

第三章

排序与分治算法



参考材料

«Introduction to Algorithm» Chapter 6, 7, 8, 9

«Introduction to the Design and Analysis of Algorithm» Chapter 4





- 3.1 分治算法的原理
- 3.2 基于分治思想的排序算法
- 3.3 Medians and Order Statistics
- 3.4 最邻近点对
- 3.5 线性时间排序算法
- 3.6 凸包问题
- 3.7 FFT
- 3.8 整数乘法



3.1 Divide-and-Conquer 原理

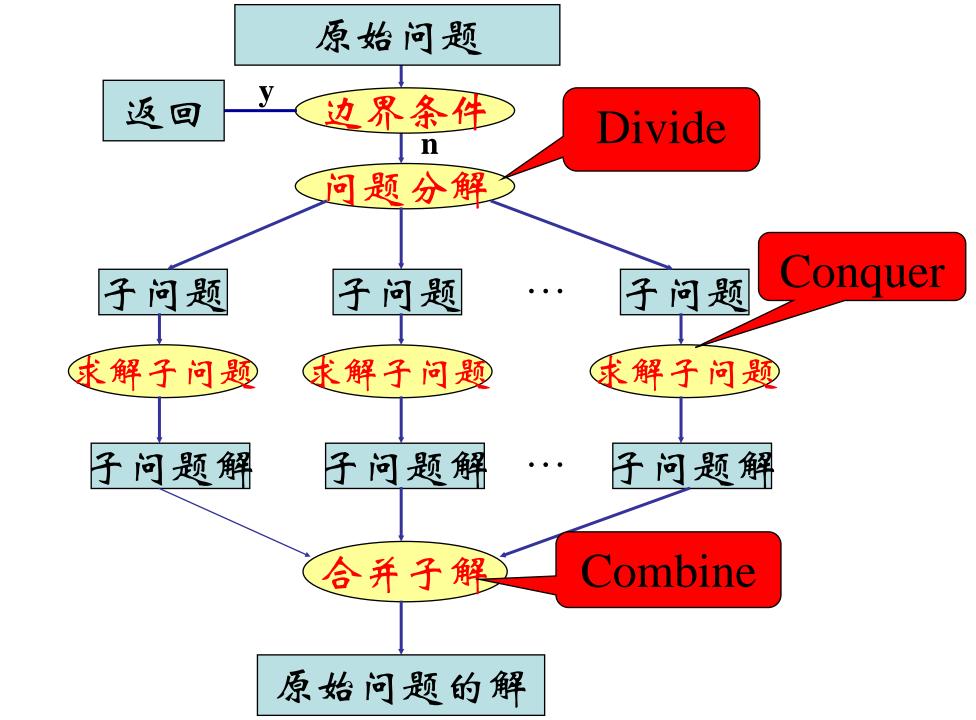
- · Divide-and-Conquer算法的设计
- Divide-and-Conquer 算法的分析



Divide-and-Conquer算法的设计



- 设计过程分为三个阶段
 - Divide: 整个问题划分为多个子问题
 - 注意:分解的这组子问题 $p_1,p_2,...p_m$ 未必一定是相同的子问题,即 p_i 和 p_j 可以是分别完成不同任务的子问题
 - -Conquer:求解各子问题(递归调用正设计的算法)
 - -Combine:合并子问题的解,形成原始问题的解





Divide-and-Conquer算法的分析

- 分析过程
 - -建立递归方程
 - 求解
- 递归方程的建立方法
 - -设输入大小为n, T(n)为时间复杂性
 - **当**n < c, $T(n) = \theta(1)$



- Divide阶段的时间复杂性

- 划分问题为a个子问题。
- · 每个子问题大小为n/b。
- 划分时间可直接得到=D(n)
- Conquer 阶段的时间复杂性
 - 递归调用
 - Conquer 射 间 = aT(n/b)
- Combine 阶段的时间复杂性
 - 时间可以直接得到=C(n)

最后得到递归方程:

• $T(n) = \theta(1)$

if *n*≤*c*

• T(n)=aT(n/b)+D(n)+C(n) if n>c



举例:最大最小值问题

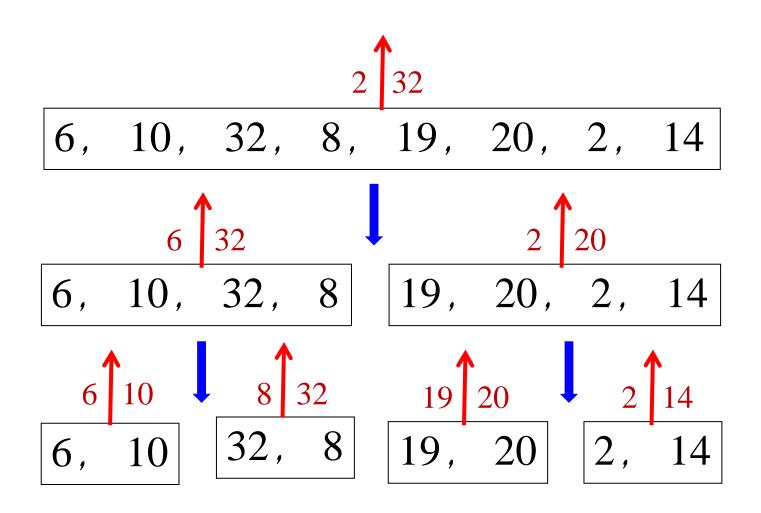
输入: 数组A[1,...,n]

输出: A中的max和min

通常,直接扫描需要2n-2次比较操作 我们给出一个仅需3n/2-2次比较操作的算法



基本思想







算法MaxMin(A)

输入: 数组A[i,...,j]

输出:数组A[i,...,j]中的max和min

- 1. If j-i+1 = 1 Then 输出A[i],A[i],算法结束
- 2. If j-i+1 = 2 Then
- 3. If A[i] < A[j] Then 输出A[i], A[j]; else 输出A[j], A[i]; 算法结束
- 4. $k \leftarrow (j+i)/2$
- 5. $m_1, M_1 \leftarrow \operatorname{MaxMin}(A[i:k]);$
- 6. $m_2, M_2 \leftarrow \operatorname{MaxMin}(A[k+1:j]);$
- 7. $m \leftarrow \min(m_1, m_2)$;
- 8. $M \leftarrow \max(M_1, M_2)$;
- 9. 输出m,M



算法复杂性分析

$$T(1)=0$$
 $T(2)=1$
 $T(n)=2T(n/2)+2$ 这里的2是T(1)和T(2)
 $=2(2T(n/2^2)+2)+2=2^2T(n/2^2)+2^2+2$
 $=\dots$
 $=2^{k-1}T(2)+2^{k-1}+2^{k-2}+\dots+2^2+2$
 $=2^{k-1}+2^k-2$
 $=n/2+n-2$
 $=3n/2-2$
 $n=2^k$

与Naive算法相比,虽然同阶,但系数有所改进

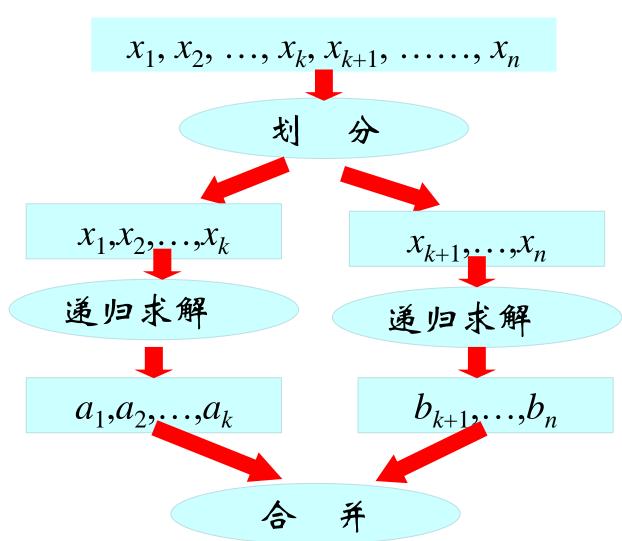


3.2 基于分治的排序算法

- Quicksort Algorithm 排序问题的下界



基于分治思想的排序算法



划分的策略

根据某一策略将数据集合划分成两个部分

Mergesort: 中间点

Quicksort:任选一个划分点x,

利用x的值将数据划分成两部分

合并策略

不同的划分策略对应不同的合并策略



3.2.1 Quicksort

- Idea of Quicksort
- Quicksort Algorithm
- Correctness Proof
- Performance Analysis
- Randomized Quicksort Algorithms

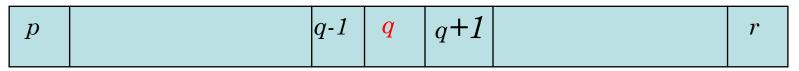


Idea of Quicksort

Divide-and-Conquer

– Divide:

• Partition A[p..r] into A[p..q] and A[q+1..r].



- $\forall x \in A[p...q], x \leq A[q], \forall y \in A[q+1...r], y > A[q].$
- q is generated by partition algorithm.

Conquer:

• Sort A[p...q-1] and A[q+1...r] using quicksort recursively

- Combine:

• Since A[p...q-1] and A[q+1...r] have been sorted, nothing to do



- 划分A[p..r]
 - 选择元素x作为划分点, x=A[r]
 - -x逐一与其它元素作比较;

算法执行过程中, A被分成4个区域

j				
2 i 2 i 2	8	7	1	4
i	j			
2	8	7	1	4
i		j		
2	8	7	1	4
i			j	
2	8	7	1	4
	i			j
2	1	7	8	4
	i	i+1		j
2	1	4	8	7



Partition(A, p, r)

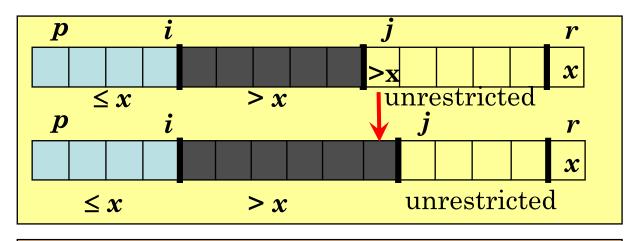
$$x \leftarrow A[r];$$

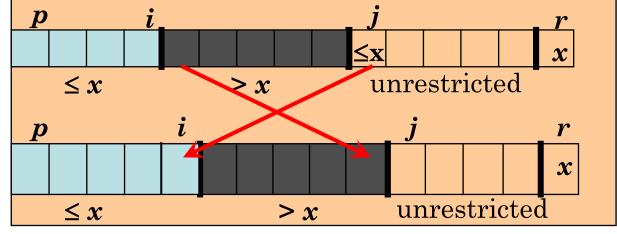
$$i \leftarrow p-1;$$

for
$$j \leftarrow p$$
 to $r-1$

do if
$$A[j] \le x$$

$$i \leftarrow i + 1$$
;





exchange $A[i] \leftrightarrow A[j]$;

exchange $A[i+1] \leftrightarrow A[r]$;

return i+1;

Running time: $\Theta(n)$



Quicksort Algorithm



Quicksort(A,p,r)

If *p*<*r*

Then q=Partition(A, p, r);

Quicksort (A,p,q-1);

Quicksort (A, q+1, r);



Correctness Proof



• Loop Invariant(循环不变量方法)

证明主要结构是循环结构的算法的正确性

循环不变量:数据或数据结构的关键性质 依赖于具体的算法和算法特点

证明分三个阶段

- (1) 初始阶段:循环开始前循环不变量成立
- (2) 循环阶段:循环体每执行一次,循环不变量成立
- (3) 终止阶段: 算法结束后, 循环不变量保证算法正确



这里所说的循环不变量就是指参考元素A[r]

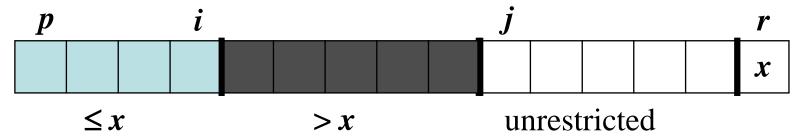
Correctness Proof

定义循环不变量:

At the start of the loop of lines 3-6, for any *k*

- 1. if $p \le k \le i$, then $A[k] \le x$.
- 2. *if* $i+1 \le k \le j-1$, *then* A[k] > x.
- 3. if k=r, then A[k]=x.

- Partition (A, p, r) $x \leftarrow A[r];$ $i \leftarrow p-1;$
- (3) for $j \leftarrow p$ to r-1
- (4) do if $A[j] \leq x$
- $(5) i \leftarrow i+1;$
- (6) exchange $A[i] \leftrightarrow A[j]$; exchange $A[i+1] \leftrightarrow A[r]$; return i+1;



- 初始阶段: j=p

算法迭代前: i=p-1, j=p, 条件 1 和 2 为真. 算法第1行使得条件 3 为真.

i pj

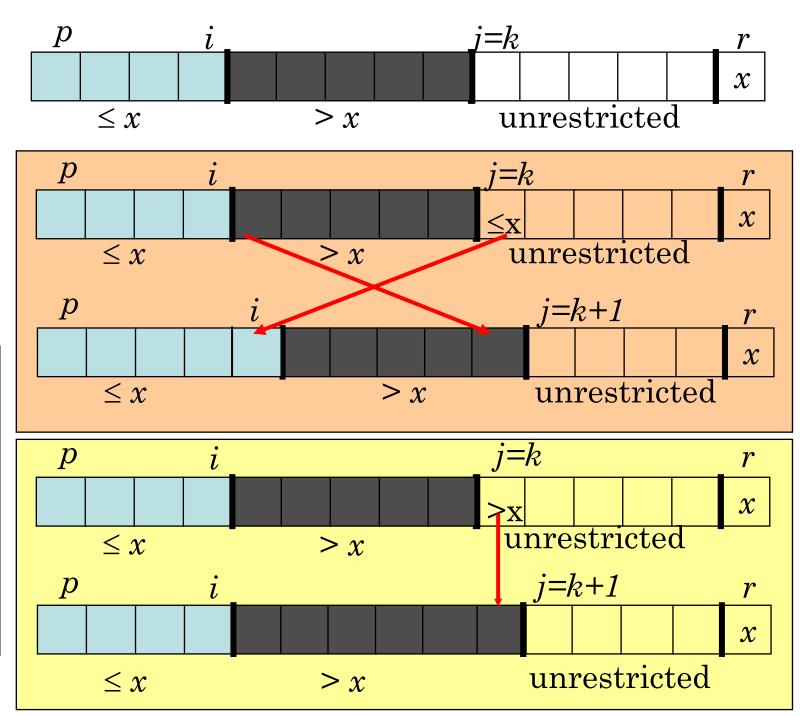
							Y

-保持阶段

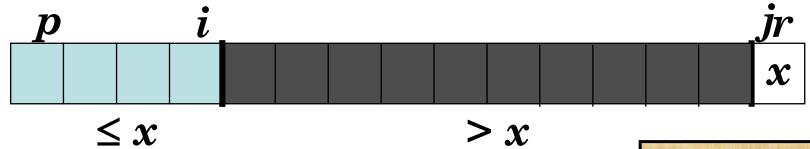
设j=k时循环 不变量成立.

往证j=k+1时 不变量成立.

Partition(A, p, r) $x \leftarrow A[r];$ $i \leftarrow p-1;$ $\text{for } j \leftarrow p \text{ to } r-1$ $\text{do if } A[j] \leq x$ $i \leftarrow i+1;$ $\text{exchange } A[i] \leftrightarrow A[j];$ $\text{exchange } A[i+1] \leftrightarrow A[r];$ return i+1;



- 终止阶段



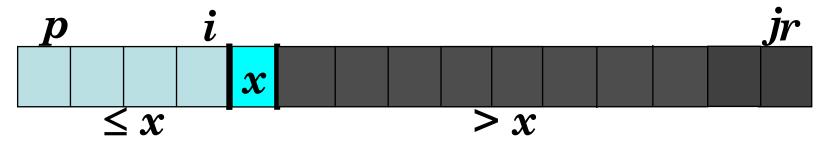
循环结束肘, j=r, 产生三个集合:

- 1. 所有小于等于X的元素构成的集合.
- 2. 所有大于X的元素构成的集合.
- 3. 由元素x构成的集合.

算法结束时

最后一个步骤将A[r]与A[i+1]互换.

Partition(A, p, r) $x \leftarrow A[r];$ $i \leftarrow p-1;$ $for j \leftarrow p \text{ to } r-1$ $do \text{ if } A[j] \leq x$ $i \leftarrow i+1;$ $exchange A[i] \leftrightarrow A[j];$ $exchange A[i+1] \leftrightarrow A[r];$ return i+1;







- Time complexity of PARTITION: $\theta(n)$
- Best case time complexity of Quicksort
 - Array in partition into 2 equal sets
 - $T(n)=2T(n/2)+\theta(n)$
 - $T(n) = \theta(nlogn)$





- Worst case time complexity of Quicksort
 - Worst Case
 - |A[p..q-1]|=0, |A[q+1..r]|=n-1



- The worst case happens in call to Partition Algorithm
- Worst case time complexity
- $T(n)=T(0)+T(n-1)+\theta(n)=T(n-1)+\theta(n)=\frac{\theta(n^2)}{\pi}$ 左半部分个数为零,右半部分个数与左半部分相同,每次拆解排

序都需要n,按照以上拆解方法,需要拆解n次,所以是n*n=n^2





What is the average time complexity?

$$T(n) = O(n \log n)$$

Why?



- •假如第一次划分后产生两个子序列,一个子序列包含s个元素,另一个子序列包含n-1-s个元素
- 一共有n种可能的划分,即 $0 \le s \le n-1$,每种可能划分产生的概率为1/n
- 平均复杂性 $T(n) = \frac{1}{n} \sum_{s=0}^{n-1} (T(s) + T(n-1-s)) + cn$

$$\frac{1}{n} \sum_{s=0}^{n-1} \left(T(s) + T(n-1-s) \right) = \frac{1}{n} \left(T(0) + T(n-1) + T(1) + T(n-2) + \dots + T(n-1) + T(0) \right)$$

由于T(0)=0, 有:
$$T(n) = \frac{1}{n} (2T(1) + 2T(2) + \dots + 2T(n-1)) + cn$$

$$nT(n) = 2T(1) + 2T(2) + \dots + 2T(n-1) + cn^2$$



$$nT(n) = 2T(1) + 2T(2) + \dots + 2T(n-1) + cn^2$$

用n替换为n-1代入上式,有:

$$(n-1)T(n-1) = 2T(1) + 2T(2) + \dots + 2T(n-2) + c(n-1)^{2}$$

两式相减: nT(n) - (n-1)T(n-1) = 2T(n-1) + c(2n-1)

$$nT(n) - (n+1)T(n-1) = c(2n-1)$$

$$\frac{T(n)}{n+1} - \frac{T(n-1)}{n} = c \frac{(2n-1)}{(n+1)n} = c \frac{\left(3n - (n+1)\right)}{(n+1)n} = c \left(\frac{3}{n+1} - \frac{1}{n}\right)$$

遂归地:
$$\frac{T(n-1)}{n} - \frac{T(n-2)}{n-1} = c\left(\frac{3}{n} - \frac{1}{n-1}\right)$$

$$\frac{T(2)}{3} - \frac{T(1)}{2} = c\left(\frac{3}{3} - \frac{1}{2}\right)$$



我们得到:
$$\frac{T(n)}{n+1} - \frac{T(n-1)}{n} = c\left(\frac{3}{n+1} - \frac{1}{n}\right)$$

$$\frac{T(n-1)}{n} - \frac{T(n-2)}{n-1} = c\left(\frac{3}{n} - \frac{1}{n-1}\right)$$

$$\frac{T(2)}{3} - \frac{T(1)}{2} = c\left(\frac{3}{3} - \frac{1}{2}\right)$$

$$\frac{T(n)}{n+1} = 3c\left(\frac{1}{n+1} + \frac{1}{n} + \dots + \frac{1}{3}\right) - c\left(\frac{1}{n} + \frac{1}{n-1} + \dots + \frac{1}{2}\right) + \frac{T(1)}{2}$$

$$= 2c\left(\frac{1}{n} + \frac{1}{n-1} + \dots + \frac{1}{3} + \frac{1}{2} + 1\right) - \frac{7}{2}c + \frac{T(1)}{2} + \frac{3c}{n+1}$$

$$= 2cH_n - \frac{7}{2}c + \frac{T(1)}{2} + \frac{3c}{n+1}$$

$$T(n) = 2cnH_n + 2cH_n + \left(\frac{T(1)}{2} - \frac{7}{2}c\right)n + \left(\frac{T(1)}{2} - \frac{7}{2}c + 3c\right) = O(n\log n)$$



Randomized Quicksort Algorithms

• Randomized-Partition(A, p, r)

```
1. i := \text{Random}(p, r)
```

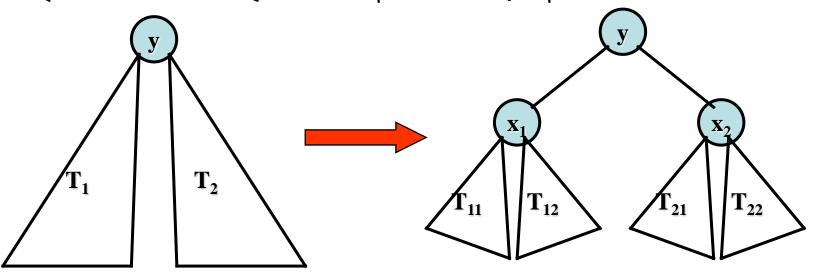
- 2. $A[r] \leftrightarrow A[i]$;
- 3. Return Partition(A, p, r)

• Randomized-Quicksort(A, p, r)

- 1. **If** p < r
- 2. **Then** q := Randomized-Partition(A, p, r);
- 3. Randomized-Quicksort(A, p, q-1);
- 4. Randomized-Quicksort(A, q+1, r).



• 我们可以用树表示算法的计算过程



- 我们可以观察到如下事实:
 - 一个子树的根必须与其子树的所有节点比较
 - 不同子树中的节点不可能比较
 - 任意两个节点至多比较一次



- 基本概念
 - $x_{(i)}$ 表示A中Rank为i的元素(第i小元素) 例如, $x_{(I)}$ 和 $x_{(n)}$ 分别是最小和最大元素
 - 随机变量 X_{ii} 定义如下:

 $X_{ij}=1$ 如果 $x_{(i)}$ 和 $x_{(j)}$ 在运行中被比较,否则为0 X_{ij} 是 $x_{(i)}$ 和 $x_{(j)}$ 的比较次数

- 算法的比较次数为 $\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}X_{ij}$
- 算法的复杂性为 $T(n)=E[\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}X_{ij}]=\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}E[X_{ij}]$



The state of the s

$$T(n) = E\left[\sum_{i=1}^{n} \sum_{j>i} X_{ij}\right] = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j>i} E[X_{ij}]$$

- 计算*E*[X_{ii}]
 - 设 p_{ij} 为 $x_{(i)}$ 和 $x_{(j)}$ 在运行中被比较的概率,则 $E[X_{ij}]=p_{ij}\times 1+(1-p_{ij})\times 0=p_{ij}$

关键问题成为求解 p_{ij}

HITWH SE

随机快速排序复杂性分析

- ·求解 p_{ij}
 - $Z_{ij} = \{x_{(i)}, x_{(i+1)}, ..., x_{(j)}\}$ 是 $x_{(i)}$ 和 $x_{(j)}$ 之间元素集合, Z_{ij} 在同一棵子树叶, $x_{(i)}$ 和 $x_{(j)}$ 才可能比较.
 - •x_(i)和x_(j)在执行中被比较,需满足下列条件:
 - $\bullet x_{(i)}$ 是 Z_{ij} 中第一个被选择的子树根节点,或者
 - $x_{(i)}$ 是 Z_{ii} 中第一个被选择的子树根节点
 - •一棵子树所有点等可能地被选为划分点,所以 $x_{(i)}$ 或 $x_{(j)}$ 被选为划分点的概率 = $2/|Z_{ij}| = 2/(j-i+1)$.
 - $x_{(i)}$ 和 $x_{(i)}$ 被进行比较的概率:

$$p_{ij}=2/(j-i+1)$$



• 现在我们有

$$\sum_{i=1}^{n} \sum_{j>i} E[X_{ij}] = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j>i} p_{ij} = \sum_{i=1}^{n} \sum_{j>i} \frac{2}{j-i+1}$$

$$= \sum_{i=1}^{n} \sum_{k=1}^{n-i} \frac{2}{k+1} \le \sum_{i=1}^{n} \sum_{k=1}^{n-i} \frac{2}{k}$$

$$\leq 2\sum_{i=1}^{n}\sum_{k=1}^{n}\frac{1}{k} = 2nH_{i} = O(n\log n)$$

定理. 随机排序算法的期望时间复杂性为O(nlogn)



3.2.2 排序问题的下界



问题的下界



- 问题的下界(lower bound of a problem)
 - 是用于解决该问题的任意算法所需要的最小时间复杂度
 - 问题难度的一种度量
 - •如果问题可由一个具有较低时间复杂性的算法解决,则该问题是简单的;否则是困难的
 - 通常指: 最坏情况下界
- 问题的下界是不唯一的
 - 例如. $\Omega(1)$, $\Omega(n)$, $\Omega(n\log n)$ 都是排序的下界
 - 只有 $\Omega(n\log n)$ 是有意义的
 - 下界应尽可能地高, 达到上限
 - 下界的分析都是经过严格理论分析和证明,而非纯粹猜测



问题的下界的意义



- 如果一个问题的最高下界是 $\Omega(n\log n)$ 而当前最好算法的时间复杂性是 $O(n^2)$.
 - 我们可以寻找一个更高的下界.
 - 我们可以设计更好的算法.
 - 下界和算法都是可能改进的.
- •如果一个问题的下界是 $\Omega(n\log n)$ 且算法的时间复杂性是 $O(n\log n)$,那么这个算法是最优的

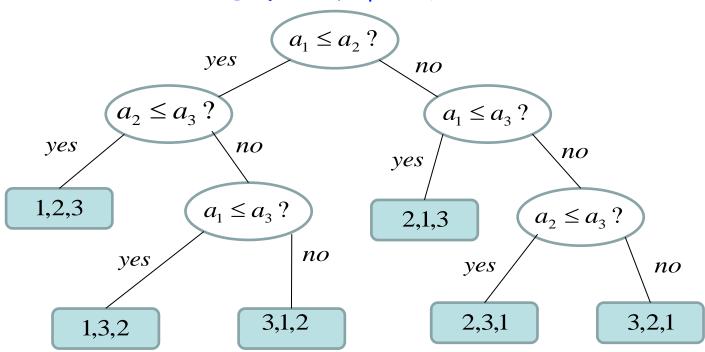


排序的下界

通常,基本操作是比较和交换的排序算法可以用一个二叉决策树描述

- 通过忽略比较以外的细节来抽象表示比较排序算法
- 每个内节点表示一个比较操作 $a_i \leq a_i$;
- 所有被排序元素的全排列是树的叶节点;

对于特定输入数据集的 排序过程,对应于从树 的根结点到叶子节点的 一条路径





排序的下界



- 其排序过程对应于一个高度为h, 具有n!个叶子节点的二叉决策树.
- · 由于高度为h的二叉树至多有2h个叶子节点
- 则有 $2^h \ge n!$

$$n! = \sqrt{2\pi n} \left(\frac{n}{e}\right)^n$$

 $p: h \ge \lg(n!) = \Omega(n \lg n)$

排序的下界是: $\Omega(n\log n)$



3.3 Medians and Order Statistics

- Decrease and Conquer 原理
- Selection Problem

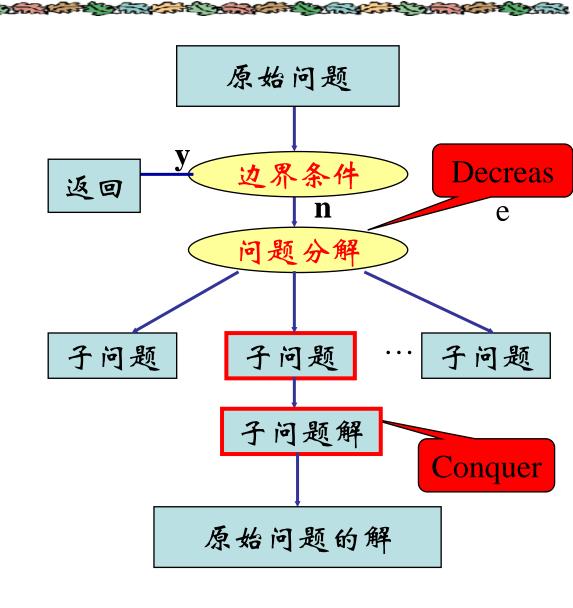


Decrease and Conquer 原理

· 原始河题划分为若河题划分为原始河题,将原则是一种,将是一种,并不是一种,并不是一种,并不是一种,并不是一种,并不是一种。

例如:折半查找 $T(n)=T(\lfloor n/2 \rfloor)+1$

非常有效的一种方法,通常用于解决优化问题





Decrease and Conquer 原理

- 与Divide and Conquer的不同
 - 一分治方法: 递归求解每一个子问题, 然后通过合并各个子问题的解最后得到原始问题的解
 - 减治方法: 仅通过求解某一个子问题的解得到原始 问题的解



Medians and Order Statistics



• The i^{th} order statistic problem

- − Input: set *S* of *n* (distinct) elements, and a number *k*.
- Output: element x in S that is greater than exactly k-1 elements in S.
- Special order statistics
 - The 1st order statistic is the *minimum* in S
 - The n^{th} order statistic is the maximum in S
 - The *median* in *S* is at
 - -(n+1)/2 when n is odd
 - -n/2 and n/2+1 when n is even



Selection Problem

Problem

- Input: set A of n (distinct) elements, and a number k.
- Output: element x in A that is greater than exactly k-l elements in A, i.e the kth smallest element.

The straightforward algorithm:

step 1: Sort the *n* elements

step 2: Locate the k^{th} element in the sorted list.

Time complexity: $O(n \log n)$

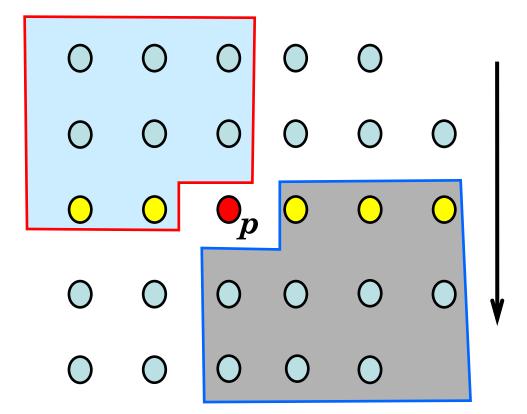
Main Idea

- $-S=\{a_1, a_2, ..., a_n\}$
- Let $p \in S$, 用p 将S 划 分为3 个子 集合 S_1 , S_2 , S_3 :
 - $S_1 = \{ a_i \mid a_i < p, 1 \le i \le n \}$
 - $S_2 = \{ a_i \mid a_i = p, 1 \le i \le n \}$
 - $S_3 = \{ a_i \mid a_i > p, 1 \le i \le n \}$
- 3 种情况:
 - $\Xi|S_1|>k$,则在集合 S_1 中搜索第k小的元素.
 - 否则, $K_1|S_1| + |S_2| > k$, 则 P 是S 中第k 小的元素.
 - 否则,在 S_3 中搜索第 $(k |S_1| |S_2|)$ 小的元素.



- · 如何选择p?

 - 排序每一个组
 - 找到元素p: 它是 [n/5]个组的中位数 的中位数





算法步骤:

O(n)

Step 1: 划分S为[n/5]个组. 每组包含5个元素. 若最后一组不足5个元素,则用 ∞ 补足.

Step 2: 排序每组5个元素,并确定每一分组的中位数. O(n)

Step 3: 计算[n/5]个中位数的中位数p. T(n/5)

Step 4: p将 S 划 分为三个子集合 S_1 , S_2 及 S_3 , S_1 中元素均小于p, S_2 中元素均等于p, S_3 中元素均大于p. O(n)

Step 5: $A|S_1| \ge k$, 则递归地在 S_1 中搜索第 k小元素;

否则,若 $|S_1| + |S_2| \ge k$,则 p 即为S中第 k小元素;

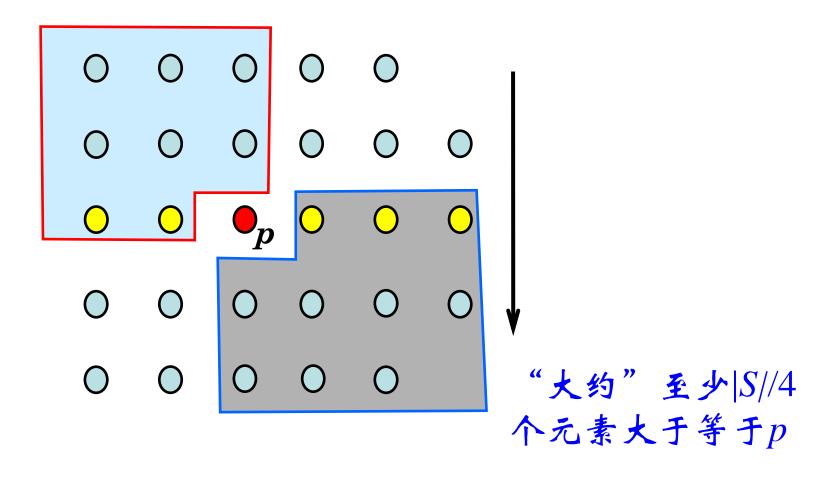
否则,令 $k'=k-|S_1|-|S_2|$,递归地在 S_3 中搜索第k'小元素.



Performance Analysis (粗略)

Each 5-element subset is sorted in non-decreasing sequence.

"大约"至少 |S//4 个元素小于 等于p





算法步骤:

O(n)

Step 1: 划分S为[n/5]个组. 每组包含5个元素. 若最后一组不足5个元素,则用 ∞ 补足.

Step 2: 排序每组5个元素,并确定每一分组的中位数. O(n)

Step 3: 计算 [n/5] 个中位数的中位数p. T(n/5)

Step 4: p将 S 划 分为三个子集合 S_1 , S_2 及 S_3 , S_1 中元素均小于p, S_2 中元素均等于p, S_3 中元素均大于p. O(n)

Step 5: $A|S_I| \ge k$, 则递归地在 S_I 中搜索第 k小元素;

T(3n/4)

否则,若 $|S_1| + |S_2| \ge k$,则 p 即为S中第 k小元素;

否则,令 $k'=k-|S_1|-|S_2|$,递归地在 S_3 中搜索第k'小元素.



Performance Analysis (粗略)

• 算法复杂性分析

 $\Rightarrow T(n) \le cn + T(19n/20)$

$$\begin{split} T(n) &= T(3n/4) + T(n/5) + O(n) \\ \text{Let } T(n) &= a_0 + a_1 n + a_2 n^2 + \dots \;, \; a_1 \neq 0 \\ T(3n/4) &= a_0 + (3/4)a_1 n + (9/16)a_2 n^2 + \dots \\ T(n/5) &= a_0 + (1/5)a_1 n + (1/25)a_2 n^2 + \dots \\ T(3n/4 + n/5) &= T(19n/20) = a_0 + (19/20)a_1 n + (361/400)a_2 n^2 + \dots \\ T(3n/4) &+ T(n/5) &= a_0 + a_0 + (19/20)a_1 n + (241/400)a_2 n^2 + \dots \\ &\leq a_0 + T(19n/20) \end{split}$$



Performance Analysis (粗略)

```
\Rightarrow T(n) \le cn + T(19n/20)
  \leq cn + (19/20)cn + T((19/20)^2n)
 \leq cn + (19/20)cn + (19/20)^2cn + \dots + (19/20)^pcn + T((19/20)^{p+1}n),
   (19/20)^{p+1}n \le 1 \le (19/20)^p n
  = cn (1+19/20+(19/20)^2+...+(19/20)^p)+b
  \leq 20 \ cn + b
  = O(n)
```



Time complexity analysis

- 比用于划分的元素x更大的元素数量至少是:

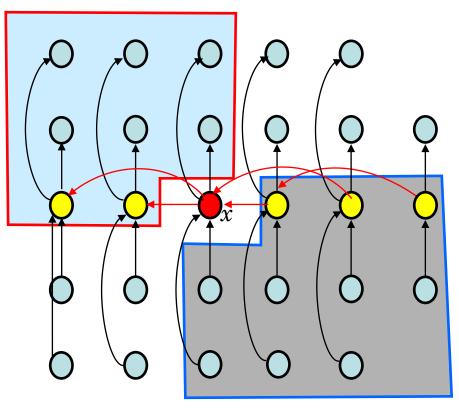
$$3\left(\left\lceil \frac{1}{2} \left\lceil \frac{n}{5} \right\rceil \right\rceil - 2\right) \ge \frac{3n}{10} - 6$$

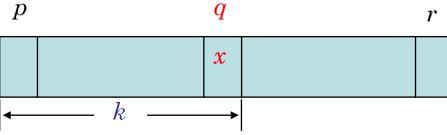
- 因此, 最坏情况下, 比x更小的元素的数量最多是:

$$n$$
-((3 n /10)-6) =7 n /10+6.

- 同理,比X更大的元素的数量 最多也是:

$$7n/10+6$$







- 1. Divide n elements in A into $\lfloor n/5 \rfloor$ groups of 5 elements each, at most one group has $(n \mod 5)$ elements.
- 2. Find median of each group by sorting first. O(n)
- 3. Use Select recursively to find the median *x* of the $\lceil n/5 \rceil$ medians. In case of having two medians, take the lower.
- 4. Exchange x with the last element in A and apply Partition subroutine. Let k be the number of elements on the low side of the partition including x.
- 5. If i = k, return x. Otherwise, use Select recursively to find the i^{th} smallest element T(7n/10+6)on the low side if $i \le k$, or the $(i - k)^{th}$ smallest element on the high side if i > k.

O(n)

 $T(\lceil n/5 \rceil)$

O(n)

$$T(n) \le \begin{cases} \theta(1) & \text{if } n \le 140 \\ T(\lceil n/5 \rceil) + T(7n/10 + 6) + O(n) & \text{if } n > 140 \end{cases}$$



Now we have

$$T(n) \le \begin{cases} \theta(1) & \text{if } n \le 140 \\ T(\lceil n/5 \rceil) + T(7n/10 + 6) + O(n) & \text{if } n > 140 \end{cases}$$

- Using inductive method, we can prove $T(n) \le cn$ for some c and n > 140.
- Thus, the worst case time complexity is T(n)=O(n).

$$T(n) = \theta(1)$$
 if $n \le c$
 $T(n) = aT(n/b) + D(n) + C(n)$ if $n > c$

3.4 Finding the closest pair of points

优化combine阶段,降低T(n)=aT(n/b)+f(n)中的f(n)



问题定义

输入: Euclidean 空间上的n个点的集合Q

输出: $A, B \in Q$,

 $Dis(A, B)=Min\{Dis(P_i, P_j) \mid P_i, P_j \in Q\}$

 $Dis(P_i, P_j)$ 是Euclidean距离: 如果 $P_i = (x_i, y_i), P_j = (x_j, y_j),$ 则

$$Dis(P_i, P_j) = \sqrt{(x_i - x_j)^2 + (y_i - y_j)^2}$$



一维空间算法

- 利用排序的算法
 - 算法
 - · 把Q中的点排序

- 通过有序集合的线性扫描找出最近点对
- 时间复杂性
 - T(n)=O(nlogn)



一维空间算法(续)

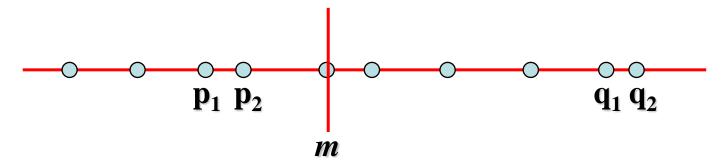
• Divide-and-conquer算法

边界条件:

1. 如果Q中仅包含2个点,则返回这个点对;

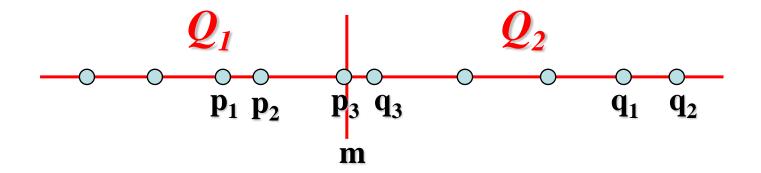
Divide:

2. 求Q中点的中位数m;





3. 用Q中点坐标中位数m把Q划分为两个大小相等的子集合 Q_1 ={ $x \in Q \mid x \le m$ }, Q_2 ={ $x \in Q \mid x > m$ }

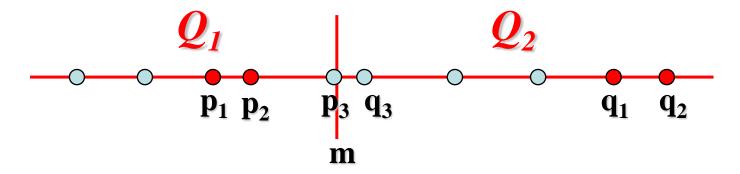


Conquer:

4. 递归地在 Q_1 和 Q_2 中找出最接近点对 (p_1, p_2) 和 (q_1, q_2)



Merge:



5. 在 (p_1, p_2) 、 (q_1, q_2) 和某个 (p_3, q_3) 之间选择最接近点对(x, y),其中 p_3 是 Q_1 中最大点, q_3 是 Q_2 中最小点。

(x, y)是Q中最接近点对



• 时间复杂性

- Divide 阶段需要O(n)时间
- Conquer 阶段需要2T(n/2) 时间
- -Merge阶段需要O(n)时间
- 递归方程

$$T(n) = O(1) \qquad n = 2$$

$$T(n) = 2T(n/2) + O(n) \qquad n \ge 3$$

- 用Master定理求解T(n) $T(n) = O(n\log n)$



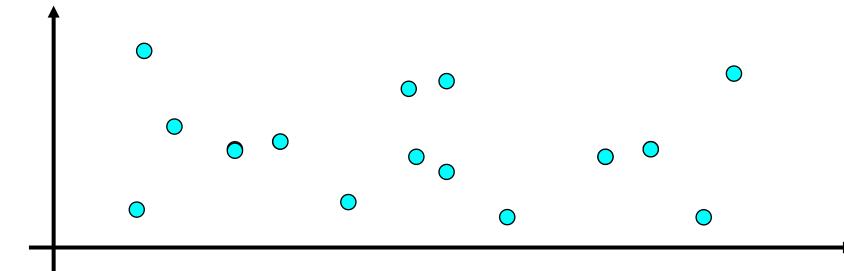
二维空间算法

• Divide-and-conquer算法

Assume: Q中点已经分别按X坐标和Y坐标排序后存储在X和Y中.

边界 条件:

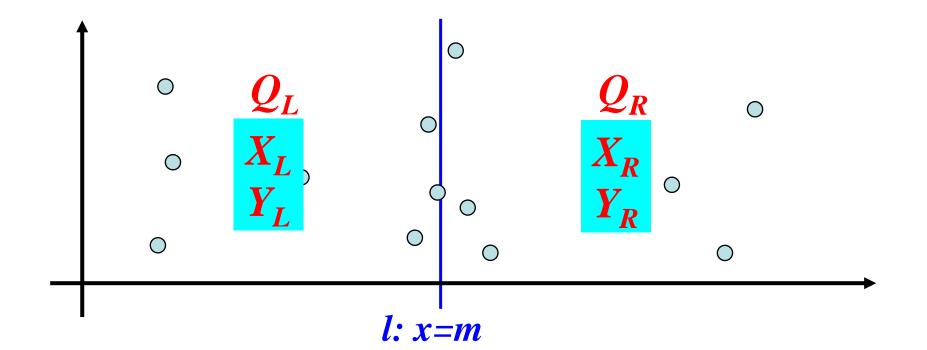
1. 如果Q中仅包含3个点,则返回最近点对,结束;



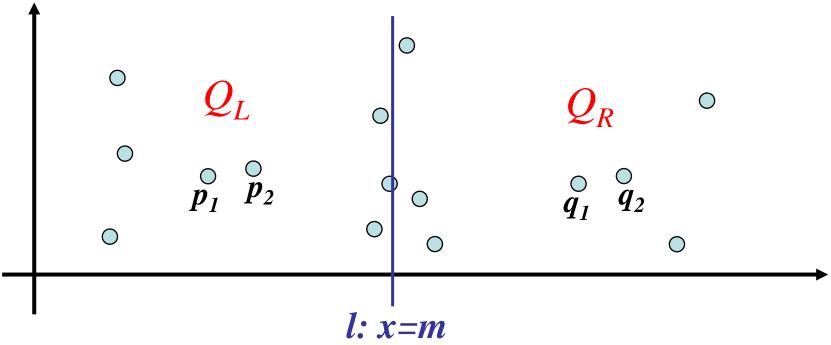


Divide:

- 2. 计算Q中各点x-坐标的中位数m;
- 3. 用垂线 $l: x=m \times Q$ 划分成两个大小相等的子集合 Q_L 和 Q_R , Q_L 中点在l左边, Q_R 中点在l右边;
- 4. 把X划分为 X_L 和 X_R ; 把Y划分为 Y_L 和 Y_R ;

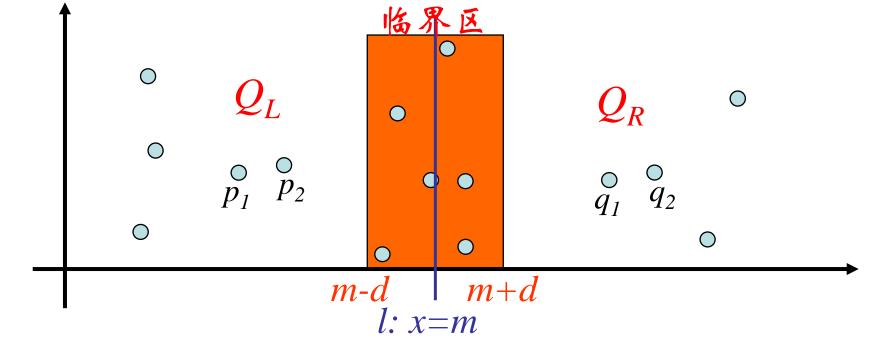






Conquer:

- 5. 递归地在 Q_L 、 Q_R 中找出最近点对: $(p_1, p_2) \in Q_L$, $(q_1, q_2) \in Q_R$
- 6. $d=\min\{Dis(p_1, p_2), Dis(q_1, q_2)\};$

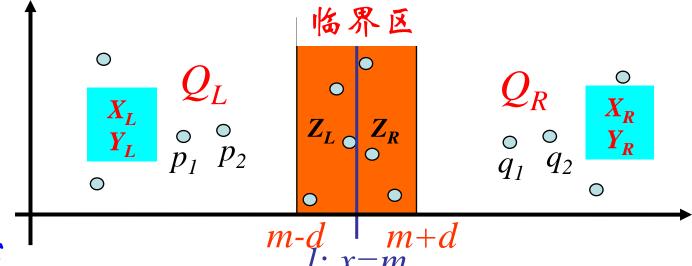


Merge:

- 1. 在临界区查找距离小于d的最近点对 $(p_l, q_r), p_l \in Q_L$, $q_r \in Q_R$;
- 2. 若找到,则 (p_1, q_r) 是Q中最近点对,否则 (p_1, p_2) 和 (q_1, q_2) 中距离最小者为Q中最近点对.

关键是 (p_l,q_r) 的搜索方法及其搜索时间





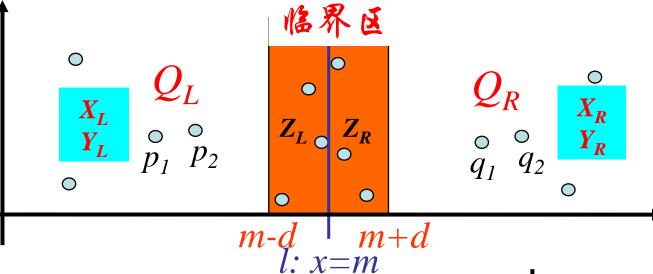
• (p_l, q_r) 搜索算法

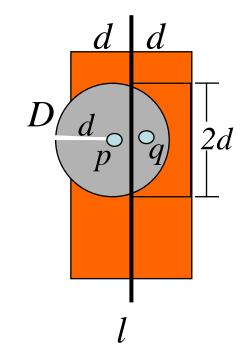
1.
$$Z_L = \{Q_L \, \text{中左临界区点}\};$$
 $Z_R = \{Q_R \, \text{中右临界区点}\};$



• 时间复杂性 O(6n)=O(n)

- · (p₁, q_r)搜索算法
 - 1. $Z_L = \{Q_L \, \text{中左临界区点}\};$ $Z_R = \{Q_R \, \text{中右临界区点}\};$
 - 2. For $\forall p(x_p, y_p) \in Z_L$ Do
 - 3. For $\forall q(x_q, y_q) \in Z_R$ Do $(y_p d \le y_q \le y_p + d)$ *这样点至多6个*\
 - 4. If Dis(p, q) < d
 - 5. Then d=Dis(p, q), 记录(p, q);
 - 6. 如果d发生过变化,与最后的d对应的点对即为 (p_l,q_r) , 否则不存在 (p_l,q_r) .

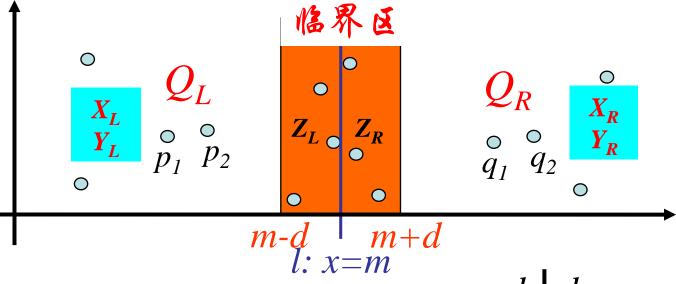






• 时间复杂性 O(6n)=O(n)

- · (p1, qn)搜索算法
 - 1. $Z_L = \{Q_L \, \text{中左临界区点}\};$ $Z_R = \{Q_R \, \text{中右临界区点}\};$
 - 2. For $\forall p(x_p, y_p) \in Z_L$ Do
 - 3. For $\forall q(x_q, y_q) \in Z_R$ Do $(y_p d \le y_q \le y_p + d)$ *这样点至多6个*\
 - 4. If Dis(p, q) < d
 - 5. Then d=Dis(p, q), 记录(p, q);
 - 6. 如果d发生过变化,与最后的d对应的点对即为 (p_l, q_r) , 否则不存在 (p_l, q_r) .





• 时间复杂性

- Divide 阶段需要O(n)时间
- Conquer 阶段需要2T(n/2) 时间
- Merge 阶段需要O(n)时间
- 递归方程

$$T(n) = O(1) \qquad n \le 3$$

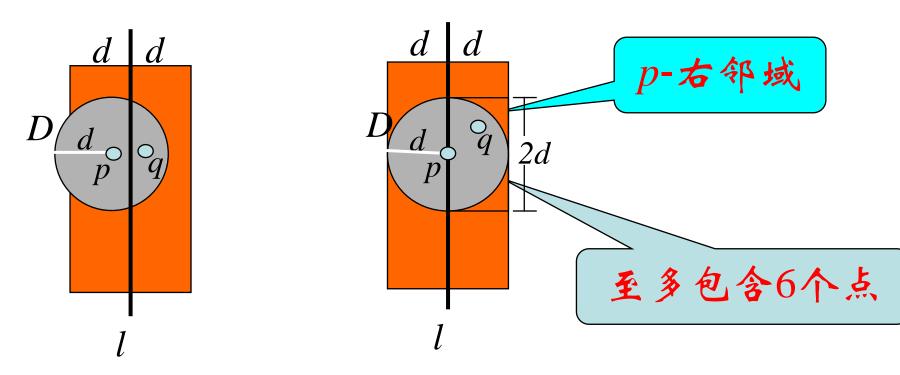
$$T(n) = 2T(n/2) + O(n)$$
 $n > 3$

- 用Master定理求解T(n)

$$T(n) = O(n\log n)$$

(p_l, q_r) 的搜索时间:

- 若(p,q)是最近点对而且 $p \in Q_L, q \in Q_R$, dis(p,q) < d, (p,q)只能在下图的区域D.
- 若p在分割线l上,包含(p,q)的区域D最大,嵌于d×2d的矩形(p-右邻域)中,如下图所示.





定理1. 对于左临界区中的每个点p, p-右邻域中至多包含6个点。



证明: 把p-右邻域划分为6个(d/2)×(2d/3)的

 矩形。

若p-右邻城中点数大于6, 由鸽巢原理,至少有一个矩形中有两个点.设为u、v,则 $(x_u-x_v)^2+(y_u-y_v)^2 \le (d/2)^2+(2d/3)^2=25d^2/36$ 即 $Dis(u,v) \le 5d/6 < d$,与d的定义矛盾。

d/2 d/2



Assume:

Q中点已经分别按x坐标和y坐标排序后存储在X和Y中.

- 1. X=接x排序Q中点;
- 2. Y=按y排序Q中点;
- 3. FindCPP(*X*, *Y*).

时间复杂性= $O(n\log n)$ +T(FindCPP)= $O(n\log n)$



3.5 Sorting in Linear Time

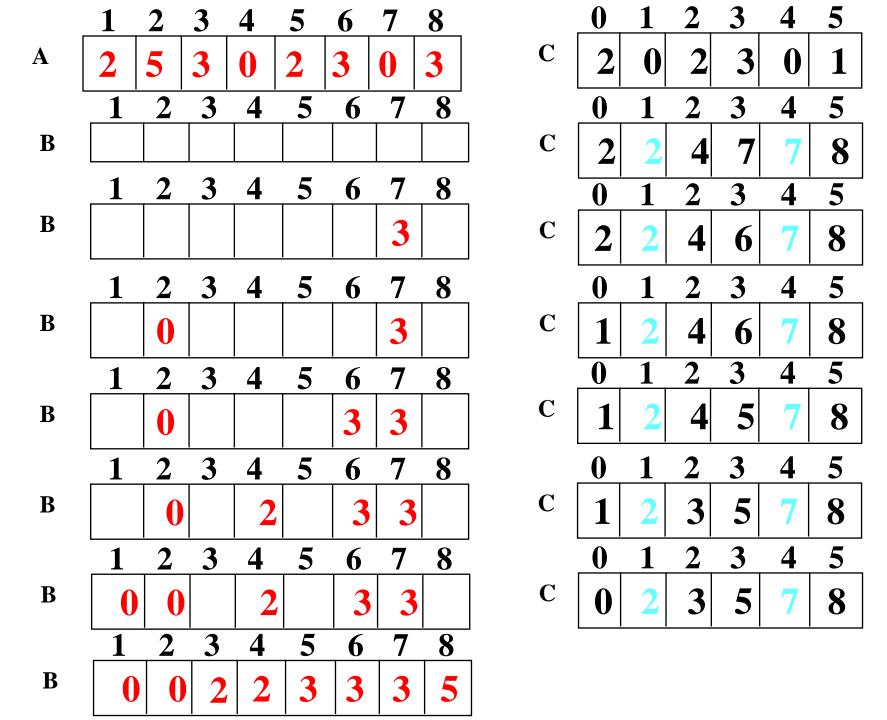
- Counting Sort Algorithm
- Radix Sort Algorithm
- Bucket Sort Algorithm



Counting Sort

k is the biggest element in this set, representing the upper bound of the set

- Input: A[1..n], $0 \le A[i] \le k$ for $1 \le i \le n$
- Output: B[1..n]=sorted A[1..n]
- Idea
 - Use C[0..k] to compute the position of each A[i]
 - Put each A[i] for i=n to 1 into B[C[A[i]]]





Algorithm and Time complexity

for
$$i \leftarrow 0$$
 to k
do $C[i] \leftarrow 0$;
for $j \leftarrow 1$ to $length[A]$
do $C[A[j]] \leftarrow C[A[j]] + 1$;
for $i \leftarrow 1$ to k
do $C[i] \leftarrow C[i] + C[i-1]$;
for $j \leftarrow length[A]$ downto 1
do begin
 $B[C[A[j]]] \leftarrow A[j]$;
 $C[A[j]] \leftarrow C[A[j]] - 1$;
Time Complexity= $O(n+k)$

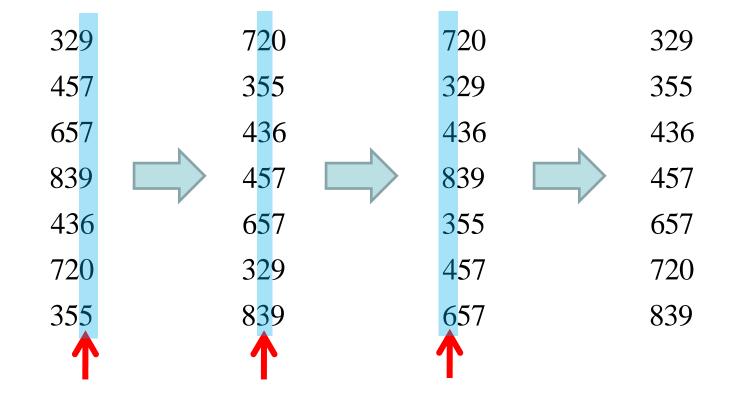


- Counting Sort算法性质
 - Counting sort doesn't sort in place
 - Counting sort is stable
 - That is, the same values appear in the output array in the same order as they do in the input array.
 - Problems
 - *A[i]* must be integer.
 - k should be small



Radix Sort Algorithm

- Idea of Radix sort algorithm
 - Use stable sort algorithm
 - Sort the *n d*-digit elements from the lowest digit to the highest digit





Radix sort algorithm

```
Input: Array A, each element is a number of d digit. Radix—Sort(A, d) for i \leftarrow 1 to d do use a stable sort to sort array A on digit i;
```

- Time complexity of Radix sort algorithm
 - Using Counting sort algorithm, 0≤A[i]≤k
 - The time complexity is O(d(n+k))
- · Problems

序,对于r位的数字,要开辟2^r的大小的存储空间

- Extension of Radix sort
 - Input: *n b*-binary-digit number, any *r*≤*b*
 - Radix sort can sort these numbers in $\Theta((b/r)(n+2^r))$
 - -Why
 - View each number as $d=\lceil b/r \rceil$ digits of r bits each.
 - Each digit is an integer in the range 0 to 2^r-1
 - Use counting sort with $k=2^r-1$
 - How about b=500, r=100?



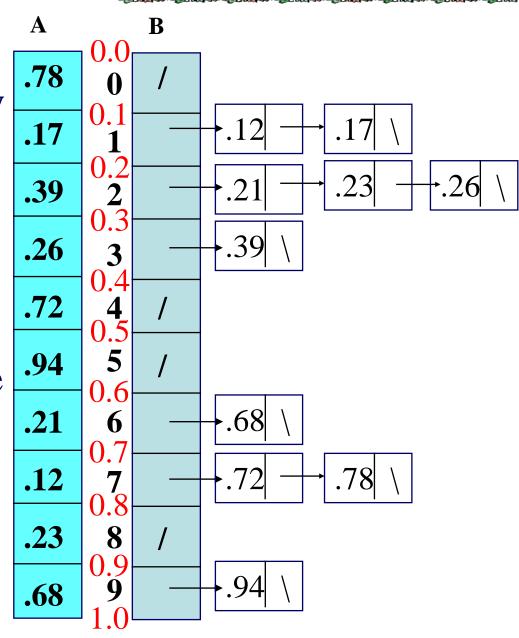
Bucket Sort

Assumption of Bucket Sort

Input is elements uniformly distributed in [0, 1) independently

Idea of Bucket Sort

- Divide [0, 1) into *n* equalsized bucket
- Distribute the input into the n bucket
- Sort the numbers in each bucket
- List all the sorted numbers in each bucket in order

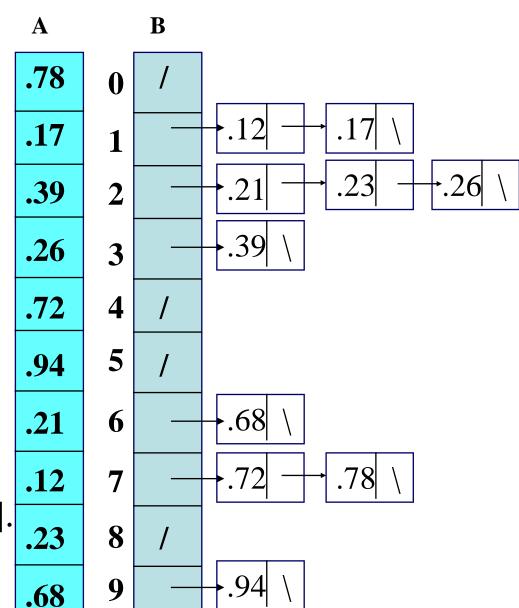




• Bucket Sort Algorithm

Bucket-Sort(*A*)

- 1. n=length[A];
- 2. For i=1 To n Do
- 3. Insert A[i] into list $B[\lfloor nA[i] \rfloor]$;
- 4. For i=0 To n-1 Do
- 5. Sort list B[i] with insert sort;
- 6. concatenate lists B[0], ..., B[n-1].





Time complexity

- Let the random variable $n_i = |B[i]|$
- The time complexity:

$$T(n) = \Theta(n) + \sum_{i=0}^{n-1} O(n_i^2)$$

- Since $E[n_i^2] = 2-1/n$

$$E[T(n)] = \Theta(n) + \sum_{i=0}^{n-1} E[O(n_i^2)]$$

= $\Theta(n) + O(n(2-1/n)) = \Theta(n)$



3.6 Finding the convex hull



问题定义

输入:平面上的n个点的集合Q

输出: CH(Q): Q的convex hull

Q的convex hull是一个最小凸多边形P,Q的点或者在P上或者在P内

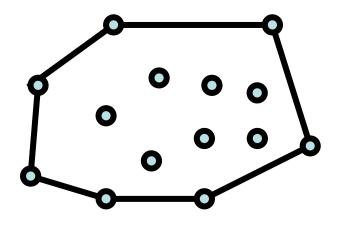
凸多边形P是具有如下性质多边形: 连接P内任意两点的边都在P内



Graham-Scan 其 法

• 基本思想

- 当沿着Convex hull逆时针漫游时,总是向左转
- -在极坐标系下按照极角大小排列,然后逆时针 方向漫游点集,去除非Convex hull顶点(非左 转点)。





第1步

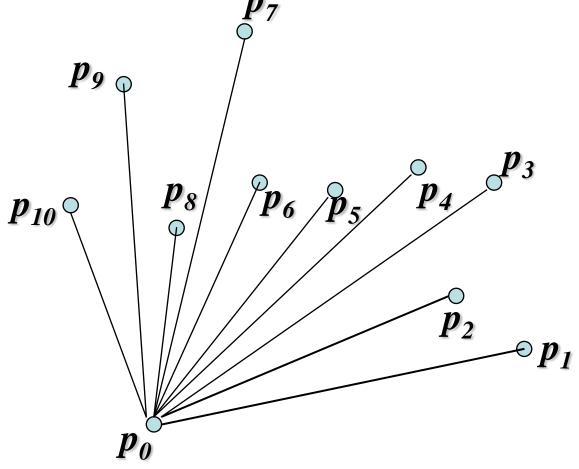
0

0

 p_0°

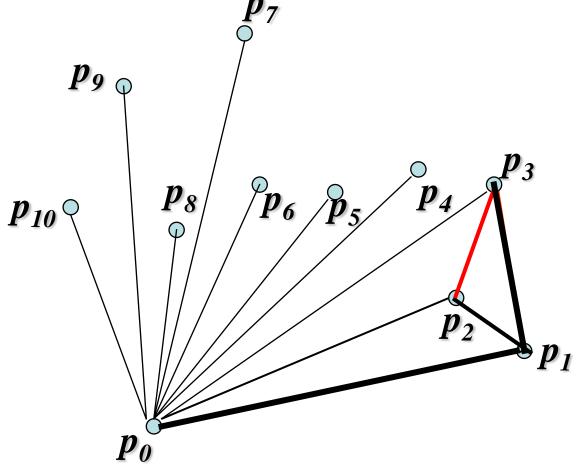




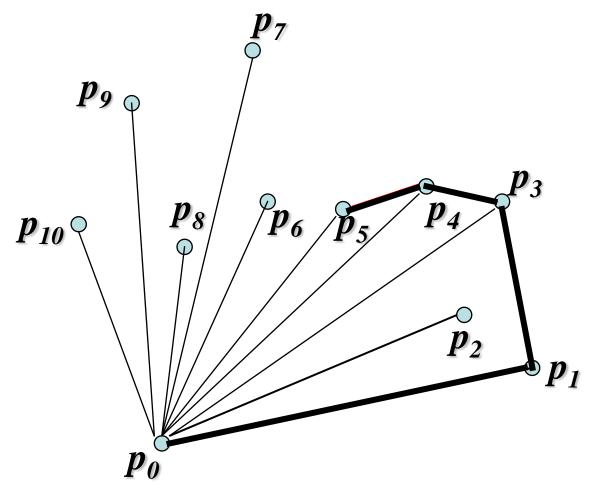




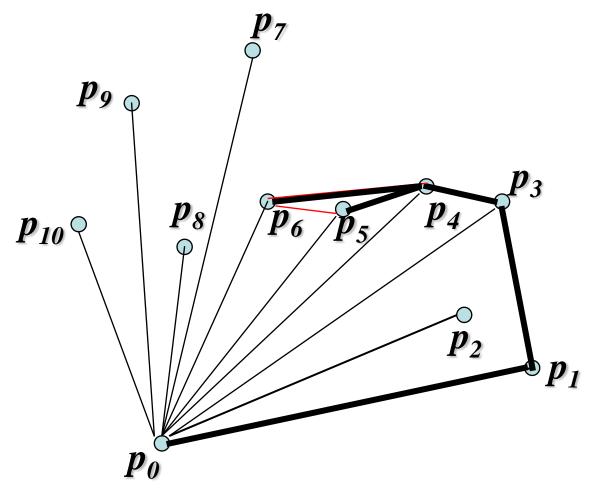




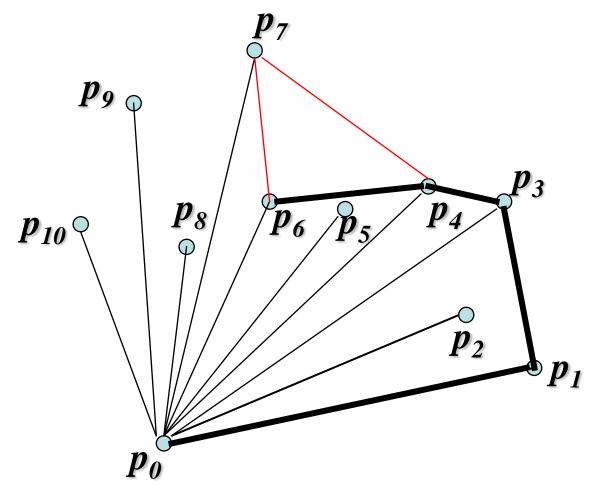




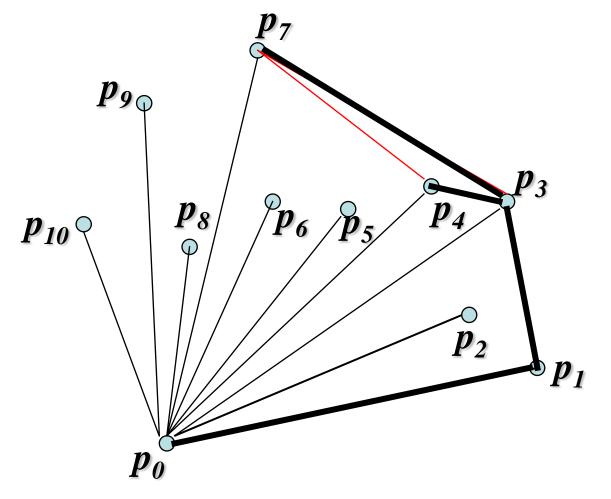




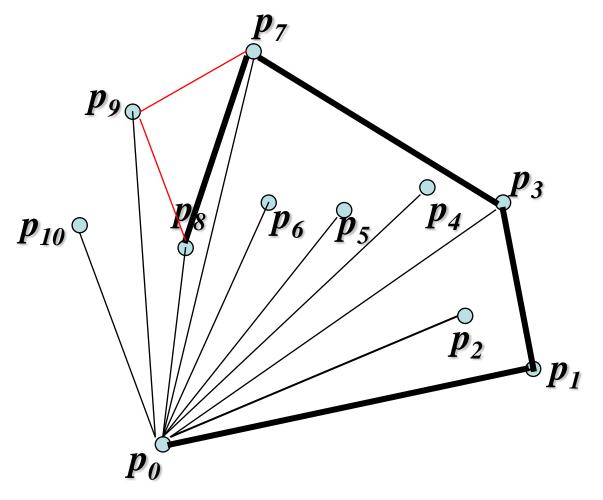




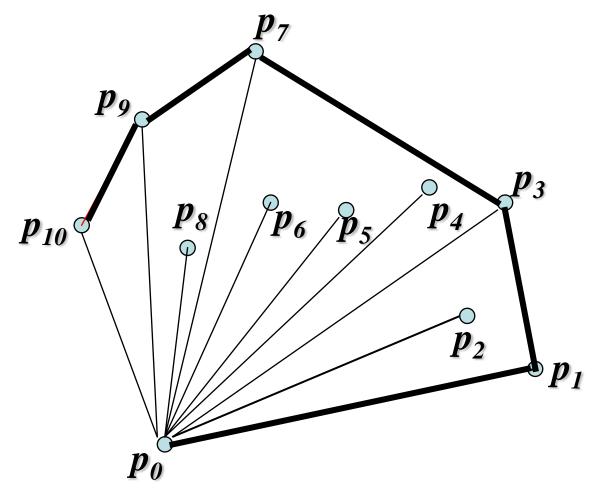






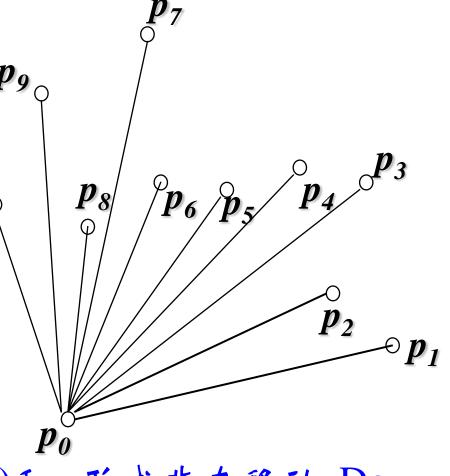






算法Graham-Scan(Q)

- /* 栈S从底到顶存储按逆时针 方向排列的CH(Q)顶点 */
 - 1. 求Q中y-坐标值最小的点 p_0 ; p_{10} ?
 - 2. 按照与p₀极角(逆时针方向) 大小排序Q中其余点, 结果为<p₁, p₂, ..., p_n>;
 - 3. Push p_0 , p_1 , p_2 into S;
 - 4. FOR i=3 TO n DO
 - 5. While Next-to-top(S)、Top(S)和p_i形成非左移动 Do
 - 6. $\operatorname{Pop}(S)$;
 - 7. Push (p_i, S) ;
 - 8. Rerurn S.





• 时间复杂性*T(n)*

- 1. 求Q中y-坐标值最小的点 p_0 ;
- 2. 按照与p₀极角(逆时针方向) 大小排序Q中其余点, 结果为<p₁, p₂, ..., p_n>;
- 3. Push p_0 , p_1 , p_2 into S;
- 4. **FOR** i=3 TO n DO
- 5. While Next-to-top(S)、Top(S) 和 p_i形成非左移动 **Do** 6. Pop(S);
- 7. Push (p_i, S) ;
- 8. Rerurn S.

- 第1步需要O(n)时间
- 第2步需要O(nlogn)时间
- 第3步需要O(1)时间
- 第4-7步需要O(n)时间
 - 因为每个点至多进栈 一次出栈一次,每次 需要常数计算时间
- $T(n) = O(n \log n)$



• 正确性分析

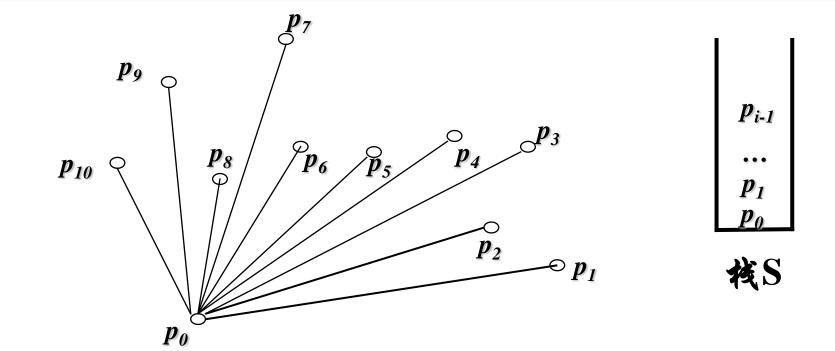
定理. 设n个二维点的集合Q是Graham-Scan算法的输入, $|Q| \ge 3$,算法结束时,栈S中旬底到顶存储CH(Q)的顶点(按照逆时针顺序).

证明:使用循环不变量方法

Push p₀, p₁, p₂ into S;
 FOR i=3 TO n DO
 While Next-to-top(S)、Top(S)
 和p_i形成非左移动 Do
 Pop(S);
 Push(p_i, S);

Loop invariant

在处理第i个顶点之前,栈S中旬底到顶存储 $CH(Q_{i-1})$ 的顶点.



```
    Push p<sub>0</sub>, p<sub>1</sub>, p<sub>2</sub> into S;
    FOR i=3 TO n DO
    While Next-to-top(S)、Top(S)
    和p<sub>i</sub>形成非左移动 Do
    Pop(S);
    Push(p<sub>i</sub>, S);
```

循环不变量 在处理第i个顶点之前,栈S自底到顶存储 $CH(Q_{i-1})$ 的顶点.

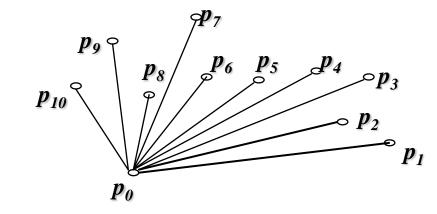
Proof by induction

- Initialization: (第3步)
 - 处理i=3之前. 栈S中包含了 $Q_{i-1}=Q_2=\{p_0,p_1,p_2\}$ 中的顶点,这三个点形成了一个CH. 循环不变量为真.
- Maintenance:
 - 设在处理第 $i(i\geq 3)$ 个顶点之前,循环不变量为真,即:栈S中自底到顶存储 $CH(Q_{i-1})$ 的顶点.
 - 往证: 算法执行5~7步之后,栈S中自底到顶存储CH(Q_i)的顶点.

- 3. Push p_0 , p_1 , p_2 into S;
- 4. **FOR** i=3 TO n DO
- 5. While Next-to-top(S), Top(S)

和 p_i 形成非左移动 Do

- 6. $\operatorname{Pop}(S)$;
- 7. Push (p_i, S) ;

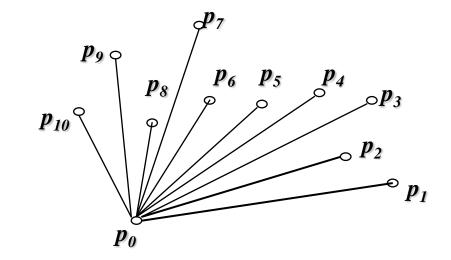


• 往证: 算法执行5~7步后,栈S中自底到顶存储 $CH(Q_i)$ 的顶点

- -5~6步while循环执行结束后,第7步将 p_i 压入栈之前,设栈顶元素为 p_j ,次栈顶元素为 p_k ,则此时,栈中包含了与for循环的第j轮迭代后相同的顶点,即 $CH(Q_j)$,因为第j轮迭代后循环不变量为真.
- 执行第7步之后, p_i 入栈,则栈S中包含了 $\mathrm{CH}(Q_i \cup \{p_i\})$ 中的顶点,且这些点仍接逆射针顺序,自底向上出现在栈中. $\mathrm{CH}(Q_i \cup \{p_i\}) = \mathrm{CH}(Q_i)$?
- 对于任意一个在第i轮迭代中被弹出的栈顶点 p_t ,设 p_r 为紧靠 p_t 的次栈顶点, p_t 被弹出当且仅当 p_r 、 p_t 、 p_i 构成非左移动。因此, p_t 不是 $CH(Q_i)$ 的一个顶点,即 $CH(Q_i-\{p_t\})=CH(Q_i)$,以此类推,可知第i轮迭代中被弹出的点都不是 $CH(Q_i)$ 的一个顶点。
- 设 P_t 为for循环第t轮迭代中被弹出的所有点的集合,则有 $CH(Q_i-P_i)=CH(Q_i)$ 。
- 对于 $j+1 \le t \le i-1$,由于第t轮迭代后循环不变量为真,可知 P_t 不在 $\mathrm{CH}(Q_t)$ 中,继而必然不在 $\mathrm{CH}(Q_i)$ 中,因此 $\mathrm{CH}(Q_i) = \mathrm{CH}(Q_i-P_i) = \mathrm{CH}(Q_i-P_i-U_{t=i+1}^{i-1}P_t)$ 。
- 又 $Q_i P_i \bigcup_{t=j+1}^{i-1} P_t = Q_j \cup \{p_i\}$,故有 $CH(Q_j \cup \{p_i\}) = CH(Q_i P_i \bigcup_{t=j+1}^{i-1} P_t) = CH(Q_i)$
- 即得到:一旦将 p_i 压入栈后,栈S中恰包含 $CH(Q_i)$ 中的顶点,且按照逆时针顺序,自底向上排列。

```
    Push p<sub>0</sub>, p<sub>1</sub>, p<sub>2</sub> into S;
    FOR i=3 TO n DO
    While Next-to-top(S)、Top(S)
        和p<sub>i</sub>形成非左移动 Do

    Pop(S);
    Push(p<sub>i</sub>, S);
```



- Termination:

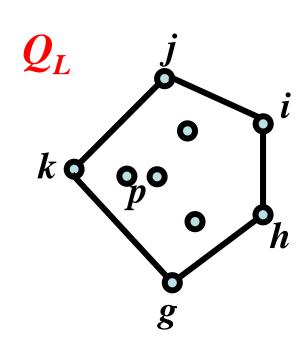
• i=n+1,栈S中自底到顶存储 $CH(Q_n)$ 的顶点,算法正确.

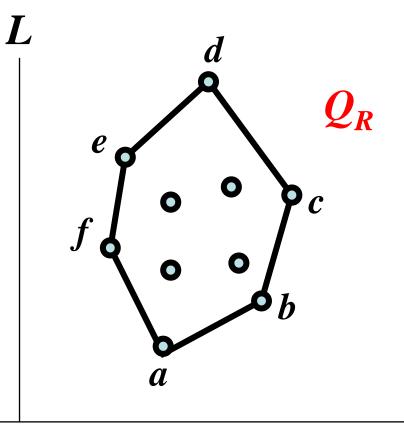


Divide-and-conquer算法

- 边界条件:(时间复杂性为O(1))
- 1. 如果|Q|<3, 算法停止;
- 2. 如果|Q|=3, 按照逆时针方向输出CH(Q)的顶点;
- 3. 如果|Q|<5, 使用Graham-Scan求CH(Q);
- Divide:(使用O(n)算法求中值)
- 1. 选择一个垂直于x-轴的直线把Q划分为基本相等的两个集合 Q_L 和 Q_R , Q_L 在 Q_R 的左边;







Conquer: (时间复杂性为2T(n/2))

1. 递归地为 Q_L 和 Q_R 构造 $CH(Q_L)$ 和 $CH(Q_R)$;

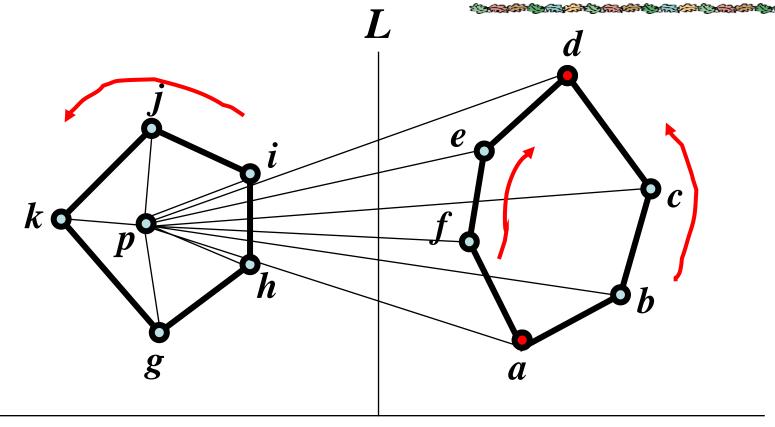


Merge:

我们先通过一个例子来看Merge的思想

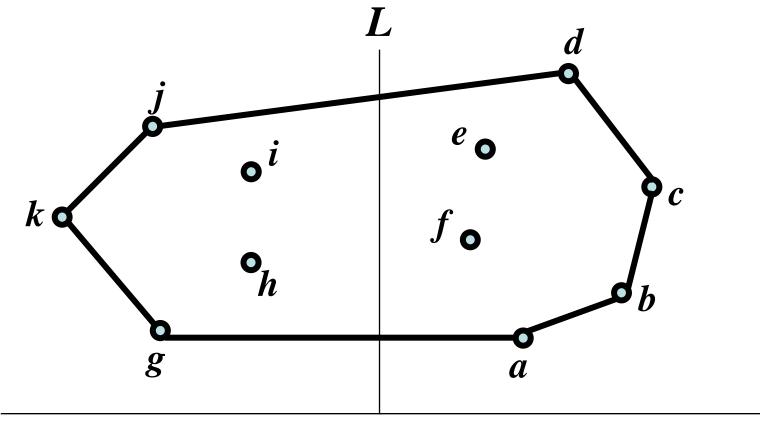


Merge实例



3个序列: <g, h, i, j, k>, <a, b, c, d>, <f, e> 合并以后: <g, h, a, b, f, c, e, d, i, j, k>





这样P点为y坐标最小的点在合并的序列上运行Graham-Scan,排序部分合并三个有序序列即可



Merge:(时间复杂性为O(n))

- 1. 找到 Q_L 和 Q_R 中y坐标最小的点p(假设在 Q_L 中);
- 2. 在 $CH(Q_R)$ 中找与p的极角最大和最小顶点u和v;
- 3. 构造如下三个点序列:
 - (1) 按逆时针方向排列的 $CH(Q_I)$ 的所有顶点,
 - (2) 按逆时针方向排列的 $CH(Q_R)$ 从V到u的顶点,
 - (3) 按顺时针方向排列的 $CH(Q_R)$ 从V到u的顶点;
- 4. 合并上述三个序列;
- 5. 在合并的序列上应用Graham-Scan.



- Preprocessing 阶段
 - -O(1)
- Divide阶段(使用O(n)算法求中值)
 - -O(n)
- Conquer 阶段
 - -2T(n/2)
- Merge 阶段
 - -O(n)



总的时间复杂性 T(n)=2T(n/2)+O(n)

• 使用Master定理 $T(n) = O(n \log n)$



3.7 快速傅里叶变换



问题定义

输入: $a_0, a_1, ..., a_{n-1}, a_i$ 是实数, $(0 \le i \le n-1)$

输出: $A_0, A_1, ..., A_{n-1}$, 使得,

$$A_j = \sum_{k=0}^{n-1} a_k e^{\frac{2\pi i j k}{n}}$$

其中:

- (2) $0 \le j \le n-1$
- (3) e是自然对数的底数
- (4) $i = \sqrt{-1}$ 是虚数单位

蛮力法利用定义计算每个 A_j ,时间复杂度为 $\Theta(n^2)$



算法的数学基础



算法的数学基础

于是,
$$A_j = B_j + w_n^j C_j$$
 还可证明, $A_{j+n/2} = B_j + w_n^{j+n/2} C_j$



分治算法过程

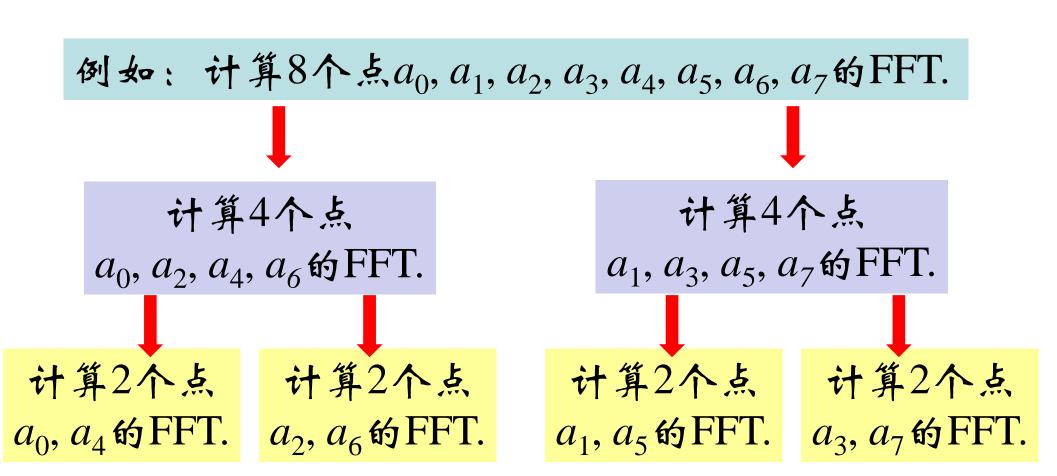
划分:将输入拆分成 a_0,a_2,\ldots,a_{n-2} 和 a_1,a_3,\ldots,a_{n-1} .

遂归求解: 遂归计算 a_0,a_2,\ldots,a_{n-2} 的变换 $B_0,B_1,\ldots,B_{n/2-1}$ 遂归计算 a_1,a_3,\ldots,a_{n-1} 的变换 $C_0,C_1,\ldots,C_{n/2-1}$

合并: 根据 $A_j = B_j + C_j \cdot W_n^{\ j} (j < n/2)$ 和 $A_j = B_{j-n/2} + C_{j-n/2} \cdot W_n^{\ j}$ $(n/2 \le j < n-1)$ 依次求得 $A_0, A_1, ..., A_{n-1}$.



分治算法过程



```
HITWH SE
```

算法及复杂性分析

算法FFT($a_0, a_2, ..., a_{n-1}, n$)

输入:
$$a_0, a_1, \ldots, a_{n-1}, n=2^k$$

输出:
$$a_0,a_1,\ldots,a_{n-1}$$
的傅里叶变换 A_0,\ldots,A_{n-1}

1.
$$W \leftarrow \exp(2\pi i/n)$$
;

$$3. A_0 \leftarrow a_0 + a_1;$$

4.
$$A_1 \leftarrow a_0 - a_1$$
;

6.
$$B_0, B_1, \dots, B_{n/2-1} \leftarrow \text{FFT}(a_0, a_2, \dots, a_{n-2}, n/2);$$

7.
$$C_0, C_1, \dots, C_{n/2-1} \leftarrow \text{FFT}(a_1, a_3, \dots, a_{n-1}, n/2);$$

8. For
$$j=0$$
 To $n/2-1$

9.
$$A_i \leftarrow B_i + C_i \cdot W^j$$
;

10.
$$A_{i+n/2} \leftarrow B_i + C_i \cdot W^{j+n/2};$$

$$11.$$
输出 $A_0,A_1,...,A_{n-1}$,算法结束;

If
$$n=2$$

$$T(n)=2T(n/2)+\theta(n)$$
 If $n>2$

$$T(n) = \theta(n \log n)$$

 $T(n)=\theta(1)$

$$T(n) = \theta(1)$$
 if $n \le c$
 $T(n) = aT(n/b) + D(n) + C(n)$ if $n > c$

3.8 整数乘法

优化划分阶段,降低T(n)=aT(n/b)+f(n)中的a



问题定义

输入: n位二进制整数X和Y

输出: X和Y的乘积

通常, 计算X*Y时间复杂性为O(n²), 我们给出一个复杂性为O(n¹.59)的算法。



算法的思想

$$XY = (A2^{n/2} + B)(C2^{n/2} + D)$$

$$= AC2^{n} + AD2^{n/2} + BC2^{n/2} + BD$$

$$= AC2^{n} + ((A-B)(D-C) + AC + BD)2^{n/2} + BD$$

时间复杂性

$$T(n) = \theta(1)$$

如此计算需要
$$T(n)=4T(n/2)+O(n)=O(n^2)$$

if
$$n=1$$

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

使用Master定理

$$T(n) = O(n^{\log_2 3}) = O(n^{1.59})$$



针对如下问题,设计分治算法.

输入:包含n个整数的集合S,整数x;

输出: 判定S中是否存在两个和为X的元素.



给定一棵树T,其中每个顶点n的代价记为c(n),树T中一个顶点集合S的代价为 $C(S) = \sum_{n \in S} c(n)$ 。记树T的顶点集合为V(T),T的切面定义如下:

- 一个顶点集合S称为树T的一个切面,如果S满足以下两个条件:
 - $(1) S \subseteq V(T);$
- (2)从T的根顶点到任意叶子顶点的路径上有且只有一个顶点属于S。

请设计算法,求解T的一个切面S使得C(S)最小,并分析算法的时间开销。