

基礎アルゴリズムとその証明

数理情報系 4 年

甲本健太

1. オーダー記法
2. ソートアルゴリズム
3. グラフ
 - i. グラフの基本用語
 - ii. 最小木
 - iii. 最短路
4. 動的計画法

1. オーダー記法

$$T(n) = O(f(n)) \iff \exists c > 0. \exists n_0 \in \mathbb{N}. [n > n_0 \Rightarrow T(n) \leq cf(n)]$$

$$\begin{aligned} T(n) = o(f(n)) &\iff \forall c > 0. \exists n_0 \in \mathbb{N}. [n > n_0 \Rightarrow T(n) \leq cf(n)] \\ &\iff \lim_{n \rightarrow \infty} T(n)/f(n) = 0 \end{aligned}$$

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

$$\iff \forall c_1, c_2 > 0. \exists n_0 \in \mathbb{N}. [n > n_0 \Rightarrow c_1 f(n) \leq T(n) \leq c_2 f(n)]$$

2. ソートアルゴリズム (1/)

定義：ソート

全順序が定義された順序付き集合を，その順序にしたがって並べること。

1. バブルソート

アルゴリズム

$i = 1, 2, \dots, n - 2$; $j = i, i + 1, \dots, n - 1$ の順に以下の操作を行う。

> $A[j], A[j + 1]$ を比較し， $A[j] > A[j + 1]$ ならば要素を入れ替える。

正当性

$i = 1$ のとき，最大要素が $A[n]$ に移動する． $i = 2$ のとき，次に大きい要素が $A[n - 1]$ に移動する．以下，帰納的に成り立つ。

計算量

$$(n - 1) + (n - 2) + \dots + 1 = n(n - 1)/2$$

より $O(n^2)$ 。

2. ソートアルゴリズム (2/)

2. マージソート

アルゴリズム

1. 長さ n の配列 A を長さ $n/2$ の左半分 A_l と右半分 A_r に分割する
2. A_l, A_r を再帰的にそれぞれソートする
3. A_l, A_r について、小さい方の要素から順にとっていくことで A の整列集合を得る

正当性

帰納的に示す. A_l, A_r が正しくソートされていると仮定する. このときステップ 3 で A_l, A_r の要素を昇順に並べた配列, すなわち A のソート済み配列が得られる.

計算量

漸化式 $T(n) = 2T(n/2) + cn$ より, $T(n) = O(n \log n)$ となる.

3. グラフ (3.1 グラフの基本用語)

3.2 最小木 (1/)

定理：最小木定理

$G = (V, E)$ の全域木 T に対し、「 T が最小木 \iff 任意の補木辺 $e \in E \setminus T$ に対し、 e によって定まる基本閉路を C_e とすると、 $f \in C_e$ ならば $w(f) \leq w(e)$ 」

必要性 (\Rightarrow) の証明

ある辺 $f \in C_e$ について $w(f) > w(e)$ と仮定する。このとき $T' = T \setminus \{f\} \cup \{e\}$ を考えると $w(T) > w(T')$ である。また T は全域木である。（ \because 路が f を使っていた場合、代わりに $C_e - f$ を使えばよい。）よって、 T の最小性に矛盾。

十分性 (\Leftarrow) の証明

T を右辺の条件を満たし最小木でない全域木とする。また、 T^* を $|T \setminus T^*|$ が最小になるような最小木とする。ある辺 $e \in T^* \setminus T$ を取りその端点を u, v とすると、 e は T^* を2つの連結成分 T_u^*, T_v^* に分割する。また、 T の基本閉路 C_e を考えると、 C_e 上には端点がそれぞれ T_u^*, T_v^* に含まれるような辺 f が存在する。仮定より、 $w(f) \leq w(e)$ である。ここで、 $T^{*'} := T^* \setminus \{e\} \cup \{f\}$ とすると、 $w(T^{*'}) \leq w(T^*)$ かつ $T^{*'}$ が全域木であることから $T^{*'}$ は最小木。したがって $|T \setminus T^*|$ の最小性に矛盾。

4. 動的計画法