

BE graphes

Application à l'itinéraire le plus court entre deux lieux géographiques

Poulin Lancelot ; Gantet Jérémie 3MIC-IR groupe C





- I. Introduction et contextualisation
- II. Tests de validité
- III. Tests de performances
- IV. Problème ouvert
- V. Conclusion





Introduction et contexte de développement

• Coder algorithme de **Dijkstra** et sa variante **A*** en Java

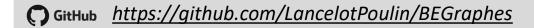
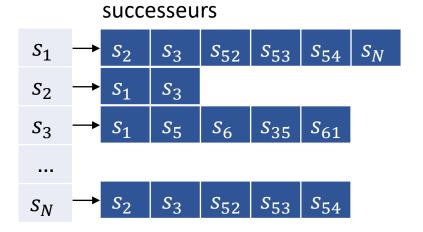


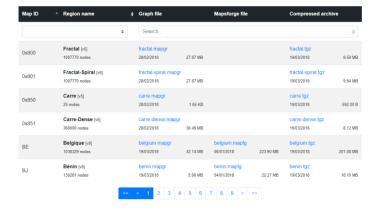
tableau de liste d'adjacences



Cartes au format .mapgr

https://data.typename.fr/insa

List of graph and maps files (75 maps available)



Interface graphique







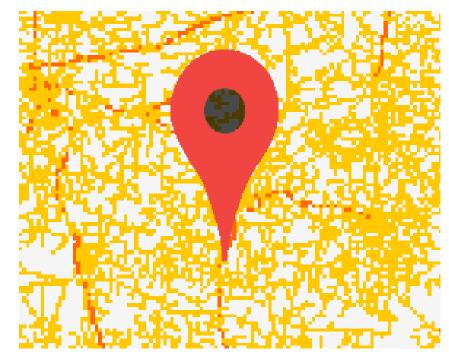
- I. Introduction et contextualisation
- II. Tests de validité
- III. Tests de performances
- IV. Problème ouvert
- V. Conclusion





Tests de validité

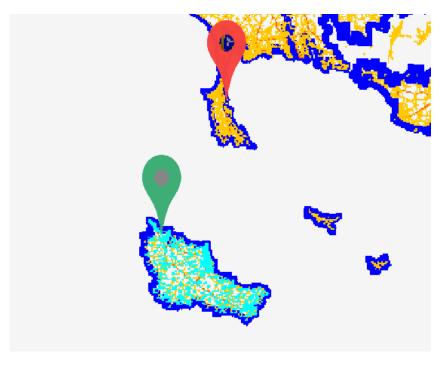
Chemin unique sommet



Found a path from node #418389 to node #418389, 0,0000 kilometer...

bretagne.mapgr

Chemin infaisable



No path found from node #285243 to node #116069 in 0 seconds.



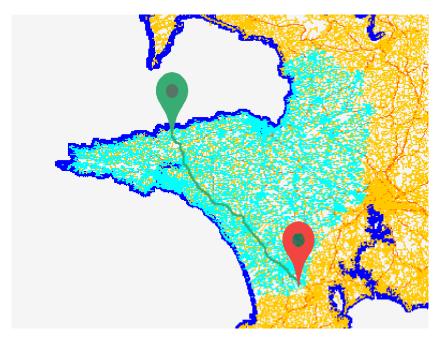


Tests de validité

bretagne.mapgr

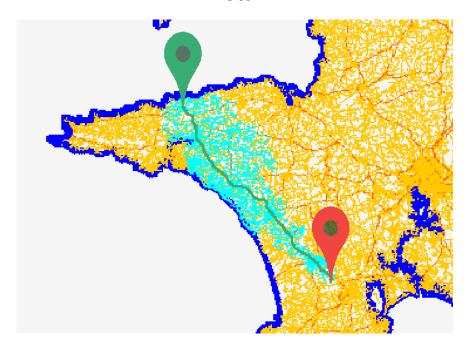
Dijkstra

II.



Path from #273416 to #598348 Length = 32,723 kilometers, Duration=36 minutes, 50 seconds.

A Star



Path from #273416 to #598348 Length = 32,723 kilometers, Duration=36 minutes, 50 seconds.

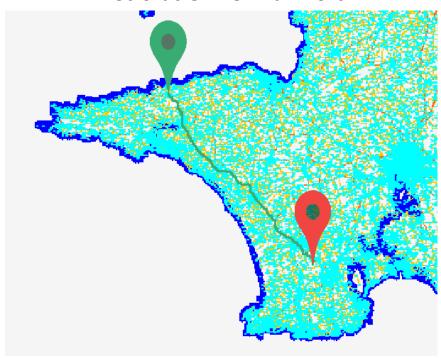




Test d'optimalité

11.

Avec oracle: Bellman-Ford



Path from #273416 to #598348 Length = 32,723 kilometers, Duration=36 minutes, 50 seconds. Sans oracle

Vérification de :

 ${\it Co}$ û $t_{\it distance}$ (plus court chemin en ${\it distance}$) $= inf (Coût_{distance}(autres\ chemins))$

 $extit{Co} \hat{\mathbf{u}} t_{temps}$ (plus court chemin en $extit{temps}$) $= inf \left(Co\hat{\mathbf{u}}t_{temps}(autres\ chemins) \right)$





- I. Introduction et contextualisation
- II. Tests de validité
- III. Tests de performances
- IV. Problème ouvert
- V. Conclusion





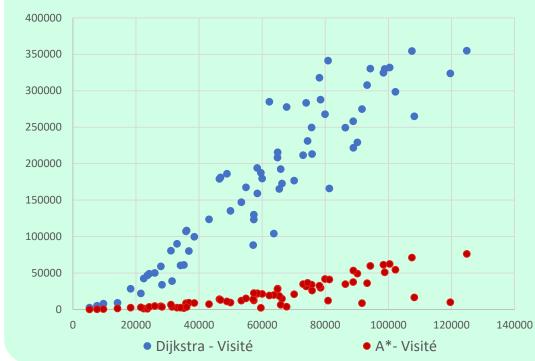
Carte non routière



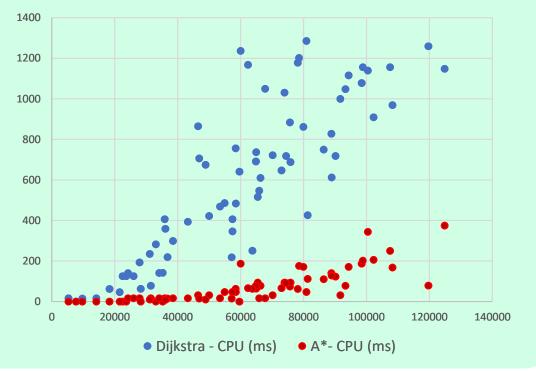
carre-dense.mapgr



III.



temps d'exécution selon la longueur en m du chemin le plus court







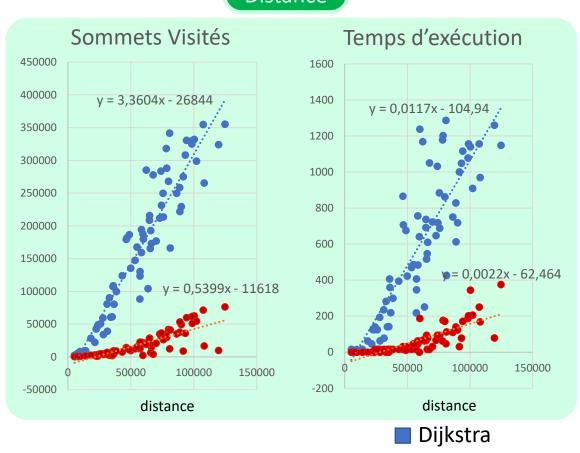
Carte non routière - comparaison

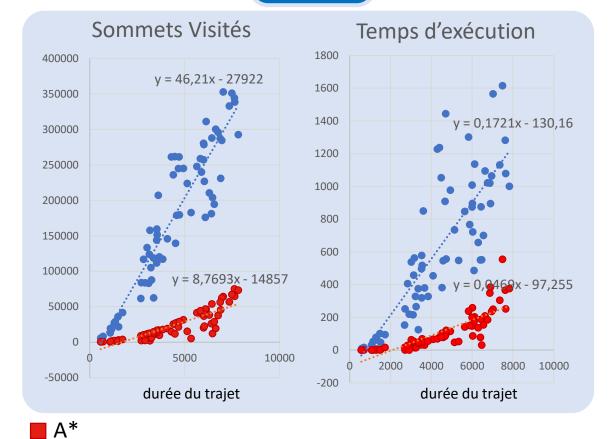
III.

carre-dense.mapgr

Distance

Temps









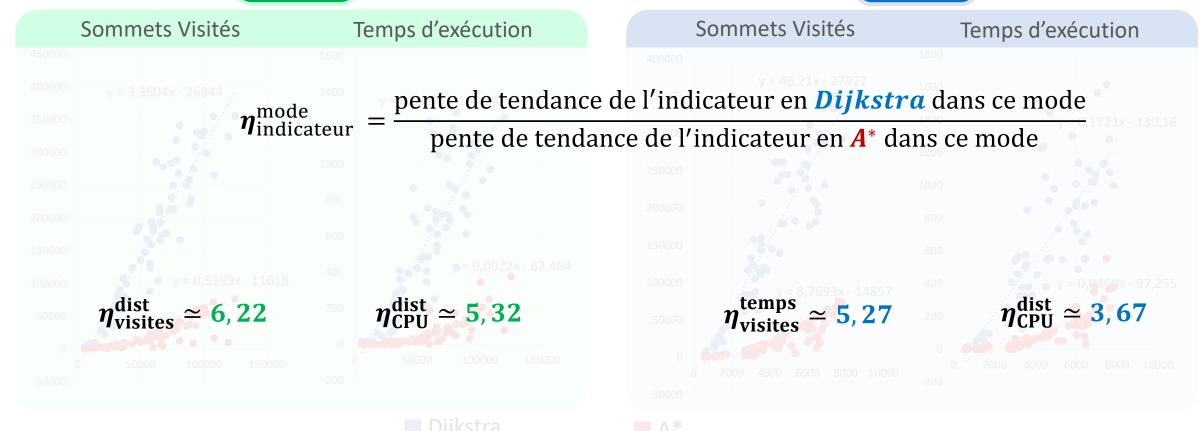
Carte non routière - comparaison

III.

Distance

carre-dense.mapgr

Temps





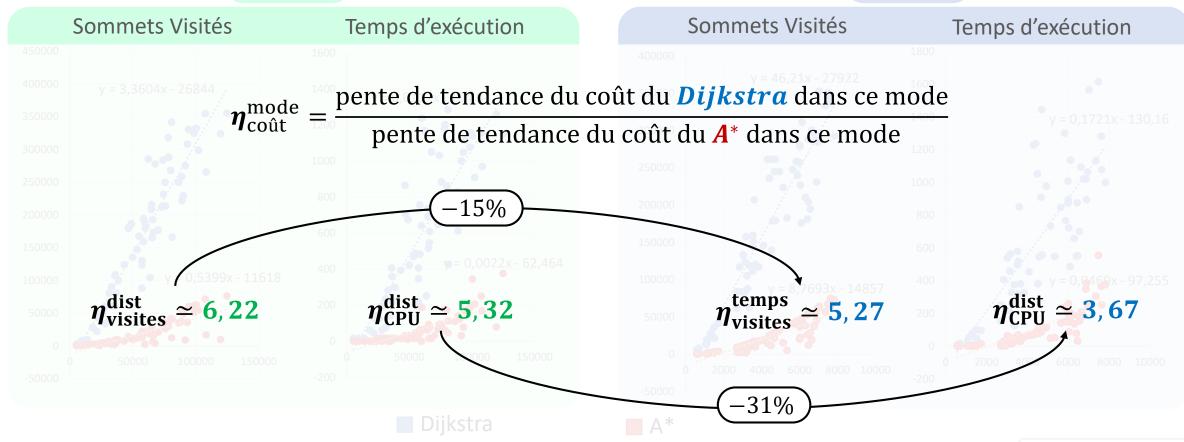


Carte non routière - comparaison

Distance

carre-dense.mapgr

Temps







- I. Introduction et contextualisation
- II. Tests de validité
- III. Tests de performances
- IV. Problème ouvert
- V. Conclusion





Problème ouvert : covoiturage

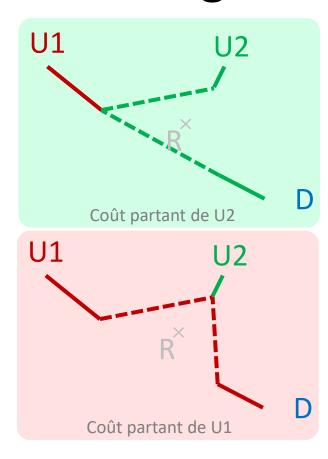
Solution proposée

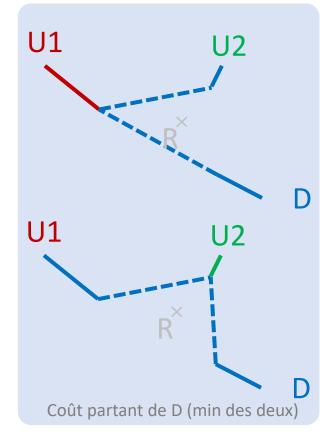
- Lancer 3 variantes de A* dirigées vers leur destination en passant par le sommet courant de l'autre automobiliste
- Mettre à jour l'itération au coût minimal
- Arrêter lorsque un sommet R est marqué par les trois algorithmes

En fin d'algorithme, on a bien :

$$\min(U_2R + RD)
\min(U_1R + RD)
\min(U_1R + U_2R)$$

$$\Rightarrow \min(U_1R + U_2R + RD)$$





■ ■ Distance à vol d'oiseau





- I. Introduction et contextualisation
- II. Tests de validité
- III. Tests de performances
- IV. Problème ouvert
- V. Conclusion





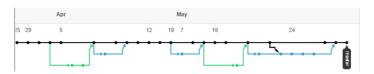
V. Conclusion

Conclusion











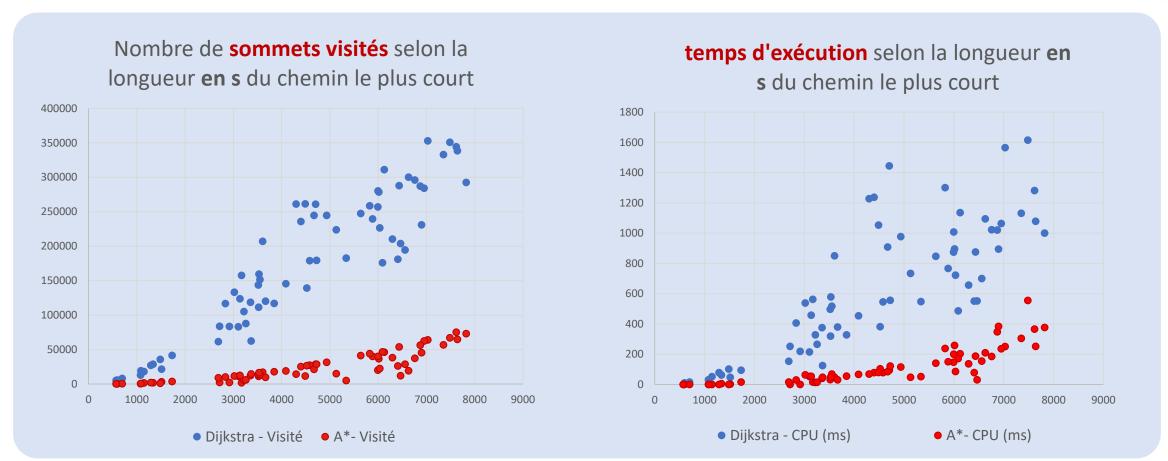


Carte non routière

III.



carre-dense.mapgr

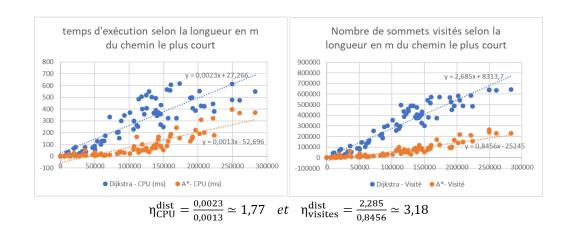


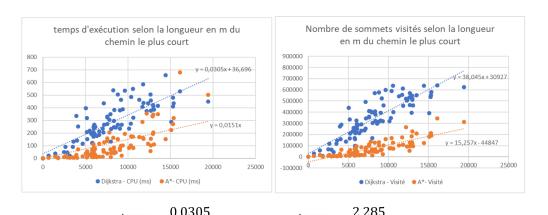




Carte routière - comparaison

bretagne.mapgr







Problème ouvert

Sommet marqué par Dijkstra



 $co\hat{\mathbf{u}}t_{\text{sommet}} = \mathbf{distance} \ \mathbf{minimale} \ avec \ l'origine$

Solution proposée

- Lancer un Dijkstra à partir de U1, U2, et D
- Arrêter la recherche dès qu'un sommet R est marqué par les trois algorithmes

Au sommet R, on a:

 $\min(U_1R) \& \min(U_2R) \& \min(DR)$

Or nous voulons:

 $\min(U_1R + U_2R + DR)$

