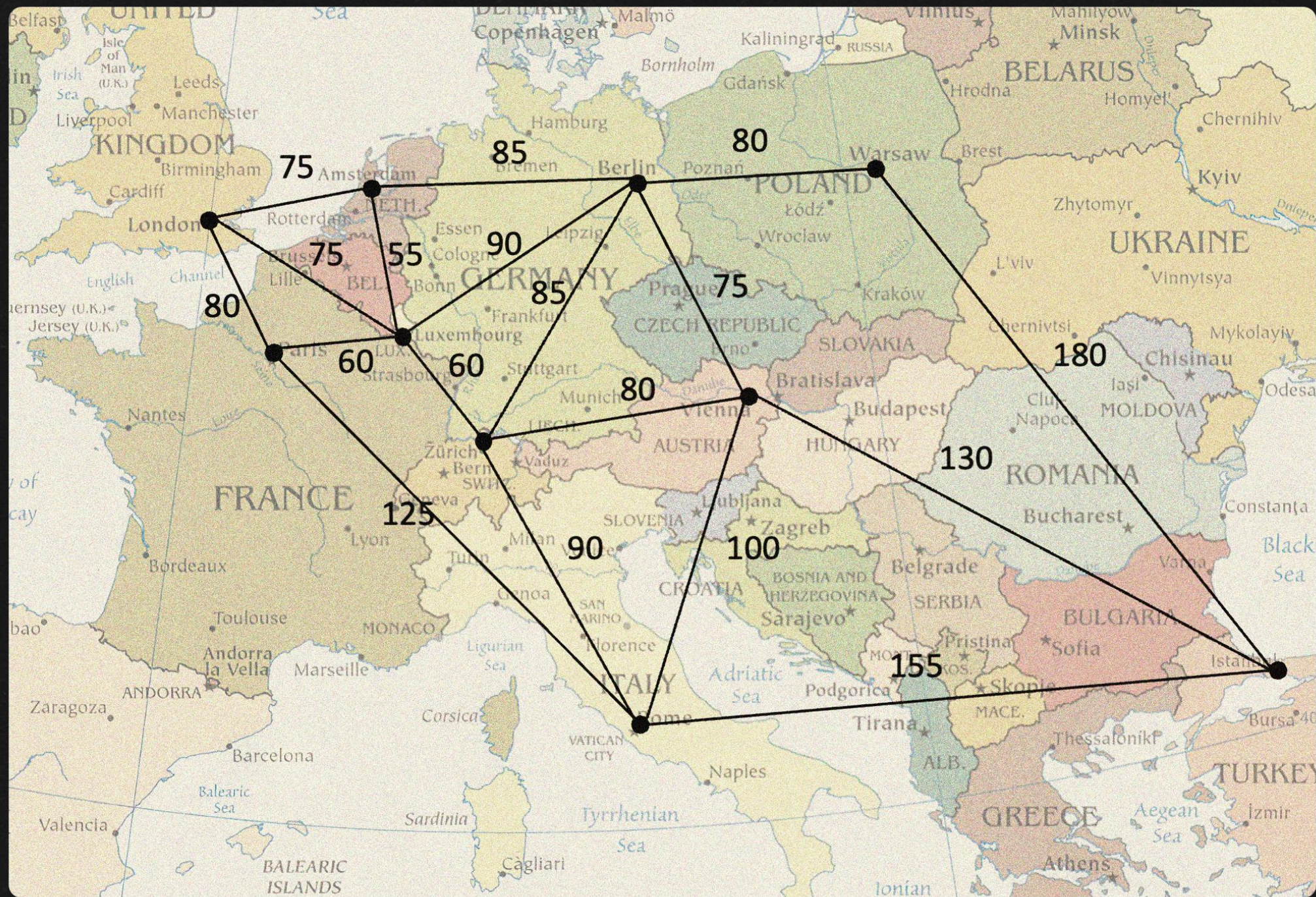


Algorithme de Dijkstra

*L'algorithme du plus court chemin
écrit en 10 minutes à la terrasse d'un café.*



Quelques définitions

i Soit un graphe **non-orienté**.

o Une **chaîne** est une suite d'arêtes consécutives.

o Une chaîne est **simple** si elle ne repasse pas par une même arête.

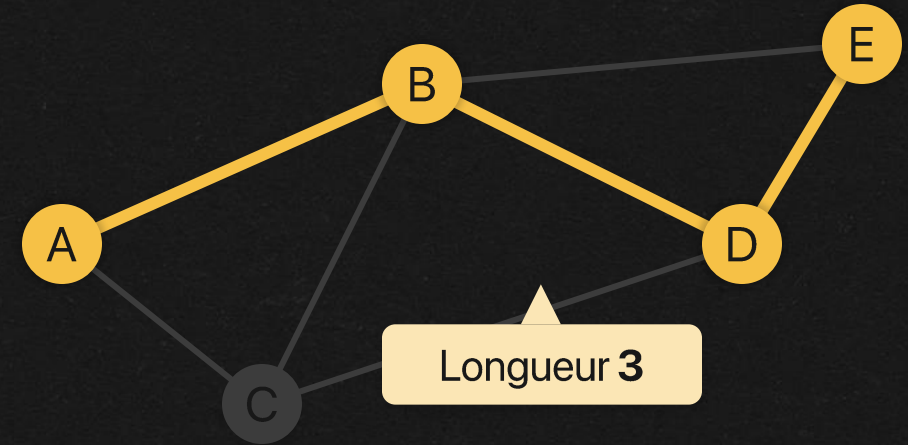
o La **longueur** d'une chaîne est pour un :

- graphe **non-pondéré**, le **nombre d'arêtes** de la chaîne
- graphe **pondéré**, la **somme des poids** de ses arêtes

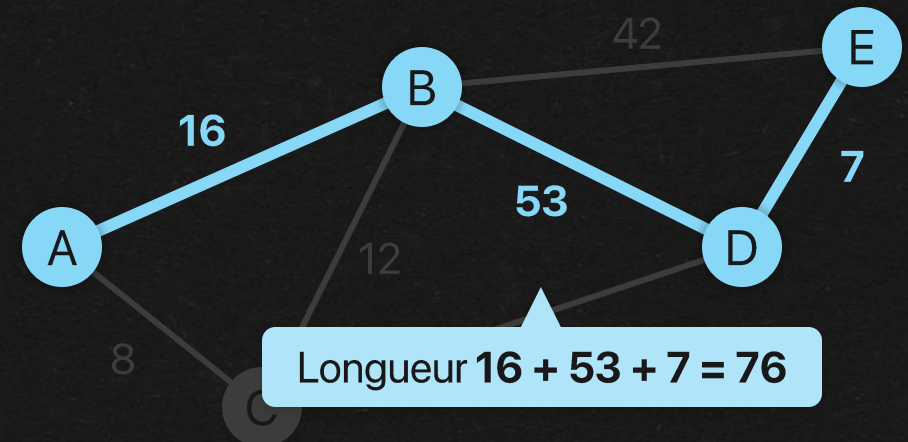
i Pour un graphe **orienté** :

- Remplacer le terme « chaîne » par « **chemin** »
- Remplacer le terme « arête » par « **arc** »

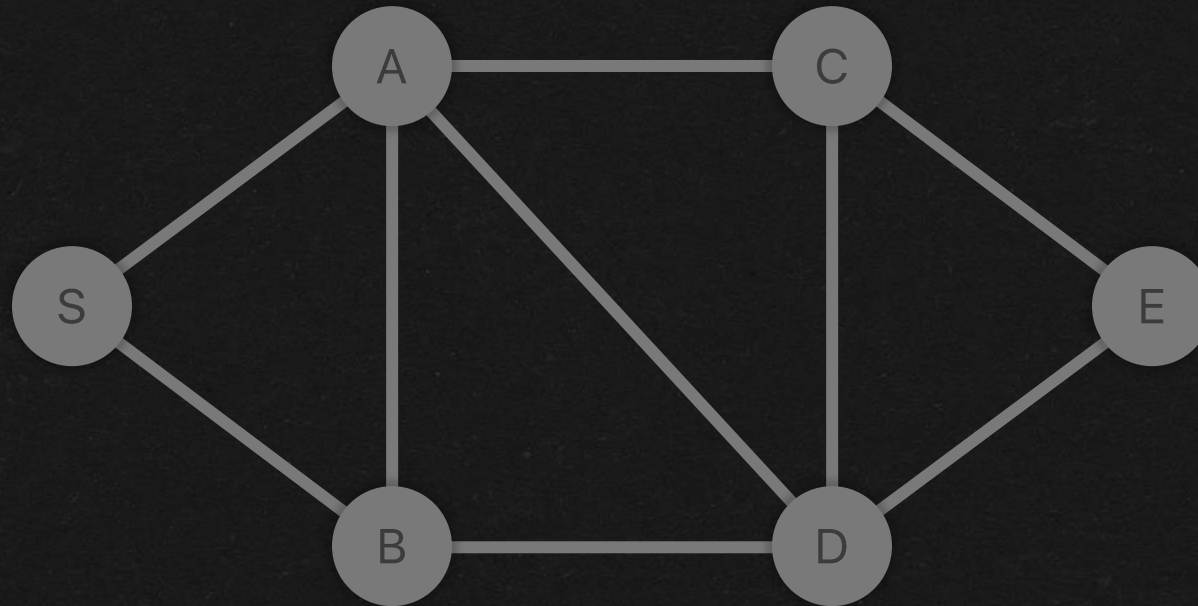
o Le problème du **plus court chemin** consiste à déterminer le chemin / la chaîne de plus petite longueur qui relie deux sommets.



- A – B – D – E est une **chaîne simple**
- A – B – D – B – E est une **chaîne non-simple**



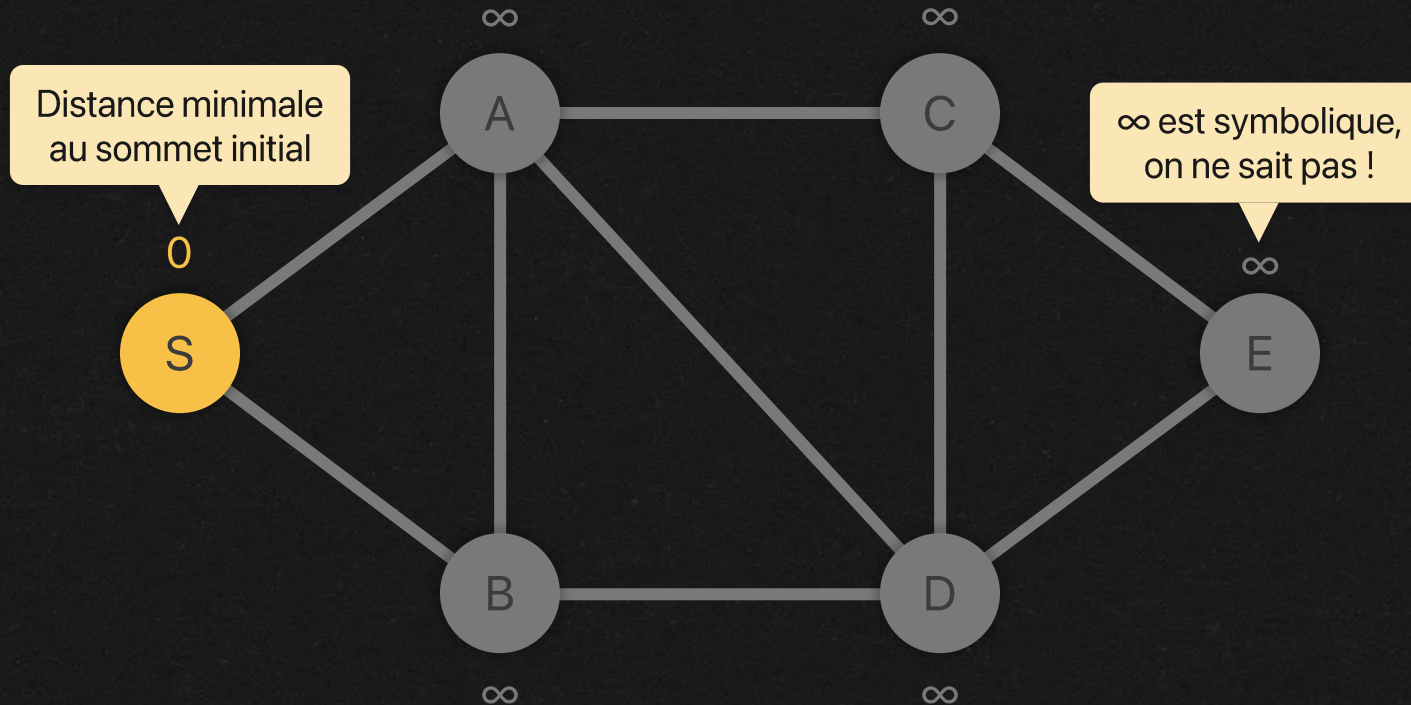
File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

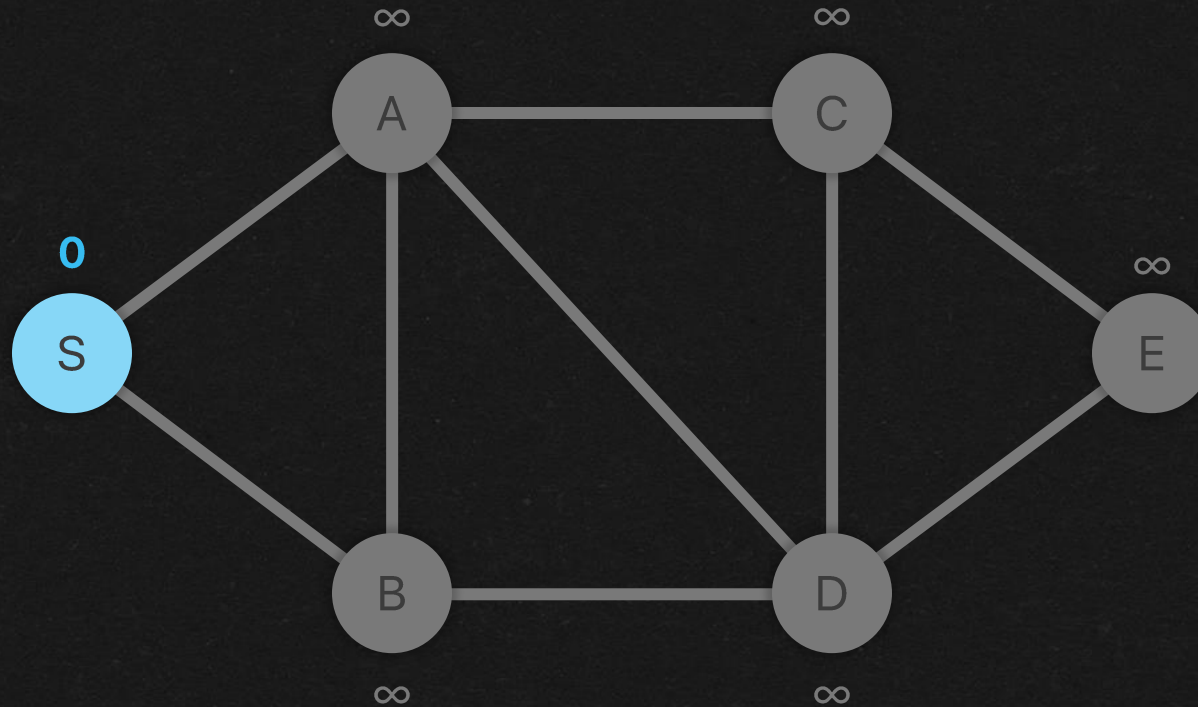
File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

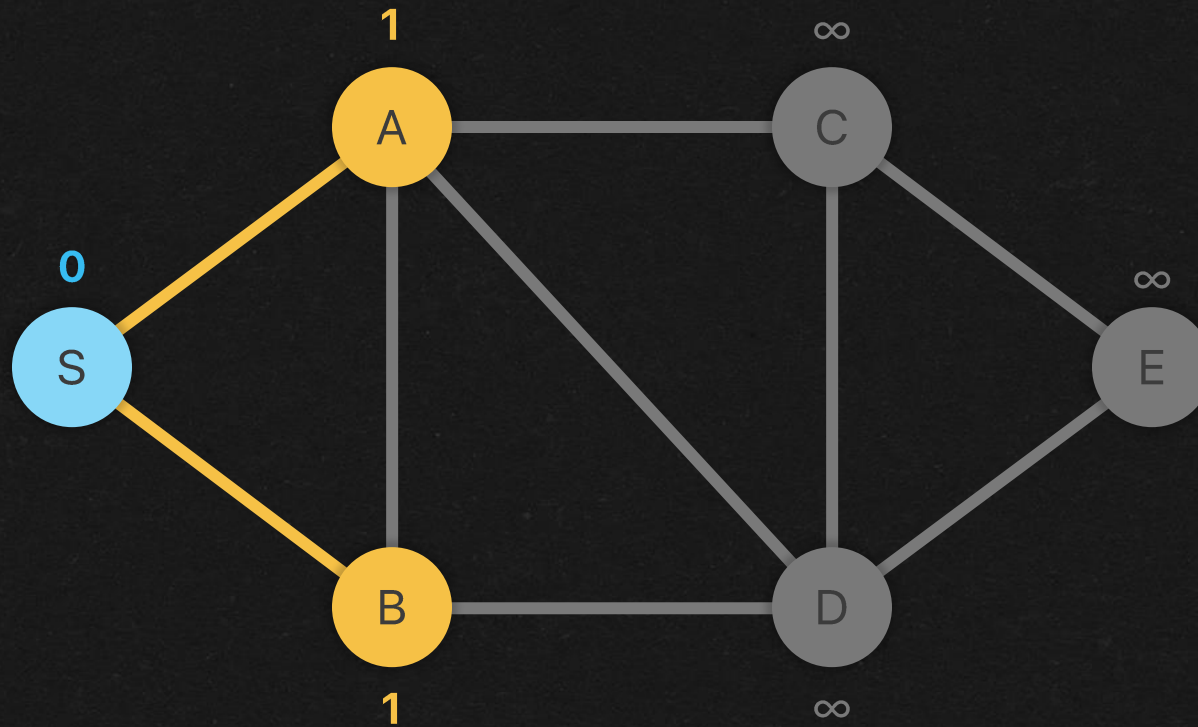
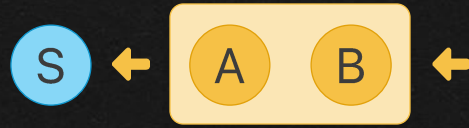
File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

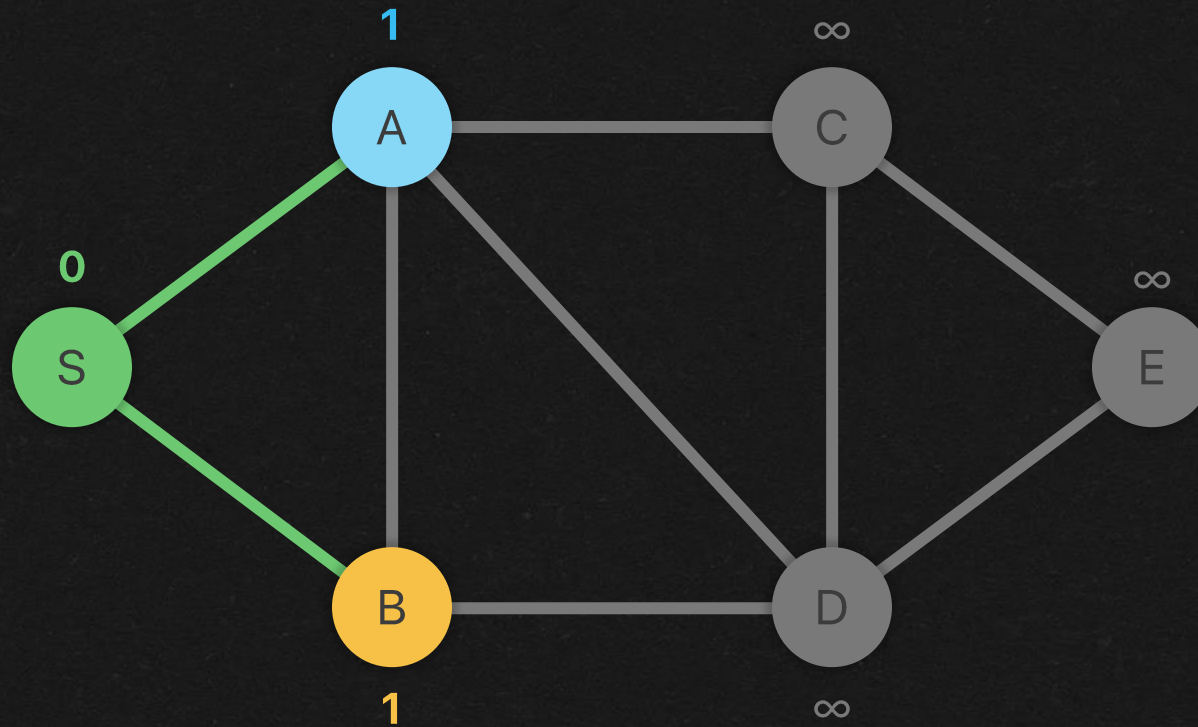
File des sommets à visiter

S

A



B

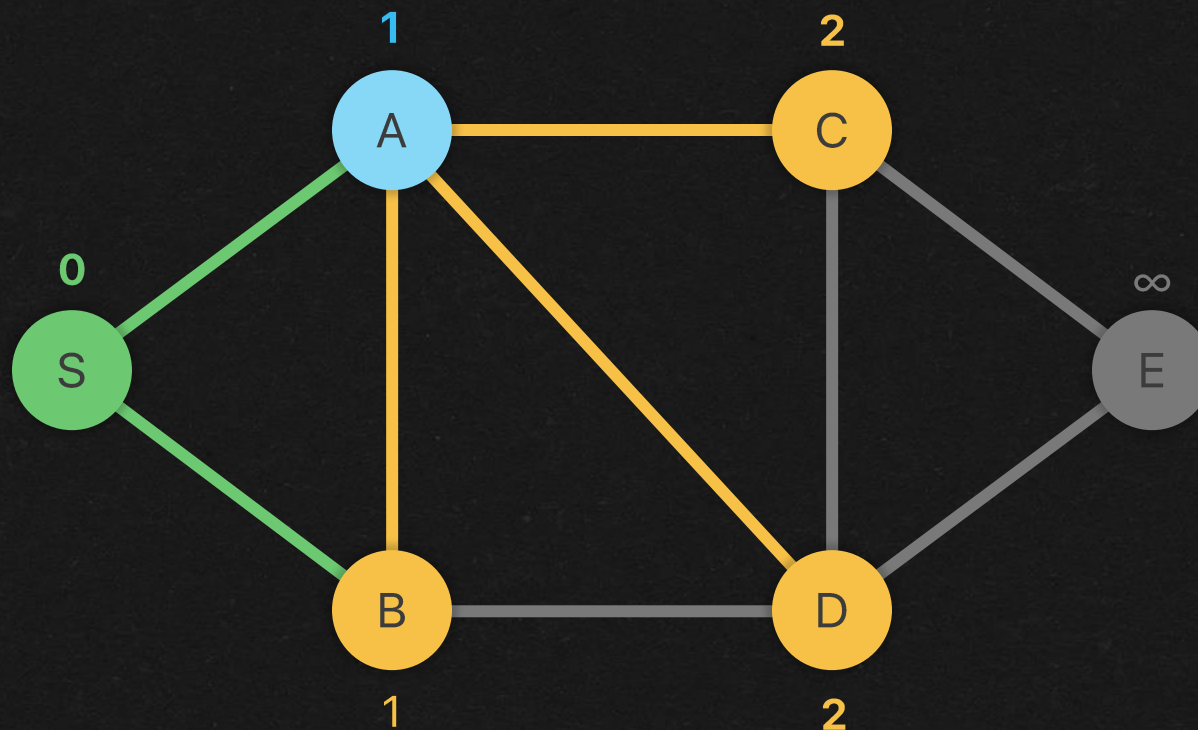
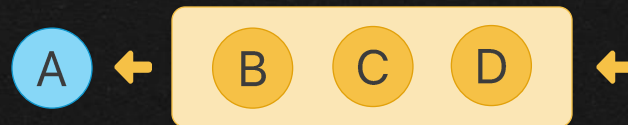


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

S

File des sommets à visiter

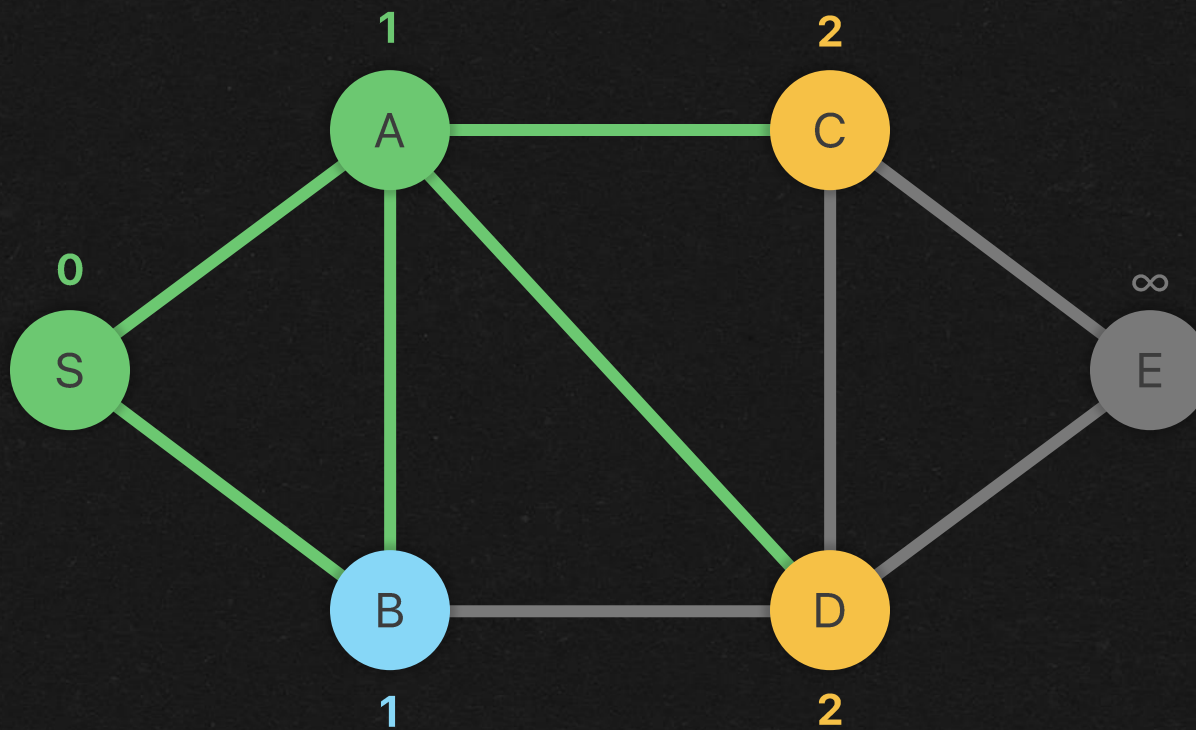


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



File des sommets à visiter

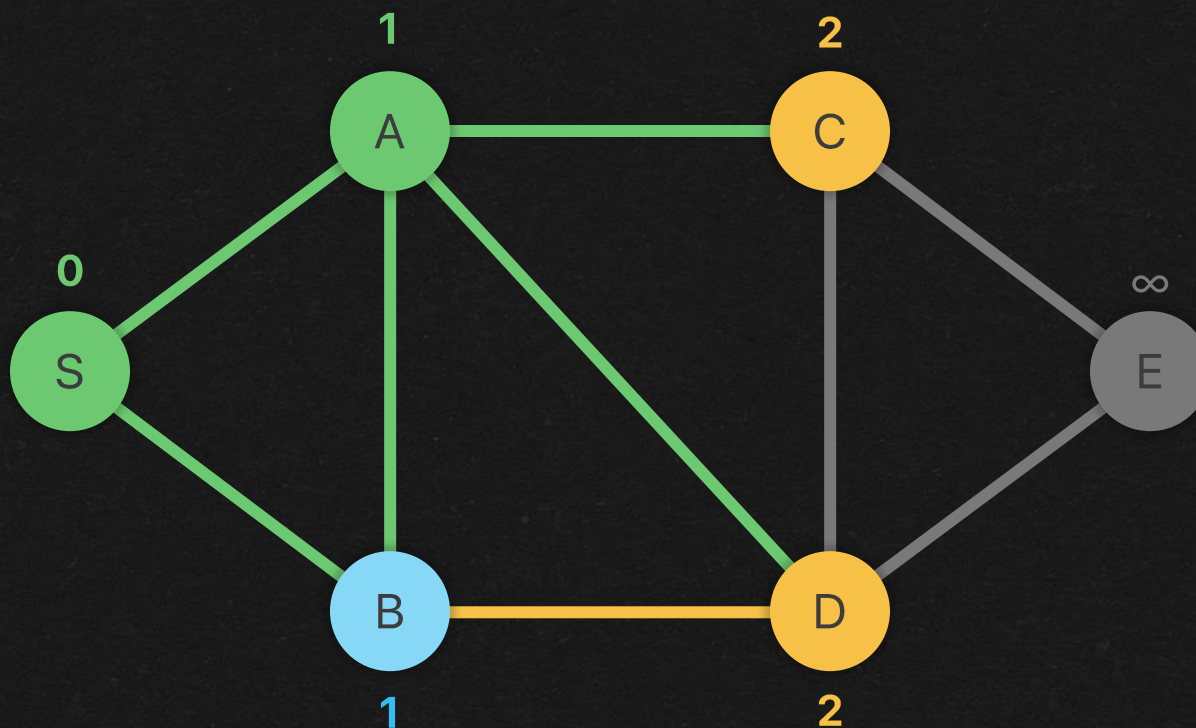
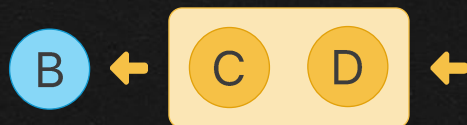


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

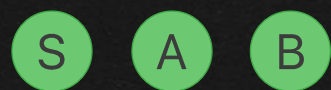


File des sommets à visiter

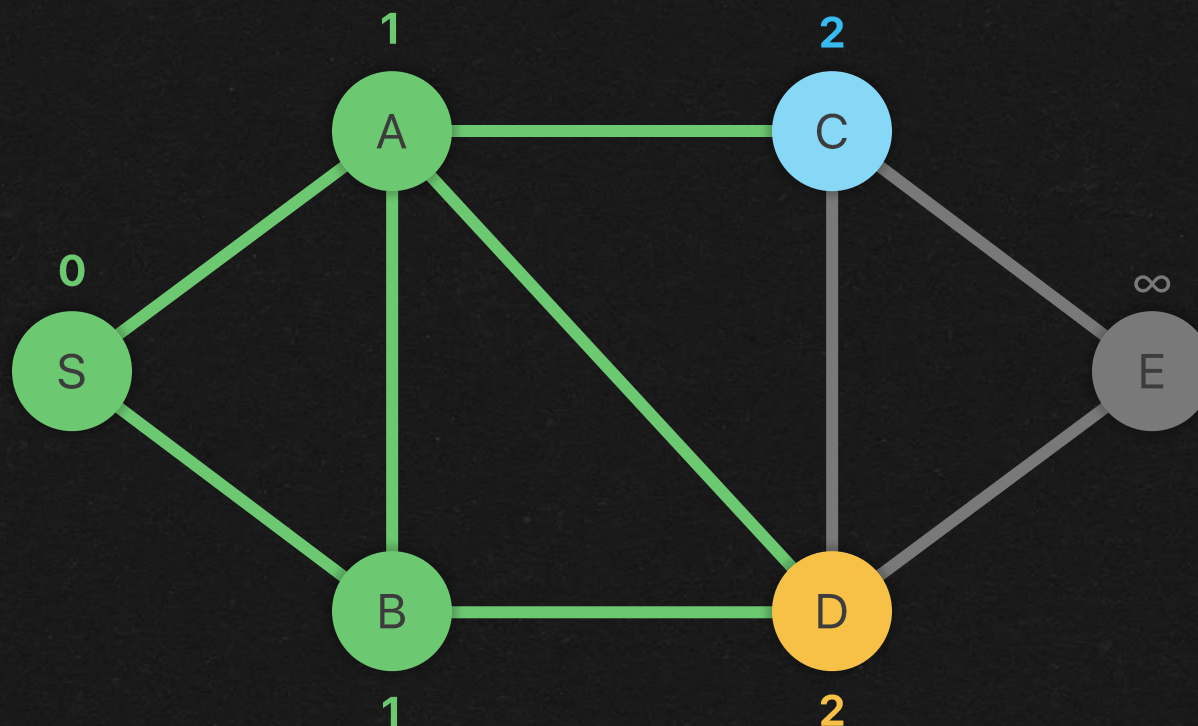


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



File des sommets à visiter

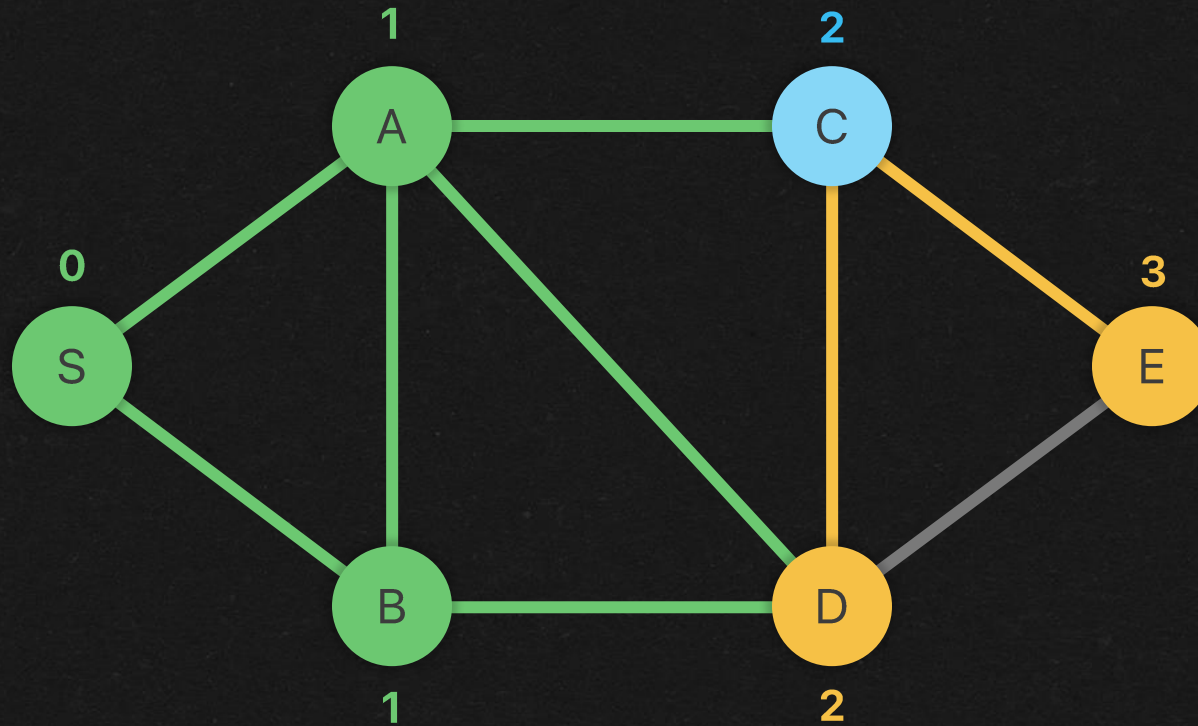


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



File des sommets à visiter

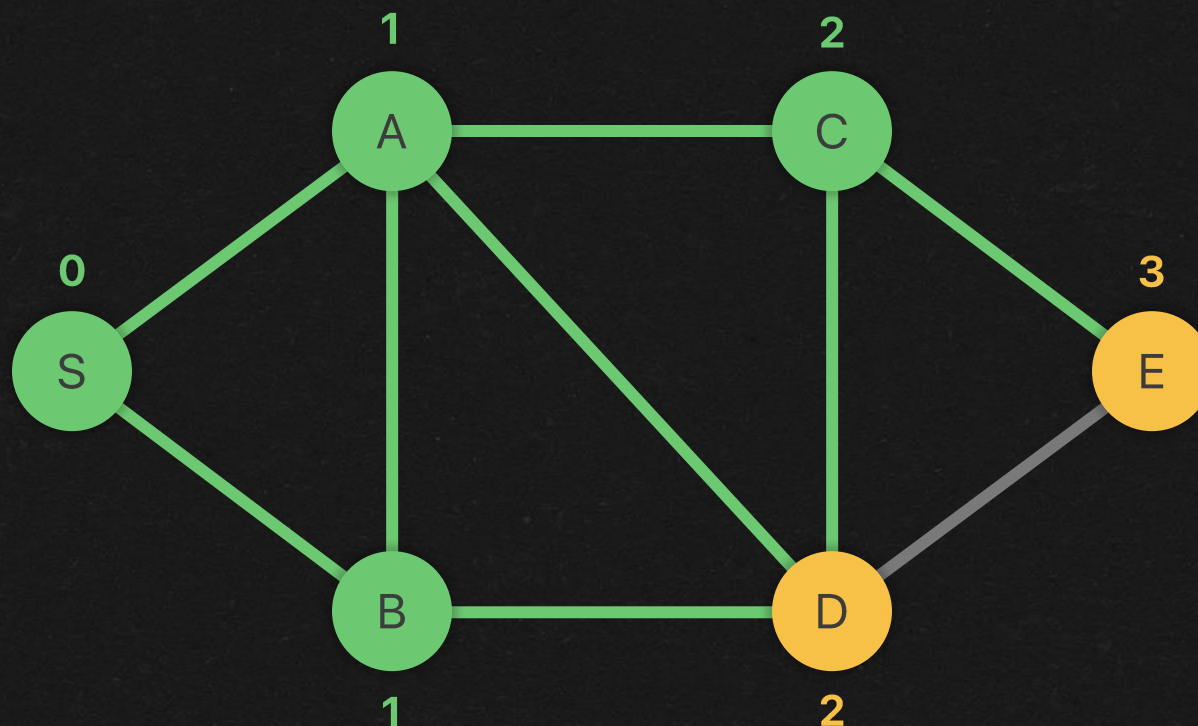
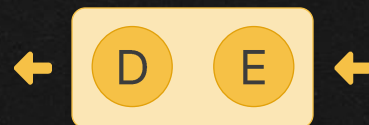


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

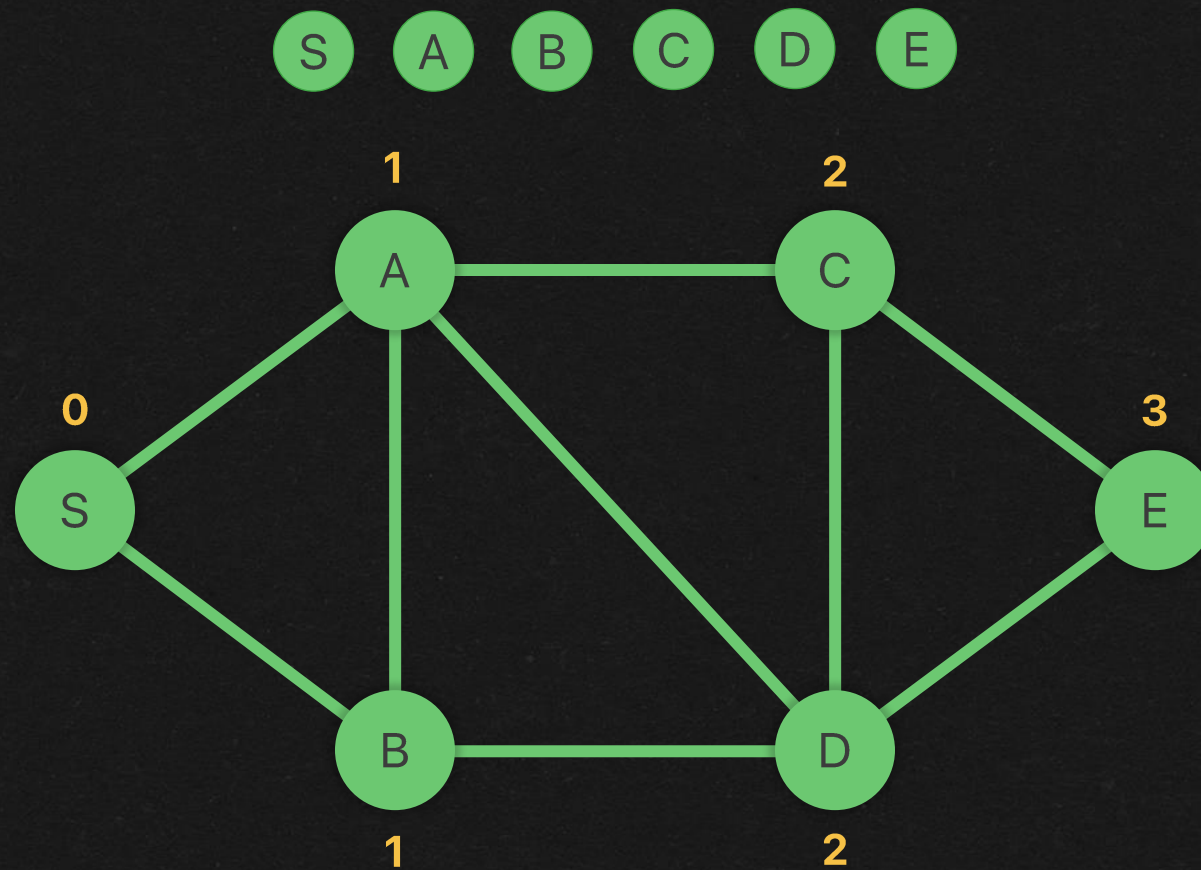


File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

Rappels sur le parcours en largeur



Pseudocode du parcours en largeur ci-contre.



Les sommets dans la file sont toujours ajoutés par ordre croissant de leur distance au sommet initial.

À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial.



Le problème du **plus court chemin** consiste à déterminer le chemin / la chaîne de plus petite longueur qui relie deux sommets.



Presque résolu pour cas d'un graphe **non-pondéré** !
Avec le parcours en largeur, on a les distances minimales, mais pas les chemins... comment faire ?



Il suffit de se souvenir d'où l'on vient ! Pour chaque sommet, on garde en mémoire son **prédécesseur**, i.e. le sommet par lequel on est arrivé à celui-ci.

Entrées: Un graphe G et un sommet initial s
Sortie: La distance min entre s et les autres sommets

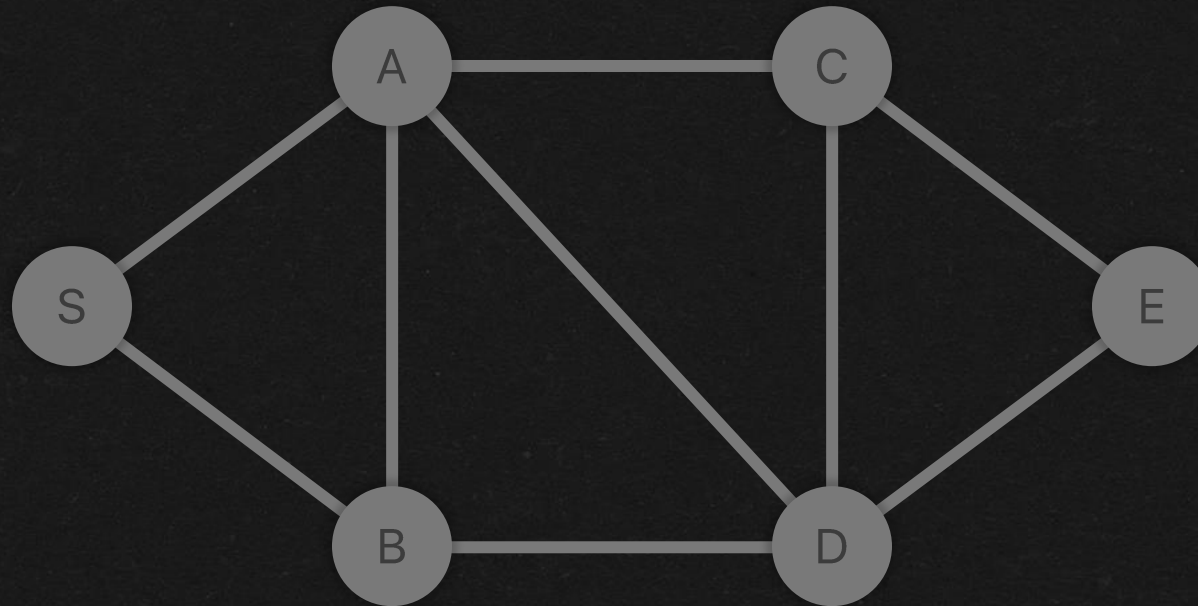
$distance[u] = \infty$ pour tout sommet u de G
 $distance[s] = 0$

initialiser une file F vide
enfiler s dans F
marquer s

tant que F n'est pas vide
 défiler F dans u
 pour chaque voisin v non-marqué de u
 enfiler v dans F
 marquer v
 $distance[v] = distance[u] + 1$

retourner $distance$

File des sommets à visiter



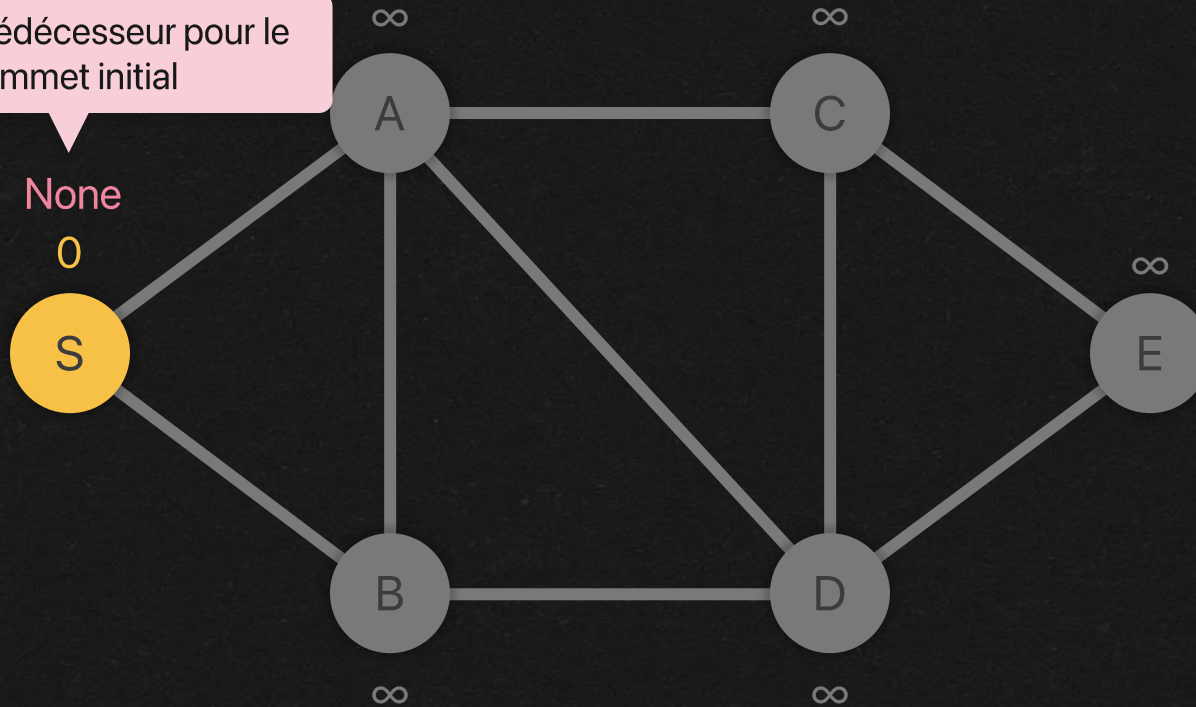
- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

File des sommets à visiter



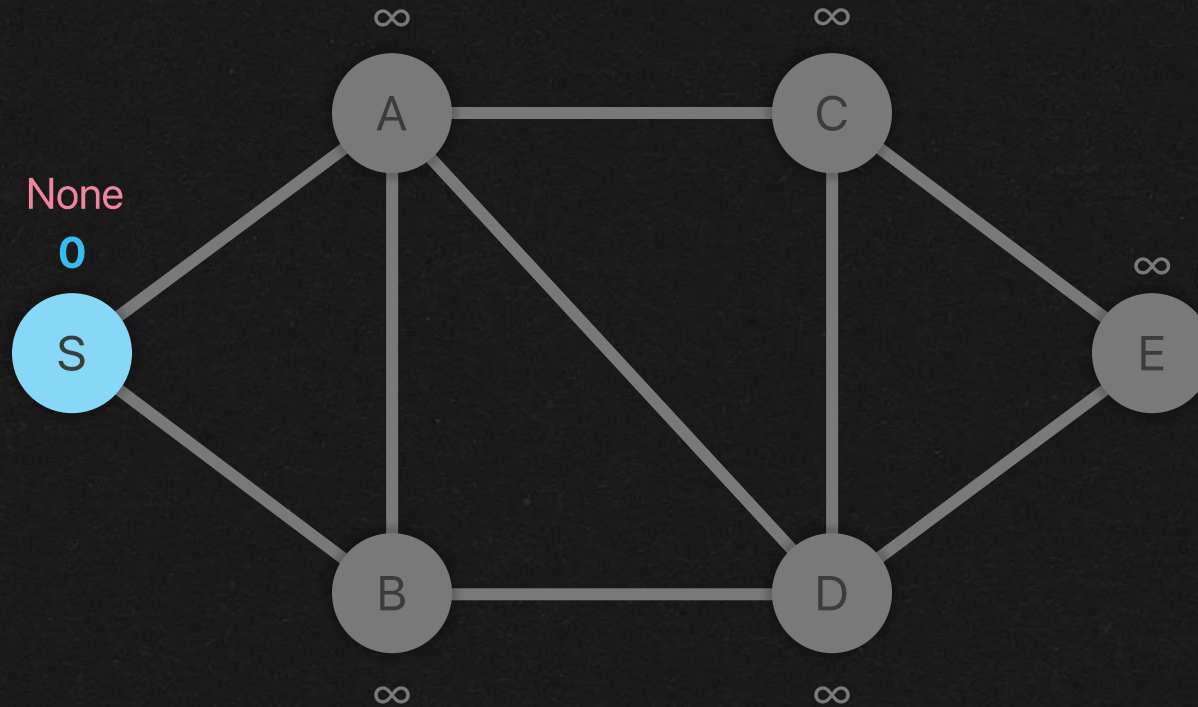
Pas de prédécesseur pour le
sommet initial



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

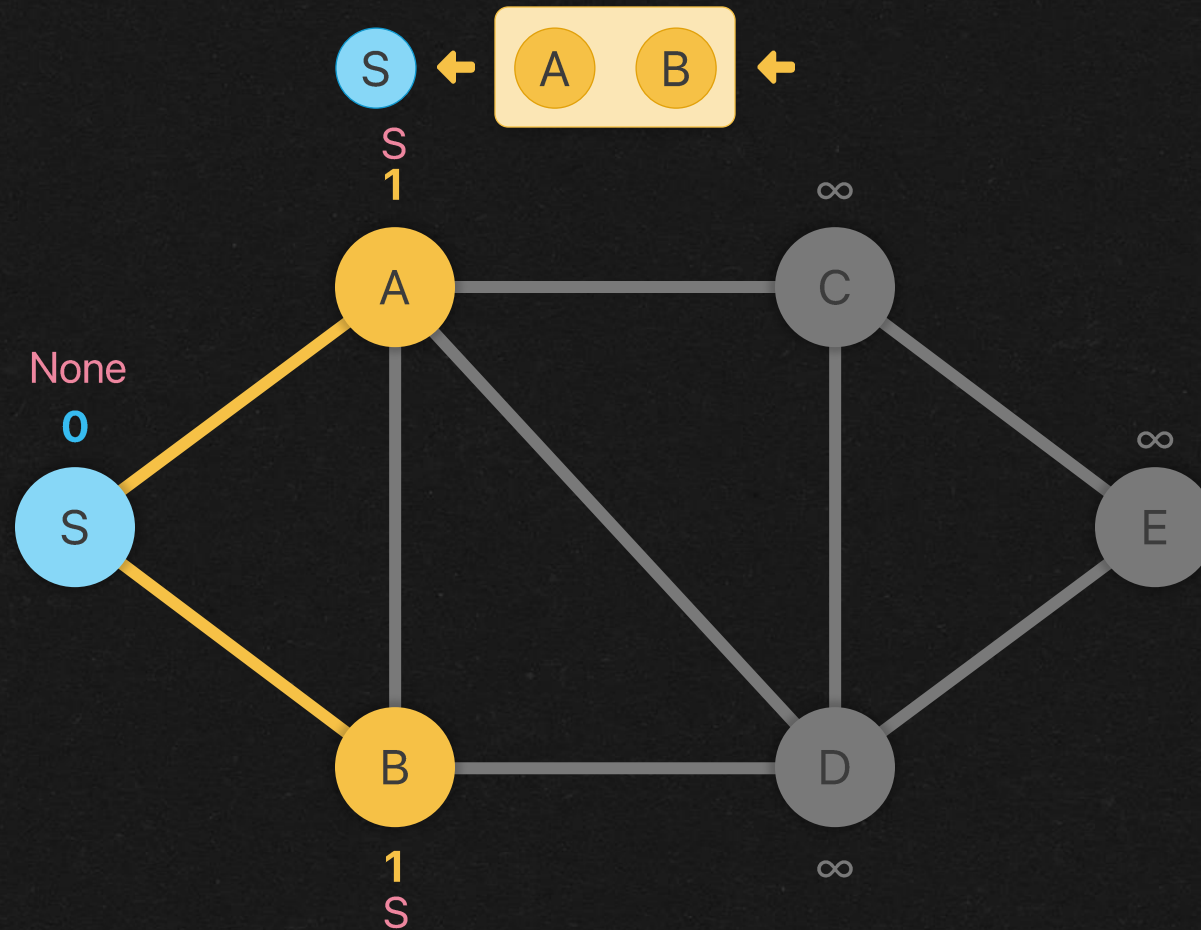
File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

File des sommets à visiter

S

A

B

S
1

∞

None
0

S

A

C

∞

E

B

D

∞

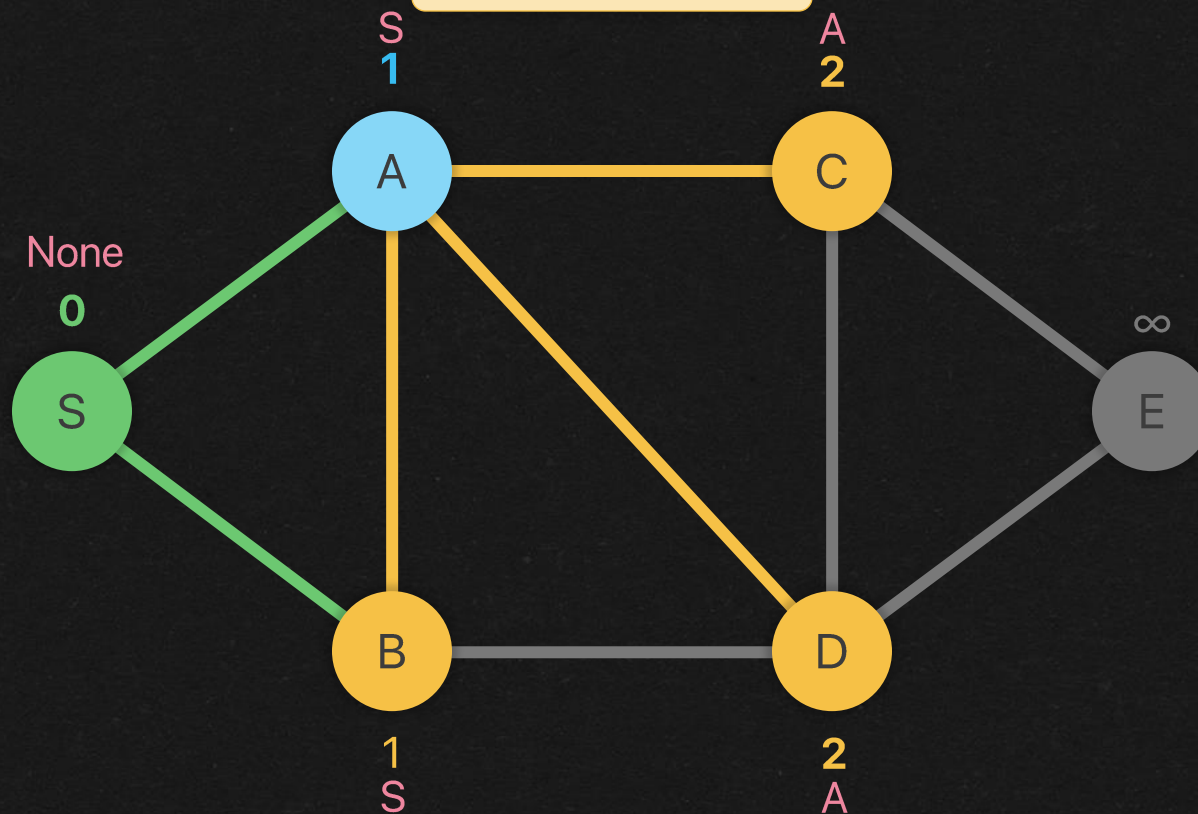
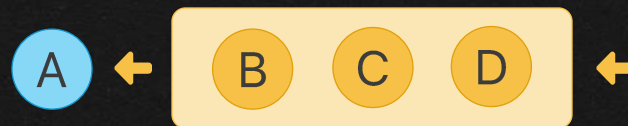
1
S

- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

S

File des sommets à visiter

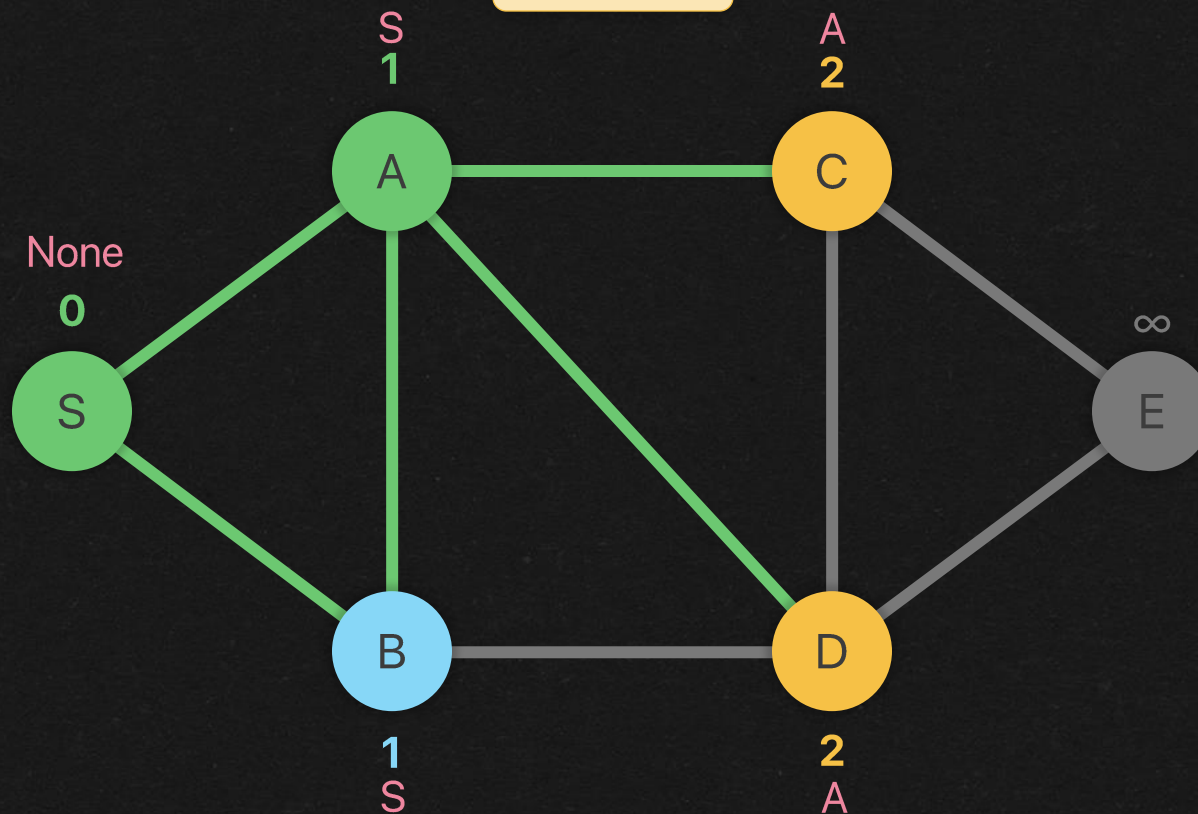
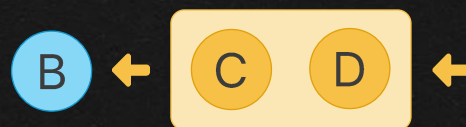


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



File des sommets à visiter

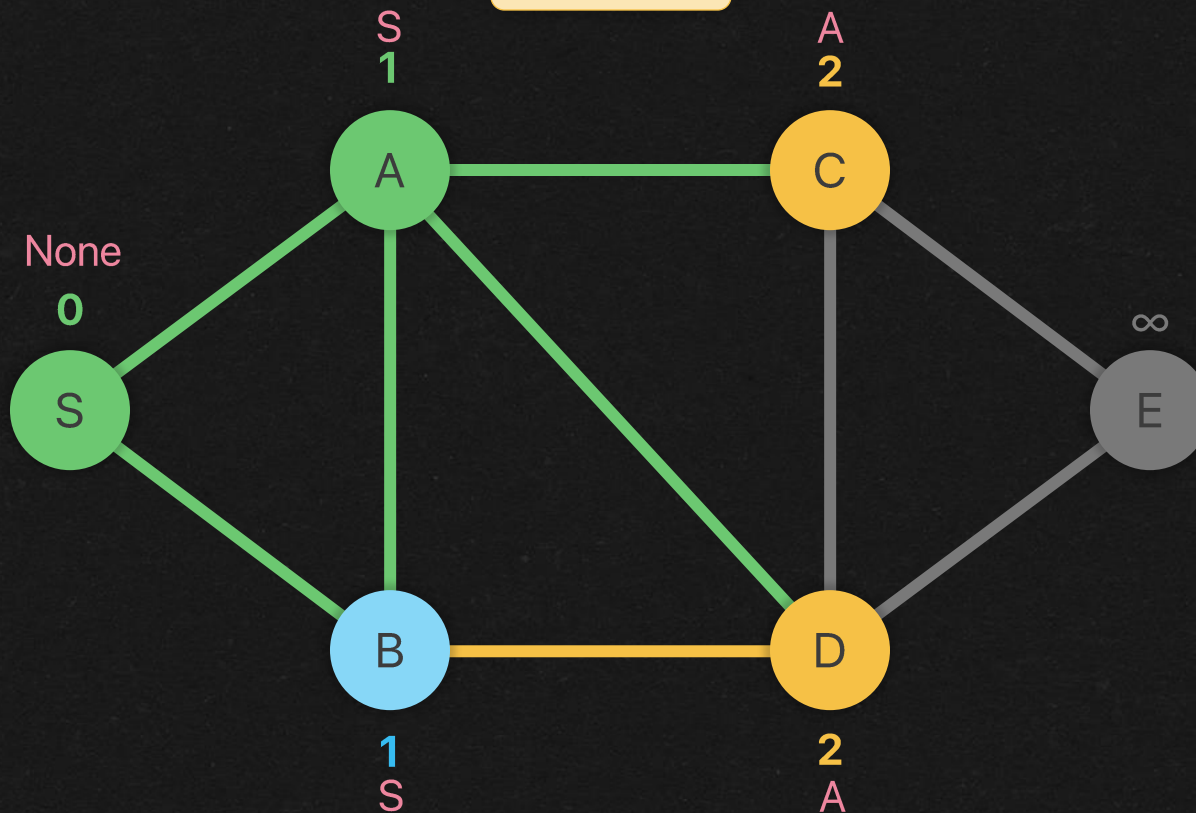
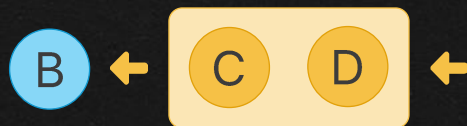


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



File des sommets à visiter

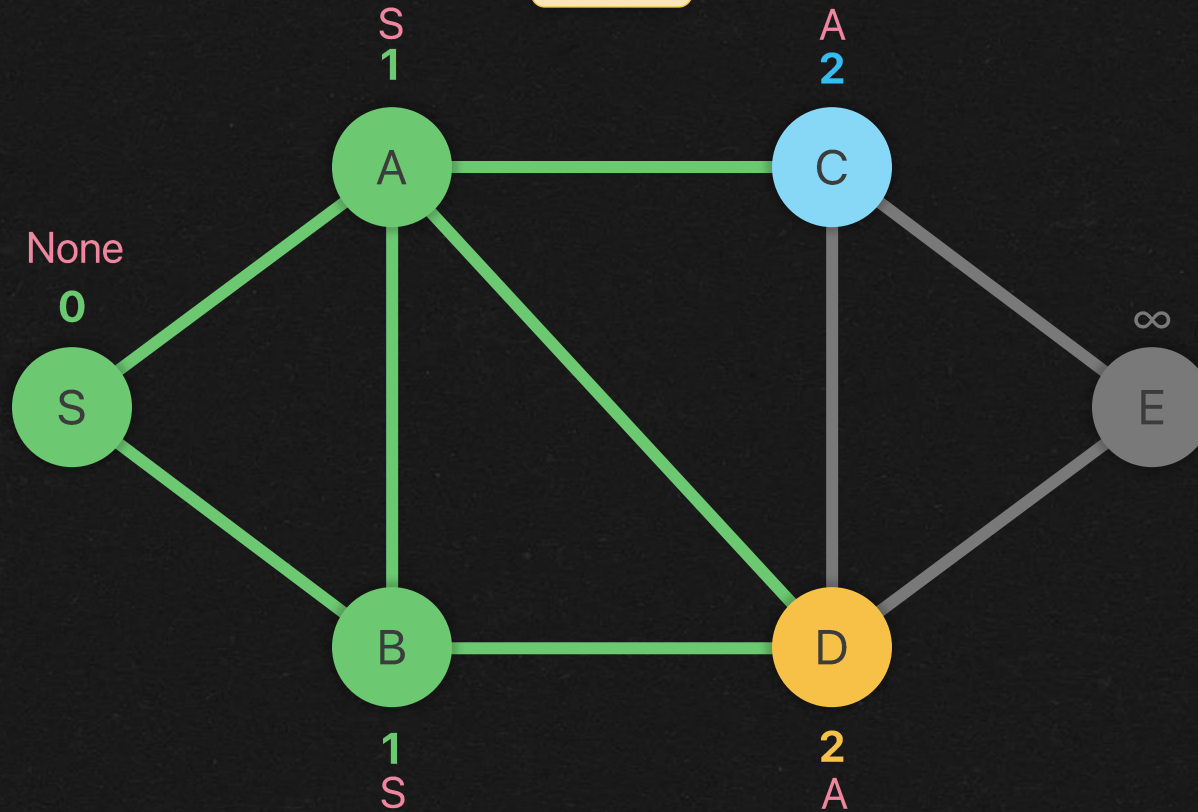


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

S A B

File des sommets à visiter

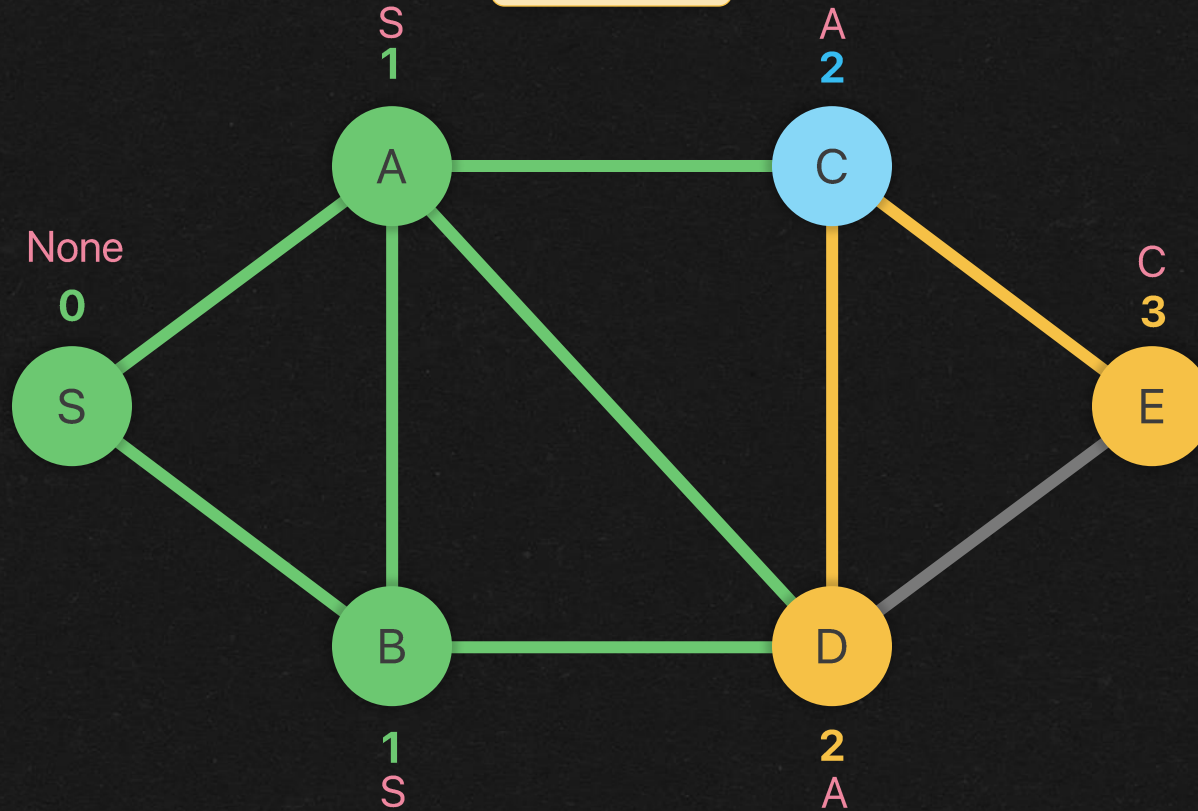


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

S A B

File des sommets à visiter

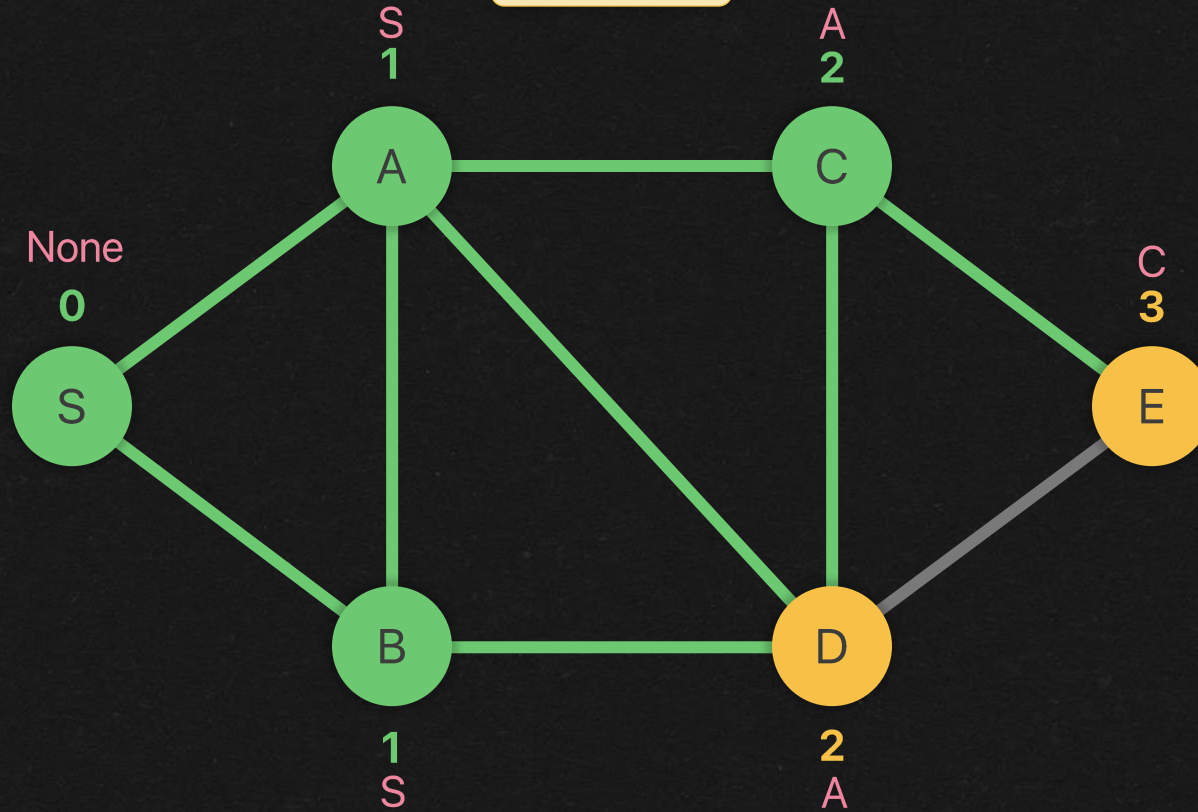


- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

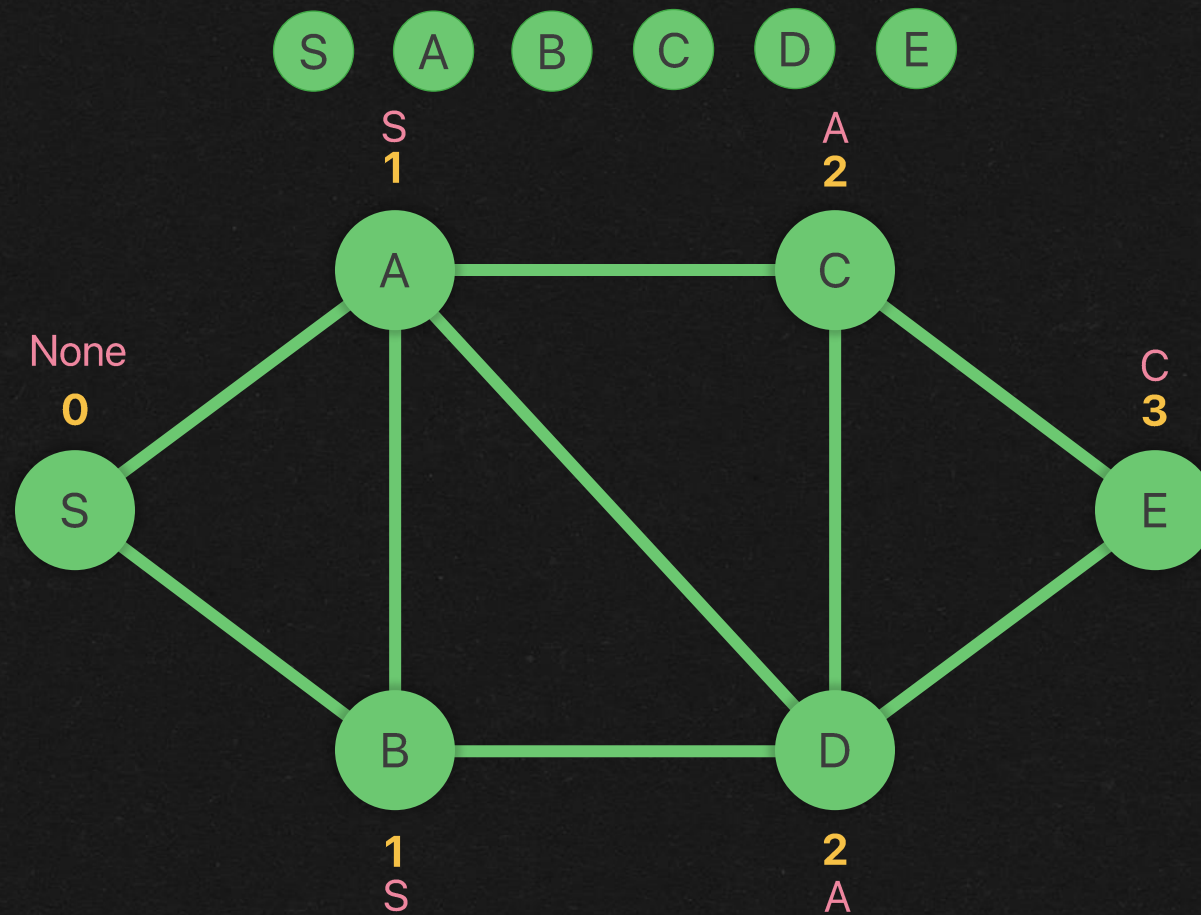


File des sommets à visiter



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur



- Sommet non-rencontré
- Sommet à visiter
- Sommet en cours de visite
- Sommet visité

Parcours en largeur

Algorithme final

Entrées: Un graphe G et un sommet initial s
Sortie: Chemins et distances des plus courts chemin de s
vers tous les sommets

$distance[u] = \infty$ pour tout sommet u de G

$distance[s] = 0$

$prédécesseur[u] = \text{None}$ pour tout sommet u de G

initialiser une file F vide

enfiler s dans F

marquer s

tant que F n'est pas vide

 défiler F dans u

 pour chaque voisin v non-marqué de u

 enfiler v dans F

 marquer v

$distance[v] = distance[u] + 1$

$prédécesseur[v] = u$

retourner $distance$, $prédécesseur$

Algorithme final

Entrées: Un graphe G et un sommet initial s
Sortie: Chemins et distances des plus courts chemin de s vers tous les sommets

```
distance[u] =  $\infty$  pour tout sommet  $u$  de  $G$   
distance[s] = 0  
prédécesseur[u] = None pour tout sommet  $u$  de  $G$ 
```

```
initialiser une file  $F$  vide  
enfiler  $s$  dans  $F$   
marquer  $s$ 
```

```
tant que  $F$  n'est pas vide  
    défiler  $F$  dans  $u$   
    pour chaque voisin  $v$  non-marqué de  $u$   
        enfiler  $v$  dans  $F$   
        marquer  $v$   
        distance[v] = distance[u] + 1  
        prédécesseur[v] =  $u$ 
```

```
retourner distance, prédécesseur
```



Piouf ! On a résolu le problème du plus court chemin pour un **graphe non-pondéré** grâce au parcours en largeur !



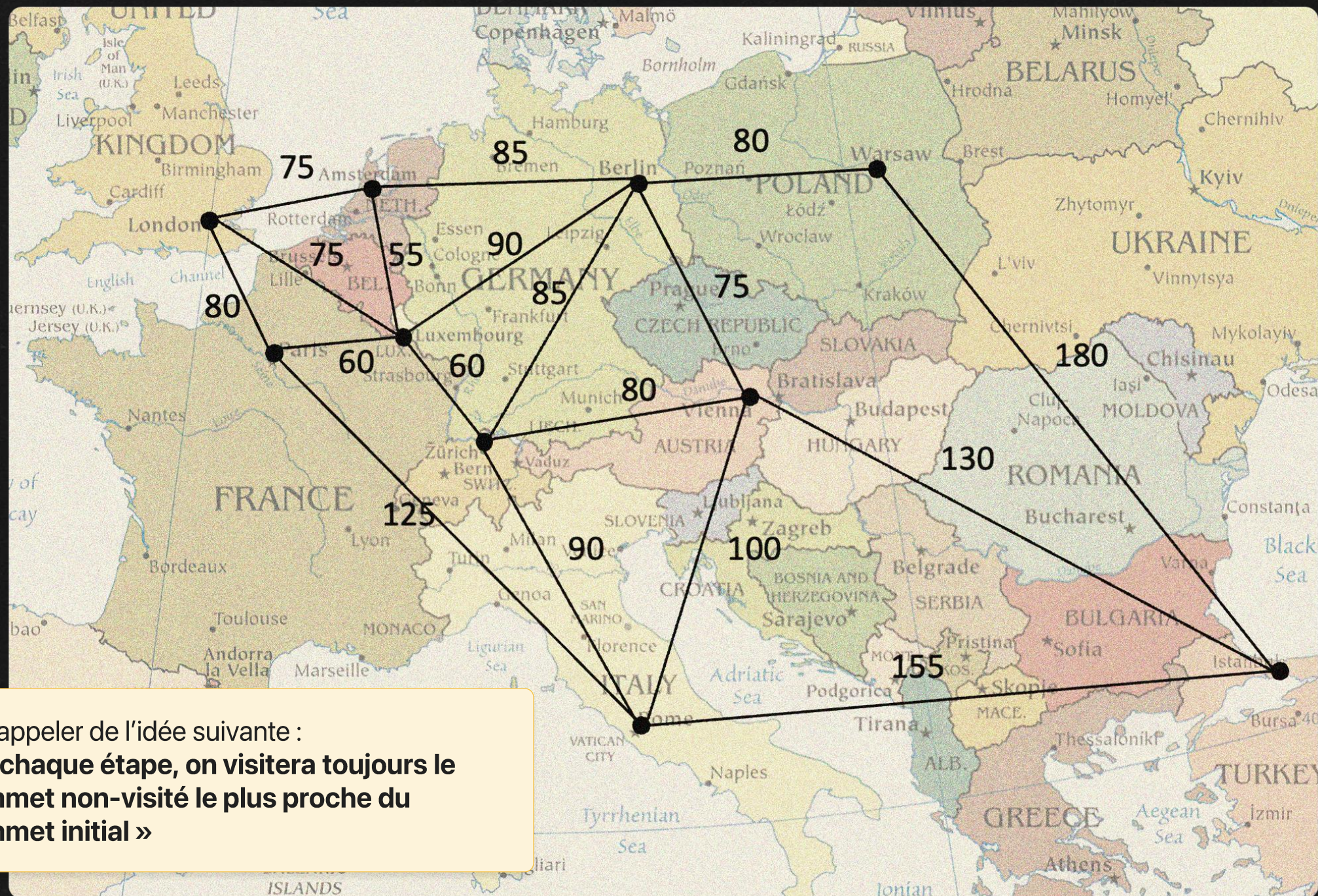
Fonctionne aussi pour les **graphes pondérés uniformément** (même poids sur les arêtes).



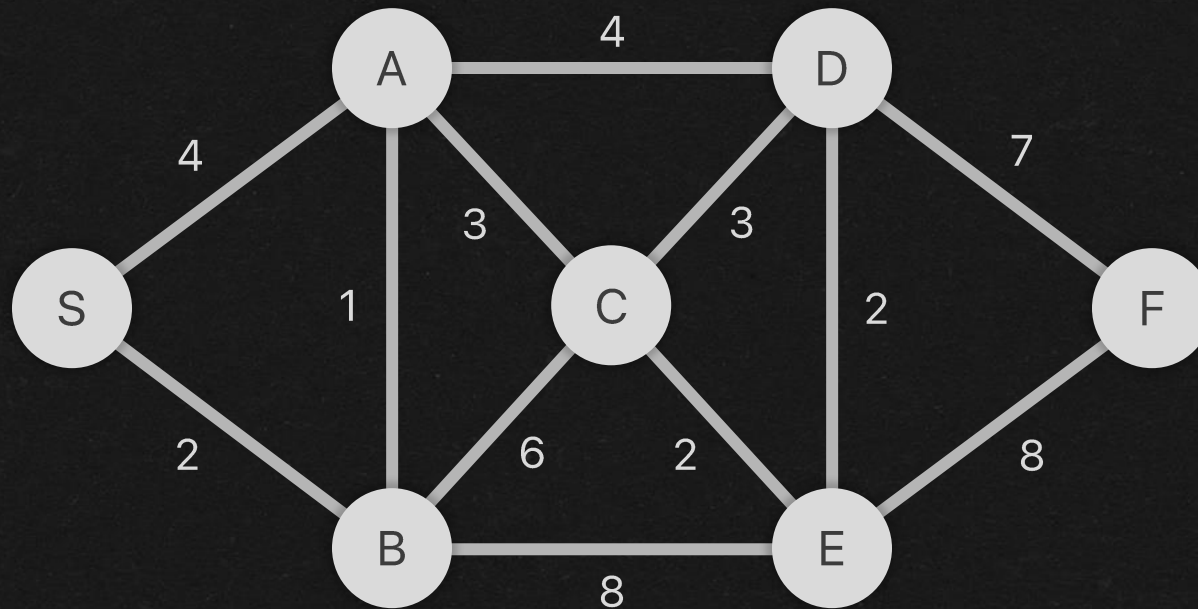
Mais comment trouver le plus court chemin pour un **graphe pondérés** cette fois-ci ?



Se rappeler de l'idée suivante :
« À chaque étape, on visitera toujours le **sommet non-visité le plus proche du sommet initial** »



Se rappeler de l'idée suivante :
« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

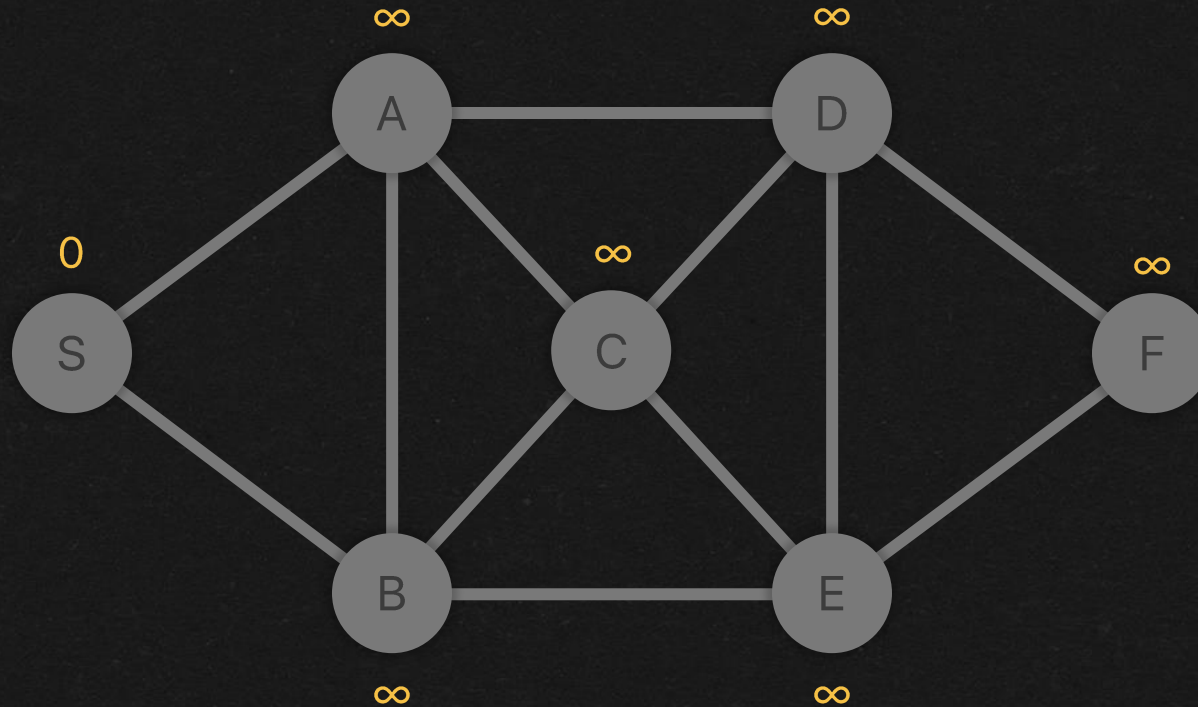


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

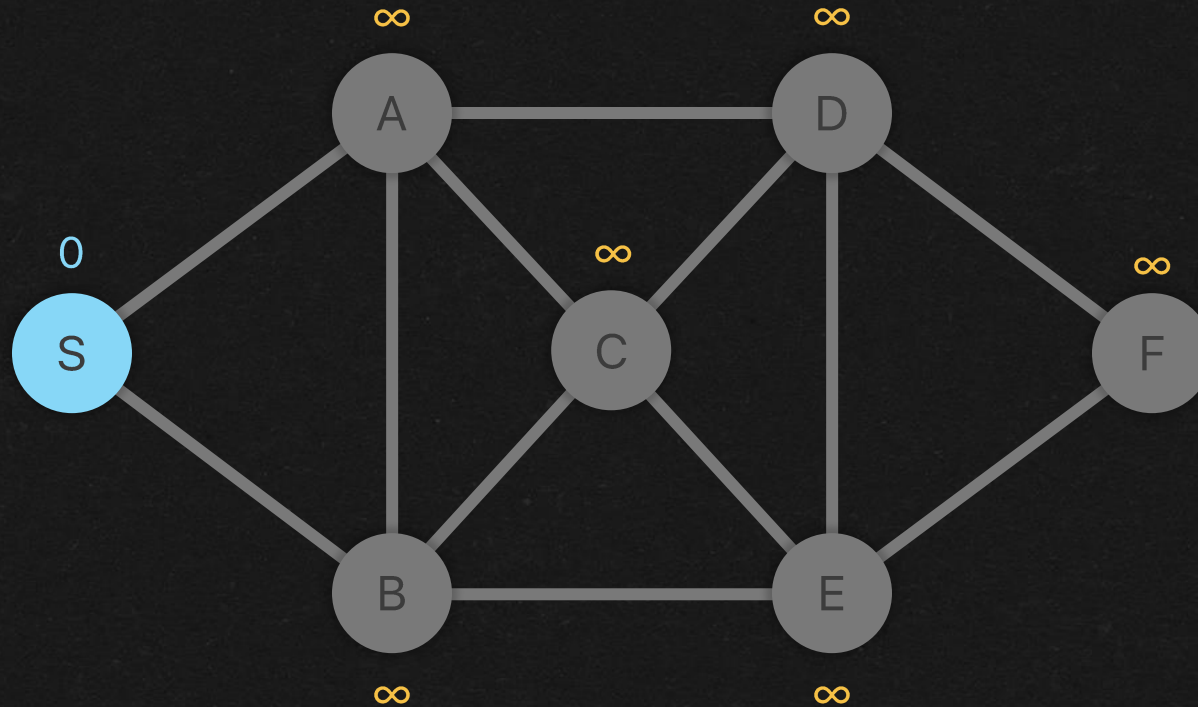


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

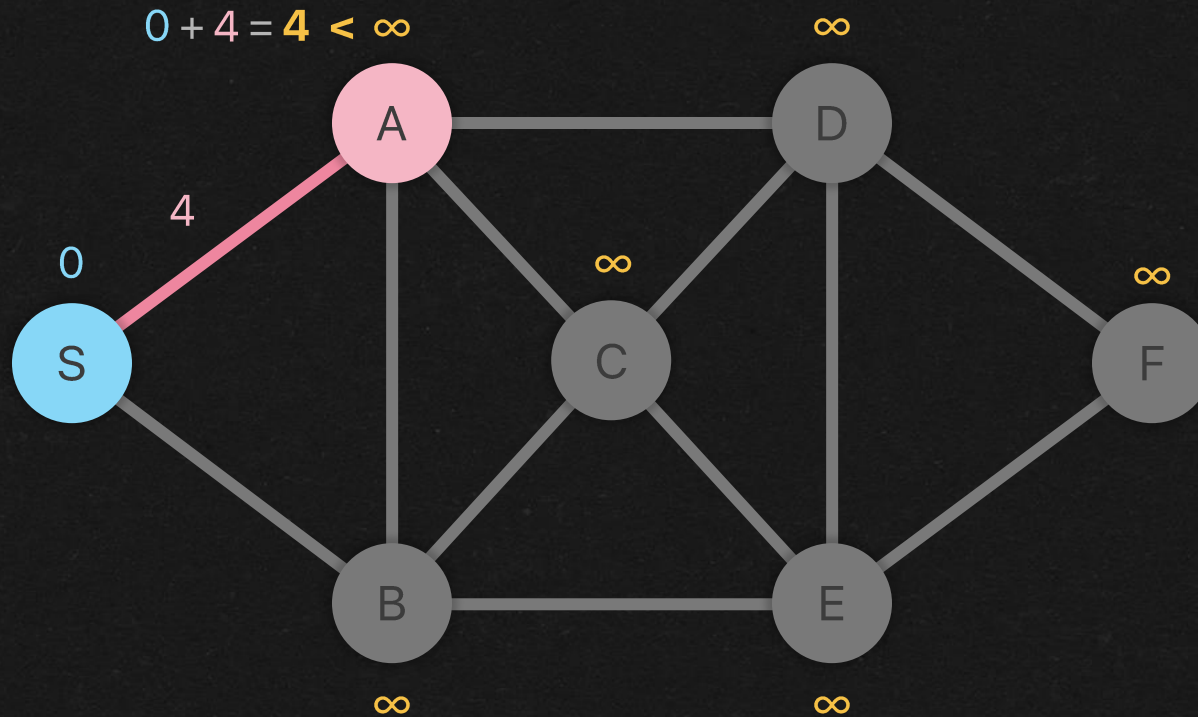


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

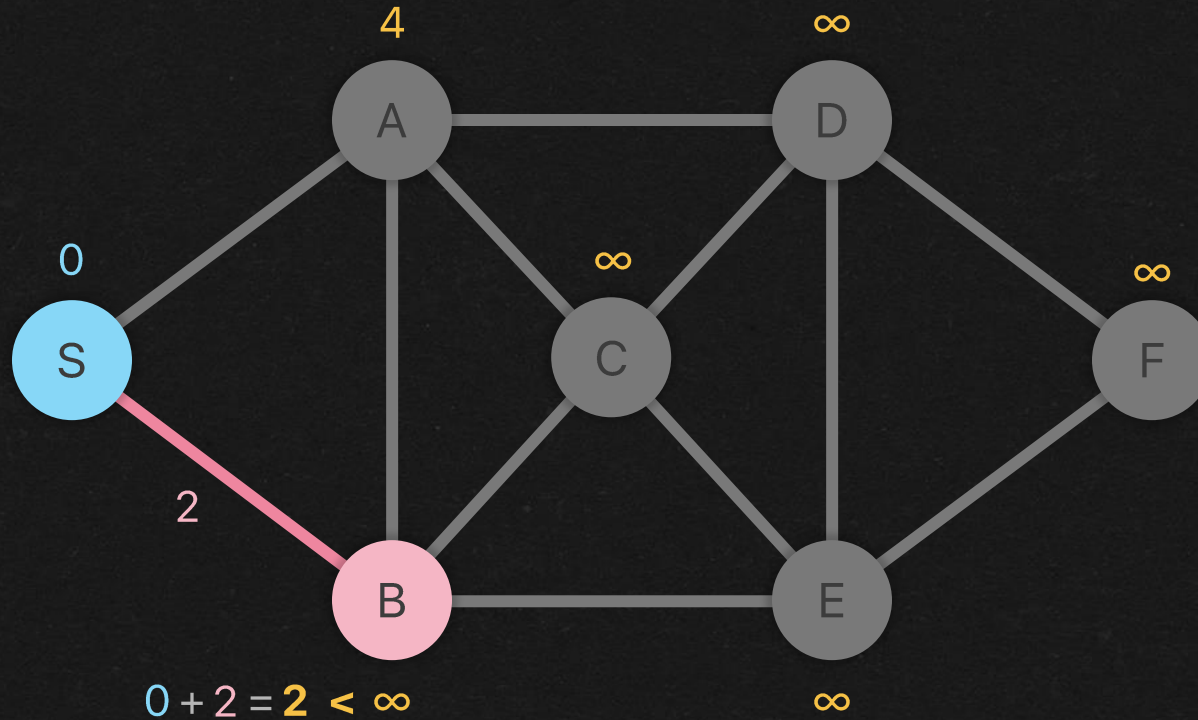


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

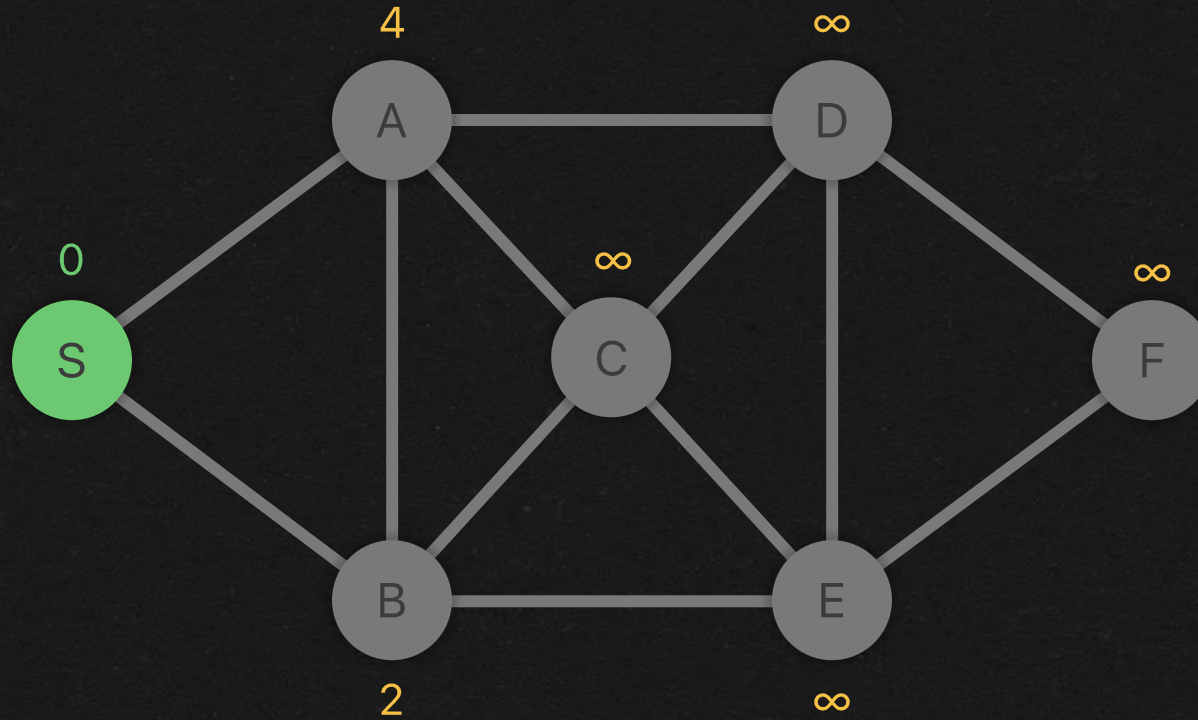


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

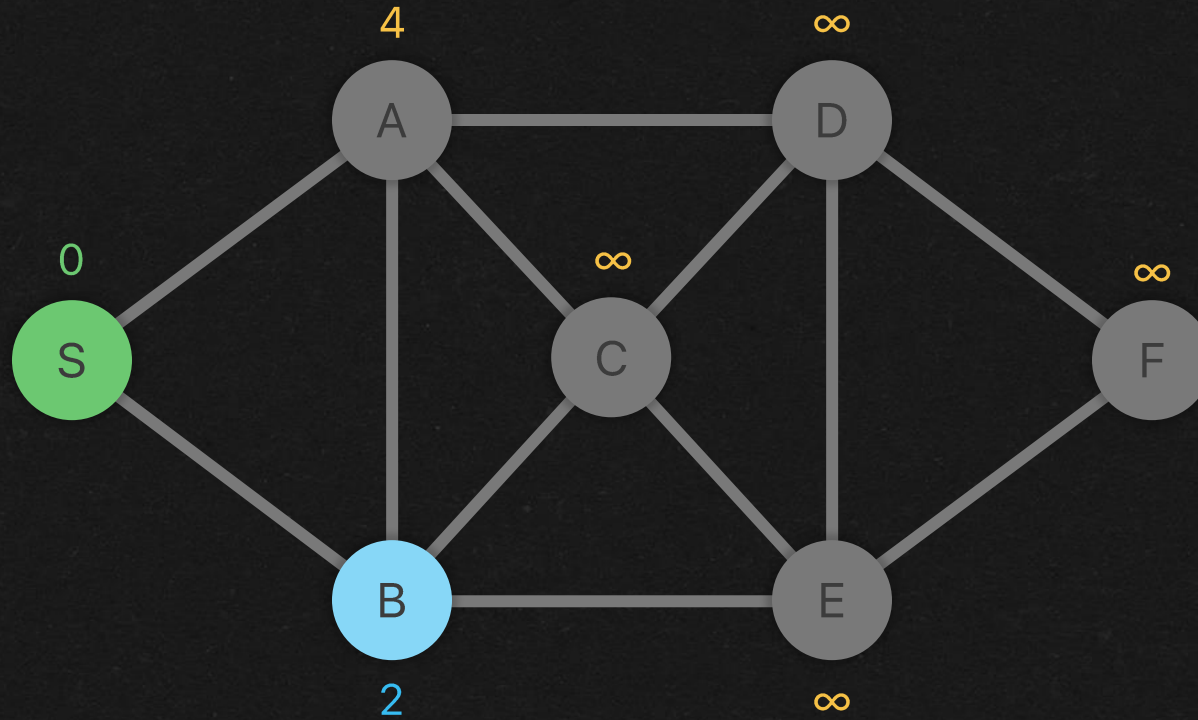


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

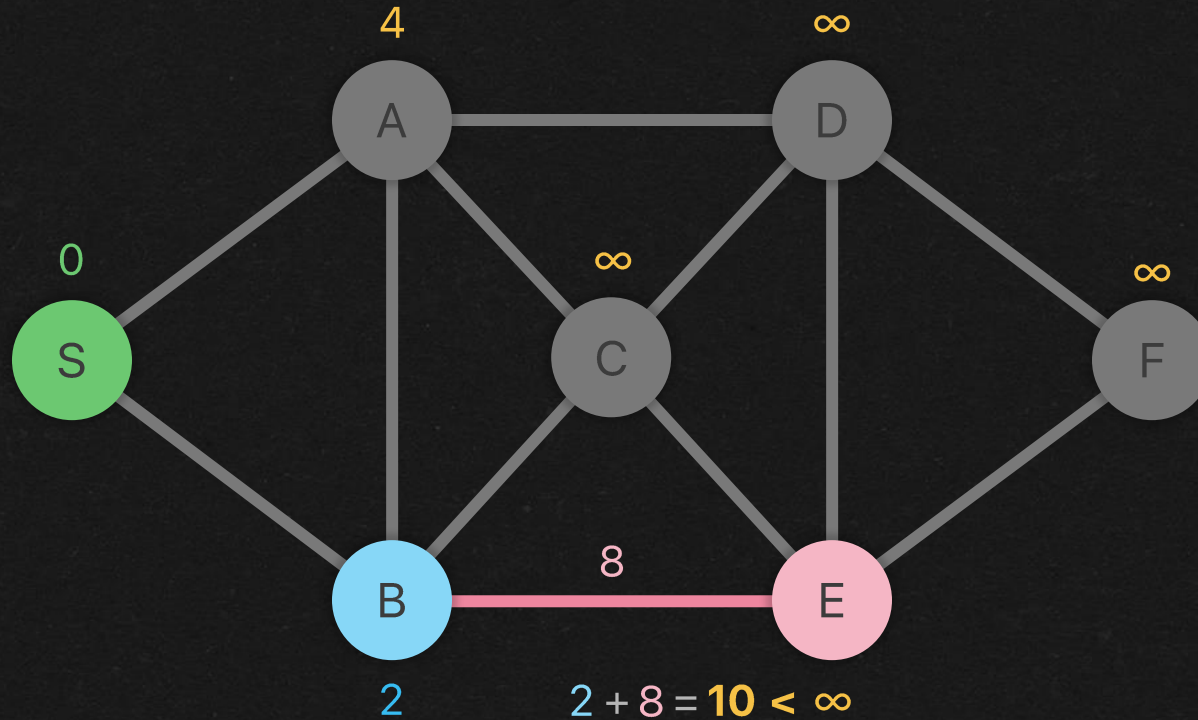


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

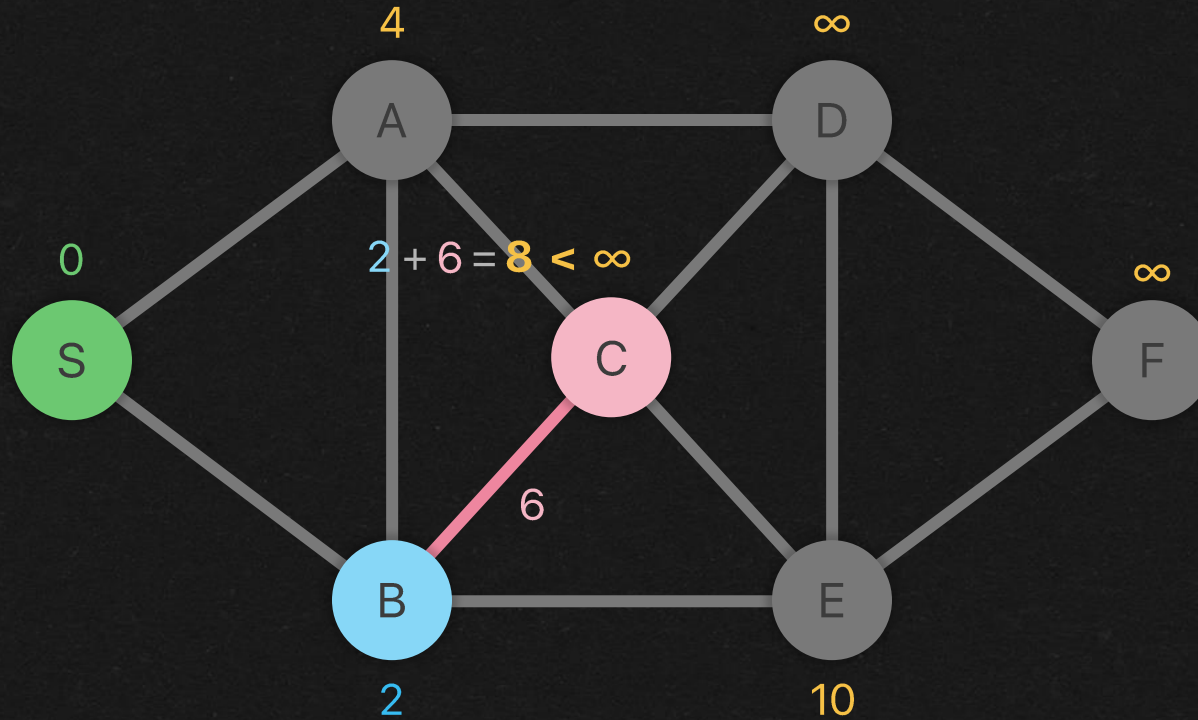


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

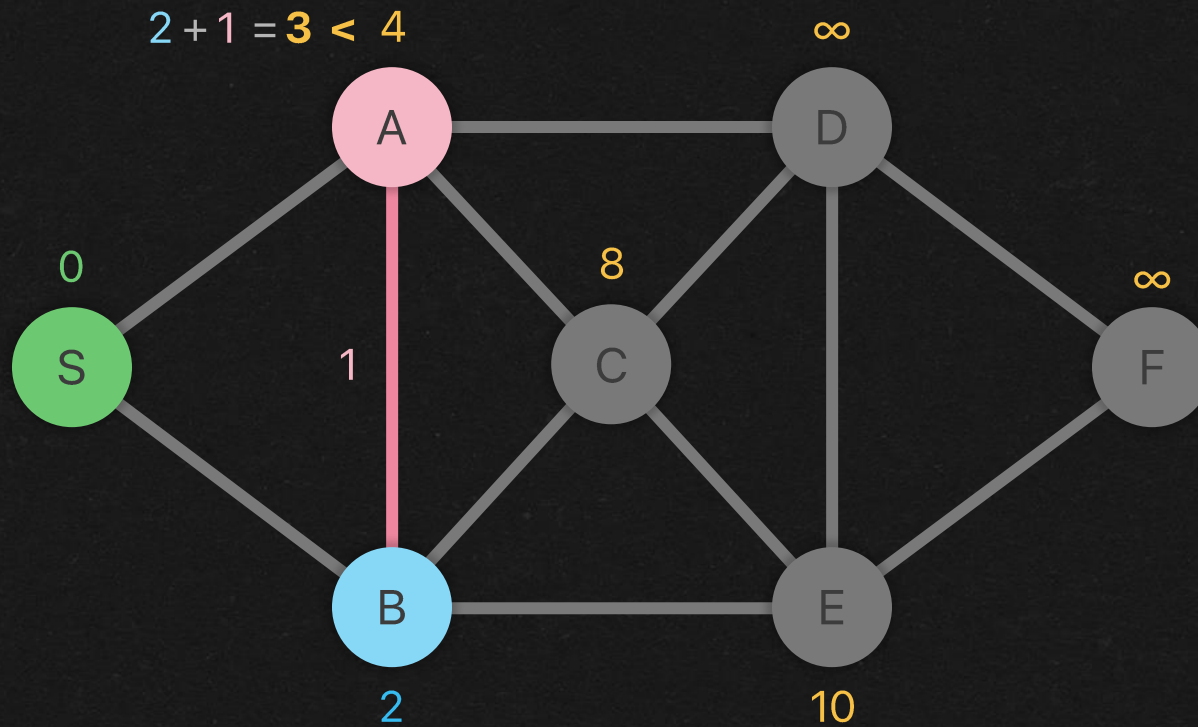


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

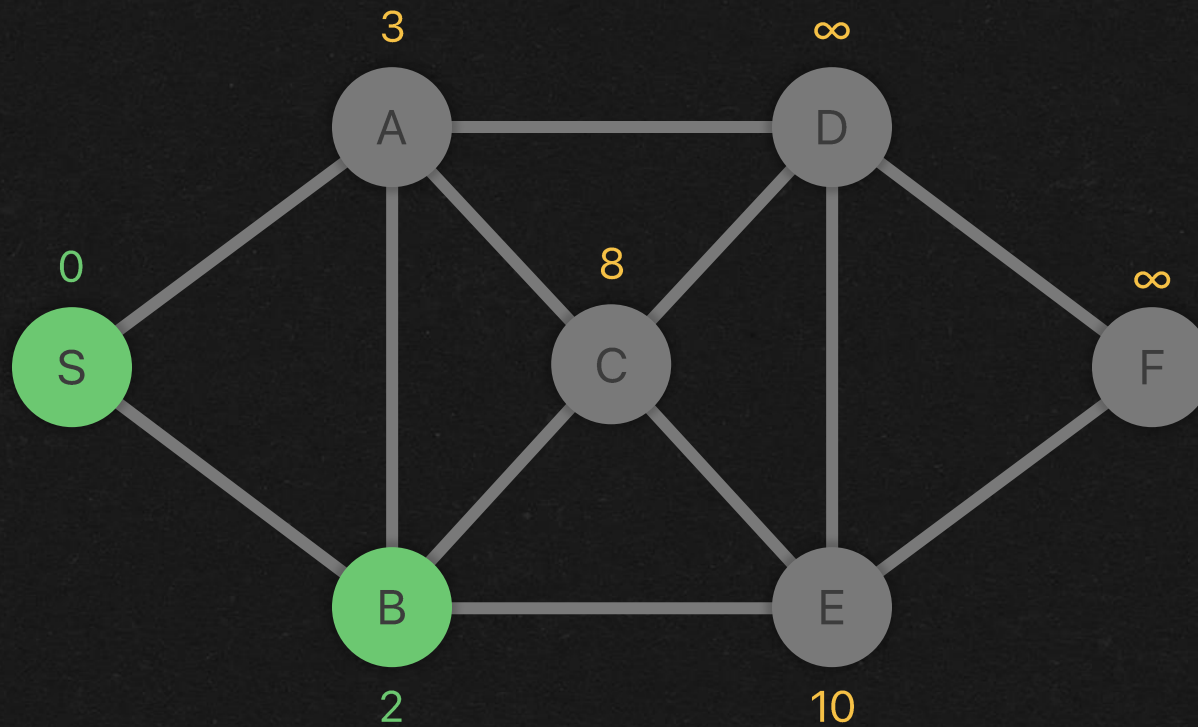


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

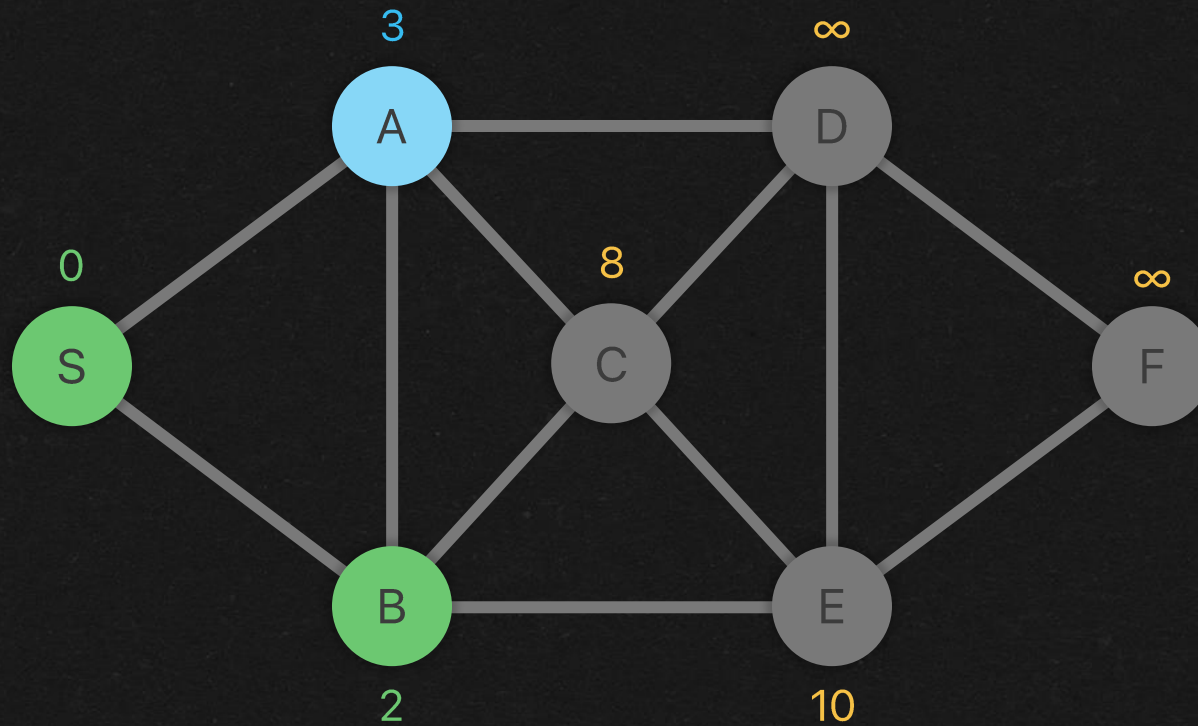


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

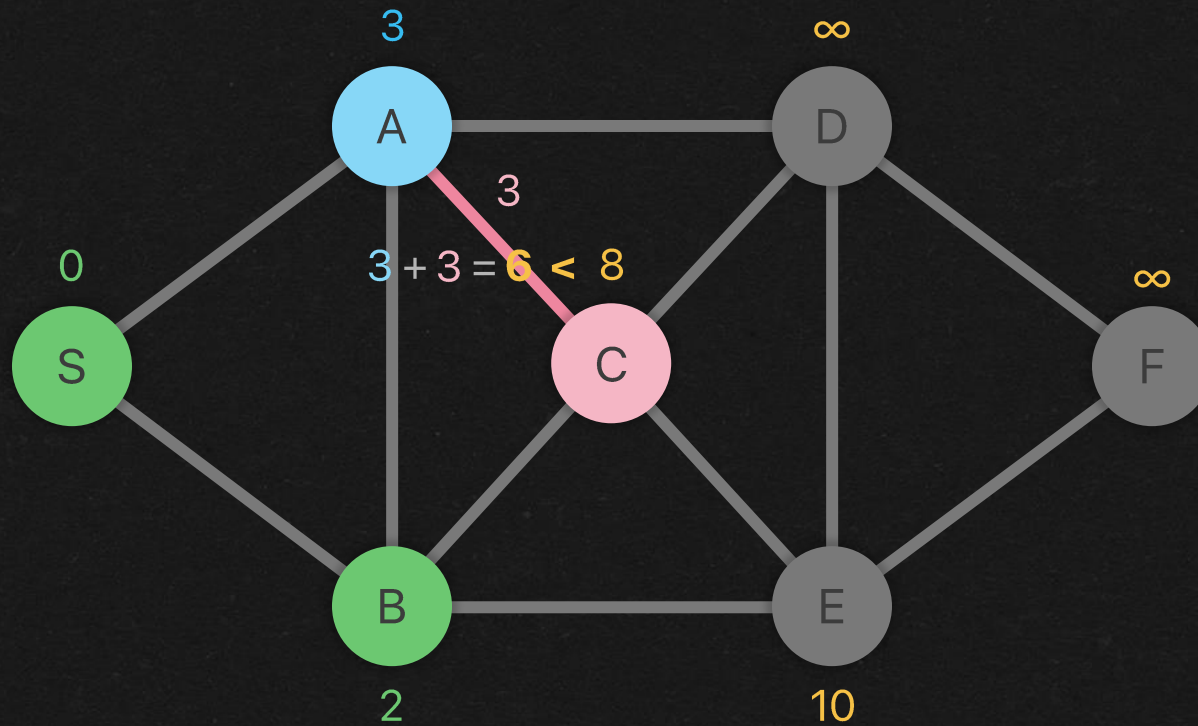


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

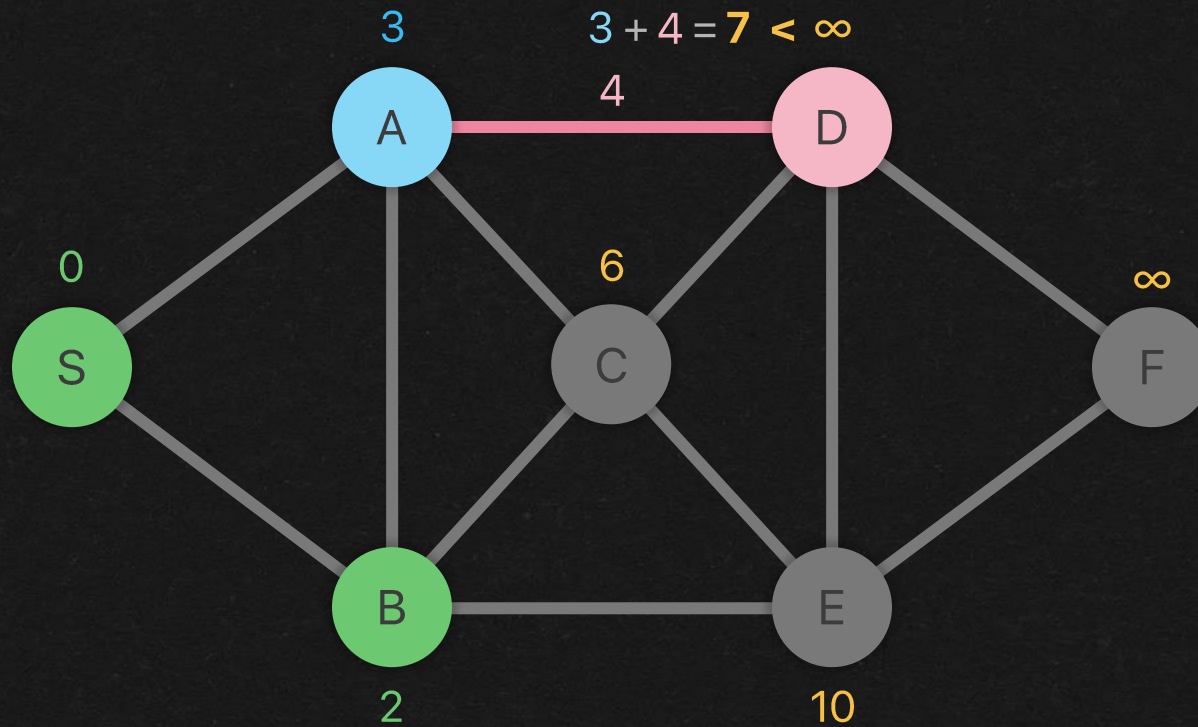


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

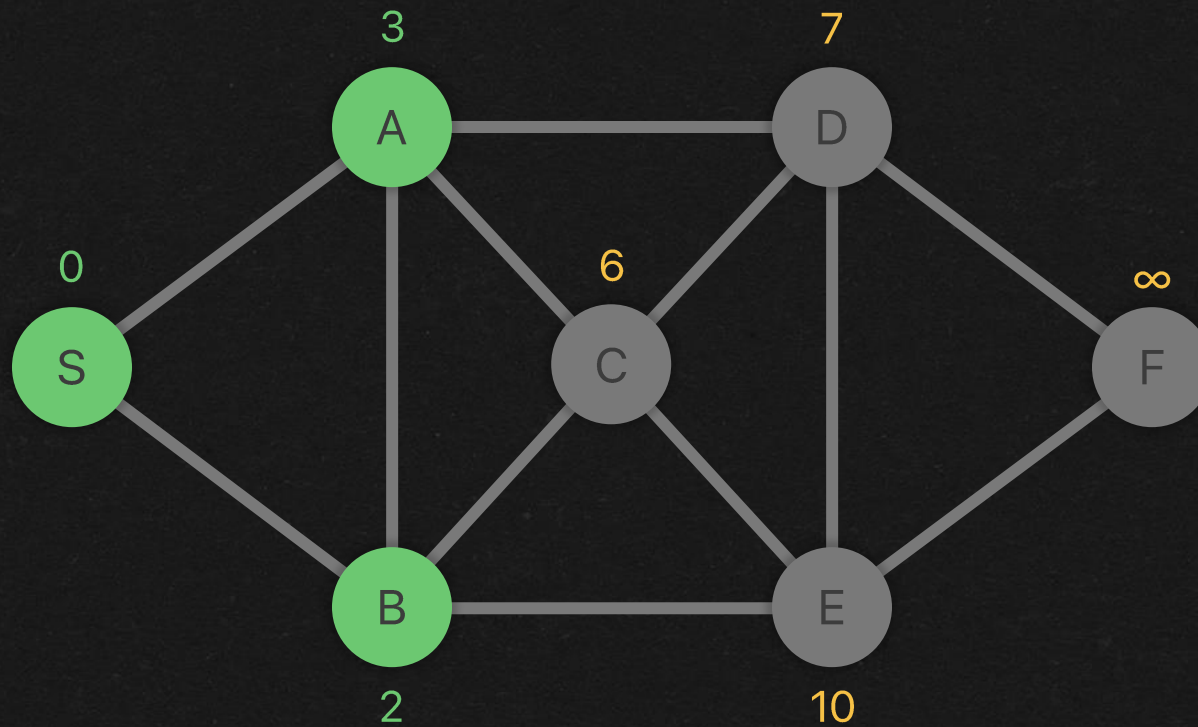


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

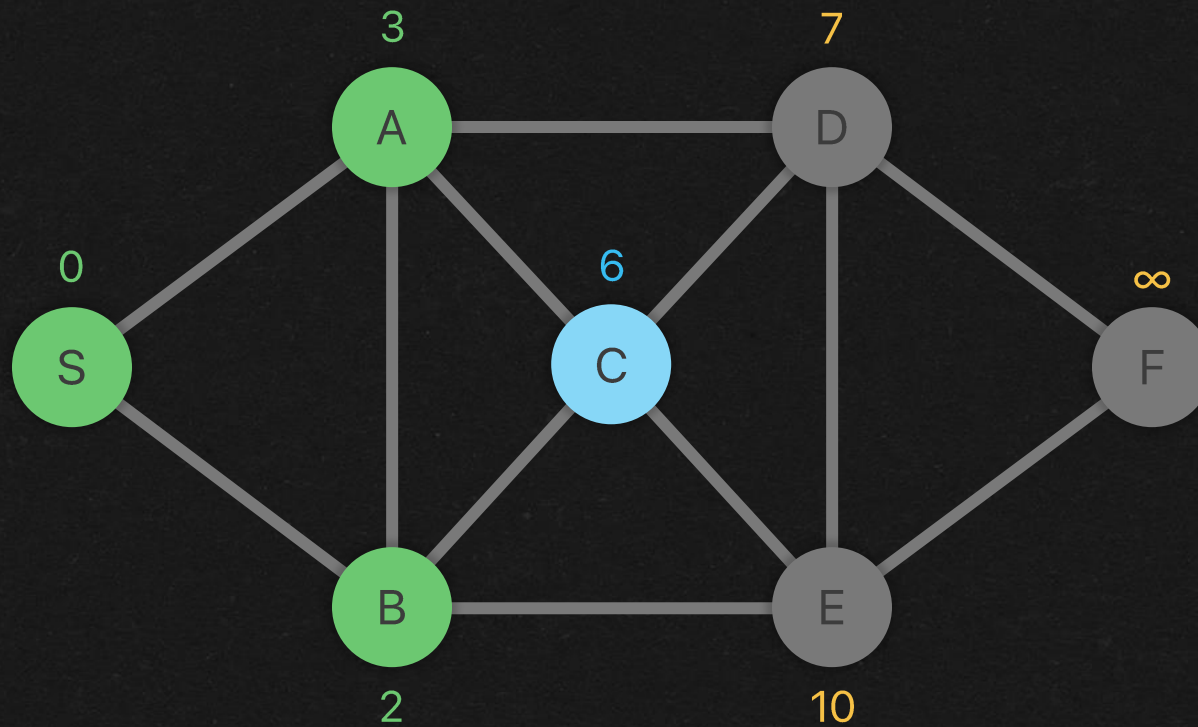


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

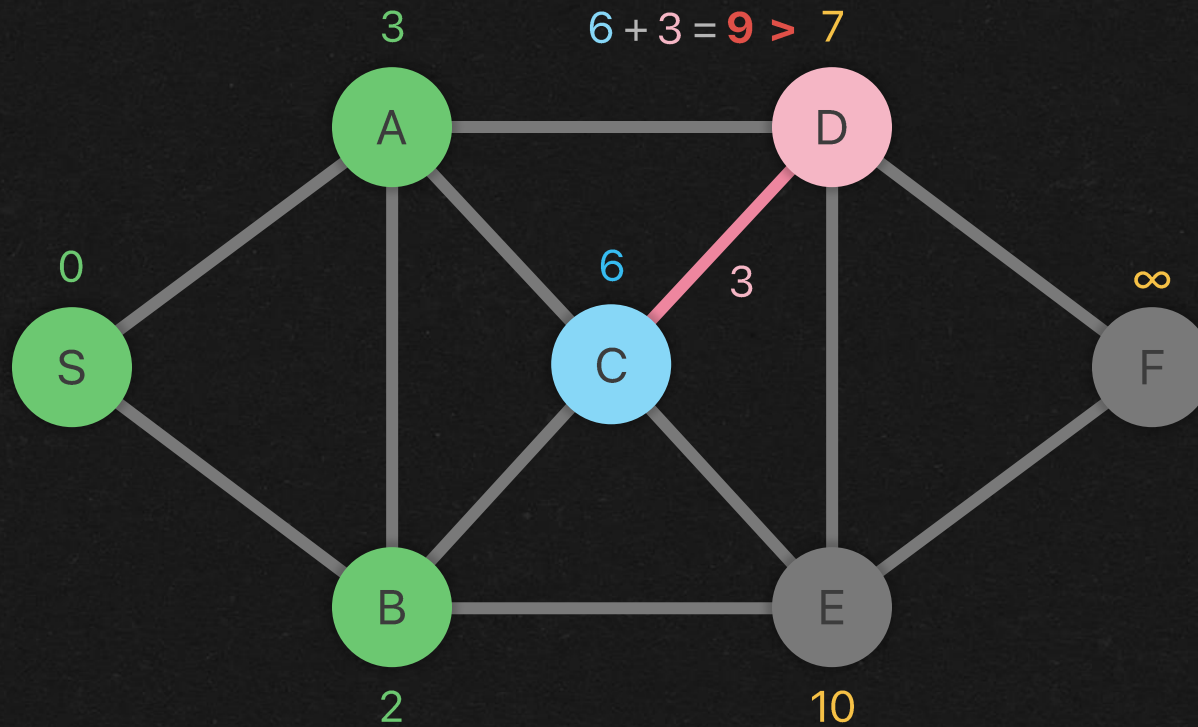


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

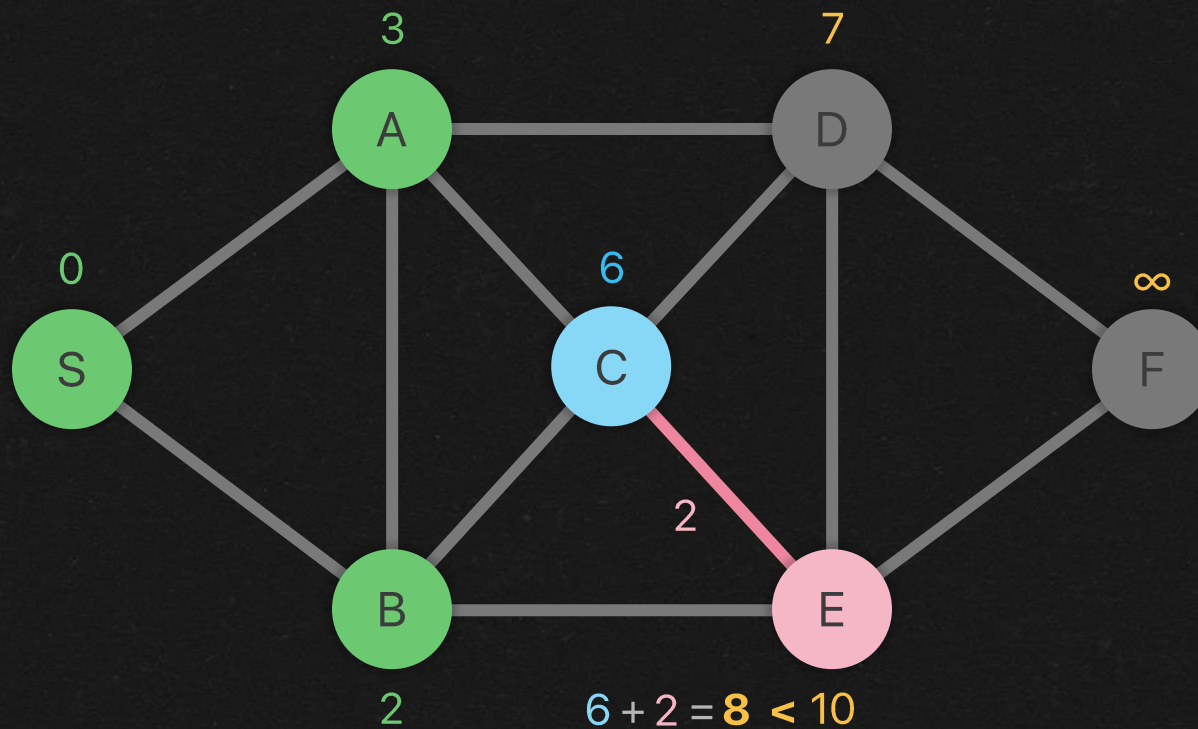


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

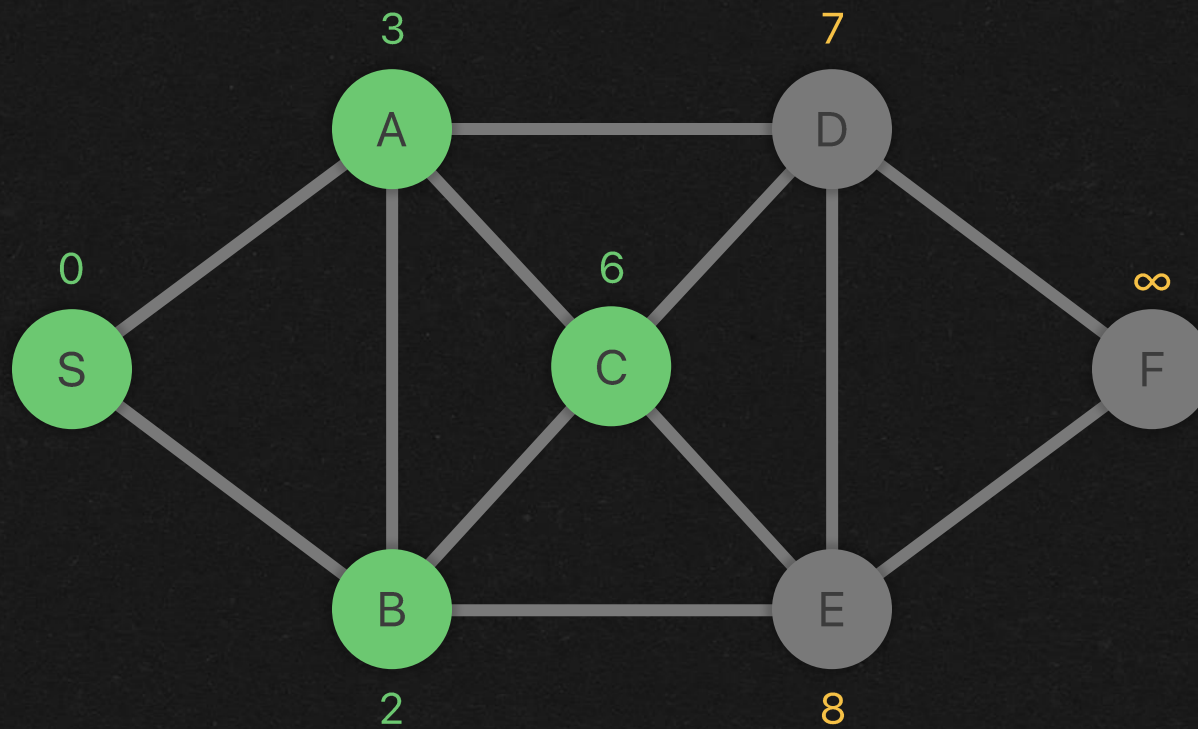


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

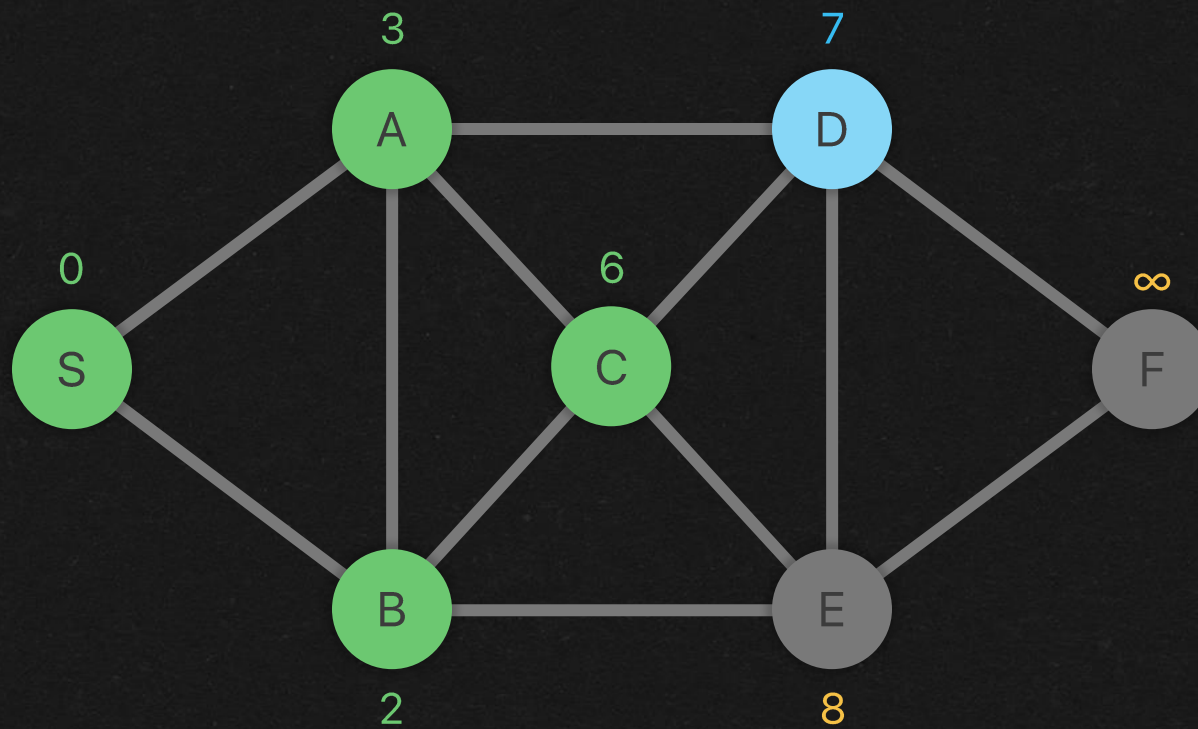


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

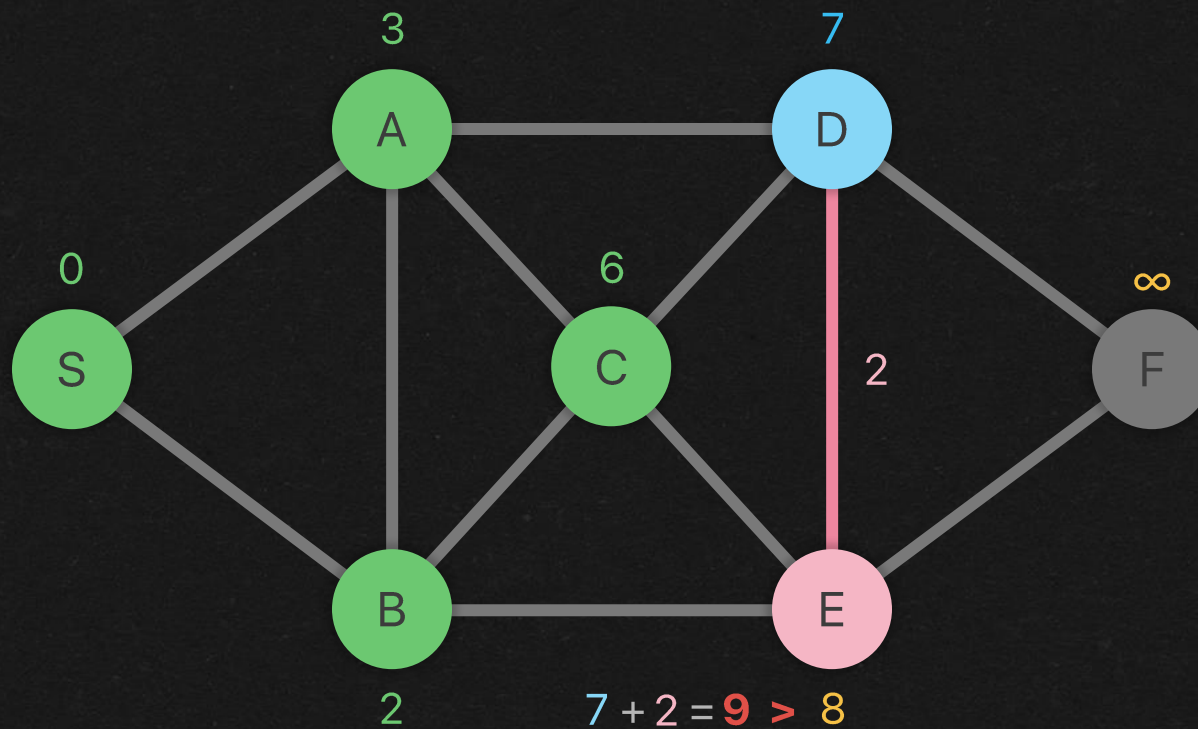


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

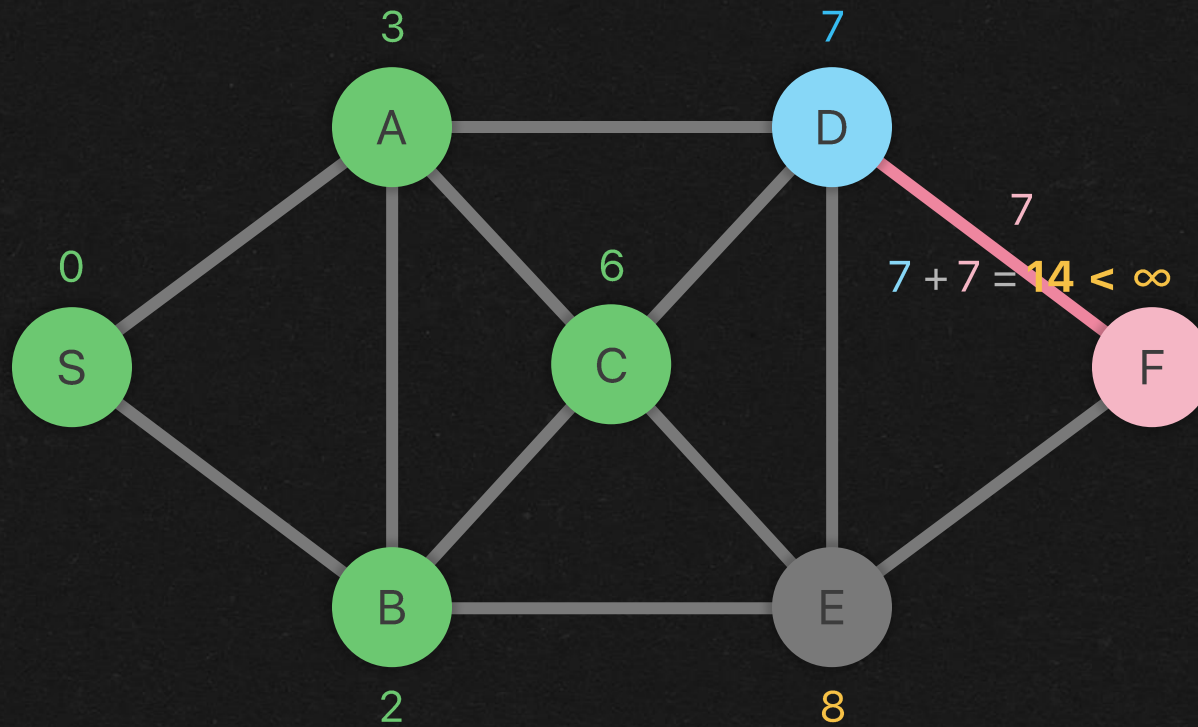


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

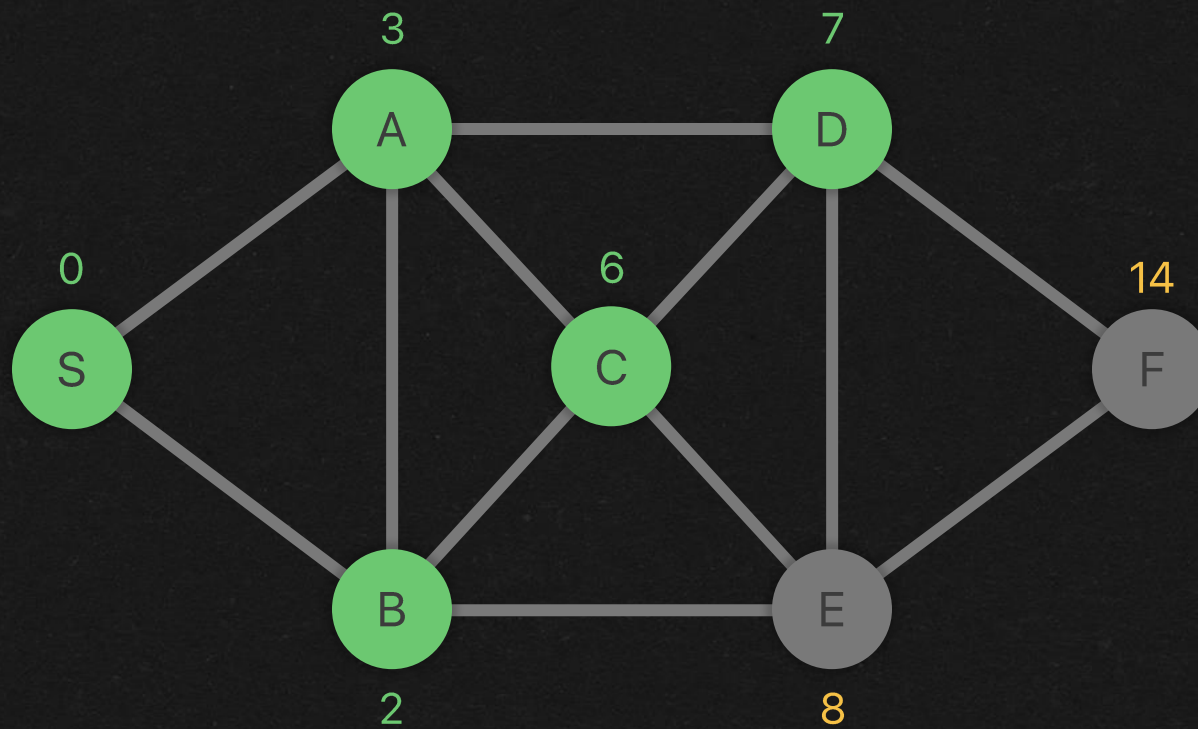


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

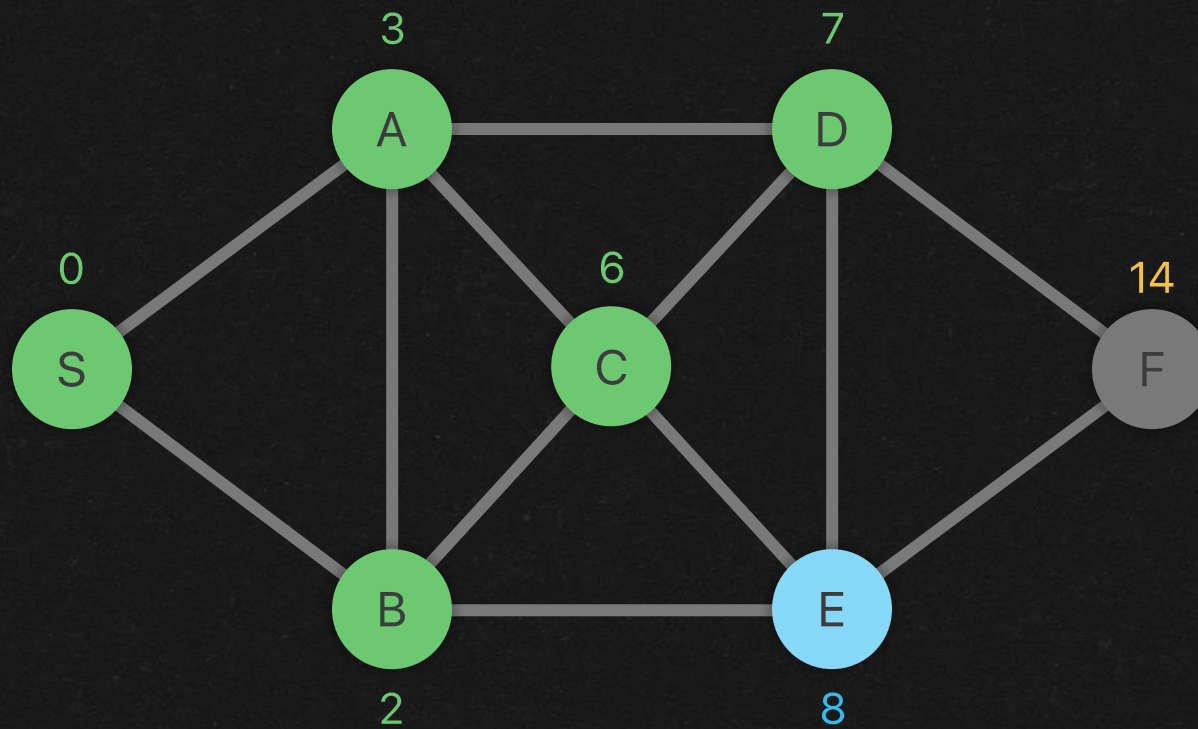


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

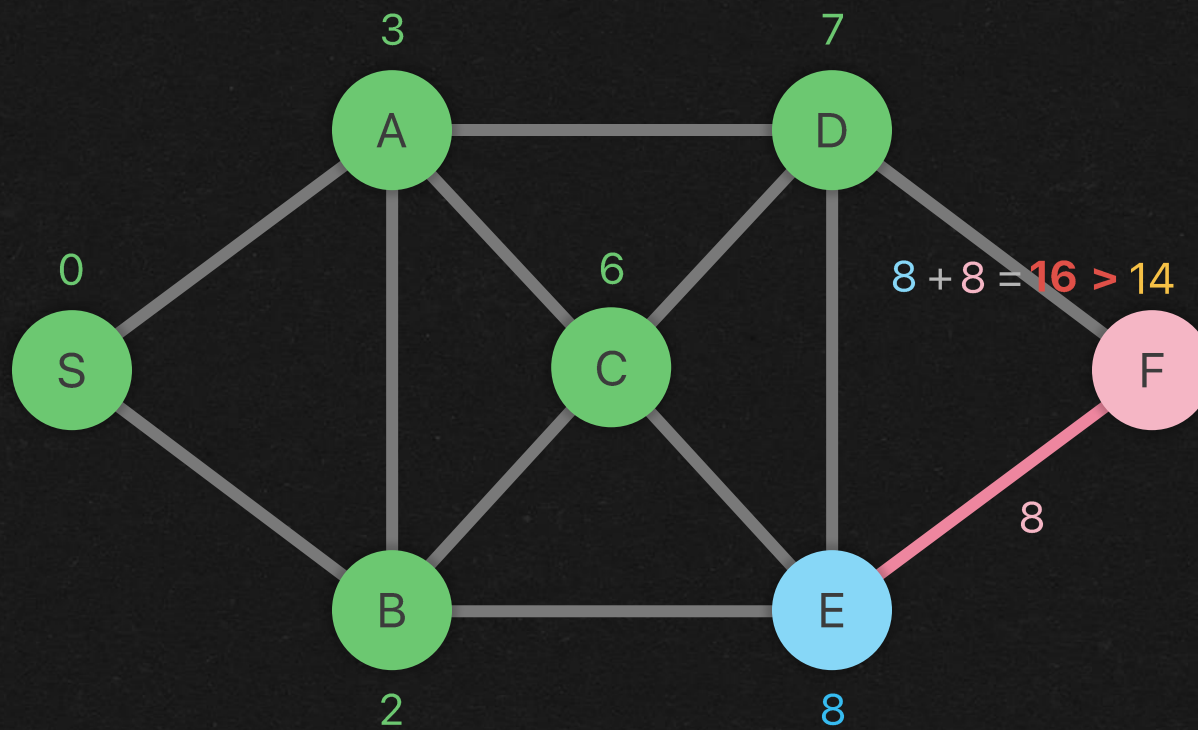


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

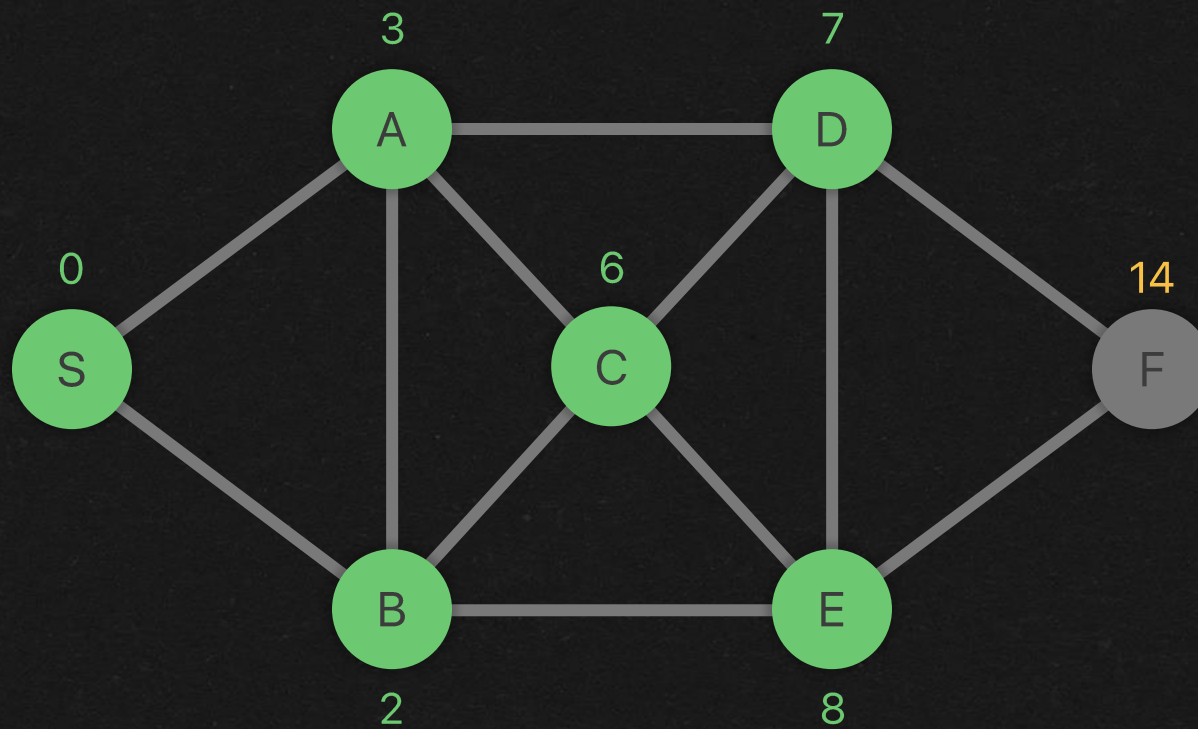


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

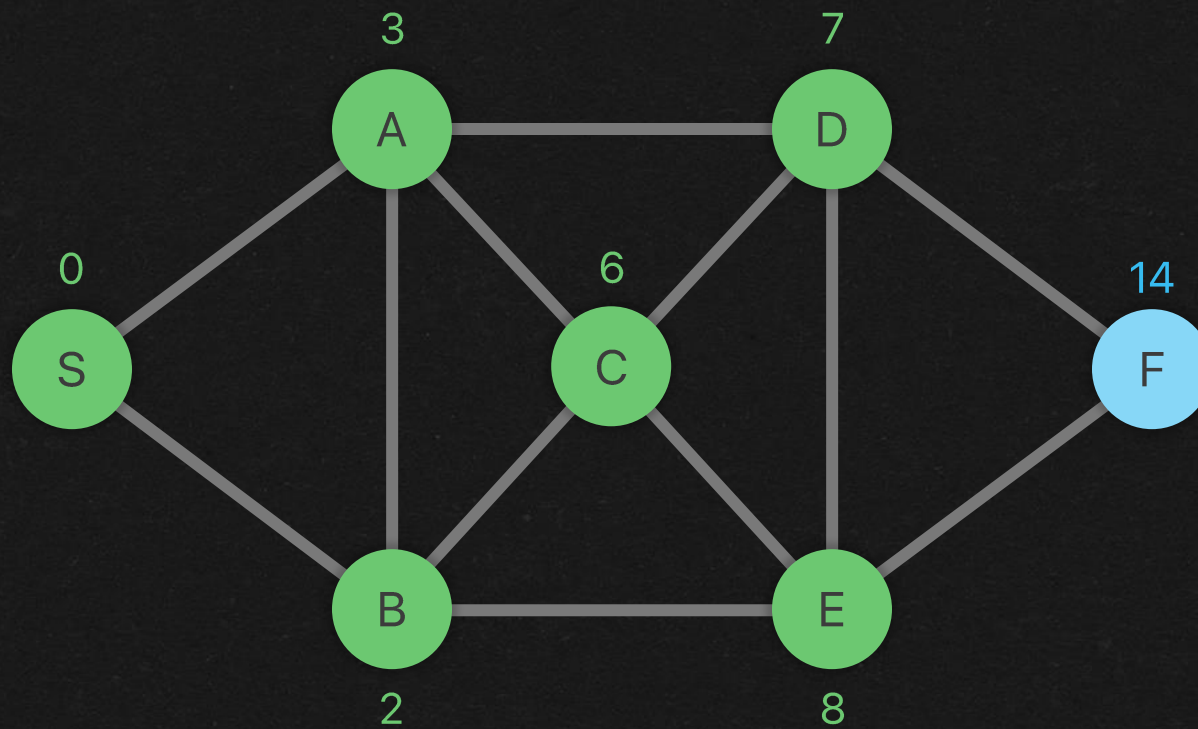


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

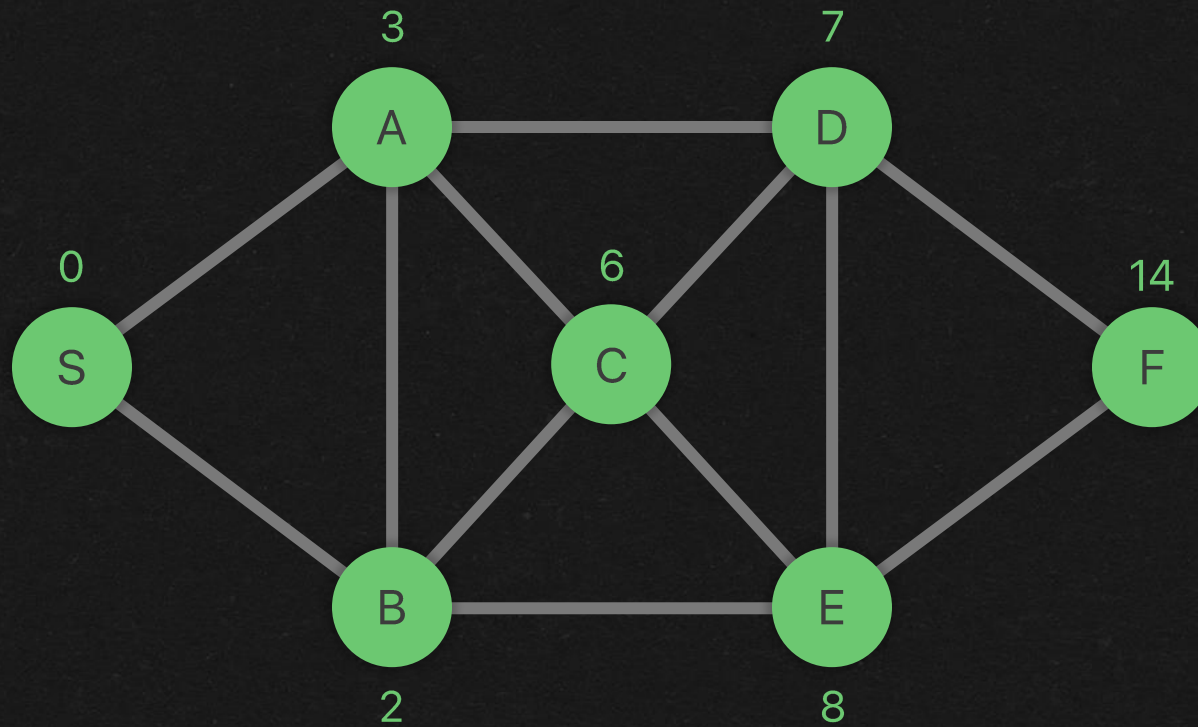


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

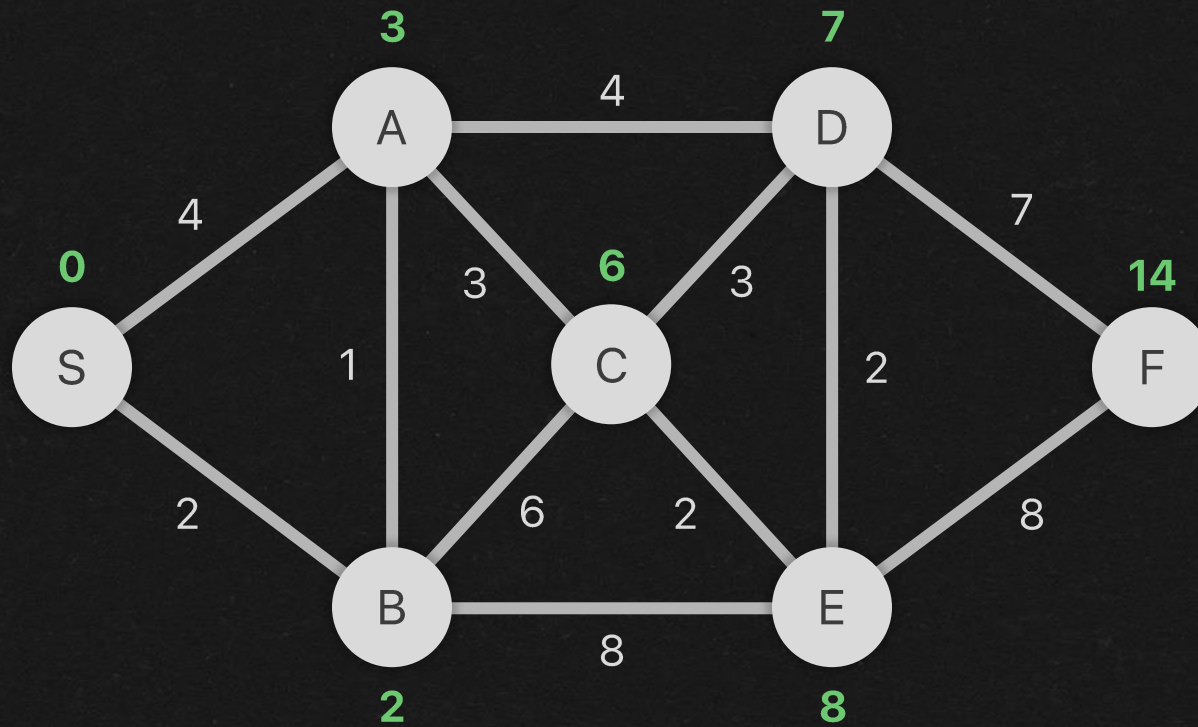


- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra



- Sommet non-visité
- Sommet en cours de visite
- Voisin courant
- Sommet visité



« À chaque étape, on visitera toujours le sommet non-visité le plus proche du sommet initial »

Algorithme de Dijkstra

Algorithme de Dijkstra



L'algorithme de Dijkstra **est une extension du parcours en largeur** pour les graphes **pondérés**.



Même principe : L'algorithme consiste à découvrir les sommets successivement par ordre croissant de leur distance au sommet initial.



Deux modifications :

- **Sélection du sommet à visiter** : le sommet non-visité le moins distant du sommet initial.
- **Principe de « relaxation d'arc »** : si on découvre une distante plus courte vers un sommet non-visité, on la met à jour.



Proposer un pseudocode de l'algorithme de Dijkstra !



Pseudocode Dijkstra

Entrée : Un graphe pondéré G et un sommet initial s

Sortie : La distance minimale entre le sommet initial s et les autres sommets

initialisation

$\text{distance}[u] = \infty$ pour tout sommet u du graphe

$\text{distance}[s] = 0$

Marquer tous sommets comme non-visités

boucle principale

Tant qu'il reste des sommets à visiter :

sélection du sommet non-visité le plus proche de s

Déterminer le sommet non-visité u dont $\text{distance}[u]$ est minimale

Marquer u comme visité

Sélection du sommet le plus proche

mise à jour de son voisinage

Pour chaque voisin v non-visité de u :

$d = \text{distance}[u] + \text{poids}(u, v)$

Si $d < \text{distance}[v]$:

$\text{distance}[v] = d$

Relaxation d'arc

Retourner distance



Implémenter en Python l'algorithme de Dijkstra ! Modifier ensuite l'algorithme pour retenir les prédécesseurs.