

Théorie de la complexité des algorithmes

Problème des K-centres

FRANÇOIS HERNANDEZ - LÉO PONS
CentraleSupélec
February 6, 2017

Contents

Introduction	3
I Implémentation	4
I.1 Objets utilisés	4
I.2 Génération d'instances	4
I.3 Affichage des données	5
I.4 Algorithmes de résolution	5
I.5 Conversion en fichier texte	5
II Théorie, NP-complétude et approximation	7
III Méthodes de résolution	7
III.1 Exact	7
III.2 DeuxApprox	7
III.3 Dominant	7
III.4 Descente	7
IV Évaluation des performances	7

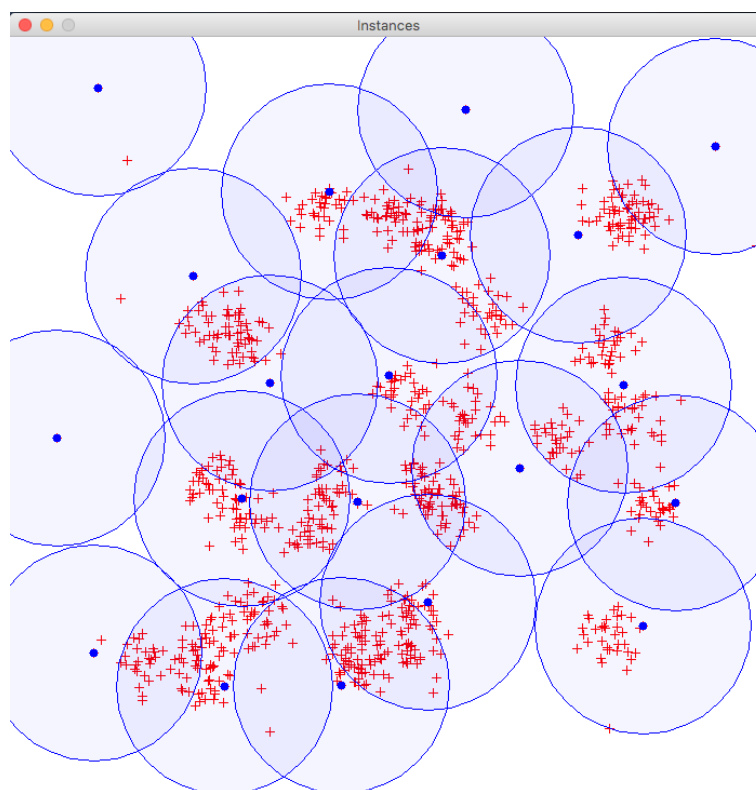
Introduction

Le problème des K-centres est un problème d'optimisation combinatoire. Le problème peut se décrire de façon informelle ainsi (Wikipedia) : étant donné n villes, il faut ouvrir une caserne de pompiers dans k villes, tel que la distance entre chaque ville et la plus proche caserne soit minimisée.

Il existe plusieurs définitions des problèmes K-centres. Ici, nous considérons la formulation suivante. Supposons un ensemble E de n points dans un espace vectoriel ou un graphe complet muni d'une fonction de distance satisfaisant l'inégalité triangulaire. Il s'agit de trouver k "centroids" afin de minimiser la distance maximale entre un point de E et le centre le plus proche.

Ce problème de décision est NP-complet.

Au cours de ce projet, nous avons mis en place un programme en Java constituant une représentation du problème, et proposant différents algorithmes de résolution sur différents ensembles d'instances.



I Implémentation

Nous avons choisi d'implémenter ce problème dans le langage Java. Nous avons mis en place des fonctions de génération et d'affichage d'instances (ensemble de points), ainsi que différents algorithmes de résolution à tester, et des méthodes de lecture et écriture des données sous format texte.

Le programme comporte ainsi les packages suivants :

- **Generation** : contient les différentes classes de génération d'instances ainsi que celle associée à la lecture des fichiers .txt, toutes héritant de la classe abstraite *Generateur* ;
- **Graphics** : contient les différentes classes associées à l'affichage des instances ;
- **Resolution** : contient les différents algorithmes de résolution sous forme de classes filles de la classe générique abstraite *Algo* ;
- **Main** : contient le main qui permet de lancer les algorithmes de test, ainsi que la définition des différents objets utilisés ;

I.1 Objets utilisés

Les objets utilisés dans ce programme sont définis de la façon suivante :

- **Point** : ensemble de coordonnées, ici x et y dans l'espace à deux dimensions ;
- **Instance** ensemble de n Points sous forme d'ArrayList, et un attribut k définissant le nombre de centres attendus, contient également une méthode permettant d'exporter l'instance au format .txt ;
- **Solution** : ensemble de k Points constituant les centres d'une Instance, ainsi qu'un attribut *rayon* définissant le rayon minimal pour lequel tous les points de l'instance sont couverts.

I.2 Génération d'instances

Nous avons choisi d'implémenter deux classes de génération d'instances :

- **Uniforme** : génère n Points de façon aléatoire dans l'espace défini (en conservant des marges afin de ne pas avoir de points trop proches des bords, pour des raisons d'affichage) ;
- **Cluster** : détermine n_{Cl} centres de clusters de façon aléatoire dans l'espace défini (en conservant une nouvelle fois des marges). On génère ensuite n Points répartis uniformément sur les différents clusters. Les coordonnées de chaque point sont déterminées aléatoirement selon une loi normale, centrée sur le cluster correspondant et d'écart-type σ . La taille des clusters est donc définie par σ et est commune à tous les clusters. Elle est définie à la création de l'objet.

I.3 Affichage des données

Afin d'avoir une représentation graphique claire des différentes instances et des résultats des algorithmes de résolution, nous avons choisi de définir une interface graphique à l'aide des outils Swing. Cela consiste en deux classes, Fenetre et Panel. Fenetre hérite de la classe JFrame et définit les caractéristiques de la fenêtre qui contiendra le Panel. Panel hérite de la classe JPanel et contient les méthodes associées au dessin des représentations. La méthode paintComponent dessine les différents éléments dans un bufferGraphics, attribut d'une image.

I.4 Algorithmes de résolution

Nous avons implémenté 4 algorithmes de résolution différents :

- Exact : Calcule exactement la solution optimale. L'algorithme teste naïvement toutes les solutions possibles récursivement et est donc très coûteux en temps.
- DeuxApprox (approximation) : On construit la solution centre par centre : on commence par un point quelconque puis on cherche parmi les points non encore choisis celui qui est le plus éloigné de notre ensemble de centres. On itère ainsi jusqu'à avoir choisi k centres.
- Dominant (approximation) : On commence par calculer la liste des distances entre tous les points, qu'on trie par ordre croissant. Ensuite, on prend la première distance et on cherche une solution : on construit notre liste centre par centre, en choisissant à chaque fois le point qui possède le plus de voisins non couverts (par des disques de rayon d). Après avoir choisi k centres, on regarde si tous les points sont couverts. Si oui, on renvoie la solution, sinon, on passe à la distance suivante.
- Descente : Cet algorithme est un peu particulier : il améliore une solution déjà existante (en testant des permutations de centres).

I.5 Conversion en fichier texte

Un standard d'export des instances a été défini afin de pouvoir sauvegarder et échanger différentes instances de test. Celui-ci est le suivant.

```
1 nombre d'instances i
3 n1, k1
  x1, y1, x2, y2, [...], xn1, yn1
5
  n2, k2
7 x1, y1, x2, y2, [...], xn2, yn2
```

```
9 [...]
11 ni, ki
   x1, y1, x2, y2, [...], xni, yni
```

La méthode `createFile` de la classe `Instance` permet de créer de tels fichiers à l'aide de la classe `FileWriter` de Java.

La classe `Importer` du package `Generation` permet de lire de tels fichiers à l'aide des classes `FileReader` et `BufferedReader` de Java.

II Théorie, NP-complétude et approximation

III Méthodes de résolution

III.1 Exact

Un premier algorithme est développé pour trouver la solution optimale d'une instance donnée, c'est à dire le choix de k centres qui minimise la distance maximale d'un point aux centres.

On procède par récursivité : On construit une fonction qui renvoie une solution optimale (minimisant le rayon) pour une instance donnée sachant qu'une liste de centres est déjà fixée et qu'il reste un certain nombre de centres à choisir. Cette fonction fonctionne en testant tour à tour le choix des points restants et en s'appelant récursivement avec un centre de moins à choisir. On peut donc sélectionner le meilleur point et utiliser le résultat de l'appel récursif pour les points suivant.

Notre solution principale est ainsi obtenue en appelant la fonction récursive avec le nombre de points à choisir original et avec une liste de points fixés vide. Cet algorithme est optimal mais très coûteux en terme de temps de calcul, ce qu'il le rend vite inutilisable.

III.2 DeuxApprox

Ce deuxième algorithme est une approximation qui permet de diminuer la complexité d'exécution de l'algorithme exact. On construit la solution centre par centre : on commence par un point quelconque puis on cherche parmi les points non encore choisis celui qui est le plus éloigné de notre ensemble de centres. On itère ainsi jusqu'à avoir choisi tous les centres.

Cet algorithme ne donne qu'un résultat approché (non optimal) mais est nettement moins gourmand en calcul, ce qui le rend largement plus utilisable que l'algorithme exact.

III.3 Dominant

III.4 Descente

IV Évaluation des performances

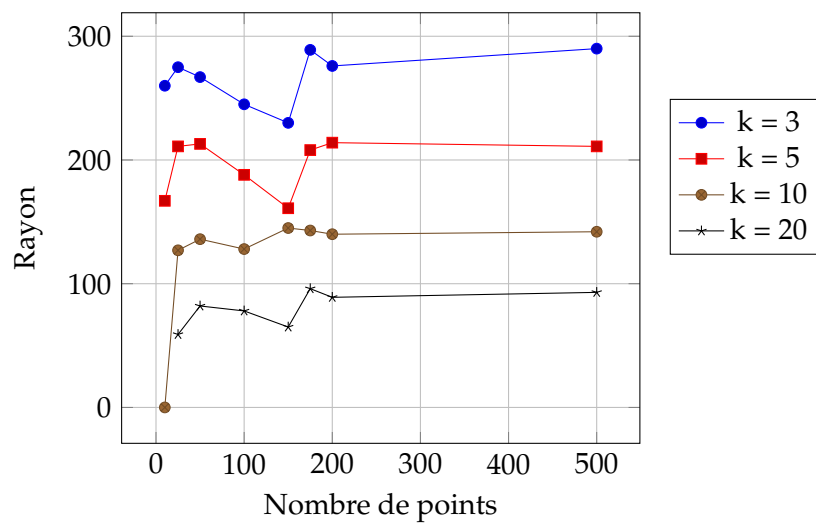


Figure 1: Rayon en fonction du nombre de points et du nombre de centres