### **ORDENAMIENTOS**

### Definición del problema de ordenamientos

#### • Entrada:

Una secuencia de N elementos  $(a_1, a_2, ..., a_N)$ 

#### Salida:

Una permutación  $(a_{1'}, a_{2'}, ..., a_{N'})$  de la secuencia de entrada de tal manera que  $a_{1'} <= a_{2'} <= ... <= a_{N'}$  (ordenamiento ascendente)

### Aspectos a considerar en el ordenamiento

- Tamaño
- Estabilidad
- Ordenamiento de claves

### ALGORITMOS DE ORDENAMIENTO BASADOS EN COMPARACIONES

- Estos algoritmos involucran la comparación entre 2 objetos a y b para determinar una de las tres posibles relaciones entre ellos: menor que, igual o mayor que.
- El objetivo final consiste en entender las diferentes estrategias empleadas (algoritmo) para resolver el problema de ordenamiento y aplicarlas de manera análoga en algún otro problema con una estructura similar.

## Ordenamiento de Burbuja (Bubble Sort)

- Velocidad: O(n^2), lento.
- Espacio requerido: El tamaño del arreglo inicial.
- Complejidad de codificación: Simple.

 Este es el más simple y (desafortunadamente) el peor algoritmo de ordenamiento.

# Ordenamiento de Burbuja (Bubble Sort)

- Idea básica del algoritmo :
  - Itera repetidamente a lo largo del arreglo, intercambiando parejas de elementos adyacentes cuando no se encuentran en orden.
- Comportamiento del algoritmo de burbuja (Negrita = región ordenada):

```
- 5 2 3 1 4
2 3 1 4 5
2 1 3 4 5
1 2 3 4 5
1 2 3 4 5
1 2 3 4 5 >> done
```

### Pseudocódigo:

```
- BubbleSort(A) for i <- length[A]-1 down to 1 for j <- 0 to i-1 if (A[j] > A[j+1]) // change ">" to "<" to do a descending sort temp <- A[j] A[j] <- A[j+1] A[j+1] <- temp
```

299 - Train Swapping
 612 - DNA Sorting
 10327 - Flip Sort

## Ordenamiento por Selección (Selection Sort)

- Velocidad: O(n^2), lento.
- Espacio requerido: El tamaño del arreglo inicial.
- Complejidad de codificación: Simple.

## Ordenamiento por Selección (Selection Sort)

- Idea básica del algoritmo :
  - Itera repetidamente a lo largo del arreglo, en cada iteración selecciona al elemento más pequeño o más grande y lo coloca en su posición final ordenada.
- Comportamiento del algoritmo de selección (Negrita = región ordenada):

```
- 5 2 1 3 4 1 2 5 3 4
```

**12**534

**123**54

**12345** >> done

## Ordenamiento por Selección (Selection Sort)

#### Pseudocódigo:

```
- SelectionSort(A)
  for i <- 0 to length[A]-2
    menor <- i
    for j <- i+1 to length[A]- 1
        if (A[j] < A[menor]) // change ">" to "<" to do a descending sort
            menor <- j
        temp <- A[i]
        A[i] <- A[menor]
        A[menor] <- temp</pre>
```

• 120 – Stack of FlapJacks

## Ordenamiento por inserción (Insertion Sort)

 Velocidad: O(n^2) lento, pero ligeramente más rápido que los algoritmos anteriores en un arreglo ordenado parcialmente.

Espacio requerido: El tamaño del arreglo inicial.

Complejidad de codificación: Simple.

## Ordenamiento por inserción (Insertion Sort)

### Idea básica del algoritmo:

- Mantener una "región ordenada" al inicio del arreglo. Posteriormente se hace "crecer" la región ordenada insertando repetidamente el primer elemento de la región no ordenada en el arreglo.
- Este algoritmo se ejecutará con mayor desempeño en un arreglo parcialmente ordenado, debido a que no realiza ningún intercambio si los elementos se encuentran parcialmente ordenados.

## Ordenamiento por inserción (Insertion Sort)

### Pseudocódigo

```
- InsertionSort(A) for j <-1 to length[A]-1 key <-A[j] // insert A[j] into the sorted sequence A[1..j-1] i <-j-1 while (i >= 0 and A[i >= 0) A[i+1] <-A[i] i <-i-1 A[i+1] <-key
```

10041 – Vito's Family

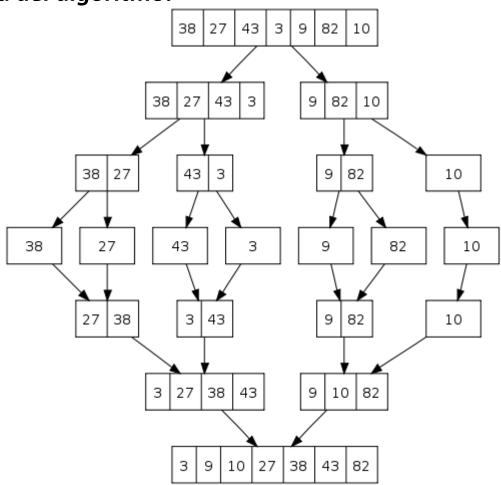
 Velocidad: O(n log n) rápido, es más eficiente que los algoritmos anteriores para entradas grandes.

 Espacio requerido: El doble del tamaño del arreglo inicial.

Complejidad de codificación: Media.

- Idea básica del algoritmo:
  - Utiliza la estrategia divide y vencerás.
    - **Divide:** Divide la secuencia de n elementos en dos subsecuencias de n/2 elementos cada una.
    - Conquista: Ordena las 2 subsecuencias recursivamente utilizando el algoritmo de mezcla (Merge Sort).
    - **Combina:** Mezcla las 2 subsecuencias ordenadas para producir la respuesta ordenada.

• Idea básica del algoritmo:



### Pseudocódigo

```
- MergeSort(A,p,r)
    if p < r
        q <- [(p + r)/2]
        MergeSort(A, p, q)
        MergeSort(A, q + 1, r)
        Merge (A, p, q, r)</pre>
```

#### Pseudocódigo

```
- Merge(A, p, q, r)
         n1 \leftarrow q - p + 1
         n2 \leftarrow r - q
         create arrays L[n1 + 1] and R[n2 + 1]
         for i \leftarrow 0 to n1-1
              do L[i] \leftarrow A[p + i]
          for j \leftarrow 0 to n2-1
               do R[i] \leftarrow A[q + i + 1]
          L[n1] ← ∞
          R[n2] \leftarrow \infty
          i \leftarrow 0
          i \leftarrow 0
          for k \leftarrow p to r
              do if L[i] \leq R[j]
                   then A[k] \leftarrow L[i]
                       i \leftarrow i + 1
                   else A[k] \leftarrow R[i]
                       j \leftarrow j + 1
```

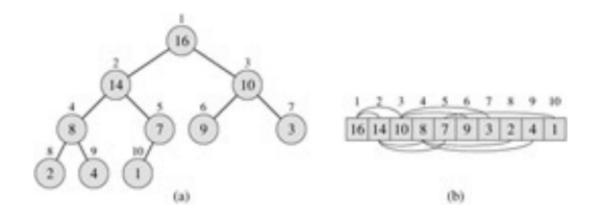
 Velocidad: O(n lg n) rápido, al igual que Merge Sort.

 Espacio requerido: El tamaño del arreglo inicial.

Complejidad de codificación: Media.

### Idea básica del algoritmo:

- Utiliza la estructura de datos Heap (Montículo).
- Un montículo es un arreglo que puede ser visto como árbol binario casi completo.



### Idea básica del algoritmo:

- Un arreglo A que representa un montículo es un objeto con 2 atributos:
  - length[A], que indica el número de elementos en el arreglo.
  - heap-size[A], es el número de elementos en el montículo almacenados dentro del arreglo.

### Idea básica del algoritmo:

– La raíz del árbol es A[1], y dado el índice i de un nodo, podemos calcular el índice de su padre PARENT(i), hijo izquierdo LEFT(i), e hijo derecho RIGHT(i) de la siguiente manera:

```
PARENT(i)
return [i/2]
LEFT(i)
return 2i
RIGHT(i)
return 2i + 1
```

#### Idea básica del algoritmo:

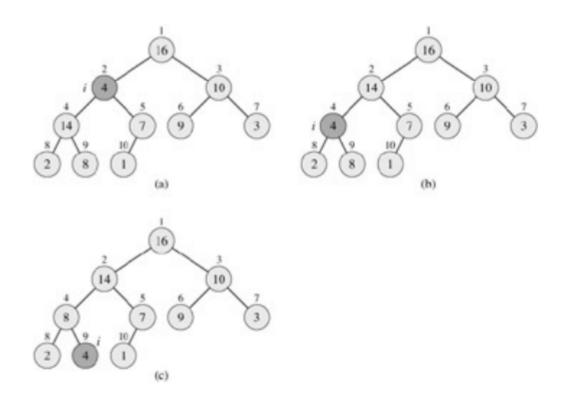
- Existen 2 tipo de montículos binarios: max-heaps y minheaps.
  - En un max-heap, para cada nodo i diferente de la raíz se debe cumplir la siguiente propiedad:
    - $A[PARENT(i)] \ge A[i]$
    - De esta manera el elemento más grande en un max-heap se encuentra en la raíz, y los subárboles de un nodo determinado contienen valores no mayores al valor del nodo.
  - En un min-heap, para cada nodo i diferente de la raíz se debe cumplir la siguiente propiedad:
    - A[PARENT(i)] ≤ A[i]
    - El elemento más pequeño en un min-heap se encuentra en la raíz.

#### Idea básica del algoritmo:

- MAX-HEAPIFY es una subrutina para manipular max-heaps. Sus entradas son un arreglo A y un índice i dentro del arreglo. Cuando se invoca MAX-HEAPIFY, se asume que los árboles binarios con raíz LEFT(i) y RIGHT(i) son max-heaps, pero que A[i] puede ser más pequeño que sus hijos, violando la propiedad de max-heap.
- La funcion MAX-HEAPIFY permite al valor A[i] "descender" por el max-heap, de tal manera que el subábol con raíz en el elemento con índice i se convierta también en un max-heap.

```
- MAX-HEAPIFY(A, i)
        I ← LEFT(i)
        r ← RIGHT(i)
        if I ≤ heap-size[A] and A[I] > A[i]
            then largest ← I
        else largest ← i
        if r ≤ heap-size[A] and A[r] > A[largest]
            then largest ← r
        if largest ≠ i
            then exchange A[i] ←> A[largest]
            MAX-HEAPIFY(A, largest)
```

 La acción de MAX-HEAPIFY(A,2) donde heapsize[A]=10

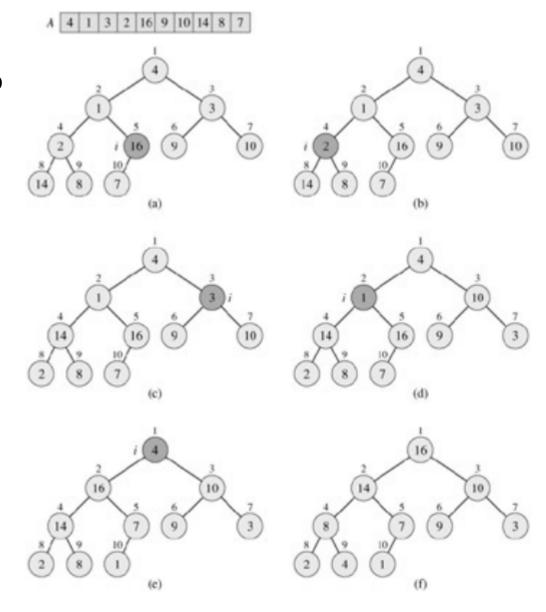


• Se puede utiliza MAX-HEAPIFY en forma ascendente para convertir un arreglo A[1 ...n] en un max-heap.

```
    BUILD-MAX-HEAP(A)
    heap-size[A] ← length[A]
    for i ← [length[A]/2] downto 1
    do MAX-HEAPIFY(A, i)
```

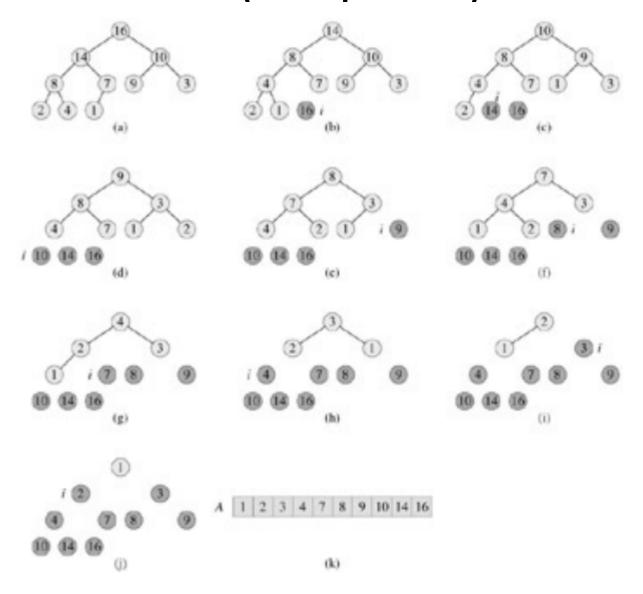
### Ordenamiento por Montículo

• BUILD-HEAP



### Pseudocódigo:

```
    HEAPSORT(A)
    BUILD-MAX-HEAP(A)
    for i ← length[A] downto 2
    do exchange A[1] ↔ A[i]
    heap-size[A] ← heap-size[A] - 1
    MAX-HEAPIFY(A, 1)
```



 Velocidad: O(n lg n) es rápido en el caso promedio, sin embargo en el peor caso su complejidad es O(n^2). Este algoritmo es el más utilizado en la práctica.

• Espacio requerido: El tamaño del arreglo inicial.

Complejidad de codificación: Media.

- Idea básica del algoritmo:
  - Utiliza la estrategia divide y vencerás.
    - **Divide:** Particiona (organiza) el arreglo A[p...r] en 2 subarreglos (posiblemente vacios) A[p...q-1] y A[q+1...r], de tal manera que cada elemento de A[p...q-1] es menor o igual que A[q], el cual a su vez, es menor o igual a cada elemento de A[q+1...r]. El cálculo del índice q se realiza en este procedimiento de partición.
    - Conquista: Ordena los 2 subarreglos A[p...q 1] y A[q + 1...r] recursivamente utilizando el algoritmo QuickSort.
    - **Combina:** Dado que los 2 subarreglos se ordenan directamente, no se requiere combinarlos: el arreglo completo A[p...r] ya esta ordenado.

### Pseudocódigo:

```
- QUICKSORT(A, p, r)

if p < r

then q \leftarrow PARTITION(A, p, r)

QUICKSORT(A, p, q - 1)

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

### Pseudocódigo:

```
- 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

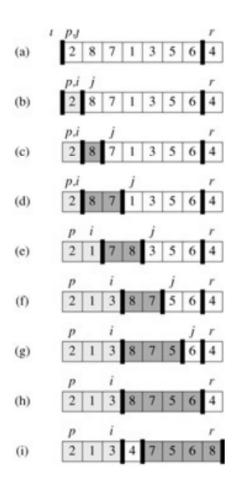
then i \leftarrow i + 1

exchange A[i] \leftrightarrow A[j]

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

return i + 1
```

#### El comportamiento de PARTITION:



- En el algoritmo anterior el peor caso ocurre cuando el procedimiento de partición produce un subproblema con n-1 elementos y el otro con 0 elementos. Asumiendo que esta partición desbalanceada se presenta en cada llamada recursiva, entonces el tiempo de ejecución es O(n^2).
- En el mejor caso posible, el procedimiento de partición PARTITION produce 2 subproblemas, cada uno de tamaño no mayor a n/2, debido a que uno es de tamaño [n/2] y el otro de tamaño [n/2]- 1. En este caso, quicksort tiene un tiempo de ejecución de O(n lg n).

### Pseudocódigo:

```
- RANDOMIZED-PARTITION(A, p, r)

i \leftarrow RANDOM(p, r)

exchange A[r] \leftrightarrow A[i]

return PARTITION(A, p, r)
```

### Pseudocódigo:

```
- RANDOMIZED-QUICKSORT(A, p, r)

if p < r

then q \leftarrow RANDOMIZED-PARTITION(A, p, r)

RANDOMIZED-QUICKSORT(A, p, q - 1)

RANDOMIZED-QUICKSORT(A, q + 1, r)
```

- **Velocidad:** O(n), es más rápido que los algoritmos anteriores basados en comparaciones, su tiempo de ejecución es lineal.
- Espacio requerido: Se requiere el arreglo inicial A[1...n] (contiene n elementos enteros en el rango 0 a k). Así como otros 2 arreglos: el arreglo B[1..n] para almacenar la salida ordenada, y otro arreglo C[0...k] que proporciona almacenamiento de trabajo temporal
- Complejidad de codificación: Media.

### • Idea básica del algoritmo:

- La idea básica del counting sort es determinar, para cada elemento de entrada x el número de elementos menores que x. Esta información se utiliza para colocar el elemento x directamente en su posición final en el arreglo ordenado. Por ejemplo, si hay 17 elementos menores que x, entonces x se debe colocar en la posición 18 dentro del arreglo ordenado.
- Este procedimiento debe manejar la situación en la cual muchos elementos tienen el mismo valor, debido a que estos no se van a colocar en la misma posición.

#### Pseudocódigo:

```
COUNTING-SORT(A, B, k)

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

C[i] now contains the number of elements equal to i.

for i \leftarrow 1 to k

do C[i] \leftarrow C[i] + C[i - 1]

C[i] now contains the number of elements less than or equal to i.

for j \leftarrow length[A] downto 1

do C[A[j]] \leftarrow C[A[j]] - 1
```

Comportamiento del algoritmo:

