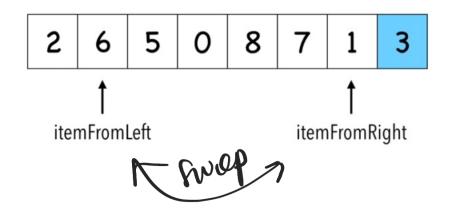
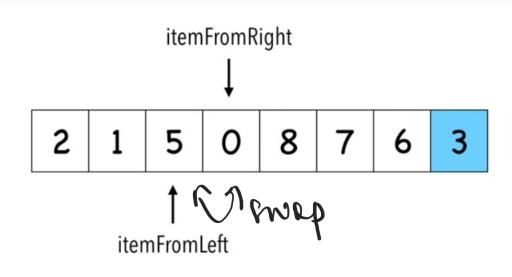


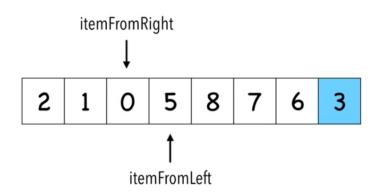
1. itemFromLeft that is larger than pivot

The state of tangent and protection

2. itemFromRight that is smaller than pivot

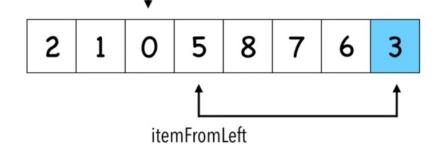






Stop when index of itemFromRight

itemFromRight I



Swap itemFromLeft and pivot

- 1. Correct position in final, sorted array
- 2. Items to the left are smaller
- 3. Items to the right are larger

2	1	0	3	8	7	6	5
---	---	---	---	---	---	---	---

and necursive

```
int partition(int arr[], int low, int high)
{
  int pivot = arr[high];
  int i = (low - 1);

  for (int j = low; j <= high- 1; j++)
  {
     if (arr[j] <= pivot)
     {
        i++;
        swap(&arr[i], &arr[j]);
     }
  }
  swap(&arr[i+1], &arr[high]);
  return (i+1);
}</pre>

  void quickSort(int arr[], int low, int high)
  {
     if (low < high)
     {
        int pi = partition(arr, low, pi - 1);
        quickSort(arr, pi + 1, high);
     }
  }
}</pre>
```

1 Quicksort

O algorytmie Quicksort wspomnieliśmy omawiając strategie dziel i zwycieżaj. Podany tam schemat

algorytmu można zapisać w następujący sposób:

```
procedure quicksort(A[1..n], p, r)

if r-p jest make then insert-sort(A[p..r])

else choosepivot(A, p, r)

q \leftarrow partition(A, p, r)

quicksort(A, p, q)

quicksort(A, q + 1, r)

procedure quicksort(A[p..r])

quicksort(A, p, q)

quicksort(A, q + 1, r)
```

Kluczowe znaczenie dla efektywności algorytmu mają wybór pivota, tj. elementu dzielącego, dokonywany w procedurze choosepivot, oraz implementacja procedury partition dokonującej przestawienia elementów tablicy A.

1.1 Implementacja procedury partition

Zakładamy, że w momencie wywołania partition(A, p, r) pivot znajduje się w A[p]. Procedura przestawia elementy podtablicy A[p..r] dokonując jej podziału na dwie części: w pierwszej – A[p..q] – znajdą się elementy nie większe od pivota, w drugiej – A[q+1,r] – elementy nie mniejsze od pivota. Granica tego podziału, wartość q, jest przekazywana jako wynik procedury.

```
\begin{aligned} & \mathbf{procedure} \ partition(A[1..n], p, r) \\ & x \leftarrow A[p] \text{ place} \\ & i \leftarrow p - 1 \\ & j \leftarrow r + 1 \\ & \mathbf{while} \ i < j \ \ \mathbf{do} \\ & \mathbf{repeat} \ j \leftarrow j - 1 \ \ \mathbf{until} \ A[j] \leq x \\ & \mathbf{repeat} \ i \leftarrow i + 1 \ \ \mathbf{until} \ A[i] \geq x \\ & \mathbf{if} \ i < j \ \ \mathbf{then} \ \ \mathbf{zamie\acute{n}} \ A[i] \ | \ A[j] \ \mathsf{miejscami} \\ & \mathbf{else} \ \ \mathbf{return} \ j \end{aligned}
```

Fakt 1 Koszt procedury partition(A[1..n], p, r) wynosi $\Theta(r-p)$.

