

Plus court chemin

Christophe Viroulaud

Terminale NSI

# Plus court chemin

Christophe Viroulaud

Terminale NSI

[Problématique](#)[Retour des graphes](#)[Graphe orienté](#)[Graphe pondéré](#)[Protocole RIP :  
algorithme de  
Bellman-Ford](#)[Principe](#)[Mise en application](#)[Complexité](#)[OSPF : algorithme  
de Dijkstra](#)[Principe](#)[Mise en application](#)[Complexité](#)

Comment fonctionnent les algorithmes de plus court chemin ?

RIP déjà utilisé avec ARPANET !

Comment fonctionnent les algorithmes de plus court chemin ?



FIGURE – graphe orienté

# Graphe orienté / non orienté

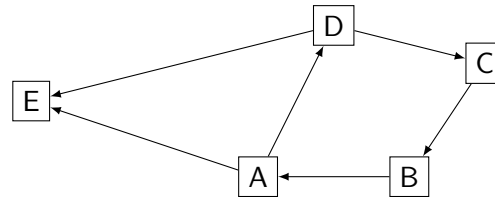


FIGURE – graphe orienté



FIGURE – graphe orienté

**À retenir**

Pour chaque nœud on peut définir ses **prédécesseurs** et ses **successeurs**.

1. Le nœud E ne possède pas de *successeur*.

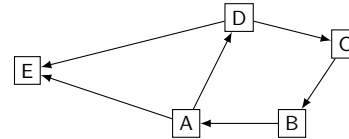


FIGURE – graphe orienté

**À retenir**

Pour chaque nœud on peut définir ses **prédécesseurs** et ses **successeurs**.

**Activité 1 :**

1. Établir la matrice d'adjacence du graphe figure 2.
2. Établir le dictionnaire des successeurs du graphe figure 2.
3. Déterminer un cycle dans le graphe.

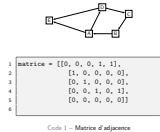
on peut faire dictionnaire des prédécesseurs

**Activité 1 :**

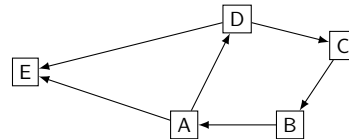
1. Établir la matrice d'adjacence du graphe figure 2.
2. Établir le dictionnaire des successeurs du graphe figure 2.
3. Déterminer un cycle dans le graphe.

La matrice n'est plus symétrique

Correction



## Correction



```

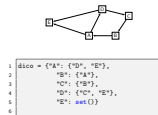
1 matrice = [[0, 0, 0, 1, 1],
2             [1, 0, 0, 0, 0],
3             [0, 1, 0, 0, 0],
4             [0, 0, 1, 0, 1],
5             [0, 0, 0, 0, 0]]
6

```

Code 1 – Matrice d'adjacence

On peut utiliser des tableaux en place des ensembles.

Correction



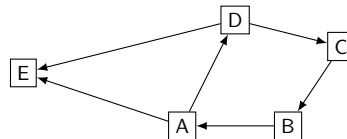
```

1 dico = {"A": {"D", "E"},
2         "B": {"A"},
3         "C": {"B"},
4         "D": {"C", "E"},
5         "E": set()}
6

```

Code 2 – Dictionnaire d'adjacence

## Correction

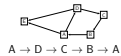


```

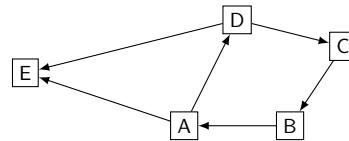
1 dico = {"A": {"D", "E"},
2         "B": {"A"},
3         "C": {"B"},
4         "D": {"C", "E"},
5         "E": set()}
6

```

Code 2 – Dictionnaire d'adjacence



## Correction



A → D → C → B → A





FIGURE – graphe non orienté pondéré

pondération peut être négative

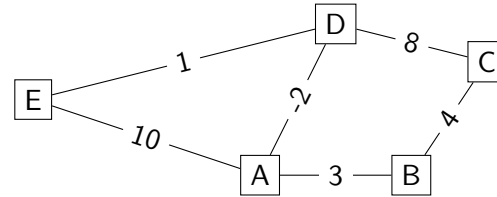


FIGURE – graphe non orienté pondéré

**Activité 2 :**

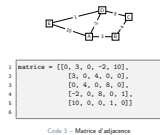
1. Établir la matrice d'adjacence du graphe figure 3.
2. Établir le dictionnaire d'adjacence du graphe figure 3.

**Activité 2 :**

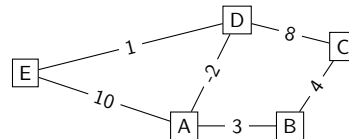
1. Établir la matrice d'adjacence du graphe figure 3.
2. Établir le dictionnaire d'adjacence du graphe figure 3.

La matrice est symétrique

Correction



## Correction



```

1 matrice = [[0, 3, 0, -2, 10],
2           [3, 0, 4, 0, 0],
3           [0, 4, 0, 8, 0],
4           [-2, 0, 8, 0, 1],
5           [10, 0, 0, 1, 0]]
6

```

Code 3 – Matrice d'adjacence

## Dictionnaire de dictionnaires

Correction

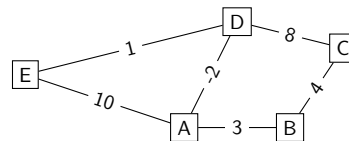
```

1 dico = {"A": {"B": 3, "D":
2   -2, "E": 10},
3   "B": {"A": 3, "C": 4},
4   "C": {"B": 4, "D": 8},
5   "D": {"A": -2, "C": 8, "E":
6   1},
7   "E": {"D": 1, "E": 10}}

```

Code 4 – Dictionnaire d'adjacence

## Correction



```

1      dico = {"A": {"B": 3, "D":
2      -2, "E": 10},
3      "B": {"A": 3, "C": 4},
4      "C": {"B": 4, "D": 8},
5      "D": {"A": -2, "C": 8, "E":
6      1},
7      "E": {"D": 1, "E": 10}}

```

Code 4 – Dictionnaire d'adjacence

[Plus court chemin](#)[└ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford](#)[└ Principe](#)[└ Algorithme de Bellman-Ford : Fin des années 50](#)

Algorithme de Bellman-Ford : Fin des années 50

*La distance pour atteindre chaque nœud correspond à la distance pour atteindre son prédécesseur à laquelle on ajoute le poids de l'arête les séparant.*

# Algorithme de Bellman-Ford : Fin des années 50

*La distance pour atteindre chaque nœud correspond à la distance pour atteindre son prédécesseur à laquelle on ajoute le poids de l'arête les séparant.*

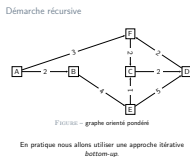
[Plus court chemin](#)[Problématique](#)[Retour des graphes](#)[Graphe orienté](#)[Graphe pondéré](#)[Protocole RIP  
algorithme de  
Bellman-Ford](#)[Principe](#)[Mise en application](#)[Complexité](#)[OSPF : algorithme  
de Dijkstra](#)[Principe](#)[Mise en application](#)[Complexité](#)

## Plus court chemin

## Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## Principe

## Démarche récursive



## 1. Bellman « père de l'approche dynamique »

**Remarque**

2. Dans le graphe figure 4 les pondérations représentent un nombre de routeurs traversés pour atteindre le nœud (routeur) suivant.

## Démarche récursive

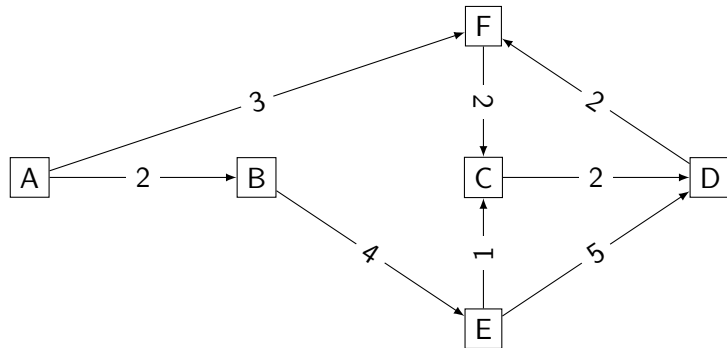


FIGURE – graphe orienté pondéré

En pratique nous allons utiliser une approche itérative *bottom-up*.

## Plus court chemin

### └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

#### └ Principe

##### └ Pour chaque routeur

peut servir pour retrouver chemin, distance mini...

Pour chaque routeur

On obtient un tableau contenant la distance minimale entre le routeur de départ et chaque autre routeur.

## Pour chaque routeur

On obtient un tableau contenant la distance minimale entre le routeur de départ et chaque autre routeur.

## Plus court chemin

### Problématique

### Retour des graphes

Graphes orientés

Graphes pondérés

### Protocole RIP algorithme de Bellman-Ford

#### Principe

Mise en application

Complexité

### OSPF : algorithme de Dijkstra

#### Principe

Mise en application

Complexité

## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └ Mise en application

```

1 Créer un tableau des distances entre A et les routeurs (A inclus
  ), initialisées à l'infini.
2 Dans le tableau modifier la distance vers A à 0.
3
4 Tant que (le nombre d'itérations) < (nombre de routeurs)
5   Pour chaque arc du graphe
6     Si (la distance du routeur) > (la distance de son prédé
       cesseur + poids de l'arc entre les deux routeurs)
7       La distance du routeur est remplacée par cette
8       nouvelle valeur

```

Code 5 – Algorithme de Bellman Ford

1. ligne 2 de l'algo : en effet distance de A à A = 0
2. ligne 4 : on fait autant d'itérations qu'il y a de routeurs = pire des cas → on pourra améliorer

- 1 Créer un tableau des distances entre A et les routeurs (A inclus), initialisées à l'infini.
- 2 Dans le tableau modifier la distance vers A à 0.
- 3
- 4 Tant que (le nombre d'itérations) < (nombre de routeurs)
- 5    Pour chaque arc du graphe
- 6       Si (la distance du routeur) > (la distance de son prédécesseur + poids de l'arc entre les deux routeurs)
- 7           La distance du routeur est remplacée par cette nouvelle valeur
- 8

Code 5 – Algorithme de Bellman Ford



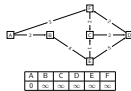
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

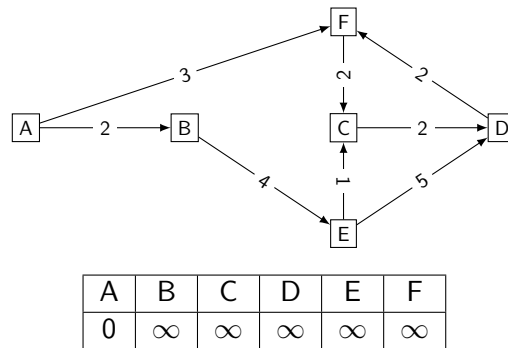
## └ Mise en application

## └ Initialisation

Initialisation



## Initialisation



## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

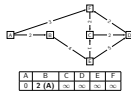
## └ Mise en application

## └ Première itération

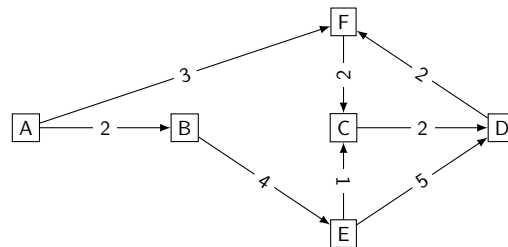
La distance calculée pour atteindre B correspond à la distance (du tableau) de son prédécesseur (A) augmentée du poids de l'arc A-B :

$$0 + 2 = 2 < \infty$$

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	<b>2 (A)</b>	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

Activité 3 : Continuer de dérouler l'algorithme sur le graphe figure 4.

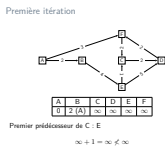
**Activité 3** : Continuer de dérouler l'algorithme sur le graphe figure 4.

## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

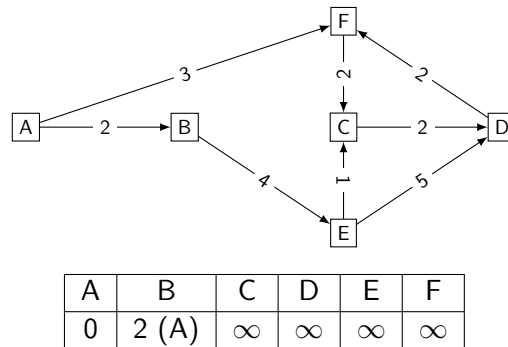
## └ Mise en application

## └ Première itération



On est toujours dans la première itération ; on vérifie chaque arc.

## Première itération



Premier prédécesseur de C : E

$$\infty + 1 = \infty \not< \infty$$

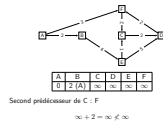
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

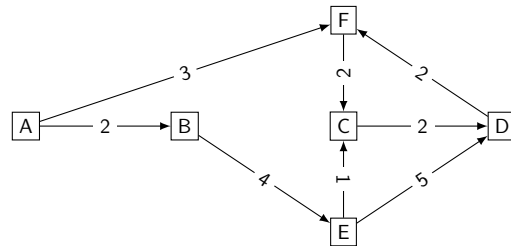
## └ Mise en application

## └ Première itération

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$

Second prédécesseur de C : F

$$\infty + 2 = \infty \neq \infty$$

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

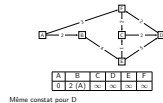
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

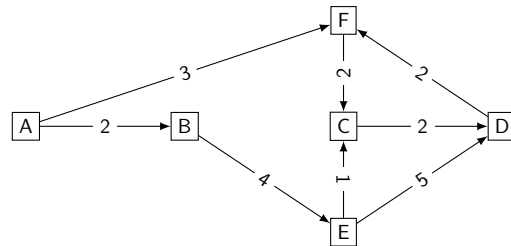
## └ Mise en application

## └ Première itération

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$	$\infty$

Même constat pour D

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

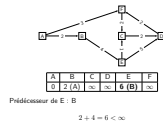
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

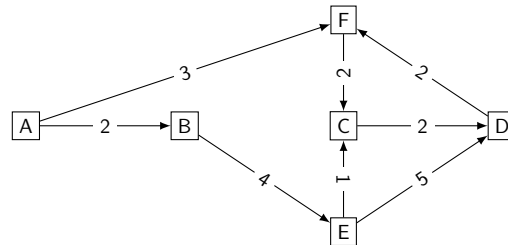
## └ Mise en application

## └ Première itération

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	<b>6 (B)</b>	$\infty$

Prédécesseur de E : B

$$2 + 4 = 6 < \infty$$

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

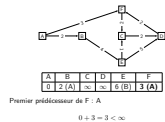
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

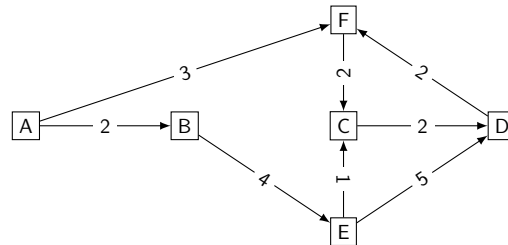
## └ Mise en application

## └ Première itération

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)

Premier prédécesseur de F : A

$$0 + 3 = 3 < \infty$$

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité



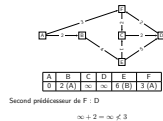
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

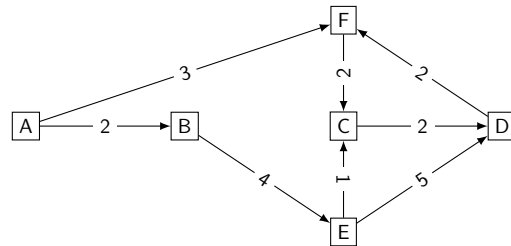
## └ Mise en application

## └ Première itération

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)

Second prédécesseur de F : D

$$\infty + 2 = \infty \not\leq 3$$

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

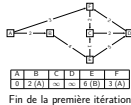
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

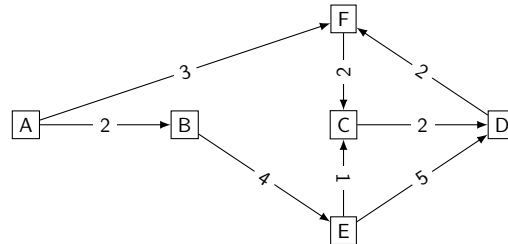
## └ Mise en application

## └ Première itération

Première itération



## Première itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	∞	∞	6 (B)	3 (A)

Fin de la première itération

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

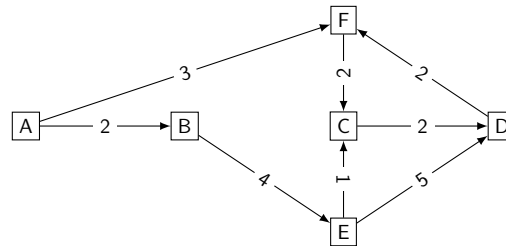
Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)

Pas de modification pour A et B

## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)

Pas de modification pour A et B

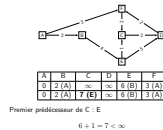
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

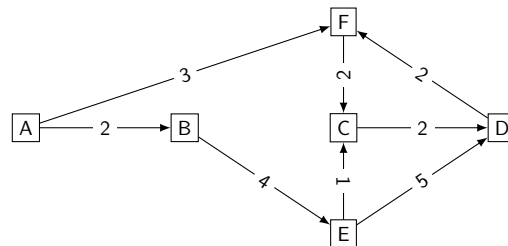
## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

Deuxième itération



## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	<b>7 (E)</b>	$\infty$	6 (B)	3 (A)

Premier prédécesseur de C : E

$$6 + 1 = 7 < \infty$$

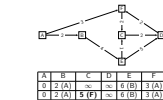
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

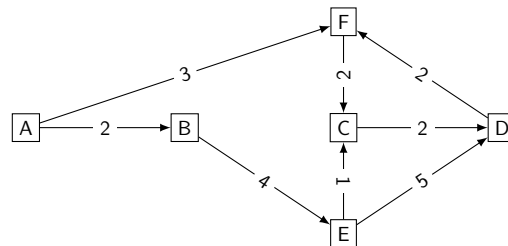
Deuxième itération



Second prédécesseur de C : F

$$3 + 2 = 5 < 7$$

## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	∞	∞	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	<b>5 (F)</b>	∞	6 (B)	3 (A)

Second prédécesseur de C : F

$$3 + 2 = 5 < 7$$

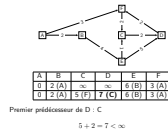
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

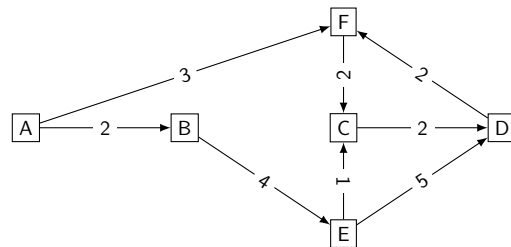
## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

Deuxième itération



## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	<b>7 (C)</b>	6 (B)	3 (A)

Premier prédécesseur de D : C

$$5 + 2 = 7 < \infty$$

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

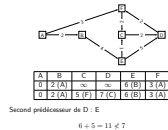
## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

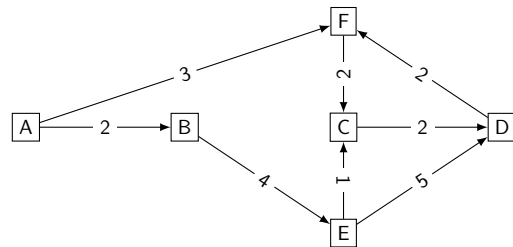
## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

Deuxième itération



## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Second prédécesseur de D : E

$$6 + 5 = 11 \not< 7$$

## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

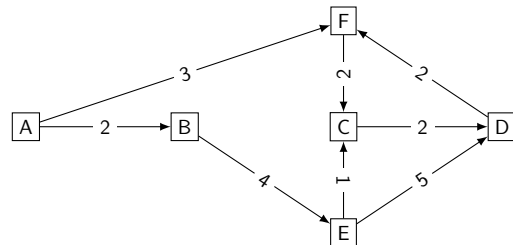
Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Pas de changement pour E et F

## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Pas de changement pour E et F

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité



## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └ Mise en application

## └ Deuxième itération

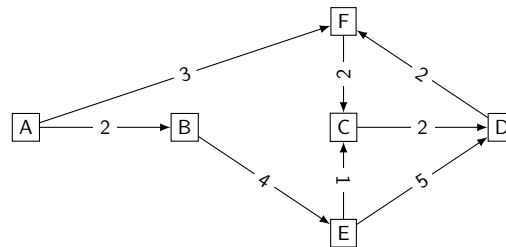
Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Fin de la deuxième itération

## Deuxième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Fin de la deuxième itération

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

## Plus court chemin

## └ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └ Mise en application

## └ Troisième itération

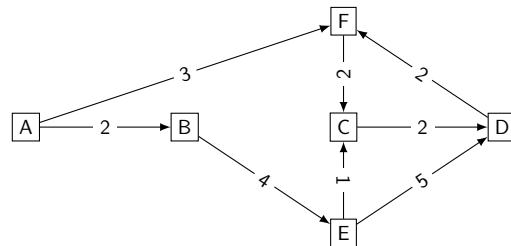
Troisième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Pas de changement lors de la troisième itération

## Troisième itération



A	B	C	D	E	F
0	2 (A)	$\infty$	$\infty$	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)
0	2 (A)	5 (F)	7 (C)	6 (B)	3 (A)

Pas de changement lors de la troisième itération

1. amélioration de l'algorithme : on peut s'arrêter là
2. On peut retracer le chemin en partant de la fin :  
 $D \rightarrow C \rightarrow F \rightarrow A$

## Plus court chemin

## └─ Protocole RIP : algorithme de Bellman-Ford

## └─ Complexité

► du nombre de sommets (notée  $S$ ) : on visite chaque sommet (ligne 4) :

```
1 Tant que (le nombre d'itérations)  
  < (nombre de routeurs)  
2
```

ligne 4 = on peut faire une amélioration : si pas de modification pendant l'itération, on peut s'arrêter

- du nombre de sommets (notée  $S$ ) : on visite chaque sommet (ligne 4) ;

```
1 Tant que (le nombre d'itérations)  
  < (nombre de routeurs)
```

```

► du nombre de sommets (notée S) : on visite chaque
sommets (ligne 4):
1 Tant que (le nombre d'itérations)
2   < (nombre de routeurs)

► du nombre d'arcs (notée A) : pour chaque sommet on
regarde tous les arcs du graphe (ligne 5):
1 Pour chaque arc du graphe
2

```

ligne 4 = on peut faire une amélioration : si pas de modification pendant l'itération, on peut s'arrêter

- du nombre de sommets (notée S) : on visite chaque sommet (ligne 4);

```

1 Tant que (le nombre d'itérations)
   < (nombre de routeurs)
2

```

- du nombre d'arcs (notée A) : pour chaque sommet on regarde tous les arcs du graphe (ligne 5).

```

1 Pour chaque arc du graphe
2

```

$O(S.A)$ 

# Complexité de l'algorithme de Bellman Ford

 $O(S.A)$

## Plus court chemin

└ OSPF : algorithme de Dijkstra

└ Principe

└ Edsger Dijkstra

1. peut se contenter de renvoyer la distance départ/arrivée (et le chemin)
2. graphe non orienté possible
3. parfois appelé Moore-Dijkstra

Edsger Dijkstra

principe : construire un sous-graphe en ajoutant à chaque itération un sommet de distance minimale.

## Edsger Dijkstra

principe : construire un sous-graphe en ajoutant à chaque itération un sommet de distance minimale.

## Plus court chemin

Problématique

Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

Protocole RIP  
algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

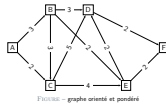
Principe

Mise en application

Complexité

## Plus court chemin

- OSPF : algorithme de Dijkstra
- Principe



## Remarque

Les poids de chaque arc représentent le coût de chaque connexion.

coût 5 → 20Mbit/s

coût 2 → 50Mbit/s

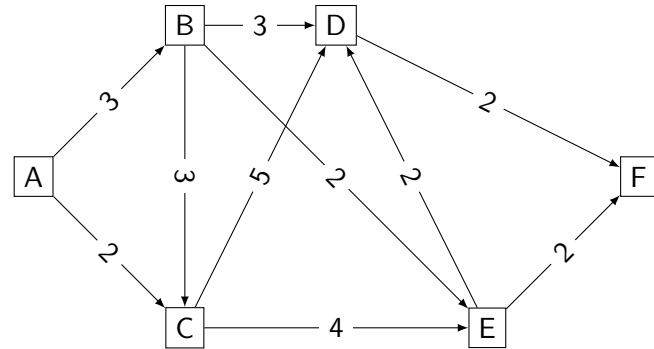


FIGURE – graphe orienté et pondéré

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

## Plus court chemin

## └ OSPF : algorithme de Dijkstra

## └ Mise en application

1.  $S$  = suivant ;  $V$  = voisin
2. ligne 7 : on compare encore la distance déjà enregistrée à distance du voisin + arc

```

1 Créer un tableau des distances entre A et les routeurs (A inclus
  ), initialisées à l'infini.
2 Dans le tableau modifier la distance vers A à 0.
3
4 Tant qu'il reste des routeurs non sélectionnés
5   Parmi les routeurs non-sélectionnés, choisir le routeur (noté
   S) ayant la plus petite distance.
6   Pour chaque routeur adjacent à S (noté V) et non déjà sé
   lectionné:
7     Si (la distance de V) > (la distance de S + poids S-V)
8       La distance de V est remplacée par cette nouvelle
9       valeur

```

Code 6 – Algorithme de Dijkstra

- 1 Créer un tableau des distances entre A et les routeurs (A inclus), initialisées à l'infini.
- 2 Dans le tableau modifier la distance vers A à 0.
- 3
- 4 Tant qu'il reste des routeurs non sélectionnés
- 5 Parmi les routeurs non-sélectionnés, choisir le routeur (noté S) ayant la plus petite distance.
- 6 Pour chaque routeur adjacent à S (noté V) et non déjà sélectionné:
- 7 Si (la distance de V) > (la distance de S + poids S-V)
- 8 La distance de V est remplacée par cette nouvelle valeur
- 9

Code 6 – Algorithme de Dijkstra

## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

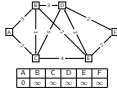
Complexité



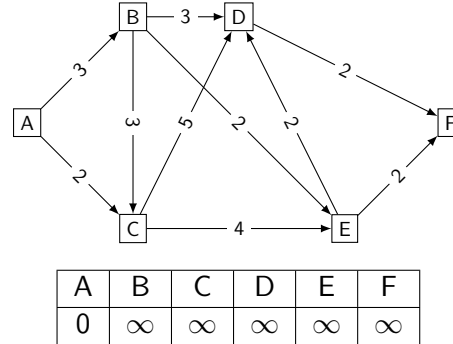
## Plus court chemin

- OSPF : algorithme de Dijkstra
- Mise en application
  - Initialisation

Initialisation



## Initialisation



## Plus court chemin

## Problématique

## Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

## Protocole RIP

## algorithme de Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

## OSPF : algorithme de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

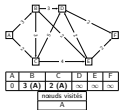
## Plus court chemin

└ OSPF : algorithme de Dijkstra

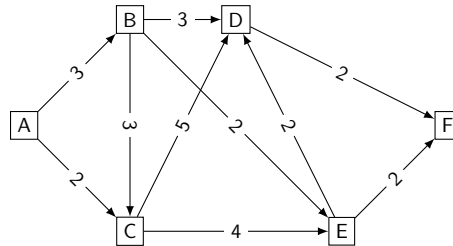
└ Mise en application

└ Sélection de A

Sélection de A



## Sélection de A



A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	∞	∞	∞

nœuds visités
A

## Plus court chemin

Problématique

Retour des graphes

Graphe orienté

Graphe pondéré

Protocole RIP

algorithme de  
Bellman-Ford

Principe

Mise en application

Complexité

OSPF : algorithme  
de Dijkstra

Principe

Mise en application

Complexité

Activité 4 : Continuer de dérouler l'algorithme sur le graphe figure 5.

**Activité 4 :** Continuer de dérouler l'algorithme sur le graphe figure 5.

## Plus court chemin

└ OSPF : algorithme de Dijkstra

└ Mise en application

└ Correction

cellule grisée = nœud déjà visité, on a déjà sa route la + courte

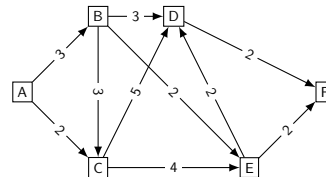
Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : C.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
3 (A)	2 (A)	<b>7 (C)</b>	<b>6 (C)</b>	$\infty$	$\infty$
nœuds visités A - C					

## Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : C.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
	3 (A)	2 (A)	<b>7 (C)</b>	<b>6 (C)</b>	$\infty$
nœuds visités A - C					

## Plus court chemin

- OSPF : algorithme de Dijkstra

- Mise en application

- Correction

C n'est pas regardé : on a déjà trouvé la + petite distance pour lui = il a déjà été visité

Correction

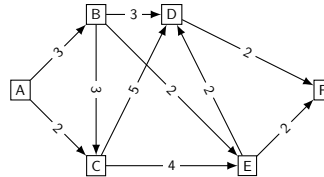


On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : B.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
3 (A)	2 (A)	7 (C)	6 (C)	$\infty$	$\infty$
3 (A)		<b>6 (B)</b>	<b>5 (B)</b>	$\infty$	$\infty$

nœuds visités  
A - C - B

## Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : B.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
	3 (A)	2 (A)	7 (C)	6 (C)	$\infty$
	3 (A)		<b>6 (B)</b>	<b>5 (B)</b>	$\infty$

nœuds visités

A - C - B

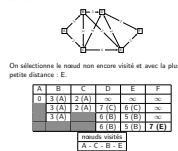
## Plus court chemin

- OSPF : algorithme de Dijkstra

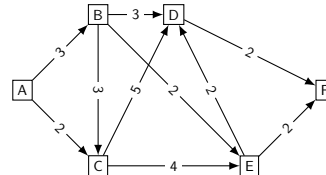
- Mise en application

- Correction

Correction



## Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : E.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
	3 (A)	2 (A)	7 (C)	6 (C)	$\infty$
	3 (A)		6 (B)	5 (B)	$\infty$
			6 (B)	5 (B)	<b>7 (E)</b>

nœuds visités  
 A - C - B - E

## Plus court chemin

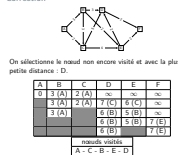
- OSPF : algorithme de Dijkstra

- Mise en application

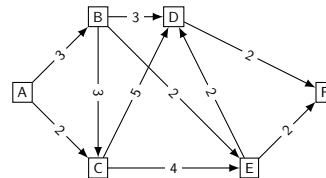
- Correction

pas de modification

Correction



## Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : D.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
	3 (A)	2 (A)	7 (C)	6 (C)	$\infty$
	3 (A)		6 (B)	5 (B)	$\infty$
			6 (B)	5 (B)	7 (E)
			6 (B)		7 (E)
nœuds visités					
A - C - B - E - D					

## Plus court chemin

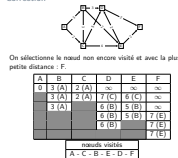
- OSPf : algorithme de Dijkstra

- Mise en application

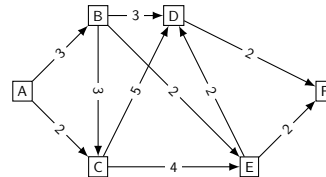
- Correction

pas de modification

Correction



## Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : F.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
	3 (A)	2 (A)	7 (C)	6 (C)	$\infty$
	3 (A)		6 (B)	5 (B)	$\infty$
			6 (B)	5 (B)	7 (E)
			6 (B)		7 (E)
					7 (E)

nœuds visités

A - C - B - E - D - F



## Plus court chemin

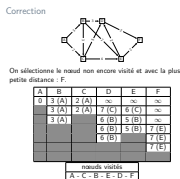
- OSPF : algorithme de Dijkstra

- Mise en application

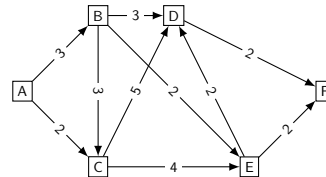
- Correction

tous les nœuds ont été visités = fin de l'algorithme. On peut reconstruire le chemin.

pour F :  $F \rightarrow E \rightarrow B \rightarrow A$



## Correction



On sélectionne le nœud non encore visité et avec la plus petite distance : F.

A	B	C	D	E	F
0	3 (A)	2 (A)	$\infty$	$\infty$	$\infty$
	3 (A)	2 (A)	7 (C)	6 (C)	$\infty$
	3 (A)		6 (B)	5 (B)	$\infty$
			6 (B)	5 (B)	7 (E)
			6 (B)		7 (E)
					7 (E)

nœuds visités

A - C - B - E - D - F

1. hors programme
2. utilisation de tas par exemple

- La complexité dépend du nombre de sommets  $S$  et du nombre d'arcs  $A$ .

1. hors programme
2. utilisation de tas par exemple

- » La complexité dépend du nombre de sommets  $S$  et du nombre d'arcs  $A$ .
- » Le point clé de l'algorithme tient dans la recherche de la distance minimale.

1 Parmi les routeurs non-sélectionnés, choisir le routeur (noté  $S$ ) ayant la plus petite distance.  
2

- La complexité dépend du nombre de sommets  $S$  et du nombre d'arcs  $A$ .
- Le point clé de l'algorithme tient dans la recherche de la distance minimale.

1 Parmi les routeurs non-sélectionnés, choisir le routeur (noté  $S$ ) ayant la plus petite distance.  
2

$$O((A + S) \times \log S)$$

# Complexité de l'algorithme de Dijkstra

$$O((A + S) \times \log S)$$