

LIFAP6: Algorithmique, Programmation et Complexité

Chaine Raphaëlle (responsable semestre automne)
E-mail : raphaelle.chaine@liris.cnrs.fr
<http://liris.cnrs.fr/membres?idn=rchaine>

1

1

Graphe

- Idée générale
 - Notion plus générale que la notion d'arbre
 - Arbre = cas particulier d'un graphe
- Graphe
 - Modélisation de relations binaires entre des éléments

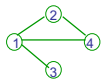
Remarque : En théorie des graphes un arbre n'est pas forcément orienté!

2

2

Définitions

- Un **graphe non orienté** est un couple $\langle S, A \rangle$ où
 - S est un ensemble fini de **sommets**
 - A est un ensemble fini de paires de sommets, appelées **arêtes**



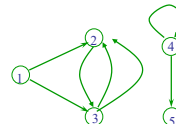
$S = \{1, 2, 3, 4\}$
 $A = \{(1, 2), (1, 3), (1, 4), (2, 4)\}$

3

3

Définitions

- Un **graphe orienté** est un couple $\langle S, A \rangle$ où
 - S est un ensemble fini de **nœuds**
 - A un ensemble fini de paires ordonnées de nœuds, appelées **arcs**



$S = \{1, 2, 3, 4, 5\}$
 $A = \{(1, 2), (1, 3), (2, 3), (3, 2), (3, 2), (4, 4), (4, 5)\}$

4

4

Définitions

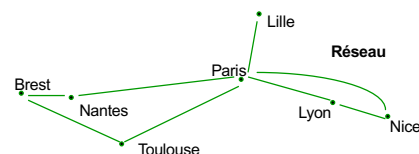
- Il arrive qu'une information de coût soit associée aux arcs (ou arêtes), voire aux nœuds (resp. sommets)
- Un **graphe valué** est un triplet $\langle S, A, C \rangle$ où
 - S est un ensemble fini de nœuds (ou sommets),
 - A un ensemble fini d'arcs (ou d'arêtes)
 - C une fonction de A dans R appelée **fonction de coût**

5

5

Exemples

- GPS : Localités reliées par des voies de communication (routes, voies ferrées, lignes aériennes, ...), la fonction de coût pouvant correspondre à une distance, ou un temps de parcours, le prix du trajet...
→ Recherche de plus courts chemins



6

6

Exemples

- Représentation de localités reliées par des canalisations (eau, gaz, électricité) caractérisées par leur débit et leur capacité. Certains nœuds pouvant correspondre à des stations de distribution ou de pompage
→ Problème de flux maximal



7

7

Exemples

- Représentation
 - des configurations possibles d'un jeu tactique par des nœuds,
 - des coups légaux par des arcs permettant de passer d'une configuration à une autre
- Recherche position gagnante, séquences de coups forcés, etc.

8

8

Algorithmes

- **Explorations**
 - Parcours en profondeur, en largeur
 - Tri topologique
 - Composantes fortement connexes, ...
- **Recherche de chemins**
 - Clôture transitive
 - Chemin de coût minimal
 - Circuits Eulériens (passer 1 et 1 seule fois sur chaque arête) et Hamiltoniens (passer 1 et 1 seule fois sur chaque sommet), ...
- **Arbres couvrants**
 - Algorithmes de Kruskal et Prim

9

9

Algorithmes

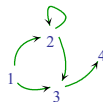
- **Réseaux de transport**
 - Flot maximal
- **Classification**
 - Coupures de graphes
- **Divers**
 - Coloration d'un graphe
 - Test de planéarité, ...

10

10

Terminologie

- Etant donné un arc (x, y)
 - x est l'**extrémité initiale** de l'arc,
 - y l'**extrémité terminale**
- On dit que
 - x et y sont **adjacents**
 - y est un **successeur** de x
 - x est un **prédécesseur** de y
- Les arcs qui partent d'un nœud lui sont **incidents extérieurement**, ceux qui y arrivent lui sont **incidents intérieurement**

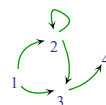


11

11

Terminologie

- Dans un graphe orienté (resp. non orienté) G , on appelle **degré** d'un nœud (resp. sommet) x et on note $d^{\circ}(x)$ le nombre d'arcs (resp. d'arêtes) dont x est une extrémité
- **Demi-degré extérieur** d'un nœud : nombre d'arcs incidents extérieurement
- **Demi-degré intérieur** d'un nœud : nombre d'arcs incidents intérieurement



12

12

Terminologie

- Dans un graphe orienté (resp. non orienté) G , on appelle **chemin** (resp. **chaîne**) de longueur l une suite de $l+1$ nœuds (resp. sommets) (s_0, \dots, s_l) tels que

$$\forall i, 0 \leq i \leq l-1, s_i \rightarrow s_{i+1} \text{ est un arc (resp. arête) de } G$$

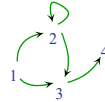
- Un chemin (resp. une chaîne) est dit **élémentaire** s'il ne contient pas plusieurs fois le même nœud (resp. sommet)
- Un **circuit** (resp. un **cycle**) est un chemin (resp. une chaîne) tel (resp. telle) que les 2 sommets aux extrémités coïncident

13

13

Terminologie

- Un graphe orienté est dit **fortement connexe** si pour toute paire de nœuds distincts (u,v) il existe un chemin de u vers v et un chemin de v vers u .
- Un graphe non orienté est dit **connexe** si pour toute paire de sommets distincts (u,v) il existe une chaîne entre u et v



14

14

Terminologie

- Un **arbre** est un graphe non orienté, connexe et sans cycle
- Etant donné un graphe orienté $G = \langle S, A \rangle$, on appelle **racine** de G un nœud r de S tel que tout autre nœud puisse être atteint par un chemin d'origine r
- On appelle **arborescence** un graphe orienté admettant une racine et tel que le graphe non orienté associé soit un arbre

15

15

Type Abstrait Graphe

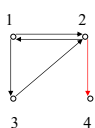
- Prévoir des procédures
 - d'initialisation, de testement, (d'affectation)
 - d'ajout / de retrait d'un nœud ou d'un arc (sauf si le graphe a une structure spécifique comme une grille par exemple)
- Prévoir des fonctions
 - testant l'existence d'un nœud ou d'un arc
- Prévoir des routines
 - Permettant d'itérer
 - sur l'ensemble des arcs issus d'un nœud (par exemple une fonction ième arc)
 - Sur l'ensemble des successeurs d'un nœud (par exemple une fonction ième successeur)
 - De connaître l'origine (resp. l'extrémité) d'un arc

16

16

Représentations possibles

- Matrices d'adjacence
 - Chaque sommet est représenté par un indice dans $1..n$
 - Ensemble des arcs représenté par un tableau de booléens de dimension $n \times n$, où n est le nombre de nœuds



	1	2	3	4
1	F	V	V	F
2	V	F	F	V
3	F	V	F	F
4	F	F	F	F

17

17

- Si le graphe est valué on remplace les booléens par le coût associé à l'arc (en réservant une valeur spécifique pour signifier l'absence d'arc)
- Types
 - Nœud = $1..n$
 - Graphe = tableau [Nœud, Nœud] de valeurs
- Utilisable si pas plus d'un arc entre 2 nœuds

18

18

- Quelle propriété est vérifiée par la matrice d'adjacence d'un graphe non orienté?
- Quel est la complexité du parcours des successeurs d'un nœud?

19

19

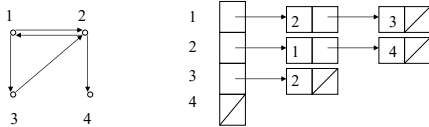
- Matrice d'adjacence
 - Représentation commode pour tester l'existence d'un arc, pour ajouter ou supprimer un arc (en $\Theta(1)$)
 - Parcours de tous les successeurs ou de tous les prédécesseurs d'un sommet en $\Theta(n)$
- Une consultation de l'ensemble des arcs du graphe requiert un temps en $\Theta(n^2)$ et cette représentation exige un espace mémoire de $\Theta(n^2)$

20

20

Représentations possibles

- Listes d'adjacence
 - Etant donnée une représentation des nœuds, on associe à chaque nœud la **liste de ses successeurs** rangés dans un certain ordre
 - Cette représentation utilise un espace mémoire en $\Theta(n+p)$ pour un graphe avec n nœuds et p arcs



21

21

- Parcours des successeurs d'un nœud n_i en $\Theta(\text{deg}^+(n_i))$
- Mais parcours des prédécesseurs d'un nœud n_i en $\Theta(p)$

22

22

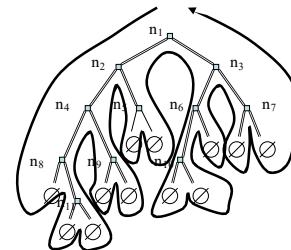
Parcours de graphe

- But : parcourir l'ensemble des nœuds du graphe, pour effectuer une certaine action en chacun des nœuds (ex. affichage d'information)
- Exploration d'un graphe plus compliquée que celle d'un arbre, mais elle s'en inspire!
- Il existe 2 grandes stratégies de parcours :
 - le parcours en profondeur (*depth-first search*)
 - le parcours en largeur (*breadth-first search*)

23

23

Rappel : Parcours d'un arbre (binaire)



Parcours en profondeur « à main gauche »
Se généralise à un arbre n -aire :
on rencontre les nœuds $n+1$ fois

24

24

Parcours de graphe

- Lors du parcours, on matérialisera l'état d'un nœud par une couleur
 - Blanc : nœud non découvert
 - Gris : nœud découvert
 - Noir : nœud dont tous les successeurs ont été parcourus

25

25

Parcours en profondeur

- On considère un graphe orienté dont tous les nœuds sont initialement non découverts (blanc)
- Le parcours en profondeur consiste à
 - choisir un nœud de départ s et le marquer comme découvert (gris)
 - suivre un chemin issu de s **aussi loin que possible** en marquant les nœuds en gris au fur et à mesure qu'on les découvre
 - en fin de chemin (marquage en noir), **revenir au dernier choix fait** et prendre une autre direction.

26

26

Parcours en profondeur

- Utilisation de propriétés associées aux nœuds
 - Couleur + éventuellement le père, l'ordre de découverte, fin de découverte ...
- Pour y stocker des informations sur l'exploration
- Certaines de ces informations ne sont pas indispensables à l'exploration et dépendront des besoins de l'application
- Seule l'info de couleur est indispensable
- Possibilité de stocker ces infos de manière non invasive
 - dans des Tableaux ou des Tables

27

27

Parcours en profondeur (DFS)

procédure DFS(donnée-résultat G : graphe)

variable

u : sommet

début

pour tout nœud u de G faire

 colorie(u , blanc); set_père(u , nil)

Initialisation

finpour

 temps $\leftarrow 0$

pour tout nœud u de G faire

si couleur(u) = blanc **alors**

 set_tps_découverte(u , temps); temps ++

 colorie(u , gris)

 DFS_visite(G , u)

Procédure

interne

réursive

finsi

finpour

fin

28

28

Parcours en profondeur (DFS)

Procédure DFS_visite(donnée-résultat G : graphe, u : sommet)

variable

v : Nœud

début

pour tout nœud v successeur de u faire

si couleur(v) = blanc **alors**

 set_tps_découverte(v , temps); temps ++

 colorie(v , gris)

 set_père(v , u)

 DFS_visite(G , v)

finsi

finpour

 colorie(u , noir) (facultatif, 2 couleurs suffisent)

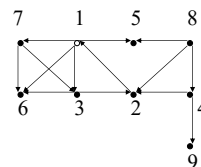
 set_tps_fin(u , temps); temps ++

fin

29

29

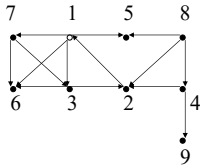
- Effectuer le parcours en profondeur sur le graphe suivant



30

30

- On obtient l'ordre de parcours suivant des sommets en partant de 1 : 1, 3, 2, 6, 5, 7, 4, 9, 8



31

31

Parcours en profondeur (DFS)

- Complexité en temps :**
 $O(N+M)$ où N est le nombre de sommets et M le nombre d'arcs
 - en effet, un sommet n'est empilé qu'une seule fois (passage de blanc à gris) et chaque arc n'est traité qu'une seule fois (à partir de son extrémité initiale)
- Complexité en espace :** $O(M)$
 - un nœud est empilé au plus 1 fois,
 - la pile d'appel a une profondeur max $O(M)$ (longueur max d'un chemin entre deux nœuds)

32

32

Parcours en largeur (BFS)

- Pour un sommet de départ s on commence par visiter tous les successeurs de s **avant** de visiter les autres descendants de s
- Le parcours en largeur consiste à visiter d'abord
 - tous les sommets à distance 1 de s ,
 - puis ceux à distance 2 qui n'ont pas été visités,
 - et ainsi de suite ...
- Le parcours en largeur permet donc de résoudre les problèmes de plus court chemin dans un graphe non valué

33

33

Parcours en largeur (BFS)

- Pour programmer l'algorithme, on utilise une structure de **file**:
 - lorsque à partir de s , on s'apprête à visiter ses successeurs non marqués, il est nécessaire de les ranger successivement dans une file
 - la recherche repartira ainsi de chacun des successeurs de s , à partir du premier.

34

34

Parcours en largeur (BFS)

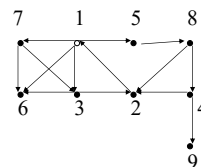
```

procédure BFS(donnée-résultat G: graphe, s : noeud)
variables
  u,v : noeud ; F : file
début
  pour tout noeud u ≠ s faire
    colorie(u,blanc); set_père(u, nil); set_dist(u,∞)
  finpour
  colorie(s,gris); set_père(s,nil); set_dist(s,0)
  initialise_file_vide(F); enqueue(F,s)
  tant que non est-vide(F) faire
    u ← tête(F); défile(F);
    pour tout noeud v successeur de u faire
      si couleur(v)=blanc alors
        colorie(v,gris); set_père(v,u); set_dist(v, u.dist+1)
        enqueue(F,v)
      finsi
    finpour
    colorie(u,noir) (facultatif : 2 couleurs suffisent)
  fintantque
fin
  
```

35

35

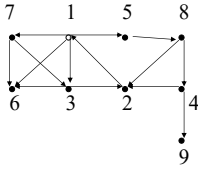
- Effectuer le parcours en largeur sur le graphe suivant



36

36

- Les sommets sont visités dans l'ordre
1, 3, 5, 6, 7, 2, 8, 4, 9



37

37

- Complexité en temps** : $O(N+M)$
où N est le nombre de nœuds et M le nombre d'arcs
 - en effet, un sommet n'est mis dans la file qu'une seule fois (passage de blanc à gris) et les arêtes sont toutes parcourues 1 fois (découverte des voisins)
- Complexité en espace** : $O(N)$
la file a une longueur au plus en $O(N)$ (si s est connecté à tous les autres sommets)

38

38

- En fait, parcours en largeur et en profondeur s'inscrivent dans une même stratégie générale d'exploration des nœuds du graphe
- Différent suivant que les successeurs d'un nœud seront rangés dans une pile ou une file

39

39

```

procédure ExplorerGraphe (donnée-résultat G: Graphe, x : noeud)
variable
  E : Salle d'attente de Noeud
début
  pour tout nœud n de G faire
    colorie(n, blanc) ...
  finpour
  initialiser(E); colorie(x, gris); ajouter(E, x)
  répéter
    y ← sommet(E); retirer_sommet(E)
    pour tout nœud z successeur de y faire
      si couleur(z) = blanc alors
        colorie(z, gris)
        ajouter(z, E)
      finsi
    finpour
    colorie(y, noir) (facultatif)
  jusque estvide(E)
fin
  
```

Si E correspond à une Pile :
parcours en profondeur
(légèrement différent de celui
de la version récursive)
Si E correspond à une File :
parcours en largeur

40

40

```

procédure ExplorerGraphe (donnée-résultat G: Graphe, x : noeud)
variable
  E : Salle d'attente de Noeud
début
  pour tout nœud n de G faire
    colorie(n, blanc) ...
  finpour
  initialiser(E); ajouter(E, x)
  répéter
    y ← sommet(E); retirer_sommet(E)
    si couleur(y) = blanc alors
      colorie(y, gris);
      pour tout nœud z successeur de y faire
        si couleur(z) = blanc alors
          ajouter(z, E)
        finsi
      finpour
      colorie(y, noir) (facultatif)
    finsi
  jusque estvide(E)
fin
  
```

Si E correspond à une Pile :
parcours en profondeur
(identique au parcours de la
de la version récursive)
Si E correspond à une File :
parcours en largeur

41

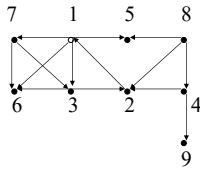
41

Tri topologique

- Problème** :
 - Etant donné un graphe orienté **acyclique** modélisant une relation d'ordre partiel, trouver une relation d'ordre total entre les nœuds qui respecte l'ordre partiel
 - ie. trouver un ordre des nœud tel qu'un nœud soit toujours visité avant ses successeurs
- Utile pour les problèmes de séquençement

42

42



- Si chaque Nœud représente une tâche, la tâche 1 devra être réalisée avant les tâches 5 et 7, etc.

43

43

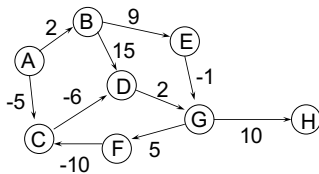
- Le parcours en profondeur permet de résoudre le problème du tri topologique
- Il suffit pour cela de classer les nœuds dans l'ordre inverse où ils sont coloriés en noir (**ordre postfixe inverse**)
- En effet un nœud est colorié en noir APRES les nœuds qu'il a permis de découvrir!

44

44

Recherche de plus court chemin

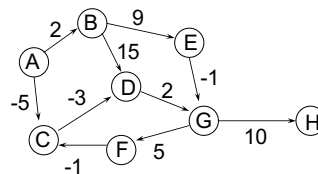
- Dans un graphe valué, il existe un plus court chemin entre 2 nœuds si il n'existe pas de circuit de valeur négative dans un chemin menant de l'un à l'autre
- Un tel circuit est dit absorbant



45

45

- Soit G un graphe orienté valué avec des valeurs ≥ 0
 - en fait on peut également avoir des valeurs négatives si cela ne provoque pas l'apparition de circuits absorbants

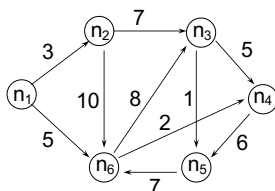


46

46

- Exemple d'un graphe orienté valué représenté par une représentation par matrice d'adjacence

- $M[i,j]=v_{ij}$ si les nœuds i et j sont reliés par un arc de valeur v_{ij}
- $M[i,i]=0$ (entre un nœud et lui-même)
- Distance infinie entre 2 nœuds non connectés



	n_1	n_2	n_3	n_4	n_5	n_6
n_1	0	3	∞	∞	∞	5
n_2	∞	0	7	∞	∞	10
n_3	∞	∞	0	5	1	∞
n_4	∞	∞	∞	0	6	∞
n_5	∞	∞	∞	∞	0	7
n_6	∞	∞	8	2	∞	0

- Cas d'une représentation par liste d'adjacence

- Plus de problème de matérialisation de la distance infinie

47

47

Algorithme de Dijkstra

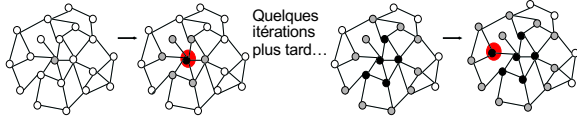
- But : Connaître les plus courts chemins entre un nœud source donné S et TOUS les nœuds du graphe accessibles depuis S
- Valable uniquement pour les graphes valués sans circuit absorbant
- Construction incrémentale et glotonne d'un ensemble E_{noir} de nœuds accessibles depuis S
- Initialisation :
 - $E_{\text{noir } 0}$ vide $E_{\text{gris } 0} = \{S\}$ Ensemble des nœuds gris
- Passage à l'étape suivante en coloriant en noir un nœud gris
 - $E_{\text{noir } i+1} = E_{\text{noir } i} \cup \{\text{nœud de } E_{\text{gris}} \text{ le plus proche de S en empruntant un chemin qui ne traverse que des nœuds de } E_{\text{noir } i}\}$

48

48

Algorithme de Dijkstra

- Passage à l'étape suivante
 - $E_{noir\ i+1} = E_{noir\ i} \cup \{\text{nœud gris le plus proche de S en empruntant un chemin qui ne passe que par des nœuds noirs}\}$
- Affirmation : Les sommets entrent dans E_{noir} par ordre croissant de distance à S ☺



49

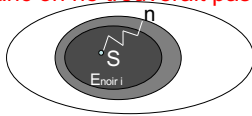
49

- Algorithme glouton :
 - à chaque étape, les choix sont faits sur la base d'une stratégie locale, qui ne sera pas remise en cause plus tard, lorsqu'on aura une meilleure vision globale
 - les algorithmes gloutons ont souvent un bon comportement asymptotique en termes de complexité mais ne sont pas toujours exacts ...

50

50

- L'algorithme de Dijkstra est un algorithme glouton mais exact ☺
 - En effet, à chaque étape, **le nœud n Gris le plus proche de S « en empruntant un chemin qui ne traverse que des nœuds de $E_{noir\ i}$ » se révèle être le nœud de $E_{gris\ i}$ le plus proche de S.**
 - **Même en passant par des sommets gris ou blanc on ne trouverait pas plus court!**



51

51

- Répartition des nœuds en 3 ensembles :
 - Ensemble blanc : nœuds non atteints par un chemin
 - Ensemble gris : nœuds atteints mais à partir desquels on n'a encore mené aucune exploration et pour lesquels il existe peut-être un meilleur chemin depuis S
 - Ensemble noir : nœuds dont on a fini d'explorer le voisinage et pour lesquels on connaît un plus court chemin depuis S
- Initialisation :
 - Nœuds tous blancs, sauf le sommet S de départ en gris

52

52

- Ensemble des nœuds noirs : $E_{noir\ i}$
- Ensemble G des nœuds gris $E_{gris\ i}$: frontière extérieure de $E_{noir\ i}$
- Ensemble des nœuds blancs : nœuds non voisins d'un nœud de $E_{noir\ i}$

53

53

Algorithme de Dijkstra

- Mise en œuvre :
 - Même stratégie que pour les parcours en profondeur et en largeur, sauf que l'on range les nœuds gris dans une **file de priorité**, au lieu de les stocker dans une pile ou une file
 - Priorité : distance connue au moment de la découverte de la source au nœud gris
- Attention :
 - La distance de la source à un nœud gris est amenée à changer!
- Astuce :
 - Réinsérer dans la file de priorité les nœuds gris pour lesquels la distance connue depuis la source est améliorée.

54

54

Algorithme de Dijkstra

- Mise en œuvre :
A chaque étape, pour connaître rapidement le nœud Gris qui est le plus proche de S
 - Utilisation d'un tableau PCD (Plus Courte Distance), indicé par les numéros des sommets, et contenant 2 infos dist et pred.
 - PCD[Y].dist correspond à la plus courte distance entre S et Y si Y appartient à E_{noir}
 - Sinon PCD[Y].dist correspond à la distance du plus court chemin entre S et Y **ne traversant que des nœuds de E_{noir}**
 - Pour connaître le plus court chemin entre le sommet de départ et chacun des nœuds, on stockera également le prédécesseur, dans le chemin, de chaque nœud (dans PCD[Y].pred)

55

- Après chaque sélection d'un nouveau nœud Gris n pour entrer dans l'ensemble E_{noir} , on effectue un relâchement des arcs issus de n, c'est-à-dire une **mise à jour des distances aux sommets directement accessibles depuis n**
- Relâchement d'un arc (n,x)
 - Si cet arc permet d'améliorer la longueur du chemin menant de la source S à x :
 - Si x était blanc alors coloriage en gris
 - Mise à jour de PCD[x].dist et de PCD[x].pred

56

55

56

Recherche des plus courts chemins entre n1 et les autres nœuds

Initialisation :

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	∞	∞	∞	∞	∞
pred	0	0	0	0	0	0

Etape 1 :
Sélection de n1

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	3	∞	∞	∞	5
pred	0	n1	0	0	0	n1

$E_{noir} = \{n1\}$

Etape 2 :
Sélection de n2

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	3	10	∞	∞	5
pred	0	n1	n2	0	0	n1

$E_{noir} = \{n1, n2\}$
Relâchement de (n2, n3) et de (n2, n6)

57

57

Recherche des plus courts chemins entre n1 et les autres nœuds

Etape 3 :
Sélection de n6

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	3	10	7	∞	5
pred	0	n1	n2	n6	0	n1

$E = \{n1, n2, n6\}$
Relâchement de (n6, n3) et de (n6, n4)

Etape 4 :
Sélection de n4

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	3	10	7	13	5
pred	0	n1	n2	n6	n4	n1

$E = \{n1, n2, n6, n4\}$
Relâchement de (n4, n5)

58

58

Recherche des plus courts chemins entre n1 et les autres nœuds

Etape 5 :
Sélection de n3

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	3	10	7	11	5
pred	0	n1	n2	n6	n3	n1

$E = \{n1, n2, n6, n4, n3\}$
Relâchement de (n3, n5)

Etape 6 :
Sélection de n5

	n1	n2	n3	n4	n5	n6
dist	0	3	10	7	11	5
pred	0	n1	n2	n6	n3	n1

$E = \{n1, n2, n6, n4, n3, n5\}$

Plus court chemin entre n1 et n5?

59

59

Algorithme de Dijkstra

procédure Dijkstra(**données** G : Graphe, S : indice de Nœud, **résultat** PCD : tableau [indice de Nœud] de paire(distance, indice de Nœud))

variables
 n_i, n_{min} : indice de Nœud
 min : distance

début
 //Initialisation
pour chaque nœud n_i de G **faire**
 Initialisation avec couleur blanche

finpour
 couleur(s) ← gris
 ...

Le type paire (distance, indice de Nœud) est un type composé d'un champ dist et d'un champ pred

60

60

```

....
tant que il reste des nœuds gris faire
  Recherche du prochain nœud gris
  à colorier en noir :
  min ← ∞
  pour tout nœud  $n_i$  gris faire
    Si  $n_i$  est plus proche de S que les nœuds gris
    précédemment observés (avec  $dist(n_i)$  et  $n_i$ ),
    mise à jour de min et  $n_{min}$ 
  finpour
  pour tout arc  $n_{min}n_i$  avec  $n_i$  non noir faire
    Relâchement des arêtes issues de  $n_{min}$ 
    (pour colorier de nouveaux sommets en gris
    et mettre à jour les chemins aux voisins
    déjà gris)
  finpour
  couleur( $n_{min}$ ) ← noir
tantque
fin

```

Ou bien utiliser une file de priorité!

61

Algorithme de Dijkstra

(dans le cas d'une représentation par matrice d'adjacence)

procédure Dijkstra(**données** G : Graphe, S : indice de Nœud,
résultat PCD : tableau [indice de Nœud]
de paire(distance, indice de Nœud))

variables
 n_i, n_{min} : indice de Nœud
 min : distance

début
 //Initialisation
pour chaque nœud n_i de G **faire**
 PCD[n_i].dist ← G[S, n_i] Coût de l'arête entre S et n_i .
 si G[S, n_i] = ∞ **alors** PCD[n_i].pred ← 0, couleur(n_i) ← blanc
sinon PCD[n_i].pred ← S, couleur(n_i) ← gris,
finsi Le type paire (distance, Nœud) est un type composé d'un champ dist et d'un champ pred.
finpour
 S.couleur ← noir
 ... Pas d'arête entre S et n_i .

62

```

....
tant que il reste des nœuds gris faire
  min ← ∞
  pour tout nœud  $n_i$  gris faire
    si PCD[ $n_i$ ].dist < min alors
      | min ← PCD[ $n_i$ ].dist,  $n_{min}$  ←  $n_i$ 
    finsi
  finpour
  pour tout arc  $n_{min}n_i$  avec  $n_i$  non noir faire
    si  $n_i$ .couleur = blanc alors
      |  $n_i$ .couleur ← gris
    finsi
    si PCD[ $n_{min}$ ].dist + G[ $n_{min}, n_i$ ] < PCD[ $n_i$ ].dist alors
      | PCD[ $n_i$ ].dist ← PCD[ $n_{min}$ ].dist + G[ $n_{min}, n_i$ ]
      | PCD[ $n_i$ ].pred ←  $n_{min}$ 
    finsi
  finpour
  couleur( $n_{min}$ ) ← noir
tantque
fin

```

Complexité améliorable en utilisant une file de priorité!

Sélection du Nœud à colorier en noir

Relâchement des arcs issus du nœud colorier en noir

63

Algorithme de Dijkstra

Si n est le nombre de nœuds dans le graphe et m le nombre d'arcs

- Initialisation : Parcours de n nœuds en $\theta(n)$
- (au plus) n étapes successives
 - A chaque étape on cherche le nœud gris à colorier en noir parmi les n_g nœuds gris ($n_g \leq n - n_n$)
 - En $\theta(n_g)$ si cet ensemble de nœuds est représenté par une liste chaînée
 - En $\theta(n)$ si cet ensemble est représenté par un tableau de booléen
 - En $\theta(\lg(n_g))$ si cet ensemble est représenté par un tas binaire
 - A chaque étape, des opérations de relâchement (mise à jour de distance), suite au recrutement d'un sommet x dans E_{noir}
 - En $\theta(\text{degré}(x))$ si représentation de G par des listes d'adjacence
 - En $\theta(n)$ si représentation de G par matrice d'adjacence

auxquelles il faut ajouter des opérations de réajustement de tas binaire si jamais on décide d'en utiliser un! (Ou bien réajouter les nœuds une seconde fois).

- En $\theta(\lg(n_g)) * (\text{degré}(x))$

64

Algorithme de Dijkstra

- Algorithme
 - en $\theta(n^2)$ pour une représentation par matrice d'adjacence,
 - ou en $\theta(n(\lg(n) + m + \lg(n) * m))$ si on représente G, E_{noir} et l'ensemble E_{gris} des nœuds gris par des structures judicieuses!

65

Réseau de transport

- Définition
 - Graphe orienté et valué $G=(N,A)$ ayant un unique nœud **s** sans prédécesseur (**entrée** ou **source** du réseau) et un unique sommet **t** sans successeur (**sortie** ou **puits** du réseau)
 - Notion de capacité maximale d'un arc u de A
 - C_u : saturation, valeur maximale pour l'arc
 - Φ_u : flot réel

On a $0 \leq \Phi_u \leq C_u$

66

- Lois de conservation aux nœuds
 - Pour tout nœud x différent de s ou t , le flux entrant doit correspondre au flux sortant

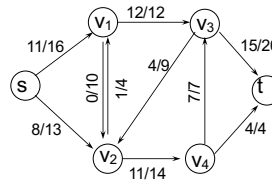
$$\sum_{y \in succ(x)} \phi(x,y) = \sum_{z \in pred(x)} \phi(z,x)$$

- En ce qui concerne s et t , Φ_0 est la valeur du flot circulant entre s et t dans G

$$\phi_0 = \sum_{y \in succ(s)} \phi(s,y) = \sum_{z \in pred(t)} \phi(z,t)$$

67

67



- La loi de conservation aux nœuds est-elle vérifiée dans ce réseau de transport?
- Quelle est la valeur totale du flot circulant entre s et t ?

68

68

Ford-Fulkerson

- L'algorithme de Ford-Fulkerson permet de connaître le flot maximal supportable par un réseau de transport
- En partant d'une valeur nulle, l'algorithme consiste à augmenter la valeur du flot de manière itérative tout en respectant la capacité de l'ensemble des arcs

69

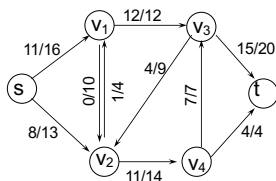
69

Ford Fulkerson

- A chaque itération :
 - On cherche un chemin non saturé de G reliant s à t le long duquel on pourrait augmenter le flot (chemin dit « améliorant »)
 - Pour cela :
 - On considère le graphe résiduel G' à partir de l'état actuel des flots dans G
 - Un chemin non saturé dans G correspond à un chemin dans G'
 - Si un tel chemin existe, on augmente le flot de la quantité correspondante
- Attention :
 - Pour augmenter la valeur du flot circulant entre s et t on pourra être amené à diminuer le flot dans certains arcs ☺

70

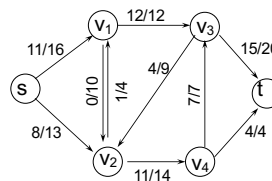
70



- Testez si le flot est optimal en recherchant un chemin améliorant (s'il existe)

71

71

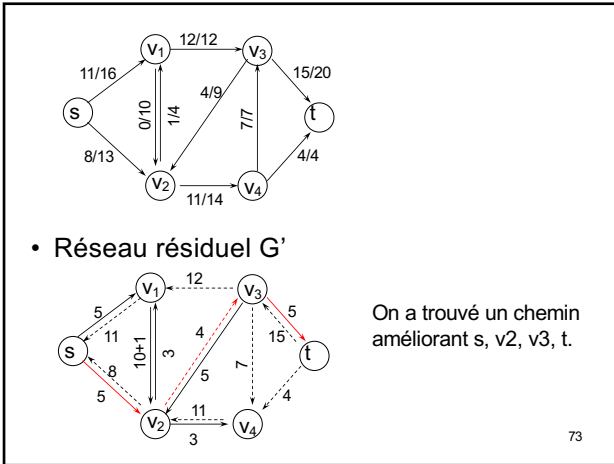


Etant donné un réseau de transport G , les arcs du graphe résiduel G' permettent d'identifier:

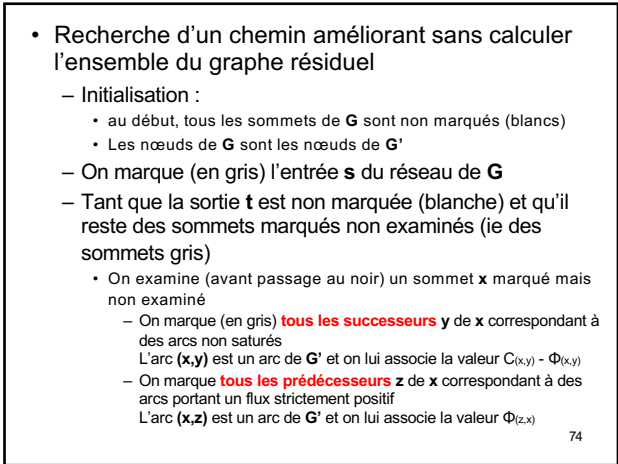
- les arcs de G dans lesquels il est encore possible d'augmenter le flux (arcs orientés dans le même sens dans G et G')
- les arcs de G dans lesquels il est possible de décrémenter le flux (arcs orientés en sens inverse dans G et G')

72

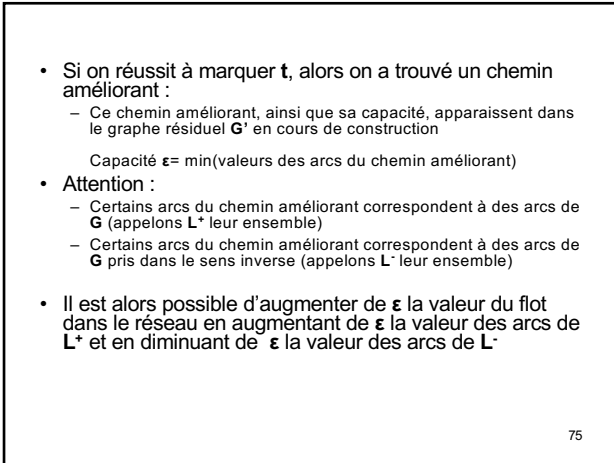
72



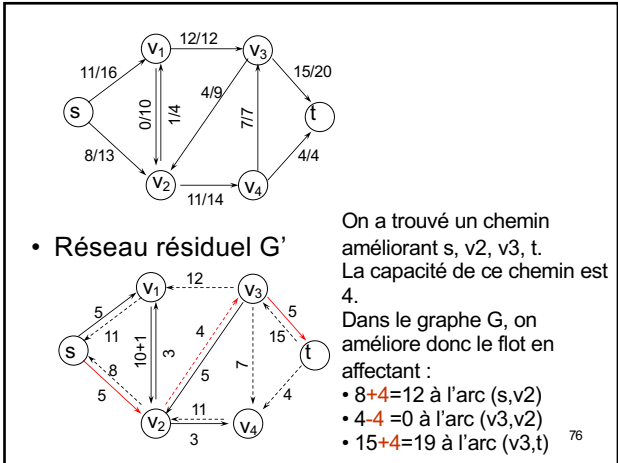
73



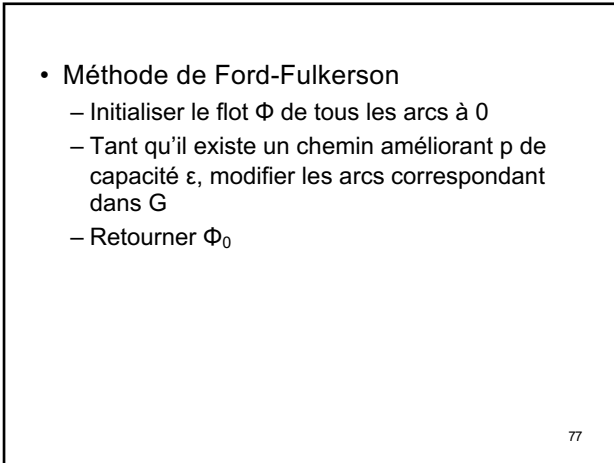
74



75



76



77