# Algoritmos Divide y Vencerás

Grupo de programación competitiva

Campamento de Programación

# Contenido

Divide y Vencerás

**Problemas** 

# Contenido

Divide y Vencerás

Problemas

# Divide y Vencerás

Es una técnica de diseño de algoritmos en la cual dividimos un problema de tamaño n en a subproblemas de tamaño n/b

# Divide y Vencerás

- Es una técnica de diseño de algoritmos en la cual dividimos un problema de tamaño n en a subproblemas de tamaño n/b
- Luego, se resuelve recursivamente cada subproblema

# Divide y Vencerás

- Es una técnica de diseño de algoritmos en la cual dividimos un problema de tamaño n en a subproblemas de tamaño n/b
- Luego, se resuelve recursivamente cada subproblema
- Finalmente, se combina la solución a cada subproblema para obtener la solución al problema inicial

# Complejidad

$$T(n) = a * T(n/b) + T(f(n))$$

# Complejidad

- T(n) = a \* T(n/b) + T(f(n))
- ▶ Donde f(n) representa el tiempo necesario para combinar los subproblemas

# Contenido

Divide y Vencerás

**Problemas** 

#### Definition

Dado un conjunto de puntos P en el plano, se busca un subconjunto que define la envolvente convexa.

#### Definition

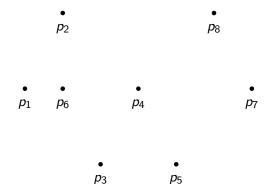
Dado un conjunto de puntos P en el plano, se busca un subconjunto que define la envolvente convexa.

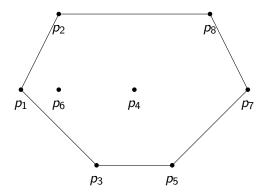
 Existen varios algoritmos para resolver este problema, ahora nos enfocamos en la solución divide y vencerás

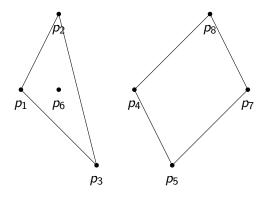
#### Definition

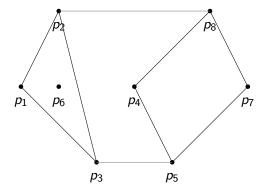
Dado un conjunto de puntos P en el plano, se busca un subconjunto que define la envolvente convexa.

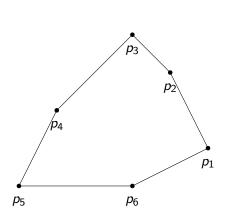
- Existen varios algoritmos para resolver este problema, ahora nos enfocamos en la solución divide y vencerás
- La envolvente convexa es el polígono de menor área que contiene todos los puntos y lo representamos por CH(P)

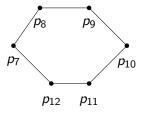


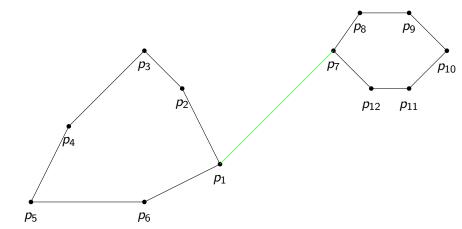


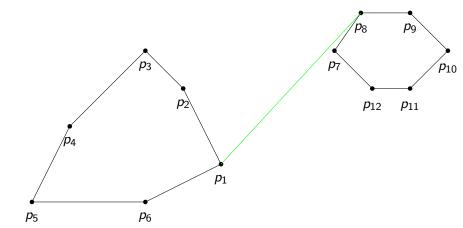


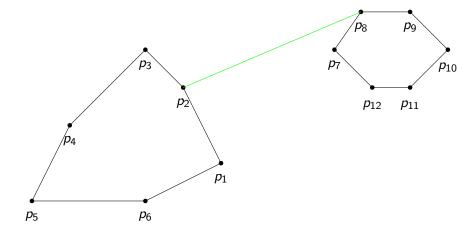


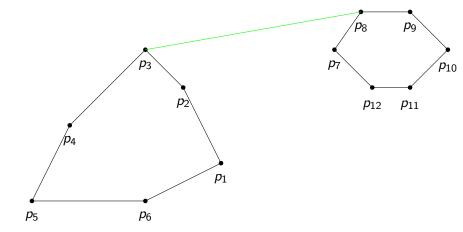


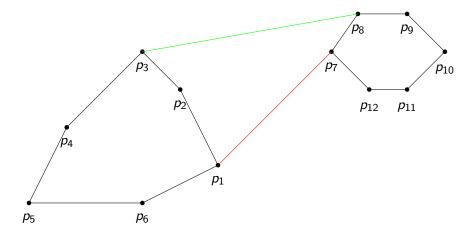


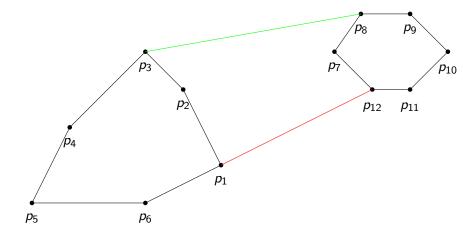


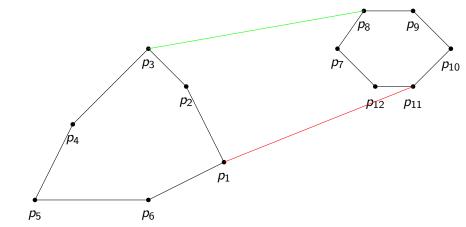


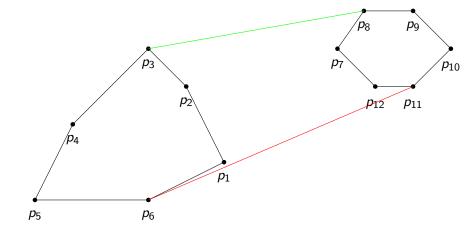












► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} > 0$ , avanzar q

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} > 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} < 0$ , avanzar p

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} > 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} < 0$ , avanzar p
- Para la tangente inferior

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} > 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} < 0$ , avanzar p
- Para la tangente inferior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} < 0$ , avanzar q

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} > 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} < 0$ , avanzar p
- Para la tangente inferior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} < 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} > 0$ , avanzar p

- ► Sean *p* y *q* los puntos con mayor y menor coordenada *x* en cada convex hull, respectivamente
- Para la tangente superior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} > 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} < 0$ , avanzar p
- Para la tangente inferior
- Mientras que: En el CH de la derecha que el producto  $\vec{pq} \times q\vec{q_{cw}} < 0$ , avanzar q
- Mientras que: En el CH de la izquierda que el producto  $\vec{qp} \times p\vec{p_{acw}} > 0$ , avanzar p
- Para ambos casos, parar cuando p y q no puedan avanzar más

#### Definition

La mediana es el elemento del medio de un conjunto de elementos

 Algoritmo trivial: ordenar los números y tomar el número del medio.

#### Definition

La mediana es el elemento del medio de un conjunto de elementos

- Algoritmo trivial: ordenar los números y tomar el número del medio.
- Si hay un número par de elementos, tomar el promedio de los dos centrales

#### Definition

La mediana es el elemento del medio de un conjunto de elementos

- Algoritmo trivial: ordenar los números y tomar el número del medio.
- Si hay un número par de elementos, tomar el promedio de los dos centrales
- ightharpoonup Complejidad:  $O(n \log n)$

 Podemos usar un algoritmo de divide y vencerás para este problema

- Podemos usar un algoritmo de divide y vencerás para este problema
- ► En este caso, sin embargo, la parte más compleja esta en el paso de división y la combinación es trivial.

- Podemos usar un algoritmo de divide y vencerás para este problema
- ► En este caso, sin embargo, la parte más compleja esta en el paso de división y la combinación es trivial.
- ► Utilizando una solución similar a QUICKSORT podemos obtener un algoritmo más eficiente

# Mediana

```
input: A es el conjunto de números; p y r son los índices del
         arreglo e i es el índice buscado
output: m mediana
q \leftarrow Pivot(A, p, r);
k \leftarrow q - p + 1:
if i == k then
   return A[q]
end
if i < k then
   return Median(A, p, q - 1, i)
end
else
   return Median(A, q + 1, r, i - k)
end
```

#### Mediana

► Llamar con Median(A,0,N-1,(N+1)/2)