

À la fin de ce chapitre, je sais :

- ✎ distinguer les différentes structures de données
- ✎ choisir une structure de données adaptée à un algorithme

Écrire un programme optimal en terme de complexité nécessite l'identification des structures de données utilisées très tôt dans le développement. En effet, le choix d'une structure de données plutôt qu'une autre, par exemple choisir une liste à la place d'un tableau ou d'un dictionnaire, peut rendre inefficace un algorithme selon le choix effectué.

Ce chapitre a pour but d'approfondir la définition des structures de données afin de permettre un choix éclairé. C'est pourquoi on définit d'abord ce qu'est un type de données abstrait en illustrant ce concept sur les listes, les tableaux, les piles et les files. Puis on fait le lien avec les implémentations possibles de ces types en structures de données, notamment en langage Python.

A Type abstrait de données et structure de données

■ **Définition 1 — Type abstrait de données (TAD).** Un type de données abstrait est une abstraction d'une structure de données qui ne se préoccupe pas de son implémentation sur une machine : sa structure interne est indiscernable, le type abstrait est vu de l'extérieur comme une boîte noire.

Un TAD spécifie le quoi, c'est à dire le type de données contenues ainsi que les opérations qu'on fait dessus. Par contre, il ne spécifie pas comment sont stockées les données ni comment les opérations sont implémentées.

■ **Définition 2 — Structure de données.** Une structure de données est une mise en œuvre concrète d'un type abstrait, une implémentation d'un type abstrait dans un langage de programmation.

■ **Exemple 1 — Un entier.** Un entier est un TAD qui :

- contient une suite de chiffres^a éventuellement précédés par un signe – ou +,

- fournit les opérations $+$, $-$, \times , $//$, $\%$.

Selon le langage, ce TAD entier est implémenté en machine par un type concret différent :

- `int` en Python,
- `Integer` ou `int` en Java,
- `char`, `short`, `int`, `uint`, `long` ou `int` en C,
- `int` en OCaml.

a. peu importe la base pour l'instant...

■ **Exemple 2 — Un booléen.** De la même manière, on peut définir un TAD qui désigne un booléen. Un booléen est un TAD qui :

- se note Vrai ou Faux,
- fournit les opérations logiques ET, OU, NON...

Selon le langage, ce TAD booléen est implémenté en machine par un type concret différent :

- `bool` valant `True` ou `False` en Python,
- `boolean` valant `true` ou `false` en Java,
- `bool` valant 1 ou 0 en C,
- `bool` valant `true` ou `false` en OCaml.

(R) Un type abstrait de données est à une structure de donnée ce qu'un algorithme est à un programme. On spécifie un algorithme ou un type abstrait de données, mais on implémente un programme ou une structure de données.

Les exemples précédents de types abstraits de données étaient limités à des types simples. Mais il est possible de définir des types abstraits de données composés.

■ **Exemple 3 — Types abstraits de données composés.** Voici quelques types abstraits composés parmi les plus courants :

- liste,
- file,
- pile,
- arbre binaire,
- dictionnaire ou tableau associatif,
- ensemble,
- graphe.

(R) Il faut faire attention, car si les objets de type `list` en Python implémentent le TAD liste, ce n'est pas la seule implémentation possible.

B TAD tableaux et listes

Pour les informaticiens, les listes et les tableaux sont avant tout des TAD qui permettent de stocker de façon ordonnée des éléments.

■ **Définition 3 — TAD tableau.** Un TAD tableau représente une structure finie indexable par des entiers. Cela signifie qu'on peut accéder à la lecture ou à l'écriture de n'importe quel élément directement en utilisant un indice, par exemple $t[3]$.

On peut décliner le TAD tableau de manière :

- statique : la taille du tableau est fixée, on ne peut pas ajouter ou enlever d'éléments.
- évolutive : la taille du tableau peut varier, on peut ajouter ou enlever des éléments. Dans ce cas, on parle de tableau dynamique.

■ **Définition 4 — TAD liste.** Un TAD liste représente une séquence finie d'éléments d'un même type qui possède un rang dans la séquence. Les données sont traitées séquentiellement, dans l'ordre du rang.

Un TAD liste est évolutif, c'est à dire qu'on peut ajouter ou enlever n'importe quel élément.

Les opérations sur un TAD liste sont :

- l'ajout ou suppression en début et/ou en fin de liste,
- l'accès à la fin de la liste.

La longueur d'une liste est le nombre d'éléments qu'elle contient. On dit qu'une liste est vide si elle ne contient aucun élément, sa longueur vaut zéro. Le début de la liste est désigné par le terme tête de liste (head), le dernier élément de la liste par la fin de la liste (tail).

Ce chapitre détaille les implémentations de trois du TAD : les tableaux (vus cette fois-ci comme structure de données concrète), les listes chaînées et les tableaux dynamiques (ou vecteurs, ou encore listes-tableaux).

C Implémentation des tableaux

a Implémentation d'un tableau statique

Dans sa version statique, un TAD tableau de taille fixe n est implémenté par un bloc de mémoire contiguë contenant n cases. Ces cases sont capables d'accueillir le type d'élément que contient le tableau.

Par exemple, pour un TAD tableau statique de cinq entiers codés sur huit bits, on alloue un espace mémoire de 40 bits subdivisés en cinq octets comme indiqué sur la figure ???. Dans la majorité des langages, l'opérateur `[]` permet alors d'accéder aux éléments, par exemple `t[3]`. Les éléments sont numérotés à partir de zéro : `t[0]` est le premier élément.

On peut estimer les coûts associés à l'utilisation d'un tableau statique comme le montre le tableau ???.

| Opération | Complexité | Raison |
|-----------------------------------|------------|--------------------------|
| Accès à un élément au début | $O(1)$ | |
| Accès à un élément à la fin | $O(1)$ | |
| Accès à un élément au milieu | $O(1)$ | |
| Ajout d'un élément au début | $O(n)$ | créer un nouveau tableau |
| Ajout d'un élément à la fin | $O(n)$ | créer un nouveau tableau |
| Suppression d'un élément au début | $O(n)$ | créer un nouveau tableau |
| Suppression d'un élément à la fin | $O(n)$ | créer un nouveau tableau |

TABLE 1 – Complexité des opérations associées à l'utilisation d'un tableau statique.

FIGURE 1 – Représentation d'un tableau statique en mémoire. Il peut représenter un tableau t de cinq entiers codés sur huit bits. On accède directement à l'élément i en écrivant $t[i]$.

b Implémentation d'un tableau dynamique

Un tableau dynamique est implémenté par un tableau statique de taille n_{max} supérieure à la taille nécessaire pour stocker les données. Les n données contenues dans un tel tableau le sont donc simplement entre les indices 0 et $n - 1$. Si la taille n_{max} n'est plus suffisante pour stocker toutes les données, on crée un nouveau tableau statique plus grand de taille kn_{max} et on recopie les données dedans.

Toute la subtilité des tableaux dynamiques réside dans la manière de gérer les nouvelles allocations mémoires lorsque le tableau doit être modifié.

- Ⓡ Les tableaux dynamiques sont parfois appelés vecteurs.
- Ⓡ Comme le montre le tableau ??, l'intérêt majeur du tableau dynamique est de proposer un accès direct constant comme dans un tableau statique tout en évitant les surcoûts liés à l'ajout d'éléments.
- Ⓡ Le coût amorti signifie généralement le coût est constant. Mais, lorsqu'il n'y a plus de place, il faut bien créer la nouvelle structure adaptée au nombre d'éléments et cela a un coût linéaire $O(n)$. Donc ce coût amorti en $O(1)$ signifie c'est constant la plupart du temps mais que parfois cela peut être linéaire.

| Opération | Complexité | Raison |
|-----------------------------------|------------|---|
| Accès à un élément au début | $O(1)$ | |
| Accès à un élément à la fin | $O(1)$ | |
| Accès à un élément au milieu | $O(1)$ | |
| Ajout d'un élément au début | $O(n)$ | décaler tous les éléments contigus |
| Ajout d'un élément à la fin | $O(1)$ | amorti : il y a de la place ou pas |
| Suppression d'un élément au début | $O(n)$ | décaler tous les éléments contigus |
| Suppression d'un élément à la fin | $O(1)$ | amorti : il y a de la place, parfois trop |

TABLE 2 – Complexité des opérations associées à l'utilisation d'un tableau dynamique.

P En python le type `list` est implémenté par un tableau dynamique mais se comporte bien comme un TAD liste!

Cela a pour conséquence que :

- `L.pop()` et `L.append()` sont de complexité $O(1)$, donc supprimer ou ajouter en fin ne coûte pas cher,
- alors que `L.pop(0)` et `L.insert(0,elem)` sont de complexité $O(n)$ et donc supprimer ou ajouter en tête coûte cher.

Lorsqu'un algorithme doit supprimer ou ajouter en tête, il vaut mieux utiliser une autre structure de données qu'une `list` Python. Dans la bibliothèque `collections`, le type `deque` représente une liste sur laquelle les opérations d'ajout et de suppression en tête ou en fin sont en $O(1)$.

R Rechercher un élément dans un tableau statique ou dans un tableau dynamique présente donc une complexité dans le pire des cas linéaire en $O(n)$: il faut nécessairement balayer tous les éléments si l'élément recherché se trouve en dernière position.

★ D Implémentations des listes

a Listes simplement chaînées

Un élément d'une liste simplement chaînée est une cellule constituée de deux parties :

- la première contient une donnée, par exemple un entier pour une liste d'entiers,
- la seconde contient un pointeur, c'est à dire une adresse mémoire, vers un autre élément (l'élément suivant) ou rien.

Une liste simplement chaînée se présente donc comme une succession d'éléments composites, chacun pointant sur le suivant et le dernier sur rien. En général, la variable associée à une liste simplement chaînée n'est qu'un pointeur vers le premier élément.



FIGURE 2 – Représentation d'une liste simplement chaînée d'entiers L. L pointe sur le premier élément de la liste. Le dernier pointeur ne pointe sur rien.

| Opération | Complexité | Raison |
|-----------------------------------|------------|---------------------------------|
| Accès à un élément au début | $O(1)$ | L pointe sur le premier élément |
| Accès à un élément à la fin | $O(n)$ | accès séquentiel |
| Accès à un élément au milieu | $O(n)$ | accès séquentiel |
| Ajout d'un élément au début | $O(1)$ | L pointe sur le premier élément |
| Ajout d'un élément à la fin | $O(n)$ | accès séquentiel |
| Suppression d'un élément au début | $O(1)$ | L pointe sur le premier élément |
| Suppression d'un élément à la fin | $O(n)$ | accès séquentiel |

TABLE 3 – Complexité des opérations associées à l'utilisation d'une liste simplement chaînée.

b Listes doublement chaînées

Un élément d'une liste doublement chaînée est une cellule constituée de trois parties :

- la première contient un pointeur vers l'élément précédent,
- la deuxième contient une donnée,
- la troisième contient un pointeur vers l'élément suivant.

Une liste doublement chaînée enregistre dans sa structure un pointeur vers le premier élément et un pointeur vers le dernier élément. Ainsi on peut toujours accéder directement à la tête et à la fin de liste. Par contre, c'est un peu plus lourd en mémoire et plus difficile à implémenter qu'une liste simplement chaînée. Le tableau ?? recense les coûts associés aux opérations sur les listes doublement chaînées.

(R) La recherche d'un élément dans une liste simplement ou doublement chaînée présente donc une complexité dans le pire des cas linéaire en $O(n)$: il faut nécessairement balayer tous les éléments si l'élément recherché se trouve en dernière position.



FIGURE 3 – Représentation d’une liste doublement chaînée d’entiers L. On conserve un pointeur sur le premier élément et un autre sur le dernier élément de la liste.

| Opération | Complexité | Raison |
|-----------------------------------|------------|---------------------------------|
| Accès à un élément au début | $O(1)$ | pointeur sur le premier élément |
| Accès à un élément à la fin | $O(1)$ | pointeur sur le dernier élément |
| Accès à un élément au milieu | $O(n)$ | accès séquentiel |
| Ajout d’un élément au début | $O(1)$ | pointeur sur le premier élément |
| Ajout d’un élément à la fin | $O(1)$ | pointeur sur le dernier élément |
| Suppression d’un élément au début | $O(1)$ | pointeur sur le premier élément |
| Suppression d’un élément à la fin | $O(1)$ | pointeur sur le dernier élément |

TABLE 4 – Complexité des opérations associées à l’utilisation d’une liste doublement chaînée.

E Bilan de complexités des opérations sur les structures listes et tableaux

| Opération | Tableau statique | Liste chaînée | Liste doublement chaînée | Tableau dynamique |
|-----------------------------------|------------------|---------------|--------------------------|-------------------|
| Accès à un élément au début | $O(1)$ | $O(1)$ | $O(1)$ | $O(1)$ |
| Accès à un élément à la fin | $O(1)$ | $O(n)$ | $O(1)$ | $O(1)$ |
| Accès à un élément au milieu | $O(1)$ | $O(n)$ | $O(n)$ | $O(1)$ |
| Ajout d’un élément au début | $O(n)$ | $O(1)$ | $O(1)$ | $O(n)$ |
| Ajout d’un élément à la fin | $O(n)$ | $O(n)$ | $O(1)$ | $O(1)$ amorti |
| Suppression d’un élément au début | $O(1)$ | $O(1)$ | $O(1)$ | $O(n)$ |
| Suppression d’un élément à la fin | $O(n)$ | $O(1)$ | $O(1)$ | $O(1)$ amorti |

TABLE 5 – Complexité des opérations associées à l’utilisation des listes et des tableaux.