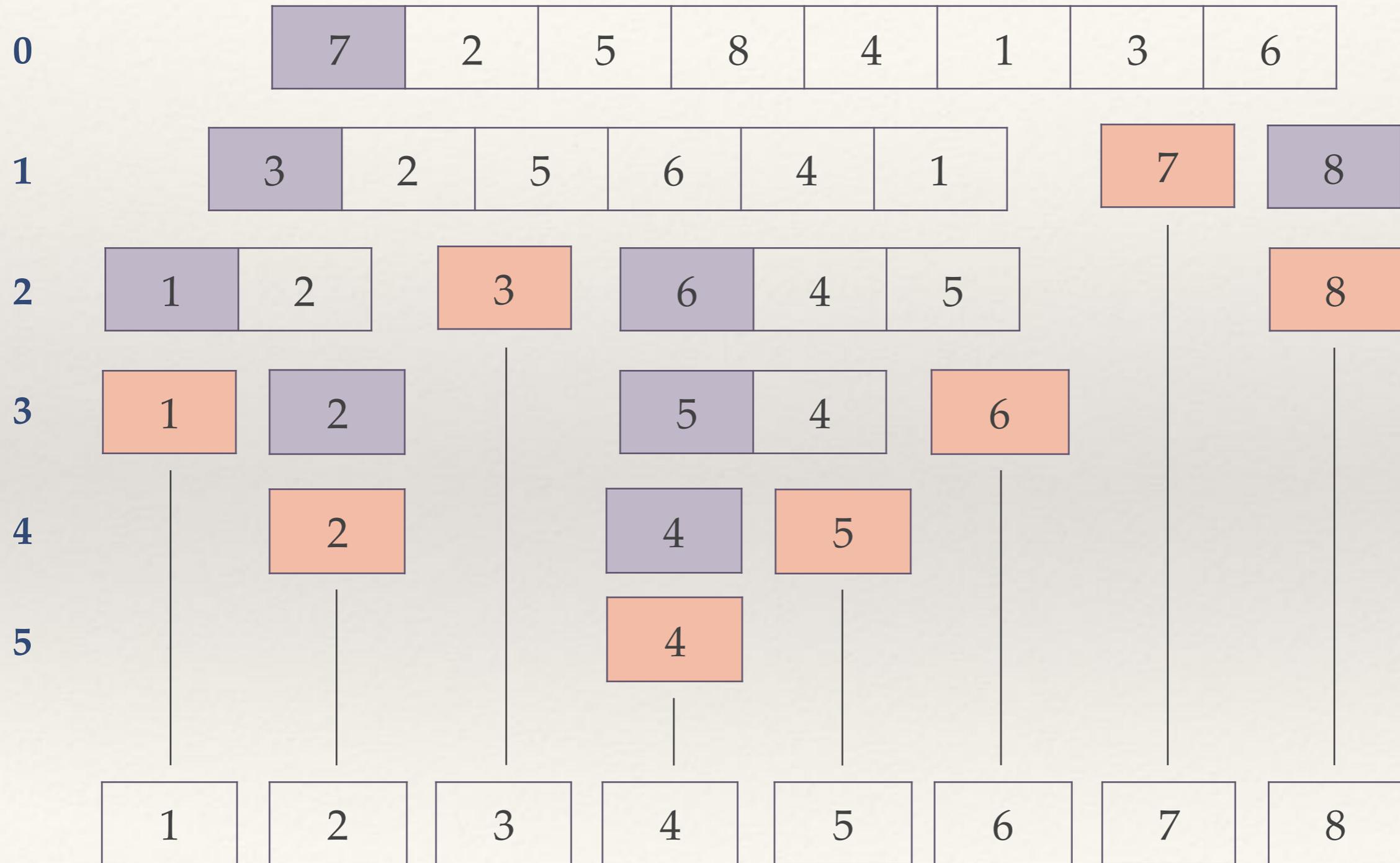

INFORMATIQUE

Tri avancé : QuickSort

4 - Le Tri Rapide

« quick-sort »

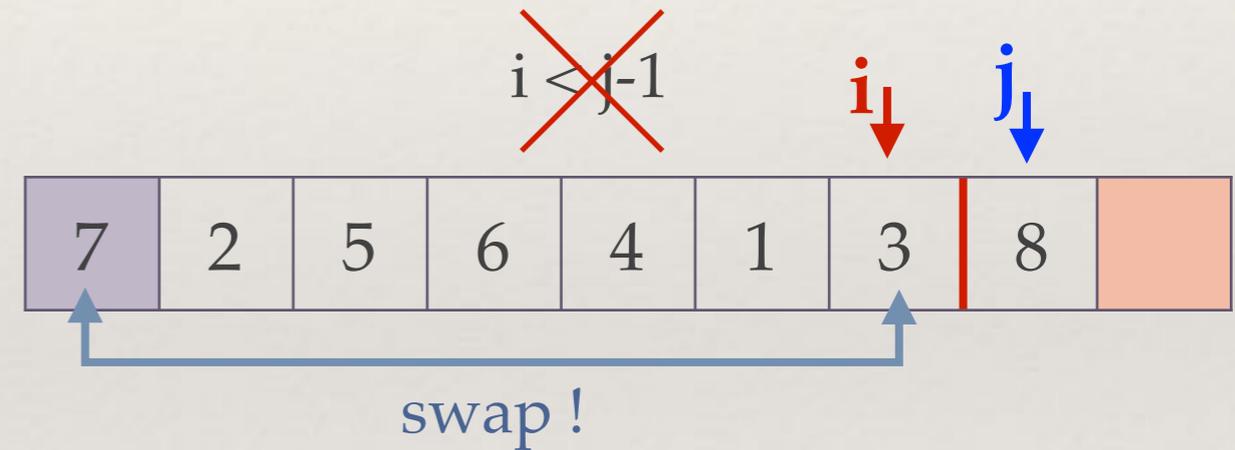
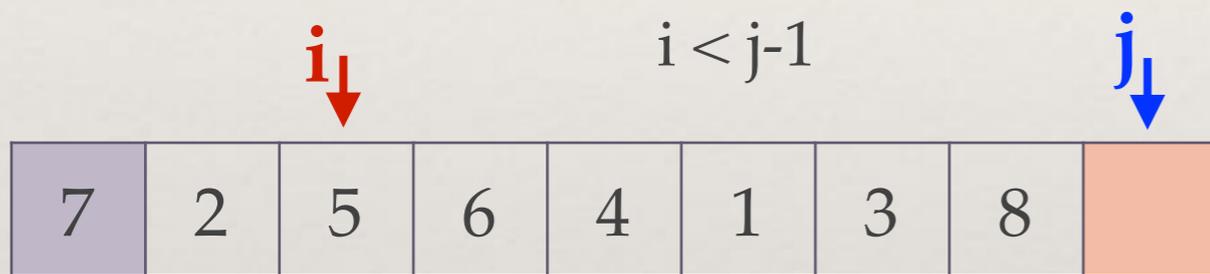
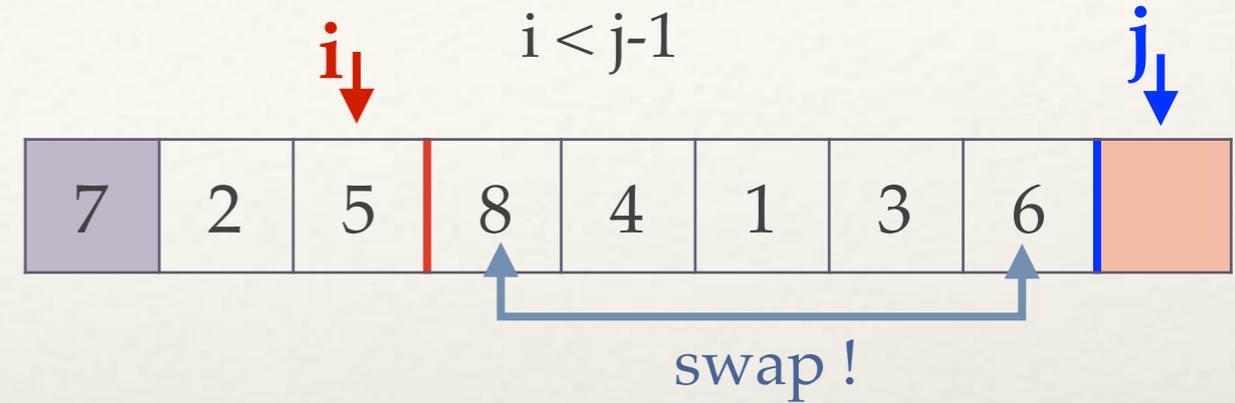
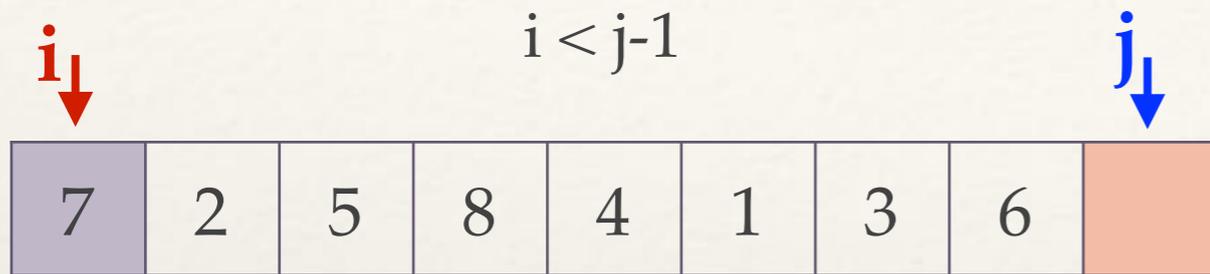
1 - Partition à la descente & tri recursifs



2 - Remontée de Pile : assemblage des partitions

Algorithme de partition :

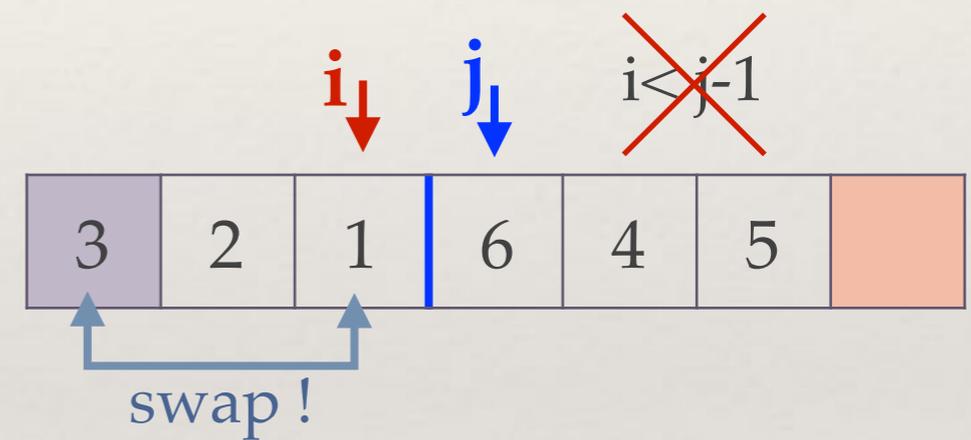
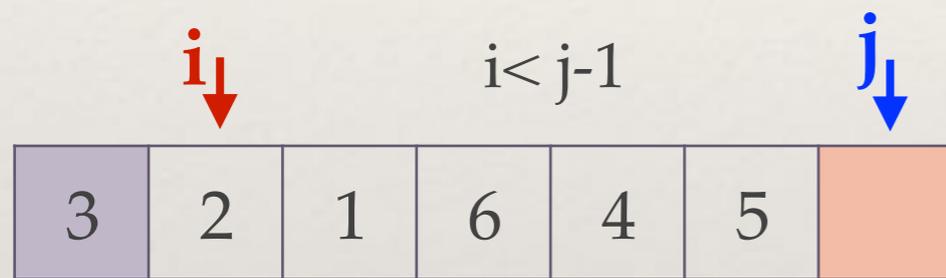
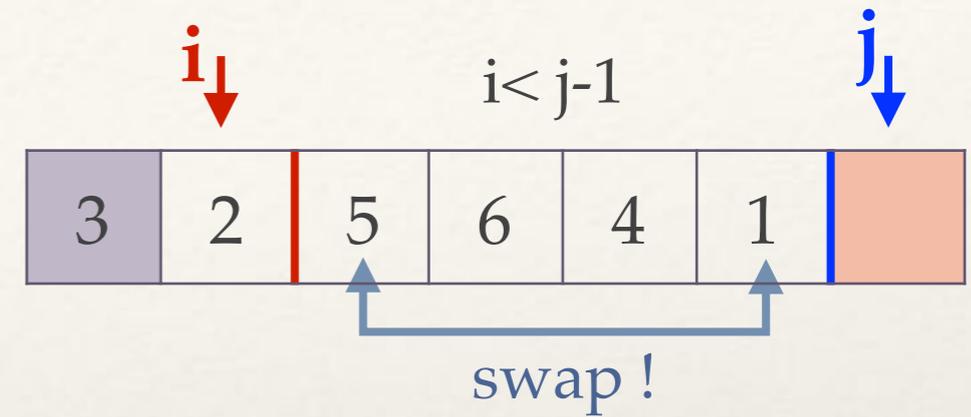
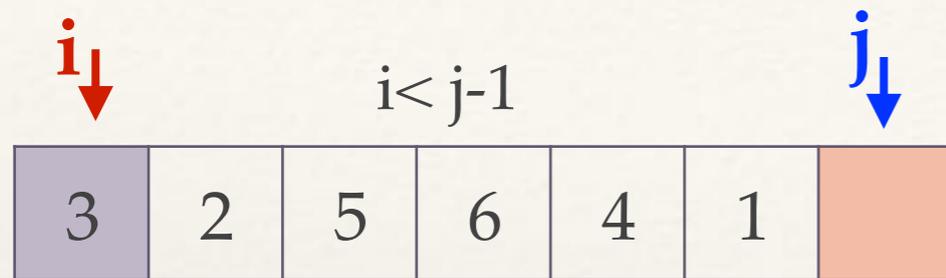
Etape 0 : Premier balayage de tableau => coût linéaire !



Finalisation de l'étape 1:



Etape 1 : second balayage de tableau => coût linéaire !



Finalisation de l'étape 2 :



Codage

```
def triRapide(tab):
```

```
    N=len(tab)
```

```
    if (N<=1): #Gestion terminaison
```

```
        return
```

```
    indPivot=0;    valPivot=tab[indPivot] #Pivot en 0
```

```
    i=0
```

```
    j=N
```

```
    while( i < j-1):          #RQ : 1ere condition empêche index error de tab[i+1]
```

```
        while ( i+1 < j and tab[i+1] <= valPivot): # curseur i monte vers la droite
```

```
            i += 1
```

```
        while ( i < j-1 and tab[j-1] > valPivot): # curseur j descend vers la gauche
```

```
            j -= 1
```

```
    if (i+1<j):
```

```
        tab[i+1], tab[j-1]= tab[j-1], tab[i+1]
```

```
    tab[0], tab[i] = tab[i], tab[0]    #On remet le pivot à sa place
```

```
    triRapide(tab[0:i])
```

```
    #Le tri se fait IN-PLACE => on ne renvoie rien
```

```
    triRapide(tab[(i+1):])
```

```
    #mais la liste a bien été triée.
```

Complexités

Meilleur des cas / Pire des cas

Coût de la partition d'un étage :

Quel que soit le nombre de sous-tableaux dans un étage, il faut passer en revue tous les éléments de chacun des sous-tableaux. Soit $\sim N$ comparaisons
 \Rightarrow La partition d'un étage a toujours un coût linéaire $O(N)$

Nombre d'étages :

Meilleur des cas : Le pivot tombe toujours au milieu
On coupe en 2 exactement à chaque étape : $\log_2(N)$ étages.

$$C = O(N \cdot \log(N))$$

Pire des cas : Tableau déjà trié \Rightarrow le pivot est le 1er élément
Il y aura alors $\sim N$ étages.

$$C = O(N^2)$$

Preuve

Tableau de taille 0 ou 1 : nécessairement trié

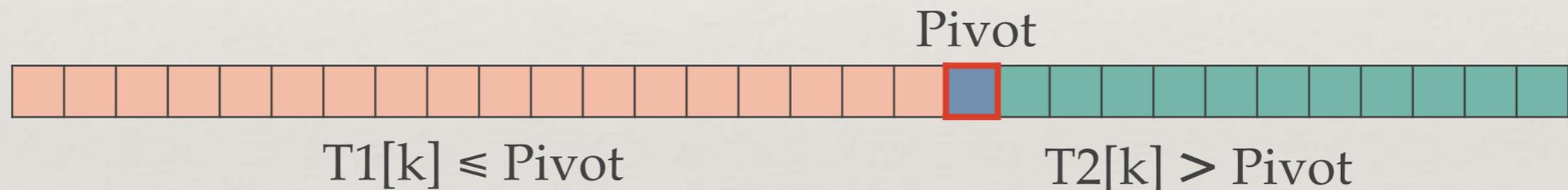
On suppose que l'algorithme fonctionne pour tout tableau de taille inférieure à n

Soit un tableau de taille $n+1$:

La partition sépare le tableau en trois parties :

- un tableaux T1 de taille entre 0 et n , d'éléments inférieurs ou égaux au pivot
- le pivot seul
- un tableaux T2 de taille entre 0 et n , d'éléments supérieurs au pivot

[Rq : taille 0 et n si le pivot est le plus petit ou le plus grand élément]



Or par hypothèse le triRapide sait trier $T1 < Pivot$ et $T2 > pivot$ car leur taille est au plus n .
Le résultat sera donc un tableau trié de taille $n+1$.

Par récurrence le triRapide trie tout tableau de taille n , ce qui prouve l'algorithme !

Terminaison

Soit T_n la taille des tableaux à travers les étages : $T_n \geq 0$

- Si la taille du tableau est 0 ou 1 : triRapide retourne le tableau !
- Si la taille du tableau est $T_n = N$: la partition donne 2 tableaux T_1 et T_2 dont la taille est comprise entre 0 et $N-1$: $0 \leq T_{n+1} < N-1$

Ainsi pour toute descente de l'arbre de récursivité la suite (T_n) des tailles de tableaux est strictement décroissante et bornée par le bas en 0 inclus.

La descente de l'arbre de récursivité conduit inévitablement à un tableau de taille 0 ou 1 pour lequel l'algorithme termine.

Rq : Le nombre de descentes est égal au nombre de feuilles de l'arbre et est borné par N .

Dans tous les cas l'algorithme termine !

Les différences clefs entre Tri Fusion et Tri Rapide

Différences de principe

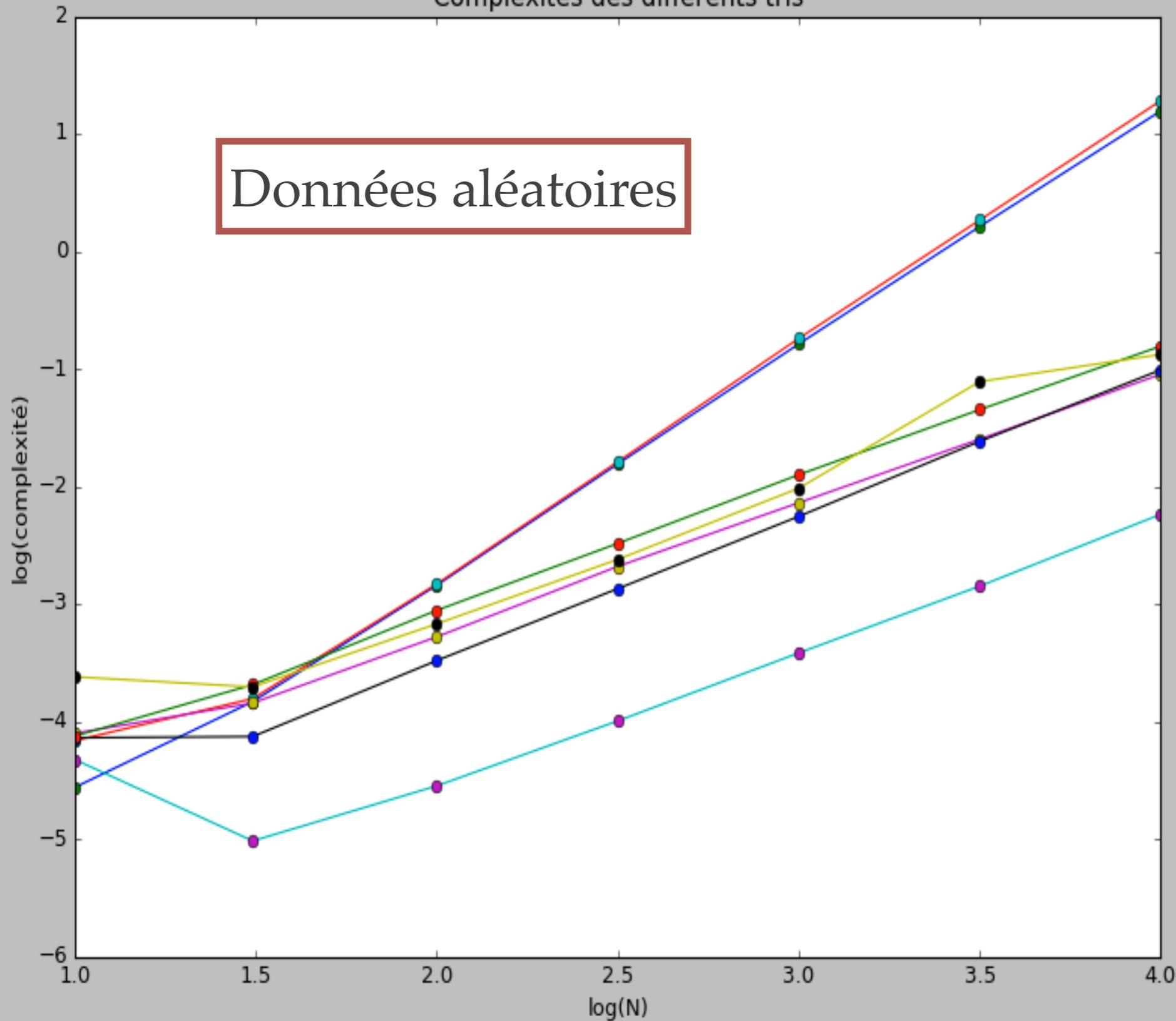
- Fusion : Réursion puis Fusion
Le tri se fait lors de la remontée par Fusion
- Rapide : Partition puis Réursion
Le tri se fait lors de la descente.

Différences pratiques

- Fusion : Le tri se fait par copie des valeurs dans un second tableau
Coût spatial => deux fois la mémoire à trier
La fusion procède par « glissement » [type tri-insertion]
Le tri Fusion est stable !
- Rapide : Le tri se fait au sein du tableau « IN-PLACE »
Pour cela on fait des commutations [type tri-sélection]
Le tri Rapide n'est pas « stable ».

Benchmark test des tris de base

Complexités des différents tris

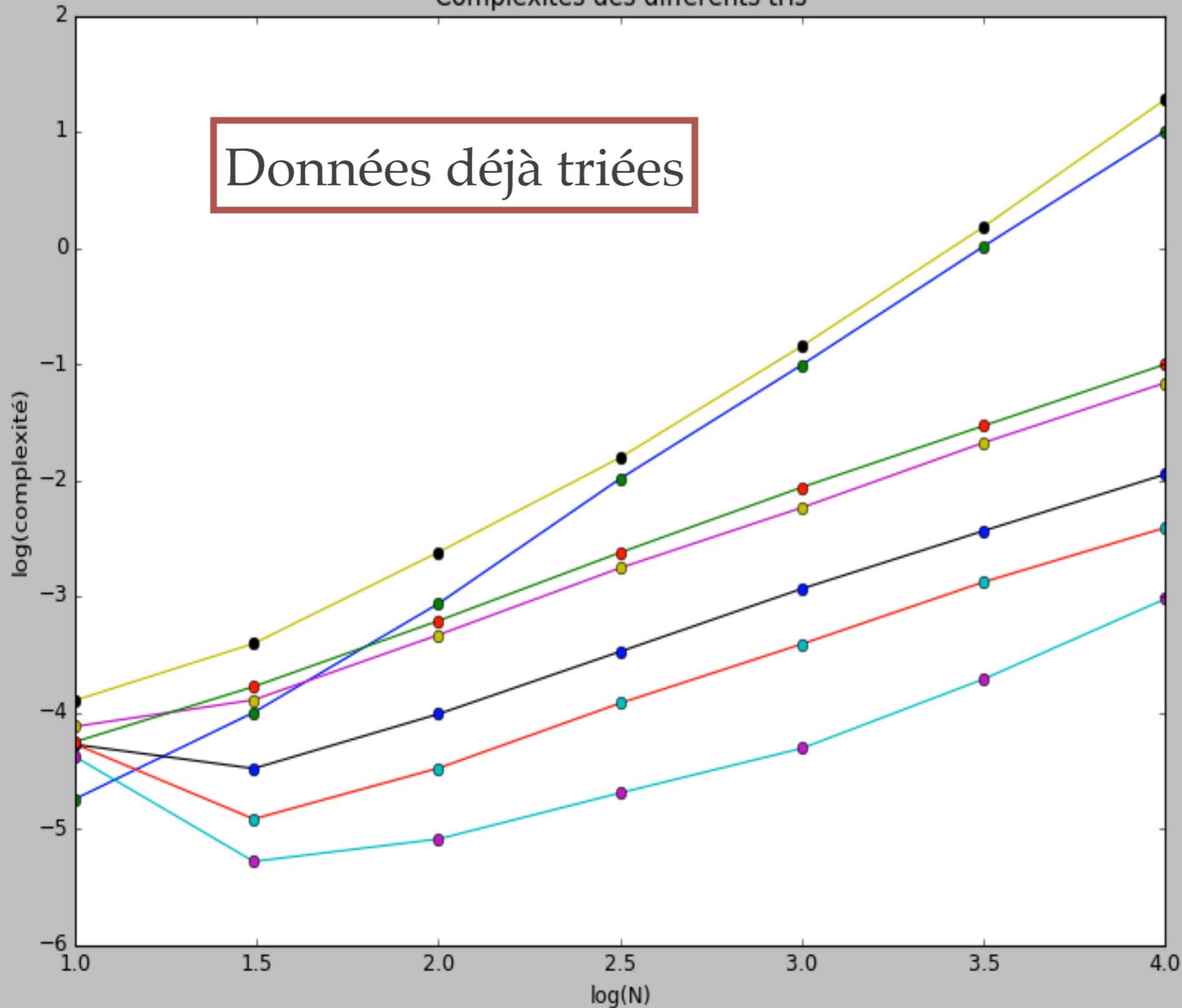


- triSelect
- triInsertion
- triRapide
- triInsertionDichotomique
- triFusion
- timSort
- binarySearchTreeSort

Rq :
Tri Rapide avec pivot au milieu

Benchmark test des tris de base

Complexités des différents tris

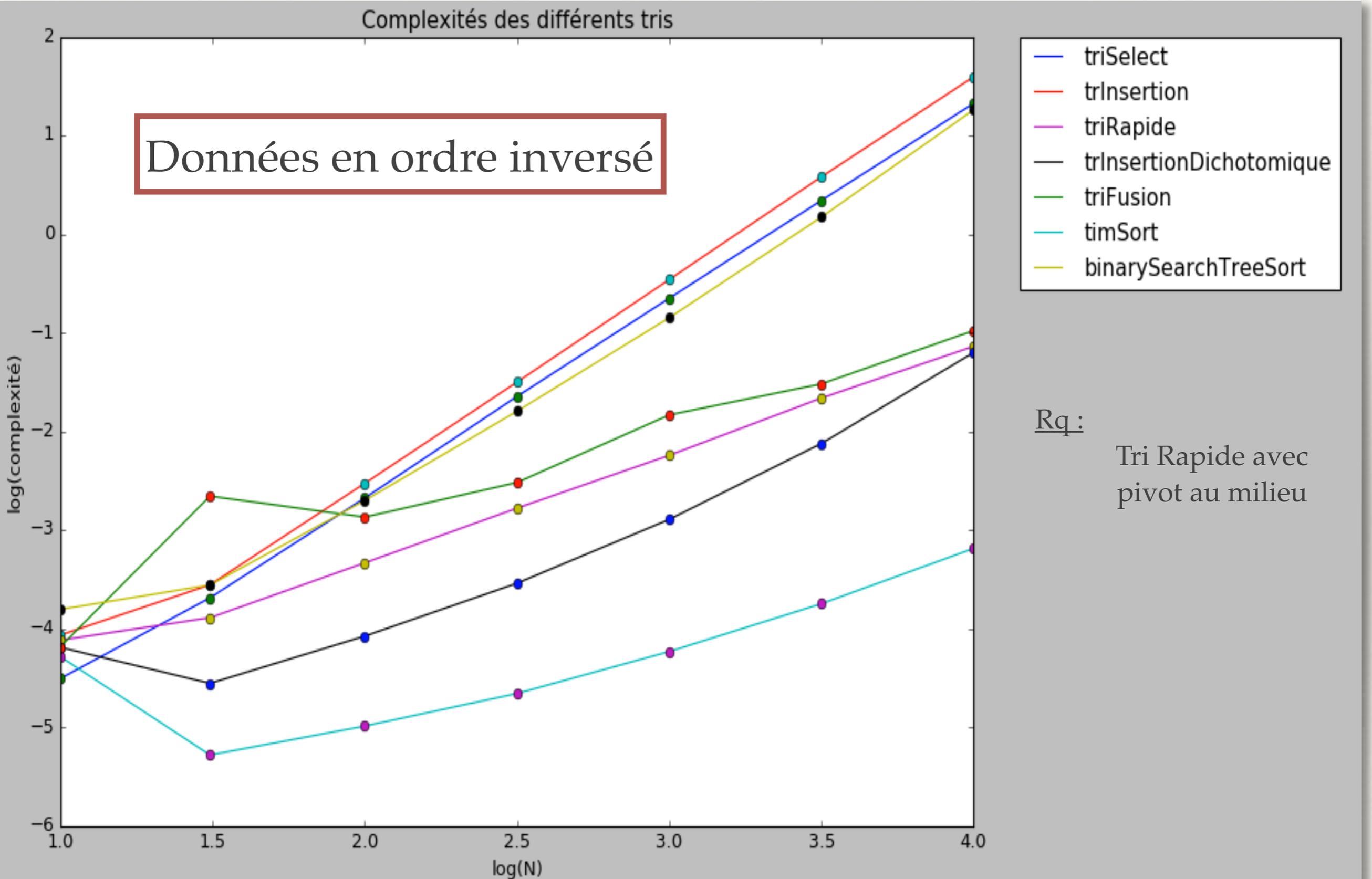


- triSelect
- triInsertion
- triRapide
- triInsertionDichotomique
- triFusion
- timSort
- binarySearchTreeSort

Rq:

Tri Rapide avec pivot au milieu

Benchmark test des tris de base



Randomized Quick-Sort

Le choix d'un Pivot est la botte secrète du Tri Rapide car il permet de mettre en place une stratégie « diviser pour régner » mais c'est aussi son talon d'Achille !

Il est paradoxalement plus rapide de commencer par mélanger le tableau pour s'assurer que le pivot partagera toujours le tableau en deux parties de même taille :

- On peut faire une première étape de mélange de coût linéaire.
- On peut choisir le pivot de façon aléatoire au lieu du premier élément.



Randomized Quick-Sort : Complexité en moyenne

Le coût global du tri correspond au nombre de comparaisons réalisées lors du tri :

Pour avoir un coût moyen on considère :

- Que le tableau est fixé et de taille N . C'est un tableau de valeurs quelconques.
- Que le choix des pivots (P_i) est une séquence aléatoire σ parmi celles possibles Ω .

On appelle donc ici «**complexité en moyenne**» le nombre moyen de comparaisons pour trier un tableau fixé de taille N , lorsque l'on varie aléatoirement la séquence des pivots.

Le tableau ne change pas, mais on montre que le coût ne dépend que de la taille N du tableau et pas de son contenu :

$$\mathbb{C} = O(N \cdot \log(N))$$

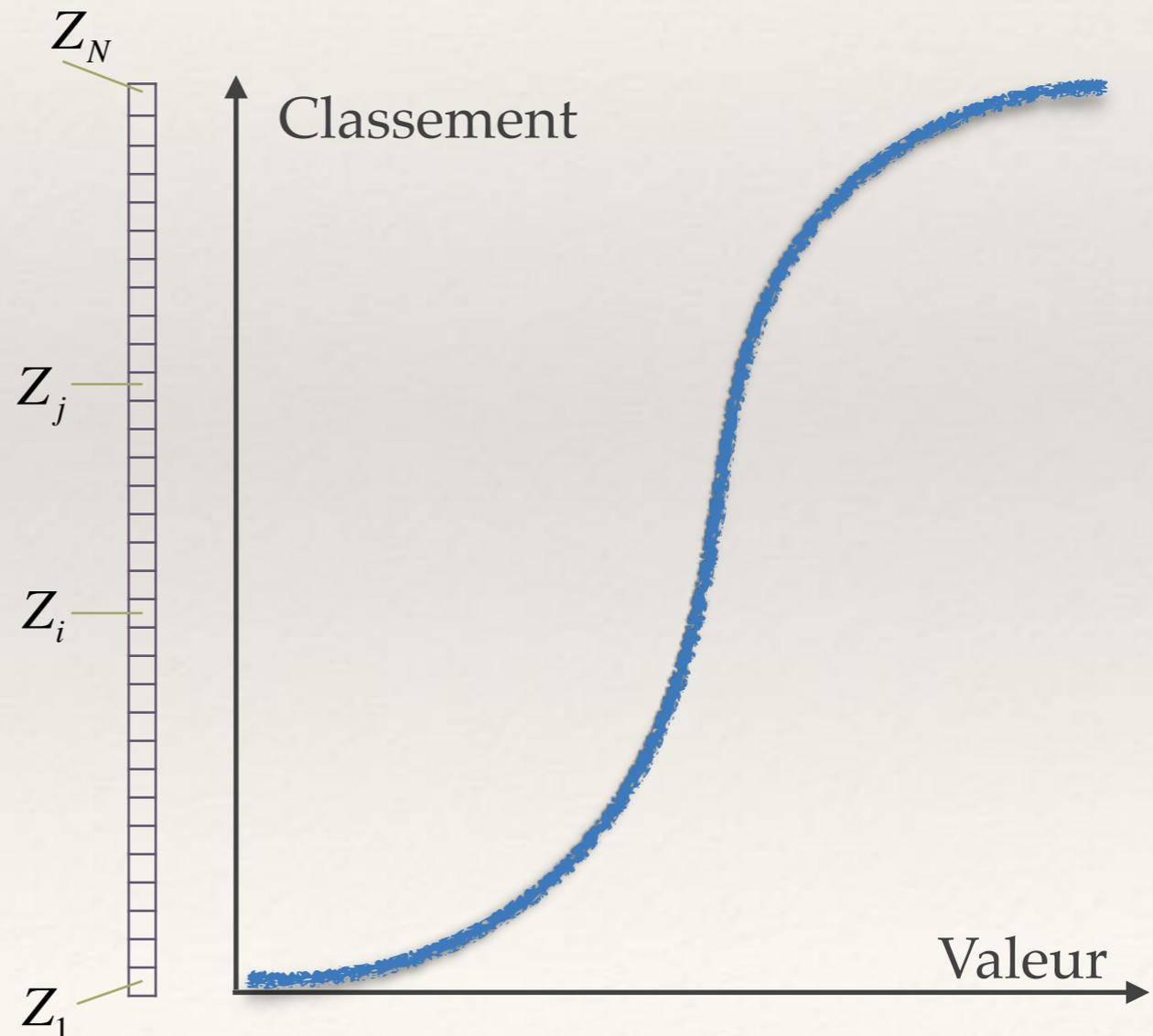
Représentation dans le tableau trié

Les indices ou positions dans le tableau n'ont pas une importance cruciale, car le pivot est aléatoire, et les éléments sont brassés à chaque récursion. Le raisonnement s'appuiera ici sur le classement des éléments tels qu'ils seraient rangés dans le tableau une fois trié :

On note pour cela Z_i le i -ième plus petit élément du tableau par sa valeur, indépendamment de sa position dans le tableau :

Ex :

			Z_8				Z_1
10	3	9	11	8	6	7	2
					Z_3		



Rq :

Notez bien que dans le vrai tableau les Z_i sont répartis aléatoirement. Et leur répartition change à chaque récursion.

Passage à la moyenne et calculs de probabilités

La séquence de pivots σ étant une variable aléatoire, on calcul l'espérance de $C[\sigma]$ qui par linéarité de la sommation s'écrit :

$$\bar{C} = E(C[\sigma]) = \sum_{i=0}^{i=N-1} \sum_{j=i+1}^N E(X_{ij}[\sigma])$$

A partir de la définition de l'espérance en termes de probabilité, montrer que :

$$\bar{C} = \sum_{i=0}^{i=N-1} \sum_{j=i+1}^N P(X_{ij})$$

Où $P(X_{ij})$ est la probabilité que Z_i et Z_j soient comparés lors de la séquence σ .

Comment évaluer la probabilité que Z_i et Z_j soient comparés lors de la séquence σ ?

On peut montrer que le problème se réduit à l'étude du segment $[Z_i, Z_{i+1}, \dots, Z_j]$ et on raisonne à nouveau dans l'espace des Z_i .

On sait en effet que le choix du pivot va tomber dans $[Z_i, Z_j]$ tôt ou tard. On ne sait pas quand exactement, mais nous allons voir que cela ne détermine en rien la probabilité qu'ils soient comparés :

Tant que le pivot tombe hors de $[Z_i, Z_j]$ on ne compare pas Z_i et Z_j .
=> Z_i et Z_j restent dans le même paquet. Ils ne sont pas pivot

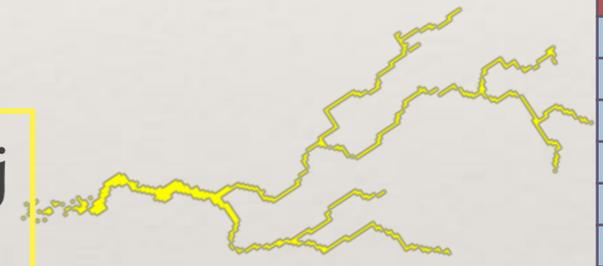
Soit (P_i) le premier pivot qui tombe dans de $[Z_i, Z_j]$:

- Soit le pivot est Z_i ou Z_j : il y aura comparaison
- Soit le pivot n'est ni Z_i ni Z_j : il n'y aura jamais de comparaison
(Ils sont séparés par le pivot.)

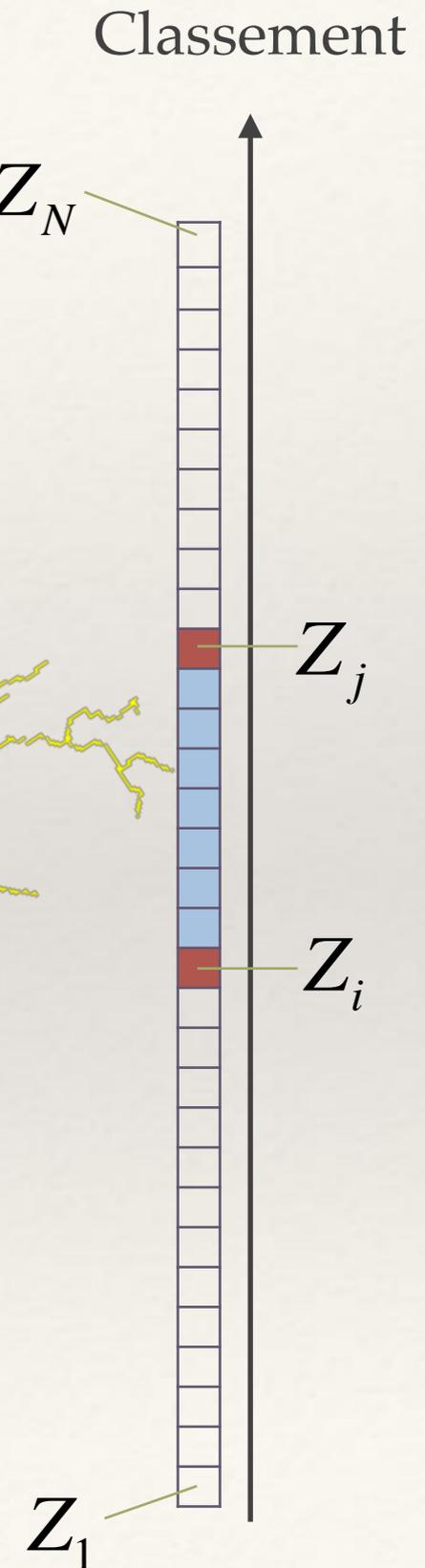
Enfin, quel que soit le tableau qui contient les $[Z_i, Z_j]$ à cet instant, ils y sont tous, et sont tous des pivots équiprobables.

Point clef à retenir :

Tout se joue au moment où la foudre tombe entre Z_i et Z_j
Ce qui se passe avant ou après ne changera rien



Quelle est donc la probabilité qu'il y ait comparaison
sachant que le pivot est dans l'intervalle $[Z_i, Z_j]$?



Finalisation

En majorant la somme des inverses par la fonction $\ln()$, obtenir le résultat escompté.

$$\mathbb{C} = O(N \cdot \log(N))$$

La majoration est en $N \cdot \log(N)$ comme le meilleur des cas, donc la complexité moyenne est en $N \cdot \log(N)$.