

IUT	Robert Schuman		
	Institut universitaire de technologie		
	Département informatique		
Université de Strasbourg			

P41 : Complexité Algorithmique

2023/24

1 Tri par Insertion (Insertion Sort)

Le principe est simple, c'est celui d'un classement de jeu de cartes : on reçoit des cartes au fur et à mesure et chaque nouvelle carte est insérée de manière à garder une main bien rangée. Voici l'algorithme pour un tableau A de taille n :

triInsertion(A,n) :

```

pour  $i = 1$  à  $n - 1$  faire
     $clé = A[i]$ 
     $j = i - 1$ 
    tant que  $j \geq 0$  et  $A[j] > clé$  faire
         $A[j + 1] = A[j]$ 
         $j = j - 1$ 
    fin tant que
     $A[j + 1] = clé$ 
fin pour
```

Cet algorithme, bien que rudimentaire, est efficace sur de petits tableaux ainsi que sur des tableaux « partiellement triés ». C'est aussi un tri *stable*.

2 Tri Fusion (Merge Sort)

C'est un algorithme moins intuitif mais cependant très connu illustrant une technique algorithmique : « diviser et régner » (« divide and conquer »).

Division du problème : on trie les deux moitiés du tableau.

On combine alors les deux sous-tableaux obtenus en les « fusionnant » suivant un algorithme très simple.

Et comment trie-t-on les deux sous-tableaux ? On règne en appliquant récursivement la méthode ci-dessus et on s'arrête lorsqu'on arrive à un sous-tableau de taille 1 qui est trivialement trié !

Ci-après, le *sousTriFusion* qui triera le sous-tableau $A[p, r[$ (le sous-tableau des éléments d'indice i vérifiant $p \leq i < r$) :

sousTriFusion(A,p,r) :

si $p < r - 1$ **alors**

$q = Ent((p + r)/2)$ (partie entière)

 sousTriFusion(A, p, q)

 sousTriFusion(A, q, r)

 fusion(A, p, q, r)

fin si

L'algorithme ci-dessus ne fait rien si la longueur est 1. Sinon il scinde puis fusionne les deux sous-tableaux après tri de manière récursive.

Ci-après l'algorithme de fusion :

fusion(A,p,q,r) :

$n_1 = q - p$ (nb de valeurs dans $A[p, q[$)

$n_2 = r - q$ (nb de valeurs dans $A[q, r[$)

Créer des tableaux A_g et A_d de tailles respectives n_1 et n_2

Copier $A[p, q[$ dans A_g et $A[q, r[$ dans A_d

$ind_g = 0$

$ind_d = 0$

$i = p$

tant que $i < r$ **faire**

si $ind_g == n_1$ **alors**

$A[i] = A_d[ind_d]$

$ind_d ++$

sinon si $ind_d == n_2$ **alors**

$A[i] = A_g[ind_g]$

$ind_g ++$

sinon si $A_g[ind_g] < A_d[ind_d]$ **alors**

$A[i] = A_g[ind_g]$

$ind_g ++$

sinon

$A[i] = A_d[ind_d]$

$ind_d ++$

fin si

$i ++$

fin tant que

Évidemment, la fonction de tri fusion d'un tableau A de taille n appelle *sousTriFusion* :

triFusion(A,n) :

 sousTriFusion($A, 0, n$)

3 Tri Rapide (Quick Sort)

Un algorithme qui porte bien son nom et qui est très répandu. L'idée est encore une fois simple : on se choisit un élément particulier dans le tableau (le *pivot*) et on réorganise le tableau en plaçant à gauche du pivot tous les éléments plus petits que lui et à sa droite tous les éléments plus grands (on appelle cela la *partition*).

Ensuite, on applique la même méthode aux sous-tableaux de manière récursive.

Dans l'exemple ci-dessous, on donne l'algorithme sous sa forme bête et méchante, à savoir par exemple que le choix du pivot sera toujours le dernier élément du tableau à trier. L'algorithme *sousTriRapide* triera le sous-tableau $A[p, r[$ (les indices i avec $p \leq i < r$). L'algorithme *partition* retourne l'indice du pivot après avoir partitionné le sous-tableau.

sousTriRapide(A, p, r) :

```
  si p < r-1 alors
    q = partition(A, p, r)
    sousTriRapide(A, p, q)
    sousTriRapide(A, q+1, r)
  fin si
```

partition(A, p, r) :

```
  pivot = A[r - 1]
  i = p
  pour j = p à r - 2 faire
    si A[j] ≤ pivot alors
      permuter A[i] et A[j]
      i++
    fin si
  fin pour
  permuter A[i] et A[r - 1]
  retourner i
```

Évidemment, la fonction de tri rapide d'un tableau A de taille n appelle `sousTriRapide` :

triRapide(A,n) :

`sousTriRapide(A, 0, n)`

Autant se l'avouer tout de suite, il faudra réfléchir au rôle du pivot ou alors on risque d'avoir de mauvaises surprises.

Cet algorithme n'est pas stable mais est en place.