# Algorytmy i struktury danych – podstawowe informacje

# Zawartość

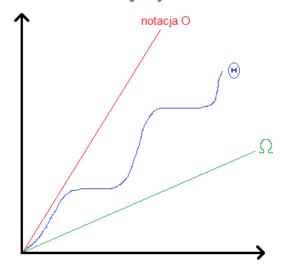
Złożoność obliczeniowa	3
Szacowanie wydajności	3
Przykładowe zadanie	3
Algorytmy sortowania	4
Sortowanie bąbelkowe (bubble sort)	4
Zasada działania	4
Implementacja:	5
Rozrysowanie	5
Sortowanie przez wstawianie (karciane, insert sort)	5
Zasada działania	5
Implementacja	6
Rozrysowanie	6
Sortowanie przez wybieranie (selection sort)	6
Zasada działania	6
Implementacja	7
Sortowanie przez zliczanie (counting sort)	7
Zasada działania	7
Implementacja	7
Sortowanie przez scalanie (merge sort)	8
Zasada działania	8
Implementacja	8
Rozrysowanie	8
Szybkie sortowanie (quick sort)	10
Zasada działania	10
Implementacja	10
Rozrysowanie	10
Podsumowanie	12
Tabela złożoności (szeregowanie algorytmów)	12
Algorytmy stabilne	12
Algorytmy niestabilne	12
Definicje	12

Sortowanie w miejscu	12
Sortowanie stabilne	12
Złożoności obliczeniowe	12
Stos	12
Odwrotna notacja polska na przykładach	13
Kolejka	13
Haszowanie	14
Haszowanie liniowe i obsługa kolizji	14
Haszowanie łańcuchowe	15
Haszowanie kwadratowe	15
Pojęcia związane z haszowaniem	16
Drzewo	16
Przeszukiwanie	17
Podstawowe pojęcia	17
Grafy	17
Graf skierowany (zorientowane)	17
Graf nieskierowaniy (niezorientowane)	17
Macierze sąsiedztwa	17
Listy sąsiedztwa	17
Macierze incydencji	18
Przeszukiwanie BFS (w szerz)	18
Przeszukiwanie DFS (w głąb)	18
Złożoność pamięciowa grafu	18
Kompresja danych	18
Podstawowe dane	18
Algorytm Huffmana	18
Średnia długość słowa	19
Entropia	20
Redundancja	20
Kompresja RLE	21
LZ77	21
Stringologia:	22
Długość Hamminga	22
Bit parzystości	22
Kontrola parzystości	22
LCS – Longest common subsequence	23
Odległość Levenshteina (edycyjna)	25

# Ważne!

# Złożoność obliczeniowa

# Szacowanie wydajności



Rys. 1 szacowanie wydajności

Wzór do szacowania Θ [teta]

$$0 \le c_1 * g(n) \le f(n) \le c_2 * g(n)$$

 $n_0>0-ilość\;danych\;\in N\;uint$ 

 $c_1, c_2 > 0 - paramtry \ \in R \ float$ 

# Przykładowe zadanie

Udowodnij używając definicji, że  $\frac{1}{2}n^2 - 3n = \Theta(n^2)$ 

$$f(n) = \frac{1}{2}n^2 - 3n$$

$$g(n) = n^2$$

$$0 \le c_1 * n^2 \le \frac{1}{2}n^2 - 3n \le c_2 * n^2 \mid : n^2$$

$$c_1 \le \frac{1}{2} - \frac{3}{n} \le c_2$$

Liczenie ograniczenia górnego:

$$c_2 = \lim_{n \to \infty} \left( \frac{1}{2} - \frac{3}{n} \right) = \frac{1}{2}$$

Liczenie ograniczenia dolnego:

Szukamy najmniejszego naturalnego n, dla którego równanie jest większe od 0.

1) metoda: podstawianie po kolei

$$n_1 = \frac{1}{2} - \frac{3}{1} < 0$$

. . .

$$n_7 = \frac{1}{2} - \frac{3}{7} > 0$$

Więc 
$$n_0 = 7$$

2) metoda: przyrównanie do zera

$$\frac{1}{2} - \frac{3}{n} = 0$$

$$\frac{1}{2} = \frac{3}{n}$$

$$n = 6$$

Zawsze dodajemy do wyniku 1. Więc  $n_0 = 7$ 

$$c_1 = \frac{1}{2} - \frac{3}{7}$$

$$c_1 = \frac{7}{14} - \frac{6}{14}$$

$$c_1 = \frac{1}{14}$$

Odp.: Udowodniłem, że funkcja f(n) jest ograniczona funkcją  $\Theta(n^2)$  dla  $c_1 = \frac{1}{14}$   $c_2 = \frac{1}{2}$   $n_0 = 7$ 

# Algorytmy sortowania

# Sortowanie bąbelkowe (bubble sort)

#### Zasada działania

Porównuje sąsiadujące ze sobą elementy, aż cała tablica nie będzie posortowana.

- Złożoność obliczeniowa:  $O(n^2)$
- Złożoność pamięciowa: 0(1)
- Zalety: sortowanie w miejscu, stabilny, łatwy w implementacji
- Wady: powolny

## Implementacja:

```
void bubbleSort(int *A, int n)
{
    do
    {
        for(int i = 0; i < n - 1; i++)
            {
             if(A[i] > A[i + 1])
            {
                 swap(&A[i], &A[i + 1]);
            }
            --n;
        }
    while(n > 1)
}
```

Rys. 2 sortowanie babelkowe

# Rozrysowanie

Dla danych 8 4 5 22 30 66 50

0) 8 4 5 22 30 66 50

Przy pierwszym przejściu 8 zamienia się z 4 miejscami

1) 4 8 5 22 30 66 50

a następnie 8 z 5

2) 4 5 8 22 30 66 50

a następnie doszli byśmy do 66 i zauważyli że musimy zamienić z 50

3) 4 5 8 22 30 66 50

# Sortowanie przez wstawianie (karciane, insert sort)

#### Zasada działania

Łap po kolei elementy i przesuwaj je tak długo w lewo aż nie znajdziesz elementu od niej większego (mniejszego).

- Złożoność obliczeniowa:  $O(n^2)$
- Złożoność pamięciowa: 0(1)
- Zalety: stabilny, szybki dla małej ilości danych, szybki dla wstępnie posortowanych danych
- Wady: powolny dla rzeczywistych danych (średniego przypadku)

## **Implementacja**

Rys. 3 sortowanie przez wstawianie

## Rozrysowanie

Dla danych 6 5 3 1 8 7 2 4

0) 65318724

1) 5 6 3 1 8 7 2 4

2) 3 5 6 1 8 7 2 4

3) 1 3 5 6 8 7 2 4

4) 1 3 5 6 8 7 2 4

5) 1 3 5 6 7 8 2 4

6) 1 2 3 5 6 7 8 4

7) 1 2 3 4 5 6 7 8

# Sortowanie przez wybieranie (selection sort)

## Zasada działania

Znajdź najmniejszy element i zamień go z tym na początku (ważne zamień a nie przestawiaj), a potem wyszukuj od kolejnego elementu który jest traktowany jako pierwszy. Często mylony z sortowaniem przez wstawianie można sobie skojarzyć, że wybieramy sobie najmniejszy lub największy element żeby go przestawić na początek.

- Złożoność obliczeniowa:  $O(n^2)$
- Złożoność pamięciowa: 0(1)
- Zalety: sortowanie w miejscu, łatwy w implementacji
- Wady: niestabilny, powolny

## **Implementacja**

```
void SelectionSort(int n, int *A)
{
    int key;
    for(int i = 0; i < n; i++)
    {
        key = i;
        for(int j = i + 1; j<n; j++) //miniumum
        {
            if(A[j] < A[key]) key = j;
        }
        swap(&A[key], &A[i]);
    }
}</pre>
```

Rys. 4 sortowanie przez wybieranie

## Sortowanie przez zliczanie (counting sort)

#### Zasada działania

Zapisuje do dodatkowej tablicy ilość wystąpień poszczególnych wartości. Np. pod indeksem 2 jest ilość wystąpień liczby 2.

- Złożoność obliczeniowa: O(n + k)
- Złożoność pamięciowa: O(n + k)
   gdzie k rozpiętość danych (różnica pomiędzy najmniejszą a największą wartością danych)
- Zalety: szybki, dobry dla danych z dużą ilością powtórzeń, stabilny
- Wady: wykorzystywana dodatkowa pamięć (nie jest w miejscu), słaby dla zróżnicowanych danych

#### **Implementacja**

```
void CountingSort(int *A, int *B, int n)
{
    int k; //ilość różnych elementów
    int *temp; //tablica z ilością elementów o danej wartości
    for(int i = 0; i < k; ++i) temp[i] = 0; //zerowanie tablicy
    for(int i = 0; i < n; ++i) ++temp[A[i]]; //zliczanie
    for(int i = 1; i < k; ++i) temp[i] += temp[i - 1]; //zapisanie pozycji
    for(int i = n - 1; i >= 0; --i)B[--temp[A[i]]] = A[i];
}
```

Rys. 5 sortowanie przez zliczanie

UWAGA: powyższa implementacja nie zawiera funkcji alokujących pamięć.

# Sortowanie przez scalanie (merge sort)

#### Zasada działania

Dzieli tablice na pół tak długo aż nie zostanie jeden element i potem łączy od dołu sortując poszczególne podtablice używając funkcji do scalania porostowych ciągów.

- Złożoność obliczeniowa: O(n \* log n)
- Złożoność pamięciowa: O(n)
- Zalety: stabilny, prosty, szybki także w praktyce
- Wady: potrzeba dodatkowej pamięci

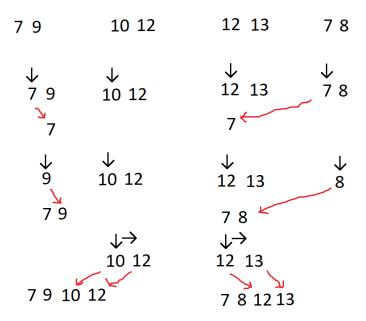
## **Implementacja**

```
void mergesort(int pocz, int kon)
{
   int sr;
   if(pocz < kon)
   {
      sr = (pocz + kon) / 2;
      mergesort(pocz, sr); // Dzielenie lewej czesci
      mergesort(sr + 1, kon); // Dzielenie prawej czesci
      merge(pocz, sr, kon); /* laczenie czesci lewej i prawej*/
   }
}</pre>
```

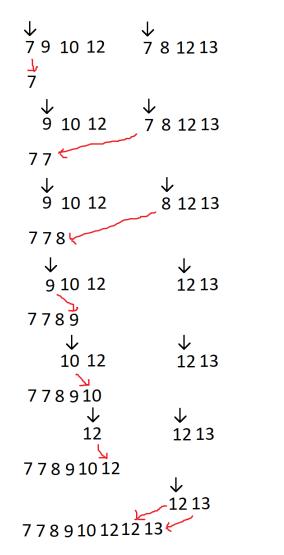
Rys. 6 sortowanie przez łączenie

## Rozrysowanie

Rys. 7 faza dzielenia w algorytmie sortowania przez scalanie



Rys. 8 faza łączenia w algorytmie przez scalanie



Rys. 9 faza łączenia w algorytmie przez scalanie ostatnie łączenie

# Szybkie sortowanie (quick sort)

#### Zasada działania

Wybieramy arbitralnie jakiś punkt i przerzucamy na lewo mniejsze, a na prawo większe bądź równe od danego elementu. Potem wchodzimy do każdej z podzielonych części i powtarzamy aż nie zostanie tylko jeden element.

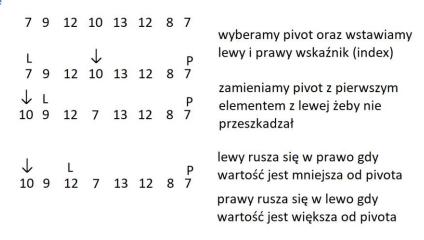
- Złożoność obliczeniowa: O(n \* log n)
- Złożoność pamięciowa: 0(1)
- Zalety: szybki także w praktyce, sortuje w miejscu
- Wady: w pesymistycznych sytuacjach złożoność obliczeniowa  $\Theta(n^2)$ , niestabilny

#### **Implementacja**

```
void quicksort(int tablica[], int p, int r)
{
   int q;
   if(p < r)
   {
      q = partition(tablica, p, r);
      //dzielimy tablice na dwie czesci, q oznacza punkt podzialu
      quicksort(tablica, p, q);
      //wywolujemy rekurencyjnie quicksort dla pierwszej czesci tablicy
      quicksort(tablica, q + 1, r);
      // wywolujemy rekurencyjnie quicksort dla drugiej czesci tablicy
}
</pre>
```

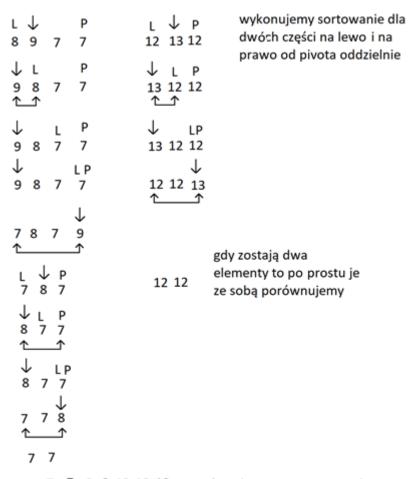
Rys. 10 implementacja sortowania szybkiego

## Rozrysowanie



Rys. 11 sortowanie szybki graficzne rozwiązanie cz1

Rys. 12 sortowanie szybki graficzne rozwiązanie cz2



7 7 8 9 10 12 12 13 dostajemy posortowany ciąg

Rys. 13 sortowanie szybki graficzne rozwiązanie cz3

## **Podsumowanie**

# Tabela złożoności (szeregowanie algorytmów)

Nazwa	optymistyczna	typowa	pesymistyczna	stabilność	w miejscu	Pamięć
Bąbelkowe	$O(n^2)$	$O(n^2)$	$O(n^2)$	TAK	TAK	O(1)
Wstawianie	O(n)	$O(n^2)$	$O(n^2)$	TAK	TAK	O(1)
Wybieranie	$O(n^2)$	$O(n^2)$	$O(n^2)$	NIE	TAK	O(1)
Zliczanie	O(k + n)	O(k + n)	O(k + n)	TAK	NIE	O(n + k)
Scalanie	O(n*log n)	O(n*log n)	O(n*log n)	TAK	NIE	O(n)
Szybkie	O(n*log n)	O(n*log n)	$O(n^2)$	NIE	TAK	O(1)

## Algorytmy stabilne

- bąbelkowe
- przez wstawianie
- przez scalanie

- przez zliczanie
- kubełkowe
- pozycyjne

## Algorytmy niestabilne

- przez wybieranie
- Shella

- szybkie
- przez kopcowanie

# **Definicje**

## Sortowanie w miejscu

Algorytm nie potrzebuje dodatkowej pamięci na obliczenia. Ewentualnie niewielką stałą niezależną od ilości danych.

#### Sortowanie stabilne

Gdy wśród elementów do sortowania występują takie, które się powtarzają to po sortowaniu jest zachowana ich pierwotna kolejność. Czyli ta która wystąpiła jako pierwsza nadal będzie pierwsza.

## Złożoności obliczeniowe

Każdy kolejny algorytm jest słabszy od poprzedniego. Należy czytać od góry do dołu.

- 1
- log log n
- $\sqrt{\log n}$
- $\bullet \quad \frac{\log n}{\log\log n}$
- log n
- $log^2n$
- $log^3n$
- $n^{0,01}$
- $n^{0,1}$

- $n^{0,1}\log n$
- $\frac{n}{logn}$
- $\frac{n}{\log \log n}$
- r
- n log log n
- n log n
- $n^{\frac{3}{2}}$
- $\bullet \quad \frac{n^2}{\log n}$

- $n^2$
- $n^3$
- $n^{\log n}$
- 2<sup>n</sup>
- $16^{\frac{n}{2}}$
- 10<sup>n</sup>
- *n*!
- $n^n$
- $n^{n!}$

## **Stos**

Stos jest interfejsem, w którym mamy określone funkcję. Możemy podglądać tylko element, który położyliśmy, jako pierwszy.

## Operacje:

- push() dokładamy nowy element do stosu.
- pop() która pozwala na zdjęcie i odczytanie ostatnio położonego elementu.
- isEmpty() sprawdza czy stos jest pusty
- pick() pobranie wartości bez ściągania jej ze stosu. (opcjonalnie)
- size() zwraca rozmiar stosu. (opcjonalnie)

Nie mylić stosu z listą czy kolejką. Stos może być zrealizowany na dowolnej strukturze danych (tablica, tablica dynamiczna, lista dwukierunkowa) i może być dla dowolnego typu (int, float char).

# Odwrotna notacja polska na przykładach

1) AB\*CD\*E/-

(A\*B)-((C\*D)/E)

2) 6 5\*3 7+8 4-2/\*+

Gdy natrafiamy na liczbę dokładamy ją do stosu, gdy na trafimy na działanie ściągamy dwie liczby i wykonujemy na nich działanie, a wynik wrzucamy na stos.

Lp.	wejście	stos
1	6	6
2	5	65
3	*	30
4	3	30 3
5	7	30 3 7
6	+	30 10
7	8	30 10 8
8	4	30 10 8 4
9	-	30 10 4
10	2	30 10 4 2
11	/	30 10 2
12	*	30 20
13	+	50

$$(6*5) + ((3+7)*((8-4)/2)) = 50$$

# Kolejka

Kolejka podobnie jak stos nie jest strukturą danych tylko interfejsem. Z kolejki możemy, jeśli jest jednostronna to zabierać i odczytywać element, który został położony, jako pierwszy, a dokładamy elementy na sam koniec. W dwustronnej możemy zabierać elementy jeszcze z góry, ale nie ze środka.

## Operacje:

- Init(q) opróżnia kolejkę i przygotowuje pamięć
- isEmpty(q) sprawdza czy kolejka jest pusta
- Enqueue(q, x) dokłada element x na koniec kolejki q
- Dequeue(q) zabiera element z początku kolejki

## Haszowanie

# Haszowanie liniowe i obsługa kolizji

Mamy tablice 8-elementowa:

		•						_
13	0	7	6	8	10	12	5	ĺ

Zakładamy że funkcja haszująca to f(n) = (2n + 1) % 10. Zwraca ona wartości od 0 do 9, więc tworzymy 10-elementową tablicę haszującą. Zwrócona wartość to nr docelowego indeksu w tablicy.

$$f(13) = (2 \cdot 13 + 1) \% 10 = 27 \% 10 = 7$$

							13		
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

$$f(0) = (2 \cdot 0 + 1) \% 10 = 1 \% 10 = 1$$

	0						13		
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

$$f(7) = 15 \% 10 = 5$$

	0				7		13			
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	

$$f(6) = 13 \% 10 = 3$$

					, . ,					
		0		6		7		13		
0	1	1	2	3	4	5	6	7	8	9

$$f(8) = 17 \% 10 = 7$$

Występuje konflikt, więc przesuwamy się w prawo tak długo aż znajdziemy wolne miejsce.

	•		-	-	_	-	-	-	
	0		6		7		13	8	
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

$$f(10) = 21 \% 10 = 1$$

Występuje konflikt, więc przesuwamy się w prawo tak długo aż znajdziemy wolne miejsce.

	0	10	6		7		13	8	
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

$$f(12) = 25 \% 10 = 5$$

Występuje konflikt, więc przesuwamy się w prawo tak długo aż znajdziemy wolne miejsce.

			•		_		•		
	0	10	6		7	12	13	8	
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

$$f(5) = 11 \% 10 = 1$$

Występuje konflikt, więc przesuwamy się w prawo tak długo aż znajdziemy wolne miejsce.

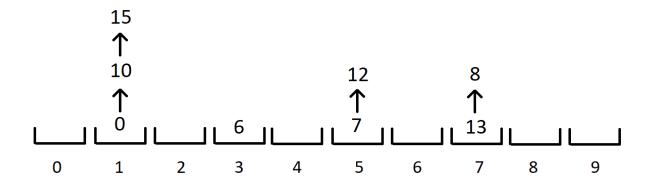
ĺ		0	10	6	5	7	12	13	8	
ĺ	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

## Haszowanie łańcuchowe

Dla ułatwienia i pokazania różnic użyjemy tablicy z poprzedniego zadania

13	0	7	6	8	10	12	15
7	1	5	3	7	1	5	1

Drugi rząd to już obliczone pozycje do tablicy za pomocą tego samego wzoru co w poprzednim przykładzie f(n) = (2n + 1) % 10



Haszowanie łańcuchowe zamiast nie jest tablicą przechowującą dane wartości tylko tablicą list.

Te które były jako pierwsze są niżej na liście. Nie ma różnicy czy narysujemy to pionowo (tak jak tu) czy poziomo (jak było na prezentacji).

# Haszowanie kwadratowe

Jeszcze raz rozważmy te same dane dla tej samej funkcji haszującej f(n) = (2n + 1) % 10.

13	0	7	6	8	10	12	15
7	1	5	3	7	1	5	1

Rozważmy liczby 0, 10 oraz 15 ponieważ mają kolizje na pozycji 1.

Zastąpmy naszą liczbę 1 w funkcji przez i: f(n) = (2n + i) % 10

Przy każdej kolizji używamy następującego wzoru  $f(n) = (2n + i^2)$  % 10 poczym wykonujemy ++i

Każda następna kolizja jest przesuwana o kwadrat danej liczby, a nie o jeden jak w liniowym

$$(2n + 1^2) \% 10$$

$$(2n + 2^2) \% 10$$

$$(2n + 3^2) \% 10$$

	0		6		7		13		
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

Pierwsza kolizja to 8 bo chcemy ją postawić na indeks 7 który jest zajęty przez liczbę 10.

$$(2 * 8 + 2^2)\% 10 = (16 + 4)\%10 = 0$$

	8	0		6		7		13		
I	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

Druga kolizja to 10.

$$(2*10 + 2^2)\% 10 = (20 + 4)\%10 = 4$$

8	0		6	10	7		13		
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

Trzecia kolizja to 12.

$$(2 * 12 + 2^2)\% 10 = (24 + 4)\%10 = 8$$

8	0		6	10	7		13	12	
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

Czwarta kolizja to 15.

$$(2*15 + 2^2)\% 10 = (30 + 4)\%10 = 4$$

Tu następuje kolejna kolizja więc dodajemy do *i* jeszcze 1.

$$(2*15 + 3^2)\% 10 = (30 + 9)\%10 = 9$$

8	0		6	10	7		13	12	15
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

# Pojęcia związane z haszowaniem

- O(1) wyszukiwanie w optymistycznym przypadku
- O(n/m + 1) wyszukiwanie w średnim przypadku
- **n** ilość elementów w ciągu **m** długość haszowanej tablicy
- O(n) wyszukiwanie w pesymistycznym przypadku
- $\alpha = \frac{n}{m}$  współczynnik przeładowania (load factor)
- $\frac{1}{2}(1+1/(1-\alpha)^2)$  oczekiwana liczba prób do znalezienia oczekiwanej wartości

#### **Drzewo**

- Drzewo (wolne): graf spójny acykliczny nieskierowany. Jeśli graf jest nieskierowany i acykliczny, ale niekoniecznie spójny, to nazywamy go lasem.
- Drzewo z korzeniem (drzewo ukorzenione): drzewo wolne z jednym wyróżnionym wierzchołkiem, tzw. korzeniem (oznaczamy go zwykle przez *r*).

- Drzewo uporządkowane: drzewo ukorzenione, w którym dzieci każdego węzła są uporządkowane.
- Regularne drzewo binarne: każdy węzeł ma 0 lub 2 dzieci.
- Pełne drzewo binarne: wszystkie liście są na tej samej głębokości h(dla pewnego h), a wszystkie węzły wewnętrzne mają stopień 2.(Innymi słowy, pełne drzewo binarne jest regularne.)

# **Przeszukiwanie**

INORDER	PREORDER	POSTORDER
<ul> <li>Lewe dziecko</li> </ul>	• Węzeł	Lewe dziecko
<ul> <li>Węzeł</li> </ul>	<ul> <li>Lewe dziecko</li> </ul>	Prawe dziecko
<ul> <li>Prawe dziecko</li> </ul>	<ul> <li>Prawe dziecko</li> </ul>	• Węzeł

# Podstawowe pojęcia

- Liść Węzeł drzewa, z którego nie wychodzi żadna krawędź. Nie ma dzieci
- Korzeń Węzeł początkowy drzewa znajdujący się, jako jedyny na wysokości 0 i nie ma rodzica
- **Bracia** Węzły wychodzące z tego samego rodzica
- **Wysokość** Odległość między korzeniem, a najodleglejszym liściem. Do wysokości drzewa nie wlicza się korzenia (jest na głębokości 0).
- Głębokość Odległość miedzy korzeniem, a konkretnym wierzchołkiem
- **Drzewo binarne** Drzewo, w którym stopień każdego wierzchołka jest nie większy od 3.
- **Drzewo BST (przeszukiwań binarnych)** To takie drzewo, w którym prawe dzieci są większe od rodzica, a lewe mniejsze od niego.

# **Grafy**

# **Graf skierowany (zorientowane)**

To para G = (V, E) zbiorów skończonych gdzie V to zbiór węzłów (wierzchołków), a E to zbiór uporządkowanych par wierzchołków (krawędzi, łuków, pętli).

## **Graf nieskierowaniy (niezorientowane)**

To para G = (V, E) zbiorów skończonych gdzie V to zbiór węzłów (wierzchołków), a E to zbiór dwuelementowych zbiorów wierzchołków (krawędzi, łuków, pętli).

## Macierze sąsiedztwa

Dwuwymiarowa (V<sup>2</sup>), jest jedna dla całego grafu. Wypełniona 0 (brak połączenia) lub 1 (połączenie).

- Dla grafów skierowanych: diagonalna nie musi być z samych 0.
- Dla grafów nieskierowanych: diagonalna jest z samych 0, oraz jest symetryczna względem diagonalnej.

Diagonalna to ta przekątna od góry po lewo do dołu po prawo.

## Listy sasiedztwa

Jednowymiarowa (V), przechowuje informację o tym, do których wierzchołków prowadzi droga z danego wierzchołka. Jest listą wskaźników.

## Macierze incydencji

Dwuwymiarowa (V\*E) prostokątna, niesymetryczna i przyjmuje wartości -1, 0, 1 oraz 2.

-1 oznacza krawędź w grafie skierowanym w przeciwnym kierunku do wierzchołka (wychodzi z niego), 0 to brak połączenia, 1 to krawędź wchodząca do danego wierzchołka, a 2 to pętla.

# Przeszukiwanie BFS (w szerz)

- wrzucamy wierzchołek startowy do kolejki
- sprawdzamy wszystkich sąsiadów i wrzucamy do kolejki każdego, który nie został jeszcze odwiedzony.
- po dorzuceniu wierzchołków wierzchołka na dole kolejki wyrzucamy go

#### Lub

- Na początku wszystkie wierzchołki są białe.
- Wierzchołki szare są przechowywane w kolejce FIFO.
- Po jej opuszczeniu kolorujemy je na czarno.

## Przeszukiwanie DFS (w głąb)

- badamy wszystkie krawędzie ostatnio odwiedzonego wierzchołka v
- gdy wszystkie krawędzie v są zbadane przechodzimy wierzchołka v, z którego przeszliśmy do obecnego
- kontynuujemy do momentu, gdy wszystkie wierzchołki osiągalne z wierzchołka startowego zostaną odwiedzone

# Złożoność pamięciowa grafu

Złożoność pamięciowa grafu jest  $\leq V^2$ 

- **Graf spójny** gdy do każdego wierzchołka prowadzi krawędź i da się dojść od niego do każdego innego. Graf spójny może być słabo lub silnie spójny.
- **Graf slabo spójny -** gdy do każdego wierzchołka prowadzi krawędź i da się dojść od niego do każdego innego z tym, że gdy graf jest skierowany to by trzeba było iść pod prąd.
- **Graf silnie spójny -** gdy zawsze da się dojść z każdego do dowolnego innego wierzchołka uwzględniając kierunki dróg.

# Kompresja danych

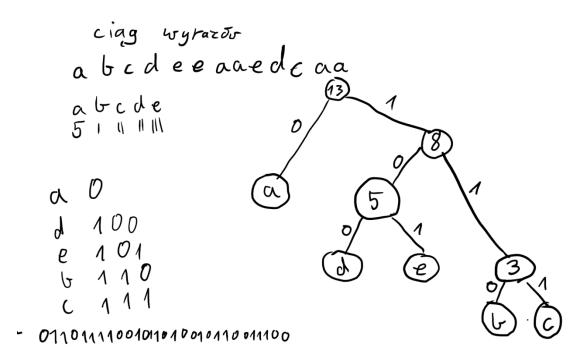
## Podstawowe dane

KOMPRESJA BEZSTRATNA	KOMPRESJA STRATNA
(dane są w pełni zgodne z początkowymi)	(część informacji jest tracona)
• Tekst	<ul> <li>Muzyka</li> </ul>
<ul> <li>Programy</li> </ul>	• Filmy
Bazy danych	• Zdjęcia

# **Algorytm Huffmana**

Jest to algorytm kompresji danych, który polega na jak największym skróceniu danych które najczęściej występują.

W dowolnym ciągu liczymy ilość wystąpienia poszczególnych znaków i budujemy na ich podstawie drzewo tak by na samym dole znajdowały się najrzadziej występujące, a im wyżej tym częściej występujące.



Typowa litera zajmuje pamięć 8 bitów czyli 1 bajt. Zauważmy, że tu poszczególne litery zajmują od 1 do 3 bitów, a kod jest jednoznacznie odczytywalny, np. jeśli litera zacznie się od 0 to od razu wiemy, że to a, zaś gdy od 11 to będzie to b lub c.

Algorytm bardzo dobrze działa dla danych o **małej ilości różnych znaków** w tym przypadku było tylko 5 różnych liter. Do algorytmu jest potrzebna dodatkowa pamięć przetrzymująca drzewo, oprócz samej sekwencji.

# Średnia długość słowa

- 01101111001011010010110011100

# **Entropia**

entropia

a b a a b c a d

$$P(\lambda) = \frac{1}{3}$$

$$A b c d$$

$$P(\lambda) = \frac{1}{3}$$

$$P$$

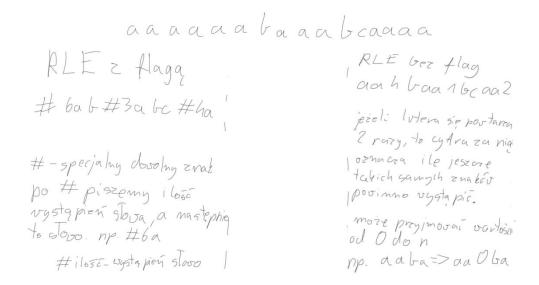
Entropia jest miarą rozrzutu danych. Określa ona czy warto kompresować badane dane. Im mniejsza entropia, tym lepiej dane powinny się skompresować.

# Redundancja

Redundancja 
$$\sum_{i=1}^{\infty} P(i)|Ci| - \sum_{i=1}^{\infty} P(i) \cdot \log_{2} \frac{1}{P(i)} > 0$$
   
 Freduid d1. slova entropia

Redundancja to średnia nadwyżka ponad entropię. Jest miarą przeciwną do entropii jest to wartość tego jak dużo jest nadmiarowych danych. Im wyższa redundancja, tym lepiej dane powinny się skompresować.

# Kompresja RLE



Run-length encoding to algorytm kompresji bezstratnej gdzie znaki zapisujemy zliczając ich ilość i pisząc np. 10g zamiast gggggggggg.

W praktyce mało przydatny. Dobry dla danych, w których jest dużo powtarzających się **znaków** następujących po sobie.

## **LZ77**

Algorytm kompresji, w którym wykorzystujemy powtarzający się ciąg, i zamiast go pisać drugi raz wskazujemy gdzie on wystąpił i jakiej jest długości.

## Przykład

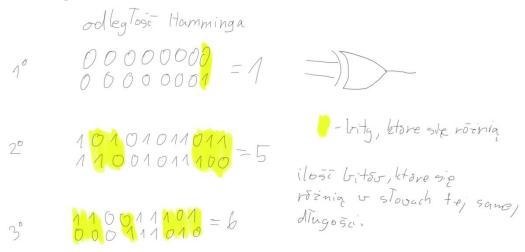
- Wczoraj wieczorem Hamming garał w golfa z Hammingway'em
- Wczoraj wieczorem Hamming garał w golfa z <24, 7>way'em

Oznacza to, że 24 znaki wcześniej jest siedmioliterowe powtórzenie.

Dobry dla długich ciągów znaków, które się powtarzają. Przydatny także w praktyce.

# Stringologia:

# Długość Hamminga



# Bit parzystości

By sprawdzić czy dane są poprawne często dodaje się do nich sztuczne dane które pokazują, że Informacje są zgodne z tym co się przesłało.

Na początku lub na końcu dodaje się jeden bit którego wartość oznacza ilość jedynek w całym pozostałym ciągu.

0 to nieparzysta ilość jedynek, 1 to parzysta ilość jedynek.

# Kontrola parzystości



Gdy wysyłamy dane przez sieć i nie chcemy by nam jakieś dane się zgubiły lub co gorsze przekłamały.

Do policzenia ilości bitów potrzebnych do korekcji bierzemy ilość wartości, które chcemy wysłać. Liczbę 7 można zapisać jako  $2^r - 1 = 7$  gdy r = 3, bo  $2^3 - 1 = 8 - 1 = 7$ 

$$7 - r = 3$$

Więc potrzeba 3 bitów, by można było skorygować.

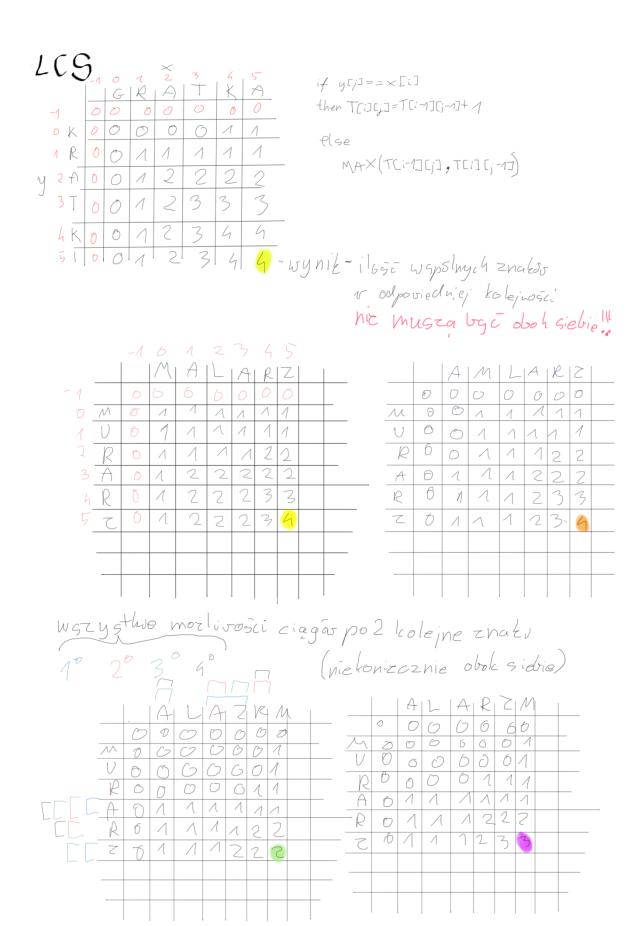
Liczbę 9 można zapisać jako 
$$2^r - 1 = 9$$
 gdy  $r = 5$ , bo  $2^5 - 1 = 16 - 1 = 15$ 

$$9 - r = 4$$

Więc potrzeba 4 bitów, by można było skorygować. W tym przypadku trzeba dać trochę nadmiaru.

# LCS – Longest common subsequence

Najdłuższa wspólna podsekwencja. Algorytm jest stosowany np.: w repozytoriach do sprawdzania różnic między poszczególnym wersjami plików.



Odległość Levenshteina (edycyjna)

od leg Tosí	LEVENSHTELNA
if   x[i] = y[i])  then  T[i][i]=T[i-1][i-1]  else  T[i][j]= = MIN(T[i][i]-1],  T[i-1][i],  T[i-1][i],	$\begin{array}{c ccccccccccccccccccccccccccccccccccc$
1 E D 0 1 2 3 4 L 1 0 1 2 3 E 2 1 0 1 2 D 3 1 1 0 1	1 10 9 8 8 7 6 5 5 5 6 7 7 7 7 6

Służy do wyznaczania różnić między poszczególnymi wyrazami

Mówi nam o tym ile minimalnie znaków musimy **usunąć, przestawić** lub **zastąpić,** aby jeden wyraz zamienić w drugi.

Algorytm ten może służyć jako podpowiedzi w słownikach np.: gdy zrobimy jakąś literówkę zjemy jakąś jedną literę możemy sobie obliczyć do jakich wyrazów ze słownika jest podobny ten, w którym się pomyliliśmy.