

# Wstęp do programowania

## Algorytmy zachłanne, algorytme Dijkstry

Paweł Daniluk

Wydział Fizyki

Jesień 2013



# Algorytmy zachłanne

Strategia polegająca na budowaniu rozwiązania problemu przez dokonywanie lokalnie optymalnych wyborów.

## Algorytmy zachłanne

Strategia polegająca na budowaniu rozwiązania problemu przez dokonywanie lokalnie optymalnych wyborów.

W większości przypadków ta strategia nie prowadzi do optymalnego rozwiązania

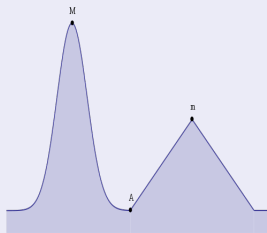
# Algorytmy zachłanne

Strategia polegająca na budowaniu rozwiązania problemu przez dokonywanie lokalnie optymalnych wyborów.

W większości przypadków ta strategia nie prowadzi do optymalnego rozwiązania

## Analogia

Podchodzenie pod górę:



## Algorytmy zachłanne c.d.

### Problem wydawania reszty

W jaki sposób dysponując monetami o danych nominałach (np. 5/2/1) wydać resztę używając do tego minimalnej liczby monet.

Rozwiązanie zachłanne polega na wydawaniu monety o największym możliwym nominale. Np.:

$$13 = 5 + 5 + 2 + 1$$

## Algorytmy zachłanne c.d.

### Problem wydawania reszty

W jaki sposób dysponując monetami o danych nominałach (np. 5/2/1) wydać resztę używając do tego minimalnej liczby monet.

Rozwiązanie zachłanne polega na wydawaniu monety o największym możliwym nominale. Np.:

$$13 = 5 + 5 + 2 + 1$$

Metoda zachłanna nie działa dla każdego zestawu monet. Np. dla monet 5/2:

$$6 = 5 + ?$$

# Zastosowania

## Własność optymalnej podstruktury

Optymalne rozwiązanie problemu jest funkcją optymalnych rozwiązań podproblemów.

## Rozwiązania dokładne (optymalne)

- ortogonalizacja układu wektorów
- kodowanie Huffmana
- problem wyboru czynności
- algorytm Dijkstry

# Zastosowania

## Własność optymalnej podstruktury

Optymalne rozwiązanie problemu jest funkcją optymalnych rozwiązań podproblemów.

## Rozwiązania dokładne (optymalne)

- ortogonalizacja układu wektorów
- kodowanie Huffmana
- problem wyboru czynności
- algorytm Dijkstry

## Heurystyki

Algorytmy zachłanne są wydajne. Często się ich używa do znajdowania rozwiązań przybliżonych.



# Algorytm Dijkstry

## Problem

Dany jest graf nieskierowany z nieujemnymi wagami krawędzi. Wyznaczyć ścieżkę pomiędzy danymi wierzchołkami o najmniejszej wadze.

## Przykładowe zastosowanie

Dane są połączenia drogowe pomiędzy miastami. Wyznaczyć najkrótszą trasę.

# Algorytm Dijkstry

## Algorytm

Przez  $s$  oznaczamy wierzchołek źródłowy,  $w(i, j)$  to waga krawędzi  $(i, j)$ .

- 1 Stwórz tablicę  $d$  odległości od źródła dla wszystkich wierzchołków grafu. Na początku  $d[s] = 0$ , zaś  $d[v] = \infty$  dla wszystkich pozostałych wierzchołków.
- 2 Utwórz kolejkę priorytetową  $Q$  wszystkich wierzchołków grafu. Priorytetem kolejki jest aktualnie wyliczona odległość od wierzchołka źródłowego  $s$ .
- 3 Dopóki kolejka nie jest pusta:
  - 1 Usuń z kolejki wierzchołek  $u$  o najniższym priorytecie (wierzchołek najbliższy źródłu, który nie został jeszcze rozważony)
  - 2 Dla każdego sąsiada  $v$  wierzchołka  $u$  dokonaj relaksacji poprzez  $u$ : jeśli  $d[u] + w(u, v) < d[v]$  (poprzez  $u$  da się dojść do  $v$  szybciej niż dotychczasową ścieżką), to  $d[v] := d[u] + w(u, v)$ .

Na końcu tablica  $d$  zawiera najkrótsze odległości do wszystkich wierzchołków.

# Zadanie 1 – Segment o maksymalnej sumie

## Zadanie

Napisz program znajdujący w zadanej tablicy  $A$  typu  $\text{int}[N]$ , maksymalną sumę segmentu (spójnego fragmentu tablicy). Przyjmujemy, że segment pusty ma sumę 0.

# Zadanie 1 – Segment o maksymalnej sumie

## Zadanie

Napisz program znajdujący w zadanej tablicy  $A$  typu  $\text{int}[N]$ , maksymalną sumę segmentu (spójnego fragmentu tablicy). Przyjmujemy, że segment pusty ma sumę 0.

## Wskazówki

- Najprostsze rozwiązanie to dla wszystkich możliwych segmentów policzyć ich sumę.

# Zadanie 1 – Segment o maksymalnej sumie

## Zadanie

Napisz program znajdujący w zadanej tablicy  $A$  typu  $\text{int}[N]$ , maksymalną sumę segmentu (spójnego fragmentu tablicy). Przyjmujemy, że segment pusty ma sumę 0.

## Wskazówki

- Najprostsze rozwiązanie to dla wszystkich możliwych segmentów policzyć ich sumę.
- W powyższym rozwiązaniu sumę pewnych segmentów liczy się wiele razy. Lepiej dla danego początku  $l$  obliczać po kolei sumy coraz dłuższych segmentów zaczynających się w  $l$ .

# Zadanie 1 – Segment o maksymalnej sumie

## Zadanie

Napisz program znajdujący w zadanej tablicy  $A$  typu  $\text{int}[N]$ , maksymalną sumę segmentu (spójnego fragmentu tablicy). Przyjmujemy, że segment pusty ma sumę 0.

## Wskazówki

- Najprostsze rozwiązanie to dla wszystkich możliwych segmentów policzyć ich sumę.
- W powyższym rozwiązaniu sumę pewnych segmentów liczy się wiele razy. Lepiej dla danego początku  $l$  obliczać po kolei sumy coraz dłuższych segmentów zaczynających się w  $l$ .
- Niech  $\text{Pref}(i)$  oznacza sumę elementów tablicy od 1 do  $i$  włącznie. Suma segmentu od  $l$  do  $p$  to oczywiście  $\text{Pref}(p) - \text{Pref}(l-1)$ . Maksymalną sumę segmentu kończącego się w  $p$  uzyskamy odejmując od  $\text{Pref}(p)$  minimalne  $\text{Pref}(i)$  gdzie  $i$  przebiega  $[1..p]$ .

## Zadanie 1 – Segment o maksymalnej sumie c.d.

Przydatna sztuczka w tym problemie – sumy prefiksowe

$$P(k) = \sum_{i=0}^{k-1} T_i$$

$$\sum_{i=s}^{e-1} T_i = P(e) - P(s)$$

$$\max_{0 \leq s \leq e \leq N} \sum_{i=s}^{e-1} T_i = \max_{0 \leq s \leq e \leq N} P(e) - P(s) = \max_{0 \leq e \leq N} P(e) - \min_{0 \leq s \leq e} P(s)$$

## Zadanie 2 – Sortowanie szybkie (*quick sort*)

### Algorytm

Algorytm działa rekursywnie - wybierany jest pewien element tablicy, tzw. element osiowy, po czym na początek tablicy przenoszone są wszystkie elementy mniejsze od niego, na koniec wszystkie większe, a w powstałe między tymi obszarami puste miejsce trafia wybrany element. Potem sortuje się osobno początkową i końcową część tablicy. Rekursja kończy się, gdy kolejny fragment uzyskany z podziału zawiera pojedynczy element, jako że jednoelementowa podtablica nie wymaga sortowania.

Niech  $l$  oznacza indeks pierwszego,  $r$  – ostatniego elementu sortowanego fragmentu tablicy, zaś  $i$  – indeks elementu, na którym tablica została podzielona.



## Zadanie 2 – Sortowanie szybkie (*quick sort*) c.d.

### Pseudokod

```
PROCEDURE Quicksort(l, r)
  BEGIN
    IF l < r THEN { jeśli fragment dłuższy niż 1 element }
      BEGIN
        i = PodzielTablice(l, r); { podziel i zapamiętaj punkt
        Quicksort(l, i-1);       { posortuj lewą część }
        Quicksort(i, r);         { posortuj prawą część }
      END
    END
  END
```

## Zadanie 3 – Smith-Waterman

Napisz program obliczający optymalne globalne uliniowanie podanych sekwencji.

