

# M1103 Amphi 6 : Recherche

---

Thomas Nowak

Université Paris-Sud

**La dernière fois**

---

# Recherche

---

```
bool recherche(const vector<int> &vec, int x)
{
    for(int i = 0; i < vec.size(); ++i)
        if(vec[i] == x)
            return true;

    return false;
}
```

- complexité en temps  $O(\text{vec.size}())$
- le nombre d'itérations précis dépend du vecteur `vec` et de l'entier `x`
- pire cas = `x` n'est pas dans `vec`
- nécessite `vec.size()` comparaisons
- ne peut être amélioré en général

## Recherche linéaire avec vecteur trié

- sous certaines hypothèses sur le contenu du vecteur `vec`, on peut réduire le nombre d'itérations nécessaire
- c'est le cas si `vec` est *trié*, c'à-d  $\text{vec}[i] \leq \text{vec}[i+1]$
- propriété clé pour la recherche d'un élément `x` :  
 $x < \text{vec}[i] \implies x < \text{vec}[i+1]$
- permet de retourner `false` dès que  $x < \text{vec}[i]$  dans *une* itération

## Recherche linéaire avec vecteur trié

```
bool recherche2(const vector<int> &vec, int x)
{
    for(int i = 0; i < vec.size(); ++i)
    {
        if(vec[i] == x)
            return true;
        if(x < vec[i])
            return false
    }

    return false;
}
```

- en particulier, si  $x$  est strictement plus petit que le premier élément (et donc tous les éléments) : une seule itération
- nouveau pire cas :  $x$  strictement plus grand que tous les éléments
- nécessite `vec.size()` itérations



# Recherche dichotomique

- idée : si  $x < \text{vec}[i]$  alors  $x$  ne se trouve pas à *droite* de l'indice  $i$
- permet d'*éliminer* toute une partie du vecteur pour la recherche de  $x$
- pareil : si  $x > \text{vec}[i]$  alors  $x$  ne se trouve pas à *gauche* de l'indice  $i$
- quel est le meilleur endroit pour essayer de couper le vecteur ?

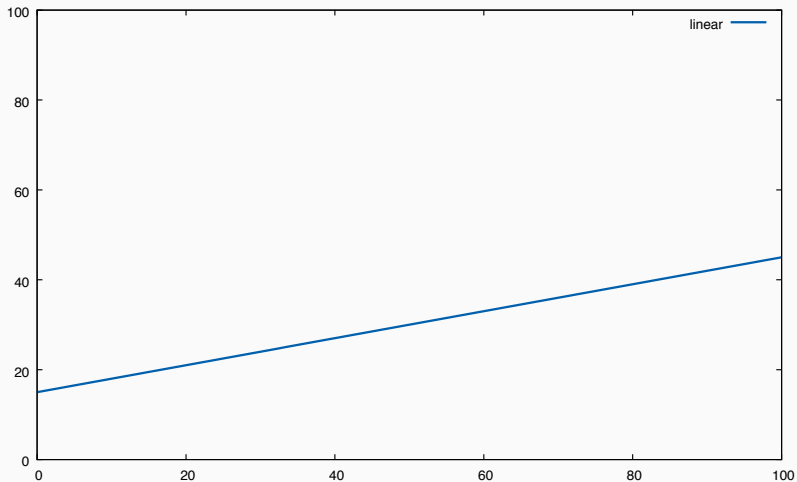
## Recherche dichotomique

```
bool recherche3(const vector<int> &vec, int x) {
    int debut = 0, fin = vec.size() - 1;
    while(debut <= fin) {
        int mil = (debut + fin)/2;
        if(x == vec.at(mil))
            return true;
        if(x < vec.at(mil))
            fin = mil - 1;
        else // x > vec.at(mil)
            debut = mil + 1;
    }
    return false;
}
```

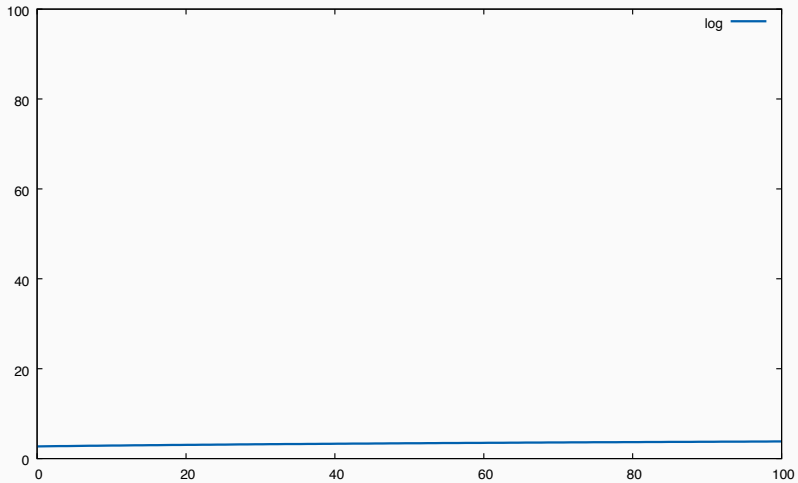
- on regarde la “fenêtre” entre les indices `debut` et `fin`
- dans chaque itération, soit on trouve l'élément, soit on divise par 2 la taille de la fenêtre
- quel est le nombre d'itérations de la boucle ?
- est-ce que le nombre d'itérations est toujours fini ?

- le nombre d'itérations est fini : la différence `fin-debut` décroît dans chaque itération, jusqu'à ce qu'elle devienne négative
- on a même que la différence est divisée au moins par 2
- on a donc besoin de  $O(\log_2(\text{vec.size()}))$  itérations
- cela est beaucoup mieux que la complexité linéaire des algorithmes précédents

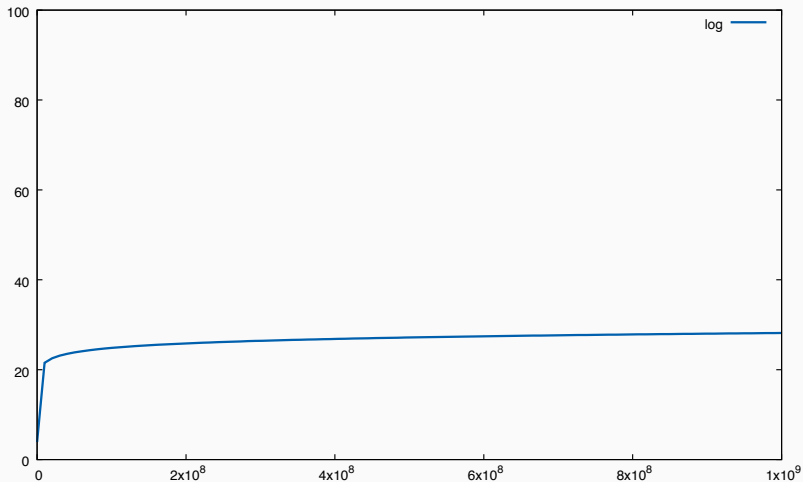
# Complexité linéaire



# Complexité logarithmique



# Complexité logarithmique



**Tri**

---



- on peut donc chercher très vite dans un vecteur *si* il est trié
- question naturelle : comment trier un vecteur ?
- plusieurs algorithmes de tri existent
- aujourd'hui nous allons regarder un algorithme relativement simple
- sa complexité en temps n'est pas optimale

- idée : aller de gauche à droite et trouver l'élément le plus petit à droite de la position actuelle
- décompose le vecteur en
  - une partie déjà triée (à gauche de la position actuelle)
  - une partie pas encore triée (à droite de la position actuelle)

## Tri par sélection

```
void tri(vector<int> &vec)
{
    for(int i = 0; i < vec.size(); ++i)
        for(int j = i; j < vec.size(); ++j)
            if(vec[j] < vec[i])
            {
                int temp = vec[i];
                vec[i] = vec[j];
                vec[j] = temp;
            }
}
```

# Conclusion

- recherche dans un vecteur non trié a une complexité en temps linéaire en sa taille
- si le vecteur est trié, la recherche dichotomique prend temps logarithmique
- il est donc intéressant de trouver des algorithmes pour trier un vecteur

## Questions

---