

1 Graphes

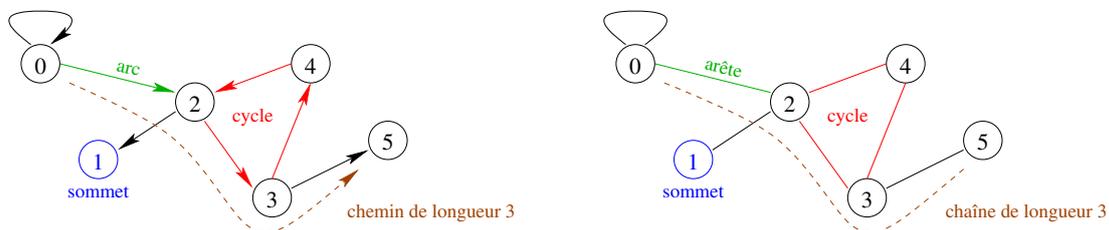
1.1 Structure de graphe

Un graphe est la donnée d'un ensemble de **sommets** connectés par des **arcs**.

Contrairement à un arbre, dans un graphe un sommet (nœud) peut avoir un **nombre quelconque de parents**. Il peut donc y avoir des **cycles**, des « raccourcis ».

⇒ Les arbres sont des cas particuliers (plus « simples ») de graphes.

Les arcs d'un graphe peuvent ou non être **orientés**. Dans le cas non orienté on parle souvent d'**arête**.



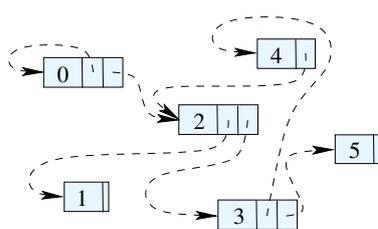
Un **chemin** est suite d'**arcs consécutifs**. Dans le cas non orienté, une **chaîne** est une suite d'**arêtes consécutives**.

La **longueur** d'un chemin (ou chaîne) est le **nombre d'arcs** (ou arêtes) sur ce chemin.

Un **cycle** est chemin qui « boucle ».

1.2 Implémentation de graphes

En C on peut représenter un graphe par ses sommets, chacun mémorisant la **liste chaînée des pointeurs** sur ses voisins.

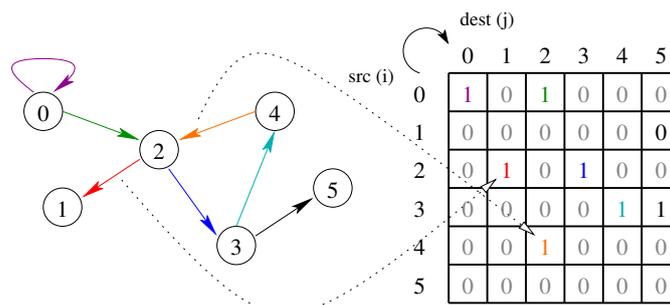


```

struct vertex_list_t {
    struct vertex_t *vertex ;
    struct vertex_list_t *next ;
};

struct vertex_t {
    int data ;
    struct vertex_list_t *neighbours ;
};
    
```

On peut représenter un graphe par sa **matrice d'adjacence** : une matrice **booléenne carrée** disant s'il y a un arc entre les sommets 2 à 2. $M_{ij} = 1$ s'il existe un arc $i \rightarrow j$, sinon $M_{ij} = 0$.



La matrice d'adjacence a une **complexité spatiale** en n^2 pour un graphe à n sommets, ce qui est **très élevé**.

Certains algorithmes sont beaucoup plus efficaces sur une représentation par matrice d'adjacence, d'où son intérêt malgré sa complexité spatiale.

1.3 Parcours de graphes

Généralement un graphe est construit **à partir de données** et on le **parcourt** pour en extraire des **propriétés sur ces données**.

Parmi les parcours possibles, la classe des **recouvrements** regroupe ceux qui extraient un **arbre** contenant **tous les sommets** du graphe.

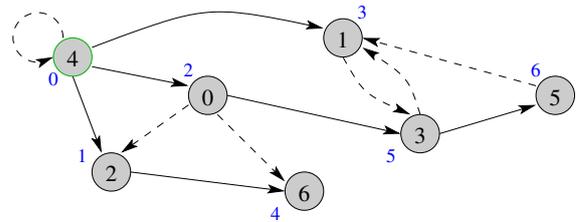
Quelque soit le parcours, il faut ne **pas** visiter **plusieurs fois le même sommet**, ne **pas boucler**.
 ⇒ On **marque** les sommets déjà visités et on ne re-visite pas ceux marqués.

Le parcours en **largeur d'abord** est similaire à celui pour les arbres : on parcourt tous les voisins de **distance d avant ceux de distance $d + 1$** .

Le parcours en **largeur d'abord** s'appuie sur une structure de **file**.

```

ParcoursLargeur ( $r$  la racine du graphe)
  Marquer  $r$  ;
  Enfiler  $r$  dans la file  $F$  ;
  Tant que  $F$  n'est pas vide {
     $s$  = element en tete de  $F$  ;
    Traiter ( $s$ ) ;
    Pour chaque voisin  $v$  du sommet  $s$  {
      Si  $v$  n'est pas marque alors {
        Marquer  $v$  ;
        Enfiler  $v$  dans la file  $F$  ;
      }
    }
  }
  }
  
```



Le parcours en **profondeur d'abord** est similaire à celui pour les arbres : on parcourt **récurivement** tous les voisins d'un sommet.

```

DFS (sommet  $s$ )
{
  Marquer  $s$  ;
  (Pre-traiter  $s$  ;)
  Pour chaque voisin non marque  $v$  du
  sommet  $s$ 
    DFS ( $v$ ) ;
  (Post-traiter  $s$  ;)
}
  
```

