

TD – Hachage

1) Essai linéaire

- Module de recherche

Soit T une table (globale) de N éléments indicés de 0 à N-1

Chaque élément est formée de 2 champs : val (de type qlq) et vide de type boolean

Rech(c, var trouv:boolean, var j:entier)

/* recherche la donnée c dans la table T (globale) et retourne le booléen trouv à vrai si la donnée existe et faux sinon. retourne aussi l'indice j où la donnée est sensée se trouver */

debut

j := h(c); /* l'adresse primaire de c */

trouv := FAUX;

TQ (Non T[j].vide ET Non Trouv)

SI (T[j].val = c)

Trouv := VRAI

SINON

j := j + 1;

SI (j > N-1) j:=0 FSI; /* gestion circulaire de la table */

FSI

FTQ

fin

- Module d'insertion

Soit NbIns un entier (global) initialisé à 0

à chaque insertion d'une donnée, NbIns est incrémenté

à chaque suppression, il est décrémenté

Inserer(c:typeqlq)

debut

Rech(c,trouv,j);

SI (Non trouv)

/* dans ce cas j est l'indice d'une case vide */

/* si ce n'est pas la dernière case vide qui reste, on peut l'utiliser pour y insérer c */

SI (NbIns < N-1)

NbIns++;

T[j].val := c;

T[j].vide := FAUX

SINON

ecrire(« Débordement: l'insertion ne peut se faire! »)

FSI

FSI

fin

- Module de suppression

pour supprimer une donnée c, on la recherche pour récupérer son adresse j (l'indice dans T).

avant de rendre vide $T[j]$, il faut tester toutes les données qui se trouvent au dessus de j (jusqu'à trouver une case vide) pour vérifier si elles ne seront pas perdues si jamais on rend la case j vide. s'il y a une telle donnée se trouvant l'adresse i , on la déplace dans la case j et on essaye de vider la case i (en procédant de la même manière que précédemment). s'il n'y a aucune donnée pouvant être gênée par l'effacement de la case j , cette dernière sera vidée

supprimer (c:typeqlq)

debut

Rech(c,trouv,j);

SI (trouv)

/* on va tester toutes les cases i au dessus de j jusqu'à trouver une case vide */

$i := j-1$;

SI ($i < 0$) $i := N-1$ FSI;

TQ (Non $T[i].vide$)

/* pour vérifier si la case i pose problème qd on videra la case j , il suffit de voir où se trouve son adresse primaire */

$r := h(T[i].val)$; /* soit r l'adr primaire de la donnée de la case i */

SI ($r < i < j$) OU ($i < j \leq r$) OU ($j \leq r < i$) /* si l'une de ces conditions est vrai, */

$T[j] := T[i]$; /* alors on déplace la donnée de i vers j , */

$j := i$; /* et on positionne j vers la nouvelle case */

FSI;

$i := i-1$; /* dans tous les cas, on passe à la prochaine case à tester */

SI ($i < 0$) $i := N-1$ FSI;

FTQ;

/* à la fin de la boucle, on aura tester toutes les cases au dessus de j qui pourraient être gênées par l'apparition d'un vide au niveau de la case j . Les données qui posées pb ont été déplacées. La case j peut maintenant être vidée sans pb */

$T[j].vide := VRAI$;

NbIns--;

FSI

fin

