

Divide and Conquer

sabato 22 maggio 2021 08:36

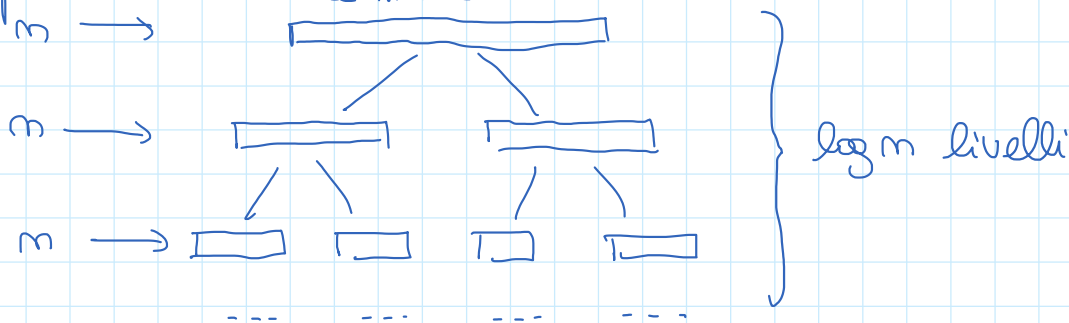
Cos'è? D&C (o Divide et Impare) è un paradigma della programmazione che consiste dei seguenti passi:

- di solito
facili
- dividi in "due" parti (solitamente, ma non sempre, a metà) lo spazio di ricerca;
 - risolvi ricorsivamente il problema su ciascuna delle due parti;

- difficili →
- combina le soluzioni trovate ed estendile alla soluzione globale.

Il criterio per dividere in due può anche essere diverso dallo spezzare a metà. A volte, ad esempio, si spezza in corrispondenza del min./max. di un array.

La complessità di questi algoritmi ha solitamente un fattore $\log(m)$ (quando si divide a metà).



ESEMPI

ESEMPIO 1 - MAX OF SUBARRAY

Dato un array di interi, determinare il sottarray con somma massima.

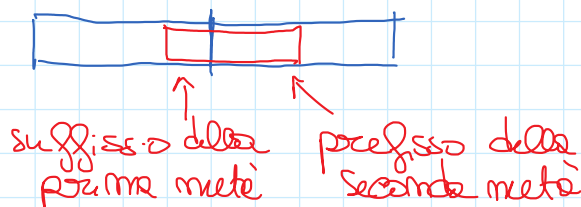
Esistono soluzioni (facili) $O(m)$, ma ora ne vedremo una $O(m \log m)$ che usa D&C.

- Step 1: divido l'array a metà
- Step 2: per ogni metà, calcolo la massima somma di un sottarray interamente contenuto in quella metà.

• Step 3: combino ed estendo le soluzioni.

Per lo Step 3 siano S_L e S_R le due soluzioni parziali, e S la soluzione globale.

Allora $S = \max \{ S_L, S_R, \max \text{Somma di un sottoarray che "attraversa" la metà} \}$



Quindi mi basta sommare la max somma di un suffisso e la max somma di un prefisso (complessità $O(m)$).

$$T(m) = 2T\left(\frac{m}{2}\right) + O(m) \rightsquigarrow O(m \log m)$$

ESEMPIO 2: PONTI

Ci sono n torri, la i -esima ha altezza h_i . Posso costruire un ponte tra le torri i e j ($i < j$) ad altezza y se:

- $h_i, h_j \geq y$;
- per $i < k < j$, $h_k < y$.



Il costo è $y + c$, dove c è una costante data

Voglio collegare la torre 0 alla torre $n-1$ con il minimo costo.

Soluzione $O(m \log m)$.

Considero le torri 0 e $n-1$. Ho due possibilità: o le connetto direttamente, o devo spezzare in corrispondenza di una delle torri intermedie di altezza massima.

La prima cosa si può fare solo se $h_{\max} < h_0, h_{n-1}$.

Topologici ricorro sui due pezzi

La complessità di ricorsione è $O(m)$, perché ogni torre viene considerata come massimo esattamente una volta.

(Caso base: $\text{ans}(i, i+1) = e$).

Calcolare il max costo $\log m$.

Il problema si può risolvere anche con Dijkstra.

ESEMPIO 3: MIN DISTANCE

Dati m punti nel piano, calcolare la distanza minima tra tutte le coppie di punti.

Soluzione naïve $O(m^2)$ (prova tutte le coppie).

Si può fare in $O(m \log m)$ con D&C.

- Primo step: ordino i punti per coordinata x e metto i primi $\lfloor \frac{m}{2} \rfloor$ in un gruppo e gli altri nell'altro gruppo.
- Secondo step: calcolo ricorsivamente le risposte per i due gruppi. Siano queste d_L e d_R .
- Terzo step: calcolo la distanza minima tra coppie di punti che si trovano in gruppi diversi.

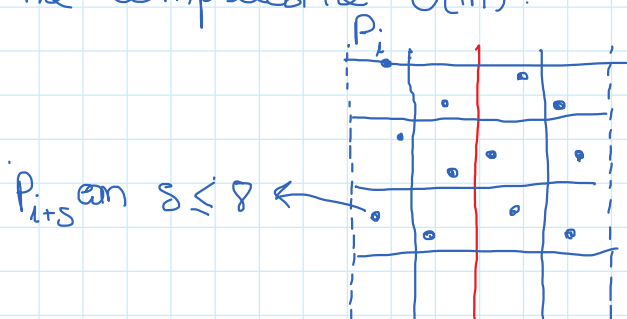
Apparentemente il terzo step è $O(m^2)$, ma si può fare in $O(m)$!

Sia $d_{\min} = \min\{d_L, d_R\}$. Prendo una retta verticale che splitte i due gruppi, e considero il sottoinsieme di punti che distano $\leq d_{\min}$ da tale retta.

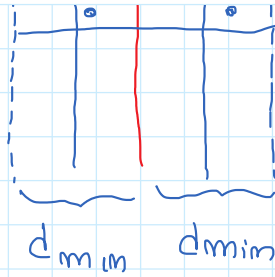
Ordino questi punti per coordinata y , siano essi P_1, \dots, P_k .

Allora si dimostra che per $1 \leq i < k$, mi basta controllare soltanto i successivi k punti.

Questo ha complessità $O(m)$.



WLOG P_i sta sul bordo superiore di uno dei due lati.



osservazione chiave: ciascun quadrato contiene al più un punto. Infatti se un quadrato contenesse almeno due punti, la loro distanza sarebbe $\leq \sqrt{2} \cdot \frac{d_{\min}}{2} = \frac{d_{\min}}{\sqrt{2}} < d_{\min}$, assurdo perché appartengono allo stesso gruppo.

Ma ora la distanza tra P_i e P_{i+s} (e quindi quella tra P_i e $P_{i+s/2}$) è almeno $2 \cdot \frac{d_{\min}}{2} = d_{\min}$, e quindi non è necessario controllarli.

Come si sortiva (per y) in $\mathcal{O}(n)$? Come in un merge sort: avrò ricorsivamente sortato le due metà, e a quel punto mi basta mergeare.

Anche in questo caso c'è una soluzione che non usa D&C.