



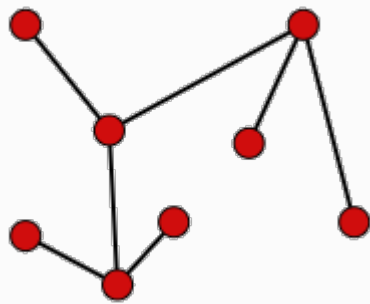
Ch. 7 : Parcours, arbres couvrants et plus courts chemins



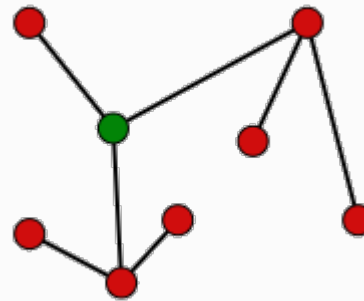
Parcours de graphes

Arbre

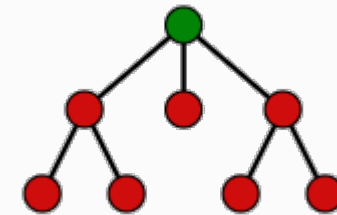
- mathématiques : *graphe connexe* (= « en un morceau ») et *sans cycle*
- informatique : arbre *enraciné* ou *arborescence*



arbre



arbre enraciné ou arborescence

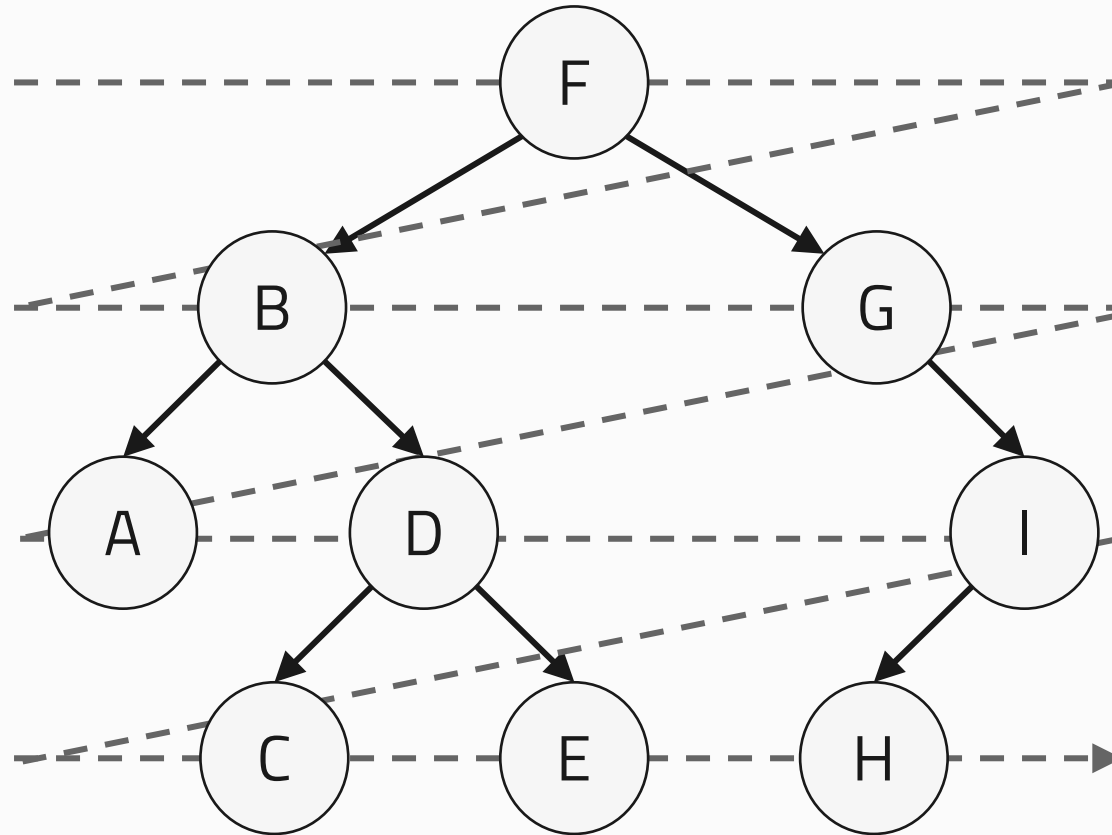


💡 Un arbre est une généralisation d'une liste chaînée

Arbres : parcours en largeur

OU BFS (BREADTH-FIRST SEARCH)

Principe : on parcourt les nœuds **niveau par niveau**, de gauche à droite :

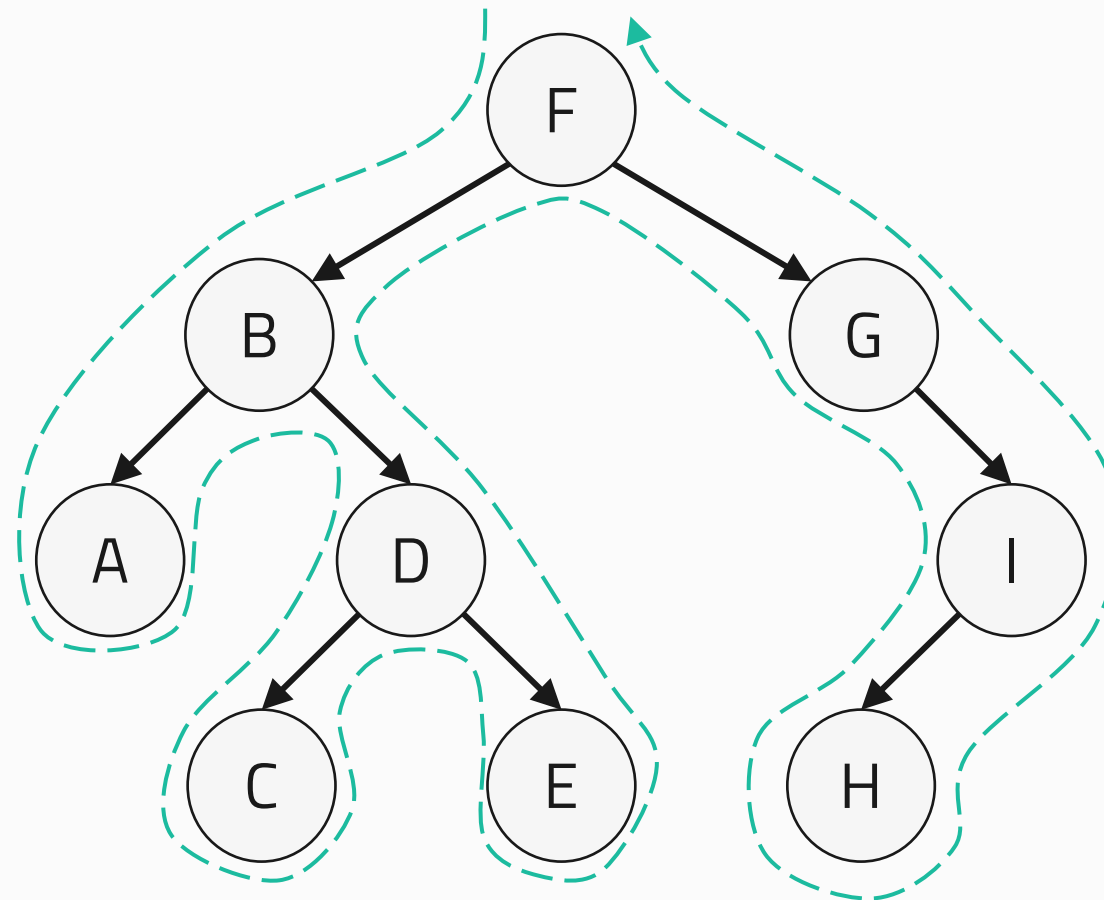


Ordre de parcours : **F B G A D I C E H**

Arbres : parcours en profondeur

OU DFS (DEPTH-FIRST SEARCH)

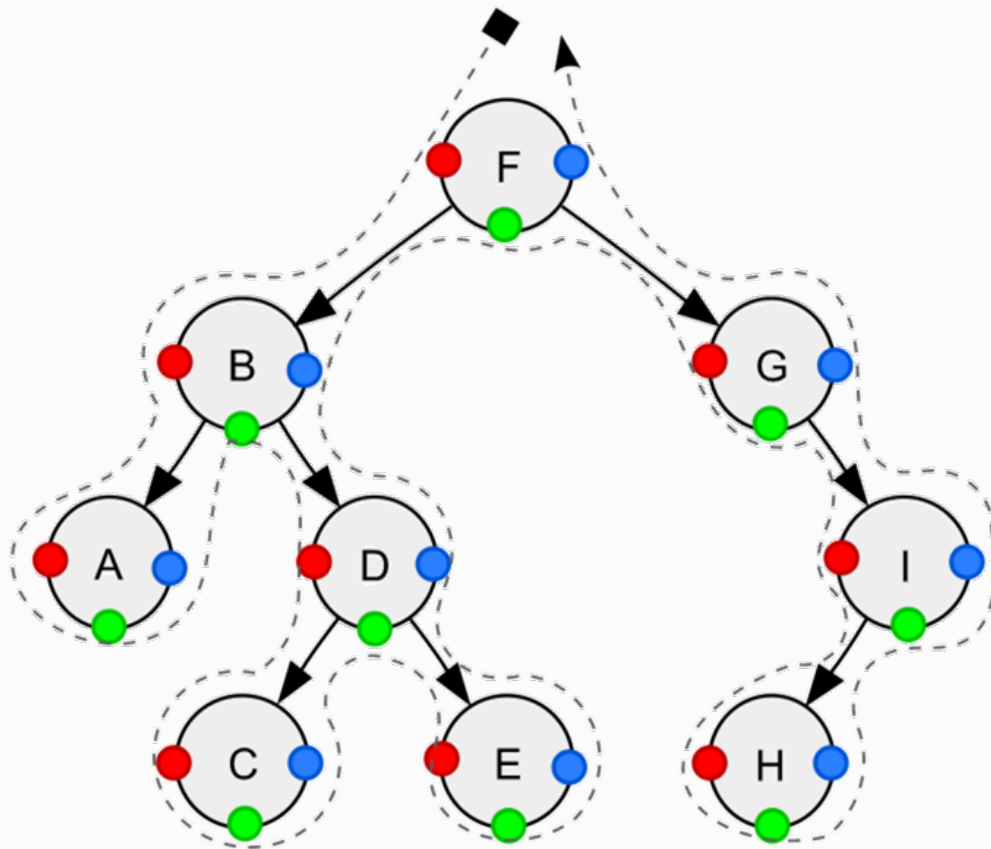
Principe : on descend le plus possible vers les enfants d'un nœud avant de passer au nœud frère



Arbres : parcours en profondeur

OU DFS (DEPTH-FIRST SEARCH)

3 ordres possibles pour marquer les sommets rencontrés :



● **Ordre préfixe** : on note un nœud dès qu'on passe à gauche :

F B A D C E G I H

● **Ordre infixe** : on note un nœud dès qu'on passe dessous :

A B C D E F G H I

● **Ordre postfixe** : on note un nœud dès qu'on passe à droite :

A C E D B G H I F



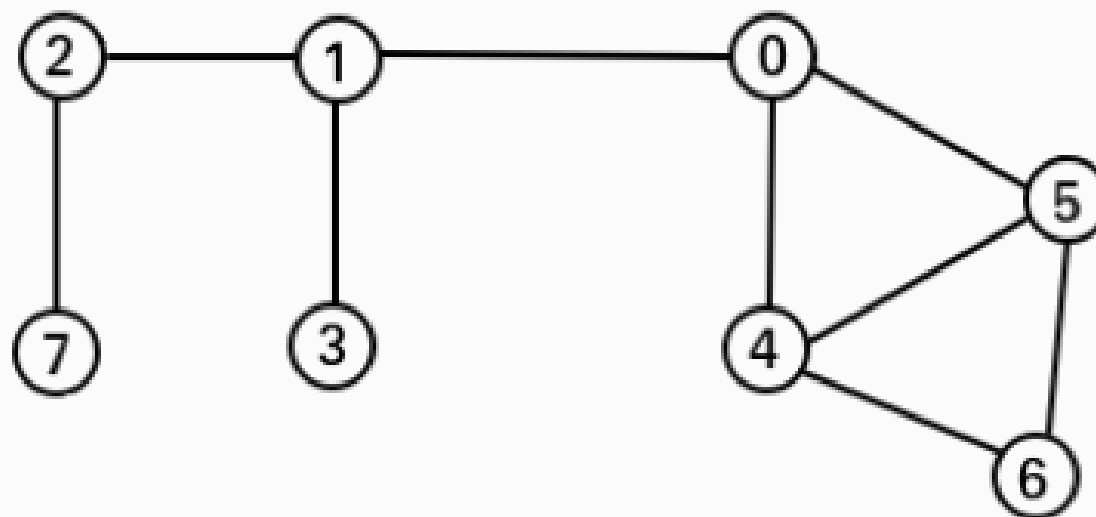


Parcours en largeur d'un graphe

OU BFS (BREADTH-FIRST SEARCH)

Principe : comme pour les arbres, on procède par *distance depuis un sommet de départ*

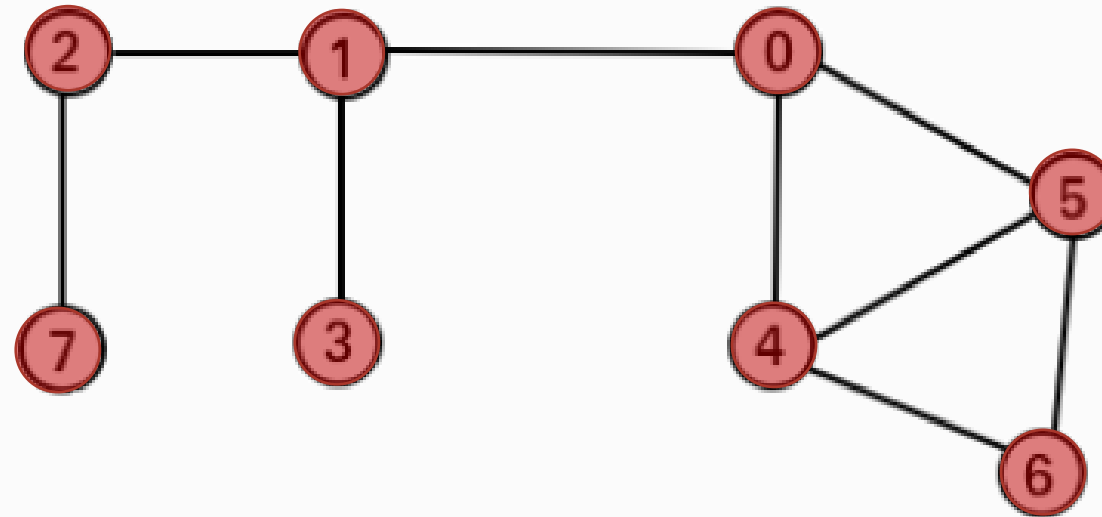
- on note un sommet de départ
- puis tous ses voisins
- puis tous les voisins de ses voisins
- etc.



Parcours en largeur

OU BFS (BREADTH-FIRST SEARCH)

Implémentation : on utilise une **file d'attente**



Exemple : parcours en largeur depuis le sommet 0

File d'attente



Principe : comme pour les arbres, on va de plus en plus loin avant de passer à un nœud voisin.

Implémentation non réursive :

1. on ajoute un nœud de départ s dans une **pile** P et on le marque comme « visité »
2. on pousse dans P un voisin non visité du nœud au sommet de la pile et on le marque comme « visité »
3. on répète l'étape 2 tant que possible, sinon on passe à l'étape 4
4. on retire le nœud au sommet de la pile

Remarque : comme pour les arbres, il existe plusieurs façons d'ordonner les nœuds dans le résultat :

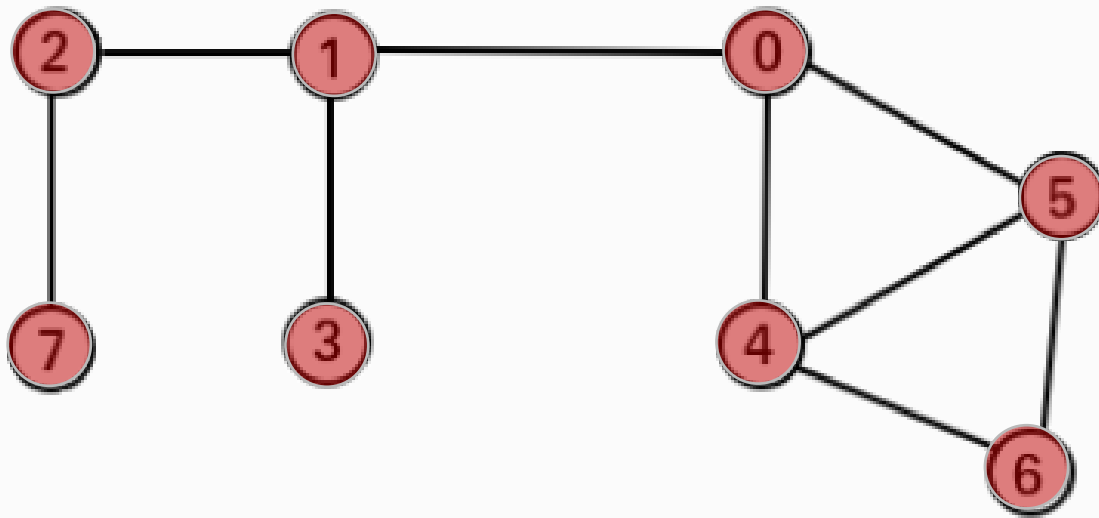
- Ordre préfixe : on note les nœuds dès qu'on les insère dans la pile
- Ordre postfixe : on note les nœuds quand on les sort de la pile



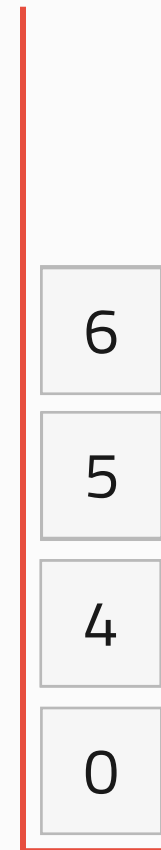
Parcours en profondeur

OU DFS (DEPTH-FIRST SEARCH)

Exemple : ordre postfixe

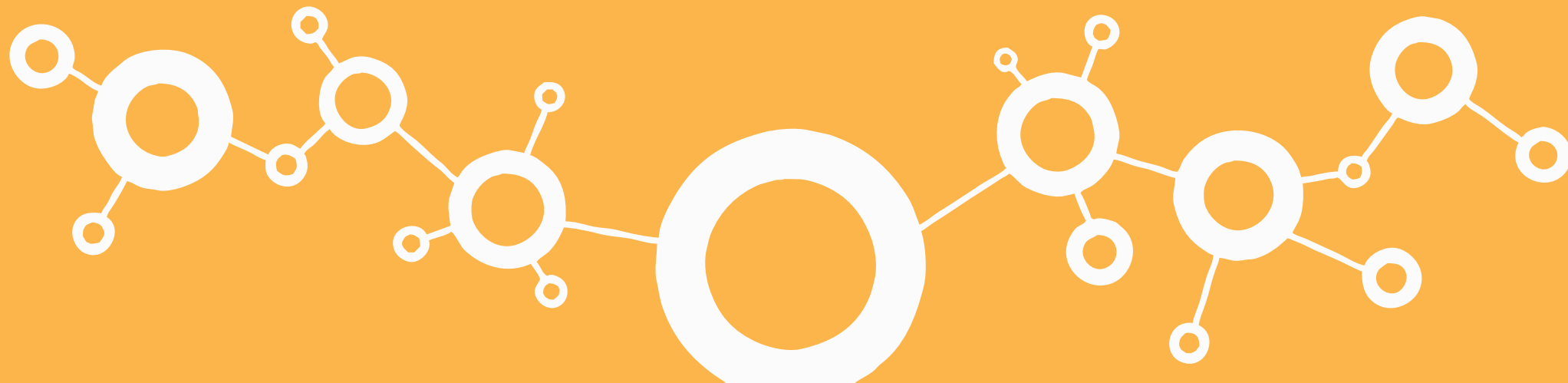


Exemple : parcours en profondeur depuis le sommet 0



Pile

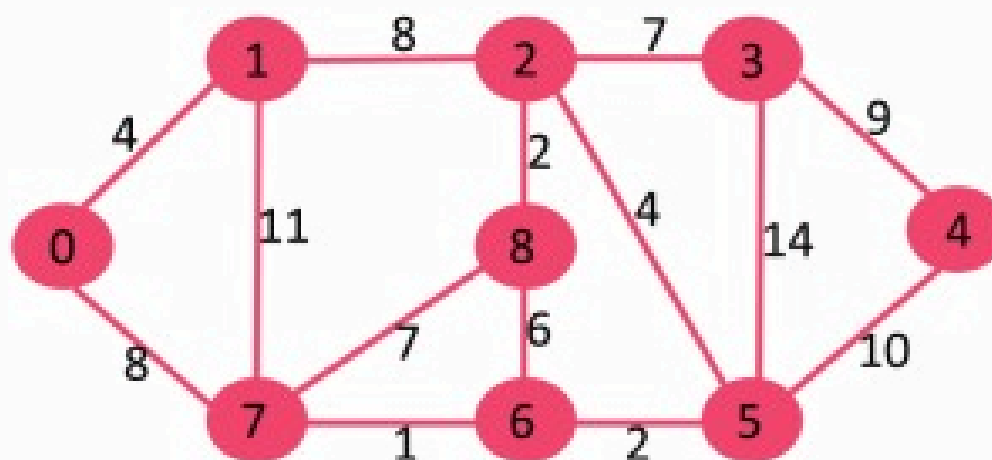




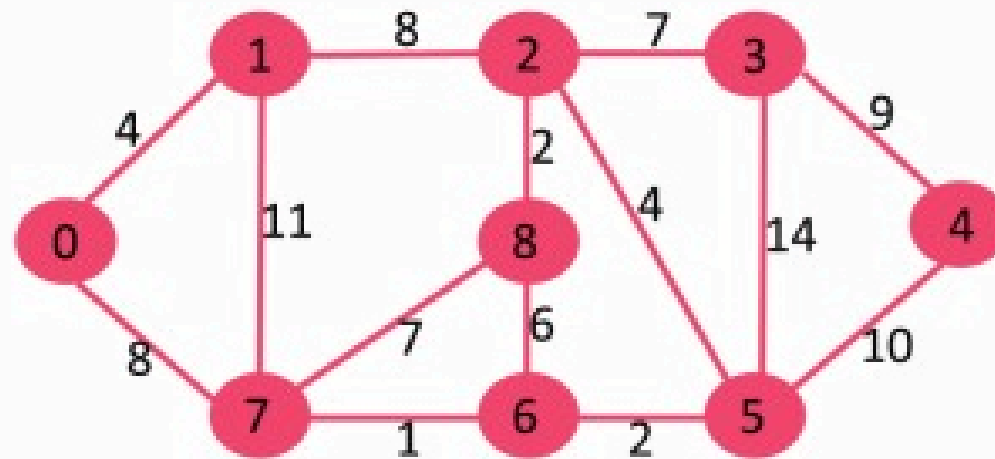
Problème de l'arbre couvrant de poids minimal

Graphe pondéré (*weighted graph*)

Graphe dans lequel chaque arête possède un *poids*

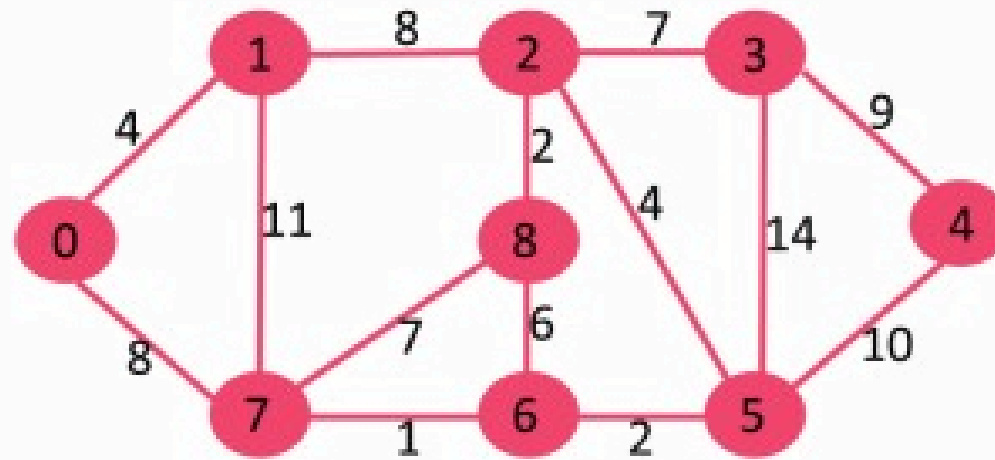


Une entreprise dispose d'un ensemble de filiales, dont certaines sont reliées entre elles par des routes (exprimées ici en centaines de km) :



Cette entreprise souhaite connecter l'ensemble de ses filiales par des liaisons ultra rapides et hautement sécurisées. Chaque liaison ne peut se faire qu'en suivant les tronçons routiers (pour des raisons de coûts d'infrastructures) et le coût d'une liaison est proportionnel à la longueur de la route. Quelle est la configuration optimale, càd celle qui coûtera le moins cher à l'entreprise ?

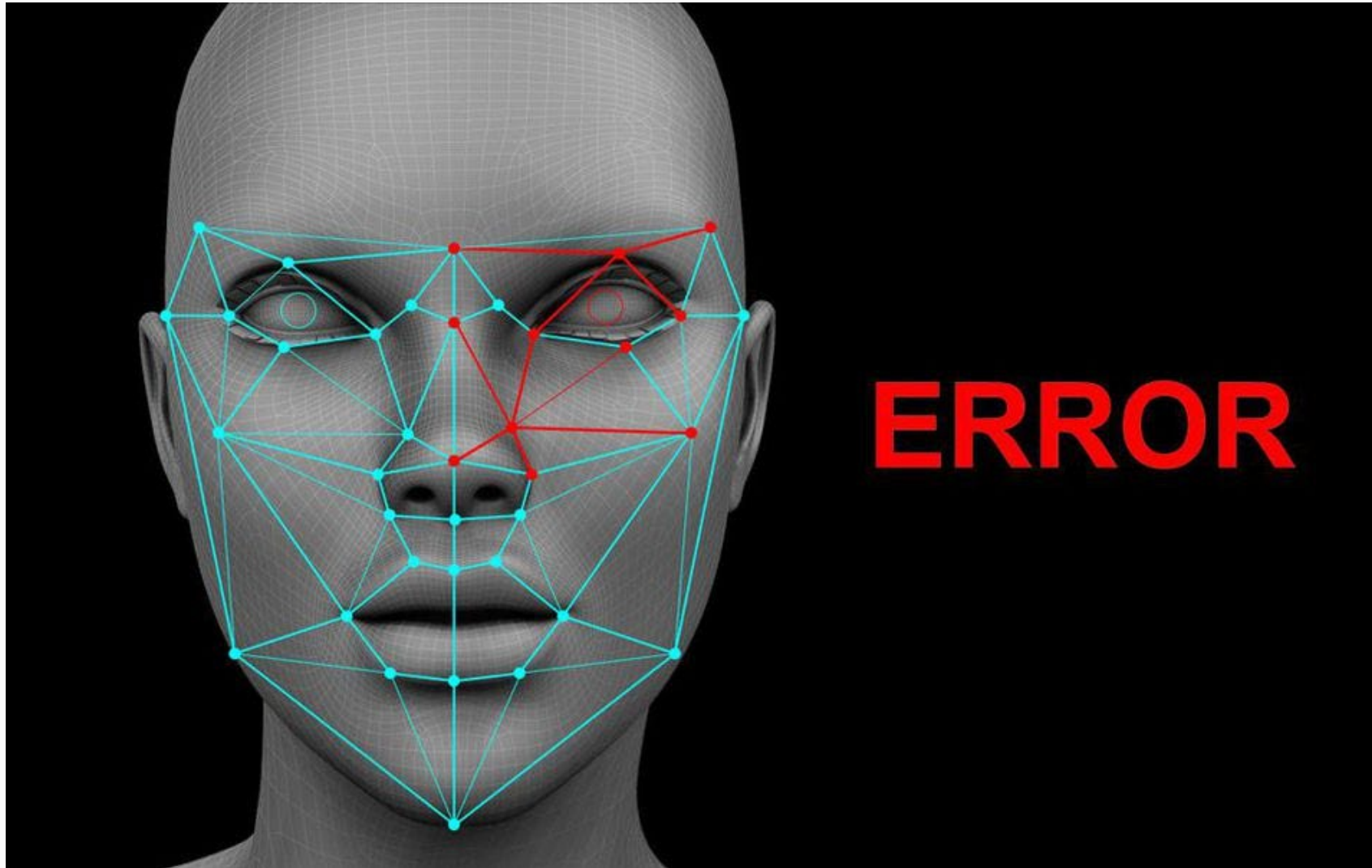
On modélise le problème par un graphe **pondéré** (ou *réseau*) *connexe* :



- **Problème** de l'**arbre couvrant de poids minimum** : trouver le **sous-graphe couvrant** (càd touchant tous les sommets) **connexe** de **poids minimum**
- Pourquoi est-ce nécessairement un **arbre** ?

Arbre couvrant de poids minimal

UNE AUTRE APPLICATION

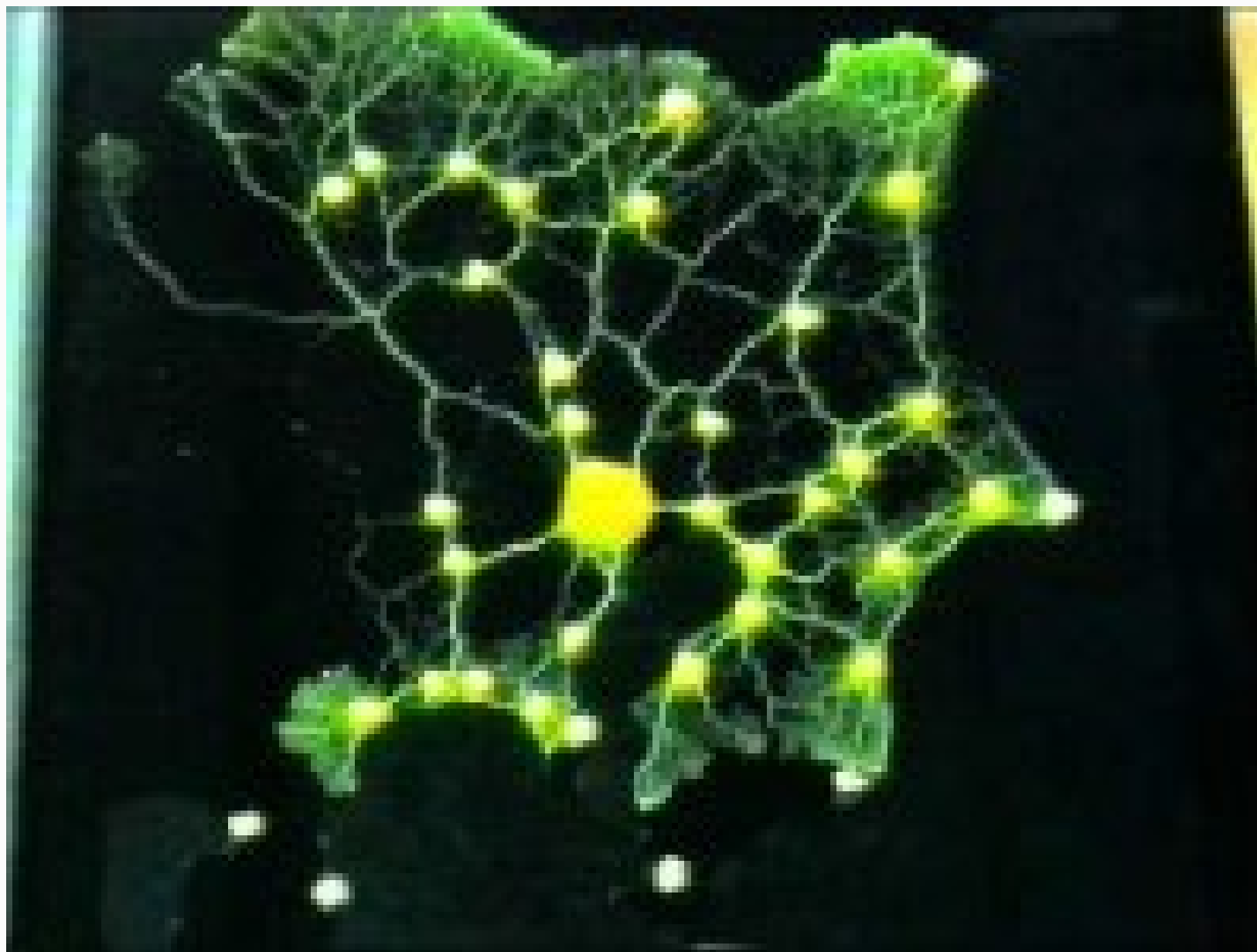




16

Arbre couvrant de poids minimal

RESOLUTION A L'AIDE D'UN BLOB (EN 26 HEURES...)





Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

Algorithme de Kruskal :

1. Trier les arêtes par poids croissant
2. Prendre l'arête de poids minimum, et vérifier **si elle forme un cycle** avec l'arbre déjà construit :
 - si *non*, l'ajouter à l'arbre
 - si *oui*, la rejeter
3. Répéter l'étape 2 **jusqu'à ce que tous les sommets soient reliés**, càd avoir $n - 1$ arêtes dans l'arbre



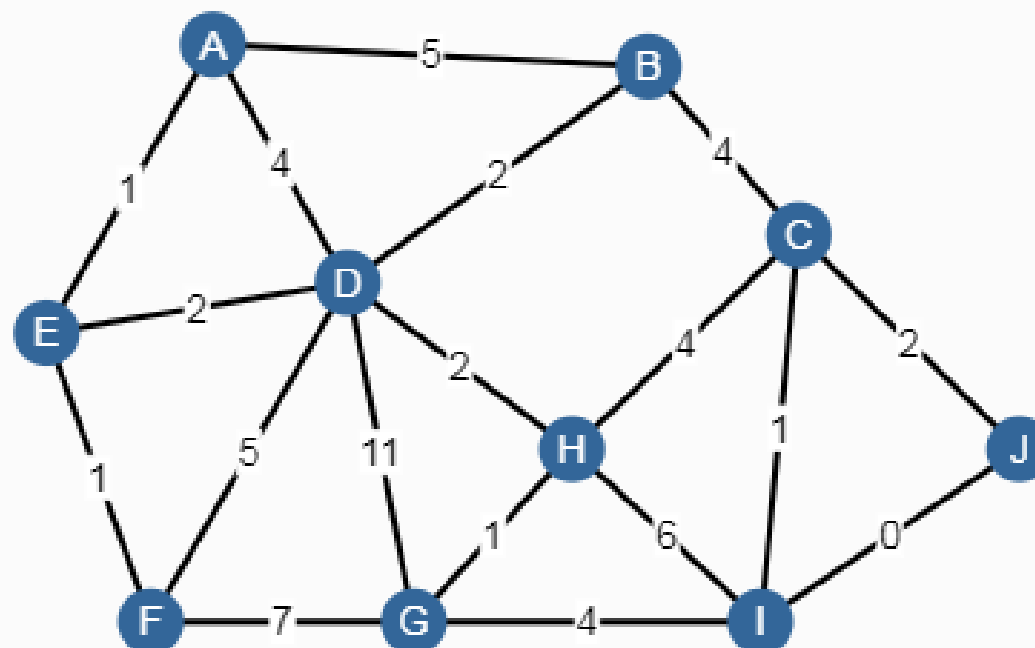
Cas d'algorithme **glouton** optimal !



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

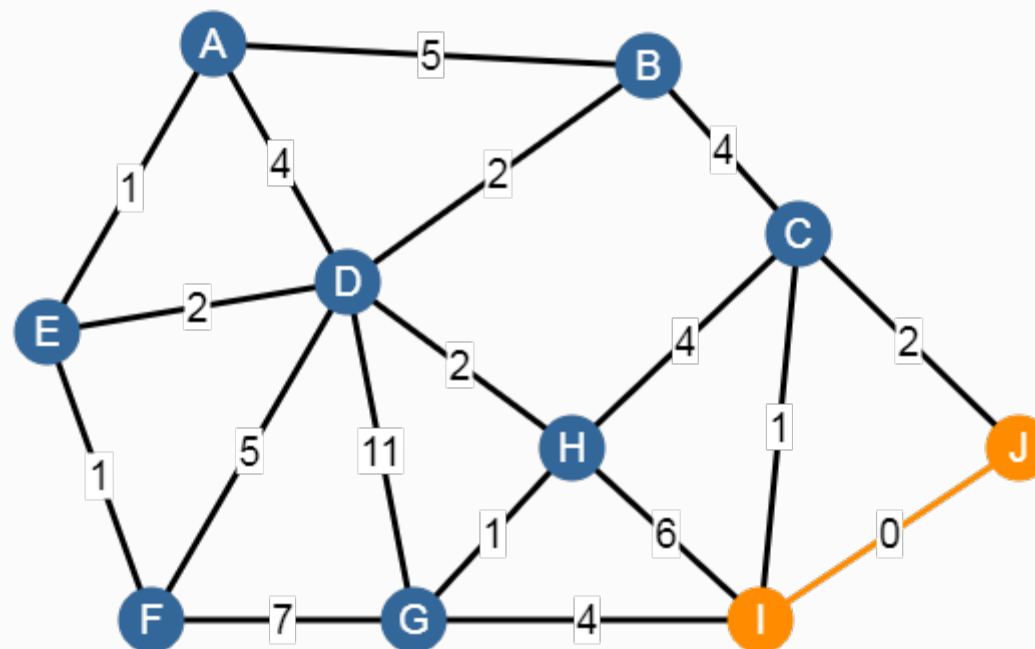
Exemple :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

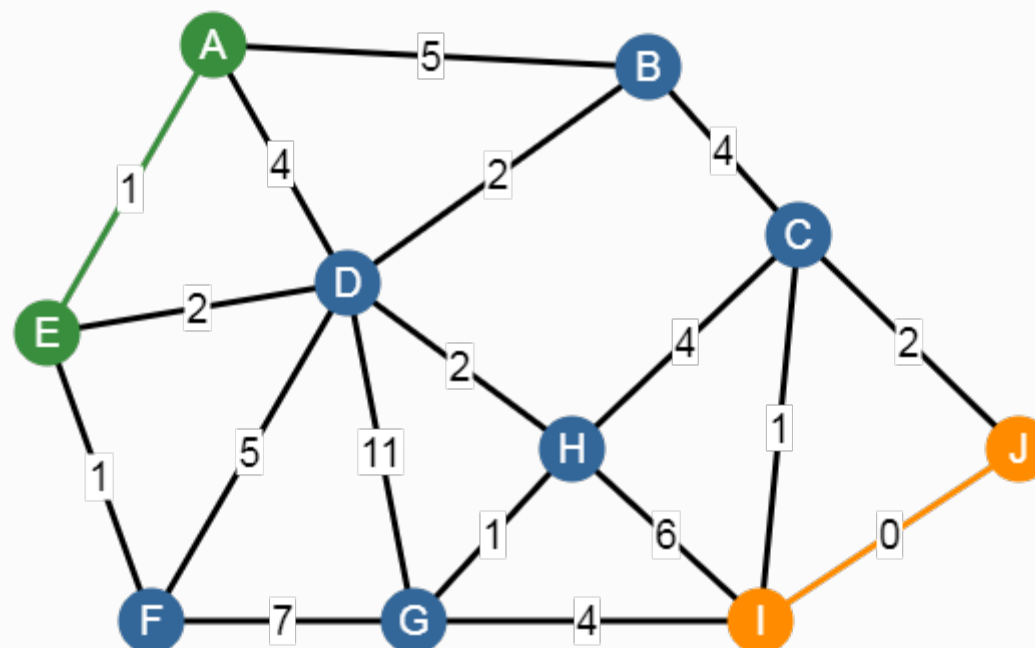
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

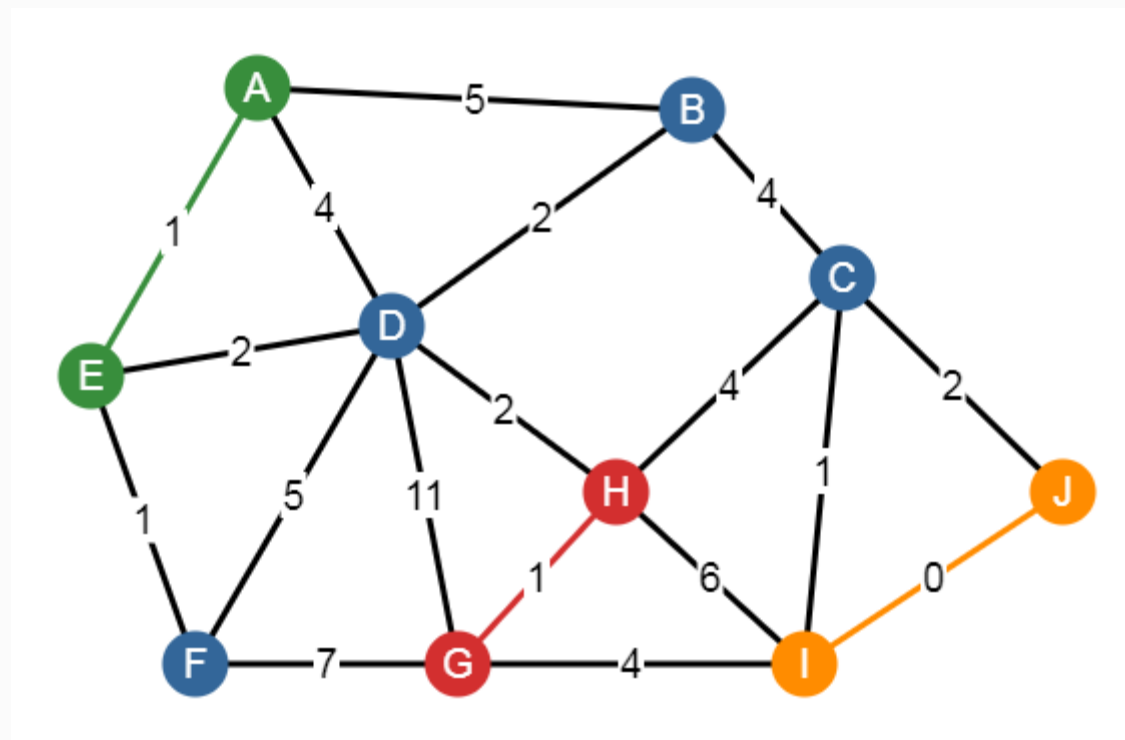
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

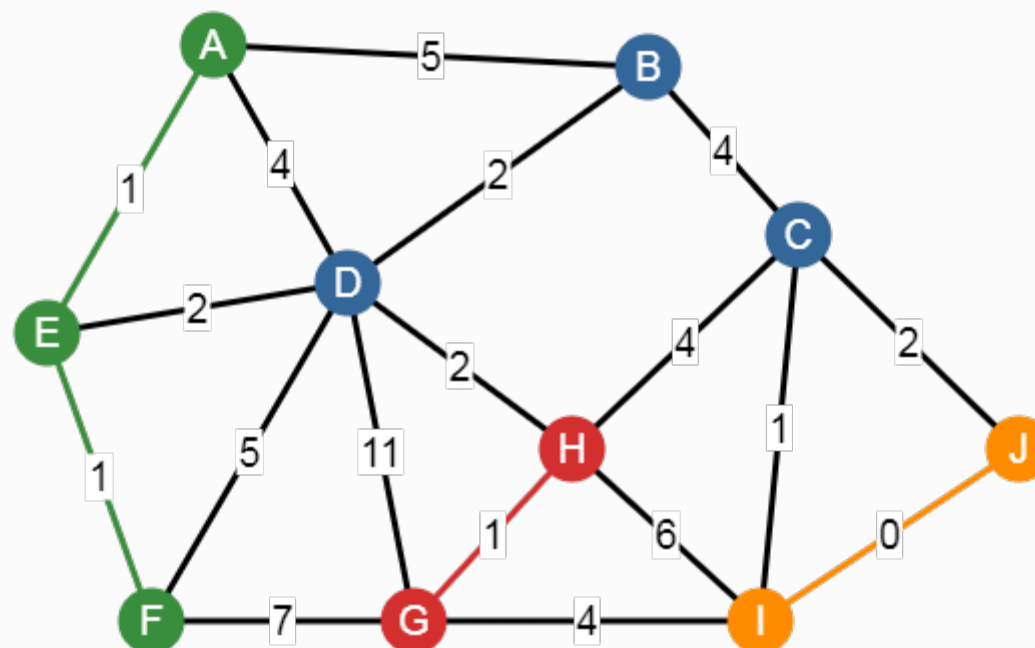
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

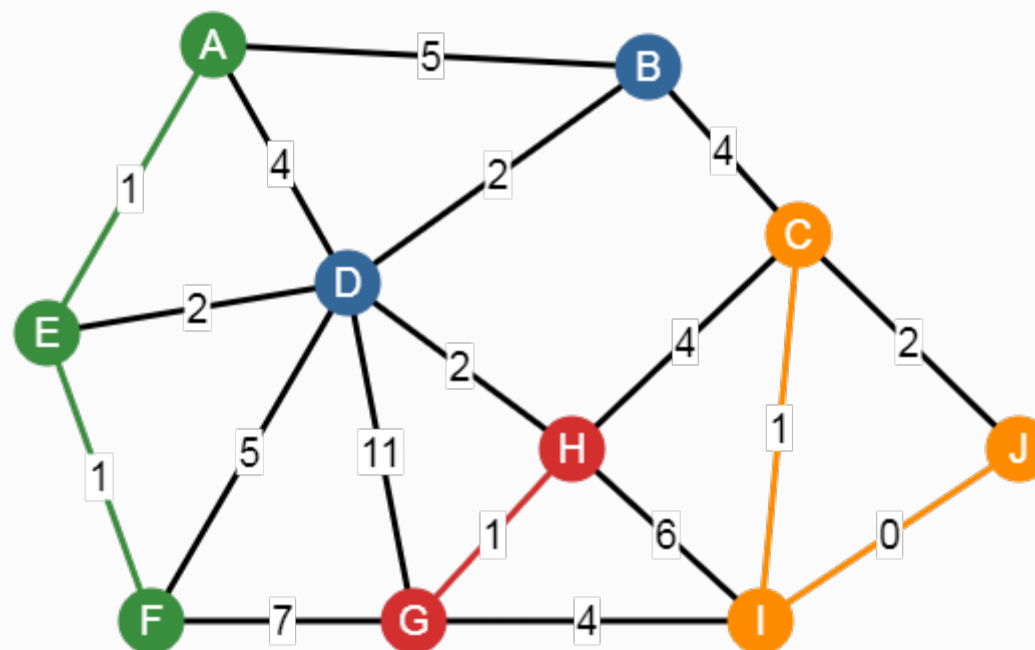
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

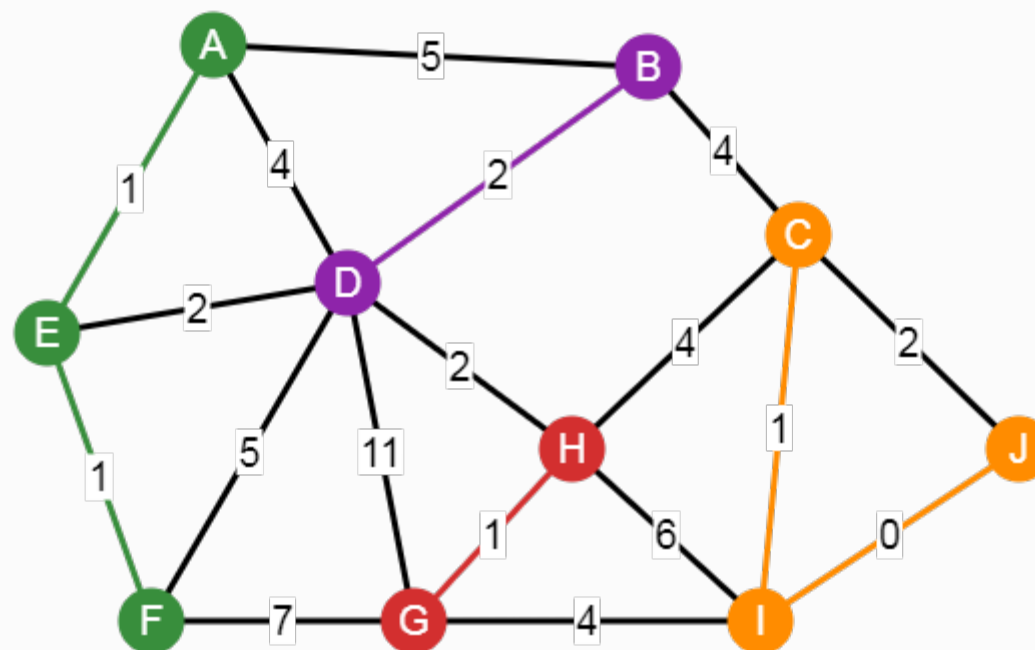
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

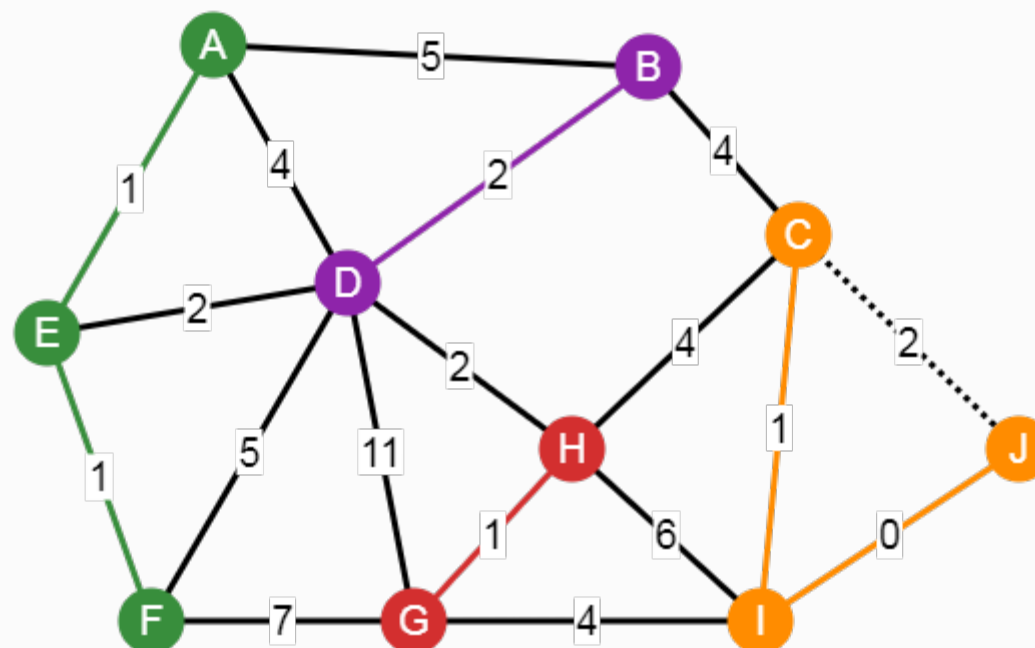
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

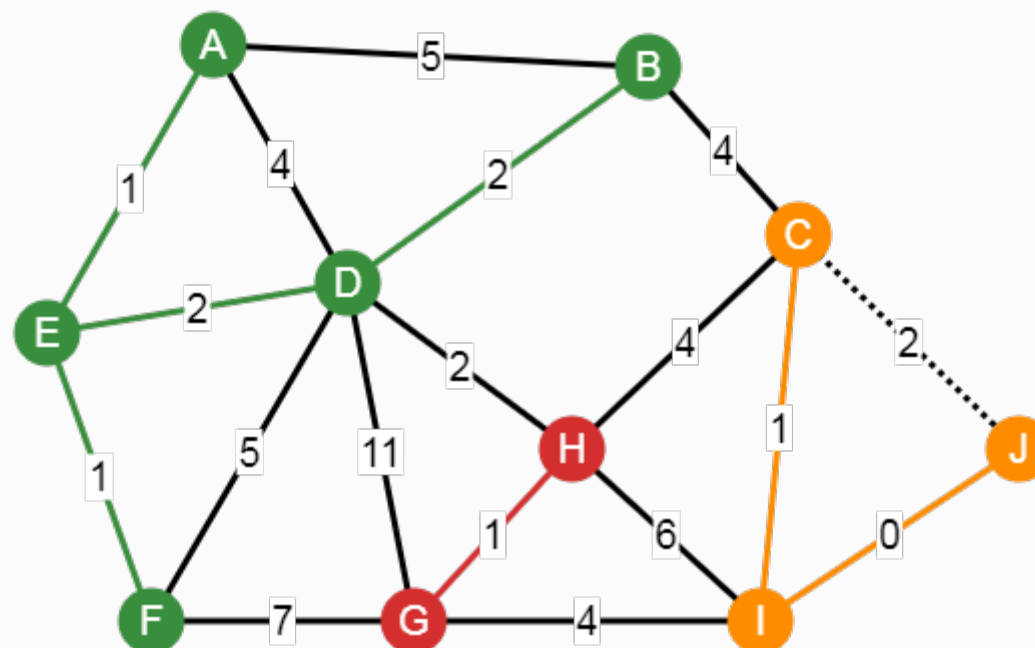
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

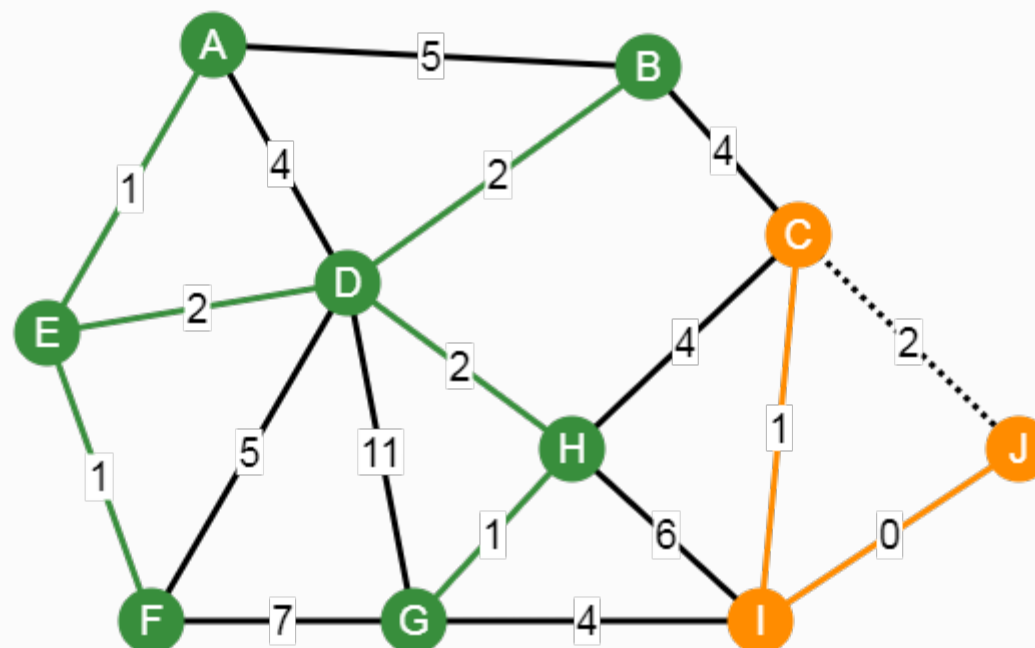
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

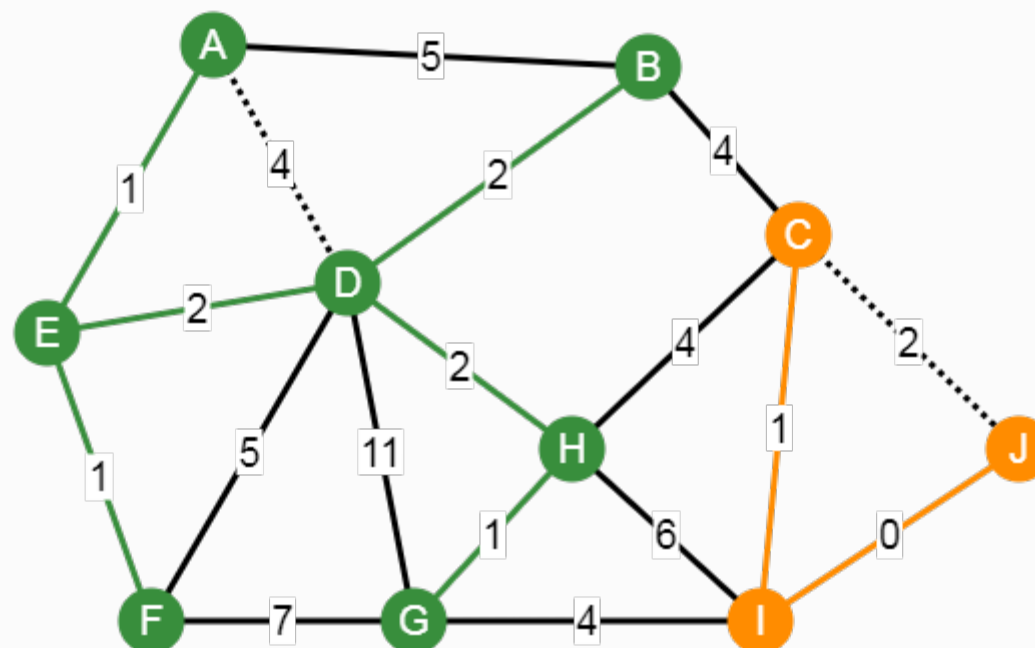
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

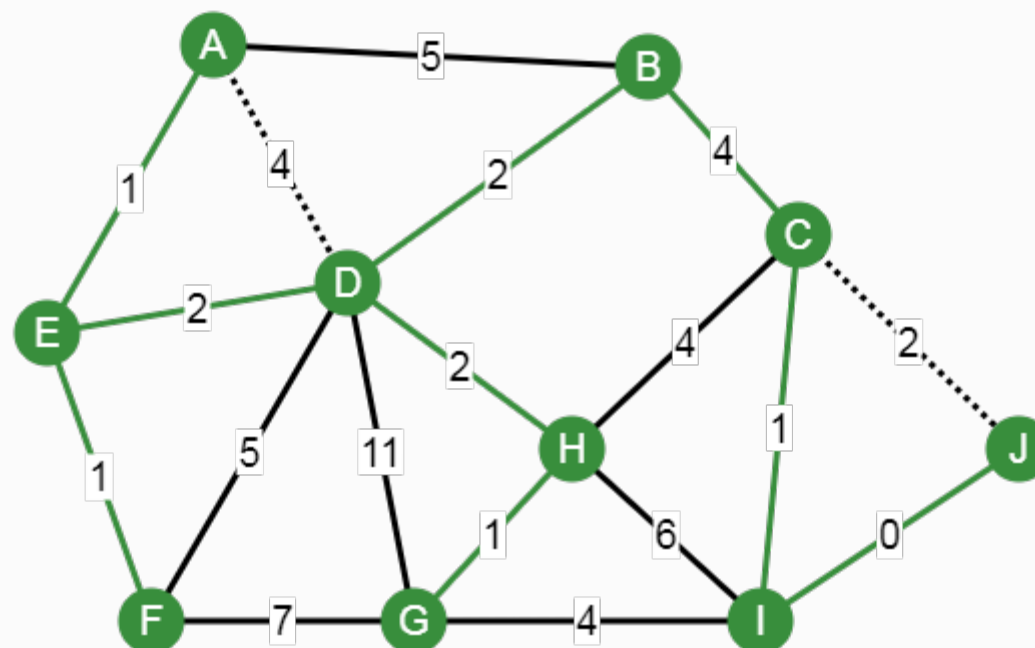
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

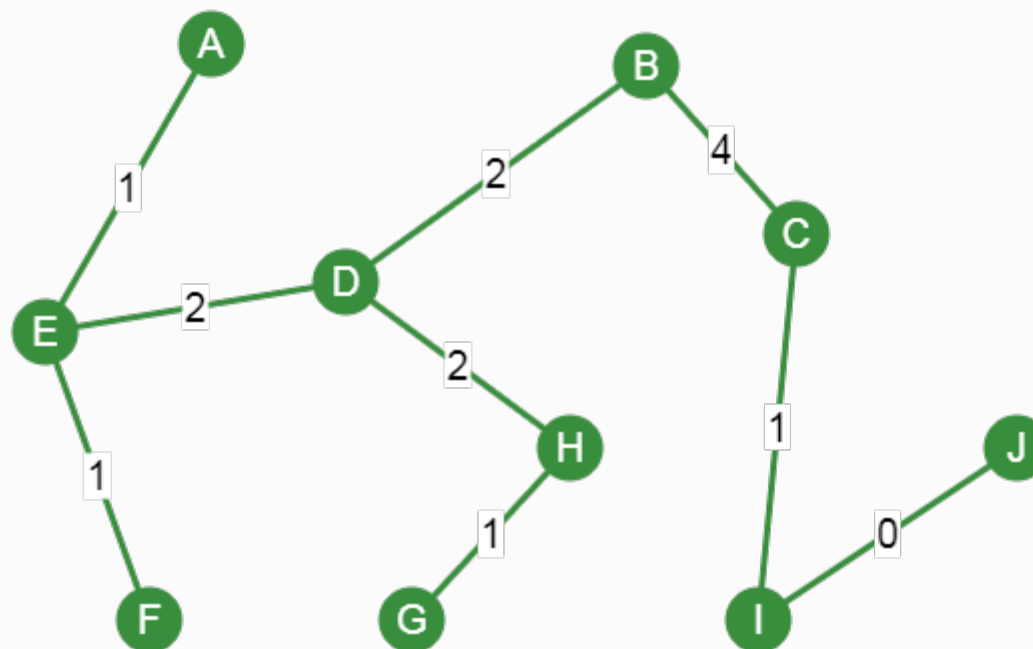
Solution :



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE KRUSKAL

Solution : arbre couvrant de poids $0 + 1 + 1 + 1 + 1 + 2 + 2 + 2 + 4 = 14$



Question : comment détecter automatiquement les cycles ?

Réponse dans le TP !



Arbre couvrant de poids minimal

ALGORITHME DE PRIM

Un second algorithme : l'Algorithme de Prim :

1. Initialiser l'arbre avec un sommet arbitraire
2. Faire croître l'arbre en prenant l'arête de poids minimal reliant un sommet de l'arbre et un sommet en dehors de l'arbre
3. Répéter l'étape 3 tant qu'il reste un sommet hors de l'arbre



Autre cas d'algorithme glouton optimal !

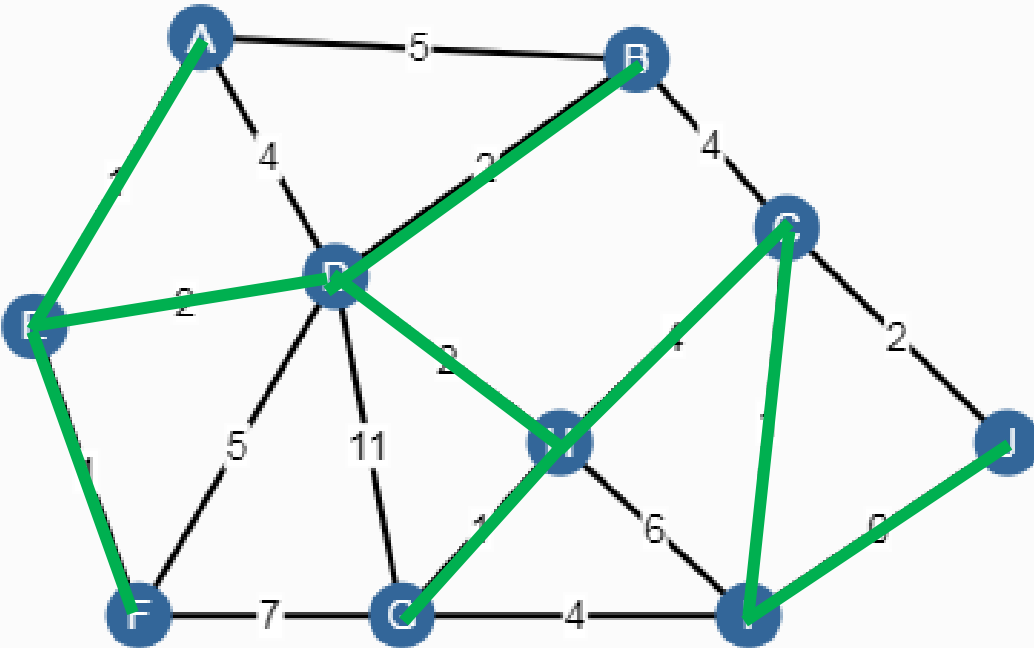


Pseudocode :

1. Créer un tableau *visités* afin de garder une trace des sommets visités, et un tableau *parents* afin de savoir quelles arêtes conserver
2. Attribuer à chaque sommet un *poids* égal à $+\infty$ sauf pour le sommet de départ, initialisé à 0
3. Tant qu'il existe un sommet qui n'est pas dans *visités*
 - a) Prendre un sommet v absent de *visités* ayant le poids minimal
 - b) L'ajouter à *visités*
 - c) Mettre à jour les poids des voisins de v :
pour chaque arête $v-w$, si le poids de cette arête est inférieur au poids actuel de w , mettre à jour le poids de w avec le poids de l'arête, et $parents[w] = v$



Exemple : on part du sommet D



	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
Poids	∞	∞	∞	0	∞	∞	∞	∞	∞	∞
Poids	4/D	2/D	∞	0	2/D	5/D	11/D	2/D	∞	∞
Poids	4/D	2/D	4/B	0	2/D	5/D	11/D	2/D	∞	∞
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	11/D	2/D	∞	∞
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	11/D	2/D	∞	∞
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	7/F	2/D	∞	∞
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	1/H	2/D	6/H	∞
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	1/H	2/D	4/G	∞
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	1/H	2/D	1/C	2/C
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	1/H	2/D	1/C	0/I
Poids	1/E	2/D	4/B	0	2/D	1/E	1/H	2/D	1/C	0/I

💡 En jaune : sommet dont le poids a diminué

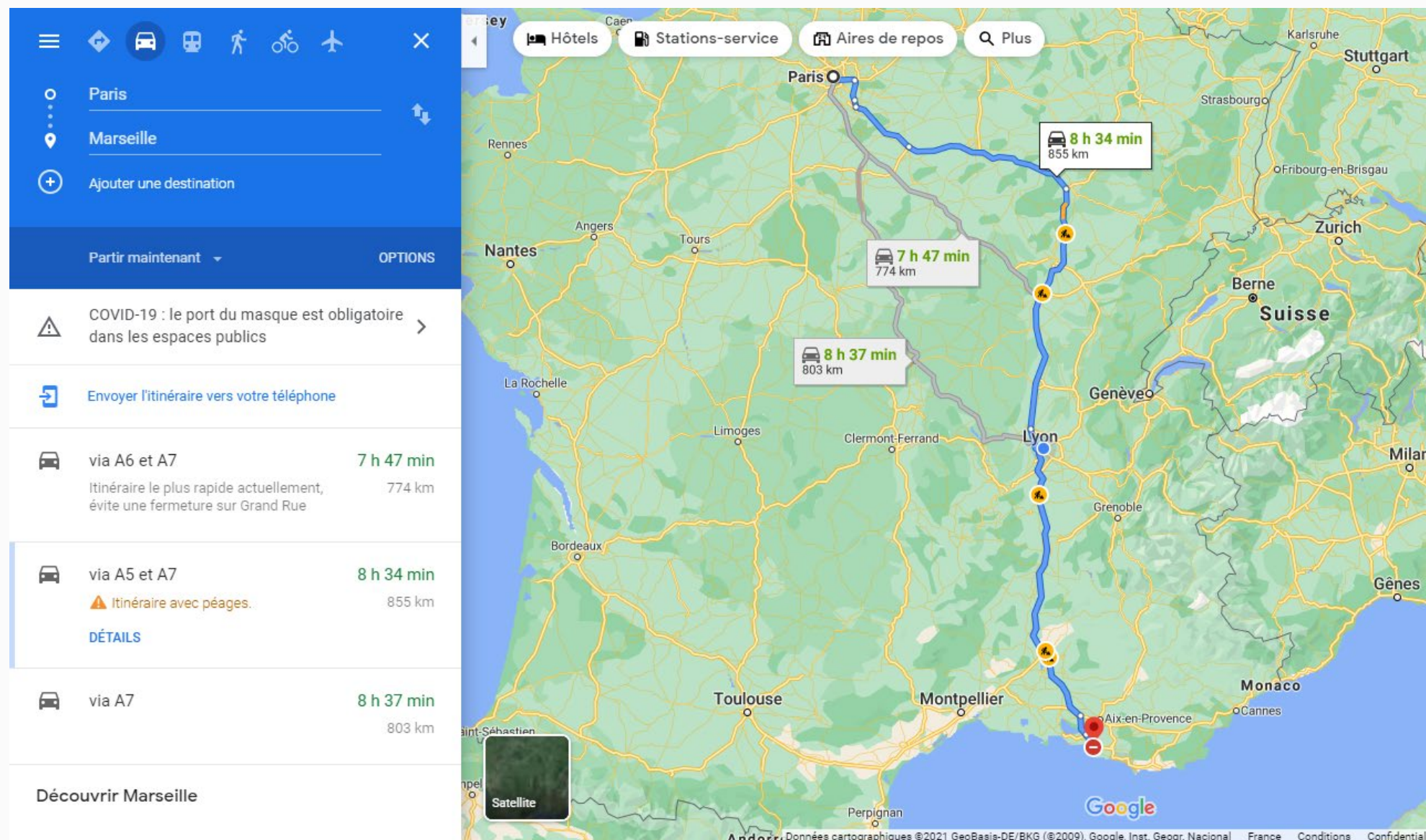




7.3 Problème du plus court chemin entre deux sommets

Problème du plus court chemin

COMMENT FONCTIONNE GOOGLE MAPS ?



Algorithme de Dijkstra :

1. Créer un tableau *PCC* afin de garder une trace des sommets visités
2. Attribuer à chaque sommet une *distance* $+\infty$, sauf pour le sommet de départ, initialisée à 0
3. Tant qu'il existe un sommet qui n'est pas dans PCC
 - a) Prendre un sommet v absent de PCC ayant la distance minimale
 - b) L'ajouter à PCC
 - c) Mettre à jour les clés des voisins de v :
pour chaque arête $v-w$, si $d(w) \geq d(v) + d(v, w)$, mettre à jour w

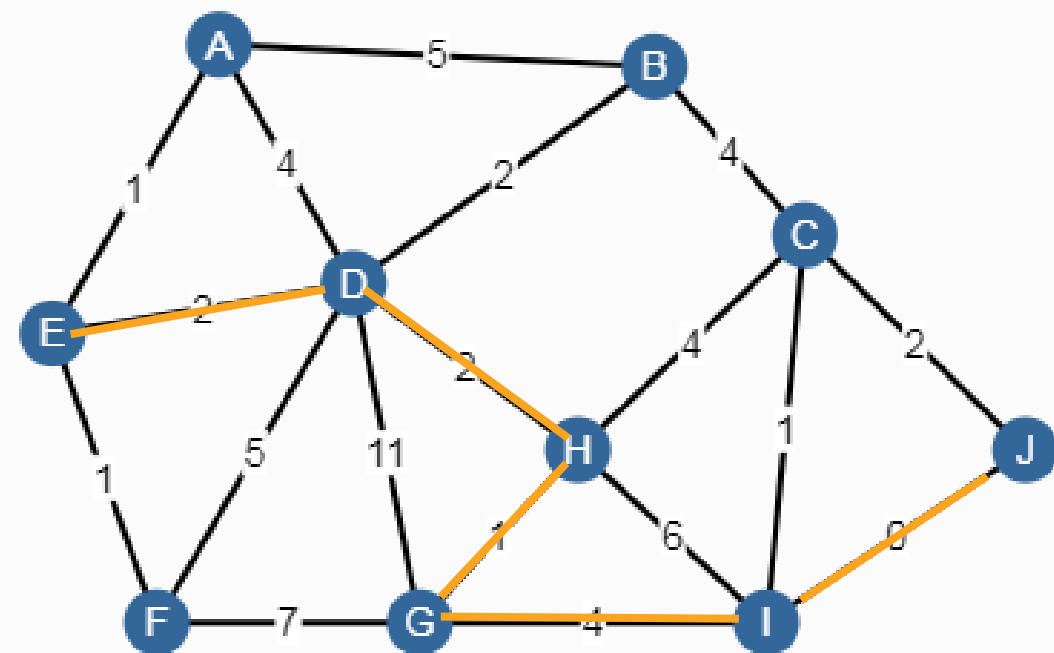
💡 Très similaire à l'algorithme de Prim !

💡 Donne le plus court chemin d'un sommet vers tous les autres

Problème du plus court chemin

ALGORITHME DE DIJKSTRA

Exemple : quel est le plus court chemin reliant les sommets E et J ?



	A	B	C	D	E	F	G	H	I	J
Poids	∞	∞	∞	∞	0	∞	∞	∞	∞	∞
Poids	1/E	∞	∞	2/E	0	1/E	∞	∞	∞	∞
Poids	1/E	6/A	∞	2/E	0	1/E	∞	∞	∞	∞
Poids	1/E	6/A	∞	2/E	0	1/E	8/F	∞	∞	∞
Poids	1/E	4/D	∞	2/E	0	1/E	8/F	4/D	∞	∞
Poids	1/E	4/D	8/B	2/E	0	1/E	8/F	4/D	∞	∞
Poids	1/E	4/D	8/B	2/E	0	1/E	5/H	4/D	10/H	∞
Poids	1/E	4/D	8/B	2/E	0	1/E	5/H	4/D	9/G	∞
Poids	1/E	4/D	8/B	2/E	0	1/E	5/H	4/D	9/G	10/C
Poids	1/E	4/D	8/B	2/E	0	1/E	5/H	4/D	9/G	9/I
Poids	1/E	4/D	8/B	2/E	0	1/E	5/H	4/D	9/G	9/I

💡 En jaune : sommet dont le poids a diminué



Remarques :

1. On peut arrêter l'algorithme **dès que le sommet considéré est le sommet destination**
2. Les poids peuvent représenter des distances, des temps de trajet, des coûts...
3. L'algorithme de Dijkstra ne fonctionne pas toujours si le graphe comporte des arêtes de **poids négatif** (peut arriver dans certaines applications)

