

chap 4 : graphes

Léo SAMUEL

23 décembre 2020

1 Vocabulaire

Un graphe est formé de :

- un ensemble, appelé ensemble des sommets (Noté S ou V)
- un sous-ensemble de S^2 , appelé ensemble des arêtes (Noté E)

Exemple 1 $S = 1, 2, 3, 4$ et $A = (1, 2), (1, 3), (2, 1)$ Alors (S, A) est un graphe. Représentation graphique :

Soit $k = (S, A)$ un graphe.

- Un chemin est une suite $(s_0, \dots, s_n) \in S^{n+1}$ tq $\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, (s_i, s_{i+1}) \in A$
- Deux sommets $s, t \in S^n$ sont dits reliés lorsqu'il existe un chemin de s à t .
- La longueur d'un chemin est le nombre d'arêtes empruntées
- $\forall (s, t) \in S^2$ deux sommets reliés. On note $d(s, t)$ la longueur du plus court chemin de s à t .
- On dit que G est non orienté lorsque $\forall (s, t) \in S^2, (s, t) \in A \equiv (t, s) \in A$.
- Supposons G non-orienté
 - on dit que G est connexe lorsque tous ses sommets sont reliés
 - $\forall s \in S$, on appelle composant connexe de s l'ensemble des sommets accessibles depuis s

Propriété 1 Supp G connexe et non orienté. La distance vérifie :

- $\forall (s, t) \in S^2, d(s, t) = d(t, s)$
- $\forall (s, t, u) \in S^3, d(s, t) \leq d(s, u) + d(u, t)$ (Inégalité triangulaire)
- $\forall (s, t) \in S^2, d(s, t) = 0 \equiv s = t$
- si G est orienté, les deux derniers points restent valides
- Si G n'est pas connexe, on pose $\forall (s, t) \in S^2$ non connectés : $d(s, t) = +\infty$

Démonstration 1 Soit $(s, t) \in S^2$, notons $a = d(s, t)$ et $b = d(t, s)$. Montrons que $a = b$.

Soit γ un plus court chemin de s à t . Il est de longueur a . Soit s_0, \dots, s_a les sommets traversés par γ .

$(s_a, s_{a-1}, \dots, s_0)$ est aussi un chemin. Notons le γ^T . Sa longueur est a .

Donc il existe un chemin de longueur a de t vers s . Donc $d(t, s) \leq a$, cad $b \leq a$.

Puis avec le même raisonnement, on a $a \leq b$

Soit $(s, t, u) \in S^3$. Soit γ_1 un chemin de s à t et γ_2 un chemin de t à u .

Notons $@$ la concaténation des chemins et $|\cdot|$ la longueur.

$\gamma_1 @ \gamma_2$ est un chemin de s à u de longueur $|\gamma_1| + |\gamma_2|$

Donc il existe un chemin de s à u de longueur $|\gamma_1| + |\gamma_2|$.

Donc $d(s, u) \leq |\gamma_1| + |\gamma_2| = d(s, t) + d(t, u)$

Soit $(s, t) \in S^2$:

Si $s = t$, soit $\gamma = (s)$. γ relie s à t et sa longueur est 0.

Si $d(s, t) = 0$. Soit γ un plus court chemin de s à t . $|\gamma| = 0$. Donc le sommet de départ est le sommet d'arrivée donc $s = t$

2 Implémentation

Soit G un graphe et (S, E) ses composants

Soit $n = |S|$.

On sup. dans la suite que $S = \llbracket 0, n \rrbracket$

On utilise principalement deux méthodes pour enregistrer G .

- Matrice d'adjacence : C'est la matrice $M \in M_n(N)$ tq $\forall (i, j) \in \llbracket 0, n \rrbracket^2, M_{i,j} = (1 \text{ si } (i, j) \in A)(0 \text{ sinon})$
- Tableau de liste d'adjacences : C'est le tableau g de longueur n tq $\forall i \in \llbracket 0, n \rrbracket, g.(i)$ contient la liste des voisins de i

```
1  type graphe1 = int array array;;
2  type graphe2 = int list array;;
```

3 Parcours d'un graphe

Souvent, on a besoin de parcourir les sommets de proche en proche à partir d'un sommet de départ.

3.1 Vocabulaire et invariants de boucle

- Un sommet est dit **blanc** s'il n'est pas découvert
- Un sommet est dit **noir** s'il a été traité
- Un sommet est dit **gris** s'il est découvert mais pas traité (Sommet alors à traité)
- $(V N)$: Les voisins des sommet noir sont noirs ou gris
- $(V G)$: Tout sommet gris a au moins un voisin noir

Les seuls changement de couleurs autorisés sont de **blanc vers gris** et de **gris vers noir**

NB : Pour que le programme termine, il faudra éviter de revenir à un noir.

Conséquences des invariants de boucle :

Lemme 1 On suppose $(V N)$ et $(V G)$ vérifiés. On suppose que l'algo a aussi satisfait à $(C C)$. On suppose qu'il n'y a plus de sommet gris.

Alors les sommets blancs sont déconnectés des noirs cad : \nexists des chemins d'un noir vers un blanc

Démonstration 2 Supposons qu'il existe un chemin γ tq en notant $n = |\gamma|$ et s_0, \dots, s_n ses sommets, s_0 est noir et s_n est blanc. Soit $i = \max\{k \in \llbracket 0, n \rrbracket, s_k \text{ noir}\}$. On a $i \leq n$ car s_n est blanc. Donc s_{i+1} existe, et est différent de noir. Donc s_{i+1} est blanc car pas de gris par hypothèse. Donc $(V N)$ n'est pas vérifiée en s_i et s_{i+1}

Lemme 2 On suppose $(V N)$, $(V G)$, $(C C)$. Notons D l'ensemble des gris ou noir au debut de l'algorithme. Alors tout sommet noir ou gris est relié à D (*)

Démonstration 3 Notons (*) la propriété et vérifions que c'est un invariant de boucle.

Initialisation : * Soit s un sommet noir ou gris au debut de l'algo alors $s \in D$. Prendre $\gamma = (s)$ de longueur 0 il relie s à l .

Hérédité : * Supposons (*) vraie à un instant de l'algo. Effectuant une étape qui respecte $(V N)$, $(V G)$, et $(C C)$.

S'il y a un changement de couleurs de gris vers noir, l'ensemble des sommets noirs ou gris n'est pas changé donc (*) reste vrai.

S'il y a un changement blanc vers gris, Soit s le sommet concerné. Par $(V G)$, s a un voisin noir, disons t . Par hypothèse de récurrence, t est relié à l . Alors s est relié à l

On suppose qu'il n'y a plus de $(V N)$, $(V G)$, $(C C)$. On suppose qu'au début de l'algo, $N = \emptyset$ et un seul sommet est gris, notons le s_d . On suppose que à la fin, $G = \emptyset$

Alors à la fin de la boucle, $N =$ (la composante connexe de s_d)

Rappel : La composante connexe de s_d est l'ensemble des sommets reliés à s_d

C'est aussi la plus petite composante connexe de G contenant s_d

Démonstration 4 Montrons que $N \subset CC$ de s_d . Soit $s \in N$, par le lemme 2, s est relié à s_d
 Montrons que $N \not\subset CC$ de s_d . Soit s relié à s_d , par le lemme 1, $s \notin B$ et $G = \emptyset$ alors $s \in N$

Ainsi un algo vérifiant nos 3 props permet de trouver la composante connexe de s_d . Ce sera notre premier exemple. Une simple modification permettra de trouver un chemin de s_d vers un autre sommet s_a . Puis un plus court chemin.

3.2 Squelette de programme impératif

3.2.1 Algorithme

Entrée :

- Un Graphe (S, A)
- Un sommet $s_d \in S$

```

1  Créer 3 ensembles  $N$ ,  $G$  et  $B$ 
2   $N \leftarrow \emptyset$ 
3   $B \leftarrow S$ 
4   $G \leftarrow \emptyset$ 
5
6  Peindre  $s_d$  en gris
7
8  Tant que  $G \neq \emptyset$ :
9
10     extraire un sommet  $s$  de  $G$ 
11     Faire quelque chose
12     Peindre  $s$  en noir
13
14     Pour tout  $t$  voisin de  $s$ :
15         Si  $t \in B$ , le peindre en gris
16 Renvoyer le resultat

```

3.2.2 Les invariants de boucle

- $(V \ N)$ est vérifié
- $(C \ C)$ est vérifié
- $(V \ G)$ est vérifié

3.2.3 En pratique

Comment enregistrer N, G, B ?

En général,

- B n'est pas enregistré. Ce sont les sommets ni noirs, ni gris
- N : Un tableau "deja_vu" tq $\forall i \in S, \text{deja_vu}(i) \iff i \in N$
- G : ça dépend de l'ordre dans lequel on veut traiter les sommets

3.2.4 En autorisant les doublons dans G

Il est souvent plus pratique et parfois obligatoire d'utiliser à la place de G une structure qui autorise les doublons.

Exemple : (1, 4, 0, 2, 4) Après avoir traité 4, celui-ci devient noir, et la file contient donc des noirs.

Ainsi :

- La structure utilisée ne s'appellera plus G mais $aVisiter$
- Quand on sort un sommet de $aVisiter$, il faut vérifier qu'il est gris
Alors l'algo devient

```
1 Créer 3 ensembles  $N$ ,  $G$  et  $B$ 
2  $N$  <- un tab de  $|S|$  bool initialement faux
3  $aVisiter$  <- Une structure contenant initialement  $s_d$ 
4 Peindre  $s_d$  en gris
5 Tant que  $G \neq \emptyset$ :
6   extraire un sommet  $s$  de  $aVisiter$ 
7   Si Non  $N.(s)$ :
8     Faire quelque chose
9     Peindre  $s$  en noir
10     $\forall$   $t$  voisin de  $s$ :
11      Si Non  $N.(t)$ :
12        Mettre  $t$  dans  $aVisiter$ 
13 Renvoyer le resultat
```

Exemple 2 Calcul de composante connexe. Avec pour $aVisiter$ une file d'attente

```
1 let composante_connexe_largeur g sd=
2 let n= Array.length g in
3 let deja_vu= Array.make n false in
4 let a_Visiter= Queue.create () in
5 Queue.add sd a_Visiter;
6 let rec visite_voisins = function
7   | [] -> ()
8   | t::q -> Queue.add t a_Visiter;
9       visite_voisins q
10 in
11 while not (Queue.is_empty a_Visiter) do
12   let s= Queue.take a_Visiter in
13   if not (deja_vu.(s)) then
14     (
15       visite_voisins g.(s);
16       deja_vu.(s) <- true;
17     )
18 done;
19 (* Maintenant, la composante connexe de sd correspond aux sommets de deja_vu *)
20 let res = ref [] in
21 for i=0 to n-1 do
22   if deja_vu.(i) then
23     res:= i::(!res)
24 done;
25 !res
26 ;;
```

3.2.5 Terminaison

Variant de boucle :

- Pour la version 1 (sans doublons dans G), le nombre de sommets non noirs est un variant de boucle.
- Pour la version 2 (avec $A_{visiter}$ qui peut contenir des doublons), on peut prendre le couple $(\text{nombre des sommets non noirs}, |a_{visiter}|)$ pour un variant de boucle.

3.2.6 Complexité

Méthode de l'exercice 1 :

Prendre chaque ligne, voir ce qu'elle coûte et combien de fois max elle est exécutée.

3.3 Parcours en largeur

Un parcours en largeur traite d'abord les sommets les plus proches du sommet de départ.

Pour réaliser un parcours en largeur, on prend $a_{visiter}$ de type file d'attente.

Les deux exemples précédents étaient des parcours en largeur.

3.3.1 Invariant de boucle du parcours en largeur

Propriété 2 A un certain instant d'un parcours en largeur. Soit n le nombre de sommets dans la file et s_0, \dots, s_{n-1} les sommets dans l'ordre. Alors $\exists d \in \mathbb{N}$ et $k \in \llbracket 0, n \rrbracket$ tq $(s_{n-1}, \dots, s_k, \dots, s_0)$

- s_0, \dots, s_{k-1} sont à distance inférieure à d de s_d
- s_k, \dots, s_n sont à distance inférieure à $d+1$ de s_d

En outre, les noirs sont les sommets à distance inférieure à $d-1$ ainsi que les sommets à distance d qui ne sont pas dans la file.

3.4 Parcours en profondeur

Dans un parcours en profondeur, on poursuit un chemin autant que possible avant de partir sur un autre. Plus précisément, on visite en priorité les voisins du dernier sommet visité. Il suffit de remplacer la file par une pile.

Exemple 3 Calcul d'un composante connexe

```
1 let composante_connexe_profondeur g sd =
2   let n = Array.length g in
3   let deja_vu = Array.make n false in
4   let a_Visiter = Stack.create () in
5   Stack.push sd a_Visiter;
6   let rec visite_voisins = function
7     | [] -> ()
8     | t::q -> Stack.push t a_Visiter;
9             visite_voisins q
10  in
11  while not (Stack.is_empty a_Visiter) do
12    let s = Stack.pop a_Visiter in
13    if not (deja_vu.(s)) then
14      (
15        visite_voisins g.(s);
16        deja_vu.(s) <- true;
17      )
18  done;
19  (* Maintenant, la composante connexe de sd correspond aux sommets de deja_vu *)
20  let res = ref [] in
```

```
21  for i=0 to n-1 do
22      if deja_vu.(i) then
23          res:= i:!(res)
24  done;
25  !res
26  ;;
```
