

Graphes en C

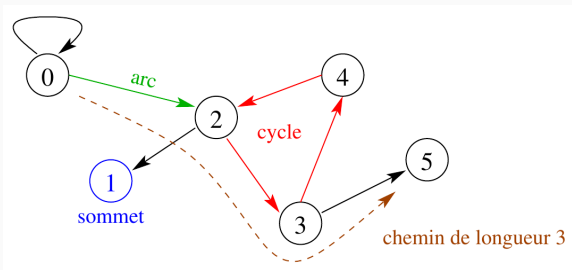
MP2I - Informatique

Anthony Lick

Lycée Janson de Sailly

Rappels

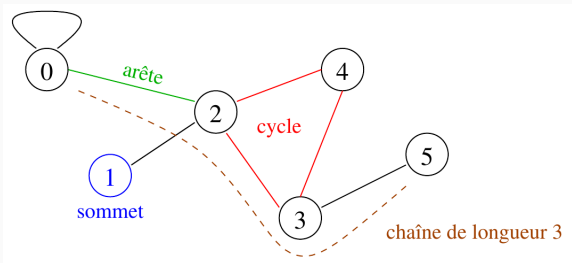
Rappels



Rappel : graphe orienté : $G = (S, A)$

- S : ensemble de **sommets**.
- A : ensemble d'**arcs** ($A \subset S \times S$).
- **Chemin** : suite d'arcs consécutifs.
- **Longueur** d'un chemin : nombre d'arcs sur le chemin.
- **Circuit** : chemin qui boucle (on parle parfois de **cycle**).

Rappels

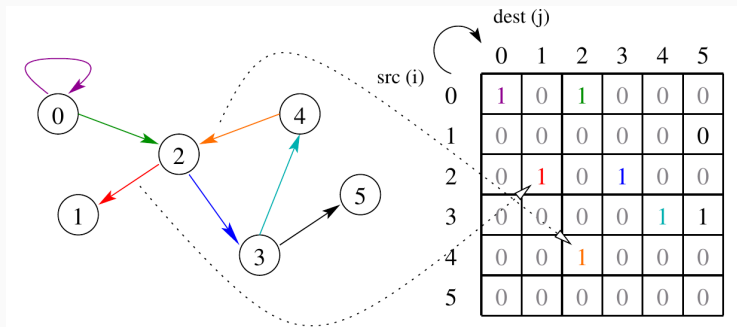


Rappel : graphe non orienté : $G = (S, A)$

- On parle d'**arêtes** et non d'**arcs**.
- On parle parfois de **chaîne** plutôt que de **chemin**.
- On parle de **cycle** et non de **circuit**.

Représentation par matrice d'adjacence

Matrices d'adjacence



Rappel :matrice d'adjacence

- $S = \llbracket 0, n - 1 \rrbracket$;
- matrice M de taille $n \times n$ telle que :
 - $M_{i,j} = 1$ si $(i, j) \in A$;
 - $M_{i,j} = 0$ sinon.

Tableaux statiques vs dynamiques

- Tableau **statique** à deux dimensions :
↪ `bool graph[NB_VERTICES][NB_VERTICES];`
- Tableau **dynamique** à deux dimensions :
↪ `bool **graph;`

```
1  bool **graph = (bool**)malloc(NB_VERTICES * sizeof(bool*));
2  for (int i=0; i < NB_VERTICES; i++) {
3      graph[i] = (bool*)malloc(NB_VERTICES * sizeof(bool)); // il faudra tous les libérer avec free
4  }
```

Linéarisation des accès

Linéarisation des accès :

`graph[i][j]` \rightsquigarrow `graph[i * NB_VERTICES + j]`.

- Tableau **statique** à une dimension :
↪ `bool graph[NB_VERTICES * NB_VERTICES];`
- Tableau **dynamique** à une dimension :
↪ `bool *graph;`

1

```
bool *graph = (bool*)malloc(NB_VERTICES * NB_VERTICES * sizeof(bool)); // un seul free nécessaire
```


Matrices d'adjacence en C

Graphes pondérés

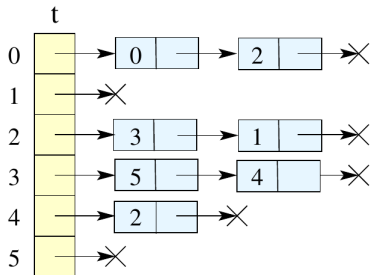
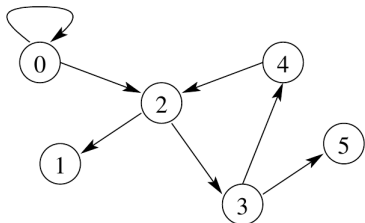
Pour les **graphes pondérés**, on utilise des tableaux d'**int**, et on choisit une valeur spéciale pour représenter $+\infty$ dans la matrice.

Attention

Ne pas utiliser **NULL** qui vaut 0, mais plutôt une valeur dont on est sûr qu'elle ne sera pas utilisée en pratique.

Représentations par listes d'adjacence

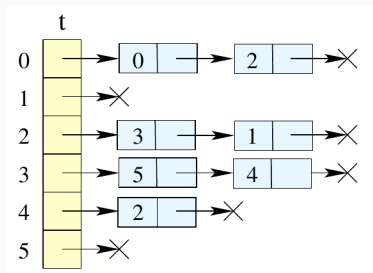
Listes d'adjacence



Listes d'adjacence

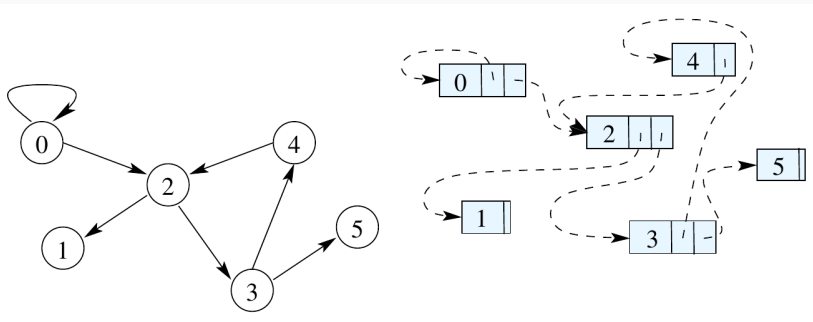
- Tableau **t** des **successeurs** pour chaque sommet ;
- $t[i]$ pointe vers la **liste chaînée** des successeurs du sommet i ;
- accès direct à un sommet via t ;
- complexité spatiale optimale : $\mathcal{O}(|S| + |A|)$.

Listes d'adjacence



```
1  typedef int edge_val ;
2  typedef int vertex_name_t ;
3
4  struct edge_list_t {
5      int dest ;
6      edge_val data ; // graphes pondérés
7      struct edge_list_t *next ;
8  };
9  struct vertex_t {
10     vertex_name_t name ;
11     struct edge_list_t *edges ;
12 };
13 struct graph_t {
14     int nb_vertices ;
15     struct vertex_t *vertices [MAX_VERTICES] ;
16 };
```

Listes d'adjacence

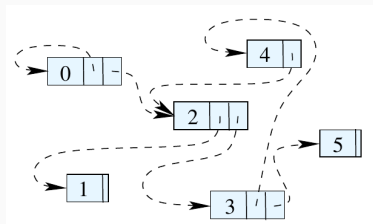


Variante

On peut aussi **partager physiquement** les sommets :

- chaque sommet est représenté **une et une seule fois** ;
- chaque sommet possède une **liste chaînée** dont les éléments pointent vers ses **successeurs**.

Listes d'adjacence



```
1  struct vertex_t {
2      vertex_name_t name ;
3      struct vertex_list_t *neighbours ;
4      bool seen ;
5  };
6  struct vertex_list_t {
7      struct vertex_t *vertex ;
8      struct vertex_list_t *next ;
9  };
10 struct graph_t {
11     int nb_vertices ;
12     struct vertex_list_t *vertices ;
13 };
```

Remarque

On peut aussi intégrer un **marqueur** de type **bool** à chaque sommet, pour les marquer comme **déjà visités**. Dans ce cas, il faut penser à les **réinitialiser** entre chaque parcours.

Tableaux statiques

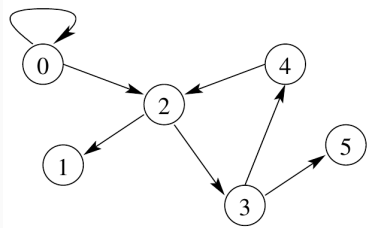
Pour simplifier les implémentations en C, on peut utiliser des **tableaux statiques** :

- chaque liste chaînée est remplacée par un tableau de taille $n + 1$, dont les premières cases contiennent les successeurs du sommet ;
- pour savoir combien de cases de ce tableau "comptent vraiment", deux solutions :
 - utilisation d'une **sentinelle** ;
 - stocker le nombre de voisins dans la première case du tableau.

Tableaux statiques

Pour créer un graphe, on crée donc un tableau de taille $n \times (n+1)$, de la même manière que pour les matrices d'adjacence.

Listes d'adjacence



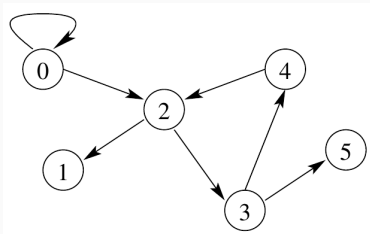
$$\begin{pmatrix} 0 & 2 & -1 & \cdot & \cdot & \cdot \\ -1 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 3 & 1 & -1 & \cdot & \cdot & \cdot \\ 5 & 4 & -1 & \cdot & \cdot & \cdot \\ 2 & -1 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ -1 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$

Sentinelle

Si on choisit l'implémentation avec **sentinelle**, on choisit une valeur spéciale (e.g. -1) qui marque la fin de la liste des sommets dans le tableau (les cases situées après ne comptent pas).

Il faut donc parcourir chaque liste **tant qu'on ne tombe pas sur la sentinelle**.

Listes d'adjacence



$$\begin{pmatrix} 2 & 0 & 2 & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 2 & 3 & 1 & \cdot & \cdot & \cdot \\ 2 & 5 & 4 & \cdot & \cdot & \cdot \\ 1 & 2 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \\ 0 & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot & \cdot \end{pmatrix}$$

Indicateur de taille en premier indice

Si on choisit l'implémentation avec **indicateur de taille en premier indice**, chaque ligne $t[i]$ contient une valeur $n_i = t[i][0]$ dans sa première case, et les successeurs de i sont stockés dans les cases $t[i][1]$ à $t[i][n_i]$.

Parcours en largeur

Rappels

Parcours en **largeur** :

- utilisation d'une **file** ;
- traitement des sommets par **distance croissante** du sommet source.

Parcours en largeur

```
1  struct vertex_t {
2      vertex_name_t name ;
3      struct vertex_list_t *neighbours ;
4      bool seen ;
5  };
6  struct vertex_list_t {
7      struct vertex_t *vertex ;
8      struct vertex_list_t *next ;
9  };
10 struct graph_t {
11     int nb_vertices ;
12     struct vertex_list_t * vertices ;
13 };
14 typedef struct vertex_t *value_t ;
15 struct queue_t {
16     unsigned int max_nb ;
17     unsigned int cur_nb ;
18     unsigned int first ;
19     value_t *storage ;
20 };
21 struct queue_t *empty_queue ( ) ;
22 bool pop(struct queue_t *q, value_t *res) ;
23 bool push(struct queue_t *q, value_t val) ;
24 bool is_empty(struct queue_t *q) ;
25 void free_queue(struct queue_t *q);
```

```
1  void bfs(struct vertex_t *s){
2      struct queue_t *q = empty_queue();
3      s->seen = true;
4      push(q,s);
5      while (!is_empty(q)){
6          struct vertex_t *n;
7          pop(q, &n);
8          printf("%d\n", n->name);
9          struct vertex_list_t *neighb =
10             n->neighbours;
11             while (neighb != NULL){
12                 if (neighb->vertex != NULL
13                     && !neighb->vertex->seen){
14                     neighb->vertex->seen = true;
15                     push(q, neighb->vertex);
16                 }
17                 neighb = neighb->next;
18             }
19         }
20         free_queue(q);
21     }
```

Parcours en profondeur

Rappels

Parcours en **profondeur** :

- on avance le plus **profondément** possible le long d'un chemin ;
- algorithme naturellement **récuratif**.

Parcours en profondeur

```
1 struct edge_list_t{
2     int dest;
3     edge_val data;
4     struct edge_list_t *next;
5 };
6
7 struct vertex_t{
8     vertex_name_t name;
9     struct edge_list_t *edges;
10 };
11
12 struct graph_t{
13     int nb_vertices;
14     struct vertex_t *vertices[MAX_VERTICES];
15 };
```

```
1 void pp(struct graph_t *g, int s, bool *seen){
2     seen[s] = true;
3     printf("%d",g->vertices[s]->name);
4     struct edge_list_t *e =
5         g->vertices[s]->edges;
6     while (e != NULL) {
7         if !seen[e->dest]{
8             printf(" -%d->", e->data);
9             pp(g, e->dest, seen);
10        }
11        e = e->next;
12    }
13 }
14
15 void dfs(struct graph_t *g, int s){
16     if (g->nb_vertices <= 0) return;
17     bool *seen =
18         malloc(sizeof(bool) * g->nb_vertices);
19     if (seen == NULL) return;
20     pp(g, s, seen);
21     free(seen);
22 }
```


Parcours en profondeur

```
1 struct vertex_t{
2     vertex_name_t name;
3     struct vertex_list_t *neighbours;
4     bool seen;
5 };
6
7 struct vertex_list_t{
8     struct vertex_t *vertex;
9     struct vertex_list_t *next;
10 };
11
12 struct graph_t{
13     int nb_vertices;
14     struct vertex_list_t *vertices;
15 };
```

```
1 void dfs(struct vertex_t *v){
2     v->seen = true;
3     printf(" %d", v->name);
4     struct vertex_list_t *neigh = v->neighbours;
5     while (neigh != NULL){
6         if (!neigh->vertex->seen){
7             printf(" ->");
8             dfs(neigh->vertex);
9         }
10        neigh = neigh->next;
11    }
12 }
```