

Konstrukce haldy v lineárním čase

- výchozí rozložení dat představuje úplný binární strom hloubky d (bez uspořádání hodnot do haldy)
- nejprve postavíme „haldy“ z podstromů, jejichž kořeny mají hloubku $d-1$, potom pro $d-2$, ... atd., až do kořene celé haldy
- stavění hald se provádí záměnami hodnot od kořene k listům (výměna s menším z obou synů)

Časová složitost

hloubka	počet uzlů	max. počet výměn pro každý z nich
0	2^0	d
1	2^1	$d-1$
...
j	2^j	$d-j$
...
$d-1$	2^{d-1}	1

Pozorování: Při tomto postupu konstrukce haldy má hodně uzlů malý maximální počet výměn a jen málo z nich může absolvovat výměn hodně → celková časová složitost **$O(N)$** .

Celkem se provede výměn (viz tabulka):

$$\begin{aligned} \sum_{j=0}^{d-1} 2^j (d-j) &= d \sum_{j=0}^{d-1} 2^j - \sum_{j=0}^{d-1} j \cdot 2^j = \\ &= d \cdot (2^d - 1) - ((d-2) \cdot 2^d + 2) = O(2^d) = O(N) \end{aligned}$$

... viz dva důkazy matematickou indukcí dále

Důkaz matematickou indukcí č.1: $\sum_{j=0}^{d-1} 2^j = 2^d - 1$

1. pro $d = 1$ zjevně platí

2. necht' platí pro všechna $d < D$, dokazujeme platnost pro $D > 1$:

$$\sum_{j=0}^{D-1} 2^j = \sum_{j=0}^{D-2} 2^j + 2^{D-1} = (2^{D-1} - 1) + 2^{D-1} = 2 \cdot 2^{D-1} - 1 = 2^D - 1$$

↑

podle indukčního předpokladu

qed

Důkaz matematickou indukcí č.2: $\sum_{j=0}^{d-1} j \cdot 2^j = (d-2) \cdot 2^d + 2$

1. pro $d=1$ zjevně platí

2. necht' platí pro všechna $d < D$, dokazujeme platnost pro $D > 1$:

$$\sum_{j=0}^{D-1} j \cdot 2^j = \sum_{j=0}^{D-2} j \cdot 2^j + (D-1) \cdot 2^{D-1} = \left((D-3) \cdot 2^{D-1} + 2 \right) + (D-1) \cdot 2^{D-1} =$$

↑
podle indukčního předpokladu

$$= D \cdot 2^{D-1} - 3 \cdot 2^{D-1} + D \cdot 2^{D-1} - 2^{D-1} + 2 = 2 \cdot D \cdot 2^{D-1} - 4 \cdot 2^{D-1} + 2 =$$

$$= D \cdot 2^D - 2 \cdot 2^D + 2 = (D-2) \cdot 2^D + 2 \quad \text{qed}$$

Třídění haldou (haldové třídění, HeapSort)

- z prvků postavit haldu (N x přidání prvku do haldy)
 - časová složitost $O(N \cdot \log N)$
nebo zdola v lineárním čase $O(N)$
- haldu postupně rozebrat (N x odebrat minimum z haldy)
 - časová složitost $O(N \cdot \log N)$

→ tedy celková časová složitost **$O(N \cdot \log N)$** i v nejhorsím případě

- třídí „na místě“ (tzn. nepotřebuje další datovou strukturu velikosti N): prvky uložené v poli postupně řadí do haldy, přičemž haldu staví v levé části téhož pole
pak rozebírá postupně haldu a vyřazované prvky ukládá postupně do pravé části téhož pole, kde se uvolňuje místo po zkracující se haldě

Prioritní fronta

- podobné jako fronta, prvky se „předbíhají“ podle svých priorit
- zachování vzájemného pořadí mezi prvky téže priority požadovat můžeme, ale nemusíme (záleží na konkrétní aplikaci)

Možnosti implementace:

- seznam (pole, LSS), do něhož zařazujeme podle priority
- seznam (pole, LSS), z něhož vybíráme podle priority
- samostatné seznamy pro každou hodnotu priority
(pokud tyto hodnoty známe a není jich mnoho)
- halda řazená podle priorit – pokud nepožadujeme zachovat pořadí
- halda řazená podle dvojic (priorita, čas příchodu) – pokud požadujeme zachovat vzájemné pořadí mezi prvky téže priority

Slovník (dictionary)

- uchovává dvojice *klíč – hodnota* (klíč je jednoznačný)
- „asociativní pole“
- uložené údaje se vyhledávají podle klíče (indexuje se klíčem)
- klíč může mít jakoukoliv neměnitelnou hodnotu, dokonce třeba každý záznam má klíč jiného typu
- některé programovací jazyky přímo podporují
- efektivní implementace je složitější (hešování, případně vyhledávací stromy)

Rekurze

- objekt je definován pomocí sebe sama

V programování ve dvou hladinách:

- **rekurzivní algoritmus** – řešení úlohy je definováno pomocí řešení menších instancí téhož problému (tzn. podúloh stejného charakteru)

- **rekurzivní volání funkce** – funkce volá sama sebe (přímo nebo případně nepřímo prostřednictvím jiných funkcí)

Většinou se rekurzivní algoritmy realizují pomocí rekurzivních volání, ale není to nezbytné:

- rekurzivní algoritmus lze realizovat bez rekurzivních volání (pomocí vlastního zásobníku na uložení rozpracovaných nedokončených podúloh)

 - více práce pro programátora, program obvykle delší a méně přehledný, výpočet ale může být o něco efektivnější

- rekurzivní volání lze teoreticky použít i při realizaci nerekurzivních iteračních algoritmů (dokonce každý cyklus lze nahradit rekurzivní procedurou)

 - většinou nevhodné, nečitelný a méně efektivní program

Ukončení rekurze

- rekurzivní volání funkce musí být vázáno na nějakou podmínku, která časem jistě přestane platit → jinak „zacyklení výpočtu“
- na rozdíl od nekonečného while-cyklu dojde v Pythonu k zastavení výpočtu po dosažení maximální povolené hloubky rekurze (cca 1000)

```
def rekurze (p) :  
    print (p)  
    rekurze (p+1)
```

```
rekurze (1)
```

Poznámka: programovací jazyky bez limitu na hloubku rekurze
→ běhová chyba přetečení zásobníku (stack overflow)

Průběh výpočtu při rekurzivním volání funkce

- najednou je rozpočítáno více exemplářů téže funkce
- všechny počítají podle téhož kódu
- každý exemplář má na volacím zásobníku svůj vlastní aktivační záznam s lokálními proměnnými, parametry a technickými údaji (kde je rozpočítán, návratová adresa)
- funkce nemá přístup k lokálním proměnným jiného rekurzivního exempláře

Příklad 3: výpis znaků ze vstupu pozpátku

```
def otoc():  
    u = input("Znak: ")  
    if u != " "  
        otoc()  
    print(u)
```

Vstup: A
B
C
<mezera>

Výstup: <mezera>
C
B
A

Příklady jednoduchých rekurzivních funkcí

Palindrom – řetězec se čte stejně zleva i zprava (je symetrický)

```
def palindrom1(s):  
    n = len(s)  
    for i in range(n//2):  
        if s[i] != s[n-i-1]:  
            return False  
    return True  
  
def palindrom2(s):  
    if len(s) <=1 :  
        return True  
    else:  
        return s[0] == s[-1] and palindrom2(s[1:-1])
```

Eukleidův algoritmus (odčítací) realizovaný cyklem (*bylo dříve*):

```
def nsd(x, y):  
    while x != y:  
        if x > y:  
            x -= y  
        else:  
            y -= x  
    return x
```

Eukleidův algoritmus realizovaný rekurzivní funkcí
- přesně kopíruje rekurzivní vztah pro NSD,
na němž je Eukleidův algoritmus založen:

když $X > Y$	$\text{NSD}(X, Y) = \text{NSD}(X-Y, Y)$
když $X < Y$	$\text{NSD}(X, Y) = \text{NSD}(X, Y-X)$
když $X = Y$	$\text{NSD}(X, Y) = X$

```
def nsd(x, y):  
    if x > y:  
        return nsd(x-y, y)  
    elif x < y:  
        return nsd(x, y-x)  
    else:  
        return x
```

Faktoriál $n!$ (součin čísel od 1 do n , pro $n \geq 0$)

rekurzivní definice: $n! = 1$ pro $n = 0$
 $n! = n \cdot (n-1)!$ pro $n > 0$

```
def faktorial(n):  
    f = 1  
    for i in range(2, n+1):  
        f *= i  
    return f
```

```
def faktorial(n):  
    if n == 0:  
        return 1  
    else:  
        return n * faktorial(n-1)
```

v obou případech časová složitost $O(n)$

Fibonacciho čísla

$$F_0 = 0$$
$$F_1 = 1$$
$$F_n = F_{n-1} + F_{n-2} \quad \text{pro } n > 1$$

rekurzivní definice posloupnosti čísel

→ realizace rekurzivní funkcí přesně podle definice:

```
def fib(n) :  
    if n == 0 or n == 1:  
        return n  
    else:  
        return fib(n-1) + fib(n-2)
```

funkce teoreticky správná, ale časová složitost exponenciální

→ pro $n >$ cca 40 prakticky nepoužitelná

důvod: mnohokrát se opakovaně počítají stejné věci

Možnosti řešení:

1. rekurzivní algoritmus + pomocné pole velikosti n
pro uložení již spočítaných funkčních hodnot

→ každé F_i se počítá jen jednou → časová složitost $O(n)$

„chytrá rekurze“

kešování hodnot (cache = mezipaměť)

memoizace (memory = paměť)

dynamické programování

2. počítat hodnoty iteračně odspodu – v pořadí F_1, F_2, \dots, F_n
→ časová složitost $O(n)$, navíc stačí konstantní paměť

dynamické programování

```
def fib(n):  
    if n == 0:  
        return 0  
    a = 0; b = 1  
    while n > 1:  
        a, b = b, a+b  
        n -= 1  
    return b
```

3. z rekurzivní definice odvodit explicitní vzorec a počítat podle něj

$$F_n = \frac{\sqrt{5}}{5} \left(\left(\frac{1 + \sqrt{5}}{2} \right)^n - \left(\frac{1 - \sqrt{5}}{2} \right)^n \right)$$

4. využití rychlého umocňování matice

Platí rovnost
$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} a \\ b \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} b \\ a + b \end{pmatrix}$$

Tedy
$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_1 \\ F_2 \end{pmatrix}$$

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix} \cdot \begin{pmatrix} F_1 \\ F_2 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_2 \\ F_3 \end{pmatrix}$$

...

$$\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}^n \cdot \begin{pmatrix} F_0 \\ F_1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} F_n \\ F_{n+1} \end{pmatrix}$$

Matici $\begin{pmatrix} 0 & 1 \\ 1 & 1 \end{pmatrix}^n$ spočítáme rychlým umocňováním

→ časová složitost $O(\log N)$