

АЛГОРИТМЫ И СТРУКТУРЫ ДАННЫХ

Лекция 2

Мацкевич С.Е.

План лекции 2 «Элементарные структуры данных»



- Однонаправленные, двунаправленные списки.
- Абстрактные типы данных «Стек», «Очередь», «Дек».
 Способы реализации.
- Динамическое программирование.
- Жадные алгоритмы.



Абстрактные типы данных и структуры данных



<u>Напоминание:</u>

Абстрактный тип данных = набор функций, интерфейс.

Структура данных = программная единица для обработки связанных данных, зачастую является реализацией некоторого АТД.



Определение. Связный список —

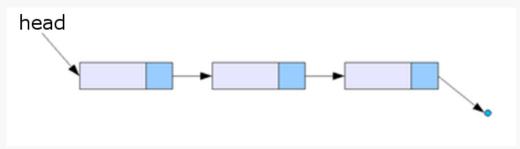
динамическая структура данных, состоящая из узлов, каждый из которых содержит как собственно данные, так и одну или две ссылки («связки») на следующий и/или предыдущий узел списка.

Преимущество перед массивом:

 Порядок элементов списка может не совпадать с порядком расположения элементов данных в памяти, а порядок обхода списка всегда явно задаётся его внутренними связями.



Односвязный список (однонаправленный связный список)



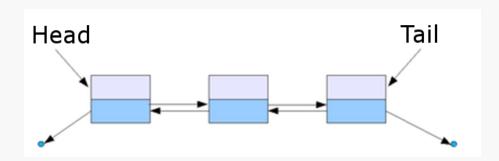
Ссылка в каждом узле одна.

Указывает на следующий узел в списке.

Узнать адрес предыдущего элемента, опираясь на содержимое текущего узла, невозможно.



Двусвязный список (Двунаправленный связный список)



Ссылки в каждом узле указывают на предыдущий и на последующий узел в списке.



Операции со списками:

- Поиск элемента,
- Вставка элемента,
- Удаление элемента,
- Объединение списков,

•



Связные списки. Узел.



```
// Элемент двусвязного списка с целочисленными
// значениями.
struct CNode {
   int Data;
   CNode* Next;
   CNode* Prev;

CNode(): Data(0), Next(0), Prev(0) {}
};
```



Связные списки. Поиск.



```
// Линейный поиск элемента «а» в списке.
// Возвращает 0, если элемент не найден.
CNode* Search( CNode* head, int a )
    CNode* current = head;
    while( current != 0 ) {
        if( current->Data == a )
            return current;
        current = current->Next;
    return 0;
Время работы в худшем случае = O(n), где n - длина
списка.
```



Связные списки. Вставка.



```
// Вставка элемента «а» после текущего.
CNode* InsertAfter( CNode* node, int a )
    assert( node != 0 );
    // Создаем новый элемент.
    CNode* newNode = new CNode();
    newNode->Data = a;
    newNode->Next = node->Next;
    newNode->Prev = node;
    // Обновляем Prev следующего элемента, если он есть.
    if( node->Next != 0 ) {
        node->Next->Prev = newNode;
    // Обновляем Next текущего элемента.
    node->Next = newNode;
    return newNode;
Время работы = O(1).
```



Связные списки. Удаление.



```
// Удаление элемента.
void DeleteAt( CNode* node )
    assert( node != 0 );
    // Обновляем Prev следующего элемента, если он есть.
    if( node->Next != 0 ) {
        node->Next->Prev = node->Prev;
    // Обновляем Next предыдущего элемента, если он есть.
    if( node->Prev != 0 ) {
        node->Prev->Next = node->Next;
    delete node;
Время работы = O(1).
```



Связные списки. Объединение.



```
// Объединение односвязных списков. К списку 1 подцепляем
список 2.
// Возвращает указатель на начало объединенного списка.
CNode* Union( CNode* head1, CNode* head2 ) {
    if( head1 == 0 ) {
        return head2;
    if( head2 == 0 ) {
        return head1;
    // Идем в хвост списка 1.
    CNode* tail1 = head1;
    for( ; tail1->Next != 0; tail1 = tail1->Next );
    // Обновляем Next хвоста.
    tail1->Next = head2;
    return head1;
Время работы = O(n), где n - длина первого списка.
```

Сравнение списков с массивами.



Недостатки списков:

Нет быстрого доступа по индексу.

- Расходуется доп. память.
- Узлы могут располагаться в памяти разреженно, что не позволяет использовать кэширование процессора.

Преимущества списков перед массивом:

- Быстрая вставка узла.
- Быстрое удаление узла.

АТД «Стек»



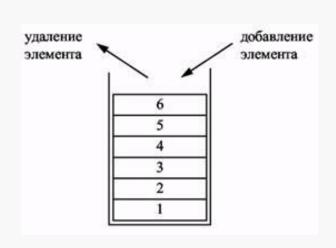
Определение. Стек – абстрактный тип данных (или структура данных), представляющий из себя список элементов, организованный по принципу LIFD = Last In First Dut, «последним пришел, первым вышел».

Операции:

1. Вставка (Push)

2. Извлечение (Рор) - извлечение элемента, добавленного

последним.



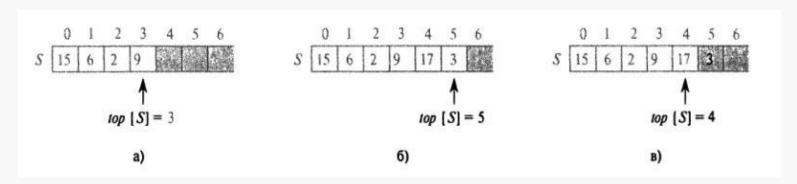


СД «Стек»



Стек можно реализовать с помощью массива или с помощью списка.

Реализация с помощью массива.



Храним указатель на массив и текущее количество элементов в стеке.

Можно использовать динамический массив.





```
// Стек целых чисел, реализованный с помощью массива.
class CStack {
public:
    explicit CStack( int bufferSize );
    ~CStack();
    // Добавление и извлечение элемента из стека.
    void Push( int a );
    int Pop();
    // Проверка на пустоту.
    bool IsEmpty() const { return top == -1; }
private:
    int* buffer;
    int bufferSize;
    int top; // Индекс верхнего элемента.
};
```



СД «Стек»



```
CStack::CStack( int bufferSize ) :
    bufferSize( bufferSize),
    top( -1)
    buffer = new int[bufferSize]; // Создаем буфер.
CStack::~CStack()
    delete[] buffer; // Удаляем буфер.
// Добавление элемента.
void CStack::Push( int a )
    assert( top + 1 < bufferSize );</pre>
    buffer[++top] = a;
// Извлечение элемента.
int CStack::Pop()
    assert( top != -1 );
    return buffer[top--];
```

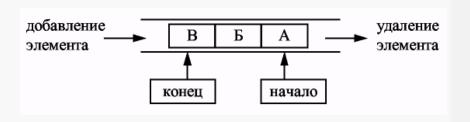
АТД «Очередь»



Определение. Очередь – абстрактный тип данных (или структура данных), представляющий из себя список элементов, организованный по принципу FIFD = First In First Out, «первым пришел, первым вышел».

Операции:

- 1. Вставка (Епqueue)
- 2. Извлечение (Dequeue) извлечение элемента, добавленного первым.





СД «Очередь»



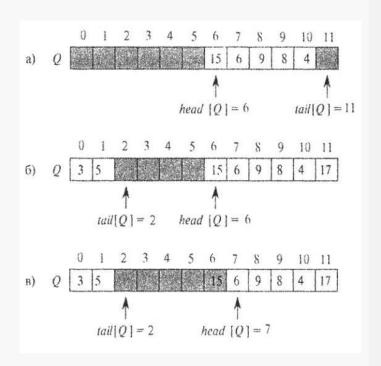
Очередь также как и стек можно реализовать с помощью массива или с помощью списка.

Реализация с помощью массива.

Храним указатель на массив, текущее начало и конец очереди.

Считаем массив зацикленным.

Можно использовать динамически растущий буфер.





СД «Очередь»



```
// Очередь целых чисел, реализованная с помощью массива.
class CQueue {
public:
    explicit CQueue( int size );
    ~CQueue() { delete[] buffer; }
    // Добавление и извлечение элемента из очереди.
    void Enqueue( int a );
    int Dequeue();
    // Проверка на пустоту.
    bool IsEmpty() const { return head == tail; }
private:
    int* buffer;
    int bufferSize;
    int head; // Указывает на первый элемент очереди.
    int tail; // Указывает на следующий после последнего.
};
```



СД «Очередь»



```
CQueue::CQueue( int size ) :
    bufferSize( size ),
    head(0),
    tail( 0 )
    buffer = new int[bufferSize]; // Создаем буфер.
// Добавление элемента.
void CQueue::Enqueue( int a )
    assert( ( tail + 1 ) % bufferSize != head );
   buffer[tail] = a;
    tail = ( tail + 1 ) % bufferSize;
// Извлечение элемента.
int CQueue::Dequeue()
    assert( head != tail );
    int result = buffer[head];
    head = ( head + 1 ) % bufferSize;
    return result;
```

АТД «Дэк»

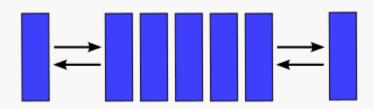


Определение. Двусвязная очередь – абстрактный тип данных (структура данных), в которой элементы можно добавлять и удалять как в начало, так и в конец, то есть принципами обслуживания являются одновременно FIFD и LIFD.

Операции:

- Вставка в конец (PushBack),
- 2. Вставка в начало (PushFront),
- 3. Извлечение из конца (РорВаск),
- 4. Извлечение из начала (Рор Front).

Дек, также как стек или очередь, можно реализовать с помощью массива или с помощью списка.





Динамическое программирование (ДП) – способ решения сложных задач путём разбиения их на более простые подзадачи.

Подход динамического программирования состоит в том, чтобы решить каждую подзадачу только один раз, сократив тем самым количество вычислений.

Термин «динамическое программирование» также встречается в теории управления в смысле «динамической оптимизации». Основным методом ДП является сведение общей задачи к ряду более простых экстремальных задач.

Лит.: Беллман Р., Динамическое программирование, пер. с англ., М., 1960.



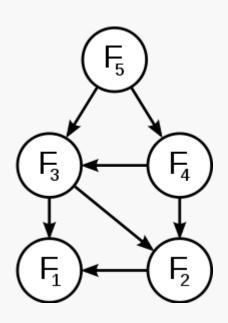
<u>Пример.</u> Числа Фибоначчи. $F_n = F_{n-1} + F_{n-2}$. $F_1 = 1$, $F_0 = 1$.

Можно вычислять рекурсивно:

$$F_5 = F_4 + F_3$$
,
 $F_4 = F_3 + F_2$,
 $F_3 = F_2 + F_1$,

Многие значения могут вычисляться несколько раз.

Решение – сохранять результаты решения подзадач. Этот подход называется кэшированием.





Пример. Вычисление рекуррентных функций нескольких аргументов.

$$F(x,y) = 3 \cdot F(x-1,y) - 2 \cdot F^{2}(x,y-1),$$

$$F(x,0) = x, F(0,y) = 0.$$

Вычисление F(x,y) сводится к вычислению двух $F(\cdot,\cdot)$ от меньших аргументов.

Есть перекрывающиеся подзадачи.

F(x-1,y-1) в рекурсивном решении вычисляется дважды.

F(x-2, y-1) в рекурсивном решении вычисляется три раза.

F(x-n,y-m) в рекурсивном решении вычисляется \mathcal{C}^n_{n+m} раз.

Снова будем использовать кэширование - сохранять результаты.

Вычисления будем выполнять от меньших аргументов к большим.





```
// Вычисление рекуррентного выражения от двух переменных.
int F( int x, int y )
    vector<vector<int>> values( x + 1 );
    for( int i = 0; i <= x; ++i ) {
        values[i].resize( y + 1 );
        values[i][0] = i; // F( x, 0 ) = x;
    for( int i = 1; i <= y; ++i ) {
        values[0][i] = 0; // F( 0, y ) = 0;
    // Вычисляем по столбцам для каждого х.
    for( int i = 0; i <= x; ++i ) {
        for( int j = 0; j <= y; ++j ) {</pre>
            values[i][j] = 3 * values[i - 1][j] -
                2 * values[i][j - 1] * values[i][j - 1];
    return value[x][y];
```



При вычисление рекуррентной функции F(x,y) можно было не хранить значения на всех рядах.

Для вычисления очередного ряда достаточно иметь значения предыдущего ряда.

Важная оптимизация ДП: Запоминать только те значения, которые будут использоваться для последующих вычислений.

Для вычисления числа Фибоначчи F_i также достаточно хранить лишь два предыдущих значения: F_{i-1} и F_{i-2} .



Принципы ДП:

- 1. Разбить задачу на подзадачи.
- 2. Кэшировать результаты решения подзадач.

3. Удалять более неиспользуемые результаты решения подзадач (опционально).



Два подхода динамического программирования:

- Нисходящее динамическое программирование: задача разбивается на подзадачи меньшего размера, они решаются и затем комбинируются для решения исходной задачи. Используется запоминание для решений часто встречающихся подзадач.
- 2. <u>Восходящее динамическое программирование</u>: все подзадачи, которые впоследствии понадобятся для решения исходной задачи просчитываются заранее и затем используются для построения решения исходной задачи.

Второй способ лучше нисходящего программирования в смысле размера необходимого стека и количества вызова функций, но иногда бывает нелегко заранее выяснить, решение каких подзадач нам потребуется в дальнейшем.



Иногда бывает нелегко заранее выяснить, решение каких подзадач нам потребуется в дальнейшем.

Пример.
$$F(n) = F\left(\frac{n}{2}\right) + F\left(\frac{2 \cdot n}{3}\right)$$
, $F(0) = F(1) = 1$, деление целочисленное.

Нисходящее динамическое программирование позволит вычислить только те F(k), которые требуются, но рекурсивно. Максимальная глубина рекурсии = $\log_{3/2}(n)$.





```
// Вычисление рекуррентного выражения методом нисходящего ДП.
int F( int n )
   // Разумнее использовать std::map, а не std::vector.
    std::vector<int> values( n, -1 );
    values[0] = 1;
   values[1] = 1;
    return calcF( n, values );
// Рекурсивное вычисление с запоминанием.
int calcF( int n, std::vector<int>& values )
    if( values[n] != -1 )
        return values[n];
    values[n] = calcF( n / 2, values ) + calcF( 2 * n / 3, values );
    return values[n];
```



Последовательность X является подпоследовательностью Y, если из Y можно удалить несколько элементов так, что получится последовательность X.

Задача. Наибольшая общая подпоследовательность (англ. longest common subsequence, LCS) – задача поиска последовательности, которая является подпоследовательностью нескольких последовательностей (обычно двух).

Элементами подпоследовательности могут быть числа, символы...

```
X = ABCAB,
Y = DCBA,
LCS(X, Y) = BA, CA, CB.
```



Будем решать задачу нахождения наибольшей общей подпоследовательности с помощью ДП.

Сведем задачу к подзадачам меньшего размера:

 $f(n_1,n_2)$ – длина наибольшей общей подпоследовательности строк $s_1[0...n_1]$, $s_2[0...n_2]$.

$$f(n_1, n_2) = \begin{cases} 0, & n_1 = 0 \lor n_2 = 0 \\ f(n_1 - 1, n_2 - 1) + 1, & s[n_1] = s[n_2] \\ max(f(n_1 - 1, n_2), f(n_1, n_2 - 1)), & s[n_1] \neq s[n_2] \end{cases}$$



		А	В	С	А	В
	0	0	0	0	0	0
D	0	0	0	0	0	0
С	0	0	0	1	1	1
В	0	0	1	1	1	2
А	0	1	1	1	2	2

В каждой ячейке – длина наибольшей общей подстроки соответствующих начал строк.



 $f(n_1, n_2)$ – длина НОП.

Как восстановить саму подпоследовательность?

Можно хранить в каждой ячейке таблицы «направление» перехода. Переход по диагонали означает, что очередной символ присутствует в обоих последовательностях.

Начинаем проход от правого нижнего угла.

Идем по стрелкам, на каждый переход по диагонали добавляем символ в начало строящейся подпоследовательности.

«Направления» можно не хранить, а вычислять по значениям в таблице.



		А	В	С	Α	В
	0	0	0	0	0	0
D	0	← ↑0				
С	0	← ↑0	← ↑0	∇ 1	←1	←1
В	0	← ↑0	∇ 1	← ↑1	← ↑1	⋉ 2
А	0	∇ 1	←↑1	← ↑1	∇ 2	← ↑ 2

Желтым выделены ячейки, лежащие на лучшем пути.

Переход по диагонали соответствует совпадению символа.

Возможно существованию несколько лучших путей – по одному на каждую Наибольшую Общую Подпоследовательность.



Расстояние Левенштейна (также **редакторское расстояние** или **дистанция редактирования**) между двумя строками – это минимальное количество следующих операций:

- вставки одного символа,
- удаления одного символа,
- замены одного символа на другой, необходимых для превращения одной строки в другую.

Впервые задачу упомянул в 1965 году советский математик Владимир Иосифович Левенштейн при изучении последовательностей D-I.



Расстояние Левенштейна и его обобщения активно применяется:

- для исправления ошибок в слове (в поисковых системах, базах данных, при вводе текста, при автоматическом распознавании отсканированного текста или речи).
- для сравнения текстовых файлов утилитой diff и ей подобными. Здесь роль «символов» играют строки, а роль «строк» — файлы.
- в биоинформатике для сравнения генов, хромосом и белков.



Будем вычислять расстояние Левенштейна с помощью Динамического программирования.

D(i, j)=количество операций, необходимых для приведения одной подстроки S[0..i] к другой Т[0..j].

Краевые значения:

D(i, 0) = i для всех i в диапазоне [0, |S|].

D(0, j) = j для всех j в диапазоне [0, |T|].



$$D(i,j) = min \begin{cases} D(i-1,j-1) + m(S[i],T[j]) \\ 1 + D(i-1,j) \\ D(i,j-1) + 1 \end{cases}$$

Где m(S[i], T[j]) - 0, если символы S[i] и T[j] совпадают, -1, иначе.

- Первое выражение соответствует замене і-го символа первой строки на ј-ый символ второй строки.
- Второе выражение соответствует удалению і-го символа первой строки и получению из S[0..i-1] строки T[0..j].
- Третье выражение соответствует получению из строки S[0..i] строки T[0..j-1] и добавлению T[j].



Пример.

		Α	Р	Е	С	Т	Α	Н	Т
	0	1	2	3	4	5	6	7	8
Д	1	1	2	3	4	5	6	7	8
А	2	1	2	3	4	5	5	6	7
Γ	3	2	2	3	4	5	6	6	7
Е	4	3	3	2	3	4	5	6	7
С	5	4	4	3	2	3	4	5	6
Т	6	5	5	4	3	2	3	4	5
Α	7	6	6	5	4	3	2	3	4
Н	8	7	7	6	5	4	3	2	3





```
// Вычисление расстояния Левенштейна.
int LevenshteinDistance( const string& s, int i, const string& t, int j )
   // Крайние случаи.
   if( i == 0 ) return j;
   if( j == 0 ) return i;
    if( cache.Has( i, j ) )
        return cache[i, j];
   // Проверим совпадение последних символов.
    int cost = s[i - 1] == t[j - 1] ? 0 : 1;
    // Вычисляем минимум. Рекурсия глубока, надо бы восходящее решение.
    return cache[i, i] =
        min( LevenshteinDistance( s, i - 1, t, j ) + 1,
        LevenshteinDistance(s, i, t, j - 1) + 1,
        LevenshteinDistance(s, i - 1, t, j - 1) + cost);
```

Жадные алгоритмы



Жадный алгоритм (англ. Greedy algorithm) – алгоритм, заключающийся в принятии локально оптимальных решений на каждом этапе, допуская, что конечное решение также окажется оптимальным.

Доказательство оптимальности часто следует такой схеме:

- Доказывается, что жадный выбор на первом шаге не закрывает пути к оптимальному решению: для всякого решения есть другое, согласованное с жадным выбором и не хуже первого.
- 2. Показывается, что подзадача, возникающая после жадного выбора на первом шаге, аналогична исходной.
- 3. Рассуждение завершается по индукции.

Жадные алгоритмы. Размен монет.



Монетная система некоторого государства состоит из монет достоинством $a_1=1< a_2< \cdots < a_n$. Требуется выдать сумму \S наименьшим возможным количеством монет.

Жадный алгоритм:

Берём наибольшее возможное количество монет наибольшего достоинства a_n : $x_n = \lfloor S/a_n \rfloor$.

Далее аналогично получаем, сколько нужно монет меньшего номинала для выдачи остатка.

Не всегда даёт оптимальное решение.
 Например. Монеты в 1, 5 и 7коп. Сумма 24.
 Жадный алгоритм разменивает так:
 7к. — 3 шт., 1к. — 3 шт.
 Правильное решение:
 7к. — 2 шт., 5к. — 2 шт.



 Тем не менее, на всех реальных монетных системах жадный алгоритм даёт правильный ответ.

Жадные алгоритмы. Покрытие отрезками.



Задача. Дано множество отрезков $[a_i, b_i]$, покрывающее отрезок [0, X]. Найти наименьшее подпокрытие, т.е. минимальный набор отрезков, попрежнему покрывающий отрезок [0, X].

Жадное решение.

Упорядочим набор отрезков по возрастанию левого конца a_i .

- Шаг І. Среди отрезков, содержащих \mathbb{I} , найдем такой, у которого наибольший правый конец b_i . Обозначим этот отрезок $[\widetilde{a_1},\widetilde{b_1}]$.
- Шаг $\overline{2}$. Среди отрезков, содержащих $\widetilde{b_1}$, найдем такой, у которого наибольший правый конец b_i . Обозначим этот отрезок $\left[\widetilde{a_2},\widetilde{b_2}\right]$.
- И так далее.

Жадные алгоритмы. Покрытие отрезками.



<u>Утверждение.</u> Жадное решение является оптимальным.

<u>Доказательство.</u> От противного. Пусть жадное решение состоит из $[\widetilde{a_i}, \widetilde{b_i}]$. И пусть существует более оптимальное решение $[\widehat{a_i}, \widehat{b_i}]$, состоящие из менее чем $[\widehat{a_i}, \widehat{b_i}]$, состоящие

Упорядочим отрезки в решениях по правому краю. Заметим, что отрезки также будут упорядочены и по левому краю в оптимальном решении и в жадном решении.

Найдем первый отрезок, отличающийся в жадном решении от оптимального. У такого отрезка оптимального решения меньше правый край и он по-прежнему покрывает правый край предыдущего общего отрезка. Значит, его можно заменить на отрезок из жадного решения.

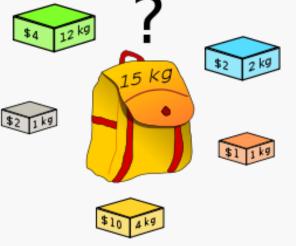
Так, заменяя отрезки оптимального решения на отрезки жадного, получим, что менее К первых отрезков жадного решения являются оптимальным решением, что невозможно по построению жадного решения.

Жадные алгоритмы. Задача о рюкзаке.



Задача о рюкзаке (англ. Кпарѕаск problem) — одна из NP-полных задач комбинаторной оптимизации. Название своё получила от максимизационной задачи укладки как можно большего числа нужных вещей в рюкзак при условии, что общий объём (или вес) всех предметов, способных поместиться в рюкзак, ограничен.

Имеется \mathbb{N} грузов. Для каждого і-го груза определён вес w_i и ценность c_i . Нужно упаковать в рюкзак ограниченной грузоподъёмности \mathbb{G} те грузы, при которых суммарная ценность упакованного была бы максимальной.



Жадные алгоритмы. Задача о рюкзаке.



Жадный алгоритм.

Предметы сортируются по убыванию стоимости единицы каждого (по отношению цены к весу).

<u>Шаг І.</u> Помещаем в рюкзак первый предмет из отсортированного массива, который поместится в рюкзак.

<u>Шаг 2.</u> Помещаем в рюкзак первый из оставшихся предметов отсортированного массива, который поместится в рюкзак.

И т.д., пока в рюкзаке остается место или все оставшиеся предметы оказались тяжелее.

Жадные алгоритмы. Задача о рюкзаке.



Пример, когда жадный алгоритм не работает.

Пусть вместимость рюкзака 🗓. Предметы уже отсортированы. Применяем к ним жадный алгоритм.

	вес	цена	цена/вес
1	20	60	3
2	30	90	3
3	50	100	2

Кладём в рюкзак первый, а за ним второй предметы. Третий предмет в рюкзак не влезет. Суммарная ценность поместившегося равна 150. Если бы были взяты второй и третий предметы, то суммарная ценность составила бы 190. Видно, что жадный алгоритм не обеспечивает оптимального решения, поэтому относится к приближенным.



Вопросы???

Спасибо за внимание!