

Algorithmique et Programmation 1 :

les tableaux

1^{re} année Ensimag

<https://algo-prog-1.pages.ensimag.fr/web/>



Définition

- Un tableau est une structure de données
 - contenant des valeurs appelées éléments
 - qui sont toutes du même type (type de base du tableau)
 - et qui sont accessibles via un indice (index)
 - typiquement via une syntaxe du style `tab[idx]`
- L'accès à chaque élément se fait en temps constant
 - il est aussi coûteux d'accéder à `tab[1]` qu'à `tab[1_000_000]`
- Les éléments sont stockés de façon contiguë en mémoire
 - à la différence des listes chaînées qu'on verra plus tard

Valeur	45	154	58	78	31	5	74
Index	0	1	2	3	4	5	6

Deux sortes de tableaux

- Les tableaux statiques (ex. en C)
 - statique veut dire de taille (nombre d'éléments) constante
 - les tableaux « historiques », qui existent en Go
 - dans certains langages (comme Go), la taille fait partie du type
⇒ `var tab [3]int` et `var tab [4]int` ont des types différents
(pour ceux qui ont fait du C, oui les crochets sont avant le type de base)
- Les tableaux dynamiques (ex. en Python)
 - la taille peut changer au cours de l'exécution du programme
 - on les trouve dans des langages plus « modernes »
 - en Go, ils s'appellent *slices*
 - on peut s'en servir comme des tableaux statiques
⇒ c'est ce qu'on fera dans les prochains TP

Syntaxe en Go

```
// un tableau de trois entiers signés :  
// - initialisé à 0, 0, 0  
// - d'indices 0, 1 et 2  
var tab [3]int  
fmt.Println(len(tab)) // affiche "3"  
fmt.Println(tab) // affiche "[0 0 0]"  
// on change chaque valeur individuellement  
tab[1], tab[2] = 1, 2  
fmt.Println(tab) // affiche [0 1 2]
```

Erreurs très fréquentes

```
tab[3] = 3  
// invalid argument: index 3 out of bounds [0:3]  
⇒ oui le :3] n'est pas très clair, mais Go ne parle pas en math...
```

Utilisations typiques des tableaux

- Et de beaucoup d'autres structures séquentielles
 - c'est-à-dire pouvant être parcourues un élément après l'autre, dans un certain ordre
- Beaucoup d'algorithmes se ramènent à deux schémas classiques : parcours et recherche
 - un parcours applique une opération à chaque élément
 - une recherche teste la présence d'un élément validant une propriété
 - un parcours va donc parcourir toute la structure (chaque élément)...
 - alors qu'une recherche s'arrêtera dès qu'on trouve un élément validant la propriété...
 - mais parcourra potentiellement toute la structure si aucun élément ne valide la propriété

Deux catégories de parcours

- Les parcours de type 1 sont les plus courants

Parcours de type 1

En pseudo-code :

initialisation

tant que non fini

 traiter l'élément courant

 avancer

finalisation

Parcours de type 1

```
for idx := 0; idx < len(tab); idx++ {  
    fmt.Println(tab[idx], " ")  
}  
fmt.Println()
```

- `idx := 0` : initialisation
- `idx < len(tab)` : non fini
- `fmt.Println(tab[idx], " ")` : traiter l'élément courant
- `idx++` : avancer
- `fmt.Println()` : finalisation

Parcours de type 2

```
initialisation
tant que non fini
    avancer // on avance avant de traiter l'élément
    traiter l'élément courant
finalisation
```

- Au début, on n'est pas encore « dans » la structure

```
// initialisation
lecteur := bufio.NewScanner(os.Stdin)
// non fini et avancer en une seule fonction
for lecteur.Scan() {
    // traiter l'élément courant
    fmt.Println(lecteur.Text())
}
```

Recherche

initialisation

tant que non fini ET PUIS non trouvé

avancer

finalisation

- ET PUIS est une évaluation « paresseuse »
 - faux ET x est toujours faux
 - vrai OU y est toujours vrai
- ⇒ on n'évalue pas le deuxième opérande dans ces cas-là
- && et || en Go sont paresseux (en C aussi)
 - En pratique, très peu de langages non-paresseux
 - en Ada, on trouve **and** et **and then** (et **or** et **or else**)

Recherche

```
1 func premierEntierPair() {  
2     var idx int = 0  
3     for ; idx < len(tab) && tab[idx]%2 == 1; idx++ {  
4     }  
5     if idx < len(tab) {  
6         fmt.Println("Entier pair à l'indice", idx)  
7     } // sinon on n'affiche rien  
8 }
```

Questions

- ➊ Ligne 2 : pourquoi pas dans le **for** ?
- ➋ Ligne 5 : pourquoi pas `tab[idx] % 2 == 0` ?
- ➌ Et donc, pourquoi un **&&** paresseux est indispensable ?

Contexte

- Des propriétés logiques permettant de « garantir » la correction d'un algorithme
- En AP1, pas de définitions formelles, mais une compréhension intuitive
- Prouver qu'un algorithme est correct est un problème complexe et souvent ouvert

Définition

- Un invariant de boucle est une propriété logique (booléenne)
 - vraie avant le début de la boucle
 - préservée pendant l'exécution de la boucle
 - donc toujours vraie en sortie de la boucle

Exemple

- On recherche l'indice de l'entier maximal dans un tableau contenant au moins un élément

```
func rechercheIndiceDuMax() int {
    var idxMax int = 0
    // Prop. établie : idxMax == indice de l'élément max
    for idx := 1; idx < len(tab); idx++ {
        // Préservée : les 3 parties du for ne changent
        // pas idxMax
        if tab[idx] > tab[idxMax] {
            idxMax = idx
        }
        // Préservée : idxMax est bien mis à jour
    }
    // => La propriété est vraie en sortie de boucle
    return idxMax
}
```

Définition

- Un variant de boucle est une variable dont l'évolution « garantit » la terminaison de la boucle

```
func rechercherIndiceDuMax() int {
    // Au fait, est-ce vraiment une recherche ?
    var idxMax int = 0
    // idx est le variant de la boucle :
    // - il part de 1
    // - il est incrémenté de 1 à chaque tour
    // => il atteindra len(tab) et la boucle se terminera
    for idx := 1; idx < len(tab); idx++ {
        if tab[idx] > tab[idxMax] {
            idxMax = idx
        }
    }
    return idxMax
}
```

Erreur classique

- On aurait pu écrire aussi `idx != len(tab)`
- Mais attention :

```
func afficherUnSurDeux() {  
    // Au fait, on peut initialiser un tableau comme ça  
    var tab = [5]int{2, 1, 7, 3, 1}  
    for idx := 0; idx != len(tab); idx += 2 {  
        fmt.Println(tab[idx])  
    }  
}
```

- Affiche « 2 7 1 panic : runtime error : index out of range [6] with length 5 »
- Il est plus sûr d'utiliser < \Rightarrow programmation défensive

En pratique

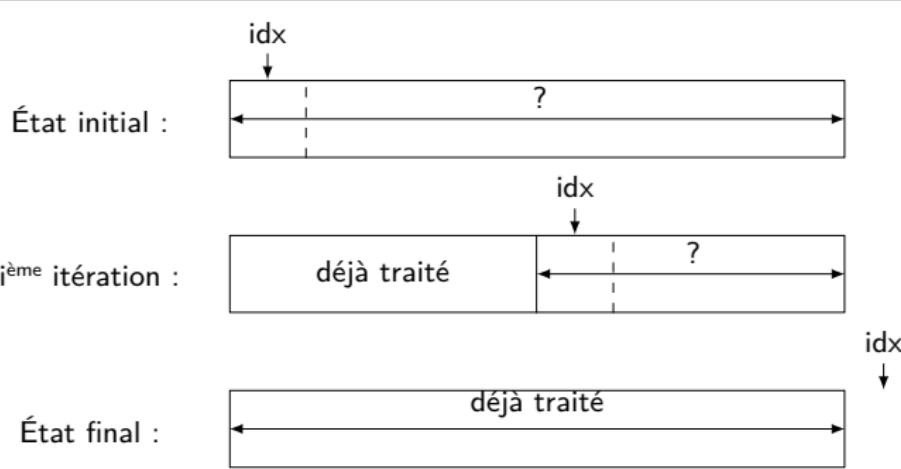
- On ne cherchera pas à prouver des invariants ou variants
- On réfléchira avec des dessins
 - état initial du tableau (avant de commencer la boucle)
 - état final du tableau (le résultat attendu en fin de boucle)
 - état intermédiaire (passage de l'étape I à $I+1$)

Exemple

- On veut ajouter 1 à chaque valeur d'un tableau d'entiers
- On va sûrement avoir un indice `idx` pour parcourir le tableau case par case

Analyse (dessin diapo suivante)

- État initial
 - $idx = 0$, il pointe sur la première case non traitée, c'est-à-dire la première case du tableau
 - aucun élément n'est traité
- État final
 - $idx = \text{len(tab)}$, c'est-à-dire en dehors du tableau
 - tous les éléments sont traités
- État intermédiaire
 - idx pointe sur la première case non traitée
 - on passe de l à $l+1$ en traitant $\text{tab}[idx]$ et en avançant à $idx = idx + 1$



```
func ajouterUn() {  
    for idx := 0; idx < len(tab); idx++ {  
        tab[idx]++  
    }  
}
```

Spécification

- On choisit une case du tableau (par exemple la première)
- On considère que la valeur de cette case est le pivot
- On veut réorganiser les éléments du tableau selon la propriété suivante
 - tous les éléments « à gauche » du pivot (c'est-à-dire tous les éléments d'indices strictement inférieurs à l'indice du pivot) sont inférieurs ou égaux au pivot
 - tous les éléments « à droite » du pivot sont strictement supérieurs au pivot
- On travaille par échange d'éléments
`tab[idx1], tab[idx2] = tab[idx2], tab[idx1]`
- À la fin, les deux parties ne sont pas forcément triées
- Cet algorithme est la base d'un tri rapide en $O(n \times \log(n))$ appelé étonnamment le *quicksort*

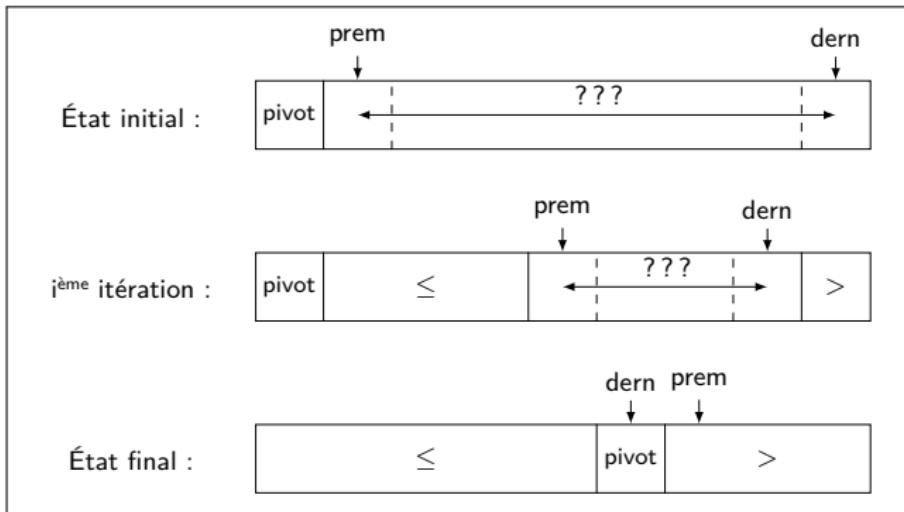
Exercice (mêmes questions pour les exercices suivants)

- Dessinez les états initial, final et intermédiaire
- Intuitiez comment passer de I à $I+1$
- On implantera le code en TP

Indices pour le pivot

- On peut utiliser deux indices `prem` et `dern` pour délimiter la zone des éléments non traités dans le tableau
- Cette zone va rétrécir à chaque tour de boucle, soit en avançant `prem` d'une case vers la droite, soit en reculant `dern` d'une case vers la gauche
- On s'arrêtera quand `prem` et `dern` se croiseront

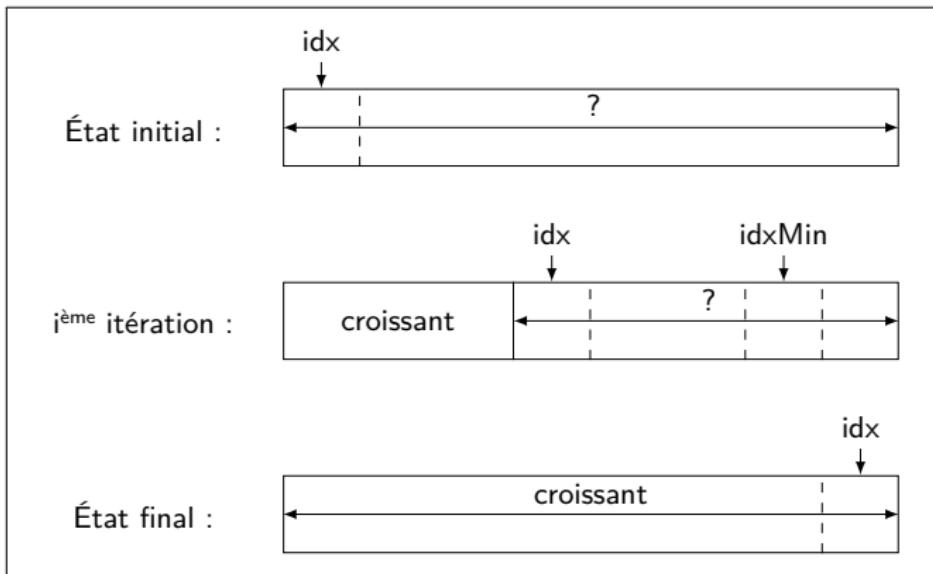
Algorithme du pivot



- $| \Rightarrow |+1$: on va comparer $\text{tab}[\text{prem}]$ avec le pivot $\text{tab}[0]$
 - si $\text{tab}[\text{prem}] \leq \text{tab}[0]$, il suffit d'avancer $\text{prem}++$
 - sinon, il faut échanger $\text{tab}[\text{prem}]$ et $\text{tab}[\text{dern}]$ et reculer dern d'une case vers la gauche
- État final : il faut penser à échanger $\text{tab}[0]$ et $\text{tab}[\text{dern}]$ pour placer le pivot comme frontière des deux zones

Spécification

- On veut trier les éléments du tableau par ordre croissant
- On cherche l'élément minimum dans le tableau et on le place (échange) dans la première case du tableau
- On cherche l'élément minimum dans la fin du tableau et on le place dans la deuxième case du tableau
 - ici fin du tableau veut dire tout le tableau sauf la première case
- On cherche l'élément minimum dans la fin du tableau et on le place dans la troisième case du tableau
 - ici fin du tableau veut dire tout le tableau sauf les deux premières cases
- ...
- On peut s'arrêter quand la fin du tableau ne contient plus qu'une case, c'est forcément le maximum



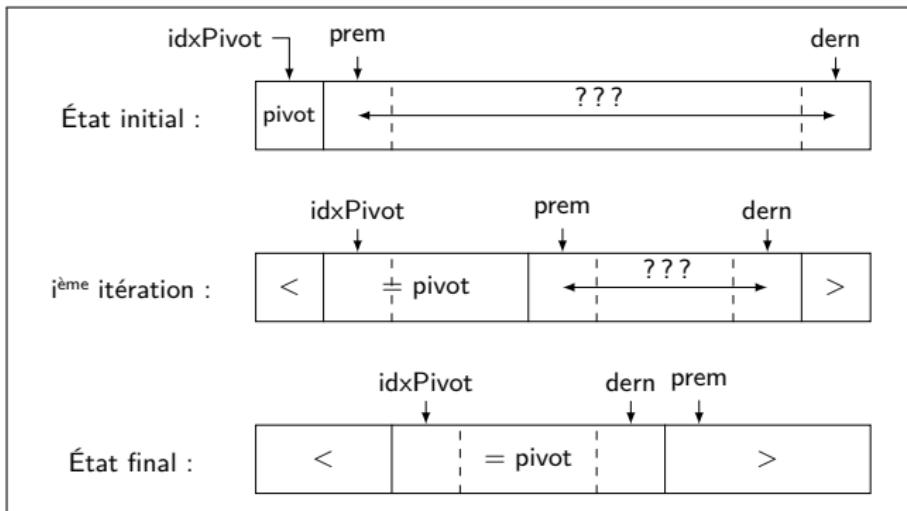
- Invariant : les éléments de la partie gauche triée par ordre croissant sont tous \leq à ceux de la partie droite non traitée
- $| \Rightarrow |+1$: on échange $\text{tab}[idx]$ et $\text{tab}[idxMin]$ puis on incrémente idx

Spécification

- Comme le pivot, mais on veut trois zones à la fin
 - la zone des inférieurs stricts au pivot, celle des égaux au pivot et celle des supérieurs stricts au pivot
- Une variante du problème du drapeau hollandais (formulé par Edsger Dijkstra), qui consiste à regrouper des éléments de trois couleurs en zones homogènes
- Indice : il faudra sûrement trois indices prem, dern et idxPivot qui va bouger



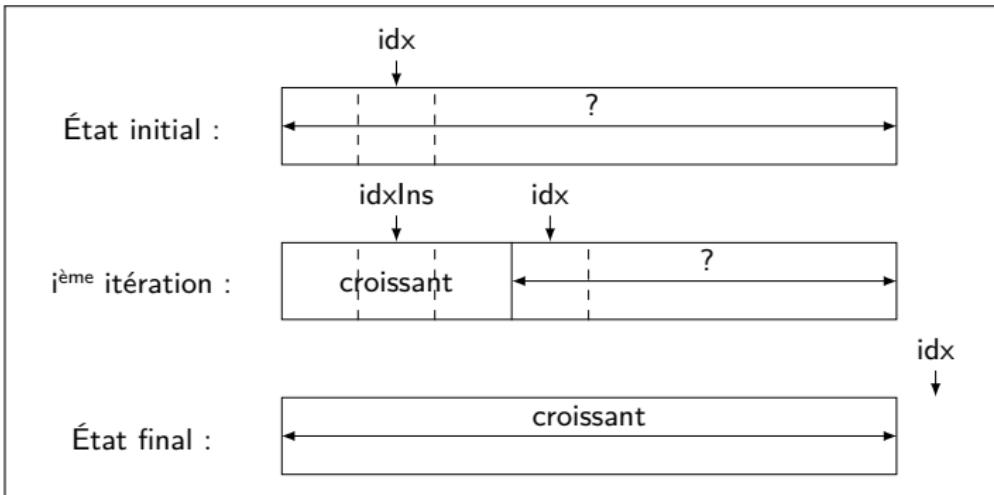
Algorithme du drapeau



- $| \Rightarrow |+1$: on va comparer `tab[prem]` avec la valeur `pivot`
 - si `tab[prem] == tab[idxPivot]`, il suffit d'avancer `prem++`
 - si `tab[prem] < tab[idxPivot]`, il faut échanger `tab[prem]` et `tab[idxPivot]`, et incrémenter `prem` et `idxPivot`
 - sinon, il faut échanger `tab[prem]` et `tab[dern]` et reculer `dern` d'une case vers la gauche comme pour le pivot

Spécification

- On veut trier les éléments du tableau par ordre croissant
- Le début du tableau est trié et la fin pas encore
 - le début du tableau est entre les indices 0 et $\text{idx}-1$ inclus
 - la fin est le reste du tableau
- On remonte (dans le sens des indices décroissants) le début du tableau pour chercher l'endroit où insérer $\text{tab}[\text{idx}]$
 - au passage, on décale chaque élément d'une case vers la droite
- On insère $\text{tab}[\text{idx}]$ à sa place dans le début du tableau, et on incrémente idx
- idx peut donc partir directement de la deuxième case
- C'est un peu le principe réciproque du tri précédent
 - sélection : on cherche quel élément placer à l'indice idx
 - insertion : on cherche à quel indice placer $\text{tab}[\text{idx}]$



- $I \Rightarrow I+1$: on cherche l'endroit où insérer $\text{tab}[idx]$ tout en décalant les éléments, puis on incrémenté idx
- On ne peut pas s'arrêter avant la fin, car $\text{tab}[\text{len}(\text{tab}) - 1]$ est peut-être une petite valeur à insérer avant