

数据结构

授课人：长沙市一中 周祖松



问题引入:设有 M 个未婚男青年 x_1, x_2, \dots, x_m , 和 N 个未婚女青年 y_1, y_2, \dots, y_n , 现已经知道每个人所喜欢对象（可以一对多），如何安排才能使尽可能多的人结为夫妻。

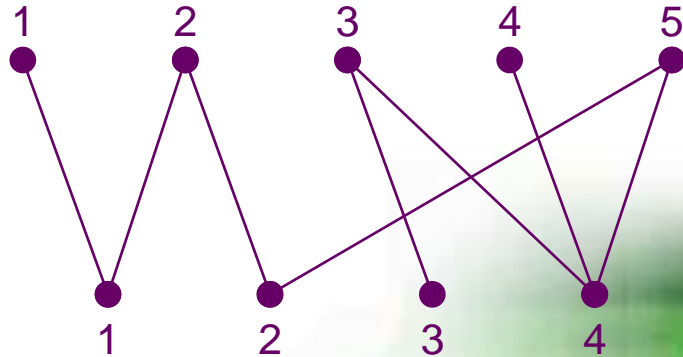




二部图的概念

§ 二部图又称作二分图，是图论中的一种特殊模型。

§ 设 $G=(V, \{R\})$ 是一个无向图。如顶点集 V 可分割为两个互不相交的子集，并且图中每条边依附的两个顶点都分属两个不同的子集。则称图 G 为二分图。



最大匹配

- § 给定一个二分图 G ，在 G 的一个子图 M 中， M 的边集 $\{E\}$ 中的任意两条边都不依附于同一个顶点，则称 M 是一个匹配。
- § 选择这样的边数最大的子集称为图的**最大匹配问题**(maximal matching problem)
- § 如果一个匹配中，图中的每个顶点都和图中某条边相关联，则称此匹配为**完全匹配**，也称作**完备匹配**。



- § 求最大匹配的一种显而易见的算法是：先找出全部匹配，然后保留匹配数最多的。但是这个算法的复杂度为边数的指数级函数。因此，需要寻求一种更加高效的算法。
- § 增广路的定义(也称增广轨或交错轨)：
- § 若 P 是图 G 中一条连通两个未匹配顶点的路径，并且属 M 的边和不属 M 的边(即已匹配和待匹配的边)在 P 上交替出现，则称 P 为相对于 M 的一条增广路径。



匈牙利算法

- § 由增广路的定义可以推出下述三个结论：
- § 1 – P 的路径长度必定为奇数，第一条边和最后一条边都不属于 M 。
- § 2 – P 经过取反操作可以得到一个更大的匹配 M' 。
- § 3 – M 为 G 的最大匹配当且仅当不存在相对于 M 的增广路径。



基本思想

从图 G 的任意一个对集 M 开始, 若 M 饱和 S 的所有点, 则 M 是 G 的最大匹配; 否则, 由 S 的 M -非饱和点出发, 用一个系统方法搜索一条 M -增广路 P 。若 P 存在, 则通过交换 P 在 M 和不在 M 中的边, 便得到一个其基数增加 1 的对集, 然后从新的对集开始, 继续迭代。若 P 不存在, 则现行的对集就是 G 的最大匹配。



匈牙利算法

算法轮廓：

§ (1) 置 M 为空

§ (2) 找出一条增广路径 P ，通过取反操作获得更大的匹配 M' 代替 M

§ (3) 重复(2)操作直到找不出增广路径为止



第 1 步 (开始) 给定二分图 $G=(S,T,E)$ ，令 M 是一个任意对集，可能是空对集，这时没有点被标号。

第 2 步 (标号) (2.0) 在 S 中，每个非饱和点给以标号“0”。

(2.1) 如果不存在未检查的标号点，转向第 4 步；否则，找一个具有未检查的标号点 i ，如果 $i \in S$ ，转向 (2.2)；如果 $i \in T$ ，转向 (2.3)

(2.2) 检查点 i 的标号如下：对每个同点 i 关联的边 $\{i, j\}$ ，除非 j 已经被标号；否则，给点 j 标号“ i ”，转向(2.1)。

(2.3) 检查点 i 的标号如下：如果点 i 是非饱和点，转向第 3 步；否则，辨认同点 i 关联的属于 M 的唯一边 $\{i, j\}$ ，给点 j 标号“ i ”，转向(2.1)。

第 3 步 (增广)

终止在 i 的一条增广路被找到，通过方向追踪辨认在路上点 i 的前点，通过把路上不在 M 中的边加入 M ，而把路中在 M 中的边从 M 中除去来增广 M ，抹掉所有标号，转回(2.0)。

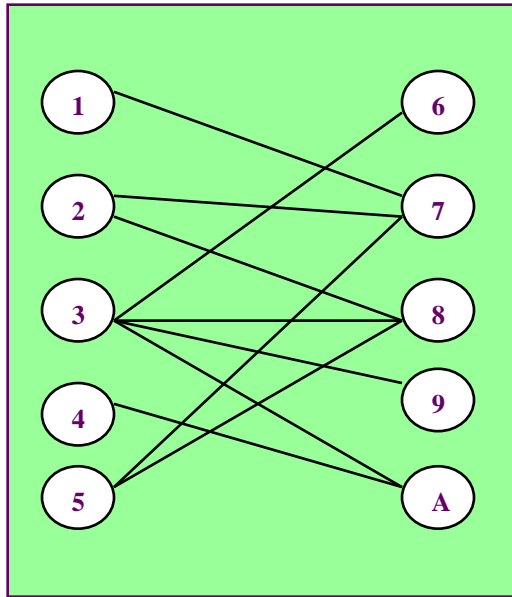
第 4 步 (匈牙利标号)

标号是匈牙利的，这时没有增广路存在， M 是最大基数对集。令 $L \subseteq S \cup T$ ，表示所有标号点的集合，则 $K = (S - L) \cup (T \cap L)$ 是对偶于 M 的最小覆盖。

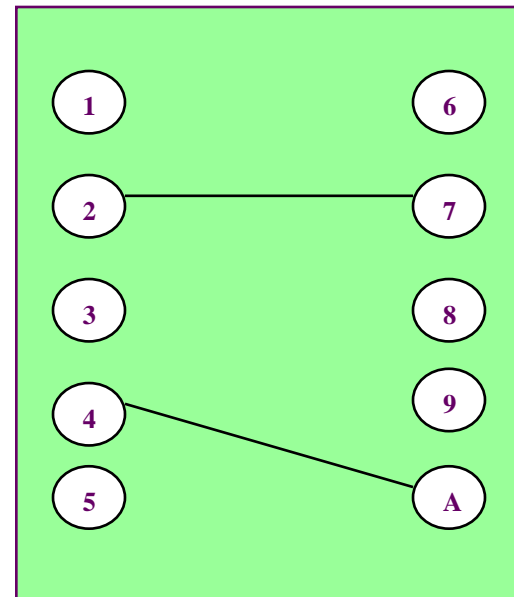


算例

求下图a所示的二分图G的最大基数对集，若初始解如下图b所示

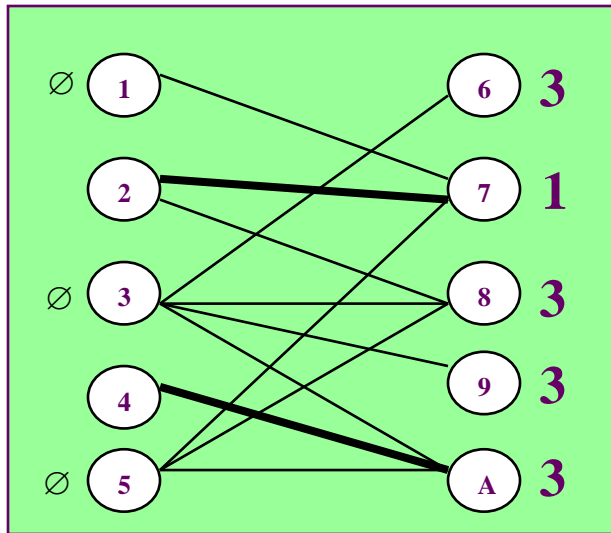


a

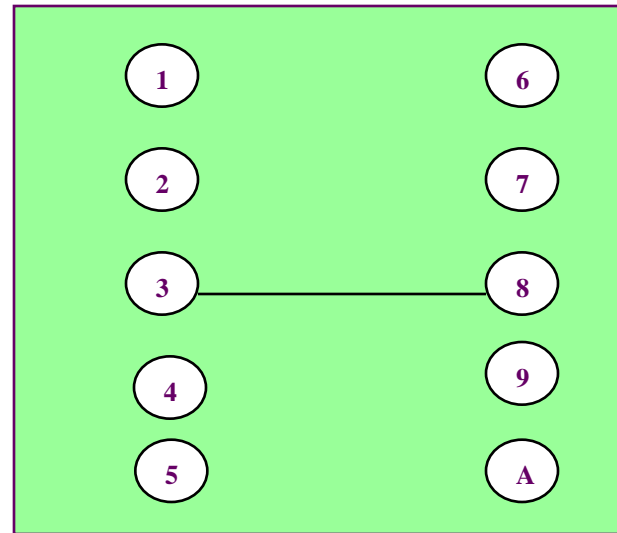


b

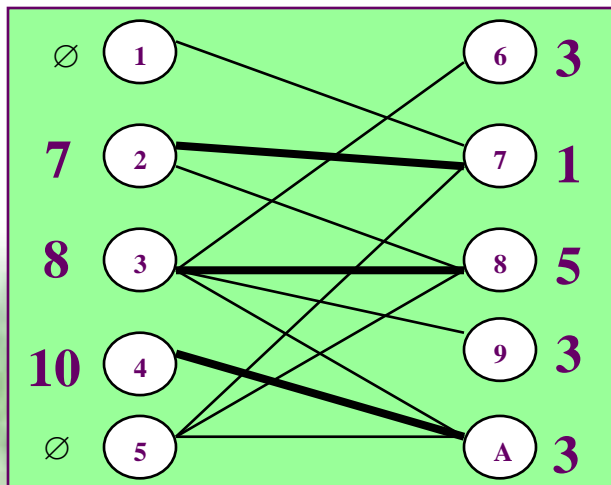




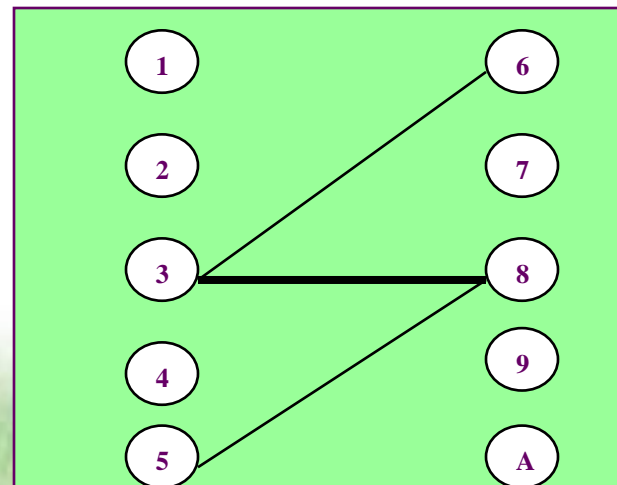
标号



增广路

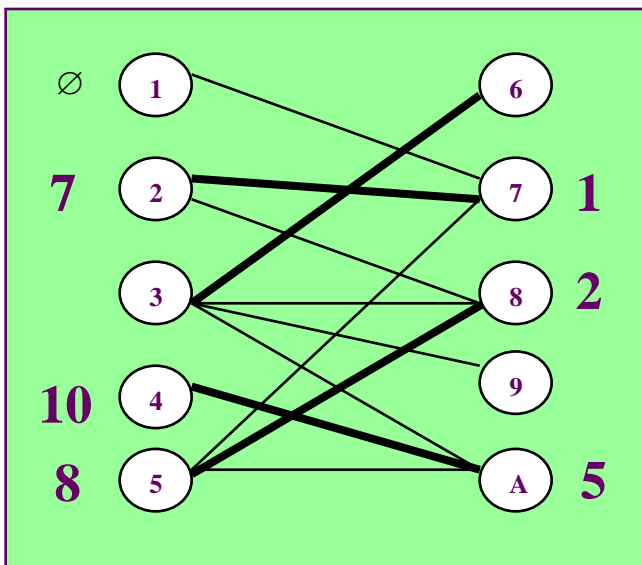


标号

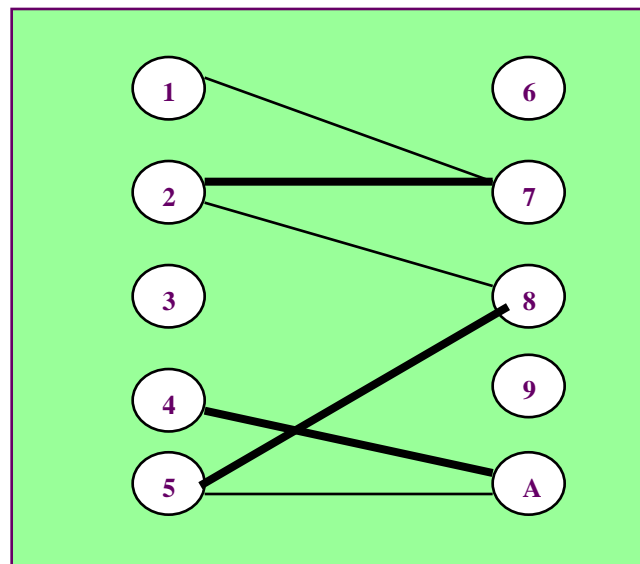


增广路





标号



增广路



```

int find(int i); //从i出发，找增广链
{
    int k, q;
    for(k=1;k<=M;k++)
        if( map[i,k] && !vis[k])
        {
            vis[k] = 1;
            if (link[k]==0|| find(link[k]))
                { link[k] = i; return (1) ;}
        };
    return (0);
}

main()
{
    int map[ maxn, maxn],link[ maxn] ;    //保存匹配边
    int i,n,res=0; vis[ maxn]  init; //输入
    memset(link,0,sizeof(link)) ;
    for(i=1;i<=n;i++)
    {
        memset(vis,0,sizeof(vis)) ; //标记一个点是否为被访问
        if (find(i))  res++;
    }
    print; //输出
    return 0;
}

```


算法复杂性

若令 $|S| = m$, $|T| = n$, 且 $m \leq n$ 。

在找到一个匈牙利树或找到一条增广路之前,

标号程序最多进行 $O(mn)$ 次;

在求出所需的对集之前, 初始对集最多能增广 m 次;

所以, 总的计算量为 $O(m^2n)$ 。



最小点覆盖数

§ 选取最少的点，使任意一条边至少有一个端点被选择



最佳匹配

- § 如果边上带权的话，找出权值和最大的匹配叫做求最佳匹配。
- § 实际模型：某公司有职员 X_1, X_2, \dots, X_n ，他们去做工作 y_1, y_2, \dots, y_n ，每个职员做各项工作的效益未必一致，需要制定一个分工方案，使得人尽其才，让公司获得的总效益最大。
- § 数学模型： G 是加权完全二分图，求总权值最大的完备匹配。



算法步骤

第1步 (开始) 给定二分网络 $G=(S,T,E,W)$, 令 $M = \phi$, $w = \max\{w_{ij}\}$, 对每个 $i \in S$, 令 $u_i = w$, 对每个 $j \in T$, 令 $v_j = 0$ 和 $\pi_j = +\infty$, 这时没有点被标号。

第2步 (标号) (2.0) 给 S 中每个非饱和点标号“ ϕ ”。

(2.1) 如果不存在未检查的标号点或者存在未检查的标号点, 但每个未检查的标号点 $i \in T$ 有 $\pi_i > 0$, 则转向第4步。

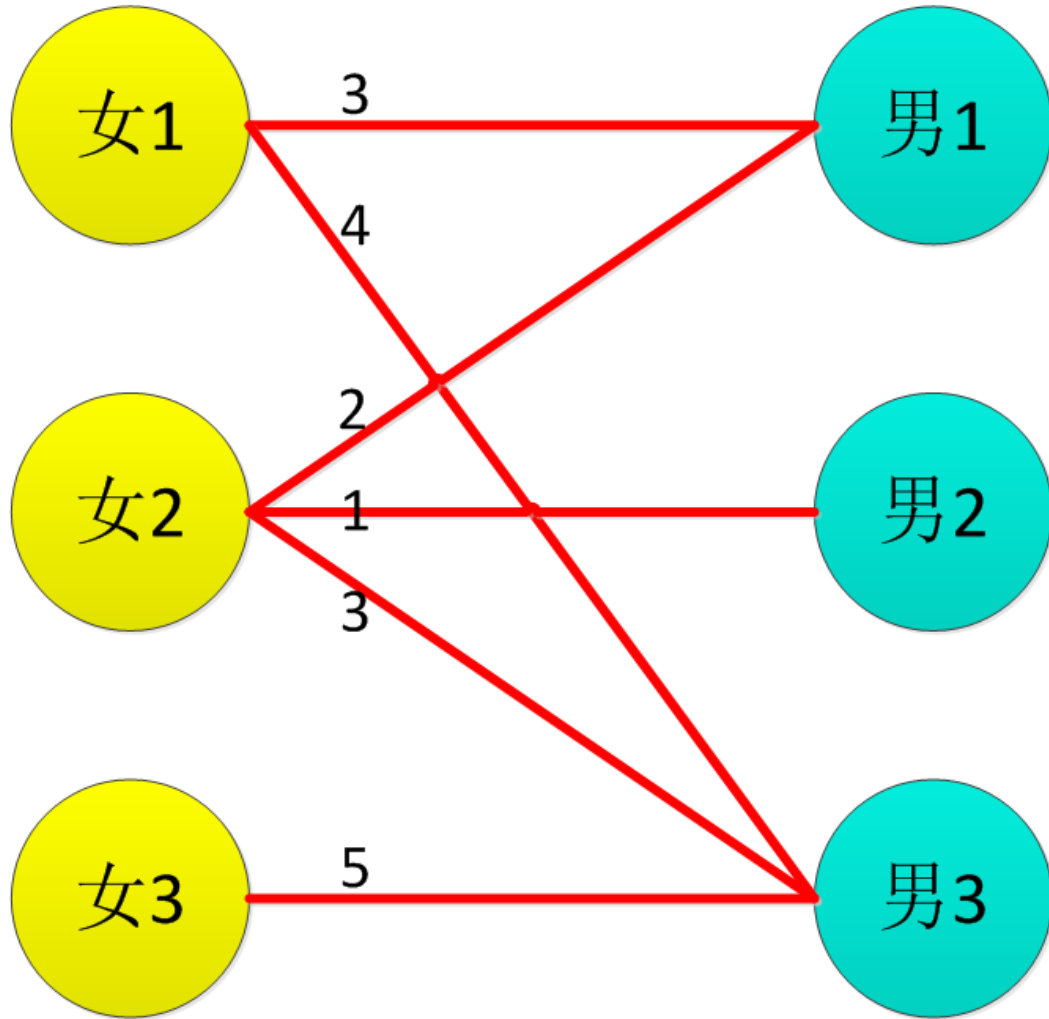
(2.2) 找一个未检查的标号点 i , 其中或者 $i \in S$, 或者 $i \in T$ 且 $\pi_i = 0$, 如果 $i \in S$, 则转向(2.3); 如果 $i \in T$, 则转向(2.4)。

(2.3) 检查点 i 的标号如下: 对每条边 $\{i, j\} \notin M$, 如果 $u_i + v_j - w_{ij} < \pi_j$, 给点 j 标号“ i ”, 并令 $\pi_j = u_i + v_j - w_{ij}$, 转回(2.1)。

(2.4) 检查点 i 的标号如下: 如果点 i 是非饱和点, 转向第3步; 否则, 辨认唯一边 $\{i, j\} \in M$, 给点 j 标号“ i ”, 转向(2.1)。

第3步 (增广) 终止在 i 的一条增广路被找到, 通过方向追踪辨认在路上点 i 的前点, 通过把路上不在 M 中的边加入 M , 而把路中在 M 中的边从 M 中除去来增广 M 。对每个点 $j \in T$, 令 $\pi_j = +\infty$ 。抹掉所有标号, 转回(2.0)。





BZOJ1191HNOI2006、
BZOJ1562[NOI2009]变换序列

BZOJ1520、 BZOJ1937

