

## ALG 08

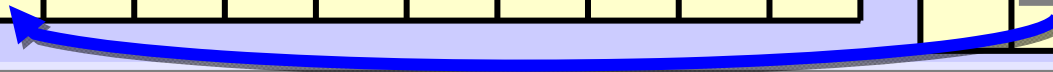
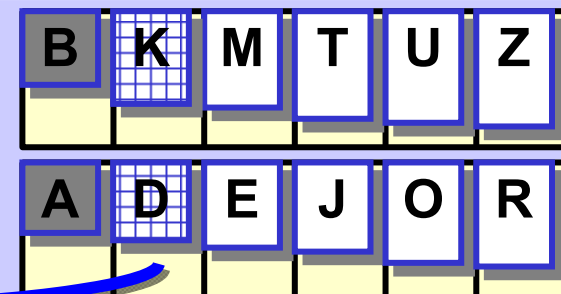
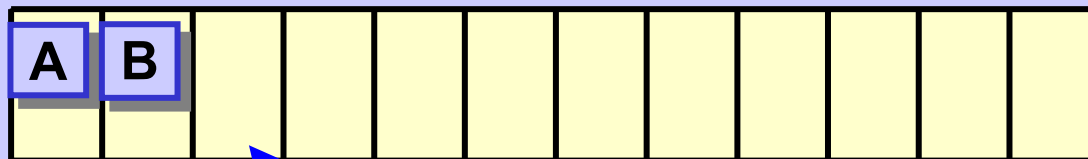
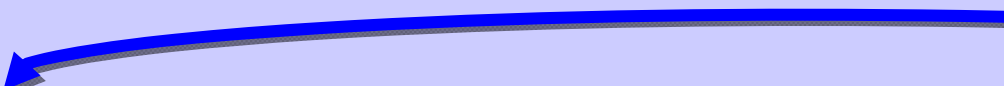
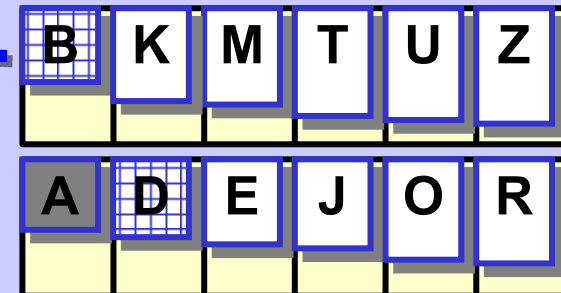
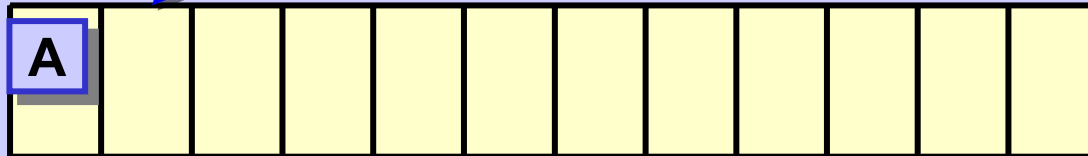
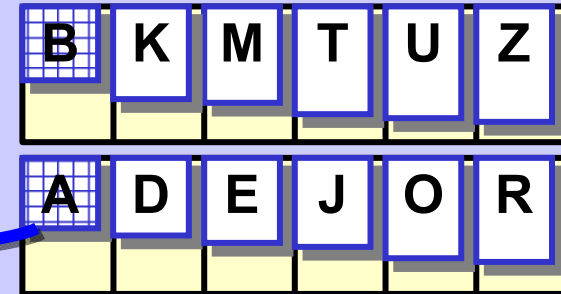
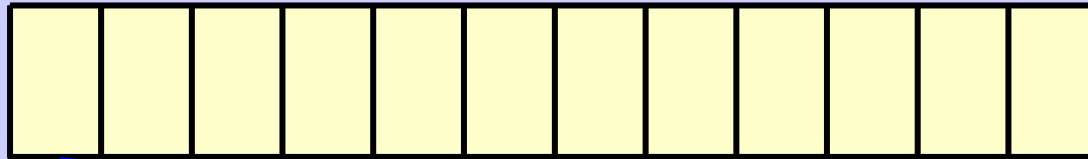
**Merge sort** (řazení sléváním )

**Heap Sort** (řazení haldou)

**Prioritní fronta** (implementovaná binární haldou)

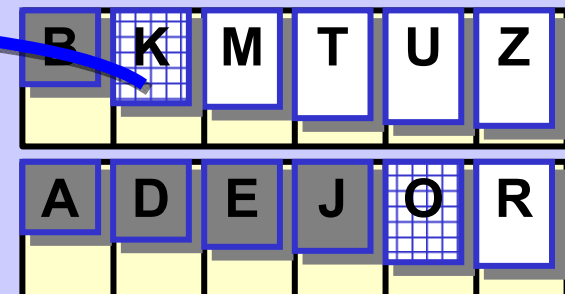
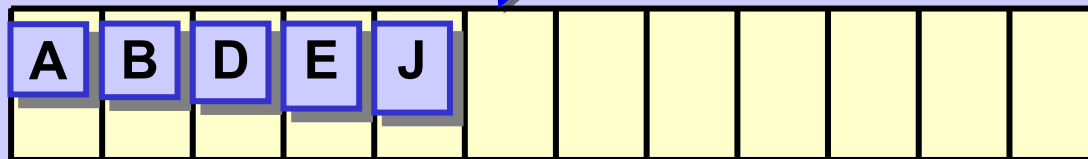
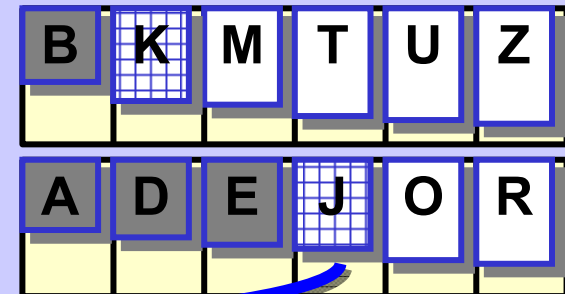
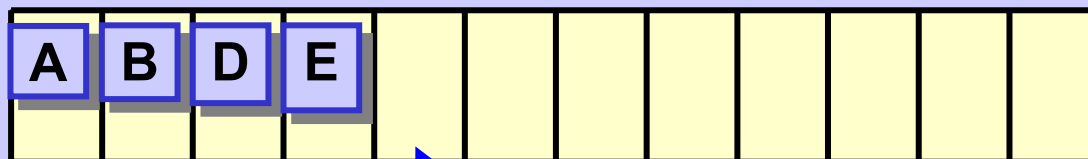
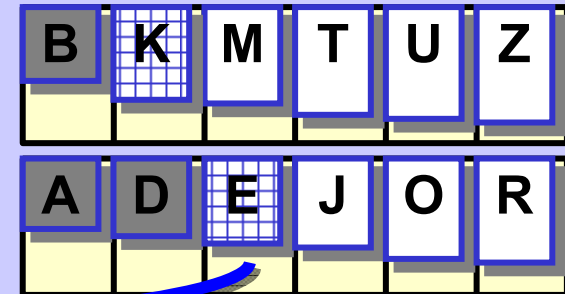
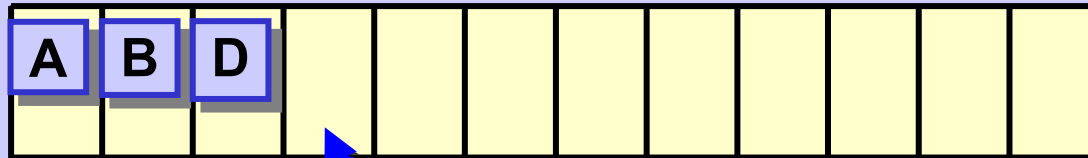
## Merge sort

Sluč (slij?) dvě seřazená pole

Porovnávání prvky 

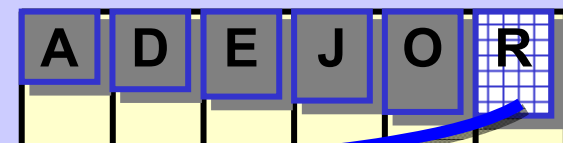
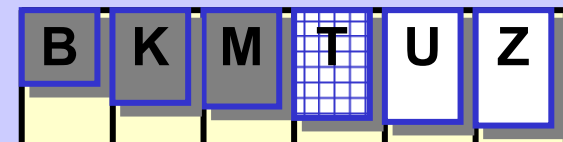
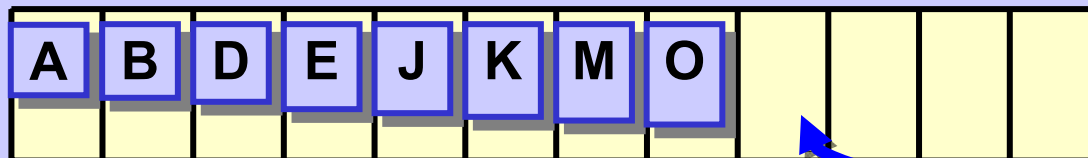
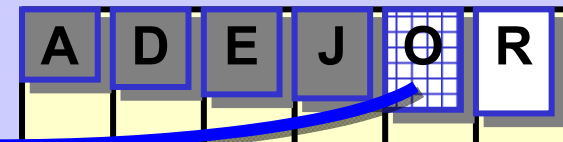
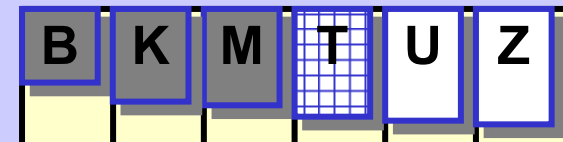
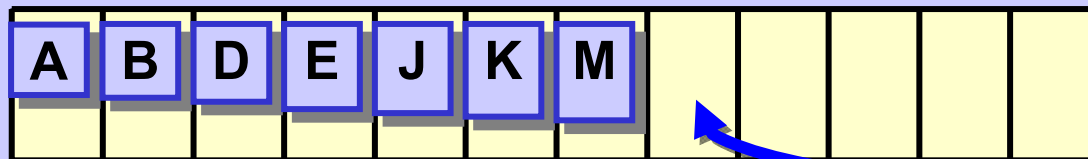
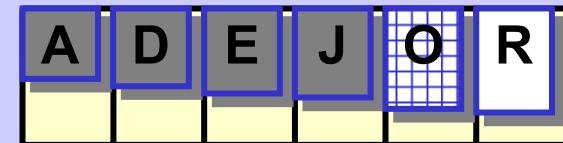
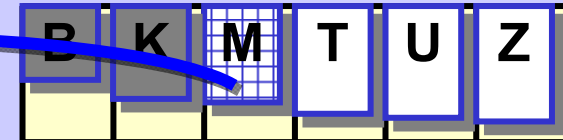
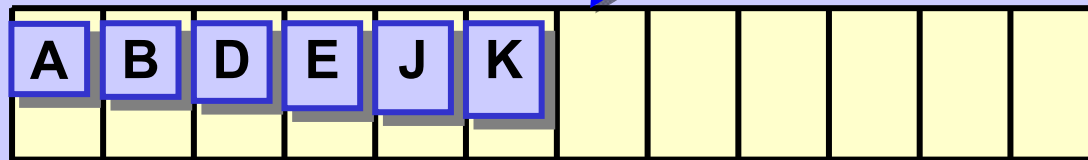
## Merge sort

Sluč dvě seřazená pole - pokr.



## Merge sort

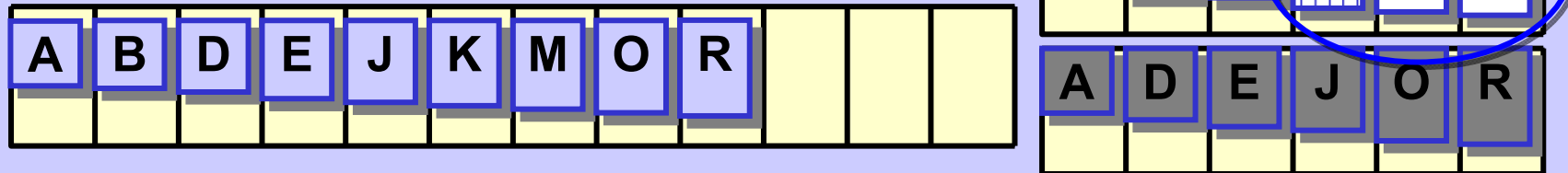
Sluč dvě seřazená pole - pokr.



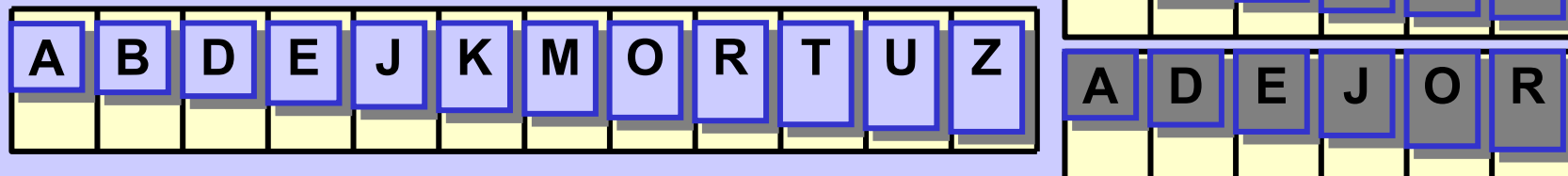
## Merge sort

Sluč dvě seřazená pole - pokr.

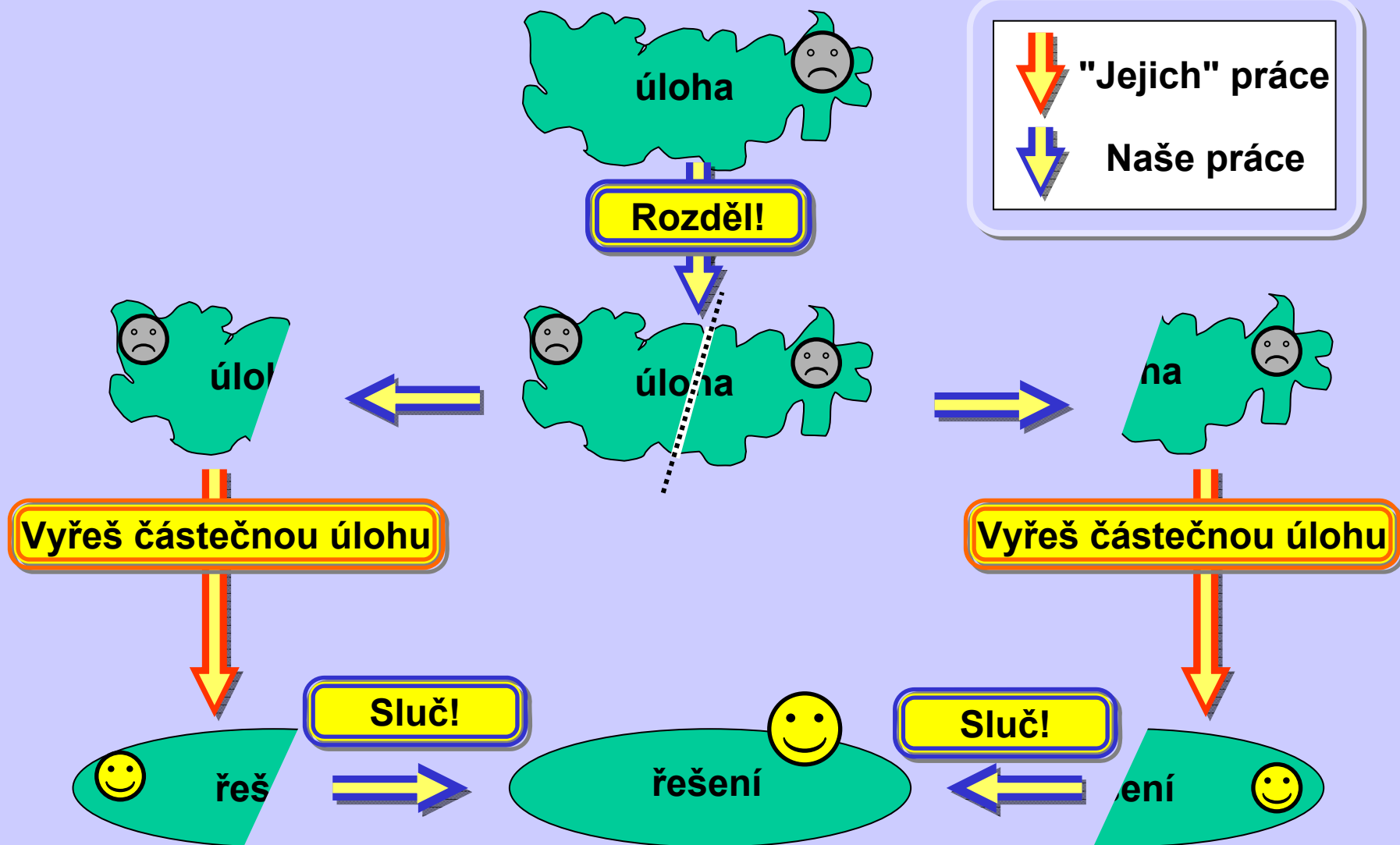
Kopíruj zbytek



Seřazeno



# Rozděl a panuj! Divide and conquer! Divide et impera!



## Merge sort

Neseřazeno

K Z U B M T E A J R D O

Rozděľ!

K Z U B M T

E A J R D O

Zpracuj  
odděľně

seřad'!

seřad'!

B K M T U Z

A D E J O R

Panuj!

Sluč!

Seřazeno

A B D E J K M O R T U Z

# Merge sort

Neseřazeno

Rozdě!

Rozdě!

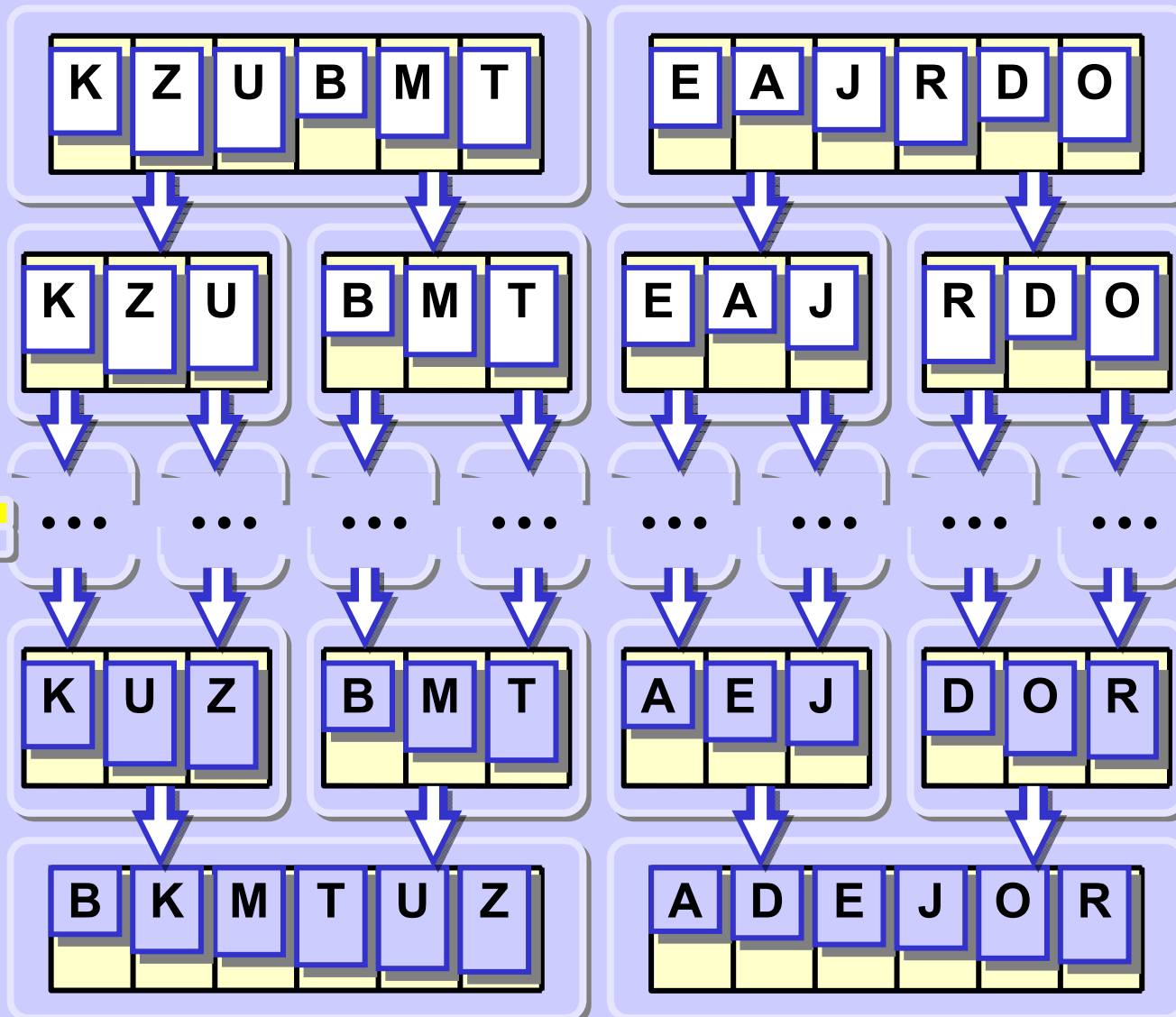
Rozdě!

Sluč!

Sluč!

Sluč!

Seřazeno





## Merge sort

```
void mergeSort (int a[], int aux[],  
                int low, int high) {  
    int half = (low+high)/2;  
    int i;  
    if (low >= high) return;           // too small!  
                                        // sort  
    mergeSort(a, aux, low, half);      // left half  
    mergeSort(a, aux, half+1, high);  // right half  
    merge(a, aux, low, high);         // merge halves  
  
                                        // put result back to a  
    for (i = low; i <= high; i++) a[i] = aux[i];  
  
    // optimization idea:  
    /* swapArray(a, aux) */ // better to swap  
                            // references to a & aux!  
}
```

## Merge sort

```
void merge(int in[], int out[], int low, int high) {
    int half = (low+high)/2;
    int i1 = low;
    int i2 = half+1;
    int j = low;

                                // compare and merge
    while ((i1 <= half) && (i2 <= high)) {
        if (in[i1] <= in[i2]) { out[j] = in[i1]; i1++; }
        else { out[j] = in[i2]; i2++; }
        j++;
    }

                                // copy the rest
    while (i1 <= half) { out[j] = in[i1]; i1++; j++; }
    while (i2 <= high) { out[j] = in[i2]; i2++; j++; }
}
```

## Merge sort

## Asymptotická sožitost

Rozdě! .....  $\log_2(n)$  krát  $\Rightarrow$

$\Rightarrow$  Sluč! .....  $\log_2(n)$  krát

Rozdě! .....  $\Theta(1)$  operací

Sluč! .....  $\Theta(n)$  operací

---

Celkem .....  $\Theta(n) \cdot \Theta(\log_2(n)) = \Theta(n \cdot \log_2(n))$  operací

**Asymptotická složitost Merge sortu je  $\Theta(n \cdot \log_2(n))$**

## Merge sort

### Stabilita

**Rozděl!** ..... **Nepohybuje prvky**

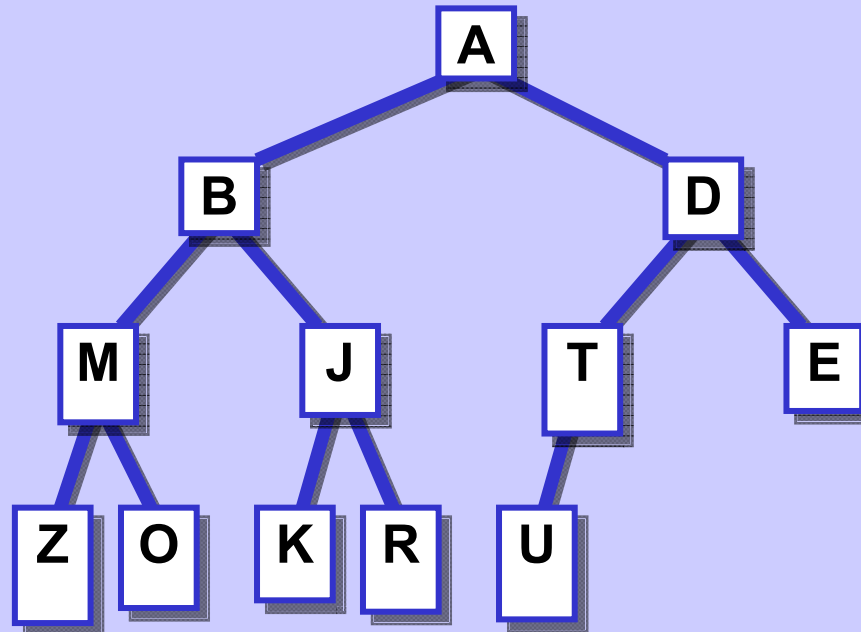
**Sluč!** ..... “ if (in[i1] <= in[i2]) { out[j] = in[i1]; ...”

**Zařad' nejprve levý prvek,  
když slučuješ stejné hodnoty**

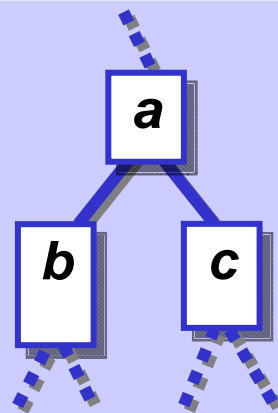
**MergeSort je stabilní**

# Heap sort

Halda



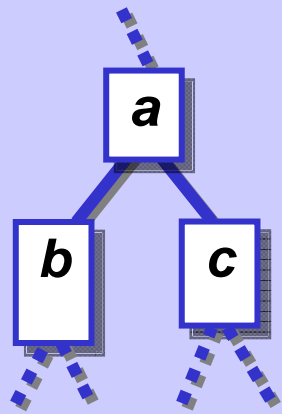
Pravidlo  
haldy



$$a \leq b \ \&\& \ a \leq c$$

# Heap sort

## Terminologie



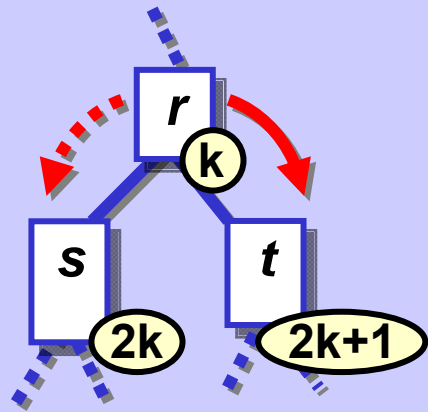
**a** ..... predecessor, parent of **b** **c**  
 ..... předchůdce, rodič

**b**, **c** ..... successor, child of **a**  
 ..... následník, potomek

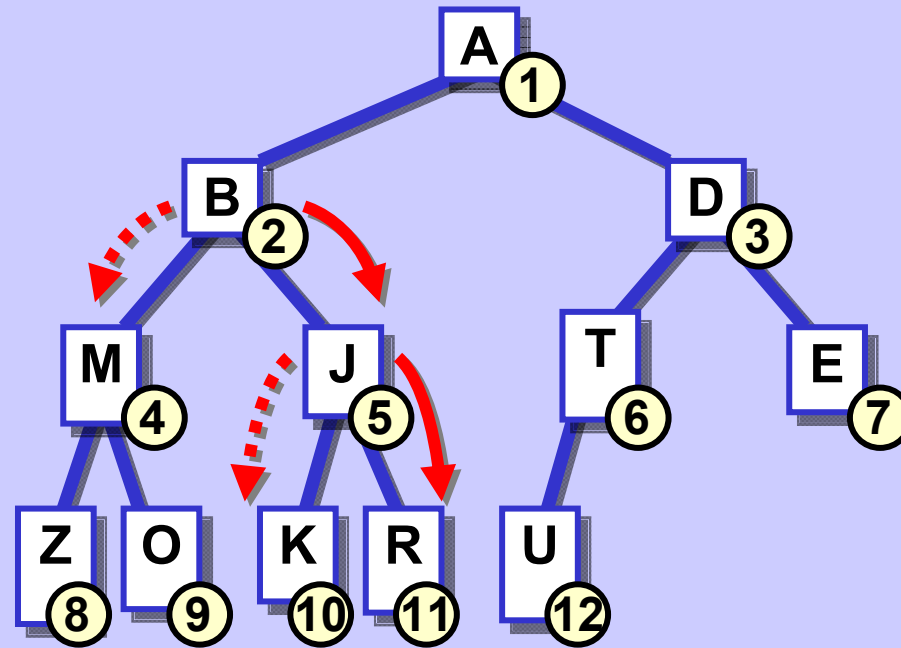
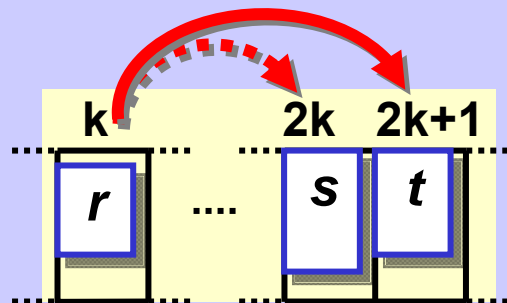


# Heap sort

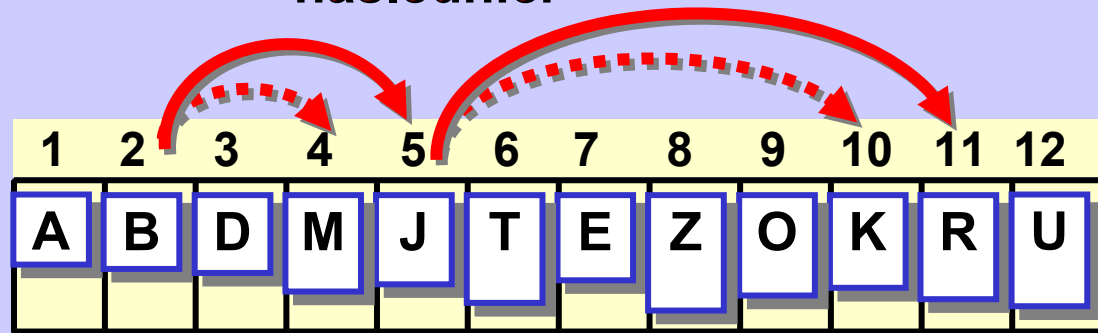
## Halda uložená v poli



**následníci**



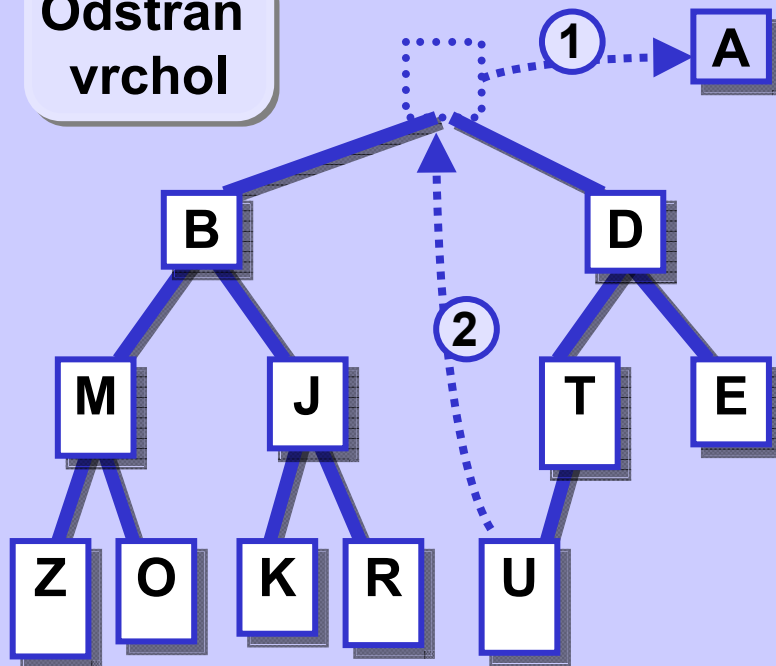
**následníci**



## Oprava haldy

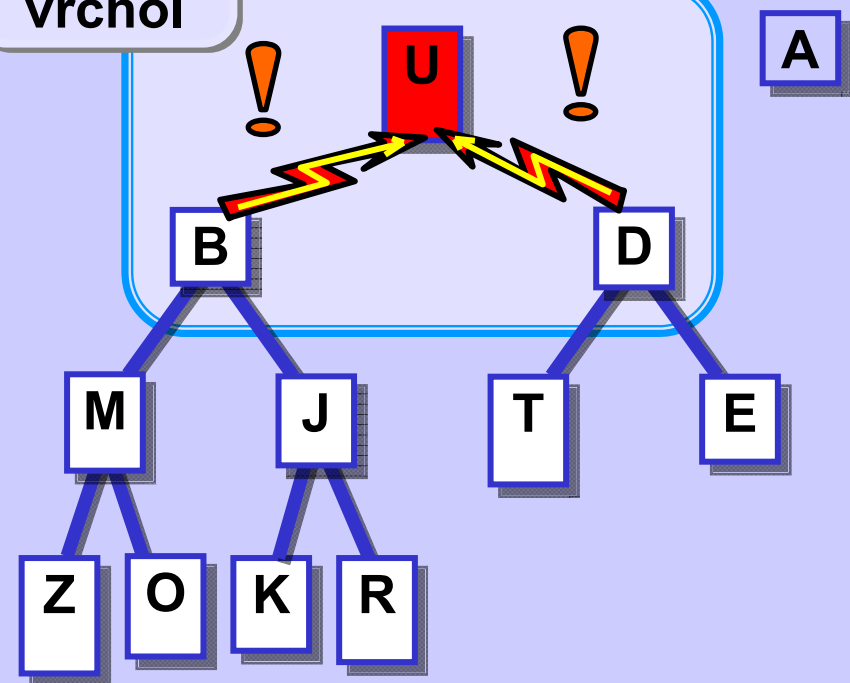
## Vrchol odstraněn (1)

①  
Odstraň  
vrchol



②  
poslední  $\longrightarrow$  první

③  
Vlož na  
vrchol



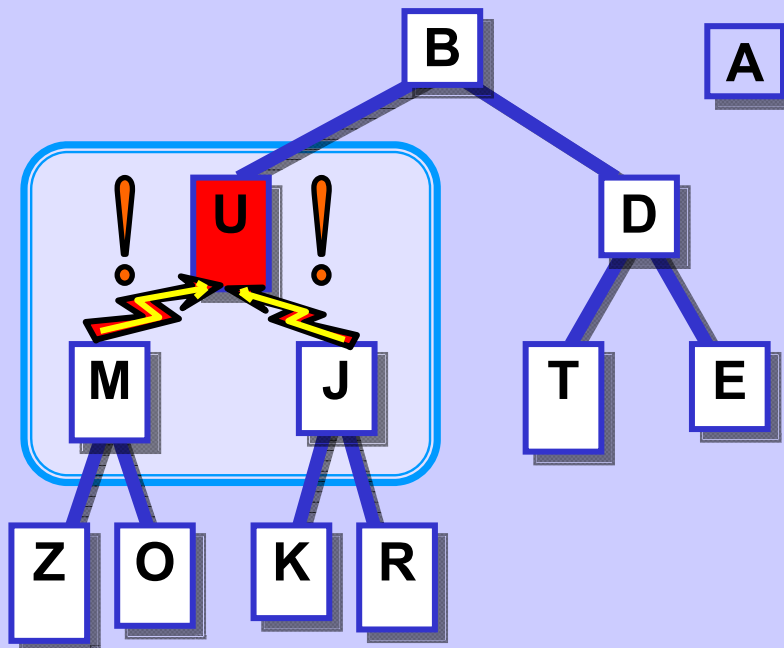
$U > B, U > D, \underline{B < D}$   
 $\Rightarrow$  prohod'  $B \leftrightarrow U$



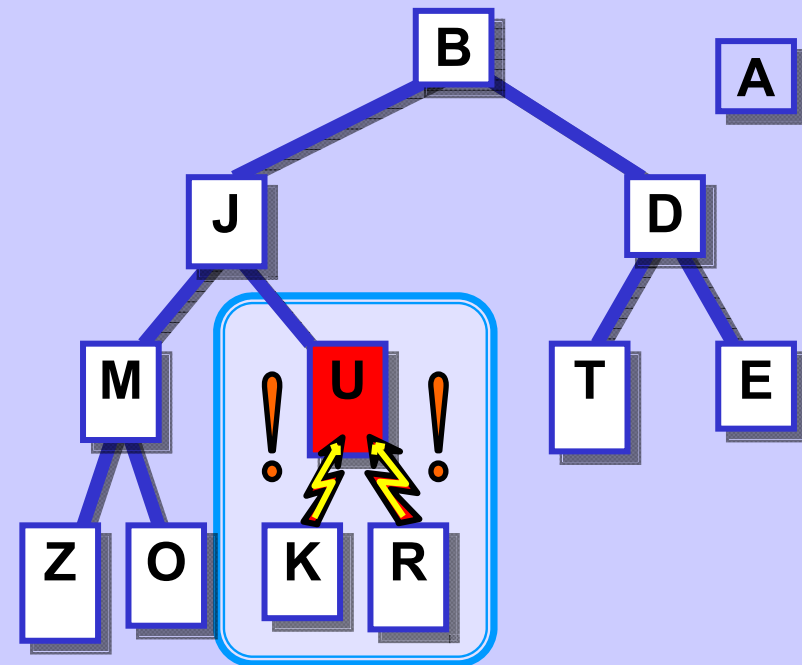
## Oprava haldy

## Vrchol odstraněn (2)

③ Vlož na vrchol - pokračování



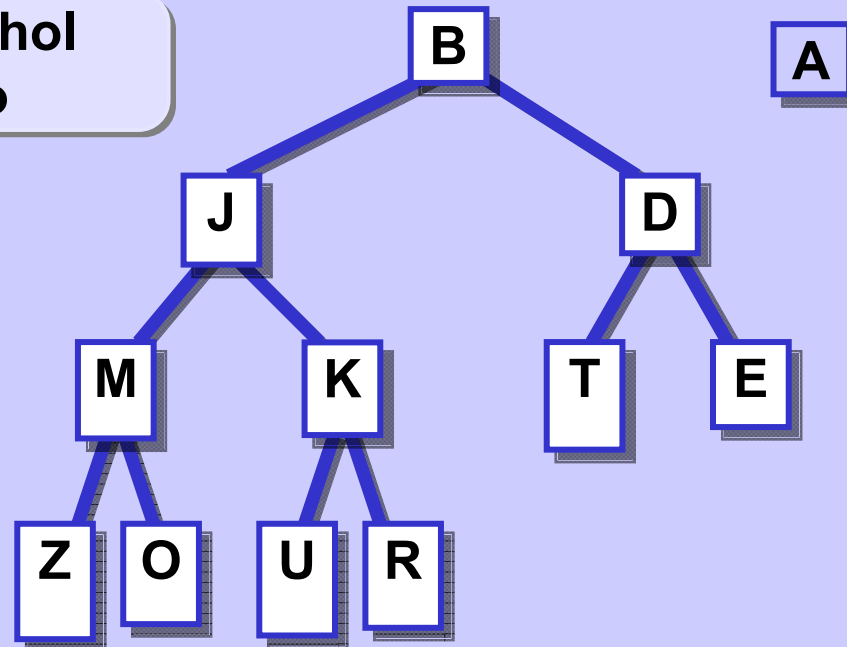
$U > M, U > J, \underline{J < M}$   
 $\Rightarrow$  prohod'  $J \leftrightarrow U$



$U > K, U > R, \underline{K < R}$   
 $\Rightarrow$  prohod'  $K \leftrightarrow U$

**Oprava haldy****Vrchol odstraněn (3)**

③ **Vlož na vrchol  
- hotovo**

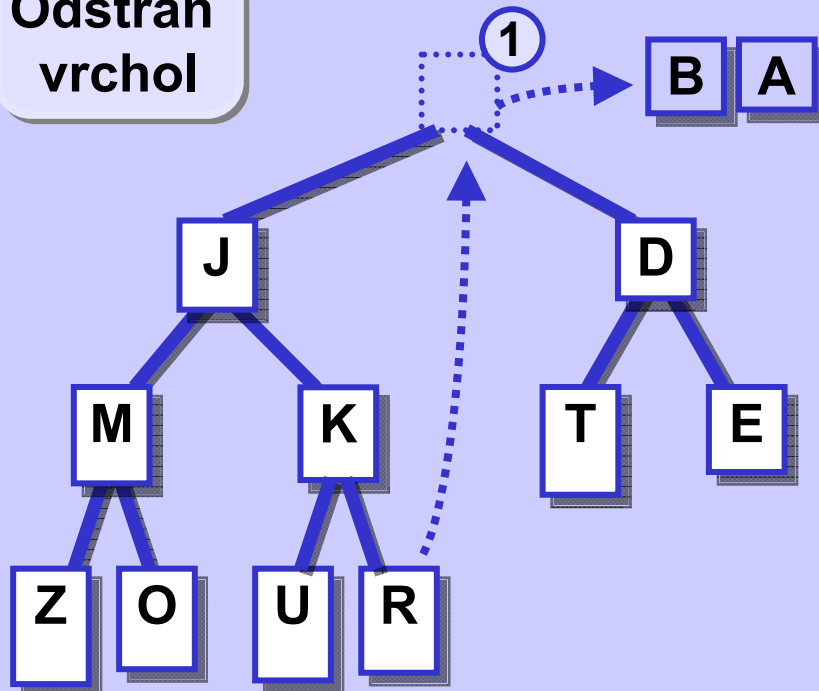


**Nová halda**

## Oprava haldy

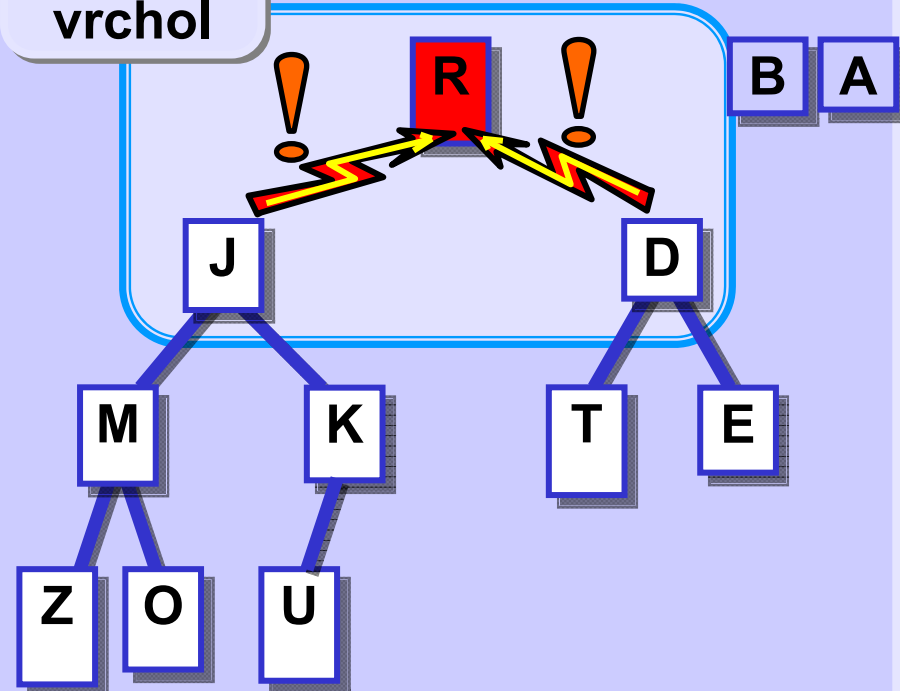
## Vrchol odstraněn II (1)

①  
Odstraň  
vrchol



②  
poslední → první

③  
Vlož na  
vrchol

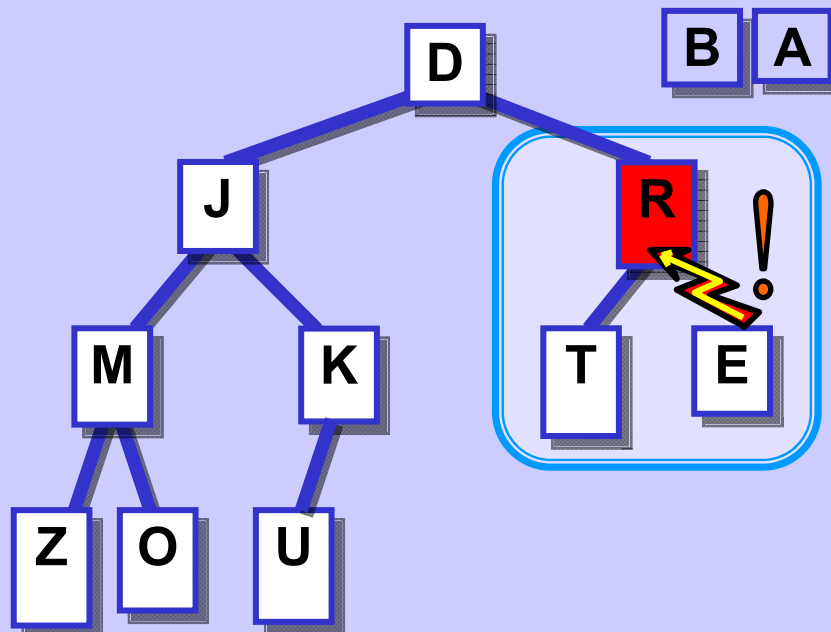


$R > J, R > D, \underline{D < J}$   
 $\Rightarrow$  prohod'  $D \leftrightarrow R$

## Oprava haldy

### Vrchol odstraněn II (2)

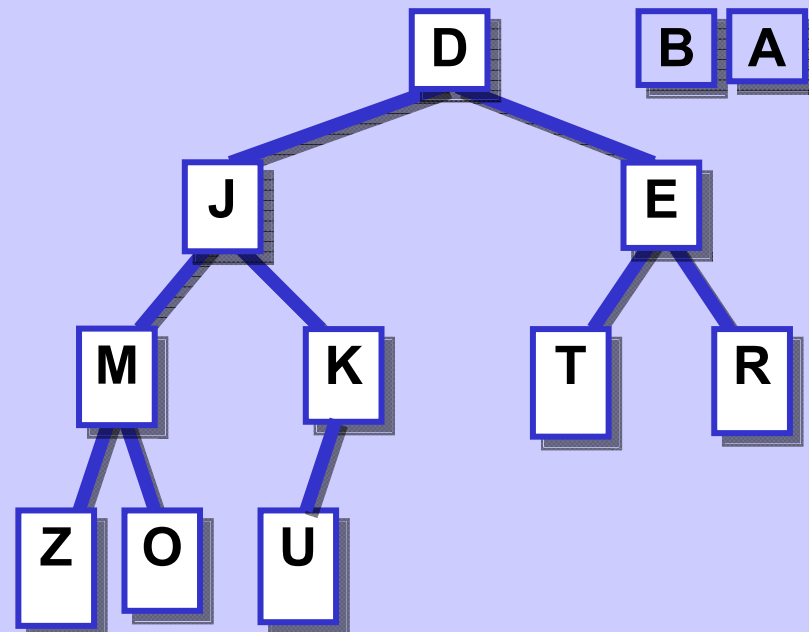
③ Vlož na vrchol - pokračování



$R < T, R > E$   
 $\Rightarrow$  prohod'  $E \leftrightarrow R$

### Vrchol odstraněn II (3)

③ Vlož na vrchol - hotovo

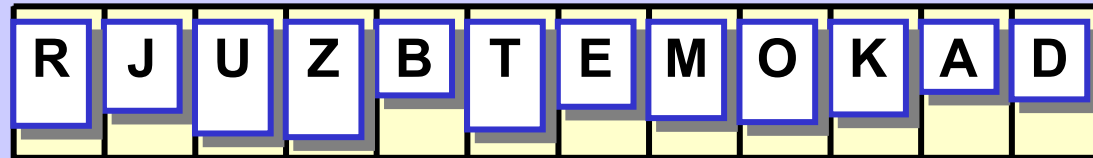


Nová halda

# Heap sort

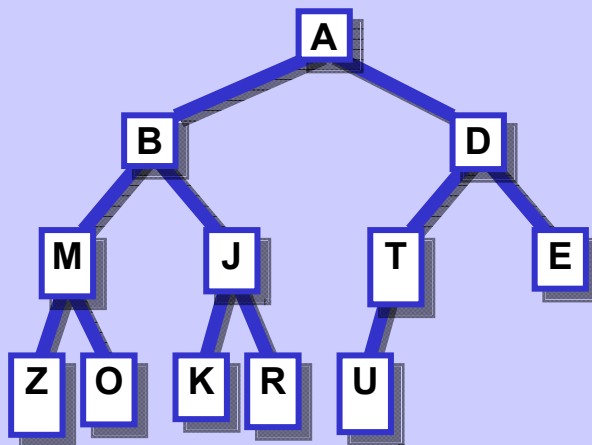
**I**

Neseřazeno



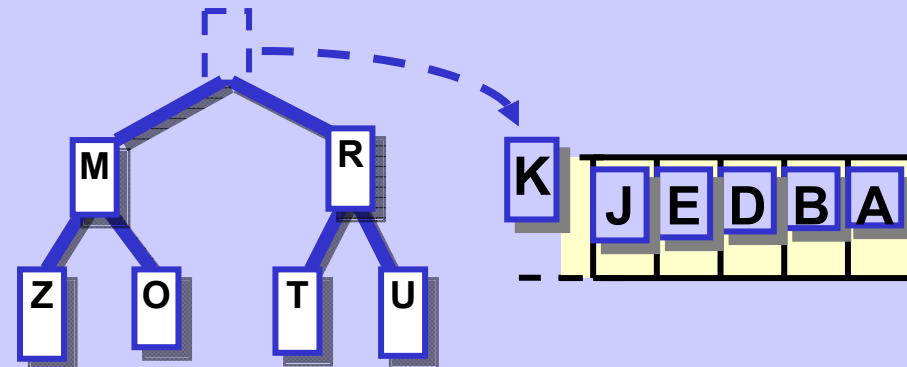
**II**

Vytvoř haldu



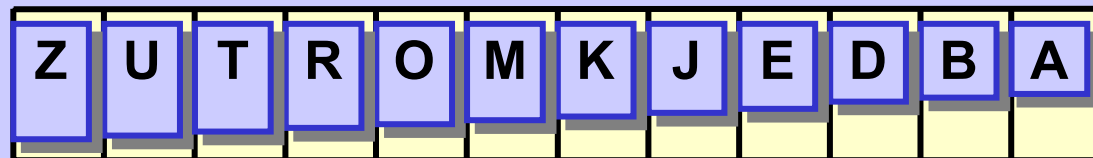
**III**

for (i = 0; i < n; i++)  
a[i] = "odstraň vrchol";

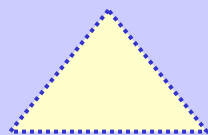
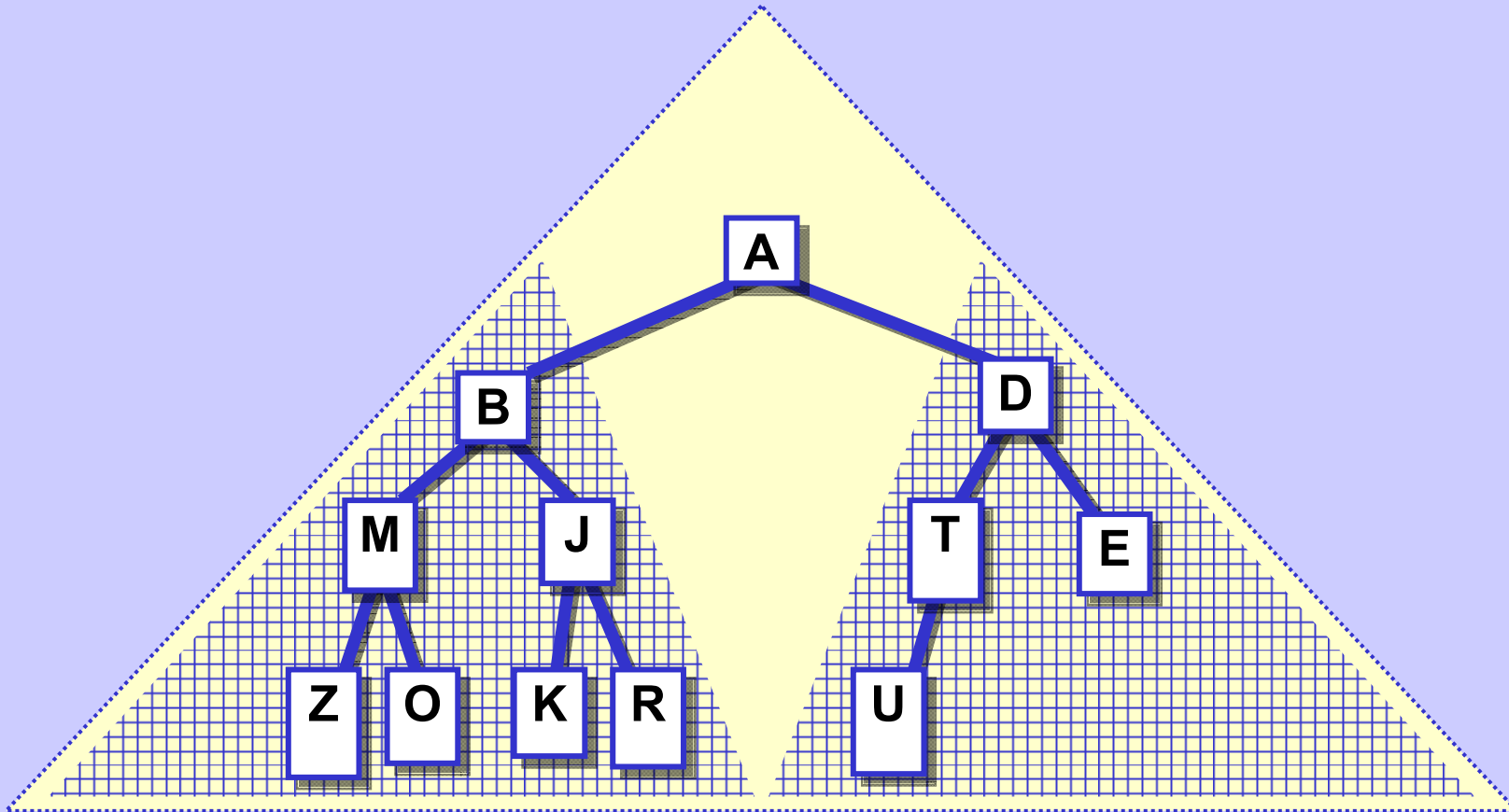


**IV**

Seřazeno



## Rekurzivní vlastnost "býti haldou"



je halda



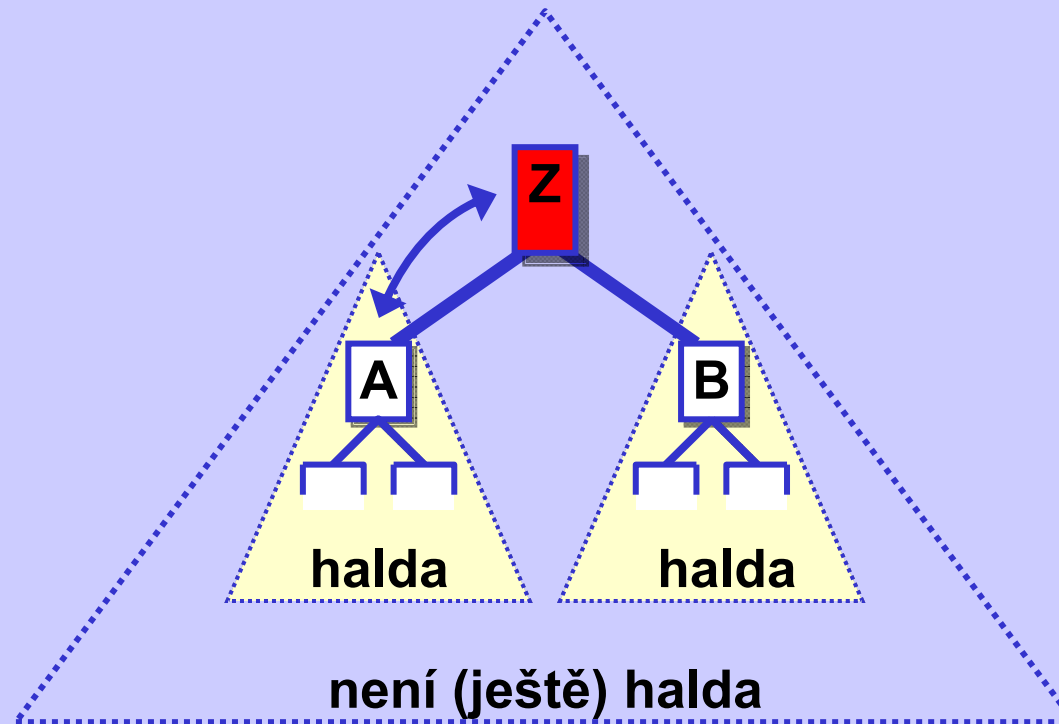
je halda

a



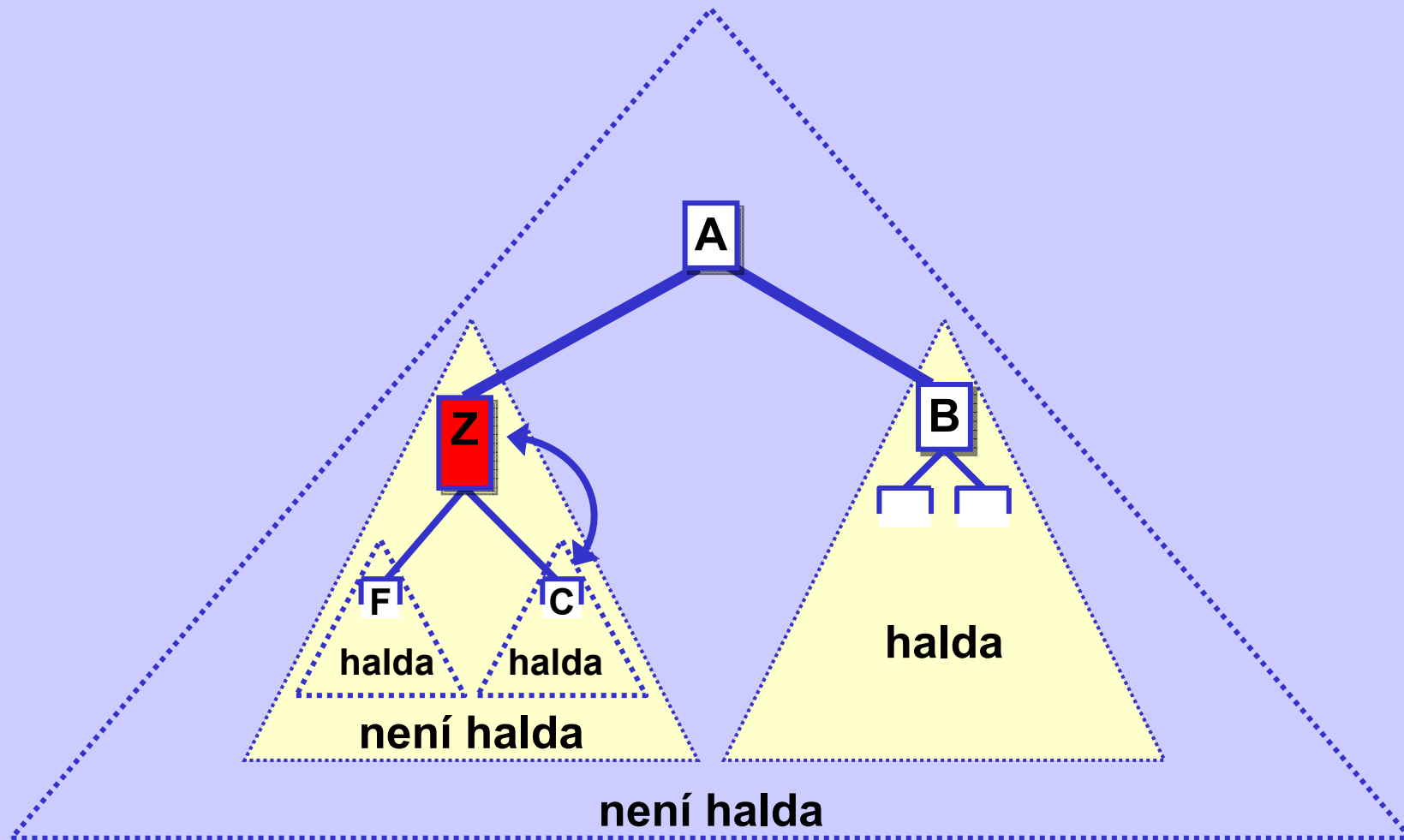
je halda

## Vytvoř jednu haldu ze dvou menších



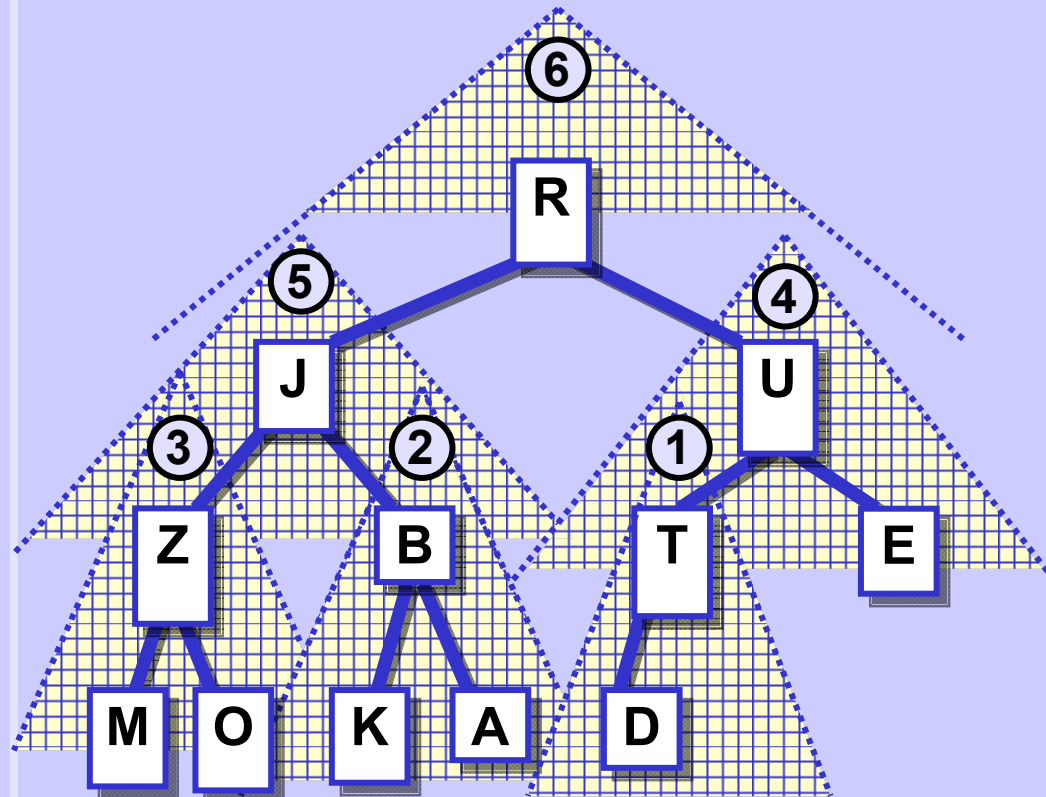
$Z > A$  nebo  $Z > B$   
 $\Rightarrow$  prohod':  $Z \leftrightarrow \min(A, B)$

## Vytvoř jednu haldu ze dvou menších





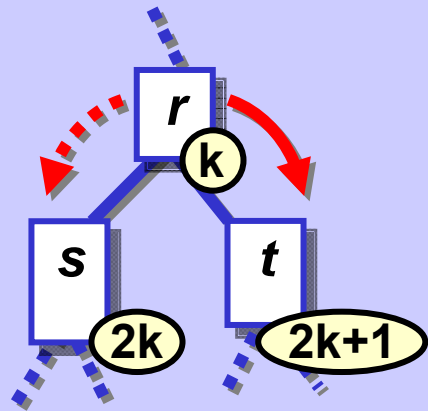
## Vytvoř haldu



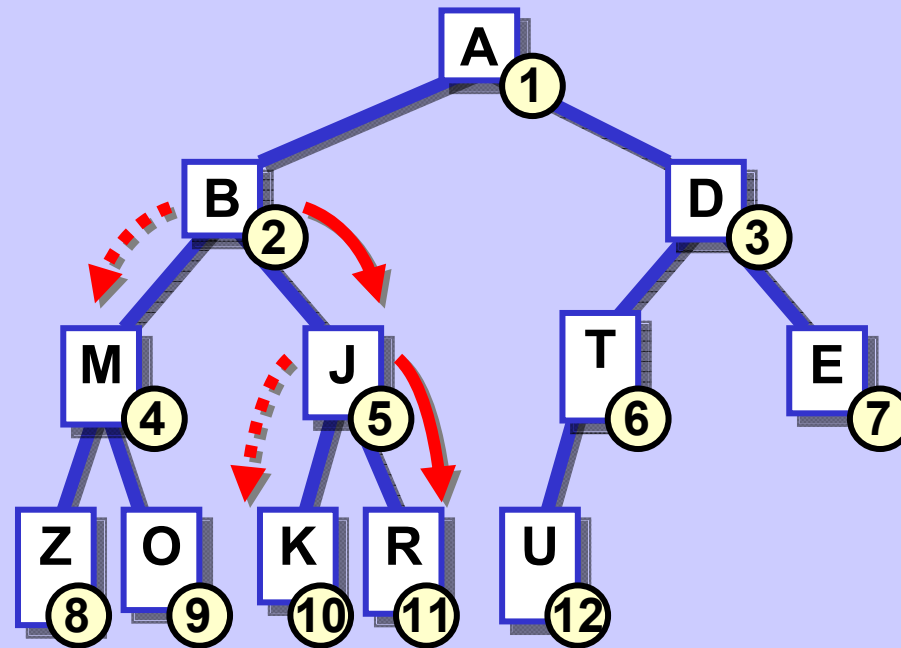
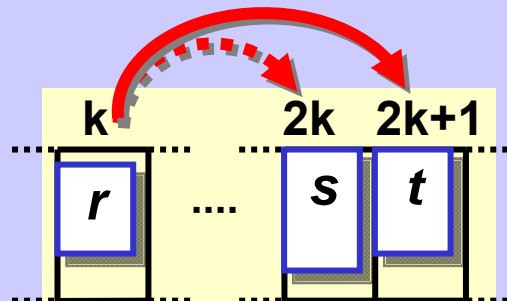
Vytvoř haldu v ① ...  
 ... a vytvoř haldu v ② ...  
 ... a vytvoř haldu v ③ ...  
 ... a vytvoř haldu v ④ ...  
 ... a vytvoř haldu v ⑤ ...  
 ... a vytvoř haldu v ⑥ ...  
 ... a celá halda je hotova.

# Halda v poli

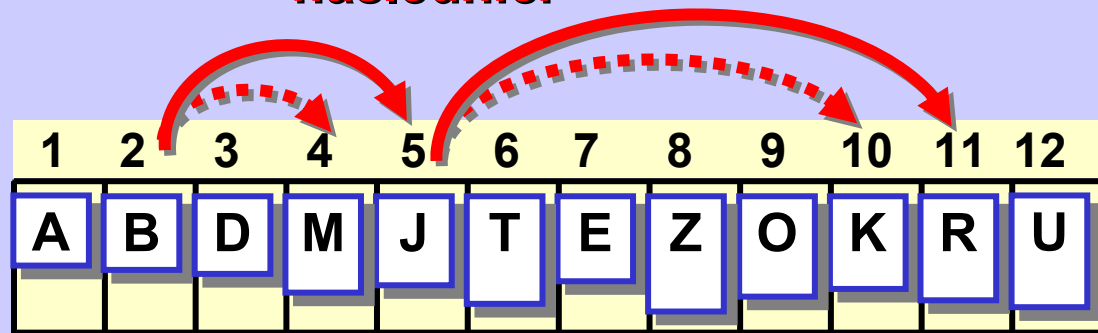
## Halda uložená v poli



následníci



následníci



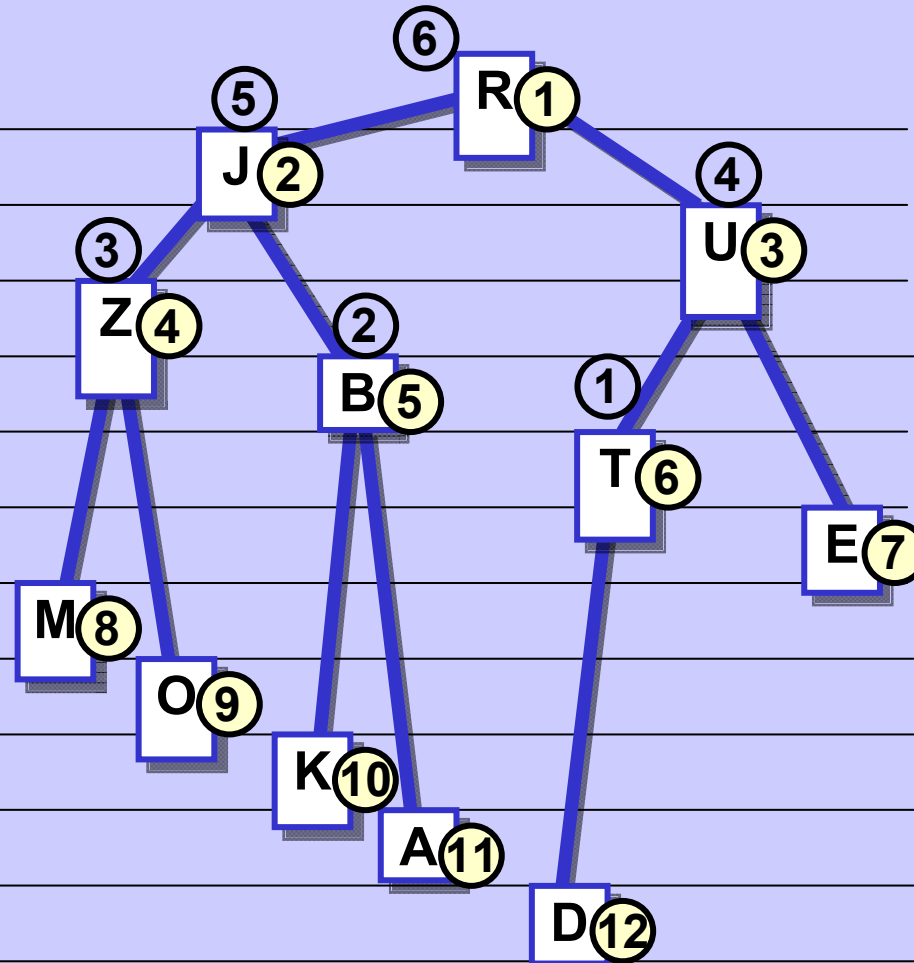
## Tvorba haldy v poli

Pole

⑥	1	R
⑤	2	J
④	3	U
③	4	Z
②	5	B
①	6	T
	7	E
	8	M
	9	O
	10	K
	11	A
	12	D

Prvky náhodně uspořádaný

Není halda



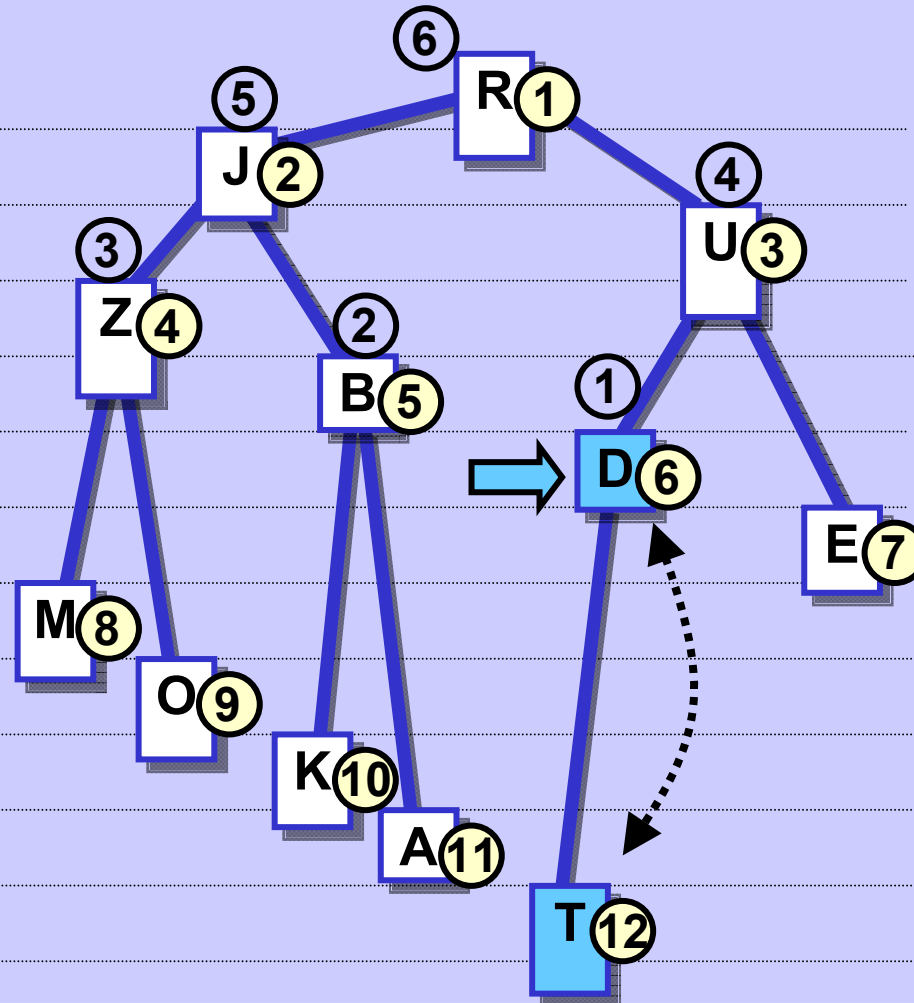


## Tvorba haldy v poli

Pole

⑥	1	R
⑤	2	J
④	3	U
③	4	Z
②	5	B
①	6	D
	7	E
	8	M
	9	O
	10	K
	11	A
	12	T

.....▼ Přesuny



 Aktuálně vytvořená halda


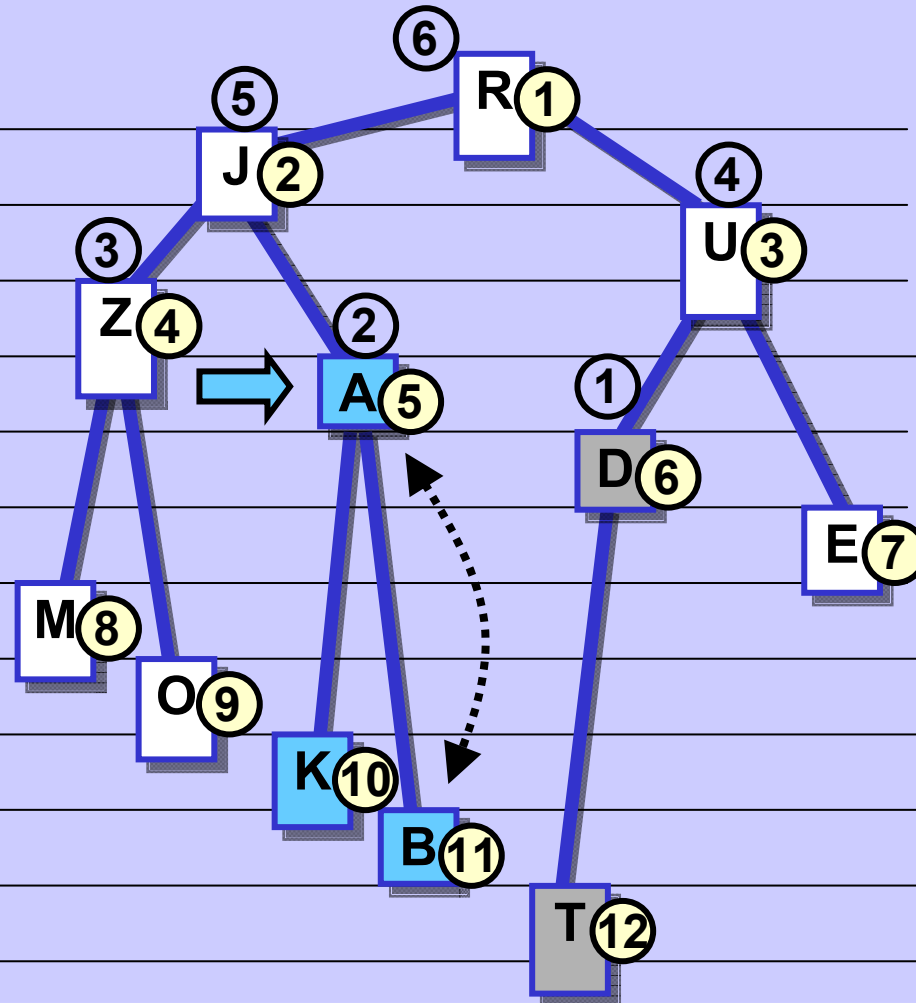
## Tvorba haldy v poli

Pole

⑥	1	R
⑤	2	J
④	3	U
③	4	Z
②	5	A
①	6	D
	7	E
	8	M
	9	O
	10	K
	11	B
	12	T

■ Dříve vytvořená halda    .....▼ Přesuny

➔ ■ Aktuálně vytvořená halda



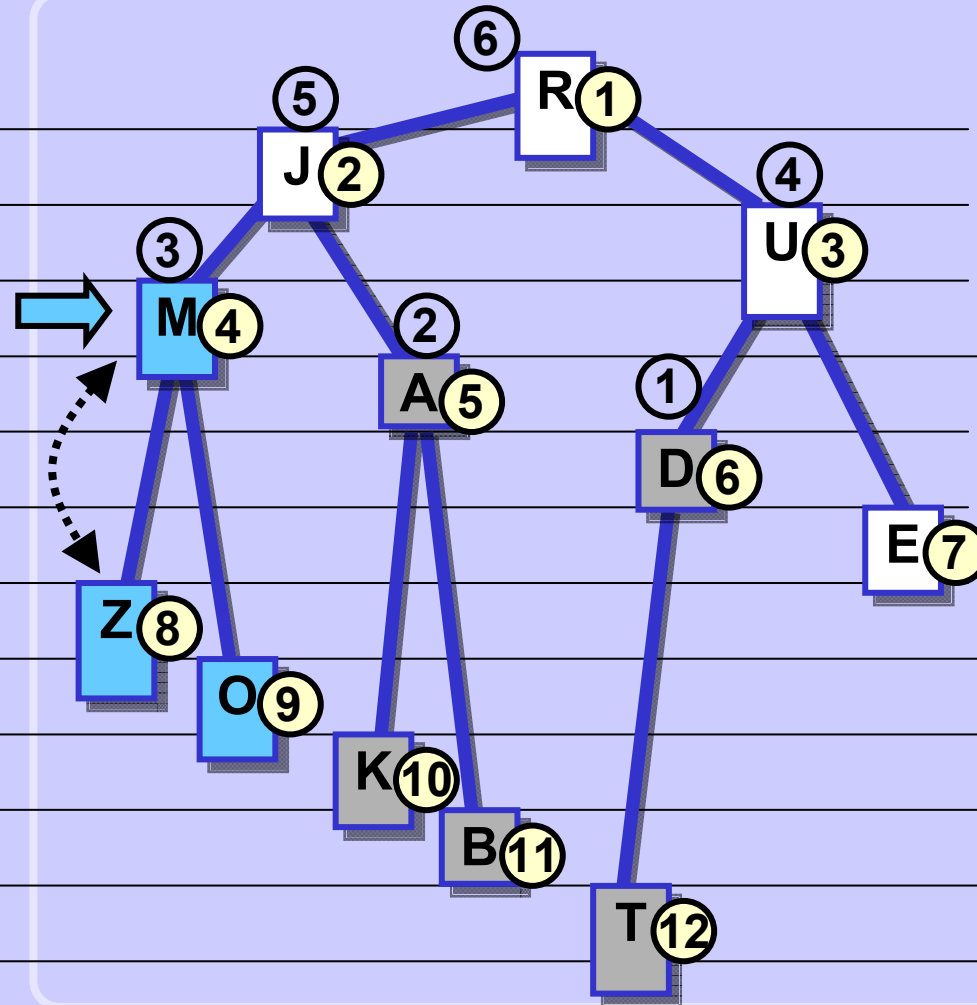
## Tvorba haldy v poli

Pole

⑥	1	R
⑤	2	J
④	3	U
③	4	M
②	5	A
①	6	D
	7	E
	8	Z
	9	O
	10	K
	11	B
	12	T

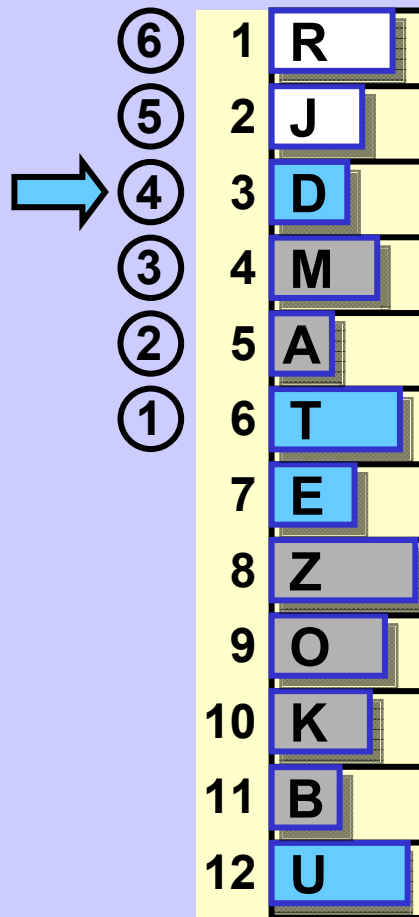
■ Dříve vytvořená halda    .....▼ Přesuny

➔ ■ Aktuálně vytvořená halda



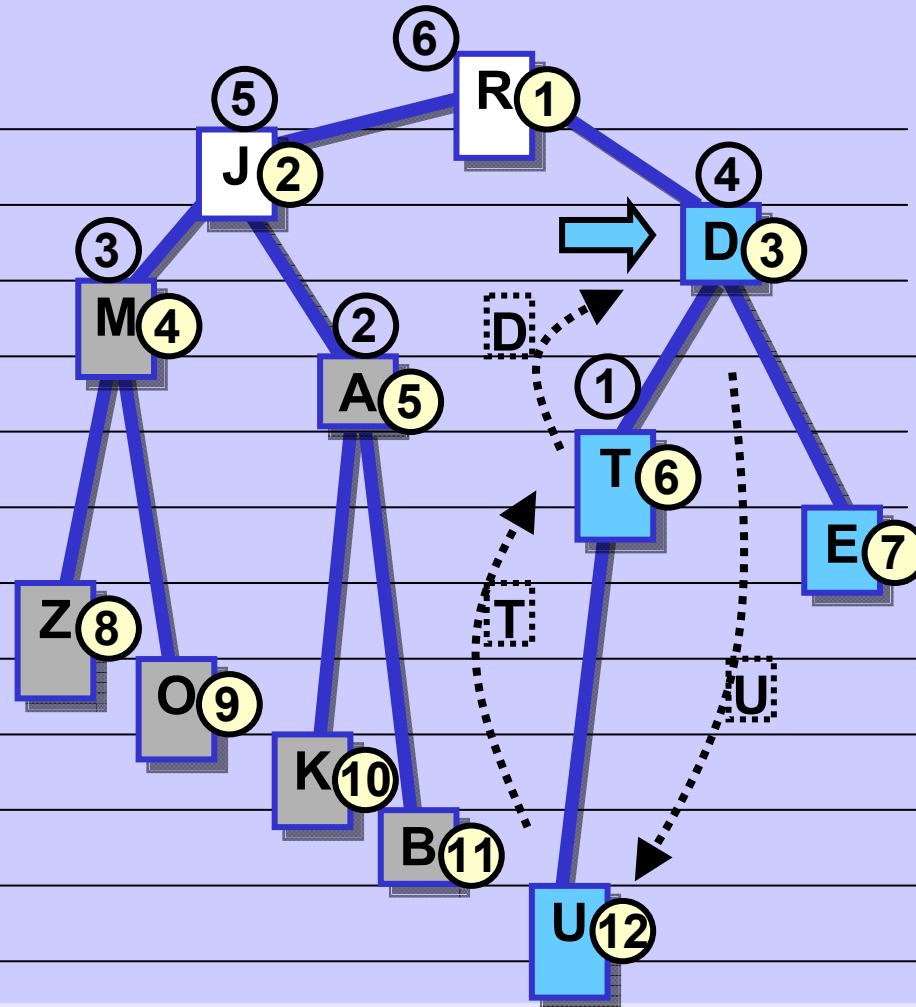
## Tvorba haldy v poli

Pole



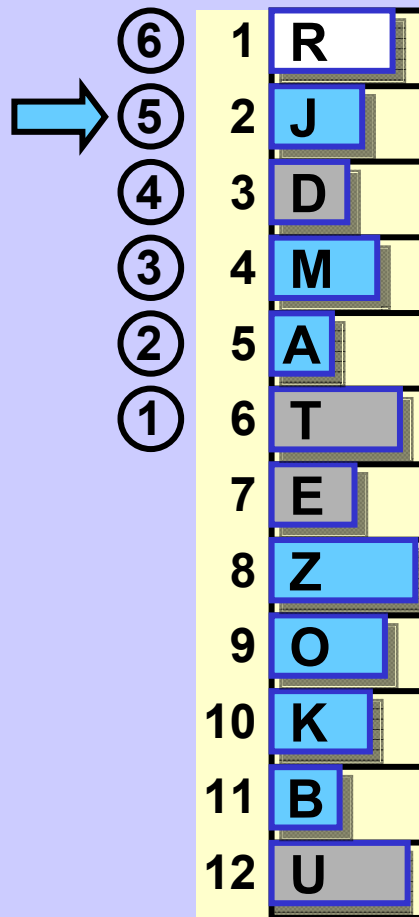
■ Dříve vytvořená halda    .....▼ Přesuny

➔ ■ Aktuálně vytvořená halda



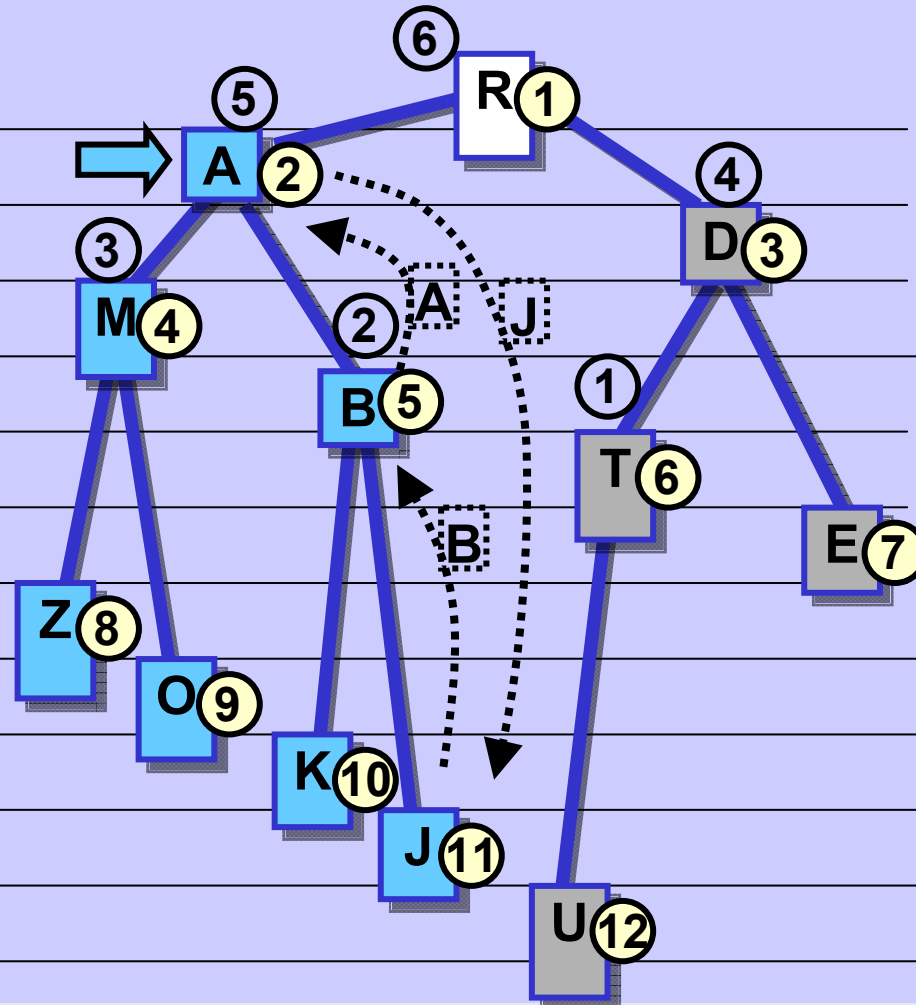
## Tvorba haldy v poli

Pole



■ Dříve vytvořená halda    .....▼ Přesuny

→ ■ Aktuálně vytvořená halda



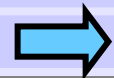

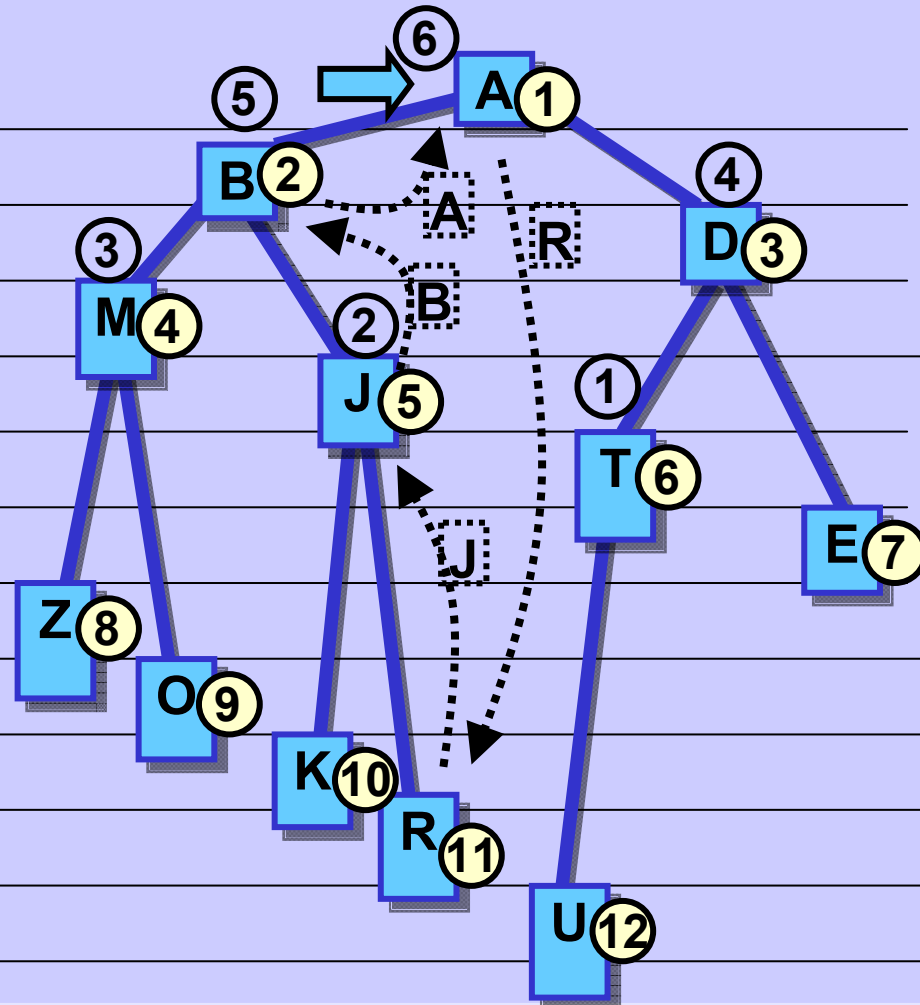


## Tvorba haldy v poli

Pole

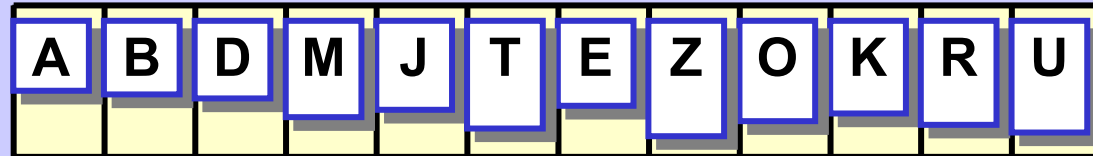
6	1	R
5	2	J
4	3	D
3	4	M
2	5	A
1	6	T
	7	E
	8	Z
	9	O
	10	K
	11	B
	12	U

.....▼ Přesuny

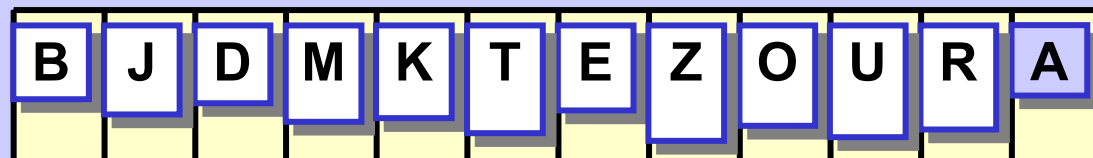
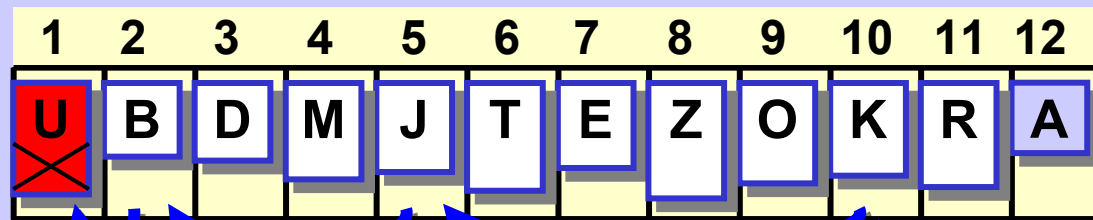
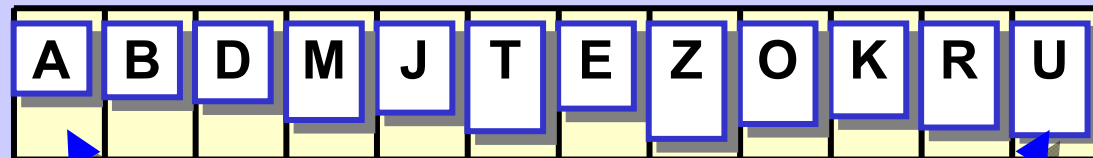

 Aktuálně vytvořená halda


# Heap sort

Halda



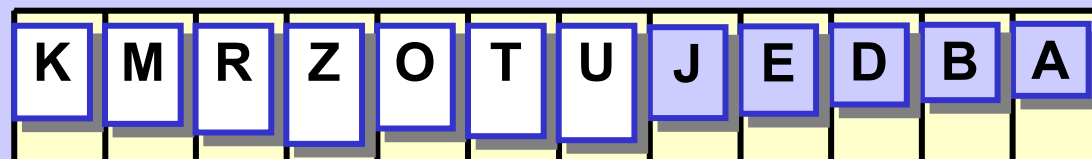
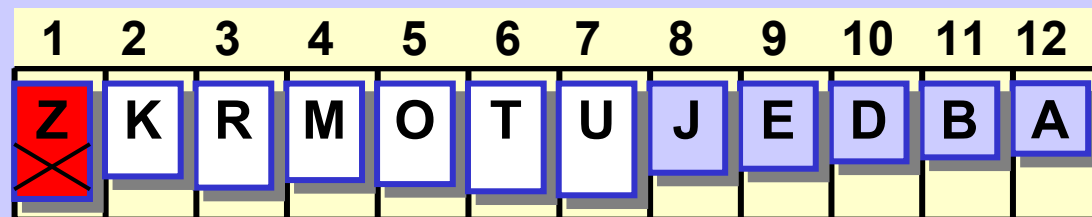
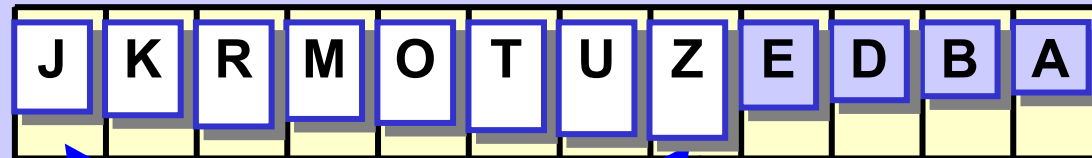
Krok 1



Halda

# Heap sort

Krok k



Halda

k

## Heap sort

```
                                // array: a[1]...a[n] !!!!  
  
void heapSort(Item a[], int n) {  
    int i, j;  
                                // create a heap  
    for (i = n/2; i > 0; i--)  
        repairTop(a, i, n);  
  
                                // sort  
    for (i = n; i > 1; i--) {  
        swap(a, 1, i);  
        repairTop(a, 1, i-1);  
    }  
}
```

## Heap sort

```

// array: a[1]...a[n] !!!!!
void repairTop(Item a[], int top, int bottom) {
    int i = top;           // a[2*i] and a[2*i+1]
    int j = i*2;          // are successors of a[i]

    Item topVal = a[top];

    // try to find a successor < topVal
    if ((j < bottom) && (a[j] > a[j+1])) j++;

    // while (successors < topVal)
    //     move successors up
    while ((j <= bottom) && (topVal > a[j])) {
        a[i] = a[j];
        i = j;  j = j*2; // skip to next successor
        if ((j < bottom) && (a[j] > a[j+1])) j++;
    }
    a[i] = topVal;      // put the topVal
}

```

## Heap sort

repairTop operace nejhorší případ ...  $\log_2(n)$  ( $n$ =velikost haldy)

vytvoř haldu ...  $n/2$  repairTop operací

$$\log_2(n/2) + \log_2(n/2+1) + \dots + \log_2(n) \leq (n/2)(\log_2(n)) = \underline{\underline{O(n \cdot \log_2(n))}}$$

seřad' haldy ...  $n-1$  repairTop operací, nejhorší případ:

$$\log_2(n) + \log_2(n-1) + \dots + 1 \leq n \cdot \log_2(n) = O(n \cdot \log_2(n))$$

$$\text{ale i nejlepší případ} = \underline{\underline{\Theta(n \cdot \log_2(n))}}$$

$$\text{celkem ... vytvoř haldu + seřad' haldu} = \underline{\underline{\Theta(n \cdot \log_2(n))}}$$

**Asymptotická složitost Heap sortu je  $\Theta(n \cdot \log_2(n))$**

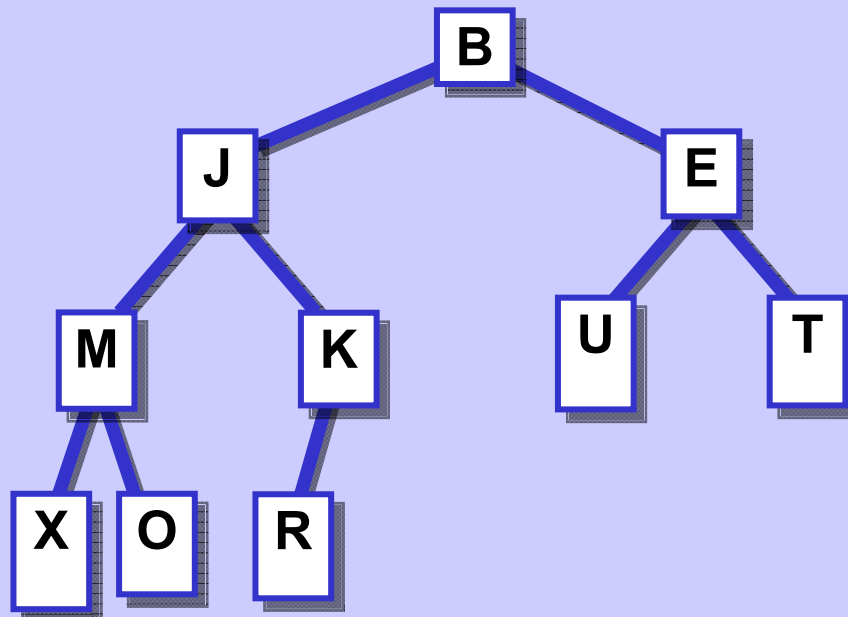
**Heap sort není stabilní**

## Prioritní fronta

Prioritní fronta má stejné operace jako obyčejná fronta

- vlož do fronty (Insert, Enqueue, apod),
- čti první prvek (Front, Top, apod),
- smaž první prvek (Dequeue, Pop, apod).

Navíc interně zajišťuje, že na čele fronty je vždy prvek s minimální (maximální) hodnotou ze všech prvků ve frontě.



Prioritní frontu lze implementovat pomocí haldy.

Plným jménem: "Binární haldy".

## Prioritní fronta pomocí binární haldy -- operace

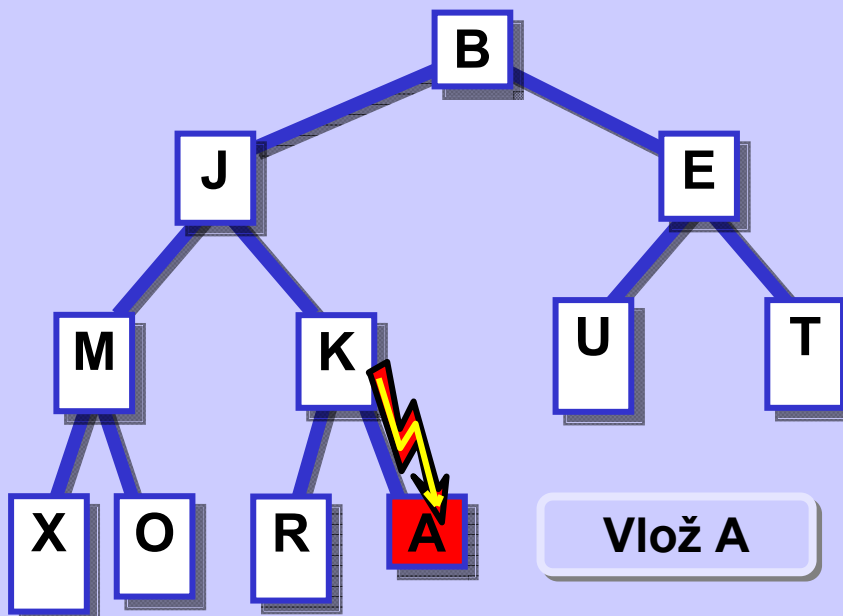
Čti první prvek (Front, Top, apod) .

Zřejmé.

Smaž první prvek (Dequeue, Pop, apod) = Odstraň vrchol a oprav haldu.

Viz výše.

Vlož do fronty (Insert, Enqueue, apod).



Vložíme prvek  
na konec fronty (haldy).

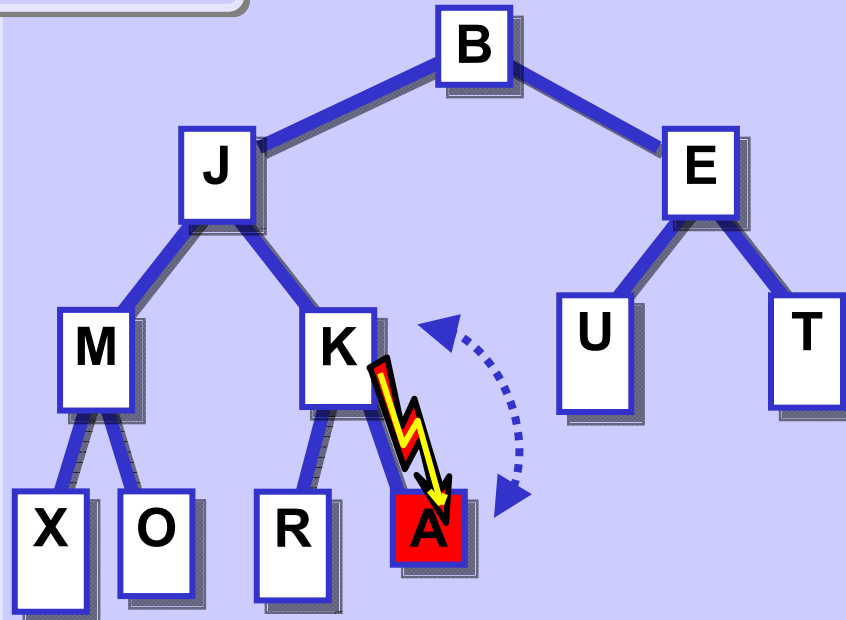
Ve většině případů  
se tím poruší pravidlo haldy

a je nutno haldu opravit.

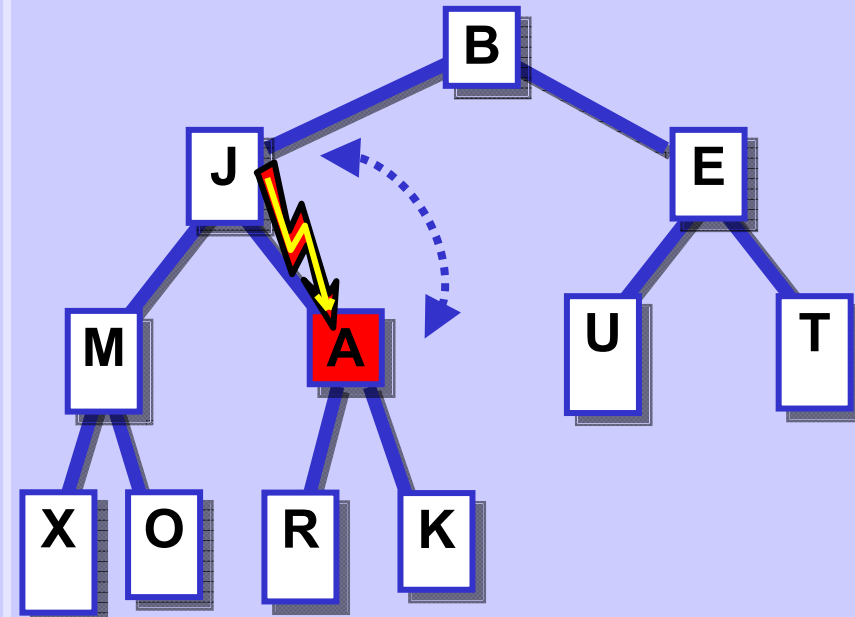


## Prioritní fronta pomocí binární haldy – vlož prvek

Vlož A



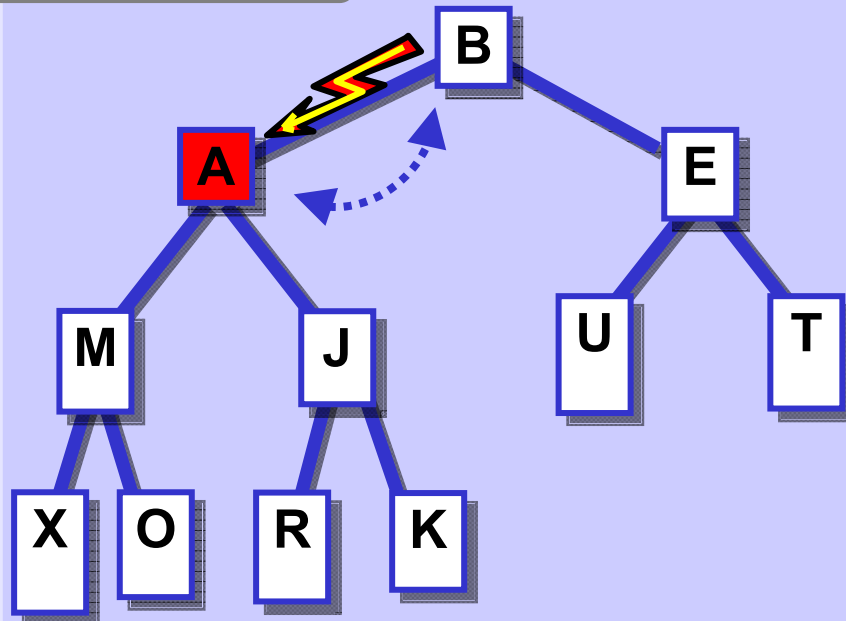
Pravidlo haldy je porušeno, vyměň vkládaný prvek s jeho rodičem.



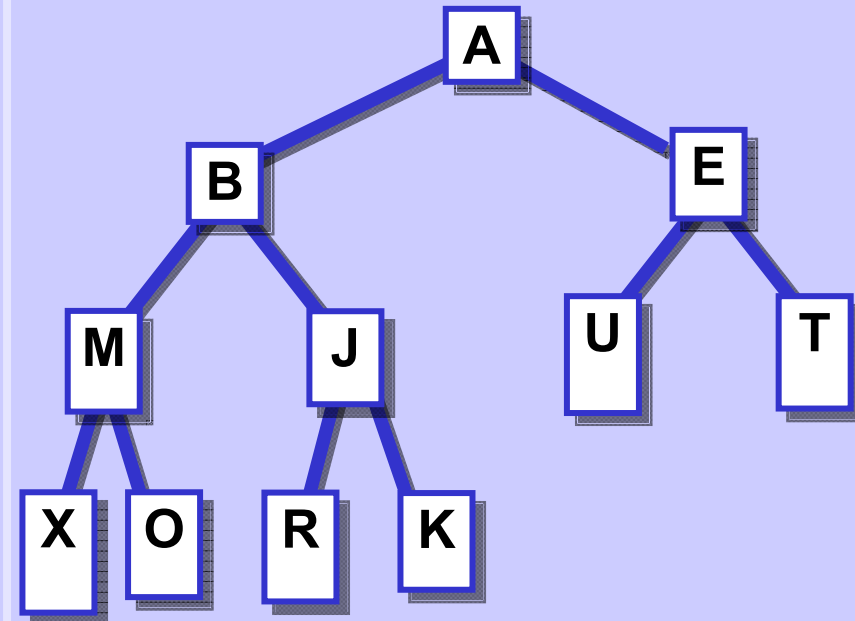
Pravidlo haldy je stále porušeno, vyměň vkládaný prvek s jeho rodičem.

## Prioritní fronta pomocí binární haldy – vlož prvek

Vkládáme A



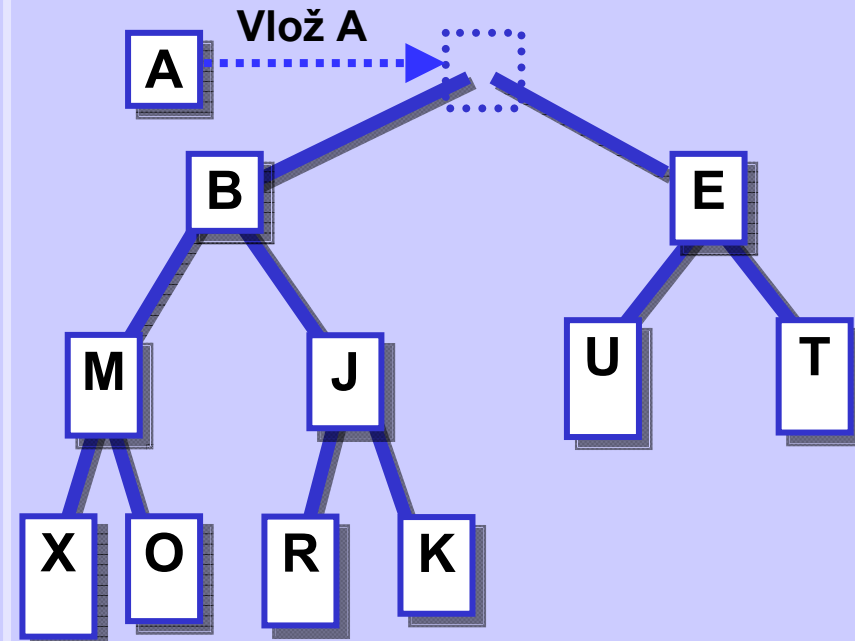
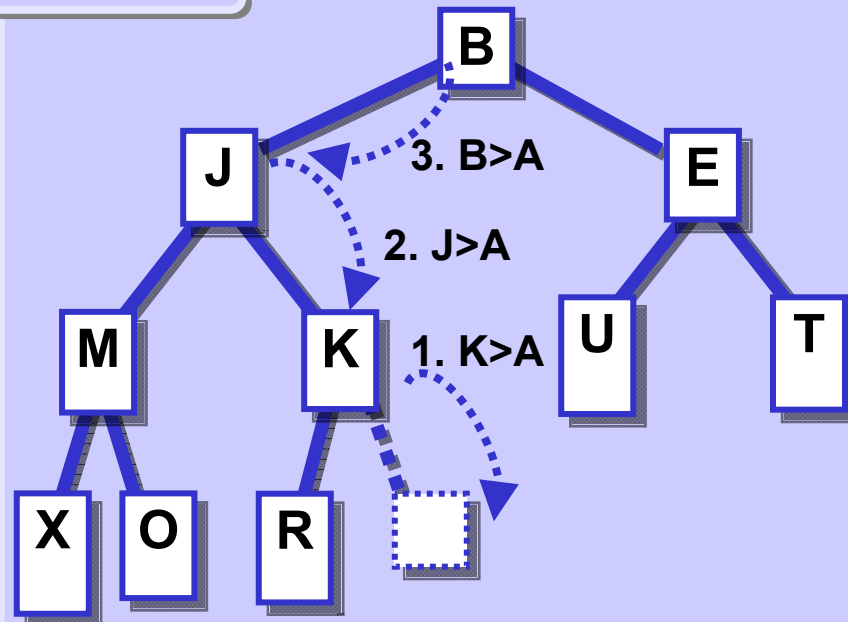
Pravidlo haldy je stále porušeno, vyměň vkládaný prvek s jeho rodičem.



Pravidlo haldy je zachováno, vkládaný prvek našel své místo v haldě.

## Binární halda – vlož prvek, efektivněji

Vlož A



Vkládaný prvek na konec haldy  
nevkládej.  
Napřed zjisti, kam patří, ostatní  
(větší) prvky posuň o patro dolů ...

... a teprve nakonec  
vlož prvek na jeho místo.

## Binární halda – vlož prvek

```

// array: a[1]...a[n] !!!!!
int insert(Item a[], int x, int bottom) {
    int j = ++bottom;    // expand the heap
    int i = j/2;        // parent index

    while ((i > 0) && (a[i] > x)) {
        a[j] = a[i];    // move elem down the heap
        j = i; i /= 2;  // move indices up the heap
    }
    a[i] = x;          // put inserted elem to its place
    return bottom;
}

```

## Binární halda – Složitost operace insert

Vkládání představuje průchod vyváženým stromem s  $n$  prvky od listu nejvýše ke kořeni, složitost operace Insert je tedy  $O(\log_2(n))$ .