## M1932 Algorithms Outline

- 03 | 复杂度分析(上):如何分析、统计算法的执行效率和资源消耗?
- 04 | 复杂度分析(下):浅析最好、最坏、平均、均摊时间复杂度
- 05 | 数组:为什么很多编程语言中数组都从0开始编号?



Big O. Lv. 5. I · 复杂放分析?和闭纸汁,监控为事后无计法? 环境因素:同样介绍,不同机器测试结果不同. 数据回意:数据规模大小,已被这. 不依赖环境,测试数据,估算机行效率的行法。

海村地时间至东西. 的有多字声.

saymoptotic time. complexity

·. Big O表示法. 读数据-运算-写数据. 与何如何对对科例. unit - time. int Sum = 0;

はるなければつからかていり 5百分批分次数成正比。

Sum = Sum + ix1;

T(n) = 0 (f(n)) 10是数据如时, f(11)每行价格地行为数元和.

D表示Tin) 和fin) 或正比

int cal (int n) { int cum=0; int i=0; intj=0; ->3 Tin)= 2n2+2n+3.=0(2n2+2n+3)=0(212) 你所,常量,多数,对数据如其可包贴 for (; i <= n; ++i) 5. j=1; -> 2n 公路切竹时间预数格规模喜心趋势. for (; j <= n; ++j) 4. > 2n2

· 时间复杂这个村 循环次数最多的一段代码。 for (; i <= r; ++i) {. => O(n). 低阶, 净量, 系数. 怨、呀. a.加法原则: 总原度是量级最大那段介础新度. for (; P ×100; ++P) 1. ->. 不管100/1000/10000 都是年数. Ti(n)= O(fen)) To(n)= Og(n), => T(n)=T,(n)+Tz(n) ->. T(n) = 2n = O(n) for (; g < n; ++9) 1. Sum2 = Sum2+ 9; = max (offin), Olgin) = 0 (max (fin), g(n))) for (; ich; ++i)). >2n > Tinj= 2n2+ 2n=O(n2). = O(n2) for (; j <= n; ++j) {. 72n2 Sum3 = Sum-3+i\*ji

3.乘法法则:嵌套代码的复杂设备内外代码复杂放来积. for (; ixn; ++i) 4. ret = ret + f(i); > T(n)=n int f(int n) 1. = O(n+n) = O(n2) for (; iKa izn; ++i) 1. > T(n)=n. Sum = Sum + ij ·几本中草见鱼杂度,多项大量磁级,(非多项,NP). Find O(nlogn) 1. (1). 无循环,无递归, 四所代码也是(1). 切并、快排. 2. O(logn) O(nlogn) while (i <= n) } =>. 2° 2' 22 23 ... 2 ... 2"=n. 2"=n x= log2" i= i+z; => O((log\_1) =>. O((log") 29: 0 (log 3 ) =>. 183 × log = => 0 (clog =) => O(logh)

3. O(m+n) O(m+n). for (; ikm; ++i) } 0 (m) sum = sum 1+i; 安级不同. O(m+n). on its D(m+n) 乘弦. for (; j < n; ++j) {. O(n). Sum 2 = sum2 + 1;

·. 空间复杂沙。

int[] a = new int[n]; O(n).空间复杂陵.

掌握. O(1) O(n) O(n2)

. 11-43.

从纸到高阶复杂店

T(n): O(1).0 (logn).0(n).0 (17logn).0(n2).

T(n)  $\begin{array}{c}
O(n^2) \\
O(n) \\
O(n)
\end{array}$ 

# 复杂度量级 (按数量级递增)

- 线性析 O(n)
- •线性对数所 O(nlogn)
- 平方所 O(n²) 、立方所 O(n³) ··· k次所 O(n⁵)

- 常量所 O(1)
   相数所 O(2<sup>n</sup>)
   非多项
   对数所 O(n!)
   式量级

best. worst. average, amortized NO.4

## • 最好、最坏均摊复杂度

```
1 // n 表示数组 array 的长度
  int find(int[] array, int n, int x) {
    int i = 0;
   int pos = -1;
  for (; i < n; ++i) {
   if (array[i] == x) pos = i;
   return pos;
 1 // n 表示数组 array 的长度
 2 int find(int[] array, int n, int x) {
   int i = 0;
 4 int pos = -1;
   for (; i < n; ++i) {
    if (array[i] == x) {
         pos = i;
         break;
10
11
     return pos;
12 }
```

时间复杂度为 O(n)

如果第一个就找到了想要的值,时间复杂度为 O(1) 最坏的情况是遍历了所以数据后才找到,时间复杂度为 O(n)

所以最好复杂度为 O(1), 最坏复杂度为 O(n)

## • 平均时间复杂度

等差数列:等差数列是指从第二项起,每一项与它的前一项的差等于同一个常数的一种数列

$$1 + 2 + 3 + 4 + 5 \dots + n = \frac{n(n+1)}{2}$$

```
1 // n 表示数组 array 的长度
2 int find(int[] array, int n, int x) {
  int i = 0;
  int pos = -1;
  for (; i < n; ++i) {
    if (array[i] == x) {
        pos = i;
        break;
    return pos;
12 }
```

对于上面的例子要查找的变量 x 在数组中的位置 , 有 n+1 种情况:在数组的  $0 \sim n-1$  位置中和不在数组中。

$$\frac{1+2+3+\cdots+n+n}{n+1} = \frac{n(n+3)}{2(n+1)}$$

推导过程: 
$$\frac{n(n+1)}{2} + \frac{n}{n+1} = \frac{n(n+3)}{2(n+1)}$$

上面复杂度分析没有考虑到所有情况

在数组和不在数组的概率是一样的为:1/2

在0~n-1位置的概率也是一样的为: 1/n

复杂度分析则为:

$$1 \times \frac{1}{2n} + 2 \times \frac{1}{2n} + 3 \times \frac{1}{2n} + \dots + n \times \frac{1}{2n} + n \times \frac{1}{2n}$$

$$= \frac{3n+1}{4}$$

#### 推导过程:

$$\frac{n(n+1)}{2}x\frac{1}{2n} + \frac{n}{2} = \frac{3n^2 + n}{4n} = \frac{3n+1}{4}$$

此值为加权平均值(期望值)

去掉低阶,系数,常数项,最终加权平均复杂度(期望平均复杂度)为:O(n)

## • 均摊时间复杂度

#### 复杂度分析: 摊还分析(平摊分析)

```
1 // array 表示一个长度为 n 的数组
    // 代码中的 array.length 就等于 n
    int[] array = new int[n];
    int count = 0;
    void insert(int val) {
      if (count == array.length) {
      int sum = 0;
         for (int i = 0; i < array.length; ++i) {
            sum = sum + array[i];
      array[0] = sum;
13
         count = 1;
15
      array[count] = val;
15
      ++count;
18
```

$$1 \times \frac{1}{n+1} + 1 \times \frac{1}{n+1} + \dots + 1 \times \frac{1}{n+1} + n \times \frac{1}{n+1} = O(1)$$

清空数组后额外要插入一次sum,所以是 n+1 每次出现概率都是1/(n+1)

插入数据都是 1,最后遍历求和为 n 所以如上式,最后均摊复杂度为 O(1)

### 区别

1. find() 在极端情况下为 O(1), insert() 在大多数情况下为 O(1), 少数的极端情况下是 O(n)

2. insert() 比 find() 出现频率很有规律,都是 O(n) 插入后,接着 n-1 次 O(1) 操作

#### 思考

```
1 // 全局变量, 大小为 10 的数组 array, 长度 len, 下标 i。
2 int array[] = new int[10];
3 int len = 10;
4 int i = 0;
6 // 往数组中添加一个元素
7 void add(int element) {
     if (i >= len) { // 数组空间不够了
       // 重新申请一个 2 倍大小的数组空间
       int new_array[] = new int[len*2];
10
       // 把原来 array 数组中的数据依次 copy 到 new array
11
       for (int j = 0; j < len; ++j) {
12
13
        new_array[j] = array[j];
14
       // new_array 复制给 array, array 现在大小就是 2 倍 len 了
15
       array = new array;
16
       len = 2 * len;
17
18
     // 将 element 放到下标为 i 的位置,下标 i 加一
19
     array[i] = element;
20
21
     ++i;
22 }
```

#### 时间负责度为:

O(1)

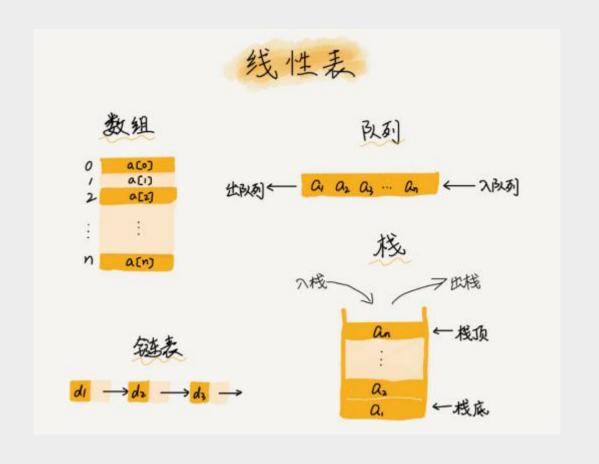
空间复杂度为:

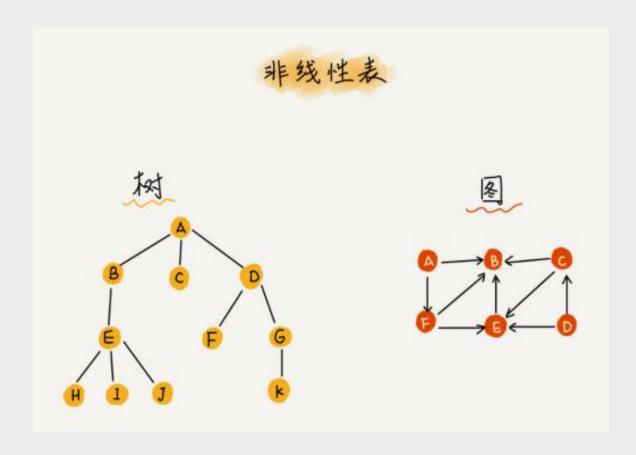
O(logn)



## · 数组

是一种线性表数据结构。它用一组连续的内存空间,来存储一组具有相同类型的数据。





## • 随机访问

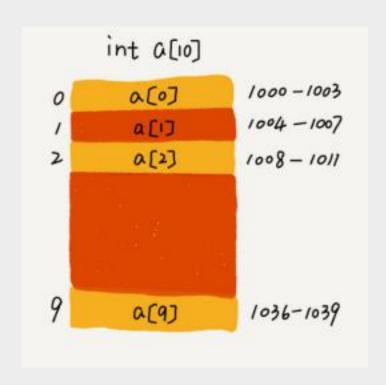
创建一个大小为10的int数组,内存地址连续

#### 寻址公式:

a[i]\_address = base\_address + i \* data\_type\_size

#### 面试说:

链表插入删除快,查找慢;数组插入删除慢,查找快



数组随机访问的时间复杂度为 O(1)

## • 低效地插入

#### 如果数组是有序的,有规律的

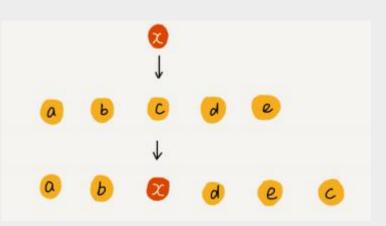
在尾部插入时间复杂为 O(1)

在头部插入,因为涉及到数据搬移,时间复杂度为O(n)

每个位置插入概率是一样的,平均复杂度为 O(n)

#### 如果数组无序,无规则

可以将需要插入位置的值放到尾部,时间复杂度为 O(1) 插入需要插入的值就为 O(1)



## • 低效地删除

#### 按常规操作删除数组中的元素

同上述插入的时间复杂度

#### 通过标记清楚算法

如果要删除某些元素,可以先标记并不删除

当插入数据时,数组空间不足,进行一次删操作,避免数据搬移

JVM 标记清除垃圾回收算法的核心思想



## • 警惕数组越界

第三行判断条件=3会导致数组访问越界 C语言不会像Java帮你进行越界判断

栈是由高到低位增长的

i和数组的数据从高位地址到低位地址依次是:

i, a[2], a[1], a[0]

a[3]通过寻址公式,计算得到地址正好是i的存储地址,所以a[3]=0,就相当于i=0

```
1 int main(int argc, char* argv[]){
2    int i = 0;
3    int arr[3] = {0};
4    for(; i<=3; i++){
5        arr[i] = 0;
6        printf("hello world\n");
7    }
8    return 0;
9 }</pre>
```

## • 容器能否完全替代数组

区别	ArrayList	Array
扩容	增加,删除,扩容都已封装,动态扩容为原来1.5倍	需要重新申请空间并将数 据拷贝到新空间,再插入
数据类型	无法添加基本数据类型, 需要拆箱装箱,损耗性能	任意类型
多维数组	嵌套显示 ArrayList <arraylist> array</arraylist>	Object[][] array
用途	业务开发省时省力,性能 损耗很小	底层开发

## • 解答开篇,为什么数组下标是从0开始

下标确切说是 offset 偏移量,如果0开始则

a[k]\_address = base\_address + k \* type\_size

如果是1开始,则

a[k]\_address = base\_address + (k-1)\*type\_size

减少一次CPU减法操作。当然也不是绝对所有语言都是0开始

## • 思考1

你理解的标记清除垃圾回收算法?

采用可达性算法分析来判断对象是否存活,并标记阶段,遍历GC\_ROOTS标记可达对象为存活对象(还是标记要被清理的对象),在标记完成后进行GC清理操作。标记清理算法容易产生大量不连续的内存碎片,当清理完后由于碎片化严重还是无法分配内存空间则需要重新触发GC操作。所以一般使用在老年代。

所以还有标记-整理算法

## ・ 思考2

二维数组的内存寻址公式?

a[i][j]\_address = base\_address + (i \* 一维数组大小 + j) \* type\_size