

# Algorithmische Graphentheorie

Sommersemester 2020

4. Vorlesung

## Flussalgorithmen

# Aufgabe

*Indeed, it's an LP!*

Gegeben ein gerichteter Graph  $G = (V, E)$  mit  $s, t \in V$  und Kantenkapazitäten  $c: E \rightarrow \mathbb{R}_{>0}$ .

Geben Sie eine Methode an, die einen **maximalen  $s$ - $t$ -Fluss  $f$**  konstruiert, also eine Funktion  $f: E \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$ , die

– den Fluss erhält, d.h. für jeden Knoten  $v \notin \{s, t\}$  sicherstellt:

$$\text{Nettozufluss}_f(v) = \sum_{u: v \in \text{Adj}[u]} f(uv) - \sum_{w \in \text{Adj}[v]} f(vw) = 0,$$

– zulässig ist, d.h. für jede Kante  $e$  garantiert:

*Konstante*

$$0 \leq f(e) \leq c(e),$$

$|V| - 2 + |E|$  lineare Beschränkungen!

– maximal ist, d.h. unter allen zulässigen  $s$ - $t$ -Flüssen

$$|f| = \text{Nettozufluss}_f(t) \text{ maximiert.}$$

*lineare Zielfunktion!*

*Variable*

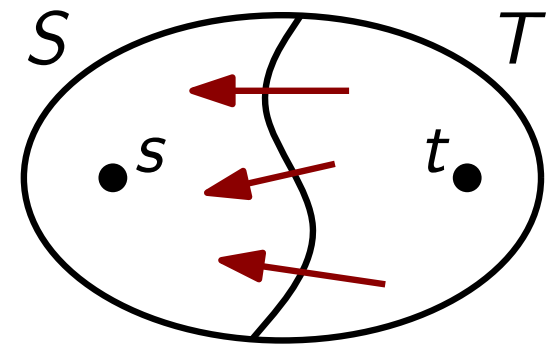
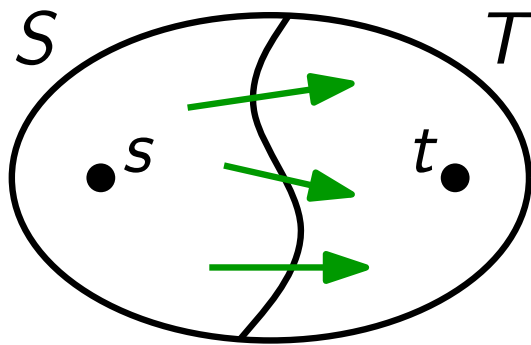
# Flussalgorithmen

Kann man maximale Flüsse (= Spezialfall eines LPs) auch mit maßgeschneiderten kombinatorischen Algorithmen berechnen?

**Hoffnung:** Das könnte schneller gehen –  
und strukturelle Einsichten liefern.

# Nichts ist praktischer als eine gute Theorie

**Def.** Sei  $G = (V, E)$  ein gerichteter Graph,  $s, t \in V$ .  
 Eine Zerlegung  $(S, T)$  von  $V$  ist ein  $s$ - $t$ -Schnitt,  
 falls  $s \in S, t \in T$ .

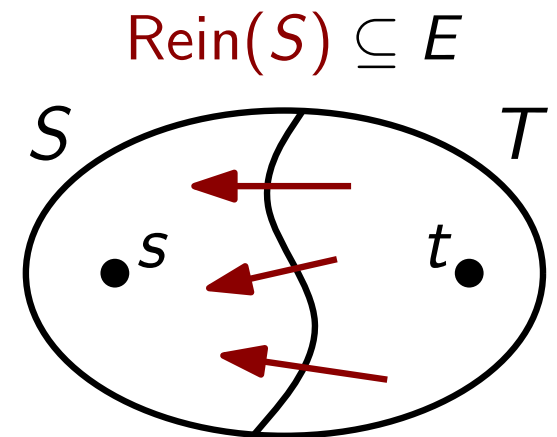
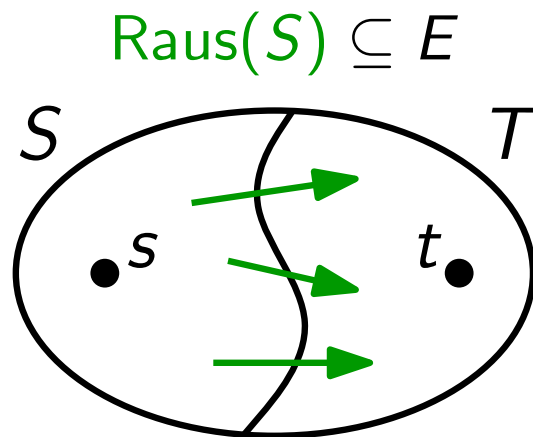


$$\begin{aligned} \text{Raus}(S) &= \{uv \in E \mid u \in S, v \in T\} \\ \{uv \in E \mid u \in T, v \in S\} &= \text{Rein}(S) \end{aligned}$$

$$\left. \begin{aligned} \text{Zufluss}_f(S) &= f(\text{Rein}(S)) \\ \text{Abfluss}_f(S) &= f(\text{Raus}(S)) \end{aligned} \right\} \text{minus} \quad =: \text{Nettozufluss}_f(S)$$

# Nettozuflüsse von Schnitten und Knoten

Zur Erinnerung:  $\text{Nettozufluss}_f(S) := f(\text{Rein}(S)) - f(\text{Raus}(S))$



**Lem.<sup>1</sup>** Sei  $G = (V, E)$  Graph,  $S \subseteq V$  und  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$ . Dann:  
 $\text{Nettozufluss}_f(S) = \sum_{v \in S} \text{Nettozufluss}_f(v)$ .

*Beweis.*  $\sum_{v \in S} \text{Nettozufluss}_f(v) = \sum_{v \in S} (\text{Zufluss}_f(v) - \text{Abfluss}_f(v))$   
 $= \sum_{v \in S} (\sum_{e=uv} f(e) - \sum_{e=vw} f(e))$   
 $= \sum_{e \in \text{Rein}(S)} f(e) - \sum_{e \in \text{Raus}(S)} f(e) = \text{Nettozufluss}_f(S)$  □

# Noch mehr Schnitte

**Lemma<sup>1</sup>.** Sei  $G = (V, E)$  Graph,  $S \subseteq V$  und  $f: E \rightarrow \mathbb{R}$ . Dann:  
$$\text{Nettozufluss}_f(S) = \sum_{v \in S} \text{Nettozufluss}_f(v).$$

**Lemma<sup>2</sup>.**  $G$  Graph,  $s, t \in V$ ,  $f$   $s$ - $t$ -Fluss,  $(S, T)$   $s$ - $t$ -Schnitt.  
Dann gilt  $|f| = \text{Nettozufluss}_f(T)$ .

*Beweis.*  $|f| \stackrel{\text{Def.}}{=} \text{Nettozufluss}_f(t)$   
 $= \sum_{v \in T} \text{Nettozufluss}_f(v)$   
da  $\text{Nettozufluss}_f(v) = 0$  für alle  $v \neq s, t$   
 $= \text{Nettozufluss}_f(T)$  □

# Kapazität von Schnitten

**Lemma<sup>2</sup>.**  $G$  Graph,  $s, t \in V$ ,  $f$   $s$ - $t$ -Fluss,  $(S, T)$   $s$ - $t$ -Schnitt.  
Dann gilt  $|f| = \text{Nettozufluss}_f(T) =: \text{Nettoabfluss}_f(S)$ .

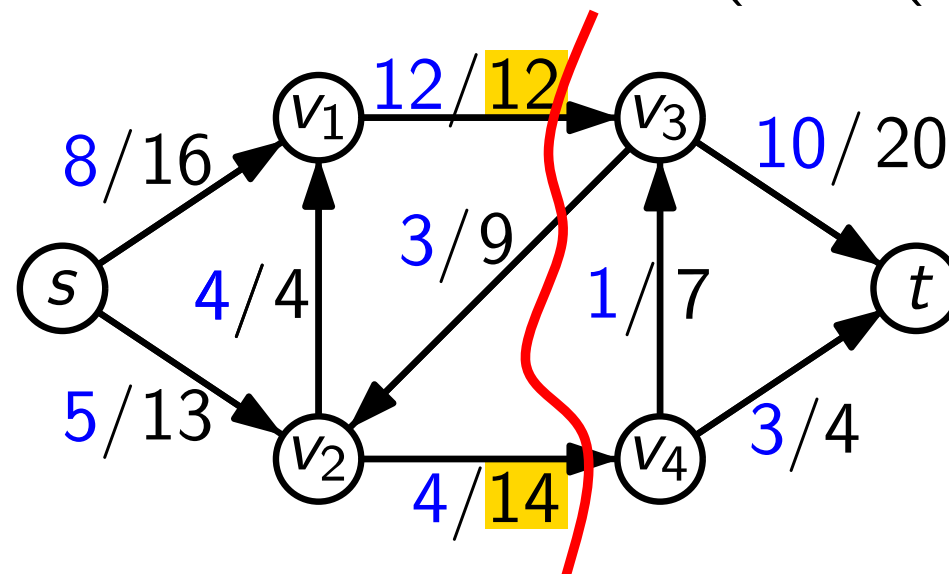
**Def.**  $G$  Graph mit Kap.  $c: E \rightarrow \mathbb{R}_{>0}$ ,  $(S, T)$   $s$ - $t$ -Schnitt.  
Dann ist  $c(S) := c(\text{Raus}(S))$  die *Kapazität* von  $(S, T)$ .

**Lemma<sup>3</sup>.**  $f$  zuläss.  $s$ - $t$ -Fluss,  $(S, T)$   $s$ - $t$ -Schnitt  $\Rightarrow |f| \leq c(S)$ .

**Beweis.**  $|f| = \text{Nettoabfluss}_f(S) = f(\text{Raus}(S)) - f(\text{Rein}(S))$   
 $\leq f(\text{Raus}(S)) \leq c(\text{Raus}(S)) = c(S) \quad \square$

**Speziell:**

$$\max_f |f| \leq \min_S c(S)$$



**Korollar.**

Wenn  $|f| = c(S)$   
 $\Rightarrow f$  max.,  
 $(S, T)$  min. !!!

# Residualnetz

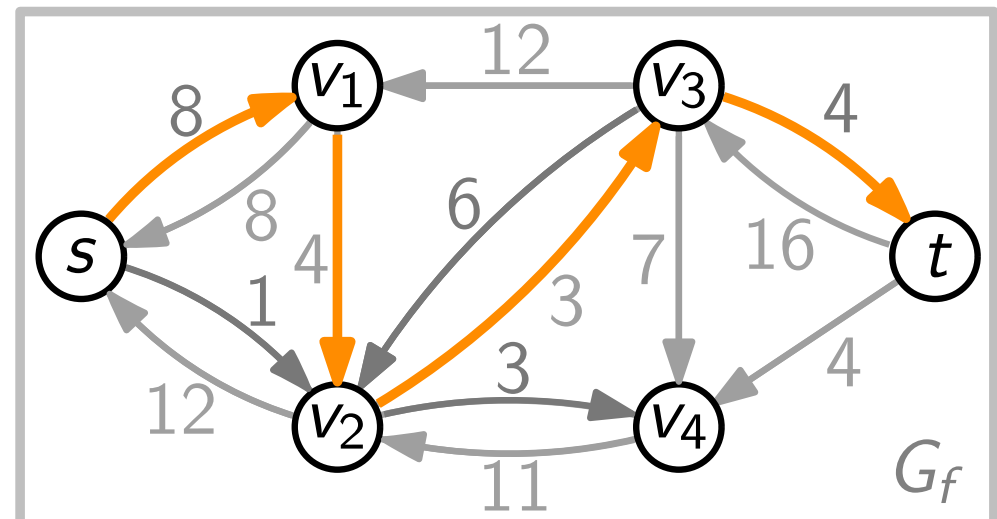
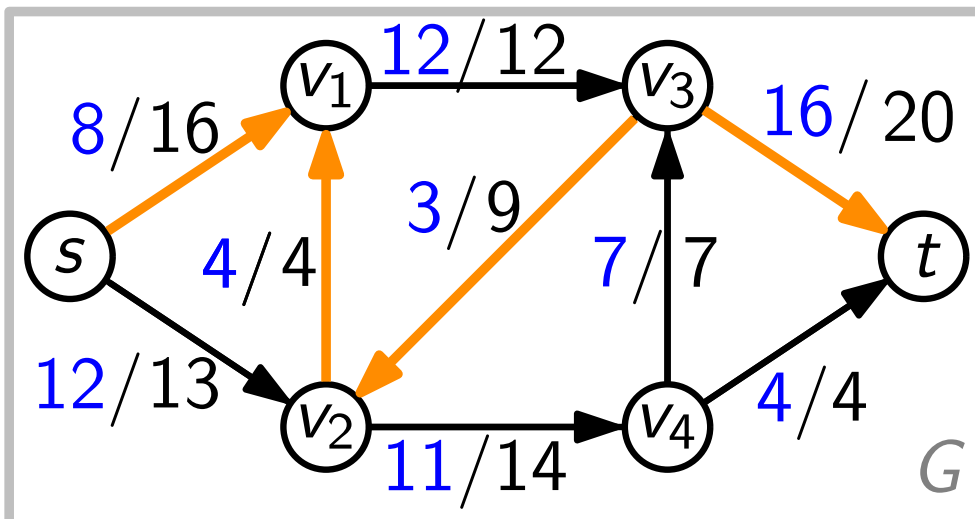
**Beob.** Falls es einen  $s$ - $t$ -Weg gibt, bei dem auf keiner Kante die Kapazität ausgeschöpft ist, können wir  $f$  vergrößern.

**Aber:** Falls es **keinen** solchen  $s$ - $t$ -Weg gibt, so ist  $f$  **nicht** unbedingt maximal.

**Def.** Der *Residualgraph*  $G_f = (V, E_f)$  enthält für jede Kante  $e = uv$  von  $G = (V, E)$  die Kante(n)

- $+e := uv$  falls  $f(e) < c(e)$  mit  $c_f(+e) := c(e) - f(e)$
- $-e := vu$  falls  $f(e) > 0$  mit  $c_f(-e) := f(e)$

*Residualkapazitäten*





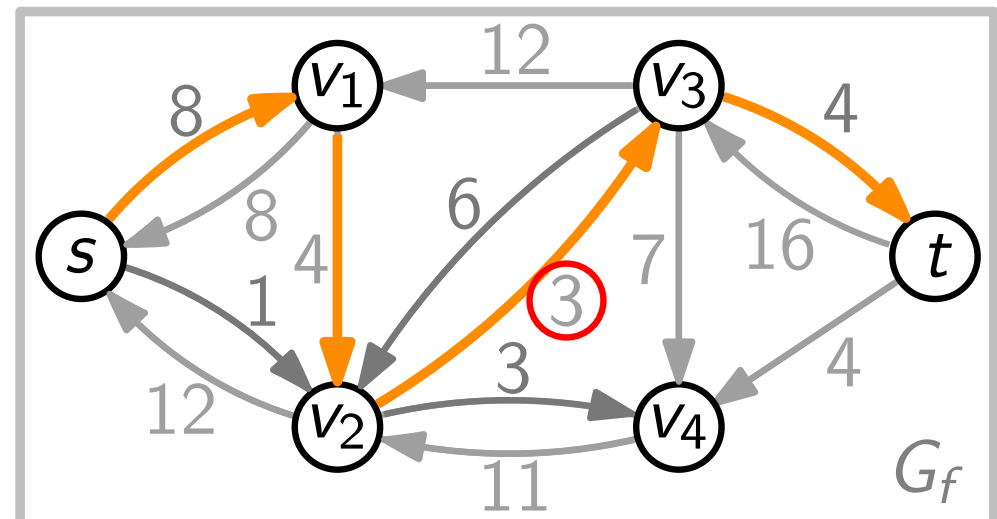
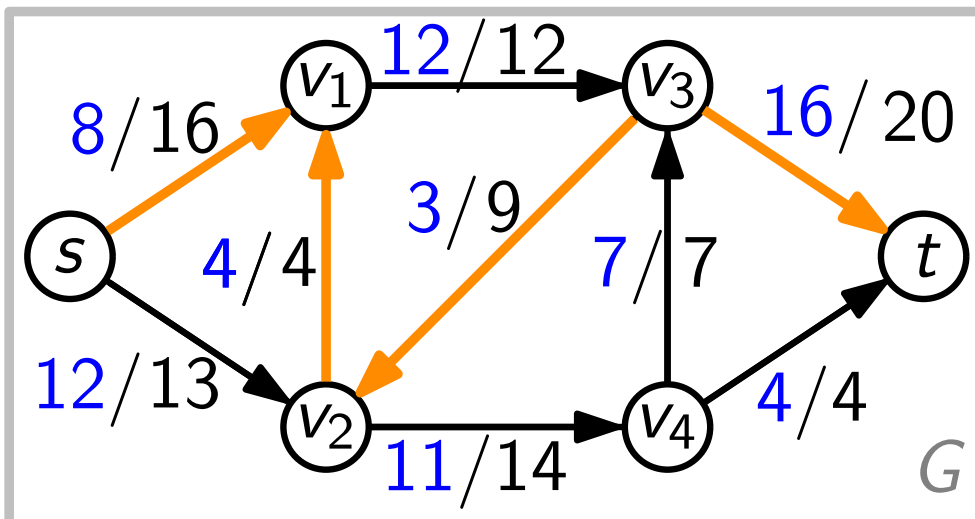
# Flussvergrößernde Wege

**Def.** Ein  $s$ - $t$ -Weg  $W$  in  $G_f$  heißt *flussvergrößernder Weg* für  $f$ . Die Residualkapazität von  $W$  ist

$$\Delta_W := \min_{e \in W} c_f(e),$$

**Satz.** (vom flussvergrößernden Weg).  
Ein zulässiger  $s$ - $t$ -Fluss  $f$  in  $G$  ist maximal  $\Leftrightarrow$   
es gibt keinen flussvergrößernden Weg in  $G_f$ .

(Wir beweisen ihn nicht; er folgt direkt aus dem nächsten Satz.)



# Das Max-Flow-Min-Cut-Theorem

## Satz.

Sei  $f$  ein zulässiger  $s$ - $t$ -Fluss in einem gerichteten Graphen  $G$  mit Kapazitäten  $c: E \rightarrow \mathbb{R}_{>0}$ .

Dann sind folgende Bedingungen äquivalent:

1.  $f$  ist ein maximaler Fluss in  $G$ .
2.  $G_f$  enthält keine augmentierenden Wege.
3. Es gibt einen  $s$ - $t$ -Schnitt  $(S, T)$  mit  $|f| = c(S)$ .

Kurz:

$$\max_{f \text{ zulässiger } s\text{-}t\text{-Fluss}} |f| = \min_{(S, T) \text{ } s\text{-}t\text{-Schnitt}} c(S)$$

## Beweis.

(1)  $\Rightarrow$  (2):

Ang.  $G_f$  enthält augmentierenden Weg.

Aber dann könnte  $f$  erhöht werden.

Widerspruch zu  $|f|$  maximal.

(3)  $\Rightarrow$  (1): Korollar  $\Rightarrow |f|$  maximal.

*Erinnerung:*

**Korollar.**

$$|f| = c(S)$$



$f$  maximal

Zu zeigen:

2.  $G_f$  enthält keine augmentierenden Wege.



3. Es gibt einen Schnitt  $(S, T)$  mit  $|f| = c(S)$ .

(2)  $\Rightarrow$  (3): Es gibt keinen augmentierenden Weg in  $G_f$ .

$\Rightarrow$  In  $G_f$  ist  $t$  von  $s$  aus nicht erreichbar.

$\Rightarrow \left. \begin{array}{l} S = \{v \mid v \text{ von } s \text{ erreichbar}\} \\ T = \{v \mid v \text{ von } s \text{ nicht erreichbar}\} \end{array} \right\}$  ist  $s$ - $t$ -Schnitt.

Sei  $e = uv \in \text{Raus}(S)$ .

$\Rightarrow f(e) = c(e)$ , sonst wäre  $v$  von  $s$  in  $G_f$  erreichbar.

$\stackrel{\Sigma}{\Rightarrow} f(\text{Raus}(S)) = c(\text{Raus}(S))$

Nun sei  $e = uv \in \text{Rein}(S) \Rightarrow f(e) = 0$

$\stackrel{\Sigma}{\Rightarrow} f(\text{Rein}(S)) = 0$

Also:  $c(S) \stackrel{\text{Def.}}{=} c(\text{Raus}(S)) = f(\text{Raus}(S)) - f(\text{Rein}(S))$   
 $= \text{Nettoabfluss}_f(S) \stackrel{\text{Lem. 2}}{=} |f|$

□

# Der Algorithmus von Ford & Fulkerson

FordFulkerson(DirectedGraph  $G = (V, E; c)$ , Vertex  $s$ , Vertex  $t$ )

**foreach**  $uv \in E$  **do**

└  $f_{uv} = 0$

} Initialisierung mit Null-Fluss

**while**  $G_f$  enthält  $s$ - $t$ -Weg  $W$  **do**

└  $\Delta_W = \min_{uv \in W} c_f(uv)$

} Residualkapazität von  $W$

**foreach**  $uv \in W$  **do**

└ **if**  $uv \in E$  **then**

└  $f_{uv} = f_{uv} + \Delta_W$

**else**

└  $f_{vu} = f_{vu} - \Delta_W$

} Flussvergrößerung entlang  $W$

**return**  $f$

} Rückgabe eines max. Flusses

# Der Algorithmus von Ford & Fulkerson

FordFulkerson(DirectedGraph  $G = (V, E; c)$ , Vertex  $s$ , Vertex  $t$ )

**foreach**  $uv \in E$  **do**

└  $f_{uv} = 0$

**while**  $G_f$  enthält  $s$ - $t$ -Weg  $W$  **do**

┌  $\Delta_W = \min_{uv \in W} c_f(uv)$

└ **foreach**  $uv \in W$  **do**

┌└ **if**  $uv \in E$  **then**

┌ |  $f_{uv} = f_{uv} + \Delta_W$

┌└ **else**

┌ |  $f_{vu} = f_{vu} - \Delta_W$

**return**  $f$

Berechnung von  $s$ - $t$ -Wegen

– Breitensuche }  $O(E)$  Zeit  
– Tiefensuche }

Anz. Schleifendurchläufe

– in jedem Durchlauf wird  $f$  um  $\geq 1$  vergrößert  
– max.  $|f^*|$  Durchläufe, wobei  $f^*$  ein max. Fluss

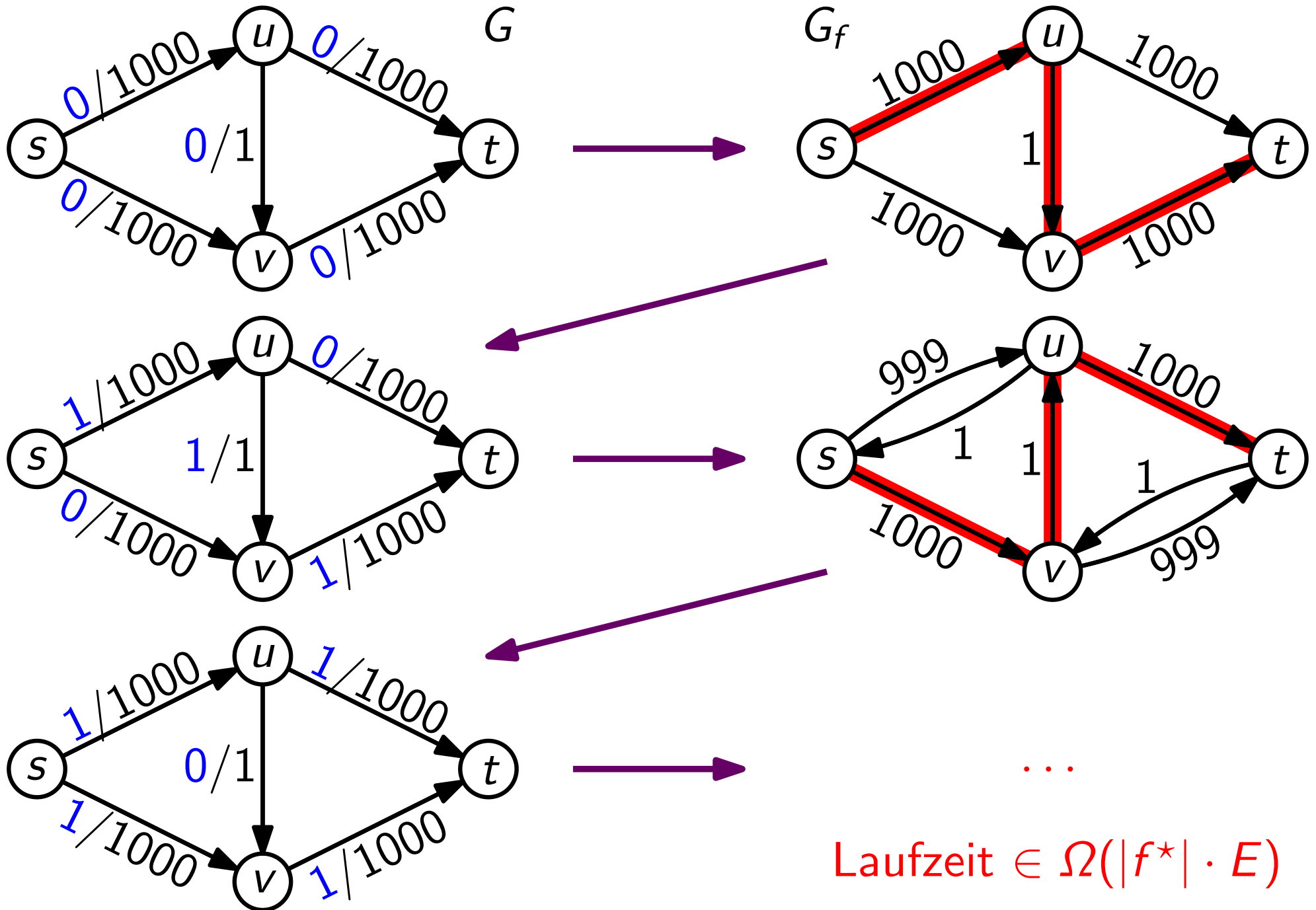
**Korrektheit?**

Folgt aus Max-Flow-  
Min-Cut-Theorem

**Laufzeit?**

1.  $c: E \rightarrow \mathbb{N}$ :  $O(|f^*| \cdot E)$   
2.  $\mathbb{Q}_{>0}$ : erweitern...  
3.  $\mathbb{R}_{>0}$ : problematisch!

# Beispiel



Laufzeit  $\in \Omega(|f^*| \cdot E)$

# Der Algorithmus von Edmonds & Karp

EdmondsKarp

~~FordFulkerson~~(DirectedGraph  $G = (V, E; c)$ , Vertex  $s$ , Vertex  $t$ )

**foreach**  $uv \in E$  **do**

└  $f_{uv} = 0$

**while**  $G_f$  enthält  $s$ - $t$ -Weg **do**

└  $W =$  kürzester  $s$ - $t$ -Weg in  $G_f$

└  $\Delta_W = \min_{uv \in W} c_f(uv)$

└ **foreach**  $uv \in W$  **do**

└└ **if**  $uv \in E$  **then**

└└└  $f_{uv} = f_{uv} + \Delta_W$

└└ **else**

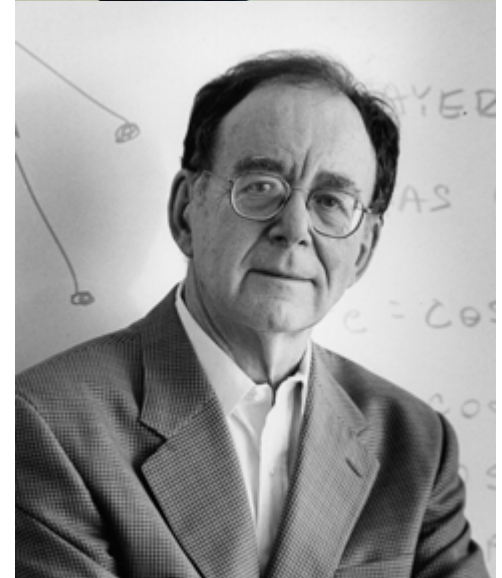
└└└  $f_{vu} = f_{vu} - \Delta_W$

**return**  $f$

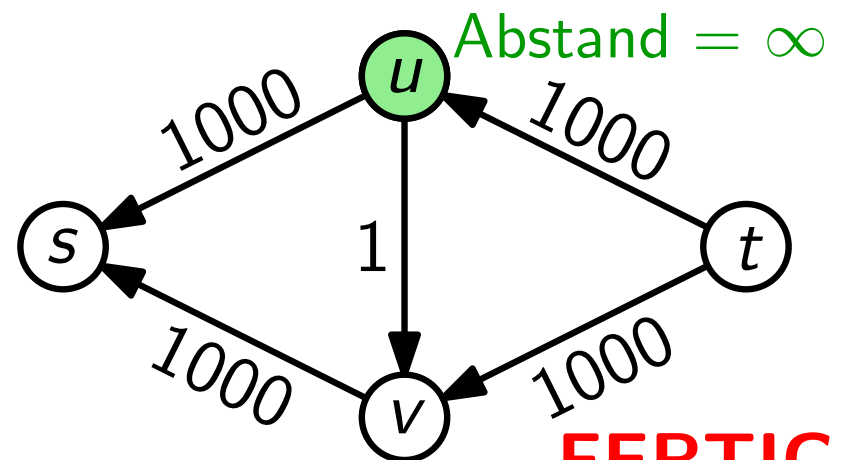
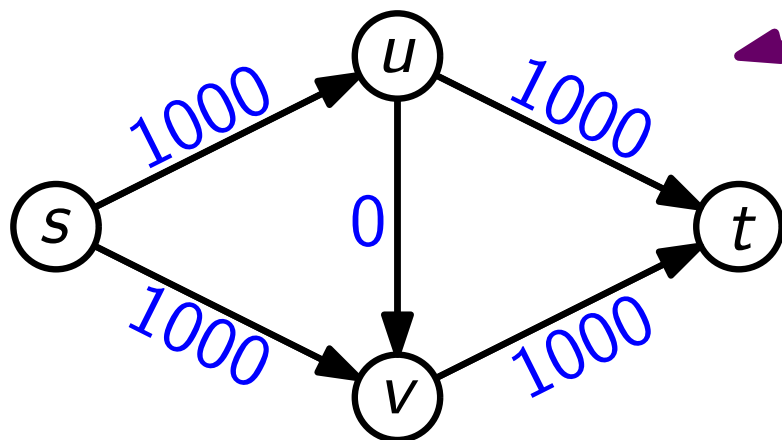
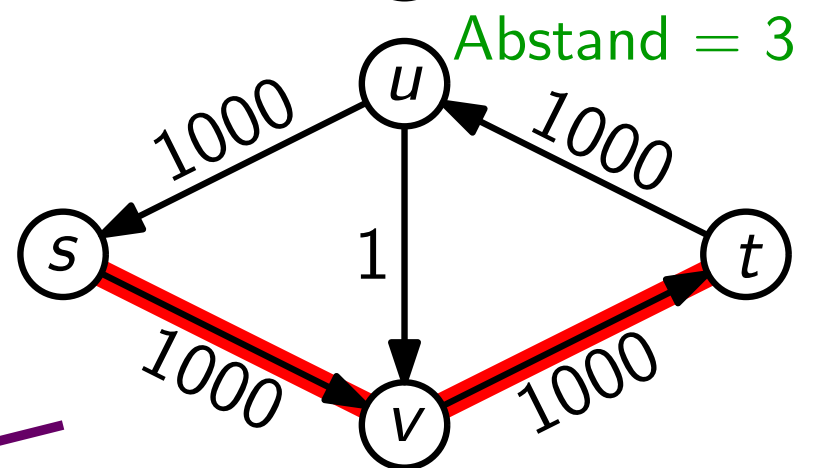
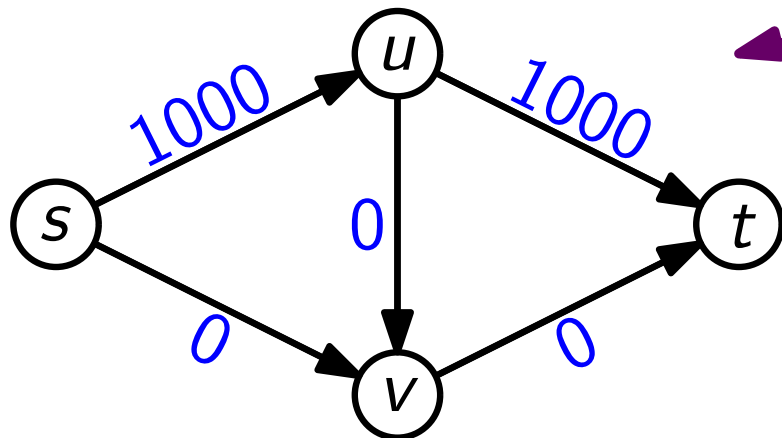
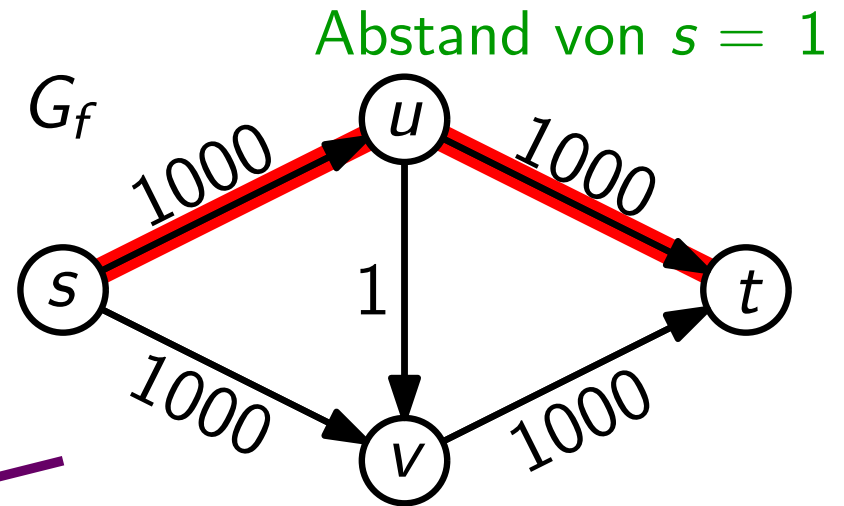
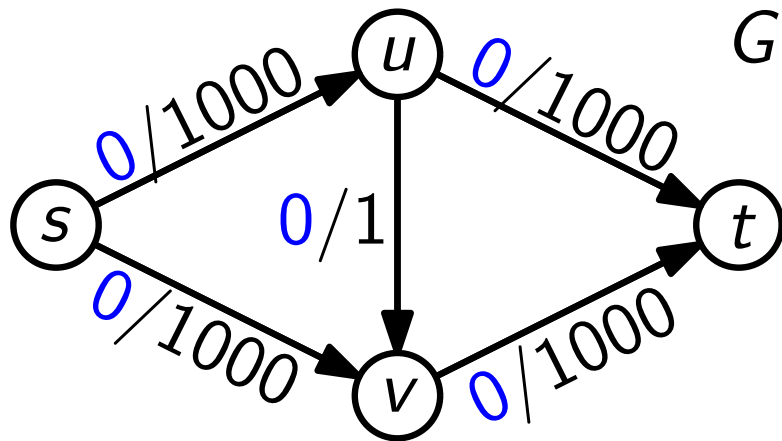
Jack R. Edmonds  
\*1934



Richard M. Karp  
\*1935 Boston, MA



# Beispiel



**FERTIG!**



# Kürzeste Wege machen effiziente Algorithmen!

**Def.** Sei  $\delta_f(u, v)$  die Länge (= Anz. Kanten) eines kürzesten  $u$ - $v$ -Wegs in  $G_f$ .

**Lemma.** Während  $\text{EdmondsKarp}(G, s, t)$  gilt für jeden Knoten  $v \in V$ , dass  $\delta_f(s, v)$  mit jeder Flussvergrößerung monoton zunimmt.

**Beweis.** Annahme: es gibt einen Knoten  $v$  derart, dass  $\delta_f(s, v)$  bei einer Vergrößerung von  $f$  *abnimmt*.

Sei  $f$  der Fluss *vor* der Vergrößerung;  
sei  $f'$  der Fluss *nach* der Vergrößerung.

„kleinster Schurke“

Ab jetzt sei  $v$  unter den Knoten mit  $\delta_{f'}(s, v) < \delta_f(s, v)$  einer mit *minimalem* Wert von  $\delta_{f'}(s, v)$ .

# Fortsetzung Beweis

Sei  $W$  ein kürzester  $s$ - $v$ -Weg in  $G_{f'}$ .

Sei  $u$  der letzte Knoten vor  $v$  auf  $W$ .

$\Rightarrow uv \in E_{f'}$  und  $\delta_{f'}(s, v) = \delta_{f'}(s, u) + 1$ . [Eig. kürzester Wege]

Nach Wahl von  $v$  gilt:  $\delta_{f'}(s, u) \geq \delta_f(s, u)$

[ $u$  ist kein Schurke;  
Abstand nimmt *nicht* ab.]

**Beh.**  $uv \notin E_f$

**Beweis.** Angenommen  $uv \in E_f \Rightarrow \delta_f(s, v) \leq \delta_f(s, u) + 1$   
 $\leq \delta_{f'}(s, u) + 1$   
 $= \delta_{f'}(s, v)$



Widerspruch zur Annahme, dass  $\delta_{f'}(s, v) < \delta_f(s, v)$ .  $\triangle$

Aber wie können wir  $uv \notin E_f$  und  $uv \in E_{f'}$  erklären??

# Fortsetzung II

1. Fall:  $uv \in E$

$uv \notin E_f$  bedeutet  $f(uv) = c(uv)$ .

$uv \in E_{f'}$  bedeutet  $f'(uv) < c(uv)$ .

$\rightsquigarrow$  Flussvergrößerung entlang  $vu \in E_f$

2. Fall:  $vu \in E$

$vu \notin E_f$  bedeutet  $f(vu) = 0$ .

$vu \in E_{f'}$  bedeutet  $f'(vu) > 0$ .

$\rightsquigarrow$  Flussvergrößerung entlang  $vu \in E_f$

Der Fluss wird in beiden Fällen **entlang  $vu$  vergrößert**.

Da EdmondsKarp entlang kürzester Wege vergrößert, muss  $v$  Vorgänger von  $u$  auf einem kürzesten  $s$ - $u$ -Weg in  $G_f$  sein.

$$\begin{aligned} \Rightarrow \delta_f(s, v) &= \overset{[u \text{ kein Schurke}]}{\delta_f(s, u) - 1} \leq \overset{[u \text{ liegt auf } W \text{ vor } v]}{\delta_{f'}(s, u) - 1} = \delta_{f'}(s, v) - 2 \\ &< \delta_{f'}(s, v). \quad \text{Widerspr. zur Ann. } \delta_{f'}(s, v) < \delta_f(s, v). \end{aligned}$$

□

# Anzahl Flusserhöhungen & Laufzeit

**Satz.** EdmondsKarp( $G, s, t$ ) führt  $O(VE)$  Flussvergrößerungen durch.

**Korollar.** Der Edmonds-Karp-Algorithmus läuft in  $O(VE^2)$  Zeit.

*Beweis.* Jede der  $O(VE)$  Flussvergrößerungen benötigt  $O(E)$  Zeit bei Anwendung von Breitensuche.  $\square$

# Beweis (Satz)

**Satz.** EdmondsKarp( $G, s, t$ ) führt  $O(VE)$  Flussvergrößerungen durch.

*Beweis.* Sei  $f$  der aktuelle Fluss in  $G$ .

Algorithmus vergrößere entlang kürzestem  $s$ - $t$ -Weg  $W$  in  $G_f$ .

Kante  $uv$  auf  $W$  heißt *kritisch* in  $G_f$ , wenn  $c_f(uv) = \Delta_W$ .

**Zeige:** Jede Kante kann höchstens  $O(V)$  mal kritisch sein.

$\delta_f(s, v) = \delta_f(s, u) + 1$ , da  $uv$  auf kürzestem Weg  $W$  in  $G_f$ .

Nach Flussvergrößerung entlang  $W$  verschwindet  $uv$  aus  $G_f$ .

Die Kante  $uv$  erscheint erst wieder im Residualgraphen,

nachdem Fluss entlang  $vu$  vergrößert wurde  $\Rightarrow vu \in E_{f'}$

( $f'$  = Fluss nach Vergrößerung)

# Fortsetzung Beweis

**Satz.** EdmondsKarp( $G, s, t$ ) führt  $O(VE)$  Flussvergrößerungen durch.

*Beweis (Forts.)*

Da  $vu$  auf kürzestem flussvergrößerndem Weg in  $G_{f'}$  liegt, gilt

$$\begin{aligned}
 \delta_{f'}(s, u) &= \delta_{f'}(s, v) + 1 && \text{voriges Lemma} \\
 \overset{uv \text{ auf } W \text{ in } G_f}{\geq} \delta_f(s, v) + 1 &&& \\
 &= \delta_f(s, u) + 2.
 \end{aligned}$$

Also steigt  $\delta_{\square}(s, u)$  bei jeder Flusserhöhung um  $\geq 2$ .

Kürzeste Wege sind *einfach*, d.h. besuchen jeden Knoten  $\leq 1 \times$ .

$\Rightarrow \delta_{\square}(s, u) < |V|$ , solange  $u$  von  $s$  erreicht werden kann.

$\Rightarrow$  Die Kante  $uv$  kann nur  $O(V)$  mal kritisch sein. □

# Kurze Geschichte der Berechnung max. Flüsse

<i>Methode</i>	<i>Laufzeit <math>O(\cdot)</math></i>	<i>Autoren</i>
<b>Allgemeine gerichtete Graphen</b>		
shortest resid. $s$ - $t$ path	$VE^2$	Dinic '70, Ed. & Karp '72
push relabel	$V^2E$	Goldberg '87
relabel to front	$V^3$	Goldberg & Tarjan '88
	$VE \log(V^2/E + 2)$	— " —
blocking flow	$\min(V^{2/3}, E^{1/2}) \cdot E \cdot$ $\cdot \log(V^2/E + 2) \cdot \log C,$	Goldberg & Rao '98 wobei $C = \sum_{e \in E} c(e)$
new	$VE$	Orlin '13
<b>s-t-planare Graphen</b>		
shortest path in dual	$V$	Hassin '81 + Henzinger et al. '97
<b>Planare Graphen</b>		
leftmost resid. $s$ - $t$ path	$V \log V$	Borradaile & Klein '06
+ vertex capacities	$V \log V$	Kaplan & Nussbaum '09