

Giorno 2

1 Divide et Impera

L'approccio Divide et Impera consiste nel dividere un problema in sottoproblemi che sono versioni "più piccole" dello stesso. Si applicano tre passi:

1. **Divide:** Si divide il problema in sottoproblemi
2. **Impera:** Si applica ricorsivamente l'algoritmo per risolvere ognuno dei sottoproblemi
3. **Combina:** Si combinano le soluzioni dei sottoproblemi per generare la soluzione al problema iniziale

1.1 Merge Sort

Un esempio di algoritmo divide et impera è Merge Sort, un algoritmo di sorting ricorsivo.

```
1 MS(A, p, r):
2   if (r > p):
3       q =  $\left\lfloor \frac{p+r}{2} \right\rfloor$ ;
4       MS(A, p, q);
5       MS(A, q+1, r);
6       Merge(A, p, q, r);
```

```
1 Merge(A, p, q, r):
2   n1 = q - p + 1;
3   n2 = r - q;
4   L = nuovo array di lunghezza n1+1;
5   R = nuovo array di lunghezza n2+1;
6   for (i = 1 to n1): L[i] = A[p+i-1];
7   for (i = 1 to n2): R[i] = A[q+i];
8   L[n1 + 1] =  $+\infty$ ;
9   R[n2 + 1] =  $+\infty$ ;
10  i = 1; j = 1;
11  for (k = p to r):
12      if (L[i] < R[j]):
13          A[k] = L[i]; i++;
14      else:
15          A[k] = R[j]; j++;
```

Costo di Merge: $\Theta(n)$

1.1.1 Invariante di ciclo di Merge

All'inizio della k -esima iterazione, $A[p \dots k-1]$ contiene, ordinati i $k-p$ elementi più piccoli di L e R .

1. **Inizializzazione:** Prima della prima iterazione si ha $k = p$, e zero elementi sono banalmente ordinati.
2. **Conservazione:** Ad ogni iterazione si inserisce in $A[k]$ o il primo elemento di $L[i, n_1]$ o il primo elemento di $R[j, n_2]$. Tali elementi sono rispettivamente il minimo di $L[i, n_1]$ e quello di $R[j, n_2]$ poiché i due array sono ordinati.
3. **Conclusione:** L'array A , alla fine dell'ultima iterazione, è ordinato poiché tutti gli elementi sono stati copiati tranne le sentinelle ($+\infty$).

1.2 Ricorrenze

Una ricorrenza è un'equazione o disequazione che definisce una funzione in termini del suo valore con input più piccoli. Ad esempio, la ricorrenza che definisce la complessità in tempo di Merge Sort è:

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1) & \text{Se } n = 1 \\ 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) & \text{se } n > 1 \end{cases}$$

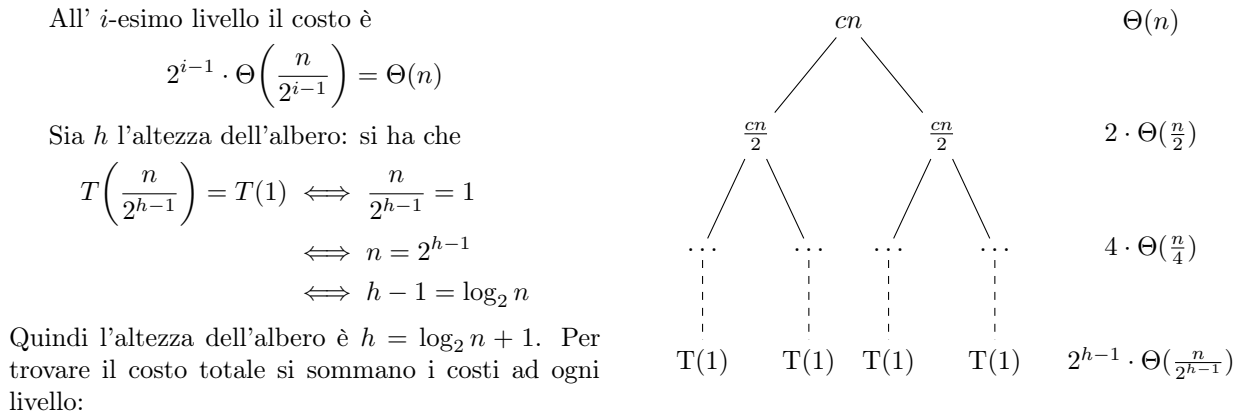
1.3 Metodi di risoluzione delle ricorrenze

1.3.1 Metodo di sostituzione

Si ipotizza una possibile soluzione e la si dimostra per induzione.

1.3.2 Metodo dell'albero di ricorsione

Si rappresentano i costi dei sottoproblemi in alberi: Si consideri ad esempio la ricorrenza di Merge Sort, che viene rappresentata come:



$$\sum_{i=0}^{\log_2 n + 1} 2^{i-1} \cdot \Theta\left(\frac{n}{2^{i-1}}\right) = \sum_{i=0}^{\log_2 n + 1} \Theta(n) = \Theta(n) \sum_{i=0}^{\log_2 n + 1} 1 = \Theta(n) \cdot \log_2(n) + 1 = \Theta(n \log n)$$

1.3.3 Master Theorem

Teorema 1.1. Data una ricorrenza della forma $T(n) = a \cdot T\left(\frac{n}{b}\right) + f(n)$, $b \neq 0$:

1. Se $f(n) = O(n^{\log_b a - \varepsilon})$ per qualche $\varepsilon > 0$, allora $T(n) = \Theta(n^{\log_b a})$
2. Se $f(n) = \Theta(n^{\log_b a})$ allora $T(n) = \Theta(n^{\log_b a} \log n)$
3. • $f(n) = \Omega(n^{\log_b a + \varepsilon})$ per qualche $\varepsilon > 0$
 • $af\left(\frac{n}{b}\right) \leq cf(n)$ definitivamente per qualche $c < 1$

$$\implies T(n) = \Theta(f(n))$$

2 Quicksort

Quicksort suddivide ricorsivamente un array in due partizioni, una che contiene solo elementi maggiori di un certo elemento detto *pivot*, ed un altro che contiene solo gli elementi ad esso maggiori. Il pivot viene inserito tra le due partizioni, nella sua posizione finale.

```
1 QS(A, p, r):
2   if (r > p):
3       q = Partition(A, p, r)
4       QS(A, p-1, q);
5       QS(A, q+1, r);

1 Partition(A, p, r):
2   x = A[r]
3   i = p-1; j = p;
4   while (j < r):
5       if (A[j] ≤ x):
6           i++;
7           scambia A[i], A[j];
8       j++;
9   scambia A[i+1], A[r]
10  return i+1;
```

Costo di Partition: $\Theta(n)$

2.0.1 Invariante di ciclo di Partition

All'inizio della j esima iterazione:

1. Il sottoarray $A[p..i]$ contiene solo elementi minori di x ;
 2. Il sottoarray $A[i+1..j-1]$ contiene solo elementi maggiori di x ;
 3. $A[r] = x$.
1. **Inizializzazione:** Prima della prima iterazione i due sottoarray sono vuoti, quindi le proprietà sono vacuamente soddisfatte;
 2. **Conservazione:** Ad ogni iterazione, se $A[j]$ è minore di x si incrementa i e si scambiano $A[i]$ ed $A[j]$ (proprietà 1), mentre se $A[j]$ è maggiore di x , si incrementa semplicemente j (proprietà 2).
 3. **Conclusione:** Alla fine del ciclo, $A[p..i]$ e $A[i+1..r-1]$ sono le due partizioni, e $A[r]$ vale ancora x .

2.1 Complessità di Quicksort

La complessità di QS varia tra il caso ottimo, il caso pessimo ed il caso medio.

2.1.1 Caso ottimo

Al caso ottimo l'albero di ricorsione è bilanciato (il pivot è sempre il valor medio dell'array). In questo caso la ricorrenza che caratterizza $T(n)$ è:

$$T(n) \leq \begin{cases} \Theta(1) & \text{Se } n = 1 \\ 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) & \text{se } n > 1 \end{cases}$$

La cui soluzione sappiamo essere (per il teorema dell'esperto) $T(n) = n \log n$

2.1.2 Caso pessimo

Al caso pessimo l'albero di ricorsione è molto sbilanciato, poiché il pivot è sempre maggiore o minore di tutti gli elementi (quindi una delle partizioni è sempre vuota). Si ha che:

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1) & \text{Se } n = 1 \\ T(n-1) + T(0) + \Theta(n) & \text{se } n > 1 \end{cases}$$

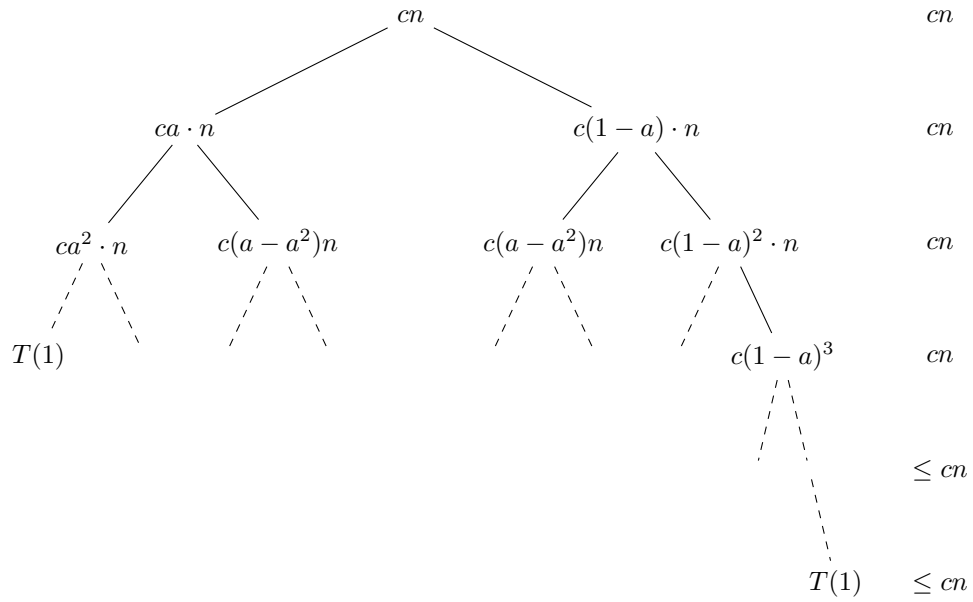
L'albero di ricorsione ha profondità n , ed il costo ad ogni livello è $\Theta(n)$, perciò si ha un costo totale di $n \cdot \Theta(n) = \Theta(n^2)$

2.1.3 Ripartizione bilanciata

Nel caso di ripartizione bilanciata, dato $a < 1$, si ha:

$$T(n) \leq \begin{cases} \Theta(1) & \text{Se } n = 1 \\ T(a \cdot n) + T((1-a) \cdot n) + \Theta(n) & \text{se } n > 1 \end{cases}$$

Quindi l'albero di ricorsione, assumendo ad esempio $a > \frac{1}{2}$, ha questa forma:



(e ok do go on)