# 11 Plus courts chemins en nombre d'arcs

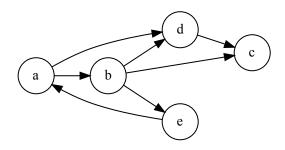


FIGURE 1 – Graphe orienté G

- 11.1 La question reformulée en termes de graphe est la suivante : existe-il un chemin orienté depuis a vers tous les autres sommets? La réponse est oui :
  - Accès à b par (a, b)
  - Accès à c par (a, b) puis (b, c)
  - Accès à d par (a, b) puis (b, d)
  - Accès à e par (a, b) puis (b, e)
- 11.2 Le parcours en largeur est adapté pour calculer les distances dans un graphe non pondéré. Ici, tous les arcs ont le même poids, donc on peut considérer que le graphe est non pondéré.

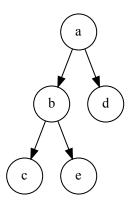


FIGURE 2 – Avec un parcours en largeur du graphe G, on voit que b et d sont à une distance 1, c et e à une distance 2.

#### Algorithme 1 : ParcoursLargeur(G, s)

```
\begin{array}{l} L \leftarrow [\ ] \\ \textbf{pour} \ x \in S \ \textbf{faire} \\ | \ \textit{visite}[x] \leftarrow 0 \\ \textbf{fin} \\ \textbf{pour} \ x \in S \ \textbf{faire} \\ | \ \# \ Rq : les \ x \ qui \ \textit{v\'erifient cette condition sont les points de regénération.} \\ | \ \textbf{si} \ \textit{visite}[x] = 0 \ \textbf{alors} \\ | \ \ \textit{ParcoursLargeurAux}(x, G, \textit{visite}, L) \\ | \ \ \textbf{fin} \\ \\ \textbf{fin} \end{array}
```

### **Algorithme 2**: ParcoursLargeurAux(G, x, visite, L)

```
F \leftarrow \text{file vide}
Enfiler(F, x)
	extbf{tant que } F \ non \ vide \ 	extbf{faire}
y \leftarrow Defiler(F)
Ajouter(L, y)
visite[y] \leftarrow 1
	extbf{pour } z \in voisins(y) \ 	extbf{faire}
| Enfiler(F, z) |
	extbf{fin}
```

Pour calculer les distances, on remplace le tableau visite par un tableau dist qui stocke les distances à a.

## Algorithme 3 : ParcoursLargeur'(G, s)

```
L \leftarrow [\ ]

pour x \in S faire

|\ dist[x] \leftarrow -1

fin

pour x \in S faire

|\ si\ dist[x] = -1\ alors

|\ ParcoursLargeurAux'(x, G, dist, L)

fin

fin
```

#### Algorithme 4 : ParcoursLargeurAux'(G, x, dist, L)

```
F \leftarrow \text{file vide}
Enfiler(F, x)
dist[x] \leftarrow 0
\textbf{tant que } F \text{ non vide faire}
y \leftarrow Defiler(F)
Ajouter(L, y)
\textbf{pour } z \in voisins(y) \textbf{ faire}
\begin{vmatrix} \textbf{si } dist[z] = -1 \textbf{ alors} \\ dist[z] \leftarrow dist[y] + 1 \\ Enfiler(F, z) \\ \textbf{fin} \\ \textbf{fin} \\ \textbf{fin} \\ \textbf{fin} \\ \end{bmatrix}
```