HIT CS&E

第三章 分治算法

张炜
计算机科学与技术学院

HIT CS&E

大纲

HIT CS&E

3.1 分治算法原理

- 分治算法适用的情况
- 分治算法的设计
- 分治算法的分析

HIT CS&E

分治算法适用的情况

- 分治算法能解决问题的特征
  - 问题规模缩小到一定的程度可以容易地解决
  - 问题可以分解为若干个规模较小的相同问题，即该问题具有最优子结构性质
  - 利用该问题分解出的子问题的解可以合并为该问题的解
  - 该问题所分解出的各个子问题是相互独立的，即子问题之间不包含公共的子子问题

HIT CS&E

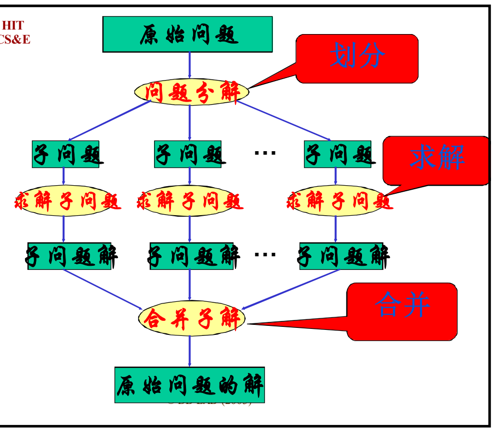
分治算法的设计

- 设计过程分为三个阶段
  - 划分:整个问题划分为多个子问题
  - 求解:求解各子问题
    - 递归调用正设计的算法
  - 合并：合并子问题的解, 形成原始问题的解

HIT CS&E

分治算法的设计

- 设计过程分为三个阶段
  - 划分:整个问题划分为多个子问题
  - 求解:求解各子问题
    - 递归调用正设计的算法
  - 合并：合并子问题的解, 形成原始问题的解



分治算法的分析

- 分析过程
  - 建立递归方程
  - 求解
- 递归方程的建立方法
  - 设输入大小为n, $T(n)$为时间复杂性
  - 当$n<c$, $T(n)=\theta(1)$

- 划分阶段的时间复杂性
  - 划分问题为a个子问题。
  - 每个子问题大小为n/b。
  - 划分时间可直接得到$=D(n)$
- 递归求解阶段的时间复杂性
  - 递归调用
  - 求解时间$= aT(n/b)$
- 合并阶段的时间复杂性
  - 时间可以直接得到$=C(n)$

- 总之
  - $T(n)=\theta(1)$ if $n<c$
  - $T(n)=aT(n/b)+D(n)+C(n)$ if $n\geq c$
- 求解递归方程$T(n)$
  - 使用第二章的方法

3.2 最大值和最小值

问题定义

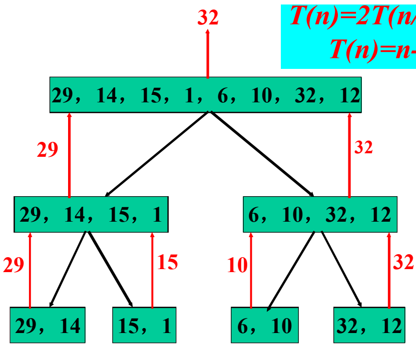
输入：数组$A[1,\ldots,n]$
输出：A中的max和min

通常，直接扫描需要$2n-2$次比较操作
我们给出一个仅需$\lceil 3n/2-2 \rceil$次比较操作的算法。

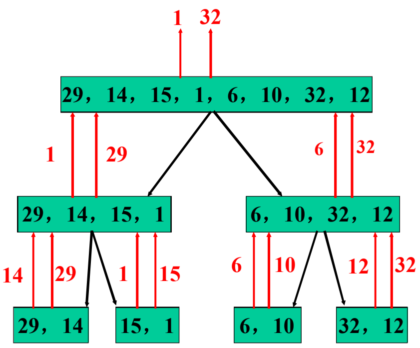
Example. 2 Select max element in set

$T(n)=2T(n/2)+1$

$T(n)=n-1$



基本思想



算法

算法MaxMin(A)

输入: 数组$A[i,\ldots,j]$

输出:数组$A[i,\ldots,j]$中的max和min

1. If j-i+1 =1 Then 输出$A[i]$,$A[i]$,算法结束
2. If j-i+1 =2 Then
3.   If $A[i]$< $A[j]$ Then输出$A[i]$,$A[j]$;算法结束
4. $k \leftarrow (j-i+1)/2$
5. $m_1, M_1 \leftarrow$ MaxMin($A[i:k]$);
6. $m_2, M_2 \leftarrow$ MaxMin($A[k+1:j]$);
7. $m \leftarrow \min(m_1, m_2)$;
8. $M \leftarrow \min(M_1, M_2)$;
9. 输出m,M

算法复杂性

$T(1)=0$

$T(2)=1$

$T(n)=2T(n/2)+2$

$=2^2T(n/2^2)+2^2+2$

$= \ldots$

$=2^{k-1}T(2)+2^{k-1}+2^{k-2}+\ldots+2^2+2$ $n=2^k$

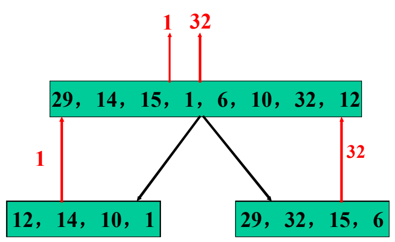
$=2^{k-1}+2^k-2$

$=n/2+n-2$

$=3n/2-2$

另一种分治

$T(n) = 3n/2-2$



3.3 大整数乘法

HIT CS&E

问题定义

输入：n位二进制整数X和Y
输出：X和Y的乘积

通常，计算$X*Y$时间复杂性位$O(n^2)$，我们给出一个复杂性为$O(n^{1.59})$的算法。

HIT CS&E

简单分治算法

X= [A | B]（n/2位 n/2位）　Y= [C | D]（n/2位 n/2位）

$XY = (A2^{n/2} + B)(C2^{n/2} + D)$
$= AC2^n + (AD+BC)2^{n/2} + BD$

算法

1. 划分产生A,B,C,D；
2. 计算n/2位乘法AC、AD、BC、BD；
3. 计算AD+BC；
4. AC左移n位，(AD+BC)左移n/2位；
5. 计算XY。

时间复杂性

$T(n)=4T(n/2)+\theta(n)$　　$T(n)=\theta(n^2)$

HIT CS&E

算法的数学基础

X= [A | B]（n/2位 n/2位）　Y= [C | D]（n/2位 n/2位）

$XY = (A2^{n/2} + B)(C2^{n/2} + D)$
$= AC2^n + (AD+BC)2^{n/2} + BD$
$AD+BC=(A-B)(C-D)+AC+BD$

算法

1. 划分产生A,B,C,D;
2. 计算A-B和C-D；
3. 计算n/2位乘法AC、BD、(A-B)(C-D)；
4. 计算(A-B)(C-D)+AC+BD；
5. AC左移n位，((A-B)(C-D)+AC+BD)左移n/2位；
6. 计算XY

HIT CS&E

算法的分析

- 建立递归方程

$T(n)=\theta(1)$　　if n=1
$T(n)=3T(n/2)+O(n)$　　if n>1

- 使用Master定理

$T(n)=O(n^{\log 3})=O(n^{1.59})$

HIT CS&E

3.4 矩阵乘法

HIT CS&E

矩阵乘法

输入：两个$n\times n$矩阵A和B
输出：A和B的积

通常，计算AB的时间复杂性位$O(n^3)$，我们给出一个复杂性为$O(n^{2.81})$的算法

HIT CS&E

算法的数学基础

- 把C=AB中每个矩阵分成大小相同的4个子矩阵
  每个子矩阵都是一个n/2 × n/2矩阵
- 于是

$$\begin{bmatrix} C_{11} & C_{12} \\ C_{21} & C_{22} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} A_{11} & A_{12} \\ A_{21} & A_{22} \end{bmatrix} \begin{bmatrix} B_{11} & B_{12} \\ B_{21} & B_{22} \end{bmatrix}$$

展开并整理等式的右边，即得到计算的方法

$$\begin{aligned} C_{11} &= A_{11} \cdot B_{11} + A_{12} \cdot B_{21} , \\ C_{12} &= A_{11} \cdot B_{12} + A_{12} \cdot B_{22} , \\ C_{21} &= A_{21} \cdot B_{11} + A_{22} \cdot B_{21} , \\ C_{22} &= A_{21} \cdot B_{12} + A_{22} \cdot B_{22} . \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} T(n) &= \Theta(1) + 8T(n/2) + \Theta(n^2) \\ &= 8T(n/2) + \Theta(n^2) . \end{aligned}$$

HIT CS&E

Strassen算法

- 计算n/2×n/2矩阵的10个加减和7个乘法

$$\begin{aligned} M_1 &= A_{11} (B_{12} - B_{22}) \\ M_2 &= (A_{11} + A_{12}) B_{22} \\ M_3 &= (A_{21} + A_{22}) B_{11} \\ M_4 &= A_{22} (B_{21} - B_{11}) \\ M_5 &= (A_{11} + A_{22}) (B_{11} + B_{22}) \\ M_6 &= (A_{12} - A_{22}) (B_{21} + B_{22}) \\ M_7 &= (A_{11} - A_{12}) (B_{11} + B_{12}) \end{aligned}$$

HIT CS&E

- 计算n/2×n/2矩阵的8个加减

$$\begin{aligned} C_{11} &= M_5 + M_4 - M_2 + M_6 \\ C_{12} &= M_1 + M_2 \\ C_{21} &= M_3 + M_4 \\ C_{22} &= M_5 + M_1 - M_3 - M_7 \end{aligned}$$

HIT CS&E

算法复杂性分析

- 18个$n/2 \times n/2$矩阵加减法，每个需$O(n^2)$
  - 7个$n/2 \times n/2$矩阵乘法
    - 建立递归方程

$T(n)=O(1)$　　　$n=2$

$T(n)=7T(n/2) + O(n^2)$　$n>2$

- 使用Master定理求解$T(n)$

$T(n) = O(n^{\log 7}) \approx O(n^{2.81})$

HIT CS&E

3.5 快速傅里叶变换

HIT CS&E

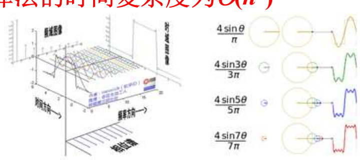
问题定义

输入：$a_0, a_1, \ldots, a_{n-1}$，　$n=2^k$, a_i是实数, $(0 \le i \le n-1)$

输出：$A_0, A_1, \ldots, A_{n-1}$

$A_j = \sum_{k=0}^{n} a_k e^{\frac{2jk\pi}{n}i}$，其中$j=0,1,\ldots,n-1$,
e是自然对数的底数，i是虚数单位

蛮力法利用定义计算每个A_j
整个算法的时间复杂度为$\Theta(n^2)$



HIT CS&E

算法的数学基础

令 $\beta_n = e^{\frac{2\pi}{n}i}$

$A_j=a_0+a_1\beta_n^{\,j}+a_2\beta_n^{\,2j}+\ldots+a_{n-1}\beta_n^{\,(n-1)j}$

$=[a_0+a_2\beta_n^{\,2j}+a_4\beta_n^{\,4j}\ldots+a_{n-2}\beta_n^{\,(n-2)j}]+$

$[a_1+a_3\beta_n^{\,2j}+a_5\beta_n^{\,4j}\ldots+a_{n-1}\beta_n^{\,(n-2)j}]\ \beta_n^{\,j}$

$$=\left[a_0+a_2\beta_{n/2}^{j}+a_4\beta_{n/2}^{2j}+\ldots+a_{n-2}\beta_{n/2}^{\frac{n-2}{2}j}\right]+$$

$$\left[a_1+a_3\beta_{n/2}^{j}+a_5\beta_{n/2}^{2j}+\ldots+a_{n-1}\beta_{n/2}^{\frac{n-2}{2}j}\right]\beta_n^{j}$$

第一项内形如$a_0,a_2,a_4,\ldots,a_{n-2}$的离散傅里叶变换

第二项内形如$a_1,a_3,a_5,\ldots,a_{n-1}$的离散傅里叶变换

HIT CS&E

令 $\beta_n = e^{\frac{2\pi}{n}i}$

$A_j=a_0+a_1\beta_n^{\,j}+a_2\beta_n^{\,2j}+\ldots+a_{n-1}\beta_n^{\,(n-1)j}$ $\quad 0\le j\le n-1$

$$=\left[a_0+a_2\beta_{n/2}^{j}+a_4\beta_{n/2}^{2j}+\ldots+a_{n-2}\beta_{n/2}^{\frac{n-2}{2}j}\right]+$$

$$\left[a_1+a_3\beta_{n/2}^{j}+a_5\beta_{n/2}^{2j}+\ldots+a_{n-1}\beta_{n/2}^{\frac{n-2}{2}j}\right]\beta_n^{j}$$

$B_j=a_0+a_2\beta_{n/2}^{\,j}+a_4\beta_{n/2}^{\,2j}+\ldots+a_{n-2}\beta_{n/2}^{\,((n-2)/2)j}$ $\quad 0\le j\le (n-2)/2$

$C_j=a_1+a_3\beta_{n/2}^{\,j}+a_5\beta_{n/2}^{\,2j}+\ldots+a_{n-1}\beta_{n/2}^{\,((n-2)/2)j}$ $\quad 0\le j\le (n-2)/2$

$$\beta_{n/2}^{kj}=e^{\frac{2\pi i}{n/2}kj}=e^{\frac{2\pi i}{n/2}kj-2k\pi i}=e^{\frac{2\pi i}{n/2}k(j-n/2)}=\beta_{n/2}^{k(j-n/2)}$$

HIT CS&E

分治算法过程

划分：将输入拆分成$a_0,a_2,\ldots,a_{n-2}$和$a_1,a_3,\ldots,a_{n-1}$.

递归求解：递归计算$a_0,a_2,\ldots,a_{n-2}$的变换$B_0,B_1,\ldots,B_{n/2-1}$
递归计算$a_1,a_3\ldots,a_{n-1}$的变换$C_0,C_1,\ldots,C_{n/2-1}$

合并：$A_j=B_j+C_j\cdot\beta_n^{\,j}$ $\quad (j<n/2)$
$A_j=B_{j-n/2}+C_{j-n/2}\cdot\beta_n^{\,j}$ $\quad (n/2\le j<n-1)$

HIT CS&E

算法

算法FFT

输入：$a_0,a_1,\ldots,a_{n-1}$， $n=2^k$

输出：$a_0,a_1,\ldots,a_{n-1}$的傅里叶变换$A_0,\ldots,A_{n-1}$

1. $\beta\leftarrow \exp(2\pi i/n)$;
2. If (n=2) Then
3. $\quad A_0\leftarrow a_0+a_1$;
4. $\quad A_1\leftarrow a_0-a_1$;
5. 输出A_0,A_1,算法结束；
6. $B_0,B_1,\ldots,B_{n/2-1}\leftarrow$FFT$(a_0,a_2,\ldots,a_{n-2}, n/2)$;
7. $C_0,C_1,\ldots,C_{n/2-1}\leftarrow$FFT$(a_1,a_3,\ldots,a_{n-1}, n/2)$;
8. For j=0 To n/2-1
9. $\quad A_j\leftarrow B_j+C_j\cdot\beta^j$;
10. $\quad A_{j+n/2}\leftarrow B_j+C_j\cdot\beta^{j+n/2}$;
11. 输出$A_0,A_1,\ldots,A_{n-1}$,算法结束；

HIT CS&E

算法分析

$T(n)=\Theta(1)$ $\qquad$ If $n=2$

$T(n)=2T(n/2)+\Theta(n)$ $\qquad$ If $n>2$

$T(n)=\Theta(n\log n)$

HIT CS&E

3.6 中位数的线性时间选择算法

问题定义

Input: 由n个数构成的多重集合X

Output: $x\in X$使得 $-1\le |\{y\in X \mid y<x\}|-|\{y\in X \mid y>x\}| \le 1$

中位数选取问题的复杂度

[Blum et al. *STOC*'72 & *JCSS*'73]

- A "shining" paper by five authors:
  - Manuel Blum (Turing Award 1995)
  - Robert W. Floyd (Turing Award 1978)
  - Vaughan R. Pratt
  - Ronald L. Rivest (Turing Award 2002)
  - Robert E. Tarjan (Turing Award 1986)
- 从n个数中选取中位数需要的比较操作的次数介于$1.5n$到 $5.43n$之间

比较操作次数的上下界

- **上界**
  - $3n + o(n)$ by Schonhage, Paterson, and Pippenger (*JCSS* 1975).
  - $2.95n$ by Dor and Zwick (*SODA* 1995, *SIAM Journal on Computing* 1999).
- **下界**
  - $2n+o(n)$ by Bent and John (*STOC* 1985)
  - $(2+2^{-80})n$ by Dor and Zwick (*FOCS* 1996, *SIAM Journal on Discrete Math* 2001).

线性时间选择

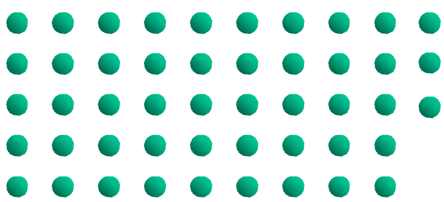
- 本节讨论如何在$O(n)$时间内从n个不同的数中选取第i大的元素
- 中位数问题也就解决了，因为选取中位数即选择第$n/2$-大的元素

Input: n个(不同)数构成的集合X,整数i,其中$1\le i\le n$

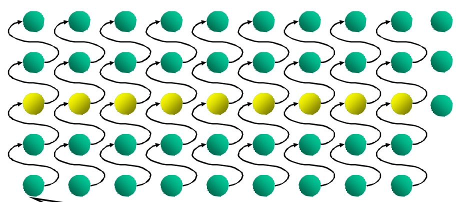
Output: $x\in X$使得X中恰有i-1个元素小于x

求解步骤

第一步： 分组，每组5个数
最后一组可能少于5个数



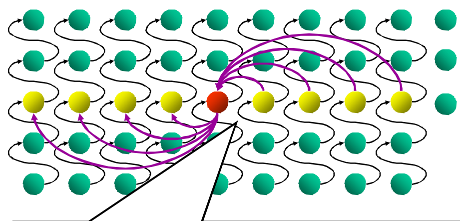
第二步： 将每组数分别用InsertionSort排序
选出每组元素的中位数



排序每组数时，比较操作的次数为5(5-1)/2=10次
总共需要$10*\lceil n/5\rceil$次比较操作

HIT
CS&E

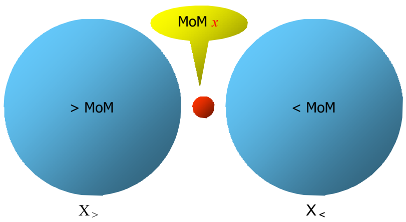
第三步：递归调用算法求得这些中位数的中位数(MoM)



时间复杂性：T(⌊n/5⌋)

HIT
CS&E

第四步：用MoM完成划分



时间复杂性$O(n)$

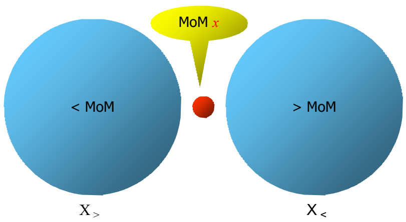
第五步：递归

设x是中位数的中位数(MoM),划分完成后其下标为k

如果i=k,则返回x

如果i<k,则在第一个部分递归选取第i-大的数

如果i>k,则在第三个部分递归选取第(i-k)-大的数



算法Select(A,i)

Input: 数组A[1:n], 1≤ i ≤n

Output: A[1:n]中的第i-大的数

```
1. for j←1 to n/5                                    ← 第一步
2.     InsertSort(A[(j-1)*5+1 : (j-1)*5+5]);          } 第二步
3.     swap(A[j], A[[(j-1)*5+3]);                     }
4. x ←Select(A[1: n/5], n/10 );                       ← 第三步
5. k ←partition(A[1:n], x);                           ← 第四步
6. if      k=i then  return x;                        }
7. else if k>i then  retrun Select(A[1:k-1],i);       } 第五步
8. else              retrun Select(A[k+1:n],i-k);     }
```

算法Select(A,i)　　　　算法分析

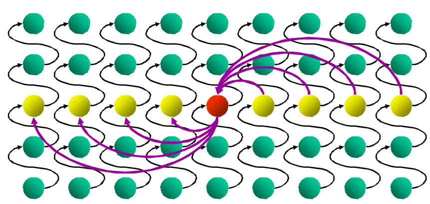
Input: 数组A[1:n], 1≤ i ≤n

Output: A[1:n]中的第i-大的数

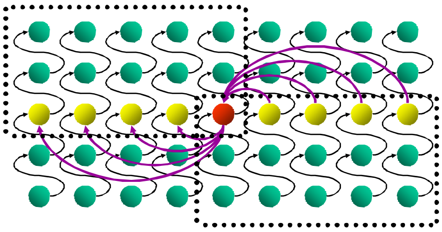
```
1. for j←1 to n/5
2.     InsertSort(A[(j-1)*5+1 : (j-1)*5+5]);          } O(n)
3.     swap(A[j], A[[(j-1)*5+3]);                     }
4. x ←Select(A[1: n/5], n/10 );                       ← T(⌊n/5⌋)
5. k ←partition(A[1:n], x);                           ← O(n)
6. if      k=i then  return x;                        }
7. else if k>i then  retrun Select(A[1:k-1],i);       } ???
8. else              retrun Select(A[k+1:n],i-k);     }
```

HIT
CS&E

观察第五步的处理过程



第五步至少删除了$\lfloor 3n/10 \rfloor$个数



$n-\lfloor 3n/10 \rfloor \le 7n/10+6$

如果时间复杂度是输入规模的递增函数

则第五步的时间开销不超过$T(7n/10+6)$

$$T(n) \le \begin{cases} \Theta(1) & \text{if } n \le C \\ T(\lfloor n/5 \rfloor)+T(7n/10+6)+\Theta(n) & \text{if } n > C \end{cases}$$

$T(n)=O(n)$

3.7 最邻近点对

问题定义

输入：Euclidean空间上的n个点的集合Q

输出：$P_1, P_2 \in Q$,

$Dis(P_1, P_2)=Min\{Dis(X, Y) \mid X, Y \in Q\}$

Dis(X, Y)是Euclidean距离:

如果$X=(x_1, x_2)$, $Y=(y_1, y_2)$，则

$$Dis(X,Y) = \sqrt{(x_1-x_2)^2+(y_1-y_2)^2}$$

一维空间算法

- 利用排序的算法
  - 算法
    - 把Q中的点排序
    - 通过排序集合的线性扫描找出最近点对
  - 时间复杂性
    - $T(n)=O(n\log n)$

一维空间算法(续)

- Divide-and-conquer算法

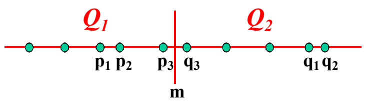
Preprocessing:

1. 如果Q中仅包含2个点，则返回这个点对；
2. 求Q中点的中位数m。

HIT CS&E

Divide:

1. 用Q中点坐标中位数m把Q划分为两个大小相等的子集合
   $Q_1 = \{x \in Q \mid x \le m\}$, $Q_2 = \{x \in Q \mid x > m\}$



HIT CS&E

Conquer:

1. 递归地在Q_1和Q_2中找出最接近点对 (p_1, p_2)和(q_1, q_2)

Merge:

2. 在(p_1, p_2)、(q_1, q_2)和某个(p_3, q_3)之间选择最接近点对(x, y)，其中p_3是Q_1中最大点，q_3是Q_2中最小点，(x, y)是Q中最接近点。

HIT CS&E

- 时间复杂性
  - Divide阶段需要$O(n)$时间
  - Conquer阶段需要$2T(n/2)$时间
  - Merge阶段需要$O(n)$时间
  - 递归方程

$$T(n) = O(1) \qquad n = 2$$
$$T(n) = 2T(n/2) + O(n) \qquad n \ge 3$$

  - 用Master定理求解$T(n)$

$$T(n) = O(n\log n)$$

HIT CS&E

二维空间算法

- **Divide-and-conquer算法**

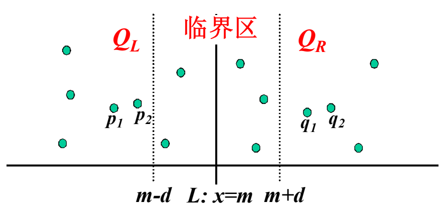
Preprocessing:

1. 如果Q中仅包含一个点，则算法结束；
2. 把Q中点分别按x-坐标值和y-坐标值排序.

Divide:

1. 计算Q中各点x-坐标的中位数m;
2. 用垂线$L{:}x=m$把Q划分成两个大小相等的子集合Q_L 和 Q_R，Q_L中点在L左边, Q_R 中点在L右边.

HIT CS&E



求解:

1. 递归地在Q_L、Q_R中找出最接近点对: $(p_1, p_2) \in Q_L$, $(q_1, q_2) \in Q_R$
2. d=min{$Dis(p_1, p_2)$, $Dis(q_1, q_2)$};

HIT CS&E

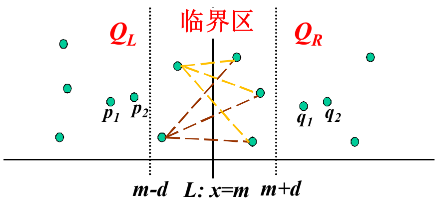
Merge:

1. 在临界区查找距离小于d的点对(p_l, q_r), $p_l \in Q_L$, $q_r \in Q_R$;
2. 如果找到，则(p_l, q_r)是Q中最接近点对，否则(p_1, p_2)和(q_1, q_2) 中距离最小者为Q中最接近点对.

关键是(p_l, q_r)的搜索方法及其搜索时间

(p_l, q_r)的直接搜索方法:

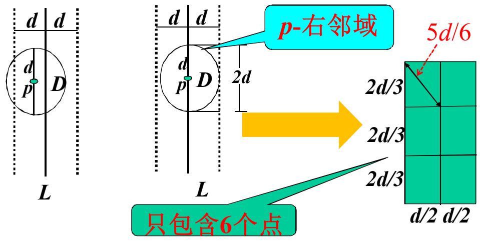
- $\forall p\in Q_L, \forall q\in Q_R$
  如果$dis(p, q)<d$，则更新d并记录(p, q)



- 合并的开销$\Theta(n^2)$
- $T(n)=2T(n/2)+\Theta(n^2)$
- $T(n)=\Theta(n^2)$

(p_l, q_r)的搜索方法:

- 如果(p, q)是最接近点对而且$p\in Q_L, q\in Q_R$, 则$dis(p, q)<d$，(p, q)只能在下图的区域D.
- 若p在分割线L上，包含(p, q)的区域D最大，嵌于$d\times 2d$的矩形(p-右邻域)中，如下图所示.



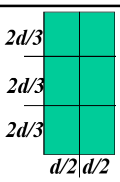
HIT CS&E

- 对于任意p, 我们只需在p-右邻域中点q, 最多6个.
- 算法
  1. 把临界区中所有点集合投影到分割线L上;
  2. 对于左临界区的每个点p, 考察p-右临界区的每个点(这样的点共有6个) q，如果$Dis(p, q)<d$, 则令 $d=Dis(p, q)$;
  3. 如果d发生过变化,与最后的d对应的点对即为(p_l, q_r), 否则不存在(p_l, q_r).

HIT CS&E

- 时间复杂性
  - Divide阶段需要$O(n)$时间
  - Conquer阶段需要$2T(n/2)$时间
  - Merge阶段需要$O(n)$时间
  - 递归方程
    $T(n)= O(1)$ $\quad n = 2$
    $T(n) = 2T(n/2) + O(n)$ $\quad n\geq 3$
  - 用Master定理求解$T(n)$
    $T(n) = O(n\log n)$

HIT CS&E



- 正确性分析

定理1. 对于左临界区中的每个点p, p-右邻域中仅包含6个点。

证明：把p-右邻域划分为6个$(d/2)\times(2d/3)$的矩形。若p-右邻域中点数大于6,由鸽巢原理，至少有一个矩形中有两个点，设为u、v. $(x_u-x_v)^2+(y_u-y_v)^2\leq(d/2)^2+(2d/3)^2=25d^2/36$
即$Dis(u, v)\leq 5d/6<d$, 与d的定义矛盾。

HIT CS&E

3.8 凸包问题

问题定义

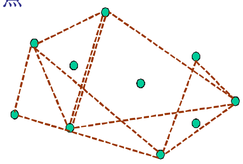
输入：平面上的n个点的集合Q
输出：CH(Q): Q的convex hull

Q的convex hull是一个凸多边形P，
Q的点或者在P上或者在P内

凸多边形P是具有如下性质多边形：
连接P内任意两点的边都在P内

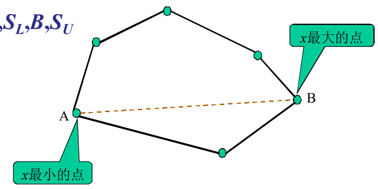
蛮力算法

命题1:给定平面点集S，如果$P,P_i,P_j,P_k \in S$是四个不同的点，且P位于三角形$DP_iP_jP_k$的内部或边界上，则P不是S的凸包顶点



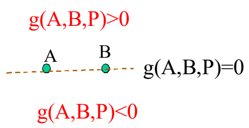
蛮力算法处理剩余点

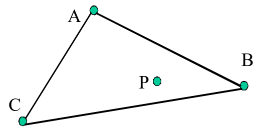
- A是横坐标最小的点
- B是横坐标最大的点
- AB上方的点按横坐标递减排序得S_U
- AB下方的点按横坐标递增排序S_L
- 顺序输出A,S_L,B,S_U



蛮力算法基本操作

直线AB划分平面	P∈ΔABC
g(A,B,P)=0	g(A,B,P)· g(A,B,C) ≥0
g(A,B,P)<0	g(A,C,P)· g(A,C,B) ≥0
g(A,B,P)>0	g(B,C,P)· g(B,C,A) ≥0





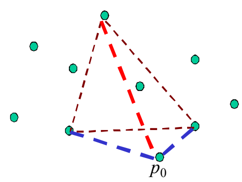
- 算法 BruteForceCH(Q)

1. For ∀A,B,C,D∈Q Do /*4层循环*/
2. If 其中一点位于其他三点构成的三角形内 Then
3. 从Q中删除该点
4. A←Q中横坐标最大的点；
5. B←Q中横坐标最小的点；
6. S_L ←{P| P∈ Q且g(A,B,P)<0}；
7. S_U ←{P| P∈ Q且g(A,B,P)>0}；
8. 排序S_L,S_U
9. 输出A,S_L,B,逆序S_U；

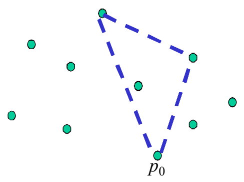
$T(n)=\theta(n^4)$

更佳的枚举方式

设P_0是凸包边界上的一个点
若$P\in\Delta ABC$
P_0ABC是凸四边形
则必有$P\in\Delta P_0BC$或$P\in\Delta P_0AB$



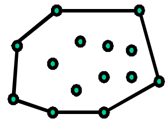
设P_0是凸包边界上的一个点
每次只枚举三个点，P,A,B
若$P \in \Delta P_0AB$，则删除P
$T(n)=O(n^3)$



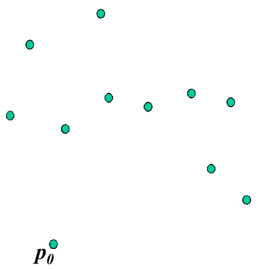
是否存在更佳的枚举次序?

Graham-Scan算法

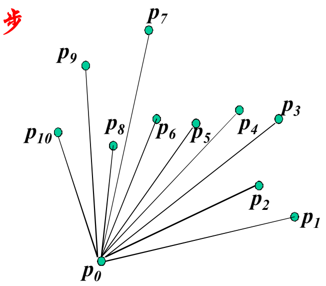
- 基本思想
  - 当沿着Convex hull逆时针漫游时，总是向左转
  - 在极坐标系下按照极角大小排列，然后逆时针 方向漫游点集，去除非Convex hull顶点(非左转点)。



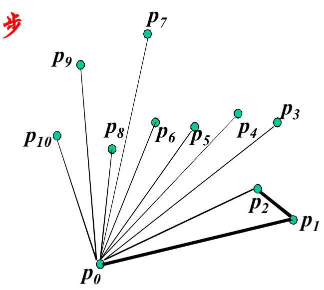
第1步



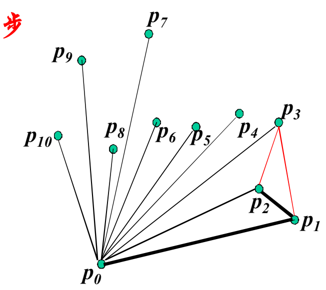
第2步



第3步

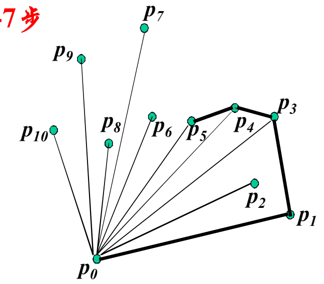


第3步



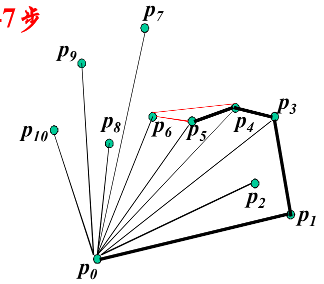
HIT CS&E

第4-7步



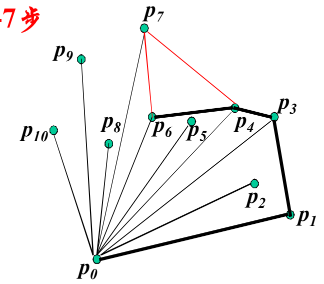
HIT CS&E

第4-7步



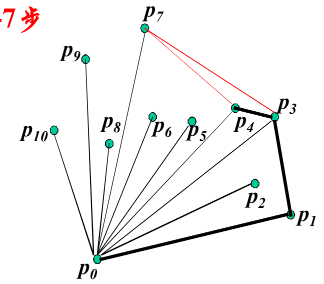
HIT CS&E

第4-7步



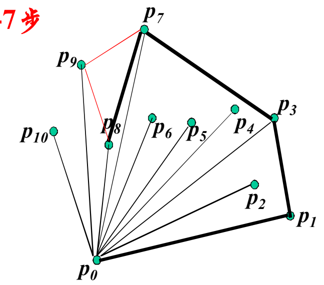
HIT CS&E

第4-7步



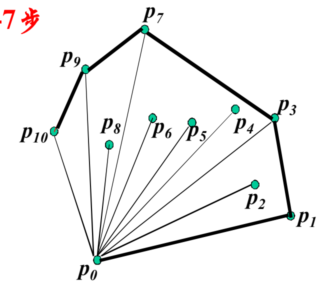
HIT CS&E

第4-7步



HIT CS&E

第4-7步



- 算法Graham-Scan(Q)

/* 栈S从底到顶存储按逆时针方向排列的CH(Q)顶点 */

1. 求Q中y-坐标值最小的点p_0;
2. 按照与p_0极角(逆时针方向)大小排序Q中其余点，结果为<$p_1, p_2, \ldots, p_m$>;
3. Push(p_0, S); Push(p_1, S); Push(p_2, S);
4. FOR i=3 TO m DO
5. While NextToTop(S),Top(S)和p_i形成非左移动 Do
6. Pop(S);
7. Push(p_i, S);
8. Rerurn S.

- 时间复杂性
  - 第1步需要$O(1)$时间
  - 第2步需要$O(n\log n)$时间
  - 第3步需要$O(1)$时间
  - 第4-7步需要$O(n)$时间
  - 总时间复杂性$T(n)= O(n\log n)$

- 正确性分析

定理. 设n个二维点的集合Q是Graham-Scan算法的输入，$|Q|\geq 3$，算法结束时，栈S中自底到顶存储CH(Q)的顶点（按照逆时针顺序）.

证明: 用归纳法证明：在第i次(i始于3) for循环结束时，栈S中自底到顶存储CH(Q_i)的顶点(按照逆时针顺序), $Q_i=\{p_0, p_1, \ldots p_i\}$.

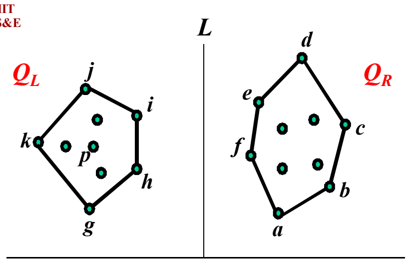
Divide-and-conquer算法

Preprocess: (时间复杂性为$O(1)$)

1. 如果|Q|<3, 算法停止;
2. 如果|Q|=3, 按照逆时针方向输出CH(Q)的顶点;

Divide:(时间复杂性为$O(n)$)

1. 选择一个垂直于x-轴的直线把Q划分为基本相等的两个集合Q_L和Q_R, Q_L在Q_R的左边;



Conquer: (时间复杂性为$2T(n/2)$)

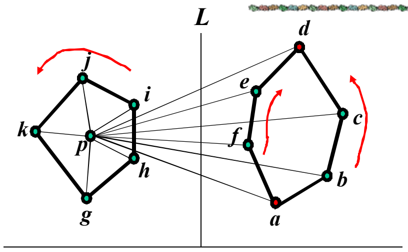
1. 递归地为Q_L和Q_R构造CH(Q_L)和CH(Q_R);

Merge:

我们先通过一个例子来看Merge的思想

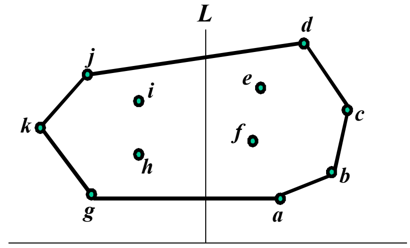
HIT CS&E

Merge实例



3个序列：*<g, h, i, j, k>*，*<a, b, c, d>*，*<f, e>*
合并以后：*<g, h, a, b, f, c, e, d, i, j, k>*

HIT CS&E



Graham-Scan

HIT CS&E

Merge:(时间复杂性为$O(n)$)

1. 找一个Q_L的内点p;
2. 在CH(Q_R)中找与p的极角最大和最小顶点u和v;
3. 构造如下三个点序列:
   (1) 按逆时针方向排列的CH(Q_L)的所有顶点,
   (2) 按逆时针方向排列的CH(Q_R)从u到v的顶点,
   (3) 按顺时针方向排列的CH(Q_R)从u到v的顶点;
4. 合并上述三个序列;
5. 在合并的序列上应用Graham-Scan.

HIT CS&E

时间复杂性

- Preprocessing阶段
  – $O(1)$
- Divide阶段
  – $O(n)$
- Conquer阶段
  – $2T(n/2)$
- Merge阶段
  – $O(n)$

HIT CS&E

时间复杂性

- 总的时间复杂性
  $T(n)=2T(n/2)+O(n)$
- 使用Master定理
  $T(n)= O(n\log n)$

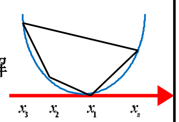
HIT CS&E

凸包问题的时间复杂度下界

定理:凸包问题不存在$o(n\log n)$时间的算法.

证明：(反证法)

- 排序问题的输入$x_1,x_2,\ldots,x_n$
- 转换成凸包问题的输入$(x_1,x_1^2),\ldots,(x_n,x_n^2)$
- 如果凸包问题存在$o(n\log n)$时间算法A,则A可以在$o(n\log n)$时间内从横坐标最小的点开始以逆时针顺序输出凸包$(y_1,y_1^2),\ldots,(y_n,y_n^2)$
- $y_1,y_2,\ldots,y_n$即是$x_1,x_2,\ldots,x_n$排序的结果
- 导致排序问题在$o(n\log n)$时间内求解



HIT CS&E

数据剪除方法（Prune and search）

- 剪除与问题求解无关的数据,
- 剪除输入规模的αn个数据, $0<\alpha<1$
  - 剪枝的代价记为$P(n)$
- 对剩下的数据递归调用
  - $T(n)=T((1-\alpha)n)+P(n)$
- 利用第二章的技术分析算法复杂性

HIT CS&E

在有序数组中查找元素x

$A[1],A[2],...,A[k-1]$, $A[k]$,$A[k+1]......A[n]$

x

- 将数组分为三个部分，$A[1:k-1]$,$A[k]$,$A[k+1:n]$
- 通过比较$x=?A[k]$,删除其中两个部分
- 为使任何情况下均至少删除一半以上的元素
  - 取$k=n/2$
- $T(n)=T(n/2)+1$　　　　$T(n)=O(\log n)$

HIT CS&E

3.9 二元线性规划

HIT CS&E

问题定义

min　$ax+by$

s.t.　$a_1x+b_1y\geq c_1$

$a_2x+b_2y\geq c_2$

$a_3x+b_3y\geq c_3$

……

$a_nx+b_ny\geq c_n$

输入：实数a,b，实数数组$A[1:n]$,$B[1:n]$和$C[1:n]$

输出：x^*,y^*使得 $A[i]x^*+B[i]y^*\geq C[i]$对$i=1,2,\ldots,n$成立且ax^*+by^*达到最小值

HIT CS&E

问题的特殊形式

min　y

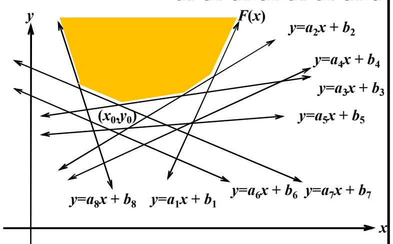
s.t. $y\geq a_1x+b_1$

$y\geq a_2x+b_2$

$y\geq a_3x+b_3$

……

$y\geq a_nx+b_n$



边界函数$F(x)$:

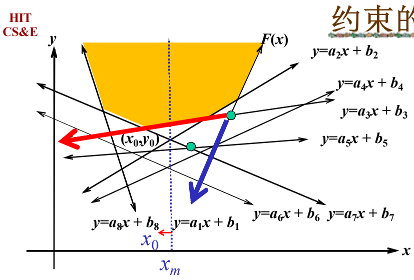
$F(x) = \max_{1\leq i\leq n}\{a_ix+b_i\}$

最优解x_0:

$y_0=F(x_0) = \min_{-\infty<x<\infty} F(x)$

HIT CS&E

约束的剪除



给定一个x_m,且已知$x_0<x_m$

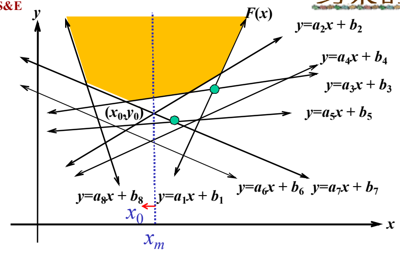
你能判断哪些约束有用，哪些约束无用吗？

由于$a_1x+b_1< a_3x+b_3$在$x_0<x_m$恒成立

约束$y\geq a_1x+b_1$对求解问题无用

HIT CS&E

约束的剪除



给定一个x_m,且已知$x_0<x_m$

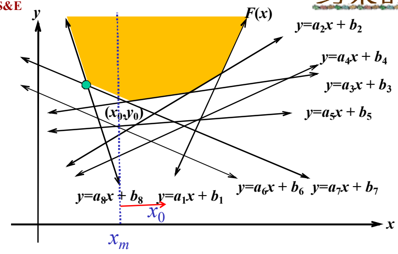
对右侧的每个交点，均能剪除斜率大的约束

例如：$y\geq a_1x+b_1$可剪除

$y\geq a_5x+b_5$可剪除

HIT CS&E

约束的剪除



同理：给定一个x_m,且已知$x_m<x_0$

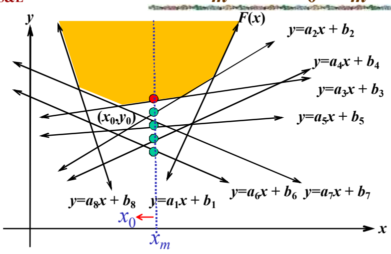
对左侧的每个交点，均能剪除斜率小的约束

例如：$y\geq a_8x+b_8$可剪除

$y\geq a_6x+b_6$可剪除

HIT CS&E

已知x_m判断$x_0<x_m$或$x_0>x_m$



令 $y_m=F(x_m)=\max\limits_{1\leq i\leq n}\{a_ix_m+b_i\}$

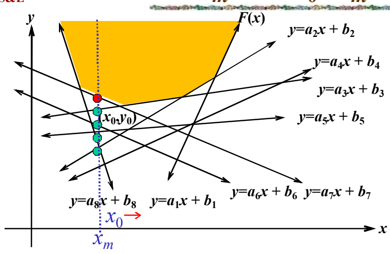
情形1：$y_m=a_kx_m+b_k$仅在一个约束上取到

若$a_k>0$,则$x_0<x_m$

若$a_k<0$,则$x_0>x_m$

HIT CS&E

已知x_m判断$x_0<x_m$或$x_0>x_m$



令 $y_m=F(x_m)=\max\limits_{1\leq i\leq n}\{a_ix_m+b_i\}$

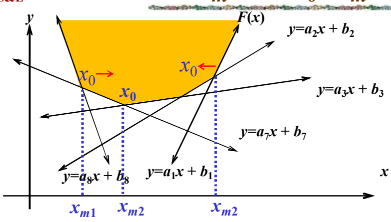
情形1：$y_m=a_kx_m+b_k$仅在一个约束上取到

若$a_k>0$,则$x_0<x_m$

若$a_k<0$,则$x_0>x_m$

HIT CS&E

已知x_m判断$x_0<x_m$或$x_0>x_m$



令 $y_m=F(x_m)=\max\limits_{1\leq i\leq n}\{a_ix_m+b_i\}$

情形2：y_m在多个约束上取到, 令$g_{min}=\min\{a_k \mid y_m=a_kx_m+b_k\}$

$g_{max}=\max\{a_k \mid y_m=a_kx_m+b_k\}$

(1) 若$g_{min}<0, g_{max}<0$，则$x_0>x_m$

(2)若$g_{min}<0, g_{max}>0$，则$x_0=x_m$

(3)若$g_{min}>0, g_{max}>0$，则$x_0<x_m$

HIT CS&E

确定x_m

一旦确定了x_m

- 可以判定最优解$x_0<x_m$还是$x_0>x_m$
- 如果$x_0<x_m$,则右侧每个交点可剪除一个约束
- 如果$x_0>x_m$,则右侧每个交点可剪除一个约束

问题：如何选择x_m，总能剪除一定比例约束？

如果确定了x_m，

- 使其左侧和右侧均至少有$n/2$个交点
- 如果$x_0<x_m$,则可剪除$n/4$个约束
- 如果$x_0>x_m$,则可剪除$n/4$个约束

算法

算法SpecTwoLinear($A[1:n]$,$B[1:n]$)

输入：实数数组$A[1:n]$,$B[1:n]$

输出：x_0,y_0使$y_0 \geq A[i]x_0+B[i]$ (i=1,…,n)且ax_0+by_0达到最大值

1. If n=2 Then 输出$y=A[1]x+B[1]$和$y=A[2]x+B[2]$的交点,结束
2. 求$y=A[i]x+B[i]$和$y=A[i+1]x+B[i+1]$的交点(x_i,y_i)，i=1,3,5,…
3. 求交点横坐标的中位数x_m
4. $y_m=F(x_m)=\max\{A[i]x_m+B[i] \mid 1\leq i\leq n\}$
   $g_{min}=\min\{A[k] \mid y_m=A[k]x_m+B[k]\}$
   $g_{max}=\max\{A[k] \mid y_m=A[k]x_m+B[k]\}$
5. If $g_{min}\cdot g_{max}<0$ Then 输出x_m,y_m，算法结束
6. Else If $g_{min}<0$, $g_{max}<0$ Then /*$x_0>x_m$*/
   利用 满足$x_i<x_m$的每个交点，剪除一个斜率较小的约束
7. Else /*$g_{min}>0$, $g_{max}>0$，$x_0<x_m$*/
   利用 满足$x_i>x_m$的每个交点，剪除一个斜率较大的约束
8. SpecTwoLinear($A[1:3n/4]$,$B[1:3n/4]$) /*剪除后剩下的约束*/

时间复杂性

$T(n)=\theta(1)$

$T(n)=T(3n/4)+\theta(n)$

$T(n)=\theta(n)$

一般的二元线性规划

min $ax+by$

s.t. $a_1x+b_1y\geq c_1$
$a_2x+b_2y\geq c_2$
……
$a_nx+b_ny\geq c_n$
$L\leq x\leq U$

$x'=x$
$y'=ax+by$

min y'

s.t.
$[a_1-ab_1/b]x'+(b_1/b)y'\geq c_1$
……
$[a_n-ab_n/b]x'+(b_n/b)y'\geq c_n$
$L\leq x'\leq U$

min y'

s.t.
$(b_1/b)y'\geq [ab_1/b-a_1]x'+c_1$
……
$(b_n/b)y'\geq [ab_n/b-a_n]x'+c_n$
$L\leq x'\leq U$

min y'

s.t.
$y'\geq [a-a_ib/b_i]x'+c_ib/b_i$ $i\in$I
$y'\leq [a-a_jb/b_j]x'+c_jb/b_j$ $j\in$J
$L\leq x'\leq U$

问题转换

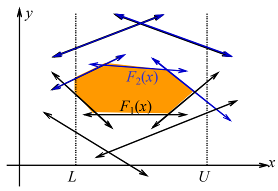
min y

s.t. $y\geq a_ix+b_i$ $i\in$I
$y\leq a_jx+b_j$ $j\in$J
$L\leq x\leq U$

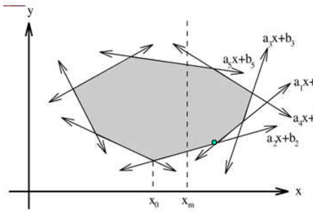
令 $F_1(x)=\max\{a_ix+b_i, i\in \text{I}\}$
$F_2(x)=\min\{a_jx+b_j, j\in \text{J}\}$
$F(x)=F_1(x)-F_2(x)$

min $F_1(x)$

s.t. $F_1(x)\leq F_2(x)$
$L\leq x\leq U$



约束的剪除



若已知$x_0<x_m$, 则a_1x+b_1可被剪除

$a_1x+b_1<a_2x+b_2$ 在$x<x_m$时恒成立

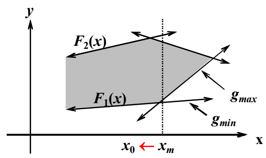
定义

- $g_{min}=\min\{a_i \mid i\in \text{I}, a_ix_m+b_i=F_1(x_m)\}$, 最小斜率
- $g_{max}=\max\{a_i \mid i\in \text{I}, a_ix_m+b_i=F_1(x_m)\}$, 最大斜率
- $h_{min}=\min\{a_i \mid i\in \text{J}, a_ix_m+b_i=F_2(x_m)\}$, 最小斜率
- $h_{max}=\max\{a_i \mid i\in \text{J}, a_ix_m+b_i=F_2(x_m)\}$, 最大斜率

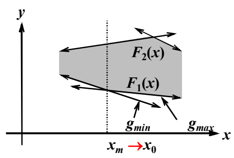
已知x_m判断$x_0<x_m$或$x_0>x_m$

情形1：x_m是可行解，即$F(x_m)=F_1(x_m)-F_2(x_m)\leq 0$

(1)如果$g_{min}>0$,$g_{max}>0$,
则$x_0<x_m$



(2)如果$g_{min}<0$,$g_{max}<0$,
则$x_0>x_m$



HIT CS&E

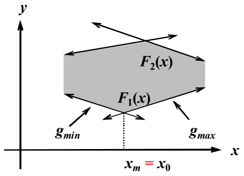
已知x_m判断$x_0<x_m$或$x_0>x_m$

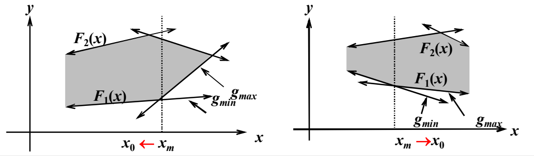
情形1：x_m是可行解，即$F(x_m)=F_1(x_m)-F_2(x_m)\le 0$

(1)如果$g_{min}>0, g_{max}>0$，则$x_0<x_m$

(2)如果$g_{min}<0, g_{max}<0$，则$x_0>x_m$

(3)如果$g_{min}<0, g_{max}>0$，则$x_0=x_m$





HIT CS&E

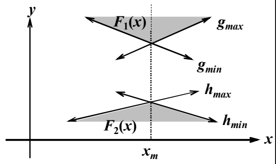
已知x_m判断$x_0<x_m$或$x_0>x_m$

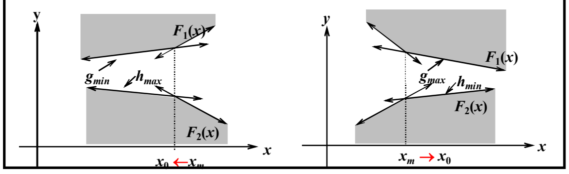
情形2：x_m不是可行解，即$F(x_m)=F_1(x_m)-F_2(x_m)>0$

(1)如果$h_{max}<g_{min}$，则$x_0<x_m$

(2)如果$g_{max}<h_{min}$，则$x_0>x_m$

(3)如果$g_{min}\le h_{max}$且$g_{max}\ge h_{min}$ 则问题无解





HIT CS&E

二元线性规划剪枝算法

算法TwoLinear($A[1:n]$,$B[1:n]$,n_1)

输入：实数数组$A[1:n]$,$B[1:n]$，n_1　　/*$i\in I$ ($i\le I$) $i\in J$ ($i>n_1$)*/

输出：x_0,y_0使$y_0\ge(\le)A[i]x_0+B[i]$ ($i\le n_1$,$i>n_1$)且ax_0+by_0达到最大值

1. If |I|=2 且|J|=2 Then 用蛮力法求解,算法结束
2. 将I中约束两两配对，不同的对无公共约束
3. 将J中约束两两配对，不同的对无公共约束
4. 求$n/2$对约束的交点横坐标的中位数x_m
5. 如果对应优化解，则输出x_m,y_m，算法结束
6. 如果由x_m知问题无解，则算法结束
7. 根据最优解在x_m的左侧还是右侧，剪除每对约束中的一个约束 共剪除$n/4$个约束得到$A[1:3n/4]$, B[1:3n/4], n'
8. TwoLinear($A[1:3n/4]$,$B[1:3n/4]$,n');

$T(n)=T(3n/4)+\theta(n)$
$= \theta(n)$

HIT CS&E

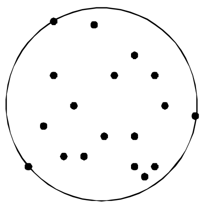
3.10　1圆心问题

HIT CS&E

问题定义

输入:平面上n个点

输出:一个半径最小的圆使其包含所有输入点



HIT CS&E

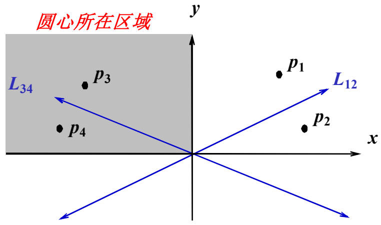
剪枝策略

L_{12}：p_1,p_2的垂直平分线

L_{34}：p_3,p_4的垂直平分线

L_{12},L_{34}交点到$p_1p_2p_3p_4$的距离决定圆心所在区域

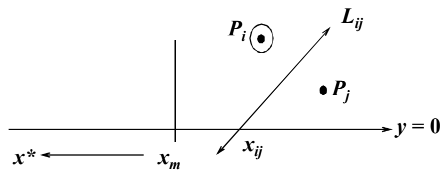
如果p_1到区域的距离小于p_2到区域的距离，p_1可删除



受限1-圆心问题

输入：平面上n个点和一条直线$y=y'$

输出：圆心位于$y=y'$上的半径最小的圆包含所有点



受限1-圆心算法

算法Constraint1Center($P[1:n]$,y')

输入：平面上n个点和一条直线$y=y'$

输出：圆心在$y=y'$上的半径最小的圆包含所有点

1. If $n\leq 2$ Then 用蛮力法求解圆心，算法结束
2. 输入点配对$(p_1,p_2),(p_3,p_4),\ldots,(p_{n-1},p_n)$;如果$n$是奇数，则最后一个点对为$(p_n,p_1)$
3. 计算(p_i,p_j)中垂线与y=y'的交点横坐标$x_{i,i+1}$ (i =1,3,..,n/2)
4. 计算$x_{i,i+1}$ (i =1,3,..,n/2)的中位数x_m
5. 计算距离(x_m,y')最远的输入点(x_j,y_j)。
   /*$x_j<x_m$,则圆心在x_m左侧,即$x^*<x_m$;否则,$x^*>x_m$*/
6. If $x^*<x_m$ Then对$x_{i,i+1}>x_m$的(p_i,p_{i+1})剪除距(x_m,y')较近点
   Else 对$x_{i,i+1}<x_m$的(p_i,p_{i+1})剪除距(x_m,y')较近点
7. 对剩余输入点和直线$y=y'$递归调用算法

算法的复杂度

$T(n)$ = θ(1)

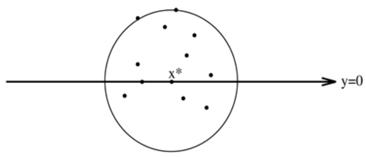
$T(n)$ = $T(3n/4)$ +θ(n)

由此解得

$T(n)$= θ(n)

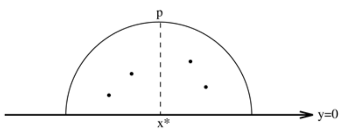
一般情况的处理

- 用受限1圆心算法, 可以计算出直线y=0上的圆心 (x^*,0).
- 而且，用受限1圆心算法还可以
  - 令 (x_s, y_s)表示最优解的圆心.
  - 我们可以判定y_s > 0, y_s < 0 还是 y_s = 0.
  - 类似地，我们可以判定x_s > 0, x_s < 0 还是 x_s = 0



y_s的符号

- 令(x^*,0)是直线y=0上的最小圆圆心
- I是距离(x^*,0)最远的输入点构成的集合
- 情形1: |I|=1，I={p}，则y_s与y_p符号相同



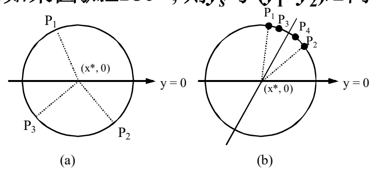
- 情形2: |I|>1

找出I中输入点张成的最小圆弧

圆弧端点记为为$p_1=(x_1,y_1)$,$p_2=(x_2,y_2)$

(a)如果圆弧>180°, 则y_s=0

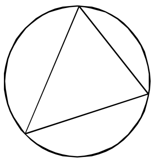
(b)如果圆弧≤180 °, 则y_s与 $(y_1+y_2)/2$同符号



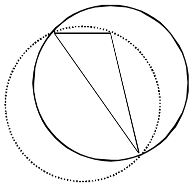
HIT CS&E

最优性判定

- 锐角三角形:
- 钝角三角形:



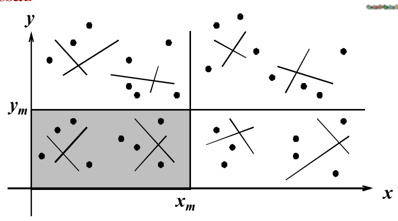
最优圆.



非最优圆.

HIT CS&E

例子



$x_s>x_m, y_s>y_m$，
阴影区域$n/8$个点对，每对可剪除一个点$n/4$
共可剪除n/16个点
其他情况类似

算法

算法OneCenter(S)

输入: 含n个点的平面点集S = {p_1, p_2, …, p_n}

输出: 覆盖S的最小圆圆心.

1. If $|S|\leq 16$ Then 用蛮力法求解得到圆心，算法结束.
2. 将n点配对(p_1, p_2), (p_3, p_4), …,(p_{n-1}, p_n).
   计算(p_{i-1}, p_i)垂直平分线$L_{i/2}$及其斜率$s_{i/2}$, i=2,4, …,n
3. 计算$\{s_k|\ k=1,2,\ldots,n/2\}$ 的中位数s_m
4. 旋转坐标轴使得x-轴与直线$y=s_m x$重合
   $I^+ = \{L_i|\ s_i > 0\}$ $I^- = \{L_i|\ s_i < 0\}$ /* $|I^+|\approx|I^-|\approx n/4$*/
5. 构造直线对(L_i,l_i),$L_i\in I^+$,$l_i\in I^-$， i=1,…,n/4, 无公共直线
   计算L_i和l_i的交点(a_i,b_i), 计算$b_1,\ldots,b_{n/4}$的中位数y^*
6. (x', y^*) ←Constraint1Center(S[1:n],y^*);
7. 如果(x', y^*) 是优化解，返回，算法终止;
8. 否则，记录$y_s<y^*$还是$y>y^*$

9. 计算$a_1,a_2,\ldots,a_{n/4}$的中位数x^*
10. (x', y^*) ←Constraint1Center(S[1:n],x=x^*);
11. 如果(x^*, y') 是优化解，返回，算法终止;
12. 否则，记录$x_s<x^*$还是$x>x^*$
13. 根据四种情况删除S中n/16个点
    情形1： $x_s<x^*$且$y_s<y^*$
    对每个满足$a_i >x^*$ 且$b_i >y^*$的交点(a_i, b_i)，设它是 $L_i\in I^+$ 和$l_i\in I^-$ 的交点而l_i是(p_j,p_k)的中垂线，则从S中删除 p_j和p_k中距离 (x^*, y^*)更近的顶点.
    情形2： $x_s<x^*$且$y_s>y^*$, 类似地处理
    情形3： $x_s>x^*$且$y_s>y^*$, 类似地处理
    情形4： $x_s>x^*$且$y_s<y^*$, 类似地处理
14. 输出OneCenter(S) /*递归调用*/

HIT CS&E

时间复杂性

$T(n) = \theta(1)$ $n<16$

$T(n) = T(15n/16) + \theta(n)$ $n\geq 16$

由此解得

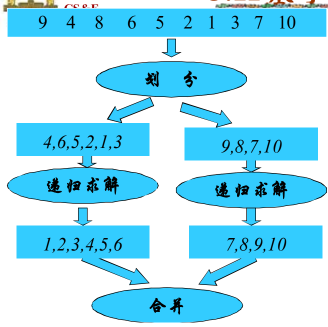
$T(n)= \theta(n)$

HIT CS&E

补充阅读材料

- 算法导论
  - ✓第4章
  - ✓第6-9章

3.11基于分治思想的排序算法



划分的策略

1. 选择一个位置将数组 划分成两个部分mergesort
2. 选择一个划分标准x根据元素与x的大小关系来划分 quicksort

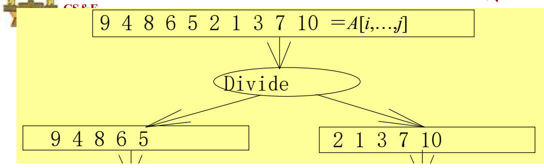
合并策略

不同的划分策略对应不同的合并策略

由于分治思想涉及到递归调用，需要关心子问题的最一般形式

在排序问题中，子问题一般形式就是将$A[i,\ldots,j]$中的元素排序

3.11.1 Merge-sort算法



Divide：

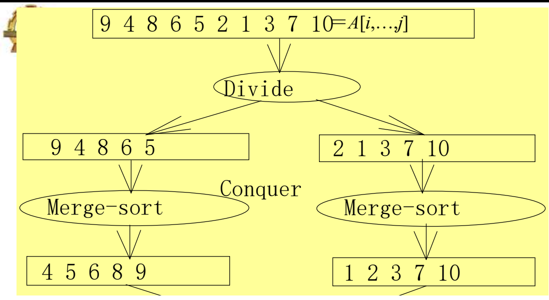
本质上仅需产生划分位置k

第一个子问题是$A[i,\ldots,k]$

第二个子问题是$A[k+1,\ldots,j]$

为使得两个问题的大小大致相当，k可以如下产生

$k=(i+j)/2$



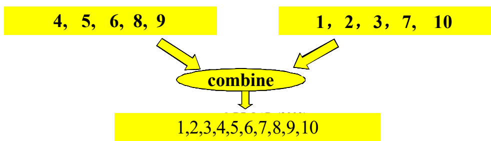
Conquer: 递归求解就是算法的递归调用

Mergesort(A,i,k); //求解第一个子问题

Mergesort(A,k+1,j); //求解第二个子问题

combine: 将两个有序序列合并成一个有序序列

```
1. l←i;   h ←k+1;   t=i                          //设置指针
2. While l≤k & h<j  Do
     IF  A[l] < A[h]  THEN  B[t] ←A[l]; l ←l+1; t ←t+1;
     ELSE B[t] ←A[h]; h ←h+1; t ←t+1;
3. IF  l<k  THEH                                 //第一个子问题有剩余元素
       For  v ←l  To  k  Do
          B[t] ←A[v]; t ←t+1;
4. IF  h<j  THEN                                 //第二个子问题有剩余元素
       For  v ←h  To  j  Do
          B[t] ←A[v]; t ←t+1;
```



Mergesort算法

MergeSort(*A,i,j*)

Input: $A[i,\ldots,j]$

Output: 排序后的$A[i,\ldots,j]$

$T(n)=2T(n/2)+O(n)$

$T(n)=O(n\log n)$

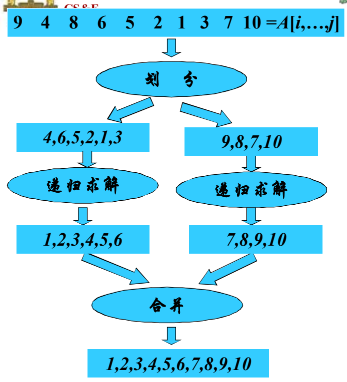
```
1.  k ←(i+j)/2;
2.  MergeSort(A,i,k);
3.  MergeSort(A,k+1,j);
4.  l←i;    h ←k+1;   t=i                        //设置指针
5.  While l≤k & h<j  Do
6.     IF  A[l] < A[h]  THEN  B[t] ←A[l]; l ←l+1; t ←t+1;
7.     ELSE B[t] ←A[h]; h ←h+1; t ←t+1;
8.  IF  l<k  THEH                                 //第一个子问题有剩余元素
9.      For  v ←l  To  k  Do
10.         B[t] ←A[v]; t ←t+1;
11. IF  h<j  THEN                                 //第二个子问题有剩余元素
12.     For  v ←h  To  j  Do
13.         B[t] ← A[v]; t ← t+1;
14. For  v ←i  To  j  Do                          //将归并后的数据复制到A中
15.     A[v] ←B[v];
```

HIT CS&E

3.11.2 Quick Sort

HIT CS&E

Partition sort



基本思想

Divide：

确定一个划分标准x，将数组中小于x的元素放到数组的前面部分，大于x的元素放到数组的后面部分，并返回一个划分k；

Conquer：

递归调用算法将$A[i,\ldots,k]$和$A[k+1,\ldots,j]$求解。

Combine：

无操作

HIT CS&E

PartitionSort算法框架

PartitionSort(A,i,j)

Input: $A[i,\ldots,j]$, x

Output: 排序后的$A[i,\ldots,j]$

1. 选择划分元素x;
2. k=partition(A,i,j,x); //用x完成划分
3. partitionSort(A,i,k); //递归求解子问题
4. partitionSort($A,k+1,j$);

//无需额外的合并操作

HIT CS&E

Divide

9 4 8 6 5 2 1 3 7 10 =$A[i,\ldots,j]$	x=7
9 4 8 6 5 2 1 3 7 10 =$A[i,\ldots,j]$	
3 4 8 6 5 2 1 9 7 10 =$A[i,\ldots,j]$	
3 4 1 6 5 2 8 9 7 10 =$A[i,\ldots,j]$	
3 4 1 6 5 2 8 9 7 10 =$A[i,\ldots,j]$	
3 4 1 6 5 2=$A[i,\ldots,high]$	8 9 7 10=$A[high+1,\ldots,j]$

指针low从低区中找出应放到x之后的第一个元素

指针high从高区中找出应放到x之前的第一个元素

如果确实应该交low和high标记的两个元素的位置，则交换

否则划分位置就是high

HIT CS&E

Divide过程的算法描述

Partition(A,i,j,x)

Input: $A[i,\ldots,j]$, x

Output: 划分位置k使得$A[i,\ldots,k]$中的元素均小于x且$A[k+1,\ldots,j]$中的元素均大于等于x

1. $low \leftarrow i$; $high \leftarrow j$;
2. While($low < high$) Do
3. swap($A[low]$, $A[high]$);
4. While($A[low] < x$) Do
5. $low \leftarrow low+1$;
6. While($A[low] < x$) Do
7. $high \leftarrow high-1$;
8. return($high$)

HIT CS&E

PartitionSort算法

PartitionSort(A,i,j)

Input: $A[i,\ldots,j]$, x

Output: 排序后的$A[i,\ldots,j]$

1. $x \leftarrow A[i]$; //以确定的策略选择x
2. k=partition(A,i,j,x); //用x完成划分
3. partitionSort(A,i,k); //递归求解子问题
4. partitionSort($A,k+1,j$);

Partition(A,i,j,x)

1. $low \leftarrow i$; $high \leftarrow j$;
2. While($low < high$) Do
3. swap($A[low]$, $A[high]$);
4. While($A[low] < x$) Do
5. $low \leftarrow low+1$;
6. While($A[low] < x$) Do
7. $high \leftarrow high-1$;
8. return($high$)

HIT CS&E

时间复杂度分析

- 最好时间复杂度
  - 每次划分都很均匀
  - $T(n)=2T(n/2)+n$
  - $T(1)=1$
  - $T(n)=O(n \log n)$
- 最坏时间复杂度
  - 每次划分均产生1个元素和n-1个元素
  - $T(n)=T(1)+T(n-1)+n$
  - $T(1)=1$
  - $T(n)=O(n^2)$

QuickSort算法

QuickSort(*A,i,j*)

Input: $A[i,\ldots,j]$, x

Output: 排序后的$A[i,\ldots,j]$

```
temp ←rand(i,j);          //产生i，j之间的随机数
x←A[temp];                //以确定的策略选择x
k=partition(A,i,j,x);     //用x完成划分
QuickSort(A,i,k);         //递归求解子问题
QuickSort(A,k+1,j);
```

Partition(*A,i,j,x*)

```
low←i ; high ←j;
While( low< high ) Do
     swap(A[low], A[high]);
     While( A[low] < x ) Do
          low←low+1;
     While( A[low] < x ) Do
          high←high-1;
return(high)
```

算法性能的分析

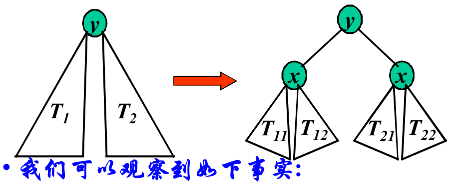
- 基本概念
  - $S_{(i)}$表示S中阶为i的元素
    例如，$S_{(1)}$和$S_{(n)}$分别是最小和最大元素
  - 随机变量X_{ij}定义如下：
    $X_{ij}=1$如果$S_{(i)}$和$S_{(j)}$在运行中被比较，否则为0
  - X_{ij}是$S_{(i)}$和$S_{(j)}$的比较次数
  - 算法的比较次数为 $\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}X_{ij}$
  - 算法的平均复杂性为 $E[\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}X_{ij}]=\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}E[X_{ij}]$

- 计算$E[X_{ij}]$
  - 设p_{ij}为$S_{(i)}$和$S_{(j)}$在运行中比较的概率，则

    $E[X_{ij}]=p_{ij}\times 1+(1-p_{ij})\times 0=p_{ij}$

关键问题成为求解p_{ij}

- 求解P_{ij}
  - 我们可以用树表示算法的计算过程



  - 我们可以观察到如下事实:
    - 一个子树的根必须与其子树的所有节点比较
    - 不同子树中的节点不可能比较
    - 任意两个节点至多比较一次

- 当$S_{(i)}, S_{(i+1)}, \ldots, S_{(j)}$在同一子树时，$S_{(i)}$和$S_{(j)}$才可能比较
- 由随机算法的特点，$S_{(i)}, S_{(i+1)}, \ldots, S_{(j)}$在同一子树的概率为1
- 只有$S_{(i)}$或$S_{(j)}$被选为划分点时，$S_{(i)}$和$S_{(j)}$才可能比较
- $S_{(i)}, S_{(i+1)}, \ldots, S_{(j)}$等可能地被选为划分点，所以$S_{(i)}$和$S_{(j)}$
  进行比较的概率是：$2/(j-i+1)$，即

$$p_{ij}=2/(j-i+1)$$

- 现在我们有

$$\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}E[X_{ij}]=\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}p_{ij}=\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}\frac{2}{j-i+1}$$

$$\leq\sum_{i=1}^{n}\sum_{k=1}^{n-i+1}\frac{2}{k}\leq 2\sum_{i=1}^{n}\sum_{k=1}^{n}\frac{1}{k}=2nH_n=O(n\log n)$$

定理. 随机排序算法的期望时间复杂性为O($n$log$n$)

HIT CS&E

3.11.3 堆排序

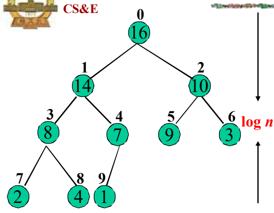
堆

堆排序

堆排序算法的时间复杂度分析

HIT CS&E

堆



•二叉树

•任意节点的值均大(小)于其所有后代

•如果第i号节点缺孩子，则$j(>i)$无孩子

Len(A) 数组大小

HSize 堆大小

Parent(i) $=\lfloor (i-1)/2 \rfloor$

Left(i) $=2i+1$

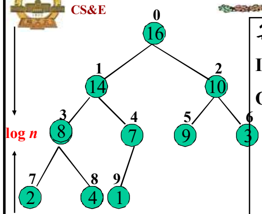
Right(i) $=2i+2$

堆的数组实现

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
16	14	10	8	7	9	3	2	4	1

HIT CS&E

堆性质的维护



问题

● 在堆节点i,堆性质不成立

● 如何调整以维护堆性质

算法 Max_Heapify(A,i)

Input：堆A,位置i,堆性质在i不成立

Output:满足堆性质的堆A

1. $l \leftarrow Left(i)$, $r \leftarrow Right(i)$;
2. if $l \le HSize(A)$ && $A[l]>A[i]$ then
   $max \leftarrow l$;
   else $max \leftarrow i$;
3. if $r \le HSize(A)$ && $A[r]>A[max]$
   $max \leftarrow r$;
4. if $max \ne i$ then
   swap(A,i,max);
   Max_Heapify(A, max);

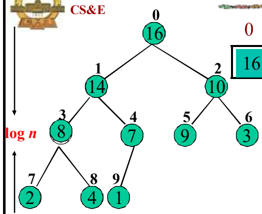
所需比较操作的次数为i到叶子层的最长路径长度的2倍

时间复杂度为$O(\log n)$

HIT CS&E

堆的建立

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
16	14	10	8	7	9	3	2	4	1



算法 Build_max_heap(A)

Input: 数组A

Output: 堆A

1. HSize←Len(A);
2. For $i \leftarrow \lfloor Len(A)/2 \rfloor$-1 to 0
3. Max_Heapify(A,i);

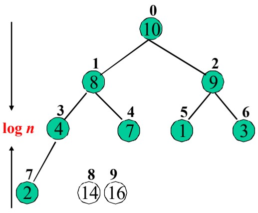
时间复杂性

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

HIT CS&E

堆排序

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9
10	8	9	4	7	1	3	2	14	16



算法 Heap_sort(A)

Input: 数组A

Output: 排序后的A

1. Build_max_heap(A);
2. For $i \leftarrow Len(A)$-1 to 1
3. Swap(A,1,i);
4. HSize=HSize-1;
5. Max_Heapify(A,1);

时间复杂性 $O(n \log n)$

第1步 $O(n)$次比较操作

第2步循环 n-1遍 每遍至多$\log n$次比较操作

HIT CS&E

3.11.3 基于比较操作的排序算法的时间复杂度下界

HIT CS&E

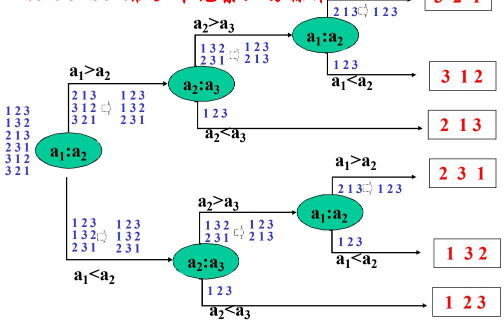
Motivation

- 排序操作是一个基本操作，也是很多应用中面临的公共问题
- 有些算法(MergeSort, HeapSort, QuickSort)的时间复杂度为 $O(n\log n)$，有的算法(InsertionSort, BubbleSort,SelectionSort)的时间复杂度为 $O(n^2)$
- 从渐近的角度讲，$O(n\log n)$ 是不是最优的排序时间？
- 或者说，能否找到基于比较的复杂度为 $O(n)$ 的排序算法？
- 多种尝试的失败，促使人们证明不存在基于比较的复杂度更低的排序算法。

HIT CS&E

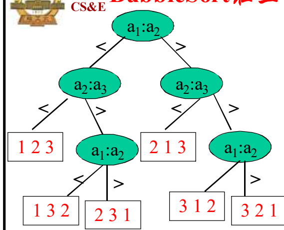
排序算法与决策树

InsertionSort在三个元素上的操作



HIT CS&E

BubbleSort在三个元素上的决策树



① 略去了元素交换操作
② 仅给出了二叉树节点和边

排序算法与二叉决策树

① 内节点：比较操作
② 叶节点：输入数据的大小关系
③ 边：<>分别标记左、右孩子

④ 算法在特定输入上的运行对应从根到叶的一条路径
⑤ 树的深度对应算法的最坏时间复杂度
⑥ 事实上，任意基于比较的排序算法均对应这样一棵决策树

HIT CS&E

寻找 n 个元素的最优排序算法
等价于
寻找 $n!$ 种排列为所有叶节点的最优决策树

关于二叉树，我们知道
① 在叶子数量固定的所有二叉树中，平衡二叉树的深度最小
② 叶子数量为 X 的平衡二叉树的深度为 $\lceil \log X \rceil$

基于比较的排序算法的时间复杂度下界为 $\lceil \log n! \rceil$
注意: $\log n! = \Theta(n \log n)$

HIT CS&E

What lower bound tells us?

- First, it reassures us that widely used sorting algorithms are asymptotically optimal. Thus, one should not needlessly search for an $O(n)$ time algorithms (in the comparison-based class).
- Second, decision tree proof is one of the few non-trivial lower-bound proofs in computer science.
- Finally, knowing a lower bound for sorting also allows us to get lower bounds on other problems. Using a technique called **reduction**, any problem whose solution can indirectly lead to sorting must also have a lower bound of $\Omega(n \log n)$.

HIT CS&E

1. Straightforward application of decision tree method does not always give the best lower bound.
2. [**Closest Pair Problem:**] How many possible answers (or leaves) are there? At most $\binom{n}{2}$. This only gives a lower bound of $\Omega(\log n)$, which is very weak. Using more sophisticated methods, one can show a lower bound of $\Omega(n \log n)$.
3. [**Searching for a key in a sorted array:**] Number of leaves is $n + 1$. Lower bound on the height of the decision tree is $\Omega(\log n)$. Thus, binary search is optimal.

HIT CS&E

3.12 线性时间排序算法

- 基于比较的排序算法的时间复杂度下界为O(*n*log*n*)
- 要突破这一下界——不能再基于比较
- 本节介绍三个线性时间排序算法

HIT CS&E

3.12.1 Counting Sort

- 排序小范围内的整数，线性时间复杂度
- 假设所有输入数据介于0..*k*之间
- 使用辅助数组C[0..k]，C[*i*]是原始输入中小于等于*i* $(0 \le i \le k)$数据的个数
- 由C[]和原始输入，可以确定排序结果
- 当$k = O(n)$时,算法复杂度为$\Theta(n)$.
- Counting sort 是稳定的，它保持相等的关键字值在排序前后的顺序

HIT CS&E

算法CountingSort(*A*,*B*,*k*)

输入： 数组*A*[0:*n*-1], 0≤*A*[*i*]≤*k*

输出： 将A[]中数据排序后存入数组B[]

1. for *i*←0 to *k*
2. C[*i*] ←0;
3. for j←0 to Len(A)-1
4. C[A[j]] ←C[A[j]]+1 //C[*k*]是*A*中k的个数
5. for *i*←1 to *k*
6. C[*i*] ← C[*i*] +C[*i*-1] ; //C[*k*]是*A*中≤k的个数
7. for *j*←Len(A)-1 to 0
8. B[C[A[*j*]]-1] ← A[*j*];
9. C[A[*j*]] ←C[A[*j*]]-1;

时间复杂度O(*n*+*k*)=$O(n)$ if $k=O(n)$

HIT CS&E

例

	0	1	2	3	4	5	6	7	8
A	2	5	3	0	2	3	0	3	4

	0	1	2	3	4	5
C	2	0	2	3	1	1

	0	1	2	3	4	5
C	0	2	2	4	7	8

	0	1	2	3	4	5	6	7	8
B	0	0	2	2	3	3	3	4	5

HIT CS&E

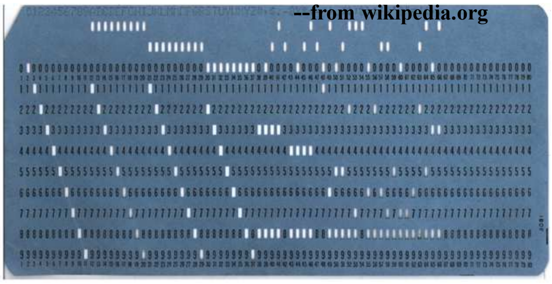
- 为什么不能总用counting sort来完成排序?
  - 因为其复杂性取决于输入元素的范围*k*
- 能用CountSort来排序32位的整数吗？为什么？
  - Answer: no, *k* too large (2^{32} = 4,294,967,296)

HIT CS&E

3.12.2 Radix Sort

Punched card showing character coding

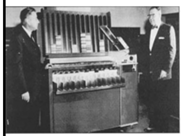
--from wikipedia.org



HIT CS&E

3.12.2 Radix Sort

IBM Card Sorter --from wikipedia.org



HIT CS&E

3.12.2 Radix Sort

- 每个数字均由一些数值位构成
  - 每个数值位的取值均是有限的.
  - 在每个位上均可以用CountingSort排序

329		720		720		329
457		355		329		355
657		436		436		436
839	→	457	→	839	→	457
436		657		355		657
720		329		457		720
355		839		657		839

- 直观上，我们可以先排序最高位，再排序次最高位…
  - Problem:最高位排序后，必须将输入数据依据最高位的取值分组，每组内再按次最高位排序….，分组太多，太难伺候….
- 关键思想:先排序低位

排序高位时，须保持低位的序

RadixSort(A, d)
  for i=1 to d
  StableSort(A) on digit i

329		720		720		329
457		355		329		355
657		436		436		436
839	→	457	→	839	→	457
436		657		355		657
720		329		457		720
355		839		657		839

HIT CS&E

Radix Sort的正确性

- 对d（stableSort执行遍数）做归纳法:
  - d=1时，算法显然正确
  - 假设$d<i$时算法能给出正确的排序
  - 往证$d=i$时，算法能给出正确的排序
    - 如果两个数的第 i位不同,则第i位上大小关系即为这两个数的大小关系(低位的大小无关)
    - 如果两个数的第 i位相同,则这两个数的低位数字已经按大小排序了。由于排序第i位时使用了稳定排序，故排序第i位后这两个数的先后次序即其低位的大小顺序

HIT CS&E

Radix Sort的时间复杂性

- CountingSort在排序 n个界于1..k之间的元素.
  - 时间开销为:$O(n + k)$
- 对于d位的n个数（每个位介于1…k之间）
  - RadixSort排序每个位即调用一次CountingSort，其时间开销为$O(n+k)$
  - 因此总时间开销为 $O(dn+dk)$
- 若 d 是常数且 $k=O(n)$, 时间复杂度为$O(n)$

HIT CS&E

用 Radix Sort排序大整数

- Problem: 排序 1000,000个 64-位二进制整数
  - Use 8-bit radix.
  - Each counting sort on 8-bit numbers ranges from 1 to 128.
  - Can be sorted in 64/8=8 passes by counting sort.
  - $O(8\ (n + 2^8))$.

HIT CS&E

- 一般而言,基于CountingSort的基数排序
  - 快
  - 渐进快 (i.e., $O(n)$)
  - 易于编码实现
  - 一个不错的选择
- 能用基数排序来排序浮点数?

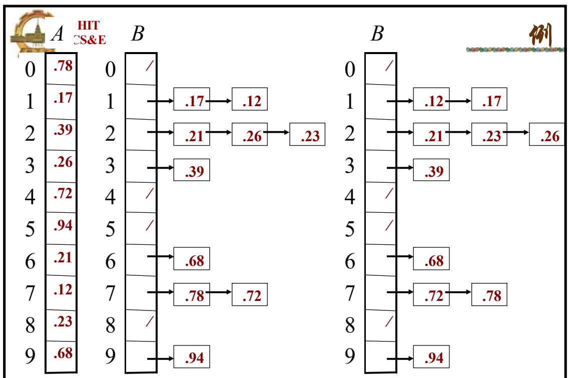
HIT CS&E

3.12.3 Bucket Sort

- 基本思想
  - 假设所有输入值均匀等可能地取自[0,1);
  - 初始化n个空桶，编号介于0到n-1之间;
  - 扫描输入，将数值$A[i]$放入编号为$\lfloor nA[i] \rfloor$的桶中;
  - 将各个桶内的数据各自排序
  - 依编号递增顺序输出各个桶内的数据
- 需要一系列桶,需要排序的值变换为桶的索引
  - 不需要比较操作

HIT CS&E

例



直观上，只要每个桶的数据不多，总时间可以是线性

HIT CS&E

Bucket Sort算法

算法BucketSort(A)
Input: 数组$A[0:n-1]$, $0 \le A[i] < 1$
Output: 排序后的数组A

1. for $j \leftarrow 0$ to m-1 do // 初始化m个桶
2. $B[j] \leftarrow$ NULL;
3. for $i \leftarrow 0$ to n-1 do
4. 将元素$A[i]$插入桶$B[\lfloor nA[i] \rfloor]$中 //链表维
5. for $i \leftarrow 0$ to n-1 do
6. 用InsertionSort排序桶$B[i]$内的数据
7. 依编号递增顺序将各个桶内的数据回填到A中

HIT CS&E

时间复杂度分析

InsertionSort的时间复杂度为$O(n^2)$
$T(n)=\Theta(n)+\sum_{i=0,\ldots,n-1} O(n_i^2)$
n_i是落入$B[i]$中的数据的个数

对于含有n个数据的输入
- 具体的实例不一样，n_i的取值就不一样
- 如果将输入看成随机的，则n_i也是随机的
- $T(n)$也是随机的

由数学期望的线性性质和函数阶的性质得到

$E[T(n)]=\Theta(n)+\sum_{i=0,\ldots,n-1} O(E[n_i^2])$

–下面证明$E[n_i^2]=2-1/n$,从而$E[T(n)]=\Theta(n)$

对于任意的i

令 $X_{ij}=1$ 如果算法运行时，$A[j]$落入$B[i]$

$X_{ij}=0$ 如果算法运行时，$A[j]$未落入$B[i]$

显然，由于$A[j]$均匀取值于[0,1),X_{ij}是随机变量

由桶的划分方式，知道 $P_r(X_{ij}=1) = 1/n$ $P_r(X_{ij}=0) = 1-1/n$

$E(X^2_{ij})=1/n$ $E(X_{ij}X_{ik})=1/n^2$ $(j \ne k)$

$$E(n_i^2) = E[(\sum_{j=0}^{n-1} X_{ij})^2]$$

$$= \sum_{j=0}^{n-1} E(X_{ij}^2) + \sum_{j=0}^{n-1} \sum_{\substack{0 \le k \le n-1 \\ k \ne j}} E(X_{ij} X_{ik})$$

$$= 1 + \frac{n-1}{n} = 2 - \frac{1}{n}$$

作业

1.实现本章介绍的所有排序算法，通过实验比较其性能

2.实现元素选择算法，通过实验验证其时间复杂性是线性的