

Les algorithmes de tri

par [Romuald Perrot](#)

Date de publication : 13/05/2006

Dernière mise à jour : 13/05/2006

Présentation des algorithmes de tris.

- I - Tri par insertion
 - I-A - Principe
 - I-B - Pseudo code
 - I-C - Complexité
 - I-D - Code source
- II - Tri par sélection
 - II-A - Principe
 - II-B - Pseudo code
 - II-C - Complexité
 - II-D - Code source
- III - Tri à bulle
 - III-A - Principe
 - III-B - Pseudo code
 - III-C - Complexité
 - III-D - Variante : le tri shakker
 - III-E - Code source
- IV - Tri par fusion
 - IV-A - Principe
 - IV-B - Pseudo code
 - IV-C - Complexité
 - IV-D - Code source
- V - Tri par tas
 - V-A - Principe
 - V-B - Pseudo code
 - V-C - Complexité
 - V-D - Code source
- VI - Tri rapide (quick sort)
 - VI-A - Principe
 - VI-B - Pseudo code
 - VI-C - Complexité
 - VI-D - Code source

Les algorithmes de tri sont à la base de la programmation. En effet, il s'agit des premiers algorithmes fondamentaux que l'on apprend. Il occupent une place majeure dans la programmation puisqu'on les trouve partout, dès qu'on a besoin de trier des données, on fait appel à eux.

Cet article vise à étudier quelques uns des algorithmes de tri.

I - Tri par insertion

I-A - Principe

Le tri par insertion est un tri que l'on pratique lorsque l'on joue aux cartes. En effet ce tri repose sur le principe suivant :

On dispose des i premiers éléments du tableau triés, on place le $i+1$ ème élément à sa bonne place dans la partie du tableau trié. On réitère ce procédé jusqu'à avoir trié tous les éléments du tableau.

La preuve que ceci marche est évidente. Si on place un élément dans un tableau trié en respectant les relations d'ordre, on obtient toujours un tableau trié.

Voici un petit exemple de l'algorithme :

TABLEAU 10 éléments. En bleu, vous pouvez apercevoir la partie triée du tableau, on cherche à placer le premier élément qui est juste après la partie triée du tableau.

On insère donc ... à sa position.

TABLEAU _{$i+1$} On recommence le procédé avec ...

TABLEAU _{$i+2$} En réitérant sur tous les éléments on obtient le tableau trié :

TABLEAU _{i} _{N}

I-B - Pseudo code

Maintenant que nous avons vu le principe de l'algorithme, il est temps de dégager un algorithme formel.

Cet algorithme va en fait se décomposer en deux procédures principales.

La première insère un élément à sa place dans un tableau trié et la deuxième va appeler la première procédure pour tous les éléments du tableau.

Deux questions se posent maintenant : l'initialisation et la terminaison. Pour ce qui est de l'initialisation, on fait appel à une propriété évidente : un tableau à un élément est un tableau trié. A partir de cette propriété, on peut simplement commencer l'algorithme en considérant la partie trié du tableau comme étant le sous tableau contenant le premier élément.

Pour ce qui est de la fin de l'algorithme, c'est plutôt simple : l'algorithme se termine lorsque l'on a passé tous les éléments du tableau.

A partir de ces deux conditions, on peut établir la procédure principale de l'algorithme:

```

procédure tri_insertion( T : Tableau )
debut
  pour i allant de 2 à n faire
    placer(T,T[i],i-1);
fin procédure

```

Voici l'algorithme. Nous avons considéré que le tableau était composé de n éléments indexés de 1 à n.

La procédure placer place l'élément T[i] dans le tableau trié (qui est trié entre 1 et i-1). Il ne nous reste plus qu'à écrire cette procédure.

Pour se faire, il faut savoir comment nous pouvons insérer un élément dans un tableau trié. Ceci est fait simplement en décalant les éléments du tableau trié sur la droite tant que l'on a pas trouvé l'endroit où on devait insérer notre élément.

On arrête le décalage des éléments dès que l'on a trouvé une position qui respecte les relations d'ordre. Ceci peut être résumer ainsi : si l'élément en cours est plus grand que l'élément à insérer, on décale. Sinon, on arrête le décalage et on insère.

A partir de ceci nous pouvons écrire la procédure :

```

procédure placer( T : Tableau; elt : Element; fin : Entier )
debut
  i <-fin
  tant que i > 1 et T[i] > elt faire
    T[i+1] <- T[i];
    i <- (i - 1);
  fin tant que
  T[i+1] <- elt
fin procédure

```

Voilà pour la procédure placer, si nous résumons voici le pseudo code de l'algorithme de tri par insertion.

```

procédure placer( T : Tableau; elt : Element; fin : Entier )
debut
  i <-fin
  tant que i > 1 et T[i] > elt faire
    T[i+1] <- T[i];
    i <- (i - 1);
  fin tant que
  T[i+1] <- elt
fin procédure

procédure tri_insertion( T : Tableau )
debut
  pour i allant de 2 à n faire
    placer(T,T[i],i-1);
fin procédure

```

I-C - Complexité

Autant vous le dire tout de suite, ce algorithme bien que simple sur le papier est assez catastrophique en terme de complexité. Il ne sera donc utilisé qu'à des fins pédagogique ou alors pour de très faibles jeux de données.

Etudions donc de plus près la complexité en temps de l'algorithme.

Si nous résumons brièvement, nous avons une boucle allant de 2 à n qui appelle une fonction placer. Pour un début, nous pouvons donc dire que la complexité est (n-2) fois la complexité de la procédure placer.

Pour ce qui est de la complexité de la procédure placer, celle-ci n'est pas fixe, en effet, nous ne savons pas combien d'éléments nous devons décaler avant d'insérer. Nous allons donc dégager trois cas : le cas favorable (celui qui minimise le nombre d'élément à décaler), le cas défavorable (celui qui maximise le nombre d'éléments à décaler) et enfin le cas général.

Le cas favorable est le cas où on a le moins de décalage à faire. Celui-ci intervient lorsque le tableau est déjà trié. En effet, lorsque le tableau est trié, l'élément à placer est déjà à sa bonne position. Dans ce cas, chaque appel à placer est en temps constant $O(1)$. Du coup, l'algorithme du tri sera en temps linéaire : $O(n)$ (en fait en θ de n pour être plus précis)

Le cas défavorable intervient lorsque l'on doit décaler tous les éléments à chaque fois. Ceci arrive lorsque le tableau est trié à l'envers. Dans ce cas, le nombre de décalage est 1 puis 2, 3, 4, ... jusqu'à n-1. On a alors la somme de Gauss : $(n-1)(n-2)/2$. Ce qui fait donc que la complexité totale est en $(n^2)/2 + n/2$. Ce qui se résumera en $O(n^2)$.

Maintenant le cas général s'obtient en considérant que l'on décale seulement la moitié des éléments du tableau trié lors d'une insertion. Ce qui fait en complexité pour l'algorithme : $(n^2)/4 + n/4$ soit donc toujours $O(n^2)$.

On a donc une complexité en temps de l'ordre de $O(n^2)$ pour le cas général. Pour vous donner un ordre d'idée, cela veut dire que si on double le nombre d'élément à trier, on multiplie par 4 le temps d'exécution, ce qui est considérable.

I-D - Code source

Voici un petit exemple en C du tri par insertion :

```
#include <stdio.h>
#include <stdlib.h>

void affiche( int * tab, char * ch, unsigned n)
{
    unsigned i;
    printf("%s : \n",ch);
    for( i = 0 ; i < n ; i++ )
    {
        printf("%d ",tab[i]);
    }
    printf("\n");
}

void placer( int * tab, int elt, int ind, int n)
{
    int i = ind;

    while( ( i >= 0 ) && tab[i] > elt )
    {
        tab[i+1] = tab[i];
        i--;
    }

    tab[i+1] = elt;
}

void tri_insertion(int * tab, int n)
{
    int i;
```

```
    for( i = 1 ; i < n ; i++ )
    {
        placer(tab,tab[i],i-1,n);
    }
}

int main ( void )
{
    int tab[] = {10,5,19,38,47,50,68,8,5};
    affiche(tab,"avant le tri",9);
    tri_insertion(tab,9);
    affiche(tab,"apres le tri",9);

    return EXIT_SUCCESS;
}
```

II - Tri par sélection

II-A - Principe

II-B - Pseudo code

II-C - Complexité

II-D - Code source

III - Tri à bulle

III-A - Principe

III-B - Pseudo code

III-C - Complexité

III-D - Variante : le tri shakker

III-E - Code source

IV - Tri par fusion

IV-A - Principe

IV-B - Pseudo code

IV-C - Complexité

IV-D - Code source

V - Tri par tas

V-A - Principe

V-B - Pseudo code

V-C - Complexité

V-D - Code source

VI - Tri rapide (quick sort)

VI-A - Principe

VI-B - Pseudo code

VI-C - Complexité

VI-D - Code source