

Informatique - Python - TP N°4  
Les tris "rapides" récursifs : Quicksort et tri fusion

---

**Objectifs :**

- Connaître l'algorithme de "**tri rapide**" ("**Quicksort**") qui utilise la récursivité.
- Grâce à des chronométrages, observer l'efficacité du Quicksort et ses limites.

*Remarque* : on utilisera à quelques endroits de ce TP le *slicing* :  $L[i : j]$  est la sous-liste  $[L[i], L[i+1], \dots, L[j-1]]$  des éléments de la liste  $L$  d'indices compris entre  $i$  et  $j$  ( $j$  exclu).

1. Le Tri Rapide, ou Quicksort(a) **Codage du tri rapide**

Ce tri est basé sur deux fonctions, dont une **récursive**, que nous allons écrire en deux étapes.

On travaille sur une liste  $L$ , de longueur  $N$ .

- **cas de base** de la fonction récursive : on renvoie **la liste elle-même** si elle contient **au plus un élément** (dans ce cas, elle est déjà triée).
- sinon :
  - on choisit un **pivot**  $P$ , c'est-à-dire un élément de la liste ; ici nous choisirons (arbitrairement) le premier élément de la liste, soit  $L[0]$ .
  - on **partitionne** la liste  $L$  privée du pivot  $L[0]$ , donc  $L[1 : N]$  en deux sous-listes :
    - $L1$ , formée des éléments de  $L[1 : N]$  strictement inférieurs à  $P = L[0]$  ;
    - $L2$ , formée des éléments de  $L[1 : N]$  supérieurs ou égaux à  $P$ .
 → Cette étape est confiée à une fonction `partition(L)`, qui renvoie  $L1$  et  $L2$  ;
  - on recolle les morceaux, c'est-à-dire qu'on renvoie la liste  $L1 + [P] + L2$ .
  - la dernière étape consiste à **rendre cette fonction récursive**, c'est à dire à appliquer le **même** principe de tri (déjà écrit) à  $L1$  et  $L2$  !

**a.** Écrire une fonction `partition` de paramètre  $L$ , qui définit  $P$  et renvoie les 2 listes  $L1$  et  $L2$  définies ci-dessus.

**b.** Écrire une fonction `tri_rapide(L)`, non récursive dans un premier temps.

Tester dans le shell sur la liste `[2]` puis `[5,1,8,7,3,9,2,5,0,8]`.

**c.** Dernière étape : rendre cette fonction **récursive** ; il suffit pour cela d'appliquer `tri_rapide` à  $L1$  et à  $L2$ .

Tester sur des listes simples.

(b) **Tri "rapide" ?** - Quand tout se passe bien...

Dans un programme principal, chronométrer et faire afficher les temps mis pour trier (avec `tri_rapide`) une liste aléatoire de  $N$  nombres, pour  $N=2000,4000,8000,\dots,256000$  (on peut bien sûr réutiliser la fonction `temps_tri` du TP précédent).

**Noter le temps obtenu pour  $N=16000$ .**

Représenter cela par un graphique "`temps=f(N)`".

Observations ?

(c) **Les limites du tri rapide**

- Placer au début de votre fichier `from sys import setrecursionlimit`
- Imposer au début du programme principal : `setrecursionlimit(17000)` (nombre maximum d'appels récursifs autorisés).
- Tester (dans le principal ou dans le shell) votre `tri_rapide` avec une liste de 16000 valeurs **déjà triée**, puis avec une liste de 16000 valeurs **triée à l'envers**.  
Remarque : pour obtenir une liste triée (resp. triée à l'envers) il suffit de fabriquer une liste  $L$  de valeurs aléatoires comme précédemment, puis de la trier avec `L.sort()` (resp. `L.sort(reverse=True)`) avant le chronométrage.

Que se passe-t-il ? **Pourquoi ?**

(d) **Un remède ?**

Proposer une solution pour éviter au tri rapide les deux "pièges" (pires cas) de la liste déjà triée et de la liste triée à l'envers.

Tester cette solution en écrivant une fonction `tri_rapide2(L)` : vérifier qu'elle se comporte bien dans tous les cas.

## 2. (\*) Le tri fusion (merge sort)

Principe : on divise la liste en deux sous-listes de même taille, on les trie récursivement, puis on les "fusionne", l'opération de fusion étant très rapide car les deux listes à fusionner sont triées.

Ce tri est, comme le précédent, basé sur le principe "**diviser pour régner**", mais ici employé toujours de manière optimale car la taille de la liste à trier est **divisée par deux** à chaque appel récursif (*comme dans la méthode de dichotomie*), alors qu'avec *Quicksort* les tailles des sous-listes peuvent être déséquilibrées.

### (a) **La fonction de fusion**

Écrire une fonction `fusion(L1, L2)` qui prend en paramètres deux listes triées dans l'ordre croissant.

Cette fonction doit renvoyer une liste **L triée** qui contient les éléments de la réunion des deux listes (sa longueur est la somme des longueurs des deux listes).

Par exemple, `fusion([1,2,5,8],[3,4,5,9,10])` doit renvoyer `[1,2,3,4,5,5,8,9,10]`.

*Aide* : Soit  $n_1$  la longueur de `L1` et  $n_2$  la longueur de `L2`. Le plus simple est d'initialiser la liste "résultat" `L` à `[]` puis de faire une boucle sur le numéro  $k$  de l'élément à insérer dans la liste `L` finale (`for k in range(n1+n2) : ...`); on utilise deux compteurs  $i$  et  $j$  qui repèrent la position du prochain élément à regarder dans chaque liste.

Ainsi à chaque itération de la boucle, soit on ajoute `L1[i]` dans `L` (et on incrémente  $i$ ), soit on ajoute `L2[j]` dans `L` (et on incrémente  $j$ ).

Il faut aussi tenir compte de l'épuisement potentiel d'une des listes : on ajoute `L1[i]` dans `L` si  $j == n_2$  ou si  $j < n_2$  et `L1[i] <= L2[j]`.

### (b) **Le tri fusion récursif**

Ecrire la fonction `tri_fusion(L)` :

Soit  $n$  la longueur de la liste `L`.

- Cas de base : si `L` contient au plus un élément, on renvoie `L` car elle est déjà triée;

- Cas général :

- on crée les listes `L1` (formée des  $n//2$  premiers éléments de `L`) et `L2` (formée des éléments suivants).
- Puis on renvoie la liste obtenue par fusion de (`L1` triée) et (`L2` triée), `L1` et `L2` étant triées récursivement par la fonction `tri_fusion(L)`.

### (c) **Chronométrages**

Chronométrer et représenter graphiquement les temps obtenus pour différentes tailles de listes (reprendre les valeurs de  $N$  utilisées pour le test du tri *Quicksort*).

Vérifier que ce tri reste efficace sur une liste triée ou triée à l'envers.