## Algorithmique des graphes

1 — Les bases

Anthony Labarre

27 janvier 2021



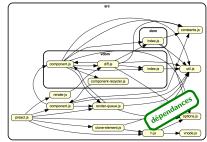


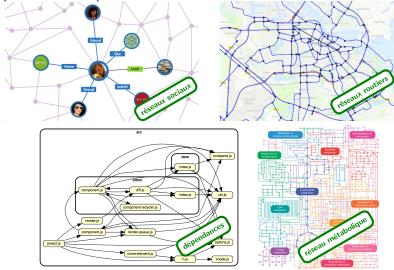


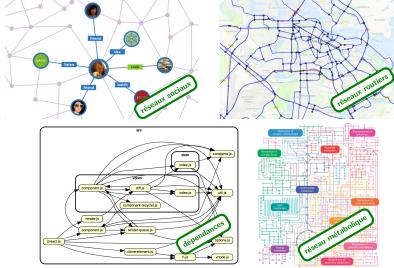












 $\Rightarrow \mathsf{Graphe} = \mathsf{\acute{e}l\acute{e}ments} \; \mathsf{reli\acute{e}s} \; \mathsf{par} \; \mathsf{une} \; \mathsf{certaine} \; \mathsf{relation}$ 

#### Définition 1

Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- V est un ensemble de sommets;
- $E \subseteq V \times V$  un ensemble d'arêtes;

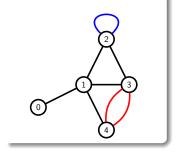
On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.

#### Définition 1

Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- V est un ensemble de **sommets**;
- $E \subseteq V \times V$  un ensemble d'arêtes;

On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.



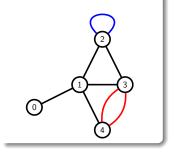
#### Définition 1

Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- V est un ensemble de sommets;
- E ⊆ V × V un ensemble d'arêtes;

On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.

G est simple s'il ne contient ni arêtes parallèles ni boucles.



#### Définition 1

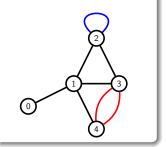
Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- V est un ensemble de sommets;
- $E \subseteq V \times V$  un ensemble d'arêtes;

On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.

G est simple s'il ne contient ni arêtes parallèles ni boucles.

Exemple 1



 Une arête {u, v} relie deux sommets adjacents ou voisins; elle est incidente à u et v, qui sont ses extrémités;

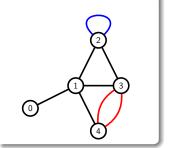
#### Définition 1

Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- V est un ensemble de sommets;
- $E \subseteq V \times V$  un ensemble d'arêtes;

On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.

G est simple s'il ne contient ni arêtes parallèles ni boucles.



- Une arête {u, v} relie deux sommets adjacents ou voisins; elle est incidente à u et v, qui sont ses extrémités;
- Le voisinage d'un sommet v est l'ensemble de ses voisins :

$$N_G(v) = \{u \mid \{u, v\} \in E(G)\}$$

#### Définition 1

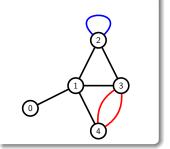
Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- *V* est un ensemble de **sommets**;
- $E \subseteq V \times V$  un ensemble d'arêtes;

On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.

G est simple s'il ne contient ni arêtes parallèles ni boucles.

#### Exemple 1



- Une arête {u, v} relie deux sommets adjacents ou voisins; elle est incidente à u et v, qui sont ses extrémités;
- Le voisinage d'un sommet v est l'ensemble de ses voisins :

$$N_G(v) = \{u \mid \{u,v\} \in E(G)\}$$

• Le **degré** du sommet v est la taille de son voisinage, noté  $\deg_G(v)$ ;

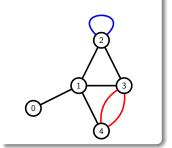
#### Définition 1

Un **graphe** est un couple G = (V, E), où :

- ullet V est un ensemble de **sommets**;
- $E \subseteq V \times V$  un ensemble d'arêtes;

On utilisera aussi les notations V(G) et E(G) pour bien distinguer le graphe G d'un autre graphe.

G est simple s'il ne contient ni arêtes parallèles ni boucles.



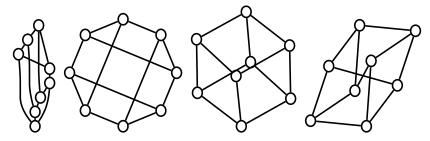
- Une arête {u, v} relie deux sommets adjacents ou voisins; elle est incidente à u et v, qui sont ses extrémités;
- Le voisinage d'un sommet v est l'ensemble de ses voisins :

$$N_G(v) = \{u \mid \{u, v\} \in E(G)\}$$

- Le **degré** du sommet v est la taille de son voisinage, noté  $\deg_G(v)$ ;
- Deux sommets qui ne sont pas voisins sont indépendants;

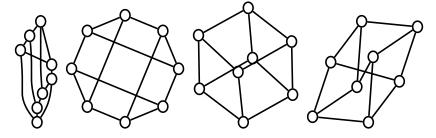
# Étiquetages et dessins

Les sommets et les arêtes peuvent être étiquetés, mais ce n'est pas obligatoire. La manière dont on dessine les graphes n'importe pas :



# Étiquetages et dessins

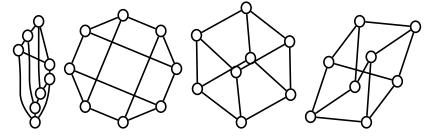
Les sommets et les arêtes peuvent être étiquetés, mais ce n'est pas obligatoire. La manière dont on dessine les graphes n'importe pas :



Les graphes G et H sont **isomorphes** si l'on peut numéroter V(G) et V(H) de telle sorte que E(G) = E(H).

# Étiquetages et dessins

Les sommets et les arêtes peuvent être étiquetés, mais ce n'est pas obligatoire. La manière dont on dessine les graphes n'importe pas :

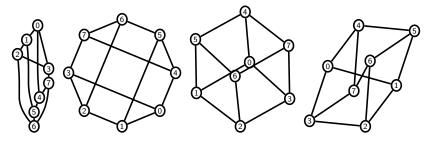


Les graphes G et H sont **isomorphes** si l'on peut numéroter V(G) et V(H) de telle sorte que E(G) = E(H).

On ne connaît pas la complexité du problème de décision associé; le meilleur algorithme connu est en  $\exp((\log n)^{O(1)})$  [1].

## Isomorphisme

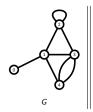
Voici des étiquetages prouvant que les graphes précédents sont tous isomorphes :



Les arêtes deviennent  $\{\{0,1\},\{0,3\},\{0,4\},\ldots,\{6,7\}\}.$ 

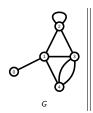
On s'intéressera régulièrement à un "morceau" particulier d'un graphe G.

• Un sous-graphe d'un graphe G = (V, E) est un graphe H = (V', E') avec  $V' \subseteq V$  et  $E' \subseteq E$ .



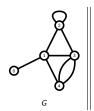
On s'intéressera régulièrement à un "morceau" particulier d'un graphe G.

- Un sous-graphe d'un graphe G = (V, E) est un graphe H = (V', E') avec  $V' \subseteq V$  et  $E' \subseteq E$ .
- H est **induit** par V' si E' contient toutes les arêtes de E reliant deux sommets de V' dans G; on écrit alors H = G[V'].



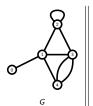
On s'intéressera régulièrement à un "morceau" particulier d'un graphe G.

- Un sous-graphe d'un graphe G = (V, E) est un graphe H = (V', E') avec  $V' \subseteq V$  et  $E' \subseteq E$ .
- H est induit par V' si E' contient toutes les arêtes de E reliant deux sommets de V' dans G; on écrit alors H = G[V'].
- H est **induit** par F' si V' contient seulement les sommets de V reliés par F' dans G; on écrit alors H = G[F'].



On s'intéressera régulièrement à un "morceau" particulier d'un graphe G.

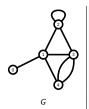
- Un sous-graphe d'un graphe G = (V, E) est un graphe H = (V', E') avec  $V' \subseteq V$  et  $E' \subseteq E$ .
- H est **induit** par V' si E' contient toutes les arêtes de E reliant deux sommets de V' dans G; on écrit alors H = G[V'].
- H est **induit** par F' si V' contient seulement les sommets de V reliés par F' dans G; on écrit alors H = G[F'].

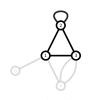


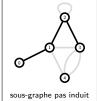


On s'intéressera régulièrement à un "morceau" particulier d'un graphe G.

- Un sous-graphe d'un graphe G = (V, E) est un graphe H = (V', E') avec  $V' \subseteq V$  et  $E' \subseteq E$ .
- H est induit par V' si E' contient toutes les arêtes de E reliant deux sommets de V' dans G; on écrit alors H = G[V'].
- H est **induit** par F' si V' contient seulement les sommets de V reliés par F' dans G; on écrit alors H = G[F'].

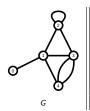


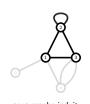


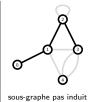


On s'intéressera régulièrement à un "morceau" particulier d'un graphe G.

- Un sous-graphe d'un graphe G = (V, E) est un graphe H = (V', E') avec  $V' \subseteq V$  et  $E' \subseteq E$ .
- H est induit par V' si E' contient toutes les arêtes de E reliant deux sommets de V' dans G; on écrit alors H = G[V'].
- H est **induit** par F' si V' contient seulement les sommets de V reliés par F' dans G; on écrit alors H = G[F'].









## Graphes fréquents

Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

• un **chemin** dans un graphe G est une séquence  $P=(u_0,u_1,u_2,\ldots,u_{p-1})$  de sommets **distincts** où  $\{u_i,u_{i+1}\}\in E(G)$  pour  $0\leq i\leq p-2$ ;

Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

• un **chemin** dans un graphe G est une séquence  $P = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_{p-1})$ de sommets **distincts** où  $\{u_i, u_{i+1}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-2$ ;







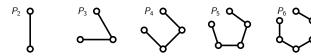




# Graphes fréquents

Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

• un **chemin** dans un graphe G est une séquence  $P = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_{p-1})$ de sommets **distincts** où  $\{u_i, u_{i+1}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-2$ ;



• un **cycle** dans un graphe G est une séquence  $C = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_p)$  de sommets où  $\{u_i, u_{i+1 \mod p}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-1$ .

# Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

• un **chemin** dans un graphe G est une séquence  $P = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_{p-1})$ de sommets **distincts** où  $\{u_i, u_{i+1}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-2$ ;











• un **cycle** dans un graphe G est une séquence  $C = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_p)$  de sommets où  $\{u_i, u_{i+1 \mod p}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-1$ .





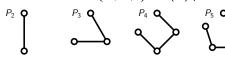






# Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

• un **chemin** dans un graphe G est une séquence  $P = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_{p-1})$ de sommets **distincts** où  $\{u_i, u_{i+1}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-2$ ;





• un **cycle** dans un graphe G est une séquence  $C = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_p)$  de sommets où  $\{u_i, u_{i+1 \mod p}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-1$ .











• enfin, on dit d'un graphe G = (V, E) qu'il est **complet** si  $E = V \times V$ , c'est-à-dire que chaque sommet est adjacent à tous les autres.

## Graphes fréquents

Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

• un **chemin** dans un graphe G est une séquence  $P = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_{p-1})$ de sommets **distincts** où  $\{u_i, u_{i+1}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-2$ ;











• un **cycle** dans un graphe G est une séquence  $C = (u_0, u_1, u_2, \dots, u_p)$  de sommets où  $\{u_i, u_{i+1 \mod p}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-1$ .











• enfin, on dit d'un graphe G = (V, E) qu'il est **complet** si  $E = V \times V$ , c'est-à-dire que chaque sommet est adjacent à tous les autres.











#### Graphes fréquents

Certains graphes reviennent souvent dans les applications :

 un chemin dans un graphe G est une séquence P = (u<sub>0</sub>, u<sub>1</sub>, u<sub>2</sub>, ..., u<sub>p-1</sub>) de sommets distincts où {u<sub>i</sub>, u<sub>i+1</sub>} ∈ E(G) pour 0 ≤ i ≤ p − 2;











• un **cycle** dans un graphe G est une séquence  $C = (u_0, u_1, u_2, \ldots, u_p)$  de sommets où  $\{u_i, u_{i+1 \mod p}\} \in E(G)$  pour  $0 \le i \le p-1$ .











 enfin, on dit d'un graphe G = (V, E) qu'il est complet si E = V × V, c'est-à-dire que chaque sommet est adjacent à tous les autres.











La longueur d'un cycle ou d'un chemin est son nombre d'arêtes.

La **taille** d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

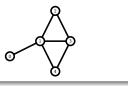
$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$



La **taille** d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

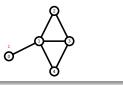
## Exemple 3



La taille d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

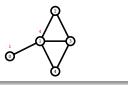
## Exemple 3



La **taille** d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

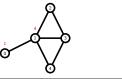
## Exemple 3



La taille d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

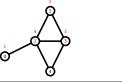




La **taille** d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

Exemple 3

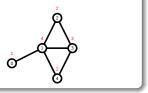


### Degrés et taille

La **taille** d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

Exemple 3



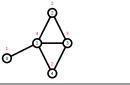
En effet, si l'on parcourt les sommets du graphe en sélectionnant chaque arête incidente à chacun des sommets, on aura sélectionné chaque arête exactement deux fois.

### Degrés et taille

La **taille** d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$





En effet, si l'on parcourt les sommets du graphe en sélectionnant chaque arête incidente à chacun des sommets, on aura sélectionné chaque arête exactement deux fois.

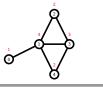
 $K_n$  contient le nombre maximum d'arêtes, à savoir  $\binom{n}{2} = n(n-1)/2$ .

### Degrés et taille

La taille d'un graphe G = (V, E) est son nombre d'arêtes |E|. Si G est simple, on peut la calculer à l'aide de la relation suivante :

$$\sum_{v \in V} \deg(v) = 2|E|. \tag{1}$$

Exemple 3



En effet, si l'on parcourt les sommets du graphe en sélectionnant chaque arête incidente à chacun des sommets, on aura sélectionné chaque arête exactement deux fois.

 $K_n$  contient le nombre maximum d'arêtes, à savoir  $\binom{n}{2} = n(n-1)/2$ .

Donc pour tout graphe  $G = (V, E) : |E| = O(|V|^2)$ , et  $\log |E| = O(\log |V|)$ .

• Les deux encodages de graphes les plus fréquents se basent sur des *matrices* ou des *listes* d'adjacence;

- Les deux encodages de graphes les plus fréquents se basent sur des matrices ou des listes d'adjacence;
- Le choix de la représentation est important, car :

- Les deux encodages de graphes les plus fréquents se basent sur des *matrices* ou des *listes* d'adjacence;
- Le choix de la représentation est important, car :
  - 1 la consommation en mémoire n'est pas la même;

- Les deux encodages de graphes les plus fréquents se basent sur des *matrices* ou des *listes* d'adjacence;
- Le choix de la représentation est important, car :
  - 1 la consommation en mémoire n'est pas la même;
  - 2 la complexité des opérations diffère aussi;

- Les deux encodages de graphes les plus fréquents se basent sur des *matrices* ou des *listes* d'adjacence;
- Le choix de la représentation est important, car :
  - 1 la consommation en mémoire n'est pas la même;
  - 2 la complexité des opérations diffère aussi;
- Le "bon" choix dépend des algorithmes et des applications qui nous intéressent;

# Matrice d'adjacence

### Définition 2

La matrice d'adjacence A(G) du graphe G=(V,E) contient un 1 en ligne i et en colonne j si l'arête  $\{i,j\}$  existe, et un 0 sinon :

$$A_{ij}(G) = \left\{ egin{array}{ll} 1 & ext{si } \{i,j\} \in E, \ 0 & ext{sinon}. \end{array} 
ight.$$

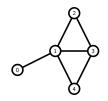
### Matrice d'adjacence

#### Définition 2

La matrice d'adjacence A(G) du graphe G=(V,E) contient un 1 en ligne i et en colonne j si l'arête  $\{i,j\}$  existe, et un 0 sinon :

$$A_{ij}(G) = \begin{cases} 1 & \text{si } \{i,j\} \in E, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

### Exemple 4



	0	1	2	3	4
0	0	1	0	0	0
1	1	0	1	1	1
2	0	1	0	1	0
3	0	1	1	0	1
4	0	1	0	1	0

	0	1	2	3	4
0	0				
1	1	0			
2	0	1	0		
3	0	1	1	0	
4	0	1	0	1	0

010010011001010

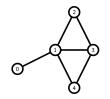
# Matrice d'adjacence

### Définition 2

La matrice d'adjacence A(G) du graphe G=(V,E) contient un 1 en ligne i et en colonne j si l'arête  $\{i,j\}$  existe, et un 0 sinon :

$$A_{ij}(G) = \begin{cases} 1 & \text{si } \{i,j\} \in E, \\ 0 & \text{sinon.} \end{cases}$$

### Exemple 4



	0	1	2	3	4
0	0	1	0	0	0
1	1	0	1	1	1
2	0	1	0	1	0
3	0	1	1	0	1
4	0	1	0	1	0

		0	1	2	3	4
	0	0				
	1	1	0			
	2	0	1	0		
	3	0	1	1	0	
ĺ	4	0	1	0	1	0

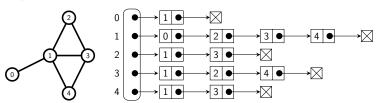
010010011001010

Les connexions sont symétriques, donc A(G) aussi, et on pourrait donc n'en garder que la moitié. S'il n'y a pas de poids, une chaîne binaire suffit.

### Listes d'adjacence

Les **listes d'adjacence** encodent, pour chaque sommet du graphe G = (V, E), la liste des voisins de ce sommet.

### Exemple 5



### L'API Graphe

Les algorithmes étudiés supposeront l'existence d'une classe Graphe proposant les méthodes suivantes :

Méthode
ajouter_arete(u, v)
ajouter_aretes(séquence)
ajouter_sommet()
aretes()
boucles()
contient_arete(u, v)
contient_sommet(u)
degre(sommet)
nombre_aretes()
nombre_boucles()
nombre_sommets()
retirer_arete(u, v)
retirer_aretes(séquence)
retirer_sommet(sommet)
retirer_sommets(séquence)
sommets()
sous_graphe_induit(séquence)
voisins(sommet)

#### Exercice

Quelle est la complexité de chacune des méthodes, dans le cas des matrices et des listes d'adjacence?

### Comparaison des complexités

Les algorithmes étudiés supposeront l'existence d'une classe Graphe proposant les méthodes suivantes :

Méthode	Matrice d'adjacence	Liste d'adjacence
ajouter_arete(u, v)	O(1) si $u$ et $v$ existent	$O(\deg(u) + \deg(v))$ si $u$ et $v$ existent
ajouter_aretes(séquence)	O( séquence )	$O(\Delta \times  \text{séquence} )$
ajouter_sommet()	O(n)	O(1)
aretes()	$O(n^2)$	O(m)
boucles()	O(n)	O(m)
contient_arete(u, v)	O(1)	$O(\deg(u) + \deg(v))$
contient_sommet(u)	O(1)	O(1)
degre(sommet)	O(n)	O(1)
nombre_aretes()	$O(n^2)$	O(n)
nombre_boucles()	O(n)	O(m)
nombre_sommets()	O(1)	O(1)
retirer_arete(u, v)	O(1)	$O(\deg(u) + \deg(v))$
retirer_aretes(séquence)	O( séquence )	$O(\Delta \times  \text{séquence} )$
retirer_sommet(sommet)	$O(n^2)$	O(m+n)
retirer_sommets(séquence)	$O(n^2 \times  \text{séquence} )$	$O((m+n) \times  \text{séquence} )$
sommets()	O(n)	O(n)
sous_graphe_induit(séquence)	$O( séquence ^2)$	$O(\Delta \times  \text{séquence} ^2)$
voisins(sommet)	O(n)	O(deg(sommet))

 $\Delta$  est le degré maximum du graphe; n = |V(G)|, m = |E(G)|.

 On peut améliorer les complexités de certaines opérations dans les deux cas;

- On peut améliorer les complexités de certaines opérations dans les deux cas;
- ... mais ces choix peuvent aussi avoir un impact négatif sur d'autres opérations ou l'espace consommé;

- On peut améliorer les complexités de certaines opérations dans les deux cas;
- ... mais ces choix peuvent aussi avoir un impact négatif sur d'autres opérations ou l'espace consommé;
- En général, on implémente plusieurs classes, et on utilise "la bonne" en fonction de la situation;

- On peut améliorer les complexités de certaines opérations dans les deux cas;
- ... mais ces choix peuvent aussi avoir un impact négatif sur d'autres opérations ou l'espace consommé;
- En général, on implémente plusieurs classes, et on utilise "la bonne" en fonction de la situation;
- Il vaut toujours mieux séparer les identifiants des propriétés;

- On peut améliorer les complexités de certaines opérations dans les deux cas;
- ... mais ces choix peuvent aussi avoir un impact négatif sur d'autres opérations ou l'espace consommé;
- En général, on implémente plusieurs classes, et on utilise "la bonne" en fonction de la situation;
- Il vaut toujours mieux séparer les identifiants des propriétés;
- Par exemple : ne pas utiliser "bonjour" pour identifier un sommet, mais plutôt un naturel k et éventuellement une structure noms avec nom[k] = "bonjour";

### Graphviz et dot

Graphviz est une suite d'outils permettant de visualiser des graphes exprimés dans le langage dot. Le format est simple :

# Exemple 6

```
graph G {
    # liste de sommets avec leurs propriétés
    0;
    1;
    2;
    # liste d'arêtes avec leurs propriétés
    0 -- 1:
    1 -- 2:
    3 -- 7:
    # ...
```

### Visualisation

Les graphes exprimés dans le langage dot peuvent être convertis en images en ligne (http://www.webgraphviz.com/) ou à l'aide d'un des outils suivants :

- dot : dessine les graphes de manière hiérarchique, typiquement utilisé pour les graphes orientés (voir plus loin) ou les arbres.
- neato : utilisé en général pour les graphes de taille raisonnable (moins de 100 sommets).
- fdp : similaire à neato.
- sfdp : plus adapté aux grands graphes.
- twopi : dispose un sommet au centre, et les autres sur des cercles concentriques autour de ce centre.
- circo : dispose les sommets du graphe sur un cercle.
- osage : plus adapté aux graphes "en couches".

### Bibliographie

### [1] László Babai.

Graph isomorphism in quasipolynomial time [extended abstract].

In Daniel Wichs and Yishay Mansour, editors, *Proceedings of the 48th Annual ACM SIGACT Symposium on Theory of Computing, STOC 2016, Cambridge, MA, USA, June 18-21, 2016*, pages 684–697. ACM, 2016.