

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

1

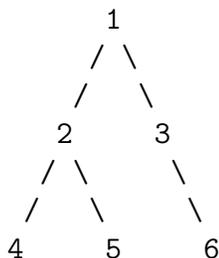
Questão 1 Considere duas sequências de chaves armazenadas em dois arrays globais, `pre` e `in`, que correspondem, respectivamente, ao resultado das travessias *preorder* e *inorder* de uma árvore binária. Assumindo que não há chaves repetidas, podemos afirmar que as duas sequências determinam univocamente a árvore binária. O primeiro elemento em `pre` é a raiz, e as duas sub-árvores podem ser determinadas usando o facto de que a raiz parte o array `in` de forma que todos os elementos da sub-árvore esquerda estão em `in` antes da raiz e todos os elementos da sub-árvore direita estão em `in` depois da raiz. Considere as seguintes declarações:

```
typedef struct node {
    int chave;
    struct node *esq;
    struct node *dir;
} Node;
```

```
int pre[MAX], in[MAX];
```

1. (a) Desenhe a árvore definida pelas seguintes sequências de chaves:
`pre = 1, 2, 4, 5, 3, 6` e `in = 4, 2, 5, 1, 3, 6`.

Resposta:



- (b) Complete a definição da função `buildtree` que constroi a árvore binária a partir das sequências `in` e `pre`, de forma a que se a árvore binária tem n elementos, `buildtree(0, n-1, 0, n-1)` devolve o apontador para a raiz da árvore.

```
Node * buildtree(int i1, int i2, int p1, int p2)
{ Node *t=NULL;
  int k;

  // assume-se que o input está correcto
  if (i1>i2 && p1>p2)
    ...A... ;
  else {
    t = malloc(sizeof(Node));
    t->chave = ...B... ;
    for( k=i1; ...C... ; k++);
    t->esq = ...D... ;
    t->dir = ...E... ;
    return t;
  }
}
```

Nome: _____

Número: _____ Curso: _____

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

2

```
    }  
}
```

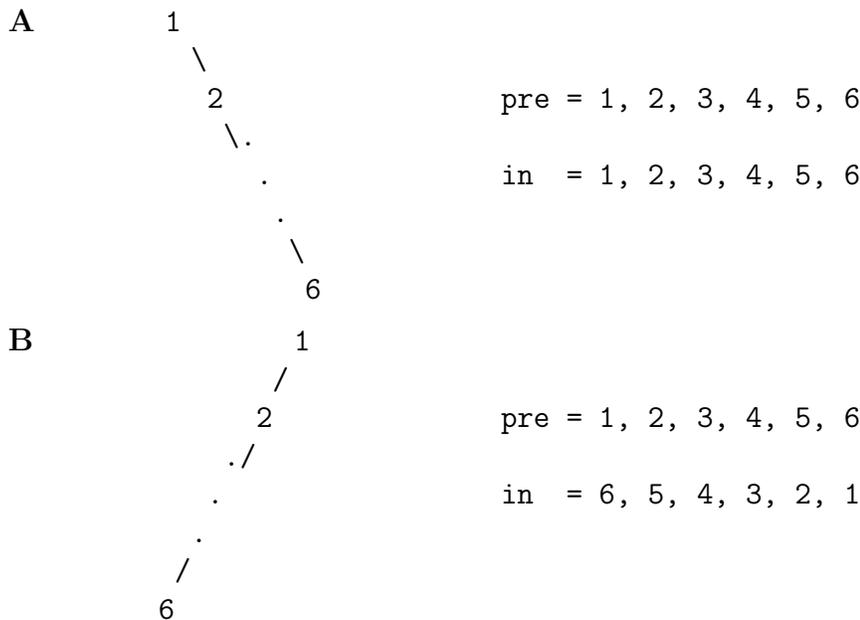
Resposta:

```
...A... = return t  
...B... = pre[p1]  
...C... = pre[p1] != in[k]  
...D... = buildtree(i1,k-1,p1+1,p1+k)  
...E... = buildtree(k+1,i2,p1+k+1,p2)
```

2. Escreva o conteúdo dos arrays `pre` e `in` para os dois casos extremos que correspondem a árvores de altura máxima com as chaves 1, 2, 3, 4, 5 e 6. Estas situações correspondem ao melhor e ao pior caso de execução da função `buildtree`. Justifique esta afirmação.

Resposta:

Um exemplo dos dois casos extremos pode ser:



O tempo de execução da função `buildtree` depende do tempo que demora a encontrar o valor `pre[p1]` no array `in` (ver ciclo `for`).

Na situação **A**, `pre[p1]` vai estar sempre no início do array `in` (tempo execução constante). **A** é portanto o *melhor caso*.

Na situação **B**, `pre[p1]` vai estar sempre no fim do array `in` (tempo execução linear em relação ao tamanho do array). **B** é portanto o *pior caso*.

3. Escreva equações de recorrência que exprimem o tempo de execução de `buildtree` no caso genérico, no melhor caso, e no pior caso. Analise o tempo de execução para cada caso.

Nome: _____

Número: _____ Curso: _____

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

Resposta:

A medida do tamanho do input do algoritmo `buildtree` é dada pelo número de elementos da árvore (= tamanho de qualquer dos arrays).

Equações de recorrência para o caso genérico:

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1) & \text{se } n = 0 \\ \Theta(e + 1) + T(e) + T(n - e - 1) & \text{se } n > 0 \end{cases}$$

com $0 \leq e < n$, representando e o número de elementos da sub-árvore esquerda.

No *melhor caso* (caso **A**) as sub-árvores esquerdas são sempre vazias ($e = 0$). As equações de recorrência para o melhor caso ficam então:

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1) & \text{se } n = 0 \\ \Theta(1) + T(0) + T(n - 1) & \text{se } n > 0 \end{cases}$$

com solução $T(n) = \Theta(n)$.

No *pior caso* (caso **B**) as sub-árvores direitas são sempre vazias ($e = n - 1$). As equações de recorrência para o pior caso ficam então:

$$T(n) = \begin{cases} \Theta(1) & \text{se } n = 0 \\ \Theta(n) + T(n - 1) + T(0) & \text{se } n > 0 \end{cases}$$

com solução $T(n) = \Theta(n^2)$.

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

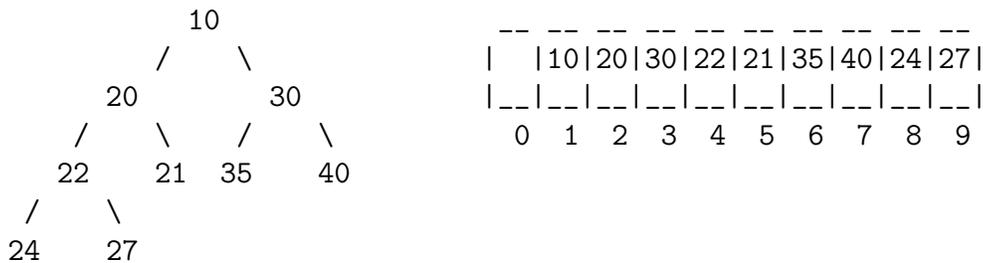
28 de Junho 2004

4

Questão 2 [*Estruturas de Dados*] Uma *heap* é uma árvore binária que verifica a seguinte propriedade: o conteúdo de cada nó é menor ou igual que o conteúdo dos seus descendentes (não havendo, no entanto, qualquer relação de ordem entre os conteúdos das duas sub-árvores de um mesmo nó).

Uma implementação possível destas estruturas, vantajosa em diversas situações, recorre apenas a um vector, contendo, a partir do índice 1, os elementos de uma *heap* dispostos por níveis, da esquerda para a direita. As heaps assim representadas têm uma forma particular: o nível $k + 1$ só pode ter elementos a partir do momento em que o nível k está totalmente preenchido, e cada nível começa a ser preenchido da esquerda para a direita, não havendo nós vazios pelo meio.

Exemplo de uma *heap* e sua representação em vector:



1. Se se acrescentar um elemento no fim do vector, isso corresponderá a acrescentar um folha à árvore, o que pode não resultar numa *heap* uma vez que o conteúdo dessa folha não é necessariamente superior ou igual ao dos seus ascendentes.

A seguinte função recebe um vector contendo uma *heap* entre as posições 1 e $n - 1$ e um elemento qualquer na posição n . O vector contém, no fim da sua execução, uma *heap* entre as posições 1 e n .

```
void insere_ultimo(int h[], int n)
{
    int i = n, p;
    while (i!=1) {
        p = ...A...;
        if (...B...) {
            swap(h, p, i);
        }
        ...C...;
    }
}
```

(*swap* troca o conteúdo de duas posições de um vector).

Complete a definição da função com as expressões A, B, e C. Sugestão: comece por estabelecer uma relação entre os índices do vector correspondentes a um nó e aos seus dois filhos,

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

5

Resposta:

```
void insere_ultimo(int h[], int n)
{
    int i = n, p;
    while (i!=1) {
        p = i/2                               /* N.B. divisão inteira... */;
        if (h[p] > h[i]) {
            swap(h, p, i);
        }
        i = p;
    }
}
```

2. Efectue a análise assintótica de melhor e pior caso da função da alínea anterior. Se não tiver resolvido essa alínea, assuma que A, B, C contêm apenas operações de tempo constante.

Resposta:

Dentro do ciclo há apenas operações de tempo constante, pelo que resta contar o número de iterações deste ciclo, que é naturalmente logarítmico em N , uma vez que a variável i , inicializada com N , é em cada iteração dividida por 2. Se $N = 10$, i tomará sucessivamente os valores 10, 5, 2, e 1 (paragem). Outra forma de entender isto é a seguinte: i indexa sempre um elemento colocado num nível da árvore, subindo de nível em cada iteração. Ora, uma destas árvores com N elementos tem necessariamente $\lg N$ níveis.

Temos assim, para o pior e o melhor caso, $T(N) = \Theta(\lg N)$. A execução ou não da instrução `swap` não altera o tempo assintoticamente.

3. Estabeleça um invariante para o ciclo `while` da função e prove a correcção do algoritmo.

Resposta:

É possível estabelecer o invariante em termos do vector, ou em termos da *heap* por ele representada:

“No início da iteração i , o conteúdo de cada nó da árvore é superior ou igual ao conteúdo do seu pai, excepto possivelmente para o nó indexado por i ”.

ou

“No início da iteração i , o conteúdo de cada posição k do vector é superior ou igual ao conteúdo da posição $k/2$, excepto possivelmente para $k = i$ ”.

Inicialização $i = N$; trivial

Preservação a instrução `swap` repõe a ordem correcta entre os conteúdos de i e $i/2$, possivelmente violando a ordem entre $i/2$ e $i/4$. Sendo depois i actualizado para $i/2$, é reposto o invariante.

Terminação O ciclo termina necessariamente, sendo o valor de i em cada iteração menor do que na anterior. No fim da execução tem-se $i = 1$, correspondente à raiz da árvore, que não tem pai. Sendo assim, o invariante garante que neste ponto o vector representa uma *heap*.

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

6

4. Altere a função anterior por forma a melhorar o funcionamento do algoritmo no melhor caso. Repita a análise assintótica do tempo de execução para esta nova versão do algoritmo.

Resposta:

Quando não é necessário trocar um elemento com o seu ascendente na árvore, então seguramente não será também necessário continuar esse processo nos níveis superiores, que há partida constituíam uma *heap*. Sendo assim, pode-se otimizar a função, saindo do ciclo atempadamente. Por exemplo:

```
void insere_ultimo(int h[], int n)
{
    stop = 0;
    int i = n, p;
    while (i!=1 && !stop) {
        p = i/2                               /* N.B. divisão inteira... */;
        if (h[p] > h[i]) {
            swap(h, p, i);
        }
        else stop = 1;
        i = p;
    }
}
```

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

7

Questão 3 [*Algoritmos de Grafos*] Considere o algoritmo de Warshall que calcula o fecho transitivo sobre um grafo não pesado.

```
void fechoTrans(int A[][],int F[][], int n) {
    int i,j,k;

    for (i=1;i<=n;i++)
        for(j=1;j<=n;j++)
            F[i][j]=A[i][j];

    for (k=1 ; k<=n; k++)
        for (i=1 ; i<=n ; i++)
            for (j=1 ; j<=n ; j++)
                if (F[i][k] && F[k][j]) F[i][j] = 1;
}
```

- (a) Explique o funcionamento do algoritmo.
- (b) Enuncie (sem provar) um invariante de ciclo para o ciclo mais exterior.
- (c) Identifique e explique a representação do grafo utilizada neste algoritmo.
- (d) Explique por que razão esta representação é utilizada neste caso particular.

A resposta a esta pergunta está nos apontamentos da disciplina, Parte II

- Apresente uma adaptação deste algoritmo que calcule os caminhos mais curtos entre todos os pares de nós num grafo pesado. Admita que o grafo é fornecido utilizando o mesmo tipo de representação, com o valor MAXINT a representar a inexistência de um arco. A matriz resultante deverá conter a distância correspondente ao caminho mais curto entre cada par de nós, caso exista, e MAXINT caso não exista.

```
typedef int Weight;
```

```
void distancias(Weight weights[][], Weight dists[][], int n);
```

Diga ainda, justificando, se este algoritmo apresenta vantagens em relação à aplicação exaustiva do algoritmo de Dijkstra, para o mesmo fim.

A resposta à primeira parte desta pergunta está nos apontamentos da disciplina, Parte II.

Quanto aos benefícios em termos de eficiência, este algoritmo executa em $\Theta(|V|^2)$.

O algoritmo de Dijkstra executa em $O(|V|^2 + |E|)$. A aplicação deste algoritmo a todos os pares de nós, implicaria $\Theta(|V|^2)$ invocações.

Assim, o ganho em eficiência é significativo. De uma forma simplificada podemos dizer que se reduz a taxa de crescimento do tempo de execução de $O(|V|^4)$ para $O(|V|^3)$.

Métodos de Programação II

LESI / LMCC

28 de Junho 2004

8

Questão 4 [*Problemas NP-completos*] Considere o seguinte problema de decisão:

- É dado um conjunto O de n objectos;
- cada objecto i tem dimensão s_i (um número inteiro positivo);
- é dado ainda um número inteiro positivo K ;
- pretende-se decidir se existe ou não um sub-conjunto de objectos de O cuja soma de dimensões seja exactamente igual a K .

Prove que se trata de um problema NP, isto é, prove que existe um algoritmo não-determinístico, limitado polinomialmente, que o resolve.

Resposta

Um algoritmo não-determinístico é constituído por duas partes distintas: a geração de uma solução proposta, e a verificação dessa solução proposta.

Antes do mais, é necessário definir o que é uma solução proposta no caso deste problema. Consideremos uma solução proposta como uma sequência de, no máximo, n números inteiros, com o mesmo tamanho de representação de n , ou seja, lista de bits de tamanho $\Theta(\log n * n)$.

A primeira fase do nosso algoritmo não determinístico, consiste em gerar uma tal sequência de bits aleatória. A verificação da validade da solução consiste nos seguintes passos:

1. Verificar que a lista de bits contém a representação de l números inteiros positivos, com valores entre 1 e n .
2. Verificar se a soma das dimensões s_{l_i} dos objectos apontados por esses l números inteiros é exactamente igual a K .
3. Em caso afirmativo devolver "Sim"; caso contrário, devolver "Não".

Claramente, todas as fases deste algoritmo executam em tempo polinomial, donde este é um algoritmo não determinístico limitado polinomialmente. A simples existência deste algoritmo comprova que este problema de decisão pertence à Classe NP.

