

Tri par Fusion

John von Neumann

(https://fr.wikipedia.org/wiki/John_von_Neumann), 1945

Principe

On peut facilement fusionner deux listes triées en une seule en extrayant itérativement le plus petit élément. Celui-ci est forcément aussi le plus petit de l'une des deux listes à fusionner.

Ce procédé est appelé fusion et est au cœur de l'algorithme de tri par fusion récursif.

- Si le tableau n'a qu'un élément, il est déjà trié.
- Sinon, séparer le tableau en deux parties à peu près égales.
- Trier récursivement les deux parties avec l'algorithme du tri fusion.
- Fusionner les deux parties triées en un seul tableau trié.

Ce tri a été illustré par Saturday Morning Breakfast Cereal (<http://www.smbc-comics.com/?id=1989>).

Fusion

Entrées:

les sous-tableaux `T[premier:limite]` et `T[limite:dernier]`,
supposés triés.

Sortie:

le tableau `T[premier:dernier]` est trié

Algorithme:

- copier les deux sous-tableaux dans des tableaux annexes `T1` et `T2`
- boucler par positions croissantes dans `T`, et y copier
 - si `T1` est vide, `min(T2)`
 - sinon, si `T2` est vide, `min(T1)`
 - sinon, le plus petit de `min(T1), min(T2)`
 - et supprimer l'élément copié de la liste `T1` ou `T2`

Les listes Tk (T1 et T2) étant triées,

- i_k est l'indice du premier élément pas encore fusionné
- $\min(T_k)$ est $T_k[i_k]$
- $i_k += 1$ supprime ce minimum de T_k .

```
In [2]: def fusion(T, premier, limite, dernier):
        asdl.affiche_entree_fusion(T,premier, limite, dernier)

        T1 = T[premier:limite].copy()
        T2 = T[limite:dernier].copy()
        i1 = i2 = 0

        for i in range(premier,dernier):
            if i2 < len(T2) and ( i1 >= len(T1) or
                                T2[i2] < T1[i1]):
                T[i] = T2[i2]; i2 += 1
            else:
                T[i] = T1[i1]; i1 += 1

        asdl.affiche_sortie_fusion(T,premier,limite,dernier)
```

```
In [3]: T = [ 3, 4, 5, 1, 2, 6 ]; fusion( T, 0, 3, 6 )

[3, 4, 5][1, 2, 6]  F(0,3,6)
[1, 2, 3, 4, 5, 6]
```

Récursion

Entrée:

le tableau `T[premier:dernier]` dans un ordre quelconque

Sortie:

`T[premier:dernier]` est trié

Cas trivial:

T a 0 ou 1 élément, ne rien faire

Cas général:

diviser T en deux, les trier récursivement, puis les fusionner

```
In [4]: def recursion(T,premier,dernier):
        asdl.affiche_entree_tri_fusion(T,premier, dernier)

        N = dernier - premier
        if N >= 2:

            milieu = premier + N//2
            recursion(T,premier,milieu)
            recursion(T,milieu,dernier)
            fusion(T,premier,milieu,dernier)
```

```
In [5]: def tri(T):
        recursion(T,0,len(T))
```

```
In [6]: T = [5, 4, 3, 2, 6, 7, 1]; tri(T)
```

```
[5, 4, 3, 2, 6, 7, 1] R(0,7)
[5, 4, 3]..... R(0,3)
[5]..... R(0,1)
...[4, 3]..... R(1,3)
...[4]..... R(1,2)
.....[3]..... R(2,3)
...[4][3]..... F(1,2,3)
...[3, 4].....
[5][3, 4]..... F(0,1,3)
[3, 4, 5].....
.....[2, 6, 7, 1] R(3,7)
.....[2, 6]..... R(3,5)
.....[2]..... R(3,4)
.....[6]..... R(4,5)
.....[2][6]..... F(3,4,5)
.....[2, 6].....
.....[7, 1] R(5,7)
.....[7]... R(5,6)
.....[1] R(6,7)
.....[7][1] F(5,6,7)
.....[1, 7]
.....[2, 6][1, 7] F(3,5,7)
.....[1, 2, 6, 7]
[3, 4, 5][1, 2, 6, 7] F(0,3,7)
[1, 2, 3, 4, 5, 6, 7]
```

En résumé

```
In [7]: def fusionner(T, premier, milieu, dernier,
                    comparer = asdl.plus_petit):
    T1 = asdl.copier_tableau(T[premier:milieu]); i1 = 0
    T2 = asdl.copier_tableau(T[milieu:dernier]); i2 = 0
    for i in range(premier,dernier):
        if i2 < len(T2) and ( i1 >= len(T1) or
                               comparer(T2[i2],T1[i1])):
            T[i] = asdl.assigner(T2[i2]); i2 += 1;
        else:
            T[i] = asdl.assigner(T1[i1]); i1 += 1;
```

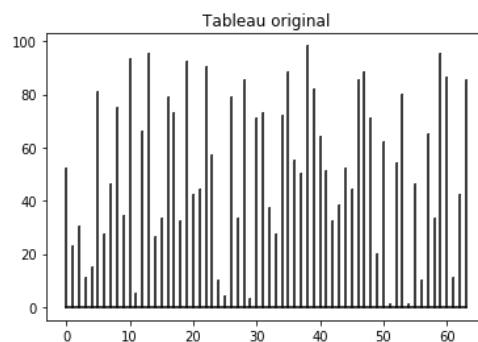
```
In [8]: def tri_fusion_recuratif(T,premier,dernier,
                    comparer = asdl.plus_petit):
    if dernier - premier >= 2:
        milieu = premier + (dernier - premier) // 2
        tri_fusion_recuratif(T, premier, milieu, comparer)
        tri_fusion_recuratif(T, milieu, dernier, comparer)
        fusionner(T,premier,milieu,dernier,comparer)
```

```
In [9]: def tri_fusion(T, comparer = asdl.plus_petit ):
    tri_fusion_recuratif(T,0,len(T),comparer)
```

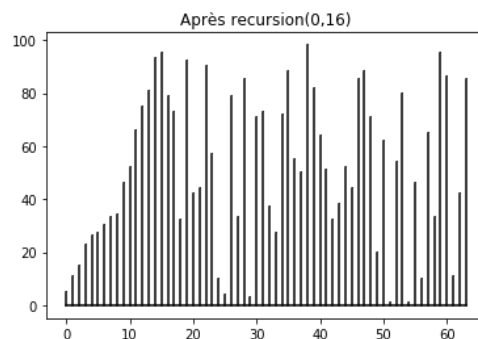
Visualisation

Trions un tableau de 64 entiers aléatoires entre 0 et 100. Nous affichons l'état du tableau après les étapes de fusion qui fusionnent 16 éléments ou plus.

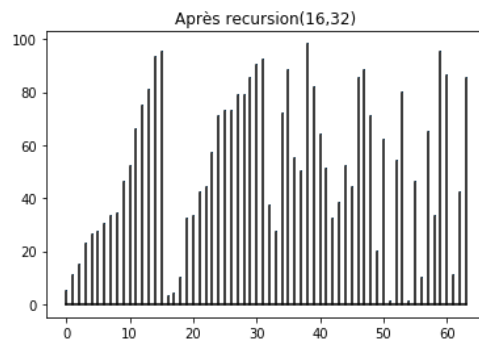
```
In [10]: import numpy as np
T = np.random.randint(0,100,64)
asdl.afficheIteration(T,'Tableau original')
```



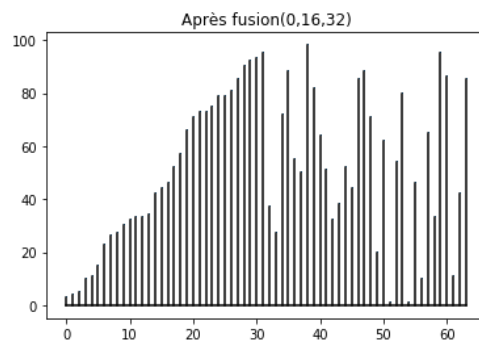
```
In [11]: tri_fusion_recuratif(T,0,16)
asdl.afficheIteration(T,'Après recursion(0,16)')
```



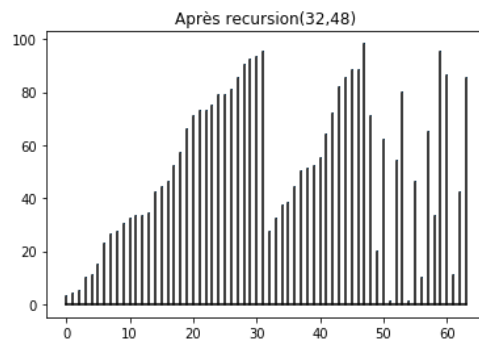
```
In [12]: tri_fusion_recuratif(T,16,32)
         asdl.afficheIteration(T,'Après recursion(16,32)')
```



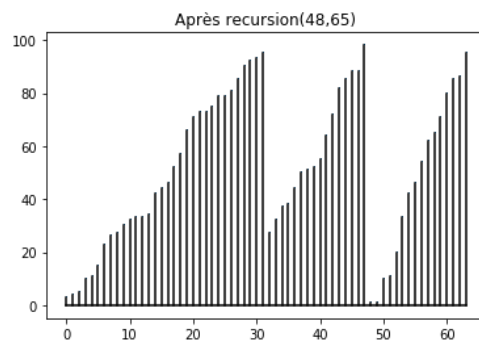
```
In [13]: fusionner(T,0,16,32)
         asdl.afficheIteration(T,'Après fusion(0,16,32)')
```



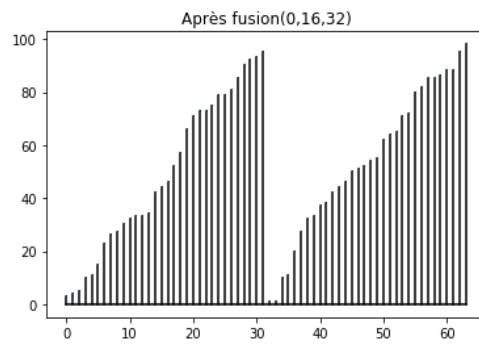
```
In [14]: tri_fusion_recuratif(T,32,48)
asdl.afficheIteration(T,'Après recursion(32,48)')
```



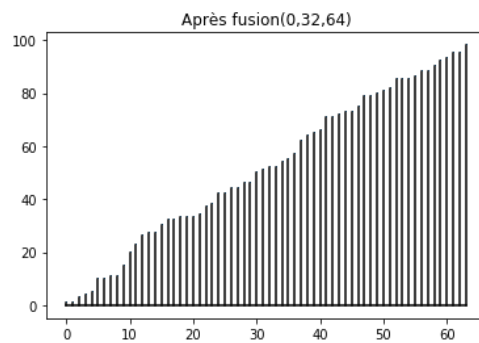
```
In [15]: tri_fusion_recuratif(T,48,64)
asdl.afficheIteration(T,'Après recursion(48,65)')
```




```
In [16]: fusionner(T,32,48,64)
         asdl.afficheIteration(T,'Après fusion(0,16,32)')
```



```
In [17]: fusionner(T,0,32,64)
         asdl.afficheIteration(T,'Après fusion(0,32,64)')
```



Stabilité

Le tri fusion est **stable**.

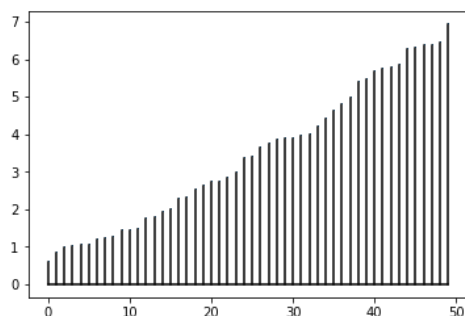
La ligne critique est le test $T2[i2] < T1[i1]$.

En cas d'égalité entre l'élément le plus petit de T1 ou de T2, il faut d'abord copier dans T celui de T1. En effet, il vient de la section `[premier:milieu]` qui est antérieure à la section `[milieu:dernier]`

Vérifions le en triant par parties fractionnaires puis par parties entières.

```
In [18]: asdl.test_stabilite(tri_fusion)
```

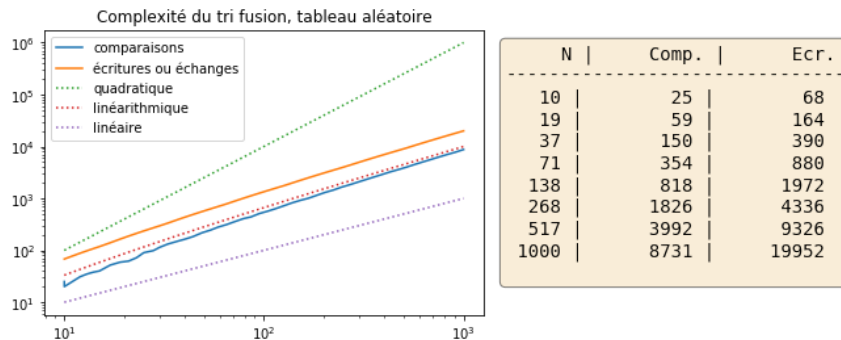
Le tri est stable



Complexité

Evaluons d'abord la complexité du tri d'un tableau au contenu généré aléatoirement.

```
In [19]: asd1.evalue_complexite(tri_fusion, asd1.tableau_aleatoire,
                                "tri fusion, tableau aléatoire")
```



La complexité du tri est **linéarithmique** en $\Theta(n \log(n))$.

- chaque appel récursif divise par deux la taille du tableau à traiter. La **profondeur de récursion** est donc de $\Theta(\log_2 n)$.
- Pour une profondeur de récursion k donnée, chaque élément est impliqué dans une et une seule des 2^k fusions.
- L'ensemble des fusions à une profondeur de récursion donnée a donc une complexité $\Theta(n)$
- La complexité pour toutes les profondeurs de récursion est donc $\Theta(n \log(n))$

Par ailleurs, le nombre d'opérations est indépendant du contenu de l'entrée. Il n'y a pas de meilleur ou de pire cas.

Réduire le nombre d'écritures

S'il est efficace pour le nombre de comparaisons, ce tri effectue un très grand nombre d'écritures dans le tableau. A chaque fusion, chaque élément est en effet copié 2 fois.

- du tableau T vers un des tableaux annexes T1 ou T2
- d'un tableau annexe vers T

Il est possible d'éviter la première de ces copies en utilisant toujours le même tableau annexe de la taille du tableau T original, et en échangeant le rôle des deux tableaux à chaque niveau de récursion

La fonction de fusion prend 2 tableaux en paramètres: IN et OUT

```
In [20]: def fusionner2(OUT, IN, premier, milieu, dernier,
                    comparer = asdl.plus_petit):

    i1 = premier; i2 = milieu
    for i in range(premier,dernier):
        if i2 < dernier and (
            i1 >= milieu or comparer(IN[i2],IN[i1]) ):
            OUT[i] = asdl.assigner(IN[i2]); i2 += 1;
        else:
            OUT[i] = asdl.assigner(IN[i1]); i1 += 1;
```

La fonction récursive prend les même deux tableaux en paramètre. Les appels récursifs en échantent le rôle.

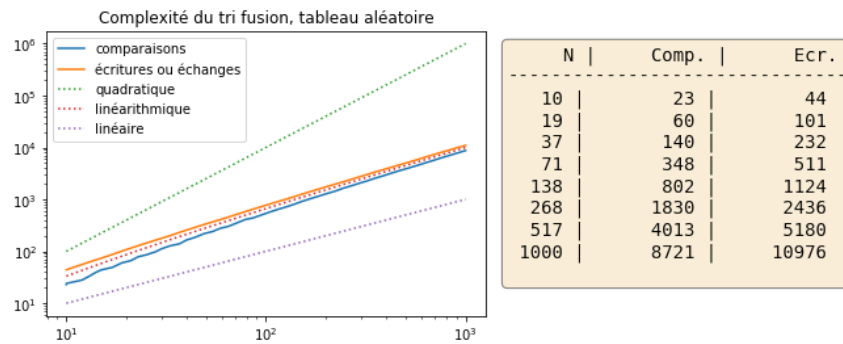
```
In [21]: def tri_fusion_recuratif2(OUT,IN,premier,dernier,comparer = asdl
        .plus_petit):
        if dernier - premier >= 2:
            milieu = premier + int((dernier - premier)/2)
            tri_fusion_recuratif2(IN,OUT, premier, milieu, comparer)
            tri_fusion_recuratif2(IN,OUT, milieu, dernier, comparer)
            fusionner2(OUT,IN,premier,milieu,dernier,comparer)
```

La fonction d'appel originale crée le tableau annexe en copiant le tableau original.

```
In [22]: def tri_fusion2(T, comparer = asdl.plus_petit ):
        TMP = asdl.copier_tableau(T)
        tri_fusion_recuratif2(T,TMP,0,len(T),comparer)
```

Toutes les copies $T \rightarrow T1$ et $T \rightarrow T2$ sont remplacées par une seule copie de $T \rightarrow TMP$. On passe donc d'environ $2 \cdot n \cdot \log n$ écritures à seulement $n \cdot \log n + n$.

```
In [23]: asd1.evalue_complexite(tri_fusion2, asd1.tableau_aleatoire,
                                "tri fusion, tableau aléatoire")
```



Complexité spatiale

Les deux versions de l'algorithme présentées demandent de copier tous les éléments dans un tableau annexe. La mémoire additionnelle utilisée est donc $\Theta(n)$.

Si ce n'est pas acceptable, il existe des alternatives

- Dudzinski ([https://doi.org/10.1016/0020-0190\(81\)90065-X](https://doi.org/10.1016/0020-0190(81)90065-X)) (1981) propose une fonction de fusion en place RECMERGE de complexité temporelle $\Theta(n \log n)$, ce qui donne une complexité $\Theta(n \log^2 n)$ pour le tri fusion. Elle est utilisée par `std::stable_sort` en C++ quand la mémoire est limitée.
- Katajainen (<http://citeseerx.ist.psu.edu/viewdoc/summary?doi=10.1.1.22.8523>) (1996) propose un tri fusion entièrement en place (complexité spatiale $\Theta(1)$) mais pas stable

Conclusion

Le tri fusion

- est **stable**
- a une **complexité temporelle** linéarithmique, en $\Theta(n \log n)$
- a une **complexité spatiale** linéaire, en $\Theta(n)$
- a des **variantes** moins gourmandes en mémoire mais plus difficiles à coder.

heig-vd

ASD1 Notebooks on GitHub.io
(<https://ocuisenaire.github.io/ASD1-notebooks/>).

© Olivier Cuisenaire, 2018

