

Algorithmique

Structures de données : Les tableaux

Florent Hivert

Mél: Florent.Hivert@lri.fr

Page personnelle : http://www.lri.fr/~hivert



Algorithmes et structures de données

La plupart des bons algorithmes fonctionnent grâce à une méthode astucieuse pour organiser les données. On distingue quatre grandes classes de structures de données :

- Les structures de données séquentielles (tableaux);
- Les structures de données linéaires (liste chaînées);
- Les arbres;
- Les graphes.



Structures séquentielles : les tableaux



Structure de donnée séquentielle (tableau)

En anglais : array, vector.

Définition

Un **tableau** est une structure de donnée T qui permet de stocker un certain nombre d'éléments T[i] repérés par un index i. Les tableaux vérifient généralement les propriétés suivantes :

- tous les éléments ont le même type de base;
- le nombre d'éléments stockés est fixé;
- l'accès et la modification de l'élément numéro i est en temps constant $\Theta(1)$, indépendant de i et du nombre d'éléments dans le tableau.



- On suppose déclaré un type elem pour les éléments.
- Espace mémoire nécessaire au stockage d'un élément exprimé en mots mémoire (octets en général) : sizeof(elem).

```
Retenir

définition statique : elem t[taille];

définition dynamique en deux temps (déclaration, allocation) :
    #include <stdlib.h>
    elem *t;
    t = (elem*) malloc(taille*sizeof(elem));

l'adresse de t[i] est noté t + i. Calculée par
    Addr(t[i]) = Addr(t[0]) + sizeof(elem) * i
```



- On suppose déclaré un type elem pour les éléments.
- Espace mémoire nécessaire au stockage d'un élément exprimé en mots mémoire (octets en général) : sizeof(elem).

Retenir

- définition statique : elem t[taille];
- # définition dynamique en deux temps (déclaration, allocation) :
 #include <stdlib.h>
 elem *t;
- l'adresse de t[i] est noté t + i. Calculée par
 - Addr(t[i]) = Addr(t[0]) + sizeof(elem) * i



- On suppose déclaré un type elem pour les éléments.
- Espace mémoire nécessaire au stockage d'un élément exprimé en mots mémoire (octets en général) : sizeof(elem).

Retenir

- définition statique : elem t[taille];
- définition dynamique en deux temps (déclaration, allocation) :
 ##include ##include

```
#include <stdlib.h>
elem *t;
t = (elem*) malloc(taille*sizeof(elem));
```

■ l'adresse de t[i] est noté t + i. Calculée par Addr(t[i]) = Addr(t[0]) + sizeof(elem) *



- On suppose déclaré un type elem pour les éléments.
- Espace mémoire nécessaire au stockage d'un élément exprimé en mots mémoire (octets en général) : sizeof(elem).

Retenir

- définition statique : elem t[taille];
- définition dynamique en deux temps (déclaration, allocation) :

```
#include <stdlib.h>
elem *t;
t = (elem*) malloc(taille*sizeof(elem));
```

■ l'adresse de t[i] est noté t + i. Calculée par Addr(t[i]) = Addr(t[0]) + sizeof(elem) * i



Opérations de base (1)

Hypothèses:

- tableau de taille max taille alloué
- éléments $0 \le i < taille \le max_taille initialisés$

Retenir (Opérations de base : accès)

- accès au premier élément : $\Theta(1)$
- accès à l'élément numéro i : $\Theta(1)$
- accès au dernier élément : $\Theta(1)$



Opérations de base (2)

Hypothèses:

- tableau de taille max taille alloué
- éléments $0 \le i < taille \le max_taille initialisés$

Retenir (Opérations de base : insertions)

- insertion d'un élément au début : $\Theta(taille)$
- insertion d'un élément en position $i : \Theta(taille i) \subset O(taille)$
- insertion d'un élément à la fin : $\Theta(1)$



Opérations de base (3)

Hypothèses:

- tableau de taille max taille alloué
- éléments $0 \le i < taille \le max_taille initialisés$

Retenir (Opérations de base : suppressions)

- suppression d'un élément au début : ⊖(taille)
- suppression d'un élément en position i : $\Theta(\text{taille}-i) \subset O(\text{taille})$
- \blacksquare suppression d'un élément à la fin : $\Theta(1)$



Algorithmes de base

Hypothèses:

■ tableau de taille taille alloué et initialisé

Retenir (Algorithmes de base)

- accumulation d'une opération sur les éléments du tableaux (par exemple : somme, produit, maximum, etc.) : Θ(taille) nombre d'opération.
- cas particulier; comptage du nombre d'éléments qui vérifie une certaine condition : $\Theta(taille)$ tests de la condition
- recherche d'une occurence, d'un élement qui vérifie une certaine condition : O(taille) tests de la condition



Problème de la taille maximum

On essaye d'insérer un élément dans un tableau où

$$\mathsf{taille} = \mathsf{max}_\mathsf{taille}$$

Il n'y a plus de place disponible.

Comportements possibles:

- Erreur (arrêt du programme, exception)
- Ré-allocation du tableau avec recopie, coût : Θ(taille)



Problème de la taille maximum

On essaye d'insérer un élément dans un tableau où

$$taille = max_taille$$

Il n'y a plus de place disponible.

Comportements possibles:

- Erreur (arrêt du programme, exception)
- Ré-allocation du tableau avec recopie, coût : Θ(taille)



Ré-allocation (2)

On ajoute 1 par 1 n éléments. On suppose que l'on réalloue une case supplémentaire à chaque débordement. Coût (nombre de copies d'éléments) :

$$n + \sum_{i=1}^{n-1} i = \frac{n(n+1)}{2} \in \Theta(n^2)$$

Remarque : si on alloue des blocs de taille b, en notant $k = \lceil \frac{n}{b} \rceil$:

$$n + \sum_{i=1}^{k-1} b i = n + b \frac{k(k-1)}{2} \approx \frac{(bk)^2}{b} = \frac{n^2}{b} \in \Theta(n^2)$$

La vitesse est divisée par b mais la complexité reste la même



Ré-allocation (2)

On ajoute 1 par 1 n éléments. On suppose que l'on réalloue une case supplémentaire à chaque débordement. Coût (nombre de copies d'éléments) :

$$n + \sum_{i=1}^{n-1} i = \frac{n(n+1)}{2} \in \Theta(n^2)$$

Remarque : si on alloue des blocs de taille b, en notant $k = \lceil \frac{n}{b} \rceil$:

$$n + \sum_{i=1}^{k-1} b i = n + b \frac{k(k-1)}{2} \approx \frac{(bk)^2}{b} = \frac{n^2}{b} \in \Theta(n^2)$$

La vitesse est divisée par b mais la complexité reste la même.



Ré-allocation par doublement de taille

Retenir (Solution au problème de la réallocation)

À chaque débordement on ré-alloue $\lceil K \cdot \max_{taille} \rceil$ où K > 1 est une constante fixée (par exemple K = 2).

Si l'on veut à la fin un tableaux de n éléments, le nombre de copies d'éléments (en comptant la copie dans le tableau) est environ

$$C = \sum_{i=1}^m K^i = \frac{K^{m+1}-1}{K-1} \in \Theta(K^m)$$

où m est le nombre de ré-allocations c'est-à-dire le plus petit entier tel que $K^m \ge n$, soit $m = \lceil \log_K(n) \rceil$. On a donc

$$n \le K^m < Kn$$

Finalement le coût est $\Theta(n)$.



Nombre moyen de copies

Selon la valeur de K, la constante de complexité varie de manière importante : Le nombre de recopies d'éléments est approximativement

$$C = \sum_{i=1}^{m} K^{i} = \frac{K^{m+1} - 1}{K - 1} \approx \frac{K}{K - 1}n$$

Quelques valeurs

Interprétation : Si l'on augmente la taille de 10% à chaque étape, chaque nombre sera recopié en moyenne 11 fois. Si l'on double la taille à chaque étape, chaque nombre sera en moyenne recopié deux fois



Nombre moyen de copies

Selon la valeur de K, la constante de complexité varie de manière importante : Le nombre de recopies d'éléments est approximativement

$$C = \sum_{i=1}^{m} K^{i} = \frac{K^{m+1} - 1}{K - 1} \approx \frac{K}{K - 1} n$$

Quelques valeurs :

Interprétation : Si l'on augmente la taille de 10% à chaque étape, chaque nombre sera recopié en moyenne 11 fois. Si l'on double la taille à chaque étape, chaque nombre sera en moyenne recopié deux fois.



Bilan

Retenir (Nombre de copies)

Dans un tableau de taille n, coût de l'ajout d'un élément **dans le pire** des cas :

Coût en temps $\approx n$, Coût en espace $\approx (K-1)n$.

En moyenne, sur un grand nombre d'éléments ajoutés :

Coût en temps
$$\approx \frac{K}{K-1}$$
, Coût en espace $\approx K$.

On dit que l'algorithme travaille en **temps constant amortis** (Constant Amortized Time (CAT) en anglais).



Compromis Espace/Temps

Quand K augmente, la vitesse augmente mais la place mémoire gaspillée ($\approx (K-1)n$) augmente aussi. Le choix de la valeur de K dépend donc du besoin de vitesse par rapport au coût de la mémoire.

Retenii

C'est une situation très classique : dans de nombreux problèmes, il est possible d'aller plus vite en utilisant plus de mémoire.

Exemple : on évite de faire plusieurs fois les même calculs er stockant le résultat.



Compromis Espace/Temps

Quand K augmente, la vitesse augmente mais la place mémoire gaspillée ($\approx (K-1)n$) augmente aussi. Le choix de la valeur de K dépend donc du besoin de vitesse par rapport au coût de la mémoire.

Retenir

C'est une situation très classique : dans de nombreux problèmes, il est possible d'aller plus vite en utilisant plus de mémoire.

Exemple : on évite de faire plusieurs fois les même calculs er stockant le résultat.

Compromis Espace/Temps

Quand K augmente, la vitesse augmente mais la place mémoire gaspillée ($\approx (K-1)n$) augmente aussi. Le choix de la valeur de K dépend donc du besoin de vitesse par rapport au coût de la mémoire.

Retenir

C'est une situation très classique : dans de nombreux problèmes, il est possible d'aller plus vite en utilisant plus de mémoire.

Exemple : on évite de faire plusieurs fois les même calculs en stockant le résultat.



En pratique . . .

```
On utilise void *realloc(void *ptr, size_t size);
```

new_allocated = (newsize >> 3) + (newsize < 9 ? 3 : 6);</pre>

Extrait des sources du langage Python Fichier listobject.c, ligne 41-91 :

```
/* This over-allocates proportional to the list size, making room
 * for additional growth. The over-allocation is mild, but is
 * enough to give linear-time amortized behavior over a long
 * sequence of appends() in the presence of a poorly-performing
 * system realloc().
 * The growth pattern is: 0, 4, 8, 16, 25, 35, 46, 58, 72, 88, ...
 */
```