Récursivité et TDA

Thierry Lecroq

Université de Rouen FRANCE

Plan du cours

- La récursivité
- 2 Les listes chaînées
- 3 Les types de données abstraits

Plan

La récursivité

Les listes chaînées

3 Les types de données abstraits

Définition informelle

Un objet est dit récursif s'il est utilisé dans sa définition ou sa composition.

Exemple

Une poupée russe est une poupée qui contient une poupée russe.

On peut utiliser la récursivité pour définir des objets mathématiques comme les entiers naturels.

Exemple

0 est un entier naturel.

Le successeur d'un entier naturel est un entier naturel.

Dans toute définition récursive doit apparaître une condition d'arrêt.

Exemple

Une poupée russe est une poupée qui contient une poupée russe ou une poupée pleine.

Fonction récursive

Une fonction est dite récursive si sa définition contient un appel à elle-même.

La condition d'arrêt permet alors d'arrêter les appels récursifs empêchant ainsi le programme de s'exécuter indéfiniment.

La plupart des langages de programmation autorise l'utilisation de sous-programmes récursifs.

```
n!
n! = 1 \times 2 \times \cdots \times n - 1 \times n = \prod_{i=1}^{n} i
0! = 1
```

Fonction itérative

```
fonction factIter(n : entier) : entier
auxiliaires i, f: entiers
début
    f \leftarrow 1
    i \leftarrow 0 \{ f = i! \}
    tant que i < n faire \{f = i! \text{ et } i < n\}
        i \leftarrow i + 1 \ \{ f = (i - 1)! \ \text{et} \ i \le n \}
        f \leftarrow f \times i \{ f = i! \text{ et } i \leq n \}
    fin tant que \{f = i! \text{ et } i = n\}
    retourner f
fin
```

Exemple

i	0	1	2	3	4	5
f	1	1	2	6	24	120

Complexité

La boucle tant que s'exécute n fois, la complexité est donc de l'ordre de n.

```
0! = 1

n! = n \times (n-1)! \forall n > 0
```

Fonction récursive

```
\begin{array}{l} \text{fonction factRec}(n:\text{entier}):\text{entier}\\ \text{d\'ebut}\\ \text{si } n=0 \text{ alors}\\ \text{retourner } 1\\ \text{sinon}\\ \text{retourner } n\times \text{factRec}(n-1)\\ \text{fin si} \end{array}
```

Mémoire allouée à un processus

Zone de code (instructions)

Zone des données statiques

Pile d'exécution

Tas (données dynamiques)

Zone de code (instructions)		
Zone	des données stati	ques
	factRec(n=5)	
Tas (données dynamiques)		

Exemple

Zone	de	code	(instructions)	

Zone des données statiques

factRec(n = 5)

 $5 \times factRec(4)$

Tas (données dynamiques)

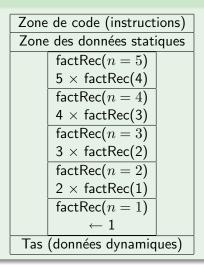
Zone de code (instructions)		
Zone des données statiques		
factRec(n=5)		
$5 \times factRec(4)$		
factRec(n=4)		
$4 \times factRec(3)$		
Tas (données dynamiques)		

Zone de code (instructions)			
Zone	Zone des données statiques		
	factRec(n=5)		
	$5 \times factRec(4)$		
	factRec(n=4)		
	$4 \times factRec(3)$		
	factRec(n=3)		
	3 × factRec(2)		
Tas (données dynamiques)			

Zone de code (instructions)		
Zone des données statiques		
	factRec(n=5)	
	$5 \times factRec(4)$	
	factRec(n=4)	
	4 × factRec(3)	
	factRec(n=3)	
	3 × factRec(2)	
	factRec(n=2)	
	$2 \times factRec(1)$	
	factRec(n = 1)	
	1 imes factRec(0)	
	factRec(n=0)	
Tas (données dynamiques)		

Zone de code (instructions)		
Zone des données statiques		
	factRec(n=5)	
	$5 \times factRec(4)$	
	factRec(n=4)	
	4 × factRec(3)	
	factRec(n=3)	
	$3 \times factRec(2)$	
	factRec(n=2)	
	$2 \times factRec(1)$	
	factRec(n = 1)	
	$1 imes ext{factRec(0)}$	
	factRec(n=0)	
	←1	
Tas (données dynamiques)		

Zone de code (instructions)			
Zone	Zone des données statiques		
	factRec(n=5)		
	5 × factRec(4)		
	factRec(n=4)		
	4 × factRec(3)		
	factRec(n=3)		
	3 × factRec(2)		
	factRec(n=2)		
	2 × factRec(1)		
	factRec(n = 1)		
	1 × 1		
Tas (données dynamiques)			



Preuve

- n = 0 : factRec(0) = 1 = 0!
- HR : on suppose que factRec(k) retourne k! $\forall k < n$
- n: factRec $(n) = n \times \text{factRec}(n-1) = ^{\mathsf{HR}} n \times (n-1)! = n!$

Complexité

La complexité se calcule en nombre d'appels.

Pour n=5 il y a 1 appel initial et 5 appels récursifs

Proposition

Le nombre d'appels récursifs de factRec(n) est n.

Preuve

Par récurrence sur n

- n = 0: aucun appel récursif
- HR : $\forall k < n$ le nombre d'appels récursifs est k
- n: nbre d'appels récursifs = 1 appel à factRec(n-1) + nbre d'appels récursifs de factRec(n-1) = HR 1+n-1=n

Au total le nombre d'appels est égal à 1 appel initial $+\ n$ appels récursifs =n+1 appels

Les nombres de Fibonacci

$$F_0 = 0$$

 $F_1 = 1$
 $F_n = F_{n-1} + F_{n-2}$ $\forall n > 1$

Les nombres de Fibonacci

Fonction itérative

```
fonction fibolter(n : entier) : entier
auxiliaires e, f, i: entiers
début
    si n=0 alors
        retourner 0
    sinon
        e \leftarrow 0
        f \leftarrow 1
        i \leftarrow 1 \{ f = F_i \}
        tant que i < n faire \{e = F_{i-1}, f = F_i \text{ et } i < n\}
            f \leftarrow f + e \ \{e = F_{i-1}, f = F_{i+1} \text{ et } i < n\}
            e \leftarrow f - e \ \{e = F_i, f = F_{i+1} \ \text{et} \ i < n\}
            i \leftarrow i + 1 \ \{e = F_{i-1}, f = F_i \text{ et } i < n\}
        fin tant que \{e = F_{i-1}, f = F_i \text{ et } i = n\}
        retourner f
    fin si
fin
```

Les nombres de Fibonacci

Fonction récursive

```
fonction fiboRec(n: entier): entier début si n < 2 alors retourner n sinon retourner fiboRec(n-1) + fiboRec(n-2) fin si fin
```

Intérêts

Une fois le problème présenté de manière récursive, la construction de l'algorithme est immédiate.

Les preuves de programme faites par récurrence sont également très simples.

Inconvénients

La récursivité nécessite de l'espace pour mémoriser les opérations en cours.

Plan

La récursivité

2 Les listes chaînées

3 Les types de données abstraits

Soit D un ensemble de valeurs (ou domaine).

Une liste chaînée à valeurs dans D est une structure à accès séquentiel qui permet de représenter toute séquence sur D.

Elle est formée :

- d'un pointeur, dit « tête de liste » permettant d'accéder au premier maillon de la liste;
- d'une séquence de maillons dont chacun pointe vers le suivant, excepté le dernier.

Chaque maillon a deux composantes :

- ullet une composante « valeur » sur D;
- une composante « pointeur ».

La séquence sur D représentée par une liste chaînée est la séquence des composantes « valeurs » considérées à partir de la tête de liste.

Exemple

$$\bar{\ell}_1 = < e_1, e_3, e_4 >
\bar{\ell}_2 = < e_2, e_5 >
\bar{\ell}_3 = <>$$

La séquence vide est représentée par une tête de liste de valeur NIL (NULL en C, \times sur les dessins).

La composante « pointeur » du dernier maillon d'une liste non vide vaut NIL.

Manipulation

```
type
   Liste = enregistrement
      element : D
      suivant : pointeur vers Liste
   fin enregistrement
   Pliste = pointeur vers Liste
fonction listeVide(): PListe
début
   retourner NIL
fin
fonction getSuivant(\ell : Pliste) : Pliste
Précondition : \ell est non vide
début
   retourner \uparrow \ell.suivant
fin
```

Manipulation

```
procédure setSuivant(\ell, p: Pliste)
Précondition : ℓ est non vide
début
   \uparrow \ell.suivant\leftarrow p
fin
fonction getÉlément(\ell : Pliste) : D
Précondition : l est non vide
début
   retourner \uparrow \ell.element
fin
procédure setÉlément(\ell : Pliste, x : D)
Précondition : l est non vide
début
   \uparrow \ell.element \leftarrow x
fin
```

Manipulation

```
fonction estListeVide(\ell: Pliste): booléen
début
   retourner \ell = \mathtt{NIL}
fin
fonction ajoutEnTête(\ell : Pliste, x : D) : Pliste
auxiliaire p: Pliste
début
   p \leftarrow \mathsf{allouer}
   setÉlément(p, x)
   \mathsf{setSuivant}(p, \ell)
    retourner p
fin
```

```
Programmation
struct Liste {
   D element;
   struct Liste * suivant;
typedef struct Liste * PListe;
PListe listeVide() {
   return NULL;
PListe getSuivant(Pliste ℓ) {
// Précondition : \ell est non vide
   return \ell \rightarrow suivant:
```

```
Programmation
void setSuivant(PListe \ell,PListe p) {
// Précondition : ℓ est non vide
   \ell \rightarrow \mathsf{suivant} = p;
D getElement(PListe \ell) {
// Précondition : \ell est non vide
   return \ell \rightarrow \text{element}:
void setElement(PListe \ell, Dx) {
//Précondition : \ell est non vide
   \ell \rightarrow \mathsf{element} = x:
```

```
Programmation
int estListeVide(PListe ℓ) {
   return \ell == NULL:
PListe ajoutEnTete(PListe \ell, Dx) {
   p: Pliste p;
   p = (PListe)malloc(sizeof(struct Liste));
   if (p == NULL) exit(1);
   setElement(p, x);
   \mathsf{setSuivant}(p, \ell);
   return p;
```

Affichage

Pour afficher les valeurs d'une liste il faut la parcourir du premier maillon jusqu'au dernier.

Longueur

Idem affichage

Affichage inverse

Application de la récursivité

```
fonction parcoursDirect(\ell : PListe)
début
   tant que non estListeVide(\ell) faire

\acute{\text{ecrire}}(\gcd Element(\ell))

        \ell \leftarrow \mathsf{getSuivant}(\ell)
    fin tant que
fin
fonction longueur(\ell : PListe) : entier
auxiliaire n: entier
début
   n \leftarrow 0
    tant que non estListeVide(\ell) faire
        n \leftarrow n + 1
        \ell \leftarrow \mathsf{getSuivant}(\ell)
    fin tant que
    retourner n
fin
```

Les listes chaînées

```
\begin{array}{l} \text{fonction parcoursInverse}(\ell: \mathsf{PListe}) \\ \text{d\'ebut} \\ \text{si non estListeVide}(\ell) \text{ faire} \\ \text{parcoursInverse}(\mathsf{getSuivant}(\ell)) \\ \text{\'ecrire}(\mathsf{getElement}(\ell)) \\ \text{fin si} \\ \end{array}
```

Les listes chaînées : implantation dynamique versus tableaux

Avantages de l'implantation dynamique

- bien adaptées pour la manipulation de séquences de longueurs différentes : gain de place mémoire;
- insertion et suppression d'un maillon sans avoir à réarranger les autres valeurs (insertion par « déviation » et suppression par « court circuit ») : gain de temps.

Inconvénient de l'implantation dynamique

accès séquentiel (pas direct contrairement aux tableaux), pour accéder au $i^{\rm e}$ élément il faut accéder aux $1^{\rm er}$, $2^{\rm e}$, ... et $(i-1)^{\rm e}$ avant : perte de temps

Les listes chaînées

On peut également représenter des listes chaînées dans des tableaux :

0		1
1		6
2	e_3	7
3	e_5	-1
4	e_1	2
5	e_2	3
6		8
7	e_4	-1
8		9
9		10
10		-1
^	1 0	

$$\overline{\ell_1 = 4, \ell_2 = 5, \ell_3} = -1$$

Liste des emplacements disponibles : libre = 0

Les listes chaînées

```
fonction allouer(T : tableau de maillons)
auxiliaire i: entier
début
   si libre = -1 alors
       erreur("plus de place")
   sinon
       i \leftarrow libre
       libre \leftarrow T[libre].suivant
       retourner i
   fin si
fin
```

Durée de vie d'une variable dynamique

de l'instant où elle a été créée jusqu'à la fin de l'exécution du programme sauf :

- désallocation implicite par un mécanisme de ramasse-miettes (garbage collector) : collecte et agrège entre elles les zones mémoire qui ne sont plus référencées (effectif en Java mais pas en C)
- désallocation explicite par désallouer(p) (free(p) en C) qui rend disponible l'espace occupé par $\uparrow p$ (ne change pas la valeur de la variable p)

Attention aux références fantômes!

Plan

La récursivité

2 Les listes chaînées

3 Les types de données abstraits

Types de Données Abstraits (TDA)

Un TDA est la description d'un ensemble organisé d'entités et des opérations de manipulation sur cet ensemble.

Ces opérations comprennent les moyens d'accéder et de modifier les éléments.

Un TDA comprend:

- une partie interface (description de l'ensemble et des opérations);
- une partie implémentation (description de la structure de données et des algorithmes de manipulation).
- interface : description des opérations possibles ;
- implémentation : explicite la représentation des éléments.

Types de Données Abstraits

Le concept de TDA ne dépend pas d'un langage de programmation.

Le programmeur convient d'accéder au TDA à travers l'ensemble limité de fonctions définies par l'interface et s'interdit notamment tout accès direct aux structures de données sous-jacentes qui serait rendu possible par une connaissance précise de l'implémentation particulière.

La réalisation efficace de TDA par des structures de données qui implémentent les opérations de manière optimale en temps et en espace constitue l'une des préoccupations de l'algorithmique.

Les piles

LIFO (Last In First Out)

Une pile est une liste linéaire où les insertions et les suppressions se font toutes du même côté (analogie : pile d'assiettes).

insertion : empiler

suppression : dépiler

Si la pile n'est pas vide, le seul élément accessible est le sommet de pile.

Propriété fondamentale

La suppression annule l'insertion (si on empile un élément puis on dépile alors on se retrouve dans l'état de départ).

Les piles

Interface

pileVide() : Pile retourne une pile vide

 $\mathsf{getSommet}(p : \mathsf{Pile}) : D$ retourne l'élément au sommet de la pile p, la pile p doit être non vide

empiler $(x:D, p: \mathsf{Pile})$ insère l'élément x au sommet de la pile p

dépiler(p : Pile) supprime l'élément au sommet de la pile p, la pile p doit

être non vide

estPileVide(p : Pile) : booléen teste si la pile p est vide

Les files d'attente

FIFO (First In First Out)

Une file est une liste linéaire où les insertions se font toutes d'un même côté et où les suppressions se font toutes de l'autre côté.

• insertion : enfiler

suppression : défiler

Si la pile n'est pas vide, le seul élément accessible est la tête de file.

Les files

```
Interface
```

```
fileVide() : File retourne une file vide
```

 $\operatorname{get} \operatorname{T\hat{e}te}(f:\operatorname{File}):D$ retourne l'élément en tête de la file f, la file f doit être non vide

```
enfiler(x:D, f:File) insère l'élément x en queue de la file f
```

 $\mathsf{d\'efiler}(f : \mathsf{File})$ supprime l'élément en tête de la file f, la file f doit être non vide

 $\operatorname{estFileVide}(f:\operatorname{File}):\operatorname{bool\acute{e}en}$ teste si la file f est vide