Implémentation de l'algorithme de Dinic et d'Edmonds-Karp

TP Algorithmique, Complexité & Calculabilité (FMIN105)

William Dyce Thibaut Marmin Clément Sipieter

Université Montpellier 2

15 Décembre 2011



Présentation du sujet Conclusion

Implémentation Démonstration

Tests & résultats

Présentation du sujet Algorithmes

Conclusion

Implémentation

Démonstration

Tests & résultats

Algorithmes

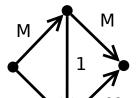
Ford-Fulkerson : $O(mnC^*)$

Idée générale

- Trouver une chaîne ameillorante.
- Augmenter le flot le long de cette chaîne.

Faiblesses

- "Pseudo-exponentielle" : $O(n^3)$, mais seulement pour des capacités bornées . . .
- "Diamond maudit": 2 × M itérations!





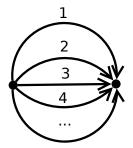
Algorithmes Edmonds-Karp : $O(n^2m)$

Idée générale

• Prendre la chaîne le plus court en nombre d'arcs

Faiblesses

• Graphes avec de multiple chemins de plus en plus longs . . .



Algorithmes Dinic: O(nm²)

Idée générale

- Rechercher un ensemble de chemins à la fois
- Trouver un "Flot Bloquant" dans le "Graphe de Couches"

Implémentation

Choix Techniques Structures Mise en oeuvre des

algorithmes

Choix du langage de programmation

C++

- rapidité d'éxecution
- langage à objets
- connaissance du langage
- langage très répandu

Utilisation d'un gestionnaire de version

git - the stupid content tracker

- sauvegarde
- partage
- mise en commun

Représentation du problème de flot maximum

Réseau de transport

- Graphe orienté pondéré
- une source
- un puits

Graphe d'écarts

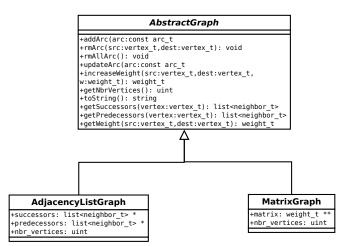
Graphe orienté pondéré

Représentation du problème de flot maximum

Graphe de couches

- Graphe orienté pondéré
- Représenation des couches par un tableau de listes de sommets.

Diagramme de classes



Edmonds-Karp

Recherche du plus court chemin en nombre d'arcs

Parcours en largeur

- Graphes en listes d'adjacences : O(n+m)
- Graphes en matrice d'adjacences : $O(n^2)$

Mise à jour du graphe d'écart

Parcours du chemin Décrementation du poids de chaque arc u,v du chemin Incrémentation du poids de chaque arc v,u

- Graphes en listes d'adjacences : O(n+m)
- Graphes en matrice d'adjacences : O(n)



Dinic

Génération du graphe de couches

Parcours en largeur + stockage d'une liste de parents par sommets

Calcul du flot bloquant

Parcours en largeur + stockage d'une liste de parents par sommets

- Graphes en listes d'adjacences : O(nm)
- Graphes en matrice d'adjacences : $O(n^2m)$

Mise à jour du graphe d'écart

Pour chaque arcs du flot bloquant Décrementation du poids de chaque arc u,v du chemin Incrémentation du poids de chaque arc v,u

- Graphes en listes d'adjacences : $O(m^2)$
- Graphes en matrice d'adjacences : $O(n^2)$



Génération de réseaux de transport aléatoires

Deux stratégies

• Tirage aléatoire de deux sommets

00

• Génération de tous les arcs possibles et tirage d'un arc

Présentation du sujet

Conclusion

Implémentation

Démonstration

Tests & résultats Méthode de tests Résultats



Méthode de tests Série de tests

Complexité

• Edmonds-Karp : $O(nm^2)$

• Dinic : $O(n^2m)$

Tests effectués

• Nombre de sommets : 100, 200, 300, ... 1000

• Densité du graphe : 20%, 50% et 80%

Méthode de tests Profiling

GNU gprof

Profiler, analyse du code en fonction du temps passé par chaque fonction à l'exécution.

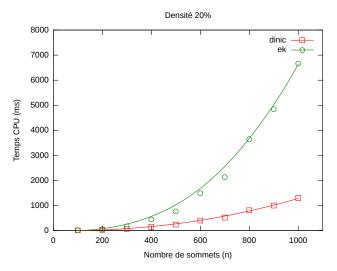
- Compilation avec l'argument -pg
- Exécution du programme, génération du fichier gmon.out
- Exportation des statistiques en fichier texte

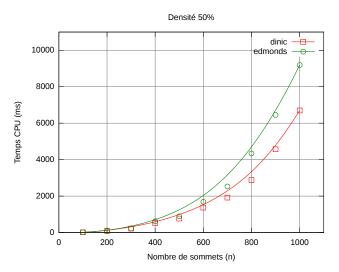
Tests & résultats Profiling

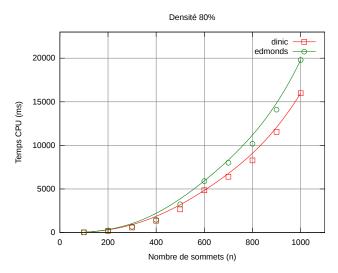
GNU gprof

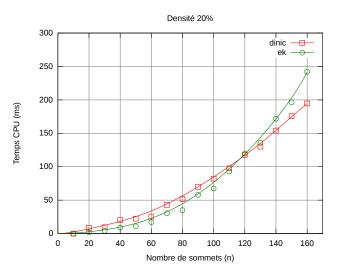
Statistique fournies pour chaque fonction :

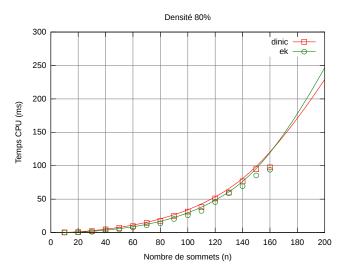
- % temps cpu total
- temps cpu
- temps cpu par appel (de manière cumulative ou non)





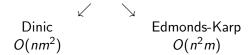






Résultats Conclusion

- Dinic globalement plus rapide
- Surtout sur des graphes peu denses
- Edmonds-Karp efficace sur des petits graphes
- ⇒ Cohérence avec les complexités théoriques



Présentation du sujet

<mark>Implémentation</mark>

Tests & résultats

Conclusion Conclusion

Démonstration

Conclusion

Présentation du sujet

Implémentation

Tests & résultate

Conclusion

Démonstration
Démonstration



Tests & résultats

Conclusio

Démonstration

Démonstration