МІНІСТЕРСТВО ОСВІТИ І НАУКИ УКРАЇНИ

НАЦІОНАЛЬНИЙ ТЕХНІЧНИЙ УНІВЕРСИТЕТ УКРАЇНИ

"Київський політехнічний інститут

ім. ІГОРЯ СІКОРСЬКОГО"

**А.В. Яковенко**

**Алгоритми та стуруктури даних. Частина 2**

*Затверджено Вченою радою НТУУ* "*КПІ ім. Ігоря Сікорського"*

*як підручник для студентів які навчаються за спеціальністю*

*122* "*Комп’ютерні науки"*

*спеціалізацією* "*Інформаційні технології в біології та медицині"*

Київ

КПІ ім. Ігоря Сікорського

2019

ЗМІСТ

[*Комп’ютерний практикум №1 Програмування в графічному режимі* 3](#_Toc536216765)

[*Комп’ютерний практикум №2 Рекурсія* 6](#_Toc536216766)

[*Комп’ютерний практикум №3 Метод Карацуби множення двох цілих   
чисел* 9](#_Toc536216767)

[*Комп’ютерний практикум №4 Алгоритм бінарного пошуку* 10](#_Toc536216768)

[*Комп’ютерний практикум №5 Сортування* 12](#_Toc536216769)

[*Комп’ютерний практикум №6 Алгоритм сортування злиттям* 15](#_Toc536216770)

[*Комп’ютерний практикум №7 Підрахунок інверсій* 19](#_Toc536216771)

[*Комп’ютерний практикум №8 Швидке сортування* 22](#_Toc536216772)

[*Комп’ютерний практикум №9 Піраміди* 24](#_Toc536216773)

[*Комп’ютерний практикум №10 Бінарні дерева пошуку* 29](#_Toc536216774)

[*Комп’ютерний практикум № 11 Алгоритми на графах* 35](#_Toc536216775)

[*Комп’ютерний практикум № 12 Алгоритм Дейкстри* 43](#_Toc536216776)

Комп’ютерний практикум №1  
Програмування в графічному режимі

**Мета роботи:** написання програм для формування графічних зображень з використанням вбудованого модулю Python.

**Завдання**

1. Розробити функції для побудови заданих орнаментів.

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |

2. Виконати побудову даного орнаменту з квадратів (аргументи – кількість ***n***).

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
|  |  |  |

***Примітка.*** Правильний багатокутник – це багатокутник з рівними сторонами і кутами. Кут між двома сусідніми вершинами правильного n-кутника дорівнює:

**Теоретичні відомості**

**ПРОГРАМУВАННЯ В ГРАФІЧНОМУ РЕЖИМІ (МОДУЛЬ TURTLE)**

В Python розроблено кілька модулів, що забезпечують роботу з графікою. Два графічних модуля є частиною стандартної бібліотеки Python:

- ***turtle*** (черепашка) – простий графічний пакет, який так само може бути використаний для створення нескладного графічного інтерфейсу – Graphical User Interface (GUI);

- ***tkinter*** – розроблений безпосередньо для створення графічного інтерфейсу користувача GUI. Так, інтерфейс IDLE побудований з використанням tkinter.

Комп'ютерна графіка – це досить велика і складна область знань, що включає знання про технічні засоби, що дозволяють відображати зображення. Знання про способи формування кольорового зображення, яке сприймається або як світіння окремих точок дисплея, або як відображення, наприклад, від аркуша паперу: адитивна кольорова модель RGB або субтрактивна – CMY. Велика область математичних і фізичних знань допомагає вирішувати питання переміщення, повороту об'єкта, формування другого і першого планів зображення (сцени), обліку рефлексів (вторинних відображень) і ще багато чого.

При побудові графіків використовуються функції та методи графічної системи, які дозволяють:

- формувати вікно, в якому буде будуватися графік (розмір, система координат);

- будувати графічні примітиви (точка, лінія, ...);

- задавати ширину і колір ліній, колір фону, виконувати заливку зображення або його частини заданим кольором;

- управляти маркером (покажчиком), який використовується для малювання;

- наносити текст.

**МОДУЛЬ TURTLE**

Модуль ***turtle*** входить в стандартну поставку бібліотеки Python.

Модель цього модуля наступна. Є прямокутна поверхня, по якій повзає черепашка. Черепашка може переміщатися на задану відстань прямо, назад, під кутом або за заданими координатами. Черепашку можна клонувати, створюючи групу черепашок. При цьому кожна черепашка живе своїм життям. Для малювання черепашка використовує колірне перо (олівець), яке може бути піднято або опущено. Якщо перо опущено, то залишається слід. Можна змінювати колір і товщину лінії (Табл. 1).

Черепашка розуміє команди, за допомогою яких можна намалювати коло заданого радіусу і кольору, дугу з заданим кутом, залити фігуру певним кольором, отримати поточний стан налаштувань або змінити їх. Форма черепашки може бути змінена користувачем і використана як штамп, після якого на полотні залишається малюнок.

Таблиця 1. Функції та методи модуля turtle

|  |  |
| --- | --- |
| **Метод** | **Значення** |
| forward(x) | Пройти вперед x пікселів |
| backward(x) | Пройти назад x пікселів |
| left(x) | Повернутися наліво на x градусів |
| right(x) | Повернутися направо на x градусів |
| penup() | Не залишати слід при русі |
| pendown() | Залишати слід при русі |
| shape(x) | Змінити значок черепахи ("arrow", "turtle", "circle", "square", "triangle", "classic") |
| stamp() | Намалювати копію черепахи в поточному місці |
| color() | Встановити колір |
| begin\_fill() | Необхідно викликати перед малюванням фігури, яку треба зафарбувати |
| end\_fill() | Викликати після закінчення малювання фігури |
| width() | Встановити товщину лінії |
| goto(x, y) | Перемістити черепашку в точку (x, y) |
| setx(x) | Встановити x координату черепашки |
| sety(y) | Встановити y координату черепашки |
| setheading(х) | Повернути черепашку під кутом х до вертикалі (0 – вгору, 90 – направо) |
| home() | Повернути черепашку додому - в точку, з координатами (0,0) |
| circle(radius) | Намалювати коло радіуса | r |, центр якої знаходиться зліва від черепашки, якщо r> 0 і справа, якщо r <1 |
| speed(speed) | Встановити швидкість черепашки. speed має бути від 1 (повільно) до 10 (швидко), або 0 (миттєво) |

Наприклад, щоб намалювати літеру S:

import turtle

def letter(length):

turtle.shape('turtle')

turtle.forward(length)

turtle.left(90)

turtle.forward(length)

turtle.left(90)

turtle.forward(length)

turtle.right(90)

turtle.forward(length)

turtle.right(90)

turtle.forward(length)

Наприклад, щоб намалювати спіраль, черепашка повинна повертатися на незмінну величину і рухатися вперед на постійно збільшувану відстань:

Необхідний ***while***, умова якого завжди буде виконуватися (тобто нескінченний цикл), з припиненням виконання після досягнення черепашкою певної відстані від центру. Використовучи функцію ***turtle.distance (x, y)***, отримуємо відстань від черепашки до заданої точки.

Ще знадобляться функції ***turtle.xcor ()*** і ***turtle.ycor ()***, які повертають координати (черепашки) ***X*** і ***Y*** відповідно.

import turtle

def draw\_spiral(radius):

original\_xcor = turtle.xcor()

original\_ycor = turtle.ycor()

speed = 1

turtle.shape("turtle")

while True:

turtle.forward(speed)

turtle.left(10)

speed += 0.1

if turtle.distance(original\_xcor, original\_ycor) > radius:

break

Комп’ютерний практикум №2  
Рекурсія

**Мета роботи:** реалізація рекурсивних алгоритмів.

**Завдання**

1. Використовуючи рекурсивну функцію, розрахувати значення суми:

2. Задані значення ***х***, точність ***ε.*** Скласти програму розрахунку функції ***y*** з точністю ***ε***, використовуючи рекурсивний та ітераційний алгоритми розв'язання задачі. Визначити, яку кількість членів ряду необхідно підсумувати для досягнення зазначеної точності (порівняти результат підсумовування зі значенням стандартної функції).

**Теоретичні відомості**

**РЕКУРСІЯ**

В мові програмування Python функція може викликати будь-яку кількість інших функцій. Функції також можуть викликати самі себе, тобто мають властивість рекурсивності.

***Рекурсія*** – спосіб опису об’єктів або обчислювальних процесів через самих себе. Рекурсивне програмування дозволяє описати процес що повторюється без явного використання операторів циклу.

Багато математичних функцій можна описати рекурсивно. Класичним прикладом програмування рекурсії є задача знаходження .

Відомо, що можна представити у вигляді:

Тобто

def factorial (n):

if n>0:

return n\* factorial(n-1)

else:

return 1

Інший приклад рекурсивної функції для піднесення числа до цілої додатньої степені :

def rec\_func (n):

if n>0:

return x\* rec\_func (n-1)

else:

return 1

Рекурсивна функція обов’язково повинна містити хоча б одну альтернативу, що не використовує рекурсивний виклик, тобто явне визначення для деяких значень аргументів функції, тобто умову виходу (закінчення рекурсивності), щоб не спричинити зациклення програми. Кожний (новий) виклик вимагає додаткової пам’яті з ресурсу програмного стека. Якщо кількість викликів (глибина рекурсії) надмірно велика, виникає переповнення сегмента стека і операційна система вже не може створити наступний примірник локальних об’єктів функції, що як правило, веде до аварійного завершення програми.

def rec\_func\_2(n, i):

if i==n:

return 1/n

else:

return 1/i+rec\_func\_2(n, i+1)

Можна простежити, як працює функція ***rec\_func\_2***, наприклад, для ***n = 5***.

***rec\_func\_2(5,1);***

При виконанні тіла функції сформується наступне:

Що знову змушує звернутися до функції ***rec\_func\_2(5,2)***, що призводить до появи нового значення:

Після виконання ще двох звернень ситуація виявиться наступною:

Потім при черговому виклику функції ***rec\_func\_2(5,5)*** рекурсивні звернення припиняться і буде повернено значення . В результаті сформується така послідовність:

Значеннябуде передано до замість , потім до замість і т.д.

В результаті отримаємо ряд:

Ця послідовність операторів і дає результат обчислення суми:

Сума =2.28333333

Рис.2.1. Графічне зображення роботи рекурсії

Ітерація і рекурсія засновані на керуючих структурах: ітерація використовує структуру повторення, рекурсія використовує структуру розгалуження.

def non\_rec\_func(n):

S=0

for i in range(1, n+1):

S+=1/i

return S

print(non\_rec\_func(5))

І ітерація, і рекурсія передбачають повторення: ітерація використовує структуру повторення явно, рекурсія – за допомогою повторних викликів функції.

Ітерація і рекурсія включають перевірку на завершення: ітерація завершується, коли перестає виконуватися умова продовження циклу, рекурсія завершується, коли розпізнається нерекурсивний випадок.

Ітерація з її перевіркою повторення продовжує виконувати тіло циклу, поки умова продовження циклу не буде порушено. Рекурсія продовжує виробляти більш прості варіанти початкової задачі, поки не буде досягнутий нерекурсивний випадок.

І ітерація, і рекурсія може відбуватися нескінченно: ітерація потрапляє в нескінченний цикл, якщо умова продовження циклу ніколи не стає хибною; рекурсія триває нескінченно, якщо крок рекурсії не редукує задачу таким чином, що задача сходиться до нерекурсивного випадку.

Будь-яка проблема, яка може бути вирішена рекурсивно, може бути також вирішена і ітераційно (не рекурсивно).

Комп’ютерний практикум №3  
Метод Карацуби множення двох цілих чисел

**Мета роботи:** реалізація алгоритму множення чисел з довгої арифметики.

**Завдання**

1. На вхід подається два числа X та Y великої розрядності. Реалізовувати метод Карацуби мовою Python для заданих двох чисел.

Для спрощення реалізації можна припустити, що розрядності всіх вхідних чисел в тестах дорівнюють ступеням двійки, тобто: 2, 4, 8, 16, 32, 64, 128, ...

2. Підрахувати кількість появ певних значень цієї суми **ad+bc** протягом всієї роботи методу над заданими двома числами.

**Теоретичні відомості**

**МЕТОД КАРАЦУБИ МНОЖЕННЯ ДВОХ ЦІЛИХ ЧИСЕЛ**

Нехай, в нас є два числа X та Y, які мають розрядність n, кожне з яких ми можемо розбити навпіл і отримати пари чисел a,b та c,d відповідно, кожне з яких буде мати розрядність n/2. В такому випадку можна записати: X=10n/2a+b та Y=10n/2c+d.

Тоді добуток X⋅Y=10nac+10n/2(ad+bc)+bd.

Основна специфіка методу полягає в тому, щоб обраховувати не чотири менші добутки ac, ad, bc, bd, а три – ac, bd, (a+b)(c+d), де добуток (a+b)(c+d) використовується для обрахунку ad+bc із використанням вже обрахованих сум ac, bd: ad+bc=(a+b)(c+d)−ac−bd.

Окрім того, що сам метод Карацуби працює швидше за стандартний метод множення в стовпчик, його можна успішно застосовувати для множення чисел у завданнях з, так званою, довгою арифметикою, коли розрядність чисел може сягати 100 і більше.

Наприклад, при розрядності чисел 50:

X = 21625695688898558125310188636840316594920403182768

Y = 13306827740879180856696800391510469038934180115260

XY = 287769407308846640970310151509826255482575362419155842891311909 556878670000425352112987881085839680

**ВИРІВНЮВАННЯ ЧИСЕЛ**

Хоча вхідні числа можуть мати розмірність кратну степеням 2, але під час роботи методу в рекурсивних викликах можуть траплятись випадки, коли два множники мають різну розмірність або вона однакова, але не кратна двом.

Наприклад, нехай маємо числа X=12345,Y=6789. Можна розглянути три варіанти для визначення чому буде дорівнювати a, b, c, d:

1. Зробити два числа однакової довжини і вирівняти їх до довжини, яка є степенем 2.
2. Зробити два числа однакової довжини і вирівняти їх до довжини, яка є кратним 2.
3. Не робити вирівнювання взагалі, але тоді треба бути уважним зі зведенням коефіцієнтів ac,bd,ad+bc в один результат

Комп’ютерний практикум №4  
Алгоритм бінарного пошуку

**Мета роботи:** реалізація алгоритму бінарного пошуку в упорядкованих масивах.

**Завдання**

1. Реалізувати алгоритм бінарного пошуку мовою Python для заданих вхідних даних.

**Вхідні дані**

У першому рядку вхідних даних містяться натуральні числа ***N*** і ***K*** (***0<N, K≤100000***). У другому рядку задаються ***N*** елементів першого масиву, відсортованого по зростанню, а в третьому рядку – ***K*** елементів другого масиву. Елементи обох масивів – цілі числа, кожне з яких по модулю не перевищує ***109***.

**Вихідні дані**

Потрібно для кожного з ***K*** чисел вивести в окремий рядок "YES", якщо це число зустрічається в першому масиві, і "NO" у протилежному випадку.

**Приклад**

Вхідні дані:

10 5

1 2 3 4 5 6 7 8 9 10

-2 0 4 9 12

Вихідні дані:

NO

NO

YES

YES

NO

**Теоретичні відомості**

**АЛГОРИТМ БІНАРНОГО ПОШУКУ**

Двійковий (бінарний) пошук елемента в масиві застосується лише до відсортованих масивів. Розглянемо, як здійснюється бінарний пошук у відсортованому за зростанням масиві. Під впорядкованим масивом будемо розуміти масив, впорядкований за неспаданням, тобто а1≤а2≤…≤аn.

Нехай, маємо задану своїми межами область пошуку. Обираємо її середину та, якщо шуканий елемент менший, ніж середній, то пошук здійснюємо у лівій частині, інакше – в правій. Дійсно, якщо шуканий елемент менший середнього, то і менший всіх елементів, які знаходяться правіше середнього, а значить, їх відразу можна виключити із розгляду. Аналогічно для випадку, коли шуканий елемент більший середнього.

Алгоритм у вигляді псевдокоду що виконує бінарний пошук в упорядкованому масиві:

while left < right – 1 do

mid← (left+right)/2

if a[mid] > key then

right ← mid

else

left ← mid

if left ≥ 0 and a[left] = x then

return left

else

return -1

Перед виконанням необхідно змінним left та right привласнити значення - ∞ та + ∞, відповідно. У випадку якщо елемент не знайдений алгоритм повертає – 1.

Складність алгоритму бінарного пошуку складає Ο(logn), де n – кількість елементів масиву.

Комп’ютерний практикум №5  
Сортування

**Мета роботи:** отримання практичних навичок в обробці масивів, у сортуванні елементів масивів різними методами та за різними реквізитами.

**Завдання**

1. Згенерувати масив і вивести його на екран. Відсортувати масив, обравши вказані методи (сортування методами вибору, вставки, підрахунком, обміном) та параметри сортування (за зростанням чи спаданням, з початку чи з кінця, елементи цілого чи символьного типу даних). Запускаючи програму не менше десяти разів для кожного методу (або передбачити це у програмі), задавати різну кількість n елементів масиву, отримати час t сортування. Побудувати залежність t=f(n) на одному графіку для різних методів сортування.

**Теоретичні відомості**

**СОРТУВАННЯ ОБМІНОМ (БУЛЬБАШКОВЕ СОРТУВАННЯ)**

Метод "бульбашкового сортування" ґрунтується на перестановці сусідніх елементів. Для впорядкування елементів масиву здійснюються повторні проходи по масиву. Переміщення елементів масиву здійснюється таким чином: масив переглядається зліва направо, здійснюється порівняння пари сусідніх елементів; якщо елементи в парі розміщені в порядку зростання, вони лишаються без змін, а якщо ні – міняються місцями. В результаті 1-го проходу найбільше число буде поставлено в кінець масиву. У 2-му проході операції виконуються над елементами з першого до (N-1)-ого, у 3-му – від першого до (N-2)-ого і т.д. Впорядкування масиву буде закінчено, якщо при проході масиву не виконається жодної перестановки елементів масиву. Факт перестановки фіксується за допомогою деякої змінної (flag), яка на початку має значення False і набуває значення True, коли виконається перестановка в будь-якій парі.

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Масив до впорядкування | 22 | 20 | -1 | -40 | 88 | -75 | -22 |
| Перший перегляд масиву | 20 | -1 | -40 | 22 | -75 | -22 | **88** |
| Другий перегляд масиву | -1 | -40 | 20 | -75 | -22 | **22** | **88** |
| Третій перегляд масиву | -40 | -1 | -75 | -22 | **20** | **22** | **88** |
| Четвертий перегляд масиву | -40 | -75 | -22 | **-1** | **20** | **22** | **88** |
| П'ятий перегляд масиву | -75 | -40 | **-22** | **-1** | **20** | **22** | **88** |

flag←False

while flag=False do

for i←1 to n do

if a[i-1]>a[i] then

tmp←a[i]

a[i] ←a[i-1]

a[i-1] ←tmp

flag←True

**СОРТУВАННЯ МЕТОДОМ ВИБОРУ**

Сутність методу така: масив переглядається перший раз, знаходиться мінімальний елемент масиву і міняється місцями з першим елементом. Другий раз масив переглядається, починаючи з другого елементу. Знову знаходиться мінімальний елемент і міняється місцями з другим. Даний процес виконується доти, поки не буде поставлений на місце N-1 елемент.

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Масив до впорядкування | 22 | 20 | -1 | -40 | 88 | -75 | -22 |
| Перший перегляд масиву | **-75** | 20 | -1 | -40 | 88 | **22** | -22 |
| Другий перегляд масиву | -75 | **-40** | -1 | **20** | 88 | 22 | -22 |
| Третій перегляд масиву | -75 | -40 | **-22** | 20 | 88 | 22 | **-1** |
| Четвертий перегляд масиву | -75 | -40 | -22 | **-1** | 88 | 22 | **20** |
| П'ятий перегляд масиву | -75 | -40 | -22 | -1 | **20** | 22 | **88** |
| Шостий перегляд масиву | -75 | -40 | -22 | -1 | 20 | 22 | 88 |

for i←1 to n do

imin←i

for j←i+1 to n do

if (A[j]<A[imin]) then

imin←j

tmp←A[i]

A[i] ←A[imin]

A[imin] ←tmp

**СОРТУВАННЯ ВСТАВКАМИ**

При використанні даного методу на і-му етапі відбувається "вставка" елемента a[i] в потрібну позицію серед елементів a[1], …, a[i-1], які вже впорядковані. Після цієї вставки перші і елементів будуть впорядковані.

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| Масив до впорядкування | 22 | 20 | -1 | -40 | 88 | -75 | -22 |
| Перший перегляд масиву | 20 | 22 | -1 | -40 | 88 | -75 | -22 |
| Другий перегляд масиву | -1 | 20 | 22 | -40 | 88 | -75 | -22 |
| Третій перегляд масиву | -40 | -1 | 20 | 22 | 88 | -75 | -22 |
| Четвертий перегляд масиву | -40 | -1 | 20 | 22 | 88 | -75 | -22 |
| П'ятий перегляд масиву | -75 | -40 | -1 | 20 | 22 | 88 | -22 |
| Шостий перегляд масиву | -75 | -40 | -22 | -1 | 20 | 22 | 88 |

for j←2 to n do

key←A[j]

i←j-1

while i>0 and A[i]>key do

A[i+1] ←A[i]

i←i-1

A[i+1] ← key

**СОРТУВАННЯ ПІДРАХУНКОМ**

Суть методу полягає в тому, що на кожному кроці підраховується, в яку позицію результуючого масиву В треба записати черговий елемент вихідного масиву А. Якщо певний елемент А[i] поміщається в результуючий масив у позицію k+1, то зліва від В[k+1] повинні стояти елементи менші або рівні В[k+1]. Значить, число k складається із кількості елементів менших А[і] і, можливо, деякого числа елементів, рівних А[і]. Домовимося, що з рівних будуть враховуватися тільки ті елементи, які в початковому масиві стоять лівіше А[і]:

for i←1 to n do

k←1

for j←1 to n do

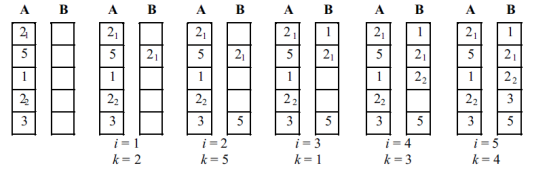
if (A[j]<A[i]) or ((A[j]=A[i]) and (j<i)) then

k←k+1

B[k] ←A[i]

for i←1 to n do

A[i] ←B[i]



Комп’ютерний практикум №6  
Алгоритм сортування злиттям

**Мета роботи:** отримання практичних навичок в обробці масивів, у сортуванні методом злиття.

**Завдання**

На вхід подається масив з n елементів (input\_1000.txt). Елементи розділені пробілом, перше число – кількість елементів (з сортування виключити).

Необхідно реалізувати алгоритм сортування злиттям та визначити час роботи реалізованої функції.

**Теоретичні відомості**

**АЛГОРИТМ СОРТУВАННЯ ЗЛИТТЯМ**

Основною операцією методу сортування злиттям є об’єднання двух відсортованих послідовностей під час комбінування. Це робиться за допомогою виклику допоміжної процедури ***Merge(A, p, q, r)***, де ***А*** – масив, а ***p, q, r***– індекси, що нумерують елементи масиву, такі що ***p≤q<r***. В цій процедурі припускається, що елементи підмасивів ***A[p..q]*** та ***A[q+1..r]*** впорядковані. Процедура зливає цих два впорядкованих підмасиви в один відсортований, елементи якого замінюють поточні елементи підмасивів ***A[p.. r]****.*

Процедура працює наступним чином. Уявімо перед нами стоїть дві шеренги солдат, де в кожній солдати розміщені за зростом у порядку зростання. Цих дві шеренги необхідно об’єднати в одну, в якій солдати будуть стояти правильно за зростанням. Необхідно подивитися на першого солдата з першої шеренги та першого солдата з другої шеренги і порівняти між собою їх. Той солдат, що має менший зріст буде першим у вихідній шерензі. При цьому для наступного порівняння ми віьмемо знову тепер вже першого солдата з однієї з шеренг і першого солдата з іншої. Цей крок повторюється до тих пір доки одна з шерен не зпорожніє. Після чого ті солдати що залишилися просто переходять в вихідну шеренгу.

Описана ідея реалізована у псевдокоді. Проте для її спрощення використовуються додаткові міркування. Щоб на кожному кроці не перевіряти, чи не спорожнів якийсь з двох підмасивів, до кожного з них додається так званий сигнальний елемент, який має значення нескінченності ***∞***. Таким чином, не існує елементів масивів, які були б більшими за ці сигнальні елементи. Робота процедури Merge продовжується до тих пір, поки поточні елементи в обох підмасивах не виявляться сигнальними. Як тільки це станеться, це буде означати, що всі несигнальні елементи розміщені у вихідний масив. Оскільки завчасно відомо, що у вихідному масиві повинен бути присутній ***r – p + 1*** елемент, то виконавши таку кількість кроків можна зупинитись.

Merge(A, p, q, r)

n1 ← q – p + 1

n2 ← r – q

Створити масиви L[1..n1+1] та R[1..n2+1]

for i ← 1 to n1 do

L[i] ← A[p+i-1]

for j ← 1 to n2 do

R[j] ← A[q+j]

L[n1+1] ← ∞

R[n2+1] ← ∞

i ← 1

j ← 1

for k ← p to r do

if L[i] ≤ R[j] then

A[k] ← L[i]

i ← i + 1

else

A[k] ← R[j]

j ← j + 1

Детально опишемо роботу процедури Merge. В рядку 1 обраховується довжина ***n1*** підмасиву ***A[p…q]***, а у рядку 2 - довжина ***n2*** підмасиву ***A[q+1…r]***. Далі в рядку 3 створюються масиви ***L*** («лівий») та ***R*** («правий»), довжини яких відповідно ***n1 + 1*** та ***n2 + 1***. В двох циклах for в рядках 4-5 та 6-7 елементи масиву ***A[p…q]*** та ***A[q+1…r]*** копіюються у масиви ***L*** та ***R*** відповідно. В рядках 8 та 9 останнім елементам масивів ***L*** та ***R*** приписуються сигнальні значення.

Як показано на рис. 3.1, в результаті копіювання та додавання сигнальних елементів отримуємо масив ***L*** з послідовністю чисел ***〈2, 4, 5, 7, ∞〉*** та масив ***R*** з послідовністю ***〈1, 2, 3, 6, ∞〉***. Світло-сірі комірки масиву ***A*** містять кінцеві елементи, а світло-сірі комірки масивів ***L*** та ***R*** – значення, які ще тільки необхідно скопіювати в масив ***A***. У темно-сірих комірках ***A*** містяться значення, які будуть замінені іншими, а в темносірих масивів ***L*** та ***R*** – значення, які вже скопійовані назад в ***A***.

В рядках 10-17 лістингу 3.1 виконуються ***r – p + 1*** основних кроків, в ході кожного з яких відбуваються маніпуляції з інваріантом циклу:

Перед кожною ітерацією циклу for в рядках 12-17, підмасив ***A[p…k–1]*** містить ***k–p*** найменших елементів масивів ***L*** та ***R*** у відсортованому порядку. Окрім того, елементи ***L[i]*** та ***R[j]*** є найменшими елементами ***L*** та ***R***, які ще не були скопійовані у ***A***.

Необхідно показати, що цей інваріант циклу зберігається перед першою ітерацією даного циклу for, що кожна ітерація циклу не порушує його, і що з його допомогою можна продемонструвати коректність алгоритму, коли цикл закінчує свою роботу.

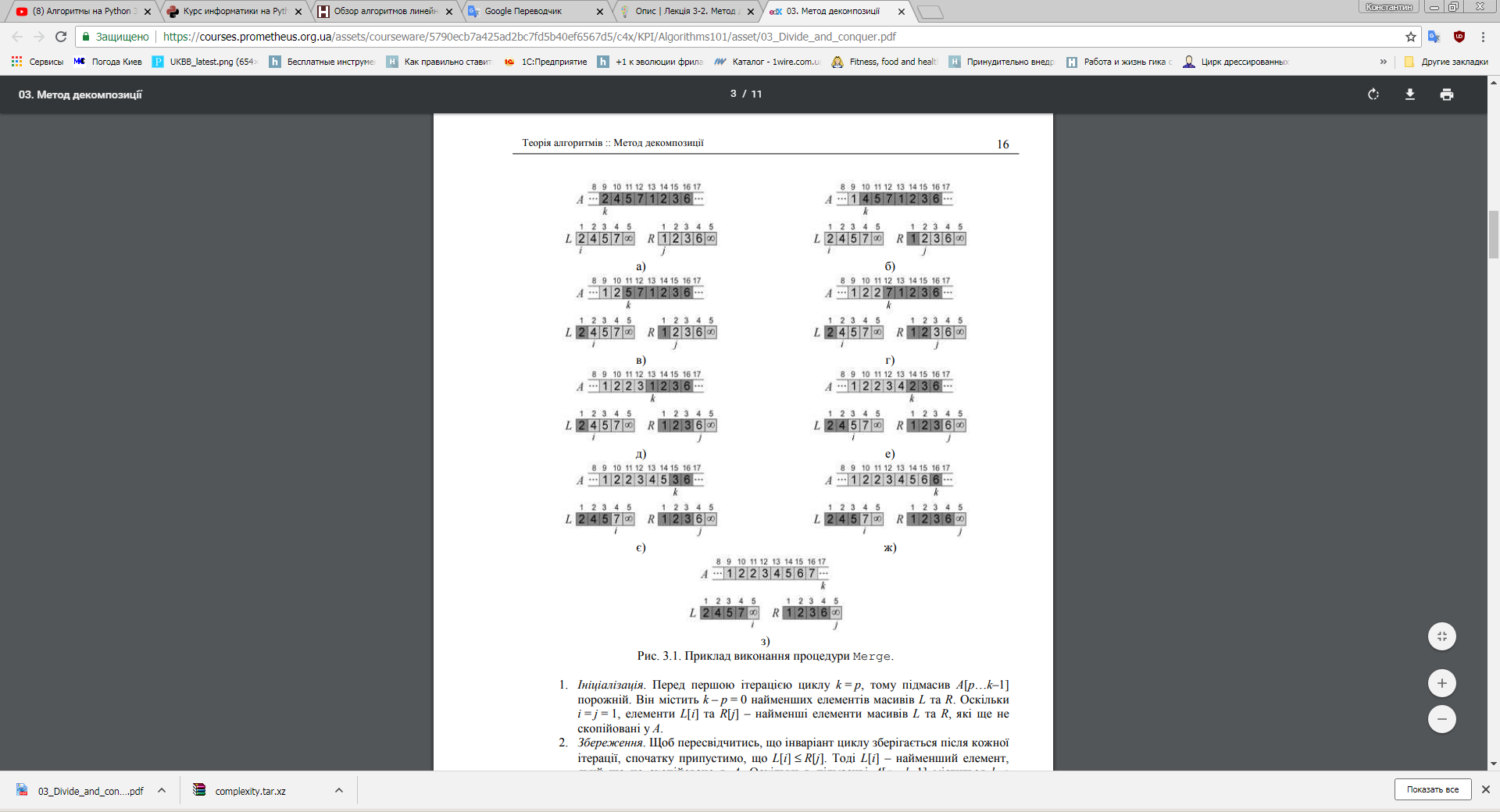


Рис. 6.1. Приклад виконання процедури Merge

Тепер процедуру Merge можна використовувати в якості підпрограми в алгоритмі сортування злиттям. Процедура ***MergeSort(A, p, r)*** виконує сортування елементів в підмасиві ***A[p…r]***. Якщо виконується нерівність ***p≥r***, то в цьому масиві елементів міститься не більше одного, тому він є відсортованим. У протилежному випадку відбувається розбиття, під час якого обраховується індекс q, який розбиває масив ***A[p…r]*** на два підмасиви: ***A[p…q]*** зелементами та ***A[q+1…r]*** з елементами.

MergeSort(A, p, r)

if p<r then

q ←

MergeSort(A, p, q)

MergeSort(A, q+1, r)

Merge(A, p, q, r)

Щоб відсортувати послідовність ***A =*** , викликається процедура ***MergeSort(A, 1, length[A])***, де ***length[A] = n***. На рис. 3.2 наводиться приклад роботи цієї процедури, якщо n – ступінь двійки. В ході роботи відбувається попарне об’єднання одноелементних послідовностей у відсортовані послідовності довжини 2, потім – попарне об’єднання двоелементних послідовностей у відсортовані послідовності довжини 4 і т.д., допоки не будуть отримані дві послідовності довжиною n/2, які об’єднаються у кінцеву відсортовану послідовність довжиною n.



Рис 6.2. Процес сортування масиву A =

Комп’ютерний практикум №7  
Підрахунок інверсій

**Мета роботи:** метод декомпозиції. Сортування злиттям

**Завдання**

1. На вхід подається матриця з n користувачами та m фільмами (input\_1000\_5.txt).

Необхідно визначити кількість відносних інверсій для двох вказаних користувачів. Номери користувачів індексуються з 1.

**Теоретичні відомості**

**ПІДРАХУНОК ІНВЕРСІЙ**

Припустимо, що A[1...n] – це масив, який складається з n різних чисел. Якщо i < j та A[i] > A[j], то пара (i, j) називається інверсією в масиві A. Задача полягає в тому, щоб знайти кількість всіх інверсій в заданому масиві A. Наприклад, нехай заданий масив A = 〈2, 3, 8, 6, 1〉. Тоді пара індексів (1, 5) буде інверсією, адже A[1] = 2 та A[5] = 1 і 2>1. Загалом масив A містить наступні інверсії: (1, 5), (2, 5), (3, 4), (3, 5), (4, 5) і їх кількість – 5. Якщо масив відсортований (наприклад, A = 〈1, 2, 3, 6, 8〉), то він не містить жодної інверсії. У випадку, коли масив відсортований у зворотному порядку, то кількість інверсій максимальна і дорівнює (так для масиву A = 〈8, 6, 3, 2, 1〉 кількість інверсій становитиме 10). Одним з прикладів застосування інверсій є обрахунок того, наскільки два пріоритетні списки є подібними один до одного.

В рамках підходу «розділяй та володарюй», за аналогією з алгоритмом методу злиття, масив можна розбивати на дві частини. Тоді всі інверсії (i, j), де i <j, будуть підпадати під одну з трьох категорій:

1) ліві інверсії: якщо i, j ≤ n/2,

2) праві інверсії: якщо i, j > n/2,

3) розділені інверсії: якщо i ≤ n/2 < j.

Так, у масиві A = 〈2, 3, 8, 6, 1〉 буде жодної лівої інверсії – підмасив AL = 〈2, 3, 8〉 немає інверсій, буде одна права інверсія – підмасив AR = 〈6, 1〉, та 4 розділені інверсії.

Тоді на етапі рекурсивного розв’язку методу «розділяй та володарюй» необхідно обрахувати кількість лівих та правих інверсій. Розділені інверсії повинні обраховуватись на етапі комбінування.

CountInv(A)

n ← length(A)

if n=1 then

return 0

else

x ← CountInv(перша половина A)

y ← CountInv(друга половина A)

z ← CountSplitInv(A)

return x+y+z

Нехай перший та другий підмасиви A відсортовані всередині. Масив A = 〈1, 3, 5, 2, 4, 6〉, в якому ліва частина L = 〈1, 3, 5〉 та права частина A = 〈2, 4, 6〉 вже відсортовані (рис. 1, а). Випадки, коли вставляється елемент лівого масиву в масив A, відповідають тій ситуації, при якій поточний елемент для вставки L[i] є меншим за R[j] та у початковому масиві A знаходився лівіше за будь-який елемент підмасиву R (випадки б, г та е рис. 1). В таких випадках жодних розділених інверсій з елементом L[i] не може існувати.

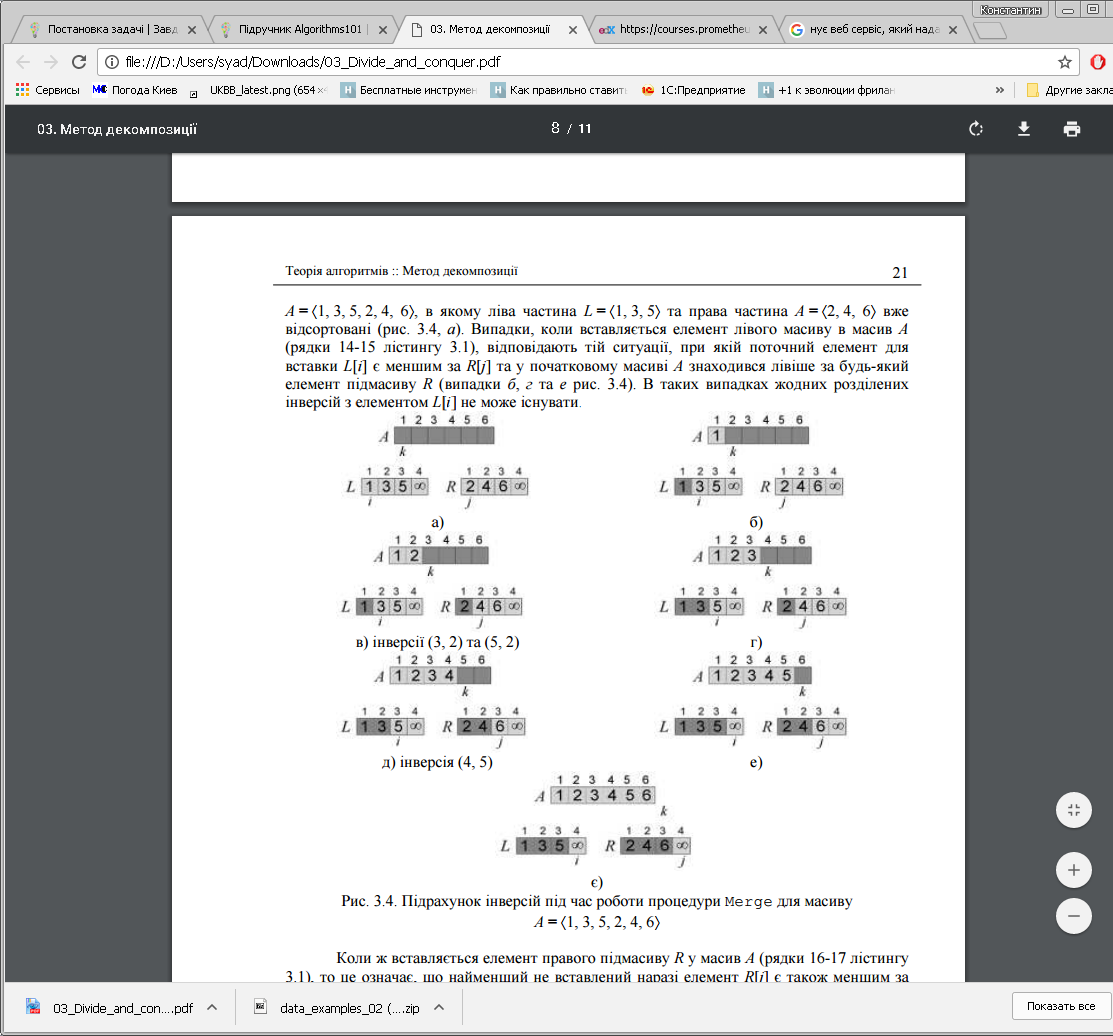


Рис. 1. Підрахунок інверсій під час роботи процедури Merge для масиву   
A = 〈1, 3, 5, 2, 4, 6〉

Якщо вставляється елемент правого підмасиву R у масив A, то це означає, що найменший не вставлений елемент R[j] є також меншим за деякі елементи, що знаходяться у лівому підмасиві L, та ще не були вставлені у масив A. Всі ці невставлені елементи з L будуть більшими R[j] і, отже, будуть створювати з ним інверсії. Кількість таких інверсій буде дорівнювати кількості ще не доданих до A елементів з підмасиву L.

Після модифікації процедуру CountInv, яка використовує сортування злиттям всередині себе, позначимо як SortAndCountInv.

SortAndCountInv(A)

n ← length(A)

if n=1 then

return (A, 0)

else

(L, x) ← SortAndCountInv(перша половина A)

(R, y) ← SortAndCountInv(друга половина A)

(A, z) ← MergeAndCountSplitInv(A, L, R)

return (A, x+y+z)

Процедура SortAndCountInv приймає на вхід масив A, в якому необхідно обрахувати кількість інверсій. На виході процедури буде відсортований масив A та знайдена кількість інверсій в ньому. Рядок 3 процедури SortAndCountInv відповідає базовому випадку, коли масив A містить тільки один елемент. В цьому випадку масив вже є відсортованим та не містить інверсій. Якщо масив містить більше ніж один елемент, то тоді виконуються рядки 4-7. В рядку 4 рекурсивно викликається процедура SortAndCountInv для лівої половини масиву A. Результатом цього виклику буде цей відсортований підмасив, а також кількість лівих інверсій у A. Аналогічно результатом виконання рядку 6 буде відсортована права частина масиву A разом із кількістю правих інверсій в A. Тепер лишається об’єднати лівий L та правий R підмасиви A і підрахувати кількість розділених інверсій в A. Це робиться у процедурі MergeAndCountSplitInv, якій передаються відсортовані підмасиви L та R.

MergeAndCountSplitInv(A, L, R)

n1 ← length(L)

n2 ← length(R)

L[n1+1] ← ∞

R[n2+1] ← ∞

i ← 1

j ← 1

c ← 0 // лічильник розділених інверсій

for k ← p to r do

if L[i] ≤ R[j] then

A[k] ← L[i]

i ← i + 1

else

A[k] ← R[j]

j ← j + 1

c ← c + (n2 – i + 1)

return (A, c)

Змінна c на виході буде містити кількість розділених інверсій в масиві A. Лічильник c збільшується на кількість неопрацьованих елементів в масиві L (передостанній рядок процедури).

Комп’ютерний практикум №8  
Швидке сортування

**Мета роботи:** реалізація алгоритму швидкого сортування.

**Завдання**

1. Запрограмувати алгоритм швидкого сортування таким чином:

- щоб опорним елементом в процедурі Partition обирався останній елемент поточного масиву;

- щоб опорним елементом в процедурі Partition обирався перший елемент поточного масиву (достатньо поміняти місцями перший та останній елементи та викликати процедуру Partition, яка працює з останнім елементом в якості опорного);

- щоб опорним елементом в процедурі Partition обирається медіана серед трьох елементів поточного масиву: першого, останнього та середнього (елементи за індексами p, r та ⌊⌋).

Медіаною є середній за значенням елемент серед множини елементів. Наприклад, якщо масив містить елементи 8 2 4 5 7 1, то необхідно розглянути перший (8), останній (1) та середній (4) елемент; медіаною в цьому випадку буде елемент 4, який має індекс 3 у вхідному масиві.

2. Підрахувати загальну кількість порівнянь елементів в процедурі розбиття під час роботи алгоритму над масивом, який заданий у вхідному файлі (input\_\_10000.txt).

Не потрібно враховувати у загальне порівняння елементів ті порівняння, які відбуваються при визначенні медіани.

Коли досягнуто випадка, коли поточний масив містить лише два елементи. Тоді так само викликаємо процедуру розділення з медіаною, просто в якості середнього автоматично буде обраний перший елемент масиву.

**Теоретичні відомості**

**ШВИДКЕ СОРТУВАННЯ**

Швидке сортування (quick sort) – це алгоритм сортування, час роботи якого для вхідного масиву з n чисел в найгіршому випадку дорівнює Θ(n2). Не дивлячись на таку повільну роботу в найгіршому випадку, цей алгоритм на практиці часто виявляється оптимальним завдяки тому, що в середньому час його роботи набагато кращий: Θ(nlgn).

Процес сортування підмасиву A[p…r] складається з трьох етапів:

– Розділення: Масив A[p…r] розбивається на два (можливо порожніх) підмасиви A[p…q–1] та A[q+1…r] шляхом переупорядкування його елементів. Кожний елемент масиву A[p…q–1] не є більшим за елемент A[q], а кожний елемент підмасиву A[q+1…r] є більшим елементу A[q]. Індекс q обраховується під час процедури розбиття.

– Рекурсивний розв’язок: Підмасиви A[p…q–1] та A[q+1…r] відсортовуються шляхом рекурсивного виклику процедури швидкого сортування.

– Комбінування: Оскільки підмасиви відсортовуються на місці без застосування додаткової пам’яті, для їх об’єднання не потрібні жодні додаткові дії: увесь масив A[p…r] виявляється відсортованим.

Процедура сортування QuickSort.

QuickSort(A, p, r)

if p<r then

q ← Partition(A, p, r)

QuickSort(A, p, q-1)

QuickSort(A, q+1, r)

Щоб виконати сортування всього масиву A, виклик процедури повинен мати вигляд QuickSort(A, 1, length[A]).

Ключовою частиною алгоритму швидкого сортування є процедура Partition, яка змінює порядок елементів підмасиву A[p…r] без використання додаткової пам’яті.

Partition(A, p, r)

x ← A[r]

i ← p - 1

for j ← p to r-1 do

if A[j] ≤ x then

i ← i + 1

Обміняти A[i] ↔ A[j]

Обміняти A[i+1] ↔ A[r]

return i + 1

По суті, процедура Partition виконує те, що описано вище в пункті «Розбиття» парадигми «розділяй та володарюй». На початку процедури обирається опорний (pivot) елемент. Таким елементом буде останній елемент масиву A[p…r] – елемент x = A[r]. Після цього всі елементи масиву A[p…r – 1] розбиваються на такі, що не більше опорного – вони будуть розташовані згодом ліворуч від нього, та такі, які не менше нього і будуть розташовані праворуч. В кінці елемент A[r] переміщується в позицію, яка відповідає цьому розділенню: всі елементи ліворуч не більше нього та всі елементи праворуч – не менше.

В процесі роботи масив A[p…r] складається з чотирьох частин (деякі з них можуть бути порожніми) (рис. 1), які утворюють інваріант циклу:

1) якщо p ≤ k ≤ i, то A[k] ≤ x;

2) якщо i + 1 ≤ k ≤ j – 1, то A[k] > x;

3) якщо k = r, то A[k] = x;

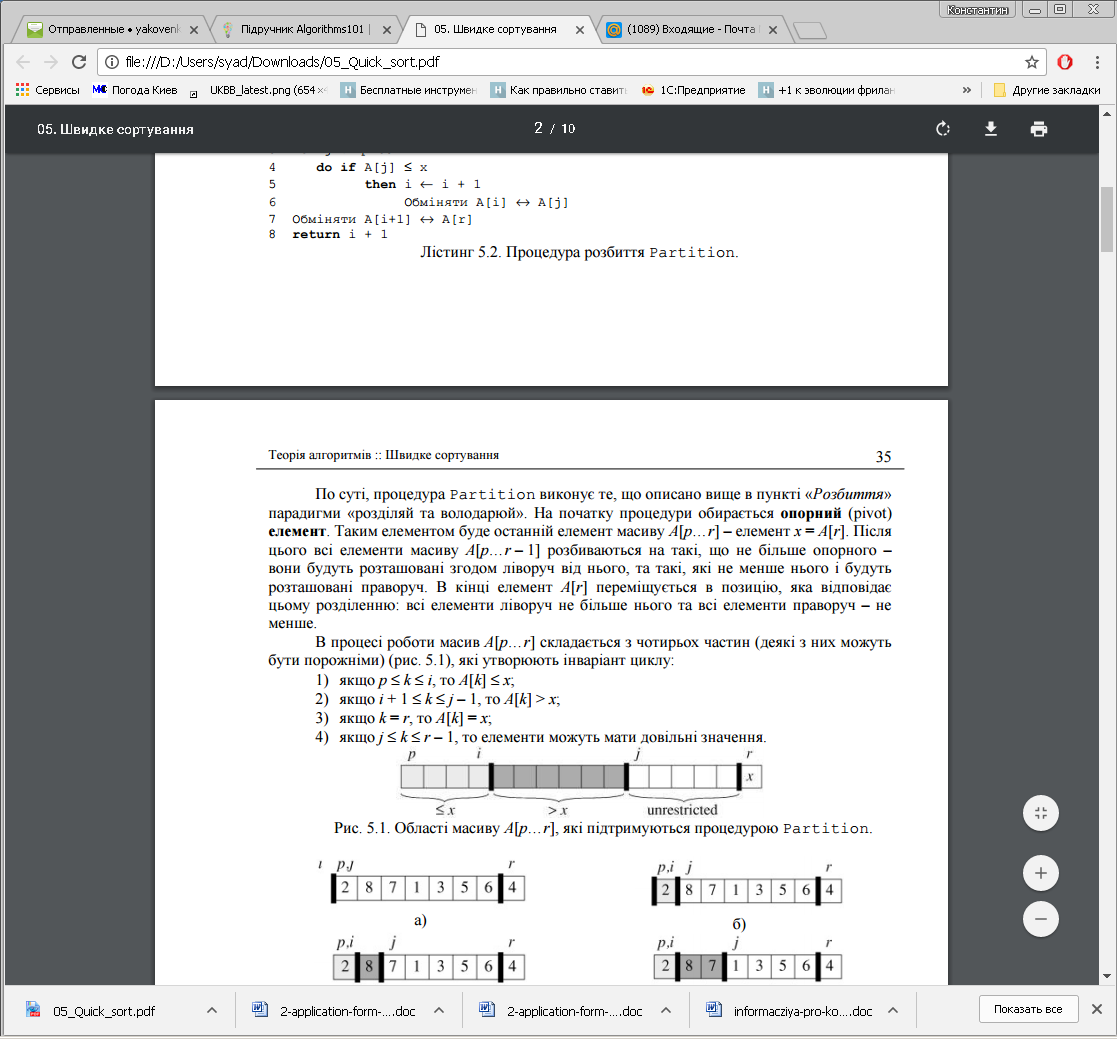
4) якщо j ≤ k ≤ r – 1, то елементи можуть мати довільні значення. 

Рис. 1. Області масиву A[p…r], які підтримуються процедурою Partition.

Комп’ютерний практикум №9  
Піраміди

**Мета роботи:** робота з пірамідами.

**Завдання**

Нехай заданий вхідний масив A=[x1,...,xn]. Припустимо, що елементи масиву поступають на вхід програми послідовно: в кожний момент часу розглядається новий елемент xi. Необхідно для кожного i (від 1 до n) визначити медіану підмасиву A\*=[x1,...,xi], тобто медіану для масиву елементів, які були отримані програмою на даний момент часу. Необхідно розв’язати цю задачу, використовуючи структури даних пірамід і так, щоб кожна медіана визначалась за час O(log(i)).

1. Навести значення медіан на i-й ітерації під час роботи над заданих масивом (ітерації індексуються з 1 до 10000). Якщо медіани дві, то розділяйте їх одним пробілом, інакше введіть одне число.

Введіть отримані медіани на ітерації 2015

2. Навести значення кількох перших елементів пірамід Hlow та Hhigh (індексація пірамід починається з кореня). Значення елементів слід вводити через один пробіл.

Для ітерації 2015 введіть перші п’ять елементів піраміди Hlow.

Для ітерації 2015 введіть перші п’ять елементів піраміди Hhigh.

***Примітка.*** На вхід програма повинна приймати вхідний файл наступного формату. Це текстовий файл, в якому в кожному рядку записане одне число. Перше число визначає параметр n - кінцеву кількість елементів. Далі йдуть n чисел по одному в рядок, які представляють масив A=[x1,...,xn].

**Теоретичні відомості**

**ПІРАМІДИ**

***Піраміда*** або ***купа***, ***стіс*** (***binary heap***) – це структура даних, яка представляє собою масив, який можна розглядати як майже повне бінарне дерево. Кожний вузол цього дерева відповідає певному елементу масиву. На всіх рівнях, окрім, можливо, останнього, дерево повністю заповнено (заповнений рівень – це такий, який містить максимальну можливу кількість вузлів). Останній рівень заповнюється зліва направо до тих пір, доки в масиві не закінчаться елементи. Масив A, який представляє піраміду, є об’єктом з двома атрибутами: length[A] – кількість елементів масиву, та heap\_size[A] – кількість елементів піраміди, які містяться в масиві A. Іншими словами, не дивлячись на те, що в масиві A[1…length[A]] всі елементи можуть бути коректними числами, жоден з елементів, які слідують після елементу A[heap\_size[A]], де heap\_size[A] ≤ length[A], не є елементом піраміди.

В корні дерева знаходиться елемент A[1], а далі воно будується за наступним принципом: якщо якомусь вузлу відповідає індекс i, то індекс його батьківського вузла обраховується за допомогою наведеної нижче процедури Parent(i), індекс лівого дочірнього вузла – за допомогою процедури Left(i), а індекс правого дочірнього вузла – за процедурою Right(i):

Parent(i)

return

Left(i)

return 2i

Right(i)

return 2i+1

Розрізняють два види бінарних пірамід: незростаючі (max-heaps) та неспадні (minheaps).

В пірамідах обох видів значення, які розташовані у вузлах, задовольняють властивості піраміди, яке вирізняє один тип пірамід від інших. Властивість незростаючих пірамід полягає в тому, що для кожного відмінного від кореня вузла з індексом i виконується наступна нерівність:

A[Parent(i)] ≥ A[i].

Іншими словами, значення вузла не перевищує значення батьківського для нього вузла.

Таким чином, у незростаючих пірамідах найбільший елемент знаходиться в корені дерева, а значення вузлів піддерева, яке бере початок в деякому елементі, не більше значення самого цього елементу.

Принцип організації неспадної піраміди прямо протилежний. Властивість таких пірамід полягає в тому, що для всіх відмінних від кореня вузлів з індексом i виконується нерівність:

A[Parent(i)] ≤ A[i].

Таким чином, найменший елемент такої піраміди знаходиться в її корені.

**ЧЕРГИ З ПРІОРИТЕТАМИ**

Як і піраміди, черги з пріоритетами бувають двох видів: незростаючі та неспадні.

Черга з пріоритетами (priority queue) – це структура даних, призначена для обслуговування множини S, з кожним елементом якого пов’язане певне значення, яке називається ключем. У незростаючій черзі з пріоритетами підтримуються наступні операції:

– Операція Insert(S, x) вставляє елемент x в множину S.

– Операція Maximum(S) повертає елемент множини S з найбільшим ключем.

– Операція ExtractMax(S) повертає елемент з найбільшим ключем, при цьому видаляючи його з множини S.

– Операція IncreaseKey(S, x, k) збільшує значення ключа, відповідного елементу x, шляхом заміни його значенням k. Передбачається, що величина k не менше поточного ключа елементу x.

Пріоритетна черга можна реалізувати за допомогою піраміди. В кожному окремому випадку елементи черги з пріоритетами відповідають об’єктам, з якими працює відповідне програмне застосування. Часто виникає необхідність виявити, який з об’єктів застосування відповідає тому або іншому елементу черги, чи навпаки. Якщо черга з пріоритетами реалізується за допомогою піраміди, то в кожному елементі піраміди доводиться зберігати ідентифікатор відповідного об’єкту застосування. Те, яким буде конкретний вигляд цього ідентифікатору, – залежить від застосування. В кожному об’єкті застосування так само необхідно зберігати ідентифікатор відповідного елементу піраміди (наприклад, індекс масиву). Оскільки під час операцій над пірамідою її елементи змінюють своє розташування в масиві, при переміщенні елементу піраміди необхідно також оновлювати значення індексу у відповідному об’єкті застосування.

***Операції у незростаючій черзі з пріоритетами.***

Процедура HeapMaximum реалізує виконання операції Maximum за час Θ(1).

HeapMaximum(A)

return A[1]

Процедура HeapExtractMax реалізує операцію ExtractMax.

HeapExtractMax(A)

if heap\_size[A] < 1

then error “Черга порожня”

max ← A[1]

A[1] ← A[heap\_size[A]]

heap\_size[A] ← heap\_size[A] - 1

MaxHeapify(A, 1)

return max

Час роботи процедури HeapExtractMax дорівнює О(lgn).

Процедура HeapIncreaseKey реалізує операцію IncreaseKey. Елемент черги з пріоритетами, ключ якого буде збільшуватись, ідентифікується у масиві за допомогою індексу i. Спочатку процедура оновлює ключ елементу A[i]. Оскільки це може порушити властивість незростаючих пірамід, після цього процедура проходить шлях від зміненого вузла до кореня в пошуках відповідного місця для нового ключа. Ця операція нагадує реалізовану в циклі процедури InsertionSort (рядки 5-7) з теми 2. В процесі обходу виконується порівняння поточного елементу з батьківським. Якщо виявляється, що ключ поточного елементу більше значення ключа батьківського елементу, то відбувається обмін ключами елементів та процедура продовжує свою роботу на більш високому рівні. В протилежному випадку процедура закінчує свою роботу, оскільки їй вдалось відновити властивість незростаючих пірамід.

HeapIncreaseKey(A, i, key)

if key < A[i]

then error “Новий ключ менше поточного”

A[i] ← key

while i > 1 та A[Parent(i)] < A[i]

do Обміняти A[i] ↔ A[Parent(i)]

i ← Parent(i)

Процедура MaxHeapInsert реалізує операцію Insert. В якості параметру цій процедурі передається ключ нового елементу. Спочатку процедура додає до піраміди новий лист та присвоює йому ключ із значенням –∞. Потім виконується процедура HeapIncreaseKey, яка присвоює коректне значення ключу та розміщує його у потрібне місце, щоб не порушувалась властивість незростаючих пірамід.

MaxHeapInsert(A, key)

heap\_size[A] ← heap\_size[A] + 1

A[heap\_size[A]] ← –∞

HeapIncreaseKey(A, heap\_size[A], key)

Час вставки в n-елементу піраміду за допомогою процедури MaxHeapInsert становить О(lgn).

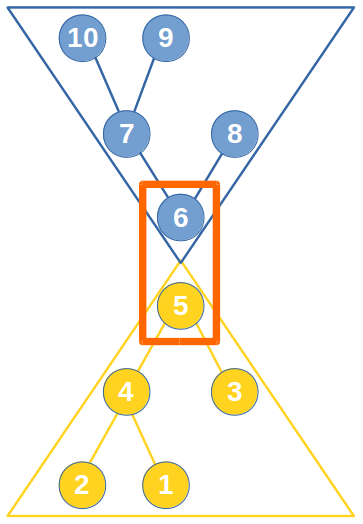
Отже, в піраміді час виконання всіх операцій з обслуговування черги з пріоритетами дорівнює О(lgn).

Поставлену задачу можна розв'язати, використовуючи дві піраміди (heap) наступним чином.

Позначимо через Hlow незростаючу піраміду (max-heap), яка буде містити елементи меншої половини масиву (тобто такі елементи, які у відсортованому поточному елементі A\* будуть розташовуватись у першій, меншій половині масиву).

Позначимо через Hhigh неспадну піраміду (min-heap), яка буде містити елементи більшої половини масиву (тобто такі елементи, які у відсортованому поточному елементі A\* будуть розташовуватись у другій, більшій половині масиву).

Приклад двох пірамід Hlow (нижня жовта піраміда) та Hhigh (верхня блакитна) для масиву A=[1,...,10]. Медіана скаладється з двох елементів - 5 та 6.



***Робота процедури, яка розв'язує поставлену задачу із використанням двох наведених пірамід.***

Нехай додається черговий елемент xi. На поточний момент сумарна кількість елементів, які зберігаються в обох пірамідах, становить i−1. Наступні кроки, які необхідно виконати:

1. Визначимо в яку піраміду (Hlow або Hhigh) потрібно додати новий елемент. Якщо xi менше ніж найбільший елемент з Hlow (тобто новий елемент буде розташовуватись в меншій поточній половині), то додаємо його у цю піраміду. В іншому випадку додаємо елемент в піраміду Hhigh.

2. В кожний момент часу, тобто на кожній ітерації роботи алгоритму, повинен зберігатись наступний інваріант: кількість елементів в піраміді Hlow не повинна відрізнятись від кількості елементів в Hhigh більше ніж на одиницю. Під час виконання попереднього етапу цей інваріант може порушитись. Тому тепер необхідно відновити даний інваріант: якщо у піраміді Hlow елементів більше на 2 за Hhigh, то визначаємо найбільший елемент з Hlow і вставляємо його у Hhigh; якщо кількість елементів у Hhigh більше на 2 за Hlow, то визначаємо найменший елемент з Hhigh і вставляємо його у Hlow. Зрозуміло, що після кожної вставки нового елементу в піраміду необхідно перевіряти властивість піраміди: для Hlow - властивість незростаючої піраміди, для Hhigh - властивість неспадної піраміди.

3. Визначити медіану для поточного масиву A\*=[x1,...,xi]:

- Якщо кількість елементів у A\* парна, то після збереження інваріанту у пункті 2, кількість елементів у пірамідах Hlow та Hhigh буде рівною. Тому одна медіана буде найбільшим елементом Hlow, а інша медіана — найменшим елементом Hhigh.

- Якщо кількість елементів у A\* непарна, то єдина медіана буде знаходитись у тій піраміді, в якій кількість елементів буде більше (на одиницю) за кількість в іншій. Тому, якщо кількість елементів у Hlow більше за Hhigh, то медіана — це найбільший елемент з Hlow. Інакше медіана — найменший елемент з Hhigh.

Наведений алгоритм використовує процедури ExtractMax незростаючої піраміди Hlow та ExtractMin неспадної піраміди Hhigh, які виконуються за час O(log⁡(n)), де n — розмір піраміди. Тому на кожній ітерації №i для поточного масиву A∗=[x1,...,xi] час роботи наведеної процедури становитиме O(log(i)).

Комп’ютерний практикум №10  
Бінарні дерева пошуку

**Мета роботи:** робота з бінарними деревами та бінарними деревами пошуку.

**Завдання**

1. На вхід подається деяке бінарне дерево, із фіксованою структурою (тобто зв’язками між вузлами, їх батьком та нащадками). Необхідно переписати значення вузлів дерева таким чином, щоб:

a) їх нові значення брались тільки з того набору, який присутній у вхідному дереві;

b) зберігалась внутрішня структура дерева (зберігались зв’язки між кожним батьківським вузлом та його вузлами нащадками).

2. Після того, як вхідне дерево перетворене на бінарне дерево пошуку, необхідно в отриманому бінарному дереві пошуку знайти всі такі монотонні шляхи (які не обов'язково йдуть від кореня, але всі прямують згори донизу), що сума значень вузлів, які належать знайденим шляхам, дорівнює числу S.

Виведіть через пробіл значення ключів для вузлів у монотонному шляху для суми 1059.

Виведіть через пробіл значення ключів для вузлів у монотонному шляху для суми 1546.

***Примітка.*** Вхідний файл представляє собою текстовий файл, в якому в один рядок записані всі вузли дерева, якщо обходити його у прямому порядку. У цей обхід також додаються нульові значення для того, щоб позначити відсутність тих або інших листків дерева.

**Теоретичні відомості**

**БІНАРНІ ДЕРЕВА ПОШУКУ**

Дерева пошуку представляють собою структури даних, які підтримують більшість операцій з динамічними множинами: пошук елементів, мінімального та максимального значення, попереднього та наступного елементу, вставку та видалення. Таким чином, дерево пошуку може використовуватись як словник, так і як черга з пріоритетами.

Бінарне дерево пошуку в першу чергу є бінарним деревом. Таке дерево може бути представлене за допомогою зв’язаної структури даних, в якій кожний вузол є об’єктом. Ключі у бінарному дереві пошуку зберігаються таким чином, щоб в будь-який момент задовольняти наступній умові бінарного дерева пошуку: якщо x – вузол бінарного дерева пошуку, а вузол y знаходиться у лівому піддереві x, то key[y] ≤ key[x]; якщо y знаходиться у правому піддереві x, то key[y] ≥ key[x]. Ця властивість виконується й для кожного внутрішнього вузла дерева.

Властивість бінарного дерева пошуку дозволяє вивести всі ключі, які знаходяться у дереві, у відсортованому порядку за допомогою простого рекурсивного алгоритму, який називається обходом дерева у внутрішньому порядку (inorder). Цей алгоритм обходить вершини дерева таким чином, що корінь піддерева обходиться після свого лівого піддерева та перед правим піддеревом. Є й інші способи обходу дерева: обхід у прямому порядку (preorder), коли спочатку обходиться корінь, а потім його нащадки зліва направо, та у зворотному порядку (postorder), коли спочатку обходяться нащадки зліва направо, а потім корінь піддерева. Обхід дерева T у внутрішньому порядку реалізується процедурою InorderTreeWalk.

InorderTreeWalk(x)

if x ≠ NIL

then InorderTreeWalk(left[x])

print key[x]

InorderTreeWalk(right[x])

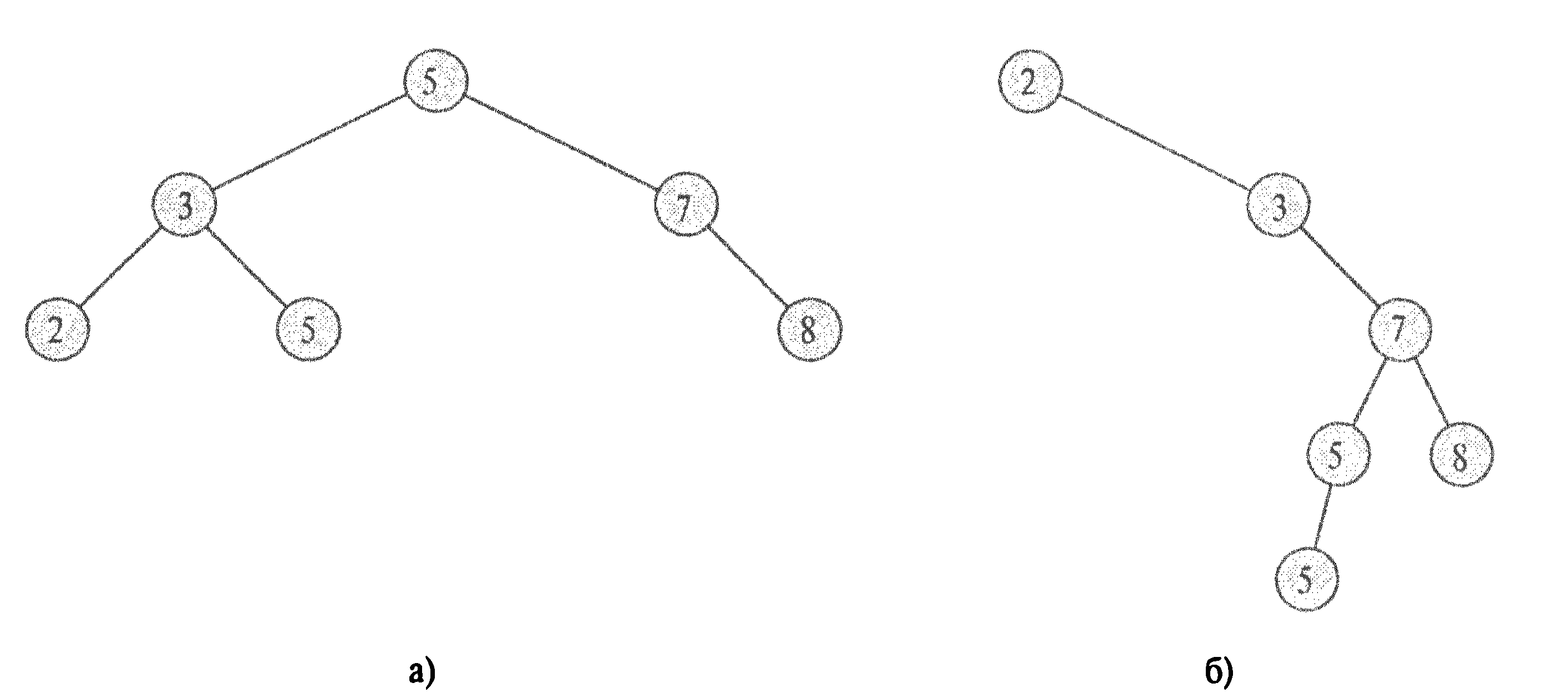


Рис.1. Приклад бінарного дерева пошуку

Головний виклик даної процедури для дерева T має вигляд: InorderTreeWalk(root[T]).

Для дерев з рис. 1 ми отримуємо в обох випадках один й той самий вивід: 2, 3, 5, 5, 7, 8. Коректність описаного алгоритму слідує безпосередньо з властивостей бінарного дерева пошуку.

Для обходу дерева необхідний час Θ(n), оскільки після початкового виклику процедура викликається рівно два рази для кожного вузла дерева: один раз для його лівого дочірнього вузла, та інший раз – для правого.

**РОБОТА З БІНАРНИМИ ДЕРЕВАМИ ПОШУКУ**

Найбільш розповсюдженою операцією, яка виконується з бінарним деревом пошуку, є пошук в ньому певного ключа. Окрім того, бінарні дерева пошуку підтримують такі запити, як пошук мінімального та максимального елементів, а також наступного та попереднього. Всі ці операції можуть бути виконані за час O(h), де h – висота дерева.

Для пошуку вузла із заданим ключем у бінарному дереві пошуку використовується наступна процедура TreeSearch, яка отримує в якості параметрів покажчик на корінь бінарного дерева та ключ k, а повертає покажчик на вузол з цим ключем (якщо такий існує, або значення NIL у протилежному випадку).

TreeSearch(x, k)

if x = NIL або k = key[x]

then return x

if k < key[x]

then return TreeSearch(left[x], k)

else return TreeSearch(right[x], k)

Процедура пошуку починається з кореня дерева та переходить униз по дереву. Для кожного вузла x на шляху вниз його ключ key[x] порівнюється з ключем k, який був переданий у якості параметру. Якщо ключі однакові, то пошук завершений – ми знайшли елемент. Якщо k менше key[x], то пошук продовжується у лівому піддереві x; якщо більше – то у правому піддереві.

Елемент з мінімальним значенням ключа легко знайти, якщо рухатись за покажчиками left від кореневого вузла допоки не зустрінеться значення NIL.

TreeMinimum(x)

while left[x] ≠ NIL

do x ← left[x]

return x

Властивість бінарного дерева пошуку гарантує коректність процедури TreeMinimum. Якщо у вузла x немає лівого піддерева, то оскільки всі ключі в правому піддереві x не менші за key[x], мінімальний ключ піддерева з коренем у вузлі x знаходиться в цьому вузлі. Якщо ж у вузла є ліве піддерево, то, оскільки, в правому піддереві не може бути вузла з ключем, який менший за key[x], а всі ключі у вузлах лівого піддерева не більші за key[x], то вузол з мінімальним значенням ключа знаходиться у піддереві, коренем якого є вузол left[x].

Алгоритм пошуку максимального елементу дерева симетричний алгоритму пошуку мінімального елементу.

Іноді, маючи вузол у бінарному дереві пошуку, необхідно визначити вузол, який йде наступним або попереднім у відсортованій послідовності. Якщо всі ключі різні, то наступним по відношенню до вузла x є вузол із найменшим ключем, який більший за key[x]. Структура бінарного дерева пошуку дозволяє знайти такий вузол навіть не виконуючи порівняння ключів. Наведена нижче процедура повертає вузол, який є наступним за x у бінарному дереві пошуку (якщо такий існує) та NIL, якщо x має найменше значення ключа у дереві.

TreeSuccessor(x)

if right[x] ≠ NIL

then return TreeMinimum(right[x])

y ← parent[x]

while y ≠ NIL та x = right[y]

do x ← y

y ← parent[y]

return y

**ВСТАВКА ТА ВИДАЛЕННЯ**

Для вставки нового значення v у бінарне дерево пошуку T скористаємось процедурою TreeInsert. Процедура отримує в якості параметру вузол z, у якого key[z] = v, left[z] = NIL та right[z] = NIL, після чого вона таким чином змінює T та деякі поля z, що z виявляється вставленим у відповідну позицію з дереві.

TreeInsert(T, z)

1 y ← NIL

2 x ← root[T]

3 while x ≠ NIL

4 do y ← x

5 if key[z] < key[x]

6 then x ← left[x]

7 else x ← right[x]

8 parent[z] ← y

9 if y = NIL

10 then root[T] ← z

11 else if key[z] < key[y]

12 then left[y] ← z

13 else right[y] ← z

Процедура TreeInsert починає роботу з кореневого вузла дерева та проходить низхідним шляхом. Покажчик x відмічає пройдений шлях, а покажчик y вказує на батьківський по відношенню до x вузол. Після ініціалізації цикл while у рядках 3-7 переміщує покажчики вниз деревом, пересуваючись ліворуч чи праворуч залежно від результату порівняння ключів key[x] та key[z] допоки x не стане рівним NIL. Це значення знаходиться саме в тій позиції, куди слід помістити елемент z. У рядках 8-13 виконується приписування значень покажчикам для вставки z.

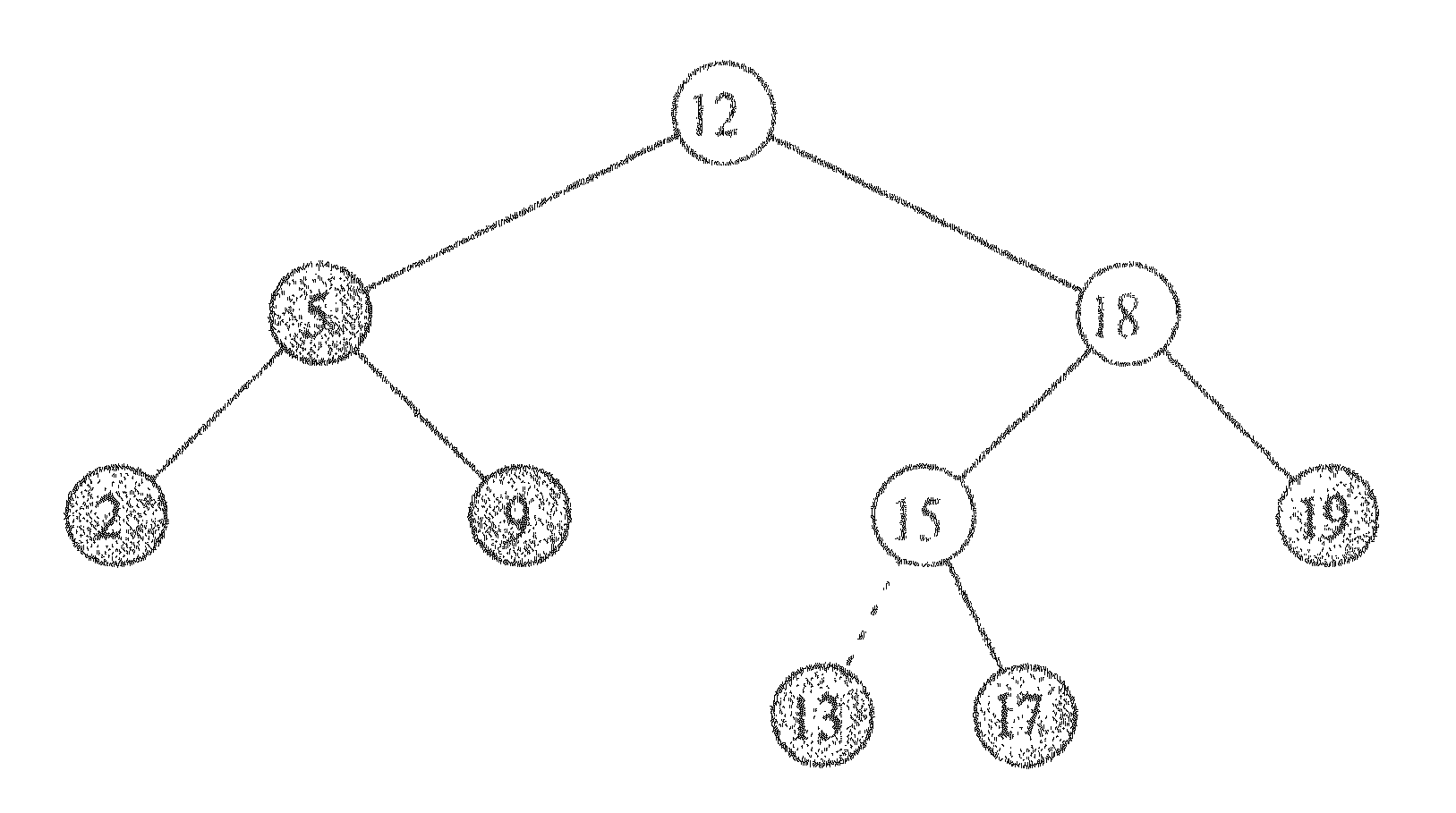
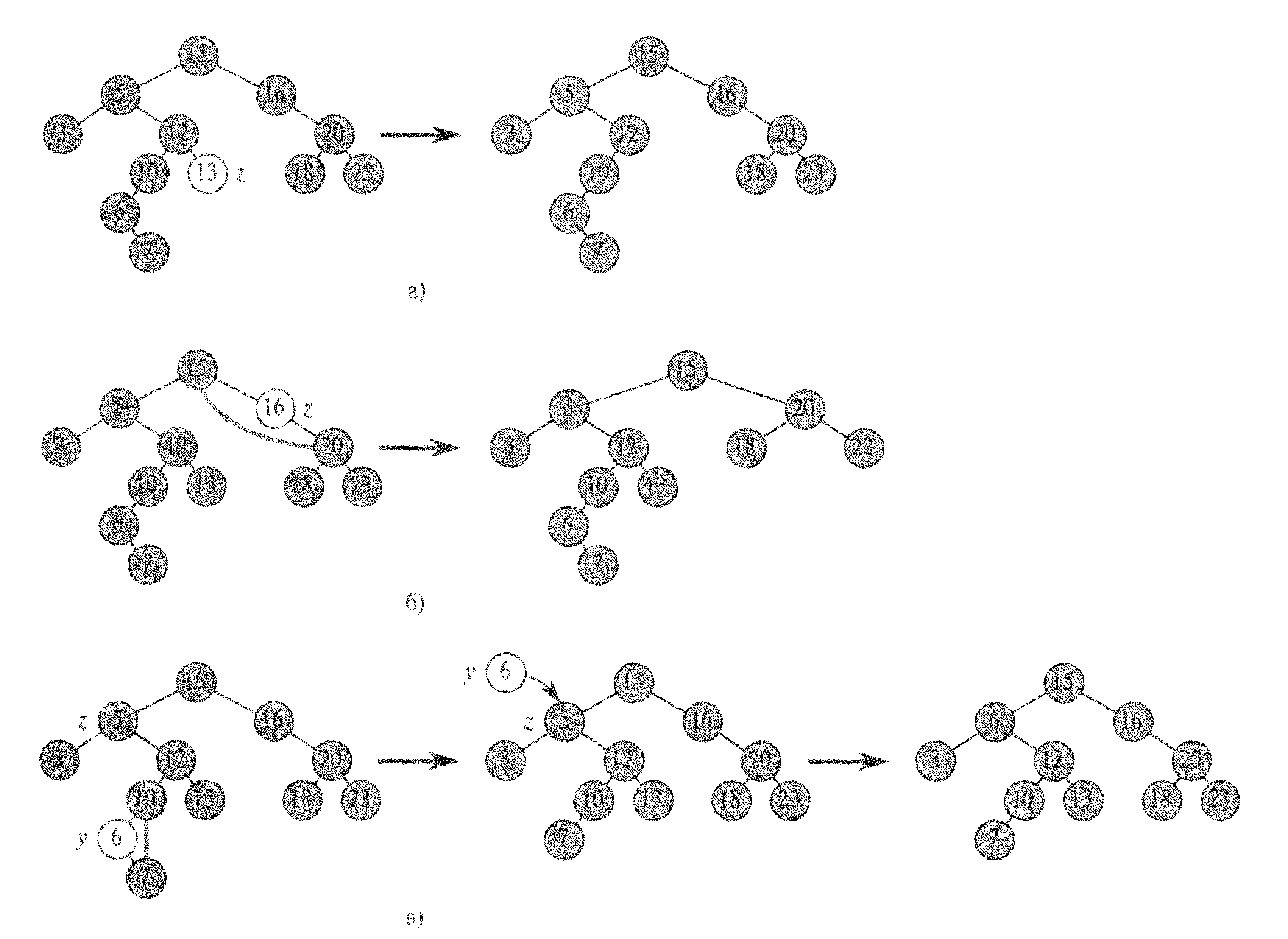


Рис. 2. Вставка елементу 13 у бінарне дерево пошуку

Процедура видалення даного вузла z з бінарного дерева пошуку отримує в якості аргументу покажчик на z. Процедура переглядає три можливі ситуації, які наведені на рис. 3. Якщо у вузла z немає дочірніх вузлів (рис. 9.4, а), то ми просто змінюємо батьківський вузол parent[z], замінюючи в ньому покажчик на z значенням NIL. Якщо у вузла z тільки один дочірній вузол (рис. 3, б), то ми видаляємо z, створюючи новий зв’язок між батьківським та дочірнім вузлом вузла z. Нарешті, якщо у вузла z два дочірніх вузла (рис. 3, в), то ми шукаємо наступний за ним вузол y, в якого немає лівого дочірнього вузла, видаляємо його з позиції, де він знаходився раніше, шляхом створення нового зв’язку між його батьком та нащадком, і замінюємо ним вузол z.



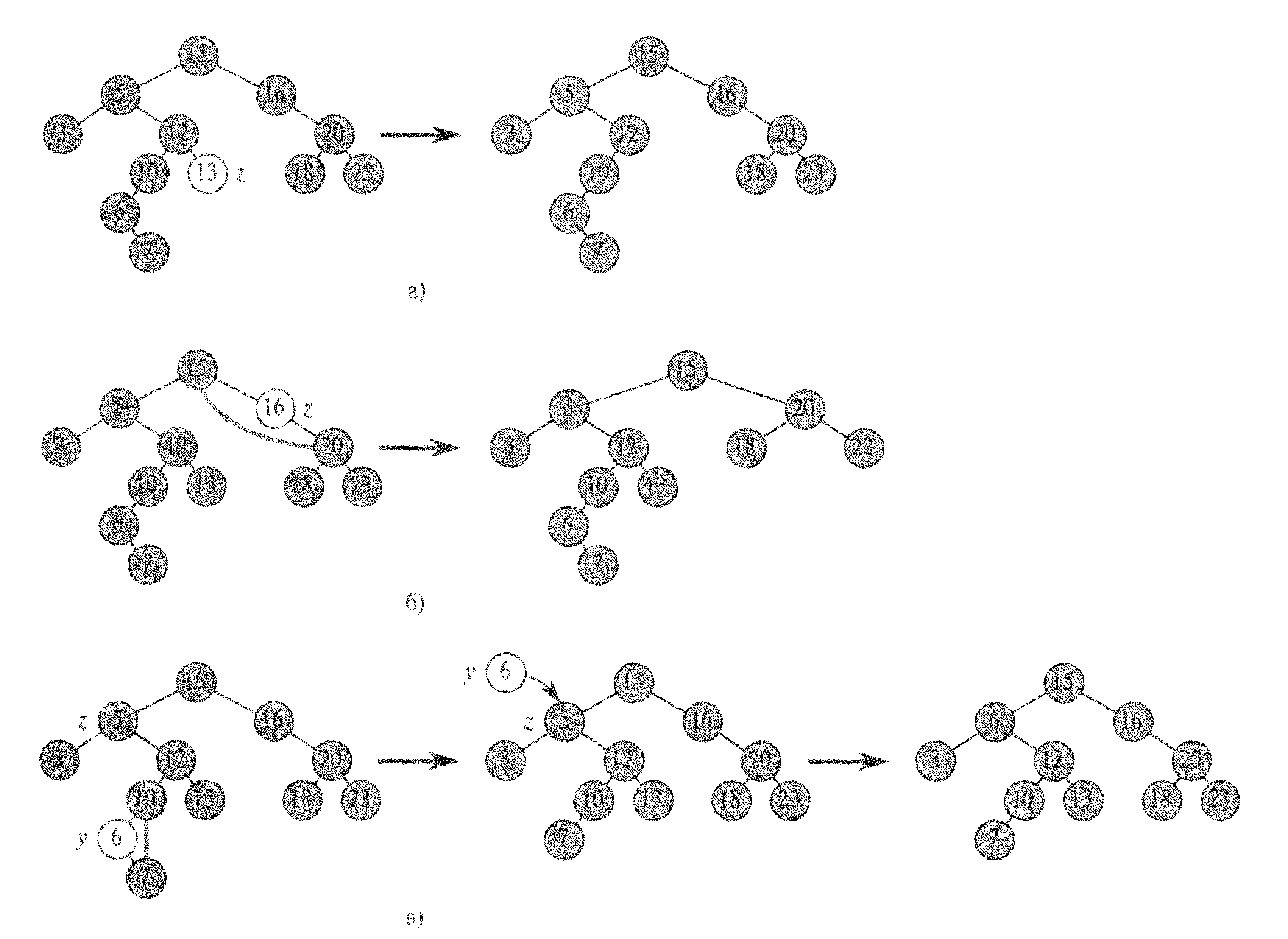


Рис. 3. Різні варіанти видалення елементу з бінарного дерева пошуку

Код процедури TreeDelete реалізує ці дії трохи по-інакшому, ніж вони описані.

TreeDelete(T, z)

1 if left[z] = NIL або right[z] = NIL

2 then y ← z

3 else y ← TreeSuccessor(z)

4 if left[y] ≠ NIL

5 then x ← left[y]

6 else x ← right[y]

7 if x ≠ NIL

8 then parent[x] ← parent[y]

9 if parent[y] = NIL

10 then root[T] ← x

11 else if y = left[parent[y]]

12 then left[parent[y]] ← x

13 else right[parent[y]] ← x

14 if y ≠ z

15 then key[z] ← key[y]

16 Копіювання допоміжних даних з y в z

17 return y

У рядках 1-3 алгоритм визначає вузол y, який видаляється шляхом «склеювання» батька та нащадка. Цей вузол є або вузлом z (якщо у вузла z не більше одного дочірнього вузла), або вузол, який є наступним за z (якщо у вузла z два дочірніх вузла). Потім у рядках 4-6 x приписується покажчик на дочірній вузол вузла y або значення NIL, якщо в y немає дочірніх вузлів. Далі вузол y видаляється у рядках 7-13 шляхом зміни покажчиків у parent[y] та x. Це видалення ускладнюється необхідністю коректної обробки граничних умов (коли x дорівнює NIL або коли y – кореневий вузол). Нарешті, у рядках 14-16, якщо видалений вузол y був наступним за z, ми переписуємо ключ z та допоміжні дані ключем та допоміжними даними y. Видалений вузол y повертається у рядку 17, з тим щоб процедура, яка викликала видалення, могла за необхідністю звільнити використану ним пам’ять. Час роботи описаної процедури становить O(h), де h – висота дерева.

Комп’ютерний практикум № 11  
Алгоритми на графах

**Мета роботи:** ознайомитися з алгоритмами на графах.

**Завдання**

За заданою матрицею суміжності визначити таку послідовність з'єднаних вершин графа з вершини n1 в n2, в якій буде мінімальна кількість ребер.

Вершини n1 і n2 вибрати самостійно.

Застосувати до свого варіанту процедуру пошуку в глибину або процедуру пошуку в ширину і розглянути чи існує шлях з вершини А у вершину В, які вводить користувач.

**Варіанти завдань:**

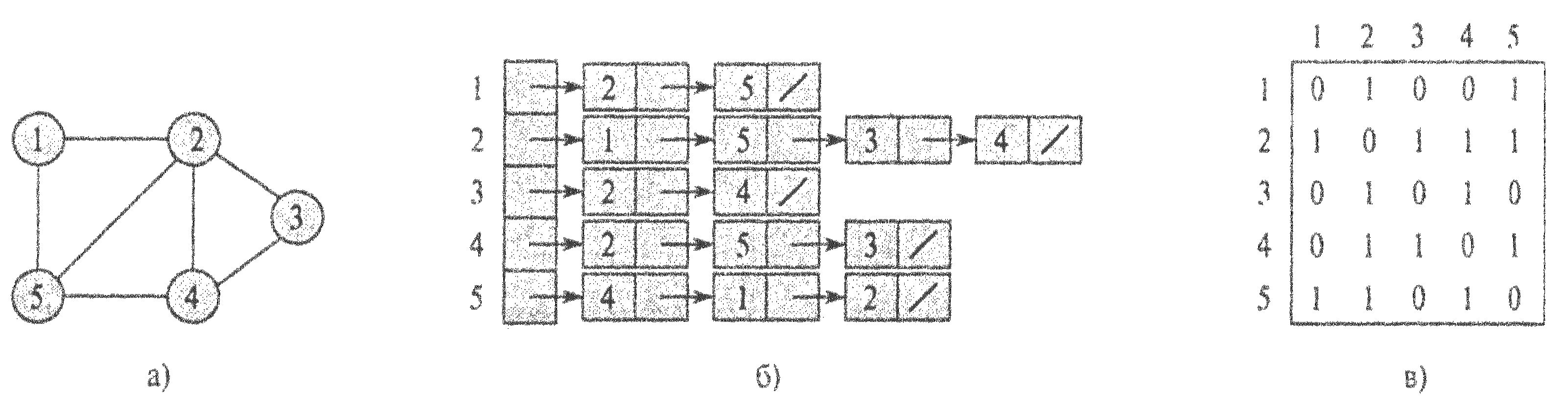
|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| 1 | 2 | 3 | 4 |
| Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в глибину | Пошук в ширину |
| 5 | 6 | 7 | 8 |
| Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в глибину | Пошук в ширину |
| 9 | 10 | 11 | 12 |
| Пошук в ширину | Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в глибину |
| 13 | 14 | 15 | 16 |
| Пошук в ширину | Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в ширину |
| 17 | 18 | 19 | 20 |
| Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в глибину | Пошук в ширину |
| 21 | 22 | 23 | 24 |
| Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в глибину | Пошук в ширину |
| 25 | 26 | 27 | 28 |
| Пошук в глибину | Пошук в ширину | Пошук в ширину | Пошук в глибину |

**Теоретичні відомості**

**АЛГОРИТМИ НА ГРАФАХ**

Математичні моделі у вигляді графів широко використовуються при моделюванні різноманітних явищ, процесів і систем. Як результат, багато теоретичних і реальних прикладних завдань можуть бути вирішені за допомогою тих чи інших процедур аналізу графових моделей. Серед множини цих процедур може бути виділений деякий певний набір типових алгоритмів обробки графів.

Є два стандартних способи представлення графа G = (V, Е): як набір списків суміжних вершин або як матриці суміжності. Обидва способи представлення застосовні як для орієнтованих, так і для неорієнтованих графів.



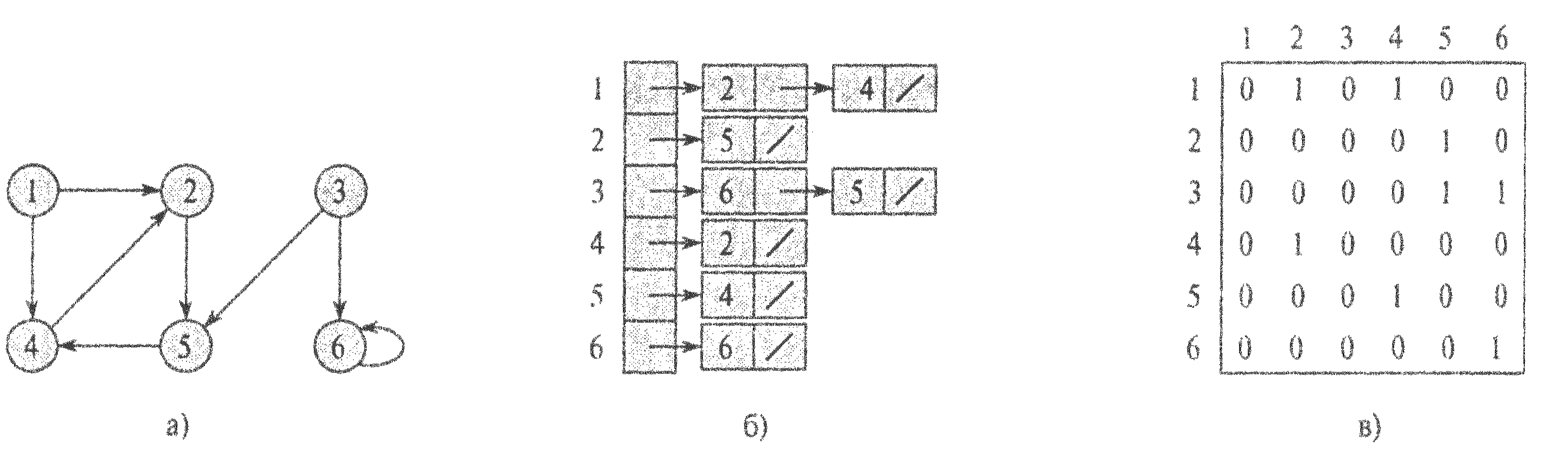


Рис. 1. Два представлення орієнтованого графа

Зазвичай більш переважним є представлення за допомогою списків суміжності, оскільки воно забезпечує компактне уявлення розріджених (sparse) графів, тобто таких, для яких |Е| набагато менше |V|2. Подання за допомогою матриці суміжності краще в разі сильно зв’язних (dense) графів, тобто коли значення |Е| близьке до |V|2, або коли треба мати можливість швидко визначити, чи є ребро, що з'єднує дві дані вершини.

Подання графа G = (V, Е) у вигляді списку суміжності (adjacency-list representation) використовує масив Adj з |V| списків, по одному для кожної вершини з V. Для кожної вершини uϵV список Adj [u] містить всі вершини v, такі що (u, v)ϵЕ, тобто Adj [u] складається з усіх вершин, суміжних з u в графі G (список може містити і не самі вершини, а покажчики на них). Вершини в кожному списку зазвичай зберігаються в довільному порядку.

**ПОШУК ВШИР**

***Пошук в ширину*** ***(breadth-first search)*** являє собою один з найпростіших алгоритмів для обходу графа і є основою для багатьох важливих алгоритмів для роботи з графами. Наприклад, алгоритм Прима (Prim) пошуку мінімального остовного дерева або алгоритм Дейкстри (Dijkstra) пошуку найкоротшого шляху з однієї вершини використовують ідеї, подібні з ідеями, використовуваними при пошуку в ширину.

Нехай заданий граф *G = (V, Е)* і виділена вихідна (source) вершина *s* Алгоритм пошуку в ширину систематично обходить всі ребра *G* для "відкриття" всіх вершин, досяжних з *s*, обчислюючи при цьому відстань (мінімальна кількість ребер) від *s* до кожної досяжної з *s* вершини. Крім того, в процесі обходу будується "дерево пошуку в ширину" з коренем *s*, що містить всі досяжні вершини. Для кожної досяжної з *s* вершини *v* шлях в дереві пошуку в ширину відповідає найкоротшому (тобто такому, що містить найменшу кількість ребер) шляху від *s* до *v* в *G*. Алгоритм працює як для орієнтованих, так і для неорієнтованих графів.

Пошук вшир має таку назву тому, що в процесі обходу ми йдемо вшир, тобто перед тим як приступити до пошуку вершин на відстані *k+1*, виконується обхід всіх вершин на відстані *k*.

Для відстеження роботи алгоритму пошук в ширину розфарбовує вершини графа в білий, сірий і чорний кольори. Спочатку всі вершини білі, і пізніше вони можуть стати сірими, а потім чорними. Коли вершина відкривається (discovered) в процесі пошуку, вона забарвлюється. Таким чином, сірі та чорні вершини – це вершини, які вже були відкриті, але алгоритм пошуку в ширину по-різному працює з ними, щоб забезпечити оголошений порядок обходу. Якщо *(u, v) ϵ Е* і вершина *u* чорного кольору, то вершина *v* або сіра, або чорна, тобто всі вершини, суміжні з чорною, вже відкриті. Сірі вершини можуть мати білих сусідів, представляючи собою границю між відкритими і невідкритими вершинами.

Пошук в ширину будує дерево пошуку в ширину, яке спочатку складається з одного кореня, яким є вихідна вершина *s*. Якщо в процесі сканування списку суміжності вже відкритої вершини *u* відкривається біла вершина *v*, то вершина *v* і ребро (*u, v*) додаються в дерево. Кажуть, що *u* є попередником (predecessor), або батьком (parent), *v* в дереві пошуку вшир. Оскільки вершина може бути відкрита не більше одного разу, вона має не більше одного з батьків. Взаємовідносини предків і нащадків визначаються в дереві пошуку в ширину як звичайно – якщо *u* знаходиться на шляху від кореня *s* до вершини *v*, то *u* є предком *v*, а *v* – нащадком *u*.

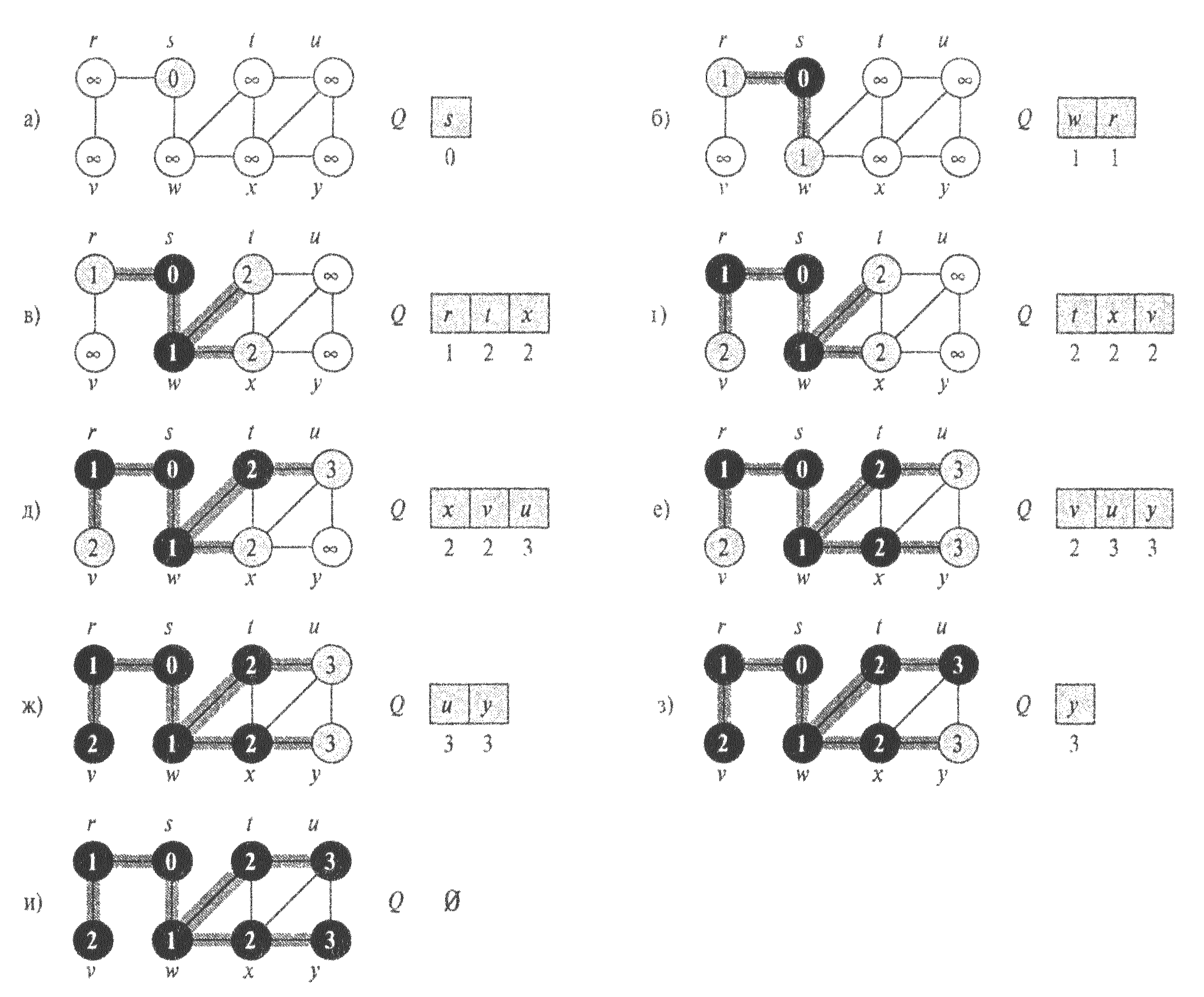


Рис.2. Виконання процедури BFS над неорієнтованим графом

Наведена нижче процедура пошуку в ширину BFS передбачає, що вхідний граф *G = (V, Е)* представлений за допомогою списків суміжності. Крім того, підтримуються додаткові структури даних в кожній вершині графа. Колір кожної вершини *u ϵ V* зберігається в змінній *color [u]*, а попередник – у змінній *π[u].* Якщо попередника у *u* немає (наприклад, якщо *u* = s або *u* не відкрита), то π[*u*] = *NIL*. Відстань від *s* до вершини *u*, що обчислюється алгоритмом, зберігається в полі *d[u].* Алгоритм використовує чергу Q для роботи з множиною сірих вершин:

BFS(G, s)

for (для) кожної вершини u ϵ V[G] – s

2 do color[u] ← WHITE

3 d[u] ← ∞

4 π[u] ← NIL

5 color[s] ← GRAY

6 d[s] ← 0

7 π[s] ← NIL

8 Q←Ø

9 ENQUEUE(Q, s)

10 while Q ≠ Ø

11 do u ← DEQUEUE(Q)

12 for (для) каждой v ϵ Adj[u]

13 do if color [v] = WHITE

14 then color[v] ← GRAY

15 d[v] ← d[u]+1

16 π[u] ← u

17 ENQUEUE(Q, v)

18 color[u] ← BLACK

Процедура BFS працює наступним чином. У рядках 1-4 всі вершини, за винятком вихідної вершини s, фарбуються в білий колір, для кожної вершини u полю d[u] присвоюється значення ∞, а батьком для кожної вершини встановлюється значення nil. У рядку 5 вихідна вершина s забарвлюється в сірий колір, оскільки вона розглядається як відкрита на початку процедури. У рядку 6 її полю d[s] присвоюється значення 0, а в рядку 7 її батьком стає nil. У рядках 8-9 створюється порожня черга Q, в яку поміщається один елемент s.

Цикл while в рядках 10-18 виконується до тих пір, поки залишаються сірі вершини (тобто відкриті, але списки суміжності яких ще не переглянуті).

Інваріант даного циклу виглядає наступним чином:

При виконанні перевірки в рядку 10 черга Q складається з множини сірих вершин.

Перед першою ітерацією єдиною сірою вершиною і єдиною вершиною в черзі Q, є вихідна вершина s. У рядку 11 визначається сіра вершина u в голові черги Q, яка потім видаляється з черги. Цикл for в рядках 12-17 переглядає всі вершини v в списку суміжності u. Якщо вершина v біла, значить, вона ще не відкрита, і алгоритм відкриває її, виконуючи рядки 14-17. Вершині призначається сірий колір, дистанція d[v] встановлюється рівною d[u] + 1, а в якості її батька вказується вершина u. Після цього вершина поміщається в хвіст черги Q. Після того як всі вершини зі списку суміжності u переглянуті, вершині u присвоюється чорний колір. Інваріант циклу зберігається, так як всі вершини, які фарбуються в сірий колір (рядок 14), вносяться в чергу (рядок 17), а вершина, яка видаляється з черги (рядок 11), забарвлюється в чорний колір (рядок 18).

Результат пошуку в ширину може залежати від порядку перегляду вершин, суміжних з даною вершиною, в рядку 12. Дерево пошуку в ширину може варіюватися, але відстані d, обчислені алгоритмом, не залежать від порядку перегляду.

**ПОШУК ВГЛИБ**

***Пошук в глибину (англ. Depth-first search, DFS)*** - це рекурсивний алгоритм обходу вершин графа. Стратегія пошуку в глибину, як випливає з її назви, полягає в тому, щоб йти "вглиб" графа, наскільки це можливо. При виконанні пошуку в глибину досліджуються всі ребра, що виходять з вершини, відкритої останньої, і залишає вершину, тільки коли не залишається недосліджених ребер – при цьому відбувається повернення в вершину, з якої була відкрита вершина *v*. Цей процес триває до тих пір, поки не будуть відкриті всі вершини, досяжні з вихідної. Якщо при цьому залишаються невідкриті вершини, то одна з них вибирається в якості нової вихідної вершини і пошук повторюється вже з неї. Цей процес повторюється до тих пір, поки не будуть відкриті всі вершини.

Як і в разі пошуку в ширину, коли вершина *v* відкривається в процесі сканування списку суміжності вже відкритої вершини *u*, процедура пошуку записує цю подію, встановлюючи поле попередника *v* *π[v]* рівним *u*.

На відміну від пошуку в ширину, де підграф передування утворює дерево, при пошуку в глибину підграф передування може складатися з декількох дерев, так як пошук може виконуватися з декількох вихідних вершин.

Підграф передування (predecessor subgraph) пошуку в глибину, таким чином, дещо відрізняється від такого для пошуку в ширину. Ми визначаємо його як граф *Gπ = (V,* *Еπ),* де

Еπ = {(π[v], v): vϵ Е V і π[v]≠NIL}.

Підграф передування пошуку в глибину утворює ліс пошуку в глибину (depth-first forest), який складається з декількох дерев пошуку в глибину (depth-first trees). Ребра в *Еπ* називаються ребрами дерева (tree edges).

Як і в процесі виконання пошуку в ширину, вершини графа розфарбовуються в різні кольори, які свідчать про їх стан. Кожна вершина спочатку біла, потім при відкритті (discover) в процесі пошуку вона забарвлюється в сірий колір, і по завершенні (finish), коли її список суміжності повністю просканований, вона стає чорною. Така методика гарантує, що кожна вершина в кінцевому рахунку знаходиться тільки в одному дереві пошуку в глибину, так що дерева не перетинаються.

Крім побудови лісу пошуку в глибину, пошук в глибину також проставляє в вершинах мітки часу (timestamp). Кожна вершина має дві такі мітки – першу *d[v]*, в якій вказується, коли вершина *v* відкривається (і забарвлюється в сірий колір), і друга – *f[**v],* яка фіксує момент, коли пошук завершує сканування списку суміжності вершини *v* і вона стає чорною.

Ці мітки використовуються багатьма алгоритмами і корисні при розгляді поведінки пошуку в глибину.

Наведена нижче процедура DFS записує в поле *d[**u]* момент, коли вершина *u* відкривається, а в поле *f[і]* – момент завершення роботи з вершиною *u*. Ці мітки часу являють собою цілі числа в діапазоні від 1 до 2 |V|, оскільки для кожної з |V| вершин є тільки одна подія відкриття і одна – завершення. Для кожної вершини *u*

d[u] <f[u].

До моменту часу *d[u]* вершина має колір white, між *d[u]* і *f[u]* – колір GRAY, а після *f[u]* – колір BLACK.

Далі представлений псевдокод алгоритму пошуку в глибину. Вхідний граф G може бути як орієнтованим, так і неорієнтованим. Змінна time – глобальна і використовується для міток часу.

DFS(G)

1 for (для) кожної вершини u ϵ V[G]

2 do color[u] ← WHITE

3 π[u] ← NIL

4 time ← 0

5 for (для) кожної вершини u ϵ V[G]

6 do if color [u] = WHITE

7 then DFS\_Visit(u)

DFS\_Visit(u)

1 color [u] ← GRAY

2 time ← time+1

3 d[u] ← time

4 for (для) кожної вершини v ϵ Adj[u]

5 do if color [v] = WHITE

6 then π[v] ← u

7 DFS\_Visit(v)

8 color[u] ← BLACK

9 f[u] ← time← time+1

На рис. 3 проілюстровано виконання процедури DFS над графом, наведеному на рис. 1 (2 частина). Ребра, досліджені алгоритмом, або зафарбовані (якщо це ребра дерев), або позначені пунктиром (в іншому випадку). Ребра, які не є ребрами дерев, позначені на малюнку буквами В (зворотні – back), F (прямі – forward) і С (перехресні – cross). У вершинах вказані часові мітки в форматі відкриття/завершення.

Процедура DFS працює наступним чином. У рядках 1-3 все вершини фарбуються в білий колір, а їх поля π ініціалізуються значенням nil. У рядку 4 виконується скидання глобального лічильника часу. У рядках 5-7 по черзі перевіряються всі вершини з V, і коли виявляється біла вершина, вона обробляється за допомогою процедури DFS\_Visit. Кожен раз при виклику процедури DFS\_Visit (u) в рядку 7, вершина *u* стає коренем нового дерева лісу пошуку в глибину. При поверненні з процедури DFS кожній вершині *u* зіставляються два моменти часу – час відкриття (discovery time) *d[u]* і час завершення (finishing time) *f[і]*.

При кожному виклику DFS\_Visit (u) вершина *u* спочатку має білий колір. У рядку 1 вона забарвлюється в сірий колір, в рядку 2 збільшується глобальна змінна time, а в рядку 3 виконується запис нового значення змінної time в поле часу відкриття *d[u]*. У рядках 4-7 досліджуються всі вершини, суміжні з *u*, і виконується рекурсивне відвідування білих вершин. При розгляді в рядку 4 вершини *vϵAdj [u]*, говоримо, що ребро (u, v) досліджується (explored) пошуком в глибину. І нарешті, після того як будуть досліджені всі ребра, які виходять з *u*, в рядках 8-9 вершина *u* забарвлюється в чорний колір, а в поле *f[u]* записується час завершення роботи з нею.

Зауважимо, що результат пошуку в глибину може залежати від порядку, в якому виконується розгляд вершин в рядку 5 процедури DFS, а також від порядку відвідування суміжних вершин в рядку 4 процедури DFS\_Visit.

Комп’ютерний практикум № 12  
Алгоритм Дейкстри

**Мета роботи:** ознайомитися з алгоритмом пошуку найкоротших шляхів.

**Завдання**

Реалізувати алгоритм Дейкстри для знаходження найкоротшої відстані між будь-якими двома вершинами заданого графу.

На вхід подається зважений граф, який заданий текстовим файлом. Перший рядок цього файлу містить два числа – кількість вершин та ребер. Далі йдуть рядки, в кожному з яких представлена інформація про одне орієнтоване ребро. Ребро задається трьома числами: "u v w", де u – початкова вершина ребра, v - кінцева вершина ребра, w – довжина (вага) ребра. У файлі можуть бути кратні ребра (тобто такі, що з’єднують одні й ті самі вершини). Індексація вершин починається з 1.

**Теоретичні відомості**

**АЛГОРИТМ ДЕЙКСТРИ**

Алгоритм Дейкстри вирішує задачу знаходження найкоротшого шляху з однієї вершини в зваженому орієнтованому графі G = (V, Е) в тому випадку, коли ваги ребер невід'ємні. Для всіх ребер (u, v) ϵ Е виконується нерівність w (u, v) ≥ 0.

В алгоритмі Дейкстри підтримується множина вершин Х, для яких вже враховано остаточні ваги найкоротших шляхів до них зі стартової вершини s. У цьому алгоритмі по черзі вибирається вершина u ϵ V[G] – X, якій на даному етапі відповідає мінімальна оцінка найкоротшого шляху.

Dijkstra(G, s)

for (для) кожної вершини v ϵ V[G]

2 do A[v] ← ∞; B[v] ← NIL

3 A[s] ← 0

4 X ← ; v ← s

5 while X ≠ V[G]:

6 for (для) каждого ребра (v, u) ϵ E[G] та u ϵ V[G] – X:

7 if A[u]>A[v]+w(v, u)

8 then A[u] ← A[v]+w(v, u)

9 B[u] ← v

10 for (серед) усых значень вершин з V[G]– X знайти v\* з min значенням A[v]

11 X ← X + ; v = v\*

12 return A, B

Алгоритм Дейкстри проілюстрований на рис. 1. Стартова вершина s розташована на малюнку зліва від інших вершин. У кожній вершині приведена оцінка найкоротшого шляху до неї, а виділені ребра вказують попередників. Чорним кольором позначені вершини, додані до множини Х, а білим - що містяться в V – X. В частині а малюнка проілюстрована ситуація, що склалася безпосередньо перед виконанням першої ітерації циклу while в рядках 5-11.

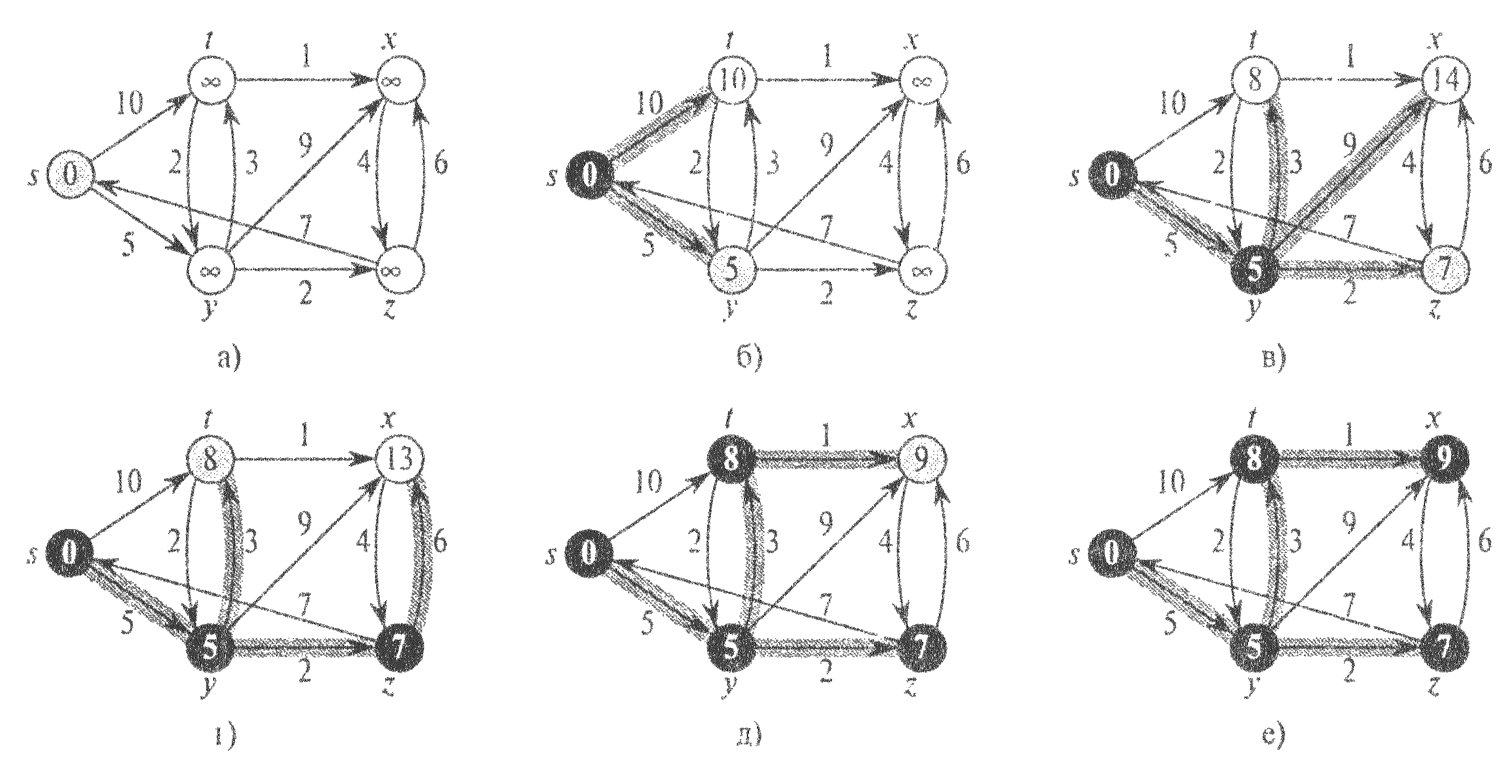


Рис. 1. Виконання алгоритму Дейкстри

Виділена сірим кольором вершина має мінімальне значення і обирається в якості вершини u для наступної ітерації. У частинах б-е зображені ситуації після виконання чергової ітерації циклу while. У кожній з цих частин виділена сірим кольором вершина вибирається в якості вершини u. У частині е наведені кінцеві значення найкоротших шляхів.

Опишемо роботу розглянутого алгоритму. У рядках 1-4 проводиться звичайна ініціалізація величин A[v] і B[v]. Найкоротша відстань від s до всіх інших вершин v множини V, яка зберігається у масиві А =∞. Масив В зберігає вершини попередники у найкоротшому шляху. У в рядку 3 позначається, що найкоротша відстань від s до самої себе = 0.

А в 4 рядку ініціалізується множина вершин Х, що спочатку містить лише стартову вершину s і вказується що початкова вершина v – це і є s.

У цьому алгоритмі підтримується інваріант, згідно з яким цикл while виконується до тих пір доки множина Х не буде містити всі вершини графу G.

Серед усіх ребер що виходять з вершини v у всі вершини які належать множині V – X якщо поточний найкоротший шлях до вершини u може бути поліпшений в результаті проходження через вершину v, виконується відповідне оновлення оцінки величини А[u] і попередника B[u].

Після цього обирається нова поточна вершина v\* яка має мінімальне значення А[v] та заноситься до множини Х.

Оскільки в алгоритмі Дейкстри з множини V - S для приміщення в множину Х завжди вибирається сама "легка" або "близька" вершина, кажуть, що цей алгоритм дотримується жадібної стратегії.