

به نام آن که جان را حکمت آموخت

دیده ام



داده ساختارها و الگوریتمها

Data Structures and Algorithms

محمد قدسی

دانشکده‌ی مهندسی کامپیوتر
دانشگاه صنعتی شریف

فهرست

۱	روش‌های تحلیل الگوریتم‌ها	۱
۱ زمان اجرای الگوریتم‌ها	۱.۱
۳ بدترین و بدترین حالت و حالت متوسط	۲.۱
۴ مرتبه‌ی الگوریتم‌ها	۳.۱
۵ تابع‌های رشد	۴.۱
۹ روش‌های تحلیل الگوریتم‌ها	۵.۱
۹ ۱.۵.۱ الگوریتم‌های ترتیبی	
۱۰ الگوریتم‌های بازگشتی	۶.۱
۱۱ ۱.۶.۱ مسئله‌ی برج‌های هانوی	
۱۱ روش‌های حل رابطه‌های بازگشتی	(۷.۱)
۱۱ ۱.۷.۱ حدس و استقرا	
۱۶ ۲.۷.۱ تکرار با جای‌گذاری	
۱۸ ۳.۷.۱ قضیه‌ی اصلی	
۱۹ ۴.۷.۱ رابطه‌های بازگشتی همگن	
۲۲ ۵.۷.۱ رابطه‌ها بازگشتی غیر همگن با ضرایب ثابت:	
۲۳ ۶.۷.۱ حل رابطه‌ها بازگشتی غیر همگن:	
۲۷ مرتب‌سازی و مرتبه‌ی آماری	۲
۲۷ ۱.۲ الگوریتم‌های مرتب‌ساز	
۲۸ ۱.۱.۲ درخت تصمیم	

یک

(۳)

۳۱	الگوریتم‌های مرتب‌ساز خطی	۲.۲
۳۲	Count Sort الگوریتم	۱.۲.۲
۳۳	Radix Sort الگوریتم	۲.۲.۲
۳۴	Bucket Sort الگوریتم	۳.۲.۲
۳۵	الگوریتم‌های مرتب‌ساز مبتنی بر مقایسه	۳.۲
۳۶	quicksort الگوریتم	۱.۳.۲
۳۷	quicksort گونه‌ی تصادفی	۲.۳.۲
۳۸	الگوریتم HeapSort	۴.۲
۳۹	ویژگی‌های یک heap	۱.۳.۲
۴۰	میانها و مرتبه‌های آماری	۵.۲
۴۱	کمینه و بیشینه	۱.۵.۲
۴۲	انتخاب در زمان متوسط خطی	۲.۵.۲
۴۳	انتخاب در بدترین حالت زمانی خطی	۳.۵.۲
۵۱	مرتب‌سازی خارجی	۶.۲
۵۲	مرتب‌سازی خارجی مبتنی بر ادغام	۱.۶.۲
۵۳	مرتب‌سازی خارجی Polyphase	۲.۶.۲
۵۷	داده‌ساختارها	۲
۵۷	دسته‌بندی	۱.۳
۵۸	داده‌ساختارها برای فرهنگ داده‌ای	۲.۳
۵۸	درخت دودویی جست‌وجو	۱.۳.۳
۶۱	متوسط ارتفاع درخت دودویی جست‌وجو	۲.۳.۳
۶۳	صف اولویت (Priority Queue)	۳.۳
۶۵	تبدیل الگوریتم‌های بازگشتی به غیربازگشتی	۴.۳
۶۸	برنامدی غیربازگشتی	۵.۳
۷۰	حذف آخرین بازگشت (Tail Recursion)	۱.۵.۳
۷۲	درخت قرمز-سیاه (Red-Black Tree)	۶.۳

دو

۷۲	خواص و درخت قرمز - سیاه	۱.۶.۲
۷۳	دوران	۲.۶.۲
۷۵	درج	۳.۶.۲
۷۸	حذف	۴.۶.۲
۸۳	روش‌های طراحی الگوریتم‌ها ۴	
۸۳	استقرای ریاضی	۱.۴
۹۵	خطاهای معمول در اثبات با استقرا	۱.۱.۴
۹۷	طراحی الگوریتم با استقرا	۲.۴
۹۷	کُد گری	۱.۲.۴
۱۰۰	رابطه‌ی مستقل از حلقه برای اثبات درستی الگوریتم	۲.۲.۴
۱۰۲	محاسبه‌ی مقدار یک چند جمله‌ای	۳.۲.۴
۱۰۲	زیرگراف القایی بیشینه	۴.۲.۴
۱۰۳	نگاشت یک به یک	۵.۲.۴
۱۰۴	مسئله‌ی «ستاره‌ی مشهور»	۶.۲.۴
۱۰۶	روش تقسیم و حل برای طراحی الگوریتم‌ها	۳.۴
۱۰۶	فرش کردن صفحه‌ی شطرنجی	۱.۳.۴
۱۰۶	زمان بندی دوره‌ی بازی‌ها	۲.۳.۴
۱۱۰	مسئله‌ی برج‌ها	۳.۳.۴
۱۱۲	ضرب دو چند جمله‌ای	۴.۳.۴
۱۱۳	شبکه‌های مرتب‌ساز	۵.۳.۴
۱۲۱	روش برنامه‌ریزی پویا	۴.۴
۱۲۱	ترکیب m از n	۱.۴.۴
۱۲۴	ضرب ماتریس‌ها	۲.۴.۴
۱۲۷	مثلث بندی بهینه‌ی یک چند ضلعی محدب	۳.۴.۴
۱۳۱	بزرگ‌ترین زیر دنباله‌ی مشترک	۴.۴.۴
۱۳۴	درخت دودویی جست و جوی بهینه (Optimal BST)	۵.۴.۴
۱۴۰	مسئله‌ی کوله پشتی (Knapsack Problem)	۶.۴.۴
۱۴۸	روش حریم‌بندی در طراحی الگوریتم‌ها	۵.۴
۱۴۹	ویژگی‌های انتخاب حریم‌بندی	۱.۵.۴
۱۴۹	انتخاب فعالیت‌ها	۲.۵.۴
۱۵۰	مسئله‌های کوله پشتی	۳.۵.۴
۱۵۱	مسائل زمان بندی	۴.۵.۴

۱۵۴	الگوریتم هافمن	۵.۵.۴
۱۵۷	الگوریتم خریصانهی تقریبی برای مسئلهی بسته بندی	۶.۵.۴
۱۵۷	تمرین ها	۷.۵.۴

۱۶۱	جست و جو	۶.۴
۱۶۱	روش پس گرد	۱.۶.۴
۱۶۲	درخت بازی	۲.۶.۴
۱۶۴	محدود کردن فضای جست و جو	۳.۶.۴



© کلیدی حقوق این جزوه متعلق به دکتر محمد قدسی است و تکثیر و توزیع آن فقط با اجازه‌ی مؤلف مجاز است.

با تشکر فراوان از دانش‌جویان زهرا که متن اولیه‌ی این جزوه را از کلاس‌های درس «روش‌های حل مسئله» و «ساختن‌های داده‌ای و الگوریتم‌ها» در نیمه‌سال‌های اول ۷۵-۷۴ و دوم ۷۷-۷۶ تهیه، نایب و با حروف چینی کردند: طلال تفضلی، هشام فیلی، علی رضا ملک‌زاده، جلال منایی، بروجی، محمدرضا صلواتی‌پور، محمد مهدیان، افسانه فضل‌ی، ابوالفضل هادی اسفندگر، محبت قادری، مسعود اسدپور، سیدعلی اکرمی‌فر، آرش رستگار، محمودرضا صانعی‌پور، روزبه پورنادر، آرش رجاییان، مسلم کاظمی، حبیب رستمی، ناصر عزتی، احتای ایلیمی، مهران مهر، سولماز کلاهی، آزاده شاکری، شیوا نجانی، ساسان دشتی‌نژاد و محمدرضا قهرمانی. از وهاب میرزگنی هم به خاطر رسم تعدادی از شکل‌های این جزوه تشکر می‌شود. این جزوه تماماً با فونتیک حروف چینی شده است. از گروه پروژه‌ی فونتیک که این نرم‌افزار را رایگان در اختیار عموم قرار داده‌اند نیز تشکر می‌نمایم.

۱۰

فصل ۱

روش های تحلیل الگوریتم ها

هدف های تحلیل الگوریتم ها به شرح زیر است:

- بررسی رفتار الگوریتم قبل از پیاده سازی، از نظر زمان اجرا و مقدار حافظه مصرفی
- مقایسه الگوریتم ها از نظر کارایی

۱.۱ * زمان اجرای الگوریتم ها

عوامل زیر در زمان اجرای یک برنامه موثرند:

۱. سرعت سخت افزار،
۲. نوع کامپایلر،
۳. اندازه داده ورودی مسئله،
۴. ترکیب داده های ورودی،
۵. پیچیدگی الگوریتم، و
۶. پارامترهای دیگر که تاثیر ثابت در زمان اجرا دارند.

از این عوامل، سرعت سخت افزار و نوع کامپایلر به صورت ثابت در زمان اجرای برنامه ها موثر هستند. پارامترهای مهم، پیچیدگی الگوریتم است که تابعی از اندازه مسئله می باشد. ترکیب داده ورودی را نیز می توان با محاسبه پیچیدگی الگوریتم در بدترین حالت ورودی یا در حالت متوسط در نظر گرفت. برای بررسی یک الگوریتم تابعی به نام $T(n)$ در نظر می گیریم که در آن n اندازه ورودی مسئله است. مسئله ممکن است شامل چند داده ورودی باشد. به عنوان مثال، اگر ورودی یک گراف باشد، علاوه بر تعداد رأس ها (n) ، تعداد پل های آن گراف (m) هم یکی از مشخصه های داده ورودی است. در این صورت زمان اجرای الگوریتم $T(n, m)$ خواهد بود. ممکن است مسئله پیش از چند پارامتر داشته باشد ولی برای تحلیل مسئله ناچاریم آن ها که

مهم هستند در نظر بگیریم (عمل انتزاع^۱). نکته‌ی دیگر آن است که در تحلیل الگوریتم‌ها، مقادیر ثابت قابل چشم‌پوشی هستند. آن‌چه اهمیت دارد، سرعت رشد زمان اجرای برنامه نسبت به اندازه‌ی ورودی است. روند تحلیل الگوریتم‌ها را با یک مثال شروع می‌کنیم.
مثال: مرتب‌سازی مبتنی بر درج INSERTION-SORT

```

Insertion_Sort(A, n):
    Input: A (the array to sort)
           n (size of array)
1   for k := 2 to n
2       do key := A[k]
3           i := k - 1
4           while i > 0 and A[i] > key
5               do A[i+1] := A[i]
6                   i := i - 1
7           A[i+1] := key
    
```

این الگوریتم در واقع طوری عمل می‌کند که در ابتدای مرحله‌ی k ام عناصر موجود در درایه‌های 1 تا $k-1$ ازبیه نسبت به هم مرتب هستند و در انتهای آن $A[k]$ در مکان مناسب بین این عناصر درج می‌شود. نحوه‌ی درج به این صورت است که $A[k]$ با تعویض با عنصر قبلی‌اش به سمت ابتدای آرایه حرکت می‌کند تا بالاخره دقیقاً در درایه‌ای که باید، متوقف می‌شود.
برای محاسبه‌ی زمان اجرا، ابتدا به هر یک از سطرهای برنامه زمان (هزینه‌ی) اجرای آن سطر را نسبت می‌دهیم و می‌شماریم که آن سطر چند بار تکرار می‌شود. این اعداد در جدول زیر مشاهده می‌شوند. تعداد تکرار سطر ۴ وابسته به داده‌ی ورودی دارد. تعداد این تکرار را در مرحله‌ی k ام t_k می‌نامیم. توجه کنید که در آن صورت سطر پنجم $t_k - 1$ بار تکرار می‌شود.

سطر	هزینه	تعداد
۱	c_1	n
۲	c_2	$n-1$
۳	c_3	$n-1$
۴	c_4	$\sum_{k=2}^n t_k$
۵	c_5	$\sum_{k=2}^n (t_k - 1)$
۶	c_6	$\sum_{k=2}^n (t_k - 1)$
۷	c_7	$n-1$

حاصل ضرب تعداد دفعات اجرای هر سطر و زمان اجرای آن را برای هر سطر به دست آورده و جمع می‌زنیم تا زمان اجرای کل به دست آید.

$$T(n) = c_1 n + (c_2 + c_3 + c_7)(n-1) + c_4 \sum_{k=2}^n t_k + (c_5 + c_6) \sum_{k=2}^n (t_k - 1)$$

مقدار ثابت‌ها به شرح جدول زیر بیان برنامه‌نویسی و چنین عواملی بستگی دارد و حتی در شرایط خاص به سختی

Abstraction^۱

قابل محاسبه‌اند. بنابراین ما هر بار به جای جمع چند ثابت و عباراتی از این قبیل، ثابت جدیدی قرار می‌دهیم.

$$T(n) = An + B \sum_{k=1}^n t_k + C$$

۲.۱ بهترین و بدترین حالت و حالت متوسط

مقدار واقعی زمان اجرا به مقدار t_k ها بستگی دارد. «بدترین حالت» هنگامی اتفاق می‌افتد که آرایه از قبل مرتب شده باشد. در این حالت همواره داریم $t_k = 1$ و

$$T(n) = An + B(n-1) + C$$

که یک تابع خطی است. البته رفتار بگ الگوریتم در بدترین حالت زیاد مهم نیست. آنچه مهم است رفتار الگوریتم در «بدترین حالت»^۲ و «حالت متوسط»^۳ است.

بیشترین زمان اجرای الگوریتم هنگامی اتفاق می‌افتد که آرایه برعکس مرتب باشد. در این صورت مقدار t_k همواره برابر k است (مقایسه‌ی آخر با صفر هم حساب شده است). برای این حالت داریم:

$$\begin{aligned} T(n) &= An + B \sum_{k=1}^n t_k + C \\ &= An + B \left(\frac{(n-1)(n+2)}{2} - 1 \right) + C \\ &= an^2 + bn + c \end{aligned}$$

که یک تابع درجه‌ی دو بر حسب n است. با توجه به این که بدترین و بهترین رفتار الگوریتم متفاوتند، رفتار متوسط آن قابل توجه است.

حالت متوسط: اگر داده‌ی ورودی به صورت تصادفی داده شود رفتار الگوریتم (زمان اجرا) چه گونه است؟ (فرض می‌شود که همه‌ی حالت‌های مختلف داده‌های ورودی، احتمال برابر دارند.)

از جمله در مورد مثال فوق، $n!$ حالت (جای‌گشت) مختلف برای ترتیب n داده‌ی ورودی وجود دارد که به هر یک احتمال یکسان و برابر $\frac{1}{n!}$ منسوب می‌شود.

چیزی که در پس مفهوم حالت متوسط وجود دارد، این است که اگر چه ممکن است اجرا به اندازه‌ی زمان بدترین حالت طول بکشد، اما اگر دفعات زیادی الگوریتم بر ورودی‌های مختلف اعمال شود، به حد مذکور دست خواهیم یافت. و انتظار ما از زمان اجرا برای یک ورودی تصادفی چیست؟

best-case^۱
worst-case^۲
average-case^۳

زمان اجرا در حالت متوسط در مورد مثال فوق برابر است با

$$\bar{T}(n) = An + C + \frac{1}{n!} \sum_{i=1}^{n!} \sum_{k=2}^n Bt_{k,i}$$

(در این حالت ما عملاً تک‌تک حالت‌ها را بررسی کرده و متوسط را یافته‌ایم.) می‌توان ثابت کرد که کافی است به جای محاسبه‌ی مجموع فوق، از مقدار متوسط t_k با \bar{T}_k استفاده کرد. یعنی

$$\bar{T}(n) = An + C + B \sum_{k=2}^n \bar{T}_k$$

برای محاسبه‌ی t_k به مکانی که عنصر k ام باید در آن قرار بگیرد توجه می‌کنیم که می‌تواند اولین درایه، دومین درایه، ... یا همان درایه‌ی اولیه یعنی k امین درایه باشد. هر یک از این درایه‌ها احتمال وقوع برابر دارند که به وضوح $\frac{1}{k}$ است. فرض کنید که در انتهای مرحله‌ی k ام $A[k]$ در $A[i]$ قرار بگیرد. در این حالت $t_k = k - i + 1$ (برای $i \geq 1$) پس داریم

$$\begin{aligned} \bar{T}_k &= \sum_{i=1}^k \frac{1}{k} (k - i + 1) \\ &= \frac{1}{k} \times \frac{k(k+1)}{2} \\ &= \frac{k+1}{2} \end{aligned}$$

پس می‌توان گفت که هر بار عضو آخر به طور متوسط به وسط آرایه منتقل می‌شود. و نیز داریم

$$\begin{aligned} \bar{T}(n) &= An + C + B \sum_{k=2}^n \frac{k+1}{2} \\ &= an^2 + bn + c \end{aligned}$$

پس رفتار حالت متوسط و بدترین حالت یکسان است.

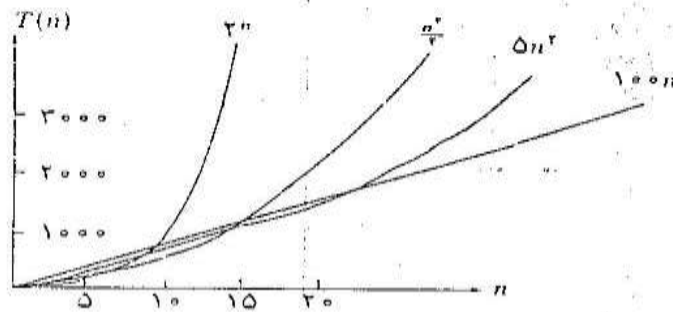
۳.۱ مرتبه‌ی الگوریتم‌ها

معمولاً بهترین حالت اهمیتی ندارد. بلکه الگوریتم‌ها از نظر بدترین حالت و حالت متوسط بررسی می‌شوند. وقتی حالت متوسط و بدترین حالت مختلف باشند، دقت خاصی لازم است. برای مثال در مورد quicksort، بدترین حالت $O(n^2)$ و حالت متوسط $O(n \log n)$ است که وقتی n عدد بزرگی باشد، تفاوت عمده‌ای دارند. آن‌چه برای ما مهم است، رفتار الگوریتم در اندازه‌ی ورودی بزرگ یا خیلی بزرگ است. در این حالت، چنان‌چه خواهیم دید، ثابت‌هایی چون c_1 ، c_2 و ... اهمیتی ندارند، و این با مفهوم «پیچیدگی الگوریتم» نشان داده می‌شود. برای درک بهتر از مفهوم پیچیدگی، فرض کنید برای حل یک مسئله چهار الگوریتم داریم که بر روی n عدد کار می‌کنند. برای این الگوریتم‌ها $T(n)$ را به طور دقیق به دست آورده‌ایم که در جدول ۱.۱ نشان داده شده‌اند. جدول فوق نشان می‌دهد که برای n های کوچک الگوریتم ۱، خیلی بهتر از الگوریتم ۴ است. هم‌چنین می‌توان دید که برای الگوریتم‌های با درجه‌ی پیچیدگی زیاد، افزایش سرعت شانس ناشر چندانی ندارد. این موضوع‌ها را می‌توان در منحنی‌های زمان اجرای این الگوریتم‌ها برای n های مختلف در شکل ۱.۱ دید.

complexity of algorithm^۳

نسبت اگر ماشینی ۱۰۰۰ برابر سریع‌تر انتخاب کرده باشیم	نسبت	حداکثر اندازه‌ی قابل حل در ۱۰۰۰ ثانیه بر روی ماشین ۱۰ برابر سریع‌تر	حداکثر اندازه‌ی مسئله که در ۱۰۰۰ ثانیه حل می‌شود	$O(\cdot)$	$T(n)$	الگوریتم
۱۰۰۰	۱۰	۱۰۰	۱۰	$O(n)$	$1000n$	A_1
۱۳۱٫۹۴	۳٫۲	۴۵	۱۴	$O(n^2)$	$5n^2$	A_2
۱۲۵٫۹۹	۲٫۲	۲۷	۱۲	$O(n^3)$	$n^3/2$	A_3
۲۰	۱٫۲	۱۳	۱۰	$O(2^n)$	2^n	A_4

جدول ۱.۱: مقایسه‌ی پیچیدگی الگوریتم‌ها



شکل ۱.۱: زمان‌های اجرای چهار الگوریتم برای یک مسئله.

از این مثال در می‌یابیم که الگوریتم 2^n برای n های کوچک هم سریع‌تر است و هم آسان‌تر پیاده‌سازی می‌شود، اما برای n های بزرگ‌تر، الگوریتم در عمل بی‌استفاده می‌شود. برای رفع این مشکل، عددهای «کوچک» را در نظر نمی‌گیریم و ملاک مقایسه را n های بزرگ‌تر می‌گیریم. نکته‌ی بسیار مهم این است که همواره عددی مثل « n » یافت خواهد شد به طوری که برای مقادیر $n > n_0$ ، منحنی زمان اجرای الگوریتم 2^n از الگوریتم $1000n$ جلو بزنند.

۴.۱ تابع‌های رشد

برای بررسی مرتبه‌ی الگوریتم‌ها تابع‌های رشد (growth functions) استفاده می‌کنیم که با نمادهای O ، Θ ، Ω و ω نمایش داده می‌شوند. از جمله گزاره‌هایی که به چشم می‌خورد، چنین است:

- بدترین حالت الگوریتم مرتب‌ساز میثنی بر درج: $T(n) = \Theta(n^2)$ یعنی از مرتبه‌ی دقیق n^2 است. این الگوریتم در حالت متوسط نیز $\Theta(n^2)$ است.
- الگوریتم HeapSort از $O(n \log n)$ یا مرتبه‌ی $n \log n$ است.
- کلیدی الگوریتم‌های مرتب‌ساز میثنی بر مقایسه، از مرتبه‌ی $\Omega(n \log n)$ هستند.

تعریف تابع‌های رشد

برای $g(n)$ داده‌شده، $\Theta(g(n))$ را به شکل مجموعه‌ی توابع زیر تعریف می‌کنیم:

$$\Theta(g(n)) = \{f(n) : \exists c_1, c_2 > 0 \text{ and } n_0 \text{ such that } \forall n \geq n_0, c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n)\}$$

عبارت $c_1 g(n) \leq f(n) \leq c_2 g(n)$ به این معنی است که درجه‌ی رشد f و g یکسان است. برای نشان دادن دقیق این مفهوم، می‌نویسیم

$$f(n) \in \Theta(g(n))$$

و یا به شکل ساده‌تر

$$f(n) = \Theta(g(n))$$

مثلاً می‌دانیم که در مورد الگوریتم مرتب‌ساز مبتنی بر درج، $T(n) = \Theta(n^2)$. زیرا می‌توان c_1 و c_2 را طوری یافت که

$$c_1 n^2 \leq an^2 + bn + c \leq c_2 n^2$$

مثال: ثابت کنید که $1000n^2 + 5n - 4 = \Theta(n^2)$. روشن‌ماست که اگر $c_1 = 1$ و $c_2 = 2000$ داریم: $c_1 n^2 \leq 1000n^2 + 5n - 4 \leq c_2 n^2$. می‌توان ثابت کرد که هر چند جمله‌ای از مرتبه‌ی دقیق‌ترین جمله‌اش است، یعنی

$$a_k n^k + a_{k-1} n^{k-1} + \dots = \Theta(n^k)$$

در مورد مرتب‌سازی مبتنی بر درج داریم:

$$\begin{aligned} T(n) &= \Theta(n^2) \\ &= \Theta(1000n^2) \\ &\neq \Theta(n^3) \\ &\neq \Theta(n^2 \log n) \\ &\neq \Theta(n \log n) \end{aligned}$$

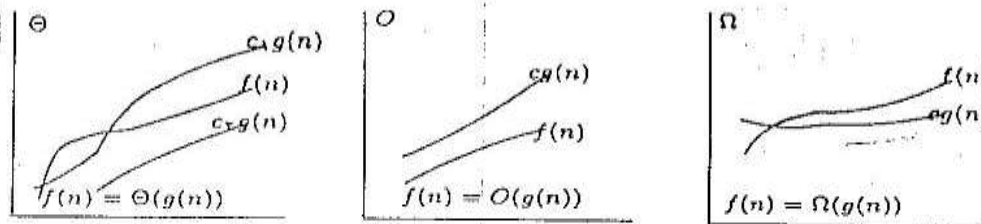
برای اثبات $T(n) \neq \Theta(n \log n)$ می‌توان نشان داد که نمی‌توان ثابت‌های c_1 و c_2 را پیدا کرد که برای $n > n_0$ داشته باشیم:

$$c_1 n \log n \leq n^2 \leq c_2 n \log n$$

تعریف: برای $g(n)$ داده‌شده، $O(g(n))$ را به شکل مجموعه‌ی توابع زیر تعریف می‌کنیم:

$$O(g(n)) = \{f(n) : \exists c > 0 \text{ and } n_0 \text{ such that } \forall n \geq n_0, 0 \leq f(n) \leq cg(n)\}$$

مثلاً در مورد مرتب‌سازی مبتنی بر درج، داریم



شکل ۴.۱: زمان‌های اجرای چهار الگوریتم برای یک مسئله.

$$\begin{aligned}
 T(n) &= O(n^2) \\
 &= O(100 \cdot n^2) \\
 &\neq O(n^2) \\
 &\neq O(n^2 \lg n) \\
 &\neq O(n \lg n) \\
 &\neq O(n)
 \end{aligned}$$

این نکته جالب است که می‌توان گفت مسئله از $O(n^{100})$ است، ولی این اطلاع چندان مفید نیست. به همین جهت باید در حالت‌هایی که محاسبه‌ی Θ مشکل است، باید تابع داخلی پراکنش O را تا حد امکان کوچک‌تر کنیم.

تعریف: برای $g(n)$ داده‌شده، $\Omega(g(n))$ را به شکل مجموعه‌ی توابع زیر تعریف می‌کنیم:

$$\Omega(g(n)) = \{f(n) : \exists c > 0 \text{ and } n_0 \text{ such that } \forall n \geq n_0, c \cdot g(n) \leq f(n)\}$$

مثلاً برای مرتب‌سازی مبتنی بر درج داریم

$$\begin{aligned}
 T(n) &= \Omega(n \log n) \\
 &= \Omega(n) \\
 &= \Omega(n^2) \\
 &\neq \Omega(n^2 \log n)
 \end{aligned}$$

در عمل نماد Ω برای نشان دادن حد پایین یک تابع دیگر به کار می‌رود. تابع Θ در واقع عطف O و Ω است یعنی

$$f(n) = \Theta(g(n)) \Leftrightarrow f(n) = O(g(n)) \wedge f(n) = \Omega(g(n))$$

مفهوم تابع‌های رشد تعریف شده در شکل ۲.۱ نشان داده شده است. دو نماد زیر نیز در همین رابطه تعریف شده‌اند:
تعریف:

$$o(g(n)) = \{f(n) \mid \text{for any positive constant } c > 0, \exists n_0 > 0, \text{ such that } \forall n > n_0, 0 \leq f(n) < cg(n)\}$$

این رابطه نزدیکی زیادی با O دارد با این تفاوت که دیگر $f(n)$ نمی‌تواند با $cg(n)$ برابر باشد و باید رانما کوچکتر باشد.
تعریف:

$$\omega(g(n)) = \{f(n) \mid \text{for any positive constant } c > 0, \exists n_0 > 0, \text{ such that } 0 \leq cg(n) < f(n)\}$$

رابطه‌ی Ω بنا بر ω مثل O است. نتیجه‌ای که از تعریف‌های فوق به دست می‌آید را در عبارات‌های زیر (هرچند نادقیق از نظر ریاضی) خلاصه می‌کنیم:
اگر f درجه‌ی رشد F و g درجه‌ی رشد G باشد.

$$\left. \begin{array}{l} F = \Theta(g) \iff f = g \\ F = O(g) \iff f \leq g \\ F = o(g) \iff f < g \\ F = \Omega(g) \iff f \geq g \\ F = \omega(g) \iff f > g \end{array} \right\}$$

مثالی دیگر

الگوریتم مرتب‌سازی مبتنی بر ادغام (MergeSort) را در نظر می‌گیریم.

```

Merge_Sort(A, p, r):
  Input: A (the array to sort)
         p (starting index)
         r (ending index)
1  if p < r
2  then q := (p + r) div 2
3         Merge_Sort(A, p, q)
4         Merge_Sort(A, q + 1, r)
5         Merge(A, p, q, r)

```


این الگوریتم، هر بار آن بخش از آرایه را که می‌خواهد مرتب کند، ابتدا نصف می‌کند. هر نیمه را به صورت بازگشتی مرتب می‌کند و با ادغام دو بخش مرتب‌شده، کار را تمام می‌کند. برای ادغام دو لیست مرتب، ساده‌ترین الگوریتم به این شکل است که دو اشاره‌گر را باید بر ابتدای لیست‌ها قرار داد و هر بار عدد کمتری را به لیست خروجی افزود. اگر طول دو لیست اول m و n باشد. زمان مسئله $O(m+n)$ است. منتها این مسئله از فضای اضافی $O(m+n)$ فضای اضافی می‌برد. ادغام کردن «درجا» یا in-place merging نوعی ادغام است که از فضای اضافی برای ادغام استفاده نمی‌کند. در واقع فضای اضافی مورد نیاز از $O(1)$ می‌شود. اثبات درستی الگوریتم، به شکل استقرایی صورت می‌گیرد، یعنی برای پایه یا $n=1$ اثبات مسئله بدیهی است و برای $n > 1$ درستی آن به‌سادگی از فرض استقرا اثبات می‌شود (فرض می‌کنیم برای $n/2$ اثبات صورت گرفته است).

برای این الگوریتم داریم:

$$T(n) = \begin{cases} n & n = 1 \\ T(\lfloor n/2 \rfloor) + T(\lceil n/2 \rceil) + bn & n > 2 \end{cases}$$

که می‌توان (بعدها می‌بینیم) ثابت کرد که

$$T(n) = \Theta(n \log n).$$

۵.۱ روش‌های تحلیل الگوریتم‌ها

الگوریتم‌ها به دو دسته اصلی تقسیم می‌شوند: الگوریتم‌های ترتیبی و بازگشتی.

۱.۵.۱ الگوریتم‌های ترتیبی

برای به دست آوردن زمان اجرای یک الگوریتم ترتیبی فرض می‌کنیم که اجرای یک دستور ساده (Statement) زمان ثابتی نیاز دارد. بنابراین اگر تعداد ثابتی دستور ساده پشت سر هم باشند، در مجموع زمانی ثابت می‌گیرند. $T(n)$ زمان اجرای یک تکه برنامه به صورت‌های زیر محاسبه می‌شود:

• اگر تکه برنامه‌ی مورد نظر خود شامل k تکه برنامه با زمان‌های اجرای $O(f_1(n))$ تا $O(f_k(n))$ باشد. در آن صورت $T(n) = O(f_1(n)) + O(f_2(n)) + \dots + O(f_k(n))$

$$T(n) = \sum_{i=1}^k T_i(n) = O(\max_{1 \leq i \leq k} (f_i(n)))$$

یا $O(\max_{1 \leq i \leq k} (f_i(n)))$ اصل جمله تکه برنامه است.

• اگر تکه برنامه ساختار حلقه داشته باشد (شامل for، while، repeat و امثال آن) و $g(n)$ بار تکه برنامه‌ای دیگر با زمان اجرای $S(n) = O(f(n))$ را تکرار کند،

بعضی از مواقع حلقه یا goto هم ساخته می‌شود که تشخیص این موارد نیاز به دقت دارد.

$$T(n) = g(n)S(n) = O(g(n)f(n))$$

• اگر ساختار if باشد و قسمت‌های then و else آن به ترتیب زمان‌های $T_1(n) = O(f_1(n))$ و $T_2(n) = O(f_2(n))$ را داشته باشند.

$$T(n) = \max\{T_1(n), T_2(n)\} = O(\max\{f_1(n), f_2(n)\})$$

به‌طور شهودی، مرتبه‌ی زمان اجرای یک الگوریتم، همان مرتبه‌ی تکه‌ای است که در برنامه بیش‌ترین زمان را می‌گیرد. چرا که ما همیشه برای تابع رشد بدترین حالت را در نظر می‌گیریم. به این مثال برای الگوریتم Bubble Sort توجه کنید:

```
For i:=1 to n-1 do
  For j:=n downto i+1 do
    If A[j] > A[j-1]
      Then Swap ( a[j] , A[j-1] )
```

توجه کنید که زمان مقایسه و تعویض را ثابت در نظر می‌گیریم. تعداد دقیق مقایسه‌ها و حداکثر تعداد تعویض‌ها برابر است با

$$T(n) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=i+1}^n O(1) = \Theta(n^2)$$

این الگوریتم در بدترین حالت بررسی شده است^۷. البته با توجه به مطالب درس همین موضوع را بدون محاسبه می‌توان فهمید. چون زمان مقایسه و تعویض را ثابت در نظر گرفتیم؛ زمان if یک عدد ثابت است. تکرار حلقه داخلی در بدترین حالت از مرتبه‌ی n است و بنابراین کل آن از نیز از مرتبه n می‌شود. تکرار حلقه بیرونی نیز در بدترین حالت از مرتبه‌ی n است و چون کل حلقه‌ی داخلی از مرتبه‌ی n بود. بنا به قوانین گفته شده زمان کل حلقه از مرتبه‌ی حاصل ضرب آن دو یعنی n^2 است.

۶.۱ الگوریتم‌های بازگشتی

معمولاً الگوریتم‌های بازگشتی مسئله را به دو (یا چند) زیرمسئله‌ی کوچکتر تقسیم می‌کند و آن‌ها را به صورت بازگشتی و با همان الگوریتم حل و نتایج آن‌ها با هم ترکیب می‌کند. بنابراین زمان اجرای راه حل، حاصل جمع زمان حل زیرمسئله‌ها به علاوه‌ی زمان لازم برای شکستن مسئله به زیرمسئله و نیز ترکیب جواب‌های آن‌هاست.

^۷ به دست آوردن تعداد تعویض‌ها در حالت متوسط کار چندان ساده‌ای نیست و نیاز به بحث آماری دارد.

۱.۶.۱ مسئله‌ی برج‌های هانوی

حداقل تعداد حرکت در این مسئله وقتی است که بزرگ‌ترین سکه مستقیماً به میله‌ی مقصد منتقل شود. برای این کار لازم است که بقیه‌ی سکه‌ها روی میله‌ی دوم باشند که این کار به صورت بازگشتی انجام می‌شود. پس از انتقال سکه‌ی بزرگ‌تر، بقیه‌ی سکه‌ها (۱ - عدد) به صورت بازگشتی به میله‌ی مقصد منتقل می‌شوند. توجه کنید که با این الگوریتم کلیه‌ی قواعد بازی رعایت شده و نمی‌توان الگوریتمی با تعداد حرکت کمتر برای این مسئله پیدا کرد. با این توضیح، اگر $T(n)$ کمینه‌ی تعداد حرکت‌ها برای n سکه باشد، داریم

$$T(n) = \begin{cases} 1, & n = 1 \\ T(n-1) + 1 + T(n-1), & n > 1 \end{cases}$$

که این یک «رابطه‌ی بازگشتی» (Recurrence Relation) است. برای مثال دیگر به زمان الگوریتم مرتب‌ساز مبتنی بر ادغام توجه کنید:

$$T(n) = \begin{cases} 0, & n = 1 \\ T(\lfloor n/2 \rfloor) + T(\lceil n/2 \rceil) + Cn, & n > 1 \end{cases}$$

اگر $n = 2^k$ ، داریم،

$$T(n) = \begin{cases} 0, & n = 1 \\ T(n) = 2T(n/2) + Cn, & n > 1 \end{cases}$$

در این مثال Cn هزینه ادغام است و $T(\lfloor n/2 \rfloor)$ و $T(\lceil n/2 \rceil)$ هزینه‌های حل زیر مسئله‌ها بنا به استقرا هستند.

۷.۱ روش‌های حل رابطه‌های بازگشتی

رابطه‌های بازگشتی را می‌توان به روش‌های زیر حل کرد.

۱. استقرا: حدس خوب و استقرا
۲. تکرار با جای‌گذاری: بازگردن فرمول و به دست آوردن جواب به طور صریح
۳. قضیه‌ی اصلی
۴. روش‌های حل رابطه‌های بازگشتی همگن و ناهمگن

۱.۷.۱ حدس و استقرا

در این روش ابتدا سعی می‌کنیم جواب را حدس بزنیم و در مرحله‌ی بعد آن را اثبات می‌کنیم. برای حدس جواب ممکن است از قضیه‌ی اصلی استفاده کنیم.

اگر بخواهیم اثبات کنیم که $T(n) = O(f(n))$ ، باید ثابت کنیم که $T(n) \leq cf(n)$ و در مراحل استقرا نشان دهیم که حداقل یک مقدار ثابت برای c وجود دارد که در این نامعادله صدق کند. برای اثبات $T(n) = \Omega(f(n))$ ، باید به همین ترتیب رابطه‌ی $T(n) \geq cf(n)$ و برای اثبات $T(n) = \Theta(f(n))$ باید هم $T(n) = O(f(n))$ و هم $T(n) = \Omega(f(n))$ را اثبات کنیم.

مثال ۱

$$\begin{aligned}T(n) &= 2T\left(\frac{n}{2}\right) + n \\T(2) &= T(1) = O(1)\end{aligned}$$

نکته: در حل رابطه‌های بازگشتی برای به دست آوردن مرتبه یا $O()$ از $\lfloor \dots \rfloor$ و $\lceil \dots \rceil$ می‌توان صرف‌نظر کرد. البته در صورتی که از این علائم صرف‌نظر نکنیم جواب دقیق‌تری بدست خواهیم آورد.

حل مثال مانوجه به این که هر بار مسئله را به دو زیر مسئله با اندازه‌ی نصف تقسیم می‌کنیم. بعد از n بار مسئله‌ای با اندازه‌ی واحد خواهیم داشت و چون زیر مسئله‌ها را با $O(n)$ باهم ترکیب می‌کنیم، حدس می‌زنیم که کل مسئله از مرتبه‌ی $O(n \lg n)$ است. باید ثابت کنیم که عدد مثبت c وجود دارد به طوری که $T(n) \leq cn \lg n$ پایه‌ی استقرا:

$$n = 2 \Rightarrow T(2) \leq 2c \Rightarrow c \geq \frac{T(2)}{2} > 0$$

فرض استقرا: برای $k < n$ فرض می‌کنیم $T(k) \leq ck \lg k$
حکم استقرا: باید ثابت کنیم: $T(n) \leq cn \lg n$ داریم:

$$\begin{aligned}T(n) &\leq 2c\left(\frac{n}{2}\right) \lg\left(\frac{n}{2}\right) + n \\&\leq cn \lg \frac{n}{2} + cn + n \\&\leq cn \lg n\end{aligned}$$

اگر $n \geq 1$ در حکم اثبات می‌شود. نکته‌ی مهم در این روش حل آن است که باید در حکم استقرا دقیقاً به همان فرمولی برسیم که حدس زدیم (مثلاً $\leq cn \lg n$). در صورتی که این امر اثبات نشود، باید حدس اولیه را تصحیح کرد.

مثال ۲

برای مثال دیگر به تحلیل مرتبه‌ساری متسی بر ادغام توجه کنید. فرض می‌کنیم $n = 2^k$.

$$\begin{aligned}T(2) &= a \\T(n) &= 2T\left(\frac{n}{2}\right) + bn\end{aligned}$$

$$\text{حدس: } T(n) \leq cn \lg n = T(n) = O(n \lg n)$$

$$\text{باید: } T(2) = a \leq 2c$$

فرض استقرا: برای $\frac{n}{2}$ داریم، $T(n/2) \leq c \frac{n}{2} \lg \frac{n}{2}$ آن‌گاه

$$\begin{aligned} T(n) &\leq 2c \frac{n}{\sqrt{2}} \lg \frac{n}{\sqrt{2}} + bn \\ &= cn \lg n + (b-c)n \leq cn \lg n \\ &\leq cn \log n, \text{ if } b-c \leq 0 \text{ and } c \geq b, c \geq a/\sqrt{2} \end{aligned}$$

این اثبات فقط بیان می‌دارد که به ازای $n = 2^k$ الگوریتم از $O(n \lg n)$ است اما توجه به این نکته ضروری است که برای هر عدد دلخواه n دو توان متوالی دو را می‌توان یافت که عدد مذکور بین آن دو باشد ($2^k \leq n < 2^{k+1}$). چون تابع رشد تابعی صعودی است می‌توان اثبات کرد که $T(n)$ مرتبه‌ی الگوریتم برای n همان مرتبه‌ی $T(2^k)$ است.

تعریف: برای تابع

$$\begin{aligned} T(n) &= 2T(\lfloor n/2 \rfloor) + \lambda n, \quad n > 100 \\ T(1) &= T(2) = \dots = T(100) = 1 \end{aligned}$$

حدس می‌زنیم: $T(n) \leq cn \lg n$ (در واقع $T(n) = O(n \lg n)$) این حدس را ثابت کنید.

مثال ۳

$$T(n) = T(\lfloor \frac{n}{4} \rfloor) + T(\lceil \frac{n}{4} \rceil) + 1$$

حدس می‌زنیم تابع رشد از مرتبه $O(n)$ است. باید ثابت کنیم $T(n) \leq cn$. اگر از استقرا برای اثبات استفاده کنیم، در نهایت خواهیم داشت،

$$T(n) \leq c \lfloor \frac{n}{4} \rfloor + c \lceil \frac{n}{4} \rceil + 1 = cn + 1 \geq Cn$$

بنابراین حدس اشتباه است که به این صورت آن را تصحیح می‌کنیم: $T(n) \leq cn + b$. حال داریم:

$$T(n) \leq c \lfloor \frac{n}{4} \rfloor + c \lceil \frac{n}{4} \rceil + 2b + 1 = cn + 2b + 1 \leq Cn + B \Rightarrow B \leq -1$$

که اثبات کامل می‌شود.

مثال ۴

$$T(n) = 2T(\lfloor \frac{n}{2} \rfloor) + n$$

حدس می‌زنیم تابع رشد از مرتبه‌ی n باشد. باید $T(n) \leq cn$ با استفاده از استقرا داریم:

$$T(n) \leq 2c \lfloor \frac{n}{2} \rfloor + n \leq cn + n = (c+1)n \geq Cn$$

در مورد این مثال حدس اولیه غلط است. ولی از روی نتیجه‌ی به دست آمده متوجه می‌شویم که مرتبه‌ی الگوریتم بالاتر از n است. حدس جدید $T(n) \leq cn \log n + b$ را اگر امتحان کنیم درست در می‌آید. یکی از راه‌های حل بعضی از رابطه‌های بازگشتی تغییر متغیر است. به مثال زیر توجه کنید.

مثال ۵

$$T(n) = 2T(\sqrt{n}) + \log_2 n$$

متغیر جدید m را به صورت $m = \log_2 n$ در نظر می‌گیریم. در نتیجه خواهیم داشت، $T(2^m) = 2T(2^{m/2}) + m$. و یا

$$S(m) = 2S\left(\frac{m}{2}\right) + m$$

با توجه به مثال‌های قبلی داریم.

$$S(m) = O(m \log m) \Rightarrow T(n) = O(\log n \log \log n)$$

مثال ۶

می‌خواهیم با کم‌ترین تعداد مقایسه‌های بین عناصر یک آرایه‌ی n تایی A ، کوچک‌ترین و بزرگ‌ترین عدد آرایه را به دست آوریم. می‌توان اثبات کرد که کمترین تعداد مقایسه‌های ممکن $\lceil \frac{n}{2} \rceil - 2$ است.^۳

روش غیر بازگشتی اول: وقتی بزرگ‌ترین عنصر به دست آمد نیاز به مقایسه‌ی آن با کوچک‌ترین عنصری که تا کنون به دست آمده نیست. پیدا کردن بزرگ‌ترین n عنصر $n - 1$ مقایسه لازم دارد. برای محاسبه‌ی کوچک‌ترین عنصر $n - 2$ مقایسه دیگر کافی است. پس این کار با $2n - 2$ مقایسه ممکن است.

روش غیر بازگشتی دوم: برای $n = 2k$ با یک مقایسه بین هر دو عنصر متوالی Min ها و Max های آن‌ها را پیدا می‌کنیم. با مقایسه‌ی همه‌ی Min ها کوچک‌ترین عنصر و با مقایسه‌ی همه‌ی Max ها بزرگ‌ترین عنصر را به دست می‌آوریم. این روش برای $n = 2k$ بهینه است و به $2n/2 - 2 = n - 2$ مقایسه نیاز دارد. تعداد مقایسه‌های این روش برای $n = 2k + 1$ برابر $2k = \lfloor 2n/2 \rfloor$ است و بهینه نیست.

در روش بازگشتی آرایه را به دو قسمت تقریباً مساوی تقسیم می‌کنیم. در هر قسمت Min و Max را به دست می‌آوریم. سپس دو Min را با هم و دو Max را با هم مقایسه می‌کنیم تا بزرگ‌ترین و کوچک‌ترین عنصر به دست آید.

^۳ اثبات این مطلب خیلی ساده نیست!

```

Procedure Maximum (A: array of integer; head, tail : integer;
                   var max, min : integer);
var
  max2, min2 : integer;
begin
  if head = tail then begin
    max := A[head];
    min := max;
  end else if tail - head = 1 then begin
    if A[head] > A[tail] then begin
      max := A[head];
      min := A[tail];
    end else begin
      max := A[tail];
      min := A[head];
    end;
  end else begin
    Maximum(A, head, (head+tail) div 2, max, min);
    Maximum(A, (head+tail) div 2 + 1, tail, max2, min2);
    if max2 > max then max := max2;
    if min2 < min then min := min2;
  end;
end;

```

اگر تعداد مقایسه‌های عنصرهای آرایه در این روش $T(n)$ باشد، داریم:

$$T(n) = \begin{cases} 0 & n = 1 \\ 1 & n = 2 \\ T(\lfloor n/2 \rfloor) + T(\lceil n/2 \rceil) + 2 & n > 2 \end{cases}$$

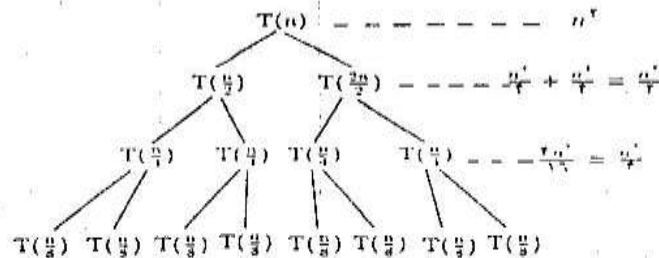
این راه‌حل نیز بهینه نیست، چون مثلاً $T(6) = 8$ در حالی که می‌توان با ۷ مقایسه $(\lceil \frac{6}{2} \rceil - 2)$ این کار را انجام داد. البته راه‌حل فوق برای $n = 2^k$ بهینه است و با استفاده از استقرا به سادگی می‌توان آن را نشان داد.

$$T(2^k) = 2(2 \times 2^{k-2} - 2) - 2 = 2 \times 2^{k-1} - 2$$

راه‌حل زیر برای این مسئله بهینه است. آرایه را به دو قسمت با اندازه‌ی ۲ و $n - 2$ تقسیم کن. با $T(n - 2) + 1$ مقایسه کوچکترین و بزرگترین عنصرهای هر قسمت را پیدا کن و با ۲ مقایسه‌ی دیگر جواب را به دست آور. در این صورت،

$$T(n) = \begin{cases} 0 & n = 1 \\ 1 & n = 2 \\ T(n - 2) + 3 & n > 2 \end{cases}$$

که جواب آن همان مقدار بهینه است.



شکل ۳.۱: درخت بازگشت برای مثال ۱

۲.۷.۱ تکرار با جای‌گذاری

در این روش رابطه‌ی بازگشتی را آن قدر بسط می‌دهیم تا به جواب نهایی برسیم.

مثال ۱: $T(n) = 3T(\lfloor \frac{n}{3} \rfloor) + n$

$$\begin{aligned} T(n) &= 3T(\lfloor \frac{n}{3} \rfloor) + n \\ &= 3^2 T(\lfloor \frac{n}{3^2} \rfloor) + 3\lfloor \frac{n}{3} \rfloor + n = 3^2 T(\lfloor \frac{n}{9} \rfloor) + 3\lfloor \frac{n}{3} \rfloor + n \\ &= 3^3 T(\lfloor \frac{n}{3^3} \rfloor) + 3^2 \lfloor \frac{n}{3} \rfloor + 3\lfloor \frac{n}{3} \rfloor + n \\ &= \dots \\ &= \dots \\ &\leq 3^i T(\frac{n}{3^i}) + n \sum_{j=0}^{i-1} (\frac{3}{3})^j \end{aligned}$$

از برابری $\lfloor \frac{n}{3^i} \rfloor = \lfloor \frac{n}{3^i} \rfloor$ در فرمول‌های فوق استفاده می‌کنیم. برای حل رابطه باید آن را باز کنیم تا به $T(1)$ برسیم. داریم $i = \log_3 n \Rightarrow \frac{n}{3^i} = 1$ ، بنابراین

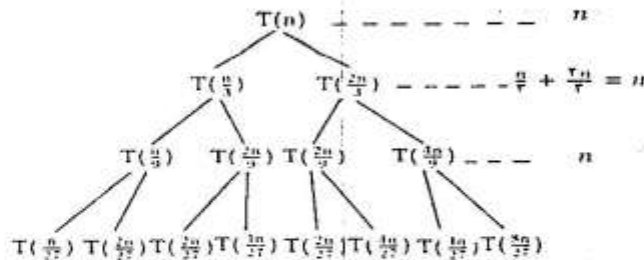
$$T(n) \leq 3^{\log_3 n} \cdot T(1) + n \sum_{j=0}^{\log_3 n - 1} (\frac{3}{3})^j$$

برای n های بزرگ این مجموع مقداری ثابت است. لذا، $T(n) \leq C_1 n^{\log_3 3} + C_2 n$. اما می‌دانیم که

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{j=0}^{\log_3 n - 1} (\frac{3}{3})^j = 3 = C_3 < 3$$

و داریم، $3^{\log_3 n} = n^{\log_3 3}$ ، لذا

$$T(n) \leq C_1 n^{\log_3 3} + C_3 n \Rightarrow T(n) = O(n)$$



شکل ۴.۱: درخت بازگشت برای مثال ۲

در اکثر موارد روش بسط فرمول جواب می‌دهد ولی در بعضی حالات نمی‌توان از باز کردن فرمول به جایی رسید. مثلاً، رابطه‌ی بازگشتی برای تولید عددهای فیبوناچی از این نوع است: $F(n) = F(n-1) + F(n-2)$ که داریم $F(1) = F(2) = 1$. برای حل رابطه‌های مانند این، از روش حل روابط بازگشتی همگن استفاده می‌شود.

درخت بازگشت

یکی از روش‌های خوب برای حل یا حدس رابطه‌های بازگشتی از طریق تکرار استفاده از درخت بازگشت است.

مثال ۱: $T(n) = 2T(n/2) + n^2$?

$$\begin{aligned} T(n) &= n^2 + \frac{n^2}{2} + \dots + \frac{n^2}{2^k} + \dots + \frac{n^2}{2^{\log_2 n}} \\ &= n^2 \left(1 + \frac{1}{2} + \dots + \frac{1}{2^k} + \dots + \frac{1}{2^{\log_2 n}} \right) \\ &\leq 2n^2 \\ \Rightarrow T(n) &= O(n^2) \end{aligned}$$

توجه: آخرین سطح این درخت دارای n برگ با مقدارهای ۱ خواهد بود.

مثال ۲: $T(n) = T(n/2) + T(n/4) + n$

این درخت به گونه‌ای رشد می‌کند که در نهایت بعد از k مرحله به $T(1)$ می‌رسیم. در اینجا k همان ارتفاع بیشینه‌ی درخت است. این درخت متوازن نیست و در سمت چپ ارتفاع کمتری دارد. برای به دست آوردن ارتفاع بیشینه‌ی درخت، داریم $\frac{n}{2^i} = 1$ پس $i = \log_2 n$ ، لذا $T(n) \leq n \log_2 n$ از طرف دیگر داریم $T(n) = O(n \log_2 n)$. در نتیجه $\log_2 n = O(\log_2 n)$

۳.۷.۱ قضیه‌ی اصلی

در این جا ما خود قضیه‌ی اصلی را اثبات نمی‌کنیم ولی می‌توان آن را از روش جای‌گذاری اثبات کرد. برای $a \geq 1, b > 1$ و تابع $f(n)$ حل رابطه‌ی بازگشتی $T(n) = aT(\frac{n}{b}) + f(n)$ (که در آن $\frac{n}{b}$ می‌تواند به صورت کف یا سقف باشد) به‌قرار زیر است:

الف - اگر $f(n) = O(n^{\log_b a - \epsilon})$ برای $\epsilon > 0$ (یعنی رشد تابع $f(n)$ از تابع $n^{\log_b a}$ به‌صورت چند جمله‌ای کمتر باشد) در این صورت $T(n) = \Theta(n^{\log_b a})$.

ب - اگر $f(n) = \Theta(n^{\log_b a})$ در این صورت $T(n) = \Theta(n^{\log_b a} \log_r n)$.

ج - اگر $f(n) = \Omega(n^{\log_b a + \epsilon})$ در این صورت $T(n) = \Theta(f(n))$.

به‌عبارت ساده‌تر ولی نادقیق، قضیه‌ی اصلی را می‌توان به‌صورت زیر بیان کرد. اگر G درجه‌ی رشد تابع $g(n) = n^{\log_b a}$ و F درجه‌ی رشد تابع $f(n)$ باشد، خواهیم داشت:

۱. اگر $F > G$ ، $T(n) = \Theta(f(n))$.

۲. اگر $G > F$ ، $T(n) = \Theta(g(n))$.

۳. اگر $F = G$ ، $T(n) = \Theta(g(n) \log_r n)$.

توجه: $>$ و $>$ به‌معنی بزرگ‌تر یا کوچک‌تر چند جمله‌ای است. در صورتی‌که هیچ‌کدام از حالت‌های بالا وجود نداشته باشد نمی‌توان قضیه‌ی اصلی را اعمال کرد و باید از روش‌های دیگر استفاده کرد.

مثال ۱: $T(n) = 9T(\frac{n}{3}) + n$

داریم، $f(n) = n$ و $g(n) = n^{\log_3 9} = n^2$. بدیهی است که درجه‌ی رشد n^2 از n به‌صورت چند جمله‌ای بیشتر است. لذا:

$$f(n) = O(n^{2-\epsilon}) \Rightarrow T(n) = \Theta(n^2)$$

مثال ۲: $T(n) = T(\frac{n}{2}) + 1$

داریم، $f(n) = 1$ و $g(n) = n^{\log_2 1} = n^0 = 1$. پس $T(n) = \Theta(\log_r n)$.

مثال ۳: $T(n) = 2T(\frac{n}{2}) + n \log_r n$

چون $f(n) = n \log_r n$ و $g(n) = n^{\log_2 2} = n^1 = n$ داریم $f(n) = \Omega(n^{\log_2 2 + \epsilon})$ و $T(n) = \Theta(n \log_r n)$.

مثال ۴: $T(n) = 2T(\frac{n}{2}) + n \log_r n$

برای این مثال $g(n) = n^{\log_2 2} = n$ و $f(n) = n \log_r n = (n) \log_r n$ ولی اختلاف به‌صورت نمایی نیست یعنی هیچ ϵ ای نمی‌توان پیدا کرد که برای کلیه‌ی n های بزرگ رابطه‌ی $n \log_r n < n^{\log_2 2 + \epsilon}$ برقرار باشد. بنابراین این مسئله را باید از روش دیگری، مثلاً استقرا حل کرد. جواب $T(n) = O(n \log^2 n)$ است که با استقرا اثبات می‌شود.

۴.۷.۱ رابطه‌های بازگشتی همگن^۱

هدف این مقاله معرفی و بررسی رابطه‌های بازگشتی همگن و ارابه‌ی روش‌های حل آن‌هاست. به مثال‌های زیر توجه کنید:

مثال ۱. به چند طریق می‌توان صفحه‌های $2 \times n$ را با موزاییک‌های 2×1 فرش کرد؟

حل: اگر جدول $2 \times n$ را بتوان با f_n روش مختلف با موزاییک‌های $2 \times n$ فرش کرد به راحتی می‌توان ثابت کرد که $f_n = f_{n-1} + f_{n-2}$. به این ترتیب که اگر در ستون n ام جدول یک موزاییک 2×1 به صورت عمودی گذاشته شود، جدولی $2 \times (n-1)$ می‌ماند که باید با موزاییک‌های 2×1 فرش شود که به f_{n-1} طریق ممکن است. در غیر این صورت دو ستون n و $n-1$ ام با دو موزاییک 2×1 افقی پوشانده شده‌اند، که جدولی $2 \times (n-2)$ می‌ماند که باید با موزاییک‌های 2×1 فرش شود که به f_{n-2} طریق ممکن است. پس در کل تعداد روش‌های فرش کردن جدول $2 \times n$ با موزاییک‌های 2×1 $f_n = f_{n-1} + f_{n-2}$ است، یعنی $f_n = f_{n-1} + f_{n-2}$. این رابطه، دنباله‌ی معروفی را مشخص می‌کند که با مقادیر اولیه‌ی $f_1 = 1$ و $f_0 = 0$ دنباله‌ی فیبوناچی نام دارد.

تمرین ۱ به چند طریق می‌توان صفحه‌های $3 \times n$ را با موزاییک‌های 2×1 فرش کرد؟ (رابطه‌ای بازگشتی را بیابید و آن را حل کنید.)

دقت می‌کنیم که رابطه‌ی $f_n = f_{n-1} + f_{n-2}$ هر عضو دنباله را بر حسب اعضای قبلی دنباله بیان می‌کند، مثلاً برای پیدا کردن f_2 می‌توان از رابطه‌ی $f_2 = f_1 + f_0$ استفاده کرد و به دست آورد: $f_2 = 0 + 1 = 1$. حال به همین ترتیب با جمع f_1 و f_2 می‌توان f_3 را به دست آورد. ضمناً برای ساختن دنباله باید دو عضو اول آن را داشته باشیم تا با استفاده از آنها f_3 و f_4 و همین‌طور تا f_n مشخص شوند. حل رابطه‌ی بازگشتی به این معناست که ما هر عضو دنباله‌ی f_n را بدون استفاده از اعضای قبلی و مستقل از آن اعضا بیان کنیم.

اگر c_k ضرایب حقیقی باشند، به رابطه‌ی بازگشتی زیر رابطه‌ی بازگشتی همگن از درجه‌ی k می‌گویند:

$$a_n = c_1 a_{n-1} + c_2 a_{n-2} + \dots + c_k a_{n-k} \quad (1)$$

در این رابطه n بر حسب k جمله‌ی قبل آن داده شده است و برای ساخت دنباله به k جمله‌ی اول آن احتیاج داریم. تابع $g(n)$ را یک جواب دنباله‌ی بازگشتی فوق می‌نامند. اگر دنباله‌ی $a_n = g(n)$ ($n \in \mathbb{N}$) در رابطه‌ی بازگشتی صدق کند.

قضیه ۱. اصل برهم نهی: اگر $g_i(n)$ ($i = 1, \dots, r$) جوابی برای

$$a_n = c_1 a_{n-1} + c_2 a_{n-2} + \dots + c_k a_{n-k} + f_i(n) \quad (2)$$

باشند، آنگاه هر ترکیب خطی از این k جواب به صورت $A_1 g_1(n) + A_2 g_2(n) + \dots + A_r g_r(n)$ که در آن A_i ها اعدادی حقیقی‌اند، پاسخی برای رابطه‌ی بازگشتی شماره‌ی $??$ است. به ویژه، چون در رابطه‌های بازگشتی همگن $f_i(n) = 0$ ، هر ترکیب خطی جواب‌های یک رابطه‌ی بازگشتی همگن باز یک جواب همان رابطه‌ی بازگشتی است.

اثبات: فرض کنیم، $h(n) = A_1 g_1(n) + A_2 g_2(n) + \dots + A_r g_r(n)$ چون $g_i(n)$ یک جواب $a_n = c_1 a_{n-1} + c_2 a_{n-2} + \dots + c_k a_{n-k} + f_i(n)$ است، پس داریم:

$$g_i(n) = c_1 g_i(n-1) + c_2 g_i(n-2) + \dots + c_k g_i(n-k) + f_i(n)$$

این بخش توسط آقای وهاب مهررکی دانش‌جوی سابق دانشکده تهیه شده است. با تشکر از ایشان.

پس نتیجه می‌شود:

$$h(n) = c_1 h(n-1) + c_2 h(n-2) + \dots + c_k h(n-k) + A_1 f_1(n) + \dots + A_r f_r(n)$$

بنابراین حکم قضیه ثابت است.

حل رابطه‌های بازگشتی همگن

رابطه‌های بازگشتی همگن حل ساده‌ای دارند که بدین صورت است: اگر $g(n) = x^n$ ، جواب رابطه‌ی بازگشتی همگن شماره‌ی ۱ باشد، داریم:

$$x^n - c_1 x^{n-1} - c_2 x^{n-2} - \dots - c_k x^{n-k} = 0$$

یا به عبارت دیگر،

$$x^k - c_1 x^{k-1} - \dots - c_k = 0 \quad (3)$$

است، یعنی x جواب معادله درجه k فوق است. این معادله را معادله‌ی سرشت‌نمای معادله‌ی متشکله 1^* رابطه‌ی بازگشتی می‌نامیم. اگر x_i ریشه‌ی معادله‌ی سرشت‌نمای باشد، بدیهی است که $a_n = x_i^n$ یک جواب رابطه‌ی بازگشتی است و بنا بر قضیه‌ی قبلی هر ترکیب خطی از x_i^n ها هم یک جواب رابطه‌ی بازگشتی است. ضمناً این جواب‌ها پایه‌ای برای مجموعه جواب این رابطه می‌باشند. البته چگونگی تحقیق این مطلب به مقدماتی از جبر خطی احتیاج دارد. با اثبات این مطلب می‌توان گفت: تمام جواب‌های رابطه‌ی ۱ به صورت ترکیبی خطی از x_i^n ها است. (چگونگی اثبات را تحقیق کنید.) به طور مثال ترکیب خطی:

$$a_n = t_1 x_1^n + t_2 x_2^n + \dots + t_k x_k^n \quad (4)$$

را در نظر می‌گیریم. اگر در این رابطه‌ی بازگشتی k عنصر اول این دنباله داده شده باشد، باید k معادله‌ی زیر برقرار باشد:

$$\begin{cases} a_0 = t_1 + t_2 + \dots + t_k \\ a_1 = t_1 x_1 + t_2 x_2 + \dots + t_k x_k \\ \vdots \\ a_{k-1} = t_1 x_1^{k-1} + t_2 x_2^{k-1} + \dots + t_k x_k^{k-1} \end{cases}$$

این یک دستگاه k معادله و k مجهول می‌باشد. (مجهول‌ها t_1 تا t_k هستند.) با توجه به تشکیل دترمینان ضرایب این نتیجه به دست می‌آید که اگر x_i ها متمایز باشند این دستگاه معادلات یک جواب منحصر به فرد دارد، یعنی با دادن k عنصر اول دنباله می‌توان جوابی منحصر به فرد برای دنباله پیدا کرد. (تحقیق کنید چرا در صورت متمایز بودن x_i ها، این دستگاه معادلات یک جواب منحصر به فرد دارد! برای این کار باید دترمینان ماتریس ضرایب را تشکیل دهیم. می‌توانید به مرجع [?] مراجعه کنید.)

مثال ۲. دنباله‌ی فیبوناچی که در مثال (۱) تعریف شده است، را حل کنید.

حل: معادله‌ی سرشت‌نمای این رابطه به صورت $x^2 - x - 1 = 0$ است و ریشه‌های آن $x_1 = \frac{1+\sqrt{5}}{2}$ و $x_2 = \frac{1-\sqrt{5}}{2}$ است. پس

characteristic equation^{1*}

$$f_n = t_1 \left(\frac{1+\sqrt{5}}{2} \right)^n + t_2 \left(\frac{1-\sqrt{5}}{2} \right)^n$$

و با توجه به مقادیر اولیه داریم:

$$\begin{cases} t_1 + t_2 = f_0 = 0 \\ t_1 \left(\frac{1+\sqrt{5}}{2} \right) + t_2 \left(\frac{1-\sqrt{5}}{2} \right) = f_1 = 1 \end{cases}$$

و از این معادله‌ها نتیجه میشود:

$$t_1 = \frac{1}{\sqrt{5}}, \quad t_2 = -\frac{1}{\sqrt{5}}$$

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

قابل توجه است، جمله‌ی $\left(\frac{1-\sqrt{5}}{2} \right)^n$ با بزرگتر شدن n بسیار کوچک می‌شود و با توجه به اینکه f_n عددی حسابی است، اگر (x) را نزدیکترین عدد صحیح به x تعریف کنیم، داریم:

$$(x) = \left\lfloor x + \frac{1}{2} \right\rfloor$$

و با این تعریف:

$$f_n = \left\langle \frac{1}{\sqrt{5}} \left(\frac{1+\sqrt{5}}{2} \right)^n \right\rangle \quad (6)$$

در یافتن جوابهای دستگاه به دست آمده برای یافتن ضرایب، این شرط را قرار دادیم که x_i ها متمایز باشند. حال اگر x_i ریشه‌ی مضاعف درجه‌ی ۲ معادله‌ی سرشت‌نما باشد، به راحتی قابل تحقیق است که $a_n = nx^n$ نیز یک جواب رابطه‌ی بازگشتی است (اثبات با مشتق‌گیری از معادله‌ی سرشت‌نما است، به این وسیله که ریشه‌ی مضاعف، ریشه‌ی مشتق معادله‌ی سرشت‌نما است). به همین طریق می‌توان استدلال کرد که اگر x_i ریشه‌ی مضاعف درجه ۳ باشد، $n^2 x^n$ نیز یک جواب رابطه‌ی بازگشتی است. در حالت کلی اگر x_i ریشه‌ی مضاعف درجه p باشد،

$$g(n) = t_0 x^n + t_1 n x^n + t_2 n^2 x^n + \dots + t_{p-1} n^{p-1} x^n$$

جوابی برای رابطه‌ی بازگشتی است.

مثال ۳. رابطه‌ی بازگشتی زیر را حل کنید:

$$a_n = -a_{n-1} + 2a_{n-2} + 5a_{n-3} + 2a_{n-4} \quad (n \geq 5)$$

حل: ریشه‌های معادله سرشت‌نمای آن به صورت زیر درآید:

$$x^4 + x^3 - 2x^2 - 5x - 2 = 0 \Rightarrow a_n = t_1(-1)^n + t_2 n^2(-1)^n + t_3 2^n$$

و با معلوم بودن a_1 تا a_4 مقادیر t_1 تا t_4 به دست می‌آیند، مثلاً در حالت $a_1 = 4$ و $a_2 = -3$ و $a_3 = 22$ و $a_4 = -7$ از دستگاههای مناسط جوابهای $t_1 = -t_2 = 1$ و $t_3 = -t_4 = 2$ به دست می‌آیند. مثال بعد، حالتی را بررسی می‌کند که در آن معادله‌ی سرشت‌نما ریشه‌ی حقیقی ندارد.

مثال ۴. رابطه‌ی بازگشتی $a_n = 2a_{n-1} - 2a_{n-2}$ ($a_0 = 1, a_1 = 0$) را حل کنید.
 حل: معادله‌ی سرشت‌نمای آن به صورت $r^2 - 2r + 2 = 0$ است که جواب غیر حقیقی مقابل را دارد.
 $(\bar{\alpha} = 1 - i, \alpha = 1 + i)$ پس داریم:

$$\begin{cases} \alpha = \sqrt{2} (\cos(\frac{\pi}{4}) + i \sin(\frac{\pi}{4})) \\ \bar{\alpha} = \sqrt{2} (\cos(\frac{\pi}{4}) - i \sin(\frac{\pi}{4})) \end{cases}$$

$$\Rightarrow a_n = A\alpha^n + B\bar{\alpha}^n = \{(\sqrt{2})^n [A (\cos(\frac{n\pi}{4}) + i \sin(\frac{n\pi}{4}))] + [B (\cos(\frac{n\pi}{4}) - i \sin(\frac{n\pi}{4}))]\}$$

$$\Rightarrow a_n = \sqrt{2} (C \cos(\frac{n\pi}{4}) + D \sin(\frac{n\pi}{4}))$$

$$a_0 = 1, a_1 = 0 \Rightarrow C = 1, D = -1$$

$$\Rightarrow a_n = \sqrt{2} ((\cos(\frac{n\pi}{4}) - \sin(\frac{n\pi}{4})))$$

لازم به تذکر است در این معادلات از رابطه‌ی مهم زیر استفاده شده است که با استفاده از استقرا ثابت می‌شود.

$$(\cos \theta + i \sin \theta)^n = \cos(n\theta) + i \sin(n\theta)$$

۵.۷.۱ رابطه‌ها بازگشتی غیر همگن با ضرایب ثابت:

رابطه‌ی بازگشتی درجه‌ی k زیر غیر همگن است:

$$a_n = c_1 a_{n-1} + \dots + c_k a_{n-k} + f(n)$$

اگر A_n در رابطه‌ی بازگشتی همگن 1 صدق کند و B_n در رابطه‌ی بازگشتی غیرهمگن صدق کند آنگاه $A_n + B_n$ نیز در رابطه‌ی غیرهمگن صدق می‌کند. زیرا:

$$c_1(A_{n-1} + B_{n-1}) + \dots + c_k(A_{n-k} + B_{n-k}) + f(n) =$$

$$(c_1 A_{n-1} + \dots + c_k A_{n-k}) + (c_1 B_{n-1} + \dots + c_k B_{n-k} + f(n)) = A_n + B_n$$

در این حالت A_n را جواب قسمت همگن رابطه و B_n را یک جواب خاص A_n آن گویند. مثلاً اگر $a_n = 2a_{n-1} + 2 - 2n^2$ آنگاه $A_n = t_1 2^n$ و چون $f(n) = 2 - 2n^2$ می‌گیریم، حال داریم:

$$pn^2 + qn + r = 2(p(n-1)^2 + q(n-1) + r) + 2 - 2n^2$$

در نتیجه، برای این که این رابطه یک اتحاد برای n باشد. داریم: $D = 2, C = 2, B = 1$. در این صورت، $B_n = n^2 + 2n + 2$ خواهیم داشت:

$$a_n = A_n + B_n = t_1 2^n + n^2 + 2$$

با فرض $a_0 = 3$ داریم: $t_1 = 1$ پس:

$$a_n = 3^n + n^2 + 2n + 2$$

۶.۷.۱ حل رابطه‌ها بازگشتی غیر همگن:

اگر رابطه‌ی بازگشتی غیر همگن را به صورت زیر داشته باشیم:

$$a_n = c_1 a_{n-1} + c_2 a_{n-2} + \dots + c_k a_{n-k} + b^n P(n) \quad (7)$$

که در آن b ثابت است و $P(n)$ چند جمله‌ای از درجه‌ی d بر حسب n باشد، برای این رابطه، مشابه رابطه‌ها بازگشتی همگن معادله‌ی سرشت‌نما به صورت زیر تعریف می‌شود:

$$(x^k - c_1 x^{k-1} - c_2 x^{k-2} - \dots - c_k)(x - b)^{d+1} = 0 \quad (8)$$

با داشتن این معادله و به دست آوردن ریشه‌های (x_i) آن مشابه قبل، جوابهای این معادله به صورت ترکیب خطی x^n بیان می‌شود. (تحقیق این موضوع به عهده‌ی شما.) به طور کلی ریشه‌های معادله‌ی سرشت‌نمای یک رابطه‌ی بازگشتی مشخص‌کننده‌ی جوابهای رابطه‌ی بازگشتی است. با داشتن این معادله‌ی سرشت‌نما برای رابطه‌ها بازگشتی بسیاری از این رابطه‌ها باروشی مشابه رابطه‌ها بازگشتی همگن، به راحتی قابل حل است.

مثال ۵.

• الف) رابطه‌ی بازگشتی $a_n = 2a_{n-1} + (n+5)3^n$ را حل کنید.

• ب) رابطه‌ی بازگشتی $a_n = 2a_{n-1} + n$ را حل کنید.

حل:

• الف) معادله‌ی سرشت‌نمای این رابطه به صورت $(x-2)(x-3)^2 = 0$ در می‌آید، پس:

$$a_n = t_1 2^n + t_2 3^n + t_3 n 3^n$$

• ب) معادله‌ی سرشت‌نمای آن $(x-2)(x-1)^2 = 0$ است، پس $a_n = t_1 2^n + t_2 + t_3 n$ است.

در حالت کلی معادله‌ی سرشت‌نمای رابطه‌ی بازگشتی معادل

$$a_n = c_1 a_{n-1} + c_2 a_{n-2} + \dots + c_k a_{n-k} + b_1^n P_1(n) + b_2^n P_2(n) + \dots \quad (9)$$

به صورت،

$$(x^k - c_1 x^{k-1} - c_2 x^{k-2} - \dots - c_k)(x - b_1)^{d_1+1} (x - b_2)^{d_2+1} \dots = 0 \quad (10)$$

است.

مثال ۶. رابطه‌ی بازگشتی $a_n = 2a_{n-1} + n + 3^n$ را حل کنید.

حل: معادله سرشت‌نمای آن به صورت $(x-2)^2(x-1)^2(x-2) = 0$ است. پس

$$a_n = 1 + 1_2 n + 1_2 2^n + 1_2 n 2^n$$

و مثلاً اگر $a_n = 0$ داریم: $a_n = -2 - n + 2^{n-1} + n 2^n$

بدین ترتیب بسیاری از رابطه‌ها بازگشتی با ضرایب ثابت حل می‌شوند.

حال با حل مسئله‌ای کاربردی به روشی دیگر در حل رابطه‌ها بازگشتی توجه می‌کنیم:

مثال ۷. مسئله (بیست و یکمین المپیاد جهانی ریاضی): A و E را دو رأس روی یک λ ضلعی منتظم می‌گیریم، قورباغه‌ای از رأس A آغاز به جهیدن می‌کند و هر بار به رأس مجاور می‌پرد. ولی وقتی به رأس E برسد، همانجا متوقف می‌شود. a_n را تعداد مسیرهایی می‌گیریم که قورباغه با n جهش از طریق آنها از A به E برسد. ثابت کنید:

$$a_{2n} = \frac{1}{\sqrt{2}}(x^{n-1} - y^{n-1})$$

که در آن $x = 2 + \sqrt{2}$ و $y = 2 - \sqrt{2}$

اثبات: λ ضلعی روبرو را در نظر می‌گیریم، اگر b_n تعداد مسیرهایی باشد که قورباغه از آنها با n جهش از A به E برسد. اگر قورباغه بخواهد از A به E برود، در دو جهش اول یا به C می‌رسد یا به G می‌رسد یا به A برمی‌گردد که به دو طریق می‌تواند به A بازگردد $[A, B, A]$ ، $[A, H, A]$. حال از جایی که الان به آن رسیده باید شروع کند و با $n-2$ جهش به E برسد. بنابراین داریم: $a_n = 2b_{n-2} + 2a_{n-2}$. در مورد b_n نیز مشابه می‌توان گفت: $b_n = 2b_{n-2} + a_{n-2}$ (چرا؟)

نخست دقت می‌کنیم چون بین A و E ۴ ضلع وجود دارد، و جهشهای رفت و برگشت با هم تعداد زوجی می‌سازند، برای رفتن از A به E حتماً تعداد زوجی حرکت لازم است. پس $a_{2n-1} = 0$. برای حالت‌های زوج دو رابطه‌ی بازگشتی $a_n = 2b_{n-2} + 2a_{n-2}$ و $b_n = 2b_{n-2} + a_{n-2}$ را داریم. حال دو روش وجود دارد، روش اول: از تفاضل دو رابطه بدست می‌آید: $b_{n-2} = a_{n-2} - a_{n-4}$ و در نتیجه با گذاشتن در رابطه‌ی اولی داریم: $a_n = 4a_{n-2} - 2a_{n-4}$ حال اگر $c_n = a_{2n}$ در نظر بگیریم. رابطه‌ی همگن $c_n = 4c_{n-1} - 2c_{n-2}$ ($n > 2$) بدست می‌آید که با توجه به حالت‌های اولیه‌ی $c_1 = 0$ و $c_2 = 1$ خواهیم داشت:

$$a_{2n} = c_n = \frac{1}{\sqrt{2}}((2 + \sqrt{2})^{n-1} - (2 - \sqrt{2})^{n-1})$$

(با تشکیل معادله‌ی سرشت‌نما و حل آن بدست می‌آید) حال مشابه مثال ۵. به دلیل اینکه $1 < 2 - \sqrt{2}$ می‌توان نحقیق کرد:

$$f_n = \left(\frac{(2 + \sqrt{2})^{n-1}}{\sqrt{2}} \right) \quad (11)$$

روش دوم: این روش با آنچه تا به حال گفتیم متفاوت است. ما به این روش در حل این مسئله بسنده می‌کنیم:

$$\begin{aligned} a_n &= 2a_{n-2} + 2b_{n-2} \\ b_n &= a_{n-2} + 2b_{n-2} \end{aligned}$$

حال اگر بردار i_n را به صورت $i_n = \begin{pmatrix} a_n \\ b_n \end{pmatrix}$ تعریف کنیم. باید داشته باشیم:

$$T = \begin{pmatrix} 2 & 2 \\ 1 & 2 \end{pmatrix}$$

$$i_n = \begin{pmatrix} a_n \\ b_n \end{pmatrix}$$

برای تعیین بردار v_m با این حالت خاصیت مقادیر ویژه و ماتریس T را تعیین می‌کنیم: این مقادیر ریشه‌های معادله‌ی مفسر ماتریس می‌باشند:

$$\begin{vmatrix} 2-\lambda & 1 \\ 1 & 2-\lambda \end{vmatrix} = \lambda^2 - 4\lambda + 2 = 0$$

و بنابراین: $\lambda_1 = 2 + \sqrt{2}$ و $\lambda_2 = 2 - \sqrt{2}$. بردارهای ویژه‌ی ماتریس T ، یعنی u_1 و u_2 دارای این ویژگی هستند که: $Tu_i = \lambda_i u_i$ و $T^m u_i = \lambda_i^m u_i$ که برای $i = 1, 2$ می‌توان آنها را پیدا کرد:

$$u_1 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} 1 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}, \quad u_2 = \frac{1}{\sqrt{2}} \begin{pmatrix} -1 \\ \frac{1}{\sqrt{2}} \end{pmatrix}$$

بنابراین v_i یک ترکیب خطی از u_1 و u_2 است. یعنی:

$$v_i = \lambda_1 u_1 + \lambda_2 u_2 \Rightarrow v_m = T^{(m-1)} v_i = \lambda_1^{m-1} u_1 + \lambda_2^{m-1} u_2 = \begin{pmatrix} a_{2m} \\ b_{2m} \end{pmatrix}$$

و بدین ترتیب،

$$\Rightarrow a_{2m} = \frac{1}{\sqrt{2}} [(2 + \sqrt{2})^{m-1} + (2 - \sqrt{2})^{m-1}] \quad (12)$$

تمرین‌ها

۱. روی محیط دایره‌ای چند کارت کوچک سیاه و سفید قرار داده‌ایم. دو نفر به نوبت این عمل را انجام می‌دهند. اولی همه‌ی کارت‌های سیاهی که در مجاورت یک سفید باشند، بر می‌دارد و دومی روی کارت‌های سفید مجاور سیاه همین کار را انجام می‌دهد. اگر ۴۰ کارت وجود داشته باشد، آیا ممکن است پس از انجام ۲ حرکت فقط یک کارت باقی بماند؟ اگر کارت‌ها ۱۰۰۰ تا باشد، حداقل چند حرکت لازم است؟ اگر n کارت دور دایره باشد، حداقل چند حرکت لازم است؟

۲. تعداد زیردرخت‌های فراگیر گراف‌های زیر چند تا است؟

- نردبان n تایی که از دو مسیر n تایی که با یک تطابق به هم وصل شده‌اند، تشکیل شده است $(K_2 \times K_n)$
- دور n تایی که از یک دور n تایی و یک رأس که به همه‌ی رؤس دور متصل است، تشکیل شده است.

^{۱۱} بر درخت فراگیر یک گراف زیرگراف همبندی از گراف است که دور نداشته باشد و شامل همه‌ی رؤس باشد.

فصل ۲

مرتب‌سازی و مرتبه‌ی آماری

There is nothing more difficult to take in hand, more perilous to conduct, or more uncertain in its success, than to take the lead in the introduction a new order of things. (Niccolo Machiavelli, The prince, 1513)

۱.۲ الگوریتم‌های مرتب‌سازی

مسئله‌ی مرتب‌سازی: n عنصر با کلیدهای a_1, a_2, \dots, a_n و رابطه‌ی ترتیب کامل^۱ \leq داده شده‌اند جای‌گشت π از عناصر داده شده را پیدا کنید به طوری که:

$$a_{\pi(1)} \leq a_{\pi(2)} \leq \dots \leq a_{\pi(n)}$$

الگوریتم‌های مرتب‌سازی^۲ را از سه جنبه می‌توان بررسی کرد:

۱. از نظر موقعیت داده‌ها در زمان مرتب کردن

- الگوریتم‌های مرتب‌سازی داخلی^۳، که در آن‌ها همه‌ی داده‌ها هنگام مرتب شدن در حافظه هستند، بنابراین دست‌یابی به داده‌ها سریع صورت می‌گیرد.
- الگوریتم‌های مرتب‌سازی خارجی^۴، که در آن‌ها همه‌ی داده‌ها هنگام مرتب شدن به طور هم‌زمان در حافظه نیستند، بنابراین دست‌یابی به آن‌ها کند است. در این الگوریتم‌ها تعداد دست‌یابی به حافظه‌ی جانبی، به دلیل کندی این عمل، اهمیت زیادی دارد بخصوص اگر داده‌ها ترتیبی^۵ باشند.

۲. از نظر حفظ ترتیب نسبی عناصر

^۱ total order. یک رابطه ترتیب جزئی (partial order) است اگر عناصر a, b از مجموعه A داشته باشیم $a \leq b$ یا $b \leq a$ یا a و b نامرتب باشند. رابطه‌ی ترتیب جزئی R بر روی

sorting algorithms^۱
internal sorting algorithms^۲
external sorting algorithms^۳
sequential^۴

- الگوریتم‌های متعادل^۱، که در آن‌ها ترتیب نسبی عناصر با کلیدهای یکسان قبل و بعد از عمل مرتب‌سازی یکی باشد.
- الگوریتم‌های غیرمتعادل^۲، که در آن‌ها ترتیب نسبی عناصر مساوی در انتها لزوماً حفظ نشود.

۳. از نظر نحوه‌ی مرتب کردن داده‌ها

- الگوریتم‌های مبتنی بر مقایسه^۳، که بر اساس مقایسه کلیدهای عناصر عمل می‌کنند. این الگوریتم‌ها اطلاعات دیگری از داده‌ی ورودی ندارند و فقط با انجام مقایسه بین کلیدهای عناصر می‌توانند ترتیب نسبی آن‌ها را پیدا کنند.
- الگوریتم‌هایی که بر اساس مقایسه‌ی عناصر عمل نمی‌کنند^۴. این الگوریتم‌ها با استفاده از اطلاعاتی که از قبل در باره‌ی نوع کلیدها موجود است، و در شرایط خاص، از روش‌هایی استفاده می‌کنند که در آن‌ها کلیدهای عناصر با هم مقایسه نمی‌شوند.
- بدیهی است که حد پایین برای هر الگوریتم مرتب‌سازی، از جمله الگوریتم‌هایی که مبتنی بر مقایسه نیستند $\Omega(n)$ است. برای الگوریتم‌های مبتنی بر مقایسه حد پایین هم در بدترین حالت و حالت متوسط $\Omega(n \log n)$ است.

ابتدا به بررسی الگوریتم‌هایی که بر اساس مقایسه عناصر عمل نمی‌کنند می‌پردازیم که از آن‌ها Count Sort، Radix Sort و Bucket Sort را می‌توان نام برد. در این الگوریتم‌ها کلید شامل تعدادی مولفه (مستقل از n تعداد داده‌ها) می‌باشد و هر مولفه حوزه‌ی محدود و قابل شمارش دارد. قبل از آرایه‌ی الگوریتم، به یک تعریف توجه کنید. تعریف: ترتیب الفبایی^{۱*}، اگر \vec{a} و \vec{b} دو رشته به صورت زیر باشند:

$$\vec{a} = a_1 a_2 \dots a_k \dots a_n$$

$$\vec{b} = b_1 b_2 \dots b_l \dots b_m$$

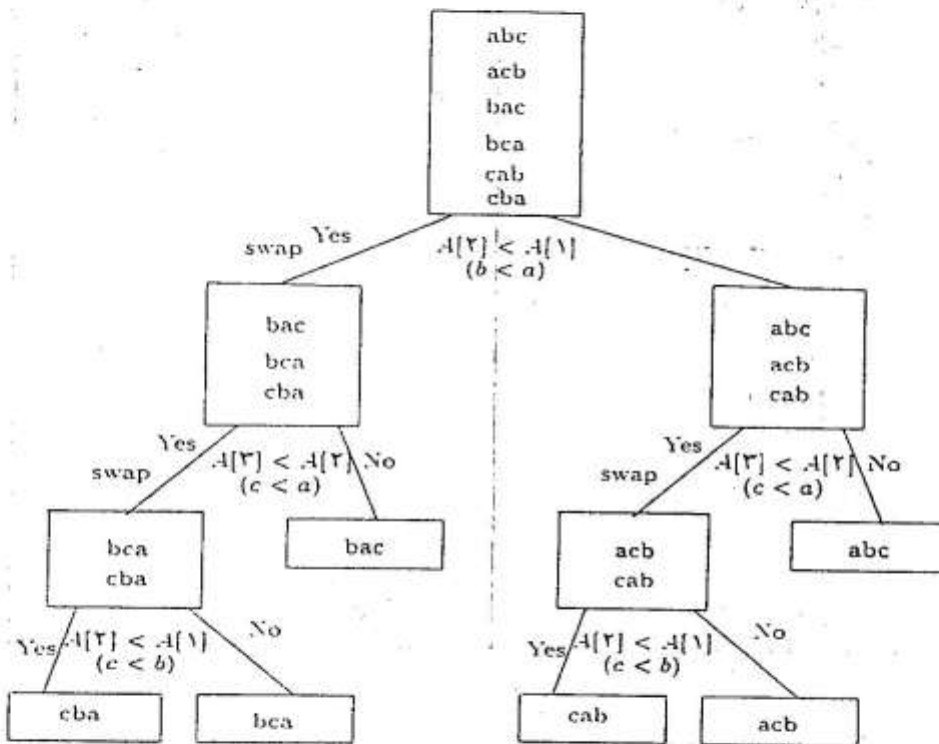
می‌گوییم $\vec{a} \leq \vec{b}$ اگر برای $i < k \leq n$ داشته باشیم $a_i = b_i$ و $a_k < b_k$ یا $n < m$ و برای $1 \leq i \leq n$ داشته باشیم $a_i = b_i$. عمل مرتب‌سازی در مواردی که کلیدها رشته باشند بر اساس ترتیب الفبایی است.

۱.۱.۲ درخت تصمیم

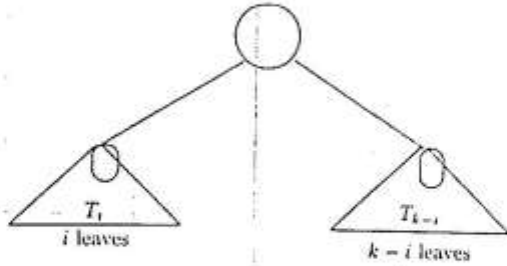
یک الگوریتم که بر روی عناصر ورودی عمل مقایسه انجام می‌دهد را می‌توان با «درخت تصمیم^{۱*}» مدل کرد. به‌طور مثال، الگوریتم مرتب‌سازی «مبتنی بر درج» با Insertion Sort روی سه عنصر a ، b و c به صورت شکل ۱.۲ مدل شده است. بدیهی است که هر درخت تصمیم یک الگوریتم مرتب‌سازی یک درخت دودویی کامل است که برگ‌های آن جای‌گشت‌های مختلف ورودی هستند.

قضیه ۲. یک درخت دودویی با ارتفاع h حداکثر 2^h برگ دارد.

stable^۱
 unstable^۲
 comparison sort^۳
 non-comparison sort^۴
 Lexicographic Ordering^{۱*}
 decision tree^{۱*}



شکل ۱.۲: درخت تصمیم Insertion Sort



شکل ۲.۲: اثبات قضیه

این قضیه با استقرا روی n اثبات می‌شود (امتحان کنید).

قضیه ۳. ارتفاع یک درخت تصمیم که n عنصر را مرتب می‌کند حداقل $\lceil \log n! \rceil$ است.

اثبات. این درخت تصمیم حداقل $n!$ برگ دارد، بنابراین ارتفاعش حداقل $\lceil \log n! \rceil$ است. نتیجه: هر الگوریتم مرتب‌ساز مبتنی بر مقایسه، برای مرتب کردن n عنصر، بدترین حالت حداقل $\lceil \lg n! \rceil$ مقایسه انجام می‌دهد.

می‌دانیم که $n! \leq n^n$ پس $\lceil \lg n! \rceil \leq n \lg n$. ولی این حد بالای ضعیفی است. تقریب استرلینگ^{۱۲} حد بهتری را به دست می‌دهد. براساس این تقریب داریم:

$$n! = \sqrt{2\pi n} \left(\frac{n}{e}\right)^n \left(1 + \Theta\left(\frac{1}{n}\right)\right)$$

با استفاده از این فرمول می‌توان اثبات کرد که:

$$\begin{aligned} n! &= o(n^n) \\ n! &= \omega(2^n) \\ \lg(n!) &= \Theta(n \lg n) \end{aligned}$$

قضیه ۴. اگر کلیدی جای گشت‌های یک ترتیب n تایی با احتمال یکسان در ورودی ظاهر شوند. آن گاه متوسط عمق برگ‌های این درخت حداقل $\lg n!$ خواهد بود.

اثبات. فرض می‌کنیم $D(T)$ مجموع عمق برگ‌های یک درخت دودویی T و $D(m)$ کوچک‌ترین مقدار $D(T)$ برای کلیدی درخت‌های دودویی T با m برگ باشد. با استقرا ثابت می‌کنیم که $D(m) \geq m \lg m$.

^{۱۲} Stirling's Approximation

۲. فرض: برای $m < k$ درست است.

۳. حکم: T با k برگ را در نظر بگیرید (شکل ۲.۲).

$$D(T) = i + D(T_i) + (k - i) + D(T_{k-i})$$

$$D(k) = \min_{1 \leq i \leq k} \{k + D(i) + D(k - i)\}$$

$$D(k) \geq k + \min_{1 \leq i \leq k} \{i \log i + (k - i) \log (k - i)\}$$

با استقرا ثابت می‌شود که برای اعداد طبیعی مقدار کمینه در $i = \frac{k}{2}$ اتفاق می‌افتد. پس $D(k) \geq k \log k$ و $D(m) \geq m \log m$.

۲.۲ الگوریتم‌های مرتب‌ساز خطی

۱.۲.۲ الگوریتم Count Sort

ورودی n عنصر با کلیدهای بین ۱ تا m می‌باشد. می‌خواهیم این عناصر را جابه‌جا کنیم به طوری که بر اساس کلیدهایشان مرتب شوند. در این الگوریتم ورودی در آرایه‌ی A قرار دارد و خروجی در آرایه‌ی B ذخیره می‌شود. الگوریتم ابتدا تعداد عناصری را که کلیدشان برابر یک مقدار کلید، مثلاً r است معین می‌کند و از روی آن بزرگترین اندیس در آرایه‌ی B برای عناصر با کلید r را محاسبه می‌کند. در انتها با یک بار بررسی آرایه‌ی A ، هر عنصر آن در جای درست در آرایه‌ی B قرار می‌گیرد.

```

Count_Sort(A,B,m)
1   for i<-1 to m
2     do c[i] <- 0
3   for i <-1 to length(A)
4     do C[A[i]] <- C[A[i]]+1
5   for i <-2 to m
6     do C[i] <- C[i]+C[i-1]
7   for i <- length(A) downto 1
8     do B[C[A[i]]] <- A[i]
9     C[A[i]] <- C[A[i]]-1

```

یک عنصر در جای مناسب قرار می‌گیرد و چون در هر مرحله عناصر قبلی که در جای خود قرار گرفته‌اند، دست‌کاری نمی‌شوند بعد از n مرحله همه‌ی عناصر مرتب می‌شوند. واضح است که زمان اجرا $O(n)$ می‌باشد. مقدار $C[i]$ از آرایه‌ی $C[1..m]$ در انتهای گام چهارم تعداد عناصر با کلید i را نشان می‌دهد و در انتهای گام ششم این درایه تعدیل عناصری که کلید آن‌ها حداکثر i است را ذخیره می‌کند. در هر بار حلقه‌ی آخر، یک عنصر از

A در جای نهایی خود در آرایه‌ی B قرار می‌گیرد. دلیل آن که این حلقه از انتها به ابتدای A تکرار می‌شود آن است که الگوریتم متعادل شود. زمان اجرای کل الگوریتم $O(n + m)$ می‌باشد که اگر m از $O(n)$ باشد زمان اجرای کل $O(n)$ خواهد بود.

اگر کلیدهای عناصر اعداد ۱ تا n باشند (از هر کلید یک عدد). می‌توان با الگوریتم زیر آن‌ها را به صورت «درجا» (بدون استفاده از آرایه‌ی کمکی) مرتب کرد.

```

Count_Sort(A, n)
1   for i ← 1 to n
2       do while A[i].key <> i
3           do Swap(A[i], A[A[i].key])
    
```

در این الگوریتم با هر بار تعویض، حداقل یک عنصر در جای نهایی خودش قرار می‌گیرد (چرا؟) هم‌چنین اگر از هر کلید بیش از یک عدد داشته باشیم الگوریتم ممکن است در حلقه بیفتد.

۲.۲.۲ الگوریتم Radix Sort

این یک الگوریتم قدیمی است که در ماشین‌های مرتب‌ساز کارت‌ها از آن استفاده می‌شد. در این الگوریتم (اگر برای مرتب کردن اعداد به کار گرفته شود) ورودی‌ها را ابتدا بر اساس کم‌ارزش‌ترین رقم و سپس دومین کم‌ارزش‌ترین رقم و به همین ترتیب مرتب می‌کنیم. برای این کار باید از یک الگوریتم مرتب‌ساز متعادل مانند Count_Sort استفاده کرد.

```

Radix_Sort(A, d)
1   for i ← 1 to d
2       do sort array A on digit i by a stable sort
    
```

i ، تعداد رقم‌های ورودی می‌باشد. اگر تعداد رقم‌های ورودی یکسان نباشند با گذاشتن صفر در سمت چپ آن‌ها تعداد رقم‌ها را مساوی می‌کنیم.

درستی الگوریتم را می‌توان با استقرا بر روی i اثبات نمود. به این صورت که در انتهای مرحله‌ی i ، ام. عناصر بر حسب رقم آخرشان مرتب می‌شوند. پایه‌ی استقرا برای $i = 0$ روشن است. اگر این امر برای $i = k$ درست باشد، با توجه به این که از یک الگوریتم متعادل استفاده می‌کنیم، در انتهای مرحله‌ی $k + 1$ ام نیز ادعا درست است.

زمان اجرای Radix Sort به الگوریتم ثانویه به کار رفته نیز بستگی دارد. اگر از Count Sort استفاده کنیم زمان اجرا از $O(dn)$ خواهد بود.

Radix Sort را می‌توان تعمیم داد برای حالتی که ورودی آرایه‌ای از رکوردها باشد که هر رکورد دارای کلیدی با k مؤلفه به نام‌های f_1, \dots, f_k از داده‌گونه‌های به ترتیب e_1, \dots, e_k باشد.

۳.۲.۲ Bucket Sort الگوریتم

در این الگوریتم ورودی می‌تواند لیست A با n رکورد، که هر رکورد دارای کلیدی با k مؤلفه به نام‌های f_1, \dots, f_k از داده‌گونه‌های به ترتیب t_1, \dots, t_k می‌باشد، باشد. تعداد حالت‌های t_i را s_i فرض می‌کنیم. در مرتب کردن f_1, \dots, f_k و اولویت داده‌ها —

برای $(1 \leq i \leq k)$ داریم: B_i : array[t_i] of list-type

```

Bucket_Sort
1   for i ← k downto 1
2       do for each value v of type t_i
3           do make B_i[v] empty
4   for each record r in list A
5       do move r from A to the end of B_i[v]
        (* where v is the value of f_i of the key for r *)
6   for each value v of type t_i from lowest to highest
7       do concat B_i[v] to the end of A
    
```

اگر هر سطل را به صورت یک صف پیاده‌سازی کنیم، هر عمل concat در زمان ثابت قابل اجرا است. زمان اجرا این الگوریتم برابر است با:

$$\sum_{i=1}^k O(s_i + n) = O(kn + \sum_{i=1}^k s_i)$$

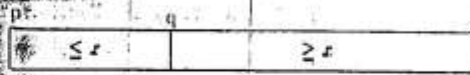
اگر $s_i = n$ آن گاه

$$T(n) = \Theta(kn + \sum_{i=1}^k n) = \Theta(n + kn) = \Theta(n)$$

مثال: فرض کنید کلیدها شامل سه مؤلفه با مقادیر 2، n، 100، 1000، 1400، ...، 1300 هستند و 7 رکورد زیر داده شده اند.

a_1	a	5	1320
a_7	c	12	1310
a_7	b	12	1305
a_7	a	8	1400
a_3	z	10	1308
a_6	b	12	1304
a_7	a	7	1310

سه سطل (Bucket) برای کلیدها در نظر می‌گیریم. ابتدا بر اساس key[3] داده‌ها را در سطل مربوطه می‌اندازیم. سپس آن‌ها را به ترتیب از سطل‌ها برداشته و صف جدید را تولید می‌کنیم و به همین ترتیب در مورد سطل‌های دیگر عمل می‌کنیم.



شکل ۳.۲: تقسیم‌بندی در الگوریتم quicksort

صف ورودی	Bucket [3]	صف خروجی ۱	Bucket [2]	صف خروجی ۲	Bucket [1]	صف خروجی ۳
a_1	a_1, a_2, a_3	a_1	a_1	a_1	a_1, a_2, a_3	a_1
a_2	a_2	a_2	a_2	a_2	a_1, a_2	a_2
a_3	a_3	a_3	a_3	a_3	a_3	a_3
a_4	a_2, a_3	a_2	a_3	a_5	a_5	a_1
a_5	a_1	a_2	a_1, a_2, a_3	a_1		a_2
a_6	a_2	a_1		a_2		a_2
a_7		a_2		a_2		a_3

۳.۲ الگوریتم‌های مرتب‌ساز مبتنی بر مقایسه

«تنها چیزی که تحقق یک روش را غیر ممکن می‌سازد، ترس از شکست است.»

۱.۳.۲ الگوریتم quicksort

algorithms quicksort الگوریتمی است که یک آرایه‌ی n عنصری را در بدترین حالت با $O(n^2)$ و در حالت متوسط (چیزی که معمولاً از آن انتظار داریم) در $O(n \log n)$ مرتب می‌کند. البته ضریب ثابت $n \log n$ کاملاً کوچک است. این الگوریتم حتی برای محیط‌های حافظه مجازی نیز کارا می‌باشد.

توصیف الگوریتم

algorithms quicksort مانند merge-sort مبتنی بر روش تقسیم و حل است. فرض کنید می‌خواهیم آرایه‌ی $A[p..r]$ را مرتب کنیم. این الگوریتم شامل سه مرحله‌ی زیر است.

۱. تقسیم: آرایه‌ی $A[p..r]$ به دو آرایه‌ی ناهمبسته $A[p..q]$ و $A[q+1..r]$ تقسیم‌بندی می‌شود به طوری که هر عنصر زیر آرایه‌ی $A[p..q]$ از هر عنصر زیر آرایه‌ی $A[q+1..r]$ بیشتر نباشد (بزرگتر).
۲. حل: دو زیر آرایه‌ی $A[p..q]$ و $A[q+1..r]$ هر کدام به صورت بازگشتی مرتب می‌شوند.
۳. ترکیب: چون زیر آرایه‌ها به صورت درج‌المرتب شده‌اند، دیگر نیازی به ^{insertion} ترکیب نیست و آرایه مرتب شده است.

پردازش زیر quicksort را ساده‌سازی می‌کند.

partition
in-place

```

QuickSort(A,p,r)
1   if p<r
2       then q<-partition(A,p,r)
3         QuickSort(A,p,q)
4         QuickSort(A,q+1,r)

```

برای این که تمام یک آرایه مرتب شود پردازش به صورت $QuickSort(A, 1, length(A))$ فراخوانی می‌شود. پردازش $Partition$ که تقسیم‌بندی را انجام می‌دهد، پیاده‌سازی‌های مختلف می‌تواند داشته باشد؛ یکی از آن‌ها چنین است.

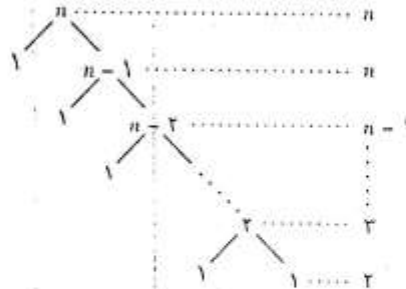
```

Partition(A,p,r)
1   x ← A[p]
2   i ← p-1
3   j ← r+1
4   while TRUE
5       do repeat j ← j-1
6         until A[j] ≤ x
7         repeat i ← i+1
8         until A[i] ≥ x
9         if i < j
10            then exchange A[i] <-> A[j]
11            else return j

```

در این پیاده‌سازی، $Partition$ چنین عمل می‌کند. ابتدا عنصر اول به نام x را به عنوان محور^{۱۱} انتخاب می‌کند (در این جا $A[p]$ ؛ ولی محور می‌تواند هر کدام از عناصر $p-1$ تا $r-1$ هم باشد؛ اگر محور $A[q]$ باشد و بر حسب اتفاق بزرگترین عنصر، این پردازش در حلقه بی‌انتهای گیر خواهد کرد.)

سپس i را مساوی $p-1$ و j را برابر $r+1$ قرار می‌دهد (دیدم می‌شود که در اولین مرحله i و j اندیس‌های زیر آرایه نمی‌باشند ولی این کار کلیکی جالب برای کاهش تعداد عملیات در حلقه‌ی $while$ می‌باشد. حال در حلقه‌ی $while$ دو حلقه‌ی $repeat$ داریم که یکی i را به سمت راست و دیگری j را به سمت چپ حرکت می‌دهد. بدین ترتیب که i از روی عناصر $A[i] < x$ به سمت راست عبور می‌کند و اگر $A[i] \geq x$ باشد می‌ایستد. هم‌چنین j از روی عناصر $A[j] > x$ به سمت چپ عبور می‌کند و اگر $A[j] \leq x$ باشد متوقف می‌شود. بدیهی است که حتماً این دو حلقه‌ی $repeat$ ختم می‌شوند. در این صورت، اگر $i < j$ باشد $A[i]$ و $A[j]$ با هم تعویض می‌شوند و حلقه‌ی $while$ تکرار می‌شود تا وقتی که $i \geq j$. توجه کنید که در انتها، رویه‌ی $partition$ آرایه‌ی $A[p..r]$ را به دو قسمت ناتمامی تقسیم می‌کند (هیچ‌یک از عناصر قسمت اول از هیچ‌یک از عناصر قسمت دوم بزرگتر نیست. به این دلیل الگوریتم $quicksort$ حتماً به درستی ختم می‌شود.



شکل ۴.۲: درخت بازگشت برای $T(n) = T(n-1) + \Theta(n)$

تحلیل الگوریتم

این الگوریتم بدترین حالت از $\Theta(n^2)$ و در حالت متوسط از $\Theta(n \log n)$ می‌باشد و این کارایی وابسته به نحوه‌ی تقسیم‌بندی است. هزینه‌ی عمل تقسیم‌بندی یک آرایه‌ی به اندازه‌ی n برابر $O(n)$ با ثابت کوچک است. چرا که در الگوریتم ارایه شده هیچ‌گاه متغیرهای i و j به عقب بر نمی‌گردند و تعداد تعویض‌ها حداکثر برابر $n/2$ است. تقسیم‌بندی در بدترین حالت

بدترین رفتار quicksort هنگامی اتفاق می‌افتد که بردارهای Partition در تمام مراحل الگوریتم n عنصر را به $n-1$ و 1 عنصر تقسیم کند در این حالت پیچیدگی زمان الگوریتم به صورت $T(n) = T(n-1) + \Theta(n)$ خواهد بود که با حل آن به‌سادگی دیده می‌شود که $T(n) = \Theta(n^2)$ (شکل ۴.۲).

توجه کنید که در این پیاده‌سازی اگر آرایه از قبل مرتب باشد باز هزینه در بدترین حالت $\Theta(n^2)$ می‌باشد (ما x را برابر $A[p]$ قرار می‌دهیم).

تقسیم‌بندی در بهترین حالت

بهترین حالت هنگامی اتفاق می‌افتد که رویه‌ی Partition در هر مرحله n عنصر آرایه را به دو آرایه با تعداد عناصر $\lfloor \frac{n}{2} \rfloor$ و $\lceil \frac{n}{2} \rceil$ تقسیم کند. پیچیدگی الگوریتم در این حالت چنین محاسبه می‌شود:

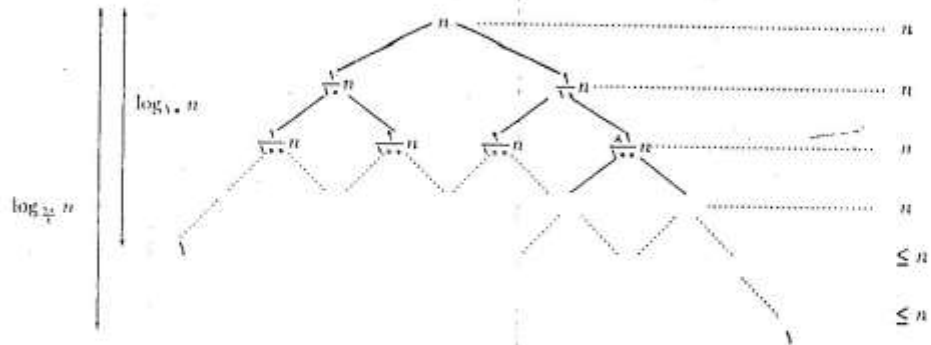
$$T(n) = 2T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n) \rightarrow T(n) = \Theta(n \log n)$$

تقسیم‌بندی متوازن

همان‌طور که بعداً نشان داده خواهد شد حالت متوسط به بهترین حالت نزدیک‌تر است تا به بدترین حالت. کلید مهم این مطلب در این است که توازن چگونه در رابطه بازگشتی منعکس می‌شود. برای مثال یک الگوریتم تقسیم‌کننده را در نظر بگیرید که همیشه آرایه را به نسبت ۹ به ۱ تقسیم می‌کند. در نگاه اول این الگوریتم کاملاً نامتوازن به نظر می‌رسد. ولی چنین نیست! رابطه‌ی بازگشتی آن $T(n) = T\left(\frac{9n}{10}\right) + T\left(\frac{n}{10}\right) + n$ می‌باشد که حل آن $T(n) = O(n \log n)$ است. درخت بازگشت این رابطه بازگشتی در شکل ۵.۲ دیده می‌شود. توجه کنید که حتی اگر این نسبت ۹۹۹۹ به ۱ باشد (و در حالت کلی تا وقتی که همواره کسری، و نه به اندازه‌ی ثابت، از تعداد عناصر در بخش‌ها قرار گیرند) نیز الگوریتم از مرتبه‌ی $n \log n$ خواهد بود.

شهودی برای حالت متوسط

□



شکل ۵.۲: درخت بازگشت برای $T(n) = T(\frac{n}{4}) + T(\frac{n}{4}) + n$

انتظار ما از تابع Partition این است که هم تقسیم‌های خوب و هم بد انجام بدهد و این تقسیم‌ها به طور تصادفی در درخت بازگشت پراکنده شوند و معلوم است (!) که این تقسیم خوب و بد از تقسیم ۹ به ۱ مثال بالا بهتر است، پس این انتظار ما هم که حالت متوسط به بهترین حالت نزدیکتر باشد تا به بدترین حالت، چندان غیر معقول نیست! برای تحلیل الگوریتم در حالت متوسط، گونه‌ی تصادفی آن را در نظر می‌گیریم.

۲.۳.۲ گونه‌ی تصادفی quicksort

در بررسی رفتار quicksort در حالت متوسط ما فرض کردیم که همه‌ی جای‌گشت‌های عناصر ورودی با شانس یکسان ظاهر می‌شوند. اگر این فرض در مورد داده‌ی ورودی درست باشد، از نظر متوسط زمان اجرا، quicksort یک الگوریتم بهینه‌ی مرتب‌ساز است. ^{randomized} یک الگوریتم را «تصادفی» می‌گوییم که علاوه بر آن که رفتار آن توسط ورودی مشخص می‌شود، رفتار آن به مقداری که مولد عدد تصادفی تولید می‌کند هم وابسته باشد. در تحلیل الگوریتم فرض می‌کنیم یک تابع $Random(a, b)$ داریم که به صورت تصادفی آماری یک عدد بین a و b تولید می‌کند. در گونه‌ی تصادفی quicksort، قبل از صدا زدن تابع Partition، $A[p]$ را با یک عدد تصادفی بین r و r عوض می‌کنیم.

```

Randomized_Partition(A, p, r)
1   i ← Random(p, r)
2   exchange A[p] ↔ A[i]
3   return Partition(A, p, r)
    
```



```

Randomized_QuickSort(A,p,r)
1   if p < r
2   then q ← Randomized_Partition(A,p,r)
3   Randomized_QuickSort(A,p,q)
4   Randomized_QuickSort(A,q+1,r)

```

در بخش بعدی که کارایی الگوریتم را بررسی می‌کنیم از این الگوریتم استفاده خواهیم کرد.

تحلیل پیچیدگی زمان quicksort

در بحث قبلی گفتیم که بدترین حالت quicksort هنگامی رخ می‌دهد که تابع Partition آرایه‌ی n عنصری را به یک زیرآرایه‌ی ۱ عضوی و یک زیرآرایه‌ی $n-1$ عضوی تقسیم کند که در این حالت پیچیدگی الگوریتم $\Theta(n^2)$ است. این ادعا را ثابت می‌کنیم. برای این کار نشان می‌دهیم که $T(n) = O(n)$ و نیز $T(n) = \Omega(n)$. فرض کنید $T(n)$ زمان بدترین حالت باشد و Partition آرایه‌ی n عضوی را به یک زیرآرایه‌ی q عضوی و به یک زیرآرایه‌ی $n-q$ عضوی تقسیم کند. در این صورت، $T(n) = \max\{T(q) + T(n-q)\} + \Theta(n)$. پارامتر q بین ۱ تا $n-1$ تغییر می‌کند ($1 \leq q \leq n-1$)، چون دو ناحیه‌ی ایجاد شده هرکدام حداقل یک عضو دارند. با استقرا ثابت می‌کنیم که $T(n) = O(n^2)$. اگر برای $m < n$ فرض کنیم $T(m) \leq cm^2$ داریم

$$T(n) \leq \max\{cq^2 + c(n-q)^2\} + \Theta(n)$$

بیشینه‌ی $q^2 + (n-q)^2$ روی نواحی مرزی اتفاق می‌افتد (با رسم نمودار تابع و با در نظر گرفتن $1 \leq q \leq n-1$) پس در حالت $q=1$ داریم:

$$T(n) \leq c(1 + (n-1)^2) + \Theta(n) = cn^2 - 2c(n-1) + \Theta(n)$$

$$T(n) \leq cn^2$$

به شرطی که c را آنقدر بزرگ بگیریم که $\Theta(n)$ را بپوشاند. حال نشان می‌دهیم که $T(n) = \Omega(n^2)$.

$$T(m) \geq cm^2, m \leq n \rightarrow T(n) \geq \max_{1 \leq q \leq n-1} \{cq^2 + c(n-q)^2\} + \Theta(n)$$

$$T(n) \geq cm^2, m \leq n \rightarrow T(n) \geq \min_{1 \leq q \leq n-1} \{cq^2 + c(n-q)^2\} + \Theta(n)$$

بنابراین

$$T(n) \geq cm^2 - 2c(n-1) + \Theta(n) \geq cn^2$$

به شرطی که c آنقدر کوچک باشد که $\Theta(n) - 2c(n-1)$ مثبت شود. پس

$$T(n) = \Omega(n^2) = O(n^2) \Rightarrow T(n) = \Theta(n^2)$$

و ادعا ثابت می‌شود.

برای حالت متوسط، توجه کنید که همواره محور عنصر اول آرایه‌ی A است که به‌طور تصادفی تصادفی انتخاب می‌شود. مرتبه‌ی محور نسبت به n عنصر A می‌تواند هر یک از ۱ تا n باشد. اگر احتمال این حالات را یکسان

۳.۲ الگوریتم‌های مرتب‌ساز مبتنی بر مقایسه

بگیریم، احتمال این که مرتبه‌ی محور k باشد برابر $\frac{1}{n}$ است. حال توجه کنید که برای هر مرتبه‌ی $1 \leq k \leq n$ آرایه‌ی A بدجه نحو تقسیم می‌شود. در هر دو حالت $k=1$ و $k=n$ ، آرایه‌ی A به دو قسمت با اندازه‌های 1 و $n-1$ تقسیم می‌شود. (چرا؟) بنابراین اگر $\bar{T}(n)$ متوسط زمان اجرای الگوریتم Randomized-QuickSort باشد، داریم

$$\bar{T}(n) = \frac{1}{n} \left[\bar{T}(1) + \bar{T}(n-1) + \sum_{q=1}^{n-1} [\bar{T}(q) + \bar{T}(n-q)] \right] + \Theta(n) \quad (1)$$

در بحث‌های قبلی دیدیم که در بدترین حالت $T(n-1) = \Theta(n^2)$ است و $T(1) = \Theta(1)$ و نیز $\bar{T}(n) \leq T(n)$

$$\frac{1}{n} [\bar{T}(1) + \bar{T}(n-1)] \leq \frac{1}{n} [\Theta(1) + \Theta(n^2)] = \Theta(n)$$

با توجه به فرمول ۳ داریم:

$$\bar{T}(n) = \frac{1}{n} \sum_{q=1}^{n-1} [\bar{T}(q) + \bar{T}(n-q)] + \Theta(n) = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n-1} \bar{T}(k) + \Theta(n)$$

برای حل این رابطه‌ی بازگشتی، حدس می‌زنیم $\bar{T}(n) \leq an \log n + b$ ، و تلاش می‌کنیم حدس ما را ثابت کنیم.

$$\bar{T}(n) \leq an \log n + b, \quad a, b > 0$$

$$\bar{T}(n) = \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n-1} \bar{T}(k) + \Theta(n)$$

$$= \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n-1} ak \log k + b + \Theta(n)$$

$$= \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n-1} ak \log k + \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n-1} b + \Theta(n)$$

$$= \frac{1}{n} \sum_{k=1}^{n-1} k \log k + \frac{1}{n} b(n-1) + \Theta(n)$$

و از تقریب انتگرال ثابت می‌شود که:

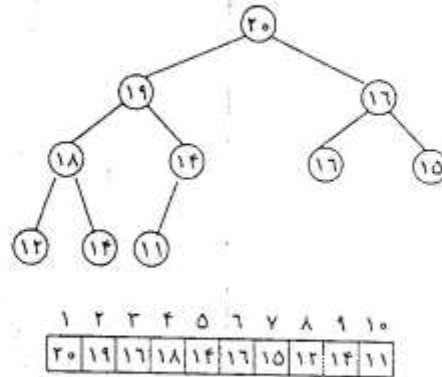
$$\sum_{k=1}^{n-1} k \log k \leq \frac{1}{2} n^2 \log n - \frac{1}{4} n^2$$

از این نامساوی و رابطه‌ی بالا داریم:

$$\bar{T}(n) \leq \frac{1}{n} \left(\frac{1}{2} n^2 \log n - \frac{1}{4} n^2 \right) + \frac{1}{n} b(n-1) + \Theta(n)$$

$$\leq an \log n + b + \left[\Theta(n) + b - \frac{an}{4} \right]$$

n و b را طوری انتخاب می‌کنیم تا درون پرانتز منفی شود. بنابراین $\bar{T}(n) \leq an \log n + b$



شکل ۶.۲: نمایش درختی و آرایه‌ای یک heap.

۴.۲ الگوریتم HeapSort

«تاریکترین ساعت شب، یک ساعت قبل از طلوع آفتاب است»^{۱۸}
 heap دودویی یک درخت دودویی کامل (به جز حداکثر یک گره) و متوازن (یعنی این که سطح برگ‌های آن حداکثر یک واحد اختلاف دارند) است که برگ‌های سطح آخر آن از سمت چپ چیده شده‌اند. همچنین کلید هر عنصر از کلیدهای فرزندانش کوچکتر نمی‌باشد، یعنی $A[\text{parent}(i)] \geq A[i]$.
 در این نمایش فرزند چپ عنصر نام در $A[2i]$ (اگر $2i \leq n$) و فرزند راست آن در $A[2i+1]$ (اگر $2i+1 \leq n$) و پدرش در $A[\lfloor i/2 \rfloor]$ (اگر $i \neq 1$) قرار دارد.

۱.۴.۲ ویژگی‌های یک heap

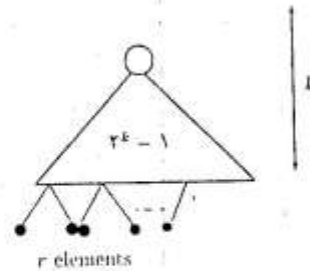
لم ۱. ریشه بزرگترین عنصر heap است.

اثبات. با استقرار بر روی ارتفاع درخت به سادگی می‌توان ثابت کرد که ریشه‌ی هر زیردرخت بزرگترین عنصر آن زیردرخت است. بنابراین یک گره‌ی تنها در نظر می‌گیریم. □

لم ۲. ارتفاع یک heap با n عنصر $h = \lceil \log n \rceil$ می‌باشد.

اثبات. طبق تعریف، درخت نا سطح $h-1$ پر است. همچنین برای هر n یک h موجود است به طوری که $2^{h-1} < n \leq 2^h$. و با $n = 2^h + r - 1$ که در آن $1 \leq r \leq 2^h$. heap i که با این تعداد عنصر می‌سازیم شامل

^{۱۸} یک ضرب القائل اسپانیولی.



شکل ۴.۲: ارتفاع یک heap با n عنصر.

یک درخت دودویی بره ارتفاع $k-1$ و $2^k - 1$ عنصر است که به آن برگ در سطح k از سمت چپ اضافه شده است (شکل ۴.۲). واضح است که ارتفاع heap برابر $\lceil \log n \rceil$ می‌باشد. □
 اگر در تعریف بالا شرط ناکوچکنتر را به نابزرگتر تبدیل کنیم، heap به صف اولویت (priority queue) تبدیل می‌شود که در انتهای این بخش به آن اشاره خواهد شد.
 در الگوریتم HeapSort از چند رویه‌ی مهم به شرح زیر استفاده شده‌است:
 Heapify

ورودی این بردازه آرایه‌ی A و اندیس مربوط به یک عنصر از آرایه است. با فرض آن که خاصیت heap برای زیردرختان چپ و راست عنصر ا برقرار است، زیردرخت به ریشه‌ی i را به صورت heap درمی‌آورد.

```

Heapify(A, i)
1   l ← left(i)
2   r ← right(i)
3   if (l ≤ n) and (A[l] > A[i])
4     then largest ← l
5   else largest ← i
6   if (r ≤ n) and (A[r] > A[largest])
7     then largest ← r
8   if (largest ≠ i)
9     then swap(A[i], A[largest])
10  Heapify(A, largest)
    
```

اندازه‌ی زیردرخت‌های یک heap با n عنصر حداکثر $\frac{n}{2}$ است. این زمانی اتفاق می‌افتد که زیردرخت سمت چپ یک درخت بره ارتفاع h و زیردرخت سمت راست یک درخت بره ارتفاع $h-1$ باشد. در نتیجه $T(n)$ زمان اجرای Heapify برابر است با:

$$T(n) \leq T\left(\frac{n}{2}\right) + \theta(1)$$

و طبق قضیه‌ی اصلی داریم: $T(n) = O(\log n)$. البته بدترین حالت هنگامی روی می‌دهد که رویه تا رسیدن به یک برگ ادامه پیدا کند. بنابراین $T(n) = \Omega(\log n)$ و از این دو نتیجه می‌گیریم که $T(n) = \Theta(\log n)$. اگر $S(n)$ حداکثر تعداد تعویض‌ها در الگوریتم فوق باشد، داریم:

$$S(n) = \sum_{i=2}^n \lfloor \log i - 1 \rfloor$$

$$< n + \sum_{i=2}^n \log i = n + n \log n$$

:Build-Heap

این پردازش یک آرایه‌ی A با $n = \text{length}(A)$ را با استفاده از Heapify به یک Heap تبدیل می‌کند. با توجه به این که درایه‌های $A[i]$ برای $i = 1 \dots n/2$ هر کدام heap یا یک عنصر (همان $A[i]$) است، کار Heapify از $n/2$ تا 1 دنبال می‌شود.



```

Build_Heap(A)
1 heap_size(A) ← length(A)
2 for i ← [length(A)/2] downto 1
3   Heapify(A, i)

```

حداکثر زمان اجرای این پردازش برابر است با:

$$T(n) = O(n)O(\log n) = O(n \log n)$$

h

اما زمان اجرای واقعی از این کمتر است.

لم ۳. حداکثر تعداد گره‌های با ارتفاع h در یک heap با n عنصر برابر است با $\lfloor \frac{n}{2^h} \rfloor$.

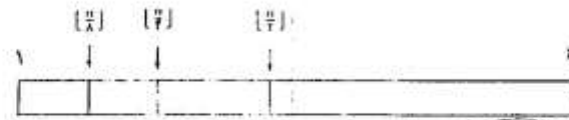
اثبات. با استقرا بر روی h . برای پایه‌ی استقرا، می‌دانیم که تعداد برگ‌های یک heap، که ارتفاع آن‌ها $h = 0$ برابر $\lfloor \frac{n}{2^0} \rfloor$ است (در نمایش آرایه‌ای، تعداد عناصر با اندیس i فرزند ندارند، یعنی $2i > n$). فرض کنید n_h تعداد گره‌ها در ارتفاع h در درخت T با n گره باشد و نیز آن که ادعا برای گره‌های با ارتفاع $h-1$ درست باشد. اگر T' با n' همان T باشد که برگ‌های آن را برداشته باشیم، داریم $n' = n - \lfloor n/2 \rfloor = \lfloor n/2 \rfloor$. هم‌چنین می‌دانیم که گره‌هایی که ارتفاعشان در T برابر h است، در T' در ارتفاع $h-1$ قرار دارند. بنابراین:

$$n_h = n'_{h-1} \leq \lfloor n'/2^{h-1} \rfloor = \lfloor \lfloor n/2 \rfloor / 2^{h-1} \rfloor \leq \lfloor (n/2) / 2^{h-1} \rfloor = \lfloor n / 2^h \rfloor$$

و حکم ثابت است.

می‌دانیم که هزینه‌ی Heapify بر روی گره‌های با ارتفاع h از $O(h)$ می‌باشد. با توجه به این که $0 \leq h \leq \lfloor \log n \rfloor$ داریم:

$$T(n) = \sum_{h=0}^{\lfloor \log n \rfloor} \left\lceil \frac{n}{2^{h+1}} \right\rceil O(h)$$



شکل ۸.۲: تعداد تعویض‌ها.

$$= O\left(\sum_{h=0}^{\lfloor \log n \rfloor} \frac{n}{2^h}\right)$$

$$\sum_{h=0}^{\infty} \frac{n}{2^h} = \frac{n}{1 - \frac{1}{2}} = 2n$$

از آنجایی که

(۲)

بنابراین:

$$T(n) = O\left(\sum_{h=0}^{\lfloor \log n \rfloor} \frac{n}{2^h}\right) = O(n)$$

اثبات دیگر برای این نتیجه به صورت زیر است: اگر حداکثر تعداد تعویض‌های $\text{Heapify}(A, i)$ را $S(i)$ بنامیم، با توجه به شکل ۸.۲ می‌توان دید که:

$$S(i) = \begin{cases} 1 & i = \lfloor n/2^k \rfloor + 1 \dots \lfloor n/2^k \rfloor & \text{تعداد} = \lfloor n/2^k \rfloor \\ 2 & i = \lfloor n/2^k \rfloor + 1 \dots \lfloor n/2^{k-1} \rfloor & \text{تعداد} = \lfloor n/2^{k-1} \rfloor \\ \dots & \dots & \dots \\ k & i = \lfloor n/2^{k-1} \rfloor + 1 \dots \lfloor n/2^1 \rfloor & \text{تعداد} = \lfloor n/2^{k-1} \rfloor \\ \dots & \dots & \dots \\ \lfloor \log n \rfloor & i = 1 & \text{تعداد} = 1 \end{cases}$$

زمان اجرا متناسب است با حداکثر تعداد کل تعویض‌ها:

$$T(n) \leq \sum_{k=0}^{\lfloor \log n \rfloor} k \frac{n}{2^{k+1}}$$

که با استفاده از فرمول ۲ داریم $T(n) = O(n)$
:Heap-sort

در این رویه ابتدا heap ساخته می‌شود سپس ریشه که در درایه‌ی اول قرار دارد ($A[1]$) و بزرگترین عنصر آرایه است با آخرین عنصر $A[n]$ تعویض می‌شود. با این کار بزرگترین عنصر در جای نهایی خود قرار می‌گیرد و از اندازه heap یکی کم می‌شود. در این مرحله پردازش Heapify بر روی عنصر اول آرایه و اندازه‌ی $n-1$ برای برقراری دوباره‌ی خاصیت heap اجرا می‌شود. الگوریتم همین فرآیند n بار تکرار می‌شود تا تمامی عناصر مرتب شوند.

^{۱۱} این اثبات در کلاس آرایه شد.


```

HeapSort(A)
1   Build_Heap(A)
2   for i <- length(A) downto 2
3     do exchange A[i] <-> A[1]
4       heap_size(A) <- heap_size(A)-1
5       Heapify(A,1)

```

برای محاسبه‌ی زمان اجرای الگوریتم، توجه داریم که سابقه‌ی اصلی الگوریتم $n - 1$ بار تکرار می‌شود و هر بار یک جابجایی و یک بار فراخوانی Heapify انجام می‌شود. در نتیجه:

$$T(n) = O(n) + (n - 1)O(\log n) = O(n \log n)$$

می‌توان نشان داد که زمان اجرا همیشه $\Omega(n \log n)$ می‌باشد (تحقیق کنید).

۵.۲ میانه‌ها و مرتبه‌های آماری

مرتبه‌ی آماری i^* ، i ام از یک مجموعه‌ی n عضوی، i امین عضو کوچک‌ترین مجموعه می‌باشد. برای مثال، کمینه i^* ی یک مجموعه مرتبه‌ی آماری یکم این مجموعه است. ریشینه i^* ی یک مجموعه مرتبه‌ی آماری n ام این مجموعه می‌باشد ($i = n$).

یک میانه به صورت شهودی «عضو وسطی» مجموعه می‌باشد. وقتی n فرد باشد، میانه یکناست و مرتبه‌ی آماری $i = (n + 1)/2$ است. وقتی n زوج باشد، دو میانه داریم که مرتبه‌های آماری $i = n/2$ و $i = n/2 + 1$ هستند. بنابراین بدون در نظر گرفتن زوجیت n ، میانه‌ها مرتبه‌های آماری $i = \lfloor (n + 1)/2 \rfloor$ و $i = \lceil (n + 1)/2 \rceil$ هستند.

در این بخش انتخاب مرتبه‌ی آماری i ام از یک مجموعه با «عدد متفاوت را مورد بررسی قرار می‌دهیم. با این که برای راحتی اعداد را متفاوت در نظر گرفتیم، نتایجی که در این جا دست می‌آوریم به صورت شهودی قابل تعمیم به حالتی که اعداد تکراری داریم نیز هستند. مسئله انتخاب i^* را می‌توان به صورت زیر بیان کرد:

ورودی: یک مجموعه A از n عدد (متفاوت) و یک عدد i که داریم $1 \leq i \leq n$.
خروجی: عضو $x \in A$ که دقیقاً از $i - 1$ عضو در A بزرگتر است.

مسئله‌ی انتخاب را می‌توان در $O(n \lg n)$ حل کرد. به این ترتیب که ابتدا اعداد را با استفاده از الگوریتم heapsort یا mergesort مرتب می‌کنیم و در این صورت عنصر i ام در آرایه‌ی مرتب‌شده جواب مسئله است. ولی الگوریتم‌های سریع‌تری نیز وجود دارند.

ما ابتدا مسئله‌ی یافتن هم‌زمان کوچک‌ترین و بزرگ‌ترین عنصر یک مجموعه را بررسی می‌کنیم. بعد به حل مسئله‌ی انتخاب می‌پردازیم. در قسمت دوم یک الگوریتم با میان متوسط $O(n)$ را بررسی می‌کنیم و بخش سوم شامل یک الگوریتم با دیدگاهی نظری است که این مسئله را در بدترین حالت در $O(n)$ حل می‌کند.

order statistics*
minimum**
maximum**
selection problem**

۱.۵.۲ کمینه و بیشینه

چند مقایسه برای یافتن کمینه‌ی یک مجموعه n عضوی لازم است؟ ما به راحتی می‌توانیم حد بالای $n - 1$ را برای تعداد مقایسه‌ها پیدا کنیم: اعداد مجموعه را یک به یک امتحان می‌کنیم و کوچک‌ترین عضوی را که تاکنون دیده‌ایم را نگاه می‌داریم. در این روش ما فرض کرده‌ایم که مجموعه درون آرایه A ذخیره شده است، که در آن $\text{length}[A] = n$.

```
Minimum(A)
1  min ← A[1]
2  for i ← 2 to length[A]
3      do if min > A[i]
4          then min ← A[i]
5  return min
```

البته، پیدا کردن بیشینه نیز با $n - 1$ مقایسه میسر است.

آیا این بهترین راه حل است؟ بله، برای این که ما می‌توانیم یک حد پایین از $n - 1$ مقایسه را برای یافتن کمینه به دست آوریم. الگوریتمی را تصور کنید که یافتن کمینه را به صورت یک دوره مسابقه بین عناصر در نظر می‌گیرد. هر مقایسه یک مسابقه است که در آن عضو کوچک‌تر پیروز می‌شود. نکته‌ی کلیدی این است که همه‌ی عناصر به جز برنده‌ی نهایی باید حداقل در یک مسابقه شکست خورده باشند. بنابراین، حداقل $n - 1$ مقایسه برای یافتن کمینه لازم است، و الگوریتم Minimum از نظر تعداد کل مقایسه‌ها بهترین است.

یک نکته‌ی جالب در تحلیل این الگوریتم، یافتن متوسط تعداد اجرا شدن خط شماره‌ی چهار است. (مسئله‌ی در کتاب از شما می‌خواهد تا نشان دهید این مقدار $\Theta(\lg n)$ است.)

یافتن هم‌زمان بیشینه و کمینه

در برخی از کاربردها، ما باید بیشینه و کمینه یک مجموعه n عضوی را باهم پیدا کنیم. برای مثال، یک برنامه‌ی گرافیکی ممکن است نیاز داشته باشد تا یک سری داده‌های به صورت (x, y) را طوری مقیاس کند که درون یک صفحه‌ی نمایش یا هر دستگاه گرافیکی مستطیل‌شکل دیگر قرار بگیرند. برای انجام این کار، برنامه ابتدا باید بیشینه و کمینه را در هر مختصه پیدا کند.

یافتن الگوریتمی که بتواند بیشینه و کمینه از n عنصر را به طور هم‌زمان در تعداد مقایسه‌هایی از مرتبه‌ی $\Omega(n)$ که از نظر آماری بهینه نیز هست پیدا کند، چندان مشکل نیست. کافی است تا بیشینه و کمینه را به صورت جدا از هم، و هر کدام را با $n - 1$ مقایسه پیدا کنیم؛ و در مجموع $2n - 2$ مقایسه انجام داده‌ایم.

در حقیقت، تنها $3\lceil n/2 \rceil$ مقایسه برای یافتن هم‌زمان کمینه و بیشینه لازم است. برای انجام این کار، ما عناصر بیشینه و کمینه‌ای که تا به حال دیده‌ایم را مدیریت می‌کنیم. بجای پردازش هر عضو مجموعه ورودی با روند یک مقایسه با بیشینه‌ی فعلی و یک مقایسه با کمینه‌ی فعلی، که در مجموع هزینه‌ای برابر دو مقایسه برای هر عنصر را دارد، ما عناصر را جفت جفت پردازش می‌کنیم. ما ابتدا دو عنصر ورودی را با یکدیگر مقایسه می‌کنیم، و سپس عنصر کوچک‌تر را با کمینه‌ی فعلی و عنصر بزرگ‌تر را با بیشینه‌ی فعلی مقایسه می‌کنیم، که با هزینه‌ی سه مقایسه به ازای هر دو عنصر انجام می‌شود.

تمرین‌ها

تمرین ۱-۱

نشان دهید که دومین کمینه از میان n عنصر را می‌توان در بدترین حالت با $2 + \lfloor \lg n \rfloor$ مقایسه یافت. (راهنمایی: کمینه را هم پیدا کنید.)

تمرین ۲-۱.

نشان دهید که در بدترین حالت، $\lceil 3n/2 \rceil$ مقایسه برای یافتن هم‌زمان بیشینه و کمینه از میان n عدد ضروری است. (راهنمایی: در نظر بگیرید که کدام اعداد دارای استعداد کمینه بودن و کدام دارای استعداد بیشینه بودن هستند و نشان دهید که هر مقایسه چگونه بر روی این‌ها تاثیر می‌گذارد.)

۲.۵.۲ انتخاب در زمان متوسط خطی

در وهله‌ی اول حل مسئله‌ی عمومی انتخاب^{۲۲} بسیار مشکل‌تر از مسئله‌ی یافتن کوچکترین عنصر به نظر می‌رسد، ولی، به‌طور غیر منتظره‌ای، مرتبه‌ی زمان اجرای هر دو مسئله باهم برابر است: $\Theta(n)$. در این بخش ما یک الگوریتم تقسیم‌و‌رحل برای مسئله‌ی انتخاب ارائه می‌دهیم. الگوریتم Randomized-Select مشابه الگوریتم quicksort در فصل ۲ می‌باشد. ایده‌ی ما، همانند quicksort، تقسیم آرایه ورودی به صورت بازگشتی است. ولی برخلاف quicksort، که به صورت بازگشتی بر روی هر دو طرف نقطه‌ی تقسیم فراخوانده می‌شود، Randomized-Select تنها بر یک طرف نقطه‌ی تقسیم عمل می‌کند. این تفاوت در بررسی زمان اجرا خود را نشان می‌دهد: با وجود این که زمان اجرای متوسط quicksort از $\Theta(n \lg n)$ است، زمان اجرای متوسط Randomized-Select، $\Theta(n)$ است.

Randomized-Select از رویه‌ی Randomized-Partition که در فصل ۸.۳ کتاب معرفی شده استفاده می‌کند. بنابراین، مشابه Randomized-Quicksort، یک الگوریتم تصادفی است، زیرا بخشی از رفتار آن با استفاده از خروجی تولیدکننده‌ی عدد تصادفی تعیین می‌شود. برنامه‌ی زیر برای Randomized-Select تأمین کمینه را در آرایه‌ی $A[p..r]$ برمی‌گرداند.

<pre> 1 if $p = r$ 2 then return $A[p]$ 3 $q \leftarrow$ Randomized-Partition(A, p, r) 4 $k \leftarrow q - p + 1$ 5 if $i \leq k$ 6 then return Randomized-Select(A, p, q, i) 7 else return Randomized-Select($A, q + 1, r, i - k$) </pre>	<p>Randomized-Select(A, p, r, i)</p> <pre> if ($p = r$) then return $A[p]$ $q \leftarrow$ Randomized-Partition(A, p, r) $k \leftarrow q - p + 1$ if $i \leq k$ then return </pre>
--	--

بعد از این که Randomized-Partition در خط سوم الگوریتم اجرا می‌شود، آرایه‌ی $A[p..r]$ به دو زیرآرایه‌ی غیر نهی $A[p..q]$ و $A[q+1..r]$ تقسیم می‌شود به طوری که هر عضو $A[p..q]$ از هر عضو $A[q+1..r]$ کوچک‌تر است. خط چهارم در الگوریتم عدد k یعنی تعداد عناصر در زیرآرایه $A[p..q]$ را محاسبه می‌کند. حال الگوریتم تشخیص می‌دهد که تأمین کمینه در کدام یک از زیرآرایه‌های $A[p..q]$ و $A[q+1..r]$ است. اگر $k \leq i$ ، آن‌گاه عنصر دل‌خواه در قسمت پایینی نقطه‌ی تقسیم است. و در خط ششم به صورت بازگشتی از زیرآرایه مذکور انتخاب می‌شود. اما اگر $k > i$ باشد، آن‌گاه عنصر دل‌خواه در بخش بالایی نقطه‌ی تقسیم است. و چون ما هم‌اکنون k عنصر از $A[p..r]$ که کوچک‌تر

selection^{۲۲}

از i امین کمینه هستند را می‌شناسیم - در واقع عناصر $\{1, \dots, n\}$ پس عنصر دلخواه ما $(i - k)$ امین عنصر کمینه در $\{1, \dots, n\}$ است، که به صورت بازگشتی در خط هفتم پیدا می‌شود.

بدترین زمان اجرای الگوریتم Randomized-Select از مرتبه $\Theta(n^2)$ است، و حتی برای یافتن کمینه نیز این مطلب درست است، زیرا که ممکن است ما بسیار بدشانس باشیم و همیشه نقطه‌ی تقسیم در کنار بزرگترین عنصر آرایه‌ی فعلی باشد، گرچه به‌خاطر تصادفی بودن این الگوریتم، هیچ ورودی خاصی به این بدی نخواهد بود.

ما می‌توانیم یک حد بالا برای $T(n)$ ، زمان اجرای متوسط Randomized-Select، روی آرایه‌ای از n عنصر را به‌صورت زیر پیدا کنیم. ما در فصل ۸.۴ دیدیم که الگوریتم Randomized-Partition یک تقسیم تولید می‌کند که بخش کوچک‌تر آن به احتمال $1/2$ دارای 1 عنصر است و به احتمال $1/n$ دارای i عنصر است که $i = 2, 3, \dots, n-1$. با فرض اینکه یک دنباله‌ی یکنوازی صعودی باشد، بدترین حالت Randomized-Select همیشه بدشانس است، یعنی i امین کمینه در بخش بزرگ‌تر نقطه‌ی تقسیم می‌افتد. بنابراین، ما به رابطه‌ی بازگشتی زیر می‌رسیم.

$$\begin{aligned} T(n) &\leq \frac{1}{n} \left(T(\max(1, n-1)) + \sum_{k=1}^{n-1} T(\max(k, n-k)) \right) + O(n) \\ &\leq \frac{1}{n} \left(T(n-1) + 2 \sum_{k=\lfloor n/2 \rfloor}^{n-1} T(k) \right) + O(n) \\ &= \frac{2}{n} \sum_{k=\lfloor n/2 \rfloor}^{n-1} T(k) + O(n). \end{aligned}$$

خط دوم از خط اول به‌واسطه‌ی $\max(1, n-1) = n-1$ نتیجه می‌شود.

$$\max(k, n-k) = \begin{cases} k & \text{if } k \geq \lfloor n/2 \rfloor, \\ n-k & \text{if } k < \lfloor n/2 \rfloor. \end{cases}$$

اگر n فرد باشد، آنگاه هر کدام از جمله‌های $T(n-1), \dots, T(\lfloor n/2 \rfloor + 1), T(\lfloor n/2 \rfloor)$ دوبار در مجموع ظاهر می‌شوند، و اگر n زوج باشد هر کدام از جمله‌های $T(n-1), \dots, T(\lfloor n/2 \rfloor + 2), T(\lfloor n/2 \rfloor + 1), T(\lfloor n/2 \rfloor)$ دوبار و جمله‌ی $T(\lfloor n/2 \rfloor)$ یک بار ظاهر می‌شوند. در هر دو حالت مجموع خط اول از بالا به مجموع خط دوم محدود می‌باشد. خط سوم از خط دوم نتیجه می‌شود البته با استفاده از $T(n-1) = O(n^2)$ ، و بنابراین جمله‌ی $\frac{1}{n} T(n-1)$ را می‌توان در مقابل $O(n)$ نادیده گرفت.

ما رابطه‌ی بازگشتی را با جای‌گذاری حل می‌کنیم. فرض کنید که برای ثابتی مانند c ، داشته باشیم $T(n) \leq cn$ که شرایط اولیه‌ی رابطه‌ی بازگشتی را برآورده سازد. با استفاده از فرض استقرا خواهیم داشت

$$\begin{aligned}
 T(n) &\leq \frac{c}{n} \sum_{k=\lceil n/4 \rceil}^{n-1} ck + O(n) \\
 &\leq \frac{c}{n} \left(\sum_{k=1}^{n-1} k - \sum_{k=1}^{\lceil n/4 \rceil - 1} k \right) + O(n) \\
 &= \frac{c}{n} \left(\frac{1}{2}(n-1)n - \frac{1}{2} \left(\left\lceil \frac{n}{4} \right\rceil - 1 \right) \left\lceil \frac{n}{4} \right\rceil \right) + O(n) \\
 &\leq c(n-1) - \frac{c}{n} \left(\frac{n}{4} - 1 \right) \left(\frac{n}{4} \right) + O(n) \\
 &= c \left(\frac{3}{4}n - \frac{1}{4} \right) + O(n) \\
 &\leq cn
 \end{aligned}$$

زیرا ما می‌توانیم c به قدر کافی بزرگ انتخاب کنیم به طوری که $c(n/4 + 1/2)$ از $O(n)$ پیشی بگیرد. بنابراین هر مرتبه‌ی آماری، و در حالت خاص میانه، را می‌توان با زمان متوسط خطی پانته.

تعین‌ها

۱-۲

یک نسخه‌ی غیر بازگشتی از Randomized-Select را بنویسید.

۲-۲

فرض کنید که ما از Randomized-Select برای بانن عنصر کمینه در آرایه‌ی $A = \{3, 2, 9, 0, 7, 5, 4, 8, 6, 1\}$ استفاده کنیم. دنباله‌ای از تقسیم‌های متوالی را مشخص کنید که به بدترین حالت کارایی Randomized-Select منتهی می‌شود.

۳-۲

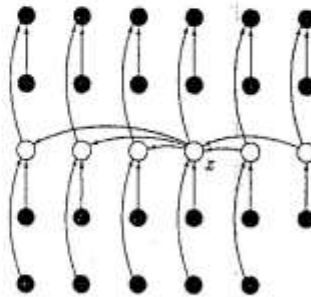
بیاد بیآورید که در صورت وجود عناصر برابر، رویه‌ی Randomized-Partition زیر آرایه‌ی $A[p, r]$ را به دو زیر آرایه‌ی ناهم $A[p, q]$ و $A[q+1, r]$ تقسیم می‌کند به طوری که هر عنصر از $A[p, q]$ کوچک‌تر یا مساوی هر عنصر از $A[q+1, r]$ است. اگر عناصر برابر موجود باشند، آیا Randomized-Select در سبب کار می‌کند؟

۳.۵.۲* انتخاب در بدترین حالت زمانی خطی

حال ما یک الگوریتم انتخاب را بررسی می‌کنیم که زمان اجرای آن در بدترین حالت $O(n)$ است. مانند Randomized-Select، الگوریتم Select عنصر دل‌خواه را با تقسیم بازگشتی آرایه ورودی پیدا می‌کند. ولی ایده‌ی اساسی این الگوریتم، تضمین یک تقسیم خوب در هنگام تقسیم شدن آرایه است. Select از الگوریتم تقسیم قطعی Partition ی quicksort (فصل ۸.۱ را ببینید) استفاده می‌کند، البته با کمی تغییر به طوری که عنصری را که حول آن تقسیم انجام خواهد شد را به عنوان پارامتر ورودی بگیرد.

دهدی i عنصری را به عنوان پارامتر ورودی بگیرد.

۱. n عنصر آرایه‌ی ورودی را به $\lfloor n/5 \rfloor$ گروه هر کدام شامل ۵ عنصر و حداکثر یک گروه از $n \bmod 5$ عنصر باقیمانده تقسیم کنید.



شکل ۹.۲: انتخاب با زمان $O(n)$.

۲. عنصر میانه‌ی هر $[n/5]$ گروه را با اجرای الگوریتم insertion sort روی عناصر هر گروه پیدا کنید. (اگر گروه دارای تعداد زوجی عنصر بود، بزرگترین میانه را انتخاب کنید.)
 ۳. از Select به صورت بازگشتی برای یافتن میانه‌ی z از $[n/5]$ میانه‌ی به دست آمده در مرحله دوم استفاده کنید.
 ۴. با استفاده از یک نسخه‌ی تغییر یافته‌ی Partition آرایه‌ی ورودی را حول میانه‌ی میانه‌ها یعنی z تقسیم کنید. فرض کنید k تعداد عناصر در بخش پایین نقطه‌ی تقسیم باشد. پس $n - k$ تعداد عناصر بالای نقطه‌ی تقسیم خواهد بود.
 ۵. اگر $k \leq i$ از Select به صورت بازگشتی برای یافتن i امین عنصر کمینه در بخش پایینی استفاده کنید. و در غیر این صورت $(i - k)$ امین عنصر کمینه را در بخش بزرگتر بیابید.
- برای بررسی زمان اجرای Select، ما ابتدا یک حد پایین برای تعداد عناصر بزرگتر از عنصر تقسیم z پیدا می‌کنیم. شکل ۱ برای تجسم این سامان‌دهی مفید است. حداقل نصف میانه‌هایی که در مرحله دوم پیدا شده‌اند بزرگتر یا مساوی میانه‌ی میانه‌ها یعنی z هستند. بنابراین حداقل $[n/5]$ گروه ۳ عنصر دارا هستند که بزرگتر از z هستند، مگر گروهی که کمتر از ۵ عنصر را دارد و دلیل این هم بخش پذیر نبودن n به ۵ است و هم چنین گروهی که z در آن قرار دارد. بدون احتساب این دو گروه، نتیجه می‌گیریم که تعداد عناصر بزرگتر از z حداقل
- $$2 \left(\left\lfloor \frac{1}{5} \left\lfloor \frac{n}{5} \right\rfloor \right\rfloor - 2 \right) \geq \frac{2n}{10} - 6$$
- خواهد بود. به صورت مشابه، تعداد عناصر کوچکتر از z نیز حداقل $2n/10 - 6$ خواهد بود. بنابراین، در بدترین حالت، Select به صورت بازگشتی بر روی حداقل $7n/10 + 6$ عنصر از مرحله‌ی ۵ اعمال خواهد شد.

ما می‌توانیم یک رابطه‌ی بازگشتی برای بدترین حالت اجرای Select، $T(n)$ ، بدست آوریم. مراحل ۱، ۲، و ۴ زمان $O(n)$ را مصرف می‌کنند. (مرحله‌ی ۲ شامل $O(n)$ بار صدا کردن insertion sort بر روی اندازه‌ی $O(1)$ است.) مرحله‌ی ۳ به اندازه‌ی $T(\lfloor n/5 \rfloor)$ زمان مصرف می‌کند، و مرحله‌ی ۵ نیز حداکثر $T(7n/10 + 6)$ زمان مصرف می‌کند، البته با فرض اینکه T یکپارچه و صعودی است. توجه کنید که برای $n > 20$ داریم $7n/10 + 6 < n$ و همچنین هر ورودی مرکب از 80 یا تعداد کمتری عنصر به زمان $O(1)$ نیاز دارد. بنابراین به رابطه‌ی بازگشتی زیر می‌رسیم

$$T(n) \leq \begin{cases} \Theta(1) & \text{if } n \leq 80 \\ T(\lfloor n/5 \rfloor) + T(7n/10 + 6) + O(n) & \text{if } n > 80 \end{cases}$$

حال ما با جای‌گذاری نشان می‌دهیم که این زمان اجرا خطی است. فرض کنید که برای یک c مفروض و هر $n \leq 80$ داشته باشیم $T(n) \leq cn$. با جای‌گذاری این فرض استقرا در سمت راست این رابطه به دست خواهیم آورد:

$$\begin{aligned} T(n) &\leq c\lfloor n/5 \rfloor + c(7n/10 + 6) + O(n) \\ &\leq cn/5 + c + 7cn/10 + 7c + O(n) \\ &\leq 9cn/10 + 7c + O(n) \\ &\leq cn, \end{aligned}$$

زیرا ما می‌توانیم برای هر $c, n > 80$ را به قدر کافی بزرگ اختیار کنیم به طوری که $c(n/10 - 7)$ بزرگ‌تر از ناهمی باشد که با جمله‌ی $O(n)$ مشخص می‌شود. بنابراین زمان اجرای بدترین حالت Select خطی است.

مانند مرتب‌سازی مقایسه‌ای (بخش ۹.۱ را ببینید)، Select و Randomized-Select اطلاعاتی راجع به مکان نسبی عناصر را فقط با مقایسه پیدا می‌کنند. بنابراین، ویژگی زمان خطی داشتن، نتیجه فرضیاتی راجع به ورودی نیست، درست مانند حالتی که در الگوریتم‌های مرتب‌سازی در فصل ۹ داشتیم. مرتب‌سازی در حالت مقایسه‌ای به زمان $\Omega(n \lg n)$ نیاز دارد، حتی در حالت متوسط (مسئله‌ی ۹-۱ را ببینید)، و بنابراین روش مرتب‌سازی و اندیس‌گذاری که در مقدمه‌ی این بخش آمده بود از نظر مرتبه ناکارآمد است.

تمرین‌ها

۱-۳

در الگوریتم Select، عناصر ورودی را به گروه‌های ۵ ناهمی تقسیم کردیم. آیا الگوریتم باز هم در زمان خطی اجرا می‌شد اگر آن‌ها را به گروه‌های ۷ ناهمی تقسیم می‌کردیم؟ به گروه‌هایی ۳ ناهمی چه طور؟

۲-۳

الگوریتم Select را تحلیل کنید و نشان دهید که تعداد عناصر بزرگ‌تر از میانه‌ی میانه‌ها یعنی x ، و تعداد عناصر کوچکتر از x حداقل $\lfloor n/2 \rfloor$ است، البته به شرط این که $n \geq 38$.

۳-۳

نشان دهید که چه‌گونه می‌توان کاری کرد که الگوریتم quicksort در بدترین حالت با $O(n \lg n)$ اجرا شود.

۴-۳

فرض کنید که یک الگوریتم فقط از مقایسه‌ها برای یافتن i امین عنصر کمینه در یک مجموعه از n عنصر استفاده می‌کند. نشان دهید که این الگوریتم می‌تواند $i - 1$ عنصر کوچکتر و $n - i$ عنصر بزرگتر را نیز بدون انجام مقایسه‌ی اضافی پیدا کند.

۵-۳

یک زیربرنامه برای پیدا کردن میانه که در بدترین حالت با زمان خطی عمل می‌کند به صورت یک «جعبه سیاه» داده شده است. یک الگوریتم خطی ساده را برای حل مسئله‌ی انتخاب هر مرتبه‌ی آماری طراحی کنید.

۶-۳

k امین quantileها از یک مجموعه n عضوی، $k - 1$ مرتبه‌ی آماری هستند که مجموعه‌ی مرتب شده را به k مجموعه با اندازه‌ی برابر تقسیم می‌کنند (یا اختلاف یک). یک الگوریتم با زمان $O(n \lg k)$ ارائه دهید که k امین quantileهای یک مجموعه را پیدا کند.

۷-۳

یک الگوریتم با زمان اجرای $O(n)$ پیدا کنید، به طوری که با گرفتن یک مجموعه S از n عضو متمایز و یک عدد مثبت k ، $k \leq n$ امین اعداد در S را که به میانه‌ی S نزدیک هستند را بیابد.

۸-۳

فرض کنید که $X[1..n]$ و $Y[1..n]$ دو آرایه باشند، که هر کدام حاوی n عدد مرتب شده هستند. یک الگوریتم با زمان اجرای $O(\lg n)$ طراحی کنید که بتواند میانه‌ی تمام $2n$ عنصر موجود در آرایه‌های X و Y را پیدا کند.

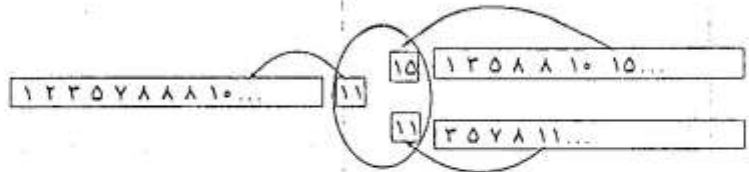
۹-۳

پروفسور Olaz در حال همکاری با یک شرکت نفتی است، که این شرکت در حال طراحی یک خط لوله‌ی عظیم است که از شرق به غرب در یک منطقه‌ی نفتی با n چاه می‌گذرد. از هر چاه، یک خط لوله‌ی فرعی که مستقیماً و از نزدیکترین راه (شمال یا جنوب) به لوله‌ی اصلی وصل می‌شود وجود دارد، مانند شکل ۱۰.۲. با در دست داشتن مختصات x و y چاه‌ها، پروفسور محل بهینه‌ی لوله‌ی اصلی را چگونه باید تعیین کند (یعنی باید مجموع طول لوله‌های فرعی کمینه شود؟ نشان دهید که محل بهینه را می‌توان در زمان خطی پیدا کرد.

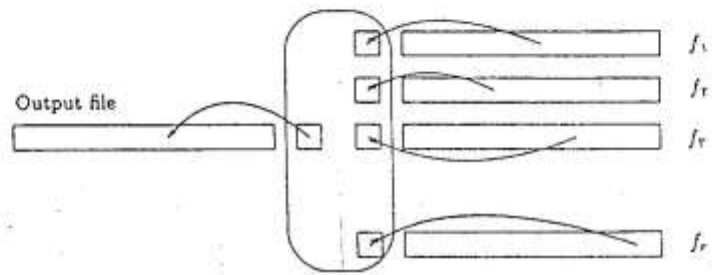
۶.۲ مرتب‌سازی خارجی

در این نوع مرتب‌سازی، تعداد دسترسی به دیسک به عنوان معیار کارایی الگوریتم در نظر گرفته می‌شود، چون زمان هر بار دسترسی به دیسک هزاران بار بیشتر از زمان دسترسی به حافظه‌ی اصلی است. فرض می‌کنیم:

- اطلاعات بر روی فایل‌های به صورت ترتیبی ذخیره شده‌است. هر فایل شامل n رکورد است. هر رکورد یک کلید دارد.
- می‌خواهیم فایلی بسازیم که در آن رکوردها بر اساس کلیدهایشان مرتب باشند.
- با هر دسترسی به دیسک k رکورد خوانده می‌شود.
- تعداد فایل‌هایی که در یک زمان باز هستند r و محدود است.
- تعداد حافظه‌ی اصلی قابل استفاده مستقل از n است.
- عملیات مقایسه و محاسبات دیگر فقط می‌تواند در حافظه‌ی اصلی انجام شود.



شکل ۱۰.۲: ادغام دو فایل مرتب.



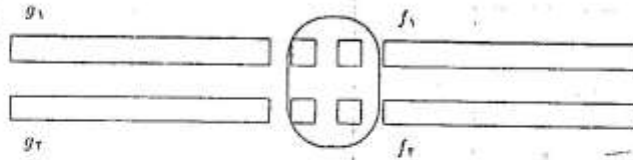
شکل ۱۱.۲: ادغام دو فایل مرتب.

۱.۶.۲ مرتب‌سازی خارجی مبتنی بر ادغام

این روش مبتنی بر ادغام دو قطعه‌ی مرتب از فایل است. فرض کنید دو قطعه‌ی مرتب از فایل بر روی حافظه‌ی خارجی، به ترتیب با n و m رکورد داده شده‌اند. می‌خواهیم ادغام‌شده‌ی این دو قطعه را به عنوان قطعه‌ای به طول $n + m$ در حافظه‌ی خارجی بنویسیم. این کار مشابه‌ی عمل ادغام دو آرایه‌ی مرتب انجام می‌شود. در حافظه‌ی اصلی به دو میانگیر با اندازه‌ی یک رکورد نیاز داریم تا بتوان رکوردهای قطعه‌ها را در آن خواند. در ابتدا از هر قطعه یک رکورد می‌خوانیم و هر بار رکوردهای میانگیرها را با هم مقایسه می‌کنیم و رکورد کوچکتر را در انتهای قطعه‌ی خروجی می‌نویسیم و رکورد بعدی قطعه‌ای که رکوردش را نوشته‌ایم در همان میانگیر می‌خوانیم. این کار را تا خواندن و نوشتن همه‌ی رکوردهای دو قطعه‌ی ورودی ادامه می‌دهیم.

ادغام دو قطعه‌ی مرتب

اگر قطعه‌ی اول n_1 رکورد و قطعه‌ی دوم n_2 رکورد داشته باشند و $k = 1$ با $n_1 + n_2$ بار خواندن و همین تعداد نوشتن می‌توان ادغام را انجام داد. این کار در حالت کلی با $\lceil \frac{n_1}{k} \rceil + \lceil \frac{n_2}{k} \rceil$ بار دست‌رسی به دیسک قابل انجام است. مقدار حافظه‌ی مورد نیاز در این حالت به اندازه‌ی $3k$ رکورد می‌باشد. (به شکل ۱۰.۲ توجه کنید).



شکل ۱۲.۲: الگوریتم MergeSort خارجی

ادغام r قطعه‌ی مرتب

با همین روش می‌توانیم r قطعه‌ی مرتب از فایل‌های مختلف را با هم ترکیب کنیم. (به شکل ۱۱.۲ توجه کنید.) تعداد دسترسی‌های برابر $\sum_{i=1}^r 2^i \lfloor \frac{n}{2^i} \rfloor$ بار و مقدار حافظه‌ی مورد نیاز: به اندازه‌ی $k(r+1)$ رکورد.

الگوریتم کلی

برای $k=1$ بیان می‌شود. چهار فایل f_1, f_2, f_3, f_4 و g_1, g_2 احتیاج است.

۱. فایل ورودی را به دو فایل f_1 و f_2 با حداکثر تعداد یک رکورد اختلاف تقسیم کن.

۲. برای $i=1, \dots, \Delta l$ مراحل زیر را تکرار کن:

در این مرحله فرض می‌کنیم که f_1 و f_2 (یا g_1 و g_2) شامل قطعه‌ای به طول 2^{i-1} هستند و هر قطعه مرتب است و تعداد قطعات دو فایل ورودی حداکثر یک واحد اختلاف دارد.

$(2-1)$ f_1 و f_2 را به صورت فایل‌های ورودی در نظر می‌گیریم. قطعات یا شماره‌های یکسان f_1 و f_2 را با یکدیگر ادغام کن و قطعه‌ای به طول دو برابر ایجاد کن. حاصل این ادغام قطعه‌ای مرتب به طول 2^i (بجز حداکثر یک قطعه به طول کمتر) است این قطعات را به ترتیب یک‌بار در g_1 و بار دیگر در g_2 بنویس.

$(3-1)$ g_1 و g_2 را به عنوان فایل‌های ورودی و f_1 و f_2 را به عنوان فایل‌های خروجی در نظر بگیر و مرحله‌ی بالا را تکرار کن.

- با استقرا می‌توان نشان داد که در انتهای مرحله‌ی i هر فایل خروجی دارای قطعه‌هایی مرتب و به طول 2^i است. بجز حداکثر یک قطعه که طولش از 2^i کمتر است. همچنین تعداد قطعه‌های دو فایل خروجی حداکثر یک واحد اختلاف دارند.

- بنابراین برای $\Delta l = \lceil \log n \rceil$ (تعداد تکرار حلقه) یکی از فایل‌های خروجی جاری یک قطعه‌ی مرتب شامل تمام n رکورد فایل ورودی و دیگری خالی است.

- با توجه به این‌که در هر تکرار همه‌ی n رکورد یک‌بار خوانده و یک‌بار نوشته می‌شوند، تعداد دسترسی به دیسک در مجموع برابر $n(\lceil \log n \rceil + 1)$ است ($2n$ بار خواندن و نوشتن برای تقسیم فایل اصلی).

- برای حالت $k > 1$ ، این تعداد برابر $2 \lceil \frac{n}{k} \rceil (\lceil \log n \rceil + 1)$ خواهد بود.
- با تقسیم فایل ورودی به r فایل با اندازه‌هایی یکسان و با استفاده از r حافظه نیز می‌توان فایل را مرتب کرد در آن صورت، تعداد دسترسی به دیسک $2n \lceil \log_r n \rceil + 2n$ می‌شود و در حالت کلی برابر $2 \lceil \frac{n}{k} \rceil (\lceil \log_r n \rceil + 1)$.
- در حالت کلی به حافظه‌ای به اندازه‌ی $k(r+1)$ نیاز است.
- حالت کلی را Multiway Merge می‌گویند.

مثال:

```
f1 28 3 93 10 54 65 30 90 10 69 8 22
f2 31 5 96 40 85 9 39 13 8 77 10
```

```
g1 28 31 | 93 96 | 54 85 | 30 39 | 8 10 | 8 10
g2 3 5 | 10 40 | 9 65 | 13 90 | 69 77 | 22
```

```
f1 3 5 28 31 | 9 54 65 85 | 8 10 69 77
f2 10 40 93 06 | 13 30 39 90 | 8 10 22
```

```
g1 3 5 10 28 31 40 93 96 | 8 8 10 10 22 69 77
g2 9 13 30 39 54 65 85 90 |
```

```
f1 3 5 9 10 13 28 39 31 39 40 54 65 85 90 93 96
f2 8 8 10 10 22 69 77
```

```
g1 3 5 8 8 9 10 10 10 13 22 28 30 31 39 40 54 ..
```

۲.۶.۲ مرتب‌سازی خارجی Polyphase

- سه (در حالت کلی به $r = 1$) فایل لازم دارد.
- به فایل ورودی به کم‌ترین تعداد رکورد با بیشترین کلید اضافه کن تا n برابر F_i (نامین عدد فیبوناچی) شود.
- فایل ورودی را به دو فایل با اندازه‌های F_{i-1} و F_{i-2} تقسیم کن ($F_i = F_{i-1} + F_{i-2}$)
- باندازه‌ی $M = ?$ بار تکرار کن
- فرض کنید از سه فایل f_1 دارای F_m قطعه‌ی مرتب (در ابتدا $F_m = F_i$) است که اندازه‌ی هر قطعه F_r است (در ابتدا $F_r = F_0 = 1$).
- هم‌چنین f_2 دارای F_{m-1} قطعه‌ی مرتب است که اندازه‌ی هر قطعه F_{r+1} است. و f_3 خالی است.

۶.۲ مرتب‌سازی خارجی

--- F_m قطعه‌ی مرتب از فایل f_1 را با همین تعداد قطعه‌ی مرتب از فایل f_2 را با هم ادغام کن و حاصل را در f_3 بنویس.

--- حالا f_1 خالی، f_2 دارای $F_{m+1} = F_{m+1} - F_m$ قطعه به اندازه‌ی F_{m+1} و f_3 دارای F_m قطعه‌ی مرتب به اندازه‌ی $F_r + F_{r+1}$ است.

--- نام‌گذاری فایل‌ها را به تناسب تغییر بده.

مثال: $n = ۳۴$

after pass	f_1	f_2	f_3
initial	13(1)	21(1)	-
1	-	8(1)	13(2)
2	8(3)	-	5(2)
3	3(3)	5(5)	-
4	-	2(5)	3(8)
5	2(13)	-	1(8)
6	1(13)	1(21)	-
7	-	-	1(34)

فصل ۳

داده ساختارها

۱.۳ دسته بندی

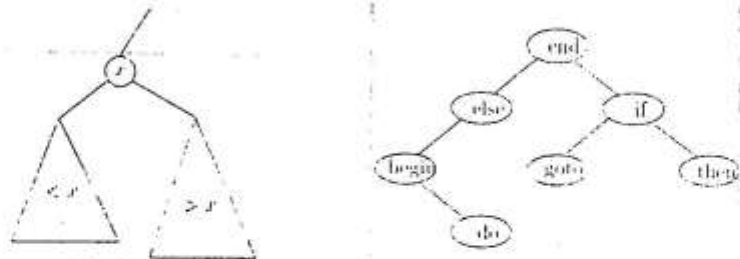
(۱) داده ساختارهای ساده

- ◀ لیست‌ها (لیست‌های ساده، یک طرفه، دوطرفه، دوار)
- ◀ پشته‌ها
- ◀ صف‌ها
- ◀ درخت‌ها

(۲) داده گونه‌ی انتزاعی مجموعه‌ها

◀ فرهنگ داده‌ای (درج، حذف و جست‌وجو)

- جدول پراکندگی (hash table): باز، بسته، متوسط $O(1)$
- درخت دودویی جست‌وجو (BST): حداکثر $O(n)$ و متوسط $O(\lg n)$
- درخت دودویی جست‌وجوی با ارتفاع $O(\lg n)$
- (a) درخت دودویی جست‌وجوی متوازن
- (b) درخت AVL (درختی که اختلاف ارتفاع دو زیردرخت هر گره‌ی آن حداکثر ۱ باشد)
- (c) درخت «قرمز-سیاه» Red-Black tree
- درخت‌های کاملاً متوازن (ارتفاع $O(\lg n)$)
- (a) درخت ۲-۳
- (b) درخت «بی»
- ◀ صف اولویت (درج و حذف کوچک‌ترین عنصر): $O(\lg n)$
- ◀ Disjoint Find-Merge (پیدا کردن، ادغام)



شکل ۱.۲.۳: درخت دودویی جست‌وجو و یک مثال.

۲.۳ داده‌ساختارها برای فرهنگ داده‌ای

۱.۲.۳ درخت دودویی جست‌وجو

تعریف: درختی دودویی که کلیه‌ی عناصر زیر درخت چپ گره‌ی r کمتر از r و کلیه‌ی عناصر زیر درخت راست آن بیش‌تر از r باشد. (شکل ۱.۲.۳)

بیان بین‌ترتیب یک درخت دودویی جست‌وجو مرتب‌شده‌ی عناصر را تولید می‌کند.

ترتیب درج در ارتفاع درخت حاصل بسیار مؤثر است (شکل‌های ۲.۳ و ۲.۴)

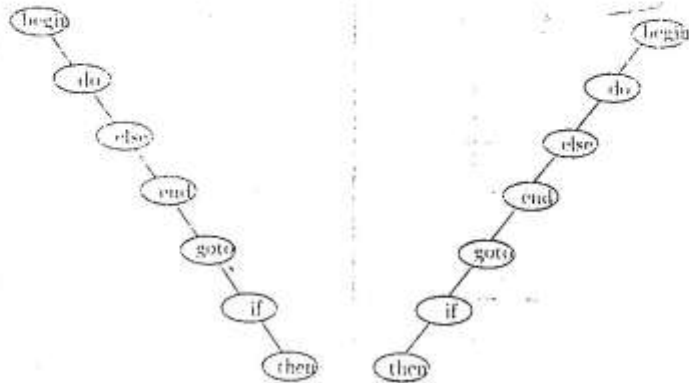
$$n - 1 \leq \text{ارتفاع} \leq \lg n \quad (\text{چرا؟})$$

متوسط ارتفاع: $O(\lg n)$

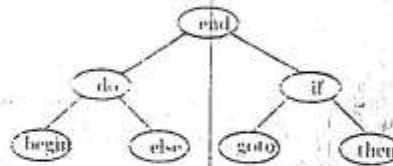
تعداد درخت‌های دودویی جست‌وجو که با $n_1 < n_2 < \dots < n_n$ می‌توان ساخت:

$$\begin{aligned} T(n) &= \sum_{i=1}^{n-1} T(i) + T(n-i) + 1 \\ &= \frac{1}{n+1} \binom{2n}{n} \end{aligned}$$

عدد کاتالان



شکل ۳.۳: درخت دودویی جست‌وجو با بیش‌ترین ارتفاع.



شکل ۳.۳: درخت دودویی جست‌وجو با کم‌ترین ارتفاع.

```
FUNCTION MEMBER (x: LabelType; A: BST): BOOLEAN;  
begin  
  if A = nil then return (false);  
  if A^.label = x then return (true);  
  if x < A^.label then  
    return (member(x, A^.left));  
  else return (member(x, A^.right));  
end;
```

```
PROCEDURE INSERT (x: LabelType; var A: BST);  
begin  
  if A = nil then begin  
    new(A); A^.label := x;  
    A^.left := nil;  
    A^.right := nil;  
  end else if x < A^.label then  
    insert(x, A^.left)  
  else if x > A^.label then  
    insert(x, A^.right)  
end;
```

حذف کوچک‌ترین عنصر

```

FUNCTION DELETETMIN (var A:BST ): LabelType;
var t: BST;
begin
  if A = nil then error ('no such elment');
  if A^.left = nil then begin
    deletemin := A^.label;
    t := A; A := A^.right;
    dispose(t);
  end
  else return (deletemin(A^.left))
end;

```

حذف

```

PROCEDURE DELETE (x:labeltype; var A:BST);
var t: BST;
begin
  if a = nil then error ('tree is empty');
  if x < A^.label then delete(x,A^.left)
  else if x > A^.label then delete(x,A^.right)
  else begin {A^.label=x}
    t:=A;
    if A^.left = nil then begin
      A:=A^.right;
      dispose (t);
    end
    else if A^.right = nil then begin
      A:=A^.left;
      dispose (t);
    end
    else A^.label:=deletemin(A^.right)
  end
end;

```

۲.۳.۳ متوسط ارتفاع درخت دودویی جست‌وجو

اگر $n_1 < n_2 < \dots < n_n$ به صورت تصادفی و با احتمال یکسان وارد یک درخت دودویی جست‌وجوی تپه‌ای T شوند، آنگاه می‌توانیم که متوسط ارتفاع T برابر $n \log_2 n$ است.

- فرض کنید n اولین عنصری است که درج می‌شود.
- n ریشه‌ی درخت خواهد بود.

- n_1 تا n_{r-1} به هر ترتیبی که درج شوند در زیردرخت چپ قرار خواهند گرفت.
- n_r تا n_{r+1} در زیردرخت راست خواهند بود.
- اگر $h(n)$ متوسط ارتفاع T باشد، داریم:

$$h(n) = 1 + \sum_{i=1}^n \frac{1}{n} \max\{h(i-1), h(n-i)\}$$

- فرض می‌کنیم $h(n) \leq c \log n$ برای یک $c > 0$.
- با توجه به این که $h(i)$ یک تابع غیر نزولی است.

$$\begin{aligned} h(n) &= 1 + \frac{1}{n} \left(\sum_{i=1}^{\lfloor \frac{n}{2} \rfloor} h(n-i) + \sum_{i=\lfloor \frac{n}{2} \rfloor+1}^n h(i-1) \right) \\ &\leq 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=\lfloor \frac{n}{2} \rfloor+1}^n h(i-1) \\ &\leq 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=\lfloor \frac{n}{2} \rfloor}^n h(i) \\ &\leq 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=\lfloor \frac{n}{2} \rfloor}^n c \log i \\ &\leq 1 + \frac{1}{n} \log \frac{(n-1)!}{(\frac{n}{2})!} \\ &\leq 1 + \frac{1}{n} c \log n! - \log \frac{n!}{(\frac{n}{2})!} \end{aligned}$$

• با توجه به این که $\log n! = \Theta(n \log n)$ یعنی $k_1 n \log n \leq \log n! \leq k_2 n \log n$

$$\begin{aligned} h(n) &\leq 1 + \frac{1}{n} (k_2 n \log n - k_1 \frac{n}{2} \log \frac{n}{2}) \\ &\leq 1 + 1/2 (k_2 - k_1) \log n - 1/2 k_1 \end{aligned}$$

می‌توان $k_1 < k_2$ را پیدا کرد که $k_1 - \frac{1}{2} < 1/2$ و $1 - 1/2 k_2 \leq 0$ پس $1 - 1/2 k_2 \leq 0$

$$h(n) \leq c \log n$$

۳.۳ صف اولویت (Priority Queue)

صف اولویت یک داده ساختار است برای نگه‌داری عناصر یک مجموعه بکار می‌رود به طوری که هر یک از عناصر یک کلید دارد که نمایانگر اولویت آن عنصر می‌باشد. اعمال مهمی که بر روی یک صف اولویت انجام می‌شوند عبارتند از:

• $Insert(Q, x)$: عنصر x را در صف Q وارد می‌کند.

• $Maximum(Q)$: عنصر با اولویت بیشتر را برمی‌گرداند.

• $Extract-Max(Q)$: عنصر با اولویت بیشتر را از صف حذف و برمی‌گرداند.

با توجه به شباهت میان heap و صف اولویت می‌توان اعمال فوق را با ساختار heap پیاده‌سازی کرد. در این رابطه رویه‌های زیر پیاده‌سازی می‌شوند:

• $Heap-Insert(A, key)$: در این رویه یک عنصر به Heap اضافه می‌شود. برای انجام این کار ابتدا یک برگ جدید به درخت (در جای لازم) با کلید key اضافه می‌شود و سپس key تا قرار گرفتن در مکان مناسب به سمت بالا حرکت می‌کند.

```

Heap_Insert(A, key)
1   Heap_size(A) <- Heap_size(A)+1
2   while(i>1 and A[parent(i)]<key)
3     do A[i] <- A[parent(i)]
4       i <- parent(i)
5   A[i] <- key

```

زمان اجرا: از آن جایی که طول مسیر پیمایش شده حداکثر ارتفاع heap است. $T(n) = O(\log n)$.

• $Heap-Maximum(A)$: عنصر با اولویت بیش‌تر را که در $A[1]$ قرار دارد برمی‌گرداند.

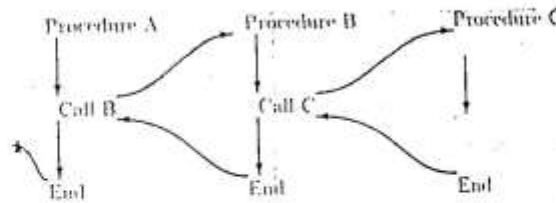
• $Heap-Extract-Maximum(A)$: عنصر با اولویت بیش‌تر را از heap حذف کرده و مقدار آن را برمی‌گرداند:

```

Heap_Extract_Max(A)
1   if heap_size(A)<1
2     then error "Heap underflow"
3   max <- A[1]
4   A[1] <- A[heap_size(A)]
5   heap_size(A) <- heap_size(A)-1
6   Heapify(A,1)
7   return max

```

واضح است که زمان اجرای این رویه $T(n) = O(\log n)$ است. در نتیجه می‌توان یک صف اولویت را با استفاده از heap پیاده‌سازی کرد و هزینه‌ی اعمال فوق حداکثر $O(\log n)$ خواهد بود.



شکل ۴.۳: انتقال کنترل برنامه در فراخوانی و بازگشت

۴.۳ تبدیل الگوریتم‌های بازگشتی به غیربازگشتی

الگوریتم‌های بازگشتی شامل دو مرحله‌ی مهم هستند:

۱. عمل فراخوانی

۲. بازگشت از یک فراخوانی

هدف آن است که بتوانیم دو مرحله‌ی فوق را شبیه سازی نماییم. فراخوانی مانند وقفه عمل می‌کند. کلیدی متغیرها در لحظه فراخوانی ذخیره می‌شوند، عملیاتی صورت می‌گیرد و هنگام بازگشت وضعیت پیش از فراخوانی مجدداً بازسازی می‌شود.

در نقطه H مقادیر متغیرها (به جز متغیرهای از نوع آدرسی Called By Reference) همان مقدار قبل از فراخوانی را دارند. فراخوانی می‌تواند به رویه‌های دیگر و یا به خود همان رویه (در برنامه‌های بازگشتی) باشد. هر فراخوانی ممکن است نتیجه‌ای به همراه داشته باشد ولی مقدار متغیرها تغییر نمی‌کند. هر فراخوانی (Call) شامل مراحل زیر است:

۱. کلیدی متغیرهای محلی (در حالت کلی کلید متغیرهای دسترس‌پذیر) و مقدارهایشان در پشته سیستم قرار می‌گیرند (Push).

۲. آدرس بازگشت به پشته منتقل می‌شود (Push).

۳. عمل انتقال پارامترها (Parameter Passing) صورت می‌گیرد. پارامترها ممکن است از نوع ارجشی (Val) یا آدرسی (Variable) باشند.

۴. کنترل برنامه (نشان شمارنده‌ی برنامه Program Counter) به ابتدای رویه‌ی جدید اشاره می‌کند.

عمل بازگشت (Return) عکس عملیات فوق را انجام می‌دهد.

۱. مقدارهای متغیرهای محلی را از رکورد بالای پشته برداشته و در خودشان قرار می‌دهیم.

۲. آدرس بازگشت را از بالای پشته به دست می‌آوریم.

۳. آخرین رکورد را از پشته برمی‌داریم (Pop).

۴. کنترل برنامه را از آدرس بازگشت (بند ۲) ادامه می‌دهیم.

برای روشن شدن این مطلب به مثال زیر توجه می‌کنیم. در مساله‌ی برج‌های هانوی، هدف انتقال «سکه‌ی سوراخ‌دار از میله‌ی (با برج) مبدأ به میله‌ی مقصد با کمک میله‌ی سوم است. در انتقال سکه‌ها دو نکته باید رعایت شود:

۱. هر بار بالاترین سکه باید حرکت داده شود.

۲. سکه‌ی بزرگتر بر روی سکه‌ی کوچکتر قرار نگیرد.

خروجی برنامه گام‌های انتقال سکه‌ها از میله‌ی مبدأ به میله‌ی مقصد است. برای حل مساله میله‌ی مبدأ را f و میله‌ی مقصد را t و میله‌ی کمکی را h (help) می‌نامیم. برنامه‌ی انتقال سکه‌ها به طور بازگشتی به صورت زیر است:

```

procedure Hanoi(n,f,t,h:Integer);
begin
  if (n = 1) Then
    writeln(f,'->',t)
  else begin
    Hanoi(n-1,f,h,t);
    A ->
    writeln(f,'->',t);
    B ->
    hanoi(n-1,h,t,f)
  end
end;

```

مرحله‌ی ۱: در این مرحله یک فراخوانی انجام می‌شود. ارزش متغیرها $(h=2, t=3, f=1, n=3)$ و آدرس محل فراخوانی $(Ret_Addr='A')$ در پشته ذخیره شده و متغیرها ارزش جدیدی پیدا می‌کنند. $(n=3, t=2, f=1, h=2)$. و یک پرش به ابتدای برنامه انجام می‌شود. (شکل ۵.۳ (a))

مرحله‌ی ۲: یک فراخوانی مستقل دیگر صورت می‌گیرد. و ارزش متغیرها و آدرس محل فراخوانی (A) در پشته فرار می‌گیرد. مقادیر متغیرها عبارت است از:

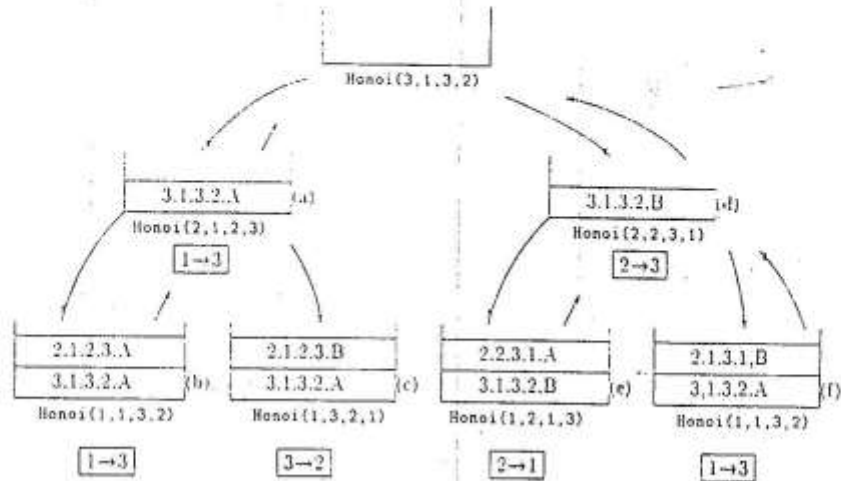
$$n = 1, f = 1, t = 3, h = 2$$

و یک پرش به ابتدای برنامه انجام می‌شود. (شکل ۵.۳ (b))

مرحله‌ی ۳: چون $n = 1$ است قسمت اول برنامه اجرا می‌شود. (خروجی ۳ -> ۱)

مرحله‌ی ۴: یک بازگشت (Return) صورت می‌گیرد. مقادیر متغیرهای محلی و آدرس بازگشت از پشته برداشته می‌شوند یعنی داریم:

$$n = 2, f = 1, t = 2, h = 3, Ret_Addr = 'A'$$



شکل ۵.۳: مراحل اجرای فراخوانی Hanoi(3, 1, 3, 2).

آخرین رکورد پشته را (Pop) می‌کنیم و کنترل برنامه‌را از آدرس بازگشت ('A') با مقدارهای جدید متغیرها ادامه می‌دهیم. (شکل ۵.۳ (a). خروجی 2 -> 3)

مرحله ۵: یک فراخوانی مستقل دیگر انجام می‌شود. مقدارهای متغیرها و آدرس بازگشت (Ret_Addr='B') در پشته ذخیره شده و پس از انجام عمل انتقال پارامترها داریم (شکل ۵.۳ (d)).

$$n = 1, f = 3, h = 2, t = 1$$

مرحله ۶: $n = 1$ پس فراخوانی صورت نمی‌گیرد. (خروجی 2 -> 3)

مرحله ۷: عمل بازگشت پس از طی قدم‌های زیر صورت می‌گیرد:

۱- ارزش متغیرها را از بالای پشته برداشته و داریم:

$$n = 2, f = 1, t = 2, h = 3$$

۲. آدرس محل فراخوانی ('B') را از پشته برمی‌داریم.

۳. پشته را (Pop) می‌کنیم.

۴. برنامه را از ('B') با ارزش‌های جدید متغیرها دنبال می‌کنیم. (شکل ۵.۳ (a)).

مرحله ۸: یک بازگشت دیگر صورت می‌گیرد و داریم:

$$n = 3, f = 1, t = 3, h = 2, \text{Ret_Addr} = 'A'$$

برنامه را از ('A') پی می‌گیریم. (خروجی 3 -> 1)

مرحله‌ی ۹: پس ازانجام عمل فراخوانی درپشته یک رکورد جدید با مقدار $Ret_Addr = 'A'$ ، $h = 2$ ، $n = 3$ ، $f = 1$ ، $t = 3$ داریم و ارزش جدید متغیرها عبارتند از (شکل ۵.۳ (i)):

$$n = 2, f = 2, t = 3, h = 1$$

مرحله‌ی ۱۰: یک فراخوانی انجام می‌گیرد و ارزش جدید متغیرها عبارتند از: $n = 1$ ، $f = 2$ ، $t = 1$ ، $h = 3$ (شکل ۵.۳ (ii))

مرحله‌ی ۱۱: چون $n = 1$ ، فراخوانی دیگری در این مرحله روی نمی‌دهد. (خروجی ۱ -> ۲)

مرحله‌ی ۱۲: یک بازگشت صورت می‌گیرد. و مقدارهای جدید متغیرها به صورت زیر است:

$$n = 3, f = 2, t = 3, h = 1, Ret_Addr = 'A'$$

برنامه را از ('A') دنبال می‌کنیم. (شکل ۵.۳ (ii))، خروجی ۳ -> ۲

مرحله‌ی ۱۳: فراخوانی مستقل داریم. مقدارهای متغیرها و آدرس محل فراخوانی ($Ret_Addr = 'B'$) را درپشته وارد می‌کنیم و ارزش جدیدی به متغیرها می‌دهیم ($n=1$ ، $f=1$ ، $t=3$ ، $h=2$). (شکل ۵.۳ (f))

مرحله‌ی ۱۴: $n = 1$ فراخوانی دیگری صورت نمی‌گیرد. (خروجی ۳ -> ۱)

مرحله‌ی ۱۵: در این مرحله یک بازگشت رخ می‌دهد (شکل ۵.۳ (ii)).

$$n = 2, f = 2, t = 3, h = 1$$

مرحله‌ی ۱۶: یک بازگشت داریم.

$$n = 3, f = 1, t = 3, h = 2$$

برنامه را از ('B') دنبال می‌کنیم.

مرحله‌ی ۱۷: تمام اجزای روبه و بازگشت به برنامه‌ی اصلی.

۵.۳ برنامه‌ی غیر بازگشتی

روبه‌ی رخ‌های ثانوی به صورت غیر بازگشتی (Non-Recursive) به صورت زیر است:

```

Const Max = 100;
Type Stack = ..

Procedure NR_Hanoi(n,f,t,h:integer);
Var
  s : Stack;
  Ret_Addr : char;
  Label 1,99;
Begin
  MakeNull(s);
1: If (n = 1) Then Begin
    WriteLn(f,'->',t);
    Goto 99
  End
  Else Begin
    Push(s,n,f,t,h,'A');
    n := n-1;
    Swap(h,t);
    Goto 1
  End;
99: If Empty(s) Then Exit;
  Ret_Addr, h, t, f, n <- Top(s);
  Pop(s);
  Case Ret_Addr Of
    'A': Begin
      WriteLn(f,'->',t);
      Push(s,n,f,t,h,'B');
      n := n-1;
      Swap(h,f);
      Goto 1;
    End;
    'B': Goto 99
  End
End;

```

در این برنامه یک متغیر با گونه‌ی (Stack) برای شبیه‌سازی پشته تعریف شده است. آدرس بازگشت فراخوانی از گونه‌ی نویسه است. Label برای مشخص نمودن محل برش‌هاست.

ابتدا برنامه‌ی پشته (s) را برای تشخیص ختم بازگشت نهی می‌کنیم (MakeNull). اگر $(N=1)$ یک برش به انتهای برنامه صورت می‌گیرد (شبیه سازی عمل Return) و در غیر این صورت اولین فراخوانی باید شبیه‌سازی شود: به این ترتیب که ابتدا کلمه‌ی متغیرهای محلی (s,n,f,t,h) و آدرس بازگشت ('A') در پشته قرار می‌گیرد. سپس عمل انتقال پارامترها انجام می‌شود و سرانجام یک برش به اول برنامه صورت می‌گیرد. اگر پشته خالی باشد یک بازگشت به برنامه‌ی اصلی صورت می‌گیرد و در غیر این صورت متغیرهای محلی و آدرس بازگشت مقدار قبلی خود را پیدا می‌کنند و بالاترین رکورد پشته برداشته (Pop) می‌شود. بسته به مقدار آدرس بازگشت دو کار بر صورت می‌گیرد:

۱. فراخوانی دوم شبیه سازی می شود.

۲. پرش انجام می شود.

برنامه‌ی بالا نمونه‌ای از یک تبدیل برنامه بازگشتی به غیربازگشتی است. در این برنامه اصول برنامه نویسی چندان رعایت نشده ولی می توان آن را بهینه نمود.

۱.۵.۲ حذف آخرین بازگشت (Tail Recursion)

آخرین فراخوانی بازگشتی که بعد از آن در هیچ شرایطی دستوری که از مقدارهای متغیرها استفاده کند، اجرا نشود را آخرین بازگشت می‌گوئیم. این بازگشت را می‌توان بدون استفاده از پشته حذف کرد. برنامه‌ی زیر نمونه‌ای از آخرین بازگشت است.

```

Procedure A
Begin
..
..
    Call A
x ->
End;

```

در بازگشت به این فراخوانی (A) متغیرهای محلی مقدارهایشان تغییر می‌کند و اجرای برنامه از نقطه‌ی (x) دیال می‌شود. ولی (x) تنها یک بازگشت است. بنابراین می‌توان عمل وارد کردن ارزش متغیرها و آدرس فراخوانی در پشته (Push) و حذف از پشته (Pop) را از برنامه حذف نمود و فراخوانی تنها به یک انتقال پارامتر و یک پرش به اول برنامه تبدیل شود. به عنوان مثال برنامه‌ی برج های هانوی را می‌توان به صورت زیر نوشت:

```

Procedure Hanoi(n,f,t,h:Integer);
Label 1;
Begin
1: If (n = 1) Then WriteLn(f,'->',t)
    Else Begin
        Hanoi(n-1,f,h,t);
        WriteLn(f,'->',t);
        n := n-1      (parameter passing)
        Swap(f,h);   (parameter passing)
        GoTo 1
    End
End;

```

اگر برنامه‌ی فوق به غیر بازگشتی تبدیل شود، چون فقط یک آدرس بازگشت داریم، دیگر نیازی به نگهداری آدرس بازگشت نیست. رویه‌ی فوق به صورت زیر غیر بازگشتی می‌شود:

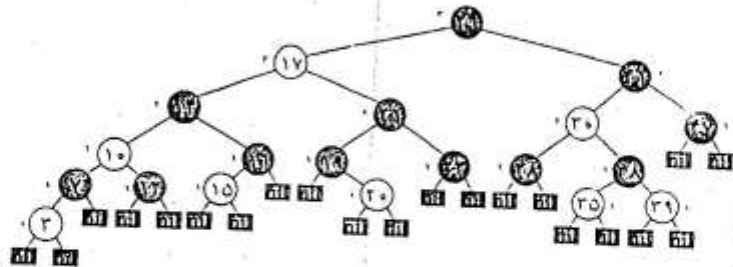
```

cedure NR_Hanoi2(n,f,t,h:Integer);
Var s : Stack;
Label 1,99;

Begin
  MakeNull(s);
1: If (n = 1) Then Begin
    WriteLn(f,'->',t);
    Goto 99
  End Else
  Begin
    Push(s,n,f,t,h)
    n := n-1;
    Swap(h,t);
    Goto 1
  End;
99: If Empty(s) Then Exit;
    n,f,t,h <- Top(s);
    Pop(s);
    WriteLn(f,'->',t);
    n := n-1;
    Swap(h,f);
    Goto 1;
End;

```

در برنامه‌ی برج‌های هانوی همه‌ی متغیرها از نوع ارزشی (Value) بودند. اما اگر متغیرها از نوع (Variable) باشند چه باید کرد؟ در این صورت می‌توانیم آدرس این متغیرها را به جای مقادیرشان در پشته وارد کنیم.



شکل ۶.۳: مثال درخت قرمز-سیاه

۶.۳ درخت قرمز-سیاه (Red-Black Tree)

هدف: ایجاد درخت جستجوی دودویی که موارد زیر را تضمین نماید:

۱. $h = O(\lg n)$ که n تعداد گره‌ها و h ارتفاع درخت می‌باشد. واضح است که در اینصورت عمل جستجوی یک عنصر در فرهنگ داده‌ای «در بدترین حالت» $O(\lg n)$ خواهد بود.
 ۲. بتوانیم عملیات درج و حذف در فرهنگ داده‌ای را با الگوریتمی با پیچیدگی $O(\lg n)$ انجام دهیم بگونه‌ای که خاصیت ۱ حفظ شود.
- برای رسیدن به اهداف فوق درخت قرمز-سیاه را تعریف می‌کنیم:

تعریف: درخت قرمز-سیاه، درخت جستجویی می‌باشد که هر عنصر آن یک مؤلفه‌ی رنگ (color) دارد که می‌تواند سیاه یا قرمز باشد. اشاره‌گرهای nil در این درخت را برگ‌های nil و سایر عناصر شامل برگ‌های درخت اولیه را گره‌های داخلی (Internal Nodes) می‌نامیم. نمونه‌ای از درخت قرمز-سیاه در «شکل ۶.۳» آورده شده است.

۱.۶.۳ خواص درخت قرمز-سیاه:

۱. هر گره یا قرمز است و یا سیاه.
 ۲. هر برگ nil سیاه است.
 ۳. دو فرزند یک گره قرمز، سیاهند (پدر یک گره قرمز نمی‌تواند قرمز باشد).
 ۴. هر مسیر ساده از یک گره به برگ فرزند (نه لزوماً فرزند مستقیم) شامل تعداد یکسانی گره سیاه می‌باشد.
 ۵. ریشه درخت سیاه است (این شرط، از شروط اساسی نیست).
- تعاریف و قضایای اولیه:

۱. سیاه‌ارتفاع گره x : بنابه تعریف $bh(x)$ برابر است با تعداد گره‌های سیاه از x تا یک برگ فرزند^۱.
۲. عموی گره x :

```

if parent[x] = right[parent[parent[x]]]
  then uncle[x] := left[parent[parent[x]]]
else uncle[x] := right[parent[parent[x]]]

```

قضیه ۱ حداکثر ارتفاع یک درخت قرمز-سیاه که دارای n گره داخلی می‌باشد برابر $\lceil \lg(n+1) \rceil$ است.

برای اثبات قضیه فوق ابتدا نشان می‌دهیم که یک زیردرخت به ریشه دلخواه x حداقل دارای $2^{bh(x)-1}$ گره داخلی می‌باشد. برای اثبات از استقراء بر روی ارتفاع گره داخلی x در درخت استفاده می‌نماییم.

پایه: اگر ارتفاع x صفر باشد، x حتماً برگ و در نتیجه nil خواهد بود. بنابراین زیردرخت به ریشه x حداقل $2^{bh(x)-1} = 2^0 - 1 = 0$ گره داخلی دارد (بدیهی).

گام استقرائی: گره داخلی x را در نظر بگیرید. سیاه-ارتفاع x عددی مثبت می‌باشد و x دارای دو فرزند می‌باشد. هر کدام از فرزندان برحسب اینکه قرمز باشند یا سیاه، سیاه-ارتفاعی برابر $bh(x)$ یا $bh(x) - 1$ خواهند داشت. به علت اینکه هر فرزند x ارتفاعی کمتر از خود x دارد می‌توانیم با استفاده از فرض استقراء نتیجه بگیریم که هر زیردرخت به ریشه یک فرزند x حداقل $2^{bh(x)-1} - 1$ گره داخلی دارد. بنابراین زیردرخت به ریشه x حداقل $2^{bh(x)-1} = 2^{bh(x)-1} - 1 + 1 = 2^{bh(x)-1} - 1$ گره داخلی خواهد داشت.

از طرف دیگر می‌دانیم که در درخت به ارتفاع h حداقل نسبی از گره‌ها (بدون در نظر گرفتن ریشه) بر روی هر مسیر ساده از ریشه به برگ، سیاه هستند. زیرا در غیر این صورت خاصیت ۲ از خواص درخت قرمز-سیاه نقض خواهد شد. نتیجتاً سیاه-ارتفاع ریشه درخت حداقل $\frac{h}{2}$ خواهد بود. بنابراین:

$$n \geq 2^{\frac{h}{2}} - 1 \Rightarrow 2^{\frac{h}{2}} \leq n + 1 \Rightarrow h \leq 2 \lg(n + 1)$$

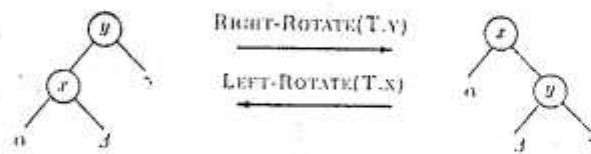
نتیجه: ارتفاع درخت قرمز-سیاه $O(\lg n)$ است.

۲.۱.۳ دوران

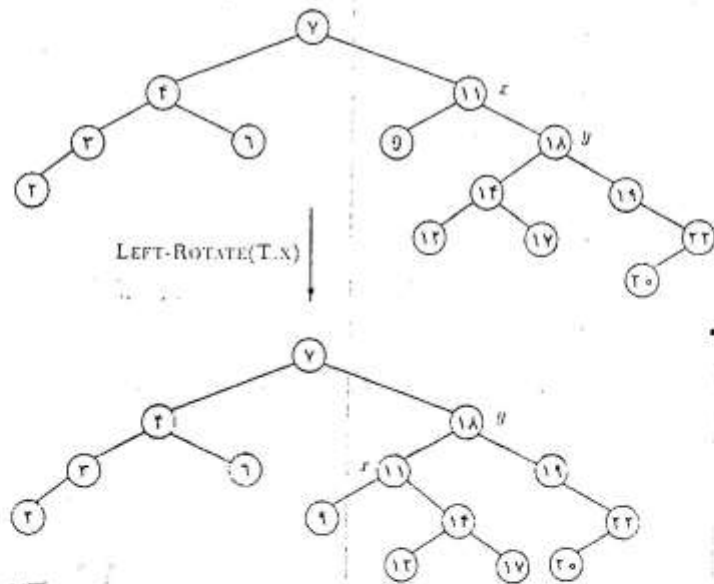
برای بازیابی خواص درخت قرمز-سیاه بعد از عملیات درج و حذف در بعضی شرایط مجبور خواهیم شد که رنگ بعضی از گره‌ها را عوض کنیم یا تغییراتی در ساختار اشاره‌گرها اعمال نمائیم. به همین منظور دو عمل دوران (راستگرد و چپگرد) تعریف می‌نمائیم. با توجه به «شکل ۷.۳» واضح است که این دو عمل هیچ اشکالی در خواص یک درخت دودویی ایجاد نخواهد نمود. شکل ۸.۳ مثالی از LEFT-ROTATE(T,x) را نشان می‌دهد.

نکته: وقتی ما یک دوران چپگرد انجام می‌دهیم فرض می‌کنیم که فرزند راست گره مورد نظر nil باشد.

^۱Black Height
رنگ x بی‌تاثیر است زیرا x را نمی‌شماریم.



شکل ۷.۳: دوران راستگرد و چپگرد



شکل ۸.۳: مثالی از LEFT-ROTATE (T,x).

۳.۶.۳ درخت قرمز-سیاه (RED-BLACK TREE)

شبه دستورات لازم برای پیاده‌سازی دوران چپگرد در اینجا آورده شده است. دستورات لازم برای دوران راستگرد نیز شبیه به حالت چپگرد می‌باشد. واضح است که دو عمل فوق $O(1)$ می‌باشند زیرا فقط اشاره‌گرها در اثر یک دوران تغییر می‌کنند و سایر اجزا بدون تغییر می‌مانند.

```

Left-Rotate(T,x)
y ← right(x)
right(x) ← left(y)
if left(y) ≠ NIL then p[left(y)] ← x
p[y] ← p[x]
if p[x] = NIL
then Root[T] ← y
else if x = left[p[x]]
then left[p[x]] ← y
else right [p[x]] ← y
left[y] ← x
p[x] ← y

```

شبه کد مربوط به Left Rotate

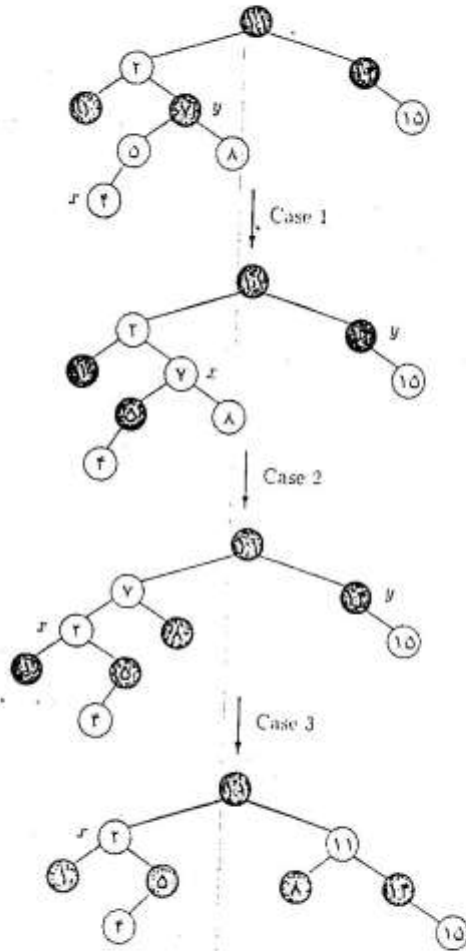
۳.۶.۳ درج

۱. براساس درج در درخت دودوشی جستجو x را درج می‌نمائیم.
۲. x را قرمز می‌کنیم. بدیهی است که سیاه- ارتفاع‌ها برای کلیه گره‌ها ثابت می‌ماند.
۳. اگر پدر x سیاه باشد درج به پایان رسیده‌است.
۴. اگر پدر x قرمز باشد به سراغ عموی x بنام y می‌رویم. (همانطور که در شبه دستورات مربوط به RB-Insert دیده می‌شود برحسب اینکه $Parent[x]$ فرزند چپ یا فرزند راست x باشد. عموی x به ترتیب فرزند راست یا چپ جد x خواهد بود)

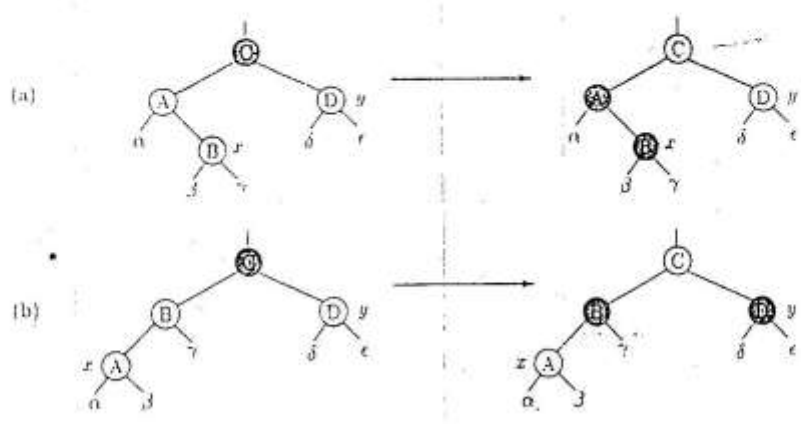
در قسمت بعد ابده اصلی این است که در هر مرحله با حفظ خاصیت ۴ مربوط به درخت قرمز-سیاه، اشکال موجود که مربوط به عدم برقراری خاصیت ۳ می‌باشد را برای ارتفاع فعلی درخت حل کنیم و مشکل را احتمالاً به ارتفاعات بالاتر ارسال نمائیم و این کار را برای سطوح بالاتر آشفتر ادامه دهیم تا به ریشه برسیم یا شرط سوم (سیاه بودن پدر x) برقرار شود و اجرا خاتمه پذیرد. واضح است که درخت صرفاً زمانی نیاز به تصحیح دارد که پدر x قرمز باشد.

برحسب اینکه $Parent[x]$ فرزند چپ یا راست جد x باشد ۶ حالت متفاوت پیش می‌آید که ۳ حالت دیگر عیناً متقارن با سه حالت زیر می‌باشند. این حالات براساس رنگ عموی x یعنی y تعیین می‌شوند.

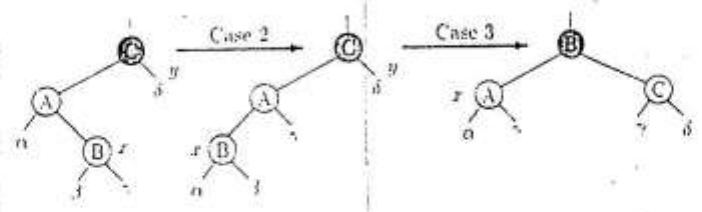
حالت اول: y قرمز است.



شکل ۹.۳: مثالی از درج



شکل ۱۰.۳: حالت اول برای RB-INSERT



شکل ۱۱.۳: حالت‌های دوم و سوم برای RB-INSERT

حالت دوم: سیاه است و x فرزند راست پدرش است.

نکته: دیده می‌شود که در پایان اجرای RB-Insert برای حفظ خاصیت B، ریشه درخت سیاه می‌شود. شکل‌های ۱۰.۳ و ۱۱.۳ حالت‌های مختلف درج را نشان می‌دهند.

```

RB-Insert(T,x)
1.  Tree-Insert(T,x)
2.  color[x] <- Red
3.  while x <> root[T] and color[p[x]] = Red
4.    do if p[x] = left[p[p[x]]]
5.       then y <- right[p[p[x]]]
6.          if color[y] = Red
7.             then color[p[x]] <- Black      .... case 1
8.                color[y] <- Black          .... case 1
9.                color[p[p[x]]] <- Red      .... case 1
10.               x <- p[p[x]]                .... case 1
11.            else if x = right[p[x]]
12.               then x <- p[x]              .... case 2
13.                  Left-Rotate(T,x)        .... case 2
14.                  color[p[x]] <- Black     .... case 3
15.                  color[p[p[x]]] <- Red   .... case 3
16.                  Right-rotate(T,p[p[x]]) .... case 3
17.            else (same as then clause
18.                  with "right" and "left" exchanged)
color[root[T]] <- Black

```

شبه کد مربوط به RB-Insert

۴.۶.۳ حذف

برای ساده سازی شرایط مرزی در پیاده سازی RB-Delete ناگزیریم که یک گره حفاظتی بنام $nil[T]$ برای درخت T تعریف نمائیم. این گره حاوی همان مؤلفه‌هایی می‌باشد که در گره‌های معمولی درخت وجود دارد. مؤلفه رنگ این گره سیاه می‌باشد و سایر مؤلفه‌ها می‌توانند مقادیر دلخواه بگیرند.

با استفاده از این شیء محافظتی می‌توانیم با یک فرزند nil مانند یک گره معمولی درخت که پدرش x می‌باشد رفتار نمائیم (استفاده مؤلفه Parent مربوط به این شیء محافظتی در فراخوانی RB-Delete-Fixup و اولین اجرای حلقه While می‌باشد).

بنابراین باید در درخت قرمز-سیاه تمام اشاره‌گرهای nil را به $nil[T]$ اشاره دهیم (در این مرحله مؤلفه Parent متناظر با این شیء هنوز مقدار خاصی و قابل استفاده‌ای در خود ندارد).

برای حذف یک عنصر ابتدا بروشی مانند حذف از درخت دودویی جستجو، عنصر مورد نظر را حذف و سپس درخت را تصحیح می‌کنیم. باید دقت کنیم که شبه دستورات مربوط به حذف از درخت قرمز-سیاه با هم‌نمای خود در درخت جستجوی دودویی دقیقاً یکسان نیست چون در درخت قرمز-سیاه اشاره‌گرهای nil به $nil[T]$ اشاره می‌کنند و

همچنین مولفه Parent[x] در خط ۷ بدون هیچ شرطی مقدار دهی می‌شود. زیرا در صورتی هم که x یک برگ nil باشد، nil[T].Parent مقدار خواهد گرفت. علاوه بر این دو تغییر، در صورتی که رنگ «سیاه» باشد، درخت در خطوط ۱۶ و ۱۷ با فراخوانی RB-Delete-Fixup تصحیح می‌شود تا خاصیت ۴ در درخت قرمز-سیاه برابری شود.

```

RB-Delete(T,z)
1.  if left[z] = nil[T] or right[z] = nil[T]
2.      then y <- z
3.      else y <- Tree-Successor(z)
4.  if left[y] <> nil[T]
5.      then x <- left[y]
6.      else x <- right[y]
7.  p[x] <- p[y]
8.  if p[y] = nil[T]
9.      then root[T] <- x
10. else if y = left[p[y]]
11.     then left[p[y]] <- x
12.     else right[p[y]] <- x
13. if y <> z
14.     then key[z] <- key[y]
15.         if y has other fields, copy them too.
16. if color[y] = Black
17.     then RB-Delete-Fixup(T,x)
18. return y
    
```

شبه کد مربوط به RB-DELETE

نکته: اگر RB-Delete با گره z بر روی درخت T فراخوانی شود یا خود آن گره حذف می‌شود یا عنصر بعدی (Successor) آن حذف می‌شود. در حالت دوم دستور Key[z] := Key[Successor(z)] نیز اجرا خواهد شد.

قرارداد: گره حذف شده را «y» می‌نامیم.

اگر «y» سیاه باشد، حذف آن موجب می‌شود مسیری که در گذشته از «y» عبور می‌کرده، یک گره سیاه کمتر از سایر مسیرها داشته باشد و این باعث از بین رفتن خاصیت ۴ در درخت قرمز-سیاه می‌شود. ما می‌توانیم این مشکل را با فرض اینکه بتوانیم گره «z» (که در حقیقت فرزند چپ یا راست گره «y» قبل از حذف شدن «y» بوده است) را یک بار اضافه‌تر سیاه کنیم، حل نمائیم. یعنی عبور از گره «z» به معنای عبور از دو گره سیاه باشد. بنابراین زمانی که گره «y» را حذف می‌کنیم رنگ آنرا به فرزندش یعنی «z» می‌فرستیم. تنها مشکل این است که امکان دارد «z» دوبار سیاه شده باشد (خودش از قبل سیاه بوده باشد) و این باعث از بین رفتن خاصیت ۱ در درخت قرمز-سیاه می‌شود. هدف ما این است که این یک رنگ سیاه اضافی را به طرف ارتفاعات بالاتر در درخت بفرستیم تا به یکی از حالت‌های زیر برسیم:

الف) «z» به یک گره قرمز اشاره نماید که در این حالت ما آن گره را سیاه می‌کنیم.

ب) «z» به ریشه اشاره کند که در این حالت سیاه اضافی را می‌توان دور انداخت.

پ) یا دورانه‌ای مناسب و رنگ آمیزی مجدد بتوان خاصیت ۱ را احیاء نمود.

اگر در یک مرحله موفق نشویم که به یکی از سه وضعیت بالا برسیم ممکن است با ۴ حالت متفاوت روبرو شویم (در حقیقت برحسب اینکه r فرزند چپ یا راست باشد ۸ وضعیت دویبدو متقارن بوجود خواهد آمد).

قراردادها:

• در هر مرحله r گره‌ای است که دو برجسب سیاه دارد.

• w برادر (sibling) گره r خواهد بود.

حالتهایی که ممکن است بوجود بیاید از قرار زیر است:

۱. w قرمز است (بنابراین فرزندان سیاه دارد).

۲. w سیاه و هر دو فرزندش نیز سیاهند.

۳. w سیاه و فرزند چپش قرمز و فرزند راستش سیاه است.

۴. w سیاه و فرزند راستش قرمز است.

برای درک بهتر این مطلب، حالت‌های مختلف در «شکل ۱۲.۲» آورده شده است.

قراردادها:

• گره‌های سیاه: پررنگ

• گره‌های قرمز: خاکستری

• گره‌های با رنگ نامعلوم (رنگ این گره‌ها با r و w مشخص شده): سفید

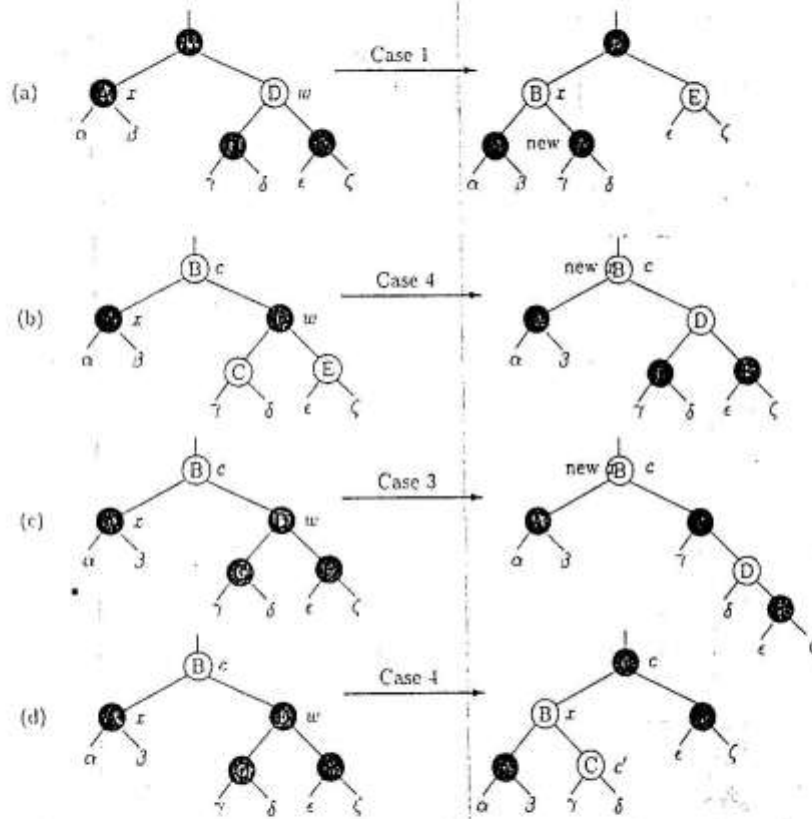
حالت اول: حالت ۱ با تعویض رنگ گره‌های D و B با یکدیگر و انجام یک دوران چپگرد به یکی از حالت‌های ۲ و ۳ یا ۴ تبدیل می‌شود.

حالت دوم: رنگ سیاه اضافی که با اشاره‌گر r نمایش داده شده است با قرمز کردن D و اشاره دادن w به B به یک ارتفاع بالاتر منتقل می‌شود. اگر از طریق حالت اول وارد حالت ۴ شده باشیم چون w قرمز است حلقه به پایان خواهد رسید.

حالت سوم: حالت ۲ با تعویض رنگ گره‌های C و D و انجام یک دوران راستگرد به حالت ۲ تبدیل می‌شود.

حالت چهارم: در حالت ۴ رنگ سیاه اضافی که با r نمایش داده شده است را می‌توان با عوض کردن چند رنگ و یک دوران چپگرد بدون آنکه به خواص درخت لطمه‌ای وارد شود حذف نمود و حلقه در این مرحله به پایان می‌رسد.

واضح است که RB-Delete هم $O(\lg n)$ می‌باشد.



شکل ۱۲.۳: حالت‌های مختلف ایجاد شده در مراحل حذف


```

RB-Delete-Fixup(T,x)
1. while x <> rot[T] and color[x]=BLACK
2.   do if x = left[p[x]]
3.     then w <- right[p[x]]
4.       if color[w] = RED
5.         then color [w] <- BLACK
6.           color[p[x]] <- RED
7.             Left-Rotate (T, p[x])
8.               w <- right [p[x]]
9.         if color[left[w]]=BLACK and color[right[w]]=BLACK
10.          then color[w] <- RED
11.            x <- p[x]
12.          else if color[right[w]] = BLACK
13.            then color[left[w]] <- BLACK
14.              color[w] <- RED
15.                Right-Rotate(T,w)
16.                  w <- right[p[x]]
17.                    color[w] <- color[p[x]]
18.                      color[p[x]] <- BLACK
19.                        color[right[w]] <- BLACK
20.                          Left-Rotate(T,p[x])
21.                            x <- root[T]
22.                          else (same as then with right and left exchanges)
23. color[x] <- BLACK

```

شبه کد مربوط به RB-DELETE-FIXUP

فصل ۴

روش های طراحی الگوریتم ها

روش های طراحی الگوریتم ها به منظور حل مسئله های مختلف را می توان به صورت زیر تقسیم بندی کرد:

۱. مبتنی بر استقرا^۱

۲. تقسیم و حل^۲

۳. برنامه ریزی پویا^۳

۴. خریصانه^۴

۵. جستجوی فضای حالت^۵

روش پس گرد^۶ جستجوی فضای حالت را به نظم در می آورد. برای محدود کردن فضای جستجو، که اغلب بسیار بزرگ است، از «درخت بازی»^۷، به خصوص هرس $\alpha - \beta$ و نیز روش «انشعاب و تحدید»^۸ استفاده می شود. در صورتی که راه حل سریع بسیار کند باشد، می توان از روش های تقریبی یا مکاشفه ای^۹ استفاده کرد.

۱.۴ استقرا ریاضی

اثبات حکمی برای حالت کلی n به روش استقرای ساده شامل مرحله های زیر است:

پایه ی استقرا^{۱۰}: ثابت می کنیم حکم برای $n = 1$ درست است.

فرض استقرا^{۱۱}: فرض می کنیم حکم برای $n - 1$ درست است.

induction^۱
divide and conquer^۲
dynamic programming^۳
greedy^۴
state space search^۵
backtracking^۶
game tree^۷
branch and bound^۸
heuristic^۹

حکم استقرا^{۱۲}: ثابت می‌کنیم حکم برای n درست است.
 البته استقرای قوی^{۱۳} هم داریم که در آن در فرض استقرا، فرض می‌کنیم حکم برای $i < n$ درست است، و حکم را برای برای $n = i$ ثابت می‌کنیم. برای مثال:

پایه: حکم برای $n = 1$ و $n = 2$ درست است.

فرض: حکم برای $i > 2$ درست است.

حکم: برای $i + 2$ درست است.

چون ثابت کردیم حکم برای $n = 1$ و $n = 2$ و $n + 2$ درست است پس ثابت می‌شود که برای تمام اعداد طبیعی هم درست است. و در مثالی دیگر:

پایه: برای $n = 1$ درست است.

فرض: برای $n = 2^k$ درست است.

حکم: برای $n = 2^{k+1}$ نیز درست است.

بدین ترتیب ثابت می‌شود که برای کلیه توانهای ۲ درست است.

مثال ۱ - محاسبه‌ی فرمول

مقدار $T(n)$ را به صورت فرمولی بر حسب n محاسبه کنید:

$$T(n) = 8 + 12 + 18 + 22 + \dots + (2 + 5n)$$

حدس می‌زنیم که $T(n) = c_1 n^2 + c_2 n + c_3$. برای اثبات، ابتدا مقادیر c_1 ، c_2 و c_3 را به دست می‌آوریم و به کمک استقرا ثابت می‌کنیم که این دو رابطه هم‌ارزند.

$$\begin{aligned} T(1) &= 8 \Rightarrow c_1 + c_2 + c_3 = 8 \\ T(2) &= 21 \Rightarrow 4c_1 + 2c_2 + c_3 = 21 \\ T(3) &= 39 \Rightarrow 9c_1 + 3c_2 + c_3 = 39 \end{aligned}$$

بنابراین:

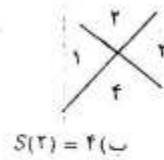
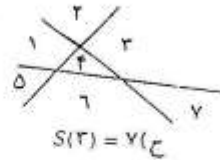
$$\begin{aligned} c_1 &= \frac{5}{3} \\ c_2 &= \frac{11}{3} \\ c_3 &= 0 \end{aligned}$$

یعنی باید ثابت کنیم:

$$T(n) = \frac{5}{3}n^2 + \frac{11}{3}n$$

حال به کمک استقرا حکم بالا را ثابت می‌کنیم

strong induction^{۱۴}



شکل ۱.۴: شمارش ناحیه‌های بین خط‌ها در یک صفحه

پایه: $T(1) = 8$

فرض: $T(n-1) = \frac{2}{3}(n-1)^3 + \frac{1}{3}(n-1)$

حکم: $T(n) = \frac{2}{3}n^3 + \frac{1}{3}n$

$$\begin{aligned} T(n) &= T(n-1) + 3 + \Delta n \\ &= \frac{2}{3}(n-1)^3 + \frac{1}{3}(n-1) + 3 + \Delta n \\ &= \frac{2}{3}(n^3 - 3n^2 + 3n - 1) + \frac{1}{3}(n-1) + 3 + \Delta n \\ &= \frac{2}{3}n^3 - \Delta n + \frac{2}{3} + \frac{1}{3}n - \frac{1}{3} + 3 + \Delta n \\ &= \frac{2}{3}n^3 + \frac{1}{3}n \end{aligned}$$

مثال ۲- شمارش تعداد ناحیه‌های بین n خط در صفحه

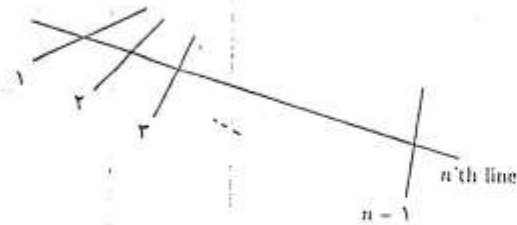
n خط در صفحه‌ای نامتناهی داده شده‌اند. با این فرض که خط‌ها دویدر ناموازی هستند و همچنین هیچ سه خط در یک نقطه یکدیگر را قطع نمی‌کنند، می‌خواهیم تعداد ناحیه‌های بین n خط را محاسبه کنیم. برای حل می‌توانیم حدس بزنیم که با رسم خط n ام چند ناحیه اضافه می‌شود.

$$S(1) = 2$$

$$S(n) - S(n-1) = ?$$

فرض می‌کنیم تعداد ناحیه‌های ایجاد شده با $n-1$ خط $S(n-1)$ باشد. وقتی خط n ام را رسم می‌کنیم چون موازی با هیچ‌یک از خط‌ها نیست پس هر خط را در یک نقطه قطع می‌کند. روی خط n ام $n-1$ نقطه‌ی تلاقی با $n-1$ خط قبلی خواهیم داشت (شکل ۲.۴).

هیچ‌یک از نقاط تلاقی با خط n ام تکراری نیست چون هیچ سه خطی یکدیگر را در یک نقطه قطع نمی‌کنند. بنابراین خط n ام به n پاره‌خط تقسیم می‌شود. این پاره‌خط‌ها هرکدام از درون یکی از ناحیه‌های قبلی می‌گذرد و لذا آن ناحیه را به دو ناحیه‌ی جدید تقسیم می‌کند. پس n ناحیه به ناحیه‌هایی که با $n-1$ خط ایجاد شده بود اضافه



شکل ۲.۴: تلاقی خط n ام با بقیه خطها.



$S(3) = 7$ (ب)

$S(1) = 2$ (الف)

شکل ۳.۴: شمارش ناحیه های بین زاویه ها در یک صفحه

می شود.

$$S(n) = S(n-1) + n$$

$$S(1) = 2$$

$$S(n) = S(n-1) + n - 1 + n$$

$$= S(n-2) + n - 2 + n - 1 + n$$

$$= S(1) + 2 + 3 + \dots + n$$

$$= 2 + 2 + 3 + \dots + n$$

$$S(n) = \frac{n(n-1)}{2} + 1$$

مثال ۳- شمارش حداکثر تعداد ناحیه های بین n زاویه

می خواهیم حداکثر تعداد نواحی ایجاد شده با رسم n زاویه (با زاویه های دلخواه) در یک صفحه را به دست آوریم.

پایه استقرای: $D(1) = 2$ بدیهی است.

فرض استقرای: حداکثر تعداد نواحی ایجاد شده با $n-1$ زاویه برابر است با $D(n-1)$. زاویه ی n ام را چنان رسم می کنیم که هر ضلع آن هر دو ضلع تمامی زاویه های قبلی را قطع کند. برای این کار راس این زاویه باید در

یک ناحیه‌ی خارجی انتخاب شود. یعنی ناحیه‌ای که داخل هیچ زاویه‌ای قرار نداشته باشد. به عنوان مثال ناحیه‌ی ۲ در شکل ۳.۴ الف و ناحیه‌های ۶ و ۷ در شکل شکل ۳.۴ ب خارجی هستند.

حکم استقرا: برای محاسبه‌ی $D(n)$ کافیست مقدار d یعنی تفاضل $D(n)$ و $D(n-1)$ را پیدا کنیم. برای محاسبه‌ی d توجه می‌کنیم که هنگام رسم ضلع اول زاویه‌ی n ام تعداد نیم‌خط‌های موجود در صفحه برابر است با $2(n-1)$. پس می‌توانیم حداکثر $2(n-1)$ نقطه‌ی تلاقی با خط جدید ایجاد کنیم. در این صورت تعداد ناحیه‌های اضافه شده $2(n-1) + 1$ خواهد بود. اکنون تعداد نیم‌خط‌های موجود در صفحه برابر است با $2n-1$. بنابراین با رسم ضلع دوم زاویه‌ی $2n$ ناحیه‌ی دیگر اضافه می‌شود. اما همان طور که در شکل دیده می‌شود به دلیل این که امتداد دو ضلع وجود ندارد، دو ناحیه از مجموع کل ناحیه‌ها کسر می‌شود. در نتیجه داریم $d = 4n - 3$. حال با باز کردن رابطه‌ی بازگشتی، فرمول دلخواه را به دست می‌آوریم:

$$\begin{aligned} D(n) &= D(n-1) + 4n - 3 \\ &= D(n-2) + 4[n + (n-1)] - 2 \cdot 3 \\ &= D(n-2) + 4[n + (n-1) + (n-2)] - 2 \cdot 3 \\ &\vdots \\ &= D(n-i) + 4[n + (n-1) + (n-2) + \dots + (n-i+1)] - i \cdot 3 \\ &= D(1) + 4[n + (n-1) + (n-2) + \dots + 2 + 1] - (n-1) \cdot 3 \\ &= 2 + 4(n+2)(n-1)/2 - 3(n-1) \\ &= 2n^2 - n + 1 \end{aligned}$$

مثال ۴- رنگ کردن ناحیه‌های بین خط‌ها

یک صفحه با n خط در آن داده شده است. حداقل با چند رنگ می‌تواند ناحیه‌های ایجاد شده را رنگ کرد به طوری که هیچ دو ناحیه‌ی مجاورى یک‌رنگ نشوند؟

پایه: اگر یک پاره‌خط داشته باشیم یک طرف آن را با رنگ ۱ و طرف دیگر را با رنگ ۲ رنگ می‌کنیم.

فرض: $n-1$ خط داریم و با دو رنگ ناحیه‌های ایجاد شده‌ی بین آن‌ها را رنگ کرده‌ایم.

حکم: خط n ام را را رسم می‌کنیم (این خط می‌تواند با یک یا چند خط موازی باشد). این خط صفحه را به دو قسمت a و b تقسیم می‌کند. این خط نیز از میان تعدادی ناحیه می‌گذرد و هر کدام را به دو ناحیه، یکی در قسمت a و دیگری در قسمت b ، تقسیم می‌کند. کافی است تا رنگ کلیه‌ی ناحیه‌های یک قسمت، چه جدید و چه قدیم، را به رنگ متضاد آن‌ها تغییر دهیم و رنگ‌های ناحیه‌های قسمت دیگر را تغییر ندهیم. بدیهی است که رنگ‌های ناحیه‌های مجاور در هر قسمت پس از این عمل متضاد خواهند بود (با توجه به فرض استقرا). تنها می‌ماند زوج ناحیه‌های مجاورى که پاره‌خط مشترکشان قسمتی از خط n ام است. این ناحیه‌ها قبلاً یک ناحیه بودند و دارای یک رنگ؛ با تغییر رنگ همه‌ی ناحیه‌های یک قسمت، جنماً رنگ‌های این زوج ناحیه‌ها هم متضاد خواهند بود.

مثال ۵

۸۶۱

هرم زیر موجود است؛ رنگ

1	1
3 + 5	8
7 + 9 + 11	27
13 + 15 + 17 + 19	64
21 + 23 + 25 + 27 + 29	125

مجموع اعداد سطر i ام را بدست آورید.

$$T(i) = i^2$$

حدس: مجموع اعداد سطر i ام i^2

فرض:

$$\begin{aligned} T(1) &= 1 \\ T(i) &= a_1 + a_2 + a_3 + a_4 + \dots + a_i \\ T(i+1) &= b_1 + b_2 + b_3 + b_4 + \dots + b_i + b_{i+1} \\ b_1 &= a_1 + 2 \\ a_2 &= a_1 + 2 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} b_1 - a_1 &= 2i \\ b_2 - a_2 &= 2i \\ &\vdots \\ b_i - a_i &= 2i \end{aligned}$$

$$T(i+1) = T(i) + (2i) \times i + b_{i+1}$$

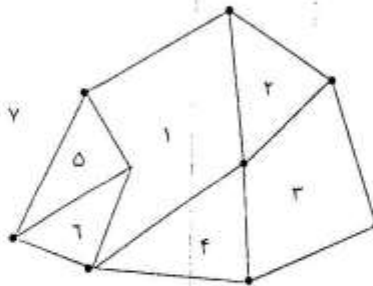
b_{i+1} برابر با $1 + 2 + 3 + 4 + \dots + (i+1)$ که k امین عدد فرد است، یعنی $k = (i+1)(i+2)/2$ پس:

$$b_{i+1} = 2 \frac{(i+1)(i+2)}{2} - 1 = i^2 + 3i + 1$$

$$\begin{aligned} T(i+1) &= T(i) + 2i^2 + i^2 + 3i + 1 \\ &= i^2 + 3i^2 + 3i + 1 \\ &= (i+1)^2 \end{aligned}$$

مثال ۳- فرمول اولر در گراف‌های مسطح و همبند

در ابتدا به تعریف‌های زیر می‌پردازیم:



شکل ۴.۴: یک گراف مسطح با $F = 7$, $E = 14$, و $V = 9$. داریم: $9 + 7 = 14 + 2$

راس منفرد: راسی که هیچ بالی به آن متصل نباشد.
 گراف همبند^{۱۴}: گرافی که از هر راس آن به هر راس دیگری لااقل یک مسیر وجود داشته باشد.
 گراف مسطح^{۱۵}: گرافی که بتوان آن را در صفحه به طوری رسم کرد که بال‌های آن همدیگر را قطع نکنند.
 درخت آزاد^{۱۶}: گراف همبند بدون جهت و بدون دور.
 مسأله - گراف همبند و مسطح با V راس، E اتصال و F ناحیه داده شده ثابت کنید: $V + F = E + 2$.
 (به مثال شکل ۴.۴ توجه کنید.)
 استقرا را روی F انجام می‌دهیم:
 پایه‌ی استقرا: $F = 1$; گراف یک درخت آزاد است.

قضیه ۵. در هر درخت آزاد با V راس و E بال داریم $V = E + 1$.

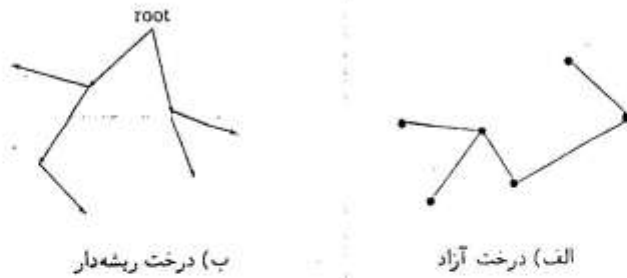
اثبات. اگر درخت را ریشه‌دار فرض کنیم:
 در این صورت به هر راسی، به جز ریشه، یک بال وارد شده است، پس تعداد راس‌ها یکی بیش از تعداد بال‌هاست. اما برای درخت آزاد در حالت کلی دوباره از استقرا استفاده می‌کنیم (به این کار به اصطلاح استقرای دوپل^{۱۷} گفته می‌شود).

• روش اول: استقرا روی V :

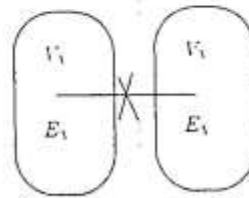
پایه‌ی استقرا: $V = 1, E = 0$ بدیهی است.

فرض استقرا: برای $V - 1$ رابطه برقرار است.

connected graph^{۱۴}
 planar graph^{۱۵}
 free tree^{۱۶}
 double induction^{۱۷}



شکل ۵.۴: فرمول اولر برای درخت‌ها.



شکل ۶.۴: اثبات فرمول اولر برای درخت آزاد.

حکم استقرا: برای V رابطه برقرار است. حتماً یک رأس با درجه‌ی ۱ وجود دارد زیرا در غیر این صورت دور ایجاد می‌شود. این رأس و یال متصل به آن را حذف می‌کنیم. طبق فرض استقرا در گراف حاصل رابطه‌ی $V' - 1 = (E - 1) + 1 = E - 1$ برقرار است. با افزودن یک واحد به طرفین معادله داریم: $V' = E + 1$.

روش دوم: استقرا روی E .

پایه‌ی استقرا: $V = 1, E = 0$ بدیهی است.

فرض استقرا: برای $E' < E$ رابطه برقرار است. (توجه شود در این جا از استقرا قوی استفاده می‌کنیم.) حکم استقرا: برای E رابطه برقرار می‌ماند. یک یال دلخواه را حذف می‌کنیم با توجه به این که در درخت دور وجود ندارد هیچ مسیر دیگری بین دو رأس دو سر این یال وجود نخواهد داشت. بنابراین درخت به دو درخت با تعداد یال‌های کمتر تجزیه می‌شود. فرض کنید تعداد رأس‌ها و یال‌های این دو درخت به ترتیب V_1, V_2 و E_1, E_2 باشد.

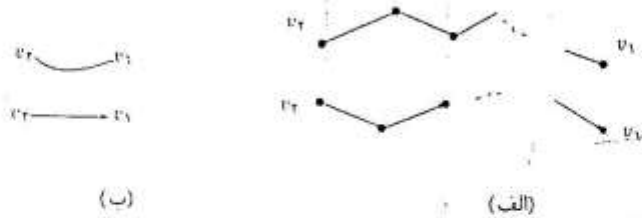
طبق فرض استقرا داریم: $V_1 = E_1 + 1$ و $V_2 = E_2 + 1$. از جمع این دو رابطه داریم: $V_1 + V_2 = (E_1 + E_2 + 1) + 1$ که با در نظر داشتن یال حذف شده به دست می‌آوریم:

$$V' = E + 1$$

□

بنابراین حکم برای $F = 1$ ثابت شده است.

فرض استقرا: مسأله‌ی اصلی: رابطه برای $F - 1$ برقرار است.



شکل ۱.۴: v_1 و v_2 مجاور هم هستند.

حکم استقرا: رابطه برای F نیز برقرار می باشد.

یک ناحیه وجود دارد که همسایه‌ی ناحیه‌ی خارجی است. این ناحیه در داخل یک دور محاط شده است. حال یک پال که مرز این ناحیه و ناحیه‌ی خارجی باشد را حذف می کنیم از آن جا که این پال از یک دور حذف شده گراف حاصل هم چنان همینند باقی خواهد ماند. با انجام عمل فوق ناحیه‌ی مزبور در ناحیه‌ی خارجی ادغام می شود. پس طبق فرض استقرا در این گراف جدید داریم: $(E - 1) + 2 = V + (F - 1)$. با افزودن یک واحد به طرفین معادله‌ی فوق به دست می آوریم: $E + 2 = F + 1$ ، و حکم ثابت است.

مثال ۷- مجموعه‌ی مستقل در گراف‌ها

در ابتدا به تعریف‌های زیر می پردازیم:

دسترسی^{۱۸}: رأس v_1 توسط رأس v_2 قابل دسترسی است اگر مسیری از v_2 به v_1 وجود داشته باشد.

مجاورت^{۱۹}: رأس v_1 مجاور رأس v_2 است اگر پالی از v_2 به v_1 موجود باشد. توجه کنید که روابط فوق در یک گراف بدون جهت خاصیت تقارنی دارند (شکل ۱.۴).

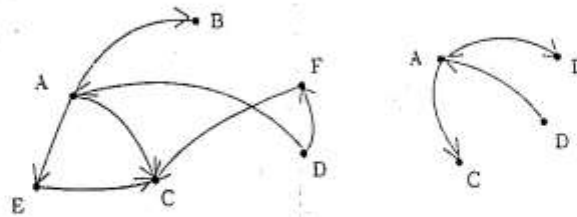
زیرگراف القا^{۲۰}: در گراف $G = (V, E)$ زیرگراف القا^{۲۰} G_1 با مجموعه‌ی رأس‌های H گراف^{۲۰} است که مجموعه‌ی رأس‌های آن H و مجموعه‌ی پال‌های آن $H \times H \cap E(g)$ است، یعنی همه‌ی پال‌هایی از G که دو سرشان در H است (شکل ۱.۴).

مجموعه‌ی مستقل^{۲۱} در یک گراف: در گراف $G = (V, E)$ زیرمجموعه‌ای از V مثل H یک مجموعه‌ی مستقل است اگر هیچ دو رأس موجود در H با هم مجاور نباشند. به عنوان مثال مجموعه‌ی $\{B, E, F\}$ در شکل ۱.۴ یک مجموعه‌ی مستقل است.

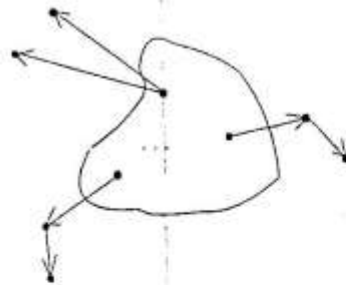
مجموعه‌ی همسایگی^{۲۲}: در گراف $G = (V, E)$ مجموعه‌ی همسایگی یک رأس مثل v به صورت زیر تعریف می شود:

$$N(v) = \{v\} \cup \{w \in V \mid (v, w) \in E\}$$

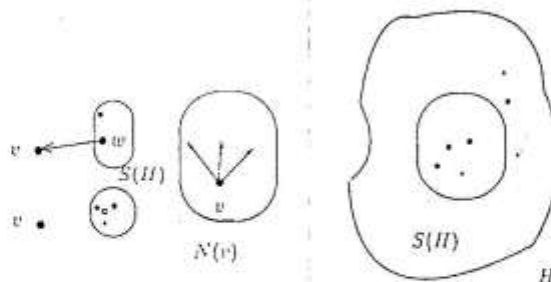
reachability^{۱۸}
adjacency^{۱۹}
induced subgraph^{۲۰}
independent set^{۲۱}
neighborhood^{۲۲}



شکل ۸.۴: زیرگراف الفابی G_1 با مجموعه‌ی رأس‌های (A, B, C, D) از گراف G



شکل ۹.۴: مجموعه‌ی مستقل.



شکل ۱.۴: اثبات قضیه.

یعنی مجموعه‌ای شامل خود v و تمام رأس‌های مجاورش.

قضیه ۶. برای هر گراف جهت دار $G = (V, E)$ یک مجموعه‌ی مستقل $S(G)$ وجود دارد که در رأس گراف از یکی از رأس‌های این مجموعه‌ی مستقل با مسیری به طول حداکثر ۲ قابل دسترسی است.

اثبات. بر روی n (تعداد رأس‌ها) استقرا انجام می‌دهیم.

پایه‌ی استقرا: برای $n \leq 3$ بدیهی است.

فرض استقرا: برای $n' < n$ قضیه درست است. (از استقرای قوی استفاده می‌کنیم.)

حکم استقرا: برای n نیز درست است.

رأس v و زیرگراف القایی H با مجموعه‌ی رأس‌های $N(v) - v$ را در نظر بگیرید. طبق فرض استقرا H دارای مجموعه‌ی مستقلی مثل $S(H)$ است که خاصیت مطلوب را دارا می‌باشد. حالا دو حالت زیر را بررسی می‌کنیم:

حالت اول - رأس v مجاور یکی از رأس‌های $S(H)$ مثل w است:

در این صورت همان مجموعه‌ی $S(H)$ جواب است ($S(G) = S(H)$). زیرا همه‌ی رأس‌های موجود در $N(v)$

از w با مسیری به طول حداکثر ۲ قابل دسترسی هستند.

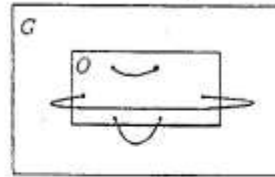
حالت دوم - رأس v مجاور هیچ کدام از رأس‌های $S(H)$ نیست:

در این صورت با توجه به این که هیچ یک از رأس‌های $S(H)$ نیز مجاور v نیست می‌توان v را به $S(H)$ اضافه

کرد و مجموعه‌ی حاصل هم‌چنان مستقل خواهد بود. و مابقی رأس‌های موجود در $N(v)$ اکنون از v با مسیری

به طول ۱ قابل دسترسی خواهند بود. بنابراین $S(G) = S(H) \cup \{v\}$ مجموعه‌ی خواسته شده است.

برای مثال در شکل ۸.۴ می‌توانیم $S(G)$ را برابر مجموعه‌ی D بگیریم.



شکل ۱۱.۴: مسیرهای مستقل یالی.

یک مسئله با استفاده از قضیه‌ی فوق

الگوریتمی بنویسید که گره‌هایی را در یک گراف داده شده رنگ کند به طوری که هیچ یک مجاور دیگری نبوده و فاصله‌ی هر گره گراف از یکی از آن‌ها کمتر از ۳ باشد.

روش حل: یک گره‌ی دلخواه را در نظر گرفته و آن گره و کلیه‌ی رأس‌های مجاورش را از گراف حذف می‌کنیم. به صورت بازگشتی مسئله را برای گراف کوچکتر حاصل حل می‌کنیم. ختم بازگشت وقتی است که تعداد رأس‌ها کمتر از ۳ شود. حال اگر گره‌ی حذف شده مجاور هیچ یک از رأس‌های گراف جدید نباشد آن را نیز رنگ می‌کنیم. گراف را می‌توان به عنوان یک شهر و رأس‌های رنگ شده را به عنوان مراکز آتش‌نشانی در نظر گرفت.

مثال ۸- مسیرهای مستقل یالی

تعریف مسیرهای مستقل یالی^{۲۴}: دو مسیر در یک گراف مستقل یالی هستند اگر دارای یال مشترک نباشند.

قضیه ۷. در گراف $G = (V, E)$ فرض کنید O مجموعه‌ی رأس‌های با درجه‌ی فرد باشد. O را می‌توان به زوج‌راس‌هایی تبدیل کرد که مسیرهای بین این زوج‌راس‌ها مستقل یالی باشند.

شکل ۱۱.۴ مثالی از این قضیه است.

اثبات. در مجموعه‌ی فوق (O) رابطه‌ی زیر برقرار است:

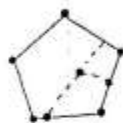
$$|O| = 2k$$

ابتدا رابطه‌ی فوق را اثبات می‌کنیم. می‌دانیم که $\sum_{v_i \in V} \deg(v_i)$ یک عدد زوج است چون برای هر یال موجود در گراف، دو درجه به این مجموع اضافه می‌کند. از طرف دیگر هر رأس موجود در مجموعه‌ی O از درجه‌ی زوج است بنابراین $\sum_{v_i \in V} \deg(v_i) = 2k$ عدد زوجی است. چون:

$$\sum_{v_i \in V} \deg(v_i) = \sum_{v_i \in O} \deg(v_i) + \sum_{v_i \in O^c} \deg(v_i)$$

چون برای هر $(v_i \in O)$ ، $\deg(v_i)$ عدد فردی است بنابراین تعداد u_i ها باید زوج باشد یعنی رابطه‌ی فوق الذکر صحیح است.

^{۲۴} Edge Disjoint



شکل ۱۲.۴: اثبات غلط قضیه‌ی اولر.

حال با استقرا روی تعداد پال‌ها قضیه را ثابت می‌کنیم؛ ابتدا فرض می‌کنیم که گراف همبند نیست. بنابراین گراف مورد نظر ما به چند گراف همبند کوچکتر تقسیم می‌شود که برای هر گراف همبند قضیه صادق است (بنا به فرض استقرا). بنابراین برای کل گراف نیز صحیح است. حال گراف G را در نظر بگیرید که v و w دو عضو O باشند و همبند باشد مسیری از v به w وجود دارد که با حذف این مسیر ممکن است G به یک گراف غیر همبند تبدیل شود که در آن گراف مجموعه‌ی رئوس با درجه‌ی فرد برابر است با: $O - \{v, w\}$ که با فرض استقرا قضیه برای این گراف صادق است. در غیر این صورت با حذف این مسیر گراف همبند می‌ماند یعنی برای هر دو راس مسیری بین آن دو هست که باز می‌توان عمل فوق را تکرار کرد. \square

۱.۱.۴ خطاهای معمول در اثبات با استقرا

به چند نوع خطاهایی که ممکن است در استفاده از استقرا ایجاد شود توجه کنید:

۱. در اثبات فرمول اولر ($V + F = E + 2$) شخصی این قضیه را این چنین اثبات می‌کند:

اثبات به طریقه استقرا: یک وجه داریم، از وسط یک پال به وسط پال دیگری یک پال وصل می‌کنیم (شکل ۱۲.۴)

V دو واحد اضافه شده،

F یک واحد اضافه شده، و

E سه واحد اضافه شده است.

پس رابطه‌ی مزبور صحیح است.

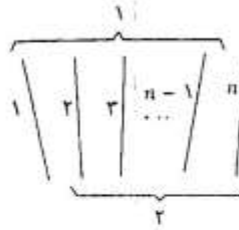
اشکال این اثبات در این جاست که اگر از پایه‌ی استقرا شروع کنیم و با استفاده از حکم مرحله به مرحله گراف را بزرگتر کنیم، ممکن است گراف داده شده تولید نشود، چرا که راسی که اضافه می‌شود همیشه از درجه‌ی فرد است.

۲. n خط در صفحه داریم ثابت می‌کنیم که همگی از یک نقطه می‌گذرند.

اثبات به طریقه استقرا:

پایه: برای $n = 2$ مسئله صحیح است.

فرض: برای $n - 1$ خط مسئله صحیح است.



شکل ۱۲.۴: اثبات غلط با استقرا.

حکم: برای n خط مسئله صحیح است.

مطابق شکل ۱۲.۴، $n-1$ خط شماره‌ی ۱ بنا به فرض از یک نقطه می‌گذرند. $n-1$ خط شماره‌ی ۲ هم بنا به فرض از یک نقطه می‌گذرند. این دو نقطه باید یکی باشند چون این دو دسته خط شامل خط‌های مشترکند. بنابراین کل n خط از یک نقطه می‌گذرند.

اشکال اثبات در پایه‌ی استقرا است، پایه باید $n=2$ باشد، نه $n=3$ و برای $n=3$ پایه درست نیست!

۳. ثابت کنید که

$$n = \sqrt{1 + (n-1)\sqrt{1 + (n)\sqrt{1 + \dots}}}$$

اثبات به وسیله‌ی استقرا:

پایه: برای $n=1$ مسئله صحیح است.

طرفین فرمول فوق را به توان دو می‌رسانیم، داریم:

$$n^2 - 1 = (n-1)\sqrt{1 + (n)\sqrt{\dots}} \Rightarrow n+1 = \sqrt{1 + (n)\sqrt{\dots}}$$

که همان فرمول فوق برای $n+1$ است و مسئله اثبات شده است.

اشکال اثبات در این جاست که ما بر $n-1$ تقسیم کرده‌ایم درحالی که پایه‌ی استقرا $n=1$ است؛ یعنی که در همان مرحله‌ی اول ما بر صفر تقسیم کرده‌ایم که اشکال دارد.

۲.۴ طراحی الگوریتم با استقرا

برای حل مسائلی که ماهیت بازگشتی دارند، استقرا یک روش بسیار قوی است. به کمک استقرا می‌توان برای چنین مسائلی الگوریتم مناسب طراحی کرد، درستی الگوریتم را اثبات و آن را تحلیل کرد. در این جا برای چند مسئله‌ی این مرحله‌ها را نشان می‌دهیم.

۱.۲.۴ کُد گری

می‌خواهیم به n شی کدهای متمایزی اختصاص دهیم. ساده‌ترین روش برای این کار آن است که به آنها اعداد ۱ تا n اختصاص دهیم و با توجه به آن که تمام کارهای ما در سیستم دودویی انجام می‌گیرد این n عدد را به صورت دودویی نمایش دهیم. بدیهی است که در این حالت تعداد بیت‌ها برای هر کد برابر است با $\lceil \log_2 n \rceil$ که به‌ترین حالت است.

ولی به علت محدودیت‌های سخت‌افزاری در شمارنده‌ها می‌خواهیم که کدهای متوالی فقط در یک بیت اختلاف داشته باشد. یکی از این دلایل این محدودیت جلوگیری از ایجاد Hazard در مدارهای منطقی‌ای است که این کدها را پشت سر هم می‌شمارد.

بنابراین مسئله که می‌خواهیم حل کنیم این است: چگونه می‌توان به n شی کد دودویی با تعداد بیت کمینه (یعنی $\lceil \log_2 n \rceil$ بیت) اختصاص داد تا کدهای متوالی فقط در یک بیت اختلاف داشته باشند؟ توجه کنید که این متوالی برای کدها «دورانی» است؛ یعنی هر کد دقیقاً دو کد قبل و بعد دارد. به چنین کدی «کد گری»^۱ می‌گویند. کدهای گری دو نوع هستند؛ بسته و باز.

کد گری بسته^۲: هرگاه هر کد با هر کدام از دو کد بعدی و قبلی‌اش دقیقاً در یک بیت اختلاف داشته باشد. بنابراین کدها تشکیل یک دور می‌دهند. مثلاً، $1110 \rightarrow 1111 \rightarrow 0111 \rightarrow 0110 \rightarrow 0011 \rightarrow 0010 \rightarrow 0001 \rightarrow 0000$ کدهای بسته برای ۱۰ عنصر است. توجه کنید که ۰۰۰۰ و ۱۰۰۰ هم در یک بیت با هم اختلاف دارند.

کد گری باز^۳: همان کد بسته است مگر بین تنها دو کد متوالی که فقط اختلاف آن دو بیش از یک بیت است. مثلاً، $1010 \rightarrow 1011 \rightarrow 1111 \rightarrow 1110 \rightarrow 0110 \rightarrow 0111 \rightarrow 0011 \rightarrow 0010 \rightarrow 0000$ یک کد باز برای ۹ عنصر است.

حالت‌های ساده‌ی زیر را در نظر بگیرید:

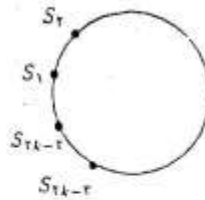
۱. برای $n = 2$ کد بسته‌ی بهینه داریم: $(1 \rightarrow 0)$

۲. برای $n = 4$ نیز کد بسته‌ی بهینه داریم: $(10 \rightarrow 11 \rightarrow 01 \rightarrow 00)$

۳. برای $n = 3$ کد بسته نداریم ولی کد باز بهینه داریم: $(11 \rightarrow 01 \rightarrow 00)$

لم ۴. ثابت کنید که برای تعداد زوجی عناصر ($n = 2k$) می‌توان کد گری بسته ایجاد کرد.

^۱ Gray code
^۲ close Gray code
^۳ Open Gray Code



شکل ۱۴.۴: نمایش کد گری

اثبات. این لم را به کمک استقرا به صورت «سازنده»^{۱۷} اثبات می‌کنیم؛ یعنی هم اثبات می‌کنیم که این کار شدنی است و هم نشان می‌دهیم که چگونه و با چه الگوریتمی می‌توان کدها را تولید کرد.

پایه استقرا: $n = 2$ ($k = 1$) که بدیهی است.

فرض استقرا: برای $n = 2k - 2$ کد بسته وجود دارد.

حکم استقرا: برای $n = 2k$ هم کد بسته داریم.

بنا به فرض استقرا برای $n = 2k - 2$ کد بسته‌ای $(S_1, S_2, \dots, S_{2k-2})$ را داریم که می‌توان آن را به صورت دور بسته‌ای مانند شکل زیر نشان داد. رابطه‌ی بین دو کد متمایز را که در یک بیت با هم اختلاف دارند را با خط تیره نشان می‌دهیم (شکل ۱۴.۴).

ما یک بیت صفر به همه‌ی کدهای موجود اضافه می‌کنیم؛ باز هم رابطه‌ی فوق برقرار است. کدهای S_{2k-1} و S_{2k} را به این صورت اضافه می‌کنیم: کد S_{2k} همان کد S_1 است، با این اختلاف که بیت صفر اضافه شده به S_1 یک باشد. کد S_{2k-1} همان کد S_{2k-2} باشد با این اختلاف که بیت صفر اضافه شده به S_{2k-2} یک باشد. با این ترتیب، S_1 با S_{2k-2} ، S_{2k-1} با S_{2k-1} ، S_{2k} با S_{2k-1} فقط در یک بیت اختلاف دارند. بنابراین کد حاصل برای $n = 2k$ هم بسته است. □

توجه: در اثبات فوق الگوریتمی ارائه دادیم که در آن، برای اضافه کردن هر دو عنصر به مجموعه‌ی عناصر یک بیت به کدهای قبلی اضافه شد. بنابراین با این الگوریتم، برای $n = 2k$ عنصر کد بسته‌ای با $\frac{n}{2}$ بیت ایجاد می‌کنیم که بهینه نیست.

لم ۵. برای $n = 2^k$ عنصر می‌توان کد گری بسته‌ی k بیتی ایجاد نمود.

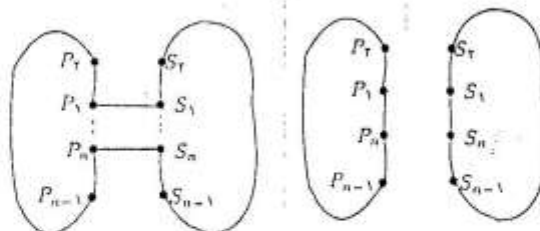
اثبات. اثبات به کمک استقرا.

پایه: برای $n = 2$ بدیهی است.

فرض: برای $n = 2^{k-1}$ کد بسته‌ی $k - 1$ بیتی وجود دارد.

حکم: برای $n = 2^k$ کد بسته‌ی k بیتی وجود دارد.

constructive^{۱۷}



شکل ۱۵.۴: ساخت کد گری به طول دو برابر

مجموعه‌ی کدهای بسته‌ی $k-1$ بیتی فرض استقرا (برای $n = 2^{k-1}$ عنصر) را $S = \{S_1, \dots, S_n\}$ می‌نامیم. فرض کنید $P = \{P_1, \dots, P_n\}$ یک کد دیگر مشابه‌ی S است (کدهای P_i و S_i یکسان هستند). این دو کد بسته را به صورت دور می‌توان نشان داد (شکل ۱۵.۴).
 به دور S یک بیت ۱ و به دور P یک بیت ۰ (صفر) اضافه می‌کنیم تا کدهای $S' = \{S'_1, \dots, S'_n\}$ و $P' = \{P'_1, \dots, P'_n\}$ ایجاد شوند. بدیهی است که مجموعه‌ی $(S'_1, \dots, S'_n, P'_1, \dots, P'_n)$ یک کد بسته و بهینه‌ی k بیتی برای $n = 2^k$ عنصر است. \square

لم ۶. برای $n = 2k + 1$ عنصر، کد گری بسته وجود ندارد.

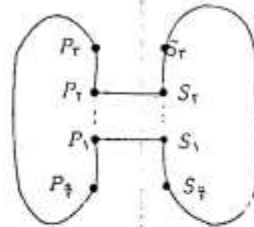
اثبات. فرض کنید که برای این تعداد عنصر یک کد گری بسته داشته باشیم. در این صورت، اگر از یک کد شروع کنیم در یک دور زدن باید به همان کد برسیم. با توجه به آن که از یک کد به کد بعدی فقط یک بیت تغییر می‌کند، باید تعداد تغییرات این بیت‌ها زوج باشد تا بتوان به همان کد اولیه برسیم، یعنی اگر یک بیت صفر به یک تبدیل شود باید در جای دیگر همان بیت یک دوباره به صفر تبدیل شود. ولی این کار با توجه به تعداد فرد عناصر ممکن نیست. \square

قضیه ۸. برای n عدد می‌توان کد گری $\lfloor \log_2 n \rfloor$ بیتی ایجاد کرد. اگر n زوج باشد این کد بسته و اگر n فرد باشد باز است.

اثبات. با استقرا اثبات می‌کنیم.

حالت اول: فرض می‌کنیم تعداد عناصر زوج است ($n = 2k$).

$k = \frac{n}{2}$ زوج است یا فرد. طبق فرض استقرا، اگر k زوج باشد، برای k عنصر کد گری بسته، و اگر فرد باشد، کد گری باز، هر دو به طول $\lfloor \log_2 k \rfloor$ بیت وجود دارد. اگر k زوج باشد، درست مانند اثبات لم ۵ می‌توان برای n عنصر کد گری بسته‌ی $\lfloor \log_2 n \rfloor + 1 = \lfloor \log_2 \frac{n}{2} \rfloor + 1$ بیتی ایجاد کرد. اگر k فرد باشد، دو کد باز و مشابه‌ی $S = \{S_1, \dots, S_k\}$ و $P = \{P_1, \dots, P_k\}$ را برای k عنصر در نظر بگیریم، و فرض کنید که تنها کدهای S_i و S'_i (و نیز P_i و P'_i) با هم در بیش از یک بیت اختلاف دارند. این دو کد را می‌توان به صورت دو دور «باز» مانند شکل ۱۶.۴ نشان داد.



شکل ۱۶.۴: ساخت کد گری

به دور S یک بیت ۱ و به دور P یک بیت ۰ (صفر) اضافه می‌کنیم تا کدهای $\{S'_1, \dots, S'_n\}$ و $S' = \{S'_1, \dots, S'_n\}$ ایجاد شوند. بدیهی است که مجموعه $\{S'_1, \dots, S'_n, P'_1, P'_2, \dots, P'_k\}$ یک کد بسته است و تعداد بیت‌های آن برابر است با

$$\lceil \log_2 \frac{n}{k} \rceil + 1 = \lceil \log_2 n \rceil$$

حالت دوم: فرض می‌کنیم تعداد عناصر فرد است ($n = 2k + 1$)

برای $(2k + 2)$ عنصر یک کد بسته $\lceil \log_2 2k + 2 \rceil$ بیتی ایجاد می‌کنیم. کافی است یک عنصر دلخواه را حذف کنیم؛ کد بسته به کد باز تبدیل و با طول بهینه تبدیل می‌شود، چون $\lceil \log_2 2k + 2 \rceil = \lceil \log_2 2k + 1 \rceil$

□

۲.۲.۴ رابطه‌ی مستقل از حلقه برای اثبات درستی الگوریتم

استفرا. یک راه خوب برای اثبات الگوریتم‌هاست. برای مثال اگر یک الگوریتم حاوی یک حلقه باشد، می‌توانیم با استقرار روی متغیر حلقه، درستی نتیجه را اثبات کنیم. در این صورت رابطه‌ی استقرایی بر پایه‌ی متغیرهای حلقه به گونه‌ی مستقلی از حلقه (Loop Invariant) بیان می‌گردد. این رابطه را اگر برای همه‌ی مقادیر حلقه اثبات کنیم، در واقع درستی آن را اثبات کرده‌ایم.

جهت روشن‌تر شدن مطلب به مثال زیر توجه کنید:

```

Procedure Convert_to_Binary(n);
  Input   : n (A positive number);
  Output  : b (Array of bits);
Begin
  t := n;
  k := 0;
  While t > 0 do Begin
    k := k+1;
    b[k] := t mod 2;
    t := t div 2;
  End;
End;

```

الگوریتم فوق عمل تبدیل عدد n را به رشته‌ی دودویی معادل را بر عهده دارد. برای اثبات درستی این الگوریتم، بر روی k ، تعداد دفعاتی که حلقه تکرار شده است، استقرا انجام می‌دهیم. اما قبل از آن باید رابطه‌ای مستقل از حلقه بیابیم که وابسته به متغیرهای حلقه (از جمله k) باشد و استقرا را روی آن برای k های متفاوت انجام دهیم. به رابطه‌ی ذکر شده *invariant* می‌گوییم. در این الگوریتم رابطه‌ی استقرایی را به صورت زیر حدس می‌زنیم:

$$n = t2^k + m$$

که در آن m عددی است که آرایه‌ی b نمایش می‌دهد. اثبات.

$$n = t2^k + 0 \text{ اگر } k = 0 \text{ آن گاه } m = 0 \text{ پس } n = t2^k + 0$$

$$n = t2^k + m \text{ اگر } k = i \text{ آن گاه } m = n - t2^k$$

حکم استقرا: اگر $k = i + 1$ آن گاه $n = t'2^{i+1} + m'$ که t' و m' با رابطه‌ی زیر بیان می‌گردند:

$$t' = \lfloor \frac{t}{2} \rfloor \quad m' = m + (t \bmod 2)2^i$$

با توجه به روابط فوق و فرض استقرا داریم:

$$n = \lfloor \frac{t}{2} \rfloor 2^{i+1} + m + (t \bmod 2)2^i = 2^i (2 \lfloor \frac{t}{2} \rfloor + (t \bmod 2)) + m$$

از طرفی

$$2 \lfloor \frac{t}{2} \rfloor + (t \bmod 2) = t$$

پس داریم:

$$n = t2^i + m$$

و این رابطه بنا به فرض استقرا صحیح است.

۳.۲.۴ محاسبه‌ی مقدار یک چندجمله‌ای

هدف محاسبه‌ی مقدار یک چندجمله‌ای $P_n(x)$ از درجه‌ی n بر حسب x است.

$$P_n(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_1 x + a_0$$

ورودی: x, n, a_0, \dots, a_n

خروجی: مقدار $P_n(x)$

راه حل اول: چندجمله‌ای را به صورت بازگشتی تعریف می‌کنیم: $P_n(x) = P_{n-1}(x) + a_n x^n$ و مطابق آن الگوریتمی بازگشتی برای حل مسئله می‌نویسیم. در این صورت، هزینه‌ی الگوریتم برابر $n-1$ عمل جمع خواهد بود به اضافه‌ی تعداد عملیات‌های ضرب که برابر است با:

$$T(n) = T(n-1) + n = \frac{n(n+1)}{2}$$

راه حل دوم: (الگوریتم هورنر^{۱۸})

تعریف را به این صورت تغییر می‌دهیم:

$$P'_{n-1}(x) = a_n x^{n-1} + a_{n-1} x^{n-2} + \dots + a_1 x + a_0$$

$$P_n(x) = x P'_{n-1}(x) + a_n$$

بنابراین:

$$T(n) = T(n-1) + 1 = n$$

```
begin
  p:=0;
  for i:=n downto 0 do
    p:=p*x+a[i];
  end;
```

۴.۲.۴ زیرگراف القایی بیشینه

هدف به دست آوردن بزرگترین زیرگرافی است که درجه‌ی هر رأس آن حداقل k باشد. به این زیرگراف «زیرگراف القایی بیشینه^{۱۹}» می‌گوییم.

^{۱۸}Horner's algorithm
^{۱۹}Maximal Induced Subgraph

یک مثال کاربردی برای این مسئله: عده‌ای را می‌خواهیم به یک مهمانی دعوت کنیم. هر یک از این افراد تعدادی از دیگران را می‌شناسد و رابطه‌ی «شناسایی» رابطه‌ای دوطرفه است. می‌خواهیم از بین این افراد، می‌خواهیم بیشترین تعدادی را دعوت کنیم که هر کدامشان لااقل k نفر دیگر را بشناسد. مسئله به صورت گراف مدل می‌شود و هدف به دست آوردن زیرگراف القایی است با درجه‌ی حداقل k .

به عبارت دیگر، در گراف $G = (V, E)$ زیرمجموعه‌ی $S \subset V$ را با حداکثر تعداد رأس‌هایی می‌خواهیم پیدا کنیم که زیرگراف القایی آن دارای رأس‌هایی با درجه‌ی حداقل k باشد.

روش پیاده‌سازی: استفاده از ماتریس مجاورت

حل: اگر درجه‌ی همگی گره‌ها از k بیشتر باشد مسئله حل شده است. در غیر این صورت گره‌ای مانند «وجود دارد به طوری که $\text{Degree}(v) < k$ ». گره‌ی مورد نظر و بال‌های مربوط به آن را حذف می‌کنیم. این کار را ادامه می‌دهیم تا وقتی که درجه‌ی هر گره‌ی باقی‌مانده حداقل k باشد.

۵.۲.۴ نگاهت یک به یک

مجموعه‌ی A و تابع $f: A \rightarrow A$ داده شده است. می‌خواهیم بزرگترین زیرمجموعه‌ی $S \subset A$ را پیدا کنیم که f بر روی آن زیرمجموعه یک به یک باشد، یعنی $f: S \rightarrow S$.

تابع f بر روی A را می‌توان به صورت یک گراف سودار نشان داد. شکل زیر یک تابع را بر روی $A = \{1, 2, 3, 4, 5, 6, 7\}$ نشان می‌دهد.

هدف پیدا کردن بزرگترین زیرگرافی است که درجه‌ی ورودی و خروجی هر گره در آن ۱ باشد. این مسئله را می‌توان با استقرا حل کرد.

اگر درجه‌ی ورودی گره‌های این گراف را به دست آوریم، باید گره‌ای به نام $v \in A$ با درجه‌ی ورودی صفر وجود داشته باشد، در غیر این صورت $S = A$ جواب است (چرا؟) v نمی‌تواند عضوی از جواب باشد، پس « v » و بال‌هایی که از آن خارج می‌شوند را حذف می‌کنیم و در گراف حاصل مسئله را به صورت استقرا حل می‌کنیم.

برنامه‌ی زیر این کار را انجام می‌دهد.


```

Input : f(array[1..n] where values are 1..n)
Output: S a subset of A={1..n}

begin
  S:=A;
  for j:=1 to n C[j]:=0; {C[j] is the indegree of j}
  for j:=1 to n Inc(C[F[j]]);
  for j:=1 to n if C[j]=0 then put j in a queue
  while queue is not empty do
    begin
      remove i from queue;
      S:=S-{i};
      Dec(C[F[i]]);
      if C[F[i]]=0 then put F[i] in queue;
    end;
  end;
end;

```

۶.۲.۴ مسئله‌ی «ستاره‌ی مشهور»

می‌خواهیم با حداقل تعداد پرسش از نفر n فردی که ویژگی‌های یک «ستاره‌ی مشهور» را دارد، در صورت وجود، پیدا کنیم. یک نفر ستاره است اگر بقیه او را از قبل بشناسند و او با آن‌ها آشنا نباشد. ما مجاز هستیم از n پرسشیم که آیا n را می‌شناسد؟ این یک پرسش است. توجه کنید در این مسئله رابطه‌ی شناختن یک رابطه‌ی یک‌طرفه است. چون $n(n-1)/2$ گروه دو نفری داریم پس اگر پرسش‌ها به طور دل‌خواه باشند، در بدترین حالت نیاز به $n(n-1)$ پرسش داریم.

راه حل اول: فرض کنیم که ما می‌توانیم ستاره را بین $n-1$ نفر اول توسط استقرا به دست آوریم. چون حداکثر یک ستاره می‌توانیم داشته باشیم، سه حالت ممکن است اتفاق بیفتد:

۱. ستاره بین $n-1$ نفر اول است.

۲. نفر n ام ستاره است.

۳. ستاره نداریم.

در حالت اول فقط باید بررسی کنیم که نفر n ام ستاره را می‌شناسد و ستاره او را نمی‌شناسد. در دو حالت بعد، حداکثر به $2(n-1)$ پرسش نیاز داریم؛ چرا که باید روشن کنیم که آیا هر یک از $n-1$ نفر بقیه نفر n ام می‌شناسد و نفر n ام او را نمی‌شناسد. بنابراین، جمع کل پرسش‌ها $n(n-1)$ است که در بدترین حالت هم به آن رسیدیم.

راه حل بهتر: به روش حذفی عمل می‌کنیم، در هر پرسش یک نفر را از مجموعه حذف کنیم و با استفاده از استقرا راه حل را دنبال می‌کنیم. برای این کار فرض کنید که ما از A پرسیم که آیا B را می‌شناسد یا نه؟ اگر جواب مثبت باشد، A نمی‌تواند ستاره باشد، و اگر جواب منفی باشد B نمی‌تواند ستاره باشد؛ در هر صورت یکی از این افراد

celebrity*

۲.۴ طراحی الگوریتم با استقرا

حذف می‌شوند. حال کافی است بین $n - 1$ نفر باقی‌مانده ستاره را پیدا کنیم. با $n - 1$ پرسش به یک نفر به نام s می‌رسیم؛ تنها s می‌تواند ستاره باشد و با $\sum(n - 1)$ پرسش این امر را می‌توان مشخص کرد. بنابراین تعداد کل پرسش‌ها می‌شود:

$$n - 1 + \sum(n - 1) = \sum(n - 1)$$

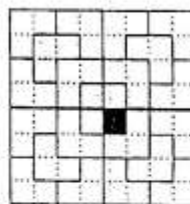
البته این تعداد پرسش‌ها کمینه نیست و می‌توان کمی بهتر از این عمل کرد. حال الگوریتم این راه حل را می‌نویسیم. ورودی $Know$ یک ماتریس مجاورت $n \times n$ است. مقدار $Know[i, j]$ برابر یک است اگر فرد i فرد j را بشناسد، وگرنه صفر است. هدف پیدا کردن شماره s است به گونه‌ای که تمامی عناصر ستون s (به جز $[s, s]$) یک و تمامی عناصر سطر s (به جز مولفه $[s, s]$) صفر باشند:

```

Algorithm celebrity (Know);
Input: Know (an n*n Boolean matrix).
output: celebrity.

begin
  i:=1;
  j:=2;
  next:=3;
  {in the first phase we eliminate all but one candidate}
  while next <= n+1 do
    if Know[i, j] then i:=next
    else j:=next;
    next:=next+1;
    {one of either i or j is eliminated}
  if i=n+1 then candidate:=j;
  else candidate:=i;
  {Now we check that the candidate is indeed the celebrity}
  wrong:=false;
  k:=1;
  Know[candidate, candidate]:=false;
  {a dummy variable to pass the test}
  while not wrong and k<=n do
    if Know[candidate, k] then wrong:=true;
    if not Know[k, candidate] then
      if candidate<>k then wrong:=true;
    k:=k+1;
  if not wrong then celebrity:=candidate
  else celebrity:=0 {no celebrity}
end;

```



شکل ۱۷.۴: فرش کردن صفحه‌ی شطرنجی.

۳.۴ روش تقسیم و حل برای طراحی الگوریتم‌ها

این روش که معمولاً برای به دست آوردن الگوریتم‌های سریع در حل مسئله‌ها مورد استفاده قرار می‌گیرد، دارای دو مرحله‌ی «تقسیم» و «حل» است. در مرحله‌ی اول، مسئله به چند زیرمسئله‌ی کوچک‌تر تقسیم می‌شود. این زیرمسئله‌ها به صورت بازگشتی حل می‌شوند و از ترکیب حل آن‌ها جواب مسئله به دست می‌آید. واژه‌ی انگلیسی این روش divide and conquer است که ترجمه‌ی «تفرقه بینداز و حکومت کن» برای آن بسیار آشناست. این روش مشابه‌ی روش طراحی الگوریتم با استفاده از استقراس است. البته معمولاً در روش استقرایی مسئله به یک مسئله با اندازه‌ی کوچک‌تر تقسیم می‌شود. توضیحات بیشتر را در قالب مثال‌هایی ارایه می‌کنیم.

۱.۳.۴ فرش کردن صفحه‌ی شطرنجی

صفحه‌ی شطرنجی به ابعاد $2^k \times 2^k$ و موزاییکی به شکل L داریم. می‌خواهیم این صفحه را طوری با این موزاییک فرش کنیم. چون برای هر k داریم $2^{2k} = 2^{2k-1} + 1$ ، این صفحه را اگر فرش کنیم در به‌ترین حالت یکی از خانه‌ها خالی می‌ماند. می‌خواهیم نشان دهیم که می‌توان با انتخاب هر خانه‌ی دل‌خواه به عنوان خانه‌ی خالی، بقیه‌ی صفحه را می‌توان کاملاً فرش کرد، به گونه‌ای که هیچ موزاییکی از جدول بیرون نزنند. البته در این فرش کردن ما مجاز به دوران موزاییک‌ها هستیم.

راه‌حل. بر روی k استقرا انجام می‌دهیم. برای $k = 1$ بدیهی است با چرخاندن موزاییک به جواب می‌رسیم. مربع $2^k \times 2^k$ را مطابق شکل ۱۷.۴ به چهار قسمت تقسیم می‌کنیم. طبق استقرا هر مربع را می‌توانیم طوری فرش کنیم که هر خانه‌ی دل‌خواه آن خالی بماند. خانه‌ی خالی خواسته شده در مسئله درون یکی از این چهار مربع است. این مربع به اندازه‌ی $2^{k-1} \times 2^{k-1}$ را با استقرا طوری فرش می‌کنیم تا خانه‌ی مورد نظر خالی بماند. حال، سه مربع دیگر را طوری فرش می‌کنیم تا خانه‌ی گوشه‌ی محل تلاقی آن‌ها خالی بماند، سه خانه‌ی خالی باقی مانده را نیز توسط یک موزاییک فرش می‌کنیم و مساله حل است.

۲.۳.۴ زمان‌بندی دوره‌ی بازی‌ها

برای n تیم می‌خواهیم یک دوره بازی با حداقل مدت طراحی کنیم که در آن هر تیم با بقیه‌ی تیم‌ها بازی کند، با این شرط که هر تیم در هر روز بیش از یک بازی انجام ندهد.

باید به پرسش‌های زیر پاسخ دهیم:

الف) حداقل در چند روز بازی‌ها قابل انجام است؟

ب) برنامه‌ی زمان‌بندی بازی‌ها چیست؟

تعداد کل بازی‌ها برابر $n(n-1)/2$ است و در هر روز حداکثر $\lfloor n/2 \rfloor$ تعداد بازی می‌تواند انجام شود. پس حد پایین تعداد روزهای دوره‌ی بازی اگر n زوج باشد برابر $n-1$ و اگر n فرد باشد برابر n روز است. یک برنامه‌ی زمان‌بندی بازی‌ها برای n تیم در n روز را می‌توان با یک ماتریس $n \times n$ به ابعاد $n \times n$ مدل کرد. درابه‌ی $k = A[i, j]$ یعنی تیم i با k در روز j بازی می‌کند. در این ماتریس هم‌چنین،

۱. در سطر تام اعداد ۱ تا n به جز i قرار دارند.

۲. در هیچ سطر و ستونی عدد تکراری نداریم.

۳. رابطه‌ی زیر صادق است:

$$A[b, i] = a \Leftrightarrow A[a, i] = b$$

ابتدا مسئله را برای $n = 2^k$ حل می‌کنیم. ادعا می‌کنیم می‌توان بازی‌ها را در $n-1$ روز انجام داد. این ادعا را با استقرا اثبات می‌کنیم.

برای دو تیم واضح است که در یک روز بازی انجام می‌شود. n تیم را به دو گروه $n/2$ تایی تقسیم می‌کنیم. طبق فرض استقرا، هر گروه می‌تواند بازی‌های بین خود را در $n/2 - 1$ روز انجام دهد. حال فقط بازی‌های هر تیم از گروه دوم با تیم‌های گروه اول (و برعکس) باقی مانده است. از این بازی‌ها می‌توان برنامه‌ی بازی‌های هر تیم از گروه اول را هم به دست آورد. مدل ماتریسی بازی‌های باقی‌مانده مطابق شکل ۱۸.۴ است. اگر بخواهیم کل بازی‌ها را در $n-1$ روز انجام دهیم، این ماتریس باید یک ماتریس مربعی به ابعاد $n/2 \times n/2$ باشد به طوری که در آن تنها اعداد ۱ تا $n/2$ آمده باشد. هم‌چنین در هر سطر و در هر ستون این ماتریس عدد تکراری نباید داشته باشیم. این چنین ماتریسی به «مربع لاتین^{۳۱}» مشهور است و برای تولید آن الگوریتم‌های متعددی وجود دارد. یکی از این راه‌حل‌ها این است: اعداد ۱ تا $n/2$ را در سطر اول می‌نویسیم و اعداد هر سطر بعدی را از با دوران به راست (یا چپ) سطر قبلی‌اش به اندازه‌ی یک خانه به دست می‌آوریم. به مثال شکل ۱۸.۴ ب. مراجعه کنید. از این مربع لاتین، مربع لاتین بالای آن (برنامه‌ی بازی‌های تیم‌های گروه اول با دوم هم به دست می‌آید. به این صورت، کل بازی‌ها در $n-1 = n/2 - 1 + n/2 = n-1$ روز انجام می‌شود.

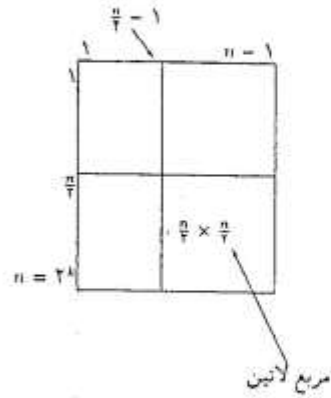
حال اگر n توانی از دو نباشد. اگر n فرد بود، با اضافه کردن یک تیم «اضافی» حل مسئله مانند حالت زوج می‌شود و یک روز به زمان بازی‌ها اضافه می‌گردد. در زمان‌بندی‌ای که به دست می‌آید، هر تیم که با تیم «اضافی» بازی دارد، در واقع استراحت می‌کند.

برای حل در حالت کلی هم از استقرا استفاده می‌کنیم. فرض می‌کنیم حل مسئله را برای $n/2$ تیم داریم. دو حالت وجود دارد:

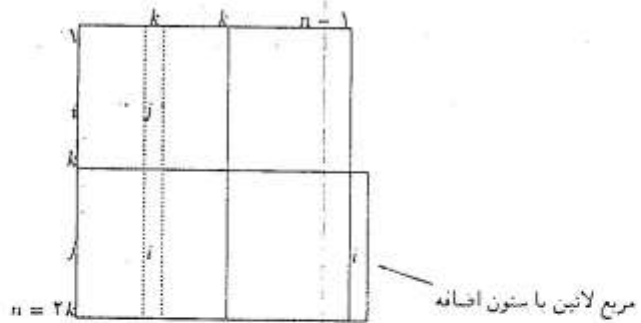
الف) $n/2$ زوج است. در این صورت دقیقاً مانند حالت $n = 2^k$ عمل می‌کنیم. هر گروه بازی‌های خودش را در $n/2 - 1$ روز انجام می‌دهد و برنامه‌ی بازی‌های بین دو گروه از طریق مربع لاتین به دست می‌آید.

^{۳۱} latin square

۲	۳	۴	۵	۶	۷	۸
۱	۴	۳	۸	۵	۶	۷
۴	۱	۲	۷	۸	۵	۶
۳	۲	۱	۶	۷	۸	۵
۶	۷	۸	۱	۲	۳	۴
۵	۸	۷	۴	۱	۲	۳
۸	۵	۶	۳	۴	۱	۲
۷	۶	۵	۲	۳	۴	۱



(الف) $n = 4$ مثال برای $n = 2^k$ تیم.
 شکل ۱۸.۴: زمان بندی دوره‌ی بازی‌ها برای $n = 2^k$ تیم.



شکل ۱۹.۴: حالتی که $n/2$ فرد است.

۱	۲	۳
۱	۲	۳
۲	۱	۳
۳	۴	۱
۴	۳	۲

۱
۲

شکل ۳.۴: برنامه‌ی بازی‌ها برای $n = 4$ و $n = 2$.

۱	۲	۳	۴	۵
۱	۲	۳	۴	۵
۲	۱	۵	۳	۴
۳	۷	۱	۲	۵
۴	۵	۶	۱	۲
۵	۴	۳	۶	۱
۶	۳	۴	۵	۱

۱	۲	۳
۱	۲	۳
۲	۱	۳
۳	-	۱

شکل ۳.۴: برنامه‌ی بازی‌ها برای $n = 6$ و $n = 2$.

ب) $n/2$ فرد است. در این صورت هر گروه بازی‌های بین خودشان را در $n/2$ روز انجام می‌دهند. با توجه به این که در هر روز از این $n/2$ روز (طبق استقرا) یک تیم از هر گروه قرار است استراحت کند، به جای استراحت این تیم‌ها (یکی از گروه اول و دیگری از گروه دوم) می‌توانند با هم بازی کنند.

با این ترتیب، تعداد روزهای باقی‌مانده برای بازی تیم‌های گروه اول با گروه دوم $n/2 - 1$ است. مجدداً ماتریس C به ابعاد $(n/2 - 1) \times (n/2)$ برای بازی تیم‌های گروه دوم با گروه اول را در نظر بگیرید (شکل ۳.۴). این ماتریس باید حاوی اعداد ۱ تا $n/2$ باشد. با این شرط که در هر سطر و ستون آن اعداد تکراری نداشته باشیم. هم‌چنین برای هر تیم i از گروه دوم، می‌دانیم که این تیم در $n/2$ روز اول بازی‌ها، دقیقاً با یک تیم از گروه اول بازی کرده‌است. این به معنی آن است که در سطر نام ماتریس C باید همه‌ی اعداد ۱ تا $n/2$ بیاید به جز i .

برای اعمال آخرین شرط فوق برای ماتریس C ، یک ستون به آن اضافه می‌کنیم تا مربع شود و در سطر نام این ستون عدد i می‌نویسیم (ا و ز در بالا تعریف شده‌اند). حال ماتریس C با ستون اضافی به یک مربع لاین تبدیل می‌شود که یکی از ستون‌های آن از قبل مشخص است. اگر این مربع را 90° درجه بچرخانیم می‌توانیم همان الگوریتم تولید مربع لاین، که در بالا گفته شد، با این تفاوت که در سطر اول جای‌گشتی از اعداد ۱ تا

۱	۲	۳	۴	۵	۶	۷	۸	۹
۱	۲	۳	۴	۵	۶	۷	۸	۹
۲	۱	۵	۳	۴	۶	۷	۱۰	۸
۳	۸	۱	۲	۵	۴	۷	۶	۱۰
۴	۵	۹	۱	۲	۳	۸	۷	۶
۵	۴	۲	۱۰	۳	۱	۹	۸	۷
۶	۷	۸	۹	۱	۱۰	۲	۳	۴
۷	۶	۱۰	۸	۹	۲	۳	۴	۵
۸	۳	۶	۷	۱۰	۹	۴	۵	۱
۹	۱۰	۴	۶	۷	۸	۵	۱	۲
۱۰	۹	۷	۵	۸	۶	۱	۲	۳

۲	۳	۴	-	۵
۱	۵	۳	۴	-
-	۱	۲	۵	۴
۵	-	۱	۲	۳
۴	۲	-	۳	۱

شکل ۲.۲.۴: برنامه‌ی بازی‌ها برای $n = 5$ و $n = 10$.

$n/2$ قرار دارد، را اعمال کنیم و ماتریس C را به دست آوریم. مانند قبل، قسمت چهارم ماتریس کلی را می‌توانیم از C تولید کنیم.

در زیر مثال برای $n = 10$ آورده شده است. ابتدا باید مسئله را برای $n = 5$ تیم حل کنیم و برای آن باید ماتریس را برای $n = 6$ به دست آوریم.

$$10/2 = 5 \Rightarrow 5 + 1 = 6 \Rightarrow 6/2 = 3 \Rightarrow 3 + 1 = 4 \Rightarrow 4/2 = 2$$

پس ابتدا برای $n = 2$ و سپس برای $n = 4$ مسئله را حل می‌کنیم (شکل ۲.۲.۴).

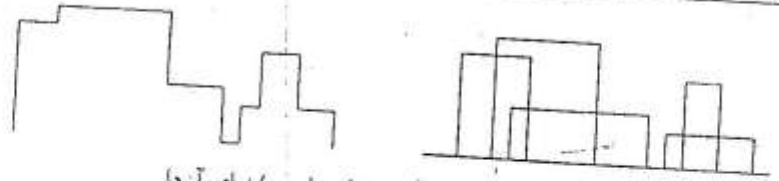
آن‌گاه برای $n = 3$ و سپس برای $n = 6$ مسئله را حل می‌کنیم (شکل ۲.۲.۴).

و در نهایت، مسئله را برای $n = 5$ و سپس برای $n = 10$ حل می‌کنیم (شکل ۲.۲.۴).

۲.۳.۴ مسئله‌ی برج‌ها

n برج داده شده‌اند. همه‌ی برج‌ها بر روی محور موازی قرار دارند و برج i با سه عدد a_i, b_i, c_i مشخص می‌شود، که در آن a_i و b_i به ترتیب مختصات نقطه‌ی چپ و پایین، راست و پایین، راست و پایین و c_i ارتفاع برج نام است. می‌خواهیم n برج‌ها را، آن‌چه از دور دیده می‌شود را به دست بیاوریم. نمای برج‌ها، لبه‌ی خارجی حاصل از کنار هم قرار گرفتن برج‌هاست که دیده می‌شود.

یک نما را می‌توان به صورت دنباله‌ی $\langle x_1, a_1, x_2, a_2, \dots, x_{n-1}, a_{n-1}, x_n \rangle$ نمایش داد که در آن x_i ها مختصات گوشه‌های تعدادی از برج‌هاست (صفا یا صفا) که دیده می‌شوند. این x ها مرتب می‌باشند. $(x_1 < x_2 < \dots < x_n)$ هم چنین ارتفاع نما بین x_i و x_{i+1} برابر a_i است و ارتفاع نما برای $x_1 < x$ و $x < x_n$ صفر است. برای مثال شکل ۲.۳.۴ نمای چند برج را نشان می‌دهد.



شکل ۳.۴: الف) آسمان خراش‌ها و ب) نمای آن‌ها

راه حل ۱- برای $n = 1$ دنباله همان سه عدد تنها برج است.
 برای n برج، مسئله را برای $n-1$ به صورت استقرای حل می‌کنیم و $\langle x_1, h_1, x_2, h_2, \dots, x_{n-1}, h_{n-1}, x_n \rangle$ به این نما اضافه می‌کنیم.
 برای این کار کافی است x_i و h_i را در نما پیدا کنیم که $x_i < x_{i+1} \leq x_{i+1} < h_{i+1} < x_{i+1}$ (حالت تساوی، حالت خاص است). حال اگر $h_i < c_n < h_{i+1}$ زوج $\langle a_n, c_n \rangle$ را پس از $\langle x_i, h_i \rangle$ در S درج می‌کنیم. هم‌چنین اگر $h_{i-1} < c_n < h_i$ را پس از $\langle x_{i-1}, h_{i-1} \rangle$ در S درج می‌کنیم. حال ارتفاع‌های $h_{i+1}, h_{i+2}, \dots, h_n$ را به ترتیب با c_n مقایسه می‌کنیم و اگر برای $i < r < n$ بود، $h_r < c_n$ در S را برابر c_n قرار می‌دهیم. تنها مرحله‌ای که باقی‌مانده است حذف نقاط متوالی هم‌ارتفاع در S است، که با به راحتی قابل انجام است (البته این کار را در همان بویس اول هم می‌توان انجام داد).
 برای ساده‌تر شدن پیاده‌سازی فوق بهتر است به اول دنباله‌ی S زوج $\langle -\infty, +\infty \rangle$ و به آخر دنباله زوج $\langle +\infty, +\infty \rangle$ را اضافه کنیم.

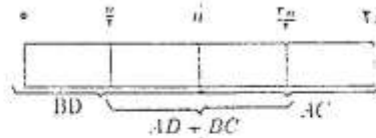
پیچیدگی الگوریتم

پیدا کردن a_n و b_n در دنباله‌ی S با $\Theta(\log k)$ امکان‌پذیر است. ولی تصحیح ارتفاع‌ها می‌تواند حداکثر $\Theta(k)$ باشد. چون $k \leq n$ داریم:

$$T(n) = T(n-1) + \Theta(n) \Rightarrow T(n) = \Theta(n^2)$$

راه حل ۲- برای این مسئله از طریق تقسیم و حل راه حل کارآمدی وجود دارد. ابتدا مسئله‌ی باندازی n را به دو مسئله با اندازه‌های $\lfloor n/2 \rfloor$ و $\lceil n/2 \rceil$ تقسیم می‌کنیم و هر دو زیرمسئله را به همین روش حل می‌کنیم. فرض کنید نمای زیرمسئله‌ی اول $S_1 = \langle x_1, h_1, x_2, h_2, \dots, x_{p-1}, h_{p-1}, x_p \rangle$ و نمای زیرمسئله‌ی دوم $S_2 = \langle x_{p+1}, h_{p+1}, x_{p+2}, h_{p+2}, \dots, x_{n-1}, h_{n-1}, x_n \rangle$ باشد. برای به دست آوردن نمای مسئله باید S_1 و S_2 را در هم ادغام کرد. این کار درست مانند عمل ادغام دو آرایه‌ی مرتب در MergeSort است: بین دو دنباله، کوچکترین x را انتخاب می‌کنیم و آن را همراه با ارتفاع بعدیش در دنباله جواب می‌نویسیم. حال اعمال زیر را تا پایان یافتن دنباله‌ها تکرار می‌کنیم: سراغ x بعدی می‌رویم (بین دو x کنونی دو دنباله، x کوچک‌تر را انتخاب می‌کنیم) و اگر ارتفاع آن بیش‌تر از آخرین ارتفاع نوشته شده در دنباله‌ی جدید است، آن x را به همراه بعدیش در دنباله‌ی جواب می‌نویسیم.
 پیچیدگی الگوریتم: قسمت مهم این الگوریتم ادغام دو دنباله است که مانند ادغام دو آرایه‌ی مرتب از مرتبه‌ی $\Theta(\lfloor \frac{n}{2} \rfloor) + \Theta(\lceil \frac{n}{2} \rceil)$ است. پس:

$$T(n) = 2T(\lfloor \frac{n}{2} \rfloor) + T(\lceil \frac{n}{2} \rceil) + \Theta(n) \Rightarrow T(n) = \Theta(n \log n)$$



شکل ۴.۴: مدل‌سازی مسئله ضرب دو چندجمله‌ای.

که سریع‌تر از قبلی می‌باشد.

می‌توانیم استدلال کنیم که حد پایین این مسئله « \log » است. اگر دنباله ورودی شامل برج‌هایی باشد که هیچ دوتایی از آن‌ها باهم نداخل نداشته باشند یا حتی کردن مسئله برج‌ها دنباله‌ای مرتب شده از x_i ها به دست می‌آید. اگر این عمل را در زمانی به‌تر از $\log n$ انجام دهیم، به الگوریتم مرتب‌کننده‌ی مبتنی بر مقایسه‌ای رسیده‌ایم که در زمانی به‌تر از $\log n$ مرتب می‌کند. این غیرممکن است!

۴.۳.۴ ضرب دو چندجمله‌ای

دو چندجمله‌ای P و Q برحسب x و از درجه‌ی n داده شده‌اند:

$$P_n(x) = a_n x^n + a_{n-1} x^{n-1} + \dots + a_0$$

$$Q_n(x) = b_n x^n + b_{n-1} x^{n-1} + \dots + b_0$$

می‌خواهیم با یک الگوریتم کارا حاصل‌ضرب $R_{2n}(x) = P_n(x)Q_n(x) = \sum_{i=0}^{2n} r_i x^i$ را محاسبه کنیم. پس در این مسئله:

ورودی: $n, a_n, a_{n-1}, \dots, a_0, b_n, b_{n-1}, \dots, b_0$

خروجی: $r_{2n}, r_{2n-1}, \dots, r_0$

برای پیاده‌سازی می‌توانیم ورودی را دو آرایه‌ی $1 + n$ عنصری A و B را و خروجی را در آرایه‌ی $2n + 1$ عنصری C سوسیم (شکل ۴.۴).

راه‌حل ۱- برای $1 \leq k \leq 2n$ داریم، $r_k = \sum_{i+j=k} a_i b_j$ به این ترتیب، r_k ها را می‌توان با $\Theta(n^2)$ به دست آورد.

```

for i:=0 to 2*n do    C[i]:=0;
for i:=0 to n do
  for j:=0 to n do
    C[i+j]:=C[i+j]+A[i]*B[j];
  
```

راه‌حل ۲- ما با استفاده از تقسیم و حل، سعی می‌کنیم روشی کارا تر برای حل این مسئله بیابیم. در این جا فرض می‌کنیم $n = 2^k$. هر چند الگوریتم در حالت کلی هم درست است.

در ابتدا P و Q را به دو نیمه تقسیم می‌کنیم:

$$P_n(x) = A_1 x^{\frac{n}{2}} + B_1$$

$$Q_n(x) = C_1 x^{\frac{n}{2}} + D_1$$

که در آن A, B, C, D چند جمله‌ای‌هایی از درجه‌ی $\frac{n}{2}$ هستند. حال حاصل ضرب PQ برابر است با:

$$PQ(x) = A_1 C_1 x^n + (A_1 D_1 + B_1 C_1) x^{\frac{n}{2}} + B_1 D_1$$

در این روش برای به دست آوردن PQ باید چهار بار و هربار دو چند جمله‌ای از درجه‌ی $\frac{n}{2}$ را به صورت بازگشتی در هم ضرب کنیم و ضرایب حاصل را با توجه به میزان «شبهت nk » که از ضرب در n به دست می‌آید با هم جمع نماییم. به عبارت دیگر، « C_1 » یعنی به دست آوردن بردار ضرایب چند جمله‌ای حاصل از ضرب A و B . جمع این ضرایب با مقادیر موجود در آرایه‌ی C پس از اعمال «شبهت n » برای تحلیل این الگوریتم داریم:

$$T(n) = 4T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n)$$

که در نتیجه با استفاده از قضیه‌ی اصلی $T(n) = \Theta(n^2)$ است. پس الگوریتم کارا تر نشد. راه حل ۳- ما می‌توانیم این روش را بهتر کنیم. به اتحاد زیر توجه کنید:

$$AD + BC = (A + B)(D - C) + AC + BD$$

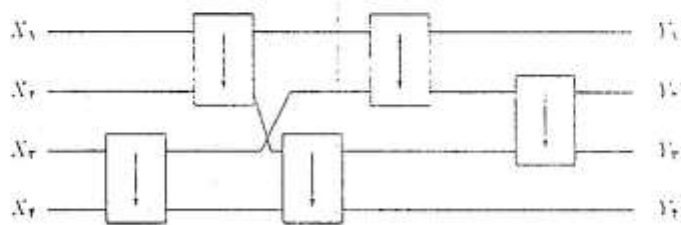
اگر به جای محاسبه‌ی $AD + BC$ از اتحاد بالا استفاده کنیم. می‌توانیم حاصل ضرب‌های BD و AC را ذخیره کنیم و در جای دیگر از آن استفاده کنیم. در نتیجه فقط نیاز به ۳ بار ضرب دوتا چند جمله‌ای از درجه‌ی $\frac{n}{2}$ داریم. در این صورت خواهیم داشت:

$$T(n) = 3T\left(\frac{n}{2}\right) + \Theta(n)$$

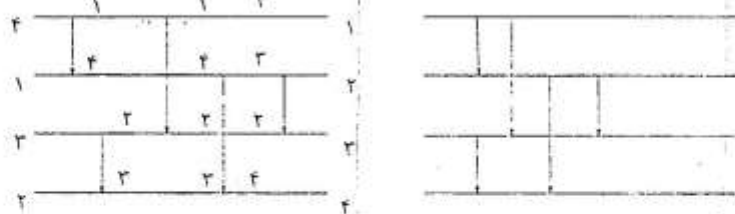
و با استفاده از قضیه‌ی اصلی داریم: $T(n) = \Theta(n \log_2 n)$. البته، تاثیر این کارایی در n های بالا مشهود است. این تکنیک را آقای استراسون^{۳۲} برای ضرب دو ماتریس هم به کار برده است. ضرب دو ماتریس در کارهای مهندسی کاربرد زیادی دارد. در روش عادی از مرتبه‌ی n^3 است. اما با روش استراسون به درجه‌ی $n^{2.7}$ کاهش یافته است. و اخیراً نیز به $n^{2.37}$ رسیده است.

۵.۳.۴ شبکه‌های مرتب‌ساز

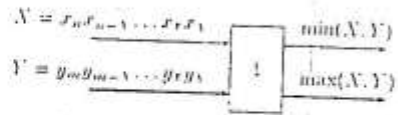
می‌خواهیم با استفاده از مقایسه‌کننده‌ها به عنوان المان اصلی، مداری بسازیم تا با حداقل تعداد مقایسه‌کننده‌ها و نیز حتی‌الامکان با حداقل تاخیر n عدد چند بیتی را مرتب نماید.
چرا مدار شکل ۲.۶.۴ دزست کار می‌کند؟ آیا باید همه‌ی n جایگشت را بررسی کنیم؟ شکل ۲.۷.۴ مدار یک مقایسه‌کننده‌ی دوتایی را نشان می‌دهد.



شکل ۲۵.۴: تمامی کلی یک شبکه‌ی مرتب‌ساز.

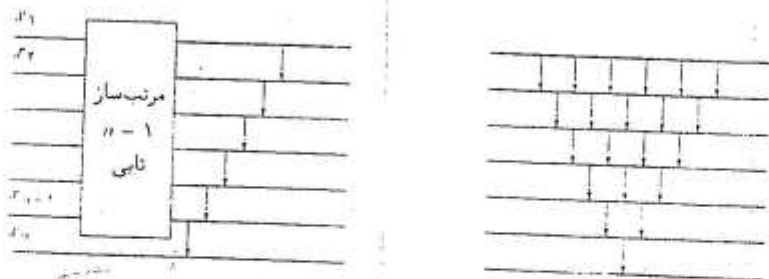


شکل ۲۶.۴: دو شبکه‌ی مرتب‌ساز برای $n = 4$ مقایسه‌کننده‌ها با علامت ! نشان داده شده‌اند.

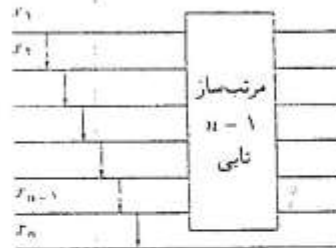


Current State	input	Next State	output
0	00	0	00
0	01	1	01
0	10	2	01
0	11	0	11
1	x y	1	x y
2	x y	2	y x

شکل ۳۷.۴: مدار مقایسه‌کننده‌ی دوتایی.



شکل ۳۸.۴: مدار مقایسه‌کننده‌ی مبتنی بر درج.



شکل ۲۹.۴: مدار مقایسه‌کننده‌ی مبتنی بر انتخاب.

روش‌های مختلف طراحی شبکه‌های مرتب‌ساز

الف- مبتنی بر درج (مانند insertion sort) مانند شکل ۲۸.۴ تحلیل:

$S(n)$: اندازه‌ی شبکه (تعداد مقایسه‌کننده‌ها)

$T(n)$: زمان تاخیر مدار؛ یعنی حداکثر تعداد مقایسه‌کننده‌ای که یک عدد ورودی باید از آن عبور کند تا به

خروجی برسد. برای این مدار داریم:

$$S(n) = \begin{cases} 0 & n = 1 \\ S(n-1) + n - 1 & n > 1 \end{cases}$$

$$\Rightarrow S(n) = S(1) + 1 + 2 + \dots + n - 1 = \frac{n(n-1)}{2}$$

$$T(n) = \begin{cases} 0 & n = 1 \\ T(n-1) + 2 & n > 1 \end{cases} \Rightarrow T(n) = 2n - 2$$

ب- مبتنی بر انتخاب (مانند bubble sort) مانند شکل ۳۰.۴

اندازه و زمان این شبکه هم مانند شبکه‌ی قبلی است.

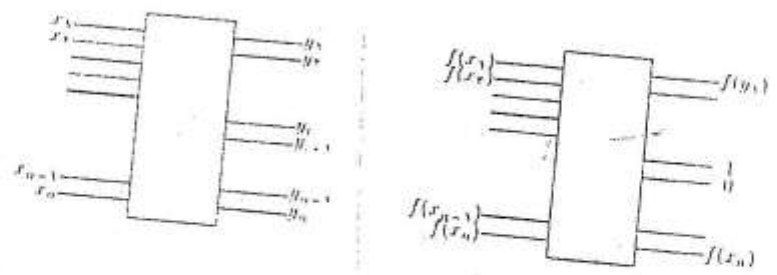
اثبات درستی مدارهای قبل ساده است؛ ولی برای مدارهای دیگر چطور؟

قضیه‌ی صفر و یک (Zero and One Principle)

قضیه ۹. شرط لازم و کافی برای این که یک شبکه‌ی مرتب‌ساز درست کار کند این است که کلیدی ترتیب‌های « صفر و یک را به صورت غیر نزولی مرتب کند.

اثبات. اثبات شرط لازم بدیهی است. برای شرط کافی، فرض کنید که $f(x)$ یک تابع یک‌تو یک است به طوری که $f(x) \leq f(y)$ اگر $x \leq y$. در آن صورت اگر شبکه‌ای جای‌گشت (x_1, \dots, x_n) را به (y_1, \dots, y_n) تبدیل کند.

۳.۴ روش تقسیم و حل برای طراحی الگوریتم‌ها



شکل ۳.۴: اثبات قضیهی صفر و یک.

آن‌گاه $\langle f(x_1), \dots, f(x_n) \rangle$ را نیز به $\langle f(y_1), \dots, f(y_n) \rangle$ تبدیل می‌نماید (شکل ۳.۴). حال با استفاده از برهان خلف فرض کنید که برای یک i ، $y_i > y_{i+1}$ است. در این صورت تابع f را به صورت زیر انتخاب می‌کنیم:

$$f(x) = \begin{cases} 0 & x < y_i \\ 1 & x \geq y_i \end{cases}$$

در این صورت در خروجی ۱ جلوی ۰ خواهد بود که مخالف فرض قضیه است.

ترکیب‌ساز زوج‌فرد (Odd-Even Merger)

شکل ۳.۴.۲: نحوی ساختن این شبکه را نشان می‌دهد. فرض بر این است که a_1, \dots, a_n و b_1, \dots, b_n به صورت غیر نزولی مرتب هستند.

قضیه ۱۰. اگر $a = a_1, \dots, a_n$ و $b = b_1, \dots, b_n$ به صورت غیر نزولی مرتب باشند، $c = c_1, \dots, c_n$ در شبکه‌ی شکل ۳.۴.۲ به صورت غیر نزولی مرتب خواهد بود.

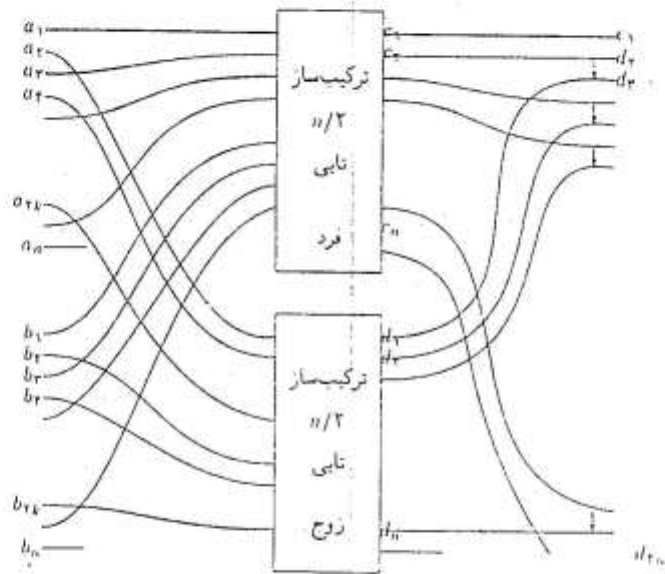
اثبات. با استفاده از قضیهی صفر و یک، فرض می‌کنیم که a و b به صورت‌های زیرند:

$$a = a_1, \dots, a_n = \underbrace{\dots \dots}_{j} \underbrace{\dots \dots}_{n-j} \dots$$

$$b = b_1, \dots, b_n = \underbrace{\dots \dots}_{j} \underbrace{\dots \dots}_{n-j} \dots$$

با استفاده از فرض استقرا، داریم:

$$c = \underbrace{\dots \dots}_{j} \underbrace{\dots \dots}_{n-j} \dots$$



شکل ۳-۱۴: ترکیب ساز زوج فرد.

۳.۴ روش تقسیم و حل برای طراحی الگوریتم‌ها

$$\vec{d} = \overbrace{00 \dots 011 \dots 11}^{\text{1111111111}}$$

پس اختلاف تعداد صفرهای \vec{c} و \vec{d} برابر است با: $(\lfloor n/2 \rfloor + \lfloor n/2 \rfloor) - (\lfloor n/2 \rfloor + \lfloor n/2 \rfloor) = 0$ و این مقدار برابر 0 است. این سه حالت را بررسی می‌کنیم:

۱. تعداد صفرهای \vec{c} و \vec{d} برابر هستند:

$$\left. \begin{aligned} \vec{c} &= 000 \dots 001111 \dots 1 \\ \vec{d} &= 000 \dots 001111 \dots 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \text{مرتبه است } 0$$

۲. اختلاف تعداد صفرهای \vec{c} و \vec{d} برابر ۱ است:

$$\left. \begin{aligned} \vec{c} &= 000 \dots 001111 \dots 1 \\ \vec{d} &= 000 \dots 011111 \dots 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \text{مرتبه است } 0$$

۳. اختلاف تعداد صفرهای \vec{c} و \vec{d} برابر ۲ است:

$$\left. \begin{aligned} \vec{c} &= 000 \dots 000111 \dots 1 \\ \vec{d} &= 000 \dots 011111 \dots 1 \end{aligned} \right\} \Rightarrow \text{مرتبه است } 0$$

پس در هر حالت 0 مرتبه است.

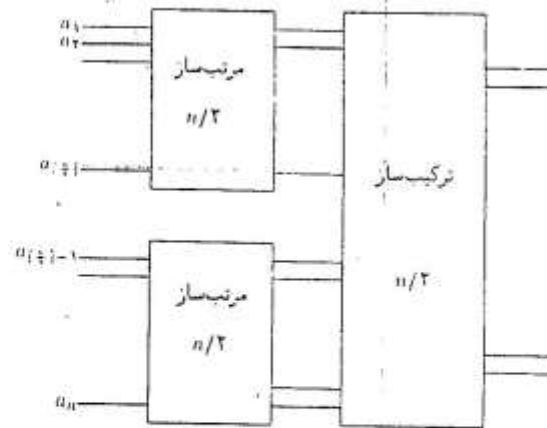
مرتبه‌ساز زوج و فرد

این مرتبه‌ساز بر اساس ترکیب‌ساز زوج فرد است (شکل ۳.۴.۴). اثبات درستی واضح است.

تحلیل ترکیب‌ساز و مرتبه‌ساز زوج و فرد

- $M(n)$: اندازه‌ی ترکیب‌ساز n تایی.
- $S(n)$: اندازه‌ی مرتبه‌ساز n تایی.
- $m(n)$: عمق ترکیب‌ساز (همان زمان است).
- $s(n)$: عمق مرتبه‌ساز.

$$M(n) = \begin{cases} 1 & n = 1 \\ 2M(n/2) + n - 1 & n = 2^k \end{cases} \Rightarrow M(n) = n \log_2 n + 1$$



شکل ۳.۲.۴: مرتب‌ساز زوج فرد.

$$S(n) = 2S(n/2) + M(n/2) = \frac{n}{2} \log^2 n + O(n)$$

$$m(n) = \begin{cases} 1 & n = 1 \\ m(n/2) + 1 & n > 1 \end{cases} \implies m(n) = \log n - 1$$

$$s(n) = s(n/2) + m(n/2) = \frac{1}{2} \log n (\log n + 1)$$

بدیهی است که حد پایین برای اندازه و عمق (زمان) هر شبکه‌ی مرتب‌ساز به ترتیب $\Theta(n \log n)$ و $\Theta(\log n)$ است (جرا؟) در سال ۱۹۸۲ Ajtai، Komlos و Szemeredi موفق به ارائه‌ی شبکه بهینه‌ای با اندازه‌ی $O(n \log n)$ و عمق $\Theta(\log n)$ شدند.^{۴۳} این شبکه به نام AKS معروف است.

^{۴۳} البته با ثابت بسیار بزرگ؛ به طوری که برای $n > 10^{100}$ روش زوج فرد بهتری می‌شود.

۴.۴ روش برنامه‌ریزی پویا

مسئله‌هایی هستند که حل آن‌ها به روش تقسیم و حل موجب حل تکراری زیرمسئله‌های از این مسئله می‌شود. این گونه مسئله‌ها را به‌تر است به جای حل از بالا به پایین و به صورت بازگشتی، از پایین به بالا حل کنیم؛ زیرمسئله‌ها فقط یک‌بار حل کرده و حاصل آن‌ها را در جدولی ذخیره کنیم، تا اگر برای حل زیرمسئله‌های بزرگ‌تر مکرراً به نتیجه‌ی حل یک زیرمسئله‌ی کوچک‌تر نیاز باشد، آن را بتوان بدون پرداخت هزینه‌ای از جدول به دست آورد.

این روش حل را «برنامه‌ریزی پویا» می‌گوییم. در مورد ویژگی‌های مسئله‌هایی که راه حل پویا دارند، در ادامه‌ی این بخش بیشتر صحبت خواهیم کرد. ولی قبل از آن به یک مسئله این چنینی توجه کنید.

۱.۴.۴ ترکیب m از n

می‌خواهیم با دریافت n و m ، حاصل $\binom{n}{m}$ را تنها با عمل جمع انجام دهیم. برای این کار به تعریف زیر توجه کنید:

$$\binom{n}{m} = \begin{cases} 1 & \text{اگر } m = 0 \text{ یا } m = n \\ \binom{n-1}{m} + \binom{n-1}{m-1} & \text{در غیر این صورت} \end{cases}$$

اگر این مسئله را از طریق تقسیم و حل، حل کنیم خواهیم داشت:

```
function Combination (n,m:integer):integer;
begin
  if (n=m) or (m=0) then return (1)
  else
    return (Combination(n-1,m)+Combination (n-1,m-1));
end;
```

اگر $T(n, m)$ تعداد اعمال جمع این برداره باشد، داریم:

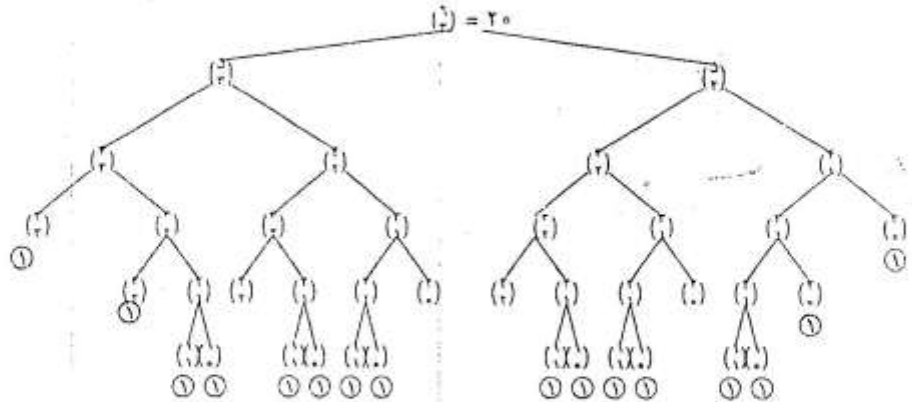
$$T(n, m) = \begin{cases} 0 & \text{اگر } m = 0 \text{ یا } m = n \\ T(n-1, m) + T(n-1, m-1) + 1 & \text{در غیر این صورت} \end{cases}$$

با استفاده از فرمول اصلی می‌توان دید که $T(n, m) = \binom{n}{m} - 1$. البته این جواب را از راه سریع‌تری هم می‌توان به دست آورد و آن این است که $\binom{n}{m}$ از راه فوق فقط از جمع یک‌ها به دست می‌آید. بنابراین، تعداد جمع‌ها $\binom{n}{m} - 1$ است.

این الگوریتم هرچند ساده است، ولی یک اشکال مهم دارد. اشکال الگوریتم این است که زیرمسئله‌های زیادی را چندین بار به‌طور مستقل حل می‌کند و حاصل آن را به دست می‌آورد. مثلاً برای محاسبه‌ی $\binom{4}{1}$ ، $\binom{3}{1}$ ، $\binom{2}{1}$ ، $\binom{1}{1}$ بار محاسبه می‌شود.

روش به‌تری برای حل این مسئله وجود دارد و آن این است که زیرمسئله‌ها فقط یک بار حل شوند و حاصل آن‌ها در جدولی برای استفاده‌ی مجدد ذخیره شوند. این روش حل، همان روش برنامه‌ریزی پویا است.

dynamic programming



شکل ۳۳.۴: درخت بازگشت برای به دست آوردن $\binom{n}{j}$

در این روش یک ماتریس به ابعاد $(n+1) \times (m+1)$ به نام C در نظر می‌گیریم که $C(i, j)$ به نام $C(i, j)$ و $0 \leq i \leq n$ و $0 \leq j \leq m$ حاوی مقدار $\binom{n}{j}$ خواهد بود. بدیهی است که قطر و ستون صفر این ماتریس برابر ۱ است. و درایه (i, j) برابر است با مجموع درایه‌های $(i, j-1)$ و $(i-1, j)$. الگوریتم پیدا کردن $C(n, m)$ به صورت زیر درمی‌آید:

	۰	۱	۲	۳	۴	۵	۶
۰	۱						
۱	۱	۱					
۲	۱	۲	۱				
۳	۱	۳	۳	۱			
۴	۱	۴	۶	۴	۱		
۵	۱	۵	۱۰	۱۰	۵	۱	
۶	۱	۶	۱۵	۲۰	۱۵	۶	۱
۷	۱	۷	۲۱	۳۵	۳۵	۲۱	۷
۸	۱	۸	۲۸	۴۵	۶۸	۵۵	۲۸
۹	۱	۹	۳۶	۶۳	۱۰۲	۱۲۲	۸۲
۱۰	۱	۱۰	۴۵	۹۹	۱۶۶	۲۵۲	۳۵۱

شکل ۳۴.۴: ماتریس برای محاسبه $\binom{n}{j}$

```

Function Combination( n,m :integer):integer;
var i,j:integer;
C: array [0..100,0..100] of integer;
begin
  for i:=1 to n do C[i,0]:=1;
  for i:=1 to m do C[i,i]:=1;
  for i:=2 to n do
    for j:= 1 to min(i-1, m) DO
      C[i,j]:= C[i-1,j] + C[i-1,j-1];
    return( C[n,m] );
  end;

```

عناصر سطرهای این ماتریس در حقیقت همان مثلث خیام (پاسکال) هستند. شکل ۱.۴.۴، ماتریس نهایی برای محاسبه (100×8) را نشان می‌دهد. توجه کنید که در این راه حل کافی است به جای ماتریس از یک آرایه‌ی $A[0..m]$ که یک سطر ماتریس را در خود دارد استفاده کنیم. البته در این صورت حلقه‌ی داخلی را باید از اندیس بالا به پایین برگزینیم، یعنی

```

Function Combination( n,m :integer):integer;
var i,j:integer;
A: array [0..100] of integer;
begin
  A[0]:=1;
  for i:=2 to n do
    Begin
      if i<=m then A[i]:=1;
      for j:= min(i-1, m) downto 1 DO
        A[j]:= A[j] + A[j-1];
      End;
    return(A[m]);
  end;

```

تعداد اعمال جمع در این الگوریتم برابر

$$T(n, m) = 1 + 2 + \dots + m - 1 + m(n - m) = m(2n - m - 1)/2$$

است که برای برخی مقادیر n و m کوچک‌تر از $(m-1)$ ولی برای مقادیری مانند $n = m$ بزرگتر از آن است. علت آن محاسبه‌ی درایه‌هایی از ماتریس است که نفسی در مقدار $C(n, m)$ ندارند. در واقع محاسبه‌ی درایه‌هایی که در شکل با x نشان داده شده‌اند کفایت می‌کند.

```

      0 1 2 3 4 . . . m
0 1
1 1 1
2 1 x 1
3 1 x x 1
4   x x x 1
   x x x 1
   x x x 1
   x x x 1
   x x x 1
   x x x
   x x
   x
n

```

۴ حلقه‌ی داخلی الگوریتم با این تغییر به صورت زیر در خواهد آمد.

```

Begin
  if i <= n then A[i]=1;
  for j := min(i-1, m) downto minimum(1, m-n+i) Do
    A[j] := A[j] + A[j-1];
End;

```

تعداد اعمال جمع در این صورت برابر است با $(n-m)m$ که با توجه به این که $\binom{n}{m} = \binom{n}{n-m}$ این تعداد حداقل است و داریم $1 \leq \binom{n}{m} \leq (n-m)m$. مسائلی که به روش برنامه‌ریزی پویا حل می‌شوند، دارای ویژگی‌های زیر هستند.

۱. مساله بهینه‌سازی است. (پارامتری کمینه یا بیشینه شود).
۲. زیر مسایل آن هم بهینه است.
۳. حل مسئله به روش تقسیم و حل، موجب تکرار حل زیر مسئله‌های مشابه خواهد شد. بعد از داشتن ویژگی اول و دوم چک می‌کنیم آیا زیر مسایل به صورت تکراری حل می‌شوند یا نه؟ اگر این گونه بود از این روش استفاده می‌کنیم.

۲.۴.۴ ضرب ماتریس‌ها

n ماتریس M_1 تا M_n داده شده‌اند. ابعاد ماتریس M_i برابر $r_{i-1} \times r_i$ است. می‌خواهیم این ماتریس‌ها را به صورت زیر در هم ضرب کنیم:

$$M = M_1 \times M_2 \times \dots \times M_n$$

ترتیب انجام اعمال ضرب را طوری تعیین کنید تا تعداد کل ضرب‌های اعداد حقیقی کمینه شود. می‌دانیم که برای ضرب دو ماتریس $A \times B$ که ابعاد A و B به ترتیب $p \times q$ و $q \times r$ هستند به تعداد pqr ضرب اعداد حقیقی انجام می‌شود.

مثال

می‌خواهیم چهار ماتریس زیر را در هم ضرب کنیم (اندازه‌ی ماتریس‌ها در پایین آن‌ها آمده است):

$$M = \begin{matrix} M_1 & \times & M_2 & \times & M_3 & \times & M_4 \\ [10 \times 20] & & [20 \times 50] & & [50 \times 1] & & [1 \times 100] \end{matrix}$$

برای حل بازگشتی این مسئله، ابتدا زیرمسئله را تعریف کنیم. ضرب ماتریس‌های M_1, M_2, \dots, M_{k+1} را $M_{1,k}$ و تعداد کمینه‌ی ضرب اعداد حقیقی برای آن را $c(i, j)$ می‌نامیم. اگر آخرین ضربی که در $P_{1,k}$ انجام می‌شود بین ماتریس M_{k-1} و M_k (برای $i \leq k \leq j - 1$) باشد. در آن صورت مسئله به دو زیرمسئله‌ی $P_{1,k-1}$ و $P_{k+1,j}$ تبدیل می‌شود و $M_{1,j} = M_{k+1,j} \times M_{1,k}$ و در آن صورت $d_k d_{k+1} d_j + c(i, k) + c(k+1, j)$ در این فرمول $d_k d_{k+1} d_j$ هزینه ضرب $M_{k+1,j} \times M_{1,k}$ است. برای پیدا کردن بهترین k باید زیرمسئله‌های فوق را به صورت بازگشتی برای همه‌ی k ها حل کنیم و حالت کمینه را پیدا کنیم. یعنی

$$c(i, j) = \begin{cases} 0 & \text{if } i = j \\ \min_{k \leq k < j} \{c(i, k) + c(k+1, j) + d_k d_{k+1} d_j\} & \text{if } i < j \end{cases} \quad (1)$$

این الگوریتم در واقع همه‌ی حالات ضرب n ماتریس را بررسی می‌کند و بین آن‌ها حالت بهینه را به دست می‌آورد. هزینه‌ی آن متناسب با تعداد حالات ممکن آن است که آن را با $T(n)$ نمایش می‌دهیم. با توضیحات بالا داریم:

$$T(n) = \begin{cases} 1 & n = 1 \\ \sum_{i=1}^{n-1} T(i)T(n-i) & n \geq 2 \end{cases}$$

می‌توان نشان داد که $T(n) = C(n-1)$ که $C(n)$ n امین عدد کاتالان^{۴۵} است که برابر است با

$$C(n) = \frac{1}{n+1} \binom{2n}{n} = \Omega(4^n/n^2)$$

هم چنین روشن است که واحد حل بازگشتی تعداد زیادی زیرمسئله‌ی تکراری را حل می‌کند. این همان ویژگی است که برای حل پویا مناسب است.

راه حل پویا

این راه حل در واقع حل از پایین به بالای درخت بازگشت مربوط به حل بازگشتی است، که در آن نتایج زیرمسئله‌های کوچک‌تر در ماتریسی ذخیره می‌شوند تا برای محاسبه‌ی زیرمسئله‌های بزرگ‌تر مورد استفاده قرار گیرند.

ماتریس $C[1..n, 1..n]$ را تعریف می‌کنیم که $C[i, j]$ برای $1 \leq i \leq j \leq n$ نشان دهنده‌ی هزینه‌ی بهینه‌ی محاسبه‌ی ماتریس $M_i \times M_j$ است. همچنین $R[i, j]$ اندیس k را نشان می‌دهد که حل بهینه‌ی مسئله منجر به ضرب دو زیرمسئله‌ی $M_i \times M_k$ و $M_k \times M_j$ برای $i \leq k < j$ می‌شود. اساس الگوریتم پویا همان فرمول شماره‌ی ۱ است. بنابراین الگوریتم پویا به صورت زیر خواهد بود:

```

for i:=1 to n do C[i,i] := 0;
for l:= 2 to n do (number of matrices multiplied)
  for i:= 1 to n-l+1 do begin
    j:= i + l -1;
    (solving Mij)

    for k:= i to j-1 do begin
      C[i,j] := min {C[i,k] + C[k+1,j]} + d[i]*d[k]*d[j];
      R[i,j] := the value of k that makes the minimum
    end;
  end
end
end

```

با استفاده از ماتریس R می‌توانیم نحوه‌ی ضرب ماتریس‌ها را به صورت پراش‌گذاری شده به دست آوریم. این کار با فراخوانی رویه‌ی $Print_Results(1, n)$ انجام می‌شود:

```

Procedure Print_Results(i,j:integer);
begin
  if i=j then
    return
  else begin
    k:= R[i,j];
    write ('(');
    Print_Results(i,k);
    write (' x ');
    Print_Results(k+1,j);
  end
end

```

با رویه‌ی مشابه می‌توان ماتریس حاصل را به دست آورد.

روشن است که زمان اجرای الگوریتم پویا از $O(n^3)$ و مقدار حافظه‌ی مصرفی آن از $O(n^2)$ است.

مثال

می‌خواهیم شش ماتریس با اندازه‌های زیر را در هم ضرب کنیم:

$$M_1 \times M_2 \times M_3 \times M_4 \times M_5 \times M_6$$

$$[20 \times 25] \times [25 \times 15] \times [15 \times 5] \times [5 \times 10] \times [10 \times 20] \times [2 \times 25]$$

در انتهای الگوریتم ماتریس‌های C و R در شکل ۳۵.۴ نشان داده شده است. در این شکل ماتریس‌ها دوران داده شده‌اند و فقط بخش بالائین آن‌ها نوشته شده‌اند. این شکل به خوبی نحوه‌ی محاسبه‌ی هزینه‌ی بهینه‌ی همه‌ی زیرمسئله‌های M_i را نشان می‌دهد. مثلاً $C[2,5]$ به این صورت محاسبه می‌شود:

$$C[2,5] = \min \begin{cases} C[2,2] + C[2,2] + d_1 d_2 d_3 = 0 + 2500 + 25 \cdot 15 \cdot 20 = 13000 \\ C[2,3] + C[3,5] + d_1 d_2 d_5 = 2625 + 1000 + 25 \cdot 5 \cdot 20 = 7125 \\ C[2,4] + C[4,5] + d_1 d_2 d_5 = 2275 + 0 + 25 \cdot 10 \cdot 20 = 11275 \end{cases}$$

$$= 7125$$

۳.۴.۴ مثلث بندی بهینه‌ی یک چندضلعی محدب

یک چندضلعی محدب را با دنباله‌ی $P = \langle v_0, v_1, \dots, v_{n-1} \rangle$ از رأس‌های آن در خلاف جهت عقربه‌های ساعت نشان می‌دهیم (شکل ۳۲) که ضلع‌های آن $\langle v_0, v_1 \rangle$ ، $\langle v_1, v_2 \rangle$ ، تا $\langle v_{n-1}, v_0 \rangle$ هستند. چون چندضلعی محدب است، اگر v_1 و v_2 مجاور هم نباشند، پاره‌خط $\langle v_1, v_2 \rangle$ که به آن «قطر» می‌گوییم، حتماً در داخل چندضلعی قرار می‌گیرد. قطر $\langle v_1, v_2 \rangle$ چندضلعی را به دو چندضلعی محدب $\langle v_0, v_1, \dots, v_2 \rangle$ و $\langle v_2, v_3, \dots, v_{n-1} \rangle$ تقسیم می‌کند.

منظور از مثلث بندی یک چندضلعی تعیین مجموعه‌ی T از قطرهای نامقاطع است که چندضلعی را به مثلث‌های مختلف تقسیم کند. یک «ضلعی همواره با ۲-۳ قطر به ۲-۳ مثلث افزاینده می‌شود (جرا)»

در یک چندضلعی $P = \langle v_0, v_1, \dots, v_{n-1} \rangle$ می‌توان یک تابع وزن w بر روی ضلع‌ها، قطرهای نامثلث‌های حاصل تعریف کرد. مثلث بندی‌یی که در آن که حاصل جمع وزن‌ها کمینه شود را مثلث بندی بهینه می‌گویند. طول قطرها می‌تواند یک تابع وزن باشد نمونه‌ی دیگر وزن مثلث‌هاست که بر روی هر مثلث به صورت زیر تعریف می‌شود:

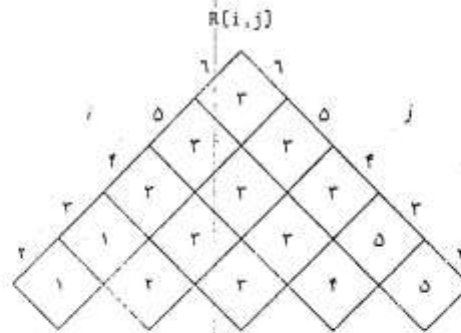
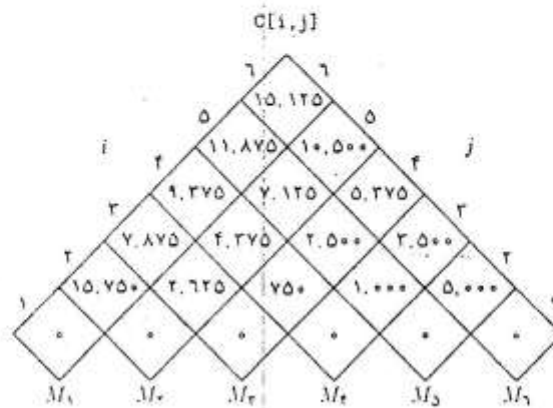
$$w(v_i, v_j, v_k) = \sqrt{v_i v_j} + \sqrt{v_j v_k} + \sqrt{v_i v_k}$$

این مثلث بندی بهینه‌ی یک چندضلعی است.

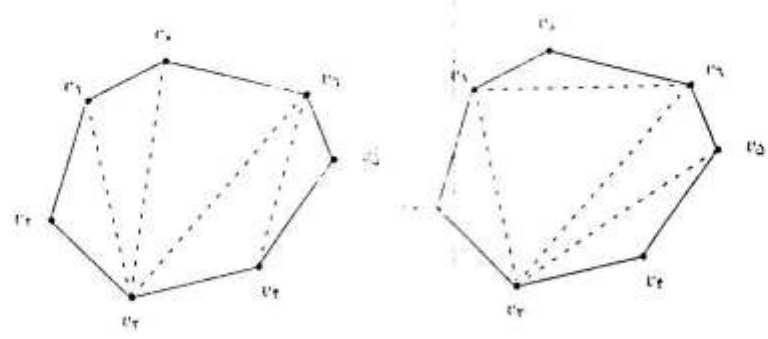
در یک چندضلعی محدب، یک چندضلعی محدب مشابه را می‌توان به دست آورد که در آن ضلع‌ها و قطرهای نامثلث‌های آن به ترتیب v_0, v_1, \dots, v_{n-1} و v_0, v_1, \dots, v_{n-1} نامیده می‌شوند. این ضلع‌ها و قطرهای نامثلث‌های آن به ترتیب v_0, v_1, \dots, v_{n-1} و v_0, v_1, \dots, v_{n-1} نامیده می‌شوند.

در یک چندضلعی محدب، یک چندضلعی محدب مشابه را می‌توان به دست آورد که در آن ضلع‌ها و قطرهای نامثلث‌های آن به ترتیب v_0, v_1, \dots, v_{n-1} و v_0, v_1, \dots, v_{n-1} نامیده می‌شوند. این ضلع‌ها و قطرهای نامثلث‌های آن به ترتیب v_0, v_1, \dots, v_{n-1} و v_0, v_1, \dots, v_{n-1} نامیده می‌شوند.

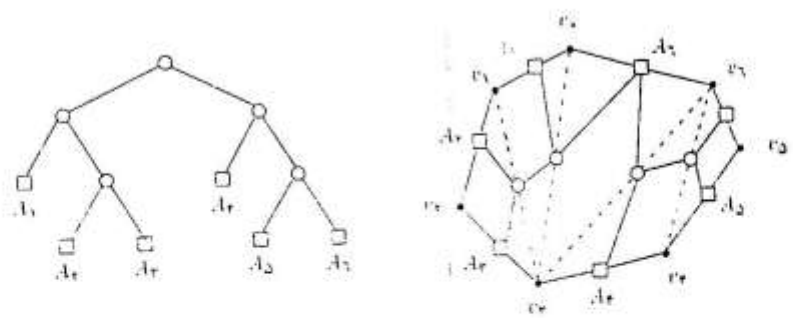
در یک چندضلعی محدب، یک چندضلعی محدب مشابه را می‌توان به دست آورد که در آن ضلع‌ها و قطرهای نامثلث‌های آن به ترتیب v_0, v_1, \dots, v_{n-1} و v_0, v_1, \dots, v_{n-1} نامیده می‌شوند. این ضلع‌ها و قطرهای نامثلث‌های آن به ترتیب v_0, v_1, \dots, v_{n-1} و v_0, v_1, \dots, v_{n-1} نامیده می‌شوند.



شکل ۴.۳۵: ماتریس‌های C و R برای مثال ضرب ۶ ماتریس.



شکل ۲۶.۴: یک چندضلعی محدب و دو نوع مثلث‌بندی آن



شکل ۲۷.۴: تناظر مسئله‌های هم‌راه ماتریس و مثلث‌بندی یک چندضلعی محدب.

همان‌طور که ملاحظه می‌شود ارتباط یک به یک بین درخت پارس و عبارت برانتزگذاری شده وجود دارد. مثلث‌بندی یک چندضلعی نیز با استفاده از درخت پارس قابل نمایش است. شکل ۳۷.۴ م معادل بودن این مسئله‌ها را نشان می‌دهد. گره‌های داخلی درخت، قطره‌های چند ضلعی هستند و ضلع $\langle v_0, v_n \rangle$ ریشه‌ی درخت محسوب می‌شود. برگ‌ها و گره‌های خارجی ضلع‌ها هستند. ریشه درخت یک ضلع مثلث $\Delta(v_0, v_1, v_n)$ در نظر گرفته شده است. این مثلث در واقع فرزندان ریشه را مشخص می‌کند که یکی از آن‌ها $\langle v_0, v_2 \rangle$ و دیگری $\langle v_2, v_n \rangle$ می‌باشد. اگر دقت کنیم متوجه می‌شویم که مثلث مذکور چندضلعی اولیه را به سه قسمت تقسیم کرده است: خود مثلث و دو چندضلعی که در رأس v_2 مشترکند. چند ضلعی‌های جدید که در بالا به آن‌ها اشاره شد با اصلاح اصلی چندضلعی اولیه به‌وجود آمده‌اند به‌جز ریشه آن‌ها که همان قطره‌های $\langle v_0, v_2 \rangle$ و $\langle v_2, v_n \rangle$ هستند. در حالت کلی چند ضلعی مثلث بندی شده با n ضلع یا $n - 1$ برگ در درخت پارس ارتباط یک به یک دارد. پس حاصل ضرب زنجیری از n ماتریس متناظر با درخت پارس A_i گره‌های است و بنابراین متناظر با چندضلعی مثلث بندی شده با $n + 1$ رأس است. ماتریس A_i در برنامه‌ی ضرب ماتریس‌ها متناظر با ضلع $\langle v_{i-1}, v_i \rangle$ در چندضلعی $n + 1$ راسی است. قطر $\langle v_i, v_j \rangle$ ($i < j$) متناظر است با ماتریس A_{i+1}, \dots, A_j در هنگام محاسبه می‌باشد. در حقیقت مسئله‌ی ضرب ماتریس‌ها حالت خاصی از مثلث بندی بهینه‌ی یک چندضلعی محدب است. یعنی هر عملیات که در ضرب ماتریس‌ها انجام میشود قابل اجرا در مثلث بندی است.

اگر زنجیری از ماتریس‌های A_1, A_2, \dots, A_n داشته باشیم چند ضلعی با $n + 1$ رأس $P = \langle v_0, v_1, v_2, \dots, v_n \rangle$ معادل آن است. اگر ماتریس A_i با ابعاد $d_i \times d_{i+1}$ باشد وزن زیر را برای مثلث بندی تعریف میکنیم:

$$w(\Delta(v_i, v_j, v_k)) = d_i d_j d_k$$

مثلث بندی بهینه چندضلعی P با در نظر گرفتن تابع فوق درخت پارس برای برانتزگذاری بهینه‌ی A_1, A_2, \dots, A_n را ایجاد می‌کند.

هر چند حالت عکس صحت ندارد (مثلث بندی حالت خاص ضرب ماتریس‌ها نمی‌باشد) ولی پس از بررسی می‌بینیم که با کمی تغییرات در برنامه‌ی ضرب ماتریس‌ها می‌توانیم مثلث بندی را انجام دهیم. کافی است ابعاد ماتریس‌ها یعنی $d_0, d_1, d_2, \dots, d_n$ را با رأس‌های $v_0, v_1, v_2, \dots, v_n$ جابه‌جا کنیم و تمام رجوع‌ها به i تبدیل به v شوند پس:

$$\min = m[i, k] + m[k + 1, j] + w(\Delta(v_i, v_k, v_j))$$

و $w(i, n)$ ارزش مثلث بندی بهینه را دارد.

تعریف ساختار مثلث بندی بهینه (مرحله‌ی اول)

اگر مثلث بندی بهینه T با $n + 1$ رأس چندضلعی $P = \langle v_0, v_1, v_2, \dots, v_n \rangle$ را در نظر بگیریم که مثلث $\Delta(v_i, v_k, v_n)$ برای k که $1 \leq k \leq n - 1$ تعریف شده باشد. ارزش T حاصل جمع مثلث $\Delta(v_i, v_k, v_n)$ به اضافه‌ی ارزش مثلث بندی شده‌ی زیر چندضلعی‌های موجود آمده خواهد بود. پس مثلث بندی زیر چندضلعی‌های موجود آمده باید بهینه باشد زیرا اگر چندضلعی دیگری با ارزش کمتر وجود داشته باشد با بهینه بودن T متناقض است.

تعریف بازگشتی (مرحله‌ی دوم)

همان‌طور که در ضرب ماتریس‌ها $n \times n$ را هزینه‌ی بهینه برای ضرب ماتریس‌های A_1, A_2, \dots, A_n در نظر گرفتیم پس $t[i, j]$ که $1 \leq i < j \leq n$ را به عنوان ارزش مثلث‌بندی بهینه برای چند ضلعی $\langle v_1, v_2, \dots, v_j \rangle$ منظور می‌کنیم. برای سادگی کار چندضلعی (یک ضلعی) $\langle v_2, v_3, \dots, v_i \rangle$ را با ارزش صفر تعریف می‌کنیم و ارزش مثلث‌بندی بهینه‌ی P را با $t[1, n]$ مشخص می‌کنیم. پس $t[i, i] = 0$ و زمانی که $1 \leq j - i \leq 3$ یک چندضلعی با حداقل ۳ رأس داریم که برای همه‌ی رأس‌های v_k که $k = i, i+1, \dots, j$ می‌خواهیم ارزش مثلث $\Delta(v_{i-1}, v_k, v_j)$ به‌اضافه‌ی چندضلعی‌های موجود آمده‌ی $\langle v_2, v_3, \dots, v_k \rangle$ و $\langle v_{k+1}, v_{k+2}, \dots, v_j \rangle$ را به حداقل برسانیم. فرمول بازگشتی عبارت است از:

$$t[i, j] = \begin{cases} 0, & i = j \\ \min_{i \leq k < j-1} \{t[i, k] + t[k+1, j] + w(\Delta(v_{i-1}, v_k, v_j))\}, & i < j \end{cases}$$

همانند الگوریتم ضرب ماتریس‌ها این عملیات با زمان $O(n^3)$ و فضای $O(n^2)$ انجام می‌شود و همان‌کد *MatrixChainOrder* با اندکی تغییرات قابل استفاده برای مثلث‌بندی می‌باشد.

۴.۴.۴ بزرگ‌ترین زیردنباله‌ی مشترک

زیردنباله‌ی یک دنباله‌ی داده‌شده، دنباله‌ای است که با حذف تعدادی (شاید هیچ) از عناصر آن دنباله ایجاد می‌شود. به عبارتی دیگر، $Z = \langle z_1, z_2, \dots, z_k \rangle$ زیردنباله‌ی $X = \langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$ است اگر دنباله‌ی اکیداً صعودی $\langle z_1, z_2, \dots, z_k \rangle$ از اندیس‌های عناصر X وجود داشته باشد به طوری که برای $1, \dots, k$ z داشته باشیم: $z_i = x_{r_i}$. مثلاً $Z = \langle B, C, D, B \rangle$ یک زیردنباله از $X = \langle A, B, C, B, D, A, B \rangle$ است که دنباله‌ی اندیس‌های مربوط $\langle 2, 3, 5, 7 \rangle$ می‌باشد.

مسئله‌ی مورد نظر در این بخش پیدا کردن Z «بزرگ‌ترین زیردنباله‌ی مشترک» (Longest Common Subsequence (LCS)) برای دو دنباله‌ی داده شده X و Y است. منظور از بزرگ‌ترین طولانی‌ترین دنباله است. مثلاً اگر $X = \langle A, B, C, B, D, A, B \rangle$ و $Y = \langle B, D, C, A, B, A \rangle$ ، $Z = \langle B, C, A \rangle$ به طول ۳ یک دنباله‌ی مشترک برای X و Y است ولی بزرگ‌ترین آن‌ها نیست. بزرگ‌ترین زیردنباله‌ی مشترک این دو دنباله به طول ۴ است و $Z = \langle B, C, B, A \rangle$ یک جواب آن است.

به‌طور دقیق‌تر، ورودی دو دنباله‌ی $X = \langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$ و $Y = \langle y_1, y_2, \dots, y_n \rangle$ و هدف پیدا کردن LCS این دو دنباله است. اگر هر دنباله یک فایل متنی و هر عنصر آن یک سطر از آن فایل باشد، LCS این دو فایل همان فایلی است که دستور `diff file1 file2` در سیستم عامل یونیکس در خروجی می‌نویسد.

برای این مسئله بررسی کلیه‌ی زیردنباله‌های X و Y و مقایسه‌ی آن‌هاست که به‌وضوح الگوریتمی کارآمدی را نشان می‌دهیم که این مسئله دارای زیرمسئله‌های بهینه است و راه‌حل بازگشتی آن منجر به حل مسئله می‌شود. این دو ویژگی ما را به راه‌حل پویا برای این مسئله راهنمایی می‌کند.

تعریف

اگر $X = \langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$ یک دنباله باشد، i امین پیشوند (prefix) X برای $i = 1..m$ را برابر $X_i = \langle x_1, x_2, \dots, x_i \rangle$ تعریف می‌کنیم. مثلاً برای $X = \langle A, B, C, B, D, A, B \rangle$ داریم: $X_2 = \langle A, B \rangle$ و $X_6 = \langle A, B, C, B, D, A \rangle$.

قضیه ۱۱. اگر $X = \langle x_1, x_2, \dots, x_m \rangle$ و $Y = \langle y_1, y_2, \dots, y_n \rangle$ دنباله‌های ورودی باشند و LCS این دو $Z = \langle z_1, z_2, \dots, z_k \rangle$ باشد داریم:

۱. اگر $x_m = y_n$ داریم $z_k = x_m = y_n$ و Z_{k-1} برابر LCS X_{m-1} و Y_{n-1} است.
۲. اگر $x_m \neq y_n$ آن‌گاه از $x_m \neq z_k$ نتیجه می‌گیریم که Z برابر LCS X_{m-1} و Y است.
۳. اگر $x_m \neq y_n$ آن‌گاه از $y_n \neq z_k$ نتیجه می‌گیریم که Z برابر LCS X و Y_{n-1} است.

اثبات.

۱۷. اگر این چنین نباشد، یعنی $x_m \neq z_k$ می‌توانیم با اضافه کردن $x_m = y_n$ به عنوان آخرین عنصر Z ، یک زیردنباله‌ی مشترک بزرگ‌تر از قبل ایجاد کنیم که با این فرض که Z برابر LCS دو دنباله است تناقض دارد.

۱۸. اگر $x_m \neq z_k$ پس Z برابر LCS X_{m-1} و Y است. اگر Z برابر LCS X_{m-1} و Y_{n-1} باشد، نمی‌تواند طولش از k بیشتر باشد، چرا که با فرض LCS بودن Z تناقض دارد.

۱۹. مشابهی بند (۲).

□

راه‌حل بازگشتی

از قضیه‌ی ۱۱ می‌توان دید که راه‌حل بازگشتی مسئله منجر به یک یا دو فراخوانی بازگشتی خواهد شد. اگر $x_m = y_n$ باید LCS را برای X_{m-1} و Y_{n-1} پیدا کرد و به آن اضافه کرد. اگر $x_m \neq y_n$ دو فراخوانی بازگشتی برای حل زیرمسئله‌های به دست آوردن LCS برای X_{m-1} و Y و نیز برای X و Y_{n-1} انجام داد. بزرگ‌ترین زیردنباله‌های این دو زیرمسئله LCS پاسخ است.

روشن است که راه‌حل بازگشتی منجر به حل تکراری زیرمسئله‌های مختلف می‌شود. بنابراین راه‌حل پویا برای این مسئله مناسب است. اگر $c[i, j]$ طول LCS برای X_i و Y_j باشد، فرمول ۲ ارضای این مقادیر را برای زیرمسئله‌های مختلف نشان می‌دهد.

$$c[i, j] = \begin{cases} 0 & \text{if } i = 0 \text{ or } j = 0, \\ c[i-1, j-1] + 1 & \text{if } i, j > 0 \text{ and } x_i = y_j, \\ \max\{c[i, j-1], c[i-1, j]\} & \text{if } i, j > 0 \text{ and } x_i \neq y_j. \end{cases} \quad (2)$$

راه‌حل پویا

بر اساس فرمول ۲ می‌توان الگوریتم پویای زیر را برای این مسئله ارائه داد. برای این کار نیاز به ماتریس $c[0..m, 0..n]$ داریم که $c[i, j]$ طول LCS برای X_i و Y_j را در خود ذخیره می‌کند. مانند بقیه راه‌حل‌های پویا

برای ساختن LCS ماتریس $b[1..m, 1..n]$ را تعریف می‌کنیم که $b[i, j]$ به صورت نمادین حاوی برداری است که نشان می‌دهد که $c[i, j]$ از کدام یک از زیرمسئله‌ها ساخته شده است. اگر $b[i, j] = \diagdown$ در آن صورت $c[i, j]$ از $c[i-1, j-1]$ ساخته شده است. اگر $b[i, j] = \uparrow$ از $c[i, j-1]$ و اگر $b[i, j] = \leftarrow$ از $c[i, j-1]$ به دست آمده است.

```

for i := 1 to m do c[i, 0] := 0;
for j := 1 to m do c[0, j] := 0;
for i := 1 to m do
  for j := 1 to n do
    if  $x_i = y_j$  then begin
       $c[i, j] := c[i-1, j-1] + 1$ ;
       $b[i, j] := '\diagdown'$ ;
    end
    else if  $c[i-1, j] \geq c[i, j-1]$  then begin
       $c[i, j] := c[i-1, j]$ ;
       $b[i, j] := '\uparrow'$ ;
    end
    else begin
       $c[i, j] := c[i, j-1]$ ;
       $b[i, j] := '\leftarrow'$ ;
    end
  end
end

```

مثال

اگر $X = \langle A, B, C, B, D, A, B \rangle$ و $Y = \langle B, D, C, A, B, A \rangle$ ماتریس‌های حاصل در انتهای اجرای الگوریتم پویا مطابق شکل ۳۸.۴ خواهد بود.

روشن است که الگوریتم ارائه شده از مرتبه‌ی زمانی $O(mn)$ و میزان حافظه‌ی مصرفی آن نیز $O(mn)$ است.

ساختن LCS

با توجه به اطلاعات ذخیره‌شده در ماتریس b می‌توان LCS را با فراخوانی $\text{Print-LCS}(b, X, m, n)$ ساخت. این رویه به صورت زیر است:

	j	۰	۱	۲	۳	۴	۵	۶
i	b_j	B	D	C	A	B	A	
۰	x_i							
۱	A		↑	↑	↑	↖	↖	↖
۲	B	↖	↖	↖	↖	↖	↖	↖
۳	C		↑	↑	↑	↖	↖	↖
۴	B	↖	↖	↖	↖	↖	↖	↖
۵	D		↑	↑	↑	↑	↑	↑
۶	A		↑	↑	↑	↖	↖	↖
۷	B	↖	↖	↖	↖	↖	↖	↖

شکل ۳.۴: ماتریس‌های c و b در پیدا کردن LCS برای $X = \langle A, B, C, B, D, A, B \rangle$ و $Y = \langle B, D, C, A, B, A \rangle$.

```

PRINT-LCS( $b, X, i, j$ )
if ( $i = 0$  or  $j = 0$ )
    then return;
if  $b[i, j] = '\setminus'$ 
    then begin
        PRINT-LCS( $b, X, i - 1, j - 1$ );
        print  $x_i$ ;
    end
else if  $b[i, j] = '\uparrow'$ 
    then PRINT-LCS( $b, X, i - 1, j$ )
    else PRINT-LCS( $b, X, i, j - 1$ )
    
```

این الگوریتم از مرتبه $O(m + n)$ است.

۵.۴.۴ درخت دودویی جست‌وجوی بهینه (Optimal BST)

درخت جست‌وجو (Binary Search Tree) یک ساختمان داده‌ی مناسب برای پیاده‌سازی فرهنگ‌های داده‌ای است. برای فرهنگی با n عنصر، اعمال درج، حذف و جست‌وجو را می‌توان با متوسط $O(\log n)$ انجام داد.

۴.۴ روش برنامه ریزی بویا

اگر داده‌ها از پیش آماده باشند، می‌توانیم آن‌ها را به گونه‌ای در درخت قرار دهیم، تا درختی متوازن به دست آید. بدین ترتیب می‌توان اعمال درج، حذف و جست‌وجو را در بدترین حالت با $O(\log n)$ انجام داد. برای ساختن چنین درختی، باید عنصر میانه را در ریشه قرار دهیم. بدین ترتیب نیمی از عناصر در زیر درخت چپ و نیمی دیگر در زیر درخت راست قرار می‌گیرند. سپس همین روش را روی زیر درخت‌های چپ و راست انجام می‌دهیم. یک درخت دودویی جست‌وجویی را در نظر بگیرید که عمل جست‌وجو در مقایسه با بقیه‌ی اعمال بسیار زیاد اتفاق می‌افتد. مثلاً اگر اطلاعات مربوط به یک کتابخانه را با درخت دودویی جست‌وجویی پیاده‌سازی کنیم، کار عمده بر روی آن عمل جست‌وجو است و این جست‌وجوها می‌توانند «موفق» یا «ناموفق» باشد؛ یعنی کتاب در کتابخانه موجود باشد یا خیر. نکته‌ی مهم در این جا آن است که در عمل تعداد نقاضاهای جست‌وجو برای عناصر مختلف این درخت (کتاب‌های مختلف) بسیار متفاوت است. با توجه به آن که زمان انجام جست‌وجو برای یک عنصر متناسب با عمق آن عنصر در درخت است، اگر بتوانیم عناصری را که تعداد جست‌وجو برای آن‌ها بیشتر است به ریشه نزدیک‌تر کنیم و آن‌هایی که کمتر مورد جست‌وجو قرار می‌گیرند را دورتر از ریشه قرار دهیم، متوسط زمان جست‌وجو کمتر از حنا حالت متوازن خواهد شد. این مطلب، ایده‌ی اصلی درخت دودویی جست‌وجوی بهینه است. در شکل ۴.۴ یک درخت دودویی جست‌وجوی متوازن برای عناصر $1 < a_2 < \dots < a_7$ دیده می‌شود. فرض کنید $P(n)$ احتمال آن است که یک جست‌وجوی دل‌خواه برای عنصر a باشد. و فرض کنید که

$$\begin{aligned} P(a_1) &= \frac{1}{16} & P(a_2) &= \frac{2}{16} & P(a_3) &= \frac{2}{16} \\ P(a_4) &= \frac{4}{16} & P(a_5) &= \frac{1}{16} & & \\ P(a_6) &= \frac{2}{16} & P(a_7) &= \frac{2}{16} & & \end{aligned}$$

با توجه به آن‌که زمان جست‌وجو برای هر عنصر متناسب است با عمق آن عنصر در درخت، متوسط زمان جست‌وجو در این درخت برابر است با:

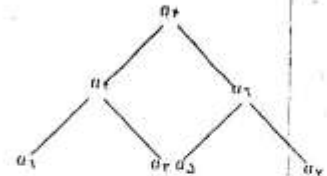
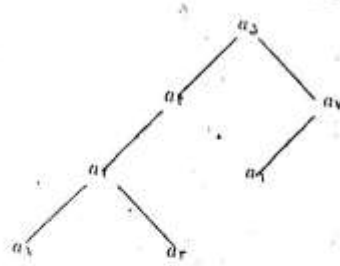
$$\frac{1}{16} [4 \cdot 1 + (2+2) \cdot 2 + (1+2+2+2) \cdot 3] = \frac{74}{16}$$

اگر به جای این درخت، درخت شکل ۴.۴ را برای این عناصر ایجاد کنیم، با این‌که ارتفاع درخت بیش‌تر شده است، متوسط زمان جست‌وجو کمتر می‌شود:

$$\frac{1}{16} [6 \cdot 1 + (4+2) \cdot 2 + (3-2) \cdot 2 + (1+2) \cdot 4] = \frac{58}{16}$$

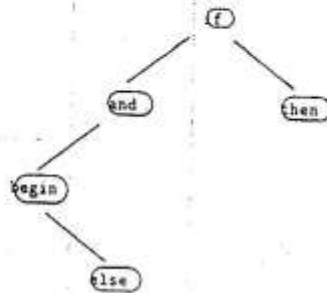
به عنوان مثالی دیگر، توجه کنید که هر کلمه‌ی استفاده‌شده در متن یک زبان برنامه‌نویسی با کلمات موجود در جدول نماد (symbol table) آن کامپایلر جست‌وجو می‌شود و این کار به دفعات زیادی انجام می‌شود. مثلاً در یک زبان پاسکال، ممکن است یک جدول نماد از ۵ کلمه‌ی کلیدی به صورت شکل ۴.۴ ساخته شود.

جست‌وجوهای ناموفق برای پیدا کردن عناصری که در درخت نیستند هم در شکل بهینه‌ی درخت تأثیر می‌گذارند و باید آن‌ها را در نظر گرفت. این جست‌وجوها را در یک درخت دودویی جست‌وجو می‌توان با عناصر خارجی آن نشان داد. به‌ازای هر اشاره‌گر Nil، در درخت یک عنصر خارجی قرار می‌دهیم. مثلاً در شکل ۴.۴ اگر عناصر خارجی را b_1 بنامیم، b_1 نشان‌دهنده‌ی جست‌وجو برای کلمه‌ی کلیدی کلمات کوچک‌تر از begin است، b_2 نشان‌دهنده‌ی جست‌وجو برای کلمه‌ی کلیمانی است که از begin بزرگ‌تر و از else کم‌تر هستند.



شکل ۴.۴: درخت نامتوازن با متوسط زمان جست‌وجوی $\frac{34}{11}$.

شکل ۴.۴: درخت متوازن با متوسط زمان جست‌وجوی $\frac{22}{7}$.



شکل ۴.۴: یک درخت دودویی جست‌وجو برای کلمات کلیدی.

مساله: ثابت کنید تعداد عناصر خارجی برای یک درخت دودویی جست‌وجو با n عنصر، $n + 1$ است.

پرهان:

۱. استفاده از روش استقرایی

۲. به ازای هر عنصر غیر از ریشه، یک پدر و در نتیجه یک پال تناظر وجود دارد. (در کل $n - 1$ پال) از طرفی دیگر هر عنصر دو فرزند دارد که برخی از فرزندانها عناصر خارجی هستند. بنابراین $2n$ پال به عناصر داخلی و خارجی وارد می‌شوند. پس $n + 1 = 2n - (n - 1)$ عنصر به عنوان عنصر خارجی باقی می‌ماند.

۳. اگر n عنصر درخت $a_1 < a_2 < \dots < a_n$ باشند، آن‌گاه $n + 1$ بازه بین آن‌ها برای عناصر خارجی b_i موجود است:

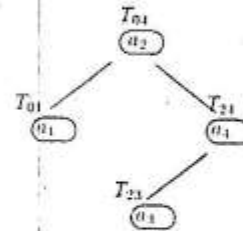
$$b_1 < a_1 < b_2 < a_2 < \dots < a_n < b_n$$

ساختن درخت دودویی جست‌وجوی بهینه

فرض کنید که

۰	$r_{00} = 0$ $w_{00} = 2$	$r_{01} = 9$ $w_{01} = 9$ $r_{02} = 18$ $w_{02} = 12$	$r_{03} = 20$ $w_{03} = 14$	$r_{04} = 22$ $w_{04} = 16$
۱		$r_{11} = 0$ $w_{11} = 2$	$r_{12} = 7$ $w_{12} = 6$	$r_{13} = 11$ $w_{13} = 8$
۲			$r_{22} = 0$ $w_{22} = 1$	$r_{23} = 2$ $w_{23} = 3$
۳			$r_{33} = 0$ $w_{33} = 1$	$r_{34} = 2$ $w_{34} = 2$
۴				$r_{44} = 0$ $w_{44} = 1$

جدول ۴.۴: مقادیر r_{ij} , w_{ij} , c_{ij} برای مثال.



شکل ۴.۴: درخت دودویی جست‌وجوی بهینه برای مثال.

۶.۴.۴ مسئله ی کوله پشتی (Knapsack Problem)

کوله پشتی از مسئله های کلاسیک و مهم و با کاربرد زیاد است که می تواند به این صورت مطرح شود: دزدی به منظور سرقت به فروشگاه می رود. در فروشگاه تعدادی بسته از اجناس مختلف وجود دارد. هر جنس ارزش مشخصی دارد و وزن آن نیز معلوم است. دزد برای برداشتن اجناس یک کوله پشتی به همراه دارد که با آن می تواند تا حداکثر M کیلوگرم را حمل کند (وزن ها همگی اعداد صحیح هستند). به فرض این که دزد نمی تواند قسمتی از یک بسته را بردارد. الگوریتمی طراحی کنید که مشخص کند که دزد باید کدامیک از بسته ها را بردارد که مجموع وزن آن ها از M کیلوگرم بیشتر نشود و مجموع ارزش آن ها نیز بیشترین مقدار ممکن شود. باتوجه به این که در این مسئله ی برداشتن جزئی از یک بسته مجاز نیست و دزد تنها می تواند یک بسته را به تمامی بردارد و یا اصلاً آن را بردارد، به این مسئله، مسئله کوله پشتی صفر و یک (0-1 Knapsack) نیز می گویند. می خواهیم ببینیم که آیا برای این مسئله راه حل سریع وجود دارد.

مسئله را می توان در حالت کلی به صورت زیر تعریف کرد:

ورودی:

- یک کوله پشتی با توانایی حمل M واحد وزن جنس
- N نوع جنس
- تعداد بسته ی از بار نوع i برابر N_i (یا $\text{Number}[i]$ در برنامه ها)
- وزن جنس نوع i W_i (یا $\text{weight}[i]$ در برنامه ها). فرض می کنیم که $W_i \leq M$.
- ارزش جنس نوع i C_i (یا $\text{Cost}[i]$ در برنامه ها)

فرض M و W_i اعداد صحیح هستند.
می خواهیم کوله پشتی را با این بارها کاملاً یا تا حد امکان پر کنیم به طوری که اگر بارها ارزش داشته باشند مجموع ارزش بارها بیشینه شود.

حالت اول:

$C_i = 0$, $W_i = 1$ و کوله پشتی پر شود.
این مسئله یک مسئله ی NP-تمام است و راهی به جز بررسی تمام حالت ها ندارد ولی باید با نظم خاصی این حالت ها را بررسی کنیم. برای این منظور ابتدا از روش پس گرد (Backtracking) استفاده می کنیم.

راه حل پس گرد

بار شماری را در نظر بگیرید. این بار دو حالت ممکن است داشته باشد. یا جزء انتخاب هاست که در آن صورت وزن آن را از توانایی حمل کوله پشتی کم می کنیم. یا جزء انتخاب ها نیست که در آن صورت بارهای بعدی را امتحان می کنیم.

برای حل این مسئله تابع Knapsack را برای پرکردن یک کوله‌پشتی به توانایی حمل M از جنس‌های شماری i تا N می‌نویسیم. این تابع در صورتی که مسئله جواب داشته باشد True و در غیر این صورت False برمی‌گرداند.

```
function Knapsack(W, i: Integer): Boolean;
begin
  if W = 0 then return True;
  if (W < 0) or (i > N) then return False;
  { load #i is a candidate. }
  if Knapsack(W - Weight[i], i + 1) then
    begin
      WriteLn(i, Weight[i]);
      return True;
    end
  else return (Knapsack(W, i + 1));
end;
```

بدترین حالت هنگامی است که مسئله جواب نداشته باشد. در آن صورت الگوریتم از مرتبه $\Theta(2^N)$ است.

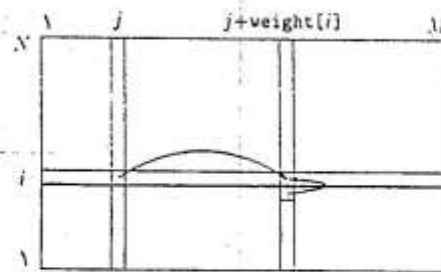
$$T(n) = 2T(n-1) + \Theta(1) \Rightarrow T(n) = \Theta(2^n)$$

راه حل کورکورانه

راه حل کورکورانه برای مسئله‌ی فوق بررسی تمام حالات ممکن به ترتیب زیر است: چنانچه بخواهیم یکی از وزنه‌ها را انتخاب کنیم به جای آن ۱ و در غیر این صورت به جای آن صفر در نظر می‌گیریم. بنابراین 2^N حالت مختلف خواهیم داشت که هر حالت نمایش دودویی اعداد صفر تا $2^N - 1$ می‌باشد. بنابراین می‌توانیم با یک حلقه تمام حالت‌های ممکن را آزمایش کنیم:

```
for i := 0 to  $2^N - 1$  do
begin
  find the N-bit binary representation of i;
  find the loads with 1's in binary form of i;
  if the sum of weights of the selected loads
  is equal to M then this is one solution
end
```

در بدترین حالت این دو الگوریتم مانند هم عمل می‌کنند. و با توجه به NP-تمام بودن مسئله این امر قابل انتظار است.



شکل ۴۳.۴: نحوه‌ی پرکردن ماتریس S در الگوریتم پویا.

راه‌حل پویا

این مسئله به‌وضوح دارای خصوصیت زیرساختار بهینه است؛ هرگاه به اندازه‌ی m درون کوله‌پشتی جنس قرار داده باشیم. پس از این مسئله تبدیل می‌شود به پرکردن یک کوله‌پشتی با ظرفیت $m - m_1$ با بسته‌هایی که باقی مانده‌اند. واضح است که هر جواب بهینه برای مسئله‌ی اصلی، شامل یک جواب بهینه برای این مسئله نیز هست.

ماتریس $S[N \times M]$ را به صورت زیر تعریف می‌کنیم: $S[i, j]$ نشان می‌دهد که آیا می‌توان کوله‌پشتی با اندازه‌ی j را با بارهای از 1 تا i پر کرد یا خیر. اگر نتوان، این مقدار صفر است و در غیر این صورت برابر $k > 0$ است که k شماره‌ی آخرین باری است که در کوله‌پشتی قرار می‌دهیم.

در حالت کلی داریم:

$$S[i, j] = S[i - 1, j] \text{ یا } S[i - 1, j - \text{weight}[i]]$$

شکل ۴۳.۴ نحوه‌ی پرکردن ماتریس را نشان می‌دهد. این الگوریتم به شرح زیر است: (فرض $k = j + \text{weight}[i]$)

• در سطر اول داریم: $S[1, \text{weight}[1]] = 1$

• سطر i بر اساس سطر $i - 1$ پر می‌شود.

• ابتدا همه‌ی مقادیر سطر $i - 1$ در سطر i کپی می‌شود.

• $S[i, k]$ را از $S[i, j]$ پر می‌کنیم، در صورتی که $S[i, k]$ توسط بارهای قبلی پر نشده باشد.

• اگر $j = 0$ یا $k < 0$ را فقط با یک عدد بار i پر می‌کنیم.

```

for i := 1 to N do
  for j := 1 to M do S[i,j] := 0;
for i := 1 to N do
  for j := 0 to M - Weight[i] do
  begin
    if i > 1 then S[i, j] := S[i-1, j];
    k:=j + weight[i];
    if (j=0 or (S[i,j] > 0))
    then {we may be able to fill S[i,k]}
    if (k <= M) and (S[i,k] = 0)
    then S[i,k] := i;
  end;

```

با یک آرایه همین کار را می‌توان انجام داد.

```

for j:= 1 to M do S[j] := 0;
for i := 1 to N do
  for j := 0 to M - Weight[i] do
  begin
    k:=j + weight[i];
    if (j=0 or ((S[j] > 0) and (S[j] <> i)))
    %load i can be used only once!
    then {we may be able to fill S[k]}
    if (k <= M) and (S[k] = 0)
    then S[k] := i;
  end;

```

و یک جواب را هم می‌توان نوشت:

```

procedure print_results (j:integer);
(print the one solution for knapsack of size j
 we assume that this knapsack can be filled)
begin
  if j = 0 then return;
  (*) k := S[j]; (k has to be > 0)
  writeln (k);
  print_results (j-k)

```

به دلیل این که اگر مسئله $S[i, j]$ بیش از یک جواب داشته باشد (یکی با استفاده از بار i و دیگری با بارهای کمتر از آن) ما اولویت را به جواب $S[i-1, j]$ می‌دهیم. راه حل فوق درست است. یعنی اگر $S[i, j] = k$ حتماً $k < k - 1$ یا $k < k$.

حالت دوم (کلی):

$C_i = \infty, 1 < i < n$ و کوله‌پشتی کاملاً پر شود.

در این حالت درایه‌ی $S[i, j]$ شامل دو مولفه است:

• **Last**: شماره‌ی آخرین باری که در کوله‌پشتی j قرار می‌گیرد. اگر این کوله‌پشتی را نتوان پر کرد، این مولفه برابر صفر است.

• **No**: تعداد استفاده شده از بار $S[i, j].last$ در این کوله‌پشتی.

$Number[i]$: تعداد بار از نوع i .

شرح الگوریتم:

برای هر سطر i مانتریس را پر می‌کنیم. در این صورت

• برای $j = 0 \dots M - 11 \cdot weight[i]$ تحت شرایطی $S[j + weight[i]]$ را با قرار دادن یک عدد دیگر از بار i پر می‌کنیم.

• فقط در صورتی که قبلاً پر نشده باشد، پر می‌شود.

• اگر $S[j + weight[i]] = 0$ و $S[j] > 0$ و $weight[i] > 0$ باشد، در آن i نباشد.

```

for j := 1 to M do S[j].last := 0;
for i := 1 to N do
  for j := 0 to M - weight[i] do
    begin
      k := j + weight[i]; {trying to fill S[k]}
      {conditions to use load i for the first time}
      if (j=0) or ((S[j].last > 0) and (S[j].last <> i))
      then
        if (k <= M) and (S[k].last = 0)
        then begin
          S[k].last := i;
          S[k].No := 1
        end
      else
        {conditions to use more than one load i}
        if (S[j].last = i) and (S[j].No < Number[i])
        then
          if (k <= M) and (S[k].last = 0)
          then begin
            S[k].last := i;
            Inc (S[k].No)
          end
        end
      end;

```

رویه `print_results` قبای با تغییر دستور (*) به `S[j].last := k` در این حالت درست کار می کند.

حالت سوم:

$n_i = \infty$, $C_i = 0$. و کوله پشتی کاملاً پر شود.
در این حالت بار نوع i می تواند بیش از یک بار استفاده شود.

```

S[0] := 0;
for i := 1 to N do
  for j := 0 to M do
    begin
      k := j + weight [i];
      if (j = 0 or S[j] <> 0) then
        if k <= M then S[k] := i;
    end;

```

رویه `print_results` در این حالت نیز درست کار می کند.

مسئله‌ی خرد کردن پول (اگر نخواهیم تعداد سکه‌ها کمینه باشد) یک مسئله‌ی کوله‌پشتی با $n_i = \infty$ است.

حالت چهارم:

$n_i = 1$ و $C_i > 0$ باشد و کوله‌پشتی کاملاً پر شود.

در این حالت یک مولفه‌ی جدید برای درایه‌ی $S[i, j]$ در نظر می‌گیریم:

$S[i, j].value$: بیشترین ارزش بارهای از نوع i تا i برای برگردن کوله‌پشتی به اندازه‌ی j .

```

for i := 1 to N do
  for j := 1 to M do S[i, j].value := 0;
for i := 1 to N do
  for j := 0 to M - Weight[i] do
    begin
      if i > 1 then S[i, j] := S[i-1, j];
      k := j + weight[i];
      if (j = 0 or (S[i-1, j].value > 0))
      then {we may be able to fill S[i, k]}
      if (k <= M) and (S[i-1, k].value < S[i-1, j].value + Cost[i])
      then begin
        S[i, k].last := i;
        S[i, k].value := S[i-1, j].value + Cost [i]
      end
    end
  end;

```

جواب را نیز می‌توان نوشت:

```

procedure print_results (i, j: integer);
begin
  if j = 0 then return;
  k := S[i, j].last; (k has to be > 0)
  writeln (k);
  print_results (k-1, j-k)
end;

```

مسئله را می‌توان با یک آرایه هم به صورت زیر حل کرد. ولی جنس‌های استفاده شده را نمی‌توان به دست آورد. در این صورت، آرایه‌ی $S[0..M]$ همان ارزش است.

```
for j := 0 to M do S[j] := 0;
for i := 1 to N do
  for j := M downto weight[i] do
    begin
      if i = 1 then S[weight[i]] := Cost[i];
    else begin
      k := j - weight[i];
      if S[j] < S[k] + Cost[i] then
        S[j] := S[k] + Cost[i];
    end
  end;
end;
```

برای پیدا کردن با ارزش‌ترین جواب ممکن است کوله‌پشتی کاملاً پر نشود. در این صورت در سطر N ام دنبال بزرگترین ارزش می‌گردیم.

۵.۴ روش حریصانه در طراحی الگوریتم‌ها

روش حریصانه (Greedy) یکی از روش‌های ساده، خالص و سریع برای حل دقیق مسئله‌هاست. البته باید مسئله دارای شرایط خاصی باشد تا بتوان از این روش برای حل آن استفاده کرد. متأسفانه تعداد کمی از مسئله‌ها راه حل حریصانه دارند. از جمله آن‌ها مسئله‌های مهمی هستند که راه حل تعدادی از آن‌ها به دلیل نوآوری قابل توجه به نام طراحی‌های آن‌ها ثبت شده‌اند: مانند الگوریتم هافمن (Huffman) برای پیدا کردن گدهای بهینه برای فشرده‌سازی متن‌ها، الگوریتم دایکسترا (Dijkstra) برای پیدا کردن هم‌ی کوتاه‌ترین مسیرها از یک رأس در یک گراف، و الگوریتم‌های پریم (Prim) و کروسکال (Kruskal) برای پیدا کردن درخت پوشای کمینه در یک گراف، و الگوریتم Fleury برای پیدا کردن یک دور اولری در گراف.

روش حریصانه اگر منجر به پیدا کردن جواب دقیق مسئله نشود یک روش تقریبی برای حل آن مسئله است که در صورتی که نتوان اثبات کرد که جواب به دست آمده در بدترین حالت چه مقدار با جواب دقیق فاصله دارد، بسیار با ارزش است و یکی از روش‌های مهم در طراحی الگوریتم‌های تقریبی «قابل اثبات» است. در صورتی که چنین اثباتی وجود نداشته باشد، روش حریصانه در واقع یک روش مکاشفه‌ای (heuristic) برای حل مسئله است که ممکن است در عمل کاربر فراوان داشته باشد ولی از نظر علمی چندان با ارزش نیست.

مسائلی که با روش حریصانه قابل حل هستند دارای خصوصیات زیر می‌باشند:

- مسئله بهینه‌سازی (optimization) است.
- برای حل بهینه‌ی مسئله باید زیرمسئله‌های آن را نیز به صورت بهینه حل کرد (optimal subproblem).
- مسئله‌هایی که به روش بویا قابل حل بودند نیز دو ویژگی فوق را داشتند.
- انتخاب حریصانه (greedy choice) در این گونه مسائل بهترین انتخاب است و عوض نمی‌شود. (تفاوت با روش بویا در این ویژگی است.)

به طور کلی می‌توان یک الگوریتم حریصانه را مطابق زیر بیان کرد:

```
function greedy (C: set): set
(C: the set of all candidates)
begin
  MakeNull(S); (S is the solution)
  while not solution(S) and not Empty(C) do
  begin
    x := an element in C maximizing select(x);
    C := C - {x};
    if feasible (S U {x}) then S := S U {x};
  end
  if solution(S) then return (S)
  else return ("NO solution")
end;
```

۱.۵.۴ ویژگی‌های انتخاب حریصانه

انتخاب نامزد در صورت نداشتن تضاد با انتخاب‌های انجام‌شده انتخاب نهایی است و عمل پس‌گرد (backtracking) برای تغییر انتخاب صورت نمی‌گیرد. این انتخاب براساس تابع انتخاب (selection function) و براساس مقادیر محلی صورت می‌گیرد. در واقع الگوریتم حریصانه به گونه‌ای است که انتخاب مبتنی بر بهینه‌سازی محلی (local optimization) منجر به بهینه‌سازی سراسری (global optimization) می‌شود که هدف مسئله است.

۲.۵.۴ انتخاب فعالیت‌ها (Activity Selection Problems)

n فعالیت مختلف e_1, e_2, \dots, e_n داده شده‌اند که همگی از یک منبع غیرقابل اشتراک استفاده می‌کنند. برای هر فعالیت دو پارامتر زمان شروع و زمان پایان مشخص شده است. هدف پیدا کردن بیشترین تعداد این فعالیت‌هاست که بتوانند از منبع استفاده کنند.

ورودی‌ها برای هر فعالیت e_i (برای $1 \leq i \leq n$) مقادیر زیر داده شده‌اند:

• زمان شروع: s_i

• زمان پایان: f_i

هدف: انتخاب حداکثر فعالیت‌های ممکن.

مثال: هر فعالیت می‌تواند یک نقاشی برای استفاده از مثلاً سالن اجتماعات یک دانشگاه باشد.

ارائه‌ی یک روش ساده برای حل مسأله:

می‌توان برای هر فعالیت موجود، تمام فعالیت‌های دیگر که با آن در تضاد هستند را حذف نموده و این روش را تکرار کرد و کلیه‌ی مجموعه فعالیت‌های ممکن را به دست آورد. در پایان بزرگ‌ترین مجموعه‌ی ممکن جواب است. الگوریتم بسیار کند و از مرتبه‌ی $O(n^2)$ است چون همه‌ی جای‌گشت‌ها را بررسی می‌کند.

روش حریصانه

در الگوریتم حریصانه به دنبال روشی برای انتخاب یک فعالیت مناسب هستیم که در صورتی که با انتخاب‌های تناقضی نداشته باشد آن را به صورت نهایی انتخاب کنیم. برای این کار می‌توانیم ترتیب انتخاب‌ها را براساس ترتیب اولیه، طول فعالیت‌ها، زمان شروع، یا زمان پایان (از کوچک به بزرگ یا برعکس) انجام دهیم.

مشخص است که در دو مورد اول به مشکل برمی‌خوریم، مثلاً در مورد ترتیب انتخاب براساس طول فعالیت‌ها، اگر از سه فعالیت، کوچک‌ترین آن‌ها یا دو فعالیت دیگر (که از هم مجزا هستند) اشتراک داشته باشد، ما فقط همان کوچک‌ترین فعالیت را می‌توانیم انتخاب کنیم؛ در صورتی که دو فعالیت دیگر جواب بهینه است. برای ترتیب‌های دیگر، به هر آخرین ترتیب نیز می‌توان مثال نقض پیدا کرد.

سپس، به نظر می‌رسد که اگر فعالیت‌ها را به ترتیب پایان زمانشان انتخاب کنیم و پس از انتخاب یک فعالیت، همه‌ی فعالیت‌های متضاد با آن را حذف کنیم، جواب بهینه به دست می‌آید. البته درستی این الگوریتم حریصانه را باید اثبات کنیم.

مراحل کلی اثبات درستی یک الگوریتم حریصانه:

۱. اثبات می‌کنیم که یک راه حل بهینه وجود دارد که شامل اولین انتخاب الگوریتم پیشنهادی است.

۳. با حذف انتخاب اولیه و انتخاب‌های متضاد با آن یک زیرمسئله به دست می‌آید که باید آنرا نیز به صورت بهینه و به همین روش حل کنیم.

در مسئله‌ی انتخاب فعالیت‌ها، ابتدا یک زیرمسئله‌ی کلی را تعریف می‌کنیم و سپس به اثبات دقیق درستی الگوریتم ارائه شده می‌پردازیم. یک زیرمسئله شامل k عدد فعالیت است (در مسئله اصلی $k = n$). بدون کم شدن از کلیت مسئله می‌توان فرض کرد که شماره‌ی فعالیت‌های یک زیرمسئله به همان ترتیب زمان‌های پایان آن‌ها (از کوچک به بزرگ) است. یعنی فرض می‌کنیم که $k_1 \leq k_2 \leq \dots \leq k_n$.

لم ۷. یک راه حل بهینه برای مسئله وجود دارد که شامل کار k_1 است.

اثبات. برهان خلف: فرض A یک راه حل بهینه برای مسئله‌ی داده شده است که k_1 متعلق به آن نیست. فرض کنید k_1 فعالیت با کمترین زمان پایان در A است. بنا به فرض داریم: $k_1 \leq k_2$. حال اگر فعالیت k_1 را از A حذف کنیم و به جای آن k_2 را قرار دهیم، مجموعه‌ی حاصل نیز یک جواب برای مسئله است، چون k_2 حداکثر می‌تواند با k_1 در A اشتراک داشته باشد و با بقیه‌ی فعالیت‌ها اشتراکی ندارد. چون تعداد فعالیت‌های موجود در A و در جواب جدید برابرند، این جواب نیز بهینه است. پس ما یک جواب بهینه‌ی شامل k_1 پیدا کردیم. \square

با انتخاب k_1 و سپس حذف کلیه‌ی فعالیت‌هایی که با آن اشتراک دارند، یک زیرمسئله‌ی کوچک‌تر به دست می‌آید که آنرا نیز به همین روش حل می‌کنیم. بنابراین این الگوریتم به یک مرتب‌سازی اولیه نیاز دارد و بقیه‌ی الگوریتم از مرتبه‌ی $O(n)$ انجام می‌شود. پس پیچیدگی الگوریتم $O(n \lg n)$ است. مثال: الگوریتم پیشنهادی بر روی داده‌های نمونه به صورت زیر عمل کرده است.

فعالیت i	زمان شروع (s_i)	زمان پایان (f_i)	انتخاب یا حذف
۱	۱	۴	انتخاب اول
۲	۳	۵	حذف
۳	۵	۶	حذف
۴	۵	۷	انتخاب دوم
۵	۳	۶	حذف
۶	۵	۹	حذف
۷	۶	۱۰	حذف
۸	۸	۱۱	انتخاب سوم
۹	۸	۱۲	حذف
۱۰	۲	۱۳	حذف
۱۱	۱۲	۱۴	انتخاب چهارم

۳.۵.۲ مسئله‌های گوله‌پشتی

توجه کنید که مسئله‌های گوله‌پشتی در حالت کلی NP-Complete هستند و برای برخی از آن‌ها راه حل هوشا با زمان $O(n^2)$ وجود دارد. البته این راه حل‌ها چون مقدار حافظه‌ی مصرفی آنان متناسب است با مقدار اعداد ورودی راه حل واقعاً چند جمله‌ای نیست و به آن شبه چند جمله‌ای (pseudopolynomial) می‌گویند. برای برخی از مسئله‌های گوله‌پشتی راه حل حریصانه وجود دارد.

مسئله‌ی خرد کردن پول

من خوابم نه تومان را یا سکه‌های ۱، ۲ و ۵ تومانی خرد کنیم که مجموع تعداد سکه‌هایی که استفاده می‌کنیم حداقل شود. از هر یک از این سکه‌ها به تعداد زیادی در اختیار داریم. این الگوریتم معمولاً برای این مسئله ارایه می‌شود: در ابتدا هرچه بتوانیم سکه‌های ۵ تومانی برمی‌داریم تا جایی که مقدار باقی مانده از ۵ تومان کم‌تر شود. سپس آن قدر سکه‌ی ۲ تومانی برمی‌داریم تا مقدار باقی مانده از دو تومان کم‌تر شود و در نهایت مقدار باقی مانده را از سکه‌های یک تومانی برمی‌داریم.

این یک الگوریتم حریصانه است، چون در هر مرحله بزرگ‌ترین سکه‌ای که می‌تواند انتخاب می‌کند. آیا این الگوریتم همواره جواب بهینه را می‌دهد؟ جواب این سوال برای این سکه‌ها مثبت است. اثبات این امر به تدریج واگذار می‌شود. برای مقدار دیگری از سکه‌ها (برای ۱، ۲، ۳، ۴ و ۵) هم این الگوریتم درست کار می‌کند. اما اگر به جای سکه‌های ۱، ۲ و ۵ تومانی سکه‌های دیگری در اختیار داشتیم الگوریتم لزوماً درست عمل نمی‌کند. مثلاً اگر به جای سکه‌ی ۲ تومانی سکه‌ی ۴ تومانی داشتیم، الگوریتم ۸ تومان را با یک سکه‌ی ۵ تومانی و سه سکه‌ی ۱ تومانی (مجموعاً ۴ سکه) خرد می‌کند، درحالی‌که فقط با دو سکه ۴ تومانی بهتر خرد می‌شود. روشن است که در حالت کلی این مسئله همان مسئله‌ی کوله‌پشتی است که ارزش هر بار ۱ و تعداد هر نوع بار بینهایت است. این مسئله را قبلاً حل کردیم.

مسئله‌ی کوله‌پشتی با بارهای قابل تقسیم

مسئله‌ی کوله‌پشتی در صورتی که بارها را بتوانیم تقسیم کنیم (fractional knapsack problem) نیز راه حل دارد.

فرض کنید N عدد بار داده شده است که وزن و ارزش بار i ام به ترتیب برابر W_i و C_i است و می‌خواهیم کوله‌پشتی به اندازه‌ی M را با این بارها پر کنیم به طوری که ارزش بارهای انتخابی بیشترین شود. در این مسئله مجاز هستیم که یک بار را به نسبت دل‌خواه به دو قسمت تقسیم کنیم. الگوریتم ساده‌ی زیر این کار را انجام می‌دهد:

بارها را به ترتیب ارزش در واحد وزن مرتب می‌کنیم. یعنی فرض می‌کنیم $\frac{C_1}{W_1} \geq \frac{C_2}{W_2} \geq \dots \geq \frac{C_N}{W_N}$. بارها را به همین ترتیب مورد بررسی قرار می‌دهیم. اگر بار i می‌تواند کاملاً در کوله‌پشتی باقی مانده قرار بگیرد این کار را می‌کنیم و سراغ بار بعدی می‌رویم. اگر وزن بار i ام بیشتر از مقدار باقی مانده از کوله‌پشتی است، این بار را به نسبت مورد نظر تقسیم می‌کنیم تا کوله‌پشتی کاملاً پر شود. واضح است که این الگوریتم درست کار می‌کند. (اثبات دقیق را به خودتان وا می‌گذاریم.)

۴.۵.۴ مسائل زمان‌بندی

در حالت کلی این مسائل NP-Complete هستند اما برای برخی از آن‌ها با روش حریصانه راه حل دقیق دارند.

حالت ساده

یک سرویس دهنده و چند کار (job) آماده‌ی گرفتن سرویس داده شده‌اند. زمان مورد نیاز هر کار داده شده است. می‌خواهیم به تمام این کارها بهترین سرویس دهیم و یک پارامتر سیستم را بهینه سازیم. پارامترهای سیستم می‌تواند،

متوسط زمان پاسخ، حداکثر با متوسط زمان انتظار باشد. مثالی از این مسئله را در صف‌های مختلف در عمل می‌توان دید. چنین صف‌هایی هم در سیستم عامل داریم و بسیاری از الگوریتم‌های زمان‌بندی در این جا کاربرد دارند. به بیان دیگر، یک پردازنده، n عدد کار t_1, t_2, \dots, t_n و در زمان صفر داده شده‌اند، به طوری که زمان مورد نیاز کار t_i بوازی d_i است (service time). می‌خواهیم یک زمان‌بندی با ترتیب اجرا (scheduling) ارائه دهیم به طوری که متوسط زمان پاسخ (average response time) حداقل شود. زمان پاسخ کار t_i برابر است با مدت زمان انتظار این کار باضافه d_i .

می‌توان به طور شهودی دید که اگر کارها را به ترتیب افزایشی زمان سرویس آن‌ها در صف قرار دهیم. مجموع زمان‌های پاسخ کمینه می‌شود. برای اثبات، فرض می‌کنیم که $d_1 \leq d_2 \leq \dots \leq d_n$.

لم ۸. برای مسئله‌ی زمان‌بندی بهینه‌ی یک پردازنده، یک راه‌حل بهینه وجود دارد که در آن اولین کاری که از پردازنده سرویس می‌گیرد، کار t_1 است.

اثبات. اثبات با برهان خلف: فرض کنید که اولین کار t_i باشد ($i > 1$). بنابراین کار t_1 بین کارهای دیگر در صف قرار می‌گیرد. فرض کنید که t_1 کاری است که قبل از t_i انجام می‌شود. نشان می‌دهیم که با تعویض دو کار t_1 و t_i مجموع زمان‌های پاسخ بدتر نمی‌شود.

بدیهی است که تعویض دو کار مجاور تأثیری بر زمان پاسخ کارهای دیگر ندارد. بنابراین فقط مجموع زمان‌های پاسخ کارهای t_1 و t_i مهم است. اگر D زمان اتمام کار جلوی کار t_i باشد، مجموع زمان‌های پاسخ این دو کار در حالت اول برابر است با $A = D + d_i + D + d_1 = 2D + 2d_i + d_1$ و در حالت دوم برابر است با $B = 2D + 2d_1 + d_i$. بدیهی است که $A - B = d_i - d_1 \geq 0$ (چون d_i کمترین زمان اجرای کارهاست).

با این ترتیب، روشن است که کار t_1 را می‌توان همواره با کار جلوی‌اش تعویض کرد و هر بار معیار مورد نظر بهتر شود (یا بدتر نشود) تا آن‌جا که این کار اولین کار صف بشود. پس یک راه‌حل بهینه وجود دارد که t_1 اولین کار سرویس‌گرفته است. \square

با داشتن دو وب چند پردازنده نیز به همین ترتیب عمل می‌کنیم. اگر در مسئله‌ی فوق روابط پیش‌نیازی وجود داشته باشد، در حالت کلی مسئله NP-Complete است ولی برای یک یا دو پردازنده راه‌حل چندجمله‌ای وجود دارد.

زمان‌بندی کارها با جریمه‌ی تأخیر

n کار با شماره‌های 1 تا n داده شده‌اند که زمان اجرای هر کدام 1 واحد زمان است. d_i مهلت انجام کار t_i است و اگر این کار بعد از زمان d_i به اتمام برسد جریمه‌ای برابر i^2 به آن تعلق می‌گیرد. فرض می‌کنیم که مهلت‌ها اعداد صحیح هستند. هدف تعیین یک زمان‌بندی برای اجرای همه‌ی این کارهاست به طوری که مجموع جریمه‌ها کمینه شود.

مشاهدات ما از مسئله: فرض می‌کنیم زمان‌بندی بهینه را داریم. این زمان‌بندی را به صورت شکل زیر را در نظر می‌گیریم که در آن هر کار در یکی از بازه‌های زمانی به اندازه‌ی 1 واحد تخصیص داده شده است.

چون به هر کار با تأخیر فقط یک مقدار جریمه تعلق می‌گیرد و میزان تأخیر در این جریمه تأثیر ندارد، روشن است که می‌توان در زمان‌بندی بهینه (یا هر زمان‌بندی داده‌شده) همه‌ی کارهای با تأخیر (late tasks) را در انتهای زمان‌بندی و کارهای بدون تأخیر (early tasks) را در ابتدای آن انجام داد بدون آن‌که در میزان جریمه تغییری داده شود. این کار با تکرار عمل مجاز جابه‌جایی یک کار بدون تأخیر، مانند t_i با یک کار با تأخیر که بلافاصله قبل از t_i اجرا می‌شود انجام داد.

۵.۴ روش حریصانه در طراحی الگوریتم‌ها

هم‌چنین در زمان‌بندی داده‌شده می‌توان کارهای بدون تأخیر را بر حسب مهلت‌هایشان (از کوچک به بزرگ) مرتب کرد. زیر هر دو کار بدون تأخیر و مجاور d_i و d_j که d_i بلافاصله بعد از d_j اجرا شود، ولی داشته باشیم $d_i > d_j$ را می‌توان با هم جابه‌جا کرد و هر دو کار هنوز قبل از مهلت‌شان اجرا شوند (با توجه به این‌که d_i قبل از زمان d_j اجرا می‌شود و داریم $d_i + 1 \geq d_j$ پس با اجرای d_i یک واحد زمانی دیر تر هنوز آن کار قبل از مهلتش اجرا می‌شود. اجرای زودتر d_i مشکلی ایجاد نمی‌کند.)

با این مشاهدات الگوریتم حریصانه‌ی زیر را برای این مسئله پیشنهاد می‌کنیم:

۱. کارها را به‌ترتیب حریصانه‌شان از بزرگ به کوچک مورد بررسی قرار می‌دهیم. فرض کنید کار i انتخاب کرده‌ایم.
۲. آخرین بازه‌ی زمانی‌ای را پیدا می‌کنیم که d_i را بتوانیم در آن قبل از مهلتش انجام دهیم. برای این کار از بازه‌ی $[d_i - 1, d_i]$ آغاز و بازه‌های سمت چپ آن‌را به‌ترتیب راست به چپ مورد بررسی قرار می‌دهیم. سمت راست‌ترین بازه‌ی خالی محلی قرار گرفتن کار i است.
۳. اگر بازه‌ی زمانی خالی برای اجرای بدون تأخیر برای کار i پیدا نشود، این کار با تأخیر انجام می‌شود و بعد از تعیین همه‌ی کارهای بدون تأخیر زمان‌بندی می‌شود.

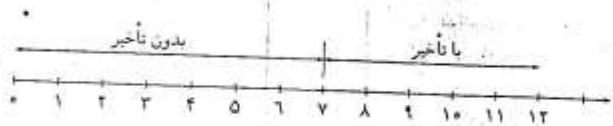
لم ۹. الگوریتم حریصانه‌ی ارائه‌شده یک جواب بهینه برای مسئله‌ی فوق به‌دست می‌آورد.

اثبات. برای اثبات، باید زیر مسئله را به‌درستی تعریف کنیم. فرض می‌کنیم $1 \leq i_1 < i_2 < \dots < i_k \leq n$. زیرمسئله شامل کارهای i_1 تا i_k است که باید در یک بازه‌ی زمانی $[t, t+1]$ قرار داده‌شوند. با توجه به این‌که قبلاً تکلیف کارهای i_1 تا i_k مشخص شده است، فرض می‌کنیم که تعدادی (حداکثر برابر $i_1 - 1$ عدد) از بازه‌ها قبلاً پر شده‌اند و قابل استفاده نیستند.

نشان می‌دهیم که اگر امکان اجرای کار i_k قبل از مهلتش باشد، یک راه‌حل بهینه وجود دارد که در آن i_k بدون تأخیر اجرا می‌شود.

فرض کنید که یک راه‌حل بهینه وجود دارد که در آن i_k با تأخیر اجرا می‌شود. کاری که در بازه‌ی $[d_{i_k} - 1, d_{i_k}]$ قرار دارد را j بنامید. می‌دانیم که $d_j > d_{i_k}$ پس j بدون تأخیر اجرا می‌شود. با جابه‌جایی i_k و j در زمان‌بندی جدید i_k با تأخیر اجرا می‌شود که با توجه به این‌که می‌دانیم $i_k \geq j$ مجموع حریصانه‌ها بدتر نمی‌شود. اگر j هم بدون تأخیر اجرا شود، وضعیت بهتر می‌شود.

با تخصیص i_k حداکثر یک بازه‌ی جدید اشغال می‌شود و با کم‌شدن این کار، یک زیرمسئله‌ی کوچک‌تر ایجاد می‌شود که به همین روش حل می‌شود. \square



مثال

۷	۶	۵	۴	۳	۲	۱	کار
۱۰	۲۰	۳۰	۴۰	۵۰	۶۰	۷۰	d_i
							11_i

مجموع جریمهایی که تعلق می‌گیرد ۵۰ است.

۵.۵.۴ الگوریتم هافمن

فایلی حاوی n نویسه داده شده است. می‌خواهیم برای هر نویسه کدی طراحی کنیم به طوری که با استفاده از این کدها (به جای کدهای مثلاً ۸ بیتی قبلی) اندازه‌ی فایل جدید (برحسب بیت) کمینه شود. تعداد بیت‌های کدهای طراحی شده می‌تواند متفاوت و دل‌خواه باشد. این بهترین روش برای فشرده‌سازی فایل‌هاست با این شرط که هر نویسه کدگذاری شود. روش‌های دیگری وجود دارند که زیررشته‌ها را به صورتی به کد تبدیل می‌کنند که ممکن است از این الگوریتم بهتر عمل کنند.

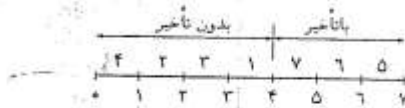
در این مسئله با توجه به این که فایل داده‌شده است، بنابراین تعداد تکرار و یا احتمال وقوع هر نویسه را داریم. این الگوریتم را در مواردی مثلاً ارسال اطلاعات نزدیکی و به صورت «برخط» (online) بر روی شبکه در صورتی که احتمال وقوع نویسه‌ها با تقریب خوبی داشته باشیم، بدون آن که کل فایل داده‌شده باشد نیز استفاده می‌شود. توجه کنید که نویسه‌ها لزوماً نباید نویسه‌های مثلاً اسکی باشند.

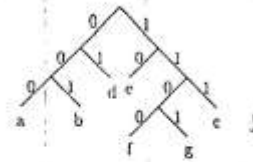
مسئله به صورت انتزاعی از قرار زیر است. n نویسه‌ی a_1 تا a_n و احتمال وقوع f_i برای هر a_i داده شده است $(\sum_{i=1}^n f_i = 1)$. می‌خواهیم به هر نویسه‌ی a_i کدی به طول l_i نسبت دهیم به طوری که متوسط طول کدها (یعنی $\sum_{i=1}^n f_i l_i$) کمینه شود.

برای آن که از قابل دریافت‌شده‌ی کدگذاری شده و نیز جدول کدها بتوانیم فایل اصلی را به دست آوریم، روشن است که نباید هیچ کدی زیررشته‌ی کد دیگر باشد. به عبارت دیگر کدها نباید خاصیت پیشوندی داشته باشند. با وجود این خاصیت می‌توان کدها را به صورت یک درخت دودویی کامل مدل کرد که در آن برگ‌های سمت چپ و راست هر گره به ترتیب دارای برچسب‌های ۰ و ۱ هستند و هر نویسه یک برگ این درخت است به طوری که بیت‌های مسیر از ریشه به آن نویسه کد آن نویسه است. به این درخت، درخت هافمن می‌گویند. مثلاً در شکل ۴۴.۴ کدهای a تا g به ترتیب برابرند با: ۰۰۰۱، ۰۰۱، ۰۱، ۱۱۱، ۱۰، ۱۰۰، ۱۱۰۰ و ۱۱۰۱. توجه کنید که اگر کدی پیشوند کد دیگر باشد، دیگر نمی‌تواند در درخت برگ باشد.

روشن است که متوسط عمق برگ‌های درخت هافمن همان متوسط طول کدهاست.

الگوریتم هافمن با دریافت احتمال وقوع نویسه‌ها، یک درخت هافمن با حداقل متوسط عمق برگ‌ها ایجاد می‌کند. الگوریتم در ابتدا یک گره برای هر نویسه‌ی ورودی ایجاد می‌کند و برای هر گره احتمال وقوع آن نویسه را





شکل ۴.۴: کدگذاری درست را می‌توان با یک درخت دودویی نمایش داد.

نست می‌دهد. به صورت حرصانه هر بار دو گرهی x و y با کم‌ترین احتمال وقوع (f_x و f_y) را پیدا می‌کند. این دو گره را فرزندان یک گرهی جدید (به نام مثلاً z) با احتمال وقوع $f_x + f_y$ می‌کند. x و y را حذف و به جای آن‌ها z را اضافه می‌کند. الگوریتم این کار را تکرار می‌کند تا این که تنها یک گره با احتمال وقوع ۱ که همان ریشه‌ی درخت است حاصل شود.

پایه‌سازی الگوریتم به صورت زیر است:

```

Procedure Huffman (C)
Create an empty Q
for all c in C do
  Allocate_Node (x); f(x) ← f(c)
  Insert (x, Q)
For i:=1 to n-1 do
begin
  z ← Allocate_Node();
  x ← Left[z] ← Extract_min (Q);
  y ← Left[z] ← Extract_min (Q);
  f(z) ← f(x) + f(y);
  Insert (Q, z)
end;
    
```

بهترین داده‌ساختار برای Q یک صف اولویت است که اعمال فوق را با $O(\lg n)$ انجام می‌دهد. پس الگوریتم فوق از $O(n \lg n)$ است.

مثال

فایلی به اندازه‌ی ۱۲۰ حاوی نویسه‌های زیر است.

۶.۵.۴ الگوریتم حریمانه‌ی تقریبی برای مسئله‌ی بسته‌بندی

«شیء داده شده‌اند که حجم شیء i ام برابر v_i است. ما اعداد حقیقی بین صفر و یک هستند. می‌خواهیم این اشیاء را در صندوقچه‌هایی که حجم هر کدام از آن‌ها برابر با ۱ است، بسته‌بندی کنیم به طوری که تعداد کل صندوقچه‌ها حداقل شود. این مسئله به نام بسته‌بندی (bin packing) معروف است. ساده‌ترین الگوریتم حریمانه که برای این مسئله به نظر می‌رسد، به این صورت است:

برای قراردادن شیء i ام، اگر یکی از صندوقچه‌هایی غیر خالی به اندازه‌ی v_i جای خالی داشت، شیء i ام را در آن قرار می‌دهیم و گرنه، آن را در یک صندوقچه‌ی جدید قرار می‌دهیم.

اما متأسفانه این الگوریتم در بسیاری از موارد اشتباه می‌کند. مثلاً اگر حجم اشیاء برابر 0.7 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 باشد، این الگوریتم این اشیاء را در ۳ صندوقچه بسته‌بندی می‌کند: در صندوقچه‌ی اول اشیاء با حجم‌های 0.7 و 0.3 ، در صندوقچه‌ی دوم اشیاء با حجم‌های 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، 0.3 ، و در صندوقچه‌ی سوم یک شیء با حجم 0.3 قرار گرفته است. درحالی که می‌توانستیم این کار را با دو صندوقچه نیز انجام دهیم: به این صورت که در صندوقچه‌ی اول اشیاء با حجم‌های 0.7 ، 0.3 و 0.3 ، و در صندوقچه‌ی دوم اشیاء با حجم‌های 0.3 ، 0.3 ، 0.3 و 0.3 را قرار دهیم. دیدیم که این الگوریتم ممکن است جواب بهینه را به دست ندهد. اما اکنون یک سوال پیش می‌آید: جوابی که این الگوریتم به ما می‌دهد ناچهار نزدیک به جواب بهینه است؟ قضیه‌ی زیر نا حدودی به این پرسش پاسخ می‌دهد:

قضیه ۱۲. اگر حداقل تعداد صندوقچه‌های لازم برای بسته‌بندی اشیاء داده شده برابر با OPT باشد، الگوریتم فوق این اشیاء را با حداکثر $2 \times OPT$ صندوقچه انجام می‌دهد.

اثبات. در الگوریتم ما ممکن نیست که بیش از یک صندوقچه بانی بهمانند که کم‌تر از نصف آن پر شده باشد. (چرا؟! بنابراین اگر $S = \sum v_i$ ، الگوریتم ما از حداکثر $\lceil 2S \rceil$ عدد صندوقچه استفاده می‌کند. از طرف دیگر هر دایره‌ی که اشیاء را بسته‌بندی کنیم، حداقل به S تا صندوقچه نیاز داریم. بنابراین $OPT \leq S$ بنابراین ثابت کردیم که الگوریتم ما حداکثر از $2 \times OPT$ عدد صندوقچه استفاده می‌کند. بنابراین الگوریتم حریمانه‌ای که برای این مسئله ارائه دادیم، زیاد هم بد نیست! جوابی که این الگوریتم به ما می‌دهد حداکثر دو برابر مقدار بهینه است. در واقع با استفاده از یک روش پیچیده‌تر می‌توان ثابت کرد که این الگوریتم حداکثر 1.7 برابر مقدار بهینه را به دست می‌آورد. البته مثال‌هایی هم می‌توان ساخت که الگوریتم ما دقیقاً 1.7 برابر مقدار بهینه را به دست آورد. بنابراین با استفاده از این الگوریتم نمی‌توانیم بیشتر از این پیش برویم.

حالا سعی می‌کنیم که کمی الگوریتم فوق را اصلاح کنیم تا نتیجه‌ی بهتری بگیریم. یک کار عاقلانه این است که ابتدا اشیاء را به ترتیب نزولی حجمشان مرتب کنیم و سپس همان الگوریتم را در مورد آن‌ها به کار ببریم. به نظر می‌رسد که با این اصلاح، الگوریتم قدری بهتر شده است، اما هنوز خیلی وقت‌ها اشیاء می‌کند. ثابت شده است که جوابی که این الگوریتم به ما می‌دهد از $OPT + 4$ بیشتر نیست. البته اثبات این موضوع چندان ساده نیست. البته ذکر این نکته ضروری است که مسئله‌ی بسته‌بندی یک مسئله‌ی NP-Complete است و انتظار ارائه‌ی یک راه حل حتی چندجمله‌ای برای آن بیهوده است.

۶.۵.۴ تمرین‌ها

۱. ثابت کنید که الگوریتم خرد کردن پول اگر سکه‌های موجود ۱، ۲ و ۵ تومانی باشد، جواب بهینه را به دست می‌آورد.
۲. ثابت کنید که اگر سکه‌های موجود $C = 1, \dots$ و تومانی باشند الگوریتم خرد کردن پول درست کار می‌کند.
۳. فرض کنید که سکه‌هایی با ارزش نومان وجود دارند و از هر کدام از آنها نیز به تعداد نامحدودی در دسترس داریم. می‌خواهیم با استفاده از این سکه‌ها L تومان پول را خرد کنیم به طوری که تعداد سکه‌هایی که استفاده می‌کنیم حداقل باشد. را برابر با حداقل تعداد سکه‌های لازم برای خرد کردن L تومان پول می‌گیریم. ثابت کنید که: با استفاده از روابط یک الگوریتم برای خرد کردن پول طراحی کنید.
۴. در مسئله کوله‌پشتی، فرض کنید که این شرط را داریم که: ترتیب بسته‌ها وقتی که برحسب وزن‌شان به‌طور صعودی مرتب شوند. همان ترتیبی است که اگر آن‌ها را برحسب ارزش‌شان به‌طور نزولی مرتب کنیم. ثابت کنید که اگر این شرط برقرار باشد، الگوریتم حریصانه درست کار می‌کند.
۵. در مسئله کوله و یک، فرض کنید که n نوع جنس داریم که وزن و ارزش جنس n ام به ترتیب برابر و است. از هر کدام از این اجناس نیز فقط یک عدد موجود است. را به این صورت تعریف می‌کنیم: اگر تنها K نوع جنس اول، دوم، ... و n ام را در اختیار داشته باشیم، مقدار حداکثر ارزش اجناسی که می‌توان از بین این K جنس انتخاب کرد و در کوله پشتی با ظرفیت W جا داد با است. رابطه‌ی بازگشتی زیر را برای ثابت کردن و با استفاده از آن الگوریتمی برای حل مسئله کوله پشتی صفر و یک بیابید:
۶. فرض کنید که در یک گراف وزندار کوچکترین زیردرخت فراگیر را بدست آورده‌ایم. حالا می‌خواهیم زیردرخت فراگیری از این گراف را بدست آوریم که پس از کوچکترین زیردرخت فراگیر، از بقیه‌ی زیردرخت‌های فراگیر این گراف کم وزن تر باشد. به عبارت دیگر می‌خواهیم زیردرخت فراگیری را بدست آوریم که از نظر کم وزن بودن در مرتبه‌ی دوم قرار گرفته است. الگوریتم برای حل این مسئله بیابید.
۷. مسئله برنامه‌ریزی چند پردازنده (Multiprocessor Scheduling) به این صورت مطرح می‌شود: فرض کنید N تا کامپیوتر داریم که سرعت‌های آن‌ها با هم برابر است. می‌خواهیم n تا برنامه را روی این کامپیوترها اجرا کنیم. زمان اجرای برنامه‌ی i نام بر روی هر کدام از این کامپیوترها برابر با t_i است. می‌خواهیم ببینیم که باید هر کدام از برنامه‌ها را روی کدام کامپیوتر اجرا کنیم که زمان اجرای همه‌ی برنامه‌ها، یعنی اولین لحظه‌ای که اجرای تمام برنامه‌ها به پایان رسیده است، حداقل باشد. یک الگوریتم حریصانه برای این مسئله پیشنهاد می‌کنیم: برنامه‌ها را به ترتیب نزولی زمان اجرایشان مرتب می‌کنیم. سپس اولین برنامه را به اولین کامپیوتر، دومی را به دومین کامپیوتر، ... و n امین برنامه را به n امین کامپیوتر اختصاص می‌دهیم. پس از این اولین کامپیوتری که کارش تمام شد، اولین برنامه‌ای که هنوز به هیچ کامپیوتری اختصاص داده نشده است را به آن کامپیوتر می‌دهیم. این کار را تا جایی ادامه می‌دهیم که تمامی برنامه‌ها بر روی کامپیوترها اجرا شوند. اولاً، ثابت کنید که الگوریتم فوق درست نیست! یعنی مثال نقضی پیدا کنید که الگوریتم فوق نتواند جواب بهینه را برای آن بدست آورد. ثانیاً، ثابت کنید که اگر جواب بهینه برای مسئله برابر با T باشد، الگوریتم فوق جوابی برای مسئله بدست می‌آورد که زمان آن از $2T$ بیشتر نیست.
۸. یک گراف G داده شده است. می‌خواهیم راسهای این گراف را رنگ آمیزی کنیم به طوری که شرایط زیر برقرار باشد: الف - هیچ دو راس مجاور هم رنگ نباشند. ب - تعداد رنگهایی که استفاده می‌کنیم حداقل باشد. ساده‌ترین الگوریتم حریصانه‌ای که می‌توان برای این مسئله پیشنهاد کرد به این صورت است: ابتدا یک ترتیب دلخواه مانند راس رنگ‌ها در نظر می‌گیریم. راس را با رنگ شماره ۱ رنگ آمیزی می‌کنیم و پس از آن برای 2 تا n به این صورت جلو می‌رویم: برای رنگ آمیزی راس i از اولین رنگی که می‌توانیم استفاده می‌کنیم، یعنی از اولین رنگی که در مجاورت این راس ظاهر نشده است. اگر چنین رنگی موجود نبود، یک رنگ جدید را به مجموعه

ی رنگها اضافه می‌کنیم و از آن برای رنگ آمیزی راس استفاده می‌کنیم. به سادگی می‌توانید مثال نقضی برای الگوریتم فوق بیابید. (در واقع هیچ الگوریتم حریصانه‌ای وجود ندارد که جواب بهینه را برای این مسئله پیدا کند. را برابر با تعداد رنگهایی می‌گیریم که الگوریتم فوق برای رنگ آمیزی گراف از آن استفاده می‌کند، اگر ترتیب اولیه ی O را برای رئوس انتخاب کرده باشیم. همچنین (G) را برابر با حداقل تعداد رنگهایی که برای رنگ آمیزی گراف G لازم است می‌گیریم ثابت کنید که: الف - برای هر گراف G، ترتیب O وجود دارد که شود. به عبارت دیگر در هر گراف اگر ترتیب اولیه O، ترتیب مناسبی باشد، الگوریتم درست عمل می‌کند. ب - برای هر عدد حقیقی ϵ ، گراف G و ترتیب O برای رئوس آن وجود دارد که نسبت از بیشتر شود. به عبارت دیگر الگوریتم حریصانه می‌تواند به مقدار دلخواهی اشتباه کند.

۹. گراف بدون جهت G داده شده است. مسئله پوشش راسی (Vertex-Cover) به این صورت مطرح می‌شود: کوچکترین زیرمجموعه ی C از مجموعه ی رئوس گراف را پیدا کنید که برای هر یک از یالهای گراف، حداقل یکی از دو سر این یال در مجموعه ی C باشد. یک الگوریتم مکاشفای ساده برای پیدا کردن کوچکترین پوشش راسی به این صورت است: (۱) C را مساوی مجموعه ی تهی و E^+ را مساوی مجموعه یالهای گراف قرار بده. (۲) یال دلخواه uv از مجموعه ی E^+ را انتخاب کن (۳) دو راس u و v را به مجموعه ی C اضافه کن (۴) تمامی یالهایی که لااقل یکی از دو سرشان u یا v باشد را از مجموعه ی E^+ حذف کن. (۵) اگر E^+ مجموعه تهی نیست، به مرحله ی ۲ برگرد. (۶) مجموعه ی C را به عنوان خروجی الگوریتم برگردان.

ابتدا مثال نقضی پیدا کنید که الگوریتم فوق درست کار نکند و سپس ثابت کنید که برای هر گراف G جوابی که الگوریتم فوق می‌دهد حداکثر دو برابر مقدار بهینه عضو دارد.

۱۰. راننده‌ای می‌خواهد با ماشینش از یک شهر به شهر دیگری سفر کند. ماشین با باک بنزین هر می‌تواند k کیلومتر حرکت کند. در مسیر مسافت این راننده k تا باک بنزین وجود دارد. (باک بنزین اول در شهر مبدأ و باک بنزین k ام در شهر مقصد است) فاصله ی باک بنزین k ام با باک بنزین $k-1$ ام برابر با k کیلومتر است. اگر اعداد k و $k-1$ داده شده باشند، می‌خواهیم حداقل تعداد باک بنزین‌هایی را پیدا کنیم که راننده می‌تواند با برگردن باک بنزین ماشینش در این باک بنزینها مسافت خود را انجام دهد یک الگوریتم حریصانه برای حل این مسئله پیشنهاد کنید و آن را ثابت کنید.

۱۱. نقطه با طول‌های w_1, \dots, w_n و روی محور طول‌ها داده شده‌اند. الگوریتمی طراحی کنید که کمترین تعداد بازه‌های به طول 1 را پیدا کند که تمامی این نقاط را بپوشانند. درستی الگوریتم خود را ثابت کنید.

۱۲. در یک فروشگاه n مشتری منتظر هستند تا کارشان انجام شود. کار مشتری شماره ی i به اندازه ی t_i دقیقه طول می‌کشد. یک نفر کارمند متصدی انجام کار این مشتری‌هاست و در هر لحظه می‌تواند کار فقط یک مشتری را انجام دهد. می‌خواهیم ببینیم که کارمند این فروشگاه باید کار این مشتری‌ها را به چه ترتیبی انجام دهد تا مجموع زمان معطل شدن این مشتری‌ها کمینه شود. (زمان معطل شدن یک مشتری برابر با زمانی است که انجام کار او به اتمام می‌رسد.) یک الگوریتم حریصانه برای حل این مسئله پیدا کنید و سپس درستی الگوریتم خود را اثبات نمایید.

۱۳. برنامه با طول‌های t_1, t_2, \dots, t_n باید روی یک نوار مغناطیسی ذخیره شوند. می‌دانیم که احتمال این که بخواهیم برنامه ی شماره ی i را از روی نوار بخوانیم برابر با p_i است. اگر برنامه‌ها روی نوار مغناطیسی به ترتیب شماره‌هایشان ذخیره شده باشند (یعنی برنامه ی اول در ابتدای نوار، برنامه ی دوم پس از آن، و ...) مقدار زمانی که طول می‌کشد تا بتوانیم برنامه ی شماره ی i را از روی نوار بخوانیم، متناسب با $\sum_{j=1}^i t_j$ است. بنابراین زمان خواندن یک برنامه از روی نوار به طور متوسط متناسب با $\sum_{i=1}^n p_i \sum_{j=1}^i t_j$ است. هدف این است که ترتیب برنامه‌ها روی نوار مغناطیسی را طوری تعیین کنیم که T حداقل شود.

- الف - با ارائه‌ی یک مثال ثابت کنید که اگر برنامه‌ها را به ترتیب صعودی طولشان روی نوار ذخیره کنیم، ترتیب ذخیره شدن برنامه‌ها لزوماً بهینه نیست.
- ب - با ارائه‌ی یک مثال ثابت کنید که اگر برنامه‌ها به ترتیب نزولی طولشان روی نوار ذخیره شوند، ترتیب ذخیره شدن برنامه‌ها لزوماً بهینه نیست.
- ج - ثابت کنید که اگر برنامه‌ها را به ترتیب نزولی مقدار n_i بر روی نوار ذخیره کنیم، مقدار T مینیمم می‌شود. بعضی این ترتیب، بهینه است.

۶.۴ روش‌های جست‌وجو

بر بخش‌های قبل روش‌های تقسیم‌و‌حج. بویا، و حرصانه که عمدتاً برای به دست آوردن راه‌حل‌های سریع و چندجمله‌ای برای مسایل استفاده می‌شوند، مورد بررسی قرار گرفت. ولی پیدا کردن جنس الگوریتم‌هایی کار ساده‌ای نیست و همه‌ی مسایل را نمی‌توان با روش‌های مذکور حل کرد.

اگر مسئله‌ای با هیچ یک از روش‌های فوق، قابل‌حل نبوده، ممکن است تنها راه‌حل آن جست‌وجوی فضای حالت باشد؛ یعنی برای پیدا کردن جواب، کلیه‌ی حالت‌های مسئله را مورد بررسی قرار می‌دهیم. این جست‌وجو معمولاً به یکی از روش‌های زیر انجام می‌گیرد:

۱.۶.۴ روش پس‌گرد

پس‌گرد^{۲۱} روشی است که کلیه‌ی فضای حالت قابل‌قبول را با نظم خاصی ایجاد و جست‌وجو می‌کند. به این صورت که در مرحله‌هایی که با چندین انتخاب روبرو می‌شود، یکی از انتخاب‌ها را با فرض درست بودن دنبال می‌کند، اگر به جواب نرسید، با پس‌گرد (backtrack) انتخاب خود را عوض می‌کند و این کار را تا تمام شدن انتخاب‌ها ادامه می‌دهد. این روش می‌تواند با یافتن اولین جواب متوقف شود و یا این که جست‌وجو را برای یافتن کلیه‌ی جواب‌ها ادامه دهد.

الگوریتم‌های پس‌گرد معمولاً دارای هزینه‌ی نمایی می‌باشند.

مسئله‌ی هشت‌وزیر

```

for i1 := 1 to 8 do
  for i2 := 1 to 8 do
    for i3 := 1 to 8 do
      ....
      for i8 := 1 to 8 do
        try ← (i1, i2, ..., i8)
        if solution (try) then write(try)

```

بردار k -promising

backtracking^{۲۲}


```

procedure N-Queens (k, col, diag45, diag135)
  (try [1..k] is k-promising
   col = (try[i]: 1 <= i <= k)
   diag45 = (try[i]-i+1: 1 <= i <= k)
   diag135 = (try[i]+i-1: 1 <= i <= k)
  )
  if k = N (an N-promising vector is a solution)
    then write try
  else ( find (k+1)-promising extension)
    for j <- 1 to N do
      if (j not in col) and (j-k not in diag45)
        and (j+k not in diag135)
        then try[k+1] <- j
        N-Queens(k+1, col+(j), diag45+(j-k), diag135+(j+k))

```

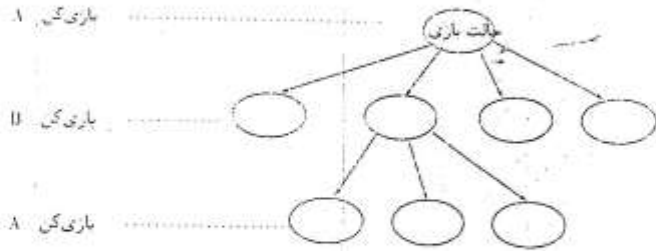
برای $N = 12$ ، $17600 = 12!$ جای‌گشت وجود دارد. اولین جواب در 120476044 مین حلقه به دست می‌آید. ولی درحالت در روش پس‌گرد 8066181 گره دارد که در $12!$ مین گره یک جواب به دست می‌آید.

۲.۶.۴ درخت بازی

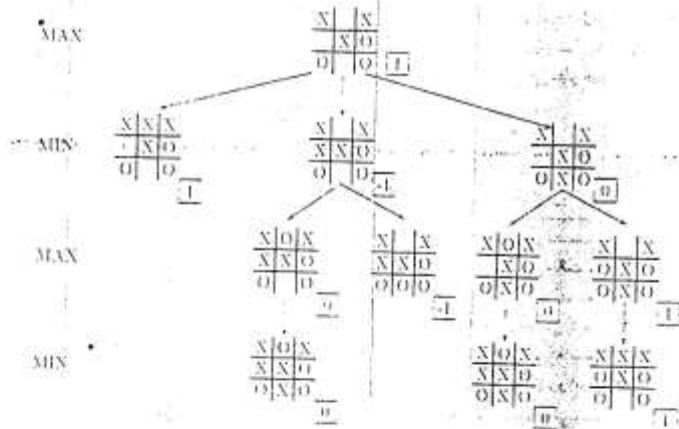
یکی از روش‌های جستجوی فضای مسئله، استفاده از درخت بازی^{۲۷} می‌باشد که جهت تعیین استراتژی برد و انجام به‌ترس بازی ممکن در هر مرحله به‌کار می‌رود. هر گره درخت بر یک وضعیت از بازی دلالت می‌کند و وضعیت‌هایی که با حرکت بعد قابل تولید هستند، به عنوان فرزندان این گره در نظر گرفته می‌شوند (مانند شکل ۲.۶.۴).

گره‌ها خامه‌ی بازی را نشان می‌دهند و هر مسیر تا رسیدن به یک برگ، بیان‌گر یک بازی است که یک پال این مسیر توسط بازیکن اول انتخاب شده و پال بعد را بازیکن دوم انتخاب کرده‌است. به هر گره عددی نسبت داده می‌شود که بسگی به وضعیت بازی دارد. برای روشن شدن مطلب به مثال زیر توجه کنید:

در بازی $N=10$ از درخت بازی می‌توان به صورت سلسله‌ای داده شده در شکل ۲.۶.۴ در تصمیم‌گیری برای رسیدن به هدف نهایی که قرار دادن حروف ستاره به صورت ستاره هم می‌باشد، استفاده نمود. در حالت نهایی (برگ‌ها) اگر N برنده باشد عدد ۱، اگر A (حریف) برنده باشد عدد ۰-، و در غیر این صورت عدد صفر به آن برگ نسبت داده می‌شود. در سطح پدر اگر حرکت (انتخاب پال) از X باشد بیضینه‌ی عدد فرزندان به این گره نسبت داده می‌شود و اگر حرکت از A باشد، گمبینه‌ی آنها، بدین معنی که ما وضعیتی را انتخاب می‌کنیم که بیشترین امتیاز را دارد و حریف هم به‌ترس بازی خود را از این می‌دهد تا کم‌ترین امتیاز محبت ما شود. از این رو این درخت را $\min\text{-max}$ می‌گویند.



شکل ۶.۴: درخت بازی.



شکل ۶.۴: درخت بازی در بازی X-O

```

function Search(B: BoardType; Mode: NodeType): real;
var
  C: BoardType;
  Value: real;
begin
  if B is a leaf then
    return(Payoff(B))
  else
    begin
      if Mode = Max then
        Value := -1
      else
        Value := +1;
      for each child C of board B do
        if Mode = Max then
          Value := Max(Value, Search(C, Min))
        else
          Value := Min(Value, Search(C, Max));
      return(Value);
    end;
  end;
end;

```

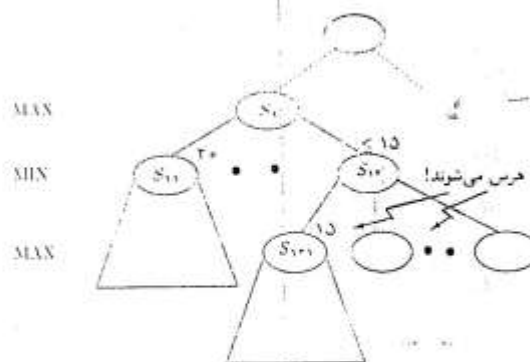
مشکلی فوق‌العاده فضای حالت را جستجو می‌کند. اما در بعضی موارد به دلیل زیاد بودن حالت‌ها چنین امری امکان‌پذیر نیست. مثلاً در بازی شطرنج ساخت درخت تا رسیدن به حالت‌هایی نهایی که بتوان به آن امنبار بست داد مقدور نیست. لذا هر چند سطح که امکان دارد، ساخته می‌شود و در سطح آخر با توجه به وسعت مهره‌ها در صفحه، عددی را حدس زده، و به آن نسبت می‌دهیم. هر قدر که این حدس قوی‌تر و تعداد سطوح ایجاد شده در درخت کم‌تر باشد، به همین میزان بازی بهتری انجام می‌گیرد.

۳.۶.۴ محدود کردن فضای جستجو

در مسائل فوق‌تر می‌تواند که معانی فضای حالت مورد جستجو فرار نماید. اما با استفاده از روش‌های زیر می‌توان فضای جستجو را کاهش داد:

۱. هرس کردن*

۲. اشباع و تجدید*



شکل ۶.۴: با بازگردن S_{101} می‌توانیم بدون S_{102} مشخص می‌گردد و بقیه فرزندان آن هرس می‌شوند.

هرس کردن

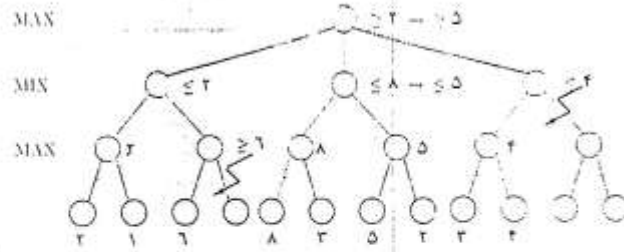
گاهی اوقات جست‌وجوی برخی از شاخه‌ها بی‌ناییز است و می‌توان از جست‌وجوی آن صرف نظر کرد. در شکل ۶.۴ چون S_{101} امتیازی معادل ۲۰ دارد. در نتیجه امتیاز S_1 بیشتر از ۲۰ خواهد بود و در شاخه S_{102} پس از بازگردن S_{101} با امتیاز ۱۵ متوجه می‌شویم که امتیاز S_{101} کمتر از ۱۵ خواهد بود. و از آن‌جا که امتیاز S_1 پس از ۲۰ است لذا از بازگردن بقیه فرزندان S_{102} صرف نظر می‌کنیم و آن‌ها را با تمامی زیرشاخه‌ها هرس می‌کنیم. در مورد درخت برای این روش را هرس می‌گویند. شکل ۶.۴ نمونه‌ای از این روش را نشان می‌دهد.

انشعاب و تحدید

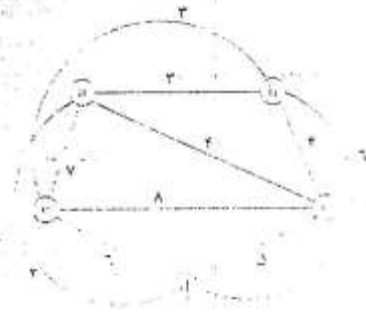
فراس روش نیز مانند هرس کردن، از بازگردن برخی از شاخه‌ها خودداری می‌شود. به این صورت که ما هزینه و تحلیل اطلاعات محلی موجود در بعضی از مرحله‌ها، مشخص می‌گردد که از این ناحیه مسجدهی مطلوبی حاصل نخواهد شد. لذا از بازگردن آن صرف نظر می‌شود. همچنین ما توجه به ضمن انشعاب، قسمت می‌گیریم که ابتدا کدام یک از شاخه‌های درخت را مورد جست‌وجو قرار دهیم. برای روشن شدن بیشتر به مثال زیر توجه کنید.

فروشندهی دوره‌گرد

فرض کنید شهرها و راه‌های بین آن‌ها مطابق شکل ۵.۴ داده شده است. هدف شما خریدن دوری با حداقل وزن ممکن است. که اگر گلهی راس‌ها عبور کند و از فراس فقط یک بار بگذرد. حالت مسئله: تعدادی از پال‌ها انتخاب شده‌اند. پس فعلاً این پال‌ها بر مسیر سفر وجود دارند. هم‌چنین تعدادی از پال‌ها حذف شده‌اند، که نمی‌توان از آنها در مسیر سفر استفاده کرد. مثلاً گلهی مسیری که از پال‌های ۱، ۲ و ۳ را



شکل ۴۹.۲: نمونه‌ای از یک α - β pruning



شکل ۵۰.۴: مسیر کوتاه‌ترین در مسئله‌ی فروساده‌ی تورینگ

سائل می شود و بال α در آن مسره ها وجود ندارد. یک حالت از مسئله می باشد. این حالت را به صورت زیر نمایش می دهیم:

$$A, B, C, D$$

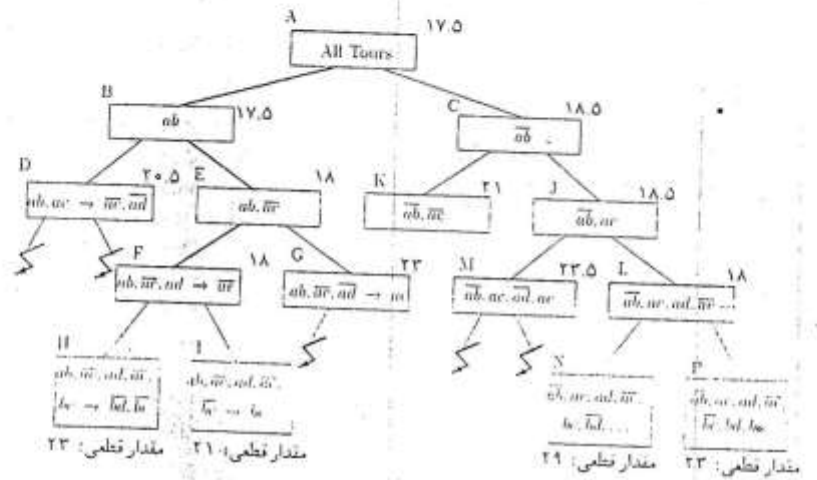
تعیین حد: در هر حالت برای هر رأس دو بال با کمترین وزن از بال های موجود، انتخاب می کنیم. همچنین است که هیچ مسیر هامیلتونی پیدا نمی شود که وزن آن کمتر از نصف مجموع وزن های این بال ها باشد. این حد همان اطلاعات محلی هر حالت محسوب می شود. مثلاً در حالتی که هیچ بالی حذف نشده است، حد به بیشترین محاسبه می شود:

$$\begin{aligned} u &: 2-3 \\ A &: 2+3 \\ v &: 4+4 \\ d &: 2+5 \\ e &: 3+6 \\ \hline \sum &= 17.5 \end{aligned}$$

لذا هیچ مسیری با وزن کمتر از 17.5 و در واقع کم تر از 18 نداریم (چون وزنها عدد صحیح هستند). تصمیم گیری برای باز کردن یا باز نکردن شاخه ها با توجه حد آن صورت می گیرد. هم چنین در انتخاب یک شاخه برای دنبال کردن، اولویت را به شاخه ای می دهیم که حد کمتری دارد. برای مثال در شکل $5.1.4$ ابتدا مسیری که بزرگتر رسم شده، جست و جو می شود.

در شکل فوق پس از رسیدن به A با ارزش 21 و بازگشت به مرحله E ، مرحله G هرس می شود. زیرا مسیرهای که از G تولید می شوند، بزرگتر یا مساوی 23 هستند. و هم چنین در مرحله D مسیرهایی که تولید می شوند، بزرگتر یا مساوی 21 هستند لذا D هم هرس می شود. در یک سطح بالاتر چون 21 از 19 بزرگتر است. لذا اعمال فوق را دوباره تکرار می کنیم و اتفاقاً با توجه به شکل مسیری به طول 19 بدست می آید که جواب مسئله است در حالی که D, G, A, E, B باز نشده اند.

نکته ی مهم در حل این گونه مسائل به دست آوردن یک حد (α) صحیح می باشد.



شکل ۵.۴: درخت جستجوی مسئله فروشنده دورگرد.

