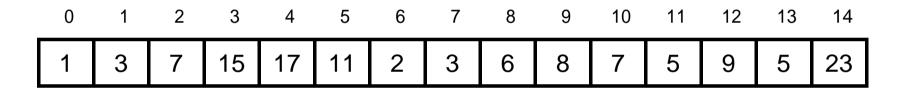
# 1.3 toppunkter CLRS intro

- Toppunkter
  - Algoritme 1
  - Algoritme 2
  - Algoritme 3

Disse noter er stærkt inspireret af noter af Philip Bille og Inge Li Gørtz til kuset Algoritmer og Datastrukturer, på DTU, http://www2.compute.dtu.dk/courses/02105+02326/2015/#generelinfo

- Toppunkt. Indgang A[i] er et toppunkt hvis A[i] er mindst ligeså stort som dets naboer:
  - A[i] toppunkt hvis A[i-1] ≤ A[i] ≥ A[i+1] for i ∈ {1, ..., n-2}
  - A[0] toppunkt A[0] ≥ A[1] og A[n-1] er toppunkt hvis A[n-2] ≤ A[n-1]. (Tænk A[-1] = A[n] = -∞).

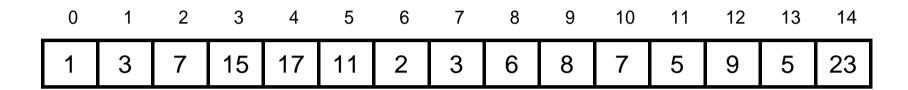


- Toppunktsproblem. Givet en tabel A[0..n-1], find et tal i, således at A[i] toppunkt.
  - Input. En tabel A[0..n-1].
  - Output. Et tal i, 0 ≤ i < n, så A[i] er et toppunkt.

# Introduktion

- Toppunkter
  - Algoritme 1
  - Algoritme 2
  - Algoritme 3

 Algoritme 1. For hver indgang i A, check om den er et toppunkt. Returner indeks på første toppunkt.



· Pseudokode.

```
TOPPUNKT1(A, n)

if A[0] \ge A[1] return 0

for i = 1 to n-2

if A[i-1] \le A[i] \ge A[i+1] return i

if A[n-2] \le A[n-1] return n-1
```

Udfordring. Hvordan analyserer vi algoritmen?

#### Teoretisk analyse

- Køretid/tidskompleksitet.
  - T(n) = antallet af skridt som algoritmen udfører på et input af størrelse n.
- Skridt.
  - Læsning/skrivning til hukommelse (x := y, A[i], i = i + 1, ...)
  - Arithmetiske/boolske operationer (+, -, \*, /, %, &&, ||, &, |, ^, ~)
  - Sammenligninger (<, >, =<, =>, =, ≠)
  - Programflow (if-then-else, while, for, goto, funktionskald, ..)
- Værstefaldstidskompleksitet (worst-case complexity).
  - Interesseret (næsten altid) i værstefaldstidskompleksitet = maksimal køretid over alle input af størrelse n.

#### Teoretisk analyse

• Køretid. Hvad er køretiden T(n) for algoritmen?

```
TOPPUNKT1(A, n)

if A[0] \geq A[1] return 0

for i = 1 to n-2

if A[i-1] \leq A[i] \geq A[i+1] return i

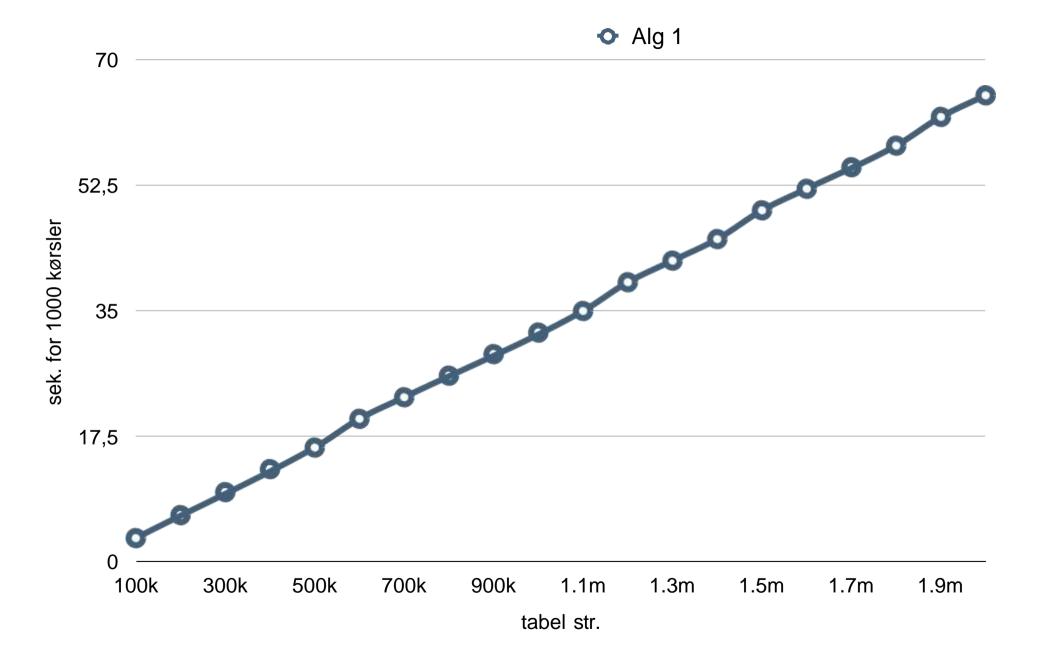
if A[n-2] \leq A[n-1] return n-1

C1

(n-2)·C2
```

$$T(n) = c_1 + (n-2) \cdot c_2 + c_3$$

- T(n) er en *lineær funktion* af n: T(n) = an + b, for passende konstanter a og b.
- Asymptotisk notation.  $T(n) = \Theta(n)$
- Eksperimentiel analyse.
  - Hvad er køretid af algoritmen i praksis?
  - Hvordan passer den teoretisk analyse med praksis?



- Algoritme 1 finder et toppunkt i  $\Theta(n)$  tid.
- Stemmer overens med praksis.
- Udfordring. Kan vi gøre det bedre?

# Introduktion

- Algoritmer og datastrukturer
- Toppunkter
  - Algoritme 1
  - Algoritme 2
  - Algoritme 3

- Observation. Et (globalt) maksimalt tal i A er et toppunkt.
- Algoritme 2. Find et maksimalt tal i A med FINDMAX(A, n).

(	)	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14
1		3	7	15	17	11	2	3	6	8	7	5	9	5	23

```
FINDMax(A, n)
    max = 0
    for i = 0 to n-1
        if (A[i] > A[max]) max = i
    return max
```

### Teoretisk analyse

Køretid. Hvad er køretiden T(n) for algoritmen?

```
FINDMax(A, n)

max = 0

for i = 0 to n-1

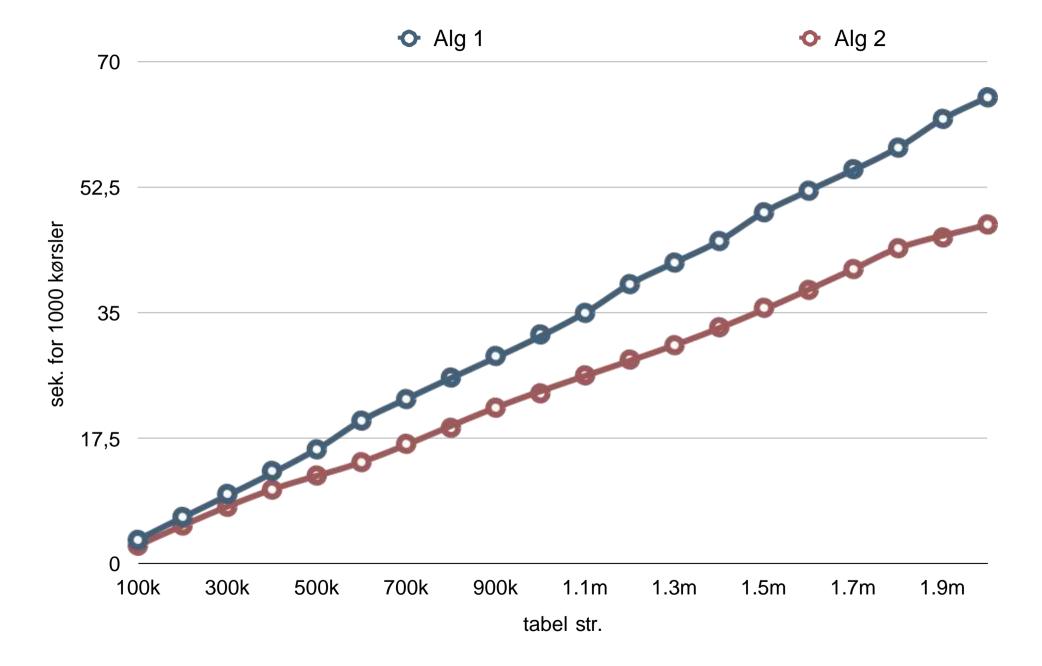
if (A[i] > A[max]) max = i

return max

C6
```

$$T(n) = c_4 + n \cdot c_5 + c_6 = \Theta(n)$$

Ekperimentiel analyse. Bedre konstanter?

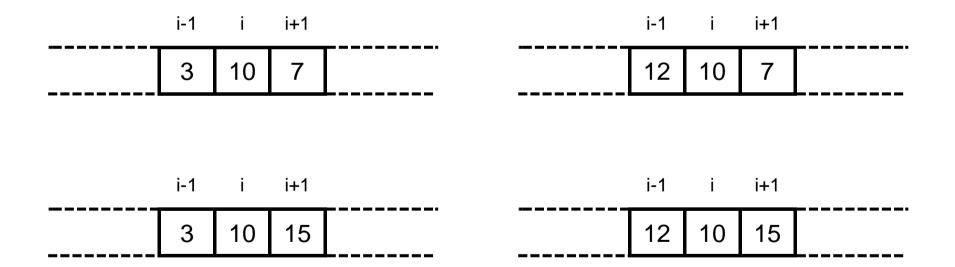


- Teoretisk
  - Algoritme 1 og 2 finder et toppunkt i Θ(n) tid.
- Eksperimentielt
  - Algoritme 1 og 2 kører i Θ(n) tid i praksis.
  - Algoritme 2 er en konstant faktor hurtigere end algoritme 1.
- Udfordring. Kan vi gøre det betydeligt bedre?

# Introduktion

- Algoritmer og datastrukturer
- Toppunkter
  - Algoritme 1
  - Algoritme 2
  - Algoritme 3

- Snedig ide.
  - Kig på en vilkårlig indgang A[i] og dens naboer A[i-1] og A[i+1].
  - Hvor kan vi finde et toppunkt ifht. A[i]?
    - Naboer er ≤ A[i] ⇒ A[i] er toppunkt.
    - Ellers er A voksende i mindst en retning ⇒ der findes toppunkt i den retning.



• Udfordring. Hvordan kan vi bruge ide til at lave en effektiv algoritme?

- Algoritme 3.
  - Kig på midterste indgang A[m] og naboer A[m-1] og A[m+1].
  - Hvis A[m] er toppunkt, returner m.
  - Ellers fortsæt søgning rekursivt i halvdel af tabel hvor nabo er større end A[m].

_															14
	1	3	7	15	17	11	2	3	6	8	7	5	9	5	23

- Algoritme 3.
  - Kig på midterste indgang A[m] og naboer A[m-1] og A[m+1].
  - Hvis A[m] er toppunkt, returner m.
  - Ellers fortsæt søgning rekursivt i halvdel af tabel hvor nabo er større end A[m].

```
Toppunkt3(A,i,j)

m = rundeop((i+j)/2))

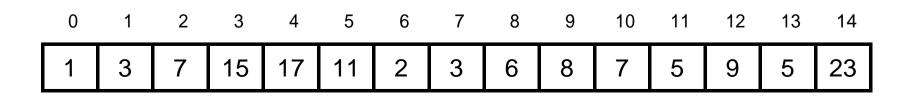
if A[m] ≥ naboer return m

elseif A[m-1] > A[m]

return Toppunkt3(A,i,m-1)

elseif A[m] < A[m+1]

return Toppunkt3(A,m+1,j)</pre>
```



- Køretid
- Et rekursivt kald tager constant tid.
- Hvor mange rekursive kald laver vi?

```
TOPPUNKT3(A,i,j)

m = rundeop((i+j)/2))

if A[m] ≥ naboer return m

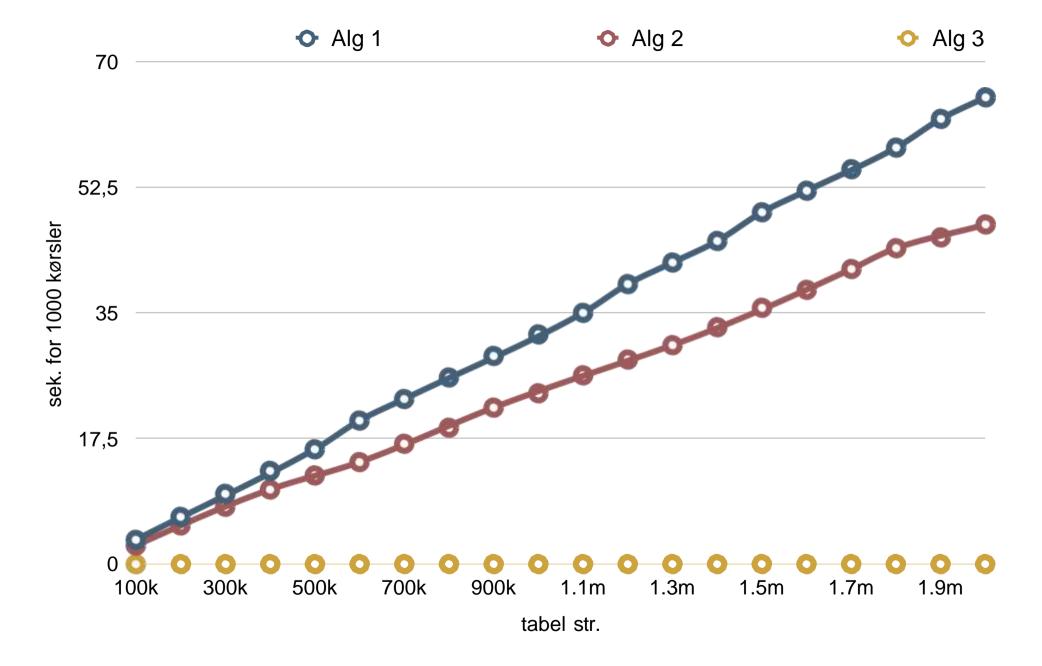
elseif A[m-1] > A[m]

return Toppunkt3(A,i,m-1)

elseif A[m] < A[m+1]

return Toppunkt3(A,m+1,j)
```

- Et rekursivt kald halverer størrelsen af tabellen vi kigger på. Vi stopper når tabellen har størrelse 1.
  - 1. rekursive kald: n/2
  - 2. rekursive kald: n/4
  - ....
  - k'te. rekursive kald: n/2k
  - ....
- ⇒ Efter ~log<sub>2</sub> n rekursive kald har tabellen størrelse ≤ 1.
- $\Rightarrow$  Køretiden er  $\Theta(\log n)$
- Ekperimentiel analyse. Betydeligt bedre?



#### Teoretisk

- Algoritme 1 og 2 finder et toppunkt i Θ(n) tid.
- Algoritme 3 finder et toppunkt i Θ(log n) tid.

#### Eksperimentielt

- Algoritme 1 og 2 kører i Θ(n) tid i praksis.
- Algoritme 2 er en konstant faktor hurtigere end algoritme 1.
- Algoritme 3 er meget, meget hurtigere end algoritme 1 og 2.