

# Algoritmi e Strutture Dati

## Capitolo 4 Ordinamento

# Ordinamento

Dato un insieme  $S$  di  $n$  oggetti presi da un dominio totalmente ordinato, ordinare  $S$

- Esempi: ordinare una lista di nomi alfabeticamente, o un insieme di numeri, o un insieme di compiti d'esame in base al cognome dello studente
- Subroutine in molti problemi
- E' possibile effettuare ricerche in array ordinati in tempo  $O(\log n)$

# Il problema dell'ordinamento

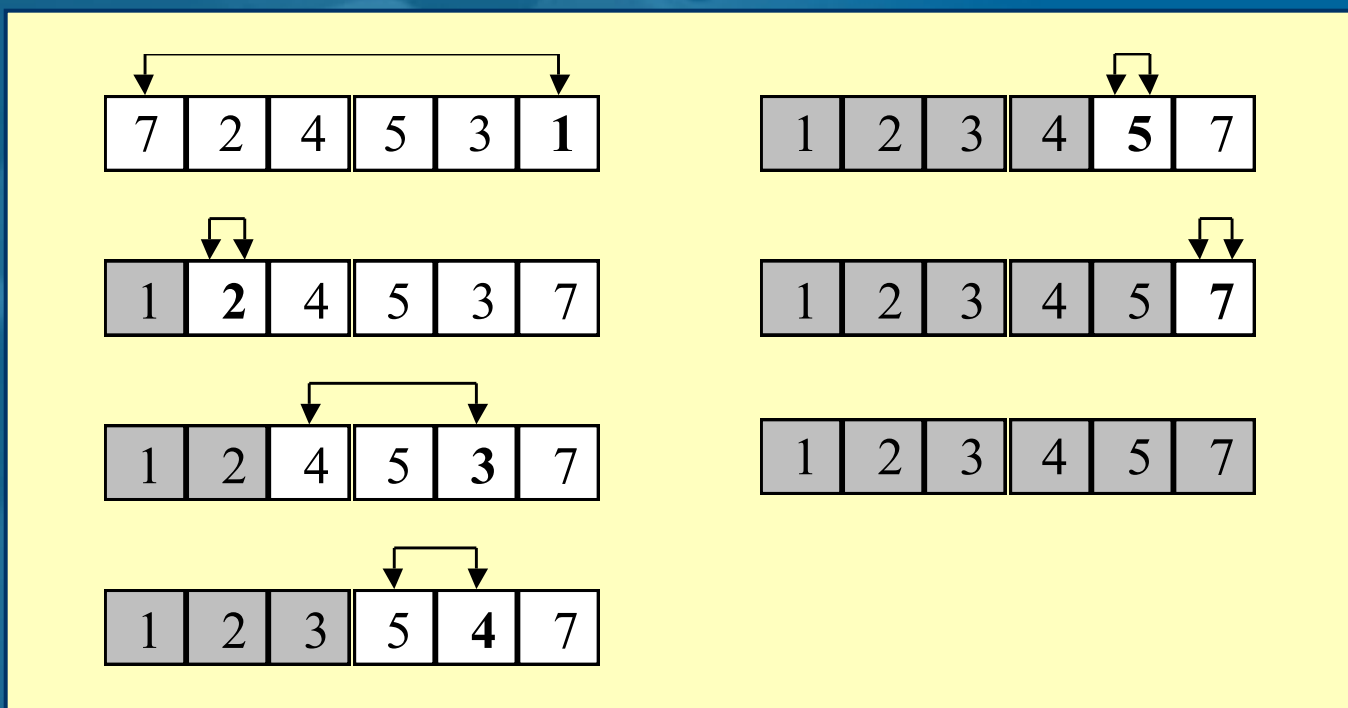
- **Input:** una sequenza di  $n$  numeri  $\langle a_1, a_2, \dots, a_n \rangle$
- **Output:** una permutazione (riarrangiamento)  $\langle a_1', a_2', \dots, a_n' \rangle$  della sequenza di input tale che  $a_1' \leq a_2' \leq \dots \leq a_n'$

# Ordinare in tempo quadratico

Un algoritmo semplice,  
intuitivo, facile da  
programmare.  
E inefficiente.

# SelectionSort

**Approccio incrementale:** estende l'ordinamento da  $k$  a  $k+1$  elementi, scegliendo il minimo degli  $n-k$  elementi non ancora ordinati e mettendolo in posizione  $k+1$



## SelectionSort (A)

1. **for**  $k=0$  **to**  $n-2$  **do**
2.      $m = k+1$
3.     **for**  $j=k+2$  **to**  $n$  **do**
4.         **if**  $(A[j] < A[m])$  **then**  $m=j$
5.     scambia  $A[m]$  con  $A[k+1]$

- al generico passo  $k$ ,  $A[1], \dots, A[k]$  sono già ordinati
- linee 2-4: ricerca del minimo fra gli elementi  $A[k+1], \dots, A[n]$
- $m$  è l'indice dell'array in cui si trova il minimo
- il minimo è messo in posizione  $k+1$

# Corretto?

- E' facile convincersi che l'algoritmo mantiene le seguenti *invarianti*: dopo il generico passo  $k$  ( $k=0, \dots, n-2$ ) abbiamo che:
  - (i) i primi  $k+1$  elementi sono ordinati e
  - (ii) sono i  $k+1$  elementi più piccoli dell'array

**Suggerimento:** ragionare per invarianti è uno strumento utile per dimostrare la correttezza di un algoritmo, perché permette di isolare proprietà dell'algoritmo, spiegarne il funzionamento, capire a fondo l'idea su cui si basa.

# Complessità temporale (analisi)

$T(n)$  = #operazioni elementari sul **modello RAM** a costi uniformi eseguite dall'algoritmo nel **caso peggiore** su istanze di **dimensione  $n$** .



# Complessità: un upper bound

SelectionSort (A)

1. **for** k=0 **to** n-2 **do**
2.     m = k+1
3.     **for** j=k+2 **to** n **do**
4.         **if** (A[j] < A[m]) **then** m=j
5.     scambia A[m] con A[k+1]

eseguite  
al più  $n$   
volte per  
ogni ciclo  
esterno

ciclo esterno  
eseguito al più  
 $n$  volte

ogni linea di codice costa tempo  $O(1)$

$$T(n) \leq 5 n^2 O(1) = \Theta(n^2) \quad \longrightarrow \quad T(n) = O(n^2)$$

L'analisi è stretta? Cioè,  $T(n)$  è  $\Theta(n^2)$  ?

# Complessità: un lower bound

SelectionSort (A)

1. **for** k=0 **to** n-2 **do**
2.     m = k+1
3.     **for** j=k+2 **to** n **do**
4.         **if** (A[j] < A[m]) **then** m=j
5.     scambia A[m] con A[k+1]

**Idea:** conto solo i confronti fra elementi

} n-k-1  
confronti

$$T(n) \geq \sum_{k=0}^{n-2} (n-k-1) = \sum_{k=1}^{n-1} k = n(n-1)/2 = \Theta(n^2)$$



$$T(n) = \Omega(n^2)$$



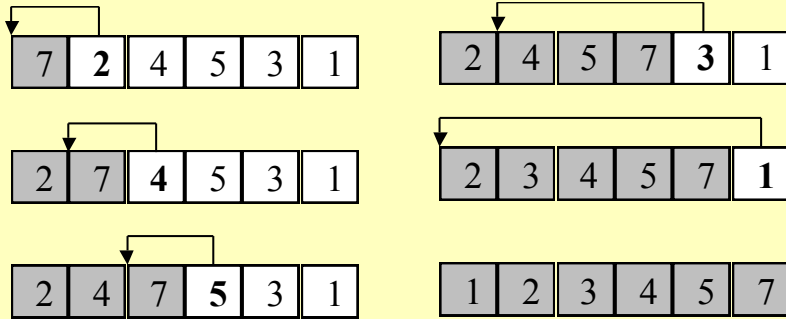
$$T(n) = \Theta(n^2)$$

# altri algoritmi di ordinamento con tempo $O(n^2)$



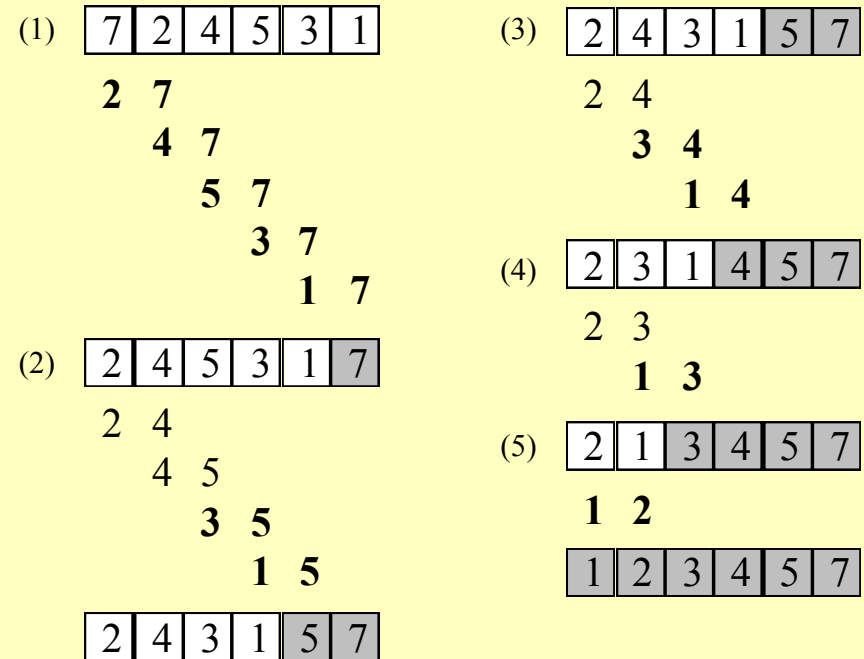
# Insertion Sort

**Approccio incrementale:** estende l'ordinamento da  $k$  a  $k+1$  elementi, posizionando l'elemento  $(k+1)$ -esimo nella posizione corretta rispetto ai primi  $k$  elementi



# Bubble Sort

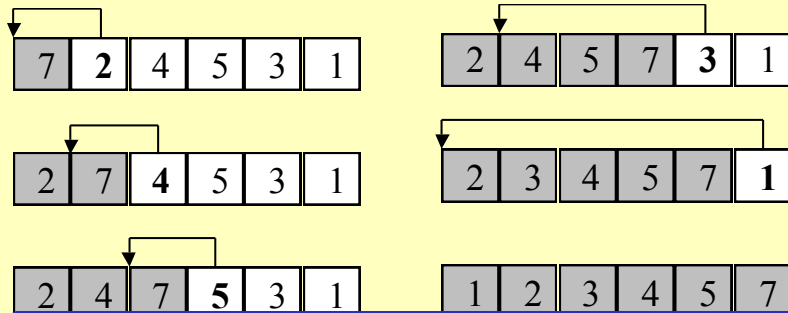
**Approccio incrementale:** esegue  $n-1$  scansioni. Ad ogni scansione guarda coppie di elementi adiacenti e li scambia se non sono nell'ordine corretto.





# Insertion Sort

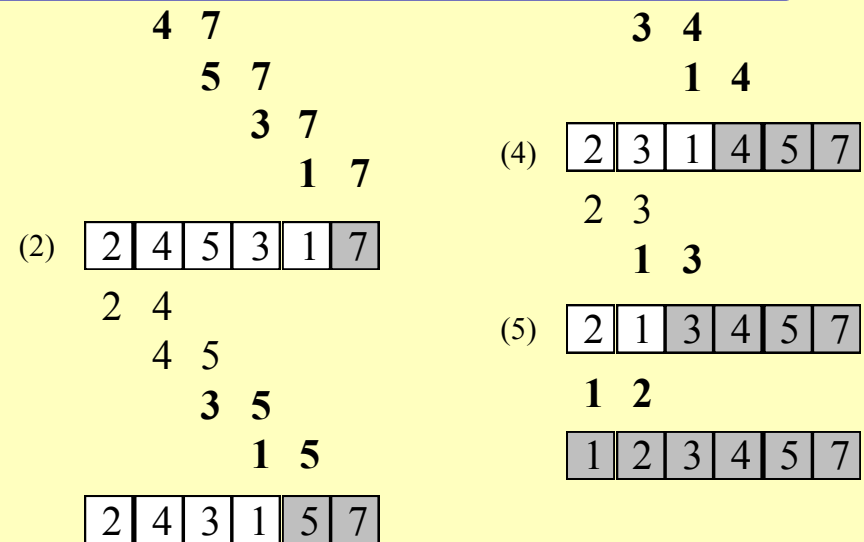
**Approccio incrementale:** estende l'ordinamento da  $k$  a  $k+1$  elementi, posizionando l'elemento  $(k+1)$ -



## Esercizio

Scrivere lo pseudocodice dei due algoritmi e fare l'analisi della complessità temporale nel caso peggiore.

**Approccio incrementale:** esegue  $n-1$  scansioni. Ad ogni scansione guarda coppie di elementi adiacenti e li scambia se non sono nell'ordine corretto.



# Ordinare in tempo meno che quadratico

Un algoritmo semplice, un po' meno intuitivo, facile da programmare.

E temporalmente efficiente.

Tecnica: Divide et Impera

# MergeSort

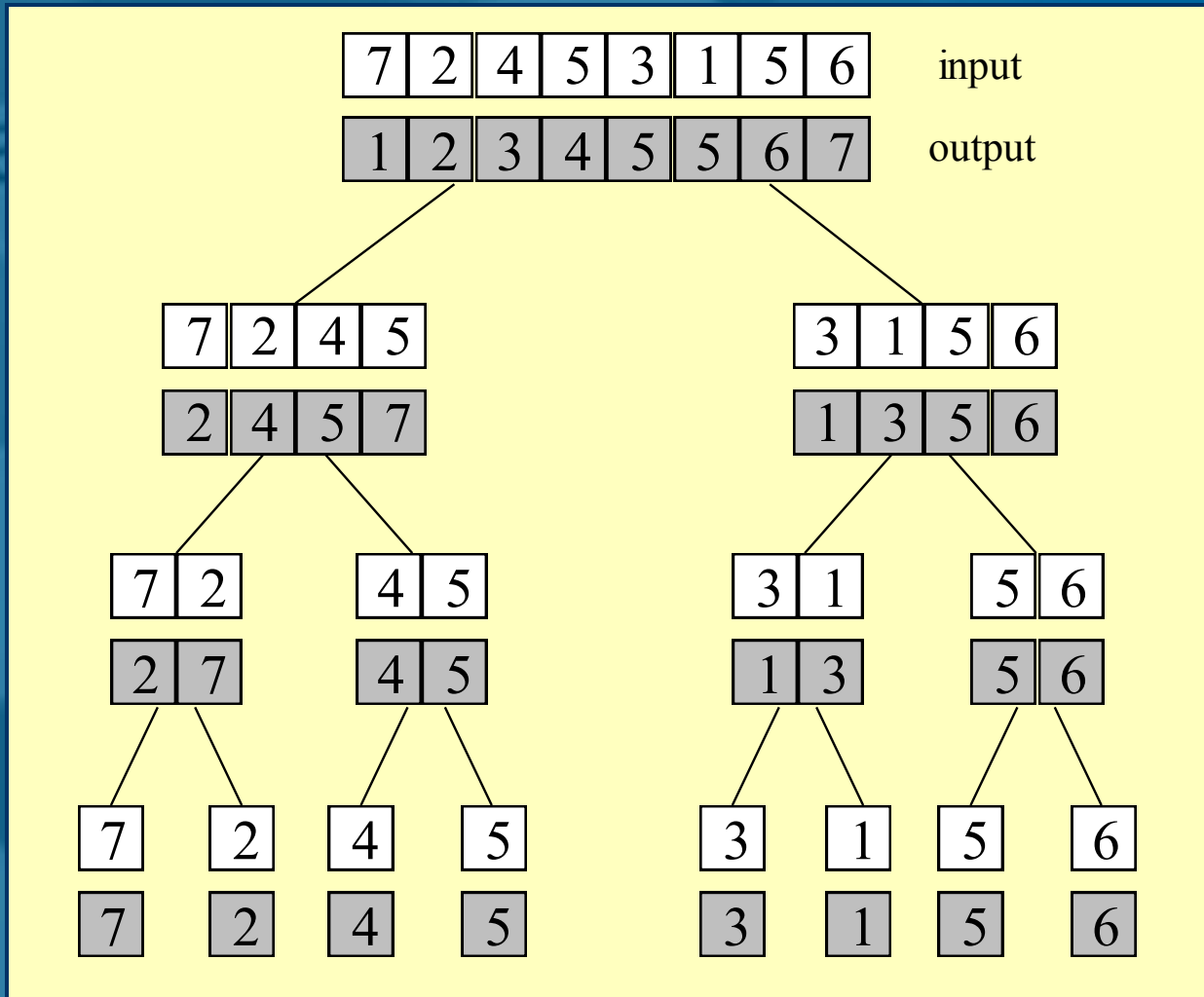
- Usa la tecnica del **divide et impera**:
  - 1 **Divide**: dividi l'array a metà
  - 2 Risolvi i due sottoproblemi ricorsivamente
  - 3 **Impera**: fonda le due sottosequenze ordinate

MergeSort (A, i, f)

1. **if** (i < f) **then**
2.      $m = \lfloor (i+f)/2 \rfloor$
3.     MergeSort(A,i,m)
4.     MergeSort(A,m+1,f)
5.     Merge(A,i,m,f)



# Esempio di esecuzione



Albero delle chiamate ricorsive

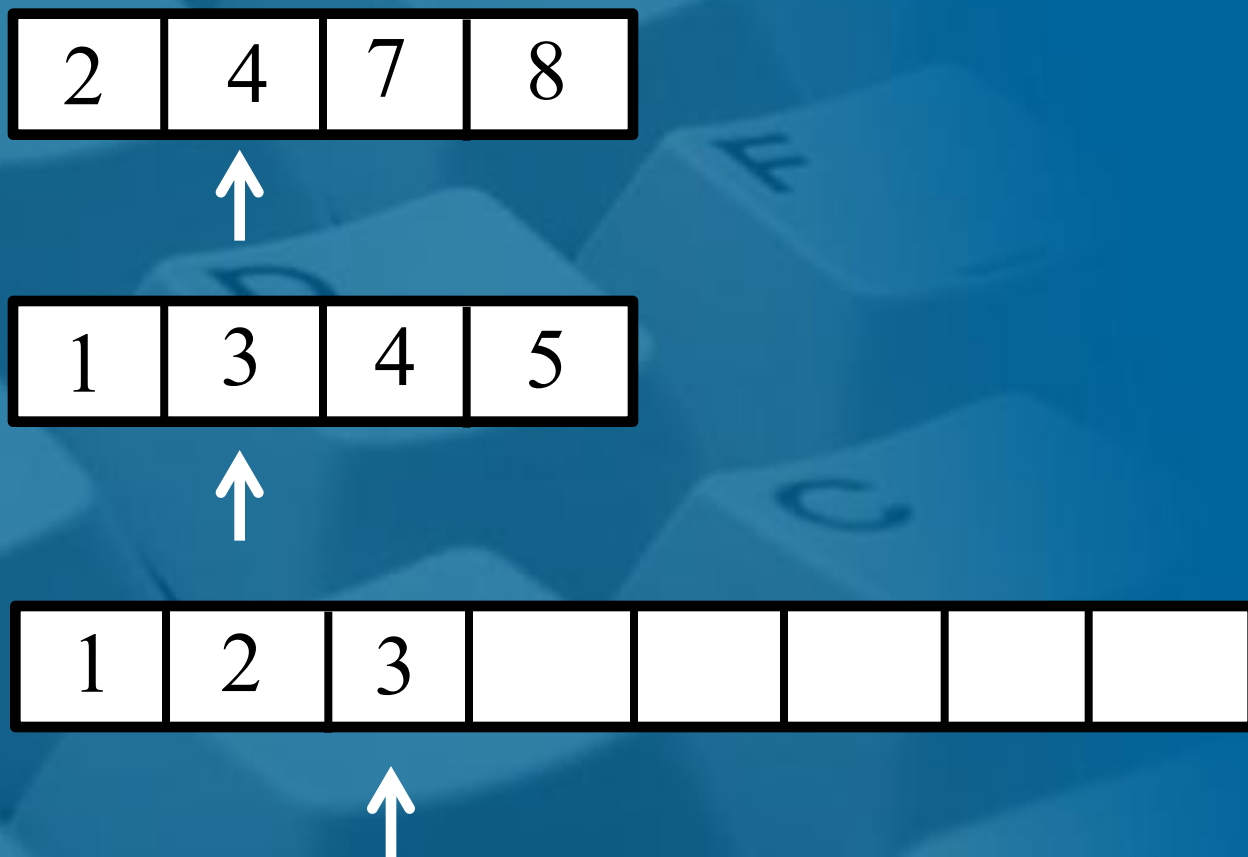
# Procedura Merge

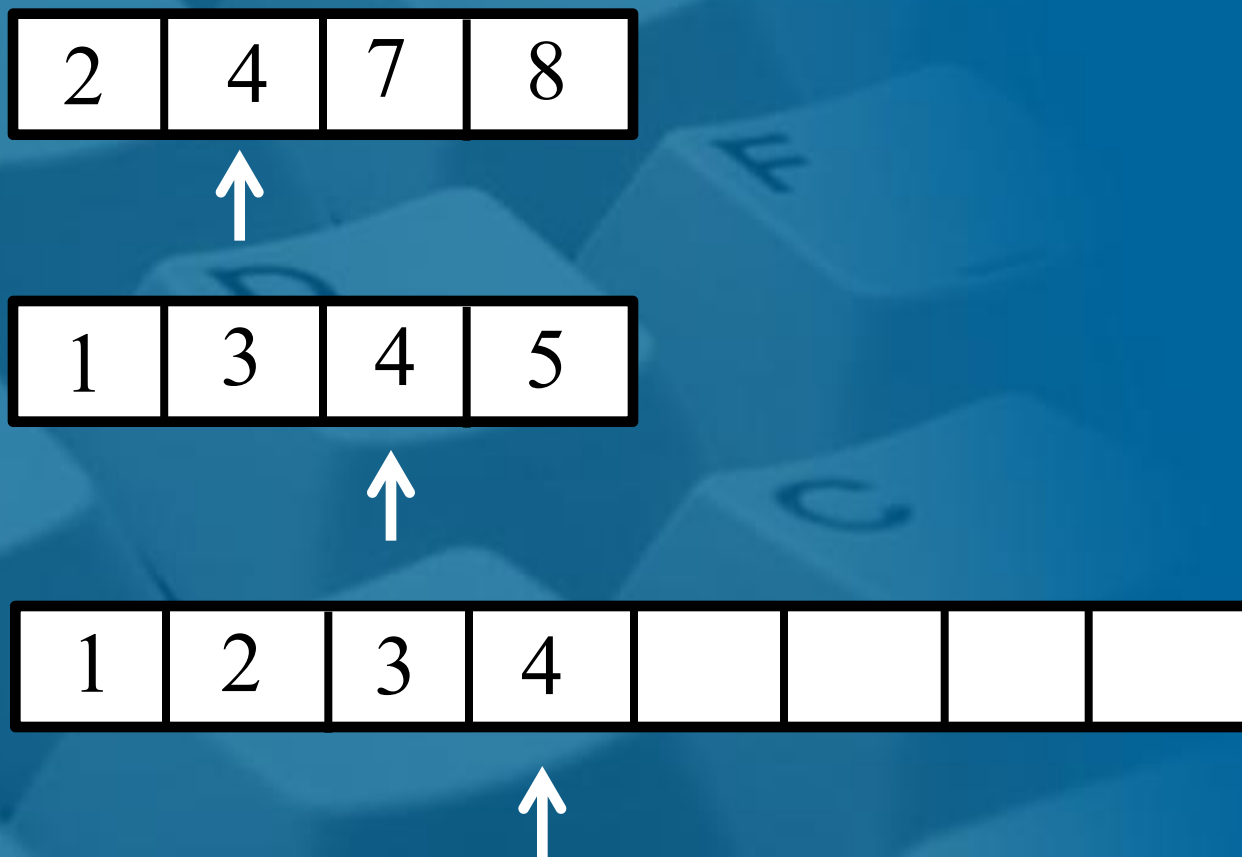
- Due array ordinati  $A$  e  $B$  possono essere fusi rapidamente:
  - **estrai ripetutamente il minimo di  $A$  e  $B$**  e copialo nell'array di output, finché  $A$  oppure  $B$  non diventa vuoto
  - copia gli elementi dell'array non vuoto alla fine dell'array di output

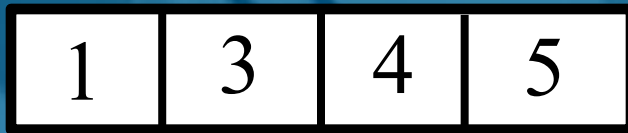
**Notazione:** dato un array  $A$  e due indici  $x \leq y$ , denotiamo con  $A[x;y]$  la porzione di  $A$  costituita da  $A[x], A[x+1], \dots, A[y]$





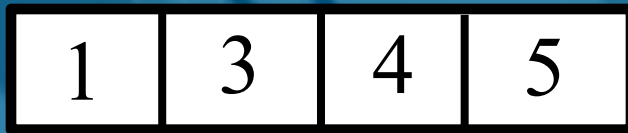
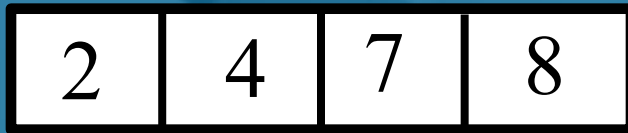


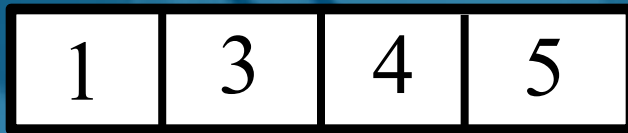












2	4	7	8
---	---	---	---



1	3	4	5
---	---	---	---



1	2	3	4	4	5	7	8
---	---	---	---	---	---	---	---



Merge ( $A, i_1, f_1, f_2$ )

1. Sia  $X$  un array ausiliario di lunghezza  $f_2 - i_1 + 1$
2.  $i = 1; k_1 = i_1$
3.  $k_2 = f_1 + 1$
4. **while** ( $k_1 \leq f_1$  e  $k_2 \leq f_2$ ) **do**
5.     **if** ( $A[k_1] \leq A[k_2]$ )
6.     **then**  $X[i] = A[k_1]$
7.         incrementa  $i$  e  $k_1$
8.     **else**  $X[i] = A[k_2]$
9.         incrementa  $i$  e  $k_2$
10. **if** ( $k_1 \leq f_1$ ) **then** copia  $A[k_1; f_1]$  alla fine di  $X$
11. **else** copia  $A[k_2; f_2]$  alla fine di  $X$
12. copia  $X$  in  $A[i_1; f_2]$

fonde  $A[i_1; f_1]$  e  $A[f_1 + 1; f_2]$   
output in  $A[i_1; f_2]$

**Osservazione:** sto  
usando un array  
ausiliario

## Lemma

La procedure **Merge** fonde due sequenze ordinate di lunghezza  $n_1$  e  $n_2$  in tempo  $\Theta(n_1 + n_2)$ .

### dim

Ogni confronto “consuma” un elemento di una delle due sequenze. Ogni posizione di  $X$  è riempita in tempo costante. Il numero totale di elementi è  $n_1 + n_2$ . ■

MergeSort (A, i, f)

1. **if** (i < f) **then**
2.      $m = \lfloor (i+f)/2 \rfloor$
3.     MergeSort(A,i,m)
4.     MergeSort(A,m+1,f)
5.     Merge(A,i,m,f)

# Tempo di esecuzione

- La complessità temporale del MergeSort è descritto dalla seguente relazione di ricorrenza:

$$T(n) = 2 T(n/2) + O(n)$$

- Usando il Teorema Master si ottiene

$$T(n) = O(n \log n)$$

$$a=b=2, f(n)=O(n) \rightarrow \text{caso 2}$$

# Quanta memoria (ausiliaria) usiamo?

- La complessità spaziale del **MergeSort** è  $\Theta(n)$ 
  - la procedura Merge usa memoria ausiliaria pari alla dimensione di porzione da fondere;
  - non sono mai attive due procedure di Merge contemporaneamente;
  - ogni chiamata di MergeSort usa memoria costante (esclusa quella usata dalla procedura Merge);
  - numero di chiamate di MergeSort attive contemporaneamente sono  $O(\log n)$ ;
- Il **MergeSort** non ordina *in loco*
  - occupazione di memoria ausiliaria (oltre input) pari a  $\Theta(n)$



# Ancora un algoritmo di ordinamento che usa la tecnica del *divide et impera*: il **Quick Sort**

Efficiente?

Caso peggiore, caso medio e  
versione randomizzata

# QuickSort

- Usa la tecnica del **divide et impera**:
  - 1 **Divide**: scegli un elemento  $x$  della sequenza (perno) e partiziona la sequenza in elementi  $\leq x$  ed elementi  $>x$
  - 2 Risolvi i due sottoproblemi ricorsivamente
  - 3 **Impera**: restituisci la concatenazione delle due sottosequenze ordinate

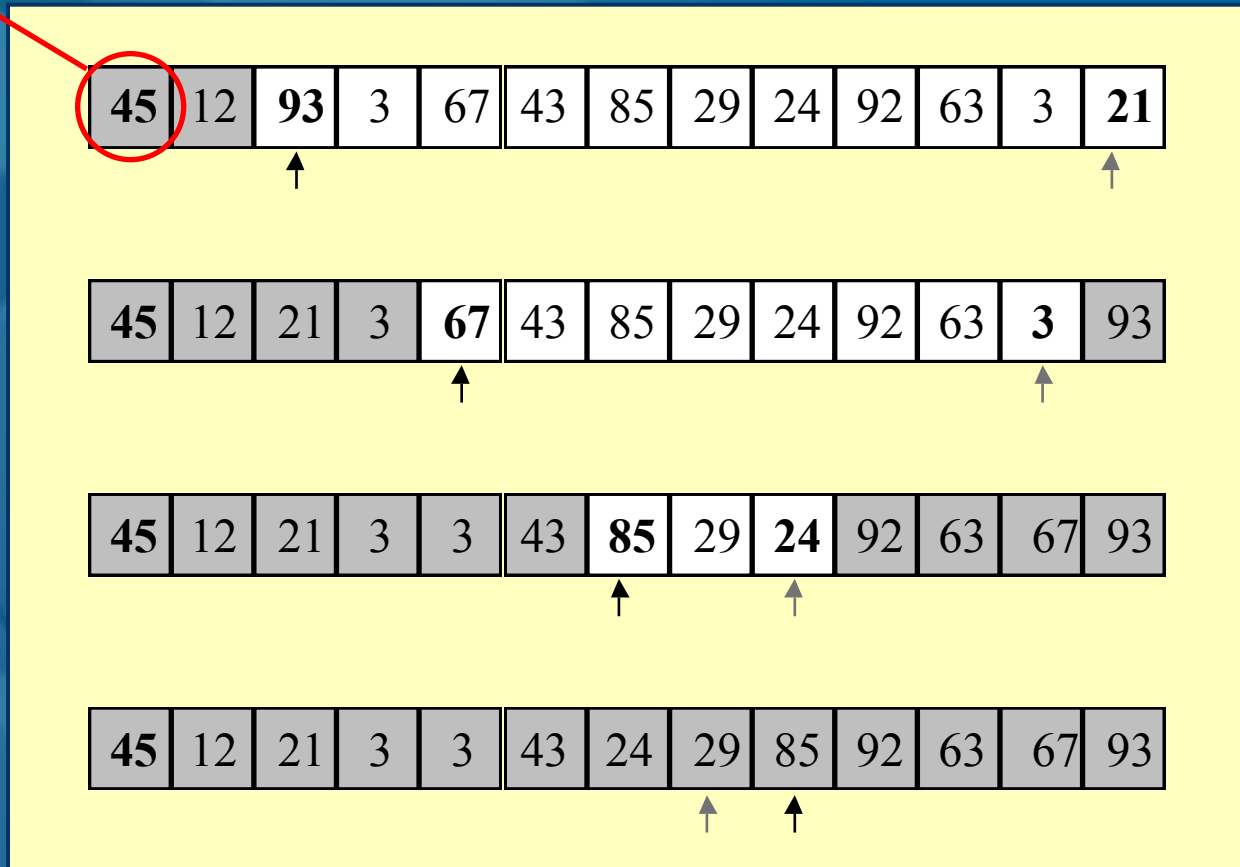
Rispetto al MergeSort, divide complesso ed impera semplice

# Partizione (in loco)

- Scegli il perno
- Scorri l'array “in parallelo” da sinistra verso destra e da destra verso sinistra
  - da sinistra verso destra, ci si ferma su un elemento maggiore del perno
  - da destra verso sinistra, ci si ferma su un elemento minore del perno
- Scambia gli elementi e riprendi la scansione

# Partizione in loco: un esempio

perno



Partition (A, i, f)

1.  $x = A[i]$
2.  $inf = i$
3.  $sup = f + 1$
4. **while** (true) **do**
5.     **do** ( $inf = inf + 1$ ) **while** ( $inf \leq f$  e  $A[inf] \leq x$ )
6.     **do** ( $sup = sup - 1$ ) **while** ( $A[sup] > x$ )
7.     **if** ( $inf < sup$ ) **then** scambia  $A[inf]$  e  $A[sup]$
8.     **else break**
9.     scambia  $A[i]$  e  $A[sup]$
10.    **return** sup

partiziona  $A[i;f]$   
rispetto a  $A[i]$

Tempo di  
esecuzione:

$O(n)$

mette il perno “al centro”

restituisce l'indice del “centro”

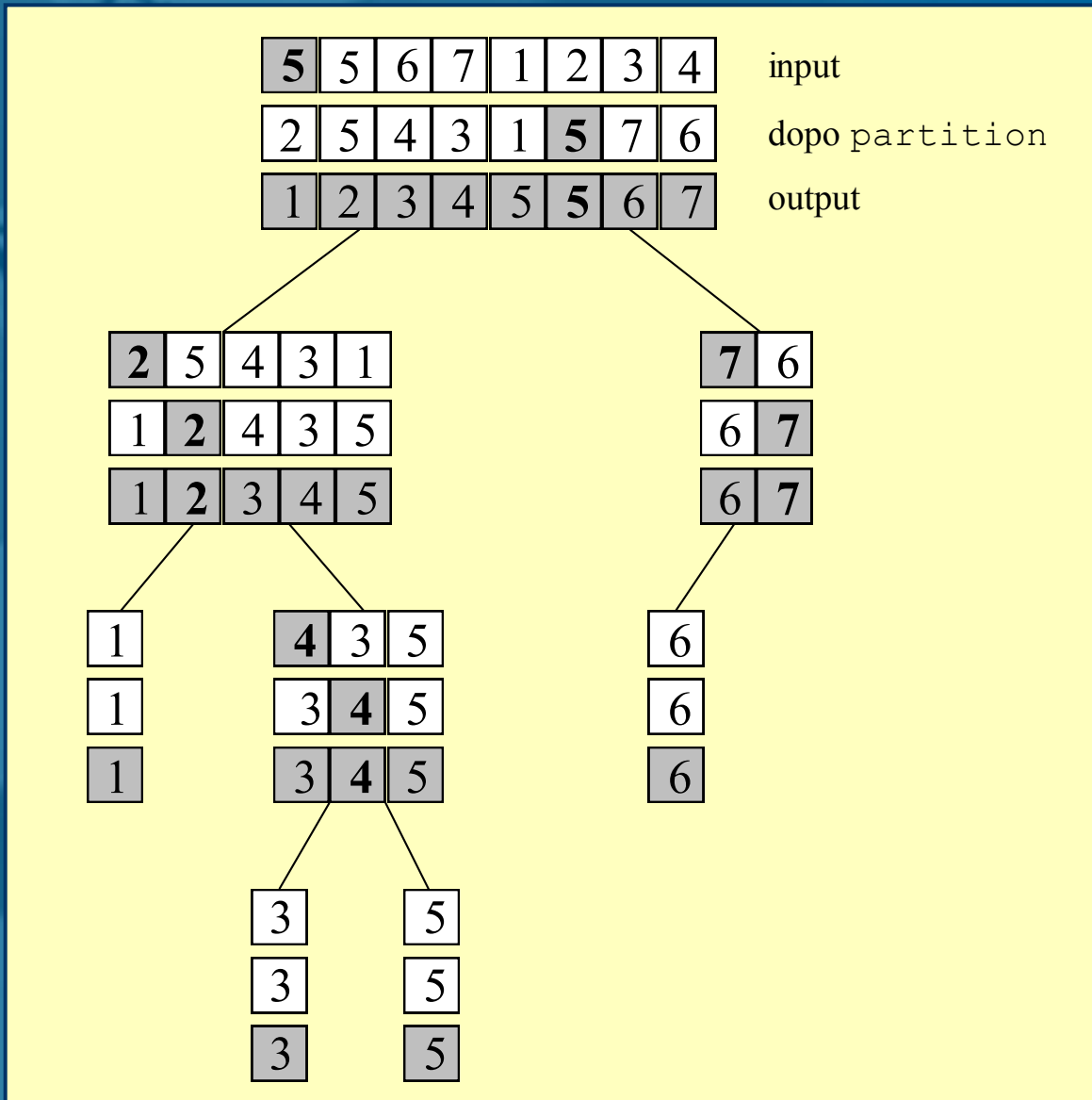
**Proprietà (invariante):**

In ogni istante, gli elementi  $A[i], \dots, A[inf-1]$  sono  $\leq$  del perno,  
mentre gli elementi  $A[sup+1], \dots, A[f]$  sono  $>$  del perno

QuickSort (A, i, f)

1. **if** ( $i < f$ ) **then**
2.      $m = \text{Partition}(A, i, f)$
3.     QuickSort(A, i, m-1)
4.     QuickSort(A, m + 1, f)

# Esempio di esecuzione



L'albero delle chiamate ricorsive può essere sbilanciato

# Analisi nel caso peggiore

- Nel caso peggiore, il perno scelto ad ogni passo è il minimo o il massimo degli elementi nell'array
- La complessità nel caso peggiore è pertanto:

$$\begin{aligned}T(n) &= T(n-1) + T(0) + O(n) \\ &= T(n-1) + O(1) + O(n) \\ &= T(n-1) + O(n)\end{aligned}$$

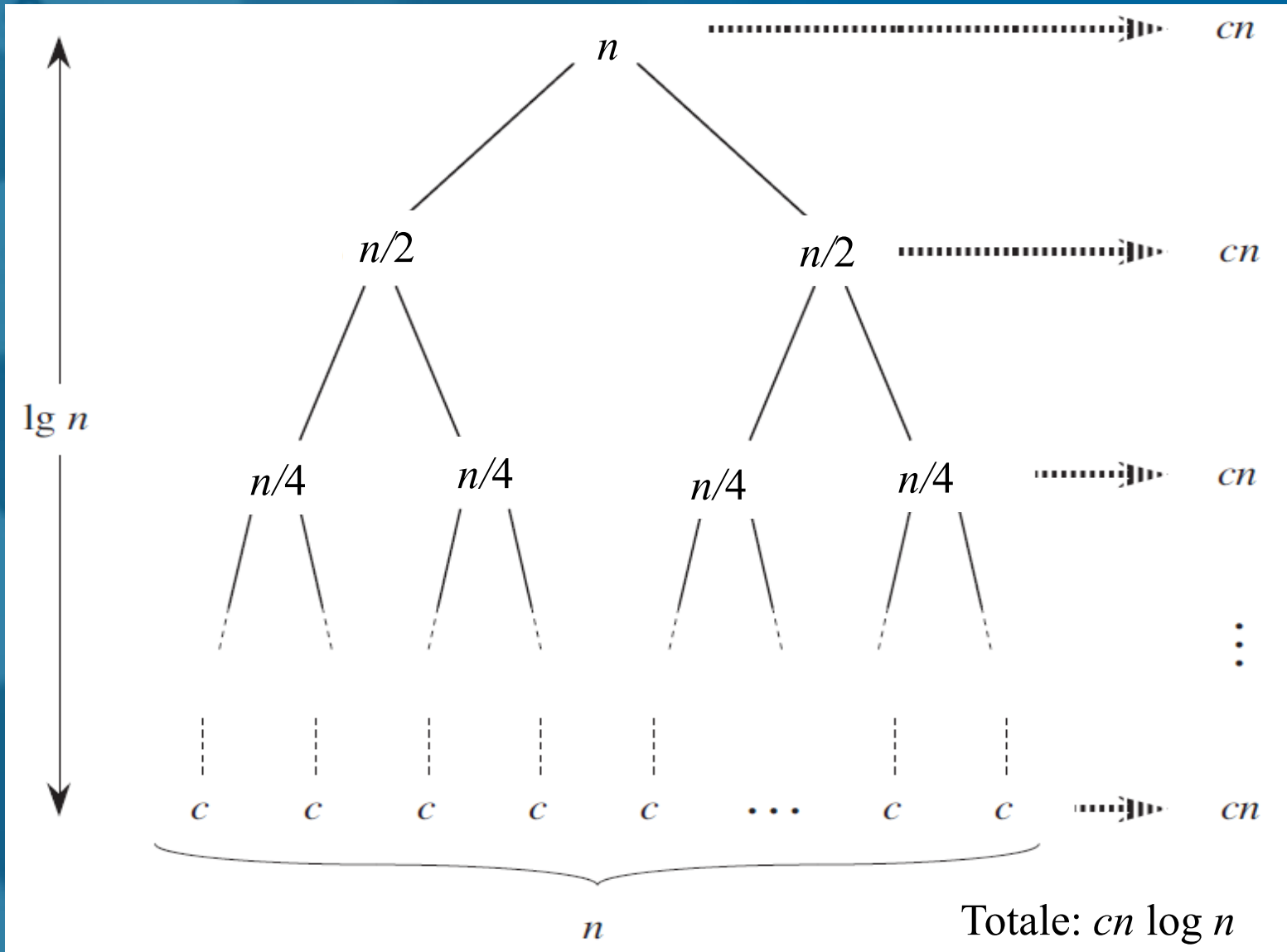
- Svolgendo per iterazione si ottiene

$$T(n) = O(n^2)$$

complessità nel caso migliore?



# Caso migliore: $O(n \log n)$ , partizionamento sempre bilanciato

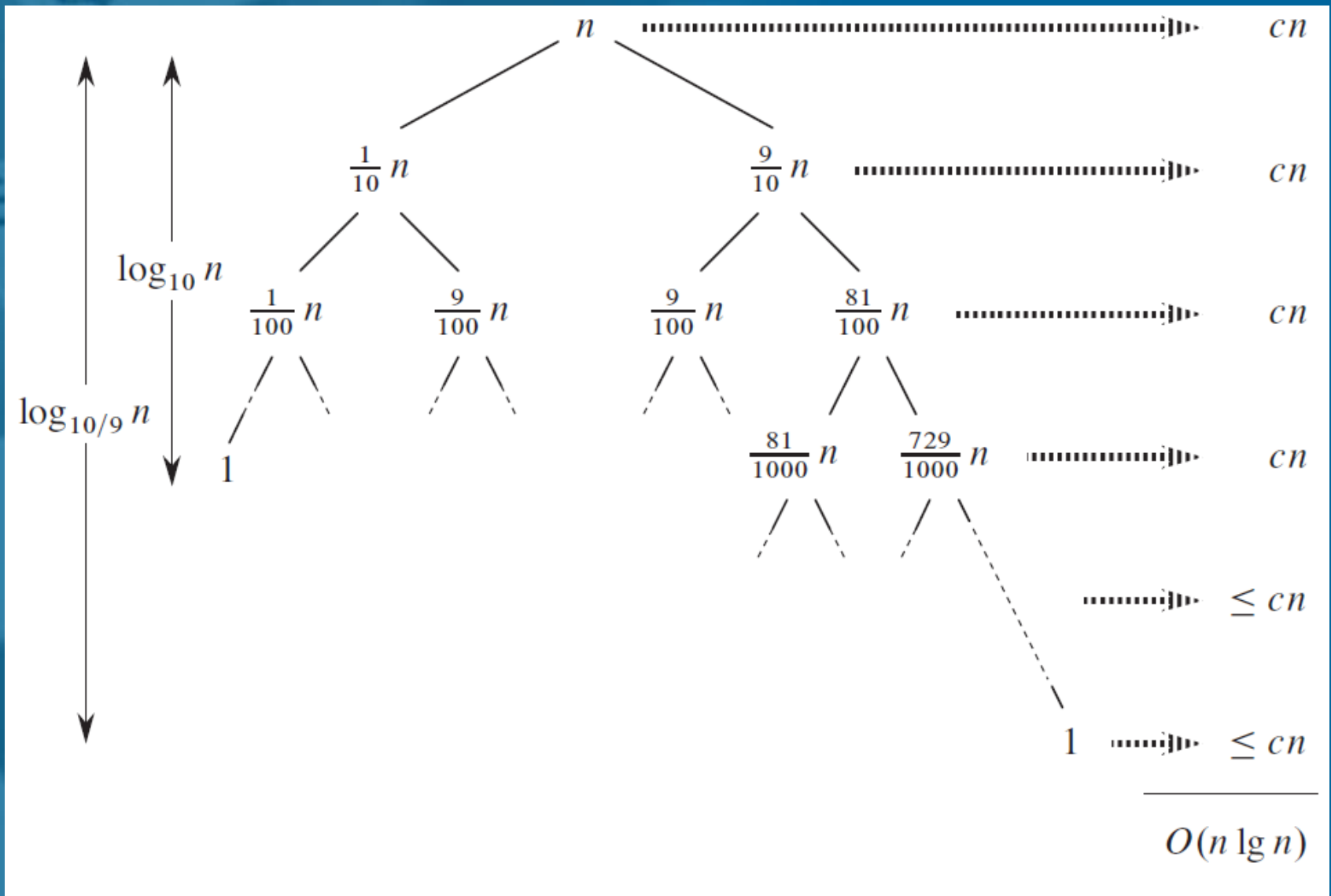


## ...intuizioni sul caso medio...

(penso al caso di istanze equiprobabili)

- **problema:** la partizione può essere sbilanciata
- la probabilità che ad ogni passo si presenti la partizione peggiore è molto bassa
- per partizioni che non sono “troppo sbilanciate” l’algoritmo è veloce
- **domanda:** quale è la complessità dell’algoritmo supponendo che l’algoritmo di partizionamento produca sempre una partizione proporzionale  $9-a-1$ ?
- E se la partizione fosse sempre proporzionale a  $99-a-1$ ?
- **Nota:** sembrano partizioni piuttosto sbilanciate...

# ...la complessità è ancora $O(n \log n)$



...e se le istanze non sono equiprobabili?

**Versione randomizzata:** scegli il perno  $x$  a caso fra gli elementi da ordinare

## Teorema

L'algoritmo **quickSort** randomizzato ordina in loco un array di lunghezza  $n$  in tempo  $O(n^2)$  nel caso peggiore e  $O(n \log n)$  tempo atteso

...e se le istanze non sono equiprobabili?

**Versione randomizzata:** scegli il perno  $x$  a caso fra gli elementi da ordinare

## Teorema

L'algoritmo **quickSort** randomizzato ordina in loco un array di lunghezza  $n$  in tempo  $O(n^2)$  nel caso peggiore e  $O(n \log n)$  con alta probabilità, ovvero con probabilità almeno  $1-1/n$ .

# quickSort randomizzato

(randomizzazione  $\neq$  caso medio)

- Complessità temporale non dipende dall'ordine dell'input
- nessuna assunzione sulla distribuzione di probabilità delle istanze
- nessun input specifico per il quale si verifica il caso peggiore
- il caso peggiore determinato solo dal generatore di numeri casuali

**Analisi e progettazione di algoritmi randomizzati:**  
ampia e importante area di studio e ricerca