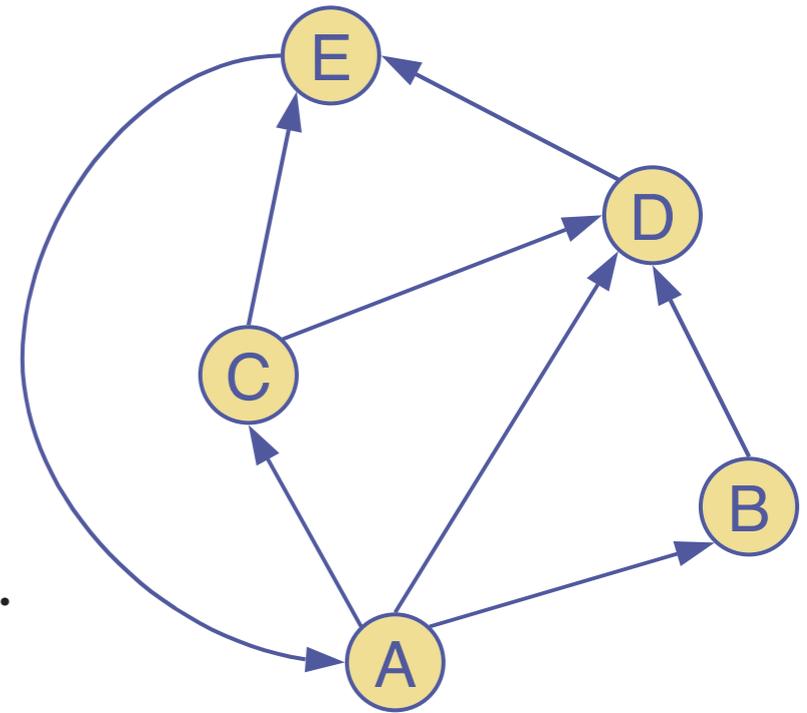


# Graphes orientés (§12.4)

# Terminologie

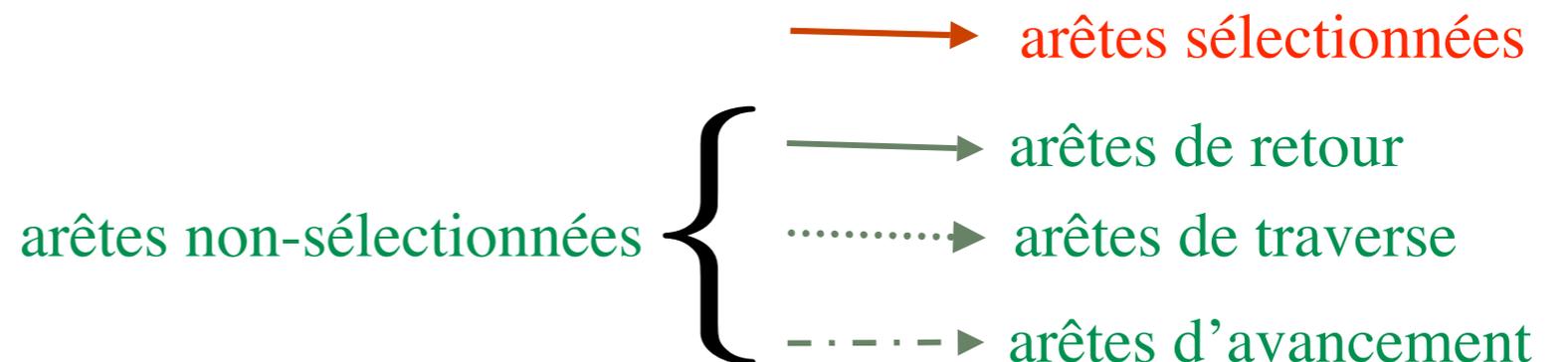
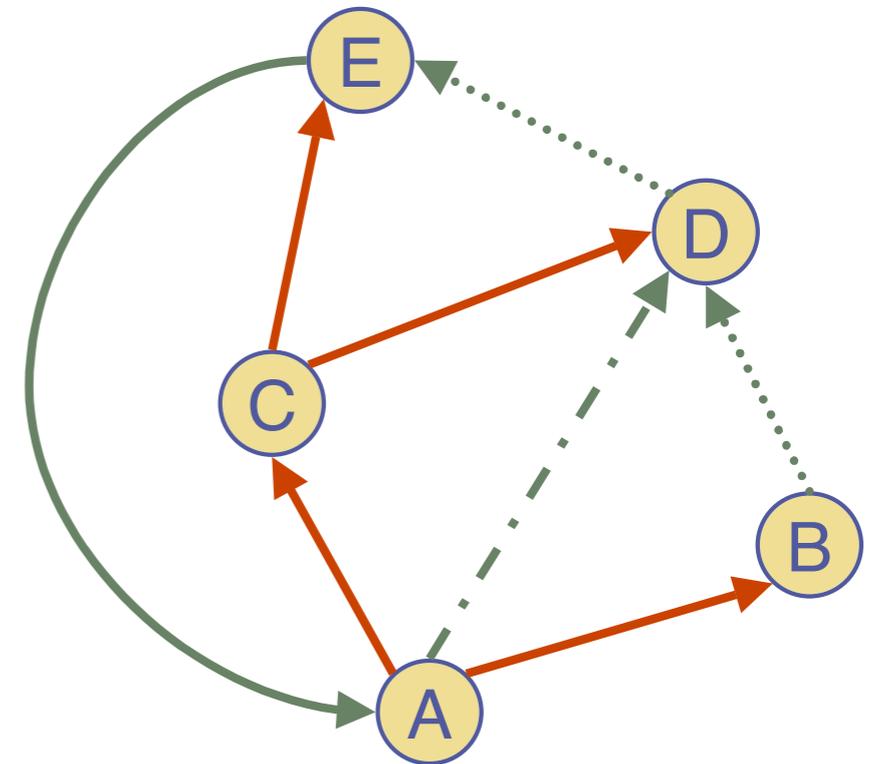
- Un graphe orienté est un graphe  $G=(S,A)$  dont toutes les arêtes sont orientés
- Étant donné un sommet d'un graphe orienté, on va considérer deux degrés pour ce sommet
  - $inDeg(s)$ , est le nombre d'arêtes **entrant** dans  $s$ , i.e.  
 $|\{t \mid (t,s) \in A\}|$
  - $outDeg(s)$ , est le nombre d'arêtes **sortant** de  $s$ , i.e.  
 $|\{t \mid (s,t) \in A\}|$



● **Proposition:**  $\sum_{s \in S} inDeg(s) = \sum_{s \in S} outDeg(s) = m$

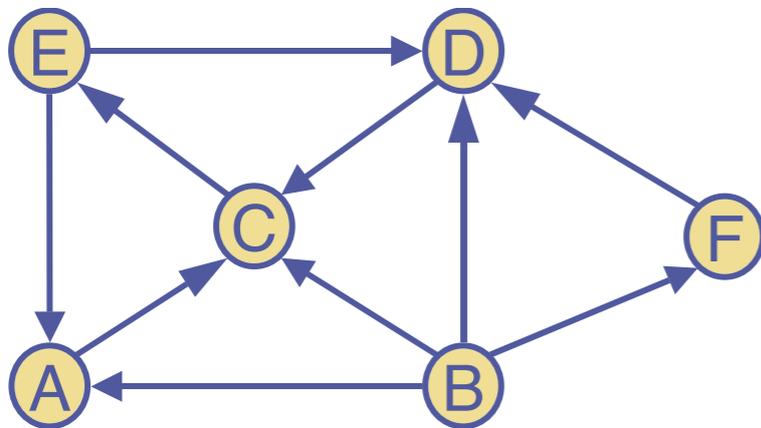
# Parcours d'arbres orientés

- On spécialise les parcours (en profondeur et en largeur) de graphes aux graphes orientés en traversant les arêtes seulement selon leur direction.
- Lorsqu'on exécute un algorithme de parcours à partir d'un sommet  $s$  d'un graphe orienté, les sommets visités représentent l'ensemble des sommets **accessibles** du sommet  $s$

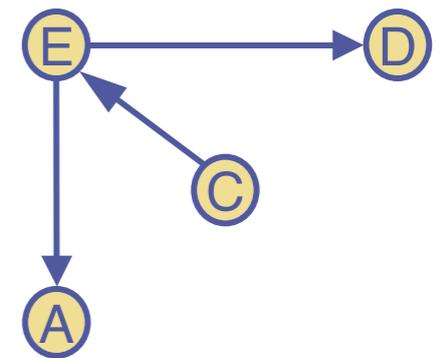


# Sommets accessibles

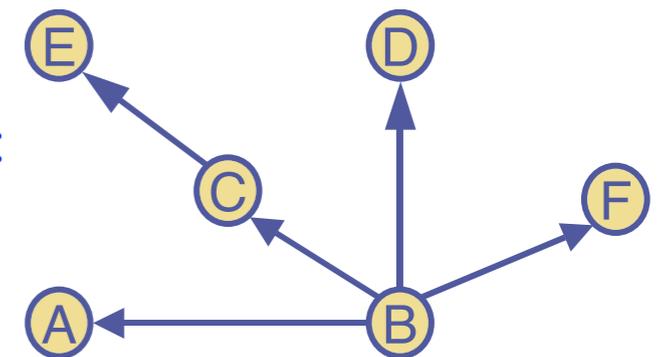
- L'arbre composé des arêtes sélectionnées et des sommets visités lors d'un parcours de graphe à partir du sommet  $s$ , représente l'ensemble des sommets accessibles de  $s$



Sommets accessibles de c:

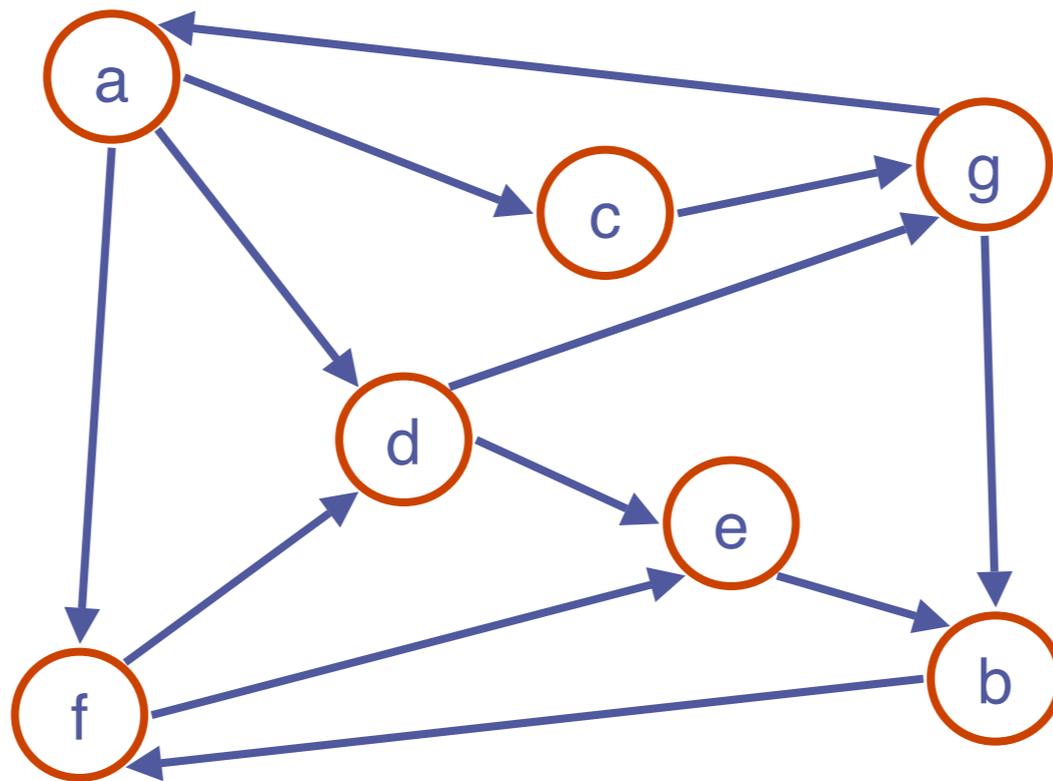


Sommets accessibles de b:



# Graphes fortement connexes

- Graphes orientés dans lequel de chaque sommet on peut atteindre tous les autres sommets



# Algorithmes pour tester si un graphe est fortement connexe

**Première idée:** utiliser l'algorithme de parcours en profondeur à partir de chacun des sommets du graphe

- 1) Pour chaque sommet  $s$  du graphe, exécute  $\text{DFS}(G,s)$ ; les sommets visités sont les sommets accessibles de  $s$
- 2) Si, pour chaque sommet l'algorithme  $\text{DFS}(G,s)$  visite les  $n$  sommets du graphe alors le graphe est fortement connexe

**Complexité en temps:**  $O(n(n+m))$

# Algorithmes pour tester si un graphe est fortement connexe

**Meilleure idée:** on peut tester si un graphe est fortement connexe en exécutant deux parcours en profondeur

1) On choisit un sommet  $s$  dans  $G$  et on exécute  $\text{DFS}(G,s)$

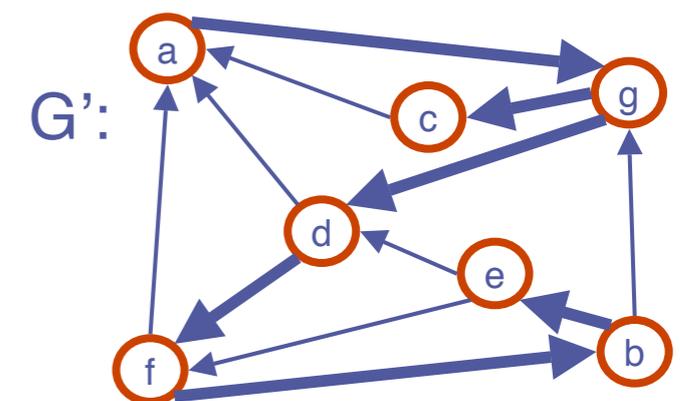
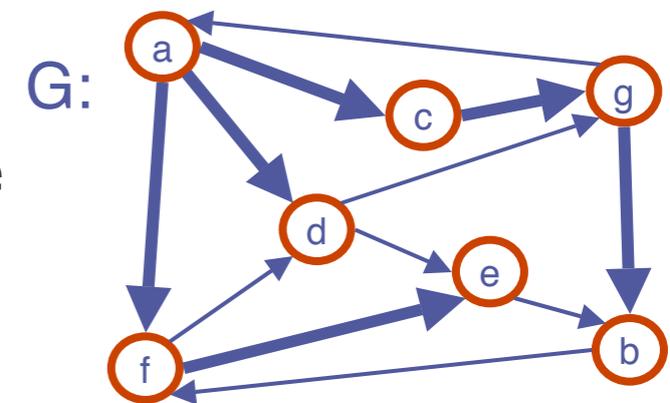
- Si on a moins de  $n$  sommets visités après l'exécution de l'algorithme, on retourne NON

2) On construit le graphe  $G'$  qui est le graphe  $G$  dans lequel toutes les arêtes ont été renversées

3) On exécute  $\text{DFS}(G',s)$

- Si on a moins de  $n$  sommets visités après l'exécution de l'algorithme, on retourne NON
- Sinon retourner OUI

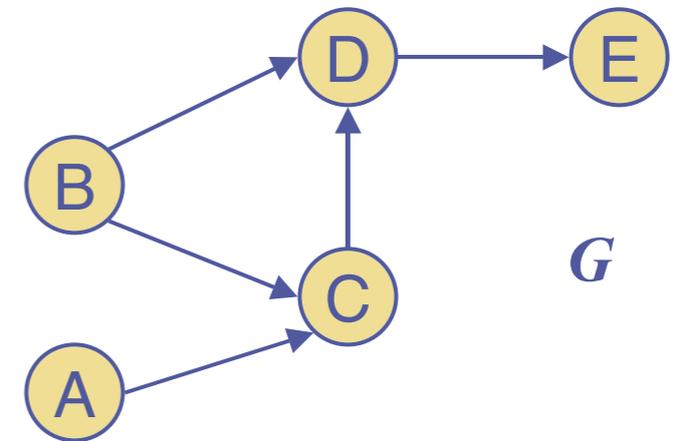
Complexité en temps:  $O(n+m)$



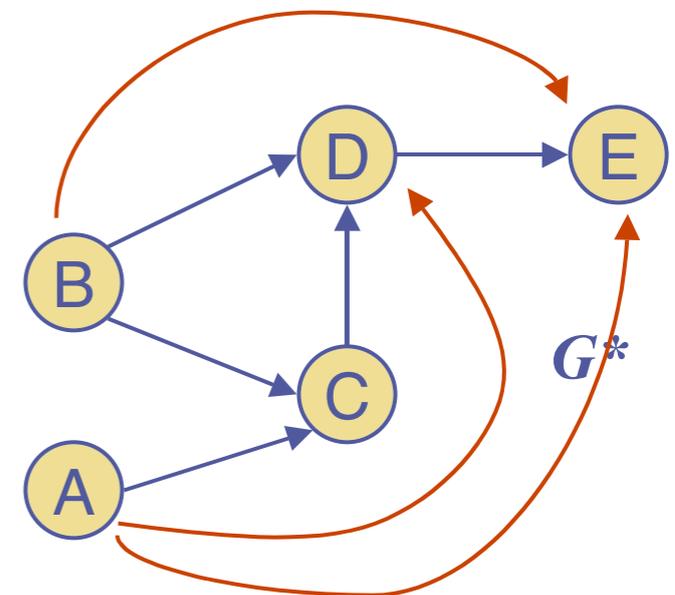
# Fermeture transitive d'un graphe orienté

○ Étant donné un graphe orienté  $G$ , la **fermeture transitive** de  $G$  est un graphe orienté  $G^*$  tel que:

- ▣  $G^*$  a les mêmes sommets que  $G$
- ▣ S'il y a un chemin dans  $G$  de  $u$  à  $v$  ( $u \neq v$ ), alors il y a une arête dans  $G^*$  de  $u$  à  $v$



○ La fermeture transitive d'un graphe contient toutes l'information sur les sommets accessibles du graphe



# Calculer la fermeture transitive d'un graphe

- On peut utiliser l'algorithme de parcours en profondeur à partir de chaque sommet:  $O(n(n+m))$

S'il existe un chemin de **A** à **B** et de **B** à **C**, alors il existe un chemin de **A** à **C**.

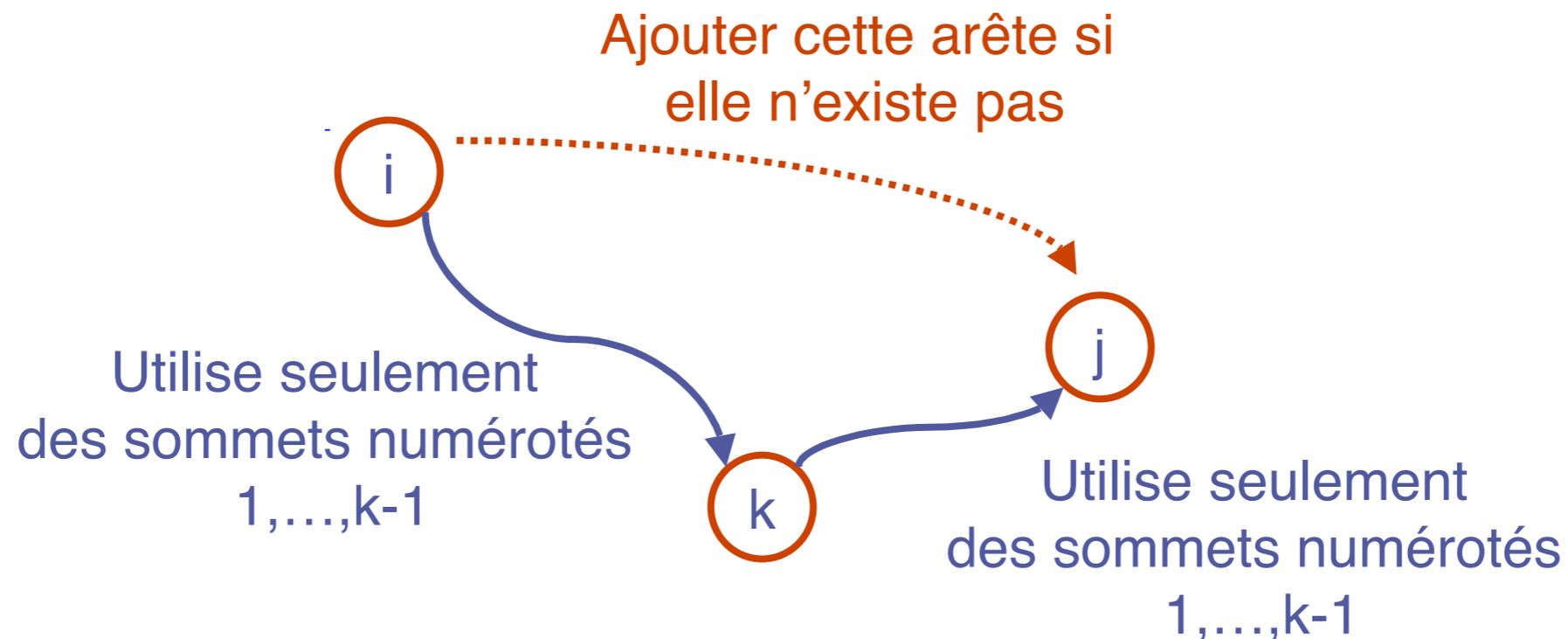


- Utiliser la programmation dynamique:

Algorithme de Floyd-Warshall

# Algorithme de Floyd-Warshall

- **Idée 1:** Numéroté les sommets de 1 à  $n$
- **Idée 2:** À l'étape  $k$ , considérer les chemins utilisant seulement les sommets de 1 à  $k$  comme sommets intermédiaires



# Algorithme de Floyd-Warshall

- L'algorithme de Floyd-Warshall numérote les sommets de 1 à  $n$  et calcule une série de graphes orientés  $G_0, G_1, \dots, G_n$  tels que
  - 1)  $G_0 = G$
  - 2)  $G_k$  a une arête dirigée  $(v_i, v_j)$  si  $G$  a un chemin de  $v_i$  à  $v_j$  dont les sommets intermédiaires sont dans  $\{v_1, v_2, \dots, v_k\}$
  - 3)  $G_n = G^*$
- Complexité en temps:  $O(n^3)$ , si on assume que `sontAdjacents` peut être calculé en  $O(1)$

## Algorithme *FloydWarshall*( $G$ )

**Entrée** graphe orienté  $G$

**Sortie** fermeture transitive  $G^*$  de  $G$

$i \leftarrow 1$

**pour tout**  $v \in G.\text{sommets}()$

numéroter  $v$  par  $v_i$

$i \leftarrow i + 1$

$G_0 \leftarrow G$

**pour**  $k \leftarrow 1$  à  $n$  **faire**

$G_k \leftarrow G_{k-1}$

**pour**  $i \leftarrow 1$  à  $n$  ( $i \neq k$ ) **faire**

**pour**  $j \leftarrow 1$  à  $n$  ( $j \neq i, k$ ) **faire**

**si**  $G_{k-1}.\text{sontAdjacents}(v_i, v_k) \wedge$

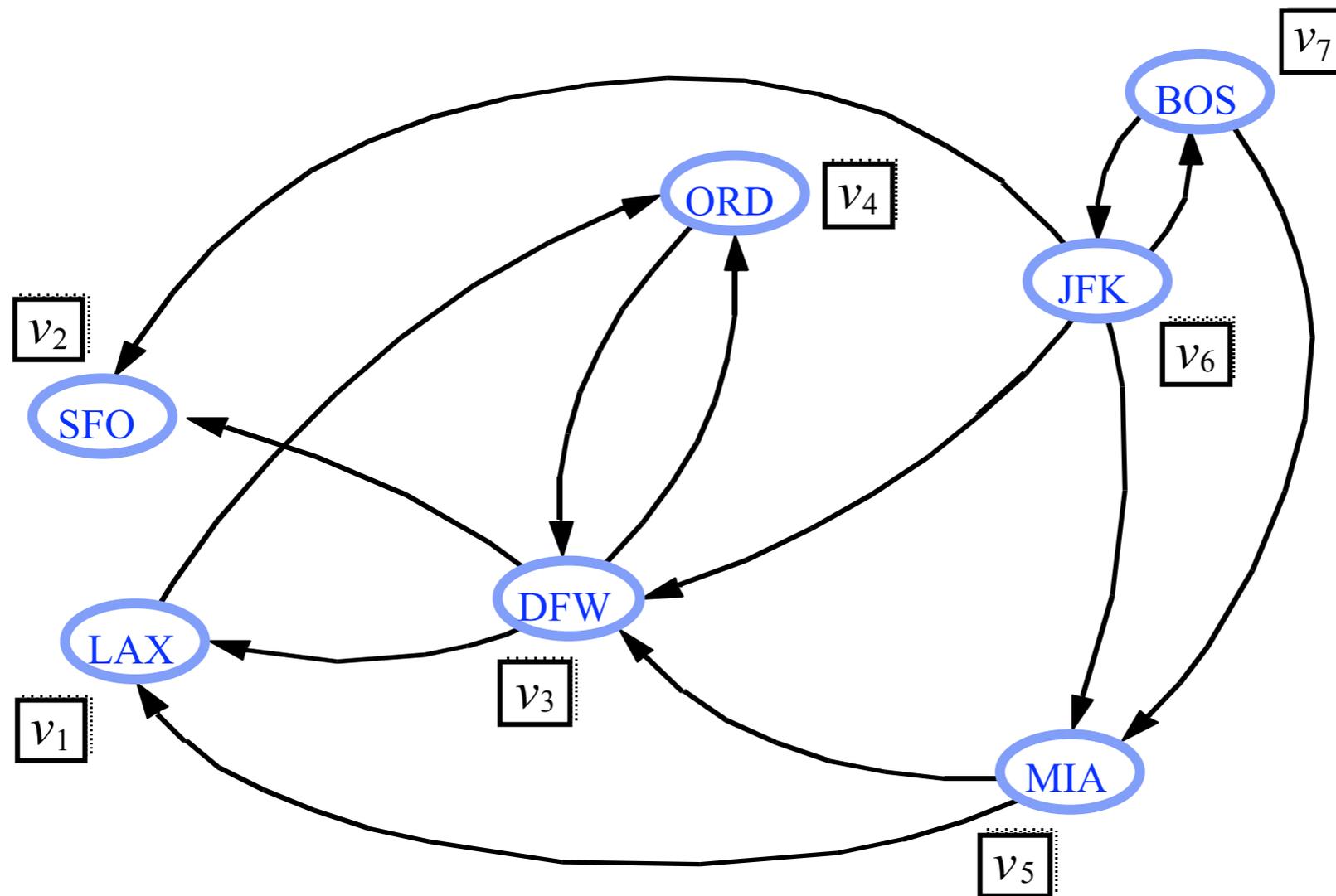
$G_{k-1}.\text{sontAdjacents}(v_k, v_j)$

**si**  $\neg G_k.\text{sontAdjacents}(v_i, v_j)$

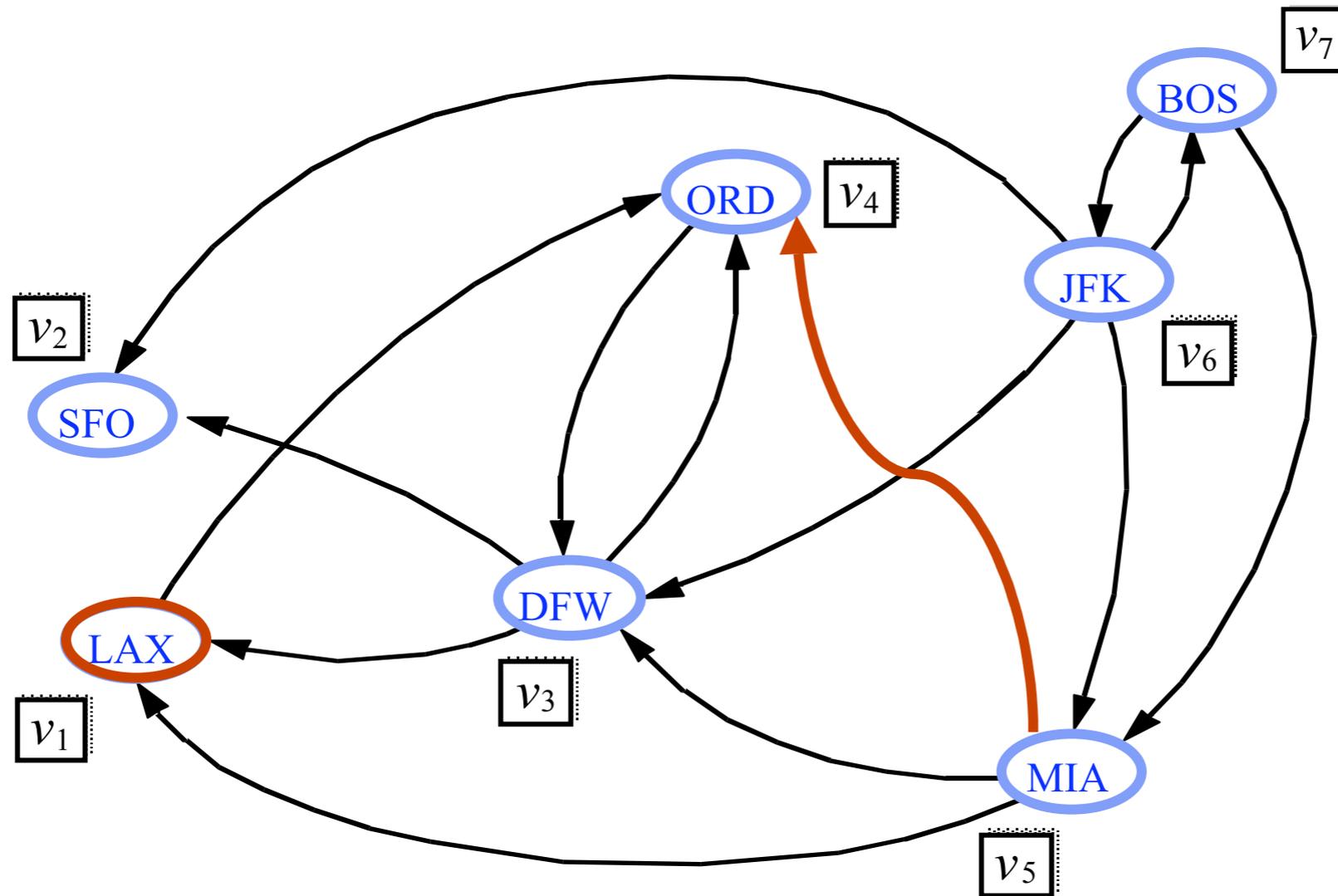
$G_k.\text{insérerArêteDirigée}(v_i, v_j, k)$

**retourner**  $G_n$

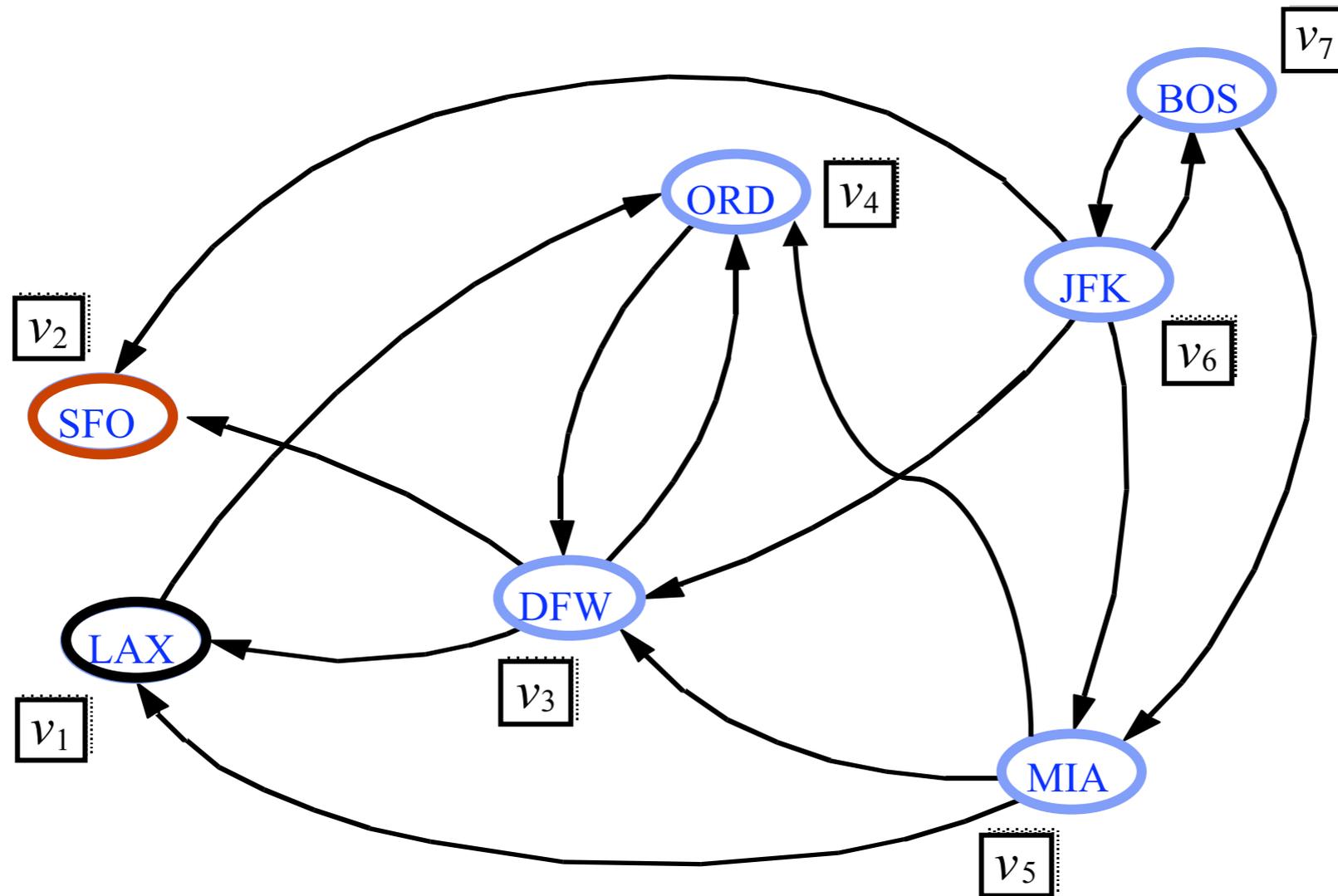
# Algorithme de Floyd-Warshall (exemple)



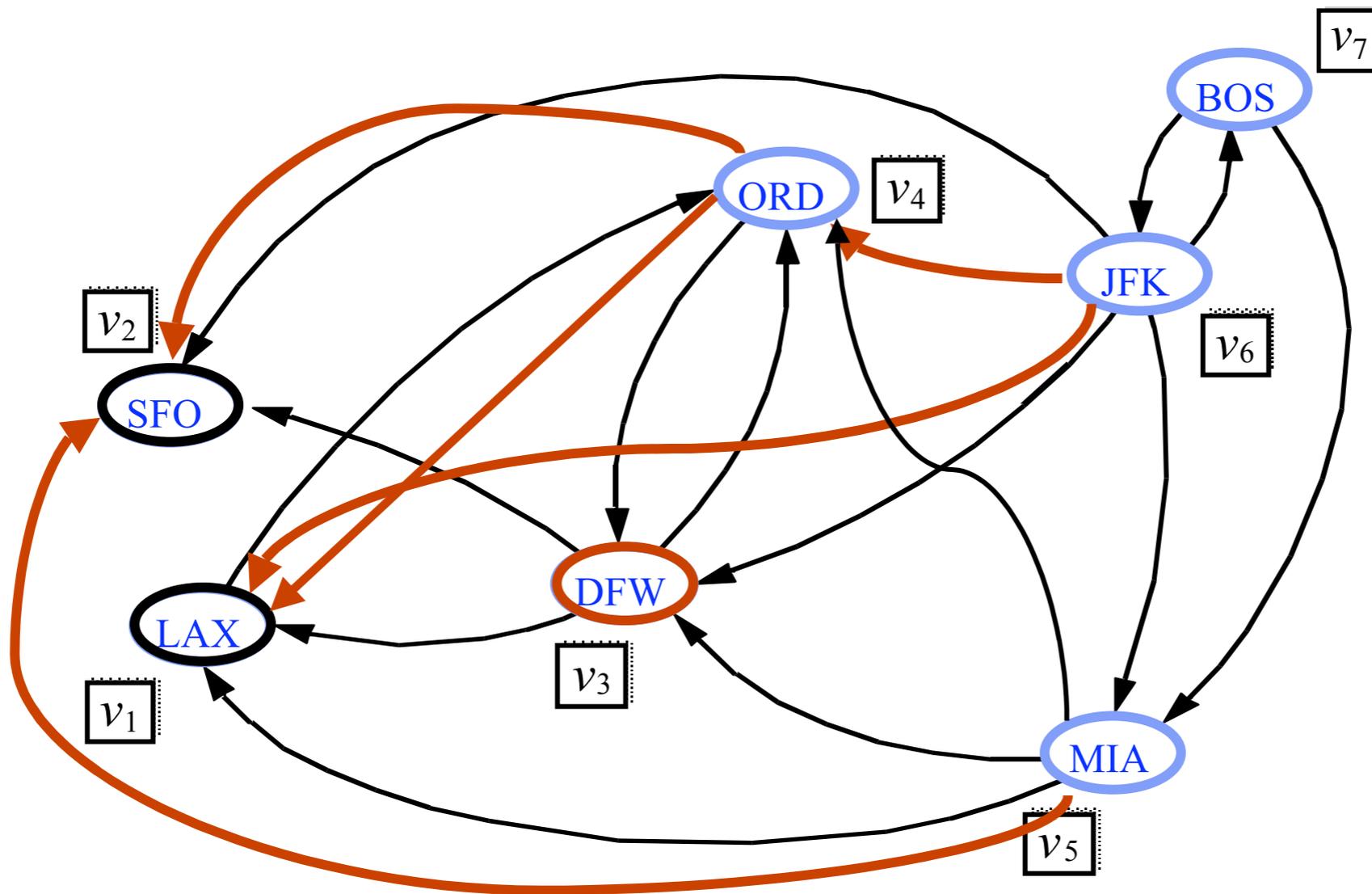
# Floyd-Warshall (itération 1)



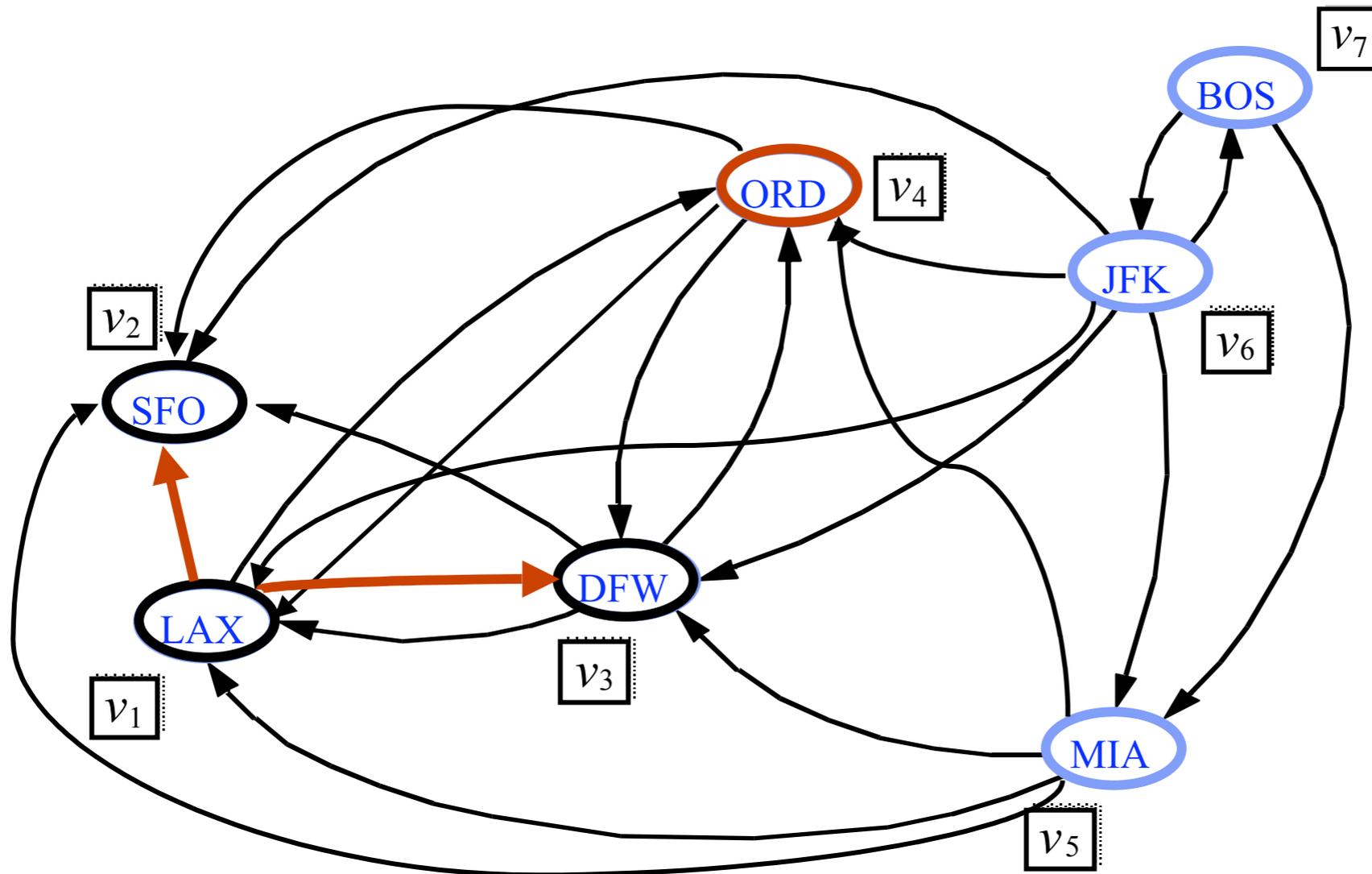
# Floyd-Warshall (itération 2)



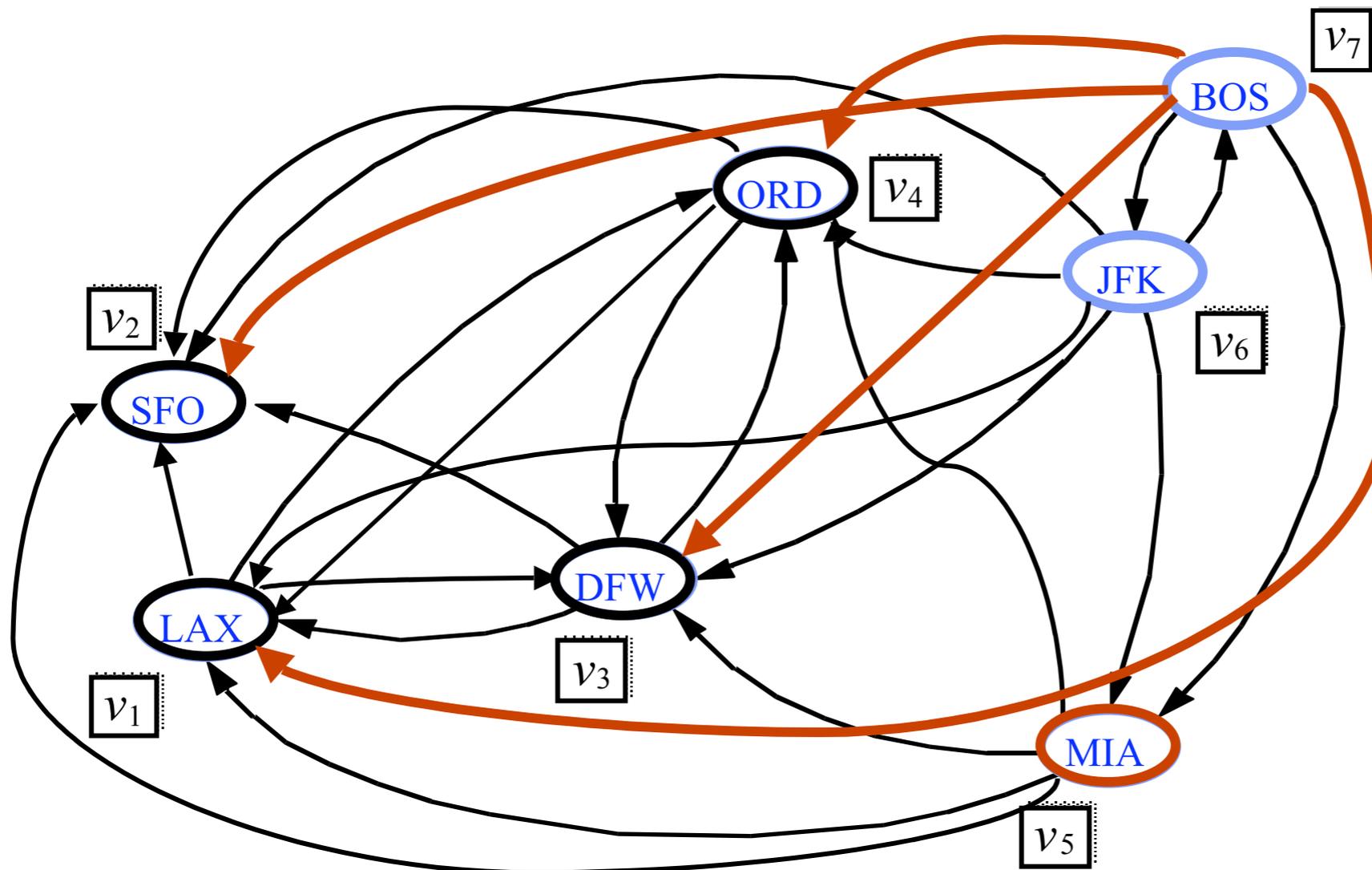
# Floyd-Warshall (itération 3)



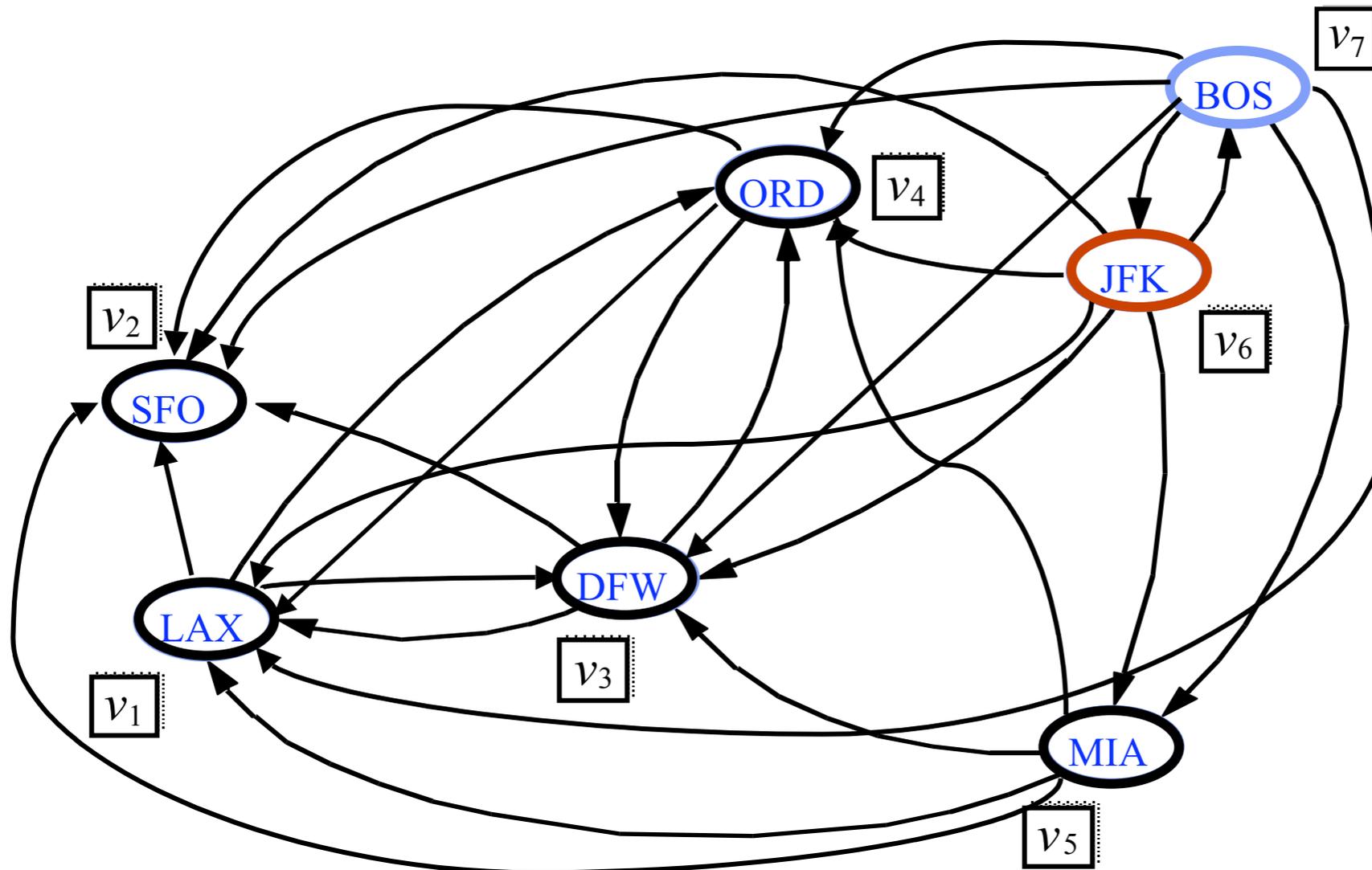
# Floyd-Warshall (itération 4)



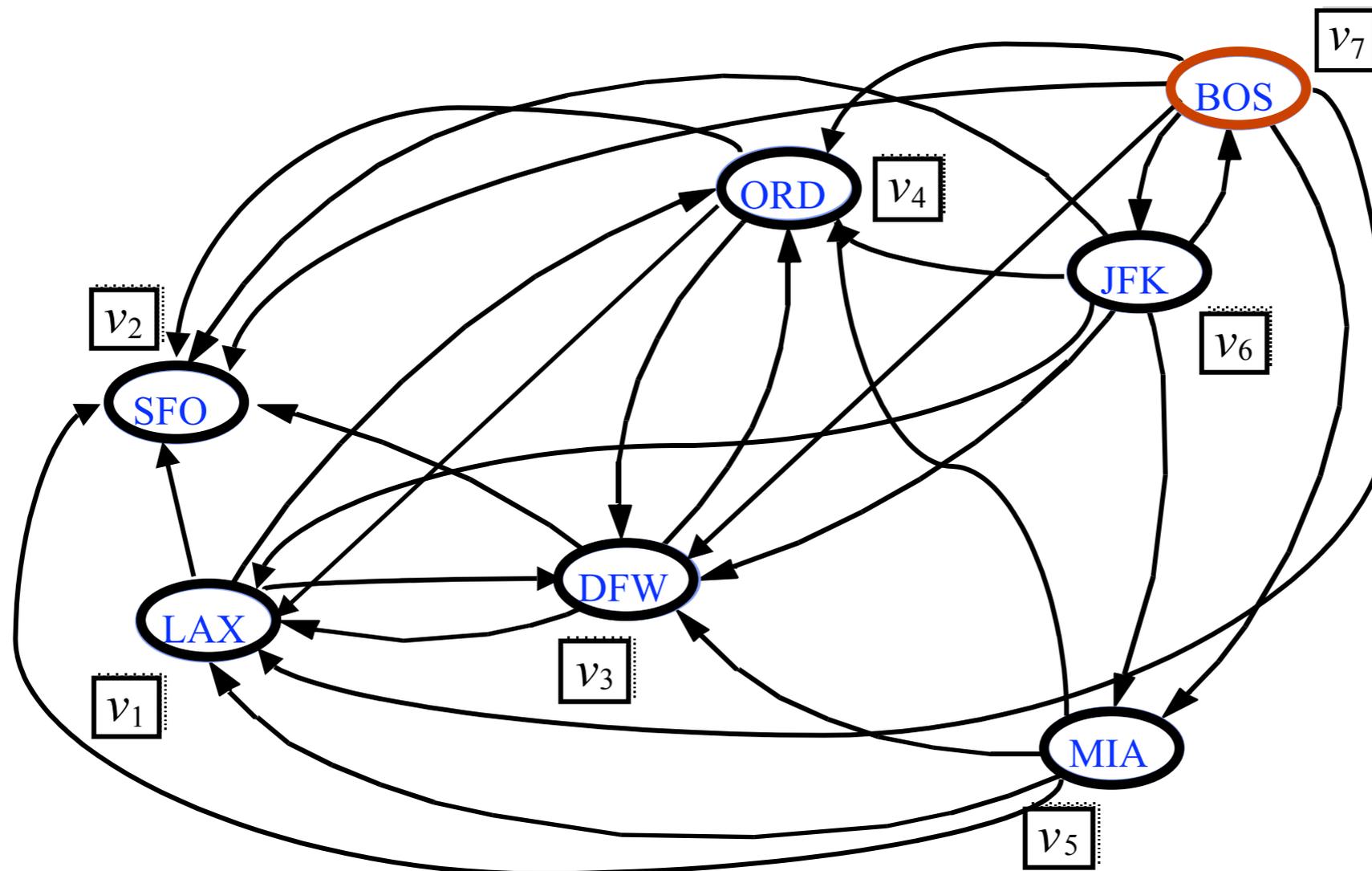
# Floyd-Warshall (itération 5)



# Floyd-Warshall (itération 6)



# Floyd-Warshall (conclusion)



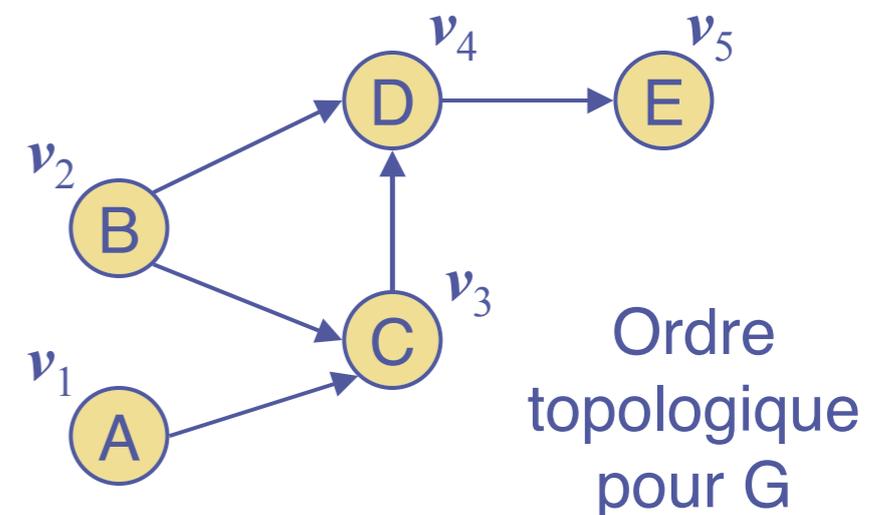
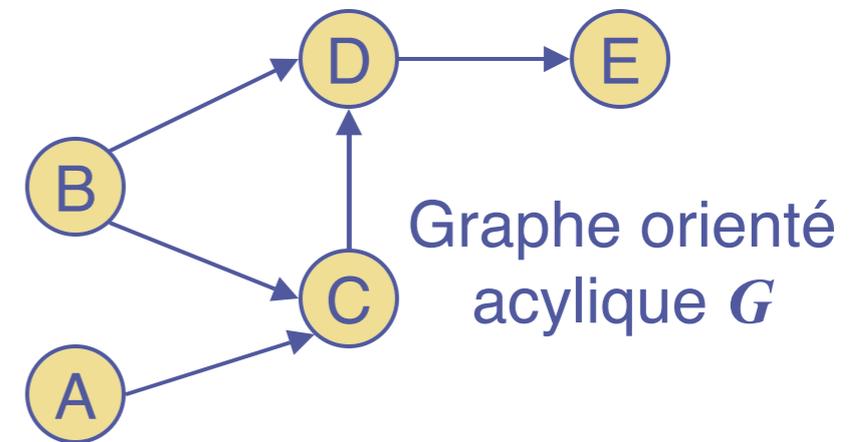
# Graphes orientés acycliques et ordre topologique

- Un graphe orienté acyclique est un graphe orienté qui n'a aucun cycle orienté
- Un ordre topologique pour graphe orienté est une numérotation des sommets

$$v_1, \dots, v_n$$

telle que pour chaque arête  $(v_i, v_j)$  du graphe on a  $i < j$

- **Théorème:** Un graphe orienté admet un ordre topologique si et seulement si le graphe est acyclique.



# Un algorithme pour trouver un ordre topologique

**Algorithme** *OrdreTopologique( $G$ )*

$H \leftarrow G$  // Copy temporaire de  $G$

$n \leftarrow G.\text{nombreSommets}()$

**tant que** il existe un sommet  $v$  dans  $H$  tel que  $\text{OutDeg}(v)=0$  **faire**

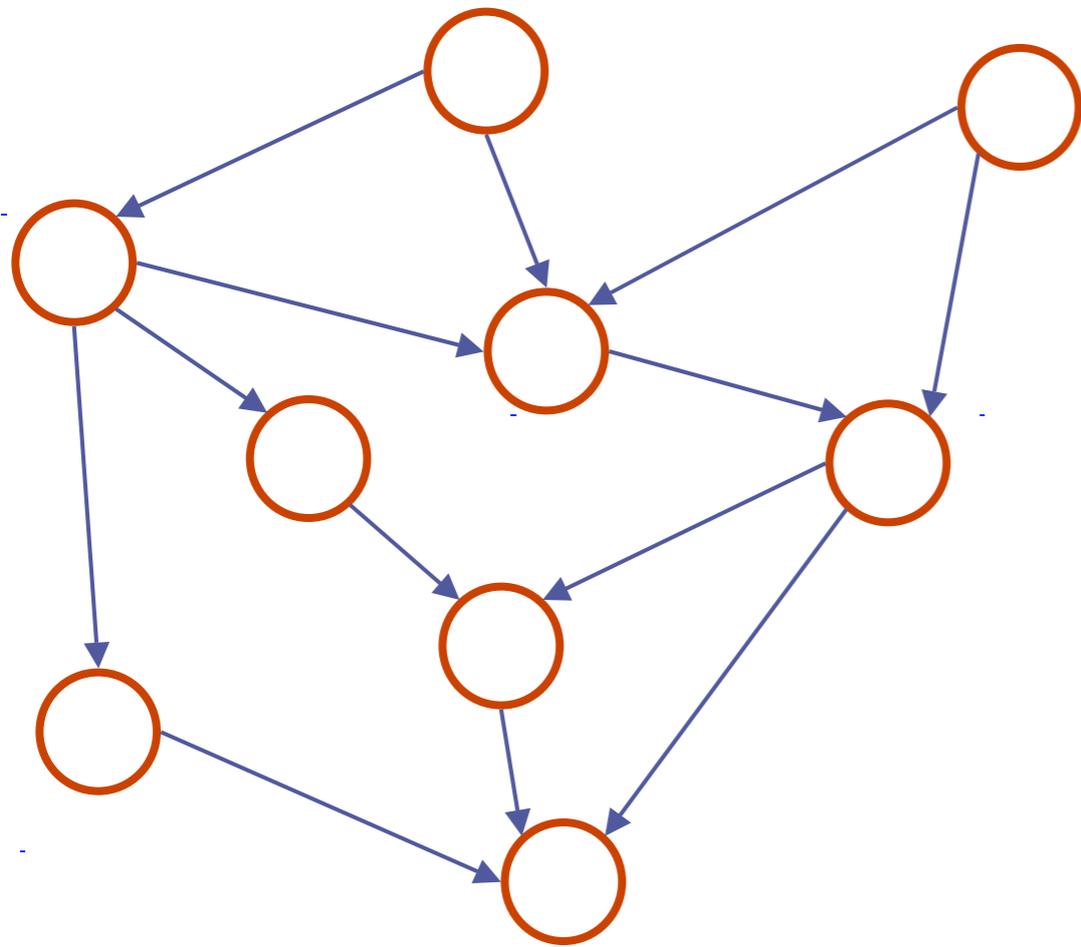
    Étiquetter  $v$  par  $n$

$n \leftarrow n - 1$

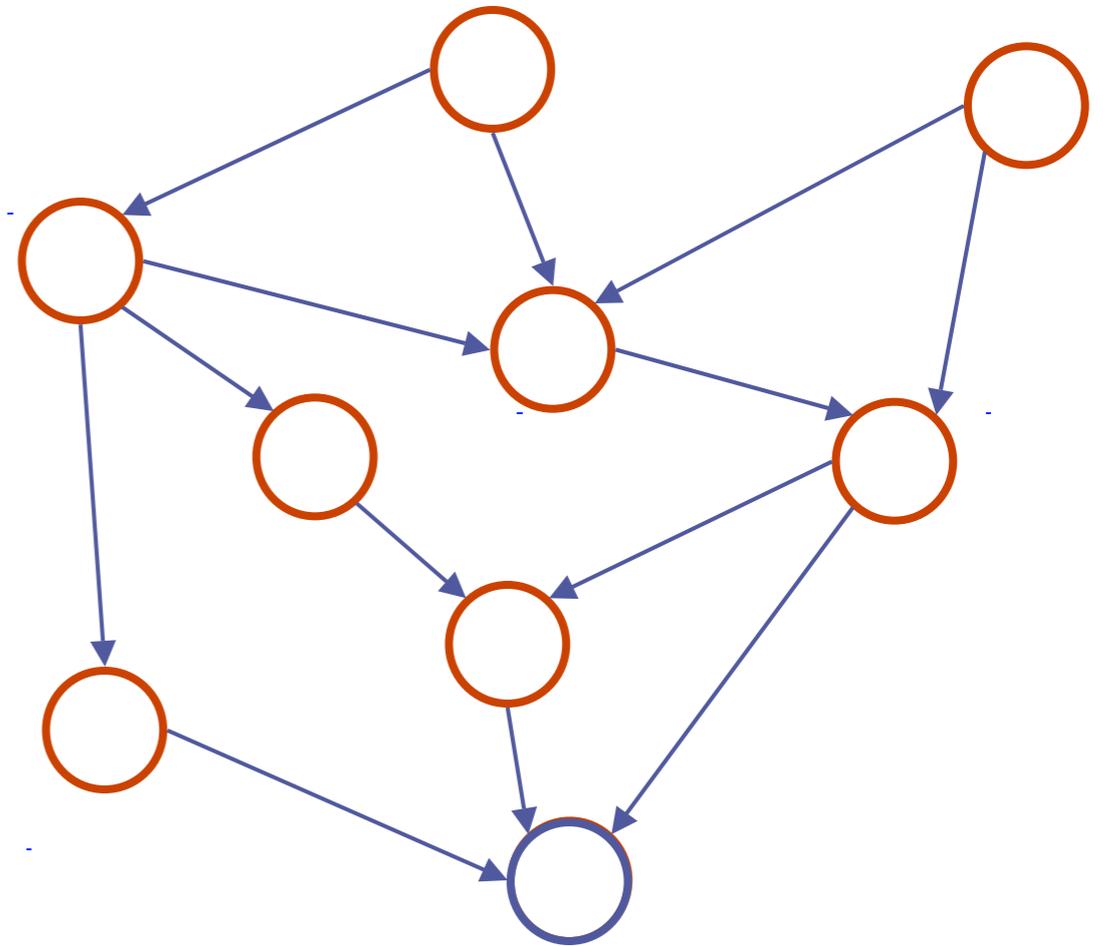
    Enlever  $v$  de  $H$

- Cet algorithme est différent de celui dans votre livre
- Si à la fin de l'algorithme, il reste encore des sommets dans  $H$ , cela implique que le graphe contient un cycle orienté

# ordre topologique (exemple)

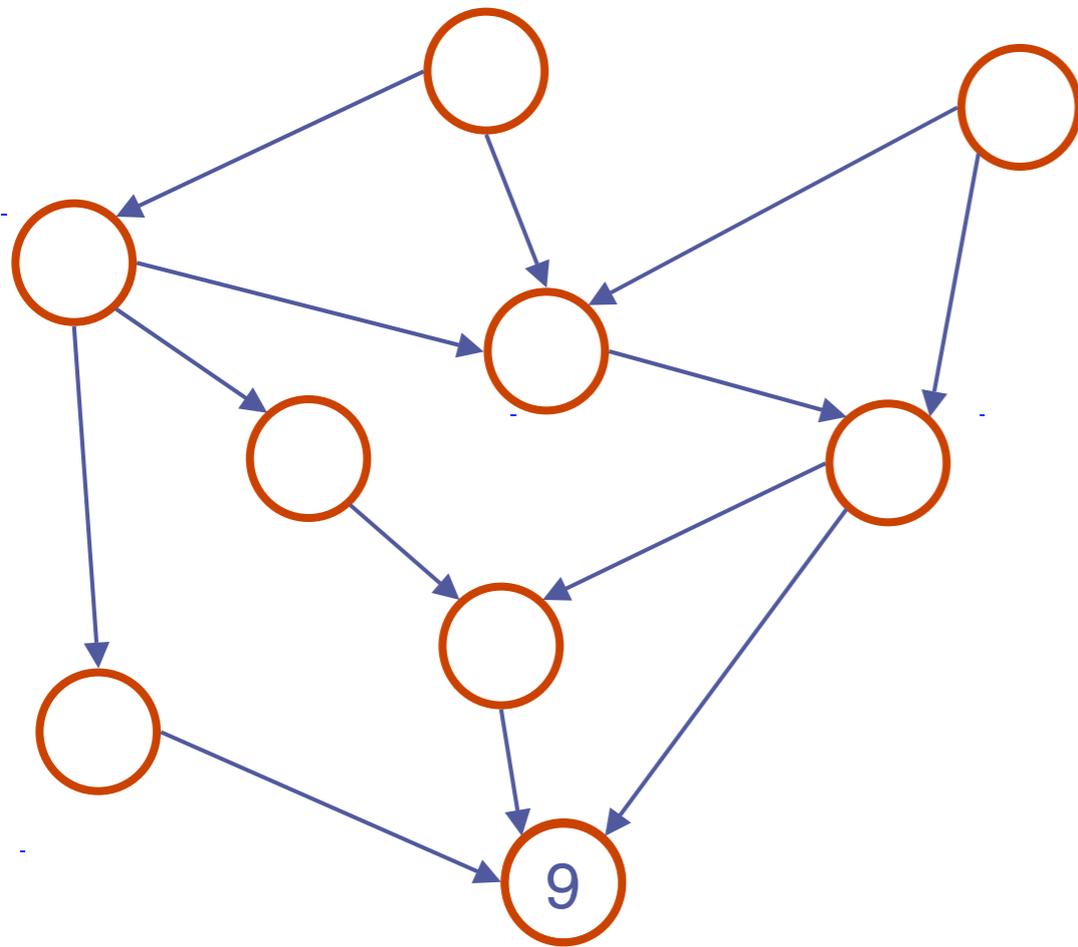


**G**

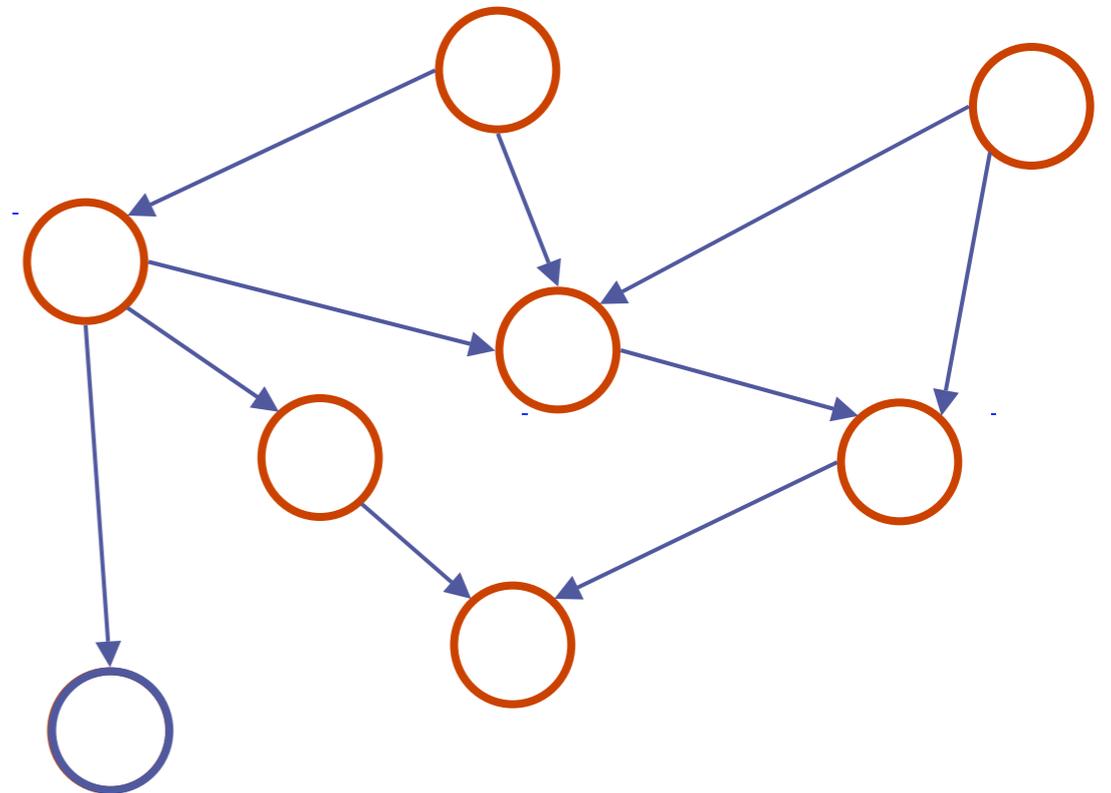


**H**

# ordre topologique (exemple)

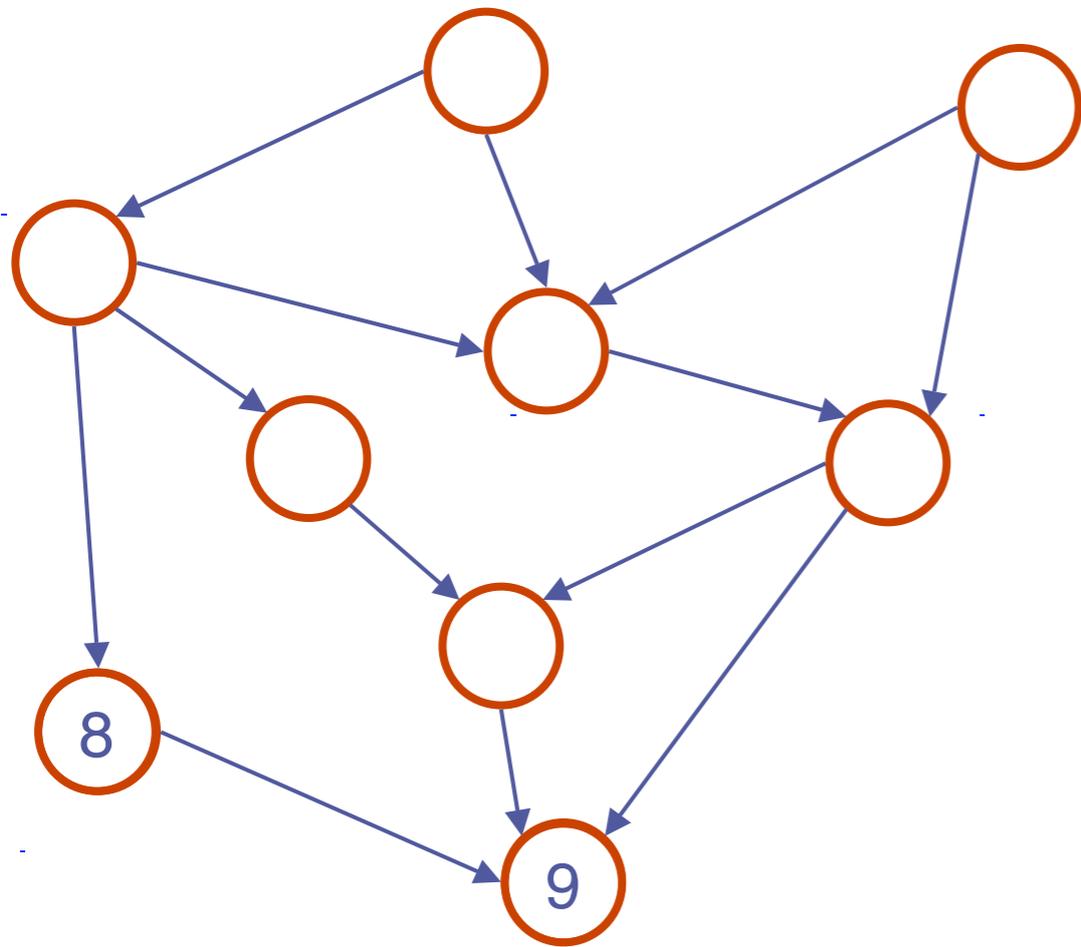


**G**

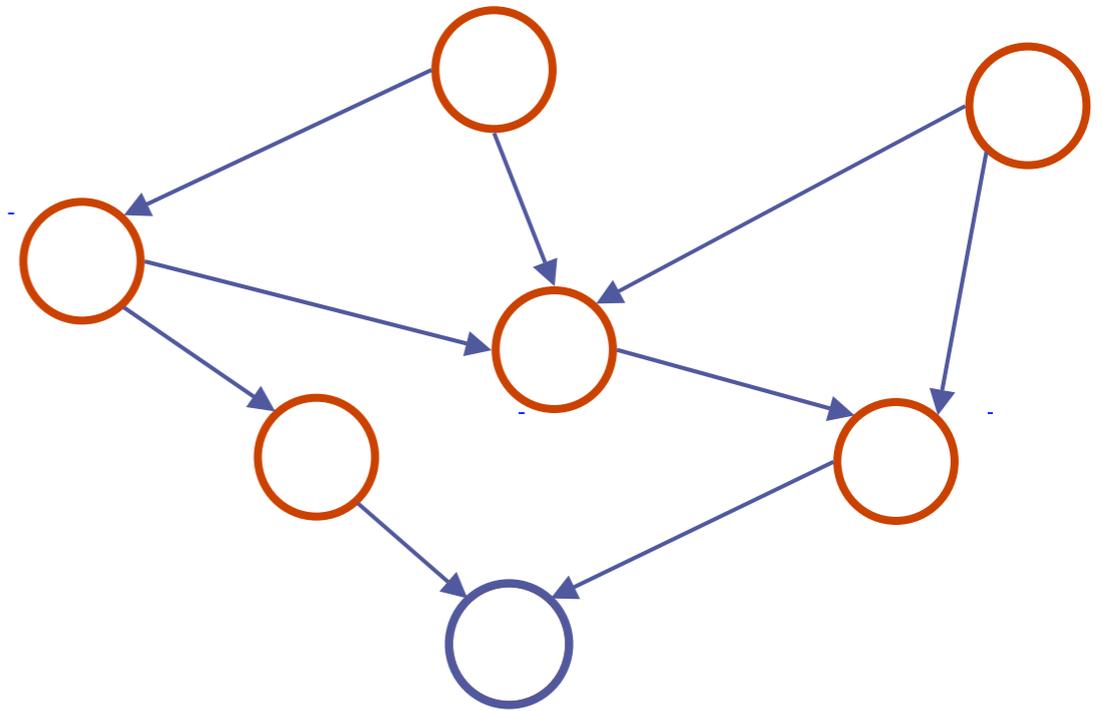


**H**

# ordre topologique (exemple)

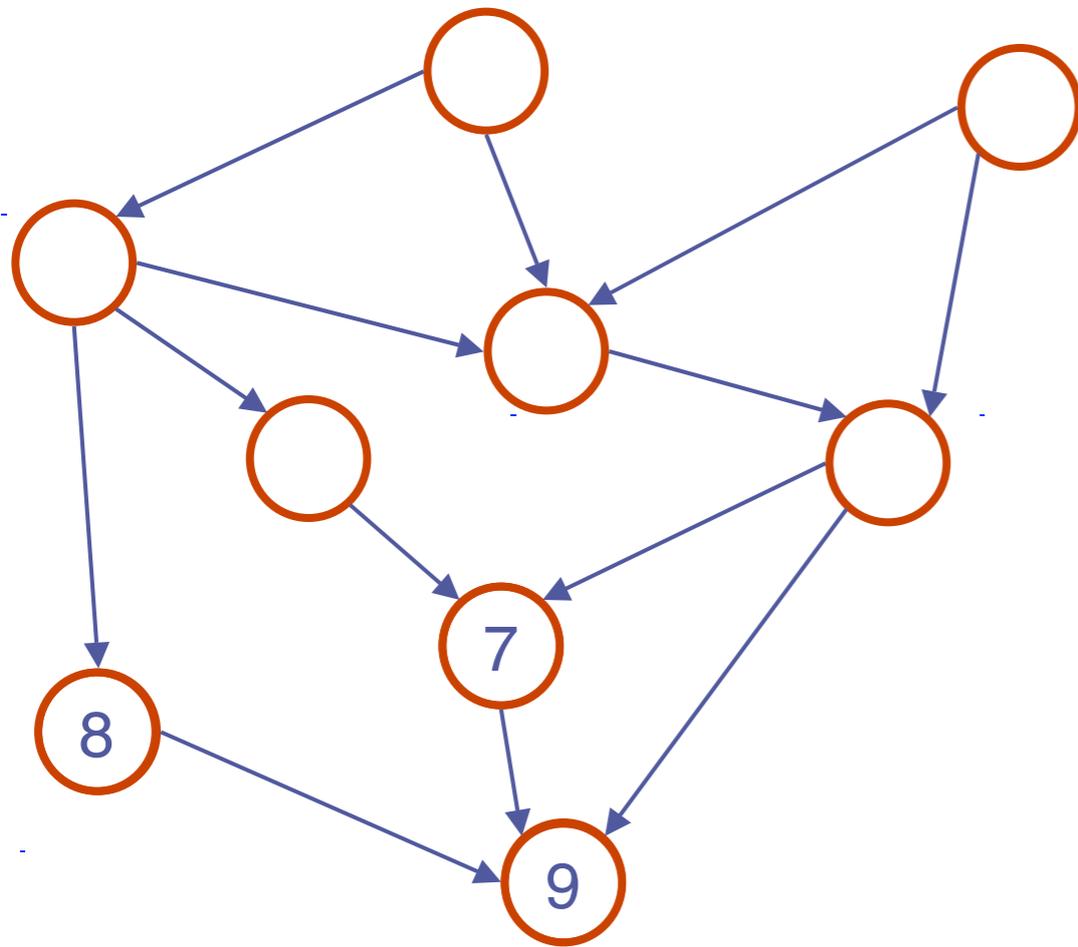


**G**

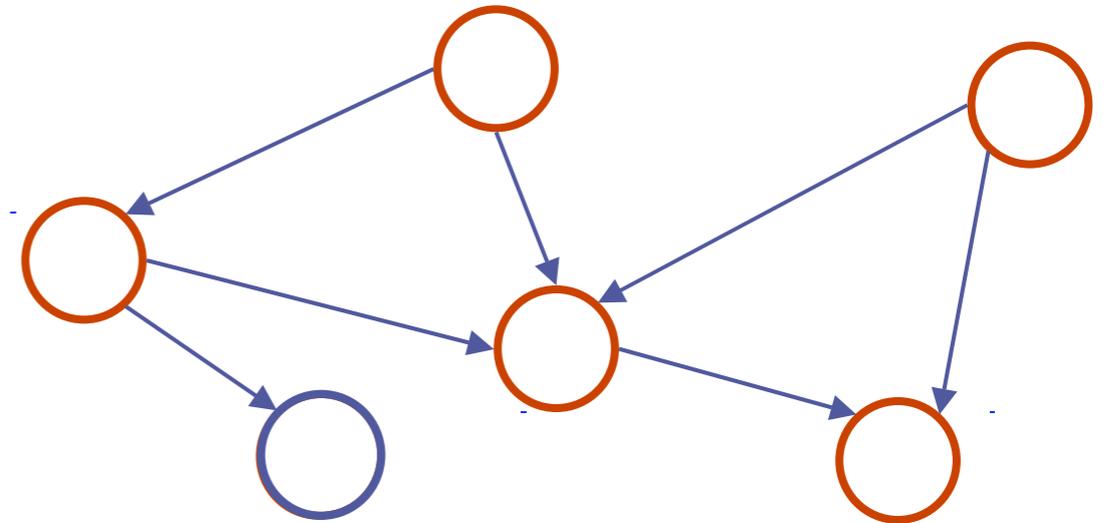


**H**

# ordre topologique (exemple)

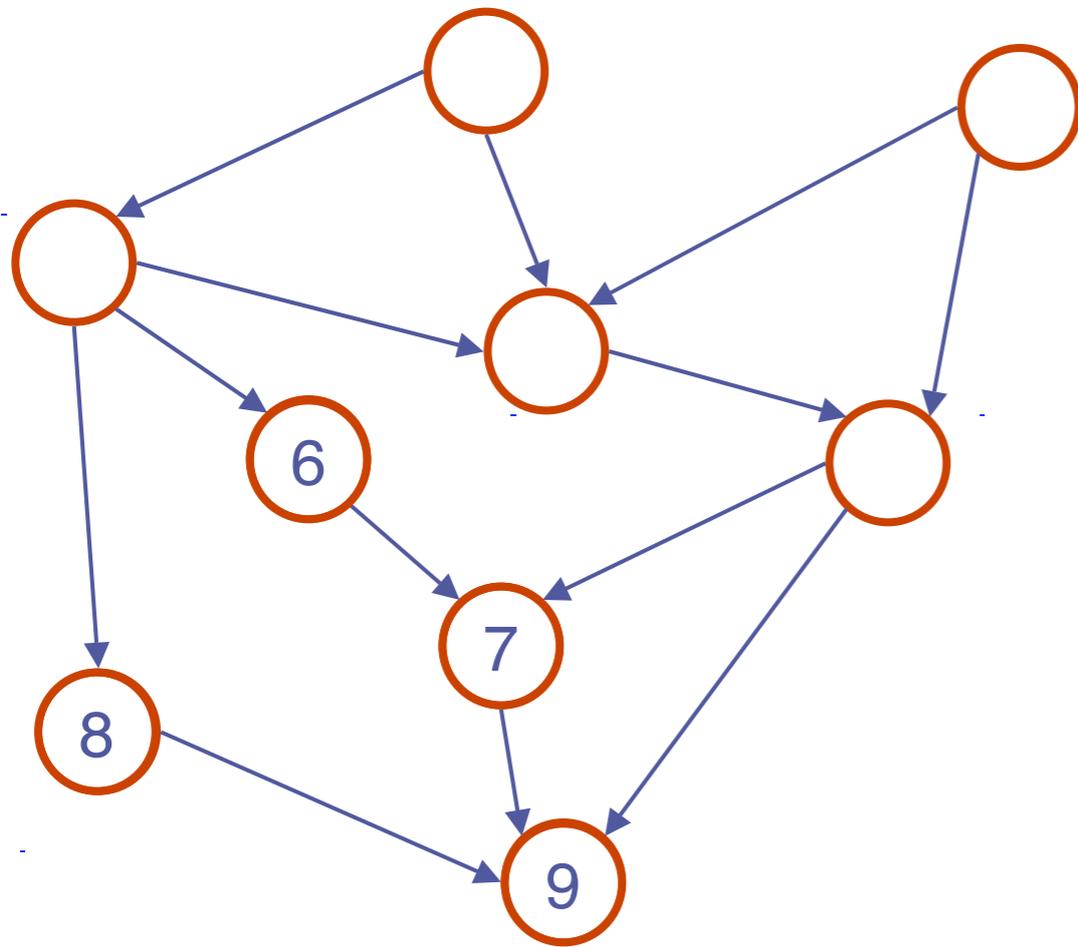


**G**

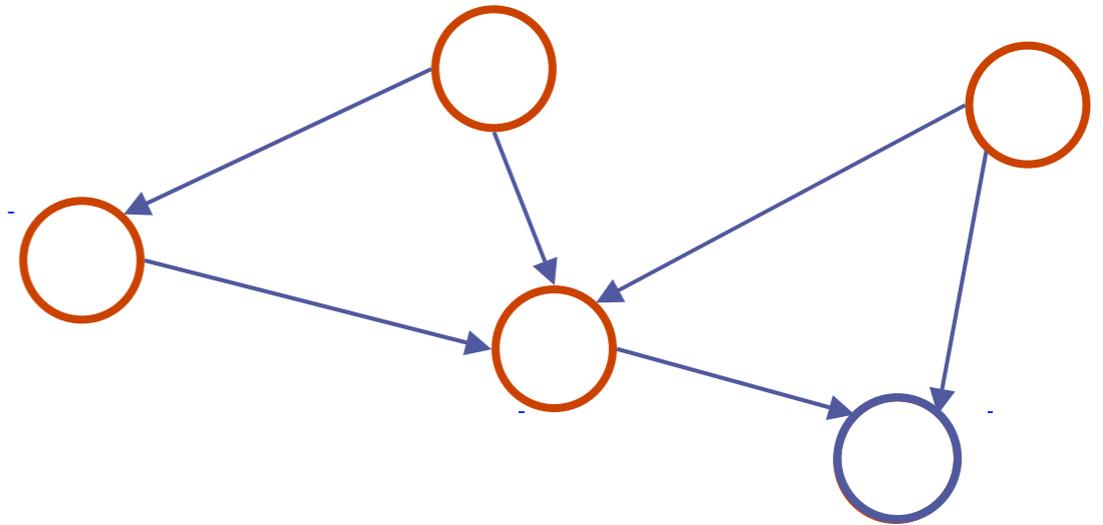


**H**

# ordre topologique (exemple)

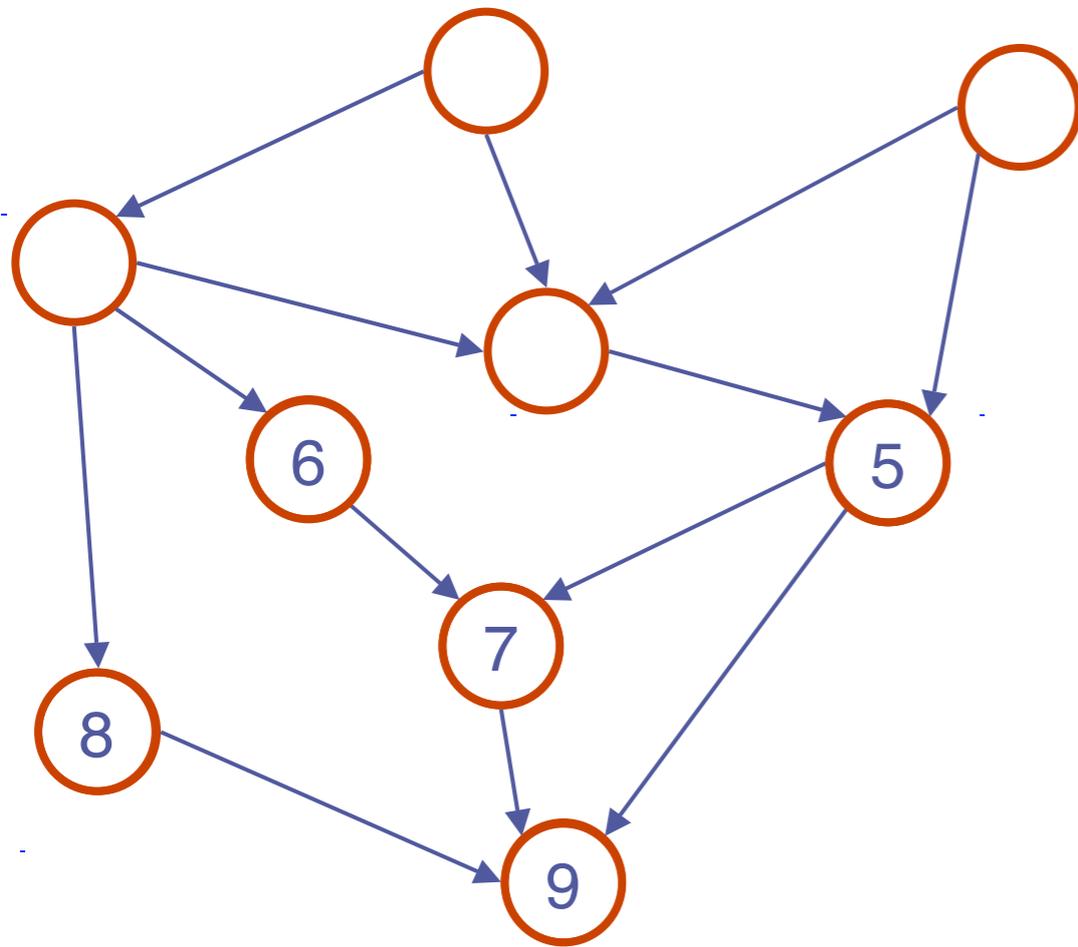


**G**

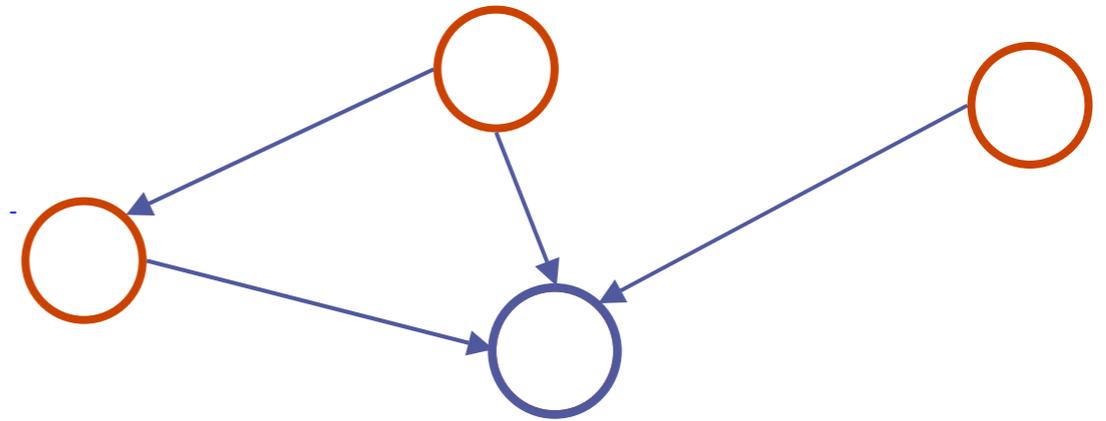


**H**

# ordre topologique (exemple)

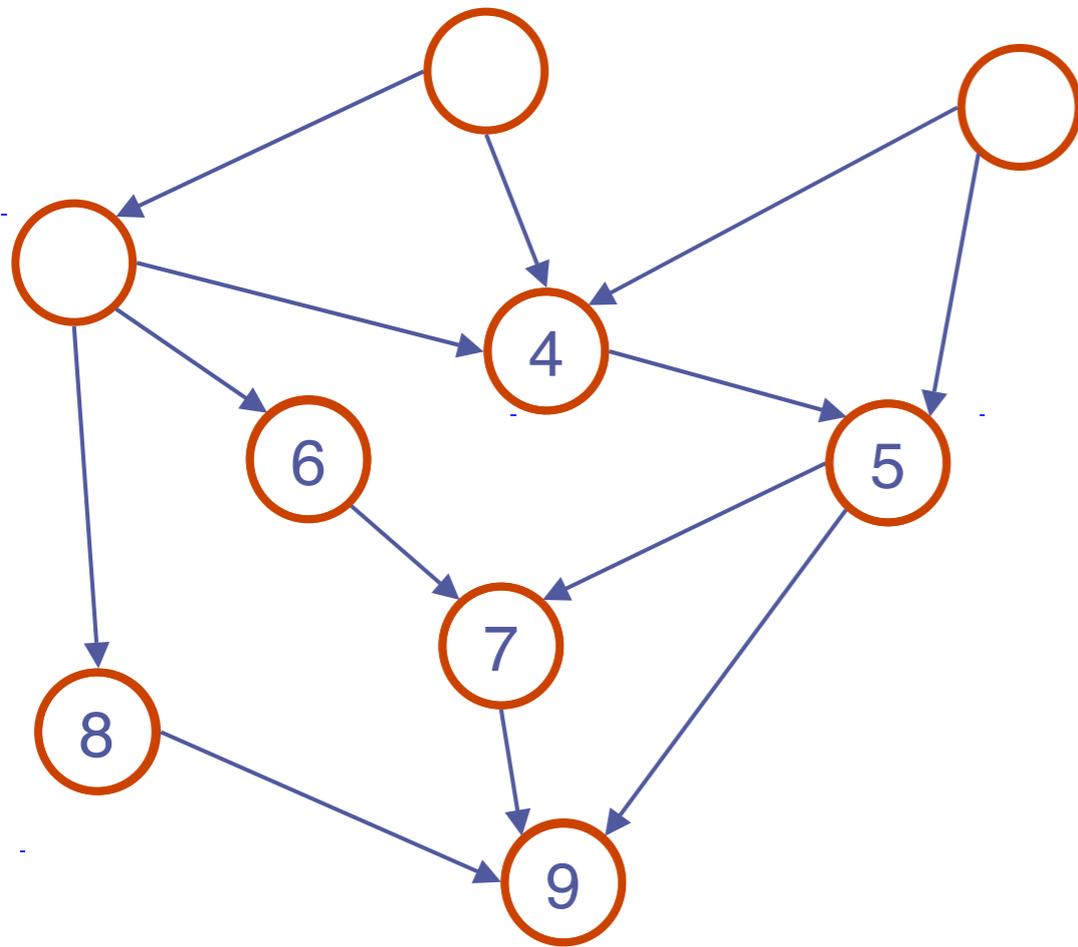


**G**

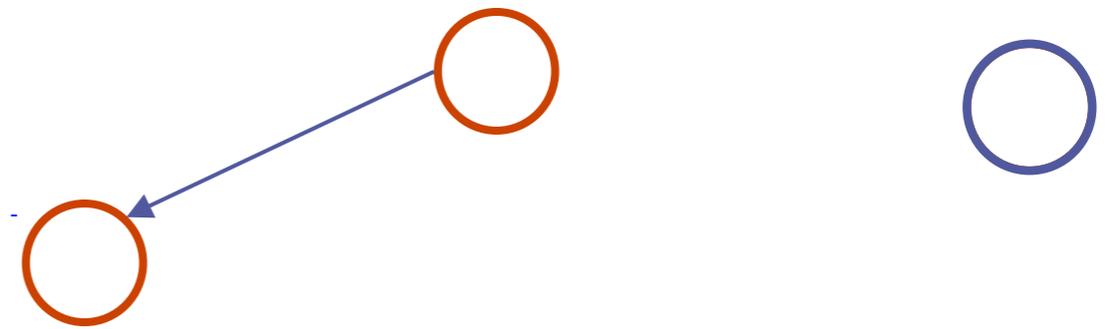


**H**

# ordre topologique (exemple)

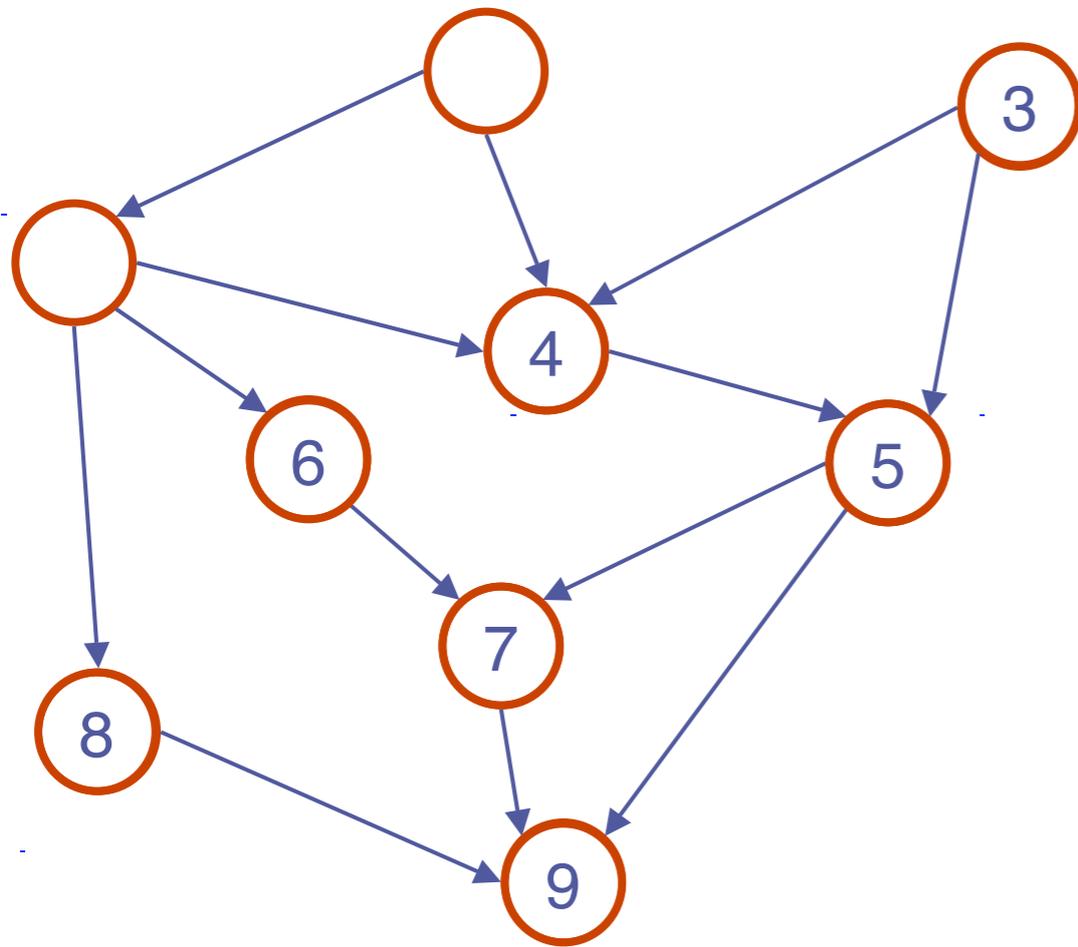


**G**

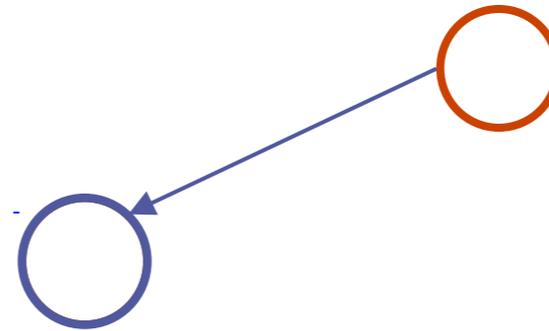


**H**

# ordre topologique (exemple)

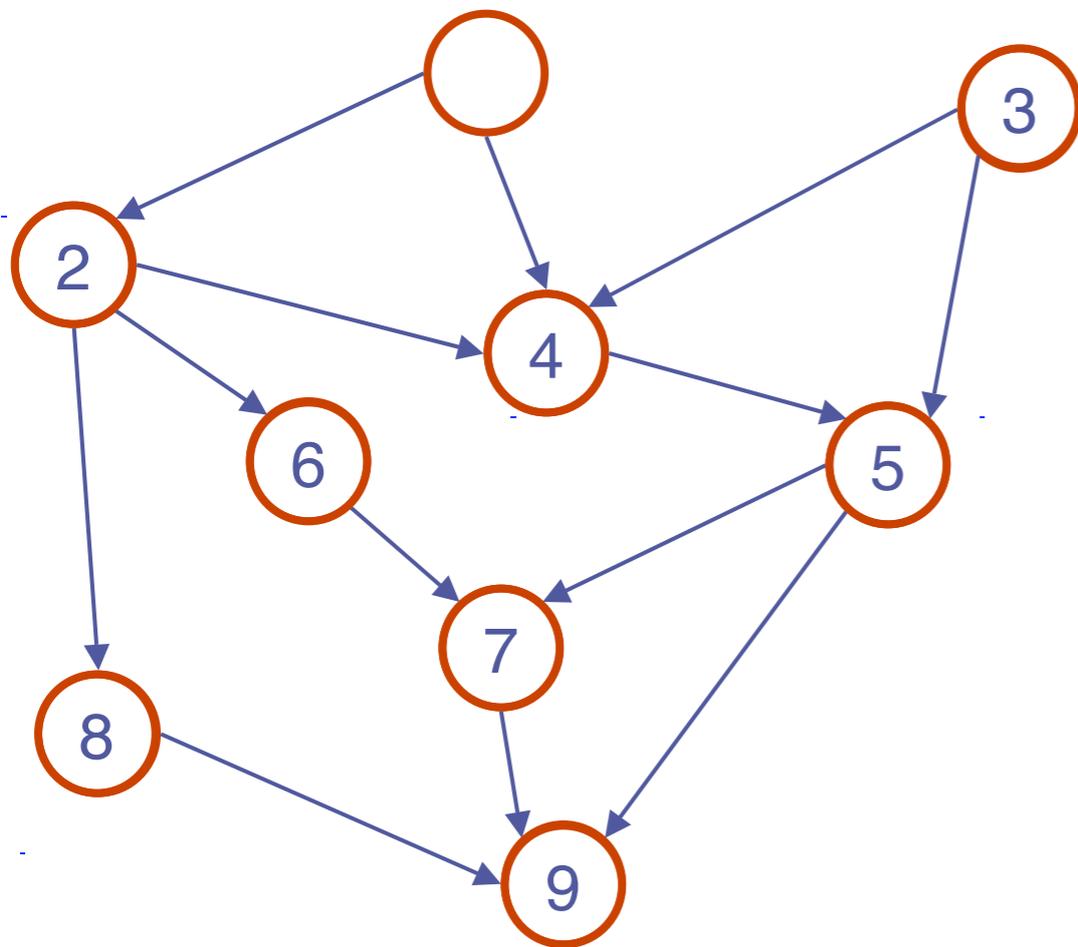


**G**

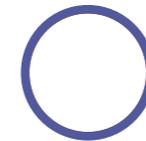


**H**

# ordre topologique (exemple)

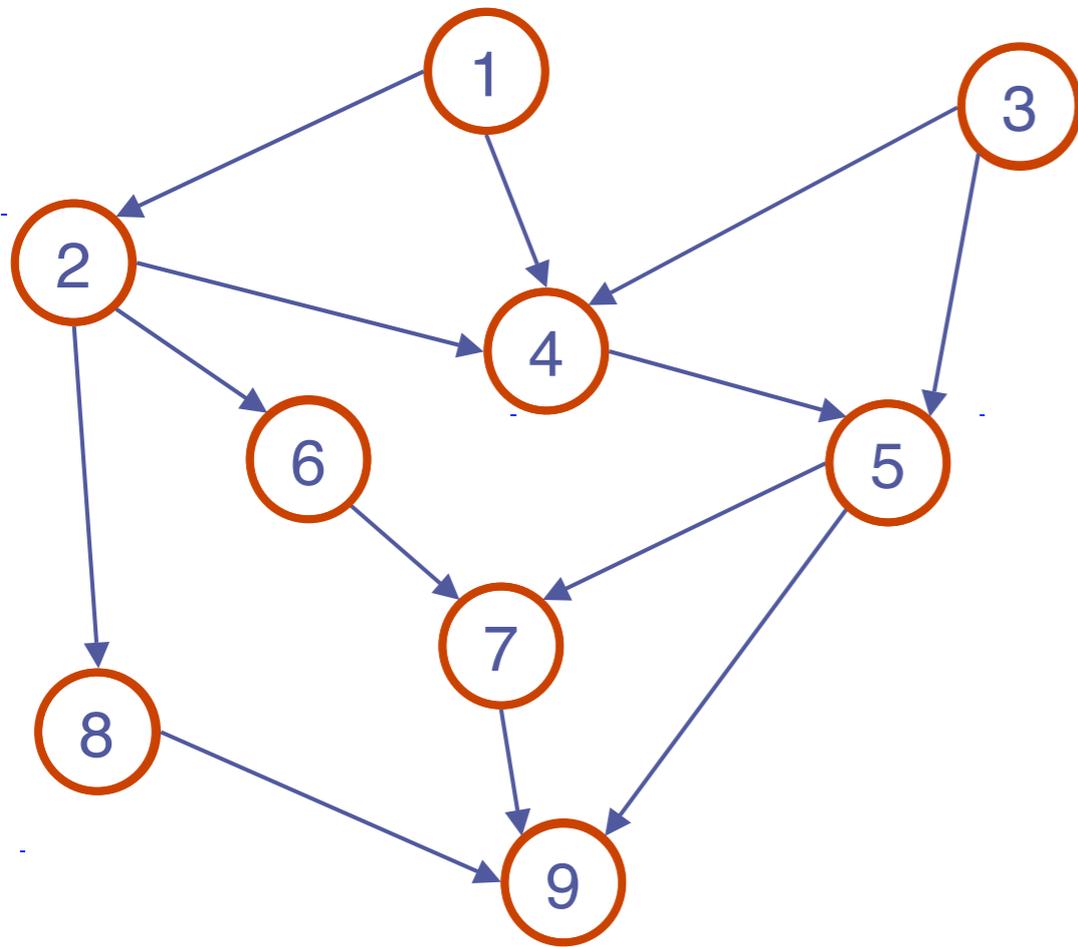


**G**



**H**

# ordre topologique (exemple)



**G**

**H**