

# Quicksort

## Algorytm, implementacja, wydajność

Piotr Sobieraj

Wydział Matematyki  
i Informatyki  
Uniwersytetu Łódzkiego

seminarium licencjackie  
prowadzący dr Dariusz Doliwa  
październik 2024

- 1 Algorytm
- 2 Sposób podziału tablicy
- 3 Przebieg działania algorytmu
- 4 Wybór elementu osiowego
- 5 Implementacja
- 6 Dowód poprawności działania
- 7 Cechy związane z wydajnością

## Opis algorytmu

- dziel i zwyciężaj

## Opis algorytmu

- dziel i zwyciężaj
- dzieli tablice na dwie podtablice i sortuje je niezależnie

## Opis algorytmu

- dziel i zwyciężaj
- dzieli tablice na dwie podtablice i sortuje je niezależnie
- dwa rekurencyjne wywołania mają miejsce po operacji na całej tablicy

## Opis algorytmu

- dziel i zwyciężaj
- 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

- 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 = v.size() - 1;
    T pivot = v[lo]; // Wybieramy element osiowy (pierwszy element)
    int i = lo, j = hi + 1; // Lewy i prawy wskaźnik

    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]);
    }
    // Zamień 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

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

porównań.



## Przestawienia

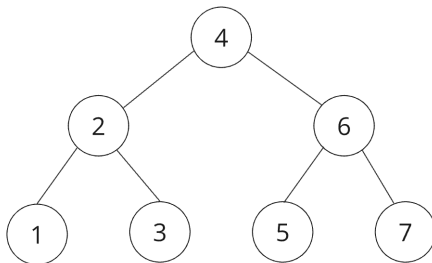
Podobnie jak dla porównań, mamy  $O(n) \cdot O(\log(n)) = O(n \log(n))$  przestawień.

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>

