

Projeto e Análise de Algoritmos

Prof. Diego Buchinger diego.buchinger@outlook.com diego.buchinger@udesc.br

Prof. Cristiano Damiani Vasconcellos cristiano.vasconcellos@udesc.br



Algoritmos Eficientes de Ordenação: Merge Sort, Quick Sort e Heap Sort



Dividir e Conquistar

Desmembrar o problema original em vários subproblemas semelhantes, resolver os subproblemas (executando o mesmo processo recursivamente) e combinar as soluções.



Merge Sort

A principal ideia do Merge Sort é ordenar partições do vetor e então reordenar o conjunto através da operação **merge**, uma mesclagem ordenada de dois vetores [O(n)].

O algoritmo de Merge Sort necessita de um espaço adicional de memória para trabalhar [O(n)].

2 3 7 9 10

1 4 5 6 8



Merge Sort

Algoritmo:

```
mergeSort( vet, ini, fim ){
    se( ini >= fim ) retorna;
    meio = (ini + fim) / 2;
    mergeSort( vet, ini, meio );
    mergeSort( vet, meio+1, fim);
    merge( vet, ini, meio, fim);
}
```

Aplicar Merge Sort sobre o vetor:

$$[6-5-3-1-8-7-2-4]$$



Merge Sort

Qual a complexidade de tempo do Merge Sort? Existe um pior caso? Qual seria?

Qual a complexidade de espaço do Merge Sort?



A principal ideia do Quick Sort é a ordenação com base em um elemento denominado **pivô**.

Deve-se ordenar o vetor mantendo todos os elementos menores do que o pivô a sua esquerda e todos os elementos maiores do que o pivô a sua direita (**pivoteamento**)

Após este processo realiza-se o mesmo procedimento para o grupo a esquerda do pivô e depois para o grupo a direita do pivô – enquanto o número de elementos for maior do que um.

Algoritmo:

```
quickSort( vet, ini, fim ){
    se( ini >= fim ) retorna;
    meio = pivoteamento( vet, ini, fim );
    quickSort( vet, ini, meio );
    quickSort( vet, meio+1, fim );
}
```

Aplicar Quick Sort sobre o vetor:

$$[6-5-3-1-8-7-2-4]$$



Algoritmo de pivoteamento:

```
lomuto( vet, ini, fim ){
   pivo = ini;
   para( j=ini+1; j<=fim; j++ ){</pre>
      se( vet[j] < vet[ini] ){</pre>
         pivo++;
         troca( vet[pivo], vet[j] );
   troca( vet[ini], vet[pivo] );
   retorne pivo;
```



Algoritmo de pivoteamento:

```
hoare( vet, ini, fim ){
   pivo = vet[ini];
   i = ini;
   j = fim;
   repita{
      enquanto( vet[i] < pivo ) faça i = i+1;</pre>
      enquanto( vet[j] > pivo ) faça j = j-1;
      se( i < j ) troca( vet[i] , vet[j] );</pre>
      senão retorne j;
```

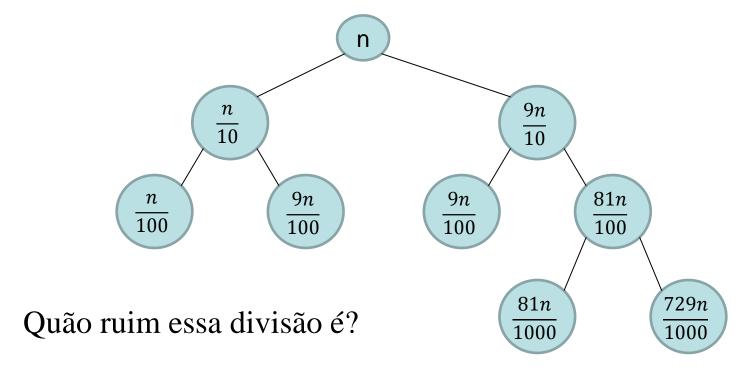


Perguntas:

- Qualquer pivô serve?
- Existe um pivô ruim ou bom?
- > Como escolher um pivô adequado?
- ➤ Qual o melhor caso para o Quick Sort? (complexidade)
- ➤ Qual o pior caso para o Quick Sort? (complexidade)
- Qual a complexidade de espaço do Quick Sort?



Considere o seguinte cenário onde ocorre uma divisão desbalanceada de proporção constante 1:9



Quão ruim essa divisão é?

$$T(n) = T(n/10) + T(9n/10) + n$$

 $T(1) = 1$

(resolva a recursão com alguns valores arbitrários para **n** e compare o crescimento com as funções n² e n log n)



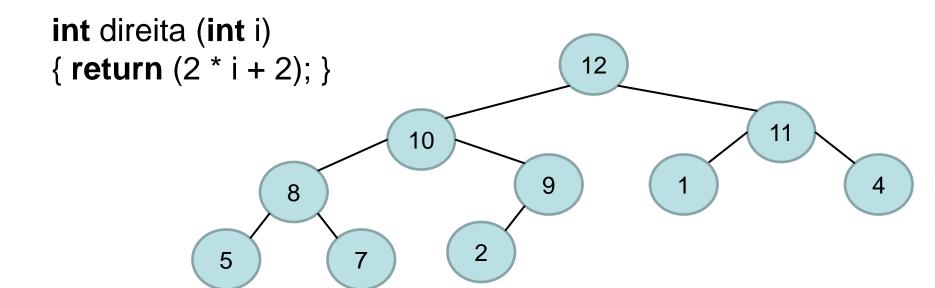
É um arranjo, onde os dados estão organizados de forma que podem ser acessados como se estivessem armazenados em uma árvore binária.

No caso de um *heap máximo*, os elementos armazenado em uma sub-árvore serão sempre menores que o elemento armazenado na raiz. Essa árvore é completa todos seus níveis, com a possível exceção do nível mais baixo.



						6			
12	10	11	8	9	1	4	5	7	2

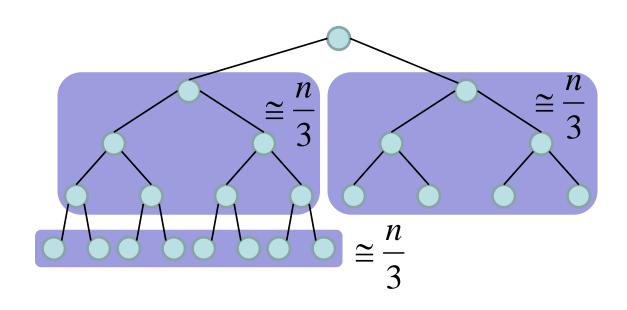
```
int esquerda (int i)
{ return (2 * i + 1); }
```





```
// n = tamanho // i = índice
void heapify (int *a, int n, int i) {
        e = esquerda( i );
        d = direita( i );
        if (e < n \&\& a[e] > a[i])
               maior = e;
        else
              maior = i;
       if (d < n \&\& a[d] > a[maior])
               maior = d;
        if ( maior != i ) {
               swap (&a[i], &a[maior]);
              heapify(a, n, maior);
```

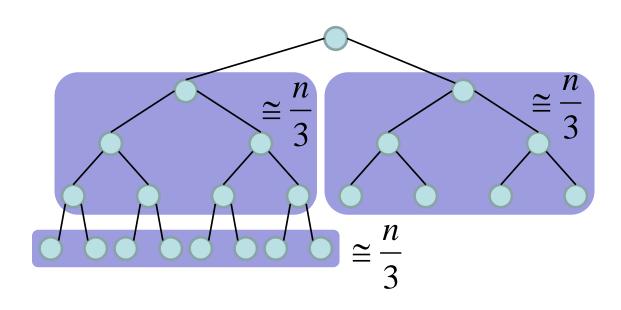




$$T(n) = T(2n/3) + O(1)$$

 $T(1) = O(1)$





Note ainda que existem no máximo:

$$\left[\frac{n}{2^{h+1}}\right]$$
 nós de altura h

$$n=23 => h=0 : 12 (folha)$$

$$h=1:6$$

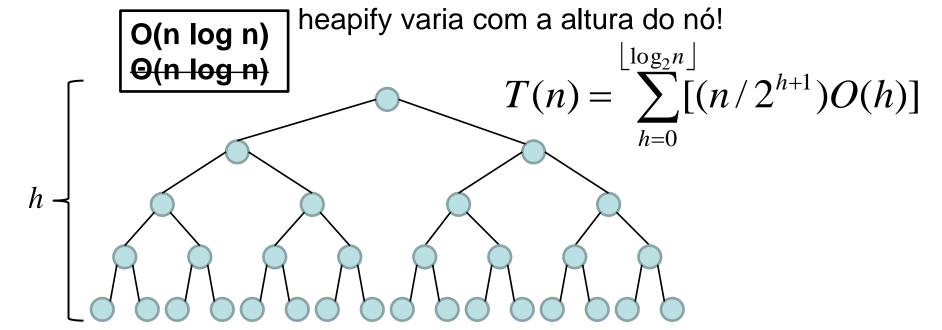
$$h=2:3$$

$$h=3:2$$

Obs: altura de baixo p/ cima devido ao heapify que também é de baixo p/ cima

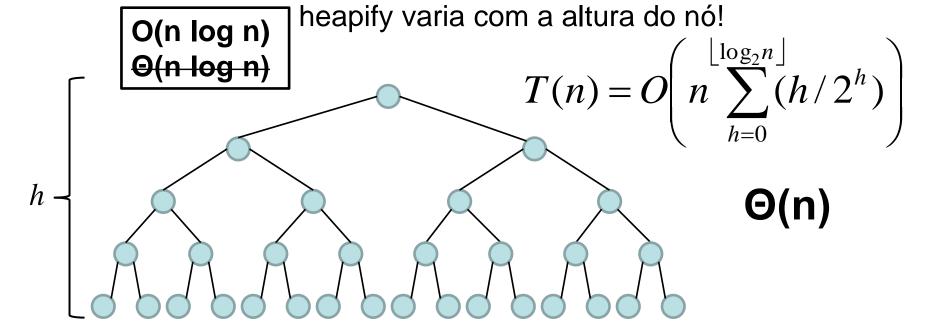


```
void buildHeap ( int *a, int n ) {
   int i;
   for (i = n/2; i >= 0; i--) //O(n)
      heapify(a, n, i); //O(log n)
}
```





```
void buildHeap ( int *a, int n ) {
   int i;
   for (i = n/2; i >= 0; i--) //O(n)
      heapify(a, n, i); //O(log n)
}
```





Heap Sort

O(n log n)



Ordenação em tempo Linear Counting Sort + Bucket Sort

Ordenações Lineares

Métodos de ordenação por comparação:

 $\Omega(n \log n)$

Ordenações lineares [$\Omega(n)$] só são possíveis em **determinadas** condições.



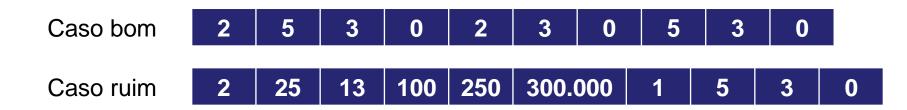
Counting Sort

Pressupõe valores inteiros no intervalo 1 a k.

Algoritmo:

- contar o n° de elementos menores que 'x';
- usar esta informação para alocar o elemento na sua posição correta no vetor final;

Exemplos:





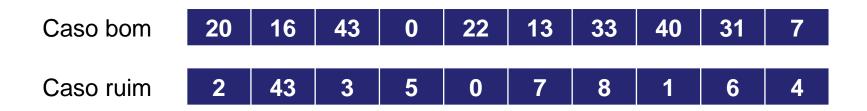
Bucket Sort

Pressupõe que a entrada consiste de elementos com distribuição de valores uniforme.

Algoritmo:

- separar os elementos em grupos / baldes;
- ordenar os elementos nos seus baldes;

Exemplos:





Trabalho 1

Escreva os algoritmo **Bubble Sort**, **Insert Sort**, **Merge Sort**, **Quick Sort**, **Heap Sort**, **Counting Sort** e **Bucket Sort**. O algoritmo Quick Sort deve ser implementado de duas maneiras: (1) usando o primeiro elemento como pivô, (2) selecionando um elemento qualquer como pivô.

Teste os algoritmos com vetores de 25.000, 50.000, 75.000, 100.000 e 1.000.000 números entre 0 e o tamanho do vetor: (1) em ordem crescente, (2) em ordem decrescente, (3) em ordem aleatória e (4) em ordem aleatória mas com um elemento 100.000.000 (em qualquer posição).

Escreva um relatório comparativo apresentando os tempos de execuções de cada algoritmo para cada tipo de entrada. Não é necessário apresentar os algoritmos, apenas um comparativo do tempo de execução em forma de tabela ou gráfico.



Referências

Algoritmos. Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, Cliford Stein. Campus.

Algorithms. Sanjoy Dasgupta, Christos Papadimitriou, Umesh Vazirani. McGraw Hill.

Concrete Mathematics: A Foundation for Computer Science (2nd Edition). Ronald L. Graham, Donald E. Knuth, Oren Patashnik. Addison Wesley.

M. R. Garey and D. S. Johnson. 1978. "Strong" NP-Completeness Results: Motivation, Examples, and Implications. J. ACM 25, 3 (July 1978)