
7 L	ecture VII - Quicksort - further analysis	28
7		29
	.2 Counting Sort	29
	3 Radix Sort	30
8 L	ecture VIII	30
8		30
8		30
8		31
8		31
	.4 RandomSelect(A,p,q,i)	$\frac{31}{32}$
8		
_		32
8		32
8	.8 Select (A,p,q,i)	33
	ecture IX - Select	34
9	v v	36
9		36
9	.3 Operacje na BST	37
	ecture X	38
1	0.1 Wysokość Drzewa BST	38
1	0.2 BST_Sort	39
11 L	ecture XI	42
1	1.1 Red Black Trees	42
1	1.2 Red Black Tree Example	42
	1.3 Insert w Red Black Trees	43
12 L	ecture XI	45
	2.1 Wzbogacanie struktur danych	45

14.1 Programowanie Dynamiczne - Wstęp 14.2 Przykład programowania dynamicznego - Ciąg Fibonacciego 14.3 Najdłuższy rosnący podciąg 14.4 Problem wyznaczania reszty 14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne	13 Lecture XII
14.1 Programowanie Dynamiczne - Wstęp 14.2 Przykład programowania dynamicznego - Ciąg Fibonacciego 14.3 Najdłuższy rosnący podciąg 14.4 Problem wyznaczania reszty 14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	13.1 Funkcje Hashujące
14.2 Przykład programowania dynamicznego - Ciąg Fibonacciego 14.3 Najdłuższy rosnący podciąg 14.4 Problem wyznaczania reszty 14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	14 Lecture XIII
14.2 Przykład programowania dynamicznego - Ciąg Fibonacciego 14.3 Najdłuższy rosnący podciąg 14.4 Problem wyznaczania reszty 14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	14.1 Programowanie Dynamiczne - Wstep
14.3 Najdłuższy rosnący podciąg 14.4 Problem wyznaczania reszty 14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XXVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	0 0
14.4 Problem wyznaczania reszty 14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
14.5 Rozkład liczby pierwszej 14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	* * * * * * * * * * * * * * * * * * * *
14.6 Knapsack - Problem Plecakowy 14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XXII 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy 15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
15 Lecture XIV 15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	-
15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja 15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	14.7 Optymame whozeme wacierzy
15.2 Grafy Skierowane 15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	15 Lecture XIV
15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph 15.4 Edit Distance Problem 16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja
16 Lecture XV 16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XVII 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytmy Zachłanne 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph
16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XVII 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	15.4 Edit Distance Problem
16.1 Kopiec binarny (Binary Heap) 16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XVII 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
16.2 Własność kopca (maksymalnego) 16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ) 17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
17 Lecture XVI 17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue 17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XVII 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ)
17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	17 Lecture XVI
17.2 Inne struktury danych 17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue
17.3 Grafy 17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
17.4 Listy sąsiedztwa 17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	· · ·
17.5 Macierz sąsiedztwa 17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
17.6 DFS - Depth First Search 17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
17.7 Zliczanie komponentów spójnych 17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	· · · · · · · · · · · · · · · · · · ·
17.8 Globalny zegar 18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
18 Lecture XVII 18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	- * *
18.1 Drzewo przejścia w DFS 18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
18.2 Sortowanie topologiczne 19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	18 Lecture XVII
19 Lecture XVIII 20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	- v
20 Lecture XIX 20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda 20.3 Algorytmy Zachłanne 20.4 Definicja Drzewa 20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree 20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	18.2 Sortowanie topologiczne
20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm	19 Lecture XVIII
20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm 20.2 Algorytm Bellmana-Forda	20 Lecture XIX
20.2 Algorytm Bellmana-Forda	
20.3 Algorytmy Zachłanne	
20.4 Definicja Drzewa	
20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree	
20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego	
- ** *	
	- ** *

Good luck :)

1 Lecture I - Sortowanie

Definiujemy problem:

- 1. Input: $A = (a_1, \ldots, a_n), |A| = n$
- 2. Output: Permutacja tablicy wyjściowej $(a'_1, a'_2, \dots, a'_n)$, takie że: $a'_1 \leqslant a'_2 \leqslant \dots \leqslant a'_n$.

1.1 Worst-case analysis

$$T(n) = \max_{\text{wszystkie wejścia}} \{ \text{#operacji po wszystkich |n|-wejściach} \}$$
 (1.1.1)

1.2 Average-case analysis

Zakładamy pewien rozkład prawdopodobieństwa na danych wejściowych. Z reguły myślimy o rozkładzie jednostajnym. Niech T - zmienna losowa liczby operacji wykonanych przez badany algorytm.

$$\mathbf{E}(T)$$
 – wartość oczekiwana T (1.2.1)

Później możemy badać wariancję, oraz koncentrację.

1.3 Analiza losowego sortowania

Dla poprzedniego algorytmu zobaczmy, że: $n! \sim \sqrt{2\pi n} \left(\frac{n}{e}\right)^n \left[\text{czyli } f(n) \sim g(n) \equiv \lim_{n \to \infty} \frac{f(n)}{g(n)} = 1\right]$. To jest tragiczna złożoność.

1.4 Insertion Sort (A, n)

Przykład: A = (8, 2, 4, 9, 3, 6), n = 6

- $8_i, 2_i, 4, 9, 3, 6$ j = 2, i = 1, key = 2 while
- $2, 8_i, 4, 9, 3, 6$
- $2, 8_i, 4_i, 9, 3, 6$ j = 3, i = 2, key = 4 while

- 2, 4, 8, 9, 3, 6
- $2, 4, 8_i, 9_i, 3, 6$ j = 4, i = 3, key = 9 no while
- $2, 4, 8, 9_i, 3_j, 6$ j = 5, i = 4, key = 3 while
- 2, 3, 4, 8, 9, 6
- $2, 3, 4, 8, 9_i, 6_j$ j = 6, i = 5, key = 6 while
- 2, 3, 4, 6, 8, 9

Porównujemy element ze wszystkim co jest przed nim - wszystko przed j-tym elementem będzie posortowane. Insertion sort nie swapuje par elementów w tablicy, a przenosi tam gdzie jest jego miejsce.

1.4.1 Worst-case analysis - Insertion Sort (A, n)

Odwrotnie posortowana tablica powoduje najwięcej przesunięć. Ponieważ ustaliśmy że liczba operacji w while zależy od j, wtedy:

$$T(n) = \sum_{j=2}^{n} O(j-1) = \sum_{j=1}^{n-1} O(j) = O\left(\sum_{j=1}^{n-1} j\right) =$$
(1.4.1)

$$= O\left(\frac{1+n-1}{2} \cdot (n-1)\right) = O\left(\frac{(n-1) \cdot (n)}{2}\right) = O\left(\frac{n^2}{2}\right) = O(n^2)$$
 (1.4.2)

1.4.2 Average-case analysis - Insertion Sort (A, n)

Policzmy dla uproszczenia, że na wejściu mamy n-elementowe permutacje, z których każda jest jednakowo prawdopodobna $p=\frac{1}{n!}$. Spróbujmy wyznaczyć \mathbf{E} , korzystając z inwersji permutacji. Wartość oczekiwana liczby inwersji w losowej permutacji wynosi:

$$\mathbf{E} \sim \frac{n^2}{4} \tag{1.4.3}$$

Pominęliśmy stałe wynikające z innych operacji niż porównywanie. W average-case będziemy około połowę szybiciej niż w worst-case.

Pseudokod bez przykładu jest słaby.

1.5 Przykład złożoności

Patrzymy na wiodący czynnik.

$$13n^2 + 91n\log n + 4n + 13^{10} = O(n^2)$$
(1.5.1)

$$= 13n^2 + O(n\log n) \tag{1.5.2}$$

Chcielibyśmy gdzie to konieczne, zapisać lower order terms.

Pytanie o dzielenie liczb - istnieją algorytmy, które ze względu na arytmetyczne właściwości liczb sprawiają, że mniejsze liczby mogą dzielić się dłużej niż większe. Podczas tego kursu nie omawiamy złożoności dla takich algorytmów.

2 Lecture II - Merge Sort

2.1 Merge sort (A, 1, n)

Niech złożoność T(n) - złożność algorytmu. Funkcja Merge Sort stanowi o strukturze algorytmu:

Funkcja Merge pozwala łączyć poszczególne wywołania rekurencyjne:

```
MERGE(X[1...k], Y[1...1])
if k = 0 return Y[1...1]
if l = 0 return X[1...k]
if X[1] <= Y[1]
    return X[1] o MERGE(X[2...k], Y[1...1])
else
    return Y[1] o MERGE(X[1...k], Y[2...1])
MERGE(A,B)
2 1 ---> [1] + MERGE(A,B (bez 1))
7 9
13 10
19 11
20 14
29 \longrightarrow [1,2] + MERGE(A (bez 2),B)
7 10
13 11
19 14
20 .
\dots \longrightarrow [1,2,7,9,10,11,13,14]
19 .
20 .
\dots \longrightarrow [1,2,7,9,10,11,13,14,19,20]
```

[10], [2], [5], [3], [7], [13], [1], [6] [2, 10], [3,5], [7,13], [1,6] [2,3,5,10], [1,6,7,13] [1,2,3,5,6,7,10,13]

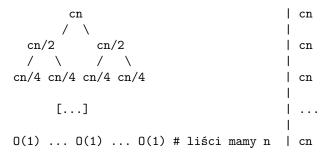
Złożoność obliczeniowa merge-a wynosi O(k+l) - w najgorszym przypadku bierzemy najpierw z jednej strony, potem z drugiej i na zmianę.

$$T(n) = T\left(\left\lfloor \frac{n}{2} \right\rfloor\right) + T\left(\left\lceil \frac{n}{2} \right\rceil\right) + O(n)$$

$$T(n) = 2 \cdot T\left(\frac{n}{2}\right) + O(n)$$
(2.1.1)

$$T(n) = 2 \cdot T\left(\frac{n}{2}\right) + O(n) \tag{2.1.2}$$

Rozpiszmy tzw drzewo rekursji:



Musimy dodać wszystkie koszty, które pojawiły się w drzewie. Dodajmy piętra, a następnie zsumumjmy. Żeby znać wysokość drzewa interesuje nas dla jakiego h zajdzie $\frac{n}{2^h}=1$

$$\frac{n}{2^h} = 1 \implies 2^h = n \implies h = \log_2 n \tag{2.1.3}$$

Zatem złożność:

$$\sum_{i=1}^{\log n} cn = cn \log n \sim O(n \log n)$$
(2.1.4)

3 Lecture III - Narzędzia do analizy algorytmów

Dzisiejszy wykład prowadzi GODfryd

3.1 Notacja asymptotyczna

- Big-O (O-duże) $f: \mathbb{N} \to \mathbb{R}$
- Big- Ω (Ω -duże) $f: \mathbb{N} \to \mathbb{R}$
- Big- Θ (Θ -duże) $f: \mathbb{N} \to \mathbb{R}$
- Small-o (o-małe) $f: \mathbb{N} \to \mathbb{R}$

3.2 Notacja Big-O

Definition. Notacja Big-O**.** Funkcja $f(n) \in O(g(n))$, gdy:

$$f(n) = O(g(n)) \equiv (\exists c > 0) (\exists n_0 \in \mathbb{N}) (\forall n \geqslant n_0) (|f(n)| \leqslant c \cdot |g(n)|)$$

Przykład: $2n^2 = O(n^3)$, dla $n_0 = 2, c = 1$ definicja jest spełniona.

Pomijamy tutaj stałe - interesuje nas rząd wielkości

$$O(g(n)) = \{ f \in \mathbb{N}^{\mathbb{R}} : \text{f spełnia definicję} \}$$

O(g(n)) jest klasą funkcji, ale jako informatycy możemy zapisywać f=O(g), zamiast $f\in O(g)$. Notacja nie ma symetrii, to znaczy $f=O(g) \nrightarrow g=O(f)$

Fact. Definicja Big-O za pomocą granicy. Możemy zapisać alternatywnie:

$$f(n) = O(g(n)) \equiv \limsup_{n \to \infty} \left| \frac{f(n)}{g(n)} \right| \le \infty$$

Uwaga. Jeśli $\lim_{n\to\infty}\left|\frac{f(n)}{g(n)}\right|<\infty$ (istnieje), to:

$$\limsup_{n \to \infty} \left| \frac{f(n)}{g(n)} \right| = \lim_{n \to \infty} \left| \frac{f(n)}{g(n)} \right|$$

Przykłady:

$$\begin{cases} f(n) = n^2 \\ g(n) = (-1)^n n^2 \end{cases}$$
 (3.2.1)

Granica nie istnieje, ale $\limsup = 1$

$$\frac{f(n)}{g(n)} = \begin{cases} 1, & 2 & | & n \\ \frac{1}{n}, & 2 & | & n \end{cases}$$
 (3.2.2)

Granica nie istnieje.

Fact. Dokładność zapisu Big-O. Pomijamy składniki niższego rzędu jako mniej istotne, ale podkreślamy że istnieją:

$$f(n) = n^3 + O(n^2) \equiv (\exists h(n) = O(n^2)) (f(n) = n^3 + h(n))$$
(3.2.3)

Rozważmy następnie stwierdzenie:

$$n^{2} + O(n) = O(n^{2}) \equiv (\forall f(n) = O(n)) \left(\exists h(n) = O(n^{2}) \right) \left(n^{2} + f(n) = h(n) \right)$$
(3.2.4)

Rozumiemy to następująco - dodając dowolną funkcję z klasy funkcji liniowych do n^2 otrzymamy funkcję z klasy funkcji kwadratowych.

3.3 Notacja Big- Ω

Definition. Notacja Big- Ω . Funkcja $f(n) \in \Omega(g(n))$, gdy:

$$f(n) = \Omega(g(n)) \equiv (\exists c > 0) (\exists n_0 \in \mathbb{N}) (\forall n \geqslant n_0) (|f(n)| \geqslant c \cdot |g(n)|)$$
(3.3.1)

biorąc $c'=\frac{1}{c}>0$ mamy: (|g(n)| $\leqslant c'\cdot |f(n)|),$ czylig(n)=O(f(n)). Przykład:

$$2n^2 = O(n^3) (3.3.2)$$

$$n^3 = \Omega(2n^2) \tag{3.3.3}$$

$$n = \Omega(\log n) \tag{3.3.4}$$

Każda funkcja jest Omega od siebie samej.

3.4 Notacja Big- Θ

Definition. Notacja Big- Θ . Funkcja $f(n) \in \Theta(g(n))$, gdy:

$$f(n) = \Theta(g(n)) \equiv (\exists c_1, c_2 > 0) (\exists n_0 \in \mathbb{N}) (\forall n \geqslant n_0) (c_1 \cdot |g(n)| \leqslant |f(n)| \leqslant c_2 \cdot |g(n)|)$$
(3.4.1)

Przykład:

$$n^2 = \Theta(2n^2) \tag{3.4.2}$$

$$n^3 = \Theta(n^3) \tag{3.4.3}$$

$$n^4 + 3n^2 + \log n = \Theta(n^4) \tag{3.4.4}$$

Fact. Dokładność zapisu Theta.

$$f(n) = \Theta(g(n)) \equiv f(n) = O(g(n)) \land f(n) = \Omega(g(n))$$
(3.4.5)

$$\Theta(f(n)) = O(f(n)) \cap \Omega(f(n)) \tag{3.4.6}$$

Rozważmy przypadek patologiczny

$$f(n) = n^{1+\sin\frac{\pi \cdot n}{2}} \quad g(n) = n$$
 (3.4.7)

$$f \neq O(g), g \neq O(f) \tag{3.4.8}$$

3.5 Notacja small-o

Definition. Notacja small-o. Funkcja $f(n) \in o(g(n))$, gdy:

$$f(n) = o(g(n)) \equiv (\forall c > 0) \left(\exists n_0 \in \mathbb{N} \right) \left(\forall n \geqslant n_0 \right) \left(|f(n)| < c \cdot |g(n)| \right) \tag{3.5.1}$$

Równoważnie:

$$f(n) = o(g(n)) \equiv \lim_{n \to \infty} \left| \frac{f(n)}{g(n)} \right| = 0$$
 (3.5.2)

Przykład:

$$n = o(n^2) \tag{3.5.3}$$

$$n^2 = o(n^3) (3.5.4)$$

$$n^3 = o(2^n) (3.5.5)$$

3.6 Notacja small- ω

Definition. Notacja small- ω . Funkcja $f(n) \in \omega(g(n))$, gdy:

$$f(n) = \omega(g(n)) \equiv (\forall c > 0) (\exists n_0 \in \mathbb{N}) (\forall n \geqslant n_0) (|f(n)| > c \cdot |g(n)|)$$
(3.6.1)

Równoważnie:

$$f(n) = \omega(g(n)) \equiv \lim_{n \to \infty} \left| \frac{f(n)}{g(n)} \right| = \infty$$
 (3.6.2)

Przykład:

$$3.14n^2 + n = O(n^3) = \omega(n) \tag{3.6.3}$$

3.7 Metody rozwiązywania rekurencji

- Metoda podstawienia (indukcji) Cormen
- Metoda drzewa rekursji
- Metoda master theorem

3.8 Rozwiązywanie rekurencji

- 1. Zgadnij odpowiedź (wiodący składnik)
- 2. Sprawdź przez indukcję, czy dobrze zgadliśmy
- 3. Wylicz stałe

Information. Historyjka. Dwóch przyjaciół zgubiło się podczas podróży balonem.

- "Gdzie jesteśmy?"
- "W balonie."

Osoba, którą spotkali, była matematykiem.

Odpowiedź była precyzyjna, dokładna i całkowicie bezużyteczna.

3.9 Metoda podstawiania - Metoda dowodu indukcyjnego

Przykład 1. Rozwiążmy równanie rekurencyjne:

$$T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + n \quad T(1) = \Theta(1)$$
 (3.9.1)

Załóżmy, że $T(n) = O(n^3)$ - pokazać, że $T(n) \leqslant c \cdot n^3.$ dla dużych n.

- 1. Krok początkowy $T(1) = \Theta(1) \leqslant c \cdot 1^3 = c$ ok.
- 2. Założmy, że $\forall_{k < n} T(k) \leqslant c \cdot k^3$ (zał. indukcyjne, nie $\Theta(k^3)$ chcemy konkretną stałą c)
- 3. $T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + n \le 4c\left(\frac{n}{2}\right)^3 + n = \frac{1}{2}cn^3 + n = cn^3 \frac{1}{2}cn^3 + n \le cn^3$.
- 4. Wystarczy wskazać c,takie że $\frac{1}{2}cn^3-n\geqslant 0,$ np $c\geqslant 2$
- 5. Pokazaliśmy, że $T(n) = O(n^3)$

Załóżmy, że $T(n) = O(n^2)$ - pokazać, że $T(n) \leqslant c \cdot n^2.$ dla dużych n.

- 1. Krok początkowy $T(1) = \Theta(1) \leq c \cdot 1^2 = c$ ok.
- 2. Założmy, że $\forall_{k < n} T(k) \leq c \cdot k^2$ (zał. indukcyjne)
- 3. $T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + n \le 4c\left(\frac{n}{2}\right)^2 + n = cn^2 + n = cn^2 cn^2 + n \le cn^2$.
- 4. Tego się nie da pokazać nie jest prawdą, że $T(n) = O(n^2)$

Wzmocnijmy zatem założenie indukcyjne:

1. $T(n) \leq c_1 n^2 - c_2 n$ (zał. indukcyjne)

2.
$$T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + n \le 4\left(c_1\frac{n}{2}^2 - c_2\frac{n}{2}\right) + n$$

3.
$$= c_1 n^2 - 2c_2 n + n = c_1 n^2 - (2c_2 - 1)n \le$$

$$4. \le c_1 n^2 - c_2 n$$

5. Weźmy
$$c_1 = 1, c_2 = 2$$
, wtedy $T(n) \le n^2 - 2n = O(n^2)$

Przykład 2. Weźmy paskudną rekursję $T(n)=2T(\sqrt{n})+\log n$. Załóżmy, że n jest potęgą 2 oraz oznaczny $n=2^m, m=\log_2 n$.

$$T(2^m) = 2T((2^m)^{\frac{1}{2}}) + m (3.9.2)$$

Oznaczmy $T(2^m) = S(m)$. Wtedy:

$$S(m) = 2S\left(\frac{m}{2}\right) + m\tag{3.9.3}$$

(dobrze znana rekurencja - $S(n) = O(m \log m)$) - patrz Lecture 2. Przejdźmy z powrotem na T, n:

$$T(2^m) = S(m) (3.9.4)$$

$$T(2^m) = O(m\log m) \tag{3.9.5}$$

$$T(n) = O(\log n \log \log n) \tag{3.9.6}$$

Formalnie pokazaliśmy to tylko dla potęg 2 - musielibyśmy jeszcze indukcyjnie to udowodnić.

Kiedy podłogi i sufity mają znaczenie?

4 Lecture IV - Metoda drzewa rekursji

4.1 Metoda drzewa rekursji

W danym węźle wstawiamy koszt operacji. Sumujemy koszty węzłów na danym poziomie.

$$T(n) = T\left(\frac{n}{2}\right) + T\left(\frac{n}{4}\right) + n^2, \quad T(1) = \Theta(1)$$
 (4.1.1)

Chcemy sumować koszty na danym poziomie, a potem napisać pełną sumę.

. . .

$$T^*(n) = \sum_{k=0}^{\infty} \left(\frac{5}{16}\right)^k n^2 = \tag{4.1.2}$$

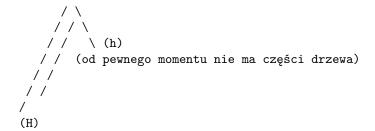
$$= n^2 \sum_{k=0}^{\infty} \left(\frac{5}{16}\right)^k = \tag{4.1.3}$$

$$= n^2 \cdot \left(\frac{1}{1 - \frac{5}{16}}\right) = \tag{4.1.4}$$

$$=\frac{16}{11}n^2\tag{4.1.5}$$

Nie mogłoby być mniej niż n^2 , bo już w pierwszym rzędzie jest n^2 . Nie jest to dokładne, ale dostaliśmy górne ograniczenie.

$$T(n) = O(n^2) \tag{4.1.6}$$



Wysokości różnią się o stałą:

$$\frac{n}{2^H} = 1 \implies H = \log_2 n \tag{4.1.7}$$

$$\frac{n}{4^h} = 1 \implies h = \log_4 n \tag{4.1.8}$$

Za chwilę będę dodawał rzeczy, które nie istnieją

Pamiętajmy, że:

$$a^{\log_b n} = n^{\log_b a}$$

$$\hat{T}(n) = \sum_{k=0}^{H = \log_2(n)} \left(\frac{5}{16}\right)^k n^2 = \tag{4.1.9}$$

$$=n^2 \sum_{k=0}^{H} \left(\frac{5}{16}\right)^k = \tag{4.1.10}$$

$$= n^2 \cdot \frac{1}{11} \left(16 - 5 \left(\frac{5}{16} \right)^{\log_2 n} \right) = \tag{4.1.11}$$

$$=\frac{16}{11}n^2 - \frac{5}{11}n^{2-1.67} \tag{4.1.12}$$

Rozważmy ograniczenie dolne:

$$\check{T}(n) = \sum_{k=0}^{h=\log_4(n)} \left(\frac{5}{16}\right)^k n^2 = n^2 \frac{1}{11} \left(16 - C \cdot \left(\frac{5}{16}\right)^{\log_4 n}\right) \tag{4.1.13}$$

Zatem wiemy, że:

$$T(n) = O(\hat{T}(n)) = O(T^*(n)) \tag{4.1.14}$$

$$T(n) = \Omega(\check{T}(n)) \tag{4.1.15}$$

$$T(n) = \Theta(n^2) = \frac{16}{11}n^2 + o(n^2)$$
(4.1.16)

4.2 Metoda iteracyjna

$$T(n) = 3T\left(\left(\frac{n}{4}\right)\right) + n = \tag{4.2.1}$$

$$T(n) = 3\left(3T\left(\left(\frac{n}{16}\right)\right) + \left(\frac{n}{4}\right)\right) + n = 9T\left(\frac{n}{16}\right) + \frac{3}{4}n + n =$$
(4.2.2)

$$T(n) = n + \frac{3}{4}n + 9\left(3T\left(\frac{n}{64}\right) + \frac{n}{16}\right) = \tag{4.2.3}$$

$$T(n) = n + \frac{3}{4}n + \frac{9}{16}n + 27T\left(\frac{n}{64}\right) = \tag{4.2.4}$$

$$T(n) = n + \frac{3}{4}n + \left(\frac{3}{4}\right)^2 n + \left(\frac{3}{4}\right)^3 n + \dots + 3^j T\left(\frac{n}{4^j}\right) =$$
(4.2.5)

(4.2.6)

Wyznaczmy koniec iteracji:

$$\frac{n}{4j} = 1 \implies j = \log_4 n \tag{4.2.7}$$

To jest nic innego jak:

$$\sum_{j=0}^{\log_4 n} \left(\frac{3}{4}\right)^j = O(n) \tag{4.2.8}$$

4.3 Master Theorem

Theorem. Master Theorem. Jeśli $T(n) = a \cdot T(\lceil \frac{n}{b} \rceil) + \Theta(n^d)$ dla pewnych stałych a > 0, b > 1, d > 0, oraz $T(1) = \Theta(1)$ to:

$$T(n) = \begin{cases} \Theta\left(n^{d}\right) & \text{jeśli} \quad d > \log_{b} a \\ \Theta\left(n^{d} \log n\right) & \text{jeśli} \quad d = \log_{b} a \\ \Theta\left(n^{\log_{b} a}\right) & \text{jeśli} \quad d < \log_{b} a \end{cases}$$

$$\hat{T}(n) = a \cdot \hat{T}\left(\frac{n}{h} + 1\right) + \Theta(n^d) \tag{4.3.1}$$

$$\check{T}(n) = a \cdot \check{T}\left(\frac{n}{b}\right) \tag{4.3.2}$$

Dowód

wielkość . liczba podproblemów n c n^d 1

n/b c $(n/b)^d$ a n/b^2 c $(n/(b^2))^d$ a^2

. . .

koszt na poziomie 'k' = c (n/b^k)^d
liczba podproblemów na poziomie 'k' = a^k

suma kosztów 'k'-tym wierszu = c (a/b^d)^k * n^d

Wysokość drzewa rekursji

$$\frac{n}{h^h} = 1 \implies h = \log_b n \tag{4.3.3}$$

Zatem:

$$T(n) = \Theta\left(\sum_{k=0}^{\log_b n} \cdot \left(\frac{a}{b^d}\right)^k n^d\right)$$
 (4.3.4)

Mogę wziąć thetę zamiast o, bo dość dokładnie robię - ale trochę nie

$$\sum_{k=0}^{h} q^k = \frac{1 - q^{h+1}}{1 - q} \quad \sum_{k=0}^{h} 1^k = (h+1)$$

$$T(n) = \Theta\left(n^d \sum_{k=0}^{\log_b n} \cdot \left(\frac{a}{b^d}\right)^k\right) \tag{4.3.5}$$

(1) Jeśli $\frac{a}{b^d} < 1$, to:

$$a < b^d (4.3.6)$$

$$\log_b(a) < d \quad \text{zatem} \tag{4.3.7}$$

$$T(n) = \Theta(n^d) \tag{4.3.8}$$

(większość pracy dzieje się z korzenia - okolic korzenia)

(2) Jeśli $\frac{a}{b^d} = 1$, to:

$$a = b^d (4.3.9)$$

$$\log_b(a) = d \tag{4.3.10}$$

$$T(n) = \Theta(n^d \log n) \tag{4.3.11}$$

(suma kosztów w k-tym wierszu - każdy wiersz kontrybuuje równie mocno)

(3) Jeśli $\frac{a}{b^d} > 1$, to:

$$a > b^d \tag{4.3.12}$$

$$\log_b(a) > d \tag{4.3.13}$$

$$T(n) = \Theta(n^{\log_b a}) \tag{4.3.14}$$

(z każdym kolejnym poziomem koszt rośnie - większość złożoności kryje się na dole drzewa rekursji)

Z tego co dzieje się na początku... albo na końcu, bo to może być scalanie Stworzyliście za dużo podproblemów.

Co jeśli rekurencja nie ma $n^d,$ a ma $n\log(n)?$ - możemy przybliżać

Przykład

$$T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + 11n \quad a = 4, b = 2, d = 1$$
 (4.3.15)

$$\log_b a = \log_2 4 = 2 > 1 = d \quad \text{to jest przypadek (3)} \tag{4.3.16}$$

$$T(n) = \Theta\left(n^{\log_a b}\right) = \Theta\left(n^{\log_2 4}\right) = \Theta\left(n^2\right) \tag{4.3.17}$$

Przykład

$$T(n) = 4T\left(\frac{n}{3}\right) + 3n^2 \quad a = 4, b = 3, d = 2$$
 (4.3.18)

$$\log_b a = \log_3 4 < 2 = d \quad \text{to jest przypadek (1)} \tag{4.3.19}$$

$$T(n) = \Theta(n^d) = \Theta(n^2) \tag{4.3.20}$$

Przykład

$$T(n) = 27T\left(\frac{n}{3}\right) + 0.(3)n^3$$
 $a = 27, b = 3, d = 3$ (4.3.21)

$$\log_b a = \log_3 27 = 3 = d$$
 to jest przypadek (2) (4.3.22)

$$T(n) = \Theta\left(n^d \log n\right) = \Theta\left(n^3 \log n\right) \tag{4.3.23}$$

4.4 Divide and Conquer

- 1. Podział problemu na mniejsze podproblemy.
- 2. Rozwiąż rekurencyjnie mniejsze (rozłączne) podproblemy.
- 3. Połącz rozwiązania problemów w celu rozwiązania problemu wejściowego.

4.5 Wyszukiwanie elementów w portowanej tablicy

- Input posortowana tablica A[1..n], element x
- $\bullet\,$ Output indeks itaki, że A[i]=xlub błąd, gdy xnie występuje w A

4.6 Binary search

- 1. if n = 1, A[n] = x return n, else A does not contain x
- 2. porównujemy x z $A[\frac{n}{2}]$
- 3. jeśli $x = A[\frac{n}{2}]$ return $\frac{n}{2}$
- 4. jeśli $x < A[\frac{n}{2}],$ Binary
Search $(A[1..\frac{n}{2}-1],x)$
- 5. jeśli $x > A[\frac{n}{2}]$, BinarySearch $\left(A[\frac{n}{2}+1..n], x\right)$

Wy nie patrzcie na pseudokody na tablicy, tylko w książce

$$T(n) = 1 \cdot T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(1) \tag{4.6.1}$$

$$T(n) = \Theta(\log n) \tag{4.6.2}$$

5 Lecture V - Divide and Conquer

5.1 Potęgowanie liczby

 \bullet Input - liczba x, liczba całkowita n

• Output - x^n

Bazowo zachodzi n-1 mnożeń x przez siebie. (czyli $\Theta(n)$ operacji)

$$x \cdot x \cdot \dots \cdot x = x^n \tag{5.1.1}$$

Zróbmy to sprytniej:

$$x^{n} = \begin{cases} x^{\frac{n}{2}} \cdot x^{\frac{n}{2}} & \text{dla parzystego} \quad n \\ x^{\frac{n-1}{2}} \cdot x^{\frac{n-1}{2}} \cdot x & \text{dla nieparzystego} \quad n \end{cases}$$
 (5.1.2)

Z liniowej liczby mnożeń zeszliśmy do logarytmicznej liczby mnożeń.

$$T(n) = 1 \cdot T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(1) \tag{5.1.3}$$

$$T(n) = \Theta(\log n) \tag{5.1.4}$$

5.2 Wyliczenie n-tej liczby Fibonacciego

$$F_n = \begin{cases} 0 & n = 0 \\ 1 & n = 1 \\ F(n-1) + F(n-2), & n > 1 \end{cases}$$
 (5.2.1)

Normalne wywołanie funkcji to $\Theta(\varphi^n)$

Wykorzystajmy podejście bottom-up, liczymy i zapamiętujmy każdorazowo F_2, F_3, \ldots, F_n Osiągnęliśmy złożoność liniową $\Theta(n)$

Istnieje jednak zwarty wzór na $F(n) = \frac{1}{\sqrt{5}} \left(\frac{\varphi^n + \varphi^n}{2} \right)$ a to możemy policzyć logarytmicznie.

Tu pojawiają się liczby - jak one się nazywały - (z sali) niewymierne.

Istnieje macierz, która mnożona pozwala na policzenie n-tej liczby Fibonacciego.

$$\begin{pmatrix} 1 & 1 \\ 1 & 0 \end{pmatrix}^n = \begin{pmatrix} F_{n+1} & F_n \\ F_n & F_{n-1} \end{pmatrix}$$
 (5.2.2)

Algorytm używający tego wzoru - połączony z szybkim potęgowaniem, ma złożoność $\Theta(\log n)$.

5.3 Mnożenie Liczb

• Input: x, y (liczby n-bitowe)

• Output: $x \cdot y$

Standardowe mnożenie w słupku to $\Theta(n^2)$ mnożeń i $\Theta(n)$ dodawań. Załóżmy, że n jest parzyste:

$$x = x_L \cdot 2^{\frac{n}{2}} + x_R \tag{5.3.1}$$

$$y = y_L \cdot 2^{\frac{n}{2}} + y_R \tag{5.3.2}$$

$$x \cdot y = (x_L \cdot 2^{\frac{n}{2}} + x_R) \cdot (y_L \cdot 2^{\frac{n}{2}} + y_R) = \tag{5.3.3}$$

$$= x_L \cdot y_L \cdot 2^n + (x_L y_R + x_R y_L) \cdot 2^{\frac{n}{2}} + x_R y_R$$
 (5.3.4)

$$T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) \tag{5.3.5}$$

$$a = 4, b = 2, d = 1$$
 (5.3.6)

$$\log_b a = \log_2 4 = 2 > 1 = d \tag{5.3.7}$$

$$T(n) = \Theta(n^2) \tag{5.3.8}$$

Asymptotycznie nie zyskaliśmy nic.

Ten przypadek pokazuje, że czasami nie wystarczy bezmyślnie podzielić a potem scalić.

A co o tym myślał Gauss - tu jest dużo mnożeń - cztery.

$$(a+ib)(c+id) = ac - bd + i(bc + ad)$$
(5.3.9)

$$bc + ad = (a+b)(c+d) - ac - bd$$
 (5.3.10)

Zobaczmy, że ac, bd są już policzone wyżej - zamiast 4 mnożeń, mamy 3 mnożenia.

$$x \cdot y = x_L y_L 2^n + ((x_L + x_R)(y_L + y_R) - x_L y_L - x_R y_R) + x_R y_R$$
(5.3.11)

Wykonujemy i zapamiętujemy mnożenia $x_L y_L, x_R y_R, (x_L + x_R)(y_L + y_R)$ - zamiast 4 mnożeń, mamy 3 mnożenia.

 $\Theta(n)$ - wynika z przeunięć bitowych oraz dodawań.

$$T(n) = 3T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) \tag{5.3.12}$$

$$a = 3, b = 2, d = 1$$
 (5.3.13)

$$\log_b a = \log_2 3 > 1 = d \tag{5.3.14}$$

$$T(n) = \Theta(n^{\log_2 3}) = \Theta(n^{1.59}) \tag{5.3.15}$$

Najszybszy znany algorytm - na podstawie szybkiej transformaty fouriera $\sim O(n \cdot \log n \cdot \log \log n)$

```
mutiply(x, y)
   n = max {|x|, |y|}
   if n == 1 return x * y
   x_L, x_R = leftmost(ceil(n/2),x), rightmost(floor(n/2),x)
   y_L, y_R = leftmost(ceil(n/2),y), rightmost(floor(n/2),y)
p1 = multiply(x_L, y_L)
```

Podobnie możemy mnożyć macierze.

5.4 Mnożenie macierzy

- Input: A, B n-wymiarowe macierze
- Output: $A \cdot B$

Naiwne mnożenie macierzy wykonuje $\Theta(n^3)$ mnożeń.

Podzielmy macierz na 4 równe częsci:

$$\begin{pmatrix} A & B \\ C & D \end{pmatrix} \times \begin{pmatrix} E & F \\ G & H \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} AE + BG & AF + BH \\ CE + DG & CF + DH \end{pmatrix}$$
 (5.4.1)

$$T(n) = 8T\left(\frac{n}{2}\right) + O(n^2)$$
 (5.4.2)

$$T(n) = O(n^3) \tag{5.4.3}$$

Znowu nic nie zyskaliśmy. Jesteśmy w stanie wyeliminować jedno mnożenie - osiągając ostatecznie $\Theta(n^{\log_2 7}) \sim \Theta(n^{2.81})$.

Algorytmy state of the art - $\Theta(n^2 \text{polylog}(n))$.

5.5 Quick Sort

Algorytm na podział - scalanie już posortowanych. Pozwala na sortowanie w miejscu.

1. Podziel A[p..q] na dwie tablice: A[p..k-1], pivot, A[k+1..q] takie, że:

$$\forall_{i \in [p..k-1]} A[i] \leq pivot, \forall_{j \in [k+1..q]} A[j] > pivot$$

2. Quicksort(A, p, k - 1)Quicksort(A, l - 1, q)

Przykład - weźmy nieposortowaną tablicę:

```
Quicksort(A,1,n)
[6, 1, 4, 3, 5, 7, 2, 8] # pivot = 6
->
[1, 4, 3, 5, 2, 6, 7, 8]
Quicksort(A,1,5)
Quicksort(A,7,8) ->
[1, 4, 3, 2, 5, 6, 7, 8] # pivot = 1
.
Quicksort(A,2,5) ->
[1, 3, 2, 4, 5, 6, 7, 8] # pivot = 4
.
Quicksort(A,2,3) ->
[1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8] # pivot = 3
. . . . . . . . .
```

6 Lecture VI - Quicksort

Rozważmy algorytmy służące do dzielenia tablicy w Quicksorcie

6.1 Lomuto Partition

```
Lomuto Partition(A, p, q) # A[p..q]
   pivot = A[p]
    i = p
    for j = p + 1 to q
        if A[j] \le pivot # expensive |A[p..q]| = n, then (n-1) comparisons ~ Theta(n)
           i = i + 1
            swap (A[i], [j]) # expensive, but if dependent
    swap (A[i], A[p]) # pivot in between A[p..i] and A[i+1..q]
    return i
|*| <= pivot |i| pivot < |j| ? |
p
We either put the ? element in the '<= pivot' part, or '> pivot' part
Α
| <= pivot | * | pivot < |
Example
6, 10, 13, 5, 8, 3, 2, 11
* i j
```

Biorąc pod uwagę, że dokonujemy n-1 porównań, złożoność Lomuto Partition wynosi $\Theta(n).$

6.2 Hoare Partition

W Hoare Partition tracimy pivot który może ulec przesunięciu. Porównań robimy więcej o stałą $n\pm c, c=1$. Złożoność $\Theta(n)$ - zdecydowanie mniej swapów, 2-3 razy mniej niż Lomuto partition.

```
QS(A,p,q)
    if p < q
        r = Partition(A,p,q)
        QS(A,p,r-1)
        QS(A,r+1,q)</pre>
```

6.3 Worst Case Analysis for QS

Najgorzej będzie jak każdorazowo będziemy nierówno dzielić po 1-szym elemencie (odwrotnie posortowana tablica).

```
cn
/
Theta(1) c(n-1)
/
Theta(1) c(n-2)
...
/
Theta(1) Theta(1)
```

$$T(n) = T(n-1) + T(0) + \Theta(n)$$
(6.3.1)

$$T(n) = T(n-1) + \Theta(n) \le \sum_{i=0}^{n} c(n-i) + \Theta(1) =$$
(6.3.2)

$$= c \sum_{i=0}^{n} (n-i) + \Theta(n) =$$
 (6.3.3)

$$= c\frac{(n)(n+1)}{2} + \Theta(n) = \tag{6.3.4}$$

$$=O(n^2) \tag{6.3.5}$$

6.4 Best case Analysis for QS

Najlepiej będzie jak dzielimy na pół.

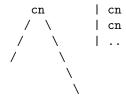
$$T(n) = T\left(\frac{n}{2}\right) + T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) \tag{6.4.1}$$

$$T(n) = 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) \tag{6.4.2}$$

$$T(n) = \Theta(n \log n) \tag{6.4.3}$$

6.5 Specific case analysis for QS

$$T(n) = T\left(\frac{n}{10}\right) + T\left(\frac{9n}{10}\right) + \Theta(n)$$
(6.5.1)



Po zsumowaniu każde piętro będzie miało koszt cn. Zchodzimy końca wysokości drzewa.

$$\left(\frac{9}{10}\right)^h n = 1\tag{6.5.2}$$

$$n = \left(\frac{10}{9}\right)^h \tag{6.5.3}$$

$$h = \log_{\frac{10}{\alpha}} n \tag{6.5.4}$$

6.6 Best/Worst case analysis for QS - Intuition

$$L(n) = 2U\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) \tag{6.6.1}$$

$$U(n) = L(n-1) + L(0) + \Theta(n)$$
(6.6.2)

(6.6.3)

Zatem rozwiążmy układ równań:

$$L(n) = 2\left(L(\frac{n}{2} - 1) + \Theta(n)\right) + \Theta(n) \tag{6.6.4}$$

$$L(n) = 2L\left(\frac{n}{2} - 1\right) + \Theta(n) \tag{6.6.5}$$

$$L(n) = \Theta(n \log n) \tag{6.6.6}$$

6.7 Average case analysis for QS

Rozkład T_n nie jest znany do dziś.

Zapiszmy dla $0 \le k \le n-1$:

$$T_n = \#$$
 porównań elementów sortowanej tablicy, $|A| = n$ (6.7.1)

$$X_k(n) = \begin{cases} 1 & \text{jeśli partition podzieli tablicę n-elementową na (k, n-k-1)} \\ 0 & \text{w p.p.} \end{cases}$$
 (6.7.2)

Możemy wyznaczyć wartość oczekiwaną zmiennej losowej X_k :

$$E(X_k) = 1 \cdot P(X_k = 1) + 0 \cdot P(X_k = 0) = 1 \cdot P(X_k = 1) = \frac{(n-1)!}{n!} = \frac{1}{n}$$
 (6.7.3)

Zapiszmy wobec tego równanie na T_n , uwzględniające wszystkie przypadki:

$$T_{n} = ^{distr.} \begin{cases} T_{0} + T_{n-1} + n - 1 & \text{if } (0,\text{n-1}) - \text{split} \\ T_{1} + T_{n-2} + n - 1 & \text{if } (1,\text{n-2}) - \text{split} \end{cases}$$

$$\vdots$$

$$T_{k} + T_{n-1-k} + n - 1 & \text{if } (\text{k,n-k-1}) - \text{split}$$

$$T_{n-1} + T_{0} + n - 1 & \text{if } (\text{n-1,0}) - \text{split}$$

$$(6.7.4)$$

$$T_n = ^{distr.} \sum_{k=0}^{n-1} X_k (T_k + T_{n-k-1} + n - 1)$$
(6.7.5)

$$E(T_n) = E\left(\sum_{k=0}^{n-1} X_k (T_k + T_{n-k-1} + n - 1)\right) =$$
(6.7.6)

$$E(T_n) = \sum_{k=0}^{n-1} E(X_k(T_k + T_{n-k-1} + n - 1)) =$$
(6.7.7)

$$E(T_n) = \sum_{k=0}^{n-1} E(X_k) \cdot E(T_k + T_{n-k-1} + n - 1) =$$
(6.7.8)

$$E(T_n) = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(T_k) + E(T_{n-k-1}) + n - 1 =$$
(6.7.9)

$$E(T_n) = \frac{1}{n} \left(\sum_{k=0}^{n-1} E(T_k) + \sum_{k=0}^{n-1} E(T_{n-k-1}) + \sum_{k=0}^{n-1} n - 1 \right) =$$
 (6.7.10)

$$E(T_n) = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(T_k) + \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(T_{n-k-1}) + \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} n - 1 =$$
 (6.7.11)

$$E(T_n) = \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(T_k) + \frac{1}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(T_{n-k-1}) + n - 1$$
(6.7.12)

$$E(T_n) = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(T_k) + n - 1$$
(6.7.13)

Podstawmy dla wygody $t_n = E(T_n)$:

$$t_n = \frac{2}{n} \sum_{k=0}^{n-1} t_k + n - 1 \quad \text{rekurencja z pełną historią}$$
 (6.7.14)

Możemy usunąć historię odejmując od siebie kolejne wyrazy rekurencji.

$$nt_n = 2\sum_{k=0}^{n-1} t_k + (n-1)n$$
(6.7.15)

$$(n-1)t_{n-1} = 2\sum_{k=0}^{n-2} t_k + (n-2)(n-1)$$
(6.7.16)

Zachodzi odejmowanie stronami

$$nt_n - (n-1)t_{n-1} = 2\sum_{k=0}^{n-1} t_k + (n-1)n - 2\sum_{k=0}^{n-2} t_k - (n-2)(n-1)$$
(6.7.17)

$$nt_n - (n-1)t_{n-1} = 2t_{n-1} + 2(n-1)$$
 (6.7.18)

$$nt_n = (n+1)t_{n-1} + 2(n-1) (6.7.19)$$

$$\frac{t_n}{n+1} = \frac{t_{n-1}}{n} + 2\frac{n-1}{n(n+1)} \tag{6.7.20}$$

Dokonajmy podstawienia $f_n = \frac{t_n}{n+1}$, $f_0 = 0$, $f_1 = 0$:

$$f_n = f_{n-1} + 2\frac{n-1}{n(n+1)}, f_0, f_1 = 0 (6.7.21)$$

$$f_n = 2\sum_{k=1}^n \frac{k-1}{k(k+1)} = \tag{6.7.22}$$

$$f_n = 2\sum_{k=1}^n \frac{2}{k+1} - \frac{1}{k} = \tag{6.7.23}$$

$$f_n = 4\sum_{k=1}^n \frac{1}{k+1} - 2\sum_{k=1}^n \frac{1}{k} =$$
 (6.7.24)

$$f_n = 4(H_{n+1} - 1) - 2H_n (6.7.25)$$

$$f_n = 4\left(H_n + \frac{1}{n+1} - 1\right) - 2H_n \tag{6.7.26}$$

$$f_n = 2H_n - 4 + \frac{4}{n+1} \tag{6.7.27}$$

Wróćmy z podstawienia $t_n = (n+1)f_n$:

$$E(T_n) = t_n = (n+1)f_n = 2nH_n + 2H_n - 4(n+1) + 4$$
(6.7.28)

$$H_n = \ln n + \gamma + \frac{1}{2n} + \Theta\left(\frac{1}{n^2}\right) \tag{6.7.29}$$

Widzimy, że wiodący czynnik $T_n=2n\ln n+\Theta(n)$. Wiemy dlaczego QS jest dobry - średnio wykona $2n\ln n$ porównań asymptotycznie.

7 Lecture VII - Quicksort - further analysis

Możemy wyróznić dwa pivoty, w obrębie których prowadzimy sortowanie. To wymaga stworzenia nowego alogrytmu partition.

1. 1975 Sedgewick (liczba porównań w dual-pivot partition)

$$E(\# \text{ dual pivot partition}) \sim \frac{16}{9}n \implies E(\# \text{ QS}) \sim \frac{32}{15}n \log n$$

- 2. 2009 Yaroslavsky, Bentley, Block Dual pivot quick sort
- 3. 2012 Sebastian Wild, Nebel

$$E(\# \text{ dual pivot partition}) \sim \frac{19}{12}n \implies E(\# \text{ QS}) \sim 1.9n \log n$$

4. 2015 Aumuller Dietzfelbinger - zaprezentowali strategię count oraz pokazali jej optymalność:

$$E(\# \text{ count partition}) \sim \frac{3}{2}n \implies E(\# \text{ QS}) \sim 1.8n \log n$$

7.1 Strategia Count

Zakładamy p < q - rozpatrujemy wartość oczekiwaną, ponieważ jedynie pierwsze sprawdzenie z pivotem jest wymagane.

Rozpatrzmy *i*-ty element w podziale (pamiętając, że p < q):

- jeśli $s_{i-1} \ge l_{i-1}$ to porównujemy kolejny A[i] najpierw z p, a potem ewentualnie z q (jeśli A[i] < p to nie musimy porównywać z q)
- jeśli $s_{i-1} < l_{i-1}$ to A[i] porównujemy najpierw z q, a potem ewentualnie z p

$$E(T_n) = E(P_n) = \frac{1}{\binom{n}{2}} \sum_{1 \le p \le q \le n} E(T_{p-1}) + E(T_{q-p-1}) + E(T_q)$$
 (7.1.1)

Tim Peters - Tim-sort - modyfikacja merge-sorta, wyznaczmy posortowane podciągi przed merge-m, mergeujmy podobnej wielkości tablice - specjalna polityka merge-owania. ... ograniczenie dolne, counting sort w czasie liniowym zbioru wielkości O(n)

7.2 Counting Sort

Counting sort ¹ zakłada, że każdy z wejściowych elementów mieści się w przedziale [0, k], dla pewnego $k \in \mathbb{Z}$. Gdy k = O(n), to złożoność algorytmu wynosi $\Theta(n + k) = \Theta(n)$. Do jego wykonania potrzebujemy tablicy pomocniczej.

```
COUNTING-SORT(A, B, k)
let C[0..k] be a new array
for i = 0..k
    C[i] = 0
for j = 1..length[A]
    C[A[j]] = C[A[j]] + 1
for i = 1..k
    C[i] = C[i] + C[i - 1]
for j = length[A]..1
    B[C[A[j]]] = A[j]
    C[A[j]] = C[A[j]] - 1
```

Counting sort ma własność stabliności - zachowuje elementy tej samej wartości w kolejności, w jakiej występują w tablicy wejściowej.

 $^{^{1}\}mathrm{Cormen}$ (194-196) - Chapter 8 - Sorting in Linear Time - 8.2 Counting Sort

7.3 Radix Sort

Radix Sort polega na sortowaniu liczb w systemie pozycyjnym, przy pomocy innego stabilnego sortowania.

```
RADIX-SORT(A, d)
for i = 1..d
    COUNTING-SORT(A, i)
```

8 Lecture VIII

8.1 Poprawność Radix Sort

Indukcja po t-numer cyfry.

- 1. Jeśli liczby 1-cyfrowe to z poprawności Counting Sorta ok.
- 2. Założmy indukcyjnie Radix Sort jest poprawny do t-1 cyfry.
- 3. Krok indukcyjny t-ta dwóch liczb jest taka sama. To z załóżenia indukcyjnego dalej oraz stable property Counting Sorta liczby do t-tej cyfry dalej pozostaną posortowane. t-ta cyfra różna: z poprawności counting sorta OK.

8.2 Złożoność obliczeniowa Radix Sort

|r-bitowy kawalek| r'b... | r'b... | ... | r'b... | b-bitów dzielmy na kawałki (cyfry w podstawie r)

Mamy n, b-bitowych liczb, które dzielę na (r-bitowe cyfry $\frac{b}{r}$ takich cyfr). Cyfry są z $|\{0,\ldots,2^n-1\}|=2^n$. Zatem pojedyńczy counting sort n-liczb względem jednej cyfry to:

$$O(n+2^r) (8.2.1)$$

Zatem Radix Sort będzie miał złożoność obliczeniową

$$O\left(\frac{b}{r}(n+2^r)\right) \tag{8.2.2}$$

W celu ustalenia nalepszego r - minimalnego f - wykorzystamy funkcję W-Lamberta

$$f(r) = -\frac{b}{r} (n+2^r)$$
 (8.2.3)

Zapropojujmy funkcję $r = \log n$, wtedy:

$$O\left(\frac{b}{\log n}\left(n + 2^{\log n}\right)\right) = O\left(\frac{b \cdot n}{\log n}\right) =$$
 (8.2.4)

(8.2.5)

Założmy, że zbiór sortowanych elementów to:

$$\{0,\dots,n^d-1\}$$
 – do tego zbioru należą b-bitowe sortowane liczby (8.2.6)

Wtedy maksymalne $b = \log n^d = d \log n$:

$$(\dots) = O\left(\frac{dn\log n}{\log n}\right) = O(d \cdot n) \tag{8.2.7}$$

8.3 Statystyki pozycyjne

Definition. Statystyka pozycyjna. k-tą statystykę pozycyjną nazywamy k-tą najmniejszą wartość z zadanego zbioru.

- Co się dzieje, jeśli $k = 1 \rightarrow \Theta(n)$.
- Co się dzieje, jeśli $k = n \to \Theta(n)$.
- Co się dzieje, jeśli $k = \lfloor \frac{n-1}{2} \rfloor \vee \lfloor \frac{n+1}{2} \rfloor \to \text{sortowanie}$

8.4 RandomSelect(A,p,q,i)

Nazwa Random Select bierze się z tego, że wybieramy losowy element jako pivot. p to indeks początkowy, q to indeks końcowy, i to numer zadanej statystyki pozycyjnej.

```
RandomSelect(A, p, q, i)
    IF p == q return A[p]
    r = Rand_Partition(A,p,q) # jako pivota przyjmieny losowy element
    k = r - p + 1
    IF i == k return A[r]
    IF i < k return RandomSelect(A, p, r-1, i)
    ELSE return RandomSelect(A, r+1, q, i-k)</pre>
```

Przykład. Szukajmy 4-tej statystyki pozycyjnej (Pivot oznaczamy '*'):

Po podziale względem pivota:

Bierzemy lewą część:

6, 5, 8 RandomSelect(A, 3, 5, 2)

Pivot index: r = 4, k = 4 - 3 + 1 = 2

Zwracamy czwarty element posortowanej tablicy 6 (dla sprawdzenia: posortowana tablica):

8.5 Best Case dla RandomSelect

Każdorazowo dzielimy tablicę na pół.

$$T(n) = 1 \cdot T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n)$$
 n to partition (8.5.1)

$$a = 1, b = 2, d = 1, log_2 1 = 0 < 1 \implies (8.5.2)$$

$$T(n) = \Theta(n) \tag{8.5.3}$$

8.6 Worst Case dla RandomSelect

Każdorazowo wybieramy pivot tak, że dzielimy tablicę na n-1 i 0-elementową część.

$$T(n) = 1T(n-1) + \Theta(n)$$
 partition is unfortunate (8.6.1)

$$T(n) = O(n^2) \tag{8.6.2}$$

8.7 Average Case dla RandomSelect

$$E(T_n) = (n-1) + \frac{2}{n} \sum_{k=\lceil \frac{n}{2} \rceil}^{n-1} E(T_k)$$
(8.7.1)

Możemy zapisać (rozbicia na k i n-k-1, z których bierzemy tylko jedno z nich). Wiemy, że n-1 to koszt Partition, zatem:

$$T_{n} = \begin{cases} T_{n-1} + n - 1 : (0, n - 1) \\ T_{n-2} + n - 1 : (1, n - 2) \\ \vdots \\ T_{\lceil \frac{n}{2} \rceil} + n - 1 : (\lfloor \frac{n}{2} \rfloor, \lceil \frac{n}{2} \rceil) \end{cases}$$
(8.7.2)

Można to rozwiązać indukcyjnie, aby wykazać, że $E(T_n) = \Theta(n)$. Uwaga. Te przekształcenia wykonałem po wykładzie

Wiemy, że ograniczenie dolne na T_n wynosi $\Omega(n)$, ponieważ n-1=O(n) to sam koszt dla Partition. Ustalmy ograniczenie górne metodą, którą wykorzystaliśmy przy analizie Quick Sorta. Mamy:

$$X_k = \begin{cases} 1 & \text{jeśli partition podzieli tablicę n-elementową na (k, n-k-1)} \\ 0 & \text{w p.p.} \end{cases}$$
 (8.7.3)

Zauważmy, że $k \in \{0, \dots, \frac{n}{2}\}$, zatem $E(X_k) = \frac{2}{n}$. Zapiszmy następnie:

$$T_n = \sum_{k=0}^{\frac{n}{2}} X_k \left(T_{n-k-1} + n - 1 \right)$$
 (8.7.4)

$$T_n = \frac{2}{n} \cdot \left(\sum_{k=0}^{\left\lfloor \frac{n}{2} \right\rfloor} T_{n-k-1} + \sum_{k=0}^{\left\lfloor \frac{n}{2} \right\rfloor} (n-1) \right)$$
 (8.7.5)

Widzimy, że druga suma jest O(n), zatem rozważmy dalej pierwszą część:

$$T_n = \frac{2}{n} \sum_{k=\frac{n}{2}-1}^{n-1} T_k + O(n)$$
(8.7.6)

(8.7.7)

Wystarczy pokazać, że pierwszy człon równiez jest O(n). Zróbmy to indukcyjnie.

$$S_n = \frac{2}{n} \sum_{k=\frac{n}{2}}^{n-1} T_k \tag{8.7.8}$$

(8.7.9)

Przypadek bazowy $S_1 = T_1 = O(1)$

Założenie indukcyjne $\forall_{k < n} S_k \leqslant ck$. Przeprowadźmy krok indukcyjny:

$$S_n = \frac{2}{n} \sum_{k=\frac{n}{2}}^{n-1} T_k \leqslant \frac{2}{n} \sum_{k=\frac{n}{2}}^{n-1} ck =$$
 (8.7.10)

$$= \frac{2c}{n} \left(\sum_{k=0}^{n-1} k - \sum_{k=0}^{\frac{n}{2}} k \right) = \tag{8.7.11}$$

$$= \frac{2c}{n} \left(\frac{n(n-1)}{2} - \frac{n(n+2)}{8} \right) \leqslant \tag{8.7.12}$$

$$\leq \frac{2c}{n} \left(\frac{1}{8} n(3n-2) \right) =$$
 (8.7.13)

$$=\frac{3}{4}cn\leqslant cn\tag{8.7.14}$$

Zatem $S_n \leq cn$ i ostatecznie $T_n = \Theta(n)$.

8.8 Select(A,p,q,i)

Algorytm ma duże podobieństwo z Random Select. Nie wybieramy losowego pivota - tylko inteligentnie. Nie
ch |A[p..q]| = n.

- 1. Dzielimy A[p..q] na $\lfloor \frac{n}{5} \rfloor$ pięcio elementowych części oraz ostatnią część rozmiaru ≤ 5 .
- 2. Sortujemy te grupy i wybieramy z każdej z nich medianę. $M=\{m_1,m_2,\dots,m_{\lfloor \frac{n}{5}\rfloor}\}$
- 3. Znajdujemy medianę $M: Select(M,1,\lceil \frac{n}{5}\rceil,\lfloor \frac{\lceil \frac{n}{5}\rceil}{2}\rfloor) \implies x. M$ wygląda jak osobna tablica da się to zrobić in place.
- 4. Ustaw x (medianę median) jako pivot Partition(A,p,q) Dalej tak samo jak Random-Select, oczywiście odpałąc rekurencyjnie Select.

Zapuszczam selecta na M, |M|=5

Pierwsze dwa kroki algorytmu zajmą O(n) - podzielenie tablicy i posortowanie piątek. Późniejsze kroki są dane jako rekurencja:

$$T(n) = T\left(\left\lceil \frac{n}{5} \right\rceil\right) + T(?) + O(n)(? \text{ na następnym wykładzie})$$
 (8.8.1)

9 Lecture IX - Select

- 1. Dziel wejściową tablicę na 5-elementowe podtablice i znajdź ich mediany $\Theta(n)$
- 2. Select (...) znajdź medianę median. $T\left(\lceil \frac{n}{5} \rceil\right)$
- 3. Użyj mediany median jako pivot w Partition $\Theta(n)$
- 4. Idź do lewej albo prawej podtablicy w zależności od indeksu pivot i uszkanej statystyki pozycyjnej. T(?)

$$T(n) = T\left(\left\lceil \frac{n}{5}\right\rceil\right) + T(?) + \Theta(n) \tag{9.0.1}$$

```
Dzielimy na 5 części
|.....|.....|....|
sort 5-el części, wyzn medianę

max
| .w| .w| .w| . | . |
| .w| .w| .w| . | . |
| .w> w> .M> .s> .s|
| . | . | .s| .s| .s|
| . | . | .s| .s| .s|
min

M - mediana median (zakładamy porządek)
w - większe od mediany median (forall i : M < w_i)
s - mniejsze od mediany median (forall i : M < s_i)
". " - części o których nic nie powiemy
```

Wszystkich piątek jest ceil(n/5)

Wartości mniejszych od M jest 3*(1/2 ceil(n/5) - 1 - 1) (minus skrajna oraz mediana median)

Każda piątka kontrubuuję, ale nie liczymy skrajnych piątek - ponieważ wyznaczamy ograniczenie

1 - zliczamy

s - ignorujemy (można lepiej, ale nie trzeba)

-||- większych jest 1/2 ceil(n/5)

Wartości mniejszych od M
$$\geqslant \left(\frac{1}{2}\lceil\frac{n}{5}\rceil-1-1\right)\cdot 3\geqslant \qquad \qquad (9.0.2)$$

$$\geqslant \frac{3}{10}n - 6\tag{9.0.3}$$

Prezentowana tablica

$$| 3/10 n - 6 | M | n - (3/10 m - 6) - 1 = 7/10n + 5 |$$

Zatem

$$T(n) \geqslant T\left(\lceil \frac{n}{5} \rceil\right) + T\left(\frac{7}{10}n + 5\right) + \Theta(n)$$
 (9.0.4)

$$\frac{3}{4}n \geqslant \frac{7}{10}n + 5$$
 dla $n > 100$ (9.0.5)

$$T(n) \leqslant T\left(\frac{n}{5}\right) + T\left(\frac{3}{4}n\right) + \Theta(n)$$
 (9.0.6)

Niech $T(1) = \Theta(1)$. Chcemy pokazać, że $T(n) = \Theta(n)$.

Założenie indukcyjne:

$$(\forall k < n) T(k) \leqslant ck \tag{9.0.7}$$

Krok indukcyjny

$$T(n) \leqslant T\left(\frac{n}{5}\right) + T\left(\frac{3}{4}n\right) + \Theta(n) \leqslant c \cdot \frac{n}{5} + c \cdot \frac{3}{4}n + \Theta(n) < \tag{9.0.8}$$

$$c \cdot \frac{19}{20}n + \Theta(n) < \tag{9.0.9}$$

$$cn - \frac{1}{20}cn + \Theta(n) < \tag{9.0.10}$$

$$cn - \frac{1}{20}cn + dn < \tag{9.0.11}$$

$$\text{wyznaczmy} \quad \left(-\frac{1}{20}cn + dn\right) \leqslant 0 \tag{9.0.12}$$

$$\left(-\frac{1}{20}c+d\right) \leqslant 0\tag{9.0.13}$$

$$c \geqslant 20d \tag{9.0.14}$$

Zatem istnieje takie c, że nierówność jest prawdziwa, więc:

$$T(n) = O(n) \tag{9.0.15}$$

Cel analizy algorytmu - pokazać że rekurencje tego typu mogą się zdarzyć

9.1 Struktury Danych

Interesują nas struktury danych, które implementują Set interface. Ma to być zbiór dynamiczny - możemy dodawać oraz usuwać elementy. Zakładamy **comparison model**.

Podstawowe metody Set interface:

- 1. build(A) buduje "set" z danych zawartych w A. Mamy $a \in A, a.key$ klucz identyfikujący element.
- 2. length(A) zwraca moc zbioru A
- 3. find(k) zwraca element $a \in A$ taki że a.key = k lub null
- 4. insert(a) dodaj element a do zbioru A
- 5. delete(k) usuń (czasem zwróć) element zbioruAo kluczu k
- 6. $find_min()$, $find_max()$, $find_prev(k)$, $find_next(k)$ (find n), $list_ordered()$ zwróć element o najmniejszym lub największym kluczu k.

Struktura	Build	Find	Insert/Delete	Find mM	Find pn	${f List_ordered}$
Unsorted Array	$\Theta(n)$	$\Theta(n)$	$\Theta(n)$	$\Theta(n)$	$\Theta(n)$	$\Theta(n \log n)$
Sorted Array	$\Theta(n \log n)$	$\Theta(\log(n))$	$\Theta(n)$	$\Theta(1)$	$\Theta(\log n)$	$\Theta(n)$
Linked List	$\Theta(n)$	$\Theta(n)$	insert $\Theta(1)$, delete $\Theta(n)$	$\Theta(n)$	$\Theta(n)$	$\Theta(n \log n)$
BST	$\Theta()$	$\Theta()$	$\Theta()$	$\Theta()$	$\Theta()$	$\Theta(n)$

Table 1: Porównanie różnych struktur danych

9.2 Binary Search Tree

Drzewo przeszukiwań binarnych

InorderTreeWalk(p)

Zakładamy interfejs zbioru (klucze się nie powtarzają). W przeciwnym przypadku zakładamy multizbiór.

BST Property. Niech $x \in T$, x jest węzłem drzewa T (BST), wtedy:

- każdy $y \in x.left$ may.key < x.key
- każdy $y \in x.right$ ma y.key > x.key

9.3 Operacje na BST

$$T(n) = T(k) + \Theta(1) + T(n - 1 - k)$$
(9.3.1)

Pokażmy, że $T(n) = \Theta(n)$

Założenie indukcyjne: $\forall k < n \quad T(k) \leq ck$ Krok indukcyjny:

$$T(n) = T(j) + \Theta(1) + T(n-1-j) \le$$
 (9.3.2)

$$cj + \Theta(1) + c(n - 1 - j) = \tag{9.3.3}$$

$$= cn - c - \Theta(1) \leqslant cn \tag{9.3.4}$$

Zatem T(n) = O(n), musimy przejść n elementów, zatem ograniczenie dolne również wynosi n, więc $T(n) = \Theta(n)$.

```
TreeSearch(x, k)
    if x == null OR k == x.key
        return x
    if k < x.key
        return TreeSearch(x.left, k)
    else
        return TreeSearch(x.right, k)

TreeMinimum(x) -> T(n) = O(h)
TreeMaximum(x) -> T(n) = O(h)
```

```
if x.right != null
        return TreeMinimum(x.right)
    y = x.p
    while y != null AND x == y.right
        x = y
        y = y.p
    return y
TreeSuccessor(x) \rightarrow T(n) = O(h)
      Lecture X
10
TreeInsert(x, el) ~ O(h) - nie było kodu na wykładzie :/
TreeInsert(x, el)
    if x == null
        return el
    if el.key < x.key
        x.left = TreeInsert(x.left, el)
        x.left.p = x
    else
        x.right = TreeInsert(x.right, el)
        x.right.p = x
    return x
TreeDelete(x)
1. x jest liściem
    - zwolnij pamięć zajmowaną przez x
    - ustaw wskaźnik jego ojca (na niego na null)
2. x ma jedno poddrzewo
    - x ma syna v to
        - zwalniamy pamięć x
        - ojciec x wskazuje na v
        - v.p wskazuje na x.p
3. x ma dwa poddrzewa
    - znajdź następnik x->y
    - zastąp dane x danymi y
    - skasuj y
```

10.1 Wysokość Drzewa BST

Wysokość drzewa to liczba krawędzi wzdłuż najdłuższej ścieżki od korzenia do liścia.

$$h = (n-1) = O(n) \tag{10.1.1}$$

Worst Case O 1

TreeSuccessor(x)

Definition. Drzewo zbalansowane. Mówimy, że drzewo jest zbalansowane jeśli jego wysokość to $O(\log n)$.

10.2 BST Sort

Dodaj wszystkie elementy tablicy A do drzewa BST. InorderTreeWalk(T)

Widzimy znaczące podobieństwo w porównaniach.

$$E(\text{Time}(\text{BST_SORT})) = E(\text{Time}(\text{QuickSort})) = \Theta(n \log n)$$
(10.2.1)

$$\mathrm{Time}(\mathrm{BST_SORT}) = \sum_{x \in T} \mathrm{depth}(\mathbf{x}) \tag{10.2.2}$$

$$E\left(\sum_{x \in T} \operatorname{depth}(x)\right) = \Theta(n \log n) \tag{10.2.3}$$

$$E\left(\frac{1}{n}\sum_{x\in T}\operatorname{depth}(x)\right) = \Theta(\log n) \tag{10.2.4}$$

$$h = \max_{x \in T} \{ \operatorname{depth}(x) \}$$
 (10.2.6)

$$\frac{1}{n} \sum_{x \in T} \operatorname{depth}(x) \leqslant \frac{1}{n} ((n - \sqrt(n))(\log n) + \sqrt{n} \cdot \sqrt{n}) \leqslant \log n + 1 = O(\log n), \text{ ale } h = O(\sqrt{n})$$
(10.2.7)

Theorem. Wysokość BST. Niech T będzie losowym drzewem BST o n-węzłach, wtedy:

$$E(h(T)) \leqslant 3\log_2 n + o(\log n) \tag{10.2.8}$$

Proof. Nierówność Jensena jeśli f-wypukła, to:

$$f(E(X)) \leqslant E(f(X)) \tag{10.2.9}$$

- 1. Nierówność Jensena
- 2. Zamiast analizować zmienną losową ${\cal H}_n,$ będziemy się zajmować $Y_n=2^{{\cal H}_n}$
- 3. Pokażemy, że $E(Y_n) = O(n^3)$

4.
$$2^{E(H_n)} \leq E(2^{H_n}) = E(Y_n) = O(n^3)$$

5.
$$E(H_n) = 3\log_2 n + o(\log n)$$

Pokażmy, że $E(Y_n) = O(n^3)$.

Zakładając że korzeń tworzy (k-1, n-k)-split:

$$H_n = {}^{d} = 1 + \max\{H_{k-1}, H_{n-k}\}$$
(10.2.10)

$$Y_n = {}^{d} = 2\max\{Y_{k-1}, Y_{n-k}\}$$
(10.2.11)

$$Z_{n,k} = {}^{d} = \begin{cases} 1 & \text{jesli korzeń n-el drzewa wykonuje } (k-1, n-k)\text{-split} \\ 0 & \text{w p.p.} \end{cases}$$
(10.2.12)

$$E(Z_{n,k}) = 1 \cdot P((k-1,n-k)-\text{split}) = \frac{(n-1)!}{n!} = \frac{1}{n!}$$
 (10.2.13)

$$Y_n = {}^{d} = \sum_{k=1}^{n} Z_{n,k} \cdot 2 \max\{Y_{k-1}, Y_{n-k}\}$$
 (10.2.14)

$$E(Y_n) = E\left(\sum_{k=1}^n Z_{n,k} \cdot 2\max\{Y_{k-1}, Y_{n-k}\}\right)$$
 (10.2.15)

$$E(Y_n) = 2\sum_{k=1}^n E(Z_{n,k} \cdot \max\{Y_{k-1}, Y_{n-k}\})$$
 (10.2.16)

$$E(Y_n) = 2\sum_{k=1}^n E(Z_{n,k}) \cdot E\left(\max\{Y_{k-1}, Y_{n-k}\}\right)$$
(10.2.17)

$$E(Y_n) = \frac{2}{n} \sum_{k=1}^{n} E(\max\{Y_{k-1}, Y_{n-k}\})$$
 (10.2.18)

$$\leq_{(\max xy \leq x+y)} \frac{2}{n} \sum_{k=1}^{n} E(Y_{k-1}) + E(Y_{n-k})$$
 (10.2.19)

$$E(H_n) = O(\log n), H_n = \log_2 Y_n$$
(10.2.20)

$$Y_{k-1} = 2^{1}0, Yn - k = 2^{1}1 (10.2.21)$$

$$\max 2^{10}, 2^{11} = 2^{11} \tag{10.2.22}$$

$$2^{10} + 2^{11} = 3 \cdot 2^{10} \tag{10.2.23}$$

$$= \frac{2}{n} \sum_{k=1}^{n} E(Y_{k-1}) + \sum_{k=1}^{n} E(Y_{n-k})$$
 (10.2.24)

$$= \frac{4}{n} \sum_{k=0}^{n-1} E(Y_k) \tag{10.2.25}$$

$$Y_n = E(Y_n) \tag{10.2.26}$$

$$y_n \leqslant \frac{4}{n} \sum_{k=0}^{n-1} y_k \tag{10.2.27}$$

$$ny_n \leqslant 4\sum_{k=1}^{n-1} y_k$$
 (10.2.28)

$$y_n = O(n^3) (10.2.29)$$

Dowód indukcyjny. Założenie indukcyjne $y_0 = y_1 = 0, \forall k < ny_k \leqslant cn^3$

krok indukcyjny
$$y_n \leqslant \frac{4}{n} \sum_{k=0}^{n-1} y_k$$
 (10.2.30)

$$\leq_{\text{ind}} \frac{4}{n} \sum_{k=0}^{n-1} ck^3 =$$
(10.2.31)

$$= \frac{4c}{n} \sum_{k=0}^{n-1} k^3 = \tag{10.2.32}$$

$$= \frac{4c}{n} \cdot \frac{n^2(n-1)^2}{4} =$$

$$= cn(n-1)^2 \le cn^3$$
(10.2.33)

$$= cn(n-1)^2 \leqslant cn^3 \tag{10.2.34}$$

Zatem:

$$E(Y_n) = O(n^3) (10.2.35)$$

Dokładny wynik pokazany przez Devroye 1986r.

$$E(H_n) \sim 2.9882 \log_2 n \tag{10.2.36}$$

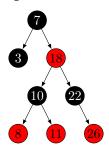
11 Lecture XI

11.1 Red Black Trees

'78 Guibas, Sedgewick - Red Black (RB) Trees

- Własność 0 Drzewa RB są drzewami BST mają BST Property po lewej stronie węzła występują wartości mniejsze, a po prawej większe
- Własność 1 Każdy węzeł ma kolor czerwony albo czarny (to może być bit)
- Własność 2 Korzeń oraz liście są czarne
- Własność 3 Jeśli węzeł jest czerwony, to jego bezpośrednie dzieci są czarne
- Własność 4 $\forall X$ Każda prosta ścieżka od węzła X do liści ma tyle samo czarnych węzłów. (black_height(x), inaczej bh(x)). Prosta ścieżka oznacza, że nie zawracamy, zawsze idziemy w dół.

11.2 Red Black Tree Example



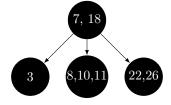
Programując - ostatni liść - *nil* nie ma klucza, kolor jest czarny, a wskaźnik na ojca - to każdy węzeł. Liście drzewa RB to wszystkie *nil*-węzły.

Przykład Czarna wysokość bh(18) = 2

Lemat Niech T będzie drzewem czerwono-czarnym o n-węzłach. Wtedy:

$$wysokość(T) \le 2\log_2(n+1) \tag{11.2.1}$$

Dowód Czarni rodzice wchłaniają czerwone dzieci.



W drzewie binarnym liczba liści wynosi n+1(zawsze dokładamy 2 liście do każdego węzła - można to pokazać indukcyjnie)

2-3-4-Tree. Liczba liści nie zmienia się.

Mamy n+1 liści w drzewie czerwono-czarnym oraz w 2-3-4-drzewie (dowód - indukcyjnie)

- \bullet Niech h wysokość drzewa czerwono-czarnego.
- Niech h' wysokość odpowiadającego mu 2-3-4-drzewa.

Zauważmy, że h' = bh(korzenia RB drzewa). Ograniczmy liczbę liści za pomocą funkcji od tej wysokości

$$2^{h'} \leqslant \# \text{liści} \leqslant 4^{h'} \tag{11.2.2}$$

Węzły binarne o wysokości h' dają $2^{h'}$ węzłów. Węzły 2-3-4 o wysokości h' dają $4^{h'}$ węzłów.

Naszych liści jest n+1, zatem:

$$2^{h'} \leqslant n+1 \tag{11.2.3}$$

$$h' \leqslant \log_2(n+1) \tag{11.2.4}$$

Z konstrukcji wchłaniania wiemy, że $h \leq 2h'$ (ponieważ każdy czarny węzeł może wchłaniać czerwone dzieci - z 2 razy wyższego drzewa). Zatem:

$$h \leqslant 2\log_2(n+1) \tag{11.2.5}$$

W Javie 8 HashMapy były implementowane jako drzewa czerwono-czarne.

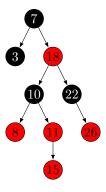
Modyfikacja drzewa czerwono-czarnego obejmuje operacje różne od BST. Drzewo będzie wtedy zmieniać swoją strukturę aby zachować czarną wysokość - stąd również nazwa self-balancing trees. Operacje niemodifikujące drzewa czerwono-czarnego są tożsame z operacjami na drzewach BST.

Insert w Red Black Trees 11.3

RB Insert(T,z)

- 1. Wstawiamy węzeł z do drzewa T tak jak w przypadku BST
- 2. Ustawiamy kolor węzła z na czerwony
- 3. Naprawiamy drzewo T wywołujemy funkcję RB Fixup(T,z)

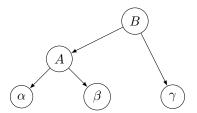
Chcemy umieścić nowy węzeł (15) w drzewie czerwono-czarnym.



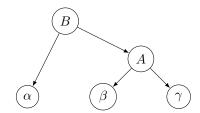
Operacje używane w procedurze Fixup

1. recolor - O(1) - zmiana koloru węzła - z czerwonego na czarny, z czarnego na czerwony

2. rotate - O(1) - rotacja węzła x w lewo lub w prawo.



Before Right Rotation

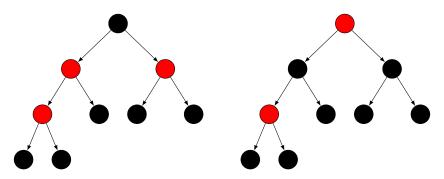


After Right Rotation

$$(\forall a \in \alpha b \in \beta c \in \gamma) (a \leqslant B \leqslant bleq A \leqslant c)$$
(11.3.1)

 $RB \quad Fixup(T,z)$

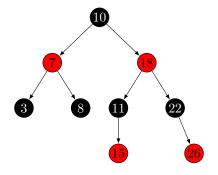
Case 1 - z jest czerwony, ojciec x, wujek $w=z.p.p \leadsto$ inne dziecko, x=z.p jest czerwony oraz w-czerwony.



Case 2 - z - czerwony, x - czarny, w - czarny, zachodzi zig-zag

Poddałem się z rysowaniem tego w tikz

Ostatecznie



Wnioski

- Fixup $O(\log n)$
- Insert $O(\log n)$
- RB_Insert $O(\log n)$

Inne drzewa od Red Black Trees to drzewa AVL (różnica stałych przy logarytmach), self-leaning left trees, skip list.

Następny wykład - kolejna struktura implementująca interfejs set

12 Lecture XI

12.1 Wzbogacanie struktur danych

TBD.

13 Lecture XII

13.1 Funkcje Hashujące

Universal Hash Property. Prawdopdobieństwo kolizji dla funkcji hashującej wynosi:

$$Pr(h_{a,b}(x) - P_{a,b}(y)) = \frac{1}{m}$$
(13.1.1)

$$f_{a,b}(x) = (ax+b) \mod p$$
 (13.1.2)

$$g: \mathbb{Z}_{i} \to Bt.\dot{z}.\forall_{i \in B} |\{y \in \mathbb{Z}_{p} : g(y) = i\}| \leqslant \left\lceil \frac{p}{m} \right\rceil$$
 (13.1.3)

Naturalny wybór $g(y) = y \mod m$

$$h_{a,b}(x) = g(f_{a,b}(x))$$
 (13.1.4)

$$\mathcal{H} = \{ h_{a,b} \mathbf{t}. \dot{\mathbf{z}}. a, b \in \mathbb{Z}_1, \quad a \neq 0 \}$$

$$\tag{13.1.5}$$

Lemat, Dla $x, y \in A$, t.ż. $x \neq y$ zdefiniujmy:

$$\delta_H(x,y) = \delta_g(\mathbb{Z}_p, \mathbb{Z}_p) = \sum_{x,yy \in \mathbb{Z}_p} \delta_g(x,y)$$
 (13.1.6)

(13.1.7)

Funkcja δ - zliczająca kolizje.

$$\delta_f = \begin{cases} 1 & \text{jeśli } f(x) = f(y) \\ 0 & \text{w p.p.} \end{cases}$$
 (13.1.8)

Dowód. Niech $r, s \in \mathbb{Z}_p$, $r \neq s$, para (r, s) odpowiada $(f_{a,b}(x), f_{a,b}(y))$, ponieważ $a \neq 0$, $x \neq y$, $f_{a,b}(x) \neq = f_{a,b}(y)$. Możemy skorzystać ze znajomości algebry abstrakcyjnej:

$$ax + b = r \mod pay + b = s \mod p \tag{13.1.9}$$

Wiemy, że za pomocą rozszerzonego algorytmu Euklidesa możemy znaleźć unikalne a,b, takie że zadane kongruencje będą spełnione. Znajdźmy takie a,b, że nie zajdzie kolizja. Zatem:

$$(r,s) = (f_{a,b}(x), f_{a,b}(y)),$$
to (13.1.10)

$$H(a,b)(x) = H(a,b)(y) \iff g(r) = g(s), \text{stad}$$
 (13.1.11)

$$\delta_H(x,y) = \sum_{x,y \in \mathbb{Z}_p} \delta_g(x,y)$$
 (13.1.12)

Lemat 2. $\forall_{x,y\in A}\delta_H(x,y)\leqslant \frac{|H|}{|B|}=\frac{|H|}{m}.$ Dowód:

$$m_i = |\{y \in \mathbb{Z}_p : g(y) = i\}| < \left\lceil \frac{p}{m} \right\rceil$$
 (13.1.13)

$$p, m \in \mathbb{Z} : \left\lceil \frac{p}{m} \right\rceil \leqslant \left(\frac{p-1}{m} \right) + 1$$
 (13.1.14)

Dla ustalonego $r \in \mathbb{Z}_p$ mamy co najwyżej $\frac{p-1}{m}$'s'-ów kolidujących. Możliwe $r \in \mathbb{Z}_p$ jest p stąd mamy:

$$\delta_H(x,y) \leqslant \frac{p(p-1)}{m} = \frac{|H|}{m} = \frac{|H|}{|B|}$$
 (13.1.15)

Wybierające jedną z tych funkcji (1 out of m) $\leq \frac{1}{m}$

14 Lecture XIII

14.1 Programowanie Dynamiczne - Wstęp

Dzisiejszy wykład prowadzi p. Gębala. 05.05.2024

Dzielimy problem rekurencyjnie - ale nie rozwiązujemy go w ten sposób, ponieważ mniejsze podproblemy nie są rozłączne - tak jak w divide and conquer.

14.2 Przykład programowania dynamicznego - Ciąg Fibonacciego

$$F(n) = F(n-1) + F(n-2)$$
(14.2.1)

$$F(0) = 0 (14.2.2)$$

$$F(1) = 1 (14.2.3)$$

14.3 Najdłuższy rosnący podciąg

Input: a_1 , ... $a_n \in \mathbb{N}$

Ouptut: największe k, takie że istnieje:

- ciąg indeksów 1 <= $i_1 < i_2 < ... < i_k <= n$
- $a_{i_1} < a_{i_2} < ... < a_{i_k}$

Patrzymy zakładając że znamy rozwiązanie dla N-1, co jeśli dodamy n-ty element.

- 1. L(i) długość najdłuższego podciągu w zbiorze [1...i] z elementem końcowym w i
- 2. $L(i) = 1 + \max_{1 \le j < i} \{L(j) : a_i > a_j\}$

Przykład

i 0 1 2 3 4 5

a_i 2 3 1 5 4 3

L(i) 1 2 1 3 3 2

for i=1 to n do

$$L(i) = 1 + \max_{1 \leq j \leq i} \{L(j) : a_i > a_j\}$$

return max_{1\leq i \leq n} L(i)

Programowanie dynamiczne zakłada zapisywanie poprzednich kroków, tu:

$$L(i) (\forall i \leqslant n) \tag{14.3.1}$$

chcąc odzyskać ciąg powinniśmy zdefiniować:

$$prev(i) = j$$

- 1. Złożoność czasowa $O(n^2)$ (for + max)
- 2. Złożoność pamięciowa O(n) (każdy $L(i)1 \le i < n$)

14.4 Problem wyznaczania reszty

Input:

- c_1 < c_2 < ... < c_n zbiór nominałów \in N
- R reszta do wydania

Output:

- minimalne k, takie że k-monet wystarczy do wydania R

Taktyka zachłanna nie działa dla np. 1,4,5,8:

- zachłanny - 5,1,1,1 - 4 monety

- optymalny - 4,4 - 2 monety

Rozwiążmy za pomocą programowania dynamicznego.

$$L(i)$$
 – minimalna liczba monet do wydania reszty i (14.4.1)

$$L(i) = 1 + \min_{1 \le j \le n} \{ L(i - c_j) : c_j \le c_i \}$$
 (14.4.2)

$$L(0) = 0 (14.4.3)$$

 $c_1, c_2, c_3 = 1,4,5$

Per i sprawdzamy każdą resztę 1,4,5

i 0 1 2 3 4 5 6 7 8 L(i) 0 1 2 3 1 1 2 3 2

Złożność $O(n \cdot R)$, liczymy minimum w pętli for. Prev backtrace

0 1 1 1 4 5 5 1 4

i-4 = 4 jmp to 4

Co jeśli mamy $\{2,4,5\} \in C$, wtedy:

i 0 1
L(i) 0 +infty

Nie da się wydać reszty 1.

Fakt 1. Jeżeli zbiór monet zawiera nominał 1, to rozwiązanie istnieje dla każdego $R \in \mathbb{N}$. Decyzja kiedy występuje największa liczba, której nie potrafimy wydać jest problemem NP-trudnym.

Zachłanny algorytm działa dla zbioru monet, które są wielokrotnościami siebie, a w szczególności gdy

$$\forall_{i,j} i < j \to 2c_1 \leqslant c_j \tag{14.4.4}$$

Długość danych $n \cdot \log c_n + \log_2 R = m$ - bitowe wejście, jeśli $n \log c_n \leqslant \log R$, wtedy:

$$O(nR) = O(n \cdot 2^{O(m)})$$
 (14.4.5)

R - liczba, a nie wielkość zapisu danych.

14.5 Rozkład liczby pierwszej

Input: p - liczba, długość log_2(p) (bitowa)

Output: Czynniki pierwsze rozkładu p

$$O(\sqrt{p}) \to O(\sqrt{(\sqrt{2^{\log_2(p)}})})$$
 (14.5.1)

14.6 Knapsack - Problem Plecakowy

Input:

- n par (waga, wartość) (w_i, v_i)
- ograniczenie górne na pojemność plecaka $\mbox{W}.$ Output:
- I\subseteq {1,...,n} tż:
 - 1. \sum_{i\in I} w_i \leq W
 - 2. \sum_{i\in I} v_i jest największa

Istotnym założeniem, które musimy podjąć jest:

$$\forall_i w_i \leqslant W \tag{14.6.1}$$

Ponieważ musimy ignorować pojedyncze przedmioty, które są większe od pojemności plecaka.

Niech V(n) - maksymalna wartość na n przedmiotach.

$$V(n, w) = \max\{v(n-1, w), V(n-1, w-w_n) + v_n\}$$
(14.6.2)

Wyjaśnienie wyboru parametrów funkcji max:

- v(n-1,w) nie bierzemy n-tego przedmiotu
- $V(n-1, w-w_n) + v_n$ bierzemy n-ty przedmiot, ale musimy zmniejszyć pojemność plecaka o wagę w_n .

Podejmijmy kroki poczatkowe w rekurencji:

$$V(0,*) = 0 (14.6.3)$$

$$V(n, W) = \max\{V(i-1, w), V(i-1, w-w_i) + v_i\}$$
(14.6.4)

$$V(0,w) = V(j,0) = 0 \ (\forall j \in \{0,\dots,n\} \\ iw \in 0,\dots,w)$$
 (14.6.5)

for $i \leftarrow 1$ to n do

for w <- to w do

if
$$w_i > w$$
 then $V(i,w) = V(i,w) <- V(i-1, w)$
else $V(i,w) <- \max(V(i-1,w), V(i-1,w-w_i) + v_i)$

$$O(n \cdot W) \tag{14.6.6}$$

$$O(n \cdot 2^{O(m)}) \tag{14.6.7}$$

Zobaczmy, że jeśli $w \leftarrow 2^{20} \cdot w$ (dodajemy 20 zer binarnie) 2^{20} większy czas, to jest algorytm wykładniczy. Jeśli W = O(n) to algorytm jest n^2 .

• Insertion sort - dynamicznie dodajemy element n+1 do posortowanej listy długości n

14.7 Optymalne Mnożenie Macierzy

Input: Macierze A_1,...,A_n, A_i : m_{i-1} \times m_i
Przykład (10,2) * (2,10) * (10,3)
- (10*2*10) + (10*10*3) = 500 mnożeń
- (10*2*3) + (2*10*3) = 120 mnożeń

$$c(i,j)$$
 – optymalny koszt przemnożenia $A_i \times \cdots \times A_j$ (14.7.1)

$$c(i,i) = 0 (14.7.2)$$

$$c(i,j) = \min_{i \le k \le j} \left(c(i,k) + c(k+1,j) + m_{i-1} \cdot m_k \cdot m_j \right)$$
 (14.7.3)

$$i < j$$
 ostatnie mnożenie k (14.7.4)

Wzór rekurencyjny, ale liczymy od dołu. Należy udowodnić poprawność rozwiązania.

15 Lecture XIV

15.1 Programowanie Dynamiczne - Kontynuacja

15.2 Grafy Skierowane

G = (V, E), |V| = n, |E| = m, V - wierzchołki, E - krawędzie.

$$\bigcirc$$
 A \bigcirc B

15.3 Najkrótsze ścieżki w DAG'ach - Directed Acyclic Graph

Grafy skierowane acykliczne nie posiadają cykli. Jesteśmy w stanie posortować grafy skierowane acykliczne w kolejności topologicznej.

Graf S1. Może być więcej niż jedno źródło/ujście.

Chcemy policzyć najkrótsze ścieżki od S do każdego innego wierzchołka.

Załóżmy że chcemy dojść do A.

$$L(A) = \min\{L(S) + w(s, A), L(C) + w(C, A)\}$$
(15.3.1)

Input: G=(V,E)

S\in V = source vertice

for each v\in V

 $L(v) = \inf // \text{ jeżeli nie ma trasy to dystans będzie ustalony na nieskończoność}$ L(S) = 0

for each v in V\{s} // w porządku topologicznym

 $L(v) = \min_{u \in \mathcal{U}} \{L(u) + w(u,v)\}$

 $[\]frac{n^2}{2}$ wartość · $n = O(n^3)$

Nie chcemy w programowaniu dynamicznym rekurencji, ponieważ nasze podproblemy będą się powtarzać. To jest zasadnicza różnica między programowaniem rekurencyjnym (np. divide and conquer), a dynamicznym. Będziemy zapamiętywać rozwiązania.

Przed pętlą mamy $\Theta(|V|)$, a w pętli $\Theta(\operatorname{indeg}(V))$, suma wszystkich krawędzi przychodzących, czyli mamy $\Theta(|E|)$. Złożność zadanego algorytmu to $\Theta(n+m)$, w najgorszym przypadku - mając najwięcej $m=n^2$ krawędzi, mamy $\Theta(n+n^2)$.

Jak tworzyć algorytmy dynamiczne:

- 1. Zdefinować podproblem.
- 2. Zdefinować kolejność na porproblemach.
- 3. Zdefiniować relację.

15.4 Edit Distance Problem

Input: w_1, w_2 - słowa $|w_1| = n, |w_2| = m, \Sigma$ - alfabet Output: EditDistance (w_1, w_2) - minimalna liczba operacji dodania, usunięcia, podmiany znaków w słowach $w_1 \rightsquigarrow w_2$

```
Przykład - chcemy przejść ze SNOWY do SUNNY
```

```
S_NOWY SUNN_Y O10110 -> w sumie 3 operacje. - Rozpychamy U, zmieniamy O na N, Usuwamy W. Mamy 3 operacje. _SNOW_Y SUN__NY 1101110 -> w sumie 5 operacji. - Wstawiamy S, podmieniamy S na U, Usuwamy O, Usuwamy W, Wstawiamy N E(i,j) - edit distance w_1[1\dots i], w_2[1\dots j]
```

Z jakich podproblemów dochodzimy do E(i, j)?

- dodanie litery do w_2 E(i, j-1) + 1
- $\bullet\,$ usunięcie litery z w_2 E(i-1,j)+1 Dopasowujemy do w_2 bez jednej litery.
- podmiana listery z w_2 E(i-1,j-1)+1 Podmiana litery in place
- bez zmian w_2 E(i-1, j-1)

 $diff(w_1[i], w_2[i])$ - zwraca 0 lub 1 w zależności czy jest różnica w znakach.

```
for i=0 to m
    E(i,0) = i
for j=0...n E(0,j) = j
for i=1 to m
    for j=1 to n
    E(i,j) = min(E(i-1,j)+1, E(i,j-1)+1, E(i-1,j-1) + diff(w[i],w[j]))
```

Analiza złożności obliczeniowej - pętla1 - $\Theta(m)$, pętla2 - $\Theta(n)$, pętla ostatnia $\Theta(n \cdot m)$. Złożoność pamięciowa $\Theta(m \cdot n)$, lub jeśli nie zależy nam na krokach to $\Theta(\min\{m,n\})$ (pamiętamy każdorazowo ostatnie dwa wiersze).

```
S N O W Y
O 1 2 3 4 5
S 1 O 1 2 3 4
U 2 1 1 2 3 4
N 3 2 1 2 3 4
N 4 3 2 2 3 4
Y 5 4 3 3 3 3
```

Therefore

EditDistance("SNOWY", "SUNNY") = 3

Co na ogół jest podproblemami - np. prefix ciągu, podciąg zwarty (consecutive).

16 Lecture XV

16.1 Kopiec binarny (Binary Heap)

• Pełne drzewo binarne przetrzymywane w tablicy.

16.2 Własność kopca (maksymalnego)

$$\forall_i A[\operatorname{parent}(i)] > A[i] \tag{16.2.1}$$

• Wysokość węzła to długość najdłuższej prostej ścieżki od tego węzła do liścia.

parent(i) = i // 2 (RSH)
size(A) = rozmiar listy

```
# find maximum element from i, l, r
   if (1 \le size(A) AND A[1] > A[i])
       largest = 1
   else
       largest = i
   if (r <= size(A) AND A[r] > A[largest])
       largest = r
   # end find
   # swap if so
   if largest != i
       swap(A[i], A[largest])
   HEAPIFY(A, largest)
Przykład
1st step
    16
    / \
   i4 >10
  / \ / \
 14 7 9 5
/\ /
2 8 3
2nd step
    16
   / \
14 10
 i4 7 9 5
/\ /
2 8 3
3rd step
    16
    /
   14 10
  / \ / \
 8 7 9 5
/\//
2 i4 3
Złożoność obliczeniowa
```

i

$$T(n) = O(1) + T(2/3n)$$
(16.2.2)

Z Master Theorem mamy:

$$a = 1$$
 (16.2.3)

$$b = \frac{3}{2} \tag{16.2.4}$$

$$d = 0 \tag{16.2.5}$$

(16.2.6)

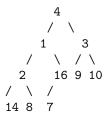
Zatem $\log_{\frac{3}{2}} 1 = d = 0,$ więc mamy $n^d \log n = \log n$

$$T(n) = O(\log n) \tag{16.2.7}$$

floor(size(A)/2) to indeks pierwszego nie-liścia. Pierwszym nie-liściem jest parent ostatniego liścia.

```
BuildHeap(A)
size(A) = length(A)
for i = floor(size(A)/2) to 1 // i--
HEAPIFY(A,i)
```

A: 4, 1, 3, 2, 16, 9, 10, 14, 8, 7



. . .

intermediate-steps

. . .

AT i = 2

AT i = 1

RESULT: 16, 14, 10, 14, 8, 7, 9, 3, 2, 4, 1

Złożność obliczeniowa dla BuildHeap.

$$|A| = n, \frac{n}{2}$$
 razy Heapify (16.2.8)

$$O(n\log n) \tag{16.2.9}$$

Fact. Kopiec. W *n*-elementowym kopcu binarnym mamy co najwyżej $\left\lceil \frac{n}{2^{h+1}} \right\rceil$ węzłów o wysokości h. Dowód.

Indukcja po h. Dla h=0 (liście) mamy co najwyżej $\frac{n}{2^{0+1}}$ liści to jest prawda.

Założenie indukcyjne $\forall_{k < h} \# \text{węzłów}$ o wysokości $k \leqslant \left\lceil \frac{n}{2^{k+1}} \right\rceil$ Krok indukcyjny. Węzły o wysokości k-1 zał. ind $\leqslant \left\lceil \frac{n}{2^{k-1+1}} \right\rceil$. Zatem węzłów o wysokości h mamy co najwyżej $\frac{1}{2} \left\lceil \frac{n}{2^k} \right\rceil \leqslant \left\lceil \frac{n}{2^{k+1}} \right\rceil$

Złożoność obliczeniową BuildHeap można również wyrazić jako

$$O\left(\sum_{h=1}^{\log n} \# \text{ węzłów o wysokości h} \cdot h\right) \leqslant (16.2.10)$$

$$\leqslant O\left(\sum_{h=0}^{\log n} \frac{n}{2^{h+1}} \cdot h\right) = \tag{16.2.11}$$

$$=O\left(n\sum_{h=0}^{\log n}\frac{h}{2^{h-1}}\right)=\tag{16.2.12}$$

$$= O\left(\frac{n}{\left(1 - \frac{1}{2}\right)^2}\right) = \tag{16.2.13}$$

$$=O\left(n\right)\tag{16.2.14}$$

Istnieje HeapSort.

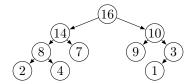
16.3 Kolejka Priorytetowa (PQ)

```
• Insert(Q,x)
   • Maximum(Q) : return Q[1], O(1)
   • ExtractMax(Q) - zwraca element o najw. priorytecie, usuń z Q
   \bullet Increase/Decrease Key(Q,x,y) - zmieniamy z x na y
   • Delete(Q,i)
   • Union(Q1,Q2) : BuildHeap([Q1,Q2]), O(|Q1|+|Q2|)
Delete(Q, i)
    Q[i] = Q[size(Q)]
    size(Q)--
    if (Q[i] < Q[parent(i)])</pre>
        Heapify(Q, i)
    else
        while (r > 1 \&\& Q[parent(i)] < Q[i])
             swap(Q[i], Q[parent(i)])
             i = parent(i) : O(log n)
Insert(Q, key)
    size(Q)++
    i = size(Q)
    while(i > 1 && Q[parent(i)] < key)</pre>
        Q[i] = Q[parent(i)]
        i = parent(i)
    Q[i] = key : O(log n)
ExtractMax(Q)
    if Q.size < 1 return null
    else
        max=Q[1]
        Q[1] = Q[size(Q)]
        size(Q)--
        Heapify(Q,1)
        return max
```

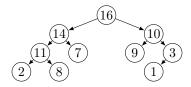
17 Lecture XVI

17.1 Kolejka priorytetowa - Priority Queue

```
Decrease/Increase Key(Q, i, newKey)
  if Q[i] > newKey # decrease
    Q[i] = newKey
    Heapify(Q, i)
  else if Q[i] < newKey # increase
    while i > 1 && Q[parent(i)] < newKey
    Q[i] = Q[parent(i)]
  Q[i] = newKey</pre>
```



Decrease/IncreaseKey(Q,9,11)



17.2 Inne struktury danych

- 1. TREAP (1996) Drzewo BST i Kopiec
- 2. ZIP-TREE (2021)

17.3 Grafy

Graf prosty to struktura G = (V, E), gdzie:

- V zbiór wierzchołków $\{1,\ldots,n\},\,|V|=n$
- $E \subseteq \{\{i, j\} : i, j \in V, i \neq j\}, |E| = m$

Graf skierowany to struktura G = (V, E), gdzie:

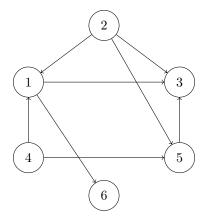
- V zbiór wierzchołków $\{1, \ldots, n\}, |V| = n$
- $E \subseteq \{(i,j): i,j \in V, i \neq j\}, |E| = m$

17.4 Listy sąsiedztwa

Grafy mogą być przechowywane w postaci **Listy sąsiedztwa**. Używa się jej w przypadku grafów rzadkich, czyli takich które mają mało krawędzi. Dla każdego wierzchołka V_i przechowujemy listę sąsiadów.

```
V1 | 3 6
V2 | 1 3 5
V3 | 2
V4 | 1 5
V5 | 3
V6 |
```

Odpowiada następującemu grafowi:



Złożoność pamięciowa przechowywania tego grafu to O(n+m) = O(|V|+|E|), gdzie m to liczba krawędzi. **Wielkość grafu** definujemy przez |V|+|E|. Zatem jest to liniowe, względem wielkości grafu. Sprawdzenie czy krawędź istnieje można zrobić w O(n), ponieważ musimy przejść przez wszystkie sąsiadujące wierzchołki.

Można listę wzkaźnikową zastąpić drzewem BST.

17.5 Macierz sąsiedztwa

Niech $A = (a_{i,j}), i, j \in \{1, ..., n\}$ będzie macierzą sąsiedztwa grafu G = (V, E).

$$a_{i,j} = \begin{cases} 1 & \text{jeżeli } (i,j) \in E \\ 0 & \text{jeżeli } (i,j) \notin E \end{cases}$$
 (17.5.1)

Złożność pamięciowa to $O(n^2)$, ponieważ mamy n^2 elementów w macierzy. Gdy graf jest gęsty $|E| = O(n^2)$ ma to sens. Sprawdzenie czy krawędź istnieje jest w O(1), ponieważ wystarczy zbadać wartość $a_{i,j}$.

;-; (Michał tu był)

Drzewo to jest graf, który nie ma cykli.

```
EXPLORE(G,v) # G - Graf, v - wierzchołek startowy
  visited(v) = true
  previsit(v)
  for each edge (v,u) in E
      if not visited(u) EXPLORE(G,u)
  postvisit(v)
```

Mówimy, że G jest **Grafem spójnym**, jeżeli dla każdego wierzchołka $v \in V$ istnieje ścieżka z v do u.

17.6 DFS - Depth First Search

```
DFS(G)
    for each vertex v in G
      visited(v) = false
    for each vertex v in G
      if not visited(v) EXPLORE(G,v)
```

Złożoność obliczeniowa DFS to O(|V|+|E|), ponieważ w najgorszym przypadku przechodzimy przez wszystkie wierzchołki i krawędzie. DFS działa w czasie liniowym od wielości grafu.

17.7 Zliczanie komponentów spójnych

17.8 Globalny zegar

```
previsit(v):
    pre[v] = clock
    clock+=1

postvisit(v):
    post[v] = clock
    clock+=1
```

18 Lecture XVII

18.1 Drzewo przejścia w DFS

Własność 1. Jeżeli istnieje ścieżka z v do u. $u, v \in V$

- $\operatorname{pre}(v) < \operatorname{pre}(u) < \operatorname{post}(u) < \operatorname{post}(v)$, jeżeli istnieje ścieżka z v do u.
- $\operatorname{pre}(v) < \operatorname{post}(v) < \operatorname{pre}(u) < \operatorname{post}(u)$, jeżeli nie istnieje ścieżka z v do u.

Nazewnictwo:

• Tree Edge - krawędź, która prowadzi do potomka w drzewie DFS.

- Back Edge krawędź powrotna, czyli taka, która prowadzi do wierzchołka, który już został odwiedzony.
- Cross Edge krawędź do wierzchołka, który nie jest potomkiem.
- Forward Edge krawędź do potomka, który nie jest bezpośrednim dzieckiem.

Włansość 2. $(u, v) \in E$.

- Tree/Forward edge. pre(u) < pre(v) < post(v) < post(u)
- Back edge. pre(v) < pre(u) < post(u) < post(v)
- Cross edge. pre(v) < post(v) < pre(u) < post(u)

Własność 3. W grafie skierowanym istnieje cykl iff DFS występuje Back Edge. D-d. $v_0 \rightarrow v_1 \dots v_k \rightarrow v_0$ jest cyklem. Powiedzmy, że DFS odwiedzi jako pierwszy w tym cyklu wierzchołek v_i , dalej eksplorując natknie się na v_{i-1} , wtedy krawędź (v_i, v_{i-1}) będzie Back Edge, ponieważ v_{i-1} jest już odwiedzony.

18.2 Sortowanie topologiczne

Sortowanie topologiczne elementów grafu. Nie jesteśmy w stanie posortować grafu cyklicznego. Chcemy sortować topologicznie grafy skierowane acykliczne (DAG).

- G = (V, E) graf skierowany acykliczny.
- (V, \prec) porządek topologiczny na V.

Musimy zachować post(u) < post(v), jeżeli istnieje krawędź $(u, v) \in E$. Pomysł:

- 1. Najpierw wykonajmy DFS zapisując wartości pre, post
- 2. Zwróćmy wierzchołki w malejącym porzadku po post.

W grafie skierowanym G=(V,E) powiemy, że wierzchołki $u,v\in V$ są **połączone**, jeżeli istnieje ścieżka z u do v oraz z v do u.

Definicja. Silnie spójna komponenta grafu skierowanego G = (V, E). Będziemy mówić, że v_1, \ldots, v_k tworzą silnie spójną komponentę w grafie G, jeśli:

- $\forall_{i,j} \quad v_i, v_j \in V$ są połączone.
- Nie istnieje wierzchołek $u \in V$ taki, że u jest połączony z każdym v_i i v_j .

Tworzymy Metagraf Silnie spójnych składowych.

- **Źródłem (Source)** jest wierzchołek, do którego nie wchodzi żadna krawędź z innej kompnenty.
- Ujściem (Sink) jest wierzchołek, z którego nie wychodzi żadna krawędź do innej kompnenty.

Własność 4. Wierzchołek z najwyższą wartością post w silnie spójnej kompnencie jest źródłem tej kompnenty.

Własność 5. Niech C, C' będą silnie spójnymi składowymi w grafie skierowanym G, oraz istnieje w G krawędź (u,v), gdzie $u \in C$ i $v \in C'$. Wtedy maksymalna wartość post wierzchołka z C jest większa niż maksymalna wartość post z C'.

D-d. Rozważmy dwa przypadki

- DFS najpierw odwiedzi wierzchołek $u \in C$ przed wierzchołkami z C'. Jasno widzimy, że post(u) > post(v).
- DFS najpierw odwiedzi wierzchołek z $v \in C'$ przed wierzchołkami C. DFS wyeksploruje wierzchołki z C' oraz pozostałe silne spójne składowe dalej, ale explore nie przejdzie przez C, ponieważ nie może się cofnąć. Następne posty w C będą miały zatem większą wartość niż posty w C'.

Własność 6. Niech $G^R=(V,E^R):E^R=\{(v,u),(u,v)\in E\}$. Źródło grafu G^R jest ujściem w meta-grafie z G. Algorytm.

- Input: G = (V, E) graf skierowany.
- \bullet Output: Metagraf silnie spójnych składowych G

Korki algorytmu:

- 1. Wylicz G^R
- 2. Wykonaj DFS na G^R i zapisz post.

```
while G nie pusty  \begin{array}{llll} v &=& \text{wierzchołek z największą wartością post} \\ S &=& \text{EXPLORE}(G,v) \\ V &=& V \setminus S \end{array}
```

Złożność obliczeniowa algorytmu to O(|V|+|E|), ponieważ wyznaczamy G^R , wykonujemy DFS na grafie G^R oraz G.

19 Lecture XVIII

Pathfinding

20 Lecture XIX

20.1 Dowód dla Dijkstra Algorithm

1. Prezentujemy założenie indukcyjne. $d \in \mathbb{R}_+, w \in \mathbb{R}_+$

$$(\forall_{x \in \mathbb{R}}) \operatorname{dist}(x) \leqslant d \tag{20.1.1}$$

Czy możemy wagi krawędzi rozszerzyć z \mathbb{R}_+ na \mathbb{R} ?

- W grafie, w którym znajdują się ujemne cykle nie ma sensu przeprowadzać Algorytmu Dijsktry.
- W grafie, w którym nie znajdują się ujemne cykle można przeprowadzić Algorytm Dijkstry, pomimo występowania krawędzi o ujemnych wagach. Nie zmienia to faktu, iż dowód indukcyjny takigo algorytmu jest niemożliwy.

W algorytmie Dijkstry wykonujemy procedurę update, która jest bezpieczna na wielokrotne jej powtarzanie. Jeśli dystans do u był już ustawiony poprawnie oraz na najkrótszej ścieżce od S przechodzi przez u do v, to wtedy dystans do v zostanie poprawnie ustawiony, zakładąc, że dystans do u jest poprawnie ustawiony.

```
update((u,v) \in E)
  if dist(u) + w(u,v) < dist(v):
     dist(v) = dist(u) + w(u,v)
     prev(v) = u</pre>
```

Jaka jest możliwie najdłuższa możliwa ścieżka w grafie, którego krawędzie mogą mieć ujemne wagi. Najdłuższa ścieżka (w sensie liczby krawędzie) będzie przechodzić przez |V|-1 krawędzi. Nie może być dłuższa, ponieważ wtedy powstałaby ścieżka długości |V|, która musiałaby być cyklem z krawędziami ujemnej wagi, a założyliśmy że tak nie jest.

20.2 Algorytm Bellmana-Forda

- Input: $G = (V, E), e \in E : w_e \in \mathbb{R}$, bez ujemnych cykli $s \in V$
- \bullet Output: $\forall v \in V,$ do którego da się dojść z S,mamy wyznaczone $\mathrm{dist}(v),\mathrm{prev}(v)$ najkrótszą możliwą ścieżkę

Złożoność obliczeniowa algorytmu - $O(|V| \cdot |E|)$

20.3 Algorytmy Zachłanne

20.4 Definicja Drzewa

Definition. Drzewo. Acykliczny spójny graf nieskierowany.

20.5 Minimalne drzewo rozpinające, MST - Minimum Spanning Tree

Minimalne drzewo ropzinające jest potrzebne do stworzenia najtańszych ścieżek między wierzchołkami.

- Input: Graf $G = (V, E), e \in Ew_e$
- Output: Drzewo $T=(V,\mathcal{E})$ t.
ż. $\mathcal{E}\subseteq E$ oraz weight $(T)=\sum_{e\in E}w(e)$ jest minimalna.

Chcielibyśmy z grafu stworzyć drzewo, o minimalnej sumie wag składających się na niego krawedzi.

Własności drzewa rozpinającego:

20.6 Własności minimalnego drzewa rozpinającego

- Usunięcie krawędzi należącej do cyklu nie rozspójni grafu.
- $\bullet\,$ Drzewo o nwierzchołkach man-1krawędzi.
- Definicja Równoważna. Każdy spójny nieskierowany graf G=(V,E) taki, że |E|=|V|-1 jest drzewem. Załóżmy, że G ma cykl i $e\in E$ nalezy do tego cyklu. Wtedy G-e jest grafem spójnym z własności pierwszej. Ale nasz graf G ma |V|-1 krawędzi, więc nie może być spójny, ponieważ usunięcie krawędzi e spowoduje rozspójnienie grafu, zatem G nie może mieć cyklu, więc jest drzewem.
- Minimalne drzewo rozpinające nie musi być unikalne.

20.7 Cut Property

Niech X będzie podzbiorem krawędzi minimalnego drzewa rozpinającego grafu G=(V,E). Wybierzmy podzbiór wierzchołków $S\subset V$, takich, że żadna krawędź z X nie przechodzi pomiędzy wierzchołkami z S i $V\setminus S$. Niech $e\in E$ będzie krawędzią o najmniejszej wadze, która przechodzi pomiędzy S i $V\setminus S$. Wtedy $X\cup\{e\}$ należy do minimalnego drzewa rozpinajacego grafu G.

Dowód. Niech T to minimalne drzewo rozpinające grafu G. Z założeń wiemy, że krawędzie należące do X są częścią minimalnego drzewa rozpinającego. Jeśli $e \in T$ to wszystko jest ok. Założmy zatem, że $e \notin T$. Wtedy zmodyfikujmy T w taki sposób, że $\widetilde{T} = T \setminus \{e'\} \cup \{e\}$, gdzie e' jest krawędzią z T, która przechodzi pomiędzy S i $V \setminus S$. \widetilde{T} jest nieskierowany, ponieważ wszystkie krawędzie biorą się z grafu nieskierowanego. Poprzez usunięcie krawędzi e' krawędź e jest jedyną krawędzią, która przechodzi pomiędzy S i $V \setminus S$, zatem nie może tworzyć cyklu. Spójność grafu \widetilde{T} jest zachowana, ponieważ usunięcie krawędzi e' nie rozspójnia grafu. \widetilde{T} ma |V|-1 krawędzi, zatem jest drzewem.

Skoro T jest MST:

$$\operatorname{weight}(\widetilde{T}) = \operatorname{weight}(T) - \operatorname{weight}(e') + \operatorname{weight}(e)$$
 (20.7.1)

$$\operatorname{weight}(T) \leqslant \operatorname{weight}(\widetilde{T})$$
 (20.7.2)

$$w(e) \leq w(e')$$
 Skoro e jest krawędzią o najmniejszej wadze (20.7.3)

W takim razie weight $(\widetilde{T})=$ weight(T), zatem \widetilde{T} również jest minimalnym drzewem rozpinającym grafu G. Zatem $X\cup\{e\}$ jest częścią minimalnego drzewa rozpinającego grafu G.

21 Lecture XX

Algorytm Kruskala 21.1

22Lecture XXI

Problem Min-Cut 22.1

- Input: Graf G = (V, E).
- Output: Minimalny zbiór krawędzi rozspójniający graf.

Niech zbiór A będzie zbiorem krawędzi łączących S i V-S. Możemy zbudować minimalne drzewo rozpinające, w S V - S:

$$\Pr(A \in \text{MinCut}) \geqslant \frac{1}{n(n-1)}$$
 (22.1.1)

Możemy stworzyć algorytm Kruskala (nieskierowany, więc nie musimy sortować krawędzi) do ostatniego jego kroku, w którym miałby on znaleźć ostatnią krawędź, która przechodzi pomiędzy S i V-S. Wtedy ta krawędź rozspójniłaby graf.

Powtórzmy $\Theta(n^2)$ razy algorytm Kruskala, aby znaleźć minimalne przecięcie - wraz z ndażącym do nieskończoności porafimy wyznaczyć najmniejszy zbiór rozcinający.

Złożoność całej procedury to $\Theta(n^2) \cdot O(|E| \log |V|)$.

Zapiszmy dla klaryfikacji w worst case $|E| = |V|^2$, więc $\log(|E|) = O(\log |V|^2) =$ $O(2\log|V|) = O(\log|V|).$

Pokażmy postulowana wyżej nierówność. Załóżmy, że |MinCut| = C. Załóżmy, że jesteśmy w kroku algorytmu Kruskala, w którym mamy k komponent. Liczba krawędzi, które możemy wybrać to będzie co najmniej $\frac{kC}{2}$ Prawdopodobieństwo, że wybierzemy krawędź z MinCuta wynosi co najmniej:

$$\frac{C}{\frac{kC}{2}} = \frac{2}{k} \geqslant \Pr(\dot{\text{ze wybiorę krawędź}} \in \text{MinCut})$$
 (22.1.2)

$$\Pr(\text{\'ze nie wybiorę krawędzi} \in \text{MinCut}) \geqslant 1 - \frac{2}{k} = \frac{k-2}{k}$$
 (22.1.3)
$$\Pr(A \in \text{MinCut}) \geqslant \frac{n-2}{n} \cdot \frac{n-3}{n-1} \cdot \frac{n-4}{n-2} \cdot \dots \cdot \frac{2}{4} \cdot \frac{1}{3} =$$
 (22.1.4)
$$= \frac{2}{n(n-1)}$$
 (22.1.5)

$$\Pr(A \in \operatorname{MinCut}) \geqslant \frac{n-2}{n} \cdot \frac{n-3}{n-1} \cdot \frac{n-4}{n-2} \cdot \dots \cdot \frac{2}{4} \cdot \frac{1}{3} = (22.1.4)$$

$$=\frac{2}{n(n-1)}\tag{22.1.5}$$

Ogólny framework dający cut property.

 $x=\{\}$

repeat until |X| = |V| - 1

wybierz S \subset V, dla którego w X nie ma krawędzi pomiędzy S i V\S. znajdź krawędź e \in E o najmniejszej wadze pomiędzy S i V\S. $X = X u \{e\}$

Kruskal nie wybiera S-explicite, ponieważ wybiera najtańszą krawędź.

22.2 Algorytm Prima

```
Prim(G=(V,E), (w_i)i=1,...|E|) -> MST dla grafu G
  for v in V
     cost(v) = infinity
     prev(v) = null
  cost(u) = 0
  H = MakePQ(V) // priorytetem jest cost(v)
  while H is not empty
     v = ExtractMin(H)
     for each {v,z} in E
        if cost(z) > w(v,z)
        cost(z) = w(v,z)
        prev(z) = v
        decreaseKey(H,z)
```