

# **COURS ALGORITHMES ET COMPLEXITÉ**

Evaluation et complexité  
des algorithmes

# ÉVALUATION D'UN ALGORITHME

## EFFICACITÉ D'UN ALGORITHME :

- TEMPS D'EXÉCUTION
- MÉMOIRE OCCUPÉE

## *EXEMPLE DE PROBLEME A RESOUDRE*

n entier est-il premier ?

n = 1148 ? non, divisible par 2

n = 1147 ? ??? (en fait,  $1147=31*37$ )

# UN SECOND EXEMPLE

- **PARTITION DE N ENTIERS**

- Données : N entiers positifs
- Donc taille des données = nombre d'entiers = N
- Problème : existe-t-il un sous-ensemble de ces entiers dont la somme est exactement la moitié de la somme totale des N entiers ?
  - Par exemple (somme=310) : **64, 36, 7, 10, 2, 15, 23**, 74, 49, 30
- Algorithme pour résoudre le problème ?
  - Enumérer les  $2^N$  sous-ensembles possibles,
  - Evaluer la somme des entiers dans chacun d'entre eux, et conserver celui (ou ceux) qui convien(nen)t, s'il(s) existe(nt).

# Temps de calcul si $10^{-9}$ secondes par opération élémentaire (1 GHz)

N	10	20	50	100	200
Somme de N nombres	0,01 $\mu$ s	0,02 $\mu$ s	0,05 $\mu$ s	0,1 $\mu$ s	0,2 $\mu$ s
Enumération de $2^N$ objets	1 $\mu$ s	1 ms	>10 jours	>30 000 milliards d'années	> $3 \cdot 10^{43}$ années

**EVALUER LE TEMPS D'EXECUTION =  
EVALUER LE NOMBRE D'OPÉRATIONS A  
EXECUTER PAR L'ALGORITHME, EN  
FONCTION DE LA TAILLE DES DONNÉES**

**– OPERATIONS « ELEMENTAIRES » :**

**+ , - , \* , / , > , < , = , ET , OU**

**– TAILLE DES DONNEES = ESPACE OCCUPE**

**==> PLUSIEURS « MESURES » POSSIBLES :**

**– MEILLEUR DES CAS (PEU PERTINENT),**

**– EN MOYENNE,**

**– PIRE DES CAS.**

# COMPLEXITE DES ALGORITHMES

- **« PIRE DES CAS »**

**Nombre maximum d'opérations effectuées par l'algorithme sur des données de taille  $n$  (nombre exprimé en fonction de  $n$ )**

→ **borne supérieure du coût**

→ **assez facile à calculer (en général)**

→ **« souvent » réaliste**

*EXEMPLE (ajout, sous condition, d'éléments du tableau B à des éléments du tableau A ; on suppose que les 2 tableaux ont au moins  $m+n$  éléments)*

## AjoutTab (...)

début

```
    pour i = 0 à m-1 faire
      A[i] := B[i] ; 1
      pour j = i à n+i-1 faire
        si A[i] < B[j] alors 1
          A[i] := A[i]+B[j] ; 2
        finsi ;
      fait;
    fait;
  fin
```

## *Nombre d'opérations élémentaires ?*

**Pire des cas, test  $A[i] < B[j]$  toujours vrai**

**$m(1 + 3n) = 3nm + m$  opérations élémentaires**

**Meilleur des cas, test  $A[i] < B[j]$  toujours faux**

**$m(1 + n) = nm + m$  opérations élémentaires**



# Complexité du tri par sélection ?

## Tri-selection (rappel)

début

**pour**  $i = 0$  à  $n-2$  **faire**

$p = i;$  **1**

**pour**  $j = i+1$  à  $n-1$  **faire**

si  $A[j] < A[p]$  alors **1**

$p = j;$  **1**

**finsi**

**fait**

**échanger**( $A[i], A[p]$ ); **3**

**fait**

**fin**

*Pour chaque  $i$ ,*

*$n-i-1$   
fois*

*$1+2(n-i-1)+3$*

*opérations*

***nombre d'opérations** (pire des cas)*

$$4(n-1) + 2 \sum_{i=0}^{n-2} (n-i-1) = 4(n-1) + 2 \sum_{i=1}^{n-1} i =$$

$$4(n-1) + n(n-1) = \mathbf{n^2 + 3n - 4}$$

*Rappel : somme des  $n-1$  premiers entiers =  $n(n-1)/2$*

- **COMPLEXITE EN MOYENNE**

**(A chaque donnée est associée une proba.)**

**Espérance du nombre d'op. effectuées par l'algorithme sur l'ensemble des données de taille  $n$  (exprimée en fonction de  $n$ )**

→ **Nécessite de connaître (ou de pouvoir estimer) la distribution des données**

→ **Souvent difficile à calculer**

→ **Intéressant si le comportement « usuel » de l'algorithme est éloigné du pire cas**

## EXEMPLE : produit de 2 matrices

```
static float[][] produitMatrices (float[][] A,  
float[][] B) {  
    //Données A[m,n] et B[n,p] ; Résultat C[m,p]  
    float[][] C = new float[A.length][B[0].length];  
    for(int i=0;i< A.length;i++) {  
        for(int j=0;j< B[0].length;j++) {  
            float s=0;  
            for(int k=0;k< B.length;k++)  
                s=s+A[i][k]*B[k][j];  
            C[i][j]=s;  
        }  
    }  
    return C;  
}
```

| *n* fois | *p* fois | *m* fois

***pire cas = cas moyen =  $1+mp(3n+2)$  opérations***

# NOTATIONS DE LANDAU

**f , g fonctions  $\mathbb{N} \rightarrow \mathbb{N}$**

- **Notation O**

**f = O(g)    *lire : “ f est en O de g ”*  $\Leftrightarrow$**

**il existe deux constantes entières  $n_0$  et c :**

**$f(n) \leq c.g(n)$ , pour tout entier  $n > n_0$**

**(En pratique :  $f=O(g) \Leftrightarrow$  Il existe  $c'$  :  $f(n) \leq c'.g(n)$  pour  $n>1$ )**

## *EXEMPLE*

**Tri par sélection :  $f(n) = n^2 + 3n - 4$  opérations**

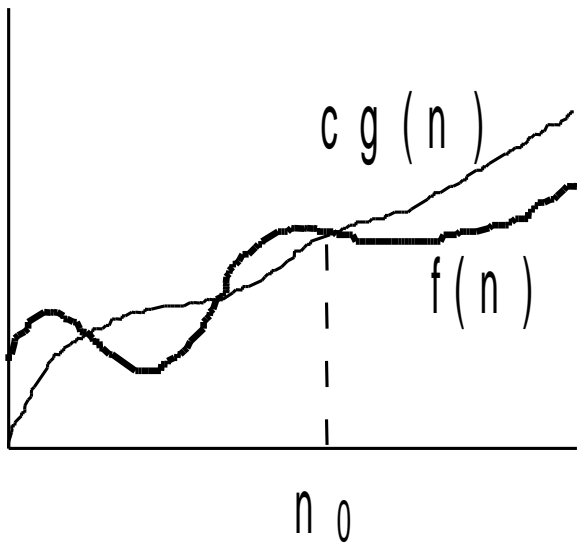
**→  $f(n) = O(?)$**

**pour tout  $n \geq 1$  :  $f(n) \leq 4n^2$**

**$n_0 = 1$     $c = 4$     $g(n) = n^2$**

**donc  $f(n) = O(n^2)$**

**Notation  $O$**  : majorant du nombre d'opérations élémentaires d'un algorithme (*comportement asymptotique*)



$$f = O(g(n))$$

## Complexité des algorithmes :

- analyse du comportement des algorithmes quand la taille des données  $n$  augmente,
- permet la comparaison entre algorithmes.

Algorithme polynomial :  $f(n) = O(n^p)$  pour une certaine constante  $p$

*Tri par sélection (rappel) :  $f(n) = n^2 + 3n - 4 = O(n^2)$*

**En général, un algorithme polynomial est considéré comme « bon » !**



## **Autre mesure : complexité « spatiale » (ou complexité en mémoire)**

- **espace de stockage utilisé en plus de celui permettant de stocker les données,**
- **exprimer en fonction de la taille des données  $n$ , permet un autre type de comparaison entre algorithmes quand  $n$  augmente.**

**Ainsi, si un algorithme prend comme donnée un tableau de  $n$  entiers, et réalise une copie de ce tableau au cours de son exécution, sa complexité en mémoire sera  $O(n)$ .**

## Complexité des problèmes :

- un problème sera considéré comme « facile » (resp. « *polynomial* ») s'il peut être résolu par un algorithme efficace / rapide (resp. polynomial),
- ainsi, le problème du tri de  $n$  entiers est polynomial.

## Attention :

- Aucun algorithme efficace / polynomial connu pour un problème  $\implies$  on *ignore* s'il est facile / polynomial
- En revanche, cela n'exclut pas qu'il *POURRAIT* être facile / polynomial, en utilisant la bonne stratégie !
- Ainsi, trier  $n$  entiers est un problème polynomial, mais peut-il être résolu plus rapidement qu'en  $O(n^2)$  ?

Complexité des  
Problèmes

**VS**

Complexité des  
Algorithmes

**Algorithme « efficace »**  
**= Algorithme polynomial**  
**==> Problème polynomial**

*EXEMPLE (tri par sélection) :  $n^2 + 3n - 4$*

**Problèmes « difficiles » :**  
**= qui n'admettent pas d'algorithme polynomial**  
**(notion formalisée par la *Théorie de la Complexité*)**

*EXEMPLE : partition d'entiers*

# UN AUTRE EXEMPLE (ILLUSTRATION)

- **REPARTITION DE TACHES**

- Données :  $n$  tâches, chacune avec un début  $d_i$  et une fin  $f_i$
- Problème : répartir les  $n$  tâches  $t_1, \dots, t_n$  entre un nombre minimum de processeurs, chacun ne pouvant effectuer que des tâches **compatibles** (= qui ne se chevauchent pas)
- Principe de l'algorithme résolvant le problème : trier les tâches par ordre croissant des dates de fin  $f_i$ , puis, processeur par processeur, affecter des tâches compatibles de façon *gloutonne*, dans l'ordre de leurs  $f_i$

# ALGORITHME REPARTITION-TACHES

*Donnée* : T=liste de tâches,

*Sortie* : Tab=tableau listant, pour chaque processeur, les tâches à effectuer

début

proc = -1; /\* nombre de processeurs déjà utilisés \*/

trier et numéroter les  $t_i$  dans l'ordre croissant des  $f_i$  ( $f_1 \leq f_2 \leq \dots \leq f_n$ )

**tant que** il reste des tâches à affecter **faire**

proc++; Tab[proc] = {tâche non affectée de plus petit indice j};

**pour** i = 1 à n **faire**

**si**  $d_i \geq f_j$  et  $t_i$  non encore affectée **alors**

Tab[proc] = Tab[proc]U{ $t_i$ };

j = i; /\*  $t_j$  = dernière tâche affectée \*/

**finsi**

**fait**

**fait**

fin

# EXEMPLE

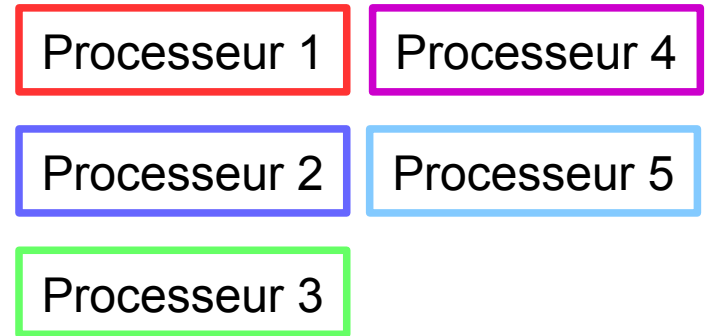
## DE 11 TACHES

i	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
d <sub>i</sub>	1	3	0	5	3	5	6	8	8	2	12
f <sub>i</sub>	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14

$d_i$  = date de début de la tâche  $t_i$

$f_i$  = date de fin de la tâche  $t_i$

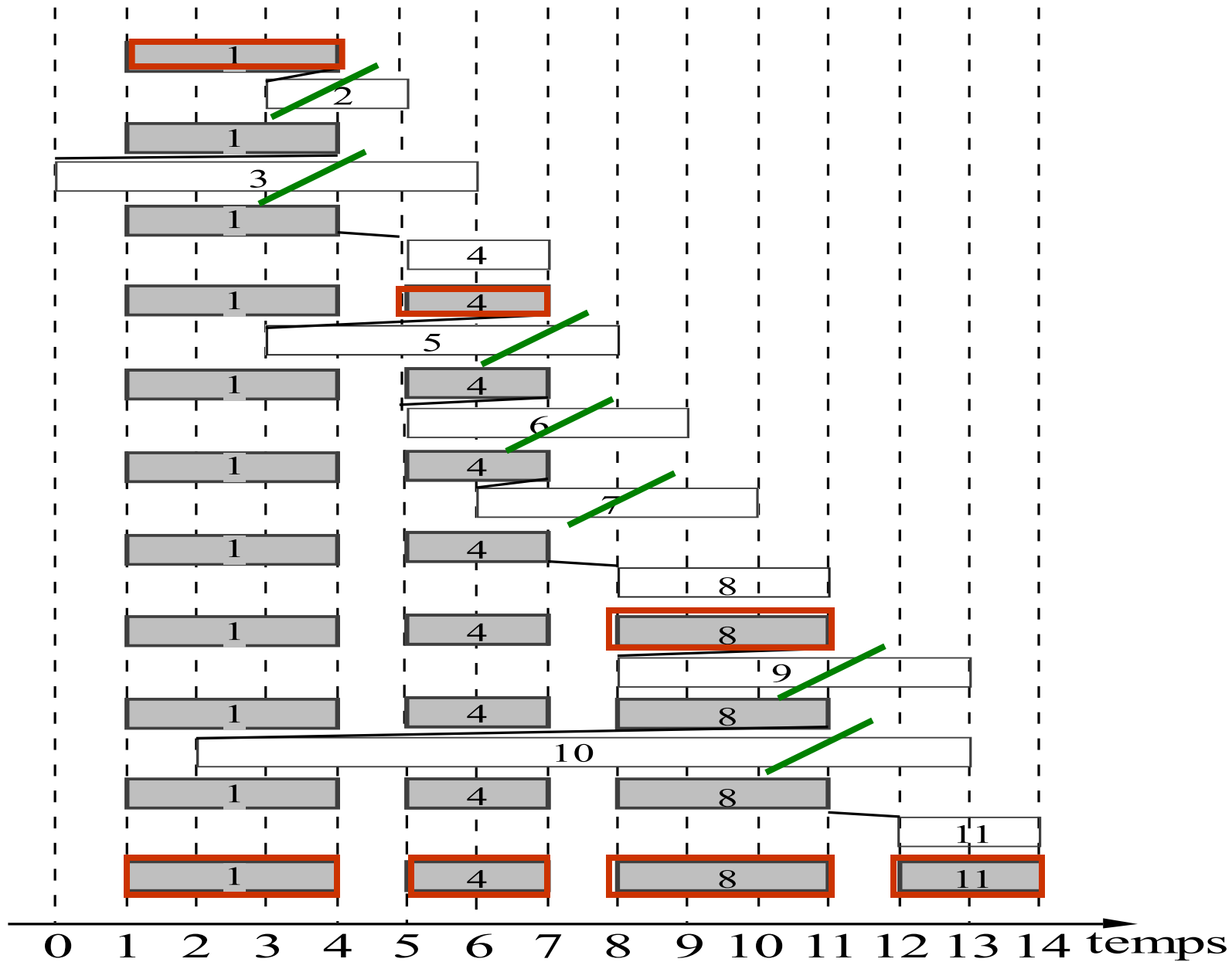
$\implies$  tâches triées selon les  $f_i$



---

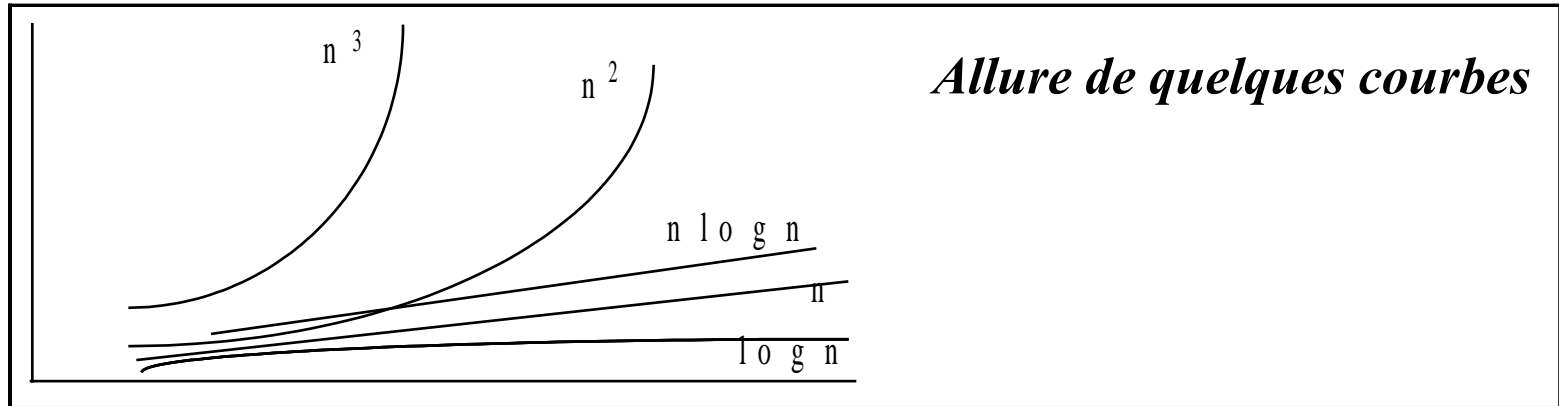
Algorithme correct et complexité pire cas = tri +  $O(n^2)$

$\implies$  Complexité au pire cas en  $O(n^2)$  pour le tri par sélection, donc algorithme glouton de même complexité au pire cas pour ce problème, qui est donc polynomial (comme le tri) !



***“Bonne complexité” (données volumineuses) :***

**$O(\log n)$  ou  $O(n)$  ou  $O(n \log n)$**



***Comparaison chiffrée (1 an  $< 3,33 \cdot 10^7$  s) :***

**$n = 10^9$ , et 1 ns par opération élémentaire**

$\log_2 n$	$n$	$n \log_2 n$	$n^2$	$n^3$
		?		



# De l'effet des progrès de la technologie sur la résolution des problèmes (cf ED)

**taille max des problèmes traitables en 1 heure  
avec un ordinateur :**

nombre d'opérations	actuel (le plus rapide)	100 fois plus rapide	1000 fois plus rapide
$N$	$N_1$	$100 N_1$	$1000 N_1$
$n^2$	$N_2$ (soit $N_2^2$ opérations)	$10 N_2$	$31,6 N_2$
$n^5$	$N_3$ (soit $N_3^5$ opérations)	$2,5 N_3$	$3,98 N_3$
$2^n$	$N_4$ (soit $2^{N_4}$ opérations)	$N_4 + 6,64$	$N_4 + 9,97$
$3^n$	$N_5$ (soit $3^{N_5}$ opérations)	$N_5 + 4,19$	$N_5 + 6,29$

***Même si la puissance des ordinateurs augmente, certains "gros" problèmes ne pourront sans doute jamais être résolus***

# Complexité des algorithmes récursifs

- Faire des appels récursifs en cascade peut amener à en générer un très grand nombre, et un algorithme récursif consomme donc parfois beaucoup plus de mémoire que son équivalent itératif (recopie des paramètres dans des variables locales à chaque appel) : cf ED (et le cours *Introduction*)
- La complexité des algorithmes récursifs peut être difficile à évaluer (compter le nombre d'appels générés pouvant être problématique)

Une illustration de l'amélioration  
de complexité :  
recherche séquentielle vs  
recherche dichotomique  
d'un élément dans un tableau trié

# Définition du problème

Etant donnés :

- Un tableau  $T$  de  $n$  entiers triés par ordre croissant
- Un entier  $x$

Ecrire un algorithme qui teste si  $x$  appartient à  $T$  :  
*recherche de  $x$  dans  $T$*

# Recherche séquentielle

## Idée de l'algorithme

- On parcourt le tableau  $T$ , et on s'arrête :
  - Soit parce qu'on trouve  $x$ ,
  - Soit parce qu'on trouve un élément  $> x$ .

## Complexité au pire cas ?

Au pire, on parcourt les  $n$  cases du tableau en faisant pour chaque case un nombre constant de comparaisons, donc complexité au pire cas en  **$O(n)$**

# Recherche séquentielle (en Java)

```
static boolean rechercheLineaire (int x, int[] T) {
    int i;
    for (i=0 ; i < T.length ; i++) {
        if (T[i]>=x) {
            System.out.print("Nb d'iterations="+ (i+1));
            return (T[i]==x);
        }
    }
    System.out.println("Nombre d'iterations="+i);
    return (false);
}
```

# Recherche dichotomique

Idée de l'algorithme :

- Eviter la recherche séquentielle en utilisant la structure triée du tableau,
- Complexité au pire cas en  $O(\log n)$ .

Implémentation et analyse ?  $\implies$  cf ED :

- Version itérative,
- Version récursive (+ avantages/inconvénients).

# REMARQUES FINALES

- Complexité des problèmes vs complexité des algorithmes : peut-on trier  $n$  entiers plus rapidement qu'en  $O(n^2)$  ?
- Comptage « grossier » des opérations (+, -, /, \*, tests, etc.) ; faire attention aux boucles !
- On écrit plutôt  $O(\log(n))$  que  $O(\log_2(n))$ .
- Hiérarchie des complexités (pour  $n > 1$ ) :  
 $\log(n) < n < n \log(n) < n^2 < n^3 \ll 2^n$