Tony Hoare

Un bref apercue Par Théo.H



Table des matières

1	La logique de Hoare	1
	1.1 Presentation	1
	1.2 Méthode	1
2	Le Quicksort	1
	2.1 Presentation	1
	2.2 Principe et implementation	2
	2.3 Complexité	3

Une bref introduction

Tony Hoare ou Charles Antony Richard Hoare est un Informaticien influent du XX siecle. Il est principalement connue pour sont implication sur la synchronisation des processus avec les moniteur, La logique de Hoare pour des preuve formelle de justesse algorithmique et le quicksort.

1 La logique de Hoare

1.1 Presentation

Le but de la *Logique de Hoare* est de permettre un systeme formelle de raisonement sur la justesse d'un programme Plus concrettement comme chacun le sait il existe des systeme critique pour lequel l'incertitude n'est pas acceptable. Cette logique est baser sur les **triplet de Hoare**, ce triplet de la forme $\{P\}S\{Q\}$ est respectivment composer de :

- \triangleright P Une precondition
- > S Le programme
- \triangleright Q Une postcondition

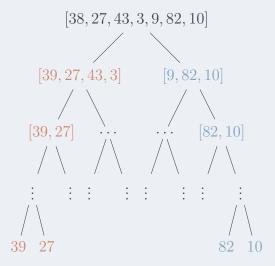
Les precondition est postcondition sont deux assertion appartenant a la logique des predicats.

1.2 Méthode

2 Le Quicksort

2.1 Presentation

Le *Quicksort* ou trie rapide dans la langue de Molière, est un algorithme de trie qui est ... rapide. De manière Plus concrète il s'agit d'un trie qui se rapproche des limites possible d'un trie comparatifs sans propriete connue.



Ce trie repose sur le principe du diviser pour mieux regner. Si en politique cela consiste a augmenter le nombre de candidats d'oposition, en informatique cela consiste en trois etapes :

- 1. **Diviser**, on divise l'instance en plus petite instance, en generale en separant en deux ce qui explique le retour recurent du log₂ dans la complexiter de cette famille d'algorithme.
- 2. Regner, cette partie est surement la plus evidente car c'est la que l'ont le trie.
- 3. **Reunir**, Enfin reunie afin d'obtenir notre resultat final, c'est d'ailleur cette partie qui donne le charactere linaire des trie "divide and conquere"

Le trie dans l'exemple n'est pas le trie rapide, mais le trie fusion un trie baser lui aussi sur le *Divide and conquere*, il est a noter que la figure ne reprensente que la phase de division et pas la fusion elle meme, en effet celle ci est specifique au merge sort.

2.2 Principe et implementation

Le trie rapide, comme dit precedament, repose sur le divide and conquere plus particulierment autour d'un **pivot**. Ce pivot possede neanmoins une propriete interesante, a la suite d'un *partitionment* tout les element a gauche lui sont inferieur et respectivment, ce que l'ont peut resumer par :

$$\forall (i,j) \in [p,q] \times [q+1,r], \quad L[i] \le L[j].$$

Cette propriete implique une infomation inportante, tout les partition sont trier, ainsi et de manière naturelle. on peut juste ce contenter de reproduire cette procedure de maniere recursive.

```
int Partionner(liste t, uint p, uint r){
 int x=t.t[p];
 int i=p;
 int j=r;
  while (t.t[j]>x)
   j ---;
  while (i<j)
   swap(t.t,i,j);
    } while (t.t[j]>x);
      i++;
    } while (t.t[i] < x);
 return j;
void TriRapide(liste L, uint p, uint r){
 if (p<r)
   q=Partionner(L,p,r);
   TriRapide(L,p,q);
    TriRapide(L,q+1,r);
```

2.3 Complexité

De manière étonnante pour un trie utiliser aussi fréquemment sont pire cas est en $\Theta(n^2)$, neanmoins il existe de nombreuse variante de ce trie qui résolve ce problème. Un fix rapide est par exemple le choix du pivot de manière aléatoire

Concernant ce complexiter dans le meilleur cas l'algorithme partionner et en $\Theta(n)$, en effet les deux indice i et j sont respectivement incrementer et decrementer, et ceux jusqu'au pivot donc c'est operation se feront donc n fois. On peut s'etttoner de ces resultat mitiger et se demander pourquoi cette algo est si utiliser.