Giorno 1

1 Notazioni asintotiche

Def. 1.1. Date due funzioni f(n) e g(n), si dice che f(n) = O(g(n)) se esistono $c \neq 0$ ed n_0 tali che:

$$\forall n > n_0 : 0 \le f(n) \le cg(n)$$

Def. 1.2. Date due funzioni f(n) e g(n), si dice che $f(n) = \Omega(g(n))$ se esistono $c \neq 0$ ed n_0 tali che:

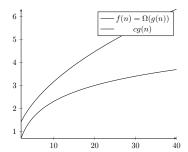
$$\forall n > n_0 : 0 \le cg(n) \le f(n)$$

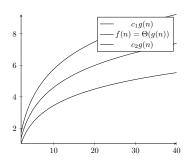
Def. 1.3. Date due funzioni f(n) e g(n), si dice che $f(n) = \Theta(g(n))$ se

$$f(n) = O(g(n)), f(n) = \Omega(g(n))$$

Ossia se:

$$\exists c_1, c_2 \neq 0, n_0 : \forall n > n_0 : c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n)$$





2 Limiti Superiori ed Inferiori

2.1 Definizioni

Def. 2.1. Dato un problema Π , se esiste un algoritmo A che risolve Π in tempo t(n), allora t(n) è un limite superiore alla complessità in tempo di Π .

Def. 2.2. Dato un problema Π , se ogni algoritmo A che lo risolve deve impiegare necessariamente almeno tempo t(n), allora t(n) è un *limite inferiore* alla complessità in tempo di Π .

Def. 2.3. Dato un problema Π , se un algoritmo A che lo risolve impiega tempo t(n), e t(n) è un limite inferiore alla complessità in tempo di Π , allora si dice che A è un algoritmo ottimo.

2.2 Metodi per individuare limiti inferiori

1. **Dimensione dei dati**: Se per risolvere un problema si deve necessariamente accedere a tutti i dati in input, la loro dimensione è un limite inferiore alla complessità in tempo del problema.

Esempio: Per cercare l'elemento massimo di un array A di dimensione n si deve scansionare l'intero A (il minimo potrebbe essere in ognuna delle n posizioni).

2. **Eventi contabili**: Se al fine della risoluzione del problema è necessario che un particolare evento si verifichi un numero f(n) di volte, allora f(n) è un limite inferiore alla complessità in tempo del problema.

Esempio: Se voglio generare le permutazioni di un insieme di n numeri, devo, ovviamente, generare ogni permutazione. La generazione di una delle n! permutazioni è perciò un evento contabile, e n! è un limite inferiore alla complessità del problema.

3. **Albero di decisione**: Si rappresentano tutte le possibili "decisioni" nei nodi interni di un albero. I possibili esiti di ogni nodo-decisione sono i suoi figli ed i risultati sono rappresentati nelle foglie. L'altezza dell'albero è un limite inferiore alla complessità del problema.

Esempio: Il limite inferiore per la ricerca binaria dell'elemento k su un array di n elementi è uguale all'altezza di un albero binario con n foglie $(\log n)$, poiché ogni scelta ha due possibili esiti (due figli), ed ognuno degli n elementi può essere k.

1

3 Analisi di algoritmi

3.1 Ricerca

3.1.1 Ricerca sequenziale

Sia A un array di lunghezza n. Devo cercare la chiave k.

```
1    SeqSearch(A, k):
2          for(i = 1 to n): O(n)
3          if(i == k) return i;
4          return -1;

Costo al caso ottimo O(1);
```

Costo al caso pessimo O(n), algoritmo ottimo.

3.1.2 Ricerca binaria

Sia A un array **ordinato** di lunghezza n. Devo cercare la chiave k.

Costo al caso ottimo O(1); Costo al caso pessimo $O(\log n)$, ottimo.

3.2 Insertion, Selection Sort

3.2.1 Insertion Sort

Invariante di ciclo: Ad ogni iterazione si ha che i primi j-1 elementi sono ordinati.

- Inizializzazione: Un solo elemento è banalmente ordinato
- 2. Conservazione: Informalmente si inserisce il j-esimo elemento nel sottoarray A[1,...,j-1].
- 3. Alla fine il sottoarray corrisponde all'intero array, che è perciò ordinato.

Costo al caso ottimo: O(n); Costo al caso pessimo: $O(n^2)$, non ottimo.

3.2.2 Selection Sort

```
SelSort(A):
 1
 2
                 for(i = 1 to n):
 3
                       posmin = i;
                       \quad \textbf{for} \, (\, j \,\, = \,\, i + 1 \,\, \textbf{to} \,\, n \,) :
 4
                             if(A[j] < A[
                                   posmin])
 6
                                   posmin = j;
                       if(A[i] > A[posmin]):
 8
                             tmp \ = \ A[\ i\ ]\ ;
 q
                             A[i] = A[posmin];
10
                             A[posmin] = tmp;
```

Costo al caso ottimo: $O(n^2)$; Costo al caso pessimo: $O(n^2)$, non ottimo.

Invariante di ciclo: Ad ogni iterazione si ha che i primi i-1 elementi sono ordinati e sono nella loro posizione finale

- 1. Il sottoarray vuoto è banalmente ordinato
- 2. Conservazione: Ad ogni iterazione si prende il minimo del sottoarray [i, ..., n] e lo si scambia con l'i-esimo elemento.

Il sottoarray A[1,...,i-1] è ordinato per ipotesi induttiva, e dato che ogni suo elemento è nella sua posizione finale si ha che tutti gli elementi di A[i,...,n] sono maggiori di A[i-1]. Se ad A[1,...,i-1] si appende il minimo di A[i,...,n], allora il sottoarray A[1,...,i] è necessariamente ordinato, e l'elemento A[i] è nella sua posizione finale (non esiste elemento A[i] in A[i+1,n]).

3. Alla fine il sottoarray [1, i] corrisponde all'intero array, che è perciò ordinato.

4 Limite inferiore per l'ordinamento (per confronti)

4.1 Limite inferiore $n \log n$

 $n \log n$ è limite inferiore per l'ordinamento.

Dimostrazione. Sia A un array di n elementi. Usiamo il metodo dell'albero di decisione per stabilire un limite inferiore per l'ordinamento, ed assumiamo w.l.o.g. che tutti gli elementi di A siano distinti.

- 1. Usiamo come confronto la relazione ≤. Questa ha due possibili esiti, perciò l'albero sarà binario.
- 2. Ogni algoritmo di ordinamento deve essere in grado di generare ognuna delle n! permutazioni degli elementi di A.

Perciò si ha che il numero di risultati l (rappresentati dalle foglie dell'albero di decisione) possibili è compreso tra n! e 2^h (massimo di foglie per un albero binario):

$$\begin{split} n! &\leq l \leq 2^h \\ &\Longrightarrow \log(n!) \leq \log(l) \leq h \\ (\text{log monotona continua}) &\Longrightarrow h > \log(n!) \\ (\text{Approx di Stirling}) &\Longrightarrow h > \Omega(n\log(n)) \end{split}$$