### Estrutura de Dados

Paulo Torrens

paulotorrens@gnu.org

Departamento de Ciência da Computação Centro de Ciências e Tecnológias Universidade do Estado de Santa Catarina

2020/1



- Variáveis dentro de um programa são classificadas pelo seu tipo: inteiros, caracteres, strings...
- Frequentemente em programas há a necessidade de se salvar coleções (do inglês, containers) de dados em uma única variável (e.g., um vetor de inteiros, uma lista de usuários, etc)
- Muitas vezes, essas coleções precisam ser feitas de forma dinâmica dentro de um sistema
  - Não se sabe quantos objetos existirão dentro da coleção em tempo de compilação, ou o número de objetos será alterado durante a execução do programa
  - Precisamos da capacidade de adicionar e remover objetos dessa coleção
  - Em linguagens como C, tais coleções podem ser representados na forma de **tipos de dados abstratos**



- Variáveis dentro de um programa são classificadas pelo seu tipo: inteiros, caracteres, strings...
- Frequentemente em programas há a necessidade de se salvar coleções (do inglês, containers) de dados em uma única variável (e.g., um vetor de inteiros, uma lista de usuários, etc)
- Muitas vezes, essas coleções precisam ser feitas de forma dinâmica dentro de um sistema
  - Não se sabe quantos objetos existirão dentro da coleção em tempo de compilação, ou o número de objetos será alterado durante a execução do programa
  - Precisamos da capacidade de adicionar e remover objetos dessa coleção
  - Em linguagens como C, tais coleções podem ser representados na forma de **tipos de dados abstratos**



- Variáveis dentro de um programa são classificadas pelo seu tipo: inteiros, caracteres, strings...
- Frequentemente em programas há a necessidade de se salvar coleções (do inglês, containers) de dados em uma única variável (e.g., um vetor de inteiros, uma lista de usuários, etc)
- Muitas vezes, essas coleções precisam ser feitas de forma dinâmica dentro de um sistema
  - Não se sabe quantos objetos existirão dentro da coleção em tempo de compilação, ou o número de objetos será alterado durante a execução do programa
  - Precisamos da capacidade de adicionar e remover objetos dessa coleção
  - Em linguagens como C, tais coleções podem ser representados na forma de tipos de dados abstratos



- Variáveis dentro de um programa são classificadas pelo seu tipo: inteiros, caracteres, strings...
- Frequentemente em programas há a necessidade de se salvar coleções (do inglês, containers) de dados em uma única variável (e.g., um vetor de inteiros, uma lista de usuários, etc)
- Muitas vezes, essas coleções precisam ser feitas de forma dinâmica dentro de um sistema
  - Não se sabe quantos objetos existirão dentro da coleção em tempo de compilação, ou o número de objetos será alterado durante a execução do programa
  - Precisamos da capacidade de adicionar e remover objetos dessa coleção
  - Em linguagens como C, tais coleções podem ser representados na forma de tipos de dados abstratos



- Variáveis dentro de um programa são classificadas pelo seu tipo: inteiros, caracteres, strings...
- Frequentemente em programas há a necessidade de se salvar coleções (do inglês, containers) de dados em uma única variável (e.g., um vetor de inteiros, uma lista de usuários, etc)
- Muitas vezes, essas coleções precisam ser feitas de forma dinâmica dentro de um sistema
  - Não se sabe quantos objetos existirão dentro da coleção em tempo de compilação, ou o número de objetos será alterado durante a execução do programa
  - Precisamos da capacidade de adicionar e remover objetos dessa coleção
  - Em linguagens como C, tais coleções podem ser representados na forma de tipos de dados abstratos



- Variáveis dentro de um programa são classificadas pelo seu tipo: inteiros, caracteres, strings...
- Frequentemente em programas há a necessidade de se salvar coleções (do inglês, containers) de dados em uma única variável (e.g., um vetor de inteiros, uma lista de usuários, etc)
- Muitas vezes, essas coleções precisam ser feitas de forma dinâmica dentro de um sistema
  - Não se sabe quantos objetos existirão dentro da coleção em tempo de compilação, ou o número de objetos será alterado durante a execução do programa
  - Precisamos da capacidade de adicionar e remover objetos dessa coleção
  - Em linguagens como C, tais coleções podem ser representados na forma de tipos de dados abstratos



- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados FIFO (do inglês, first-in, first-out)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos desenfileirar um objeto (dequeue), removendo o item no início da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos **desempilhar** um objeto (*pop*), removendo o item do **tipo** da pilha



- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados **FIFO** (do inglês, *first-in, first-out*)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos desenfileirar um objeto (dequeue), removendo o item no início da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos **desempilhar** um objeto (*pop*), removendo o item do **tipo** da pilha



2020/1 Estrutura de Dados

- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados **FIFO** (do inglês, *first-in, first-out*)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos desenfileirar um objeto (dequeue), removendo o item no início da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos desempilhar um objeto (pop), removendo o item do tipo da pilha



2020/1 Estrutura de Dados

- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados **FIFO** (do inglês, *first-in, first-out*)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos **desenfileirar** um objeto (*dequeue*), removendo o item no **início** da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos **desempilhar** um objeto (*pop*), removendo o item do **tipo** da pilha



2020/1 Estrutura de Dados

- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados **FIFO** (do inglês, *first-in, first-out*)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos **desenfileirar** um objeto (*dequeue*), removendo o item no **início** da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos **desempilhar** um objeto (*pop*), removendo o item do **tipo** da pilha



2020/1 Estrutura de Dados

- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados **FIFO** (do inglês, *first-in, first-out*)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos desenfileirar um objeto (dequeue), removendo o item no início da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos desempilhar um objeto (pop), removendo o item do tipo da pilha



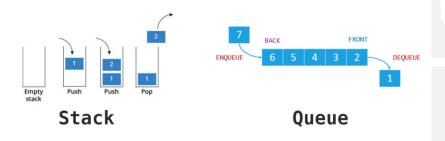
2020/1 Estrutura de Dados

- Dentre as coleções clássica estudadas, podemos citas as filas e as pilhas
- Uma fila representa uma estrutura de dados **FIFO** (do inglês, *first-in, first-out*)
  - Podemos enfileirar um objeto (enqueue), o adicionando no fim da fila
  - E podemos desenfileirar um objeto (dequeue), removendo o item no início da fila
- Uma pilha representa uma estrutura de dados LIFO (do inglês, last-in, first-out)
  - Podemos empilhar um objeto (push), o adicionando no topo da pilha
  - E podemos desempilhar um objeto (pop), removendo o item do tipo da pilha



2020/1 Estrutura de Dados

# Data Structure Basics





- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o próximo elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeca
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos mover em ambas as direcões
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, e teremos uma lista duplamente encadeada



- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o **próximo** elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeça
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos mover em ambas as direcões
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, e teremos uma lista duplamente encadeada



- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o próximo elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeca
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos moyer em ambas as direcões
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, e teremos uma lista duplamente encadeada



- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o próximo elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeça
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos moyer em ambas as direcões
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, e teremos uma lista duplamente encadeada



- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o próximo elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeca
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos moyer em ambas as direcões
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, e teremos uma lista duplamente encadeada

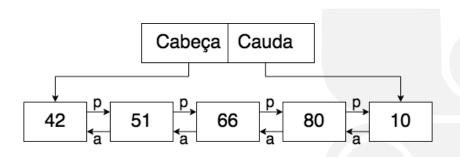


- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o **próximo** elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeca
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos mover em ambas as direções
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, teremos uma lista duplamente encadeada



- Uma das formas de se implementar filas e pilhas é através de listas linkadas
  - Porém, como as estruturas são abstratas, não é a única forma: por exemplo, vetores dinâmicos e listas circulares podem ser utilizados
- A ideia de uma lista linkada é representar os dados como uma corrente através de elos, pequenas estruturas contendo um valor que pertence à coleção
  - Elos salvam uma referência para o **próximo** elo da corrente
  - Além disso, a estrutura se lembra quem é seu primeiro elo, chamado de cabeca
  - Caso cada elo também se lembre do elo anterior, podemos nos mover em ambas as direções
  - Nesse caso, a lista também deverá se lembrar de sua cauda, e teremos uma lista duplamente encadeada







- Vetores são áreas contínuas de memória, cujo principal objetivo é o acesso randômico: itens podem ser verificados em qualquer posição de forma rápida
- Entretanto, o tamanho de vetores é fixo: não podemos adicionar, arbitrariamente, mais elementos
- Um vetor dinâmico é uma estrutura de dados abstrata definida a fim de se gerenciar um vetor internamente, podendo redimensioná-lo caso necessário
  - Para tal, um vetor dinâmico deve lembrar do endereço do vetor interno, do seu tamanho, e sua capacidade
- Além da vantagem de acesso randômico, é possível para um vetor dinâmico fornecer ao usuário do código o endereço para o armazenamento interno
  - Entretanto, remover itens de um vetor, exceto que na última posição, é muito custoso!



- Vetores são áreas contínuas de memória, cujo principal objetivo é o acesso randômico: itens podem ser verificados em qualquer posição de forma rápida
- Entretanto, o tamanho de vetores é fixo: não podemos adicionar, arbitrariamente, mais elementos
- Um vetor dinâmico é uma estrutura de dados abstrata definida a fim de se gerenciar um vetor internamente, podendo redimensioná-lo caso necessário
  - Para tal, um vetor dinâmico deve lembrar do endereço do vetor interno, do seu tamanho, e sua capacidade
- Além da vantagem de acesso randômico, é possível para um vetor dinâmico fornecer ao usuário do código o endereço para o armazenamento interno
  - Entretanto, remover itens de um vetor, exceto que na última posição, é muito custoso!



- Vetores são áreas contínuas de memória, cujo principal objetivo é o acesso randômico: itens podem ser verificados em qualquer posição de forma rápida
- Entretanto, o tamanho de vetores é fixo: não podemos adicionar, arbitrariamente, mais elementos
- Um vetor dinâmico é uma estrutura de dados abstrata definida a fim de se gerenciar um vetor internamente, podendo redimensioná-lo caso necessário
  - Para tal, um vetor dinâmico deve lembrar do endereço do vetor interno, do seu tamanho, e sua capacidade
- Além da vantagem de acesso randômico, é possível para um vetor dinâmico fornecer ao usuário do código o endereço para o armazenamento interno
  - Entretanto, remover itens de um vetor, exceto que na última posição, é muito custoso!



- Vetores são áreas contínuas de memória, cujo principal objetivo é o acesso randômico: itens podem ser verificados em qualquer posição de forma rápida
- Entretanto, o tamanho de vetores é fixo: não podemos adicionar, arbitrariamente, mais elementos
- Um vetor dinâmico é uma estrutura de dados abstrata definida a fim de se gerenciar um vetor internamente, podendo redimensioná-lo caso necessário
  - Para tal, um vetor dinâmico deve lembrar do endereço do vetor interno, do seu tamanho, e sua capacidade
- Além da vantagem de acesso randômico, é possível para um vetor dinâmico fornecer ao usuário do código o endereço para o armazenamento interno
  - Entretanto, remover itens de um vetor, exceto que na última posição, é muito custoso!



- Vetores são áreas contínuas de memória, cujo principal objetivo é o acesso randômico: itens podem ser verificados em qualquer posição de forma rápida
- Entretanto, o tamanho de vetores é fixo: não podemos adicionar, arbitrariamente, mais elementos
- Um vetor dinâmico é uma estrutura de dados abstrata definida a fim de se gerenciar um vetor internamente, podendo redimensioná-lo caso necessário
  - Para tal, um vetor dinâmico deve lembrar do endereço do vetor interno, do seu tamanho, e sua capacidade
- Além da vantagem de acesso randômico, é possível para um vetor dinâmico fornecer ao usuário do código o endereço para o armazenamento interno
  - Entretanto, remover itens de um vetor, exceto que na última posicão, é muito custoso!



- Vetores são áreas contínuas de memória, cujo principal objetivo é o acesso randômico: itens podem ser verificados em qualquer posição de forma rápida
- Entretanto, o tamanho de vetores é fixo: não podemos adicionar, arbitrariamente, mais elementos
- Um vetor dinâmico é uma estrutura de dados abstrata definida a fim de se gerenciar um vetor internamente, podendo redimensioná-lo caso necessário
  - Para tal, um vetor dinâmico deve lembrar do endereço do vetor interno, do seu tamanho, e sua capacidade
- Além da vantagem de acesso randômico, é possível para um vetor dinâmico fornecer ao usuário do código o endereço para o armazenamento interno
  - Entretanto, **remover itens** de um vetor, exceto que na última posição, é **muito custoso**!



- Também chamados de listas circulares, possuem uma implementação similar à de vetores dinâmicos
- A ideia é que, além de salvar o seu tamanho (quantidade de itens), seja lembrada a posição inicial
- O vetor interno deve ser imaginado como um círculo: após passarmos da posição final, voltamos à inicial
- Graças a isso, podemos salvar itens no começo e no final do buffer, similar a uma lista duplamente linkada
- Caso a posição inicial e final sejam iguais, sabemos que o buffer está vazio



- Também chamados de listas circulares, possuem uma implementação similar à de vetores dinâmicos
- A ideia é que, além de salvar o seu tamanho (quantidade de itens), seja lembrada a **posição inicial**
- O vetor interno deve ser imaginado como um círculo: após passarmos da posição final, voltamos à inicial
- Graças a isso, podemos salvar itens no começo e no final do buffer, similar a uma lista duplamente linkada
- Caso a posição inicial e final sejam iguais, sabemos que o buffer está vazio



- Também chamados de listas circulares, possuem uma implementação similar à de vetores dinâmicos
- A ideia é que, além de salvar o seu tamanho (quantidade de itens), seja lembrada a **posição inicial**
- O vetor interno deve ser imaginado como um círculo: após passarmos da posição final, voltamos à inicial
- Graças a isso, podemos salvar itens no começo e no final do buffer, similar a uma lista duplamente linkada
- Caso a posição inicial e final sejam iguais, sabemos que o buffer está vazio

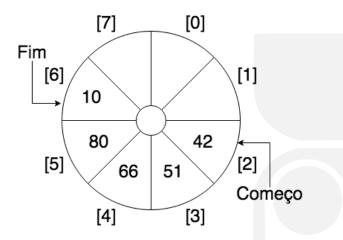


- Também chamados de listas circulares, possuem uma implementação similar à de vetores dinâmicos
- A ideia é que, além de salvar o seu tamanho (quantidade de itens), seja lembrada a **posição inicial**
- O vetor interno deve ser imaginado como um círculo: após passarmos da posição final, voltamos à inicial
- Graças a isso, podemos salvar itens no começo e no final do buffer, similar a uma lista duplamente linkada
- Caso a posição inicial e final sejam iguais, sabemos que o buffer está vazio



- Também chamados de listas circulares, possuem uma implementação similar à de vetores dinâmicos
- A ideia é que, além de salvar o seu tamanho (quantidade de itens), seja lembrada a **posição inicial**
- O vetor interno deve ser imaginado como um círculo: após passarmos da posição final, voltamos à inicial
- Graças a isso, podemos salvar itens no começo e no final do buffer, similar a uma lista duplamente linkada
- Caso a posição inicial e final sejam iguais, sabemos que o buffer está vazio







# Algoritmos de ordenação

- Muitas vezes, durante a execução de um programa, temos a necessidade de verificar se um elemento está presente dentro de uma coleção (pilha, fila, vetor, etc)
- O algoritmo "óbvio": percorra todos os elementos da coleção, e, um por um, verifique se ele é o elemento desejado
- Claramente, quanto mais elementos existirem na coleção, mais demorada será a busca ingênua no pior caso
- Caso a coleção esteja ordenada, temos uma alternativa: a busca binária; ao verificar o elemento no meio da coleção, sabemos que tudo à esquerda será menor, e à direita será maior
- Podemos repetir essa busca, sucessivamente diminuindo a quantidade de candidatos pela metade, até encontrarmos o elemento desejado, ou concluirmos que ele não está presente na coleção



2020/1 Estrutura de Dados 10 / 22

- Muitas vezes, durante a execução de um programa, temos a necessidade de verificar se um elemento está presente dentro de uma coleção (pilha, fila, vetor, etc)
- O algoritmo "óbvio": percorra todos os elementos da coleção, e, um por um, verifique se ele é o elemento desejado
- Claramente, quanto mais elementos existirem na coleção, mais demorada será a busca ingênua no pior caso
- Caso a coleção esteja ordenada, temos uma alternativa: a busca binária; ao verificar o elemento no meio da coleção, sabemos que tudo à esquerda será menor, e à direita será maior
- Podemos repetir essa busca, sucessivamente diminuindo a quantidade de candidatos pela metade, até encontrarmos o elemento desejado, ou concluirmos que ele não está presente na coleção



- Muitas vezes, durante a execução de um programa, temos a necessidade de verificar se um elemento está presente dentro de uma coleção (pilha, fila, vetor, etc)
- O algoritmo "óbvio": percorra todos os elementos da coleção, e, um por um, verifique se ele é o elemento desejado
- Claramente, quanto mais elementos existirem na coleção, mais demorada será a busca ingênua no pior caso
- Caso a coleção esteja ordenada, temos uma alternativa: a busca binária; ao verificar o elemento no meio da coleção, sabemos que tudo à esquerda será menor, e à direita será maior
- Podemos repetir essa busca, sucessivamente diminuindo a quantidade de candidatos pela metade, até encontrarmos o elemento desejado, ou concluirmos que ele não está presente na coleção



- Muitas vezes, durante a execução de um programa, temos a necessidade de verificar se um elemento está presente dentro de uma coleção (pilha, fila, vetor, etc)
- O algoritmo "óbvio": percorra todos os elementos da coleção, e, um por um, verifique se ele é o elemento desejado
- Claramente, quanto mais elementos existirem na coleção, mais demorada será a busca ingênua no pior caso
- Caso a coleção esteja ordenada, temos uma alternativa: a busca binária; ao verificar o elemento no meio da coleção, sabemos que tudo à esquerda será menor, e à direita será maior
- Podemos repetir essa busca, sucessivamente diminuindo a quantidade de candidatos pela metade, até encontrarmos o elemento desejado, ou concluirmos que ele não está presente na coleção



- Muitas vezes, durante a execução de um programa, temos a necessidade de verificar se um elemento está presente dentro de uma coleção (pilha, fila, vetor, etc)
- O algoritmo "óbvio": percorra todos os elementos da coleção, e, um por um, verifique se ele é o elemento desejado
- Claramente, quanto mais elementos existirem na coleção, mais demorada será a busca ingênua no pior caso
- Caso a coleção esteja ordenada, temos uma alternativa: a busca binária; ao verificar o elemento no meio da coleção, sabemos que tudo à esquerda será menor, e à direita será maior
- Podemos repetir essa busca, sucessivamente diminuindo a quantidade de candidatos pela metade, até encontrarmos o elemento desejado, ou concluirmos que ele não está presente na coleção



- Diversos algoritmos de ordenação existem, com propriedades como tempo de execução variadas
- Para simplificar a apresentação, vamos assumir que a coleção que queremos ordenar possui acesso randômico (e.g., vetor)
- Exemplo trivial: bubble sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

ENQUANTO n > 2:
    PARA i DE O ATÉ n:
    SE v[i] > v[i + 1]:
        TROQUE v[i] E v[i + 1]
    DIMINUA n
```

 "Borbulhamos" os itens, movendo os maiores para as posições mais à direita, repetindo conforme necessário



- Diversos algoritmos de ordenação existem, com propriedades como tempo de execução variadas
- Para simplificar a apresentação, vamos assumir que a coleção que queremos ordenar possui acesso randômico (e.g., vetor)
- Exemplo trivial: bubble sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

ENQUANTO n > 2:
    PARA i DE O ATÉ n:
    SE v[i] > v[i + 1]:
        TROQUE v[i] E v[i + 1]
    DIMINUA n
```

 "Borbulhamos" os itens, movendo os maiores para as posições mais à direita, repetindo conforme necessário



- Diversos algoritmos de ordenação existem, com propriedades como tempo de execução variadas
- Para simplificar a apresentação, vamos assumir que a coleção que queremos ordenar possui acesso randômico (e.g., vetor)
- Exemplo trivial: bubble sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

ENQUANTO n > 2:

PARA i DE O ATÉ n:

SE v[i] > v[i + 1]:

TROQUE v[i] E v[i + 1]

DIMINUA n
```

• "Borbulhamos" os itens, movendo os maiores para as posições mais à direita, repetindo conforme necessário



- Diversos algoritmos de ordenação existem, com propriedades como tempo de execução variadas
- Para simplificar a apresentação, vamos assumir que a coleção que queremos ordenar possui acesso randômico (e.g., vetor)
- Exemplo trivial: bubble sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

ENQUANTO n > 2:

PARA i DE O ATÉ n:

SE v[i] > v[i + 1]:

TROQUE v[i] E v[i + 1]

DIMINUA n
```

• "Borbulhamos" os itens, movendo os maiores para as posições mais à direita, repetindo conforme necessário



• Algoritmo: selection sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

PARA i DE O ATÉ n:

min ← i

PARA j DE i + 1 ATÉ n:

SE v[j] < v[min]:

min ← j

SE min ≠ i:

TROQUE v[i] E v[min]
```

• Algoritmo: insertion sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

PARA i DE 1 ATÉ n:
    j ← i
    ENQUANTO j > 0 E v[j - 1] > v[j]:
    TROQUE v[j] E v[j - 1]
    DIMINUA j
```

• Algoritmo: selection sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

PARA i DE O ATÉ n:
    min ← i

PARA j DE i + 1 ATÉ n:
    SE v[j] < v[min]:
        min ← j

SE min ≠ i:
    TROQUE v[i] E v[min]
```

• Algoritmo: insertion sort

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

PARA i DE 1 ATÉ n:
    j ← i
    ENQUANTO j > 0 E v[j - 1] > v[j]:
    TROQUE v[j] E v[j - 1]
    DIMINUA j
```

- É possível quantificar o custo de um algoritmo em relação ao tamanho de sua entrada, o que chamamos de complexidade
- No caso de algoritmos de ordenação, o tamanho da entrada, n, é exatamente a quantidade de itens em uma coleção
- Além de ser uma valiosa informação do ponto de vista teórico, a complexidade de um algoritmo pode nos ajudar a escolher a melhor alternativa para solucionar um problema
- Podemos avaliar a complexidade de tempo, isto é, quanto tempo a execução do algoritmo leva, e a complexidade de espaço, quanta memória ele usa
- Medimos a complexidade em proporção à entrada, e não por valores absolutos, pois tais iriam depender do compilador, sistema operacional, processador, cache, etc



- É possível quantificar o custo de um algoritmo em relação ao tamanho de sua entrada, o que chamamos de complexidade
- No caso de algoritmos de ordenação, o tamanho da entrada, *n*, é exatamente a quantidade de itens em uma coleção
- Além de ser uma valiosa informação do ponto de vista teórico, a complexidade de um algoritmo pode nos ajudar a escolher a melhor alternativa para solucionar um problema
- Podemos avaliar a complexidade de tempo, isto é, quanto tempo a execução do algoritmo leva, e a complexidade de espaço, quanta memória ele usa
- Medimos a complexidade em proporção à entrada, e não por valores absolutos, pois tais iriam depender do compilador, sistema operacional, processador, cache, etc



- É possível quantificar o custo de um algoritmo em relação ao tamanho de sua entrada, o que chamamos de complexidade
- No caso de algoritmos de ordenação, o tamanho da entrada, *n*, é exatamente a quantidade de itens em uma coleção
- Além de ser uma valiosa informação do ponto de vista teórico, a complexidade de um algoritmo pode nos ajudar a escolher a melhor alternativa para solucionar um problema
- Podemos avaliar a complexidade de tempo, isto é, quanto tempo a execução do algoritmo leva, e a complexidade de espaço, quanta memória ele usa
- Medimos a complexidade em proporção à entrada, e não por valores absolutos, pois tais iriam depender do compilador, sistema operacional, processador, cache, etc



- É possível quantificar o custo de um algoritmo em relação ao tamanho de sua entrada, o que chamamos de complexidade
- No caso de algoritmos de ordenação, o tamanho da entrada, n, é exatamente a quantidade de itens em uma coleção
- Além de ser uma valiosa informação do ponto de vista teórico, a complexidade de um algoritmo pode nos ajudar a escolher a melhor alternativa para solucionar um problema
- Podemos avaliar a complexidade de tempo, isto é, quanto tempo a execução do algoritmo leva, e a complexidade de espaço, quanta memória ele usa
- Medimos a complexidade em proporção à entrada, e não por valores absolutos, pois tais iriam depender do compilador, sistema operacional, processador, cache, etc



- É possível quantificar o custo de um algoritmo em relação ao tamanho de sua entrada, o que chamamos de complexidade
- No caso de algoritmos de ordenação, o tamanho da entrada, n, é exatamente a quantidade de itens em uma coleção
- Além de ser uma valiosa informação do ponto de vista teórico, a complexidade de um algoritmo pode nos ajudar a escolher a melhor alternativa para solucionar um problema
- Podemos avaliar a complexidade de tempo, isto é, quanto tempo a execução do algoritmo leva, e a complexidade de espaço, quanta memória ele usa
- Medimos a complexidade em proporção à entrada, e não por valores absolutos, pois tais iriam depender do compilador, sistema operacional, processador, cache, etc



- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade constante, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso



- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade constante, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso



- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade constante, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso



2020/1 Estrutura de Dados

- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade **constante**, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso



2020/1 Estrutura de Dados

- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade constante, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso



2020/1 Estrutura de Dados

- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade constante, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso

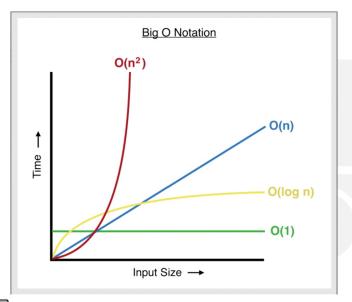


2020/1 Estrutura de Dados

- Para definirmos um custo, imaginamos a execução do algoritmo em um computador idealizado
- Normalmente, utilizamos a notação big O, que representa o pior caso de execução de um algoritmo
  - O(1): complexidade constante, isto é, não depende do tamanho da entrada
  - O(log n): complexidade logarítmica, proporcional a um logaritmo do tamanho da entrada
  - O(n): complexidade linear, diretamente proporcional ao tamanho da entrada
  - O(n²): complexidade quadrática, proporcional ao quadrado do tamanho da entrada
- Utilizamos também o big  $\Omega$  para representar o melhor caso



2020/1 Estrutura de Dados





- Uma estrutura com propriedades úteis é o chamado monte binário (do inglês, binary heap), que nos permite rapidamente encontrar o maior (ou menor) elemento
- Visualizamos um buffer como uma árvore, com duas propriedades:
  - Propriedade de formato: a estrutura forma uma árvore completa, onde todos os galhos (exceto o último nível) tem a mesma altura, e os maiores galhos sempre estão à esquerda
  - Propriedade de heap: nós na árvore sempre possuem um valor maior (ou menor) que seus filhos e descendentes
- Contamos a posição do vetor na nossa "árvore" de cima pra baixo, da esquerda para a direita
- Dado um buffer com a propriedade de heap, é possível ordená-lo utilizando o algoritmo heapsort



- Uma estrutura com propriedades úteis é o chamado monte binário (do inglês, binary heap), que nos permite rapidamente encontrar o maior (ou menor) elemento
- Visualizamos um *buffer* como uma **árvore**, com duas propriedades:
  - Propriedade de formato: a estrutura forma uma árvore completa, onde todos os galhos (exceto o último nível) tem a mesma altura, e os maiores galhos sempre estão à esquerda
  - Propriedade de heap: nós na árvore sempre possuem um valor maior (ou menor) que seus filhos e descendentes
- Contamos a posição do vetor na nossa "árvore" de cima pra baixo, da esquerda para a direita
- Dado um buffer com a propriedade de heap, é possível ordená-lo utilizando o algoritmo heapsort



- Uma estrutura com propriedades úteis é o chamado monte binário (do inglês, binary heap), que nos permite rapidamente encontrar o maior (ou menor) elemento
- Visualizamos um *buffer* como uma **árvore**, com duas propriedades:
  - Propriedade de formato: a estrutura forma uma árvore completa, onde todos os galhos (exceto o último nível) tem a mesma altura, e os maiores galhos sempre estão à esquerda
  - Propriedade de heap: nós na árvore sempre possuem um valor maior (ou menor) que seus filhos e descendentes
- Contamos a posição do vetor na nossa "árvore" de cima pra baixo, da esquerda para a direita
- Dado um buffer com a propriedade de heap, é possível ordená-lo utilizando o algoritmo heapsort



- Uma estrutura com propriedades úteis é o chamado monte binário (do inglês, binary heap), que nos permite rapidamente encontrar o maior (ou menor) elemento
- Visualizamos um *buffer* como uma **árvore**, com duas propriedades:
  - Propriedade de formato: a estrutura forma uma árvore completa, onde todos os galhos (exceto o último nível) tem a mesma altura, e os maiores galhos sempre estão à esquerda
  - Propriedade de heap: nós na árvore sempre possuem um valor maior (ou menor) que seus filhos e descendentes
- Contamos a posição do vetor na nossa "árvore" de cima pra baixo, da esquerda para a direita
- Dado um buffer com a propriedade de heap, é possível ordená-lo utilizando o algoritmo heapsort

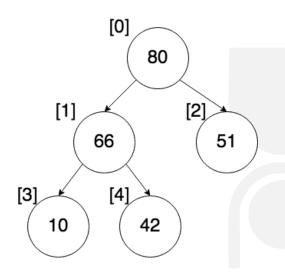


- Uma estrutura com propriedades úteis é o chamado monte binário (do inglês, binary heap), que nos permite rapidamente encontrar o maior (ou menor) elemento
- Visualizamos um *buffer* como uma **árvore**, com duas propriedades:
  - Propriedade de formato: a estrutura forma uma árvore completa, onde todos os galhos (exceto o último nível) tem a mesma altura, e os maiores galhos sempre estão à esquerda
  - Propriedade de heap: nós na árvore sempre possuem um valor maior (ou menor) que seus filhos e descendentes
- Contamos a posição do vetor na nossa "árvore" de cima pra baixo, da esquerda para a direita
- Dado um buffer com a propriedade de heap, é possível ordená-lo utilizando o algoritmo heapsort



- Uma estrutura com propriedades úteis é o chamado monte binário (do inglês, binary heap), que nos permite rapidamente encontrar o maior (ou menor) elemento
- Visualizamos um *buffer* como uma **árvore**, com duas propriedades:
  - Propriedade de formato: a estrutura forma uma árvore completa, onde todos os galhos (exceto o último nível) tem a mesma altura, e os maiores galhos sempre estão à esquerda
  - Propriedade de heap: nós na árvore sempre possuem um valor maior (ou menor) que seus filhos e descendentes
- Contamos a posição do vetor na nossa "árvore" de cima pra baixo, da esquerda para a direita
- Dado um buffer com a propriedade de heap, é possível ordená-lo utilizando o algoritmo heapsort







• Definimos uma função heapify que amontoa uma árvore...

```
ENTRADA vetor v, tamanho n, indice i

m ← i
SE item à esquerda de i for maior que item em m:
    m ← esquerda de i
SE item à direita de i for maior que item em m:
    m ← direita de i
SE m ≠ i:
    TROQUE v[i] E v[m]
    heapify(v, n, m)
```

 E, dado um vetor, é possível transformá-lo em um heap em tempo linear, através da função make-heap...

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

PARA i DE n / 2 ATÉ 0:
heapify(v, n, i)
```



• Definimos uma função heapify que amontoa uma árvore...

```
ENTRADA vetor v, tamanho n, indice i

m ← i
SE item à esquerda de i for maior que item em m:
    m ← esquerda de i
SE item à direita de i for maior que item em m:
    m ← direita de i
SE m ≠ i:
    TROQUE v[i] E v[m]
    heapify(v, n, m)
```

• E, dado um vetor, é possível transformá-lo em um *heap* em **tempo linear**, através da função make-heap...

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

PARA i DE n / 2 ATÉ 0:
heapify(v, n, i)
```



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice i: |(i-1)/2|
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice i:  $\lfloor (i-1)/2 \rfloor$
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice  $i: \lfloor (i-1)/2 \rfloor$
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice  $i: \lfloor (i-1)/2 \rfloor$
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice  $i: \lfloor (i-1)/2 \rfloor$
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice  $i: \lfloor (i-1)/2 \rfloor$
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao visualizarmos um buffer de memória como um monte, podemos facilmente encontrar índices para os nós relacionados na árvore (por exemplo, necessário para heapify)
  - Índice do nó pai do índice  $i: \lfloor (i-1)/2 \rfloor$
  - Filho à esquerda de i: i \* 2 + 1
  - Filho à direita de i: i \* 2 + 2
- Note que a função heapify assume que as sub-árvores (à esquerda e direita) já estejam com propriedade de heap
- Assumimos também nos exemplos anteriores que estamos usando um monte máximo, e, portanto, sabemos que o maior elemento está sempre no índice zero (a raíz)
- Assim, podemos definir o algoritmo heapsort em dois passos: transformando um buffer em um monte, e sucessivamente movendo o maior elemento da raíz para o fim do buffer



- Ao remover o maior item, movemos o item mais abaixo e à direita (o último item do buffer!) para a primeira posição, e corrigimos a propriedade de heap com a função heapify
- A complexidade do algoritmo, então, é O(n log n), estando entre a complexidade linear e a complexidade quadrática



- Ao remover o maior item, movemos o item mais abaixo e à direita (o último item do buffer!) para a primeira posição, e corrigimos a propriedade de heap com a função heapify
- A complexidade do algoritmo, então, é O(n log n), estando entre a complexidade linear e a complexidade quadrática

```
ENTRADA vetor v, tamanho n

make-heap(v, n)
ENQUANTO n > 0:
    max ← v[0]
    remove-max(v, n)
    DIMINUA n
    v[n] ← max
```



# Complexidade de algoritmos, continuando...

Operação	Estrutura	Pilha	Fila	Vetor	Circular
Inserir no começo		O(1)			O(1)
Inserir no final			O(1)	O(1)	O(1)
Inserir em um índice		O(n)	O(n)	O(n)	O(n)
Remover no começo		O(1)	O(1)		O(1)
Remover no final			, ,	O(1)	0(1)
Remover em um índi	ce	O(n)	O(n)	O(n)	O(n)
Acesso por índice		O(n)	O(n)	O(1)	O(1)
Procurar um element	0	O(n)	O(n)	O(n)	O(n)



# Complexidade de algoritmos, continuando...

Algoritmo	Melhor caso	Pior caso	
Bubblesort	$\Omega(n^2)$	$O(n^2)$	
Selection sort	$\Omega(n^2)$	$O(n^2)$	
Insertion sort	$\Omega(n)$	$O(n^2)$	
Heapsort	$\Omega(n \log n)$	O(n log n)	

