ПОИСК И СОРТИРОВКА МАССИВОВ

Организация работы с базами данных

- Для создания и обработки всевозможных баз данных широко применяются массивы структур. Обычно база данных накапливается и хранится в виде файла на магнитном диске. К ней часто приходится обращаться, обновлять, перегруппировывать, осуществлять поиск. Работа с базой может быть организована двумя способами:
- 1. Вносить изменения и осуществлять поиск можно прямо в файле, при этом временные затраты на обработку данных (поиск, сортировку) значительно возрастают, но нет ограничений на оперативную память.
- 2. В начале работы вся база (или ее необходимая часть)

- считывается в массив структур и обработка производится в оперативной памяти, что значительно сокращает ее время, однако требует затрат оперативной памяти. Наиболее частыми операциями при работе с базами данных являются «поиск» и «сортировка». При этом алгоритмы решения этих задач существенно зависят от того, организованы ли структуры в виде массива или файла. Обычно структура содержит некое ключевое поле (*ключ*), по которому ее находят среди множества других аналогичных структур. В зависимости от решаемой задачи ключом может служить, например, фамилия или номер расчетного счета. Основное требование к ключу в задачах поиска состоит в том, чтобы операция проверки на равенство была корректной. Поэтому, например, в качестве ключа не следует выбирать действительные

- числа, т. к. из-за ошибки округления поиск нужного ключа может оказаться безрезультатным, хотя этот ключ в массиве имеется.

Поиск в массиве записей

- Задача поиска требуемого элемента в массиве структур a[k], k = 0,…, n-1 заключается в нахождении индекса k, удовлетворяющего условию a[k].kluch = isk. Здесь поле структуры kluch выступает в качестве ключа, isk – искомый ключ. После нахождения значения индекса k обеспечивается доступ ко всем другим полям найденной структуры a[k].
- ***Линейный (последовательный) поиск*** используется, когда нет никакой дополнительной информации о разыскиваемых данных. Он представляет собой последовательный перебор массива до обнаружения требуемого ключа или до конца, если ключ не обнаружен:
- k=0;
- while (k<n && a[k].kluch != isk) k++;
- if (k==n) cout<< “элемент не найден”<<endl;
- else cout<<“индекс искомого элемента= “<<k<<endl;

- ***Поиск с барьером.*** В линейном поиске на каждом шаге вычисляется логическое выражение. Уменьшить затраты на поиск можно упростив логическое выражение с помощью введения вспомогательного элемента – *барьера*, который предохраняет от выхода за пределы массива. Для этого *в конец* массива добавляется элемент с искомым ключом. Количество проверок на каждом шаге уменьшается (проверка одного, а не двух условий), т. к. нет необходимости проверки выхода за пределы массива – элемент с искомым ключом обязательно будет найден до выхода за пределы расширенного массива.
- a[n].kluch = isk; k=0;
- while (a[k].kluch != isk) k++;
- if (k==n) cout<<“элемент не найден”;
- else cout<<“индекс искомого элемента= “<<k<<endl;

Поиск делением пополам (бинарный поиск) используется, когда данные упорядочены по возрастанию ключа kluch. Основная идея поиска – берется «средний» (m-й) элемент массива. Если a[m].kluch < isk, то все элементы массива a[k] с индексами k<=m можно исключить из дальнейшего поиска, в противном случае исключаются элементы с индексами k>m:

```
i = 0;   j = n-1;
while  ( i < j )
    {
      m= ( i+j ) /2;
     if  ( a[m].kluch < isk ) i=m+1;
                          else j=m;
    }
 if ( a[i].kluch == isk )
    cout<<“индекс искомого элемента=“<<i<<endl;
                 else  cout<<“элемент не найден”<<endl;
```

- В этом алгоритме отсутствует проверка внутри цикла совпадения ключа a[m].kluch==isk. На первый взгляд это кажется странным, однако тестирование показывает, что в среднем выигрыш от уменьшения количества проверок превосходит потери от нескольких «лишних» вычислений до выполнения условия i=j.

Сортировка массивов

- Под сортировкой понимается процесс перегруппировки элементов массива, приводящий к их упорядоченному расположению относительно ключа. Цель сортировки – облегчить последующий поиск элементов. Метод сортировки называется устойчивым, если в процессе перегруппировки относительное расположение элементов с равными ключами не изменяется. Основное условие при сортировке массивов – не вводить дополнительных массивов, т.е. все перестановки элементов должны выполняться в исходном массиве. Сортировку массивов принято называть ***внутренней*** в отличие от сортировки файлов (списков), которую называют ***внешней***.

- Методы внутренней сортировки классифицируются по времени их работы. Мерой эффективности может быть число сравнений ключей C и число пересылок элементов P. Эти числа являются функциями C(n), P(n) от числа сортируемых элементов n. ***Быстрые*** (но ***сложные***) алгоритмы сортировки требуют (при $n \to \infty$) порядка n*log(n) сравнений, ***прямые*** (***простые***) методы – n^2.
- Прямые методы коротки, просто программируются. Быстрые, усложненные методы требуют меньшего числа операций, но эти операции обычно сами более сложны, чем операции прямых методов, поэтому для достаточно малых n *(*$n<50$*)* прямые методы работают быстрее. Значительное преимущество быстрых методов начинает проявляться при $n > 100$.

- Среди простых методов наиболее популярны:
- 1) *Метод прямого обмена* (пузырьковая сортировка).
- 2) *Метод прямого выбора.*
- 3) Сортировка с помощью *прямого (двоичного) включения.*
- 4) *Шейкерная* сортировка (модификация пузырьковой).
-
- Улучшенные методы сортировки:
- 1) *Метод Шелла* , усовершенствование метода прямого
- включения.
- 2) Сортировка с помощью дерева, метод *HeapSort*, Д. Уильямсон.
- 3) Сортировка с помощью разделения, метод *QuickSort*, Ч. Хоар. На сегодняшний день это самый эффективный метод сортировки.
- Рассмотрим алгоритмы и реализацию некоторых методов.

Метод пузырьковой сортировки

- При сортировке методом пузырька сравниваются два соседних элемента. Если предыдущий элемент больше последующего, то выполняется перестановка этих элементов. Сортировка осуществляется путем многократного прохождения по списку элементов. В общем случае для сортировки n элементов требуется n–1 проход по массиву. Чтобы исключить ненужные проходы, если массив уже был полностью или частично отсортирован, нужно использовать не оператор цикла с заданным количеством повторений for, а оператор while с флажком p. Оба варианта пузырьковой сортировки приведены ниже:

- Сортировка с явно заданным числом проходов
- void puzsort(double a[], int n)
- { double w;
- for (int i=1; i<n; i++) Номер прохода
- for (int k=0; k<n-i; k++) Номер элемента
- if (a[k]>a[k+1])
- { w=a[k];
- a[k]=a[k+1];
- a[k+1]=w;
- }
- }

- Сортировка с использованием флажка
- void puzsort(double a[], int n)
- { int i,k; double w; bool p;
- i=1; Номер прохода
- do
- { p=false; Флажок
- for (k=0; k<n-i; k++)
- if (a[k]>a[k+1])
- { w=a[k];
- a[k]=a[k+1];
- a[k+1]=w;
- p=true; Была перестановка
- }
- i++;
- } while (p);
- } Сортировка прекращается, если на каком-то проходе не было перестановок (p=false)

Метод прямого выбора

- Сортировка осуществляется путем многократного прохождения по списку элементов. На каждом (k-ом) проходе находится номер минимального элемента начиная с k-го, который затем переставляется с k-м элементом. Сортировка методом прямого выбора имеет вид:

```
void PramSort(double a[], int n)
   {  int k, i, m;     double w;
      for (k=0; k<n-1; k++)
         {  m=k;
            for (i=k+1; i<n; i++)
           if  ( a[i]<a[m] ) m=i;
            w=a[m];  a[m]=a[k];   a[k]=w;
     }
     }
```

Метод Шелла

- Метод сортировки Шелла намного эффективнее, чем похожий на него метод пузырька. Здесь также сравниваются два элемента, но не соседние, а разделенные интервалом kol. Начальное значение kol равно половине количества элементов. В процессе сортировки значение kol уменьшается в два раза на каждом проходе, пока не начнет выполняться сравнение соседних элементов, как и в методе пузырька, т.е. сначала сравниваются отдаленные, а затем все более близкорасположенные элементы. Сортировка методом Шелла имеет вид:
-

```
void ShellSort(double a[], int n)
  {  int k, kol;   double w;     bool p;
     kol=n/2;       Начальный интервал
     do
       {  do
            {   p=false;
                for (k=0;  k < n-kol;  k++)
                    if ( a[k]>a[k+kol] )
                       {  w=a[k];
                          a[k]=a[k+kol];
                          a[k+kol]=w;
                          p=true;
                       }
            } while (p);
          kol=kol/2;       Новый интервал
       } while (kol>0);
  }
```

- ***Полезный совет:*** перестановка элементов со сложными типами данных (с объемами занимающими десятки-сотни байтов) занимает значительно больше времени чем перестановка 4-х байтовых значений. Поэтому рекомендуется вместо перестановки самих данных переставлять их номера (индексы). Такой прием используется практически во всех коммерческих приложениях. В этом случае метод сортировки Шелла с перестановкой индексов имеет вид:

```
void ShellSortInd(double a[], int n, int nom[])
   {  int  k, kol, w;      bool  p;
     for ( k=0; k<n; k++)  nom[k]=k;      Начальные номера
     kol=n/2;       Начальный интервал
    do  {
          do  {
               p=false;
               for ( k=0; k<n-kol; k++)
                 if (a[nom[k]]>a[nom[k+kol]] )
                    {
                      w=nom[k];
                      nom[k]=nom[k+kol];
                      nom[k+kol]=w;
                      p=true;
                    }
             }  while (p);
        kol=kol/2;       Новый интервал
      }  while ( kol>0);
   }
```

Метод Хоара (Hoare)

- Идея метода быстрой сортировки Хоара в следующем. Сначала выбирается так называемое опорное значение op, в качестве которого может быть использовано значение какого-либо внутреннего элемента. Массив просматривается слева-направо до тех пор, пока не будет обнаружен элемент a[i]>op. Затем массив просматривается справа-налево, пока не будет обнаружен элемент a[j]<op. Элементы a[i] и a[j] меняются местами. Процесс просмотра и обмена продолжается до тех пор, пока i не станет больше j, т.е. элементы со значением, меньше опорного, переносятся влево, а со значением, большим или равным ему, – вправо. Таким образом, на первом этапе алгоритм Хоара делит элементы на два раздела: со значениями, меньшими опорного, и со значениями, большими или равными ему. Затем алгоритм разделения применяется к левому и правому разделам до тех пор, пока каждый из разделов не будет состоять из одного единственного элемента. На каждом этапе запоминаются номер разделения и границы разделения. Эффективность метода зависит от объема данных и выбора опорного сечения. В приведенных ниже алгоритмах в качестве опорного выбирается средний элемент раздела. Рекурсивный вариант сортировки Хоара имеет вид:

```
void QuickSort(double a[],  int low,  int high)
 {  int  i, j;        Рекурсивный метод Хоара
    double op,w;
    op=a[(low+high)/2];      Опорный элемент
```

Перенос элементов, меньших опорного, влево, а больших - право

```
    i=low;   j=high;
    do {
          while ((i<=high) && (a[i]<op)) i++;
          while ((j>=low)  && (a[j] >op)) j--;
          if (i<=j) {  w=a[i];   a[i]=a[j];   a[j]=w;
                       i++;  j--;
                     }
        }  while (i<j);
    if (j>low)   QuickSort(a,low,j);
    if (i<high)  QuickSort(a,i,high);
 }
```

```
void QuickSort(double a[], int n)
{    struct
       { int l;
         int r;
       } w[50];
     int  i, j, left, right, op, s=0;       double t;
     w[s].l=0;      w[s].r=n-1;
     while (s!=-1)
      {  left=w[s].l;
         right=w[s].r;
         s--;
         while (left<right)
          {  i=left;
             j=right;
            op=a[(left+right)/2];
            while (i<=j)
              {   while(a[i]<op) i++;
                  while(a[j]>op) j--;
```

```
if (i<=j) {  t=a[i];  a[i]=a[j];  a[j]=t;
                i++;   j--;
             }
}
 if  ((j-left) < (right-i))
       {  if (i<right)  { s++;
                          w[s].l=i;
                          w[s].r=right;
                         }
          right=j;
       }
     else { if (left<j)  { s++;
                           w[s].l=left;
                           w[s].r=j;
                          }
            left=i;
          }
} } }
```