

# Algoritmo de Ordenação Bubble Sort e derivados

Computação Paralela  
2018

# Ordenação em Paralelo

Por quê?

- é uma operação frequente em muitas aplicações

Objetivo

- ordenar uma sequência de números (valores) por ordem crescente usando  $n$  processadores

*Speedup potencial?*

- melhor algoritmo sequencial tem complexidade  $\mathcal{O}(n \log n)$
- o melhor a que podemos aspirar com um algoritmo paralelo, usando  $n$  processadores é:  
complexidade óptima do algoritmo paralelo:  $\mathcal{O}(n \log n)/n = \mathcal{O}(\log n)$

# Compare e Troque

Uma operação que forma a base de vários algoritmos clássicos de ordenação é a operação **compare-e-troque** (ou **compare-e-inverta**).

Em uma operação **compare-e-troque**, dois números, por exemplo, A e B são comparados e, se eles não estão ordenados, eles são intercambiados; caso contrário, permanecem não modificados.

```
if (A > B) { // sorting in increasing order
    temp = A;
    A = B;
    B = temp;
}
```

Questão: como se pode fazer o **compare-e-troque** em paralelo?

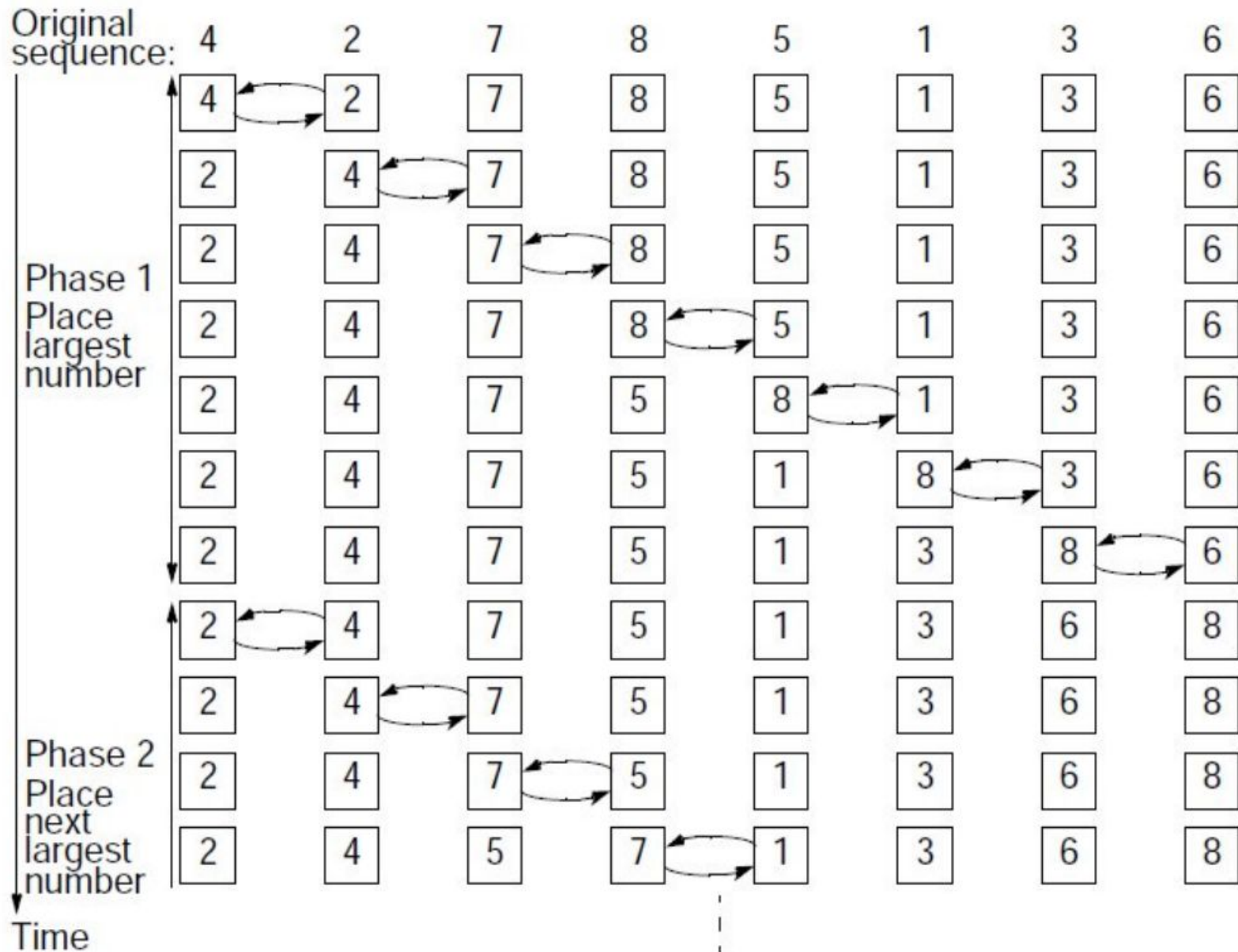
# Bubble Sort (método da bolha)

- compara dois a dois e troca se estiverem fora de ordem.
- maiores valores vão sendo deslocados para o final da lista.
- número de comparações e trocas:  $\sum_{i=1}^{n-1} i = \frac{n(n-1)}{2}$

o que corresponde a uma complexidade  $\mathcal{O}(n^2)$ .

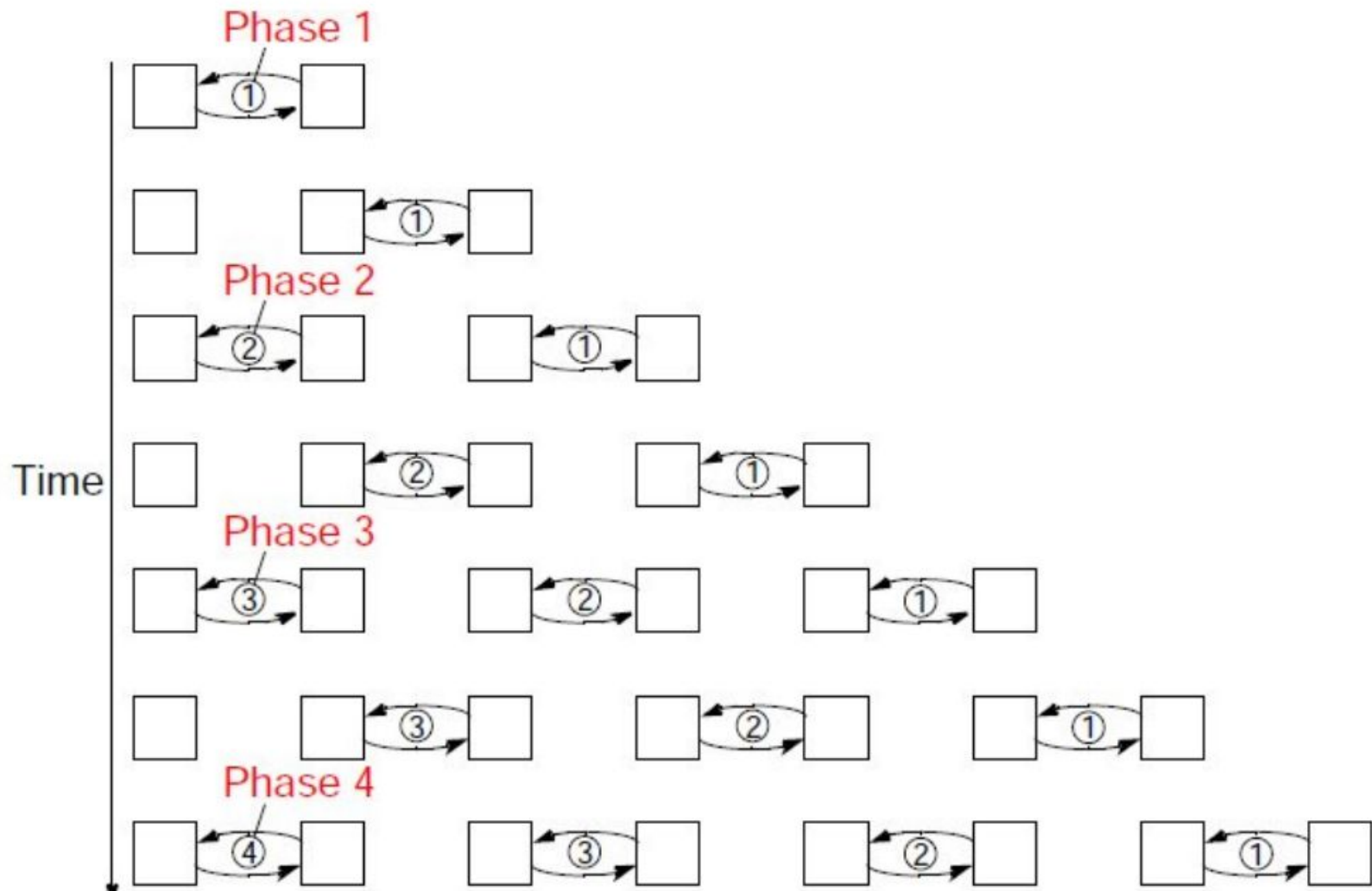
```
for (i = N - 1; i > 0; i--)  
  for (j = 0; j < i; j++) {  
    k = j + 1;  
    if (a[j] > a[k]) {  
      temp = a[j];  
      a[j] = a[k];  
      a[k] = temp;  
    }  
  }  
}
```

# Exemplo bubble-sort



# Bubble Sort Paralelo

Ideia é ter várias iterações a correr em paralelo.



# Par-Ímpar com transposição (1/2)

- é uma variante do bubble-sort
- opera em duas fases alternadas:

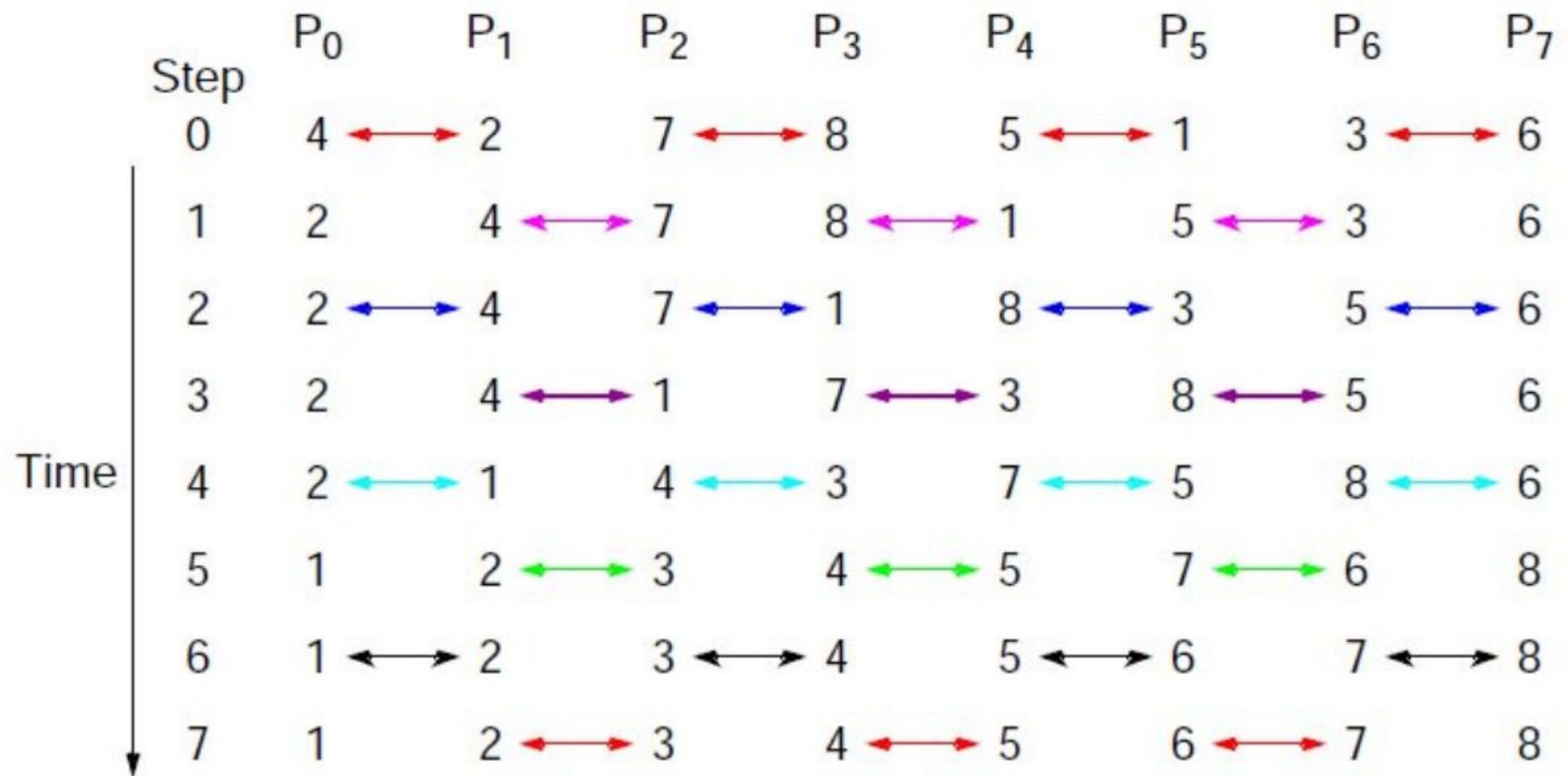
## **Fase-par:**

- ▶ os processos par trocam números com os seus vizinhos direitos.

## **Fase-ímpar:**

- ▶ os processos ímpar trocam números com os seus vizinhos direitos.

# Par-Ímpar com transposição (2/2)



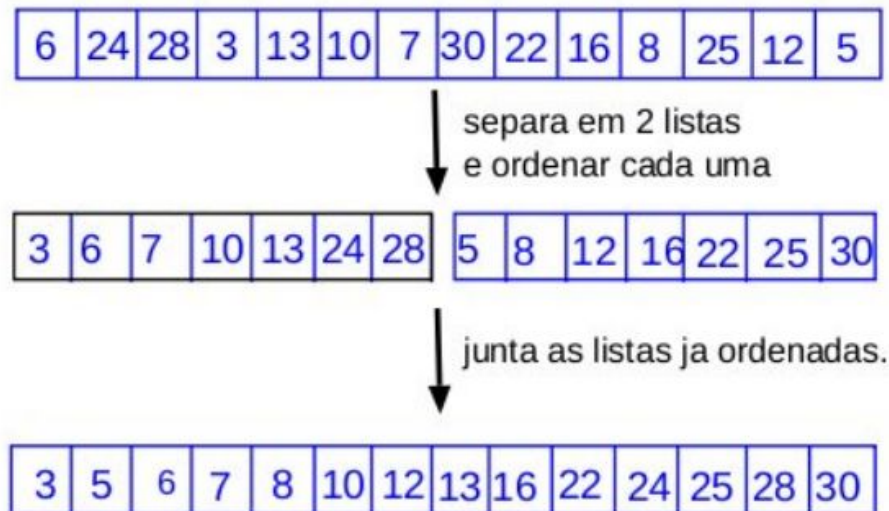


# Algoritmo paralelo - Par-Ímpar com transposição

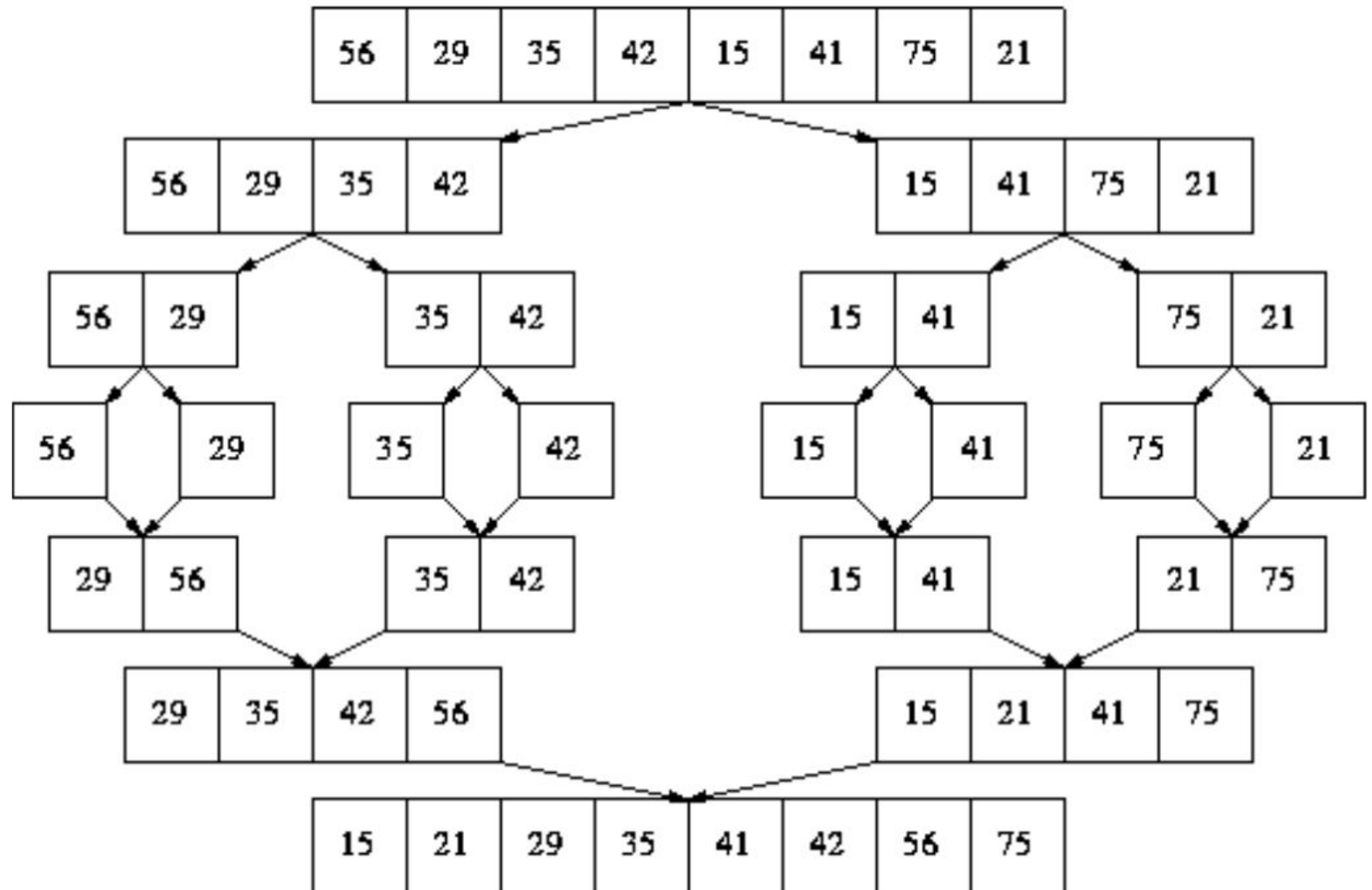
```
void ODD-EVEN-PAR(n)
{
    id = process label
    for (i= 1; i<= n; i++) {
        if (i é ímpar)
            if (id for ímpar)
                compara-e-troca-min(id+1);
            else
                compara-e-troca-max(id-1);
        if (i é par)
            if (id for par)
                compara-e-troca-min(id+1);
            else
                compara-e-troca-max(id-1);
    }
}
```

# Mergesort (1/2)

- Exemplo de um algoritmo *divide-and-conquer*
- Método de ordenação em que para ordenar um vector, subdivide-o em duas partes, aplica novamente o método a cada uma das partes e quando estas estiverem ordenadas (2 vectores ordenados) com  $m$  e  $n$  elementos, faz-se a junção para produzir um vector ordenado que contém os  $m + n$  elementos do vector inicial.
- A complexidade é, em média,  $\mathcal{O}(n \log n)$ .



# Mergesort



# Mergesort

Computações (cálculos) somente ocorrem quando se está mesclando as sublistas. No pior caso, leva  $2s - 1$  passos para mesclar duas sublistas ordenadas de tamanho  $s$ . Se nós temos  $m = n/s$  sublistas ordenadas em uma etapa de mesclagem, levará

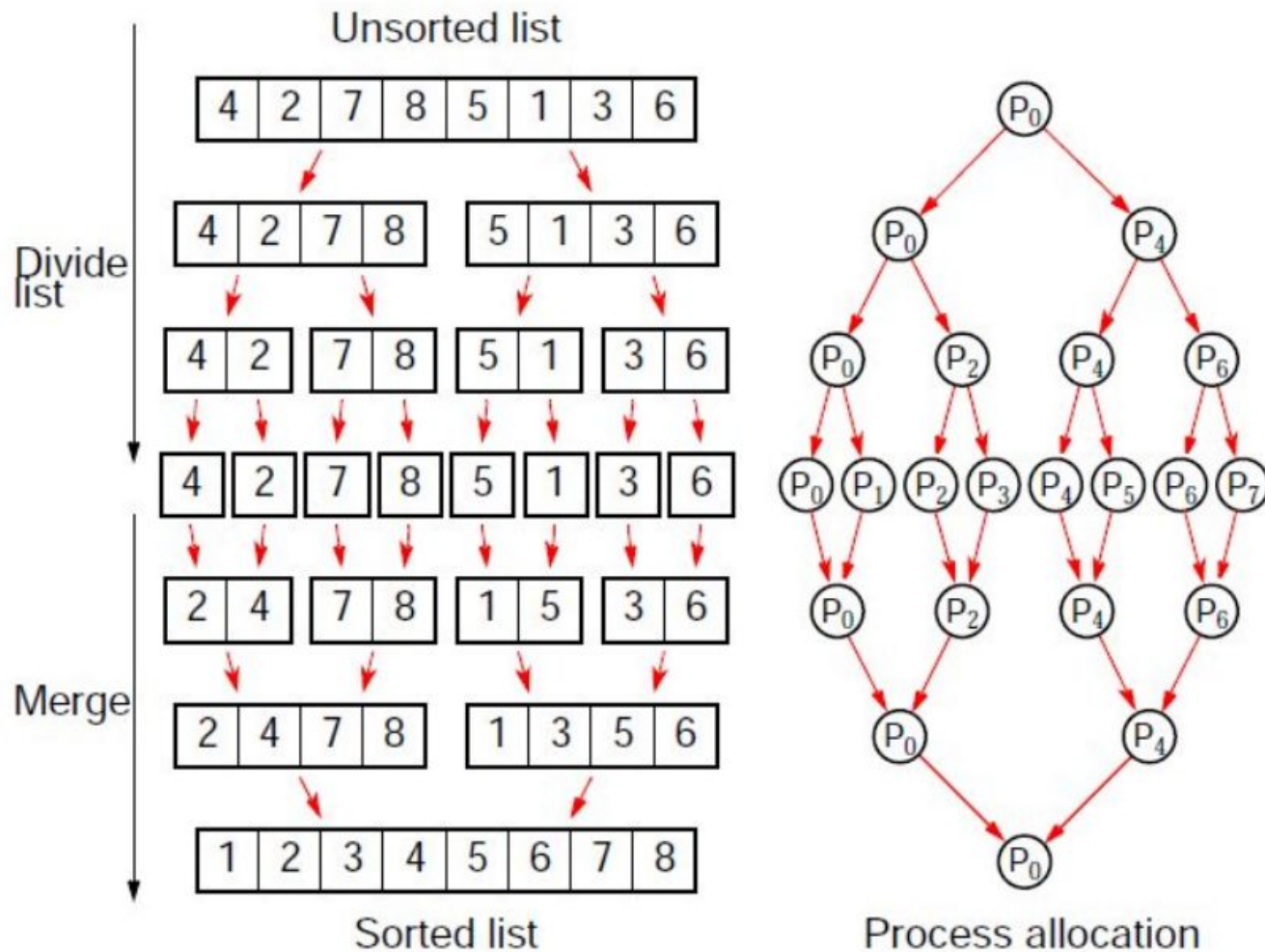
$$\frac{m}{2}(2s - 1) = ms - \frac{m}{2} = n - \frac{m}{2}$$

passos para mesclar todas as sublistas (duas a duas).

Como ao todo temos  $\log(n)$  etapas de mesclagem, isto corresponde a uma complexidade de tempo de  $O(n \log(n))$

# Mergesort em paralelo (2/2)

Usando uma atribuição de trabalho a processos em árvore.



# Mergesort Paralelo

Se nós ignoramos o tempo de comunicação, computações ocorrem somente quando estamos mesclando as sublistas. Mas agora, no pior caso, levamos  $2s - 1$  passos para mesclar todas as sublistas (duas a duas) de tamanho  $s$  em um passo da mesclagem.

Como no total temos  $\log(n)$  passos de mesclagem, levará:

$$\sum_{i=1}^{\log(n)} (2^i - 1)$$

passos para se obter a lista final ordenada em uma implementação paralela, que corresponde a uma complexidade de tempo de  $O(n)$ .

# Quicksort

Quicksort é um algoritmo de ordenação popular que também utiliza a abordagem **dividir-e-conquistar**.

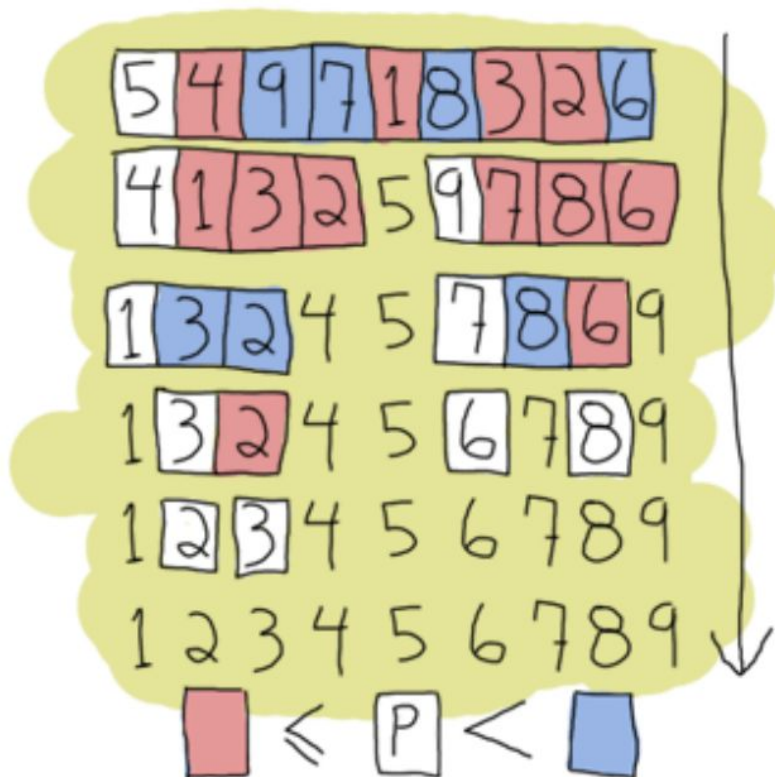
A lista não ordenada inicial é primeiramente dividida em duas sublistas de modo que **todos os elementos na primeira sublista são menores que todos os elementos na segunda sublista**.

Isto é conseguido através da seleção de um elemento chamado **pivô**, contra o qual cada um dos outros elementos é comparado (o pivô pode ser qualquer elemento da lista, mas frequentemente o primeiro ou o último são escolhidos).

Cada sublista é então aplicado o mesmo método de divisão até que elementos individuais são obtidos. Com ordenação apropriada das sublistas, a lista final ordenada é então obtida.

# Quicksort

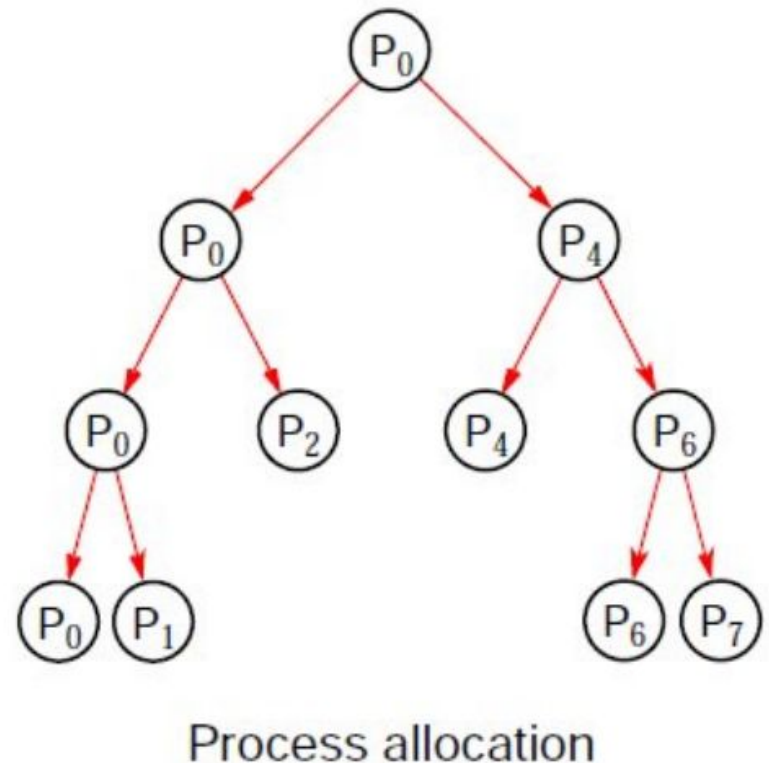
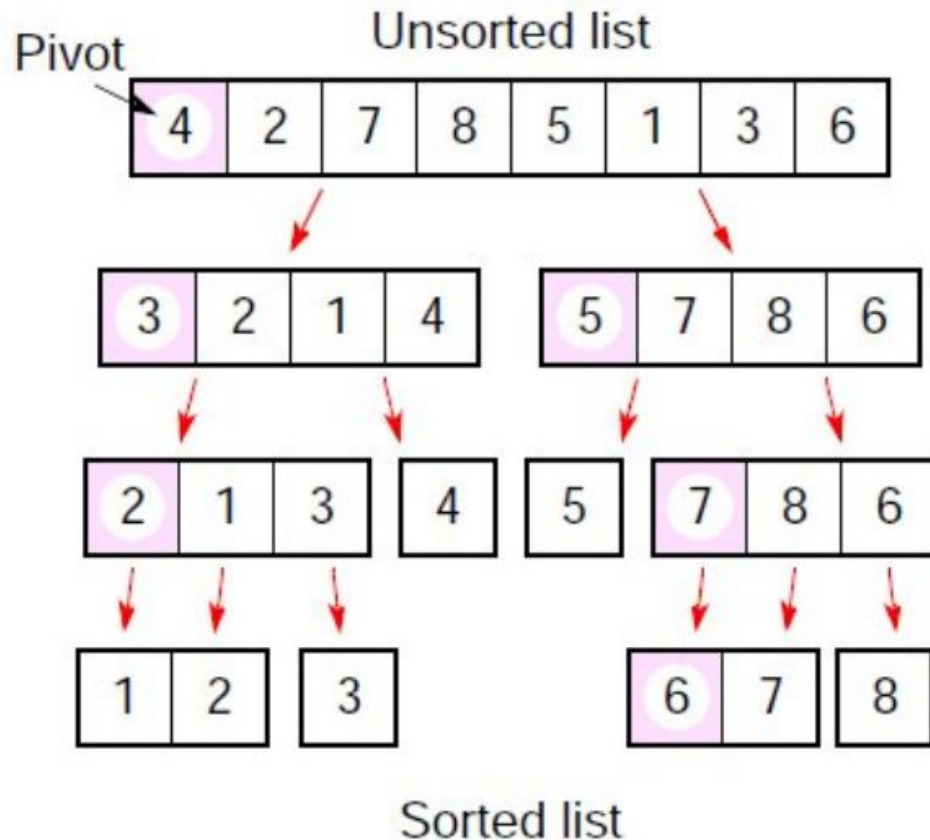
Na média, o algoritmo quicksort apresenta uma complexidade de tempo de  $O(n \log(n))$ , e, no pior caso, apresenta uma complexidade de  $O(n^2)$ , apesar de este comportamento ser raro.





# Quicksort em paralelo

Usando uma atribuição de trabalho a processos em árvore.



# Quicksort paralelo

Alocar processos em uma estrutura de árvore leva a dois problemas fundamentais:

- Em geral, a **árvore de partição não é perfeitamente balanceada** (selecionar bons candidatos a pivô é crucial para a eficiência)
- O processo de atribuir o trabalho a processos **limita seriamente o uso eficiente dos processos disponíveis** (a partição inicial somente envolve um processo, então a segunda partição envolve dois processos, então quatro processos, e assim por diante...)

# Quicksort Paralelo

Novamente, se nós ignoramos o tempo de comunicação e consideramos que a seleção dos pivôs é ideal, i.e., criamos sublistas de tamanho igual, então levaremos:

$$\sum_{i=0}^{\log(n)} \frac{n}{2^i} \approx 2n$$

passos para obter a lista ordenada final em uma implementação paralela, que corresponde a complexidade de tempo  $O(n)$ . O pior caso da seleção de pivô degenera para uma complexidade de tempo de  $O(n^2)$ .