

**MAC 5711 – Análise de Algoritmos**  
PRIMEIRO SEMESTRE DE 2004  
Terceira Prova – 29 de junho

Nome: \_\_\_\_\_

Assinatura: \_\_\_\_\_

1. (**Valor: 2,0 pontos**) Digamos que um *ponto* é um certo tipo de objeto (a natureza exata desse objeto é irrelevante). Suponha que  $f$  é uma função que leva triplas  $(x, y, z)$  de pontos em números racionais.

Suponha que  $x_1, \dots, x_n$  é uma seqüência de pontos tais que  $f(x_1, x_2, x_i) \geq 0$  para todo  $i \geq 3$ .

O algoritmo recebe um vetor  $x$  contendo  $x_1, \dots, x_n$  e devolve uma subseqüência  $p_1, \dots, p_t$ , armazenada em um vetor  $p$ :

```
1.  Algo (x) {
2.    int t, i;
3.    p[1] = x[1];
4.    p[2] = x[2];
5.    t = 2;
6.    para i = 3 até n faça {
7.      enquanto f(p[t-1], p[t], x[i]) < 0 faça
8.        t = t - 1;
9.        p[t+1] = x[i];
10.     t = t + 1;
11.   }
12.   devolva p, t;
13. }
```

Mostre que o algoritmo consome tempo  $O(n)$  no pior caso (supondo que o cálculo de  $f(u, v, w)$  consome tempo  $O(1)$ ). Mostre exatamente onde na prova você usa cada hipótese que aparece no enunciado da questão.

2. (**Valor: 2,0 pontos**) Considere uma pilha implementada em um vetor com as operações usuais de **empilha** e **desempilha**. Para evitar *overflow*, ou seja, para lidar com a situação em que a pilha fica cheia, pode-se implementar uma operação que denominaremos de **realoca**, acionada pela operação **empilha** sempre que a pilha fica cheia. A operação **realoca** aloca um novo vetor de tamanho duas vezes maior que o vetor corrente, copia o conteúdo corrente da pilha para o novo vetor e desaloca o vetor corrente. Suponha que as operações de alocação e desalocação de memória (correspondente ao **malloc** e **free**, digamos) consumam tempo constante, ou seja,  $O(1)$ . Se a pilha está com  $s$  elementos, qual é o tempo de pior caso das operações **empilha** e **desempilha** neste caso? Faça uma análise amortizada e deduza o custo amortizado destas operações, ou seja, considere uma seqüência de  $n$  operações **empilha** e **desempilha**, realizadas sobre uma pilha inicialmente vazia, deduza o consumo de tempo das  $n$  operações no pior caso e depois deduza o custo amortizado de cada uma delas. (Ou apresente uma análise de créditos, deduzindo diretamente o custo amortizado de cada operação.) Suponha que o vetor alocado inicialmente para a pilha tem apenas uma posição. Sua análise deve ser o mais justa possível em termos assintóticos.

3. Considere a estrutura de dados para representação de uma coleção de conjuntos disjuntos conhecida como *union-find* e as implementações mais eficientes das rotinas `makeset`, `find`, `link` e `union`, que usam florestas enraizadas. (A rotina `union` recebe dois representantes de dois conjuntos diferentes e faz a união destes conjuntos, enquanto que a rotina `link` recebe dois elementos arbitrários e, usando a rotina `union`, faz a união dos dois conjuntos a que pertencem estes elementos, se eles estão em conjuntos distintos da coleção.) Denote por  $n$  o número de elementos, e por  $m$  o número de operações de uma seqüência de operações dada.

(a) (**Valor: 1,5 pontos**) Nas duas primeiras linhas da tabela abaixo, preencha a complexidade de pior caso das duas rotinas, `find` e `union`, para as implementações em cada um dos casos abaixo. Nas duas últimas, preencha a complexidade amortizada de cada uma delas.

A - com compressão de caminhos e heurística dos tamanhos;

B - com apenas compressão dos caminhos;

C - com apenas heurística dos tamanhos;

D - sem nenhuma das duas heurísticas.

	A	B	C	D
<code>find</code> - pior caso				
<code>union</code> - pior caso				
<code>find</code> - custo amortizado				
<code>union</code> - custo amortizado				

(b) (**Valor: 1,5 pontos**) Considere a melhor implementação do algoritmo de Kruskal que você conhece. Excluído o tempo gasto com a ordenação das arestas, qual é o tempo requerido pelas demais operações no algoritmo de Kruskal? Dê uma resposta o mais justa possível e explique de onde vem tal complexidade.

4. (a) (**Valor: 1,0 ponto**) Defina *algoritmo polinomial*. Defina *problema concreto de decisão*. Defina a classe P. Defina a classe NP.

(b) (**Valor: 1,0 ponto**) Explique informalmente o que significa um problema ser NP-completo. Do ponto de vista **prático**, qual é a relevância de se determinar que um certo problema é NP-completo?

(c) (**Valor: 1,0 ponto**) Considere que temos  $m$  máquinas idênticas e  $n$  tarefas, cada uma com uma duração. Um *escalonamento* é uma partição do conjunto  $\{1, \dots, n\}$  em  $m$  partes. Dados números  $p_1, \dots, p_n$  representando a duração de cada tarefa, o *makespan* de um escalonamento  $M = \{X_1, \dots, X_m\}$  é o número

$$\max\left\{\sum_{i \in X_j} p_i : j = 1, \dots, m\right\}.$$

Em palavras, cada máquina ficará ocupada por um tempo, que é a soma das durações das tarefas associadas àquela máquina. O *makespan* é o tempo de ocupação de uma máquina que ficará ocupada por mais tempo no tal escalonamento.

O problema ESCALONAMENTO em máquinas idênticas consiste no seguinte: dados  $m, n, p_1, \dots, p_n$  e um número  $t$ , existe um escalonamento com *makespan* menor ou igual a  $t$ ?

Sabe-se que o problema PARTIÇÃO, descrito abaixo, é NP-completo. Use este fato para mostrar que o problema ESCALONAMENTO é NP-completo.

O problema PARTIÇÃO consiste no seguinte: dada uma seqüência de números  $a_1, \dots, a_n$ , existe um subconjunto  $S$  de  $\{1, \dots, n\}$  tal que  $\sum_{i \in S} a_i = \sum_{i \notin S} a_i$ ?