

Quicksort

Algorytm, implementacja, wydajność

Piotr Sobieraj

Wydział Matematyki
i Informatyki
Uniwersytetu Łódzkiego

seminarium licencjackie
prowadzący dr Dariusz Doliwa
październik 2024

- 1 Pomysł na sortowanie
- 2 Sposób podziału tablicy
- 3 Sposób podziału tablicy
- 4 Wybór elementu osiowego
- 5 Implementacja
- 6 Dowód poprawności działania
- 7 Stabilność
- 8 Cechy związane z wydajnością

Opis algorytmu

- dzieli tablice na dwie podtablice i sortuje je niezależnie

Opis algorytmu

- dzieli tablice na dwie podtablice i sortuje je niezależnie
- dwa rekurencyjne wywołania mają miejsce po operacji na całej tablicy
- miejsce podziału zależy od zawartości tablicy

Opis algorytmu

- dzieli tablice na dwie podtablice i sortuje je niezależnie
- dwa rekurencyjne wywołania mają miejsce po operacji na całej tablicy
- miejsce podziału zależy od zawartości tablicy
- 1960 roku C.A.R. (Charles Antony Richard) Hoare, ur. 1934 na Sri Lance

Opis algorytmu

- dzieli tablice na dwie podtablice i sortuje je niezależnie
- dwa rekurencyjne wywołania mają miejsce po operacji na całej tablicy
- miejsce podziału zależy od zawartości tablicy
- 1960 roku C.A.R. (Charles Antony Richard) Hoare, ur. 1934 na Sri Lance
- dziel i zwyciężaj

Sposób podziału tablicy

- Element $a[j]$ znajduje się na ostatecznym miejscu w tablicy (dla pewnego j)

- Element $a[j]$ znajduje się na ostatecznym miejscu w tablicy (dla pewnego j)
- Żaden element w przedziale od $a[lo]$ do $a[j-1]$ nie jest większy niż $a[j]$
- Żaden element w przedziale od $a[j+1]$ do $a[hi]$ nie jest mniejszy niż $a[j]$

Przebieg działania algorytmu

K R A T E L E P U I M Q C X O S

K R A T E L E P U I M Q C X O S
→ ←

K C A T E L E P U I M Q R X O S
→ ←

K C A I E L E P U T M Q R X O S
→ ←

K C A I E E L P U T M Q R X O S
↔

K C A I E E L P U T M Q R X O S
↪

E C A I E K L P U T M Q R X O S

- pierwszy element

Wybór elementu osiowego

- pierwszy element
- ostatni

Wybór elementu osiowego

- pierwszy element
- ostatni
- losowy

Wybór elementu osiowego

- pierwszy element
- ostatni
- losowy
- mediana z trzech

- pierwszy element
- ostatni
- losowy
- mediana z trzech
- mediana z całej tablicy
- ...

<https://github.com/piotr-sobieraj/quicksort>



Dowód indukcyjny

Dla $n = 1$ tablica jest już posortowana.

Założmy, że quicksort sortuje tablicę o długości n , $n = 1, 2, \dots$. Weźmy tablicę o długości $n + 1$ i wybierzmy z niej element osiowy t .

Partycjonujemy tablicę na dwie części L i P w taki sposób, że $L < t < P$.

Każdą z tablic L i P z założenia indukcyjnego możemy posortować quicksortem.

Element osiowy znajduje się pomiędzy nimi, zatem cała tablica (L, t, P) posiadająca $n + 1$ elementów jest posortowana.

Kod źródłowy - partycjonowanie

```
template <typename T>
int partition(std::vector<T>& v, int lo, int hi) {
    // Podział na a[lo..i-1], a[i], a[i+1..hi]
    int i = lo, j = hi + 1; // Lewy i prawy wskaźnik
    T pivot = v[lo]; // Wybieramy element osiowy (pierwszy element)

    while (true) {
        // Znajdź element większy od pivota z lewej strony
        while (less(v[++i], pivot)) if (i == hi) break;

        // Znajdź element mniejszy od pivota z prawej strony
        while (less(pivot, v[--j])) if (j == lo) break;

        // Jeśli wskaźniki się spotkają, przerwij
        if (i >= j) break;

        // Zamień elementy, które są nie na swoim miejscu
        std::swap(v[i], v[j]);
    }
    // Wstaw element osiowy na właściwe miejsce
    std::swap(v[lo], v[j]);

    return j; // Zwróć indeks pivota
}
```

Kod źródłowy - sortowanie

```
template <typename T>
void sort(std::vector<T>& v, int lo, int hi)
{
    if (hi <= lo) return;
    int j = partition(v, lo); // Podział
    sort(v, lo, j - 1); // Sortowanie lewej strony a[lo .. j-1].
    sort(v, j + 1, hi); // Sortowanie prawej strony a[j+1 .. hi].
}
```

```
template <typename T>
void sort(std::vector<T>& v)
{
    sort(v, 0, v.size() - 1);
}
```

Kod źródłowy - funkcje wprowadzające porządek

```
bool less(char a, char b){  
    return a < b;  
}
```

```
bool less(std::string a, std::string b){  
    return a.length() < b.length();  
}
```

Kod źródłowy - funkcja *main*

```
#include <iostream>
#include <vector>
#include <string>

int main()
{
    std::vector<char> v_char = {'G', 'B', 'D', 'L', 'W', 'I', 'G', 'S', 'Q',
    ↪ 'L', 'X', 'C'};
    print(v_char);
    sort(v_char);
    print(v_char);

    std::cout<<std::endl;

    std::vector<std::string> v_str = {"SEMINARIUM", "JEDEN", "GRUSZKA",
    ↪ "POLSKA", "INFORMATYKA", "UL", "C++"};
    print(v_str);
    sort(v_str);
    print(v_str);

    return 0;
}
```

Kod źródłowy - wynik działania programu

K	B	D	L	W	I	G	S	Q	L	X	C
B	C	D	G	I	K	L	L	Q	S	W	X
SEMINARIUM			JEDEN		GRUSZKA		POLSKA		INFORMATYKA		UL C++
UL C++		JEDEN		POLSKA		GRUSZKA		SEMINARIUM		INFORMATYKA	



- w podstawowej wersji nie jest stabilny

- w podstawowej wersji nie jest stabilny
- złożoność pamięciowa dla niezoptymalizowanej wersji
 - $O(n)$ - najgorszy przypadek
 - $O(\log(n))$ - najlepszy

Porównania

Na każdym poziomie podziału tablica jest dzielona dokładnie na dwie połowy. Wtedy drzewo wywołań rekurencyjnych jest zbalansowane i jego wysokość wynosi $\log(n)$.

Ponadto na każdym poziomie drzewa dokonujemy $n - 1$ porównań. Stąd w najlepszym wypadku mamy

$$O(\log(n)) \cdot O(n - 1) = O(n \log(n))$$

porównań.

Przestawienia

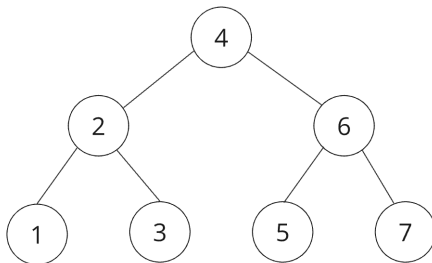
Podobnie jak dla porównań, mamy $O(n) \cdot O(\log(n)) = O(n \log(n))$ przestawień.

Ostatecznie złożoność obliczeniowa algorytmu quicksort w najlepszym wypadku wynosi

$$2 \cdot O(n) \cdot O(\log(n)) = O(n \log(n)).$$

Cechy związane z wydajnością - najlepszy przypadek

Obserwacja: Wygenerowanie najlepszego przypadku sprowadza się do umieszczenia danego ciągu w idealnie zbalansowanym drzewie BST. Na przykład, dla (1, 2, 3, 4, 5, 6, 7) będzie to



czyli ciągiem jest (4, 2, 6, 1, 3, 5, 7).

Porównania

Na każdym poziomie podziału tablica jest dzielona na części (\emptyset , t, P).

Wtedy wysokość drzewa wywołań rekurencyjnych wynosi n .

Ponadto na każdym poziomie drzewa dokonujemy $n - 1$ porównań. Stąd ilość porównań w najgorszym wypadku wynosi

$$O(n - 1) \cdot O(n) = O(n^2).$$

Przestawienia

Na pierwszym poziomie wykonujemy $n - 1$ przestawień, na drugim $n - 2$ itd. W rezultacie mamy

$$(n - 1) + (n - 2) + \dots + 1 = \frac{n(n - 1)}{2} = O(n^2).$$

Ostatecznie (porównania i przestawienia) złożoność obliczeniowa w najgorszym przypadku wynosi

$$2 \cdot O(n^2) = O(n^2).$$

Obserwacja: Najgorszym przypadkiem jest tablica już posortowana rosnąco (gdy sortujemy rosnąco).

- dziel i zwyciężaj
- średnia złożoność czasowa: $O(n \log n)$
- w najgorszym przypadku $O(n^2)$.
- działa w miejscu - nie wymaga dodatkowej pamięci, poza stosami rekurencyjnymi
- nie jest stabilny.
- optymalny dla losowych danych i średnich rozmiarów tablic
- w najgorszym przypadku działa nieoptymalnie dla już posortowanych danych

- może być wybierany jako pierwszy, ostatni, losowy lub mediana
- najlepsze wyniki daje wybór mediany lub losowy wybór elementu
- wybór skrajnych wartości w posortowanej tablicy prowadzi do najgorszego przypadku

- w najlepszym przypadku: $O(\log n)$ (optymalne zużycie pamięci)
- w najgorszym przypadku: $O(n)$



Robert Sedgewick, Kevin Wayne. *Algorytmy*. Wyd. IV. Helion, 2017. ISBN: 978-83-283-3711-4.



Thomas H. Cormen, Charles E. Leiserson, Ronald L. Rivest, Clifford Stein. *Wprowadzenie do algorytmów*. Wydawnictwo Naukowe PWN SA, Warszawa, 2024. ISBN: 978-83-01-229600-3.

<https://github.com/piotr-sobieraj/quicksort>

