Caminhos mais curtos

CLRS Secs 25.2

Caminhos mais curtos

$G = (V, E)$: grafo orientado
Função c que atribui um comprimento c_e para cada $e \in E$.

Para vértices u e v, a distância de u a v é o comprimento de um caminho de u a v de comprimento mínimo.

Problema 2: Dados G e c,
encontrar a distância entre todo par de vértices de G.

Hipótese:
Não há circuito de comprimento negativo em G.

Algoritmo de Floyd-Warshall: programação dinâmica

Subestrutura ótima

Para $k \in [n]$, seja P um caminho mais curto de s a t cujos vértices internos estão todos em $[k]$.

Subestrutura ótima

Para $k \in [n]$, seja P um caminho mais curto de s a t cujos vértices internos estão todos em $[k]$.

Se P não contém k como vértice interno,

então P é um caminho mais curto de s a t cujos vértices internos estão todos em $[k-1]$.

Subestrutura ótima

Para $k \in [n]$, seja P um caminho mais curto de s a t
cujos vértices internos estão todos em $[k]$.

Se P não contém k como vértice interno,

então P é um caminho mais curto de s a t
cujos vértices internos estão todos em $[k-1]$.

senão P é a concatenação de dois caminhos,
um caminho mais curto de s a k, outro de k a t,
ambos com vértices internos em $[k-1]$.

Subestrutura ótima

Para $k \in [n]$, seja P um caminho mais curto de s a t
cujos vértices internos estão todos em $[k]$.

Se P não contém k como vértice interno,

então P é um caminho mais curto de s a t
cujos vértices internos estão todos em $[k-1]$.

senão P é a concatenação de dois caminhos,
um caminho mais curto de s a k, outro de k a t,
ambos com vértices internos em $[k-1]$.

Floyd-Warshall: Usa caminhos mínimos
com vértices intermediários em $[k-1]$ para obter
caminhos mínimos com vértices intermediários em $[k]$.

Recorrência

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

Recorrência

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

$$D^k[i][j] = \begin{cases} c_{ij} & \text{se } k = 0 \\ \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\} & \text{se } k \geq 1 \end{cases}$$

Recorrência

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

$$D^k[i][j] = \begin{cases} c_{ij} & \text{se } k = 0 \\ \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\} & \text{se } k \geq 1 \end{cases}$$

A matrix D^n tem a resposta do Problema 2.

Recorrência

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

$$D^k[i][j] = \begin{cases} c_{ij} & \text{se } k = 0 \\ \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\} & \text{se } k \geq 1 \end{cases}$$

A matrix D^n tem a resposta do Problema 2.

Algoritmo de Floyd-Warshall: calcula D^n pela recorrência.

Algoritmo de Floyd-Warshall

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

FLOYD-WARSHALL (G, c)

1 $n \leftarrow |V(G)|$
2 $D^0 \leftarrow c$
3 **para** $k \leftarrow 1$ **até** n **faça**
4 **para** $i \leftarrow 1$ **até** n **faça**
5 **para** $j \leftarrow 1$ **até** n **faça**
6 $D^k[i][j] = \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\}$
7 **devolva** D^n

Algoritmo de Floyd-Warshall

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

FLOYD-WARSHALL (G, c)

1 $n \leftarrow |V(G)|$
2 $D^0 \leftarrow c$
3 **para** $k \leftarrow 1$ **até** n **faça**
4 **para** $i \leftarrow 1$ **até** n **faça**
5 **para** $j \leftarrow 1$ **até** n **faça**
6 $D^k[i][j] = \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\}$
7 **devolva** D^n

Consumo de tempo: $\Theta(n^3)$

Algoritmo de Floyd-Warshall

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k]$.

FLOYD-WARSHALL (G, c)

```
1  n ← |V(G)|
2  D^0 ← c
3  para k ← 1 até n faça
4      para i ← 1 até n faça
5          para j ← 1 até n faça
6              D^k[i][j] = min{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]}
7  devolva D^n
```

Consumo de tempo: $\Theta(n^3)$

Com Dijkstra: $\mathrm{O}(n^3)$

$\mathrm{O}(nm \lg n)$ com fila de prioridade

$\mathrm{O}(n(m + n \lg n))$ com Fibonacci heap.

Algoritmo de Floyd-Warshall

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k-1]$.

FLOYD-WARSHALL (G, c)

1 $n \leftarrow |V(G)|$
2 $D^0 \leftarrow c$
3 **para** $k \leftarrow 1$ **até** n **faça**
4 **para** $i \leftarrow 1$ **até** n **faça**
5 **para** $j \leftarrow 1$ **até** n **faça**
6 $D^k[i][j] = \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\}$
7 **devolva** D^n

E os caminhos mais curtos?

Algoritmo de Floyd-Warshall

$D^k[i][j]$: comprimento de um caminho mínimo de i a j em G com vértices intermediários em $[k-1]$.

FLOYD-WARSHALL (G, c)

1 $n \leftarrow |V(G)|$
2 $D^0 \leftarrow c$
3 **para** $k \leftarrow 1$ **até** n **faça**
4 **para** $i \leftarrow 1$ **até** n **faça**
5 **para** $j \leftarrow 1$ **até** n **faça**
6 $D^k[i][j] = \min\{D^{k-1}[i][j], D^{k-1}[i][k] + D^{k-1}[k][j]\}$
7 **devolva** D^n

E os caminhos mais curtos?

Guarde informação durante o processo acima para obter um caminho mais curto entre quaisquer dois vértices de G.

Simulação

$$D^0 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & \infty & -5 & 0 & \infty \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^0 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & \infty & -5 & 0 & \infty \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D^1 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^1 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^1 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & \infty & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & \infty & \infty \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D^2 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^2 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^2 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & 5 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D^3 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^3 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^3 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & 8 & 4 & -4 \\ \infty & 0 & \infty & 1 & 7 \\ \infty & 4 & 0 & 5 & 11 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ \infty & \infty & \infty & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D^4 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -1 & 4 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^4 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -1 & 4 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

$$D^4 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -1 & 4 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

$$D^5 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 & 2 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Simulação

Distâncias:

$$D^5 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 & 2 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Como obter os caminhos?

Simulação

Distâncias:

$$D^5 = \begin{pmatrix} 0 & 3 & -3 & 2 & -4 \\ 3 & 0 & -4 & 1 & -1 \\ 7 & 4 & 0 & 5 & 3 \\ 2 & -1 & -5 & 0 & -2 \\ 8 & 5 & 1 & 6 & 0 \end{pmatrix}$$

Como obter os caminhos?

Exercício!

Análise amortizada

CLRS 17

Análise amortizada

Propósito:

Analisar sequência de operações ou iterações onde
o pior caso individual não reflete o pior caso da sequência.

Análise amortizada

Propósito:
Analisar sequência de operações ou iterações onde
o pior caso individual não reflete o pior caso da sequência.

Consequência:
Melhora análises de pior caso que baseiem-se diretamente
no pior caso de uma operação/iteração e dão delimitação
frouxa para o tempo de pior caso da sequência.

Análise amortizada

Propósito:
Analisar sequência de operações ou iterações onde
o pior caso individual não reflete o pior caso da sequência.

Consequência:
Melhora análises de pior caso que baseiem-se diretamente
no pior caso de uma operação/iteração e dão delimitação
frouxa para o tempo de pior caso da sequência.

Métodos:

- agregado
- por créditos
- potencial

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: incrementa.

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Consumo de tempo no pior caso: $\Theta(n)$

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: Incrementa.

Consumo de tempo no pior caso: $\Theta(n)$.

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: Incrementa.

Consumo de tempo no pior caso: $\Theta(n)$.

O odômetro dá uma volta completa
a cada 2^n execuções do Incrementa.

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: Incrementa.

Consumo de tempo no pior caso: $\Theta(n)$.

O odômetro dá uma volta completa
a cada 2^n execuções do Incrementa.

Quanto tempo para o odômetro dar uma volta completa?

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0, 1\}$.

Operação: Incrementa.

Consumo de tempo no pior caso: $\Theta(n)$.

O odômetro dá uma volta completa
a cada 2^n execuções do Incrementa.

Quanto tempo para o odômetro dar uma volta completa?

Leva $\mathrm{O}(n2^n)$.

Odômetro binário

Considere um contador binário, inicialmente zerado, representado em vetor $A[0\,..\,n-1]$, onde cada $A[i] \in \{0,1\}$.

Operação: Incrementa.

Consumo de tempo no pior caso: $\Theta(n)$.

O odômetro dá uma volta completa
a cada 2^n execuções do Incrementa.

Quanto tempo para o odômetro dar uma volta completa?

Leva $\mathrm{O}(n2^n)$.

Será que é $\Theta(n2^n)$?

Odômetro binário

i	3	2	1	0
0	0	0	0	0
1	0	0	0	1
2	0	0	1	0
3	0	0	1	1
4	0	1	0	0
5	0	1	0	1
6	0	1	1	0
7	0	1	1	1
8	1	0	0	0
9	1	0	0	1
10	1	0	1	0
11	1	0	1	1
12	1	1	0	0
13	1	1	0	1
14	1	1	1	0
15	1	1	1	1
16	0	0	0	0

Odômetro binário

i	3	2	1	0
0	0	0	0	0
1	0	0	0	1
2	0	0	1	0
3	0	0	1	1
4	0	1	0	0
5	0	1	0	1
6	0	1	1	0
7	0	1	1	1
8	1	0	0	0
9	1	0	0	1
10	1	0	1	0
11	1	0	1	1
12	1	1	0	0
13	1	1	0	1
14	1	1	1	0
15	1	1	1	1
16	0	0	0	0

Método agregado

Custo da volta completa é proporcional
ao número de vezes que os bits são alterados.

Método agregado

Custo da volta completa é proporcional
ao número de vezes que os bits são alterados.

bit 0 muda 2^n vezes
bit 1 muda 2^{n-1} vezes
bit 2 muda 2^{n-2} vezes
$\ldots$
bit $n-2$ muda 4 vezes
bit $n-1$ muda 2 vezes

Método agregado

Custo da volta completa é proporcional
ao número de vezes que os bits são alterados.

bit 0 muda 2^n vezes
bit 1 muda 2^{n-1} vezes
bit 2 muda 2^{n-2} vezes
$\ldots$
bit $n-2$ muda 4 vezes
bit $n-1$ muda 2 vezes

Total de alterações de bits: $\sum_{i=1}^{n} 2^i < 2 \cdot 2^n$.

Método agregado

Custo da volta completa é proporcional
ao número de vezes que os bits são alterados.

bit 0 muda 2^n vezes
bit 1 muda 2^{n-1} vezes
bit 2 muda 2^{n-2} vezes
...
bit $n-2$ muda 4 vezes
bit $n-1$ muda 2 vezes

Total de alterações de bits: $\sum_{i=1}^{n} 2^i < 2 \cdot 2^n$.

Custo da volta completa: $\Theta(2^n)$.

Método agregado

Custo da volta completa é proporcional
ao número de vezes que os bits são alterados.

bit 0 muda 2^n vezes
bit 1 muda 2^{n-1} vezes
bit 2 muda 2^{n-2} vezes
...
bit $n-2$ muda 4 vezes
bit $n-1$ muda 2 vezes

Total de alterações de bits: $\sum_{i=1}^{n} 2^i < 2 \cdot 2^n$.

Custo da volta completa: $\Theta(2^n)$.

Custo *amortizado* por Incrementa: $\Theta(1)$.

Análise por créditos

Atribuímos um número fixo de créditos por operação Incrementa de modo a pagar por toda alteração de bit.

Análise por créditos

Atribuímos um número fixo de créditos por operação Incrementa de modo a pagar por toda alteração de bit.

Objetivo: atribuir o menor número possível de créditos que seja ainda suficiente para pagar por todas as alterações.

Análise por créditos

Atribuímos um número fixo de créditos por operação Incrementa de modo a pagar por toda alteração de bit.

Objetivo: atribuir o menor número possível de créditos que seja ainda suficiente para pagar por todas as alterações.

Relembre...

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
5      i ← i + 1
6  se i < n
7      então A[i] ← 1
```

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Um é usado para pagar pela alteração da linha 6.

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Um é usado para pagar pela alteração da linha 6.

O outro fica armazenado sobre o bit alterado na linha 6.

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Um é usado para pagar pela alteração da linha 6.

O outro fica armazenado sobre o bit alterado na linha 6.

Há um crédito armazenado sobre cada bit que vale 1.

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Um é usado para pagar pela alteração da linha 6.

O outro fica armazenado sobre o bit alterado na linha 6.

Há um crédito armazenado sobre cada bit que vale 1.

Alterações da linha 3 são pagas por créditos armazenados por chamadas anteriores do Incrementa.

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Um é usado para pagar pela alteração da linha 6.

O outro fica armazenado sobre o bit alterado na linha 6.

O número de créditos armazenados em cada instante é
o número de bits que valem 1, logo é sempre não negativo.

Análise por créditos

Atribuímos 2 créditos por Incrementa.

```
Incrementa (A, n)
1  i ← 0
2  enquanto i < n e A[i] = 1 faça
3      A[i] ← 0
4      i ← i + 1
5  se i < n
6      então A[i] ← 1
```

Um é usado para pagar pela alteração da linha 6.

O outro fica armazenado sobre o bit alterado na linha 6.

O número de créditos armazenados em cada instante é o número de bits que valem 1, logo é sempre não negativo.

Custo amortizado por Incrementa: 2

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.

Note que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.

Note que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.

Note que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa.

Note que $c_i \leq 1 + t_i$ onde t_i é o número de
bits 1 consecutivos no final do contador A.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.

Note que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa.

Note que $c_i \leq 1 + t_i$ onde t_i é o número de
bits 1 consecutivos no final do contador A.

Note que $\phi(A_i) - \phi(A_{i-1}) \leq 1 - t_i$.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.

Note que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa.

Note que $c_i \leq 1 + t_i$ onde t_i é o número de
bits 1 consecutivos no final do contador A.

Note que $\phi(A_i) - \phi(A_{i-1}) \leq 1 - t_i$.

Seja $\hat{c}_i = c_i + \phi(A_i) - \phi(A_{i-1}) \leq (1 + t_i) + (1 - t_i) = 2$.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.
Temos que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa
e t_i é o número de bits 1 consecutivos no final do contador A.
Temos que $c_i \leq 1 + t_i$.

Seja $\hat{c}_i = c_i + \phi(A_i) - \phi(A_{i-1}) \leq (1 + t_i) + (1 - t_i) = 2$.

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.
Temos que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa
e t_i é o número de bits 1 consecutivos no final do contador A.
Temos que $c_i \leq 1 + t_i$.

Seja $\hat{c}_i = c_i + \phi(A_i) - \phi(A_{i-1}) \leq (1 + t_i) + (1 - t_i) = 2$.

Então o custo da volta completa é

$$c \;=\; \sum_{i=1}^{2^n} c_i \;=\; \sum_{i=1}^{2^n} \hat{c}_i + \phi(A_0) - \phi(A_{2^n}) \;\leq\; \sum_{i=1}^{2^n} \hat{c}_i \;\leq\; 2 \cdot 2^n.$$

Método do potencial

Seja $\phi(A)$ o número de bits que valem 1 em $A[0\,..\,n-1]$.

Seja A_i o estado do contador A após o i-ésimo Incrementa.
Temos que $\phi(A_0) = 0$ e $\phi(A_i) \geq 0$.

Seja c_i o número de bits alterados no i-ésimo Incrementa
e t_i é o número de bits 1 consecutivos no final do contador A.
Temos que $c_i \leq 1 + t_i$.

Seja $\hat{c}_i = c_i + \phi(A_i) - \phi(A_{i-1}) \leq (1 + t_i) + (1 - t_i) = 2$.

Então o custo da volta completa é

$$c \;=\; \sum_{i=1}^{2^n} c_i \;=\; \sum_{i=1}^{2^n} \hat{c}_i + \phi(A_0) - \phi(A_{2^n}) \;\leq\; \sum_{i=1}^{2^n} \hat{c}_i \;\leq\; 2 \cdot 2^n.$$

Custo amortizado por Incrementa: 2 ▷ (valor do $\hat{c}_i$)

Outro exemplo: pilha

Operações básica: empilha, desempilha.

Outro exemplo: pilha

Operações básica: empilha, desempilha.

OP: operação única de acesso

Outro exemplo: pilha

Operações básica: empilha, desempilha.

OP: operação única de acesso

OP (n) $\triangleright$ exige que a pilha tenha $\geq n$ elementos

1. desempilhe n itens da pilha
2. empilhe um item na pilha

Outro exemplo: pilha

Operações básica: empilha, desempilha.

OP: operação única de acesso

```
OP (n)                    ▷ exige que a pilha tenha ≥ n elementos
1  desempilhe n itens da pilha
2  empilhe um item na pilha
```

Consumo de tempo de OP(n) é $\Theta(n)$.

Outro exemplo: pilha

Operações básica: empilha, desempilha.

OP: operação única de acesso

OP (n) $\triangleright$ exige que a pilha tenha $\geq n$ elementos
1. desempilhe n itens da pilha
2. empilhe um item na pilha

Consumo de tempo de OP(n) é $\Theta(n)$.

Sequência de m operações OP.

Consumo de tempo de uma operação no pior caso: $\Theta(m)$.

Outro exemplo: pilha

Operações básica: empilha, desempilha.

OP: operação única de acesso

OP (n) $\triangleright$ exige que a pilha tenha $\geq n$ elementos
1 desempilhe n itens da pilha
2 empilhe um item na pilha

Consumo de tempo de OP(n) é $\Theta(n)$.

Sequência de m operações OP.

Consumo de tempo de uma operação no pior caso: $\Theta(m)$.

Qual o consumo total das m operações no pior caso?

Outro exemplo: pilha

Consumo de tempo de uma operação no pior caso: $\Theta(m)$.

Qual o consumo das m operações no pior caso? $\Theta(m^2)$?

Outro exemplo: pilha

Consumo de tempo de uma operação no pior caso: $\Theta(m)$.

Qual o consumo das m operações no pior caso? $\Theta(m^2)$?

Em aula...

- análise por créditos
  Quantos créditos damos para cada chamada de OP?

Outro exemplo: pilha

Consumo de tempo de uma operação no pior caso: $\Theta(m)$.

Qual o consumo das m operações no pior caso? $\Theta(m^2)$?

Em aula...

- análise por créditos
  Quantos créditos damos para cada chamada de OP?
- análise por função potencial
  Qual seria uma boa função potencial neste caso?

Tabelas dinâmicas

Vetor que sofre inserções. Cada inserção custa 1.

Tabelas dinâmicas

Vetor que sofre inserções. Cada inserção custa 1.

Inicialmente o vetor tem 0 posições.

Tabelas dinâmicas

Vetor que sofre inserções. Cada inserção custa 1.

Inicialmente o vetor tem 0 posições.

Na primeira inserção, um vetor com uma posição é alocado, e o item em questão é inserido.

Tabelas dinâmicas

Vetor que sofre inserções. Cada inserção custa 1.

Inicialmente o vetor tem 0 posições.

Na primeira inserção, um vetor com uma posição é alocado,
e o item em questão é inserido.

A cada inserção em que o vetor está cheio,
antes da inserção propriamente dita,
um vetor do dobro do tamanho é alocado,
o vetor anterior é copiado para o novo vetor
e depois é desalocado.

Tabelas dinâmicas

Vetor que sofre inserções. Cada inserção custa 1.

Inicialmente o vetor tem 0 posições.

Na primeira inserção, um vetor com uma posição é alocado,
e o item em questão é inserido.

A cada inserção em que o vetor está cheio,
antes da inserção propriamente dita,
um vetor do dobro do tamanho é alocado,
o vetor anterior é copiado para o novo vetor
e depois é desalocado.

O custo no pior caso de uma inserção é alto,
pois pode haver uma realocação.

Custo por inserção

Para $i = 0, 1, 2, \ldots, n-1$,

$$c_{i+1} = \begin{cases} 1 & \text{se } i \text{ não é potência de 2} \\ i+1 & \text{se } i \text{ é potência de 2} \end{cases}$$

Custo por inserção

Para $i = 0, 1, 2, \ldots, n-1$,

$$c_{i+1} = \begin{cases} 1 & \text{se } i \text{ não é potência de 2} \\ i+1 & \text{se } i \text{ é potência de 2} \end{cases}$$

Método agregado:

$$\sum_{i=0}^{n-1} c_{i+1} = n + (1 + 2 + 2^2 + \cdots + 2^k)$$

onde $k = \lfloor \lg(n-1) \rfloor$.

Custo por inserção

Para $i = 0, 1, 2, \ldots, n-1$,

$$c_{i+1} = \begin{cases} 1 & \text{se } i \text{ não é potência de 2} \\ i+1 & \text{se } i \text{ é potência de 2} \end{cases}$$

Método agregado:

$$\sum_{i=0}^{n-1} c_{i+1} = n + (1 + 2 + 2^2 + \cdots + 2^k)$$

onde $k = \lfloor \lg(n-1) \rfloor$.

Logo $\sum_{i=0}^{n-1} c_{i+1} = n + 2^{k+1} - 1 < n + 2n - 1 < 3n$.

Custo por inserção

Para $i = 0, 1, 2, \ldots, n-1$,

$$c_{i+1} = \begin{cases} 1 & \text{se } i \text{ não é potência de 2} \\ i+1 & \text{se } i \text{ é potência de 2} \end{cases}$$

Método agregado:

$$\sum_{i=0}^{n-1} c_{i+1} = n + (1 + 2 + 2^2 + \cdots + 2^k)$$

onde $k = \lfloor \lg(n-1) \rfloor$.

Logo $\sum_{i=0}^{n-1} c_{i+1} = n + 2^{k+1} - 1 < n + 2n - 1 < 3n$.

Custo amortizado por inserção: 3

Análise por créditos

Item velho: já estava no vetor durante a última realocação
Item novo: item inserido após a última realocação.

Análise por créditos

Item velho: já estava no vetor durante a última realocação
Item novo: item inserido após a última realocação.

Atribuímos 3 créditos por inserção:
um paga pela inserção do item,
os outros dois são armazenados sobre o item.

Análise por créditos

Item velho: já estava no vetor durante a última realocação
Item novo: item inserido após a última realocação.

Atribuímos 3 créditos por inserção:
um paga pela inserção do item,
os outros dois são armazenados sobre o item.

Ao ocorrer uma realocação,
há dois créditos sobre cada item novo no vetor.

Análise por créditos

Item velho: já estava no vetor durante a última realocação
Item novo: item inserido após a última realocação.

Atribuímos 3 créditos por inserção:
um paga pela inserção do item,
os outros dois são armazenados sobre o item.

Ao ocorrer uma realocação,
há dois créditos sobre cada item novo no vetor.

Isso paga cópia de todos os itens para o novo vetor pois,
quando vetor está cheio, há um item novo para cada velho.

Análise por créditos

Item velho: já estava no vetor durante a última realocação
Item novo: item inserido após a última realocação.

Atribuímos 3 créditos por inserção:
um paga pela inserção do item,
os outros dois são armazenados sobre o item.

Ao ocorrer uma realocação,
há dois créditos sobre cada item novo no vetor.

Isso paga cópia de todos os itens para o novo vetor pois,
quando vetor está cheio, há um item novo para cada velho.

Em outras palavras, o segundo crédito paga cópia do item
na primeira realocação que acontecer após sua inserção,

Análise por créditos

Item velho: já estava no vetor durante a última realocação
Item novo: item inserido após a última realocação.

Atribuímos 3 créditos por inserção:
um paga pela inserção do item,
os outros dois são armazenados sobre o item.

Ao ocorrer uma realocação,
há dois créditos sobre cada item novo no vetor.

Isso paga cópia de todos os itens para o novo vetor pois,
quando vetor está cheio, há um item novo para cada velho.

Em outras palavras, o segundo crédito paga cópia do item
na primeira realocação que acontecer após sua inserção,
e o terceiro paga cópia de um item velho nesta mesma realocação.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Como não há remoção, $n_i \geq s_i/2$. Logo $\phi(T_i) \geq 0$.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Como não há remoção, $n_i \geq s_i/2$. Logo $\phi(T_i) \geq 0$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Como não há remoção, $n_i \geq s_i/2$. Logo $\phi(T_i) \geq 0$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Como não há remoção, $n_i \geq s_i/2$. Logo $\phi(T_i) \geq 0$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Note que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Como não há remoção, $n_i \geq s_i/2$. Logo $\phi(T_i) \geq 0$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Note que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ não é potência de 2, então $c_i = 1$ e $s_i = s_{i-1}$.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

Seja $\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Como T_0 é vazia, $n_0 = s_0 = 0$, e portanto $\phi(T_0) = 0$.

Como não há remoção, $n_i \geq s_i/2$. Logo $\phi(T_i) \geq 0$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Note que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ não é potência de 2, então $c_i = 1$ e $s_i = s_{i-1}$.
Assim $\hat{c}_i = 1 + (2n_i - s_i) - (2n_{i-1} - s_{i-1}) = 1 + 2 = 3$.

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i s_i: tamanho da tabela T_i.

$\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Lembre-se que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ é potência de 2, então ...

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i $\quad$ s_i: tamanho da tabela T_i.

$\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Lembre-se que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ é potência de 2, então ...

$c_i = i, \quad s_i = 2s_{i-1} \quad$ e $\quad s_{i-1} = n_{i-1} = i-1.$

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i $\quad$ s_i: tamanho da tabela T_i.

$\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Lembre-se que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ é potência de 2, então ...

$c_i = i$, $\quad s_i = 2s_{i-1}$ $\quad$ e $\quad s_{i-1} = n_{i-1} = i-1$.

Assim

$$\hat{c}_i \quad = \quad i + (2n_i - s_i) - (2n_{i-1} - s_{i-1})$$

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i $\quad$ s_i: tamanho da tabela T_i.

$\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Lembre-se que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ é potência de 2, então ...

$c_i = i$, $\quad s_i = 2s_{i-1}$ $\quad$ e $\quad s_{i-1} = n_{i-1} = i-1$.

Assim

$$\begin{aligned} \hat{c}_i &= i + (2n_i - s_i) - (2n_{i-1} - s_{i-1}) \\ &= i + 2 + s_{i-1} - s_i \end{aligned}$$

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i $\quad$ s_i: tamanho da tabela T_i.

$\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Lembre-se que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ é potência de 2, então ...

$c_i = i$, $\quad s_i = 2s_{i-1}$ $\quad$ e $\quad s_{i-1} = n_{i-1} = i-1$.

Assim

$$\begin{aligned} \hat{c}_i &= i + (2n_i - s_i) - (2n_{i-1} - s_{i-1}) \\ &= i + 2 + s_{i-1} - s_i \\ &= i + 2 + s_{i-1} - 2s_{i-1} \;=\; i + 2 - s_{i-1} \end{aligned}$$

Método do potencial

T_i: tabela antes da inserção i

n_i: número de itens na tabela T_i $\quad$ s_i: tamanho da tabela T_i.

$\phi(T_i) = 2n_i - s_i$.

Lembre-se que $c_i = \begin{cases} 1 & \text{se } i-1 \text{ não é potência de 2} \\ i & \text{se } i-1 \text{ é potência de 2} \end{cases}$

Custo amortizado: $\hat{c}_i = c_i + \phi(T_i) - \phi(T_{i-1})$

Lembre-se que $n_i = n_{i-1} + 1$.

Se $i-1$ é potência de 2, então ...

$c_i = i$, $\quad s_i = 2s_{i-1}$ $\quad$ e $\quad s_{i-1} = n_{i-1} = i-1$.

Assim

$$\begin{aligned} \hat{c}_i &= i + (2n_i - s_i) - (2n_{i-1} - s_{i-1}) \\ &= i + 2 + s_{i-1} - s_i \\ &= i + 2 + s_{i-1} - 2s_{i-1} = i + 2 - s_{i-1} \\ &= i + 2 - (i-1) = 3. \end{aligned}$$