

# Algoritmos y problemas en grafos

Análisis y diseño de algoritmos  
avanzados

Dra. Valentina Narváez Terán



Tecnológico  
de Monterrey

# Problema del flujo máximo (max flow)

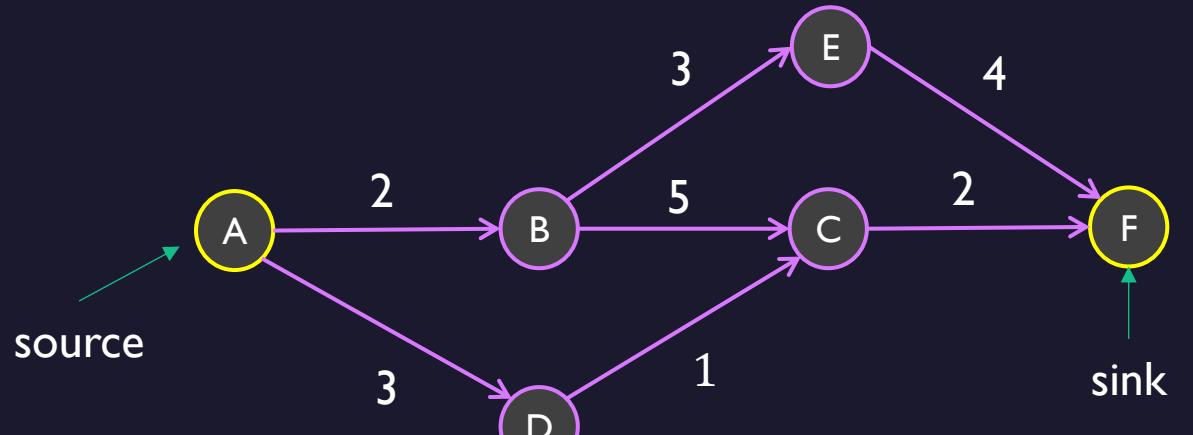
Es un problema en **grafos dirigidos y ponderados**

Los **pesos de las aristas** representan la **capacidad de flujo** que la arista puede soportar

- Un **nodo** es el **origen del flujo (source)**
- Otro **nodo** es el **destino (sink)**

**Aplicaciones:** el flujo podría representar electricidad, agua, datos... etc.

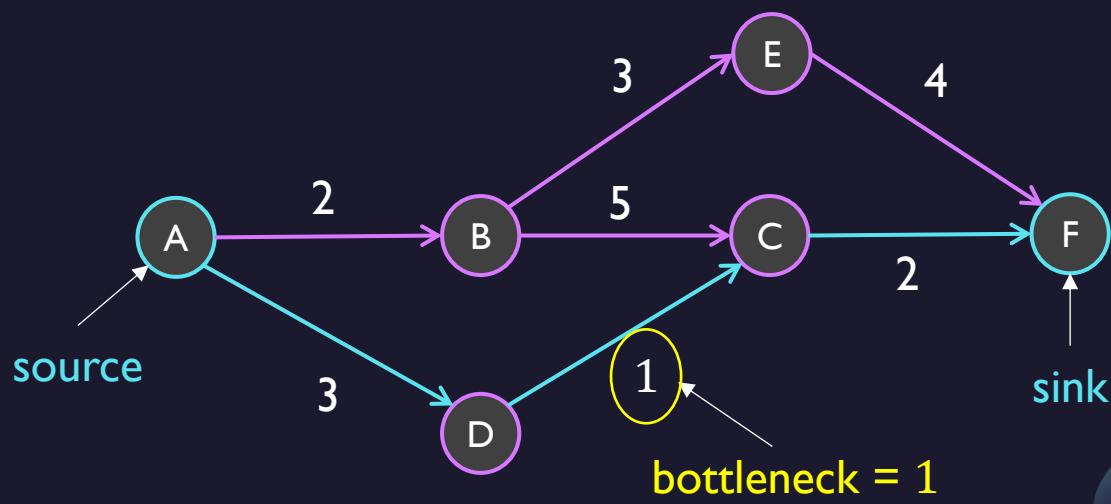
**Max Flow:** maximizar la cantidad de flujo recibida en el sink, sin sobrepasar la capacidad de las aristas



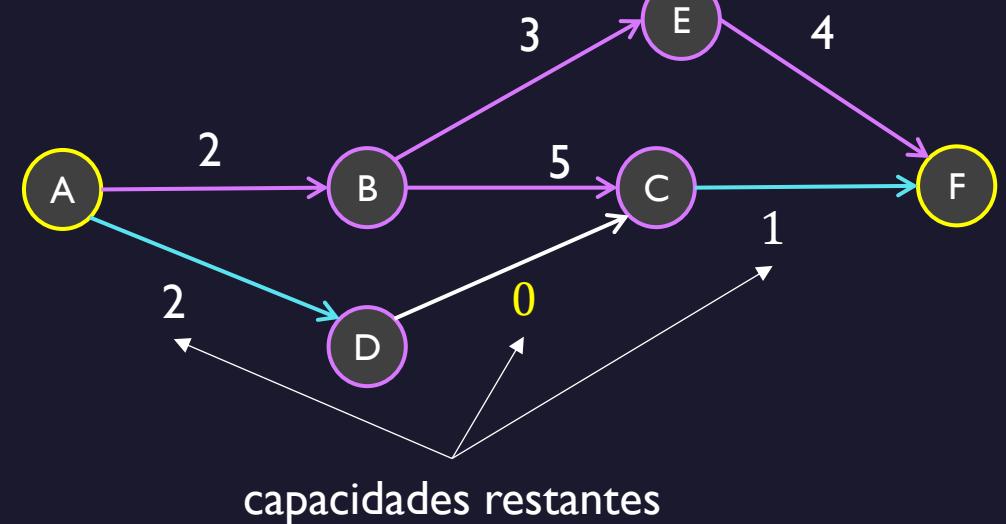
¿Cuál será la máxima cantidad de flujo que puede ir de A hasta F?

# Problema del flujo máximo (max flow)

Dado un camino de **source** hasta **sink**, la menor capacidad de las aristas en el camino es un **bottleneck**



Al usar el camino, gastamos capacidad de las aristas que lo forman. La arista del bottleneck queda **saturada**, y ya no se podrá usar



# Algoritmo Ford-Fulkerson

$R$  = una copia de la matriz de adyacencia  $M$

$maxFlow = 0$

Mientras exista un camino de *source* a *sink* en  $R$ :

$path$  = camino de *source* a *sink*, formado por aristas no-saturadas

$bottleneck$  = la menor capacidad de una arista de  $path$

Para cada arista del nodo  $u$  al nodo  $v$  en  $path$ :

a)  $R[u, v] -= bottleneck$

b)  $R[v, u] += bottleneck$

$maxFlow += bottleneck$

El flujo máximo será la acumulación de los bottlenecks de cada camino

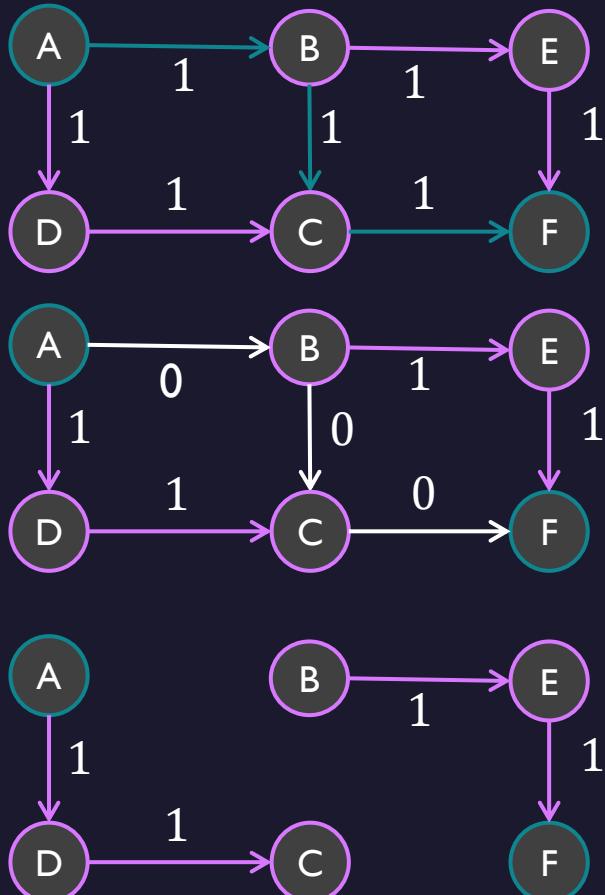
Se basa en encontrar caminos (con BFS o DFS) de *source* a *sink*, y descontar los bottlenecks de las capacidades restantes

Se detiene cuando no queden caminos.

Usa una matriz (llamada residual  $R$ ) para:

- a) mantener actualizada la capacidad restante de las aristas...
- b) y actualizar las aristas inversas (no existen en la matriz de adyacencia original. La siguiente diapositiva las explica)

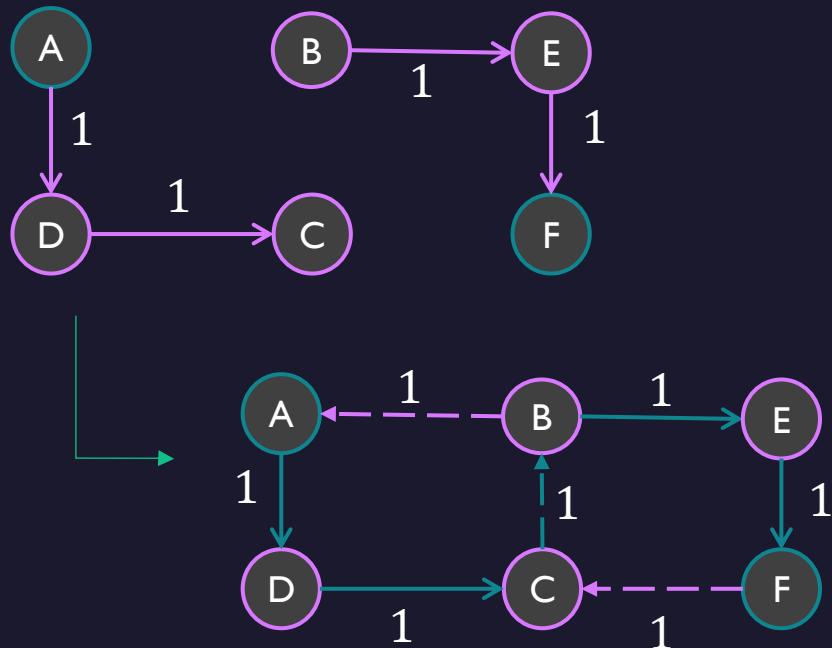
# ¿Aristas inversas? ¿para que?



Ejemplo con un grafo sencillo, donde todas las capacidades son 1

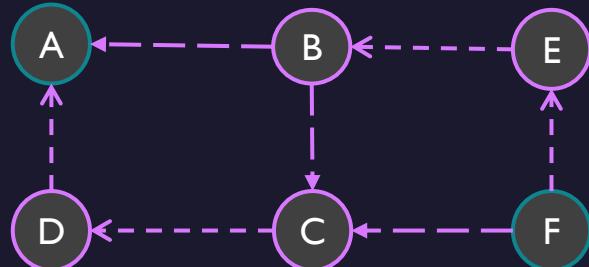
- 1) Digamos que el primer camino encontrado es A, B, C, F  
Su bottleneck es 1 (no importa de cual arista)
- 2) Nota que sus aristas quedarían **saturadas** e inutilizables,  
como si no existieran. Nota que en la matriz R se volverán 0's
- 3) Entonces, no podríamos encontrar mas caminos de A a F

# ¿Aristas inversas? ¿para que?



4) Agregando las aristas inversas, podemos encontrar el camino A,D,C,B,E,F cuyo bottleneck es 1

5) Nuevamente actualizamos las aristas inversas por cada arista del camino A,D,C,B,E,F

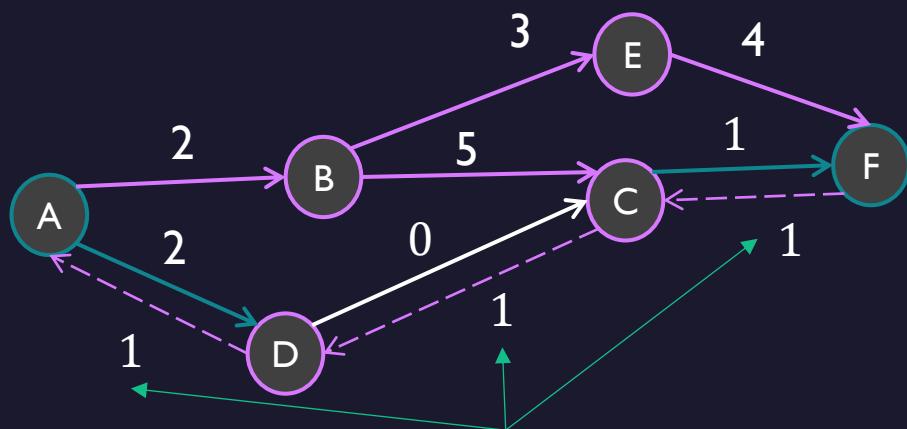
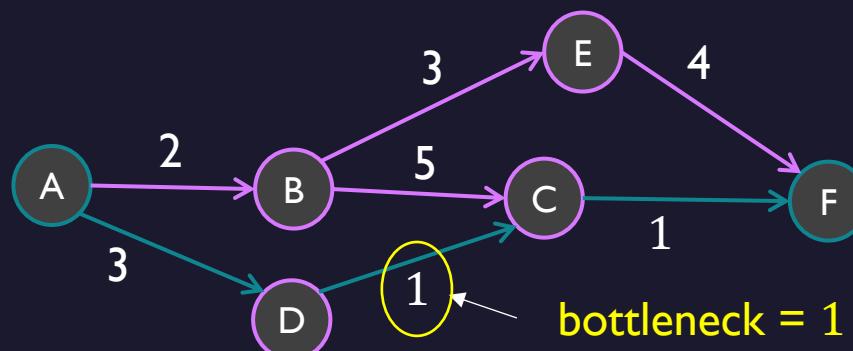


6) En este punto ya no hay caminos de A a F. Entonces, terminamos.

7) El flujo máximo es la acumulación de los bottlenecks de cada camino encontrado.

Para este ejemplo, es  $\text{maxFlow} = 2$

# Algoritmo Ford-Fulkerson



La suma de la arista real, y su respectiva arista inversa es la capacidad original

Este proceso de actualizar las aristas y las aristas inversas se conoce como *path augmentation*

Para cada arista del nodo  $u$  al nodo  $v$  en *path*:

$$R[u, v] -= \text{bottleneck}$$

$$R[v, u] += \text{bottleneck}$$

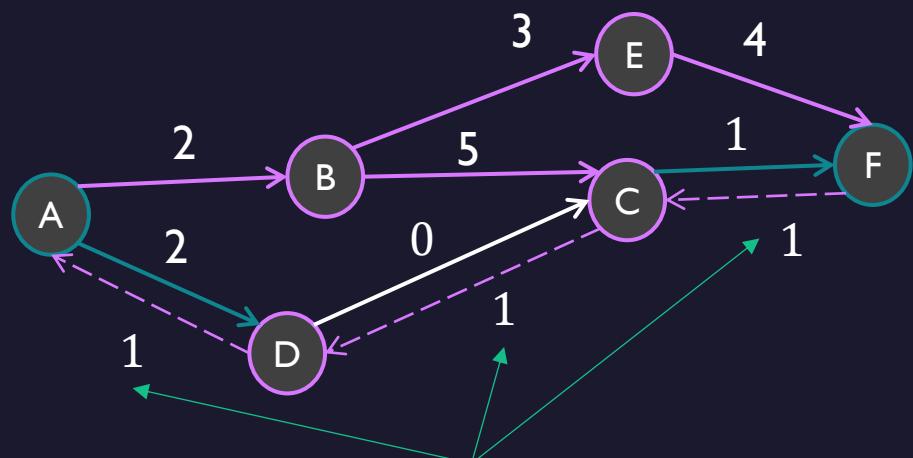
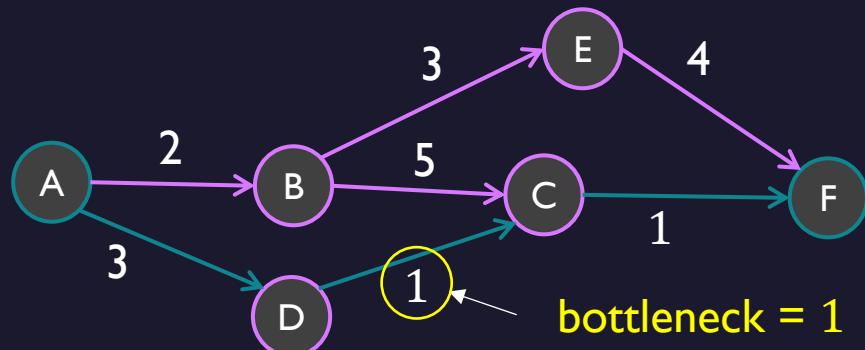
	A	B	C	D	E	F
A	2			3		
B		5			3	
C						2
D			1			
E						4
F						

Matriz residual  $R$

	A	B	C	D	E	F
A	2			2		
B		5			3	
C				1		1
D	1		0			
E						4
F				1		

$R$  actualizada

# Algoritmo Ford-Fulkerson



El proceso de actualizar las capacidades de las aristas y las aristas inversas se conoce como *path augmentation*

Para cada arista del nodo  $u$  al nodo  $v$  en *path*:

$$R[u, v] -= \text{bottleneck}$$
$$R[v, u] += \text{bottleneck}$$

Matriz residual  $R$

	A	B	C	D	E	F
A		2		3		
B			5		3	
C						2
D				1		
E						4
F						

$R$  actualizada

	A	B	C	D	E	F
A		2		2		
B			5		3	
C				1		1
D	1			0		
E						4
F					1	

# Edmon-Karp = Ford-Fulkerson + BFS

$q$  = una fila (queue)

El nodo *source* entra en la fila  $q$

Mientras  $q$  no este vacía:

$u$  = nodo que sale de la fila

Para  $j$  de 0 a  $n$ :

Si  $R[u][j] > 0$  and  $visitado[j] = 0$ :

$label[j] = R[u][j]$

$visitado[j] = 1$

$predecesor[j] = u$

Agregar  $j$  a la fila  $q$

$i = sink$

Mientras *true*:

Añade  $i$  a *path*, y añade  $label[i]$  a *flujo*

Si  $i == source$ :

break

$i = predecesor[i]$

*flujo.reverse()*

*path.reverse()*

return *path*,  $\min(flujo[1:n])$

Hay diferentes formas de encontrar los caminos.

El algoritmo de Edmon-Karp lo hace con BFS

*predecesor*, *visitado* y *labels* son  
listas/arreglos de tamaño  $n$  e inician en  $-1$ 's

*path* y *flujo* inician como listas/arreglos vacíos  
El camino se reconstruye en reversa desde *sink*,  
usando *predecesor*

$\min(flujo[1:n])$  es el bottleneck