

Algorithmen und Datenstrukturen (für ET/IT)

Wintersemester 2012/13

Dr. Tobias Lasser

Computer Aided Medical Procedures
Technische Universität München



Wiederholung letzte Vorlesung I

Annahmen im RAM-Modell

- nur **sequentielle Ausführungen**
 - das heißt nur 1 Prozessor, keine Parallelität
- alle Daten liegen **direkt zugreifbar** im Speicher (→ RAM)
- jeder Speicherzugriff **dauert gleich lang**
 - das ist in Wahrheit nicht der Fall! (Speicher-Hierarchie)
- alle elementaren Verarbeitungsschritte benötigen **eine Zeiteinheit**
 - Wertzuweisung
 - Arithmetische Operationen: +, -, *, /, %, ceil, floor
 - Vergleichsoperationen: <, >, !=
 - Kontrollflußoperationen: **if, else**

Wiederholung letzte Vorlesung I

Landau-Symbol Θ

Annahmen i

- nur se
 - d
- alle D
- jeder:
 - d
- alle el
Zeiteil:
 - V
 - A
 - V
 - Kontrollflußoperationen: **if, else**

Landau-Symbol Θ

Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion. Das Landau-Symbol $\Theta(g)$ ist definiert als die Menge

$$\Theta(g) := \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c_1, c_2 > 0, n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass} \\ \text{für alle } n \geq n_0 \text{ gilt: } 0 \leq c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n) \}$$

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f \in \Theta(g)$ schreiben wir kurz: $f = \Theta(g)$.

- f ist also bis auf konstanten Faktor im wesentlichen "gleich" der Funktion g für $n \geq n_0$
- man sagt auch: g ist **asymptotisch scharfe Schranke** von f (von oben und unten)
- Kurznotation: $f = \Theta(g)$ oder $f(n) = \Theta(g(n))$

17

Wiederholung letzte Vorlesung I

Landau-Symbol Θ

$\Theta(g) = \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c_1, c_2 > 0, n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass}$
für alle $n \geq n_0$ gilt: $0 \leq c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n) \}$

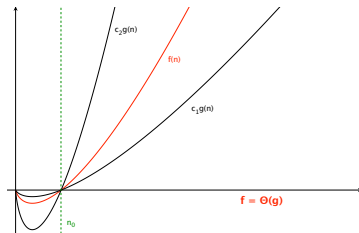
Landau-Syn

Landau-Syn

Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
definiert als

$\Theta(g) :=$

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$



Annahmen i

- nur se
- d
- alle D
- jeder :
- d
- alle el
- Zeiteil
- V
- A
- V
- Kontrollflußoperationen: **if, else**

- f ist $\Theta(g)$
- der f
- man sagt auch: g ist **asymptotisch scharfe Schranke** von f
(von oben und unten)
- Kurznotation: $f = \Theta(g)$ oder $f(n) = \Theta(g(n))$

18

17

Wiederholung letzte Vorlesung I

Landau-Symbol Θ

$$\Theta(g) = \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c_1, c_2 > 0, n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass} \\ \text{für alle } n \geq n_0 \text{ gilt: } 0 \leq c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n) \}$$

Landau-Syn

Landau-Syn

Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion. Das Landau-Symbol $\Theta(g)$ ist definiert als die Menge

$$\Theta(g) := \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c_1, c_2 > 0, n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass} \\ \text{für alle } n \geq n_0 \text{ gilt: } 0 \leq c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n) \}$$

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f \in \Theta(g)$ schreiben wir kurz: $f = \Theta(g)$.

Landau-Symbol O

Landau-Symbol O

Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ eine Funktion. Das Landau-Symbol $O(g)$ ist definiert als die Menge

$$O(g) := \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c > 0 \text{ und } n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass} \\ \text{für alle } n \geq n_0 \text{ gilt: } 0 \leq f(n) \leq cg(n) \}$$

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ mit $f \in O(g)$ schreiben wir kurz: $f = O(g)$.

- man sagt auch: g ist **asymptotisch obere Schranke** von f
- auch genannt: "**gross-O-Notation**"
- aus $f = \Theta(g)$ folgt automatisch $f = O(g)$

Annahmen i

- nur sei d
- alle D
- jeder d
- alle el Zeiteil
 - V
 - A
 - V
- Kontrollflußoperationen: **if, else**
- f ist a der F
- man sagt auch: g ist a (von oben und unten)
- Kurznotation: $f = \Theta(g)$



Wiederholung letzte Vorlesung I

Landau-Symbol Θ

$$\Theta(g) = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c_1, c_2 > 0, n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass} \\ \text{für alle } n \geq n_0 \text{ gilt: } 0 \leq c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n)\}$$

Landau-Syn

Landau-Syn

Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ definiert als

$$\Theta(g) :=$$

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

Annahmen i

- nur sei d
 - alle D
 - jeder d
 - alle el Zeiteil
 - V
 - A
 - V
 - Kontrollflußoperationen: **if, else**
- f ist a der F
- man sagt auch: g ist a (von oben und unten)
- Kurznotation: $f = \Theta(g)$

Landau-Symbol O

Land

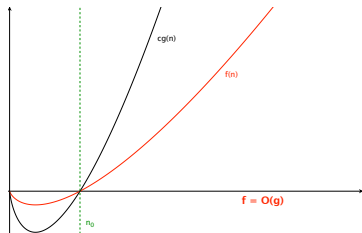
Sei g defin

O

Für f

Landau-Symbol O

$$O(g) = \{f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c > 0 \text{ und } n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass} \\ \text{für alle } n \geq n_0 \text{ gilt: } 0 \leq f(n) \leq cg(n)\}$$



Wiederholung letzte Vorlesung I

Landau-Symbol Θ

$\Theta(g) = \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c_1, c_2 > 0, n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass}$
 für alle $n \geq n_0$ gilt: $0 \leq c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n) \}$

Landau-Syn

Landau-Syn

Sei $g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$
 definiert als

$\Theta(g) :=$

Für $f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$

Annahmen i

- nur sei d
- alle D
- jeder :
- alle el
- V
- A
- V
- Kontrollflußoperationen: **if, else**

- f ist a
- der F
- man sagt auch: g
- (von oben und un
- Kurznotation: $f =$

Landau-Symbol O

Land

Sei g
 defin

Landau-Symbol O

$O(g) = \{ f : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R} : \text{es existieren } c > 0 \text{ und } n_0 \in \mathbb{N} \text{ so dass}$

Beispiel: lineare Funktion

$$f(n) = 60n + 12$$

- **Behauptung:** $f(n) = O(n)$

- tatsächlich:

$$0 \leq 60n + 12 \leq cn \quad \left| \frac{1}{n} \right.$$

$$0 \leq 60 + \frac{12}{n} \leq c$$

also z.B. $n_0 = 12$ und $c = 61$ ✓

- **Behauptung:** $f(n) = O(n^2)$

- tatsächlich:

$$0 \leq 60n + 12 \leq cn^2 \iff 0 \leq \frac{60}{n} + \frac{12}{n^2} \leq c$$

also z.B. $n_0 = 1$ und $c = 73$ ✓

Wiederholung letzte Vorlesung II

Effizienz von Algorithmen I

O -Notation erlaubt **Kategorisierung** der Effizienz von Algorithmen

- $O(1)$: **konstante Laufzeit**
 - unabhängig von Problemgröße
 - *Beispiel*: Löschen von erstem Element in verketteter Liste
- $O(\log n)$: **logarithmische Laufzeit**
 - Laufzeit wächst langsamer als Problemgröße
 - typisch für Divide & Conquer Algorithmen (s. Kapitel 6)
 - *Beispiel*: Suchen in sortierter Liste (Binäre Suche, s. Kapitel 8)
- $O(n)$: **lineare Laufzeit**
 - Laufzeit wächst vergleichbar zur Problemgröße
 - jedes Eingabe-Element erfordert $O(1)$ Arbeit
 - *Beispiele*: Suchen in unsortierter Liste, Löschen von Element in sequentieller Liste

Wiederholung letzte Vorlesung II

Effizienz von Algorithmen II

Effizienz von

O-Notation

- $O(1)$:

- u
- E

- $O(\log)$

- L
- t
- E

- $O(n)$:

- L
- jedes Eingabe-Element erfordert $O(1)$ Arbeit
- *Beispiele*: Suchen in unsortierter Liste, Löschen von Element in sequentieller Liste

- $O(n \log n)$: "loglinear" Laufzeit

- Laufzeit wächst schneller als Problemgröße
- typisch für Divide & Conquer Algorithmen (s. Kapitel 6)
- *Beispiele*: Quicksort (s. Kapitel 6), FFT (s. Kapitel 10)

- $O(n^2)$: quadratische Laufzeit

- typisch für Algorithmen, die Element paarweise kombinieren
- *Beispiele*: Insertion Sort, Matrix-Vektor Multiplikation (s. Kapitel 10)

- $O(n^3)$: kubische Laufzeit

- *Beispiel*: Matrix-Matrix Multiplikation

- $O(2^n)$: exponentielle Laufzeit

- auch als "unlösbar" bezeichnet (intractable)
- *Beispiel*: Traveling Salesman (kürzeste Route, so dass alle Städte exakt einmal besucht)

28

Wiederholung letzte Vorlesung II

Wachstumsraten illustriert

Annahme: Rechner mit 1GHz Taktfrequenz

- eine Operation benötigt 1ns (nano-Sekunde)
- n bezeichne Anzahl Operationen

Effizienz von	n	$T(n) = \ln(n)$	$T(n) = n$	$T(n) = n \ln(n)$	$T(n) = n^2$	$T(n) = 2^n$	$T(n) = n!$
• $O(nk)$	10	0.003 μ s	0.01 μ s	0.033 μ s	0.1 μ s	1 μ s	3.63ms
	20	0.004 μ s	0.02 μ s	0.086 μ s	0.4 μ s	1ms	77.1 years
	30	0.005 μ s	0.03 μ s	0.147 μ s	0.9 μ s	1s	8.4 · 10 ¹⁵ years
	• L 40	0.005 μ s	0.04 μ s	0.213 μ s	1.6 μ s	18.3min	
	• t 50	0.006 μ s	0.05 μ s	0.282 μ s	2.5 μ s	13 days	
• $O(n^2)$	• E 100	0.007 μ s	0.1 μ s	0.644 μ s	10 μ s	4 · 10 ¹³ years	
	1000	0.010 μ s	1.0 μ s	9.966 μ s	1ms		
	10000	0.013 μ s	10 μ s	130 μ s	100ms		
	• t 100000	0.017 μ s	0.1ms	1.67ms	10s		
	• E 1 · 10 ⁶	0.020 μ s	1ms	19.93ms	16.7min		
• $O(n^3)$	• k 1 · 10 ⁷	0.023 μ s	0.01s	0.23s	1.16 days		
	1 · 10 ⁸	0.027 μ s	0.1s	2.66s	115.7 days		
	1 · 10 ⁹	0.030 μ s	1s	29.9s	31.7 years		

Effizienz von

O-Notation

- $O(1)$:
 - u
 - E

• $O(\log)$

- L
- t
- E

• $O(n)$:

- L
- jedes Eingabe-Element erfordert $O(1)$ Arbeit
- Beispiele: Suchen in unsortierter Liste, Löschen von Element in sequentieller Liste

• $O(2^n)$: exponentielle Laufzeit

- auch als "unlösbar" bezeichnet (intractable)
- Beispiel: Traveling Salesman (kürzeste Route, so dass alle Städte exakt einmal besucht)

Tabelle adaptiert von "The Algorithm Design Manual", S. Skiena, Springer

8

28

Wiederholung letzte Vorlesung II

Wachstumsraten illustriert

Annahme: Rechner mit 1GHz Taktfrequenz

- eine Operation benötigt 1ns (nano-Sekunde)
- n bezeichne Anzahl Operationen

Effizienz von n | $T(n) = 1n$ | Rechenregel für O -Notation I

n	$T(n) = 1n$
10	0.003 μ s
20	0.004 μ s
30	0.005 μ s
40	0.005 μ s
50	0.006 μ s
100	0.007 μ s
1000	0.010 μ s
10000	0.013 μ s
100000	0.017 μ s
$1 \cdot 10^6$	0.020 μ s
$1 \cdot 10^7$	0.023 μ s
$1 \cdot 10^8$	0.027 μ s
$1 \cdot 10^9$	0.030 μ s

Addition in O -Notation

Seien A_1, A_2 zwei Algorithmen mit Laufzeiten

$$T_1(n) = O(f(n)), \quad T_2(n) = O(g(n))$$

für zwei Funktionen $f, g : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$. Dann hat der Algorithmus $A = A_1; A_2$ (sequentielle Ausführung von A_1, A_2) die Komplexität

$$T(n) = T_1(n) + T_2(n) = O(\max(f(n), g(n)))$$

Beispiel: Sei $A_1 = O(\log n)$, $A_2 = O(n^2)$. Dann ist für $A = A_1; A_2$

$$A = O(\max(\log n, n^2)) = O(n^2)$$

Effizienz von

O -Notation

- $O(1)$:
 - u
 - E

• $O(\log)$

- L
- t
- E

• $O(n)$:

- L
- jedes Eingabe-Element erfordert $O(1)$ Arbeit
- *Beispiele*: Suchen in unsortierter Liste, Löschen von Element in sequentieller Liste

• $O(2^n)$: exponentielle L

- auch als "unlösbar"
- *Beispiel*: Traveling Salesman Problem (TSP) - Städte exakt einmal

Tabelle adap

Wiederholung letzte Vorlesung II

Wachstumsraten illustriert

Annahme: Rechner mit 1GHz Taktfrequenz

- eine Operation benötigt 1ns (nano-Sekunde)
- n bezeichne Anzahl Operationen

Effizienz von n | $T(n) = 1n$ Rechenregel für O -Notation I

n	$T(n) = 1n$
10	0.003 μ s
20	0.004 μ s
30	0.005 μ s
40	0.005 μ s
50	0.006 μ s
100	0.007 μ s
1000	0.010 μ s
10000	0.013 μ s
100000	0.017 μ s
$1 \cdot 10^6$	0.020 μ s
$1 \cdot 10^7$	0.023 μ s
$1 \cdot 10^8$	0.027 μ s
$1 \cdot 10^9$	0.030 μ s

Addition in O -Notation

Seien Komplexität der elementaren Bausteine

für z
 $A =$

Effizienz von

O -Notation

- $O(1)$:
 - u
 - \bar{E}

- $O(\log)$
 - L
 - t
 - \bar{E}

- $O(n)$:
 - L

- jedes Eingabe-Element erfordert $O(1)$ Arbeit
- Beispiele: Suchen in unsortierter Liste, Löschen von sequentieller Liste

- $O(2^n)$: exponentielle L
 - auch als "unlösbar"
 - Beispiel: Traveling \bar{S} Städte exakt einmal

- $O(n^3)$
 - \bar{E}

- $O(n^2)$
 - t
 - \bar{E}

- Elementarer Verarbeitungsschritt:
 - $O(1)$

- Sequenz:
 - Addition in O -Notation

- Bedingter Verarbeitungsschritt:
 - Maximum von Komplexität von if und else Block, sowie $O(1)$ für Auswertung der Bedingung

- Wiederholung:
 - Anzahl Wiederholungen multipliziert mit Komplexität Schleifenkörper, sowie
 - Anzahl Wiederholungen multipliziert mit $O(1)$ für Auswertung der Schleifenbedingung

Beisp:

Organisatorisches: Termine

- **Wiederholungs-Vorlesung:** Mittwoch, 5. Dezember 2012
 - Grundlagen: Kapitel 1 - 6
- **keine Vorlesung:** Donnerstag, 6. Dezember 2012 (Dies academicus)
- **Probe-Klausur:** Montag, 10. Dezember 2012
- **Vorlesungs-Evaluation:** Donnerstag, 13. Dezember 2012
- ab Mittwoch, 12. Dezember 2012: Fortgeschrittene Algorithmen und Datenstrukturen

Organisatorisches: eLearning

- **Nachrichtenforum** von Moodle:
 - Themen für jede Woche mit zusätzlichem Lernmaterial
 - Thema zum Ablauf des Übungsbetriebes
 - Thema für generelle Fragen und Antworten (FAQ)
→ bitte Möglichkeiten nutzen!
- **Kummerkasten**: anonymes Feedback zur Vorlesung/Übung
 - Anregungen, Beschwerden, Kommentare jederzeit willkommen!
 - Fragen können hier nicht beantwortet werden
- **Ausführliche Gliederung** auf Vorlesungswebseite
 - fortlaufend aktualisiert

Programm heute

- 1 Einführung
- 2 Mathematische Grundlagen
- 3 Elementare Datenstrukturen
- 4 Grundlagen der Korrektheit von Algorithmen
- 5 Grundlagen der Effizienz von Algorithmen
- 6 Grundlagen des Algorithmen-Entwurfs**
 - Entwurfsprinzipien
 - Divide and Conquer

Algorithmen-Entwurf

- Kein Patentrezept zum Entwurf von Algorithmen!
 - insbesondere Ableitung von Algorithmus aus Spezifikation nicht automatisierbar
- Programmieren ist **kreative** Tätigkeit
 - “The Art of Computer Programming” (D. Knuth)
- Unterstützung durch **Algorithmen-Muster**
 - auch **Design Patterns** genannt
 - “best practice”

Entwurfsprinzip: Verfeinerung

- intuitive Vorgehensweise: schrittweise Verfeinerung
- auch genannt: Top-Down Entwurf
- Schema:
 - ① Lösungsidee mit groben Anweisungen
 - ② Schrittweise Verfeinerung der Anweisungen in detailliertere / konkretere Anweisungen
 - ③ Zielprogramm in Programmiersprache (z.B. C)

Verfeinerung: Beispiel I

Beispiel-Problem: Tee-Zubereitung

- Lösungsidee mit groben Anweisungen:
 - ① Wasser kochen
 - ② Wasser in die Tasse
 - ③ Teebeutel in die Tasse
 - ④ Teebeutel herausnehmen

Verfeinerung: Beispiel I

Beispiel-Problem: Tee-Zubereitung

- Lösungsidee mit groben Anweisungen:

- ① Wasser kochen
- ② Wasser in die Tasse
- ③ Teebeutel in die Tasse
- ④ Teebeutel herausnehmen

- Verfeinerung:

- ① Wasser kochen
 - ① Wasser in Wasserkocher füllen
 - ② Wasserkocher anstecken
 - ③ Wasserkocher anschalten
 - ④ Warten bis Wasser kocht
 - ⑤ Wasserkocher ausschalten
- ② Wasser in die Tasse
 - ① Wasserkocher abstecken
 - ② Wasser in Tasse füllen
- ③ ...

Verfeinerung: Beispiel II

Beispiel-Problem: bestimme Median von Zahlenfolge

Definition Median

Sei $(x_1, \dots, x_n) \subset \mathbb{N}$ eine aufsteigend sortierte Folge natürlicher Zahlen mit $x_1 \leq x_2 \leq \dots \leq x_n$. Der Median \tilde{x} ist definiert als

$$\tilde{x} := x_{\lceil \frac{n}{2} \rceil}$$

Beispiele:

- Folge 3, 4, 7, 10, 11: Median ist 7
- Folge 21, 33, 47, 111: Median ist 33

(*Bemerkung:* manchmal ist der Median im Fall von n gerade auch als arithmetisches Mittel von $x_{\frac{n}{2}}$ und $x_{\frac{n}{2}+1}$ definiert)

Verfeinerung: Beispiel II

Beispiel-Problem: bestimme Median von Zahlenfolge

- Lösungsidee mit groben Anweisungen (Pseudocode):
 - ① Eingabe Zahlenfolge X ;
 - ② Sortiere X ;
 - ③ Bestimme Median xt von X ;
 - ④ Gebe xt aus;

Verfeinerung: Beispiel II

Beispiel-Problem: bestimme Median von Zahlenfolge

- Lösungsidee mit groben Anweisungen (Pseudocode):
 - 1 Eingabe Zahlenfolge X;
 - 2 Sortiere X;
 - 3 Bestimme Median xt von X;
 - 4 Gebe xt aus;
- Verfeinerung (Pseudocode):
 - 1 `X = EingabeFolge(); // Eingabe der Folge`
 - 2 `Sort(X); // rufe Sortiermethode auf`
 - 3 `xt = X[ceil(X.laenge / 2)]; // bestimme Median`
 - 4 `Output(xt); // gib xt aus`

Verfeinerung: Beispiel II

Beispiel-Problem: bestimme Median von Zahlenfolge

- Lösungsidee mit groben Anweisungen (Pseudocode):
 - 1 Eingabe Zahlenfolge X;
 - 2 Sortiere X;
 - 3 Bestimme Median xt von X;
 - 4 Gebe xt aus;
- Verfeinerung (Pseudocode):
 - 1 $X = \text{EingabeFolge}()$; // Eingabe der Folge
 - 2 $\text{Sort}(X)$; // rufe Sortiermethode auf
 - 3 $xt = X[\text{ceil}(X.\text{laenge} / 2)]$; // bestimme Median
 - 4 $\text{Output}(xt)$; // gib xt aus
- Verfeinerung (C++):
 - 1 $\text{int } X[] = \{3, 4, 7, 10, 11\}$; // Folge fest vorgegeben
 - 2 $\text{int } \text{length} = 5$; // fixe Länge
 - 3 $\text{std::sort}(X, X+5)$; // sortiere Folge
 - 4 $\text{int } xt = X[\text{ceil}(\text{length} / 2)]$; // bestimme Median
 - 5 $\text{std::cout} \ll \text{"Median ist " } \ll xt$; // gib xt aus

Verfeinerung: Beispiel II

Beispiel-Problem: bestimme Median von Zahlenfolge

- Lösungsidee mit groben Anweisungen (Pseudocode):
 - 1 Eingabe Zahlenfolge X;
 - 2 Sortiere X;
 - 3 Bestimme Median xt von X;
 - 4 Gebe xt aus;
- Verfeinerung (Pseudocode):
 - 1 $X = \text{EingabeFolge}()$; // Eingabe der Folge
 - 2 $\text{Sort}(X)$; // rufe Sortiermethode auf
 - 3 $xt = X[\text{ceil}(X.\text{laenge} / 2)]$; // bestimme Median
 - 4 $\text{Output}(xt)$; // gib xt aus
- Verfeinerung (C++):
 - 1 $\text{int } X[] = \{3, 4, 7, 10, 11\}$; // Folge fest vorgegeben
 - 2 $\text{int } \text{length} = 5$; // fixe Länge
 - 3 $\text{std::sort}(X, X+5)$; // sortiere Folge
 - 4 $\text{int } xt = X[\text{ceil}(\text{length} / 2)]$; // bestimme Median
 - 5 $\text{std::cout} \ll \text{"Median ist " } \ll xt$; // gib xt aus
- ...

Verfeinerung

- keine festen Regeln für Verfeinerungs-Prozess
- passende Notation für Detailstufe verwenden (z.B. Pseudocode)
- jeder Verfeinerungsschritt enthält **Entwurfs-Entscheidungen**
 - bestimmt z.B. Art der Eingabe von Daten
 - bestimmt z.B. Laufzeitverhalten des Programms (Größe, Geschwindigkeit)

Entwurfsprinzip: Algorithmen-Muster

- Idee: allgemeines **Algorithmen-Muster** entwickelt für bestimmte Problemklasse, dann Anpassung an konkretes Problem
- auch genannt: **Design Pattern** oder “best practice” Strategie

Entwurfsprinzip: Algorithmen-Muster

- **Idee:** allgemeines **Algorithmen-Muster** entwickelt für bestimmte Problemklasse, dann Anpassung an konkretes Problem
- auch genannt: **Design Pattern** oder “**best practice**” Strategie
- **Beispiel Problemklasse:** finden einer optimalen Lösung bezüglich Kosten in großem Lösungsraum
 - konkret z.B. kürzester Weg zwischen zwei Städten

Entwurfsprinzip: Algorithmen-Muster

- **Idee:** allgemeines **Algorithmen-Muster** entwickelt für bestimmte Problemklasse, dann Anpassung an konkretes Problem
- auch genannt: **Design Pattern** oder “**best practice**” Strategie
- **Beispiel Problemklasse:** finden einer optimalen Lösung bezüglich Kosten in großem Lösungsraum
 - konkret z.B. kürzester Weg zwischen zwei Städten
- **Verfahrensweise Algorithmen-Muster:**
 - Beschreibung des Lösungsverfahrens an möglichst einfachem Beispiel
 - Transfer auf konkrete Problemstellung

Programm heute

- 1 Einführung
- 2 Mathematische Grundlagen
- 3 Elementare Datenstrukturen
- 4 Grundlagen der Korrektheit von Algorithmen
- 5 Grundlagen der Effizienz von Algorithmen
- 6 Grundlagen des Algorithmen-Entwurfs**
 - Entwurfsprinzipien
 - Divide and Conquer**

Entwurfsprinzip: Divide and Conquer

Definition: Divide and Conquer (nach G. Saake)

Divide and Conquer ist die **rekursive** Rückführung eines zu lösenden Problems auf ein **identisches** Problem mit **kleinerer** Eingabemenge.

- Divide and Conquer: zu deutsch “Teile und herrsche”
- Prinzip:
 - teile große Aufgabe in mehrere kleine Teilaufgaben
 - rufe denselben Algorithmus rekursiv auf den Teilaufgaben auf

Muster: Divide and Conquer

Divide and Conquer als Algorithmen-Muster:

- 1 Teile gegebene Aufgabe in mehrere getrennte Teilaufgaben
 - löse Teilaufgaben einzeln
 - setze Lösung der Gesamtaufgabe aus Teillösungen zusammen
- 2 Wende dieselbe Technik auf jede Teilaufgabe an, dann auf deren Teilaufgaben etc., bis die Teilaufgabe so klein ist, dass Lösung explizit berechnet werden kann
- 3 Jede Teilaufgabe sollte von derselben Art sein wie die Gesamtaufgabe, so dass der gleiche Algorithmus rekursiv aufgerufen werden kann

Muster: Divide and Conquer

Divide and Conquer-Muster als Pseudocode:

Input: Aufgabe A

DivideAndConquer(A):

```
if ( $A$  klein) {  
    löse  $A$  explizit;
```

```
}
```

```
else {
```

```
    teile  $A$  in Teilaufgaben  $A_1, \dots, A_n$  auf;
```

```
    DivideAndConquer( $A_1$ );
```

```
    ...
```

```
    DivideAndConquer( $A_n$ );
```

```
    setze Lösung für  $A$  zusammen aus Lösungen für  $A_1, \dots, A_n$ 
```

```
}
```


Divide and Conquer: MergeSort

Sei $A = \{a_1, \dots, a_n\}$ Feld mit n natürlichen Zahlen $a_i \in \mathbb{N}$.

Aufgabe: sortiere A in aufsteigender Reihenfolge.

- Lösung mit Divide and Conquer-Muster: **Merge Sort**
- Idee:
 - **Divide:** teile A auf in zwei gleich große Teilfelder
 - **Rekursion:** rufe Merge Sort rekursiv für die zwei Teilfelder auf
 - **Conquer:** setze die Teilfelder zusammen (**merge** bzw. mischen)
- Wann ist Teilfolge **“klein”**, d.h. wann löst man explizit?
→ Teilfolge mit nur **einem** Element → sortiert!

MergeSort: Algorithmus

Input: zu sortierendes Feld A

Output: sortiertes Feld

MergeSort(A):

```
if ( $A$  ein-elementig) { // Teilfeld ist klein
    return  $A$ ;
}
else {
    halbiere  $A$  in  $A_1$  und  $A_2$ ; // Divide
     $A_1$  = MergeSort( $A_1$ ); // Rekursion
     $A_2$  = MergeSort( $A_2$ ); // Rekursion
    return Merge( $A_1$ ,  $A_2$ ); // Conquer
}
```

→ “komplizierter” Teil ist in **Merge**!

MergeSort: Merge Funktion

Input: zu sortierende Felder A_1, A_2

Output: sortiertes Feld B

Merge(A_1, A_2):

$B =$ leeres Feld;

while (A_1 und A_2 nicht leer) {

entferne das kleinere der Anfangselemente von A_1 bzw. A_2 ;

hänge dieses Element an B an;

}

hänge das verbliebene, nicht-leere Feld A_1 oder A_2 an B an;

return B ;

→ tatsächliche Implementation muß Entfernen/Anhängen effizient lösen!

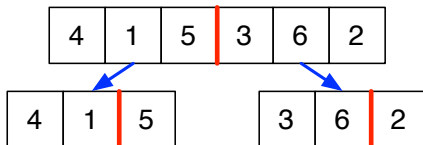
MergeSort: Beispiel

Divide

4	1	5	3	6	2
---	---	---	---	---	---

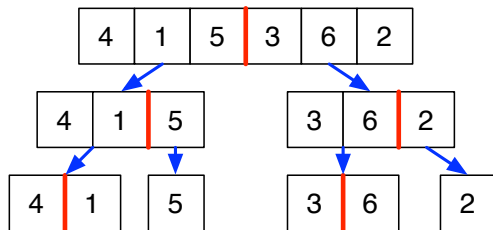
MergeSort: Beispiel

Divide



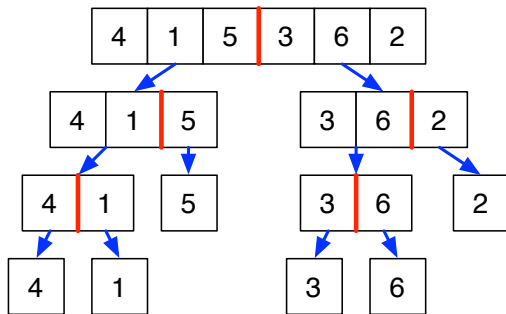
MergeSort: Beispiel

Divide

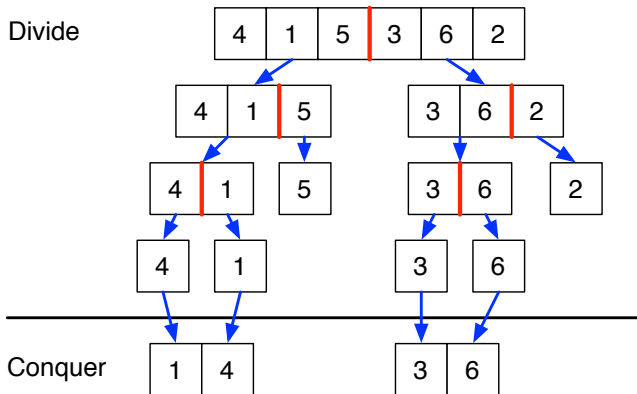


MergeSort: Beispiel

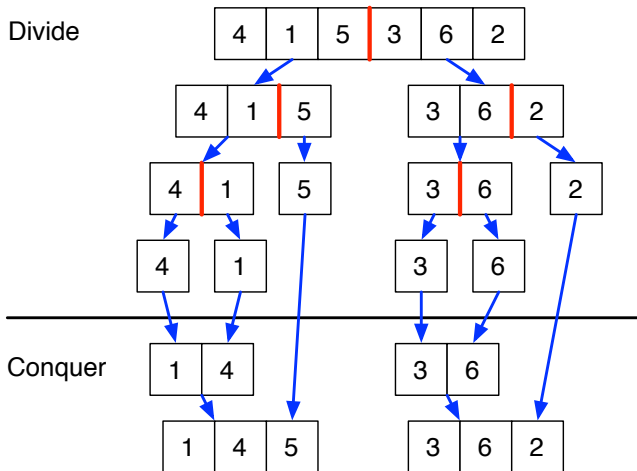
Divide



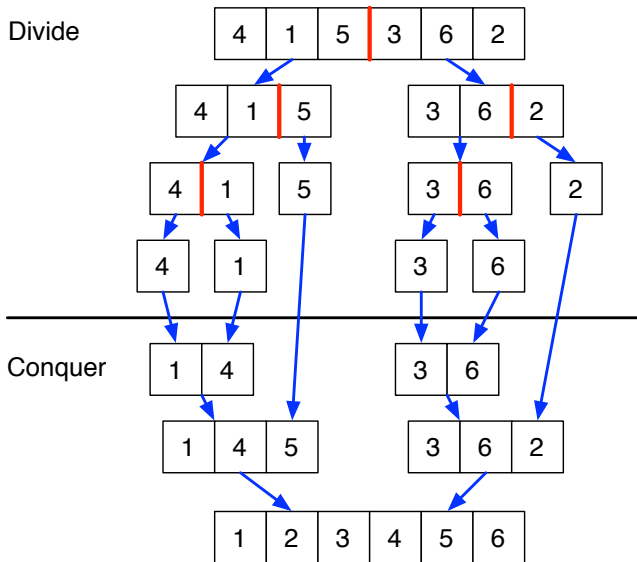
MergeSort: Beispiel



MergeSort: Beispiel



MergeSort: Beispiel



MergeSort: Eigenschaften

- Merge Sort benötigt **zusätzlichen Speicher** in Funktion **Merge**
 - insgesamt n zusätzliche Elemente falls A Länge n
- best und worst case sind identisch
- die meiste Arbeit steckt in **Merge**
 - wie viel genau?

MergeSort: Komplexität Merge Funktion

- $|A| = n$
- Sei $|A_1| = n_1$, $|A_2| = n_2$
→ $n_1 + n_2 \leq n$
- Annahme:
 - entfernen ist $O(1)$
 - anhängen ist $O(1)$
- Anzahl **while** Durchläufe:
 $\min(n_1, n_2)$
- anschließend
 $\max(n_1, n_2) - \min(n_1, n_2)$
Anhänge-Operationen
→ **Merge** ist $O(n_1 + n_2)$
- also ist **Merge** auch $O(n)$!

Input: zu sortierende Felder A_1, A_2

Output: sortiertes Feld B

Merge(A_1, A_2):

$B =$ leeres Feld;

while (A_1 und A_2 nicht leer) {
entferne das kleinere der Anfangs-
elemente von A_1 bzw. A_2 ;
hänge dieses Element an B an;

}

hänge das verbliebene, nicht-leere
Feld A_1 oder A_2 an B an;

return B ;

MergeSort: Komplexität I

- Laufzeit von Merge Sort
 $T(n) = ?$
- Zeilen 1-3: "Problem klein"
 $O(1)$
- Zeile 5: Divide
 $O(1)$
- Zeile 6 und 7: Rekursion
jeweils $T(n/2)$
- Zeile 8: Conquer
 $O(n)$

Input: zu sortierendes Feld A

Output: sortiertes Feld

MergeSort(A):

```
1  if ( $A$  ein-elementig) {
2      return  $A$ ;
3  }
4  else {
5      halbiere  $A$  in  $A_1$  und  $A_2$ ;
6       $A_1 = \mathbf{MergeSort}(A_1)$ ;
7       $A_2 = \mathbf{MergeSort}(A_2)$ ;
8      return  $\mathbf{Merge}(A_1, A_2)$ ;
9  }
```

MergeSort: Komplexität I

- Laufzeit von Merge Sort

$$T(n) = ?$$

- Zeilen 1-3: "Problem klein"

$$O(1)$$

- Zeile 5: Divide

$$O(1)$$

- Zeile 6 und 7: Rekursion

$$\text{jeweils } T(n/2)$$

- Zeile 8: Conquer

$$O(n)$$

$$\rightarrow T(n) = \begin{cases} O(1) & \text{für } n = 1 \\ 2T(n/2) + O(n) & \text{für } n > 1 \end{cases}$$

Input: zu sortierendes Feld A

Output: sortiertes Feld

MergeSort(A):

```
1  if (A ein-elementig) {
2    return A;
3  }
4  else {
5    halbiere A in  $A_1$  und  $A_2$ ;
6     $A_1 = \text{MergeSort}(A_1)$ ;
7     $A_2 = \text{MergeSort}(A_2)$ ;
8    return Merge( $A_1$ ,  $A_2$ );
9  }
```

MergeSort: Komplexität II

$$T(n) = \begin{cases} O(1) & \text{für } n = 1 \\ 2T(n/2) + O(n) & \text{für } n > 1 \end{cases}$$

liefert durch Auflösen der Rekursionsgleichung

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

Wie kann man das zeigen?

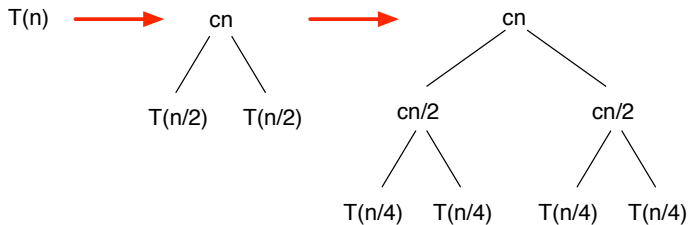
- **Master-Theorem** (s. Cormen, Kapitel 4.5)
- intuitiver: **Rekursions-Baum**

hierzu Annahme: c passende Konstante, so daß

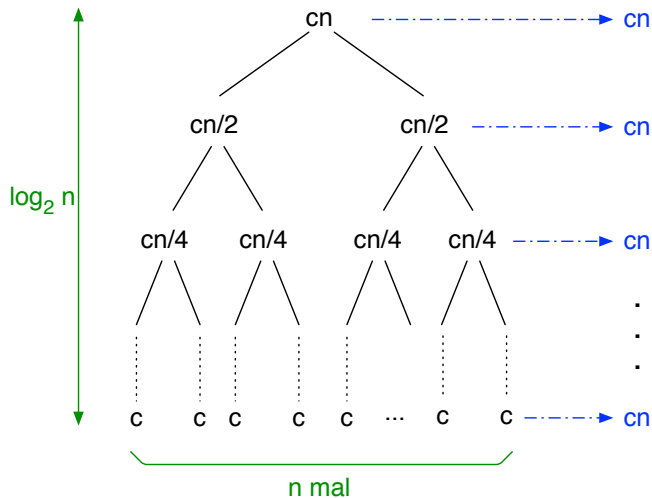
$$T(n) = \begin{cases} c & \text{für } n = 1 \\ 2T(n/2) + cn & \text{für } n > 1 \end{cases}$$

und sei n Zweier-Potenz, d.h. $n = 2^k$ für $k \in \mathbb{N}$

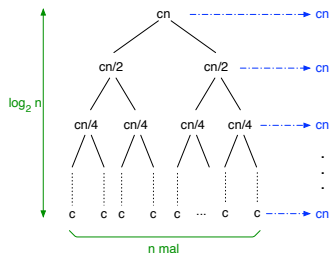
MergeSort: Rekursions-Baum



MergeSort: Rekursions-Baum



MergeSort: Komplexität III



- Baum hat Höhe $\log_2 n$, also $\log_2 n + 1$ Ebenen
- pro Ebene cn Kosten

→ Gesamtkosten $cn(\log_2 n) = cn \log_2 n + cn$

$$\rightarrow T(n) = \Theta(n \log n) \quad \checkmark$$

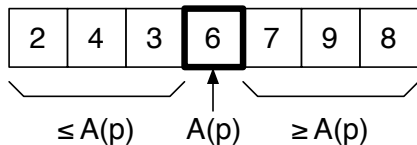
Divide and Conquer: QuickSort

QuickSort:

- Muster: Divide and Conquer
- in-place (ohne extra Speicherbedarf)

Hauptidee:

- teile Feld A mittels **Pivot-Element** $A(p)$ in zwei Teile
- links vom Pivot-Element $A(p)$ sind alle Elemente kleiner als $A(p)$
- rechts vom Pivot-Element $A(p)$ sind alle Elemente größer als $A(p)$



QuickSort: Algorithmus

Input: zu sortierendes Feld A

Indices untere und obere Grenze u, o

QuickSort: (A, u, o)

if $(o > u)$ {

bestimme Index p des Pivot-Elements; // ist beliebig

$pn = \mathbf{Partition}(A, u, o, p)$; // Divide

QuickSort $(A, u, pn - 1)$; // Rekursion

QuickSort $(A, pn + 1, o)$; // Rekursion

}

→ “Intelligenz” in **Partition**

QuickSort: Funktion Partition I

Input: zu zerlegendes Feld A ,
Indices von unterer und oberer Grenze u, o ,
Position p des Pivot-Elements

Output: neue Position pn des Pivot-Elements

Partition(A, u, o, p)

$pn = u$;

$pv = A(p)$;

tausche $A(p)$ und $A(o)$; // Pivot-Element nach rechts

for $i = u$ **to** $o - 1$ {

if ($A(i) \leq pv$) {

 tausche $A(pn)$ und $A(i)$;

$pn = pn + 1$;

 }

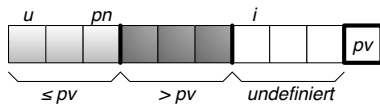
}

tausche $A(o)$ und $A(pn)$; // Pivot-Element zurück

return pn ;

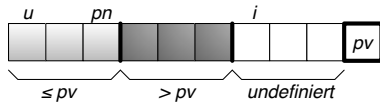
QuickSort: Funktion Partition II

Partitions-Prinzip:

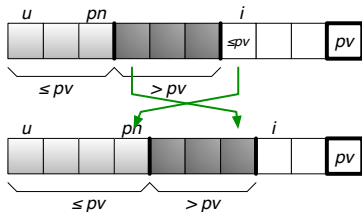
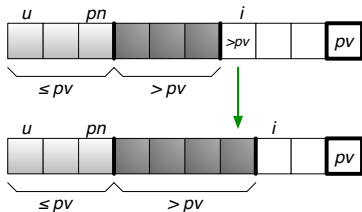


QuickSort: Funktion Partition II

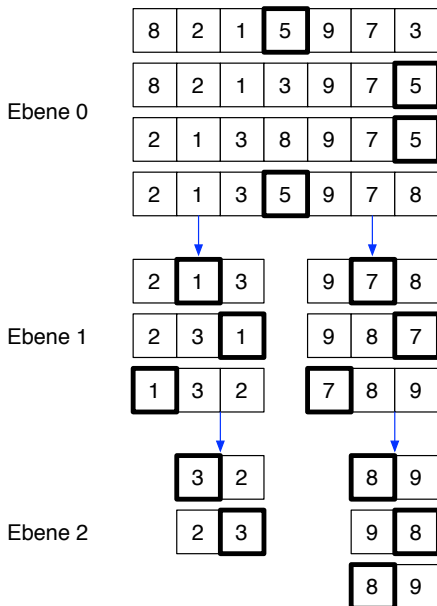
Partitions-Prinzip:



Austausch-Schritt:



QuickSort: Beispiel



QuickSort: Komplexität

Komplexität von QuickSort:

- worst case: $\Theta(n^2)$
 - tritt ein wenn Pivot-Element ständig unbalanciert ist (d.h. ein Teilfeld leer)
 - insbesondere wenn Feld bereits sortiert
- best case: $O(n \log n)$
 - wenn Pivot-Element Folge laufend halbiert
- im Durchschnitt: $O(n \log n)$
 - Beweis aufwendig
- typische Verbesserung: randomisierte Wahl von Pivot-Element
 - Komplexität dann immer noch $O(n \log n)$

Bei Interesse an Beweis/Herleitung: s. Cormen, Kapitel 7.2 und 7.4

Vergleich Sortier-Algorithmen

- Insertion Sort
 - in-place
 - Komplexität $O(n^2)$, best case: $O(n)$
- Selection Sort (Übung)
 - in-place
 - Komplexität $O(n^2)$
- MergeSort
 - benötigt zusätzlichen Speicher
 - Komplexität $O(n \log n)$
- QuickSort
 - in-place
 - Komplexität im Mittel $O(n \log n)$, worst case: $O(n^2)$

Zusammenfassung

- 1 Einführung
- 2 Mathematische Grundlagen
- 3 Elementare Datenstrukturen
- 4 Grundlagen der Korrektheit von Algorithmen
- 5 Grundlagen der Effizienz von Algorithmen
- 6 Grundlagen des Algorithmen-Entwurfs**
 - Entwurfsprinzipien
 - Divide and Conquer**