数据结构与算法

第六章-2 分治算法与排序

裴文杰

计算机科学与技术学院 教授

本讲内容

- 3.1 Divide-and-Conquer(分治算法)
- 3.2 Merge Sort (归并排序)
- 3.3 Quick Sort (快速排序)
- 3.4 排序问题的下界





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

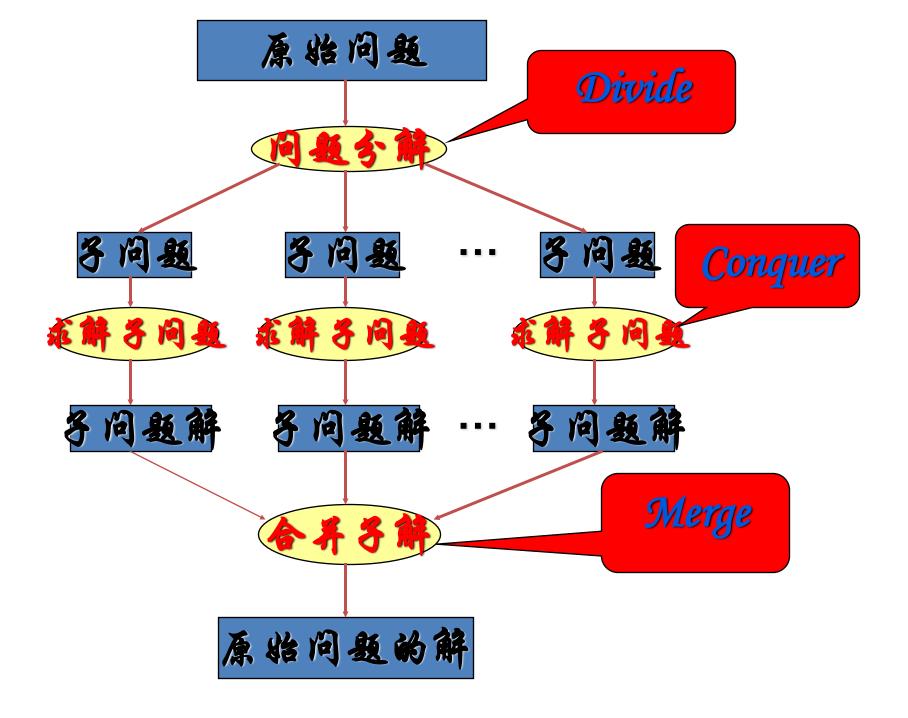


- Divide-and-Conquer算法设计过程分为三个阶段
 - * Divide: 整个问题划分为多个子问题
 - * Conquer: 求解各子问题(递归调用设计的算法)
 - * Combine: 合并子问题的解, 形成原始问题的解

如何划分和构造子问题是关键!

T(n) = aT(n/b) + f(n)

- 1. 划分合理:子问题的形式和原问题一致
- 2. 尽可能减少时间复杂性: a尽可能小, b尽可能大
- 3. 子问题尽量划分均衡





- Divide-and-Conquer 算法分析
 - * 分析过程
 - 建立递归方程
 - 求解算法复杂度
 - * 递归方程的建立方法
 - 设输入大小为n, T(n)为时间复杂性
 - $\sharp n < c, T(n) = \theta(1)$



- Divide-and-Conquer 算法分析
 - * 递归方程的建立方法
 - 设输入大小为n, T(n)为时间复杂性
 - $\leq n < c, T(n) = \Theta(1)$
 - 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时间= aT(n/b)
 - Combine阶段的时间复杂性
 - 时间可以直接得到=C(n)



• Divide-and-Conquer 算法分析

一卷之

- $T(n) = \Theta(1)$ if n < c
- T(n)=aT(n/b)+D(n)+C(n) otherwise
- 一乖解选细方程T(n)
 - 使用第二章的方法



- 分治算法实例
 - * 求Max和Min问题
 - * 大数乘法
 - * Chessboard Cover
 - * 中位数问题



• 问题定义

输入:数组A[1,...,n]

输出: A中的max和min

该算法的核心操作: 比较大小

通常,直接扫描需要2*n*-2次比较操作。 有没有更快的算法?

分治算法?

我们给出仅需[3n/2-2]次比较操作的算法。



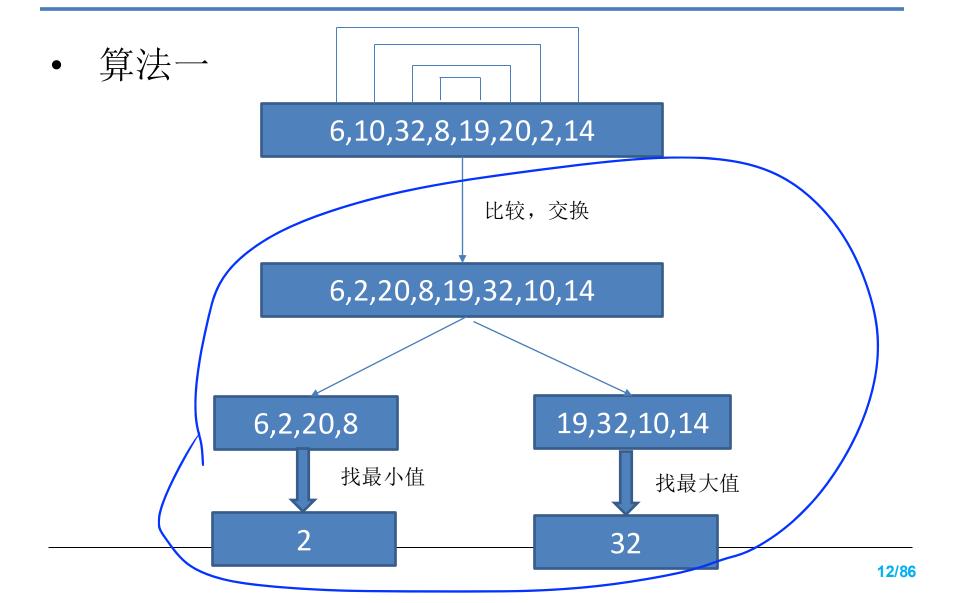
算法一

基于任务不同将问题划分成两个子问题

- 1) 一个子问题求解max
- 2) 另一个子问题求解min

将A[i]与A[n-i+1]比较,i=1,2,...,n/2较小的元素放在前面,较大的元素放在后面 最小元素出现在A[1,2,...[n/2]]中,最大元素 A[[n/2],...,n]中







Max-min(A)

Input: & & A[1,...,n]

Output:数组A[1,...,n]中的max和min

- 1. For $i\leftarrow 1$ To n/2 Do
- 2. IF A[i] > A[n-i+1] THEN swap(A[i],A[n-i+1]);
- 3. $\max \leftarrow A[n]$; $\min \leftarrow A[1]$;
- 4. For $i\leftarrow 2$ To $\lceil n/2 \rceil$ Do
- 5. IF $A[i] < \min THEN \min \leftarrow A[i]$;
- 6. IF $A[n-i+1] > \max$ THEN $\max \leftarrow A[n-i+1]$;
- 7. print max, min;

算法复杂度:

「3n/2-2]次比较操作



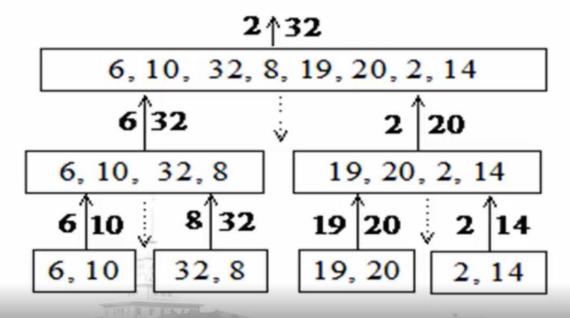
算法二

Divide: 将n个元素的序列分解为各具有n/2个元

素的两个子序列

Conquer: 递归地选出两个子序列的max和min元素

Combine: 合并两个子序列的答案





• 算法二

Max-min

Input: 数组*A*[1,...,*n*]

Output: (x, y), A中的最小元素和最大元素

1. Max-min(1, n)

过程: Max-min(low, high)

- 1. IF high-low = 1
- 2. IF $A[low] \le A[high]$ THEN return (A[low], A[high])
- 3. ELSE return (A[high], A[low])
- 4. ELSE
- 5. $mid \leftarrow (low+high)/2$
- 6. $(x1,y1) \leftarrow \text{Max-min(low,mid)}$
- 7. $(x2,y2) \leftarrow Max-min(mid+1,high)$
- 8. $x \leftarrow \min\{x1,x2\}$
- 9. $y \leftarrow \max\{y1,y2\}$
- 10. $\operatorname{return}(x,y)$

标准递归伪代码



• 算法二

* 算法复杂度

$$T(1)=0$$

 $T(2)=1$
 $T(n)=2T(n/2)+2$
 $=2^2T(n/2^2)+2^2+2$
 $= ...$
 $=2^{k-1}T(2)+2^{k-1}+2^{k-2}+...+2^2+2$ $n=2^k$
 $=2^{k-1}+2^k-2$
 $=n/2+n-2$ Master定理? $\theta(n)$
 $=3n/2-2$





问题定义

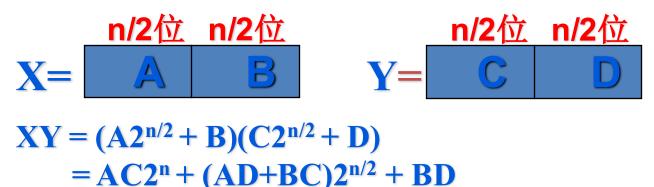
输入: n位二进制整数X和Y

输出: X和Y的乘积

直接相乘很耗时。 分治算法?如何构造子问题?



• 简单分治算法



算法

- 1. 划分产生A,B,C,D;
- 2. 计算n/2位乘法AC、AD、BC、BD;
- 3. 计算BC+AD;
- 4. AC左移n位, (BC+AD)左移n/2位;
- 5. 计算XY。

算法复杂性:

 $T(n)=4T(n/2)+\theta(n)$,使用Master定理: $T(n)=O(n^2)$



• 改进分治算法

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

$$= AC2^{n} + (AD+BC)2^{n/2} + BD$$

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

算法

1. 计算A-B和D-C;

减少子问题数量

- 2. 计算n/2位乘法AC、BD、(A-B)(C-D);
- 3. 计算(A-B)(D-C)+BC+AD;
- 4. AC左移n位, ((A-B)(D-C)+BC+AD)左移n/2位;
- 5. 计算XY

算法复杂性:

$$T(n)=3T(n/2)+\theta(n)$$



- 改进分治算法
 - 建立递归方程

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

• 使用Master定理

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

例:棋盘覆盖问题



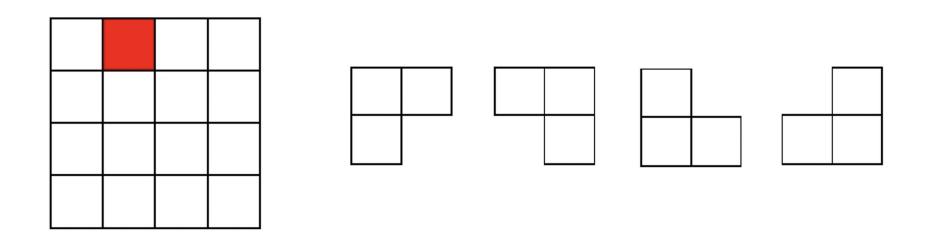
STATE OF STATE

实例问题三: Chessboard Cover



• 问题定义

在一个2k×2k的棋盘上, 只有一个格子是不同的, 称为"奇异格"。棋盘覆盖问题, 要求采用下列四种L形卡片来覆盖除去"奇异格"的整个棋盘, 并且没有重叠。



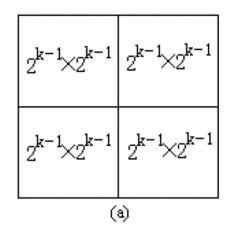
实例问题三: Chessboard Cover

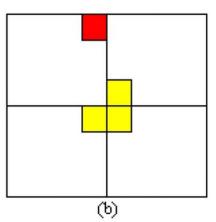


• 分治算法

采用分治算法,难点在于如何构造子问题

- * 当k>0, 将2^k×2^k棋盘格分成四个 2^{k-1}×2^{k-1}子棋盘;
 - 那么那个"奇异格"必然在其中一个子棋盘中,而其他三个子棋盘不包含"奇异格":子问题形式与原问题不一致
- * 将L形卡片放置在不包含"奇异格"的三个子棋盘的交界处:__
 - 这样我们得到四个棋盘覆盖子问题。
- 《递归求解直到我们得到1×1大小的子棋盘。





Complexity

$$T(k) = \begin{cases} \Theta(1) & k = 0 \\ 4T(k-1) + \Theta(1) & k > 0 \end{cases}$$
$$T(k) = \Theta(4^{k})$$





• 问题定义

Input: 由n个数构成的多重集合X 元素可以有重复

Output: $x \in X$ 使得 $-1 \le |\{y \in X \mid y \le x\}| - |\{y \in X \mid y \ge x\}| \le 1$

4 3 5 8 1 9 2 6 7

先排序,再取中位数? O(nlogn),可以更快吗?



• 中位数选取问题的复杂度

[Blum et al. *STOC*'72 & *JCSS*'73]

A "shining" paper by five authors:

Manuel Blum (Turing Award 1995)

Robert W. Floyd (Turing Award 1978)

Vaughan R. Pratt

Ronald L. Rivest (Turing Award 2002)

Robert E. Tarjan (Turing Award 1986)

从n个数中选取中位数需要的比较操作的次数介于

1.5n到 5.43n之间













上界

- * 3n + o(n) by Schonhage, Paterson, and Pippenger (*JCSS* 1975).
- * 2.95n by Dor and Zwick (SODA 1995, SIAM Journal on Computing 1999).

• 下界

- * 2n+o(n) by Bent and John (STOC 1985)
- ♦ (2+2⁻⁸⁰)n by Dor and Zwick (FOCS 1996, SIAM Journal on Discrete Math 2001).



• 线性时间选择

- * 本节讨论如何在O(n)时间内从n个不同的数中选取第i大的元素
- 。中位数问题也就解决了,因为选取中位数即选择第n/2 、大的元素

Input: n个(不同)数构成的集合X,整数i,其中 $1 \le i \le n$

Output: $x \in X$ 使得X中恰有i-1个元素小于x



• 分治算法

- * 如何构造子问题?
 - 将集合X等分成两部分, 然后分别求取中位数? 怎么合并?

找到一个数x,将X分成两部分:

- 小于x的数组成一个子集 X_1 ,大于x的数组成一个子集 X_2 ;
- 如果 $|X_1| > \frac{1}{2} |X|$,那么中位数在 X_1 中,否则在 X_2 中;
- 于是在X₁或者X₂中寻找中位数构成子问题,通过递归求解。

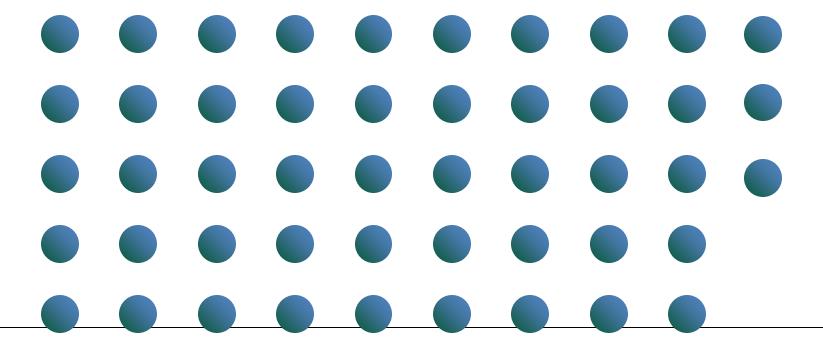
关键: x将X划分越均衡,子问题规模越小,如何确定(估计)合适的x?



• 求解步骤

第一步: 分组, 每组5个数

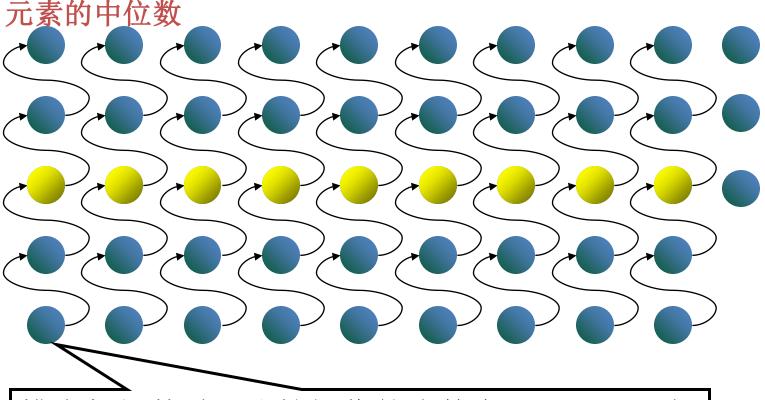
最后一组可能少于5个数





• 求解步骤

第二步:将每组数分别用插入排序(InsertSort),选出每组

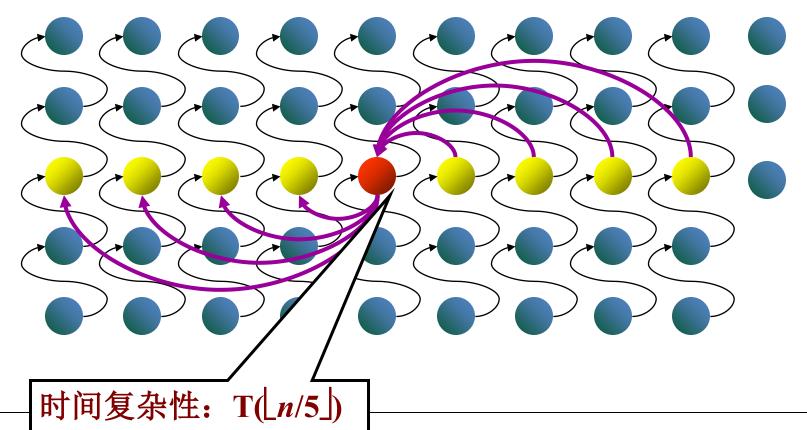


排序每组数时,比较操作的次数为5(5-1)/2=10次总共需要10*[n/5]次比较操作



• 求解步骤

第三步: 递归调用算法求得这些中位数的中位数(MoM)





 求解步骤 第四步:用 MoM 完成划分 MoM x> MoM < MoM Χ < $X_{>}$

时间复杂性O(n)



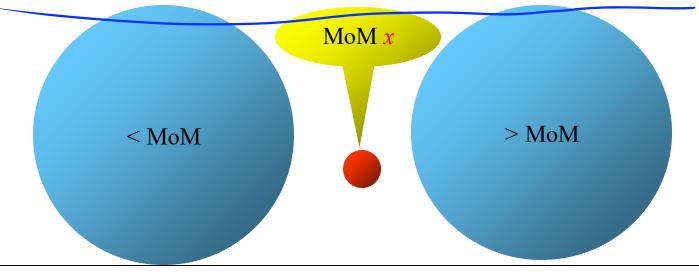
• 求解步骤

第五步: 递归

设x是中位数的中位数(MoM), 划分完成后其下标为k

如果i=k,则返回》

如果*i*<*k*,则在第一个部分递归选取第*i*大的数如果*i*>*k*,则在第三个部分递归选取第(*i*-*k*)大的数





算法Select(A, i)

Input: 数组A[1:n], $1 \le i \le n$

Output: *A*[1:*n*]中的第*i*-大的数

```
1. for j \leftarrow 1 to n/5

2. InsertSort(A[(j-1)*5+1:(j-1)*5+5]);
3. swap(A[j], A[(j-1)*5+3]);
4. x \leftarrow \text{Select}(A[1:n/5], n/10);
5. k \leftarrow \text{partition}(A[1:n], x);
6. if k=i then return x;
7. else if k > i then return Select(A[1:k-1], i);
8. else return Select(A[k+1:n], i-k);
```

A[1:k-1]是小于x的元素集合



算法Select(A, i)

Input: 数组A[1:n], $1 \le i \le n$

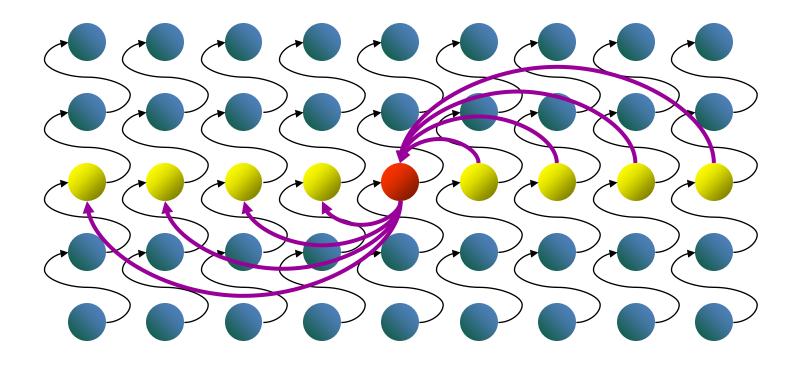
Output: *A*[1:*n*]中的第*i*-大的数

```
1. for j \leftarrow 1 to n/5

2. InsertSort(A[(j-1)*5+1:(j-1)*5+5]);
3. swap(A[j], A[(j-1)*5+3]);
4. x \leftarrow \text{Select}(A[1:n/5], n/10);
5. k \leftarrow \text{partition}(A[1:n], x);
6. if k=i then return x;
7. else if k > i then return Select(A[1:k-1], i);
8. else return Select(A[k+1:n], i-k);
```

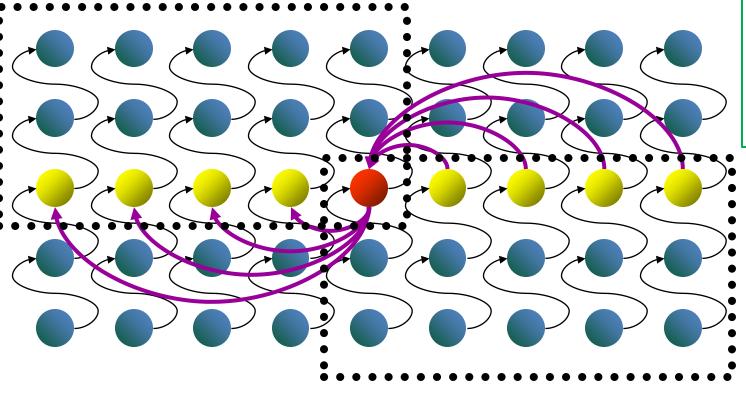


观察第五步的处理过程



关键问题在于由MoM分成的两部分集合的均衡程度,越均衡,时间复杂性越低。





"-2":除去当 n不能被5整除时 产生的元素少于 5的那个组,和 包含x的那个组



• 时间复杂性

$$T(n) \le \begin{cases} \Theta(1) & \text{if } n \le C \quad (C > 70) \\ T \lfloor n/5 \rfloor + T(7n/10 + 6) + \Theta(n) & \text{if } n > C \end{cases}$$

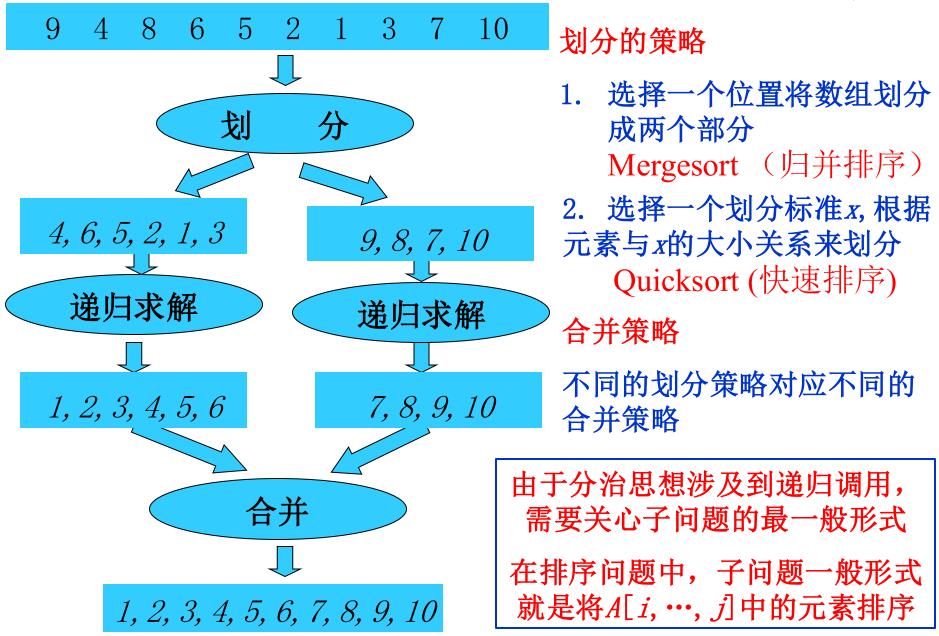
$$T(n)=O(n)$$

采用数学归纳法证明。 证明过程详见算法导论9.3节。 C的取值跟证明过程有关。

本讲内容

- 3.1 Divide-and-Conquer(分治算法)
- 3.2 Merge Sort (归并排序)
- 3.3 Quick Sort (快速排序)
- 3.4 排序问题的下界

基于分治思想的排序算法

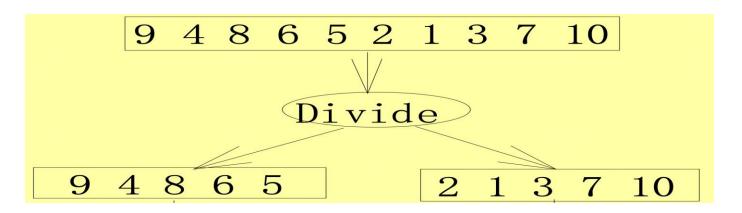


Merge Sort (归并排序)



Divide

- * 对于序列 A[i,...,j], 选择一个划分位置k:
 - 第一个子问题是A[1,...,k]
 - 第二个子问题是*A[k+1,...,j]*
- * 为使得两个问题的大小大致相当,k可以如下产生: k = (i+j)/2



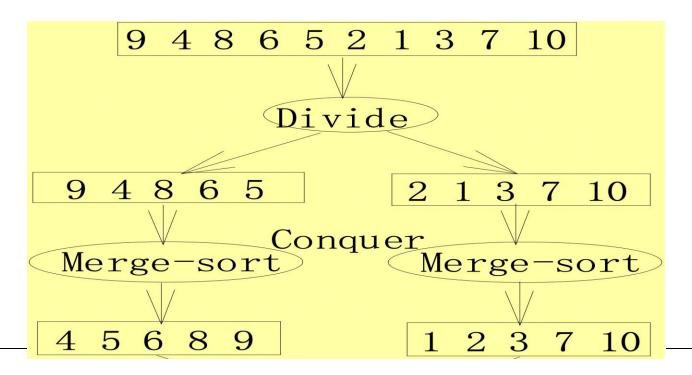
Merge Sort (归并排序)



Conquer

- * 递归求解就是算法的递归调用
 - Mergesort(A,i,k); //求解第一个子问题
 - Mergesort(A,k+1,j); //求解第二个子问题

Divide没有时间消耗; 但Combine并不直接,需 要设计算法



Merge Sort (归并排序)

主 重新定义一个数组B,与输

• Combine (序列i:k和序列k+1:j)

combine: 将两个有序序列合并成一个有序序列

1. $l \leftarrow i$; $h \leftarrow k+1$; t=i

//设置两个指针,分别指向两个序列开头

存储空间O(n)

入数组A相同大小,用来临

时存储合并后的排序结果。

注意: 归并排序用了额外的

2. While $l \le k \ \& \ h \le j$ Do //注意while条件: 当两个子问题都有剩余元素时 IF A[l] < A[h] THEN $B[t] \leftarrow A[l]; l \leftarrow l+1; t \leftarrow t+1; //B为和A一样大的数组,用于临时保存排序结果$

ELSE $B[t] \leftarrow A[h]$; $h \leftarrow h+1$; $t \leftarrow t+1$;

3. IF $l \le k$ THEH

//第一个子问题有剩余元素

For $v \leftarrow l$ To k Do $B[t] \leftarrow A[v]; t \leftarrow t+1;$

4. IF $h \le j$ THEN

//第二个子问题有剩余元素

For $v \leftarrow h$ To j Do $B[t] \leftarrow A[v]; t \leftarrow t+1;$

4, **5**, **6**, **8**, **9**

1, 2, 3, 7, 10

combine

```
MergeSort(A,i,j)
```

Merge-sort算法

```
Input: A[i,...,j]
```

Output:排序后的A[i,...,j]

1.
$$k \leftarrow (i+j)/2;$$

4.
$$l \leftarrow i$$
; $h \leftarrow k+1$; $t=i$

5. While
$$l \le k \& h \le j$$
 Do

3.
$$MergeSort(A,k+1,j)$$
;

5. While
$$l \le k \& h \le j$$
 Do

6. IF
$$A[l] < A[h]$$
 THEN $B[t] \leftarrow A[l]$; $l \leftarrow l+1$; $t \leftarrow t+1$;

7. ELSE
$$B[t] \leftarrow A[h]$$
; $h \leftarrow h+1$; $t \leftarrow t+1$;

8. IF
$$l \leq k$$
 THEH

For $v \leftarrow l$ To k Do

10.
$$B[t] \leftarrow A[v]; t \leftarrow t+1;$$

11. IF
$$h \leq j$$
 THEN

For $v \leftarrow h$ To j Do **12.**

13.
$$B[t] \leftarrow A[v]; t \leftarrow t+1;$$

14. For $v \leftarrow i$ To j Do

 $A[v] \leftarrow B[v];$ **15.**

$$T(n)=2T(n/2)+O(n)$$
$$T(n)=O(n\log n)$$

//设置指针

Divide没有时间消耗 Combine算法复杂性 Θ(n)

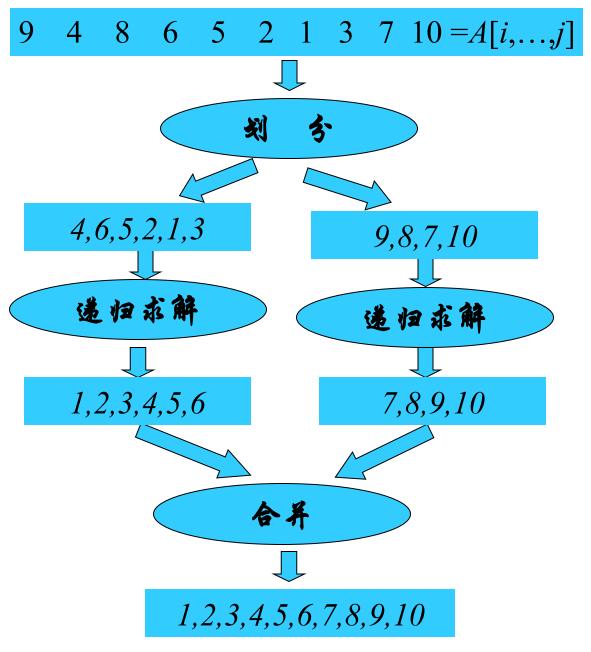
//第二个子问题有剩余元素

//将归并后的数据复制到A中

本讲内容

- 3.1 Divide-and-Conquer(分治算法)
- 3.2 Merge Sort (归并排序)
- 3.3 Quick Sort (快速排序)
- 3.4 排序问题的下界

Quick Sort (or Partition Sort)



基本思想

Divide:

确定一个划分标准*x*,将数组中小于*x*的元素 放到数组的前面部分, 大于*x*的元素放到数组 的后面部分,并返回一 个划分*k*;

Conquer:

递归调用算法将A[i,...,k]和A[k+1,...,j]求解。

Combine:

无操作

Divide需要时间消耗,而Combine没有时间消耗。



QuickSort(A,i,j)

Input: A[i,...,j], x

Output: 排序后的A[i,...,j]

- 1. If (i<j)
- 2. 选择划分元素x;
- 3. k=Partition(A,i,j,x);
- 4. QuickSort(A,i,k);

5. QuickSort(A,k+1,j);

无需额外的合并操作 **为:** 原址排序

//用x完成划分

//递归求解子问题

在排序算法中,如果输入数组中仅有常数个元素需要在排序过程中存储在数组之外,则称排序算法是原址的。

插入排序,快速排序都是原址排序,归并排序不是原址排序。



• Divide: 关键步骤 (Partition)

9 4 8 6 5 2 1 3 7
$$10 = A[i,...,j]$$

9 4 8 6 5 2 1 3 7 $10 = A[i,...,j]$
3 4 8 6 5 2 1 9 7 $10 = A[i,...,j]$
3 4 1 6 5 2 8 9 7 $10 = A[i,...,j]$
3 4 1 6 5 2 8 9 7 $10 = A[i,...,j]$

Divide:

确定一个划分标准x(可以随机,或者指定,或者按照一定规则(例如第一个元素)等),将数组中小于x的元素放到数组的前面部分,大于x的元素放到数组的后面部分,并返回一个划分k;

问:如何不利用额外存储空间进行原址分割操作?

指定划分标准 x=7

3 4 1 6 5
$$2=A[i,...,high]$$

指针low从低区中找出应放到x之后的第一个元素,

指针high从高区中找出应放到x之前的第一个元素,

如果low<high,则交换low和high标记的两个元素的位置;

否则划分位置就是high。



Partition(A,i,j,x)

Input: A[i,...,j], x

Output: 划分位置k使得A[i,...,k]中的元素均小于x且A[k+1,...,j]

中的元素均大于(等于)x

- 1. $low \leftarrow i$; $high \leftarrow j$;
- 2. While(low< high) Do
- 3. $\operatorname{swap}(A[low], A[high]);$
- 4. While (A[low] < x) Do
- 5. $low \leftarrow low + 1$;
- 6. While (A[high] >= x) Do
- 7. $high \leftarrow high 1$;
- 8. return(high)

快速排序也通过交换元素 调整数据次序,类似冒泡 排序。

《算法导论》7.1节提供 了另外一种思路。

Partition算法复杂性 Θ(n)



```
QuickSort(A,i,j)
Input: A[i,...,j], x
Output: 排序后的A[i,...,j]
                                //以确定的策略选择x: 例如选择第一个元素
1. x \leftarrow A[i];
                                //用x完成划分
  k=Partition(A,i,j,x);
                             //递归求解子问题
3. QuickSort(A,i,k);
    QuickSort(A,k+1,j);
                                 不需合并操作
Partition(A,i,j,x)
    low \leftarrow i ; high \leftarrow j;
    While( low < high ) Do
3.
         swap(A[low], A[high]);
4.
         While (A[low] < x) Do
5.
              low \leftarrow low + 1:
         While (A[high] >= x) Do
6.
             high \leftarrow high - 1;
7.
8.
     return(high)
```



```
QuickSort(A,i,j)
Input: A[i,...,j], x
Output: 排序后的A[i,...,j]
    x \leftarrow A[i];
   k=Partition(A,i,j,x);
3. QuickSort(A,i,k-1);
    QuickSort(A,k+1,j);
Partition(A,i,j,x)
     low \leftarrow i+1; high \leftarrow j;
     While( low < high ) Do
2.
3.
           swap(A[low], A[high]);
4.
5.
                 high \leftarrow high - 1;
```

 $low \leftarrow low + 1$;

稍微改进(不要求掌握):划分元素x划分一次后,就不会 再参与比较了。

当用数列中一个元素作为划分元素时,使得划分位置k为划 分元素,A[i,...,k-1]中的元素均小于x且A[k+1,...,j]中的元素 均大于等于x,这样递归时,只需递归[i, k-1]和[k+1, j]即可。

```
//以确定的策略选择x: 例如第一个元素
                 //用x完成划分
                 //递归求解子问题
While (A[high] \ge x \& low \le high) Do
While (A[low] < x \& low < high) Do
```

Swap(A[i], A[high]); //交换位于划分位置的元素和划分元素(第一个元素) 8.

9. return(high)

6.

7.



Partition(A, i, j, x)

```
    low←i+1; high ←j;
    While(low<high) Do</li>
    swap(A[low], A[high]);
    While(A[high] >=x & low <= high) Do</li>
    high←high-1;
    While(A[low] < x & low < high) Do</li>
    low←low+1;
```

4 3 6 5 2=A[i,...,k-1]

稍微改进:

当用数列中一个元素作为划分元素时,使得划分位置k为划分元素,A[i,...,k-1]中的元素均小于x且A[k+1,...,j]中的元素均大于等于x

8 7 10=A[k+1,...,j]

- 8. Swap(A[i], A[high]);
- 9. return(high)



• 算法复杂性分析

- *运行时间依赖于划分是否平衡。
 - 如果划分平衡,性能接近于归并排序;
 - 如果划分不平衡,性能接近于插入排序。

Partition (Divide) 算法 复杂性 Θ(n) Combine没有时间消耗

最好情况 : $\Theta(n \log n)$

数组被分为大致相等的两个部分.

 $T(n) = 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n)$

size = n

size = n/2

size = n/4

需要 $log_2 n$ 轮. 每轮需要 $\Theta(n)$ 次比较



• 算法复杂性分析

对于分治算法,子问题划分是否均衡至关重要。

每一轮用最大或者最小元素划分

$$T(n) = T(n-1) + \Theta(n)$$

用递归树方法求解:

$$T(n) = cn + c(n-1) + ... + c = cn(n-1)/2 = \Theta(n^2)$$



• 算法复杂性分析

<u>平均情况</u>: Θ(n log n)

$$T(n) = Avg(T(s) + T(n-s)) + cn$$
 划分点s可能是任意一个点 $1 \le s \le n$
$$= \frac{1}{n} {\mathop{\cup}} (T(s) + T(n-s)) + cn$$

$$= \frac{1}{n} (T(1) + T(n-1) + T(2) + T(n-2) + \cdots + T(n) + T(0)) + cn, T(0) = 0$$

$$= \frac{1}{n} (2T(1) + 2T(2) + \cdots + 2T(n-1) + T(n)) + cn$$



• 算法复杂性分析

$$(n-1)T(n) = 2T(1)+2T(2)+\cdots+2T(n-1) + cn^{2}\cdots\cdots(1)$$

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

$$(1) - (2)$$

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

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

$$\frac{T(n)}{n} = \frac{T(n-1)}{n-1} + c(\frac{1}{n} + \frac{1}{n-1})$$

$$= c(\frac{1}{n} + \frac{1}{n-1}) + c(\frac{1}{n-1} + \frac{1}{n-2}) + \cdots + c(\frac{1}{2} + 1) + T(1), T(1) = 0$$

$$= c(\frac{1}{n} + \frac{1}{n-1} + \cdots + \frac{1}{2}) + c(\frac{1}{n-1} + \frac{1}{n-2} + \cdots + 1)$$



- 算法复杂性分析
 - *调和级数

$$H_n = \sum_{k=0}^{n} \frac{1}{k} = 1 + \frac{1}{2} + \frac{1}{3} + \dots + \frac{1}{n} = O(\log n)$$

$$\frac{T(n)}{n} = c(H_n-1) + cH_{n-1}$$

$$= c(2H_n-\frac{1}{n}-1)$$

$$\Rightarrow T(n) = 2 c n H_n - c(n+1)$$

$$= O(n log n)$$



随机快速排序

7.

8.

RandomizedQuickSort(A,i,j) //随机选择划分元素

```
Input: A[i,...,j], x
Output: 排序后的A[i,...,j]
                                //产生i,j之间的随机数
    temp \leftarrow rand(i,j);
                                //以确定的策略选择x
    x \leftarrow A[temp];
                               //用x完成划分
    k=Partition(A,i,j,x);
    RandomizedQuickSort(A,i,k);
    RandomizedQuickSort(A,k+1,j);
Partition(A,i,j,x)
    low \leftarrow i ; high \leftarrow j;
    While( low < high ) Do
3.
          swap(A[low], A[high]);
4.
          While (A[low] < x) Do
5.
              low \leftarrow low + 1;
6.
         While (A[high] >= x) Do
```

 $high \leftarrow high - 1$;

return(*high*)

通过随机选取划分元素来实现每 个元素是等概率的作为划分元素, 从而实现所有划分是等概率的假

//递归求解子问题

稍微改进后的版本(不要求掌握):



• 随机快速排序

```
划分元素x划分一次后,就不会再参
RandomizedQuickSort(A,i,j)
                               与比较了
Input: A[i,...,j], x
Output: 排序后的A[i,...,j]
                                //产生i,j之间的随机数
    temp \leftarrow rand(i,j);
                                //以确定的策略选择x
    x \leftarrow A[temp];
3. Swap(A[i], A[temp]);
                                //用x完成划分
    k=Partition(A,i,j,x);
    RandomizedQuickSort(A,i,k-1); //递归求解子问题
5.
    RandomizedQuickSort(A,k+1,j);
Partition(A,i,j,x)
    low \leftarrow i+1; high \leftarrow j;
    While( low < high ) Do
         swap(A[low], A[high]);
3.
         While (A[high] \ge x \& low \le high) Do
4.
5.
             high \leftarrow high - 1;
         While (A[low] < x \& low < high) Do
6.
             low \leftarrow low + 1:
```

8. Swap(A[i], A[high]);

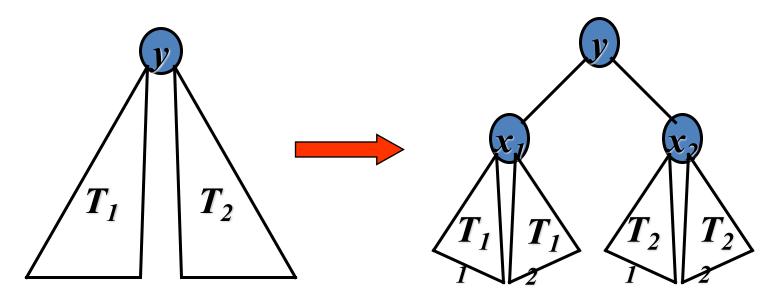
9. return(high)



- 随机快速排序
 - * 平均(期望)运行时间
 - $\cdot S_{(i)}$ 表示S中第i小的元素 例如, $S_{(i)}$ 和 $S_{(n)}$ 分别是最小和最大元素
 - 随机变量 X_{ij} 定义如下: X_{ij} : $S_{(i)}$ 和 $S_{(j)}$ 在运行中被比较的次数, 无比较为 θ
 - 算法的比较次数为 $\sum_{i=1}^{n} \sum_{j>i} X_{ij}$
 - 算法的平均复杂性为 $E[\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}X_{ij}]=\sum_{i=1}^{n}\sum_{j>i}E[X_{ij}]$

•我们可以用树表示算法的计算过程

- •根表示当前的划分元素(主元)
- •两个子树代表 被主元划分后的两个集合



- 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: 根(划分元素)划分
 - 一次后,就不会再参与比较了。采用改进后的版本



- 随机快速排序
 - * 平均(期望)运行时间
 - •计算 $E[X_{ij}]$
 - 设 p_{ij} 为 $S_{(i)}$ 和 $S_{(j)}$ 在运行中比较的概率,则 $E[X_{ij}] = p_{ij} \times 1 + (1-p_{ij}) \times 0 = p_{ij}$

美健问题: 乖解Pii



• 随机快速排序

- * 平均(期望)运行时间
- 当 $S_{(i)}$, $S_{(i+1)}$, ..., $S_{(i)}$ 在同一子树时, $S_{(i)}$ 和 $S_{(i)}$ 才可能比较
- 只有 $S_{(i)}$ 或 $S_{(j)}$ 先于S(i+1), ..., S(j-1)被选为划分点时, $S_{(i)}$ 和 $S_{(i)}$ 才可能比较
- $S_{(i)}$, $S_{(i+1)}$, ..., $S_{(j)}$ 等可能地被选为划分点, 所以 $S_{(i)}$ 和 $S_{(j)}$ 进行比较的概率是: 2/(j-i+1), 即

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

注意S_(i)是排好序的序列!

为什么不能选择比[i,j]更大的区间?

因为选了[i, j]区间以外的元素作为划分元素, $S_{(i)}$ 和 $S_{(j)}$ 仍会分在一棵子树,仍有可能会进行比较。

只有当 $S_{(i)}$ 和 $S_{(j)}$ 分属于区间两端,无论选择区间内哪个元素作为划分点,此次划分后一定会分开,上述计算概率的方式才适用。



- 随机快速排序
 - * 平均(期望)运行时间
 - ·现在我们有

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

$$\sum_{i=1}^{n-1} \sum_{j>i} e^{-1} \sum_{k=1}^{n-1} \frac{2}{k} \le 2 \sum_{i=1}^{n-1} \sum_{k=1}^{n} \frac{1}{k} = 2nH_n = O(n \log n)$$

定理. 随机快速排序算法的期望时间复杂性为O(nlogn)

本讲内容

- 3.1 Divide-and-Conquer(分治算法)
- 3.2 Merge Sort (归并排序)
- 3.3 Quick Sort (快速排序)
- 3.4 排序问题的下界



- 问题的下界是解决该问题的所有算法中所需要的最小时间复杂性。
 - * 最坏情况下界
 - * 平均情况下界
- 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.
 - * 下界和算法都是可以(理论上)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 $\Omega(n \log n)$, 那么这个算法是最优的。



• 最坏情况下界

比如对(1,2,3)3个元素有6种排列

\mathbf{a}_1	\mathbf{a}_2	\mathbf{a}_3
1	2	3
1	3	2
2	1	3
2	3	1
3	1	2
3	2	1



• 最坏情况下界

* 如果用插入排序

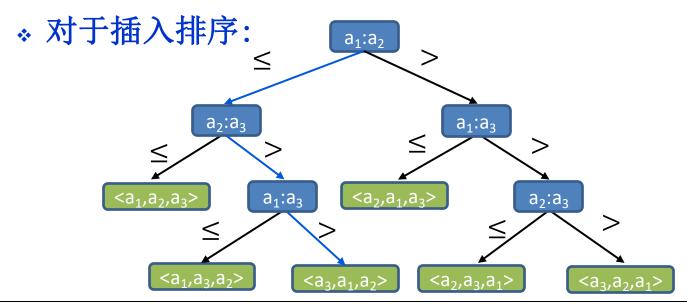
- 输入: (2, 3, 1)
 - (1) $a_1:a_2$
 - (2) $a_2:a_3, a_2 \leftrightarrow a_3$
 - (3) $a_1:a_2, a_1 \leftrightarrow a_2$
- 输入: (2, 1, 3)
 - $(1) a_1 : a_2, a_1 \leftrightarrow a_2$
 - $(2) a_2 : a_3$

```
Insertion-sort(A)
Input: A[1,....,n]=n个数
output: A[1,....,n]=n个sorted数
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;
```



• 最坏情况下界

- ❖ 将排序过程抽象为一颗决策树,排序算法的执行对应 ↓ 于一条从树根到叶节点的路径。
- * 每个叶节点代表一种可能的排序结果序列。
- * 每个内部节点代表一次比较





• 最坏情况下界

- * 将一种排序算法的排序过程抽象为一颗决策树
- 。在决策树中,从根节点到任意一个叶节点之间的最长 简单路径的长度,即该决策树的高度,是该排序算法 中最坏情况下的比较次数
 - 一种排序算法对应一棵二叉决策树,为了找到排序的下界, 我们需要找到所有可能的二叉树的最小高度.
 - 有n!种不同排列 二叉决策树有n!个叶子结点.
 - 平衡树高度最小
 「log(n!)] = Ω(n log n)
 排序的下界是: Ω(n log n)

平衡二叉树:

它是一棵空树或它的左右两个子树 的高度差的绝对值不超过1,并且 左右两个子树都是一棵平衡二叉树。



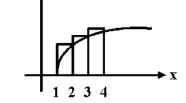
• 最坏情况下界

- * 将一种排序算法的排序过程抽象为一颗决策树
- * 在决策树中,从根节点到任意一个叶节点之间的最长简单路径的长度,即该决策树的高度,是该排序算法中最坏情况下的比较次数 $p_{\text{LL}}(k) = p_{\text{LL}}(k) = p$
- * 方法一: $log(n!) = log(n(n-1)\cdots 1)$

$$= \log 2 + \log 3 + \dots + \log n$$

$$> \prod_{1}^{n} \log x dx$$

$$= \log e_{\perp}^{n} \ln x dx$$



$$= \log e[x \ln x - x]_1^n$$

$$= \log e(n \ln n - n + 1)$$

$$= n \log n - n \log e + 1.44$$

$$\square$$
 n log n – 1.44n

$$=\Omega(n \log n)$$



• 最坏情况下界

- * 将一种排序算法的排序过程抽象为一颗决策树
- 在决策树中,从根节点到任意一个叶节点之间的最长 简单路径的长度,即该决策树的高度,是该排序算法 中最坏情况下的比较次数
- * 方法2: Stirling近似公式

斯特林近似公式,书中公式3.18

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

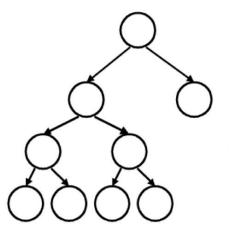
$$\log(n!) \approx \log(\sqrt{2\pi}) + \frac{1}{2}\log n + n\log(\frac{n}{e}) \approx n\log n \approx \Omega(n\log n)$$

n	n!	S_n
1	1	0.922
2	2	1.919
3	6	5.825
4	24	23.447
5	120	118.02
6	720	707.39
10	3,628,800	3,598,600
20	2.433×10^{18}	2.423×10^{18}
100	9.333×10^{157}	9.328×10^{157}

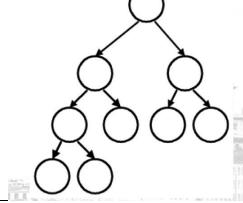
斯特林公式近似值



- 平均情况下界
 - * 仍利用决策树
 - ⋄排序算法的平均复杂性用从根结点到每个叶子结点的 路径长度的(平均)总长度描述(共有n!个叶子节点)
 - * 当树平衡时这个值最小
 - 所有叶子结点的深度是 d 或 d-1 (d为树高度)



不平衡的情况下 总长度 = 4·3 + 1 = 13



平衡的情况下 总长度

$$= 2.3 + 3.2 = 12$$



- 平均情况下界
 - * 当树平衡时这个值最小
 - * 有c个叶子结点的平衡二叉树的深度d = [log c]
 - * 叶子结点仅出现在d或d-1层.
 - x₁个结点在d-1层
 - x₂个结点在d层

$$X_1 + X_2 = c$$

$$X_1 + \frac{X_2}{2} = 2^{d-1}$$

$$\Rightarrow X_1 = 2^d - c$$

 $X_2 = 2c - 2^d$

d-1层节点数量



• 平均情况下界

```
总长度
      M = x_1(d-1) + x_2d
       = (2^{d} - c)(d - 1) + 2(c - 2^{d-1})d
       = c(d-1) + 2(c-2^{d-1}), d-1 = \lfloor \log c \rfloor
       = c \lfloor \log c \rfloor + 2(c - 2^{\lfloor \log c \rfloor})
   c = n!
      M = n! \lfloor \log n! \rfloor + 2(n! - 2^{\lfloor \log n! \rfloor})
      = \Omega(n \log n)
```

平均情况下排序的下界是: Ω(n log n)

思考题1

给定长度为n的单调不减数列 a_0, \dots, a_n 和一个数k,在O(logn)的时间复杂度内找到满足 $a_i \ge k$ 条件的最小i,写出伪代码

二分搜索(binary search),也称折半搜索(half-interval search)、对数搜索(logarithmic search),是一种在**有序数组**中查找某一特定元素的搜索算法。

搜索过程从数组的中间元素开始,如果中间元素正好是要查找的元素,则搜索过程结束;如果某一特定元素大于或者小于中间元素,则在数组大于或小于中间元素的那一半中查找,而且跟开始一样从中间元素开始比较。如果在某一步骤数组为空,则代表找不到。这种搜索算法每一次比较都使搜索范围缩小一半。

Lowbound(A,k)

标准二分查找:

9.

给定一个单调不减的序列 A,查找其中含有值为key的元素。 非递归版本:

```
BinarySearch(A, key)
     low \leftarrow 0, high \leftarrow A.length-1;
     While( low < high ) Do
3.
          mid = (low+high) / 2;
          If A[mid] == kev Then
4.
5.
              return mid;
          Else If A[mid] > key Then
                                                           递归版本怎么写?
6.
              high \leftarrow mid - 1;
8.
          Else Then
9.
              low \leftarrow mid + 1;
     Return -1; //当low>high时表示查找空间为空,没找到
10.
递归版本:
BinarySearch(key, low, high)
1.
     If high < low Then
        return -1;
3.
     mid = (low+high) / 2;
     If A[mid] == key Then
4.
5.
          return mid;
     Else If A[mid] > key Then
6.
7.
          return BinarySearch(key, low, mid-1);
8.
     Else Then
```

return BinarySearch(key, mid+1, high);

最坏情况:搜索到区间只剩下一个元素 T(n) = T(n/2) + O(1)



T(n)=O(logn)

思考题2 平面最近点对问题

给定平面上的n个点,用O(nlogn)的时间复杂度求出距离最近的两点距离,写出伪代码。

例如: Input: n=5, A={(0,2), (6,67), (43,71), (39,107), (189,140)}

Output: 36.22

暴力求解:

依次计算所有的点对距离,然后取最小值。

复杂度: O(n²)

分治算法?

思考题2 平面最近点对问题

给定平面上的n个点,用O(nlogn)的时间复杂度求出距离最近的两点距离,写出伪代码。

例如: Input: n=5, A={(0,2), (6,67), (43,71), (39,107), (189,140)}

Output: 36.22

分治算法:

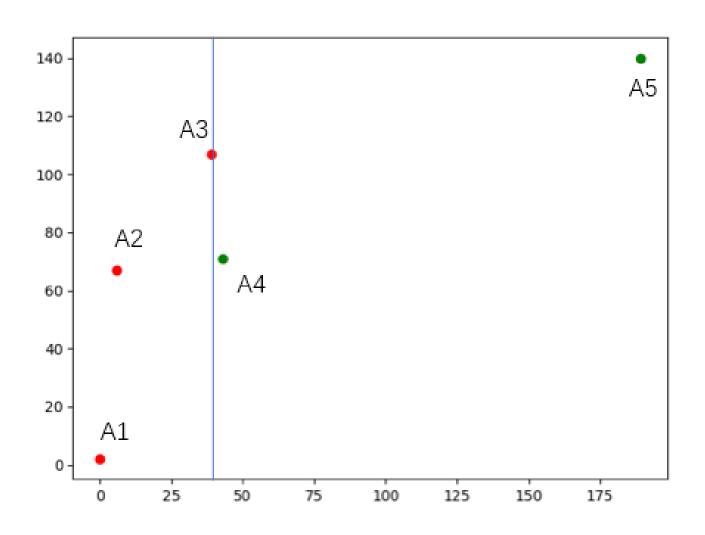
将点分成两个集合,分别求出两个集合中的最近点对距离,然后取最小值,这样对吗? 没有考虑两个集合中分别取一个点的最近点对。

Closest_pair(A)

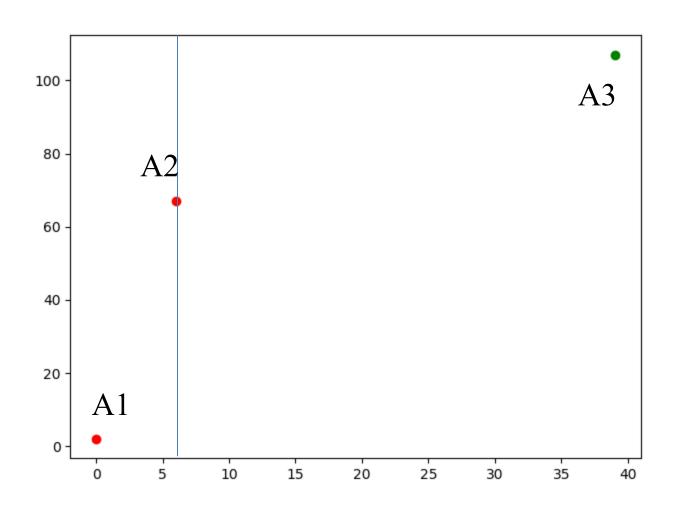
- 1. Divide A into two sets: S_1 and S_2
- 2. $D = min(Closest_pair(S_1), Closest_pair(S_2))$
- 3. Calculate the closest pair, in which one point from S_1 and the other point from S_2

怎么分成两个集合?

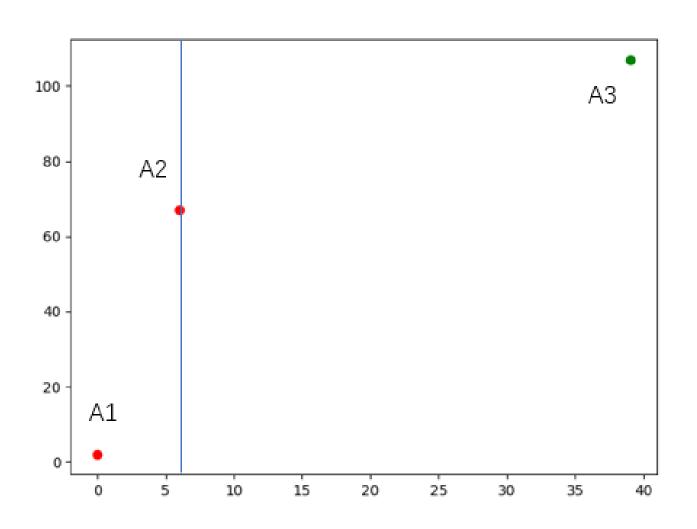
按照X坐标排序,根据x坐标中位数xm分为左右两个部分



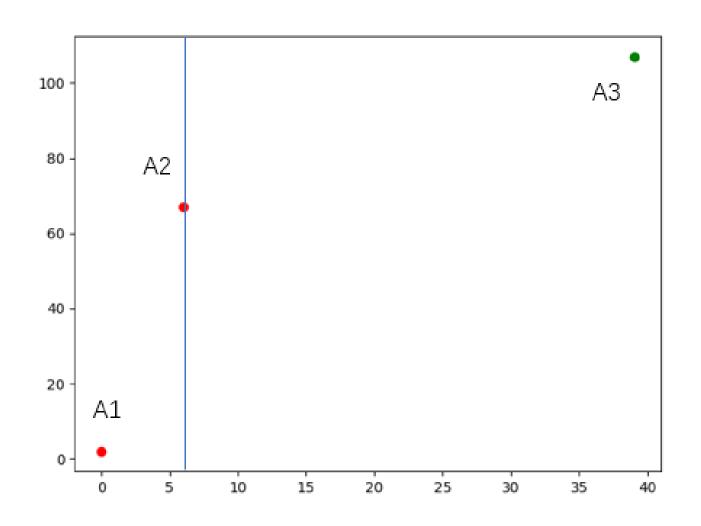
继续划分子问题, 直到左右区域只剩下两个点



计算左区域的最小距离d₁



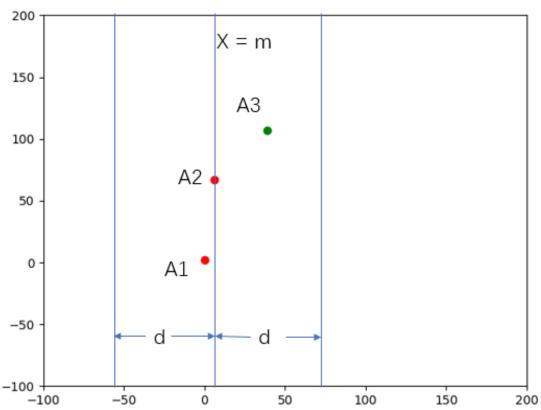
计算右区域的最小距离 d_2 ,因此左右两个区域的最小距离 $d = \min\{d_1, d_2\}$



Closest pair(A)

- 1. Divide A into two sets: S₁ and S₂
- 2. $D = min(Closest_pair(S_1), Closest_pair(S_2))$
- 3. Calculate the closest pair, in which one point from S_1 and the other point from S_2 How?

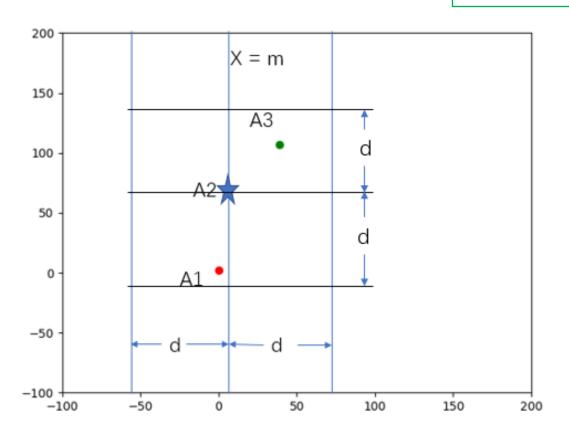
根据y坐标值从小到大排序,然后从下往上寻找在 $x \in [x_m-d,x_m+d]$ 范围内的点. $d=min(d_1,d_2)$



对于在 $x \in [m-d,m+d]$ 范围内的每一个点(例如 $A2(x_2,y_2)$),寻找在 $y \in [y_2-d,y_2+d]$ 范围内的点,并依次计算A2与 $y \in [y_2-d,y_2+d]$ 范围内的点的距离d',

若存在距离d'<d,则d=d'。

如果两个点的纵坐标的差的绝对值大于d,那么它们间的距离也一定大于d。



closest_pair(A)

Return d

```
If A.size<=1 return INF
sort by x(A)
m = A.size/2; x = A[m].first // 横坐标中位数
d = min(closest pair(A[0..m]), closest pair(A[m+1..n]))
sort by y(A)
                     B: 缓冲区, 依次存储按照纵坐标排好序
                     的在x \in [x_m-d,x_m+d]的且已经遍历过的点。
B = []
For i = 1 to n
         If |A[i].first-x| \ge d continue; //过滤x \notin [x_m - d, x_m + d]
         for j=0 to B.size
                  dx = A[i].first - B[B.size-j].first
                  dy = A[i].second - B[B.size-j].second
                  If\ dy>=d\ break \ {}^{A n B}中元素都按照纵坐标y从小到大排好序,且B中元素的y值都小于此时的A[i],因此A[i]和B中元素,从栈顶到栈底的 y差值依次增大
                  d = min(d, sqrt(dx*dx+dy*dy))
         B.push(A[i])
```

closest_pair(A)

```
If A.size<=1 return INF
```

```
sort_by_x(A) //可以提前做好,那么只需要做一次 m = A.size/2; x = A[m].first // 横坐标中位数 d = min(closest_pair(A[0..m]),closest_pair(A[m+1..n])) sort by y(A) //可以提前做好,那么只需要做一次
```

```
B = []
                                                      时间复杂性?
For i = 1 to n
         If |A[i].first-x| \ge d continue; //过滤x \notin [x_m - d, x_m + d]
         for j=0 to B.size
                   dx = A[i].first - B[B.size-j].first
                   dy = A[i].second - B[B.size-j].second
                   If dy \ge d break
                   d = min(d, sqrt(dx*dx+dy*dy))
         B.push(A[i])
Return d
```

因为要满足d是左右两个半区(子问题)的最小距离,所以这个阴影区内点数有限(常数个),因此为常数时间复杂性,因此阴影框内的时间复杂性为O(n)。

X = m

150

如果把x和y的排序都提前排好,即放在递归程序前面,那么总的时间复杂性为O(nlogn)