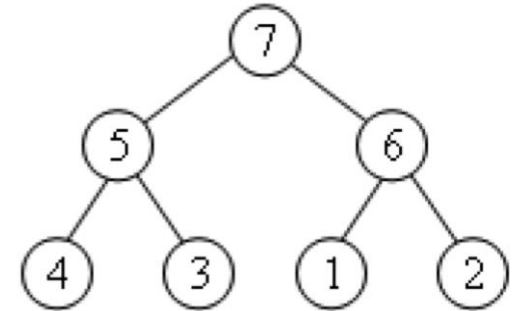
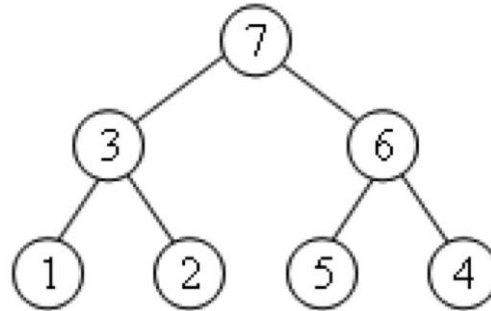
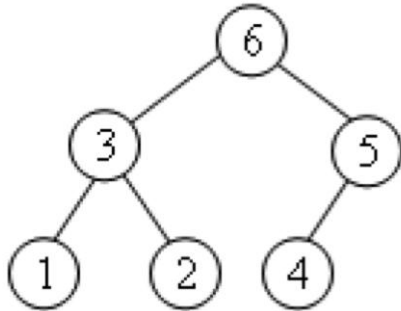


A estrutura de *heap*

- O *heap* é um caso particular de árvore binária balanceada, que possui as seguintes propriedades:
 - O valor de cada nó não é menor (maior) do que os valores de seus filhos. Neste caso, o *heap* é conhecido como ***heap máximo*** (mínimo).
 - As folhas do último nível estão nas posições mais à esquerda.
- Note que num *heap* máximo, a raiz contém o maior elemento e num *heap* mínimo, a raiz contém o menor elemento.
- Note também que a altura de um *heap* é $O(\log n)$, onde n é o número de nós da árvore.

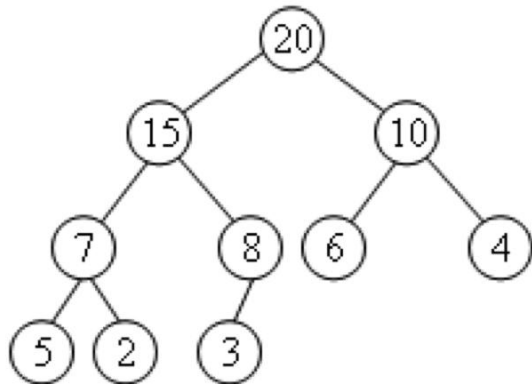
A estrutura de *heap*

Exemplos:



heaps diferentes, construídos com os mesmos elementos.

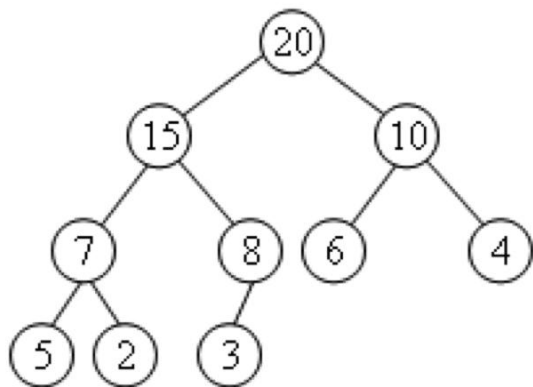
- Um heap pode ser representado por um vetor:



20	15	10	7	8	6	4	5	2	3
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

A estrutura de *heap*

- Representado por um vetor, os **índices** correspondentes ao pai, filho esquerdo e filho direito de um nó que aparece na posição i do vetor podem ser calculados facilmente como:
 - $\text{pai}(i) = \text{piso}[(i+1)/2] - 1$
 - $\text{filhoEsquerdo}(i) = 2i + 1$
 - $\text{filhoDireito}(i) = 2i + 2$

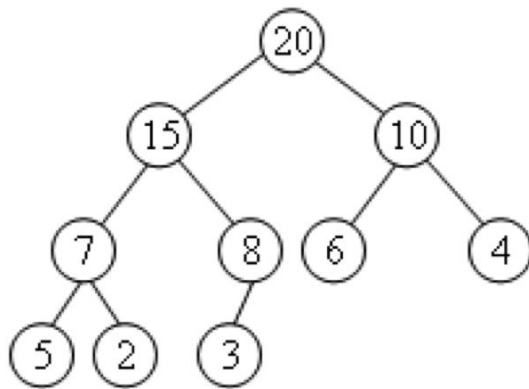


20	15	10	7	8	6	4	5	2	3
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

Considere, por exemplo, o **nó 8**, cujo índice na representação de vetor é $i = 4$.
 $\text{pai}(4) = 1$ (nó 15); $\text{filhoEsquerdo}(4) = 9$ (nó 3); $\text{filhoDireito}(4) = 10$ (não existe).

A estrutura de *heap*

- Note também que se um heap contem n nós, na representação de vetor suas folhas terão índices: $k, k+1, \dots, n-1$, onde $k = \text{piso}[n / 2]$.



20	15	10	7	8	6	4	5	2	3
0	1	2	3	4	5	6	7	8	9

No exemplo: $n = 10$, $k = 5$. Logo, os índices das folhas são: 5, 6, 7, 8, 9.

- Vamos examinar **como construir** um **heap máximo** a partir de um **vetor v** de **n elementos não ordenados**. A ideia do algoritmo é construir o *heap* de baixo para cima, ou seja, das folhas para a raiz.

A estrutura de *heap*

- Note que qualquer folha é um *heap* máximo.
- O algoritmo de construção de *heap* máximo chama para os demais nós o procedimento **HeapMax(v, n, i)**, onde **v** é o vetor de entrada, **n** é o número de elementos de **v** e **i** é o índice do próximo nó a ser incluído no *heap*. Notar que **i** deve variar de $(n/2)-1$ até 0, pois as folhas têm índices de $n/2$ até $n-1$.
- Quando **HeapMax(v, n, i)** é chamado, os nós filhoEsquerdo(i) e filhoDireito(i) são raízes de *heaps* máximos, mas $v[i]$ pode ser menor que seus filhos, violando a propriedade de *heap* máximo.
- O algoritmo faz com que $v[i]$ “desça” no *heap* até que $v[i]$ seja raiz de um *heap* máximo.

A estrutura de *heap*

Exemplo:

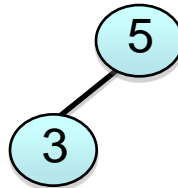
2	7	5	8	9	3
---	---	---	---	---	---

$n = 6$. Logo, as folhas deverão ficar nas posições: 3, 4, 5.

Seja $i = 2$:

$v[2] = 5$; $\text{filhoEsq}(2) = 2*2+1 = 5$; $\text{filhoDir}(2) = 2*2+2 = 6$ (vazio)

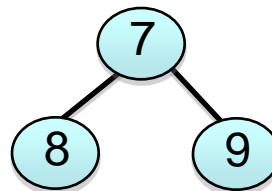
Logo, temos:



Seja $i = 1$:

$v[1] = 7$; $\text{filhoEsq}(1) = 2*1+1 = 3$; $\text{filhoDir}(1) = 2*1+2 = 4$

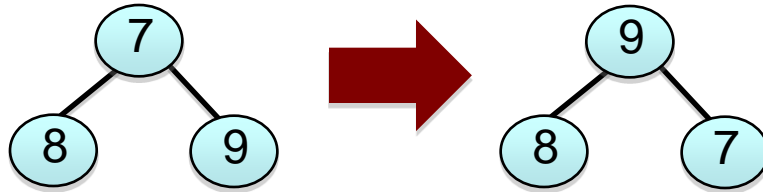
Logo, temos:



Neste caso, $v[i]$ (raiz) viola a propriedade de *heap* máximo.

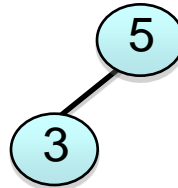
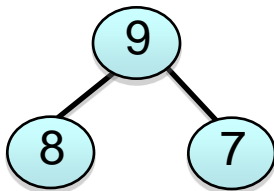
A estrutura de *heap*

Então:



Essa transformação é feita **recursivamente**.

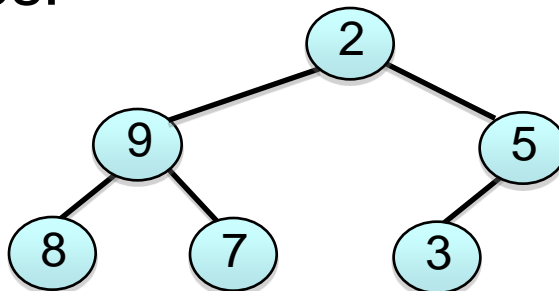
Neste ponto, existem 2 *heaps* máximos:



Seja $i = 0$:

$v[0] = 2$; $\text{filhoEsq}(0) = 2 \cdot 0 + 1 = 1$; $\text{filhoDir}(0) = 2 \cdot 0 + 2 = 2$

Logo, temos:



E o nó 2 deverá "descer" até que a condição de **heap máximo** seja satisfeita.

A estrutura de *heap*

Algoritmo:

```
void ConstruirHeapMaximo(int v[], int n)
{
    int i;

    // Construir heap
    for (i = (n/2)-1; i >= 0; i--)
        HeapMax(v,n,i);

    // Mostrar a representação de vetor do heap
    printf("\nHeap: ");
    for (i = 0; i < n; i++)
        printf("%d ",v[i]);
}
```



A estrutura de *heap*

```
void HeapMax(int v[], int n, int i)
{
    int e,d,maior,temp;

    e = filhoEsquerdo(i);
    d = filhoDireito(i);
    if ((e < n) && (v[e] > v[i]))
        maior = e;
    else
        maior = i;
    if ((d < n) && (v[d] > v[maior]))
        maior = d;
    if (maior != i)
    {
        temp = v[i];
        v[i] = v[maior];
        v[maior] = temp;
        HeapMax(v,n,maior);
    }
}
```

O algoritmo *HeapSort*

- Uma das aplicações importantes de *heaps* é na ordenação de vetores. O algoritmo *HeapSort* começa construindo um *heap* máximo para o vetor de entrada v , de n elementos.
- Como a raiz da árvore construída (ou seja, $v[0]$) é o maior elemento do vetor, este elemento pode ser colocado em sua posição correta no vetor ordenado por meio de uma operação de troca (ou seja, $v[n-1] \Leftrightarrow v[0]$).
- Com isso, podemos descartar um nó e transformar o vetor $v[0 .. n-2]$ em um novo *heap*, o que pode ser feito facilmente observando que os filhos do nó descartado são raízes de *heaps* máximos. Assim, basta chamar **HeapMax** para inserir a nova raiz ($v[0]$) no novo *heap* (de $n-1$ nós).
- Repetindo este procedimento até que o novo *heap* tenha tamanho igual a 1 teremos, ao final, o vetor ordenado.

O algoritmo *HeapSort*

```
void HeapSort(int v[], int n)
{
    int i;

    ConstruirHeapMaximo(v,n);

    for (i = n-1; i > 0; i--)
    {
        Troca(&v[0], &v[i]);
        HeapMax(v,i,0);
    }
}
```

- A complexidade de tempo do algoritmo *HeapSort* é $O(n \log n)$, pois a construção do *heap* máximo inicial é feita em $O(n)$ e cada uma das $n-1$ chamadas a **HeapMax** executa em tempo $O(\log n)$.
- Observe que o algoritmo *HeapSort* alcança este limite no pior caso, enquanto que o algoritmo *QuickSort* o alcança na média.

O algoritmo *HeapSort*

- Pode-se mostrar que qualquer algoritmo de ordenação que se baseia apenas em **comparações** entre os elementos de entrada para ordenar um vetor de n elementos deve efetuar $O(n \log n)$ comparações no pior caso.
- Portanto, o algoritmo *HeapSort* é ótimo e não existe um algoritmo de ordenação baseado em comparações que seja mais rápido, a menos de um fator constante.
- Algoritmos que usam outros recursos que não apenas a comparação podem ser mais rápidos, como o **algoritmo de ordenação por contagem**, que ordena um vetor v de n elementos em tempo $O(n)$, pressupondo que cada um dos n elementos é um inteiro no intervalo $[0, k]$ para algum k .

Ver o **Capítulo 8** do livro: CORMEN, T.H.; LEISERSON, C.E.; RIVEST, R.L.; STEIN, C. *Algoritmos: Teoria e Prática*, Rio de Janeiro: Elsevier, 2002.

Fila de prioridades eficiente

- Outra utilização importante de *heaps* é como uma **fila de prioridades eficiente**.
- Como vimos, uma fila de prioridades é uma estrutura de dados para armazenar um conjunto S de elementos, cada um dos quais está associado a um valor denominado **chave**, que estabelece a **prioridade** do elemento.
- Dependendo de como são selecionados os elementos, a fila de prioridades pode ser:
 - máxima (seleciona-se o elemento de maior chave), ou
 - mínima (seleciona-se o elemento de menor chave).

Fila de prioridades eficiente

- Para uma **fila de prioridades máxima**, podemos considerar as seguintes operações:
 - **Maximo**(S) - retorna o elemento de S com a maior chave;
 - **ExtrairMaximo**(S) - exclui e retorna o elemento de S com a maior chave;
 - **AumentarChave**(S, k, x) - altera o valor da chave do k-ésimo elemento de S (que é menor do que x) para o valor x;
 - **Inserir**(S, x) - insere o elemento x no conjunto S.
- Se a fila de prioridades for implementada como um *heap* máximo, essas operações podem ser feitas de forma **eficiente**.

Fila de prioridades eficiente

- Considerando S como um vetor v de n elementos inteiros:

```
int Maximo(int v[], int n)
{
    return v[0];
}
```

```
int ExtrairMaximo(int v[], int n)
{
    int max;

    if (n < 1)
        Erro("O heap está vazio");
    max = v[0];
    v[0] = v[n-1];
    HeapMax(v, n-1, 0);
    return max;
}
```

Fila de prioridades eficiente

```
void AumentarChave(int v[], int n, int k, int x)
{
    int max;

    if (x < v[k])
        Erro("A nova chave é menor do que a atual");
    v[k] = x;
    while ((k > 0) && (v[pai(k)] < v[k]))
    {
        Troca(&v[k], &v[pai(k)]);
        k = pai(k);
    }
}
```

```
void Inserir(int v[], int n, int x)
{
    v[n] = -INFINITO;
    AumentarChave(v, n+1, n, x);
}
```


Fila de prioridades eficiente

Análise dos algoritmos:

- **Maximo**: será feita em $O(1)$.
- **ExtrairMaximo**: será feita em $O(\log n)$, pois executa **HeapMax** apenas uma vez.
- **AumentarChave**: o aumento de $v[k]$ pode afetar a condição de *heap* máximo. Assim, é preciso percorrer o caminho deste nó até a raiz para encontrar o lugar apropriado deste novo valor (como na ordenação por inserção). Portanto, esta operação será feita em $O(\log n)$, pois o maior caminho de um nó até a raiz tem comprimento $O(\log n)$.
- **Inserir**: será feita em $O(\log n)$, pois executa a operação **AumentarChave** exatamente uma vez.
- Portanto: todas as operações podem ser executadas em tempo, no máximo, $O(\log n)$.