B10815057 Algorithms homework1

1

- 1.1 不是 max-heap
- 1.2 可以
- 1.3 因為只有資料 6 不符‧與資料 7 交換(一次 MAX-HEAPIFY)後就符合

2

i > heapsize[A]/2 · 因為 leaf node 的數量是 heapsize[A]/2 取上高斯 · 所以 i 節點必定是 leaf node · 而 leaf node 自身已是 max-heap · 只需花費常數時間(判斷是否需要交換)就可完成 MAX-HEAPIFY · 因此沒有影響。

3

3.1 任意刪除一個 heap 節點,該節點不一定比最後節點還大,若是用大於刪除節點的最後節點替換,則會造成 increase key,此時就必須使用 HEAP-INCREASE-KEY 來解決,若是一般狀況使用 MAX-HEAPIFY 即可解決,由於 HEAP-INCREASE-KEY 與 MAX-HEAPIFY,時間複雜度皆為 O(lgn),故此演算法為 O(lgn)

A[i]----> i th node in heap 要刪除的節點 A[A.heapsize]----> last node in heap 最後節點 HEAP-DELETE (A, i)

If A[i] >= A[A.heapsize] //判斷刪除節點是否大於最後節點,如果大於,則替代後可能小於子節點,故需使用 MAX-HEAPIFY 來向下遞迴

A[i] = A[A.heapsize] //用最後一個節點取代要刪除的節點A.heapsize = A.heapsize-1 //刪除最後一個節點,相當於 size-1 MAX-HEAPIFY(A,i) //取代後可能造成不符合 max-heap 規則,所以要 HEAPIFY Else //若小於最後節點,執行 MAX-HEAPIFY 後可能大於父節點,故需使用 HEAPINCREASE-KEY 來向上遞迴

HEAP-INCREASE-KEY (A,i, A[A.heapsize]) //取代後可能造成不符合 max-heap 規則,所以要 INCREASE-KEY

A.heapsize = A.heapsize-1 //刪除最後一個節點,相當於 size-1

4

4.1 最佳是 insertion sort · 因為 insertion sort 是將某一個資料由後向前掃描 · 放入正確位置 · 所以就算有新資料加入也不需要整個 sorting 重做 · 但 selection 與 quick sort 若有新資料加入 · 若不處理或重做 · 會導致最終結果錯誤 · 因此 insertion sort 相對其他 2 個演算法不需要額外處理的時間 · 時間複雜度會保持相同。

5

- 5.1 這三個演算法都能找到最大的三筆資料
- 5.2 因為這三個演算法都能完整將 sequence 排序,然後取前三個元素就是最大的三筆資料

Insertion:O(n^2)從第二個元素到最後,每個元素會從後面往前掃過已排序的部分,一邊把資料往後搬,直到遇到比自己大的元素,就放在該元素之後,每個元素都插入過後,整個序列就是排序好的。

INSERTION-SORT(A)

```
For i=2 to A.length Target = A[i] j=i-1 while j>0 and A[j] < Target A[j+1] = A[j] j=j-1 A[j+1] = Target
```

Selection: O(n^2)一開始的處理範圍為整個序列,每次將處理範圍中最大的資料移到處理範圍的最前面,然後將處理範圍縮減一格,直到處理範圍為 0,因為每次都是找最大的,所以整個序列就會變成:第 1

大, 第 2 大, 第 3 大...第 n 大, 這樣就是排序完成

```
SELECTION-SORT(A)
```

```
For i = 0 to A.length

For j = i+1 to A.length

If A[i] < A[j]

Swap(A[i],A[j])
```

Bubble: O(n^2)一開始的處理範圍為整個序列,每次比較相鄰的元

素,會將越大的元素往前推,然後縮減處理範圍直到為0,與

Selection sort 類似,最後就排序完成

BUBBLE-SORT(A)

```
For i=0 to A.length

For j=0 to A.length - i -1

If A[j] < A[j+1]

Swap(A[j], A[j+1])
```

6.1

Insertion:此演算法是插入到第一個大於等於元素的後一位置,因此相同大小的元素不會被改變順序

while j>0 and A[j] < Target //若是遇到 A[j] == Target 的情形就會跳出迴圈,放到後一個位置

$$A[j+1] = A[j]$$
$$j=j-1$$
$$A[j+1] = Target$$

Merge:會將序列遞迴得區分成許多對數字,然後在合併時完成排序,雖然序列被區分為好幾個部分,但部分之間彼此的順序還是保留著,因此遇到相同元素時,只需依照部分之間的順序即可。

如下圖,若 L[i]==R[j],則進入 then 處,取代 A[k]的就是 L[i],而下次迴圈就會進入 else 處,所以 L[i]在左,R[j]在右,仍然保持正確順序

for
$$k \leftarrow p$$
 to r

do if $L[i] \le R[j]$

then $A[k] \leftarrow L[i]$
 $i \leftarrow i + 1$

else $A[k] \leftarrow R[j]$
 $j \leftarrow j + 1$

Selection:每次迴圈會將範圍內最大的值放到前面,但由於可能是透過非相鄰的元素交換,所以相同大小的元素在這個過程中,就可能被破壞順序,舉例:序列 5 8 5 2 9 要由小排到大,第一遍選擇第 1 個元素 5 會和 2 交

換,此時的2個5順序就被調換了,因此 selection sort 是不穩定的

If A[i] < A[j] //如果 A[i]與後面的任一元素相同大小,交換後就會破壞順序

Swap(A[i],A[j])

Bubble:氣泡排序法的每次比較都是相鄰的元素在比,因此如果相同就不交換,即可不破壞順序

If A[j] < A[j+1] //如果相同就不會執行下面的交換 Swap(A[j], A[j+1])

Heapsort:因為創建 heap 的過程與第一次拿出根結點並將最後節點放到根結點後,順序就會被破壞了,舉例:

原始:{1, 5, 2a, 3, 2b, 6, 2c}

創建 heap 後(array representation): {1, 2b, 2a, 3, 5, 6, 2c}

排序後結果: {1, 2c, 2b, 2a, 3, 5, 6}

Quicksort:每次將某個元素放到最終正確的位置,但在過程中,可能會使用到多次交換,因此順序非常容易被破壞,如下圖黑色方框處

```
void partition(iterator begin, iterator end, iterator& loc, compare comp = compare()) {//把piviot放到對的位置(左邊都小於,右邊都大於)
     iterator left = begin, right = end;//起始點、終點
     loc = begin;//piviot設成起始點
            while (comp(*loc,*right) && (loc != right)) {//從終點(right)往左比較,直到遇到比自己小的,就停下
                  --right;//往左走
            if (loc == right) {//如果自己是最小的,代表piviot的位置已經是正確的,結束函式
            else {//如果不是最小的,就把piviot的位置换到新的位置,但還不是正確位置,繼續做
                  swap(*loc, *right);//交換
                  loc = right;//piviot指到新的位置
            while (!comp(*loc, *left) && (loc != left)) {//從起點(left)往右比較,直到遇到比自己大的,就停下
            if (loc == left) {//如果自己是最大的,代表piviot的位置已經是正確的,結束函式
                  return;
            else{//如果不是最大的,就把piviot的位置换到新的位置,但遇不是正確位置,繼續做
                  swap(*loc, *left);//交換
                  loc = left;//piviot指到新的位置
     }
```