Seminář PRG 10. hodina - 8.11.2024

Gymnázium Voděradská 2024/2025 Jan Borecký

Program dneška - Vyhledávání v poli

- 1. Lineární vyhledávání
- 2. Binární vyhledávání
- 3. Rekurzivní binární vyhledávání

Poznámka

Ve složce aktuální hodiny najdete příklady vypracování úloh na oblíbená jídla a volby z minulé hodiny. Můžete se inspirovat (nelze už dostat bonusovou známku)

Lineární vyhledávání

- Prochází postupně celé pole
 - for cyklus od 1. do posledního prvku
- U každého prvku zkontroluje, jestli to není ten, co chceme
 - pokud ano, vrátí ho
 - pokud ne, nedělá nic a posune se o prvek dál

```
int LinearSearch(int[] array, int target)
{
    for (int i = 0; i < array.Length; i++)
    {
        if (array[i] == target)
          {
             return i; // Vrátíme index, na kterém jsme prvek našli.
        }
    }
    return -1; // Prvek jsme nenašli.
}</pre>
```

Seřazená pole

- Jak dlouho může trvat lineární vyhledávání v poli s *n* prvky?
- Mějme seřazené integerové pole [1, 5, 8, 9, 13, 15, 16, 19, 21, 30, 48, 50]
- Jak dlouho může trvat lineární vyhledávání v seřazeném poli s n prvky?
- Můžeme nějak využít toho, že je pole seřazené k rychlejšímu nalezení prvku?

Seřazená pole

- Seřazená pole nám mohou urychlit hledání, protože můžeme odhadnout, kde se prvek asi vyskytuje, a eliminovat tím procházení všech prvků
- Jak pole seřadit?
 - Řadícím algoritmům se budeme věnovat příští hodinu

Binární vyhledávání

- Celé pole postupně dělí na poloviny a postupuje k hledanému prvku
- Využijeme POUZE v seřazených polích
- Algoritmus:
 - Nastaví výchoze interval vyhledávání na celé pole
 - Najde prostřední prvek intervalu
 - Podívá se, jestli prostřední prvek není hledaný prvek
 - Pokud ano, vrátí ho
 - Pokud ne, podívá se, jestli je prostřední prvek menší/větší než hledaný prvek a upraví horní/dolní hranici intervalu podle toho
 - Vrací se do kroku 2 (najde prostřední prvek intervalu) a jede znovu



Binární vyhledávání

- Jak dlouho může trvat binární vyhledávání v poli s n prvky?
 - O(log n) (v nejhorším případě log₂ n+1 iterací)
- Porovnání časové složitosti lineárního a binárního vyhledávání u polí různých velikostí:
 - n = 10: Lineární 10, Binární 3
 - <u>- n = 10</u>0: Lineární 100, Binární 7
 - n = 1 000: Lineární 1000, Binární 10
 - n = 1 000 000: Lineární 1 000 000, Binární 20
- Pokud v poli vyhledáváme často, vyplatí se nám si pole seřadit a poté už v něm vyhledávat binárně (Oproti tomu mít pole neseřazené a vždy hledat lineárně.)

Rozděl a Panuj (Divide and Conquer)

- Rozděl a panuj je způsob, jakým přistupovat k problému
- Základem jsou 3 kroky:
 - Rozdělení problému na jednodušeji řešitelné podproblémy
 - Vyřešení podproblémů rekurzivním voláním
 - Zkombinování podproblémů k získání finálního řešení
- Využití:
 - Quicksort (Poznáme v budoucnu)
 - Merge Sort (Poznáme v budoucnu)
 - Násobení matic (Strassenův algoritmus)
 - Rychlá Fourierova Transformace (FFT)
- Jak by se dal tento přístup využít u binárního vyhledávání?

Cvičení

Ve složce aktuální hodiny si najděte projekt Search Playground a začněte na něm pracovat.

Děkuji za pozornost

Zpětná vazba:

https://forms.gle/ZNxfryanEBSbVGhY9

Kontakt:

Mail - honza.borecky@seznam.cz
Discord - yeenya (Yeenya#6930)

