# Méthode - Diviser pour Résoudre

Algorithmique II SMI - S3

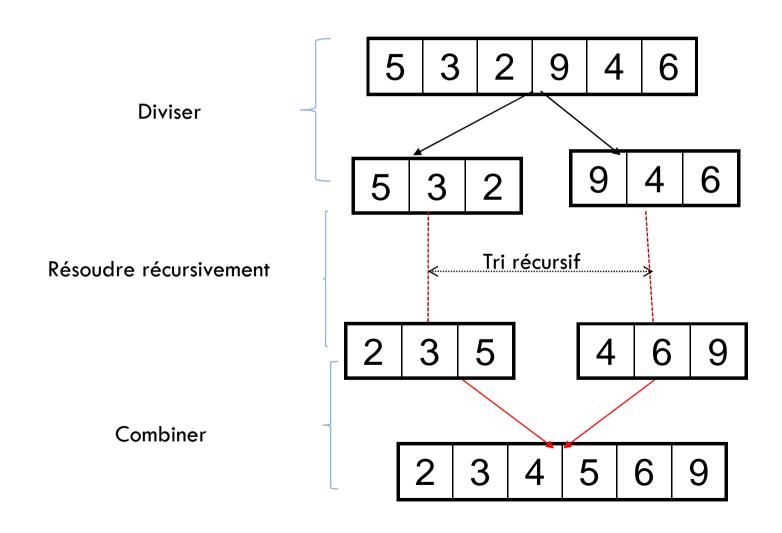
### Diviser pour Résoudre

- Les algorithmes sont regroupés en familles selon certains concepts t. q. Division pour Résoudre,
   Glouton, Programmation dynamique.
- L'aspect DVR consiste à diviser le problème initial (de taille n) en sous-problèmes similaires de tailles plus petites (en général de taille n/2, n/3,...).
  - Ces sous-problèmes sont résolus récursivement.
  - On peut combiner ces solutions récursives pour avoir la solution du problème initial.

### **Example:** TriFusion

- Le tri par fusion est un exemple typique de la stratégie diviser pour résoudre, à savoir:
- Diviser le tableau T[1..n] en deux sous-tableaux T[1..E(n/2)] et T[E(n/2)+1..n]
- 2. Trier (récursivement) les deux sous-tableaux (2 appels récursifs à la même fonction TriFusion).
- 3. Fusionner les deux sous-tableaux;
  Ceci est schématisé par l'exemple suivant:

# **Example: TriFusion**



### **TriFusion**

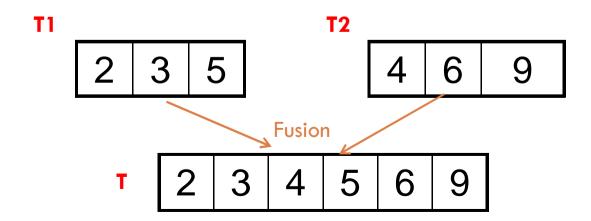
```
TriFusion(T, n)
// T1, T2 : des tableaux (locaux) de longueurs variables à chaque appel
début
  sin > 1 alors
       copier (T, 0, n/2 - 1, T1, 0)
        copier (T, n/2, n-1, T2, 0)
        T1 \leftarrow TriFusion (T1, n/2)
        T2 <-- TriFusion (T2 , n- n/2)
        T := Fusion(T1, n/2, T2, n - n/2);
  fsi;
retourner(T);
fin
```

Retourner(Fusion(TriFusion(T1,n/2),n/2,TriFusion(T2,n-n/2),n-n/2)

### **Fusion**

Fusion de deux tableaux triés.

Etant donnés deux tableaux triés T1[1..n1] et T2[1..n2]. La fusion consiste à construire un tableau T[1..n1+n2] contenant tous les éléments de T1 et T2 dans l'ordre croissant.

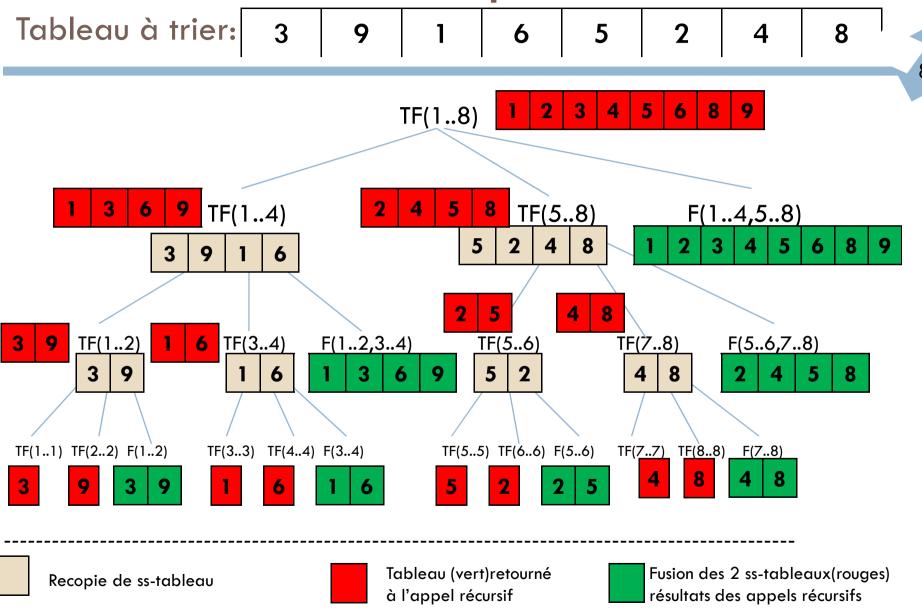


### **Fusion**

```
Fusion(T1,n1,T2,n2)
// T est un tableau qui contient le résultat de la fusion
 i1:=0; i2:= 0; k:=0;
 tantque (i1<n1) et (i2<n2) faire
    si T1[i1] \leq T2[i2] alors
              T[k] := T1[i1];
              k:=k+1; i1:=i1+1;
     sinon
             T[k] := T2[i2];
              k:=k+1; i2:=i2+1;
    fsi;
 ftantque;
 // on recopie les élts restants dans l'un des //tableaux Ti dans le tableau T
 si il < nl alors copier(Tl,il,nl,T,k)
             copier(T2,i2,n2,T,k)
 sinon
 fsi;
retourner (T);
```

la complexité de la fusion est en O(n1+n2)

### TriFusion: exemple d'exécution



## DVR: Compléxité

 La complexité T(n) pour trier un tableau de n éléments par l'algorithme TriFusion vérifie:

$$T(1) = 0$$

$$T(n) = 2 T(n/2) + O(n) , n > 1$$

(Il y a 2 appels récursifs, chacun porte sur la moitié du tableau. O(n) pour recopier les 2 ss-tableaus en 2xO(n/2) + leur fusion en O(n)).

### Equation de récurrence des alg.DVR

□ La récurrence, utilisée par les algorithmes type DVR, est souvent de la forme:

$$T(n) = \begin{cases} O(1) & pour n=1 \\ a T(n/b) + O(n^d), & n > 1 \end{cases}$$

a : est le nombre de divisions du problème initial en sous-problème (nombre d'appels récursifs)

n/b : la taille de chaque sous-problème (b≥2)

O(n<sup>d</sup>): le temps nécessaire pour décomposer le problème en sousproblème + le temps pour combiner les solutions des ss-problèmes pour avoir la solution du problème initial.

## DVR: Résultat de Complexité

#### □ Théorème:

Soit T: IN IR+ une fonction croissante à partir d'un certain rang, telle qu'il existe des entiers  $n_0 \ge 1$ ,  $b \ge 2$  et des réels  $d \ge 0$ , a > 0, c > 0 et e > 0 pour lesquels

$$T(n_0) = k$$
 
$$T(n) = aT\left(\frac{n}{b}\right) + cn^d \qquad n > n_0, \qquad \frac{n}{n_0} \ puissance \ de \ b$$

Alors on a:

$$T(n) = \begin{bmatrix} O(n^d) & \text{si } a < b^d \\ O(n^d \log_b n) & \text{si } a = b^d \\ O(n^{\log_b a}) & \text{si } a > b^d \end{bmatrix}$$

## DVR: Résultat de Complexité

#### D'une manière générale. Si

T(1) = O(1)
$$T(n) = a T(\frac{n}{b}) + O(n^{d}) \qquad (n>1, \alpha > 0, b > 1, d \ge 0)$$

#### **Alors**

$$T(n) = \begin{cases} O(n^d) & \text{si } a < b^d \\ O(n^d \log_b n) & \text{si } a = b^d \\ O(n^{\log_b a}) & \text{si } a > b^d \end{cases}$$

### DVR

### Applications

- 1. Pour le TriFusion on a : T(n) = 2 T(n/2) + O(n)Alors  $T(n) = O(n \log_2 n)$  (a=2, b=2, d=1)
- 2. T(1) = 1  $T(n) = 2t(n/2) + O(n^2)$ a pour solution  $T(n) = O(n^2)$  (a=b=d=2)

# DVR: tri rapide (quickSort)

- □ Soit à trier le tableau T[g..d] (au départ g=1 et d=n)
- Le principe de l'algorithme réside dans une procédure, appelée partition, qui réorganise les éléments de T autour d'un pivot (élément du tableau choisi au hasard) de sorte que :
  - 1) Il existe un indice p ( $g \le p \le d$ ) tel que p est la position définitive du pivot (T[p] = pivot).
  - 2) tous les éléments T[g], ..., T[p-1] sont inférieurs ou égaux à T[p].
  - 3) tous les éléments T[p+1], ... T[d] sont supérieurs ou égaux à T[p].

### DVR: tri rapide

- Le travail de la fonction partition consiste à:
- Choisir un élément du tableau comme pivot(par exemple le premier T[g])
- Parcourir le tableau depuis la gauche(de gauche à droite) jusqu'à rencontrer un élément ≥ T[g]
- Parcourir le tableau depuis la droite (de droite à gauche) jusqu'à rencontrer un élément ≤ T[g]
- Echanger ces deux éléments dans le tableau
- Continuer ce processus jusqu'à ce que les deux indices (de gauche et de droite) se croisent.
- Finalement, échanger le pivot T[g] et l'élément indiqué par l'indice de droite.
   ≤ pivot
   Non encore analysé
   ≥ pivot

g \_\_\_\_\_\_i i d

# DVR: Tri Rapide

fin

```
//T[n+1] = + \infty
                                                        Exemple
Partition(T, g, d)
                                         (1) (2) (3) (4) (5) (6) (7) (8) (9) (10) (11) (12) (13)
début
                                               4 1 5 9 2 6
    pivot := T[g];
   i := g; j := d+1;
                                                       5 9 2 6 5 3
                                                                              5
                                                                                                 10
   tantque i < j faire
                                                       5 9 2 6 5
                                                                                        9
                                                                                                 10
      i := i + 1;
       tantque T[i] < pivot faire i:=i+1;
                                                       5 9 2 6 5
                                                                                              5
       ftantque
      i := i - 1;
                                                                                   8
                                                                                        9
                                                                                              5
                                                                                                 7
       tantque T[j] > pivot faire j:=j-1;
       ftantque
                                                                                        9
                                                                                                 5
      si i < j alors échanger(T, i, j); fsi
                                                                                                  5
    ftantque
    échanger(T, g, j);
                                        2
                                                3 1
                                                       3 9 5 6 5 4
                                                                               5
                                                                                    8
    retourner(j)
```

### DVR: Tri Rapide

- La fonction partition, appliquée à un tableau T, produit trois sous-tableaux:
- Un sous-tableau réduit à un seul élément T[p] qui garde sa place définitive dans le tri de T, et
- Deux sous-tableaux T[g .. p-1], T[p+1 .. d].
- Pour trier T, il suffit d'appliquer récursivement le même algorithme sur les deux sous-tableaux.

## DVR: Tri Rapide

```
quickSort(T, inf, sup)
début
  si inf < sup alors
      p := partition(T, inf, sup);
      quickSort(T, inf, p-1);
      quickSort(T, p+1, sup);
  fsi
fin
```

## Complexité du Tri rapide

La complexité de la fonction partition, appliquée à T[1..n], est en O(n).

- Cas le plus défavorable :

Cas où le pivot sort, à chaque fois, en premier (ou en dernier) élément (T: tableau trié).

La partition coupe le tableau en un morceau de un élément et un morceau de n-1 éléments, dans ce cas on a :

C(n) = C(n-1) + O(n) (O(n) est le coût de la partition) On en déduit que C(n) est en O(n<sup>2</sup>)

### Complexité du Tri rapide

#### - Cas le plus favorable :

cas où le pivot est l'élément médiane de T. La partition coupe T en deux morceaux de taille n/2 C(n) = 2 C(n/2) + O(n)ce qui donne:  $C(n) = O(n \log n)$ 

La complexité moyenne est aussi de l'ordre de n log n

# Complexité du Tri rapide

### Complexité moyenne du tri rapide

La formule de récurrence donnant le nombre de comparaisons effectuées par le tri rapide pour une permutation aléatoire de n éléments vérifie :

$$C_0 = C_1 = 0$$
 et

$$C_n = n - 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} (C_i + C_{n-i-1})$$
 pour  $n \ge 2$   
Le terme générique  $C_n$  peut s'écrire :

$$C_n = n - 1 + \frac{1}{n} \sum_{i=0}^{n-1} C_i$$

## Complexité moyenne du tri rapide

. 
$$C_n = n-1 + \frac{2}{n} \sum_{i=0}^{n-1} C_i$$
 
$$C_n = n-1 + \frac{2}{n} C_{n-1} + \frac{2}{n} \sum_{i=0}^{n-2} C_i$$
 
$$C_n = n-1 + \frac{2}{n} C_{n-1} + \frac{n-1}{n} (n-2 + \frac{2}{n-1} \sum_{i=0}^{n-2} C_i - \frac{(n-1)(n-2)}{n})$$
 
$$C_n = \frac{2}{n} C_{n-1} + \frac{n-1}{n} C_{n-1} + \frac{2n-2}{n}$$
 
$$C_n = \frac{n+1}{n} C_{n-1} + \frac{2(n-1)}{n}$$
 En posant  $D_n = \frac{C_n}{n+1}$  On aurala récurrence:  $D_n = D_{n-1} + \frac{2}{n+1} - \frac{2}{n(n+1)}$ 

En négligeant le dernier terme de  $D_n$  on a:  $D_n \simeq \mbox{log} \ n$ 

Du fat que : 
$$1 + \frac{1}{2} + \dots + \frac{1}{n} \simeq \text{Ln(n) d'où } C_n \text{ est en } O(n \log n)$$