

Tutorium 3:

Datenstrukturen, Amortisierte Analyse

Matthias Schimek | 3. Juni 2017

TUTORIUM ZUR VORLESUNG ALGORITHMEN I IM SS17

- 1 Letztes Blatt
- 2 Datenstrukturen
- 3 Amortisierte Analyse
- 4 Kreativaufgabe
- 5 Hashing
- 6 Wahrscheinlichkeitsrechnung

Beweise:

- Beweise von vorne nach hinten aufschreiben
- **Wenn** $\lim_{n \rightarrow \infty} A(n) = 0$ **dann gilt** $\forall c > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 : A(n) < c$

Beweise:

- Beweise von vorne nach hinten aufschreiben
- **Wenn** $\lim_{n \rightarrow \infty} A(n) = 0$ **dann gilt** $\forall c > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 : A(n) < c$
- Gilt auch:
- **Wenn** $\lim_{n \rightarrow \infty} A(n) = 1$ **dann gilt** $\exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 : A(n) \leq 1?$

Beweise:

- Beweise von vorne nach hinten aufschreiben
- **Wenn** $\lim_{n \rightarrow \infty} A(n) = 0$ **dann gilt** $\forall c > 0 \exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 : A(n) < c$
- **Nein!**
- **Wenn** $\lim_{n \rightarrow \infty} A(n) = 1$ ~~**dann gilt**~~ $\exists n_0 \in \mathbb{N} \forall n \geq n_0 : A(n) \leq 1$?

Listen - doppelt verkettet

Class Handle = **Pointer to** Item

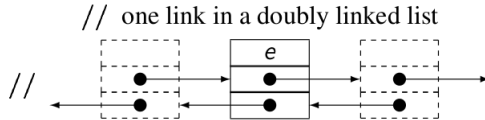
Class Item **of** Element

e : Element

next : Handle

prev : Handle

invariant next → prev = prev → next = **this**



1

- Problem: Vorgänger erstes Element? Nachfolger von letztem Element?
- Lösung: *dummy header*

¹Quelle: Vorlesungsfolien, Algo I, KIT

Class Handle = **Pointer to** Item

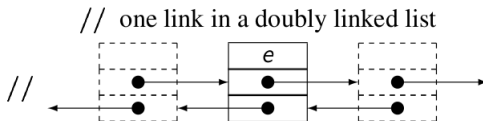
Class Item **of** Element

e : Element

next : Handle

prev : Handle

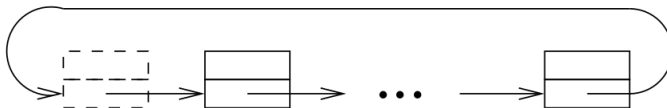
invariant next \rightarrow prev = prev \rightarrow next = **this**



1

- Problem: Vorgänger erstes Element? Nachfolger von letztem Element?
- Lösung: *dummy header*

¹Quelle: Vorlesungsfolien, Algo I, KIT



2

- Nur ein Zeiger
- Dummy Header
- Zeiger auf letztes Element für *pushBack*

²Quelle: Vorlesungsfolien, Algo I, KIT

Queue = Warteschlange

- *FIFO*: First-In-First-Out
- Funktionen: *enqueue*, *dequeue*

Aufgabe: Implementiere *enqueue(a: Item)*, *dequeue()* auf einer doppelt-verketteten Liste

- mittels *splice(a,b,c)*-Funktion
- ohne *splice(a,b,c)*-Funktion

Procedure splice(a, b, t : Handle) // Cut out $\langle a, \dots, b \rangle$ and insert after t

assert b is not before $a \wedge t \notin \langle a, \dots, b \rangle$

// Cut out $\langle a, \dots, b \rangle$

$a' := a \rightarrow \text{prev}$

$b' := b \rightarrow \text{next}$

$a' \rightarrow \text{next} := b'$

$b' \rightarrow \text{prev} := a'$

// insert $\langle a, \dots, b \rangle$ after t

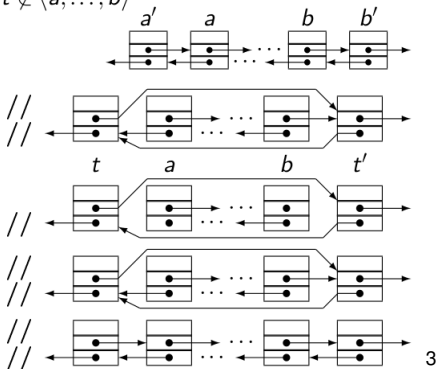
$t' := t \rightarrow \text{next}$

$b \rightarrow \text{next} := t'$

$a \rightarrow \text{prev} := t$

$t \rightarrow \text{next} := a$

$t' \rightarrow \text{prev} := b$



³Quelle: Vorlesungsfolien, Algo I, KIT

Class List of Element

// Item h is the predecessor of the first element

// and the successor of the last element.

Function head : Handle; **return** address of h

// Pos. before any proper element

$h = \begin{pmatrix} \perp \\ head \\ head \end{pmatrix} : \text{Item}$

// init to empty sequence



// Simple access functions

Function isEmpty : {0,1}; **return** $h.next = head$

// $\langle \rangle$?

Function first : Handle; **assert** $\neg \text{isEmpty}$; **return** $h.next$

Function last : Handle; **assert** $\neg \text{isEmpty}$; **return** $h.prev$

⋮

4

⁴Quelle: Vorlesungsfolien, Algo I, KIT

Unbounded Array = Bounded Array mit *Füllstand*

- w allozierte Größe des Bounded Arrays
- n Anzahl der gespeicherten Elemente im Array
- *Invariante:* $n \leq w < \alpha \cdot n$

⇒ Wenn zu voll → umkopieren in größeres Array

⇒ Wenn zu leer → umkopieren in kleineres Array

- Manchmal kostet *pushBack/popBack* etwas mehr
- *Aber:* Amortisiert konstante Kosten

Unbounded Array = Bounded Array mit *Füllstand*

- w allozierte Größe des Bounded Arrays
- n Anzahl der gespeicherten Elemente im Array
- *Invariante:* $n \leq w < \alpha \cdot n$

⇒ Wenn zu voll → umkopieren in größeres Array

⇒ Wenn zu leer → umkopieren in kleineres Array

- Manchmal kostet *pushBack/popBack* etwas mehr
- *Aber:* Amortisiert konstante Kosten

Unbounded Array = Bounded Array mit *Füllstand*

- w allozierte Größe des Bounded Arrays
- n Anzahl der gespeicherten Elemente im Array
- *Invariante:* $n \leq w < \alpha \cdot n$

⇒ Wenn zu voll → umkopieren in größeres Array

⇒ Wenn zu leer → umkopieren in kleineres Array

- Manchmal kostet *pushBack/popBack* etwas mehr
- *Aber:* Amortisiert konstante Kosten

Warum *amortisierte Analyse*?

- Worst-Case-Abschätzungen zu pessimistisch
- Manchmal: teure Operationen nur in Kombination mit günstigen

Amortisierte Analyse:

Amortisierte Analyse ist eine Methode, um für eine ganze Folge von Operationen eine obere Schranke für die „Kosten“ für ihre Ausführung erhalten. Das Ziel ist dabei eine bessere Schranke zu finden als die Anzahl der Operationen mal schlimmste Kosten einer einzelnen Operation. ⁵

⁵Quelle: Thomas Worsch, Skript 'Randomisierte Algorithmen'

Warum *amortisierte Analyse*?

- Worst-Case-Abschätzungen zu pessimistisch
- Manchmal: teure Operationen nur in Kombination mit günstigen

Amortisierte Analyse:

Amortisierte Analyse ist eine Methode, um für eine ganze Folge von Operationen eine obere Schranke für die „Kosten“ für ihre Ausführung erhalten. Das Ziel ist dabei eine bessere Schranke zu finden als die Anzahl der Operationen mal schlimmste Kosten einer einzelnen Operation. ⁵

⁵Quelle: Thomas Worsch, Skript 'Randomisierte Algorithmen' 

- Führe ein *virtuelles* Konto
- Pro Operation kann:
 - auf Konto eingezahlt
 - von Konto abgehoben werden.
- Konto darf nie überzogen werden.
- Unterscheide:
 - Tatsächliche Kosten pro Operation
 - Amortisierte Kosten pro Operation

Entwickelt eine Datenstruktur, die folgendes kann:

- *pushBack* und *popBack* in $\mathcal{O}(1)$ im Worst-Case (nicht nur amortisiert!).
- Zugriff auf das x -te Element in $\mathcal{O}(\log n)$ im Worst-Case (nicht nur amortisiert!).
 - Achtung: Mit „ x -tes Element“ ist nicht das Element mit dem Wert x gemeint, sondern das Element an Stelle x innerhalb der Datenstruktur.

Hierbei soll eine Speicherallokation beliebiger Größe nur $\mathcal{O}(1)$ kosten.

- Speichere Menge $M \subset \text{Universum}$
- $\text{key}(e)$ eindeutig für $e \in M$
- unterstützt folgende Operationen in $\mathcal{O}(1)$:
 - $M.\text{insert}(e) : M := M \cup \{e\}$
 - $M.\text{remove}(k : \text{key}) : M := M \setminus \{e\}, \text{key}(e) = k$
 - $M.\text{find}(k : \text{key}) : \text{return } e \in M \text{ with } \text{key}(e) = k; \perp \text{ falls } e \notin M$

Gegeben sei ein Array $A = A[1], \dots, A[n]$ mit n Zahlen in beliebiger Reihenfolge.

Für eine gegebenen Zahl x soll ein Paar $(A[i], A[j])$, $1 \leq i, j \leq n$ gefunden werden, für das gilt: $A[i] + A[j] = x$.

- 1 Gebt eine Lösung für $x = 33$ und $A = (7, 15, 21, 14, 18, 3, 9)$ an.
- 2 Gebt einen effizienten Algorithmus an, der das Problem in erwarteter Zeit $\mathcal{O}(n)$ löst, und bei Erfolg ein Paar $(A[i], A[j])$ ausgibt, ansonsten NIL.

Gegeben sei ein Array $A = A[1], \dots, A[n]$ mit n Zahlen in beliebiger Reihenfolge.

Für eine gegebenen Zahl x soll ein Paar $(A[i], A[j])$, $1 \leq i, j \leq n$ gefunden werden, für das gilt: $A[i] + A[j] = x$.

- 1 Gebt eine Lösung für $x = 33$ und $A = (7, 15, 21, 14, 18, 3, 9)$ an.
- 2 Gebt einen effizienten Algorithmus an, der das Problem in erwarteter Zeit $\mathcal{O}(n)$ löst, und bei Erfolg ein Paar $(A[i], A[j])$ ausgibt, ansonsten NIL.

- Ereignisse
- Wahrscheinlichkeiten
- Gleichverteilung
- Zufallsvariable
- 0/1-Zufallsvariablen
- Erwartungswert
- Linearität des Erwartungswerts
- ...