Chapître ?? : arbres couvrants minimaux

KRUSKAL vs PRIM

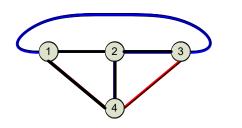
Support dispo sur Arche/L3/Section5

1. Définitions et applications

Définition 1

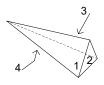
Un *arbre couvrant* un graphe connexe G = (V,E) est un ensemble acyclique d'arêtes qui connecte tous les sommets de G.

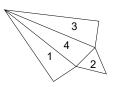
Exemple :

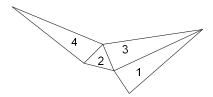


NON!

 Application: patrons (dépliages) d'un polyèdre; 1 dépliage = 1 arbre couvrant du graphe d'adjacence des faces

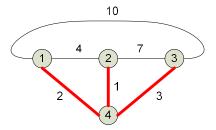






1. Définitions et applications

- Remarque : on parle d'arbre (couvrant) puisqu'un graphe connexe sans cycles est, par définition, un arbre
- Définition 2 :
 - Soit un graphe non orienté G = (V,E), pondéré par une fonction de E vers ℜ
 - un Arbre Couvrant de Poids Minimum (ACPM) est tel que la somme des poids de ses arêtes est minimum.
- Exemple :



Application :

Imaginons que chaque nœud soit un ordinateur et que le poids de l'arête entre x et y indique la longueur de câble nécessaire pour relier les ordinateurs x et y.

Alors, l'ACPM donne la plus courte longueur de câble nécessaire pour relier tous les ordinateurs.

1. Définitions et applications

- Un ACPM contient n-1 arêtes. En effet :
 - L'ACPM est un arbre qui contient tous les sommets du graphe, donc n sommets
 - Dans un arbre, tout sommet a un père, sauf la racine → il y a n-1 arêtes.
- Le calcul d'un ACPM est un problème d'optimisation :
 - chaque arbre couvrant est une solution
 - Il faut trouver la meilleure solution (minimiser son poids)
- Le premier algorithme a été publié en 1926 par Boruvka
- Les deux algos les plus connus, Kruskal et Prim, sont des algorithmes gloutons.

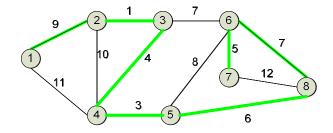
2. Les algorithmes

- Conventions:
 - I'ACPM: T
 - l'ensemble de ses arêtes : A
 - le graphe construit à partir de A (donc les arêtes de A et leurs sommets) : G [A]
- Algorithme de Kruskal

$$A = \emptyset$$

Tant que | A | < n - 1

On prend la première / prochaine arête par poids croissant On l'ajoute à A sauf si elle engendre un cycle dans G [A].



- Remarques :
 - pendant l'exécution, G [A] est une forêt car les arêtes de A peuvent former plusieurs composantes connexes (plusieurs arbres)
 - Il est pratique de trier préalablement les arêtes par poids croissants

2. Les algorithmes

Algorithme de prim

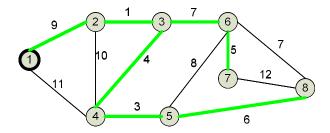
$$A = \emptyset$$

On choisit un sommet quelconque comme racine du futur ACPM

Puis, n-1 fois

on ajoute une arête de moindre poids parmi celles qui relient l'arbre à un sommet extérieur à l'arbre

• G [A] est en permanence un arbre unique (G [A] est connexe).



2. Les algorithmes

Algorithme générique
 Les algos de Prim et Kruskal ont la même structure générique :

ACPM-GENERIQUE (G,w)

```
A = \emptyset
tant que A ne forme pas un arbre couvrant
Trouver une arête sûre {u,v} pour A
Ajouter {u,v} à A (\Leftrightarrow A = A \cup { {u,v} } )
```

retourner A

Kruskal

On trie les arêtes par poids croissants NumAr = 0 ; A = \emptyset

```
Tant que |A| < n - 1

NumAr ++

si G [A \cup {NumAr \stackrel{e}{} arête}] acyclique

A = A \cup {NumAr \stackrel{e}{} arête}
```

retourner A

Prim

On choisit un sommet quelconque comme racine du futur ACPM

$$A = \emptyset$$

Puis, n-1 fois

on ajoute une arête de moindre poids parmi celles qui relient l'arbre à un sommet extérieur à l'arbre

retourner A

Définition :

Une arête {u,v} est une arête sûre pour A si :

- 1) A est un sous-ensemble d'un ACPM
- 2) A \cup { {u,v} } reste un sous-ensemble d'un ACPM

C'est-à-dire qu'en ajoutant à A une arête sûre pour A, on ne fait pas d'erreur : il existe une extension de A qui soit un ACPM.

- → ACPM-GENERIQUE respecte l'invariant « A est un sous-ensemble d'un ACPM ».
- → ACPM-GENERIQUE trouve toujours un ACPM
- → Si Prim et Kruskal choisissent à chaque fois une arête sure, ils trouvent bien un ACPM.

- Comment trouver des arêtes sures ?
- Définition

Une **coupure** (S, V-S) d'un graphe G = (V,E) est une partition des sommets en deux ensembles S et V-S.

Définition :

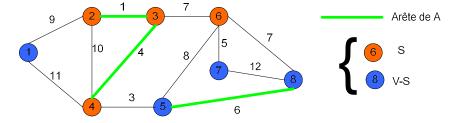
Soit G = (V,E) un graphe non orienté

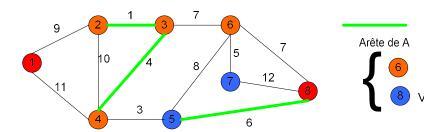
Soit A ⊂ E un ensemble d'arêtes

Soit (S, V-S) une coupure de G

On dit que la coupure (S, V-S) **respecte** A ssi aucune arête de A ne relie un sommet de S et un sommet de V-S

Exemple





La coupure respecte A

La coupure ne respecte pas A

• Comment trouver des arêtes sures ? Avec le théorème suivant (à admettre)

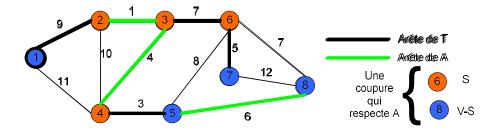
Théorème:

Soit A un ensemble d'arêtes ayant le potentiel pour devenir un ACPM (⇔ A ⊆ T où T est un ACPM)

Soit (S, V-S) une coupure qui respecte A Soit {u,v} une arête de poids minimal parmi toutes les arêtes qui traversent la coupure

Alors {u,v} est une arête sûre pour A.

Exemple



- Avec cette coupure (S = {2,3,4,6}, V-S = {1,5,7,8})
 - Les arêtes {1,2}, {1,4}, {4,5}, {5,6}, {6,7}, {6,8} traversent la coupure
 - {4,5} est une arête sûre

Corollaire :

Soit A un ensemble d'arêtes ayant le potentiel pour devenir un ACPM (⇔ A ⊆ T où T est un ACPM)

Soit G_A le graphe (V,A) Soit C une composante connexe de G_A

Soit $\{u,v\}$ une arête de poids minimal parmi toutes les arêtes qui relient C à une autre composante connexe de G_A .

Alors {u,v} est une arête sûre pour A.

Démonstration

(C, V - C) est une coupuré qui respecte A

donc {u,v} est une arête de poids minimal parmi toutes celles qui traversent la coupuré

donc (théorème) {u,v} est une arête sûre pour A.

4. Preuves de Prim

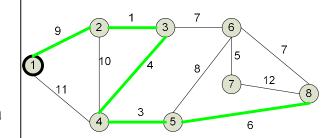
Prim

 $A = \emptyset$

On choisit un sommet quelconque comme racine du futur ACPM

Puis, n-1 fois

on ajoute une arête de moindre poids parmi celles qui relient l'arbre à un sommet extérieur à l'arbre



retourner A

- Au moment d'ajouter une arête :
 - A forme une composante connexe du graphe $G_A = (V,A)$ (puisque chaque arête ajoutée à A « est en contact par une extrémité » avec A)
 - donc toute arête qui relie A à un sommet extérieur à A relie la composante connexe de A à une autre
 - donc, parmi ces arêtes, celle qui est de moindre poids est sûre (corollaire)

donc l'arête ajoutée à A est sûre donc Prim est valide.

4. Preuves de Kruskal

Kruskal

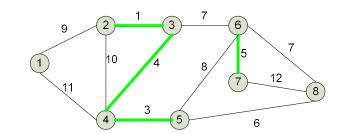
On trie les arêtes par poids croissants NumAr = 0; A = \emptyset

```
Tant que |A| < n - 1

NumAr ++

si G [A \cup {NumAr \stackrel{e}{} arête}] est acyclique

A = A \cup {NumAr \stackrel{e}{} arête}
```



retourner A

- Au moment d'ajouter une arête
 - A forme plusieurs composantes connexes et chaque sommet isolé aussi.
 - Si l'arête choisie reliait deux sommets de la même composante, elle créerait un cycle mais c'est interdit.
 - Donc l'arête relie deux composantes différentes.
 - De plus, les arêtes sont traitées par poids croissant donc l'arête choisie est une arête de poids minimum parmi les arêtes qui relient deux composantes connexes
- Donc c'est une arête sûre
- Donc Kruskal est valide.

4. Preuves de Kruskal et Prim

Remarque :

- bien que les deux algorithmes soient différents, ils donnent le même ACPM si ce dernier est unique.
- on remarque que dans Kruskal, comme dans beaucoup d'algos gloutons, un tri préalable est nécessaire.
- si toutes les arêtes ont des poids différents, il n'y a qu'un seul ACPM

Prim

 $A = \emptyset$

On choisit un sommet quelconque comme racine du futur ACPM

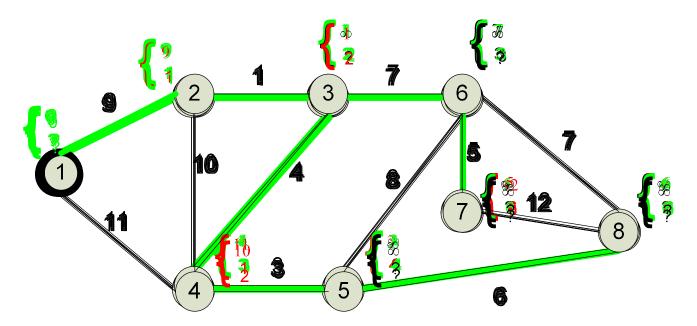
Puis, n-1 fois

on ajoute une arête de moindre poids parmi celles qui relient l'arbre à un sommet extérieur à l'arbre

retourner A

- Pour implémenter efficacement l'algorithme de Prim, l'important est de faciliter la sélection de la nouvelle arête à ajouter dans l'arbre constitué des arêtes de A.
 - →une structure de données (SdD) qui contient tous les sommets qui ne sont pas encore dans l'arbre
 - → chaque sommet v est muni de deux informations :
 - clé (v) qui représente le poids de la plus légère arête qui relie v à un sommet de A. S'il n'y a pas de telle arête, clé (v) = +∞ (clé est un nom malheureux)
 - π (v), qui représente le sommet d'où part cette arête

Exemple



- La SdD S qui stocke les sommets doit offrir les services suivants :
 - Ajouter un élément x : INSERER (x, S)
 - Retirer l'élément de plus petite clé :x = EXTRAIRE-MIN (S)
 - Diminuer à c la clé d'un élément x : DIMINUER-CLE (S, x, c)
 - → c'est une file de priorité

Avec une file de priorité, voici l'aspect de Prim

```
1.
        Pour tout sommet v
                     Clé (v) = \infty
                                                  // Clé (v) = distance de V à l'ACPM
3.
        Clé(r) = 0, \pi(r) = NIL
                                                  // r = racine choisie
4.
       F = ∅
                                                  // On ajoute tous les sommets dans la file de priorité
        Pour tout sommet v
6.
                     INSERER (v, F)
        ACPM = \emptyset
        Tant que F \neq \emptyset
8.
9.
                     u = EXTRAIRE-MIN(F)
10.
                     si u \neq r alors ACPM = ACPM U { (\pi(u), u) } Fsi
                                                                               // ACPM += moindre arête sortante
11.
                     // Mise à jour éventuelle de Clé et \pi sur les voisins de u
12.
                     Pour tout voisin v de u
13.
                                    \mathbf{si} \ v \in F \ \text{et} \ w \ (\{u,v\}) < Clé \ (v)
14.
                                                  \pi(v) = u
                                                  Clé(v) = w(\{u,v\})
15.
                                                  DIMINUER-CLE (F, v, w ({u,v})
16.
```

Attention:

- « si v ∈ F » ne doit pas impliquer de parcours de la file (marquage)
- « DIMINUER-CLE (F, v, w ({u,v}) » non plus

 Si la file de priorité est réalisée avec un tas binômial, Prim est en :

O (m.log (n))

 Si la file de priorité est réalisée avec un tas de Fibonacci, Prim est en :

O(m + n.log(n))

Kruskal

On trie les arêtes par poids croissants NumAr = 0; A = \emptyset

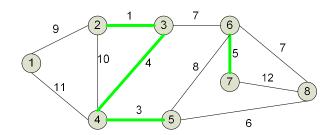
```
Tant que |A| < n - 1

NumAr ++

si G [A \cup {NumAr \stackrel{e}{} arête}] acyclique

A = A \cup {NumAr \stackrel{e}{} arête}
```

retourner A



- Il faut savoir rapidement si l'arête courante crée un cycle, autrement dit, si ses deux extrémités sont dans la même composante connexe de G_A = (V,A).
- Il faut aussi pouvoir réunir efficacement deux composantes connexes
- Pour cela, on utilise une structure de données d'ensembles disjoints (UNION-FIND structure)

- La structure de données UNION-FIND permet de gérer plusieurs ensembles disjoints, chacun étant représenté par un de ses éléments.
- Elle offre les services suivants :
 - CRÉER-ENSEMBLE (x): création d'un singleton contenant x. Le représentant de cet ensemble est x. x ne doit pas appartenir déjà à un ensemble.
 - UNION (x,y): réunion des ensembles de x et y. Le représentant du nouvel ensemble est l'un quelconque de ses éléments.
 - TROUVER-ENSEMBLE (x) : restitue le représentant de l'ensemble qui contient x

Algo de Kruskal:

- 1. $A = \emptyset$
- 2. Pour chaque sommet v de V
- 3. CRÉER-ENSEMBLE (v)
- 4. Trier les arêtes de E par pondérations croissantes
- 5. Pour chaque arête {u,v} de E par ordre croissant de pondération
- 6. si TROUVER-ENSEMBLE (u) ≠ TROUVER-ENSEMBLE (v)
- 7. $A = A \cup \{\{u,v\}\}\}$
- 8. UNION (u,v)
- 9. Retourner A

 Avec une bonne réalisation de la structure UNION-FIND, Kruskal s'exécute en :

O(m + n.log(n))

(comme Prim avec un tas de Fibonacci)