

Aucun document autorisé. Une attention toute particulière sera portée à la présentation et à la rédaction de la copie.

Dans tous les exercices, on désignera par $V(G)$ et $E(G)$ respectivement l'ensemble des sommets et l'ensemble des arêtes (resp. des arcs) d'un graphe non orienté (resp. orienté) G . Les variables n et m désigneront respectivement le nombre de sommets et d'arêtes (resp. d'arcs). Par défaut, dans toutes les structures de données les sommets sont stockés et parcourus dans un ordre alphabétique.

1 Distances avec Dijkstra

Soit $G = (\{a, b, c, d, e, f, g, h\}, \{ab, ad, bc, bd, be, ce, de, df, dg, eg, eh, fg, gh\})$ un graphe orienté.

1.1) Dessiner G . Quel est le degré entrant minimum et degré entrant maximum de G ?

1.2) Dans le tableau ci-dessous se trouvent les poids des arcs de G . Calculer les distances de tous les sommets à partir du sommet a . Préciser l'ordre dans lequel des sommets sont visités par l'algorithme.

arc	ab	ad	bc	bd	be	ce	de	df	dg	eg	eh	fg	gh
poids	2	5	1	2	4	2	4	2	3	3	4	1	2

2 Optimisation de flot

Soit $G = (\{a, b, c, d, e, f, g, h\}, \{ab, ad, bc, bd, be, ce, de, df, dg, eg, eh, fg, gh\})$ un graphe orienté.

2.3) Dessiner G . Contient-il un circuit ?

2.4) Dans le tableau ci-dessous se trouvent les capacités des arcs de G . Calculer le flot optimal de a à h . Préciser les chemins améliorants, ainsi qu'une coupe (minimale) justifiant que le flot obtenu est maximum.

arc	ab	ad	bc	bd	be	ce	de	df	dg	eg	eh	fg	gh
capacité	2	5	1	2	4	2	4	2	3	3	4	1	2

3 Distances avec Floyd et reverse engineering

Voici le contenu des matrices W (les distances) et Π (les prédécesseurs) à l'issue d'un appel à l'algorithme de Floyd sur un graphe orienté G à 4 sommets.

W	<i>A</i>	<i>B</i>	<i>C</i>	<i>D</i>	Π	<i>A</i>	<i>B</i>	<i>C</i>	<i>D</i>
<i>A</i>	0	1	1	-1	<i>A</i>	<i>A</i>	<i>A</i>	<i>D</i>	<i>B</i>
<i>B</i>	1	0	0	-2	<i>B</i>	<i>D</i>	<i>B</i>	<i>D</i>	<i>B</i>
<i>C</i>	4	3	0	1	<i>C</i>	<i>D</i>	<i>C</i>	<i>C</i>	<i>B</i>
<i>D</i>	3	4	2	0	<i>D</i>	<i>D</i>	<i>A</i>	<i>D</i>	<i>D</i>

3.1) Expliciter le chemin optimal de A vers C et pour chaque arc qui le compose calculer son poids.

3.2) Expliciter le chemin optimal de C vers A et pour chaque arc qui le compose calculer son poids.

3.3) Dessiner le graphe G , sachant qu'il y a cinq arcs au total.

4 Détection d'isthmes

Soit G un graphe non orienté. Une arête $e = uv$ est un *isthme* si la suppression de l'arête e augmente le nombre de composantes connexes de G .

4.4) Montrer que e est un isthme si et seulement si e n'est contenue dans aucun cycle de G .

Étant donné un graphe G et une arête $e = uv$ de G , considérons maintenant la procédure d'étiquetage des sommets de G suivante : Initialement, le sommet u est étiqueté 0, le sommet v est étiqueté 1, et les autres sommets n'ont pas d'étiquette. Ensuite, tant qu'il existe un sommet sans étiquette, disons x , ayant un voisin étiqueté, soit y , le sommet x est étiqueté avec l'étiquette du sommet y . (Si un sommet x a plusieurs voisins portant déjà des étiquettes, il peut prendre n'importe quelle étiquette parmi celles-là).

4.5) Montrer qu'à l'issue de la procédure, un sommet est étiqueté si et seulement s'il appartient à la composante connexe de G contenant e .

4.6) Montrer qu'une arête e est un isthme si et seulement si à l'issue de la procédure, e est la seule arête reliant deux sommets portant deux étiquettes différentes.

4.7) Proposer un algorithme qui, étant donné un graphe G et une arête e , en temps $O(n + m)$ décide si e est un isthme ou pas.

5 Modification de l'algorithme de Kruskal

Soit G un graphe ayant des arêtes munies d'une fonction de poids w .

On rappelle qu'un graphe partiel de G est un graphe contenant tous les sommets de G et seulement une partie des arêtes de G .

5.1) Si G contient des arêtes de poids négatifs, le graphe partiel connexe de poids minimum de G est-il toujours un arbre ? Justifier votre réponse.

5.2) Modifier la version de l'algorithme de Kruskal donnée ci-dessous pour l'adapter à un graphe possédant des arêtes de poids négatifs.

5.3) Appliquer votre algorithme au graphe ci-dessous. On donnera l'ordre des arêtes rajoutés au graphe partiel connexe obtenu.

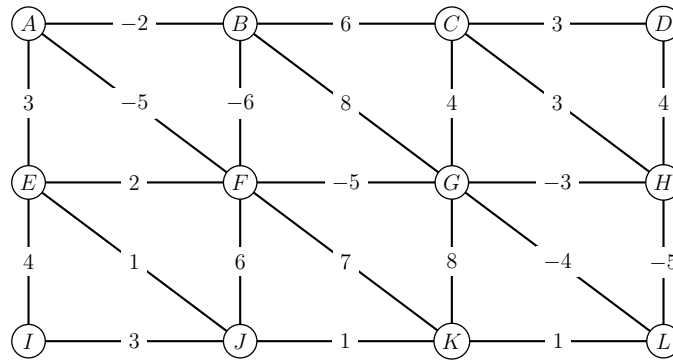


FIGURE 1 – Graphe G

```

0  Kruskal(G,w,s)
1  pour chaque sommet v de V(G) faire
2      composante(v) <- {v}
3  fin pour
4  trier E(G) dans un ordre croissant (e1, ..., em) en fonction de w(e)
5  i <- 1
6  E(H) <- {}
7  ncomposantes <- n
8  tant que ncomposantes > 1 faire
9      si ei = (u, v) et composante(u) != composante(v) alors
10         E(H) <- E(H) U {ei}
11         Unifier(composante(u), composante(v))
12         ncomposantes <- ncomposantes - 1
13     fin si
14 fin tant que
15 retourner E(T)

```

Algorithme 1 Parcours en largeur PL(G, s)

```
1:  $couleur(s) \leftarrow GRIS$ 
2:  $d(s) \leftarrow 0$ 
3:  $pere(s) \leftarrow NIL$ 
4:  $F \leftarrow \{s\}$ 
5: pour tout  $v \in V(G) \setminus s$  faire
6:    $couleur(v) \leftarrow BLANC$ 
7:    $d(v) \leftarrow \infty$ 
8:    $pere(v) \leftarrow NIL$ 
9: fin pour
10: tant que  $F$  non vide faire
11:    $v \leftarrow tete(F)$ 
12:   pour tout  $w \in Adj(v)$  faire
13:     si  $couleur(w) = BLANC$  alors
14:        $couleur(w) \leftarrow GRIS$ 
15:        $d(w) \leftarrow d(v) + 1$ 
16:        $pere(w) \leftarrow v$ 
17:        $Enfiler(F, w)$ 
18:     fin si
19:   fin pour
20:    $Defiler(F)$ 
21:    $couleur(v) \leftarrow NOIR$ 
22: fin tant que
```

Algorithme 2 Parcours en profondeur PP(G)

```
1: pour tout  $v \in V(G)$  faire
2:    $couleur(v) \leftarrow BLANC$ 
3:    $pere(v) \leftarrow NIL$ 
4: fin pour
5:  $temps \leftarrow 0$ 
6: pour tout  $v \in V(G)$  faire
7:   si  $couleur(v) = BLANC$  alors
8:      $VisiterPP(v)$ 
9:   fin si
10: fin pour
```

Algorithme 3 VisiterPP(v)

```
1:  $d(v) \leftarrow temps \leftarrow temps + 1$ 
2:  $couleur(v) \leftarrow GRIS$ 
3: pour tout  $w \in Adj(v)$  faire
4:   si  $couleur(w) = BLANC$  alors
5:      $pere(w) \leftarrow v$ 
6:     VisiterPP( $w$ )
7:   fin si
8: fin pour
9:  $couleur(v) \leftarrow NOIR$ 
10:  $f(v) \leftarrow temps \leftarrow temps + 1$ 
```

Algorithme 4 Dijkstra(G, w, s)

```
1: pour tout  $v$  de  $V(G)$  faire
2:    $d(v) \leftarrow \infty$ 
3:    $pere(v) \leftarrow NIL$ 
4:    $couleur(v) \leftarrow BLANC$ 
5: fin pour
6:  $d(s) \leftarrow 0$ 
7:  $F \leftarrow FILE\_PRIORITE(\{s\}, d)$ 
8: tant que  $F \neq \emptyset$  faire
9:    $pivot \leftarrow EXTRAIRE\_MIN(F)$ 
10:  pour tout  $e = (pivot, v)$  arc sortant de  $pivot$  faire
11:    si  $couleur(v) = BLANC$  alors
12:      si  $d(v) = \infty$  alors
13:        INSERER( $F, v$ )
14:      fin si
15:      si  $d[v] > d[pivot] + w(e)$  alors
16:         $d[v] \leftarrow d[pivot] + w(e)$ 
17:         $pere[v] \leftarrow pivot$ 
18:      fin si
19:    fin si
20:  fin pour
21:   $couleur[pivot] \leftarrow NOIR$ 
22: fin tant que
```

Algorithme 5 Floyd(G, w)

```
1: pour  $i$  de 1 à  $n$  faire
2:   pour  $j$  de 1 à  $n$  faire
3:     si  $i = j$  alors
4:        $W(i, j) \leftarrow 0$ 
5:        $\Pi(i, j) \leftarrow i$ 
6:     sinon si  $ij \in E(G)$  alors
7:        $W(i, j) \leftarrow w(i, j)$ 
8:        $\Pi(i, j) \leftarrow i$ 
9:     sinon
10:       $W(i, j) \leftarrow \infty$ 
11:       $\Pi(i, j) \leftarrow NIL$ 
12:    fin si
13:  fin pour
14: fin pour
15: pour  $k$  de 1 à  $n$  faire
16:   pour  $i$  de 1 à  $n$  faire
17:    pour  $j$  de 1 à  $n$  faire
18:     si  $W(i, k) + W(k, j) < W(i, j)$  alors
19:        $W(i, j) \leftarrow W(i, k) + W(k, j)$ 
20:        $\Pi(i, j) \leftarrow \Pi(k, j)$ 
21:     fin si
22:   fin pour
23: fin pour
24: fin pour
```

Algorithme 6 FlotMax(G, c, s, t)

```
1: pour tout  $e$  de  $E(G)$  faire
2:    $f[e] \leftarrow 0$ 
3: fin pour
4: répéter
5:   Marquage( $G, c, f, s, t$ )
6:   si  $t \in Y$  alors
7:      $v \leftarrow t$ 
8:      $C^+ \leftarrow \{(t, s)\}$ 
9:      $C^- \leftarrow \emptyset$ 
10:    tant que  $v \neq s$  faire
11:       $e \leftarrow A[v]$ 
12:      si  $v = T[e]$  alors
13:         $C^+ \leftarrow C^+ \cup \{e\}$ 
14:         $v \leftarrow I[e]$ 
15:      sinon
16:         $C^- \leftarrow C^- \cup \{e\}$ 
17:         $v \leftarrow T[e]$ 
18:      fin si
19:    fin tant que
20:  fin si
21:  pour tout  $e \in C^+$  faire
22:     $f(e) \leftarrow f(e) + \delta[t]$ 
23:  fin pour
24:  pour tout  $e \in C^-$  faire
25:     $f(e) \leftarrow f(e) - \delta[t]$ 
26:  fin pour
27: jusqu'à  $t \notin Y$ 
```

Algorithme 7 Marquage(G, c, f, s, t)

```
1:  $Y \leftarrow \{s\}$ 
2:  $\delta(s) \leftarrow +\infty$ 
3:  $Max \leftarrow \text{faux}$ 
4: tant que  $t \notin Y$  et  $Max = \text{faux}$  faire
5:   si il existe  $e = (u, v)$  avec  $u \in Y, v \notin Y, f(e) < c(e)$  alors
6:      $Y \leftarrow Y \cup \{v\}$ 
7:      $A[v] \leftarrow e$ 
8:      $\delta[v] \leftarrow \min(\delta[u], c(e) - f(e))$ 
9:   sinon
10:    si il existe  $e = (u, v)$  avec  $v \in Y, u \notin Y, f(e) > 0$  alors
11:       $Y \leftarrow Y \cup \{u\}$ 
12:       $A[u] \leftarrow e$ 
13:       $\delta[u] \leftarrow \min(\delta[v], f(e))$ 
14:    sinon
15:       $Max \leftarrow \text{vrai}$ 
16:    fin si
17:  fin si
18: fin tant que
```
