Tecnologia em Análise e Desenvolvimento de Sistemas - TADS

Estrutura de Dados

Prof. Luciano Vargas Gonçalves

E-mail: luciano.goncalves@riogrande.ifrs.edu.br



Sumário

Estrutura de Dados

•ORDENAÇÃO

Sumário

Estrutura de Dados

- Ordenação
 - Força Bruta
 - Algoritmos
 - Ordenação por Seleção
 - Ordenação por Inserção
 - Ordenação por Seleção e Troca (Buble Sort)
 - Ordenação por Particionamento (QuickSort)

Métodos de Ordenação - SORT

Ordenação (SORT):

- Corresponde ao método de rearranjar um conjunto de elementos (objetos) em uma ordem crescente ou decrescente;
- Tem como objetivo facilitar a recuperação dos itens do conjunto;
 - Exemplo:
 - Recuperação de nomes em um lista telefônica;
 - Produtos em estoque;
 - Entre outros;
- Atividade relevante e fundamental em processamento de dados.

CHAVES para Ordenação

Chaves para ordenação:

- A comparação é feita através de uma determinada chave escolhida, que faz parte de um registro ou elemento (Estrutura);
- Os registros s\(\tilde{a}\) usados para representar os elementos a serem ordenados.

```
Tipoltem = record
chave: TipoChave;
{outras declarações
desejadas...}
```

Classificação

Quanto à Estabilidade

- Métodos Instáveis: a ordem relativa dos itens com chaves iguais é alterada durante o processo de ordenação;
- Métodos Estáveis: se a ordem relativa dos itens com chaves iguais mantém-se inalterada durante o processo;
 - Ex.: Se a lista dos funcionários é ordenada pelo campo "Salário", um método estável produz uma lista em que os funcionários com o mesmo salário aparecem em ordem alfabética.
 - Alguns dos métodos de ordenação mais eficientes não são estáveis.

Estabilidade - Exemplo

Lista Original

10	20	30	40	50	60	70	80	90
R\$								
100,00	100,00	200,00	400,00	500,00	600,00	600,00	500,00	400,00

Estável:

A. Estável

10	20	30	40	90	50	80	60	70
R\$								
100,00	100,00	200,00	400,00	400,00	500,00	500,00	600,00	600,00

A. Instável

Ordem invertida

Instável:

20	10	30	90	40	50	80	70	60
R\$								
100,00	100,00	200,00	400,00	400,00	500,00	500,00	600,00	600,00

Ordenação

Medidas de complexidade levam em conta:

- O número de comparação entre as chaves;
- O número de trocas entre os itens;
- São classificados em dois tipos:
 - Métodos Simples: mais recomendados para conjuntos pequenos de dados. Usam mais comparações, mas produzem códigos menores e mais simples;
 - **Métodos Eficientes ou Sofisticados:** adequados para conjuntos maiores de dados. Usam menos comparações, porém produzem códigos mais complexos e com muitos detalhes.

Algoritmos de Ordenação

- Ordenação por Seleção (Selection Sort)
- Ordenação por Inserção (Insertion Sort)
- Ordenação por Seleção e Troca (Bubble Sort)

Método Simples

- Ordenação por Inserção através de incrementos decrescentes (ShellSort)
- Ordenação por Particionamento (QuickSort)
- Ordenação de Árvores (HeapSort) não será visto ED1

Método Eficientes

Selection Sort

- Um dos algoritmos mais simples (visto em lógica programação)
- Recomendado para conjuntos pequenos de elementos;
- Procedimento:
 - Selecione o menor item do conjunto e troque-o com o item que está na posição i (posição em avaliação);
 - Repita essas operações com os demais itens até que reste apenas um elemento.

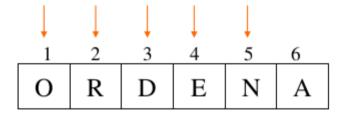
- Palavra inicial ORDENA
- Ordenação
 - Alfabética Crescente
 - ORDENA <> ADENOR



$$i=1$$
:

$$i=3$$
:

$$i=4$$
:













Troca da posição de 1 até 6 pela menor

Busca o item menor e troca com o elemento da posição (i)

5 3 4 1 2

Selection Sort

https://algorithms.tutorialhorizon.com/selection-sort

- Algoritmo
 - Pseudocódigo

```
PROCEDURE SelectionSort(vet: Vetor);
VAR i, j, min : integer; aux: TipoItem;
BEGIN
  FOR i:=1 to TamConjunto DO
    BEGIN
      min := i; {Posição a ser ordenada}
      FOR j:=i+1 do TamConjunto DO
             IF (vet[i].chave < vet[min].chave) THEN
                    min := j; {Posição a ser trocada}
             aux := vet[min];
             vet[min] := vet[i]; Troca
             vet[i] := aux;
      END:
END;
```

Desvantagens

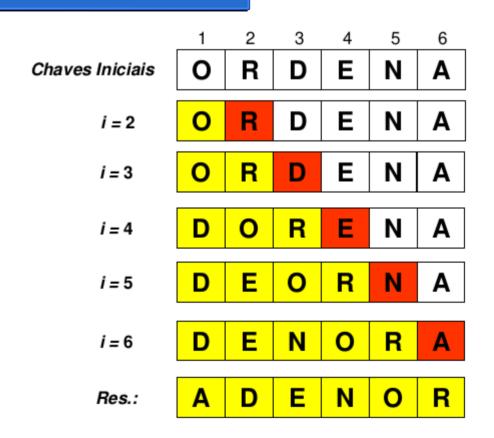
- O fato do conjunto já estar ordenado não ajuda em nada (o número de comparações continuará o mesmo).
- O algoritmo não é estável, isto é, os registros com chaves iguais nem sempre irão manter a mesma posição relativa de antes do início da ordenação.

INSERTION SORT

- Também um algoritmo simples
- Procedimento
 - 1) Os elementos são divididos em uma sequência de *destino* a_1 , ..., a_{i-1} e em uma sequência *fonte* a_i , ..., a_n .
 - 2) Em cada passo, a partir de i =2, o i-ésimo item da sequência fonte é retirado e transferido para a sequência destino sendo inserido na posição adequada.

Insertion Sort

A inserção do item em uma posição adequada na sequência de destino é realizada com a movimentação das chaves maiores para a direita (deslocamento) e então é feita a inserção do item na posição vazia



9: end for

```
1: for j = 2 to A.length do
    key = A[j]
2:
3: i = j - 1
4: while i > 0 and A[i] > key do
       A[i+1] = A[i]
5:
    i = i - 1
6:
                              6 5 3 1 8 7 2 4
  end while
    A[i+1] = key
```

https://commons.wikimedia.org/wiki/

Retira na posição i+1 e insere Ordenado (j<i

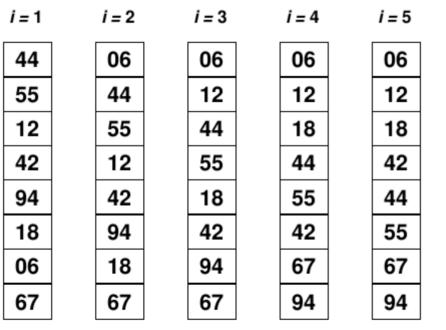
Vantagens:

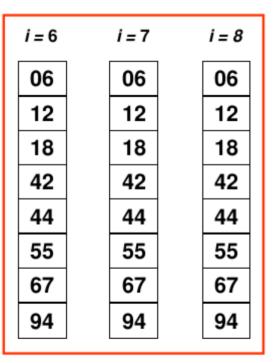
- O número mínimo de comparações e movimentos ocorre quando os itens já estão originalmente ordenados;
- O número máximo ocorre quando os itens estão originalmente em ordem reversa, o que indica um comportamento natural para o algoritmo.

BubbleSort

- Um dos algoritmos mais simples
- Princípio:
 - 1. As chaves Item[1].Chave e Item[2].Chave s\(\tilde{a}\) comparadas e trocadas se estiverem fora de ordem;
 - 2. Repete-se o processo de comparação e troca com Item[2] e Item[3], Item[3] e Item[4], ...
- Por que Bolha?
 - Se o vetor a ser ordenado for colocado na vertical, com Item[n] em cima e Item[1] embaixo, durante cada passo o menor elemento "sobe" até encontrar um elemento maior ainda, como se uma bolha subisse dentro de um tubo de acordo com sua densidade

Lista nos diferentes tempos





Chaves Iniciais

Sem trocas

```
procedure Bolha (var L: Lista, n: integer);
  var i, j: Índice;
       x: TipoItem;
begin
  for i:= 2 to n do
     for j:= n to i do begin
       if L.Item[j-1].Chave > L.Item[j].Chave then
         begin
           x := L.Item[j-1];
            L.Item[j-1] := L.Item[j];
           L.Item[j] := x;
         end;
      end; {for}
end;
```

Cada rodada o maior sobe e o menor desce

6 5 3 1 8 7 2 4

https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Bubble-sort.gif

Bubblesort

- Note que no exemplo, as três últimas iterações não afetam a ordem do vetor; assim o algoritmo pode ser melhorado!
- Técnica óbvia: manter uma indicação para saber se houve ou não troca na última iteração: se não houve, o vetor já está ordenado.

```
procedure Bolha2 (var A: Vetor; var n: Indice);
var i, j : Indice;
   temp: Item; troca: boolean;
begin
i := n; troca := TRUE;
while (i \ge 2) and (troca = TRUE)_do begin
   troca := FALSE;
      for j := 1 to (i-1) do begin
         if A[j].chave A[j+1].chave then begin
                                                             Informa se teve
           temp := A[j].chave;
                                                              alguma troca
           A[j].chave := A[j+1].chave;
           A[j+1].chave := temp;
           troca := TRUE;
         end;
     end; (for)
   i := i - 1;
end;
end;
```

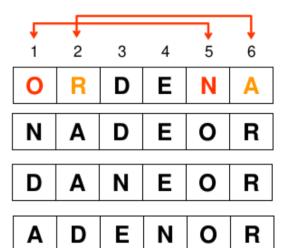
- Método extremamente lento: só faz comparações entre posições adjacentes
 - É o método mais ineficiente entre os simples
 - Melhor caso: vetor já ordenado
 - Pior caso: vetor de entrada em ordem reversa
 - Cada passo aproveita muito pouco do que foi "descoberto" em relação à ordem das chaves no passo anterior (exibe informações redundantes)

Métodos Eficientes de Ordenação

Método proposto por Shell em 1959

- É uma extensão da ordenação por inserção
 - O Método de Inserção troca itens adjacentes quando procura o ponto de inserção na sequência destino
 - Se o menor item estiver na posição mais a direita no vetor, então o número de comparações e movimentações é igual a n – 1 para encontrar o seu ponto de inserção
- O Shellsort contorna o problema permitindo trocas de registros que estão distantes um do outro. Os itens que estão separados *h* posições são rearranjados de forma que todo *h-ésimo* item leva a uma sequência ordenada.

- 1) Na primeira passada (h=4):
- O item O é comparado com N (posições 1 e 5) e trocados
- O item R é a seguir comparado e trocado com A (posições 2 e
 6)
- 2) Na segunda passada (h=2):
- N, D e O, nas posições 1, 3 e 5 são rearrumados para resultar em D, N e O nestas mesmas posições; da mesma forma, A, E e R, nas posições 2, 4 e 6 são comparados e mantidos nos seus lugares.
- 3) A última passada (h=1):
- corresponde ao algoritmo de inserção, mas apenas trocas locais serão executadas



Chaves Iniciais

h = 4

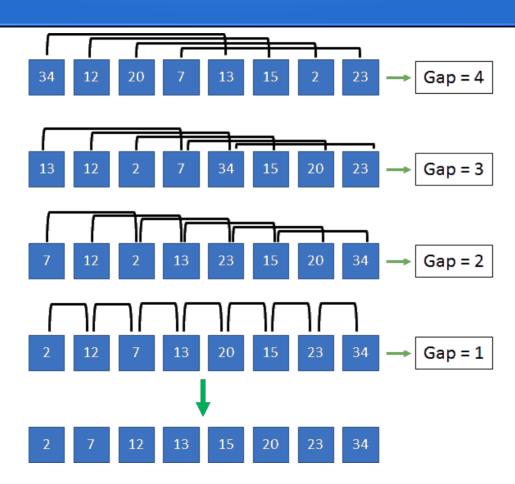
h = 2

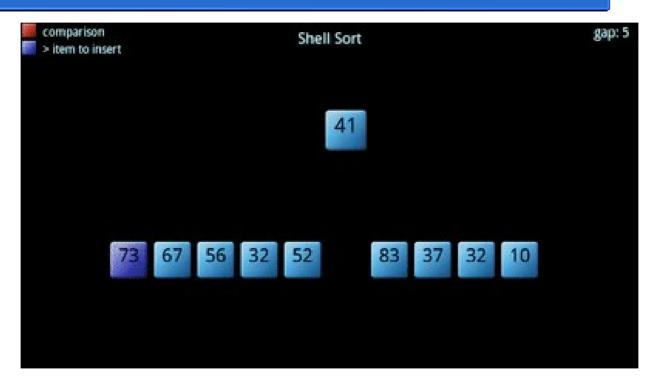
h = 1

- A razão pela qual este método é mais eficiente ainda não é conhecida porque ninguém ainda foi capaz de analisar o algoritmo!
- A sua análise envolve problemas matemáticos muito difíceis, como definir qual a sequência de incrementos deve fornecer os melhores resultado.
- A sequência apresentada foi obtida de maneira empírica e uma análise matemática indica que o esforço computacional para ordenar n elementos é proporcional a n^{1/2} com o Shellsort.

Algoritmo Shell Sort

```
Função ShellSort(A, n)
      aux, i, j, h = n/2;
      Enquanto h > 0
            i = h;
            Enquanto i < n
                  aux = A[i]
                  j = i;
            Enquanto j \ge h & aux < A[j - h]
                        A[j] = A[j - h];
                        j = j - h;
                  A[j] = aux;
                  i = i + 1;
     h = h/2;
```





https://makeagif.com/gif/shell-sort-algorithm-mKGEkd

- Shellsort : ótima escolha para arquivos de tamanho moderado;
- Implementação simples e quantidade pequena de código;
- Melhor método para conjuntos de dados pequenos e médios;
- O método também não é estável.

- Ordenação por Particionamento ou Quicksort
 - O Quicksort é o algoritmo mais rápido para ordenação interna conhecido para uma grande quantidade de situações, sendo por isso o mais utilizado entre todos os algoritmos de ordenação.
 - Princípio
 - Dividir o problema de ordenar um conjunto de n itens em dois problemas menores para ordenar;
 - Ordenar independentemente os problemas menores;
 - Combinar os resultados para produzir a solução do problema maior.

Ordenação por Particionamento - QuickSort

Quicksort

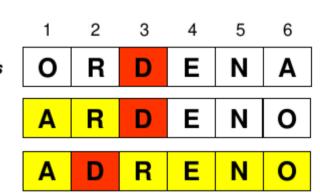
- A parte mais delicada desse método se refere à divisão da partição:
 - Deve-se rearranjar o vetor na forma A[Esq..Dir] através da escolha arbitrária de um item x do vetor chamado pivo;
 - Ao final, o vetor A deverá ter duas partes, uma esquerda com chaves menores ou iguais que x e a direita com valores de chaves maiores ou iguais que x.

- Procedimento Algoritmo QuickSort
 - Escolher arbitrariamente um item do vetor e colocar este valor em x
 - Percorrer o vetor a partir da esquerda até que um item A[i] >= x é encontrado; da mesma maneira, percorrer o vetor a partir da direita até que um item A[i] <= x é encontrado;
 - Como os itens A[i] e A[j] não estão na ordem correta no vetor final, eles devem ser trocados
 - Continuar o processo até que os índice i e j se cruzem em algum ponto do vetor

- Funcionamento
 - Ao final do processo, o vetor A[Esq..Dir] está particionado de tal forma que:
 - Os itens em A[Esq], A[Esq+1],..., A[j] são menores ou iguais a x
 - Os itens em A[i], A[i+1],..., A[Dir] são maiores ou iguais a x

Exemplo

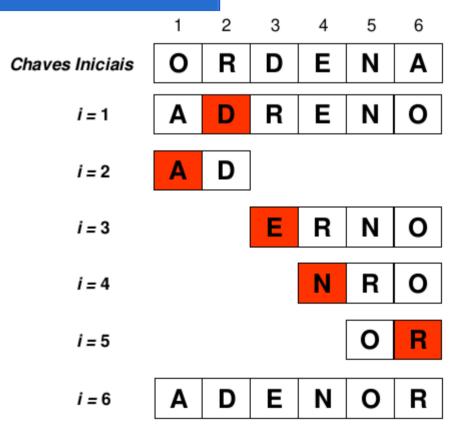
- O pivô é escolhido como sendo A[(i+j) div 2]
 Chaves Iniciais
- Inicialmente, i=1 e j=6, e então x=A[3] = D
- A varredura a partir da posição 1 pára no item O e a varredura a partir da posição 6 pára em A, sendo os dois itens trocados
- A varredura a partir da posição 2 pára em R e a varredura a partir da posição 5 pára no item D, e então os dois itens são trocados
- Neste instante i e j se cruzam (i=3 e j=2), o que encerra o processo de partição



i = 2

i = 3

- Exemplo
 - Fim da partição ordenar as partes



```
procedure Particao (Esq, Dir: Índice; var i, j:
  Índice);
  var pivo, x: Item;
begin
 i := Esq;
 j:= Dir;
pivo:= A[(i+j) div 2)]; {obtencao do pivo}
 repeat;
    while pivo.Chave > A[i].Chave do i:=i+1;
    while pivo. Chave < A[j]. Chave do j:=j-1;
    if I <= j then begin
       x := A[i]; A[i] := A[j]; A[j] := x;
       i:=i+1; j:=j-1;
    end;
 until i>j;
end;
```

- Esq e Dir são índices para definir os sub-vetores do vetor original A a ser particionado
- i e j retornam as posições finais das partições, onde:
 - A[Esq], A[Esq+1],..., A[j] são menores ou iguais a x
 - A[i], A[i+1],..., A[Dir] são maiores ou iguais a x
- O vetor é uma variável global ao procedimentoPartição

Parte 2 do algoritmo

```
procedure Quicksort (var A: Vetor);
{*** A definição do procedimento partição
  entra aqui ***}
procedure Ordena (Esq, Dir: Indice);
  var i,j: Indice;
begin
 Particao(Esq, Dir, i, j);
 if Esq < j then Ordena(Esq,j);
 if i < Dir then Ordena(i, Dir);
 i := Esq;
 j:= Dir;
end;
```

- Melhor caso: quando cada partição divide o arquivo em duas partes iguais
- Pontos fracos:
 - A implementação do algoritmo é muito delicada e difícil;
 - O método não é estável;
- Entretanto, desde que se tenha uma implementação robusta o suficiente, o Quicksort deve ser o algoritmo preferido para as aplicações.

6 5 3 1 8 7 2 4

https://commons.wikimedia.org/wiki/File:Quicksort-example.gif