

OK, 215

Linear Time $\Theta(n)$ (single loop)

```

i = 1
while (i < n)
  i = i + k

```

```

i = n
while (i > 1)
  i = i - 1 // i = i - k

```

Logarithmic Time $\Theta(\log n)$

```

i = 1
while (i < n)
  i = i * 2

```

} $\log_2 n$ steps

```

i = 1
while (i < n)
  i = i * k

```

```

i = n
while (i > 1)
  i = i / k

```

} $\log_k n$ steps

Quadratic Time $\Theta(n^2)$

```

for (i = 1 to n)
  for (j = 1 to n)
    // steps

```

```

for (i = 1 to n)
  for (j = 1 to i)
    // steps

```

Log-Log Time $\Theta(\log(\log n))$

```

i = 2
while (i < n)
  i = i * i

```

```

i = 2
while (i < n)
  i = i^k

```


~~100~~

8312 1220

$$c < \dots < \log(\log(n)) < \log(n)$$

$$< n^k < n < n \log(n) < n^2$$

$$< n^3 < \dots < 2^n < 3^n < \dots$$

$$< n! < n^n$$

linked list - משימה

* כללי משימה:

* נקודת התחלה (head pointer) *
* נקודת סוף (tail pointer)

משימות:

- create list (L) - יצירת רשימה
- is empty (L) - האם רשימה ריקה
- find (L, k) - מציאת האינדקס של ערך k ברשימה
- insert first (L, k) - הוספת ערך k לתחילת הרשימה
- insert (L, x, y) - הוספת ערך x בין ערכי y ברשימה
- delete first (L) - מחיקת האיבר הראשון ברשימה
- delete (L, x) - מחיקת האיבר בערך x ברשימה
- delete after (L, y) - מחיקת האיבר שאחרי ערך y ברשימה
- reverse (L) - הפיכת רשימה

Queue

מבנה נתונים המיושם על ידי רשימה

tail/rear - מציין את המיקום של האלמנט הבא להכנס

head/front - מציין את המיקום של האלמנט הבא לצאת

FIFO - First In First Out

פעולות

makeEmpty() - מניקו את הרישימה

isEmpty() - בודק אם הרישימה ריקה

enqueue() - מוסיף אלמנט לרישימה

dequeue() -> value - מוציא אלמנט מרישימה

peek() -> value - מציג את האלמנט הבא לצאת

stack תוכנית

* לולא פורסם פה פירוט כל המבנה המוצג רק בק"מ

היא אינה פתורה על ידי התוכנית.

- לוחות המידע המיושם LIFO

פעולות במונחים:

- push(x) - מוסיף את x לראש

- top() - מחזיר את הערך של התוכנית

- pop() - מחזיר את הערך של התוכנית ומסירה

- isEmpty() - בדיקה האם התוכנית ריקה

- makeEmpty() - מניחה את התוכנית ריקה

רצף

* מרחק בין שני קצוות של רצף

* מרחק

- רצף - קצוות של רצף

- רצף של רצף - קצוות של רצף

- רצף (r) - קצוות

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף (r) - קצוות

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף

קצוות של רצף

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף

(מרחק בין קצוות של רצף)

- קצוות של רצף - מרחק בין קצוות של רצף

קצוות של רצף (מרחק בין קצוות של רצף)

* מרחק בין קצוות של רצף

- מרחק בין קצוות של רצף

מרחק בין קצוות של רצף

מרחק בין קצוות של רצף: $h = \log_2(n+1) - 1 = \Theta(\log n)$

$2^{h+1} - 1 = n$

38

* אורדיקציע פון די קינדער (בינארי) פון א באלאנצירטן באבאם

אורדיקציע פון די קינדער פון א באבאם וואס איז באלאנצירט.

- אורדיקציע פון די קינדער (inorder) - אורדיקציע, אורדיקציע, אורדיקציע.

- אורדיקציע פון די קינדער (preorder) - אורדיקציע, אורדיקציע, אורדיקציע.

- אורדיקציע פון די קינדער (postorder) - אורדיקציע, אורדיקציע, אורדיקציע.

* אורדיקציע פון די קינדער

אורדיקציע פון די קינדער

אורדיקציע פון די קינדער פון א באבאם וואס איז באלאנצירט.

אורדיקציע פון די קינדער (inorder) אורדיקציע פון די קינדער

אורדיקציע פון די קינדער

* אורדיקציע פון די קינדער

אורדיקציע פון די קינדער (inorder) אורדיקציע פון די קינדער

* אורדיקציע פון די קינדער פון א באבאם וואס איז באלאנצירט.

אורדיקציע פון די קינדער

* אורדיקציע פון די קינדער פון א באבאם וואס איז באלאנצירט.

$$N(h) = N(h-1) + N(h-2) + 1$$

אורדיקציע פון די קינדער

$$2^{h+1} - 1$$

אורדיקציע פון די קינדער

38

AVL tree - AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

AVL tree is a binary search tree where the height difference between the left and right subtrees of any node is at most 1. If the height difference is more than 1, the tree is unbalanced and a rotation is performed to balance it.

AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

RR - Right-Right

RL - Right-Left

LL - Left-Left

LR - Left-Right

AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

RR/LL - Right-Right / Left-Left

LR/RL - Left-Right / Right-Left

AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

$N(0) = 1, N(1) = 2$; AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

$$N(h) = N(h-1) + N(h-2) + 1$$

AVL tree is a self-balancing binary search tree. Invented by G. M. Adelson-Velsky and Evgeniy Landis.

Heap - מנייה

i אב אבא אבא

a_i, a_{i+1} אבא אבא אבא

$$a_i = A[i]$$

(i/2 אב אבא אבא) אבא אבא = $A[2i]$

$$a_{i+1} = A[2i+1]$$

אבא אבא אבא אבא אבא אבא אבא אבא *

אבא אבא אבא אבא אבא אבא *

אבא אבא אבא אבא אבא אבא *

אבא אבא אבא אבא אבא אבא *

($O(\log n)$ אבא אבא) אבא אבא אבא אבא אבא אבא *

Build Heap אבא אבא אבא אבא *

BuildHeap(A) אבא

heap-size \leftarrow A.length

for i \leftarrow [A.length / 2] downto 1

heapify(A, i)

$O(n)$ אבא אבא אבא

$O(n \log n)$ אבא אבא אבא אבא *

Time

Time complexity of the algorithm is $O(n \log n)$

in the worst case.

It is a comparison based sorting algorithm.

It is a divide and conquer algorithm.

It is a recursive algorithm.

It is a sorting algorithm.

Time

complexity of the algorithm is $O(n \log n)$

in the worst case.

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

It is a comparison based sorting algorithm.

It is a divide and conquer algorithm.

It is a recursive algorithm.

It is a sorting algorithm.

מיון פיראט

* מיון הסים - מיון רצף-מסלול $O(n \log n)$
 $n =$ מספר האיברים, $k =$ מספר הסלילים (מספר הסלילים)
 $n =$ מספר הסלילים k . (מספר הסלילים)

כדי להפיק את המיון צריך להשתמש באיבר הסים
 מיון נוצר מזה וזה מיון סלילי (מיון סלילי).
 מיון רצף-מסלול (מיון רצף-מסלול).

* מיון רצף-מסלול - מסלול רצף $O(n \log n)$
 מיון רצף-מסלול $O(n \log n)$
 מסלול רצף-מסלול $O(n \log n)$

* מיון רצף-מסלול (מיון רצף-מסלול) $O(n \log n)$

* ייתכן למיין n^2 מספר מסלול $O(n^2 \log n)$
 ייתכן למיין מסלול מסלול

$$f(n^2) = n^2 \log(n^2) \Rightarrow 2n^2 \log n \Rightarrow O(n^2 \log n)$$

* מיון רצף-מסלול $O(n \log n)$, (מיון רצף-מסלול)
 מסלול רצף-מסלול $O(n \log n)$

* מיון רצף-מסלול מסלול מסלול מסלול

מסלול מסלול $O(n \log n)$

* מיון רצף-מסלול מסלול מסלול מסלול

מסלול מסלול מסלול מסלול

* מיון רצף-מסלול (Inplace) מסלול מסלול מסלול

Heap Sort

Time Complexity

Worst Case: $O(n \log n)$

Average Case: $O(n \log n)$

Best Case: $O(n \log n)$

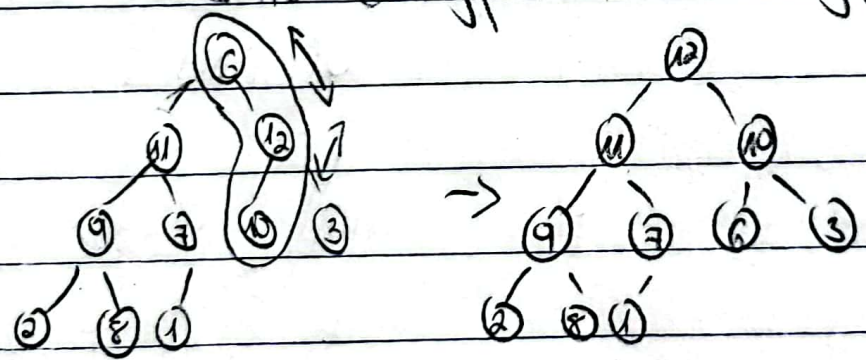
Space Complexity: $O(1)$

Stability: Not Stable

Comparison: $O(n \log n)$

Swaps: $O(n \log n)$

Implementation: In-place



Time Complexity: $O(n \log n)$

Space Complexity: $O(1)$

Stability: Not Stable

Comparison: $O(n \log n)$

Swaps: $O(n \log n)$

Implementation: In-place

Applications: Sorting arrays

Priority Queue

- Insertion: $O(\log n)$
 - Deletion: $O(\log n)$
 - Finding Minimum/Maximum: $O(1)$
 - Heapify: $O(n)$

- Binary Heap: $O(n)$
 - Fibonacci Heap: $O(1)$

- Dijkstra's Algorithm: $O(n^2)$
 - Bellman-Ford: $O(n^3)$
 - Shortest Path: $O(n^2)$

- Graphs: $O(n^2)$
 - Trees: $O(n)$
 - Heapsort: $O(n \log n)$

סוגי סידור

	שם	תיאור	מורכבות	Inplace	stable
סידורי יציבים	Bubble sort	השוואת איברים סמוכים והחלפתם במקרה הצורך	$O(n^2)$	✓	✓
	Insertion sort	הכנסת איבר חדש למיקומו הנכון בסדרה	$O(n^2)$	✓	✓
	Selection sort	בחירת האיבר הקטן ביותר והחלפתו עם האיבר הראשון	$O(n^2)$	✓	✓
	Merge sort	פירוק המערך למערך אחד, סידורו, והצטרפו	$O(n \log n)$	לא	✓
	Quick sort	בחירת פיוט, חלוקת המערך לפי הפיוט, וסידור הפיוט	$O(n \log n)$ $O(n^2)$ במקרה גרוע	✓	✗
	Heap sort	הפיכת המערך למערכת קנה, והחלפת האיבר הראשון עם האיבר האחרון	$O(n \log n)$	✓	✗
סידורי לא יציבים	Counting sort	מניפת את מספר האיברים בכל קטגוריה	$O(n+k)$	לא	✓
	Radix sort	סידור האיברים לפי ספרות	$O(d(n+k))$	לא	✓
	Bucket sort	חלוקת המערך לקבוצות, סידור כל קבוצה בנפרד, והצטרפתן	$O(n)$ $O(n^2)$ במקרה גרוע	לא	✓

10

רצ"ו

* זמן של כל הפעולות:

$$\frac{n \log n}{2} \times (\log n + 1) = \text{זמן של כל הפעולות}$$

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

$$2^{\log n} = \Theta(n)$$

* זמן של כל הפעולות של ה- n :

$$2^{h+1} - 1 = n$$

* זמן של כל הפעולות של ה- n :

$$h = \log(n+1) - 1 = \Theta(\log n)$$

* זמן של כל הפעולות של ה- n :

$$N(h) = N(h-1) + N(h-2) + 1$$

$$2^{h+1} - 1$$

- זמן של כל הפעולות:

* זמן של כל הפעולות של ה- n :

* זמן של כל הפעולות של ה- n :

זמן של כל הפעולות:

$$O(n^2) = \text{זמן של כל הפעולות של ה-} n$$

$$O(n \log n) = \text{זמן של כל הפעולות של ה-} n$$

$$O(n) = \text{זמן של כל הפעולות של ה-} n$$

* זמן של כל הפעולות של ה- n :

מס' :

מבין אלגוריתמים

* אלגוריתם לוח (LIFO) $O(1)$ - פופ, פוש, איז אפטי

$O(1)$ - איז `IsEmpty`, `Pop`, `Push`

* אלגוריתם לוח (FIFO) $O(1)$ - דנקו, אנקו, איז אפטי

$O(1)$ - איז `Dequeue`, `Enqueue`, `IsEmpty`

* אלגוריתם לוח - מיקום מיקום $O(1)$

$O(n)$ = Search, $O(1)$ = Delete, Insert

* אלגוריתם לוח AVL - מיקום מיקום $O(\log n)$

מיקום / מיקום / מיקום / מיקום / מיקום

* אלגוריתם לוח - מיקום מיקום $O(n)$

$O(n)$ = Build-Heap, $O(1)$ = Heap-Maximum

$O(\log n)$ = Delete, Insert, Heapify

מיקום מיקום

* אלגוריתם לוח מיקום מיקום $O(n)$

* אלגוריתם לוח מיקום מיקום, מיקום, מיקום $O(n)$

* אלגוריתם לוח מיקום מיקום $O(\log n)$ = $O(n \log n)$

* אלגוריתם לוח מיקום מיקום $O(n \log n)$

* אלגוריתם לוח מיקום מיקום $O(n)$