

DEVOIR MAISON

Informatique théorique



07 DECEMBRE 2020

PANETIER CAMILLE & CONSTANCEAU ENOLA Université de Bordeaux, L3 MIASHS

Devoir maison Informatique théorique

Le but de ce projet est de comparer deux implémentations de file avec priorités bornées.

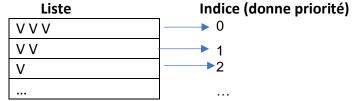
Queues : les éléments arrivent avec un « ticket » contrairement aux files classiques, c'est leur priorité (compris entre $0 \le p < n$). On fait donc sortir de la queue selon les tickets et pas l'ordre d'arrivée (le premier sorti est le premier entré avec la plus haute priorité, c'est-à-dire la plus petite valeur). Cependant, s'il y a deux éléments avec la même priorité (ticket) alors là on prend en compte l'ordre d'arrivée (premier arrivé=premier sorti). Plus la valeur de la priorité est faible, plus la priorité est élevée.

Faire toutes les fonctions pour les deux méthodes

- **BoundedOneQueue** : file avec priorité borné avec une seule liste simplement chaînée, munie de 2 sentinelles

| V | Р |
|-----|-----|
| V | Р |
| ••• | ••• |
| ••• | ••• |

BoundedListQueue : file avec priorité bornée avec liste de taille fixe, le ième élément de la liste correspond à la file de priorité. Les informations stockées sont les valeurs.



lci nous allons utiliser des files avec priorité bornée. Pour caractériser une file on peut identifier les fonctions suivantes :

| Lexique fr | Réalisation |
|-------------------|--------------|
| Créer | init |
| Priorité max | max_priority |
| Longueur | len |
| Ôter | рор |
| Ajouter | push |
| Premier | first |
| Vide | empty |
| Liste présente | to_list |
| Élément priorité | howmany |
| Sommaire priorité | summary |

Types:

Ici $\mathbb V$ désigne l'ensemble des valeurs, $\mathbb P$ est l'ensemble des priorités, $\mathbb E$ est l'ensemble $\mathbb V \times \mathbb P$ Queue $[\mathbb E]$ désignera les queues permettant de stocker des éléments de type $\mathbb E$.

Fonctions:

Cette partie précise les opérations disponibles sur le TdA et leurs signatures, c'est à-dire le nombre et le type de paramètres attendus ainsi que le type du résultat.

BoundedOneQueue

- init : $\mathbb{N} \to \text{BoundedOneQueue} [\mathbb{E}]$
- max priority : BoundedOneQueue $[\mathbb{E}] \rightarrow \mathbb{N}$
- len : BoundedOneQueue $[\mathbb{E}] \to \mathbb{N}$
- pop : BoundedOneQueue [E]→None
- push : BoundedOneQueue[\mathbb{E}]x $\mathbb{E} \to None$
- first : BoundedOneQueue [E] → E
- empty : BoundedOneQueue [E] → Bool
- to list : BoundedOneQueue [E]→list[E]
- howmany : $\mathbb{N} \to \mathbb{N}$
- summary : BoundedOneQueue $[\mathbb{E}] \to \text{list}[\mathbb{P}]$

BoundedListQueue

- init : $\mathbb{N} \to \text{BoundedListQueue} [\mathbb{E}]$
- max priority: BoundedListQueue $[\mathbb{E}] \rightarrow \mathbb{N}$
- __len__ : BoundedListQueue $[\mathbb{E}] \to \mathbb{N}$
- pop : BoundedListQueue [E] →None
- push : BoundedListQueue $[E]x E \rightarrow None$
- first : BoundedListQueue [E] → E
- empty : BoundedListQueue [E] → Bool
- to_list : BoundedListQueue [E]→list[E]
- howmany : $\mathbb{N} \to \mathbb{N}$
- summary : BoundedListQueue $[\mathbb{E}] \to \text{list}[\mathbb{P}]$

On a bien les mêmes signatures pour les deux méthodes.

Axiomes:

Les axiomes sont des formules logiques toujours vraies, ils permettent de spécifier le comportement des fonctions.

Ils sont notés sur le fichier python.

Préconditions:

Du fait de l'existence de fonctions partielles dans le TdA, il faut exprimer à quelle(s) condition(s) la fonction fournira un résultat. On utilisera le mot clef « nécessite » ou « require », pour décrire quand les arguments appartiennent au domaine de la fonction.

- $\forall v, p \in Queue[\mathbb{E}], pop(v, p)$ nécessite not empty(v, p)
- ∀ v, p ∈ Queue[E], first(v, p) nécessite not empty(v, p)

Afin de comparer les implémentations de chaque méthode, nous nous sommes intéressées aux complexités en nombres d'instructions.

Complexité :

| QNode | Instructions | Complexité |
|------------------|--|---------------|
| init | 3 | 0(1) |
| repr | 1 | 0(1) |
| str | 1 | 0(1) |
| Value | 1 | 0(1) |
| Priority | 1 | 0(1) |
| Next | 1 | 0(1) |
| Next setter | 2+max(1,0) | 0(1) |
| Méthode | Instructions | Complexité |
| BoundedOneQueue | | |
| init | 4 | 0(1) |
| max_priority | 1 | 0(1) |
| cpt | 1 | 0(1) |
| hq | 1 | 0(1) |
| tq | 1 | 0(1) |
| len | 1 | 0(1) |
| pop | 1+max(1, 2+(1+max(1,0))) = 5 | 0(1) |
| push | 11+7n | O(n) |
| first | 1+max(1,1) = 2 | 0(1) |
| empty | 1 | 0(1) |
| to_list | 2+3n+1=3+3n | O(n) |
| howmany | 2+(n*(1+max(1,0)+1))+1= 3+3n | O(n) |
| summary | 4+(n*(2+max(2,(1+1+max(1,0)))))+1= 5+5n | 0(n) |
| Méthode | Instructions | Complexité |
| BoundedListQueue | | P |
| init | 3+(n*append) | O(n) |
| max priority | 1 | 0(1) |
| cpt | 1 | 0(1) |
| list | 1 | 0(1) |
| len | 1 | 0(1) |
| pop | 1+max(1,3+n*(1+max(2,0)+1)))=4+4n | O(n) |
| push | 1+max(1,2)=3 | 0(1) |
| first | 1+max(1, 1+n*(1+max(1,0) +1))=2+3n | O(n) |
| empty | 1 | 0(1) |
| to list | 2+n*(1+max(n+append,0)+1)+1=3+(n*(2+n+append)) | $O(n^2)$ |
| howmany | len() | 0(len) |
| summary | 3+n(append) | O(n * append) |

Nous devons comparer les deux méthodes en termes de complexité. Nous allons donc comparer les fonctions entre elles pour voir lesquelles sont les « meilleures ». Un algorithme de forte complexité a un comportement moins efficace qu'un algorithme de faible complexité, il est donc généralement plus lent.

| Fonctions | BoundedOneQueue A | BoundedListQueue B | Meilleure méthode |
|--------------|----------------------|-----------------------|-------------------|
| init | 0(1) | 0(n) | А |
| max_priority | 0(1) | 0(1) | Équivalente |
| len | 0(1) | 0(1) | Équivalente |
| pop | 0(1) | 0(n) | А |
| push | 0(n) | 0(1) | В |
| first | 0(1) | 0(n) | А |
| empty | 0(1) | 0(1) | Équivalente |
| to_list | 0(n) | $O(n^2)$ | А |
| Howmany | 0(n) | 0(len) | А |
| summary | 0(n) | O(n * append) | А |

Nous avons comparé les deux méthodes BoundedOneQueue et BoundedListQueue dans le tableau ci-dessus.

On remarque que la méthode B, est meilleur en termes de complexité, que pour la fonction push. Ensuite, concernant les fonctions __init__, pop, first, to_list, howmany et summary, la méthode A est plus efficace. Enfin, pour les fonctions restantes, il n'y pas de différence entre les complexités.

On peut supposer qu'avec le programme que nous avons écrit et les complexités associées à chaque fonction, la méthode **BoundedOneQueue** sera plus rapide et plus efficace en termes de complexité.