

## I. Structures de données linéaires

- Besoin de stocker/organiser plus d'information / d'éléments dans une variable

### 1) Tableau

- Éléments stockés dans des espaces mémoire contigus ;
- $\oplus$  Accès indicé aux éléments contenus ( $t[i]$ ) ;
- $\ominus$  Taille fixe.

### 2) Liste chaînée

- Éléments non contigus, chaque "case" renvoie vers la suivante ;
- $\oplus$  Pas besoin de définir la taille à la création, ajout d'éléments aisé ;
- $\ominus$  Accès séquentiel, pas indicé.

## II. Recherche dans une structure non triée

### 1) Présence d'une valeur dans la structure

- Recherche séquentielle, parcours linéaire de la structure ;
- Fin du parcours si la valeur recherchée est trouvée ;
- Si la fin est atteinte alors la valeur n'est pas présente.
- complexité :  $O(n)$

**Entrées :**  $v$  : la valeur recherchée

$tab$  : le tableau dans lequel on cherche

**Sorties :** *vrai* si  $v$  est présent dans  $tab$ , *faux* sinon

**début**

$n \leftarrow$  longueur de  $tab$

**pour**  $i$  de 0 à  $n-1$  **faire**

**si**  $tab[i] == v$  **alors**

**retourner** *vrai*

**fin**

**fin**

**retourner** *faux*

**fin**

## 2) Recherche d'un minimum/maximum local

- Choix d'une valeur référence (premier élément) ;
- Chaque élément est comparé à la valeur référence ;
- Si il est plus petit (plus grand) on met à jour la valeur référence.
- complexité :  $O(n)$

**Entrées :** *tab* : le tableau dans lequel on cherche  
**Sorties :** La valeur minimale présente dans le tableau

**début**

```
  n ← longueur de tab
  min ← tab[0]
  pour i de 1 à n-1 faire
    si tab[i] < min alors
      min ← tab[i]
    fin
  fin
  retourner min
```

**fin**

### III. Recherche dans une structure triée

#### 1) Présence d'une valeur dans la structure

- Recherche dichotomique ;
- Besoin d'un accès indicé (impossible avec une liste chaînée).
- complexité :  $O(\log n)$

*search(tab, v, debut, fin)*

**Entrées** : *v* : la valeur recherchée

*tab* : le tableau dans lequel on cherche

*debut* : indice de début de la recherche (par défaut 0)

*fin* : indice de fin (par défaut longueur de *tab*)

**Sorties** : *vrai* si *v* est présent dans *tab*, *faux* sinon

**début**

milieu  $\leftarrow (debut + fin) \div 2$

**si**  $fin - debut \leq 1$  **alors**

**retourner** *faux*

**sinon**

**si**  $tab[milieu] = v$  **alors**

**retourner** *vrai*

**sinon**

**si**  $t[milieu] > v$  **alors**

**retourner** *search(tab, v, debut, milieu)*

**sinon**

**retourner** *search(tab, v, milieu, fin)*

**fin**

**fin**

**fin**

**fin**

#### 2) Recherche d'un minimum/maximum local

- Prendre le premier / dernier élément de la structure
- complexité :  $O(1)$