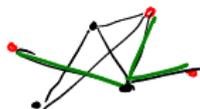


## 10. Conception de réseaux

24 Janvier 2024

- 1 Arbre de Steiner
- 2 Cas particuliers
- 3 Formulation PLNE
- 4 Heuristique

## Problème



S

## Problème de l'arbre de Steiner de poids minimum

- ▶ **Instance.** Graphe  $G = (V, E)$ , fonction de poids  $w : E \rightarrow \mathbb{R}_+$  et ensemble de sommets  $S \subseteq V$ , appelés **terminaux**.
- ▶ **Question.** Trouver un arbre de plus petit poids couvrant  $S$ .

Définitions :

- ▶ **Arbre couvrant  $S$**  : arbre  $T = (V', F)$ , avec  $S \subseteq V' \subseteq V$  et  $F \subseteq E$ .
- ▶ Soit  $T = (V(T), E(T))$  un arbre de Steiner pour  $(G, w, S)$ . Un point de Steiner est un sommet dans  $V(T) \setminus S$ .

# Applications

Les applications de ce problème sont nombreuses :

- conception de réseau gazier,
- conception de réseau routier,
- conception de réseau informatique.

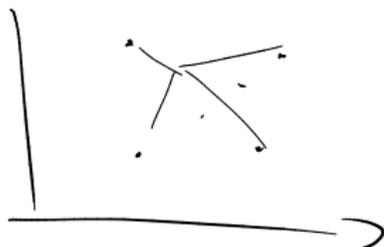
1 Arbre de Steiner

2 Cas particuliers

3 Formulation PLNE

4 Heuristique

## Arbre de Steiner Euclidien

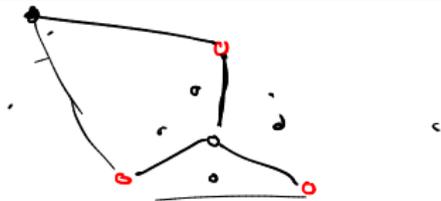


Terminaux sont des points du plan.

Points de Steiner sont des points du plan que l'on peut choisir librement.

**Proposition.** Points de Steiner sont toujours de degré 3, et leurs arêtes incidentes font un angle de  $120^\circ$ .

## Arbre de Steiner Euclidien



Terminaux sont des points du plan.

Points de Steiner sont des points du plan que l'on peut choisir librement.

**Proposition.** Points de Steiner sont toujours de degré 3, et leurs arêtes incidentes font un angle de  $120^\circ$ .

Expliquer comment on se ramène au cas de l'arbre de Steiner usuel.

## Arbre de Steiner Euclidien

Terminaux sont des points du plan.

Points de Steiner sont des points du plan que l'on peut choisir librement.

**Proposition.** Points de Steiner sont toujours de degré 3, et leurs arêtes incidentes font un angle de  $120^\circ$ .

Expliquer comment on se ramène au cas de l'arbre de Steiner usuel.

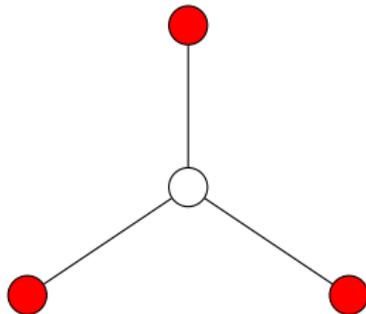
Nombre fini de points de Steiner possibles.

## Exercice : Points de Steiner avec inégalité triangulaire

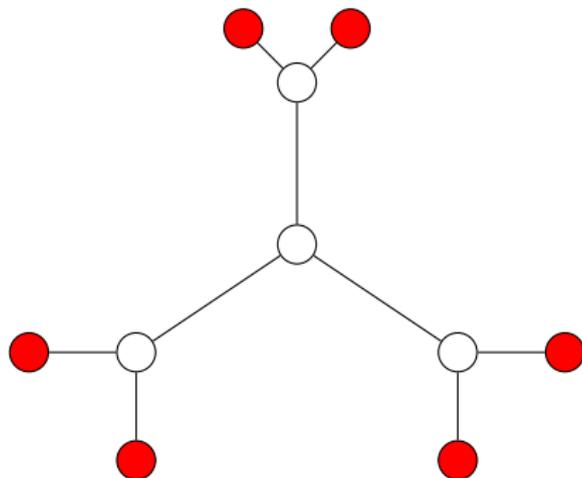
**Proposition.** Soit  $(G, w, S)$  une instance du problème d'arbre de Steiner telle que  $G$  est complet et  $w$  satisfait l'inégalité triangulaire. Il existe un arbre de Steiner optimal avec au plus  $|S| - 2$  points de Steiner.

Donner un exemple de graphe à 4 sommets (3 terminaux) et à 10 sommets (6 terminaux) où l'on a égalité.

# Correction



## Correction



## Exercice : Points de Steiner avec inégalité triangulaire

Soit  $T = (V(T), E(T))$  un arbre de Steiner pour  $(G, w, S)$ . Un point de Steiner est un sommet dans  $V(T) \setminus S$ .

**Proposition.** Soit  $(G, w, S)$  une instance du problème d'arbre de Steiner telle que  $G$  est complet et  $w$  satisfait l'inégalité triangulaire. Il existe un arbre de Steiner optimal avec au plus  $|S| - 2$  points de Steiner.

Prouver le résultat.

$t = |S|$        $p = \text{nb de points de Steiner dans } T$

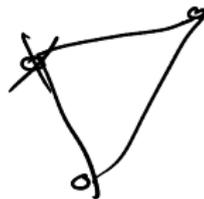
$T$  arbre de Steiner =  $(V(T), E(T))$

$$|V(T)| = p + t$$

$$|E(T)| = p + t - 1 = \frac{\sum_{v \in V(T)} \deg_T(v)}{2}$$

$$v \in S, \deg(v) \geq 1$$

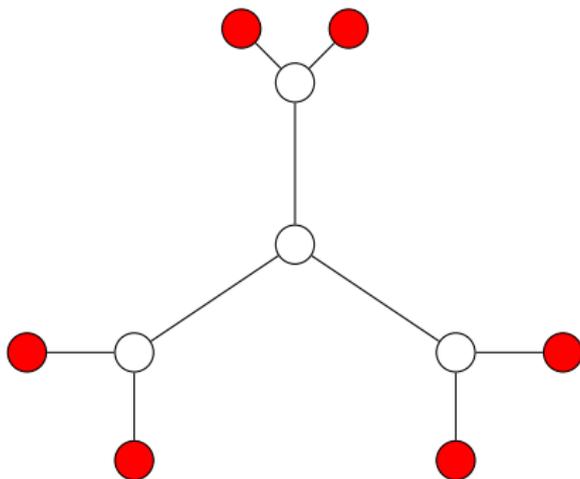
$$v \in V(T) \setminus S, \deg(v) \geq 3$$



## Correction

Soit  $T$  un arbre de Steiner. Par inégalité triangulaire, les points de Steiner sont de degré au moins 3.

On note  $p$  nombre de points de Steiner dans l'arbre obtenu et  $t = |S|$ . En utilisant que  $c$ 'est un arbre, et en comptant les arêtes, on a  $3p + t \leq 2(p + t - 1)$ , ce qui donne le résultat.



- 1 Arbre de Steiner
- 2 Cas particuliers
- 3 Formulation PLNE**
- 4 Heuristique

## Complexité

**Théorème.** Le problème de l'arbre de Steiner est **NP**-difficile, même si tous les poids sont égaux à 1.

Donner un programme linéaire en nombres entiers pour ce problème.

## Formulation linéaire

**Proposition.** Soit  $r$  un sommet arbitraire,  $r \in S$ . Résoudre le problème de l'arbre de Steiner de coût minimum, c'est résoudre

$$\begin{array}{ll} \min_x & \sum_{e \in E} w_e x_e \\ \text{s.c.} & \sum_{e \in \delta(X)} x_e \geq 1 \quad \forall X \subseteq V \setminus \{r\} \text{ tel que } X \cap S \neq \emptyset \\ & x_e \in \{0, 1\} \quad \forall e \in E \end{array}$$

## Formulation linéaire

**Proposition.** Soit  $r$  un sommet arbitraire,  $r \in S$ . Résoudre le problème de l'arbre de Steiner de coût minimum, c'est résoudre

$$\begin{aligned} \min_x \quad & \sum_{e \in E} w_e x_e \\ \text{s.c.} \quad & \sum_{e \in \delta(X)} x_e \geq 1 \quad \forall X \subseteq V \setminus \{r\} \text{ tel que } X \cap S \neq \emptyset \\ & x_e \in \{0, 1\} \quad \forall e \in E \end{aligned}$$

Par quel algorithme peut-on on résoudre

- ▶ le PLNE ?
- ▶ son relâché linéaire ?

Le problème précédent a deux caractéristiques qui le rende difficile à résoudre.

- ▶ il est en nombres entiers.
- ▶ il a un nombre exponentiel de contraintes.

Adaptation du branch-and-bound pour gérer un nombre exponentiel de contraintes : [branch-and-cut](#).

## Branch-and-cut

On note

$$\mathcal{C} = \{X \subseteq V \setminus \{r\} : X \cap S \neq \emptyset\},$$

*Branch-and-bound avec génération de ligne pour la relaxation linéaire :*

On choisit  $\mathcal{C}' \subseteq \mathcal{C}$ .

1. On résout

$$\begin{array}{ll} \min & \sum_{e \in E} w_e x_e \\ \text{s.c.} & \sum_{e \in \delta(X)} x_e \geq 1 \quad X \in \mathcal{C}' \\ & 0 \leq x_e \leq 1 \quad e \in E \end{array}$$

Cela donne une solution  $\bar{x}$ .

2. On résout le problème de séparation pour  $\bar{x}$

- ▶ Si pas de contrainte violée, alors on continue le branch-and-bound (*on a résolu la relaxation linéaire*).
- ▶ Sinon, on retourne en 1. en ajoutant la contrainte violée  $X'$  à  $\mathcal{C}'$ .

## Problème de séparation

### Séparation des contraintes pour arbre de Steiner

- ▶ **Instance.** Vecteur  $\bar{x} \in \mathbb{R}_+^E$ .
- ▶ **Question.**  $\min_{X \in \mathcal{C}} \sum_{e \in \delta(X)} \bar{x}_e - 1$

Renvoie 'oui' si  $x$  satisfait toutes les contraintes  $\sum_{e \in \delta(X)} \bar{x}_e \geq 1$  pour  $X \in \mathcal{C}$ . Si non, renvoie  $X' \in \mathcal{C}$  tel que  $\sum_{e \in \delta(X')} \bar{x}_e < 1$ .

Donner un algorithme polynomial qui résout ce problème

## Séparation pour l'arbre de Steiner

L'algorithme  $\mathcal{A}$  de séparation des contraintes pour l'arbre de Steiner existe :

**Mettre**  $\bar{x}_e$  comme capacité de  $e$ , pour  $e \in E$ .

A  $r$  fixé : **calculer** pour tout  $s$  dans  $S \setminus \{r\}$  une  $s$ - $r$  coupe de capacité minimum.

Si l'une de ces coupes  $\delta(X')$  a une capacité  $< 1$ , alors

$$X' \in \mathcal{C} \text{ et } \sum_{e \in \delta(X')} \bar{x}_e < 1.$$

1 Arbre de Steiner

2 Cas particuliers

3 Formulation PLNE

4 Heuristique

## Recherche locale

Proposer une heuristique à voisinage pour l'arbre de Steiner.

- ▶ Comment une solution est elle encodée?
- ▶ Donner un voisinage

## Recherche locale

Proposer une heuristique à voisinage pour l'arbre de Steiner.

- ▶ Comment une solution est elle encodée ?
- ▶ Donner un voisinage

Recherche locale classique pour le problème de l'arbre de Steiner :

Pour tout  $V' \subseteq V$  tel que  $S \subseteq V'$ , on calcule par Kruskal l'arbre couvrant  $V'$  de poids minimum n'utilisant que les sommets de  $V'$  : donne le coût de  $V'$ .

Alors  $V'$  est **voisin** de  $V''$  si l'on est dans une des ces situations

1.  $V'' := V' \setminus \{v'\}$  pour un  $v' \in V'$ , (*drop*)
2.  $V'' := V' \cup \{v''\}$  pour un  $v'' \in V \setminus V'$  (*add*) ou
3.  $V'' := V' \setminus \{v'\} \cup \{v''\}$  (*swap*).

