Rapport SAE Exploration algorithmique S2.2

* FUCHS Thomas
* COMTE Gabriel

Partie 1 - Représentation d’un graphe

Dans cette première partie nous nous sommes familiarisés avec la représentation d’un graphe sous la forme d’un type abstrait de donnée (TAD).

Pour cela nous avons tout d’abord développé plusieurs classes qui ont permis de modéliser les différents constituants d’un graphe, à savoir :

-la classe Arc caractérisée par ses attributs d’instance *destination* et *cout*

-l’interface Graphe (que nous avons par la suite décidé d’altérer afin de faire intervenir un labyrinthe qui correspond à un graphe un peu spécial).

-la classe Arcs qui est simplement une liste contenant plusieurs objets de type Arc.

-la classe GrapheListe qui implémente l’interface Graphe, permet de gérer un graphe en lui ajoutant des sommets (nœuds), arêtes (arcs) et une pondération (cout).

-la classe Main où est instancié un objet de type GrapheListe et qui permet d’afficher le graphe exemple de la figure 2 du sujet.

Pour cette partie, les tests ont uniquement consisté en une vérification de la bonne construction d’un graphe avec les classes :

-ArcsTest

-ArcTest

-GrapheListeTest

Partie 2 – Calcul du plus court chemin par point fixe

Algorithme de Bellman-Ford

Durant cette seconde partie nous avons dans un premier temps écrit l’algorithme de Bellman-Ford, puis nous l’avons testé dans le programme main de la classe Main précédemment créée.

Afin de tester l’algorithme de Bellman-Ford nous avons programmé une classe de tests :

AlgorithmeTest qui teste les deux algorithmes par le biais d’un tableau d’interface Algorithme.

Réponse à la question 8 :

Algorithme de point fixe :

fonction resoudre(Graphe g InOut, Noeud depart)

Pour chaque noeud n dans g

v.setValeur(n, +∞)

v.setParent(n, null)

FinPour

v.setValeur(depart, 0)

fixe <-- vrai

TantQue fixe

fixe <--faux

Pour chaque noeud n dans g

Pour chaque voisin m de n

Si v.getValeur(n) + poids(n, m) < v.getValeur(m)

v.setValeur(m, v.getValeur(n) + poids(n, m))

v.setParent(m, n)

FinSi

FinPour

FinPour

FinTantQue

Retourner v

FinFonction

Lexique :

v : Valeur, La classe Valeur est conçue pour représenter les fonctions L(X) et parent(X), où X est un nœud.

Elle associe des valeurs réelles et des chaînes de caractères représentant les parents à des nœuds donnés (sous forme de chaînes de caractères).

C'est également la valeur de retour de la méthode, qui affiche le point minimal.

g : Graphe InOut, il s'agit du graphe qui est passé en paramètre de la méthode résoudre, il contient la liste des noeuds et la liste des couples de valeurs (suivants, cout).

depart : String, représente le sommet de départ du graphe sous forme de chaine de caractères et est initialisé à 0

n : noeud, represente le noeud courant dans la liste de l'objet graphe g, il est sous forme de chaine de caractères

m : noeud voisin de n, c'est le sommet adjacent qui est directement accessible à partir du noeud n via un arc

poids : int, poids représente la longueur de l'arête qui relie n et m.

En java ce n'est pas une fonction, il est implémenté différemment au travers d'un getteur d'un objet de type Arc.

Partie 3 – Calcul du meilleur chemin

Algorithme de Dijkstra

Dans cette troisième partie nous avons implémenté l’algorithme de Dijkstra.

Il était donné dans le sujet et nous l’avons reporté dans la classe *Dijkstra.java,* puis juste en-dessous nous l’avons programmé.

Classes créées :

-Dijkstra classe dans laquelle se trouve l’algorithme

-MainDijkstra classe dans laquelle on utilise cet algorithme

Pour les tests unitaires, nous utilisons toujours la classe AlgorithmeTest dans laquelle nous testons par exemple :

-Le comportement d’un graphe vide

-Le comportement d’un graphe qui n’a qu’un seul arc

-Les pattern de sommets linéaires et circulaires

-Le backtracking vu en cours de graphes

-La résolution du plus court chemin

-La liste des nœuds et des voisins ainsi que la pondération des arcs

Partie optionnelle sur les labyrinthes

Comme il nous a été fourni sur arche des fichiers labyrinthes nous avons décidé de les utiliser quand bien même le sujet ne le demandait pas forcément afin de rajouter une expérimentation. Ce supplément d’informations nous a permis d’en arriver à la conclusion que dans le cas d’un parcours des algos dans un labyrinthe, qui est sensiblement un graphe non orienté, nous avons trouvé que l’algorithme de Bellman-Ford était plus rapide. A l’inverse, l’algorithme de Dijkstra est plus efficace dans le cadre d’un graphe orienté. Les résultats seront mis en évidences dans la partie 4.

Pour mettre en place cette expérience,

Partie 4 – Validation et expérimentation

Cette dernière partie est consacrée à la présentation des résultats de vitesse et d’efficacité des algorithmes de Dijkstra et Bellman-Ford.

Question 16 :