



Informatica - Area scientifica  
Dipartimento di Scienze matematiche, informatiche e multimediali  
Università di Udine

# Progetto di Architetture Parallele

Rasera Giovanni (143395)

---

Anno accademico 2024/2025

# Indice

<b>1</b>	<b>Descrizione del problema affrontato</b>	<b>2</b>
1.1	Una visualizzazione del problema in un contesto reale . . . . .	2
<b>2</b>	<b>Metodologia adottata per la soluzione</b>	<b>3</b>
2.1	Sfruttare l'algoritmo MinCut per risolvere il problema richiesto . . .	3
2.2	MinCutMaxFlow . . . . .	4
2.2.1	Ford-Fulkerson . . . . .	4
2.2.2	Goldberg-Tarjan . . . . .	5
2.3	Goldberg-Tarjan Parallelo . . . . .	6
<b>3</b>	<b>Risultati sperimentali</b>	<b>7</b>
<b>4</b>	<b>Valutazioni ed osservazioni</b>	<b>8</b>

# 1 Descrizione del problema affrontato

Scrivere un programma che, dato un nodo  $x$  in  $V$  (diverso da  $s$ ), determini un sottoinsieme  $D$  di nodi tale che:

- 1) la sorgente  $s$  non appartiene a  $D$  e il nodo  $x$  non appartiene a  $D$
- 2) ogni cammino diretto da  $s$  a  $x$  passa per almeno un nodo in  $D$
- 3)  $D$  è minimale rispetto alla cardinalità

Un algoritmo che risolve un problema analogo è l'algoritmo MaxFlowMinCut con la differenza che permette di trovare gli archi che rappresentano il massimo flusso che può attraversare un grafo.

## 1.1 Una visualizzazione del problema in un contesto reale

Scenario bellico: Gestione strategica delle vie di comunicazione

In un contesto bellico, un comandante deve impedire al nemico di trasportare rifornimenti dalla loro base principale (sorgente  $s$ ) a un obiettivo strategico ( $t$ ) attraverso una rete stradale.

La rete è rappresentata come un grafo, dove:

- I nodi rappresentano le intersezioni stradali.
- Gli archi rappresentano le strade che collegano queste intersezioni, con capacità che indicano la quantità massima di rifornimenti che possono attraversare ciascuna strada.

Obiettivo:

Individuare il set minimo di strade (arco taglio) che, se bloccate o distrutte, interromperebbero efficacemente tutti i rifornimenti dal punto  $s$  al punto  $t$ .

## 2 Metodologia adottata per la soluzione

### 2.1 Sfruttare l'algoritmo MinCut per risolvere il problema richiesto

Come suggerito da: Professor Andrea Formisano

Un nodo  $v$  in  $G$  diventa  $v'$ , composto da  $(v'_{\text{even}} \rightarrow v'_{\text{odd}})$ .

- Tutti gli archi originali  $\text{in}(v)$  che arrivavano a  $v$  sono ora collegati a  $v'_{\text{even}}$  con costo infinito.
- Tutti gli archi originali  $\text{out}(v)$  che partivano da  $v$  partono ora da  $v'_{\text{odd}}$  con costo infinito.
- Il costo da  $v'_{\text{odd}}$  a  $v'_{\text{even}}$  è pari a 1.

Esempio:

- $G : 0 \rightarrow 1 \rightarrow 2 \rightarrow 3$   
– /  $0 \rightarrow 2$
- $G' : (0 \rightarrow 1) \rightarrow (2 \rightarrow 3) \rightarrow (4 \rightarrow 5) \rightarrow (6 \rightarrow 7)$   
– /  $1 \rightarrow 4$

Il risultato del MinCut nel grafo  $G'$  darà come risultato il taglio di archi di costo 1 e indicheranno i nodi da eliminare con un semplice calcolo  $\text{nodo\_da\_eliminare} = (v'_{\text{even}} / 2)$ .

[illegible]

In questo caso il minimo taglio di un nodo che si può fare per separare (s) e (t) è il taglio del nodo rosso in figura.

Esistono diversi algoritmi di MinCutMaxFlow, i due che vengono presi in considerazione sono:

- ### 2.2.1 Ford-Fulkerson

4

## Ford-Fulkerson

```
auto minCutMaxFlow(graph, rGraph, source, to){
    // init structs
    //...

    while(bfs(rGraph, parent, source, to)){
        path_flow = INFINITY;
        // a path from to -> source
        for (v = to; v != source; v = parent[v]){
            u = parent[v];
            path_flow = min(path_flow, rGraph[u][v]);
        }

        // update the flow in the residual graph
        for (v = to; v != source; v = parent[v]){
            u = parent[v];
            rGraph[u][v] -= path_flow;
            rGraph[v][u] += path_flow;
        }
    }

    // run dfs on the residual graph
    dfs(rGraph, visited, source);

    // here you can calculate nodes to cut
}
```

Utilizza BFS e DFS per determinare se l'ultimo nodo può essere raggiunto. Tale algoritmo è difficile da parallelizzare perché BFS e DFS sono due algoritmi notoriamente complicati da parallelizzare.

### 2.2.2 Goldberg-Tarjan

Di seguito viene presentato lo pseudo codice.

## Goldberg-Tarjan

```
auto minCutMaxFlow(source, sink){
    preflow(source);

    while(any_active()) {
        push(active_node);
        relabel(active_node);
    }
}
```

L'idea che sta alla base è quella di cercare un nodo con delle caratteristiche particolari da cui è possibile far passare del flusso, e procedere in tal modo fino a

quando non è più possibile inserire del flusso.

Per capire l'algoritmo ovviamente c'è bisogno della funzione di push e relabel.

#### Push e Relabel

```
auto push(x){
    if(active(x)){
        for (y=neighbor(x)) {
            if (height(y) == height(x)-1) {
                flow = min( capacity(x,y), excess_flow(x));

                // update the flow
                excess_flow(x) -= flow;
                excess_flow(y) += flow;
                capacity(x,y) -= flow;
                capacity(y,x) += flow;
            }
        }
    }
}

auto relabel(x){
    if (active(x)) {
        my_height = V;

        // init to max height
        for (y=neighbor(x)){
            if capacity(x,y) > 0 {
                my_height = min(my_height, height(y)+1);
            }
        }
        height(x) = my_height;
    }
}
```

Il nodo  $x$  è attivo: se  $\text{capacity}(x) > 0$  e  $\text{height}(x) < \text{HEIGHT\_MAX}$ :

Nodo attivo  $x$ :

- può spingere verso il vicino  $y$ : se  $\text{capacity}(x,y) > 0$ ,  $\text{height}(y) = \text{height}(x) - 1$
- viene relabel: se per tutti  $\text{capacity}(x, *) > 0$ ,  $\text{height}(*) \leq \text{height}(x)$

Tale algoritmo è un'ottimo candidato per la realizzazione di un algoritmo parallelo.

## 2.3 Goldberg-Tarjan Parallelo

In questi due algoritmi vengono presentati delle strutture dati particolari.

Da notare che vengono usate offsets, roffsets, destinations, rdestinations.

Queste strutture dati servono a salvare il grafo in una rappresentazione chiamata CSR().

## 3 Risultati sperimentali



## 4 Valutazioni ed osservazioni

□ □ □ □ □ □ □ □ □

# Bibliografia

- [] URL: <https://web.stanford.edu/class/archive/cs/cs161/cs161.1172/CS161Lecture16.pdf>.
- [] URL: [https://www.tutorialspoint.com/data\\_structures\\_algorithms/dsa\\_kargers\\_minimum\\_cut\\_algorithm.htm](https://www.tutorialspoint.com/data_structures_algorithms/dsa_kargers_minimum_cut_algorithm.htm).
- [] URL: <https://www.baeldung.com/cs/minimum-cut-graphs>.
- [] URL: [https://it.wikipedia.org/wiki/Algoritmo\\_di\\_Ford-Fulkerson](https://it.wikipedia.org/wiki/Algoritmo_di_Ford-Fulkerson).
- [] URL: [https://www.nvidia.com/content/GTC/documents/1060\\_GTC09.pdf](https://www.nvidia.com/content/GTC/documents/1060_GTC09.pdf).
- [] URL: [https://en.wikipedia.org/wiki/Push%E2%80%93relabel\\_maximum\\_flow\\_algorithm](https://en.wikipedia.org/wiki/Push%E2%80%93relabel_maximum_flow_algorithm).
- [] URL: <https://ieeexplore.ieee.org/stamp/stamp.jsp?tp=&arnumber=4563095>.
- [] URL: <https://arxiv.org/pdf/2404.00270>.
- [] URL: <https://github.com/NTUDDSNLab/WBPR/tree/master/maxflow-cuda>.
- [] URL: [https://www.adrian-haebach.de/idp-graph-algorithms/implementation/maxflow-push-relabel/index\\_en.html](https://www.adrian-haebach.de/idp-graph-algorithms/implementation/maxflow-push-relabel/index_en.html).
- [] URL: <https://www.geeksforgeeks.org/push-relabel-algorithm-set-2-implementation/>.