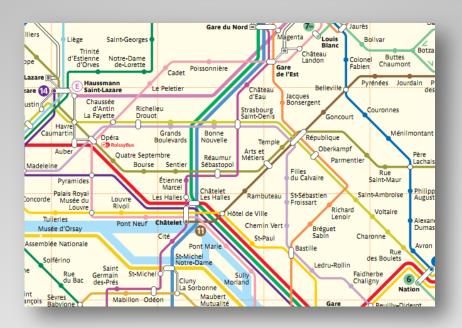
RO et IA : Théorie des Graphes

ESGI-PPA-4 Vidal



 Nous sommes en permanence confrontés à des graphes :



Pourquoi les graphes?

 Nous sommes en permanence confrontés à des graphes :





Pourquoi les graphes?

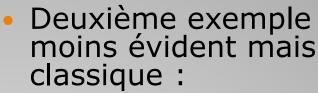


Premier exemple :

- Voyage intersidéral
 - Nous sommes en 3002. Il existe un transport interplanétaire entre les neuf planètes du système solaire. Des navires spatiaux assurent les liaisons suivantes : Pluton-Vénus, Uranus-Neptune, Terre-Mercure, Jupiter-Mars, Mercure-Vénus, Saturne-Neptune, Terre-Pluton, Saturne-Jupiter, Uranus-Mars, Pluton-Mercure.
 - Peut-on partir de la Terre et arriver sur Mars ?

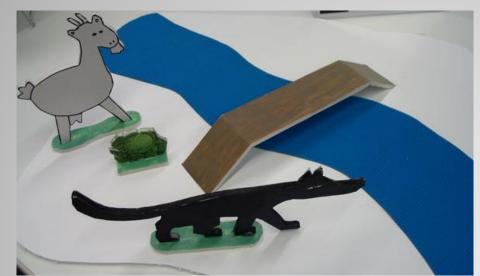


Des graphes pour mieux visualiser des problèmes...

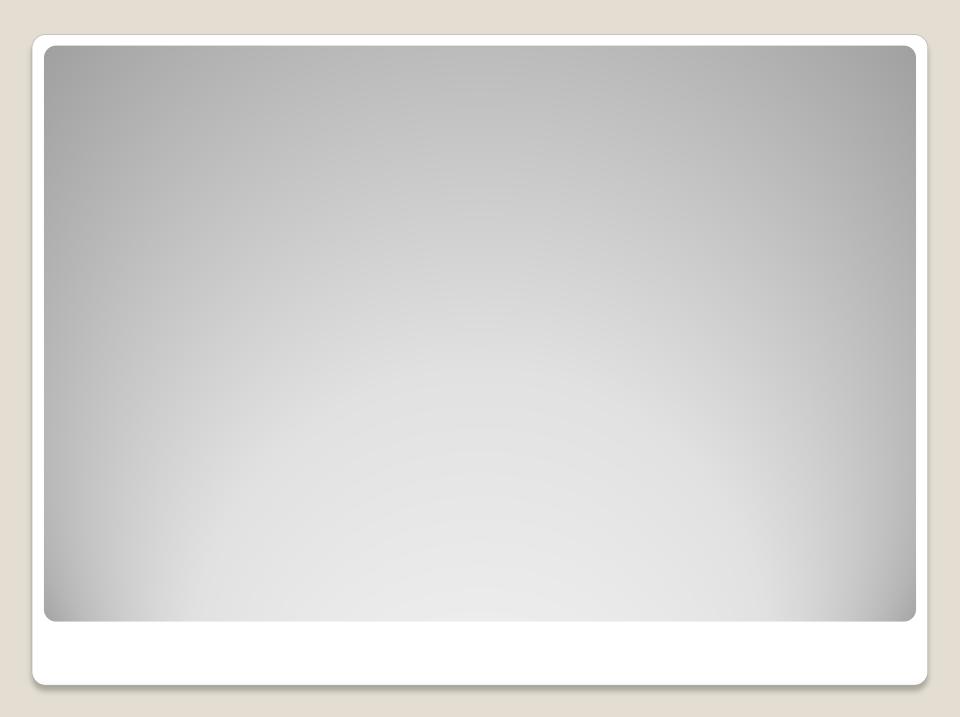


 La chèvre, le loup, le chou et le passeur ...

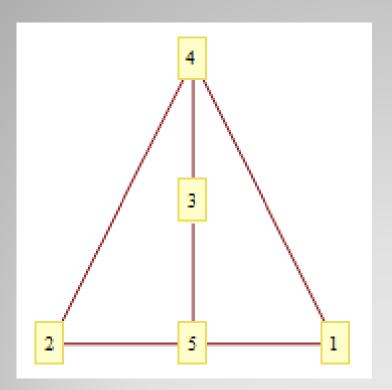
 Un passeur doit faire traverser une rivière à un loup, une chèvre et un chou, dans une barque si petite qu'il ne peut emporter que l'un d'eux à chaque voyage. Pour des raisons évidentes, il ne peut laisser le loup et la chèvre seuls sur une rive, pas plus que la chèvre et le chou. Comment s'y prend-il?

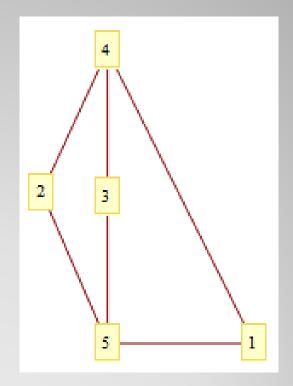


Des graphes pour mieux visualiser des problèmes...



Ces deux graphes sont-ils identiques ?





Des graphes pour mieux visualiser des problèmes...

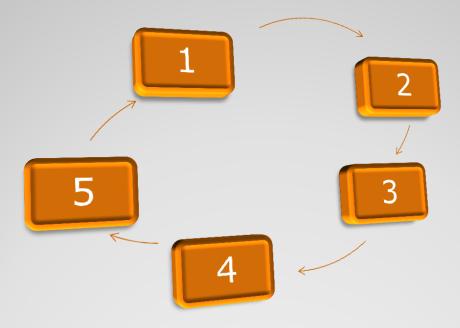
http://fr.wikipedia.org/wiki/Lexique de la théorie des graphes Un peu de vocabulaire



- Un graphe orienté est défini par le doublet où :
 - X est l'ensemble des sommets (ou nœuds) du graphe
 - U est l'ensemble des arcs du graphe

• Exemple :

- $\cdot X = \{1,2,3,4,5\}$
- \circ U = {{1,2},{2,3},{3,4},{4,5},{5,1}}



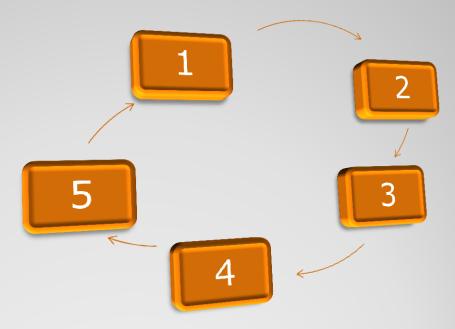
 Un chemin est défini par une liste de sommets tels qu'il existe un arc de chaque sommet vers le suivant

Chemin 1: {1,2,3} Chemin 2: {4,5,1} **Graphes orientés** Un circuit est un chemin vers lui-même :

Circuit 1: {1,2,3,4,5,1}

Circuit 2: {4,5,1,2,3,4}

0



- Une boucle est un circuit de longueur 1
- Un chemin élémentaire est un chemin tel qu'en le parcourant, on ne rencontre pas deux fois le même sommet.
- Un chemin simple est un chemin ne passant pas plus d'une fois par le même arc

- Un chemin hamiltonien est un chemin passant une fois par chaque sommet du graphe.
- Un circuit hamiltonien est un chemin hamiltonien se refermant sur son sommet d'origine

- Un chemin eulérien est un chemin passant une fois par chaque arc du graphe.
- Un circuit eulérien est un chemin eulérien se refermant sur son sommet d'origine

- Un graphe est dit complet si chacun de ses sommets possède un arc vers tout autre sommet, y compris lui-même.
 - On remarquera que si un graphe complet comporte N sommets, alors il comporte N² arcs.

- L'ordre d'un graphe est son nombre de sommet
- Le degré d'un sommet est le nombre d'arcs ayant une extrémité en ce sommet et l'autre en un autre sommet
- Le demi degré intérieur (ou entrant) d'un sommet est le nombre d'arcs ayant une extrémité finale en ce sommet et non leur extrémité initiale)
- Le demi degré extérieur (ou sortant) d'un sommet est le nombre d'arcs ayant une extrémité initiale en ce sommet (et non leur extrémité finale)

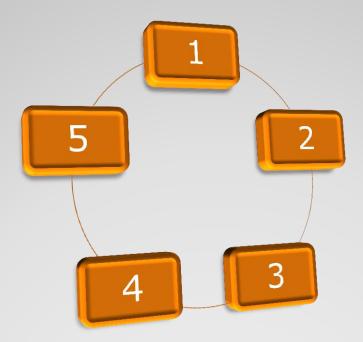
 Un graphe orienté est dit fortement
 connexe s'il existe un chemin entre tout couple de sommet.



- Un graphe non orienté est défini par le doublet où :
 - X est l'ensemble des sommets (ou nœuds) du graphe
 - U est l'ensemble des arrêtes du graphe

• Exemple :

- $\cdot X = \{1,2,3,4,5\}$
- \circ U = {{1,2},{2,3},{3,4},{4,5},{5,1}}



 Un chaine est définie par une séquence d'arêtes consécutives ou de sommets liés par des arêtes consécutives

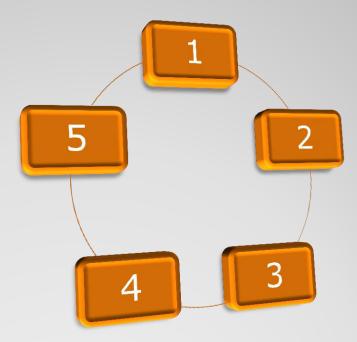
Chaine 1: {1,2,3}
Chaine 2: {4,5,1}
...

Un cycle est une chaîne fermée :

Cycle 1: {1,2,3,4,5,1}

Cycle 2: {4,5,1,2,3,4}

0



- Une chaine élémentaire est une chaine telle qu'en la parcourant, on ne rencontre pas deux fois le même sommet.
- Une chaine simple est une chaine ne passant pas plus d'une fois par la même arête

- Une chaine hamiltonienne est une chaine contenant une fois tous les sommets du graphe.
- Un cycle hamiltonien est une chaine hamiltoniene se refermant sur son sommet d'origine

- Une chaine eulérienne est une chaine passant une fois par chaque arrête du graphe.
- Un cycle eulérien est une chaine eulérienne se refermant sur son sommet d'origine

- Un graphe non orienté est dit complet si chacun de ses sommets possède une arrête vers tout autre sommet.
 - On remarquera que si un graphe non orienté complet comporte N sommets, alors il comporte $\frac{N*(N-1)}{2}$ arrêtes.

• L'ordre d'un graphe est son nombre de sommet

 Le degré d'un sommet est le nombre d'arrêtes ayant une extrémité en ce sommet et l'autre en un autre sommet

 Un graphe non orienté est dit connexe s'il existe une chaine entre tout couple de sommet.

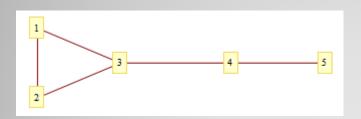


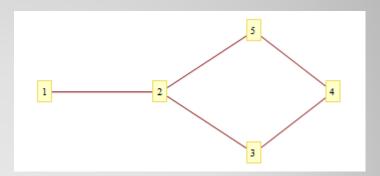
 L'ordre du graphe, son nombre d'arêtes/arcs et le degré de chaque sommet sont-ils suffisant ?

Comment représenter des graphes non orientés ?

```
G1 n=1 m=0 (0)
G2 n=2 m=0 (0,0)
G3 n=2 m=1 (1,1)
G4 n=3 m=0 (0,0,0)
G5 n=3 m=1 (0,1,1)
G6 n=3 m=2 (1,1,2)
G7 n=3 m=3 (2,2,2)
G8 n=4 m=0 (0,0,0,0)
G9 n=4 m=1 (0,0,1,1)
G10 n=4 m=2 (0,1,1,2)
G11 n=4 m=2 (1,1,1,1)
G12 n=4 m=3 (0,2,2,2)
G13 n=4 m=3 (1,1,1,3)
G14 n=4 m=3 (1,1,2,2)
G15 n=4 m=4 (1,2,2,3)
G16 n=4 m=4 (2,2,2,2)
G17 n=4 m=5 (2,2,3,3)
G18 n=4 m=6 (3,3,3,3)
G19 n=5 m=0 (0,0,0,0,0)
G20 n=5 m=1 (0,0,0,1,1)
G21 n=5 m=2 (0,0,1,1,2)
G22 n=5 m=2 (0,1,1,1,1)
G23 n=5 m=3 (0,0,2,2,2)
G24 n=5 m=3 (0,1,1,1,3)
G25 n=5 m=3 (0,1,1,2,2)
G26 n=5 m=3 (1,1,1,1,2)
G27 n=5 m=4 (0,1,2,2,3)
G28 n=5 m=4 (0,2,2,2,2)
G29 n=5 m=4 (1,1,1,1,4)
G30 n=5 m=4 (1,1,1,2,3)
G31 n=5 m=4 (1,1,2,2,2)
G32 n=5 m=4 (1,1,2,2,2)
G33 n=5 m=5 (0,2,2,3,3)
G34 n=5 m=5 (1,1,2,2,4)
G35 n=5 m=5 (1,1,2,3,3)
G36 n=5 m=5 (1,2,2,2,3)
G37 n=5 m=5 (1,2,2,2,3)
G38 n=5 m=5 (2,2,2,2,2)
G39 n=5 m=6 (0,3,3,3,3)
G40 n=5 m=6 (1,2,2,3,4)
```

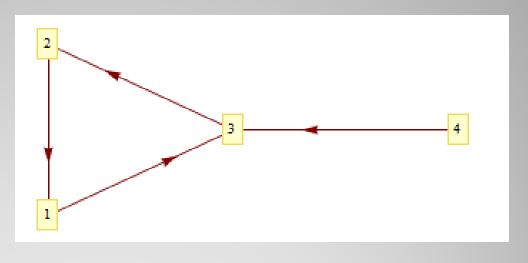
- L'ordre du graphe, son nombre d'arrêtes/arcs et le degré de chaque sommet sont-ils suffisant ?
 - Non exemple :
 - · (1, 2, 2, 2, 3)





Comment représenter des graphes non orientés ?

Matrice d'adjacence

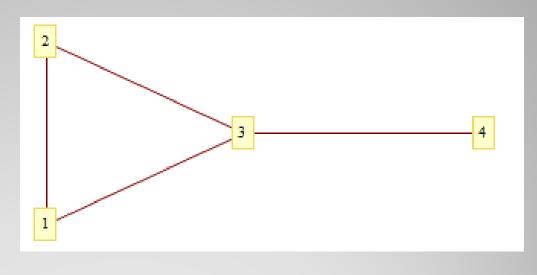


Comment représenter des graphes orientés ?

- Matrice d'adjacence
 - La somme des nombres d'une ligne donne le degré sortant du sommet correspondant
 - la somme des nombres d'une colonne donne le degré entrant du sommet correspondant
 - La trace de la matrice donne le nombre de boucles du graphe

Comment représenter des graphes orientés ?

Matrice d'adjacence



Comment représenter des graphes non orientés ?

- Matrice d'adjacence
 - La matrice est symétrique
 - La somme des nombres d'une même ligne (ou d'une même colonne) donne le degré du sommet correspondant
 - La trace de la matrice donne le nombre de boucles du graphe

Comment représenter des graphes non orientés ?

- Matrice d'adjacence
 - Matrice carrée NxN où N est l'ordre du graphe
 - Soit A cette matrice et A[i,j] la valeur de la case à la ligne i et la colonne j avec i dans {1..N} et j dans {1..N}
 - Alors
 - A[i,j] = 1 s'il existe un arc/arrête entre les nœuds i et j.
 - A[i,j] = 0 sinon.

Construction de la matrice d'adjacence

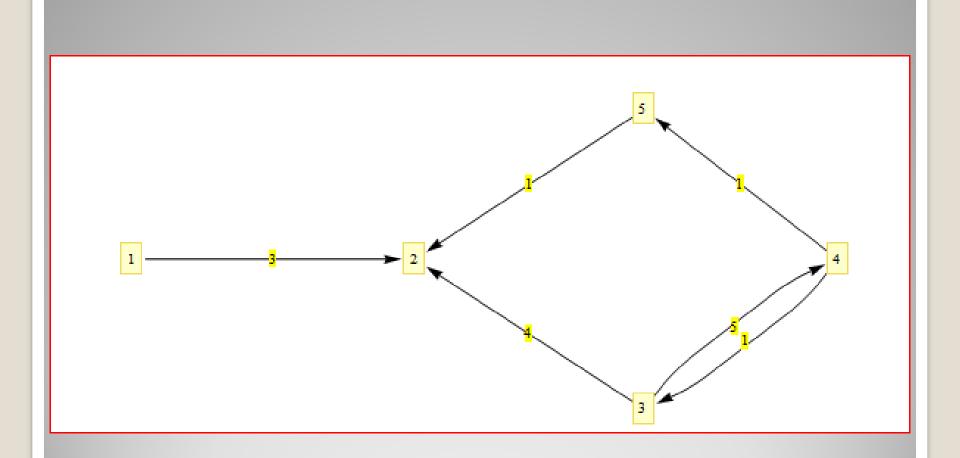
- Autres représentations
 - Matrice d'incidence
 - Liste d'adjacence

Comment représenter des graphes ?

Théorème d'Euler

- Un graphe connexe admet un cycle eulérien si et seulement si tous ses sommets sont de degré pair.
- Un graphe connexe admet une chaîne eulérienne si et seulement si tous ses sommets sont de degré pair sauf éventuellement deux d'entre eux.

Retour sur les cycles et chaînes Eulériennes



Graphes pondérés

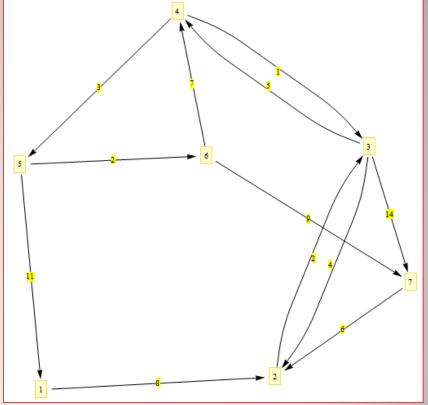
 Un graphe pondéré orienté (non orienté) est un graphe auquel on associe à chacun (chacune) de ses arcs (arrêtes) une valeur, le poids, représentant le coût pour aller d'un nœud à un autre.

Graphes pondérés

 Semblable à la matrice d'adjacence, nous pouvons représenter une graphe pondéré

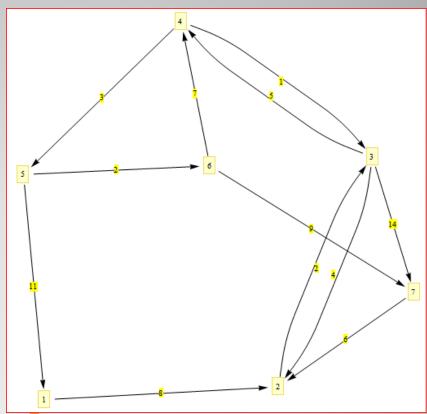
par une matrice

0	8	0	0	0	0	0
0	0	2	0	0	0	0
0	4	0	5	0	0	14
0	0	1	0	3	0	0
11	0	0	0	0	2	0
0	0	0	7	0	0	9
0	6	0	0	0	0	0

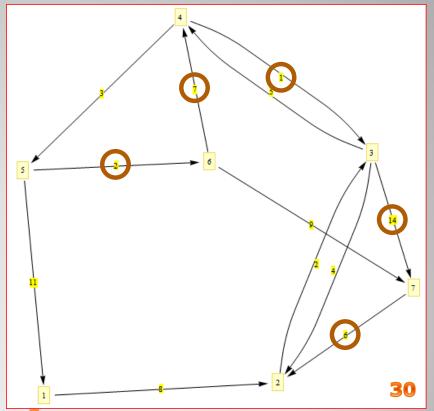


Matrice de couts

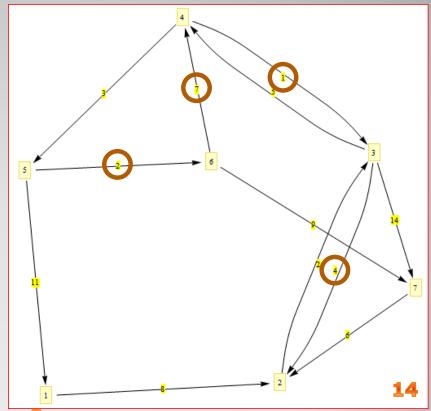
0	8	0	0	0	0	0
0	0	2	0	0	0	0
0	4	0	5	0	0	14
0	0	1	0	3	0	0
11	0	0	0	0	2	0
0	0	0	7	0	0	9
0	6	0	0	0	0	0



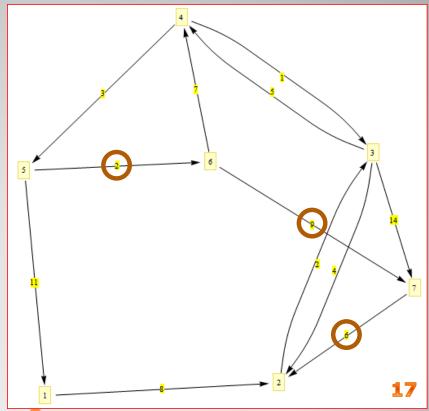
0	8	0	0	0	0	0
0	0	2	0	0	0	0
0	4	0	5	0	0	14
0	0	1	0	3	0	0
11	0	0	0	0	2	0
0	0	0	7	0	0	9
0	6	0	0	0	0	0



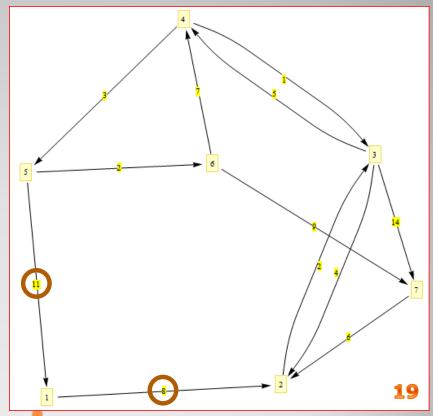
0	8	0	0	0	0	0
0	0	2	0	0	0	0
0	4	0	5	0	0	14
0	0	1	0	3	0	0
11	0	0	0	0	2	0
0	0	0	7	0	0	9
0	6	0	0	0	0	0



0	8	0	0	0	0	0
0	0	2	0	0	0	0
0	4	0	5	0	0	14
0	0	1	0	3	0	0
11	0	0	0	0	2	0
0	0	0	7	0	0	9
0	6	0	0	0	0	0



0	8	0	0	0	0	0
0	0	2	0	0	0	0
0	4	0	5	0	0	14
0	0	1	0	3	0	0
11	0	0	0	0	2	0
0	0	0	7	0	0	9
0	6	0	0	0	0	0



 Pouvez-vous imaginer un algorithme qui permette de trouver le meilleur chemin allant d'un point à un autre d'un graphe ?

- Initialisation
 - Etiqueter tous les nœuds du graphes avec un score infini.
 - Etiqueter le nœud de départ avec un score nul
 - Ajouter tous les nœuds à la liste L.
- Boucle
 - Choisir le nœud de score le plus faible dans L : Nmin.
 - Si Nmin == Nœud destination → fin et remontée.
 - Pour chaque fils de Nmin :
 - Mettre à jour le score selon la formule score(Nmin) + Cout(Nmin→Voisin) à condition que le résultat soit plus faible que score(Voisin).
 - Retirer Nmin de L

S1	S2	S3	S4	S6	S7
11 (S5)	∞	∞	∞	2 (S5)	∞

0 0 2 0 0 0 0 0 4 0 5 0 0 14 0 0 1 0 3 0 0 11 0 0 0 0 2 0 0 0 0 7 0 0 9

S1	S2	S3	S4	S6	S7
11 (S5)	∞	∞	∞	2 (S5)	∞
11 (S5)	∞	∞	2 + 7 = 9 (S6)	-	2 + 9 = 11 (S6)

S1	S2	S3	S4	S6	S7
11 (S5)	∞	∞	∞	2 (S5)	∞
11 (S5)	∞	∞	2 + 7 = 9 (S6)	-	2 + 9 = 11 (S6)
11 (S5)	∞	9 + 1 = 10 (S4)	-	-	11 (S6)

S1	S2	S3	S4	S6	S7
11 (S5)	∞	∞	∞	2 (S5)	∞
11 (S5)	∞	∞	2 + 7 = 9 (S6)	-	2 + 9 = 11 (S6)
11 (S5)	∞	9 + 1 = 10 (S4)	-	-	11 (S6)
11 (S5)	10 + 4 = 14 (S3)	-	-	-	11 (S6)

0 0 2 0 0 0 0 0 4 0 5 0 0 14 0 0 1 0 3 0 0 11 0 0 0 0 2 0 0 0 0 7 0 0 9

S1	S2	S3	S4	S6	S7
11 (S5)	∞	∞	∞	2 (S5)	∞
11 (S5)	∞	∞	2 + 7 = 9 (S6)	-	2 + 9 = 11 (S6)
11 (S5)	∞	9 + 1 = 10 (S4)	-	-	11 (S6)
11 (S5)	10 + 4 = 14 (S3)	-	-	-	11 (S6)
-	14 (S3)	-	-	-	11 (S6)

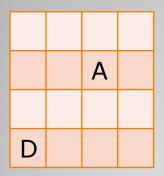
0 0 2 0 0 0 0 0 4 0 5 0 0 14 0 0 1 0 3 0 0 11 0 0 0 0 2 0 0 0 0 7 0 0 9

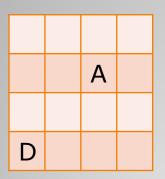
S1	S2	S3	S4	S6	S7
11 (S5)	∞	∞	∞	2 (S5)	∞
11 (S5)	∞	∞	2 + 7 = 9 (S6)	-	2 + 9 = 11 (S6)
11 (S5)	∞	9 + 1 = 10 (S4)	-	-	11 (S6)
11 (S5)	10 + 4 = 14 (S3)	-	-	-	11 (S6)
-	14 (S3)	-	-	-	11 (S6)
-	14 (S3)	-	-	-	-

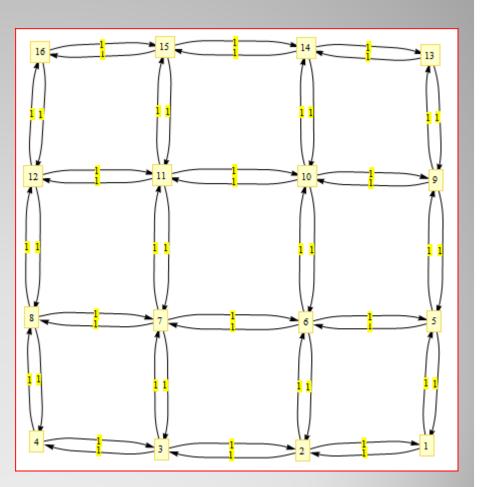
0 0 2 0 0 0 0 0 4 0 5 0 0 14 0 0 1 0 3 0 0 11 0 0 0 0 2 0 0 0 7 0 0 9

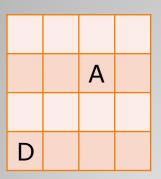
 L'algorithme de Djikstra dans le cas de poids négatifs ?

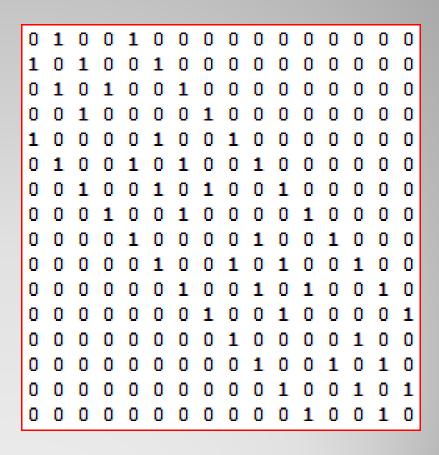
- L'algorithme de Djikstra dans le cas de poids négatifs ?
 - Pas dans tous les cas
 - Circuit de poids total négatif







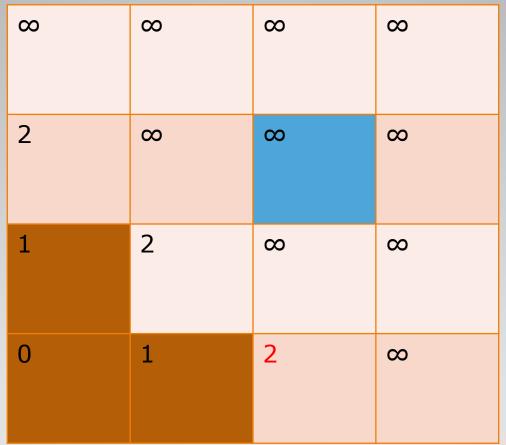


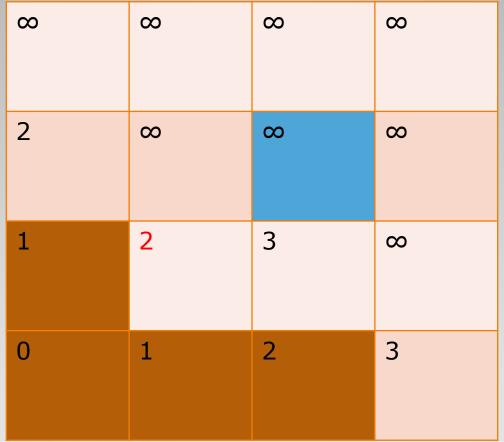


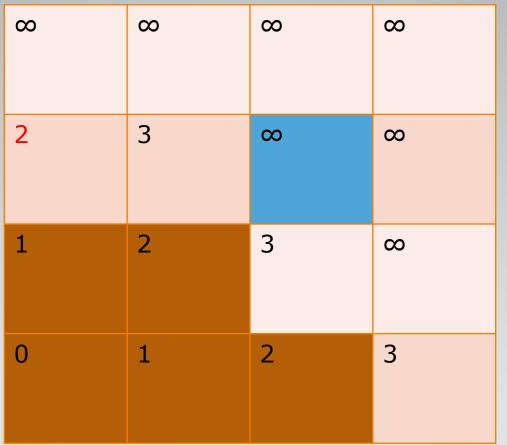
∞	∞	8	8
∞	∞	8	8
∞	∞	8	8
0	∞	∞	∞

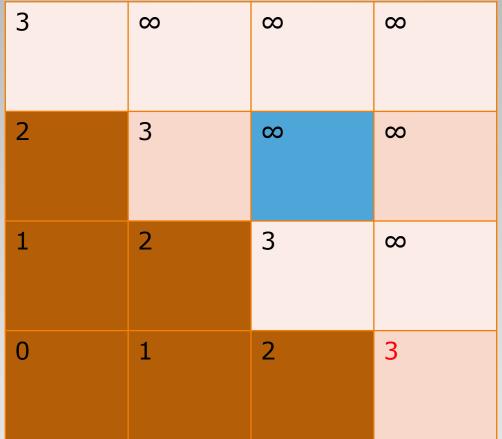
∞	∞	∞	∞
∞	∞	⊗	∞
1	∞	∞	∞
0	1	∞	∞

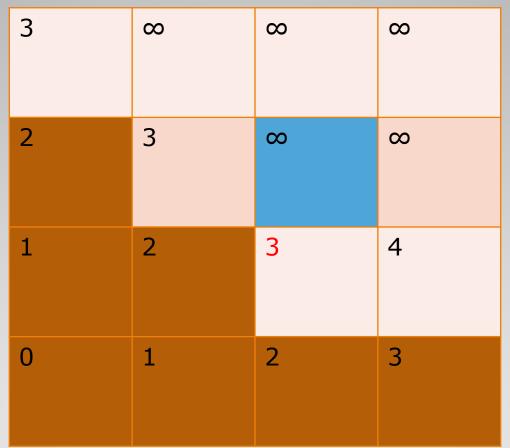
∞	∞	8	∞
∞	8	8	∞
1	2	∞	∞
0	1	2	∞

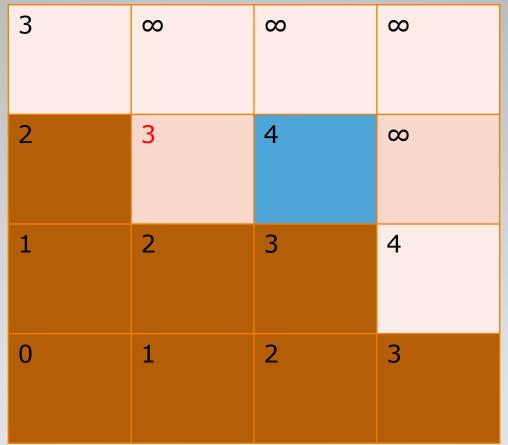


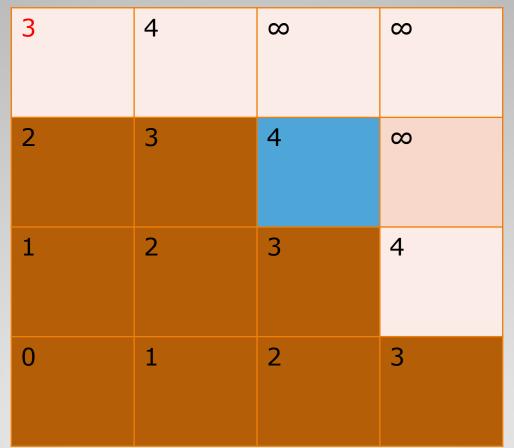


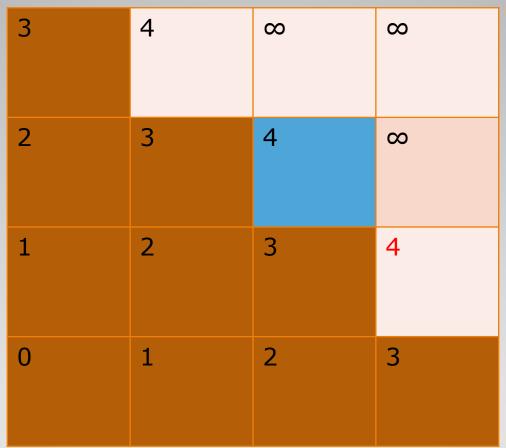




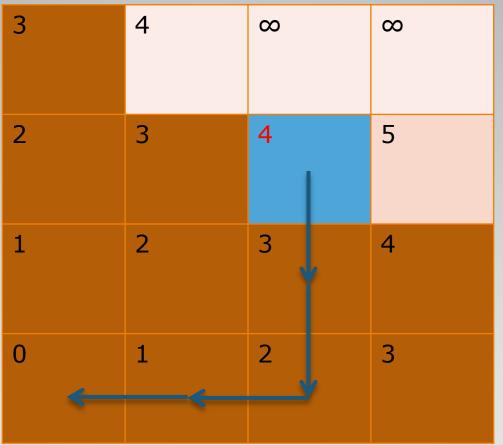


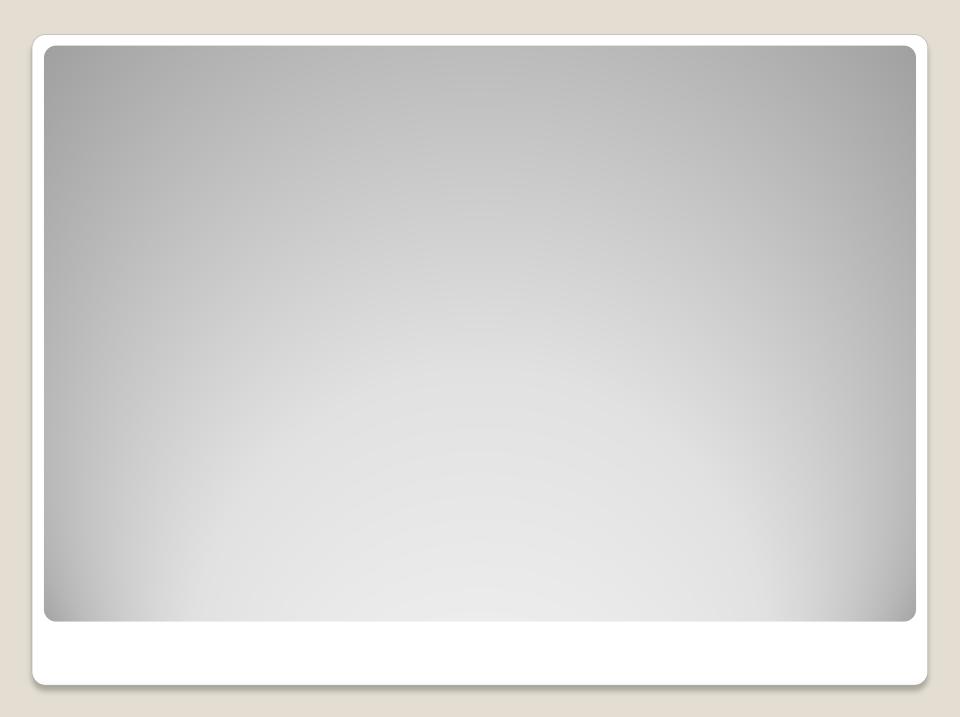












- Algorithme A*
 - Proposé en 1968 par Hart, Nilsson et Raphael

- Pourquoi A* ?
 - Djikstra trop long dans de nombreux cas.
 - Djikstra ne fait aucune hypothèse quant à la structure du graphe.

- A* = Djikstra + heuristique.
- Heuristique ?
 - Estimation du coût restant
 - Ex : Estimation de la distance restante à parcourir
- Dépendante des connaissances sur la structure du graphe

- Exemple d'heuristique :
 - Distance de Manhattan à vol d'oiseau

Algorithme A*

- Initialisation
 - Etiqueter tous les nœuds du graphes avec un score infini.
 - Etiqueter le nœud de départ avec un score nul
 - Ajouter tous les nœuds à la liste L.
- Boucle
 - Choisir le nœud où la valeur : (score(nœud) + estimation(nœud-)destination)) est plus faible dans L : Nmin.
 - Si Nmin == Nœud destination → fin et remontée.
 - Pour chaque fils de Nmin :
 - Mettre à jour le score selon la formule score(Nmin) + Cout(Nmin→Voisin) à condition que le résultat soit plus faible que score(Voisin).
 - Retirer Nmin de L

- A* renvoie-t-il toujours la solution optimale ? (plus court chemin)
 - Cela dépend de l'heuristique utilisée.
- Admissibilité
 - A* est admissible quand l'heuristique utilisée ne surestime jamais le coût restant pour atteindre le nœud objectif à partir de n'importe quel nœud courant.

- Exemple d'heuristique non admissible
 - Distance en spirale ...

- Limites de ces algorithmes
 - Djikstra comme A* tire partie du fait que la solution optimale au problème global est composée d'une série de solutions optimales à des sous problèmes (différentes parties du chemin). Cette propriété est essentielle lorsque l'on utilise des algorithmes issus de la programmation dynamique.