



由一道题目浅谈——

图论的基本思想及方法

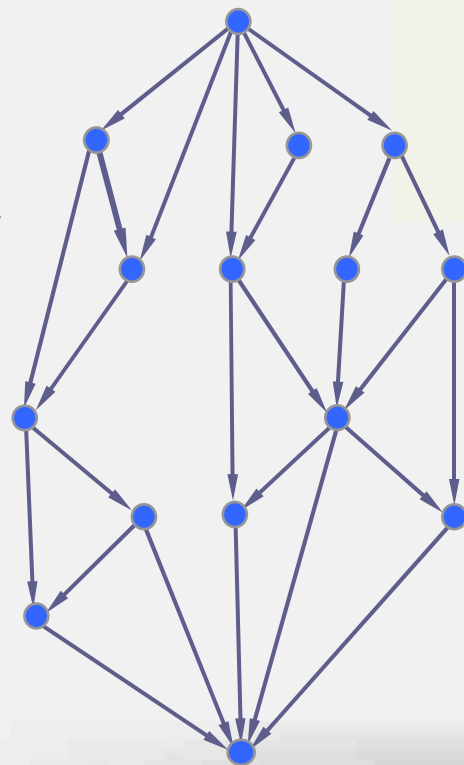
湖南省长郡中学
任恺

概述

- 信息学中的图论问题层出不穷，下面通过实例主要从两方面论述变化多端，唯有掌握其基本思想和方法，才能以不变应万变！
- 一、合理选择图论模型
- 二、充分挖掘和利用图的性质

• 例题：滑雪者 (POI 2002)

滑雪场有 n 条滑雪道，每条滑雪道 i 都有两个端点 u_i 和 v_i ，且 $u_i > v_i$ 。每条滑雪道 i 都有一个难度系数 w_i 。滑雪者从滑雪场出发，可以选择任意一条滑雪道开始滑雪，然后可以选择任意一条滑雪道继续滑雪，只要这条滑雪道的起点是上一条滑雪道的终点即可。滑雪者可以选择任意一条滑雪道结束滑雪。滑雪者的目标是选择一条滑雪道，使得这条滑雪道的难度系数最大，且这条滑雪道的起点是上一条滑雪道的终点。问滑雪者最多能滑多少条滑雪道？



• 例题：滑雪者 (POI 2002)

Nar.in

6

2 2 3

2 3 4

2 4 5

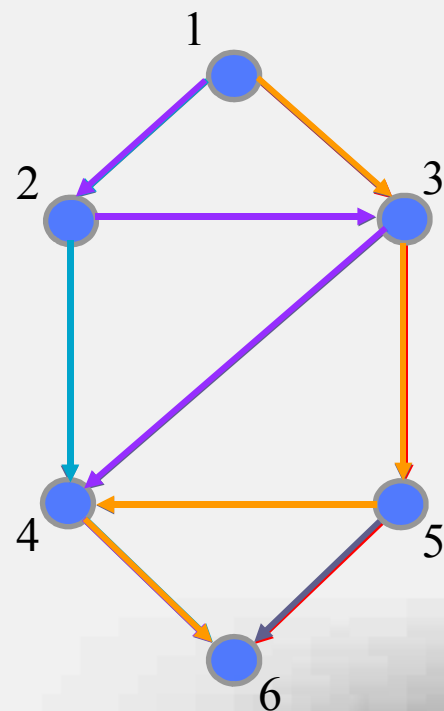
1 6

2 4 6

Nar.out

4

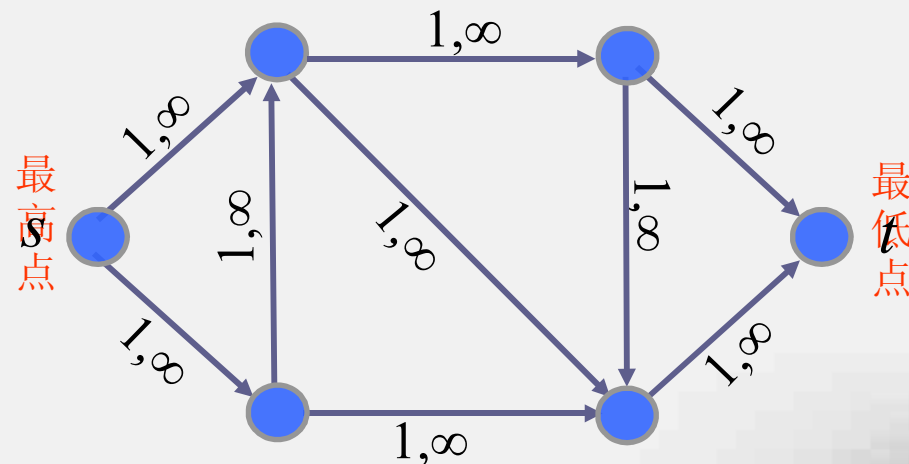
顶点个数 n ($1 \leq n \leq 5000$)
从左到右描述第 i 个顶点发出
边的另一个端点



选择模型 (1)——网络流模型

根据题意, 到发现问题中网络流模型关键点:

- 最高点——网络的源点
- 最低点 s ——网络的汇点
- 每条滑道可以多次通过——边上界 u 为
- 每条滑道必须被检查 ∞ ——边下界 l
- 有向无环图 为 1



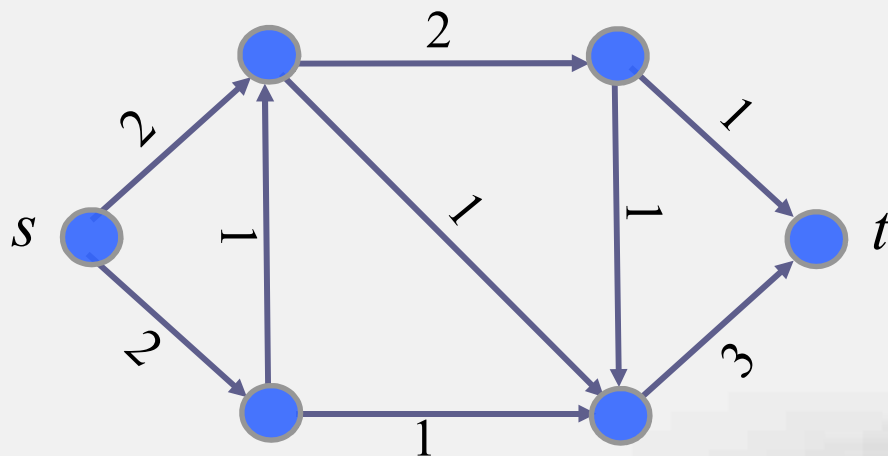
确定所求目标

建立模型后，可以确定要求的**目标**：

求图 G 中一个最小可行流，满足：

a) 每条边的流量大于等于下界

b) 从源点流出的总流量最小



求最小流的方法

如何求图 G 的最小流呢



求最小流可以分成两步：



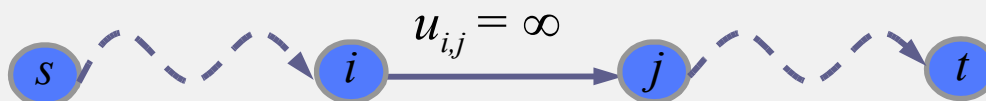
1) 求出图 G 上的可行流 f

2) 将可行流 f 转化成最小流

求可行流的方法

- 对于有上下界的网络，通常用构造附加网络的方法求可行流。
- 但是观察图 G 可以发现，边的上界都是无穷大，也就是说没有流量上限。

因此可以利用这个性质构造可行流

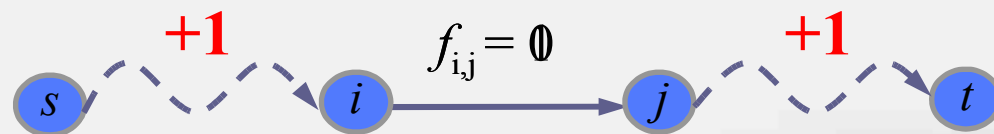


求可行流的方法

枚举每条流量为 **0** 的边，设为 (i, j)

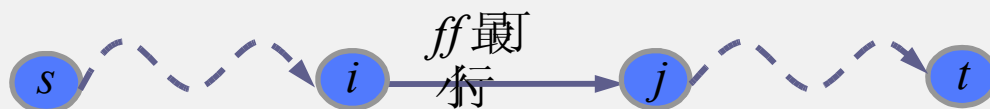
任意找到一条从 s 到 i 的路径和一条从 j 到 t 的路径

那么 $s-i-j-t$ 便是一条可行的流，将这条路径上的边流量加 **1**，便满足了边 (i, j) 的容量下界



求最小流

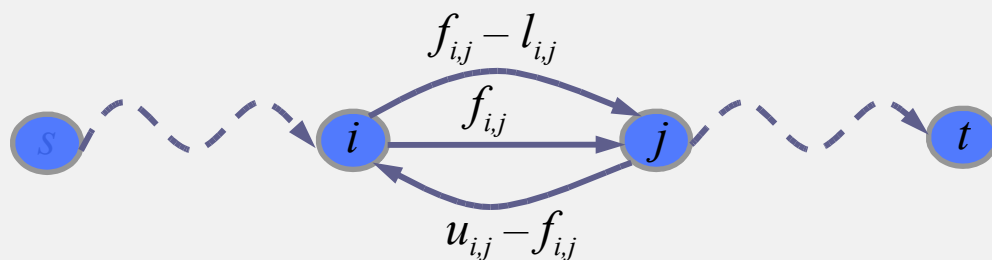
- 设用上法求出的可行流的总流量为 F ，这个可行流可能“过剩”。
- 因此要将多余的流从汇点“退回”到源点。



求最小流

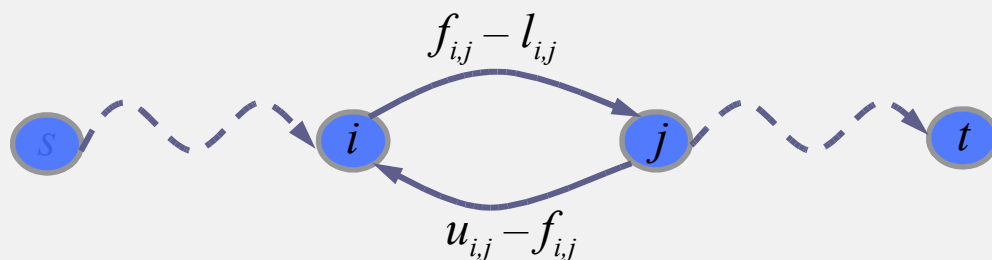
回退“过剩”流量可以用如下方法：

- 在新图中，原图 G 的边 (i, j) 拆成两条边：
边 (i, j) , $u'_{ij} = f_{ij} - l_{ij}$, $l'_{ij} = 0$
边 (j, i) , $u'_{ji} = u_{ij} - f_{ij}$, $l'_{ji} = 0$



求最小流

- 在新图中，从 t 到 s 求出一个最大流，令这个最大流的总流量为 F' 。
- 可得图 G 的最小流的流量为 $F - F'$ 。



算法一的复杂度

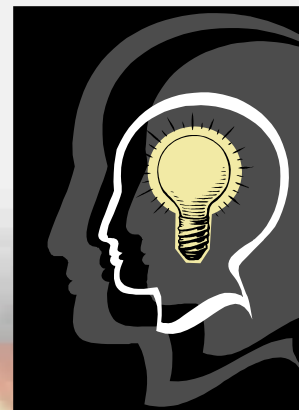
- 易知构造可行流的时间复杂度为 $O(nm)$
- 修改可行流所用的最大流算法时间复杂度为 $O(mC)$ ，其中 C 为增广的次数。
- 由于图 G 是平面图，所以边数是 $O(n)$ 级别。而由可行流构造方法可知，增广次数 C 也是 $O(n)$ 级别。

总的复杂度为
 $O(n^2)$

选择模型 (2)—— 另辟蹊径的偏序集

- 算法一能够很迅速的解决原题数据。
- 但当 n 的范围扩大时，算法一便无能为力了。
- 是否存在效率更高的算法？

下面介绍的**偏序集模型**将更好的解决此问题。



偏序集的定义

偏序集是一个集合 P 和一个偏序关系 \leq ，满足下列性质：

- 自反性：

所有 $x \in P$ ，都有 $x \leq x$ 。

- 反对称性：

所有 $x, y \in P$ ，若 $x \leq y$ 且 $y \leq x$ ，则 $x = y$ 。

- 传递性：

所有 $x, y, z \in P$ ，若 $x \leq y$ 且 $y \leq z$ ，则 $x \leq z$ 。

偏序集的相关概念

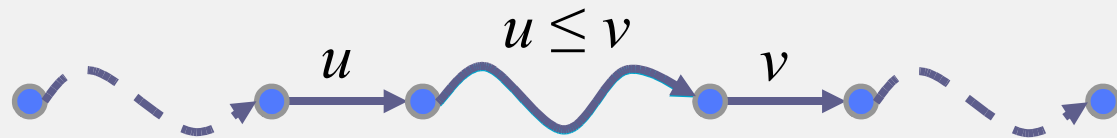
- 对于属于 P 的两个元素 x 、 y ，若有 $x \leq y$ 或 $y \leq x$ ，则 x 和 y 被称作是**可比的**，否则被称为**不可比的**。
- **链**：链是 P 的一个子集 C ，在偏序关系 \leq 下，它的每一对元素都是可比的。
- **反链**：反链是 P 的一个子集 A ，在偏序关系 \leq 下，它的每一对元素都是不可比的。

问题的偏序集模型

图 G 可以定义成一个偏序集 E :

- E 中的元素是图 G 中的边;
- E 中的偏序关系:

对于边 $u, v \in E$, $u \leq v$ 当且仅当 $u = v$ 或图 G 中存在 v 到 u 的一条路径。



问题的偏序集模型

可以发现，图 G 中从最高点到最低点的路径对应了 E 的一个链。

因此，原问题可以重新用偏序集语言表述为：

将偏序集 (E, \leq) 划分成最少的链，使得这些链的并集包含所有 E 中的元素。

目标的转化

- 直接计算链的最少个数
—— 与网络流没有差别
- 唯有
—— 继续转化目标



目标的转化

- 链和反链的计数满足下列关系：

Dilworth 定理 令 (E, \leq) 是一个有限偏序集，并令 L_A 是 E 中最大反链的大小， S_C 是将 E 划分成最少的链的个数。在 E 中，有 $L_A = S_C$ 。

- 目标最终转化为：

求 E 中最长反链的大小

求最长的反链

由偏序集 E 的定义可以知道：

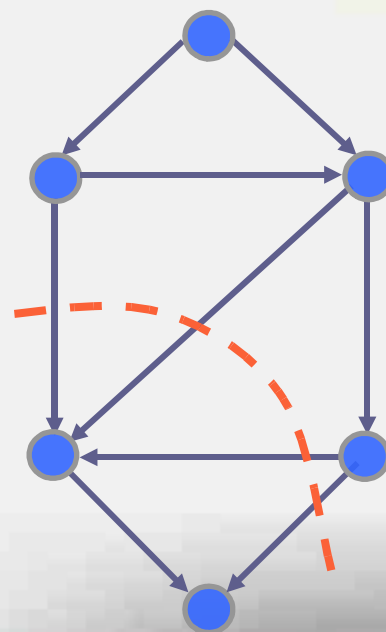
偏序集 E 中的反链对应着图 G 中的一些边，其中任意两条边之间都不能互达。

右图橙色线段便是样例的最长反链

这些线段满足如下性质：

如果用一条线将最长反链所对应的边从左到右连起来

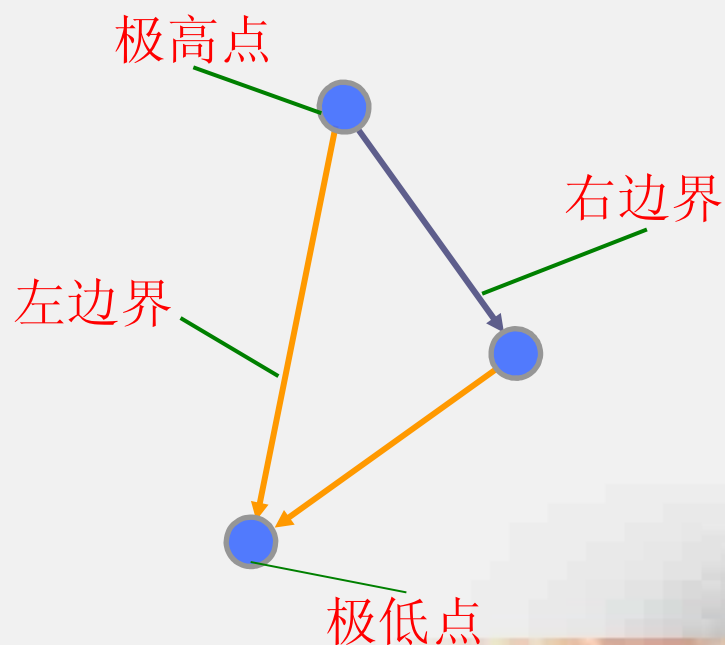
那么这条线不会与平面图中的其它边相交！



(结论一)

求最长的反链

所谓域，是指由从极高点到极低点
的两条独立路径围成的一个曲面，
在这个曲面里没有其他的点
和边。



求最长的反链

由结论一可以用递推方法计算最长反链：

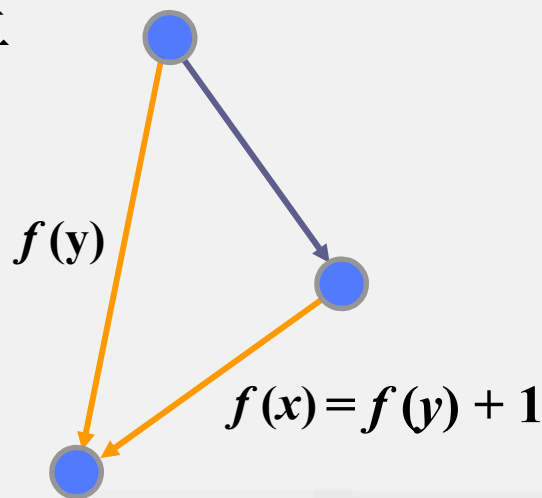
令 $f(x)$ 表示图 G 中在边 x 左边的平面区域中以 x 结尾的最长反链的长度。

设 x 在某个域 F 的右边界上，有递推式：

$$f(x) = \max\{f(y)\} + 1$$

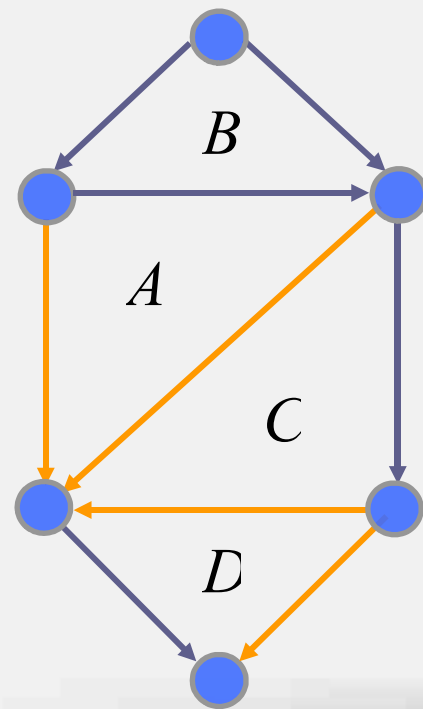
(y 属于 F 的左边界)

递推式 (1)



求最长的反链

因此只需要将所有的域求出来，然后按照一定的顺序，在每个域上运用递推式 (1) 求解每条边的 f 函数。



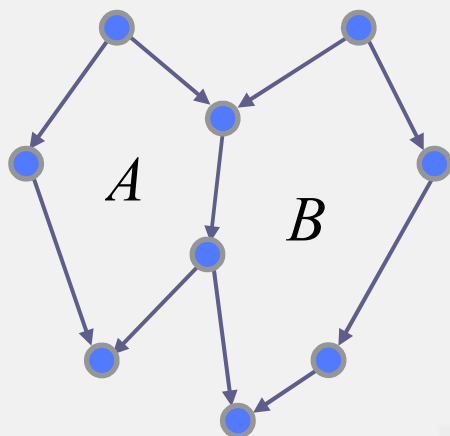
递推的顺序

一定的顺序 如何确定递推的顺序呢？

一个域能够进行递推的前提条件

—— 它左边界上的边的 f 函数都已经求

出
以此可以确定递推顺序：若域 B 左边界上的某条边在域 A 的右边界上，则 A 一定先于 B 进行递推。



$A \xrightarrow{\text{先于}} B$

算法的选择

找到了递推关系，接下来只需要选择合适的算法求出图 G 中所有的域来进行递推。

注意到，题目中的输入文件格式满足：

对于任意顶点，和它相邻的点已经
从左到右排好序。

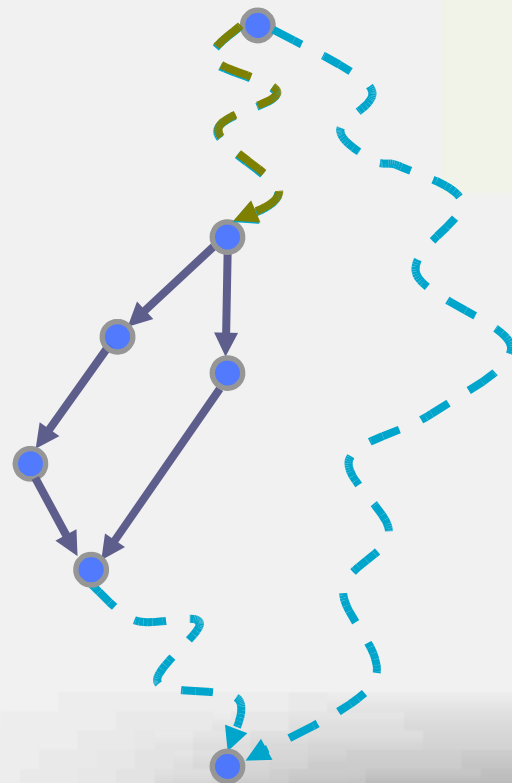
因此很容易想到
一个方法，能够
按照递推顺序找
到所有的域！

**DFS 深度优
先遍历**

算法设计——DFS

对图 G 进行深度优先遍历，图 G 中的顶点在遍历中有三种状态：

- (1) 一开始，所有点都处于未遍历的状态。
- (2) 当遍历到一个点，但没有检查完它发出的边时，标记这个点为未扩展完的状态。
- (3) 当一个点发出的边都被检查完时，这个点标记为扩展完毕状态。



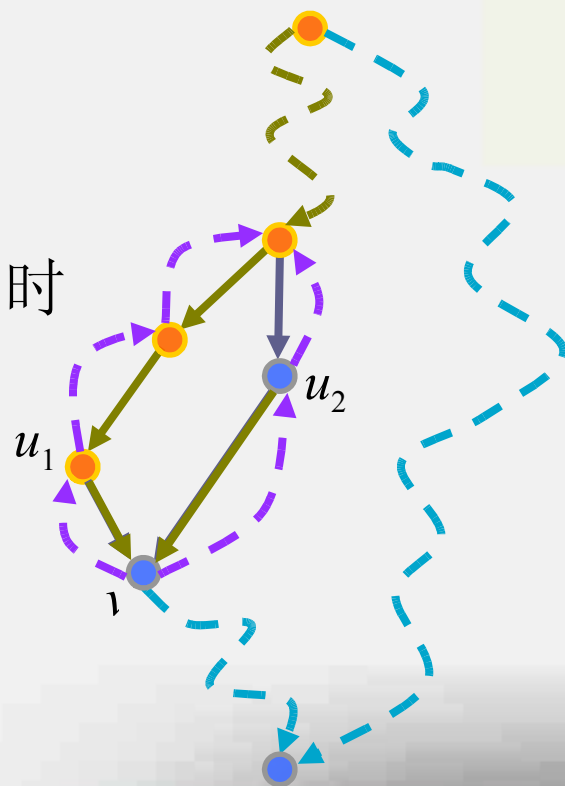
算法设计——DFS

在遍历中用一个指针
 $\text{pre}[v]$ 记录 v 最新的前驱结
点。指针 pre 的更新方式如下

当 u_1 扩展到 v 时 $\text{pre}[v] = u_1$ 。

后来检查 u_2 发出的边 (u_2, v) 时
虽然 v 已经扩展完毕，但
仍更新 $\text{pre}[v]$ ：

$$\text{pre}[v] = u_2。$$

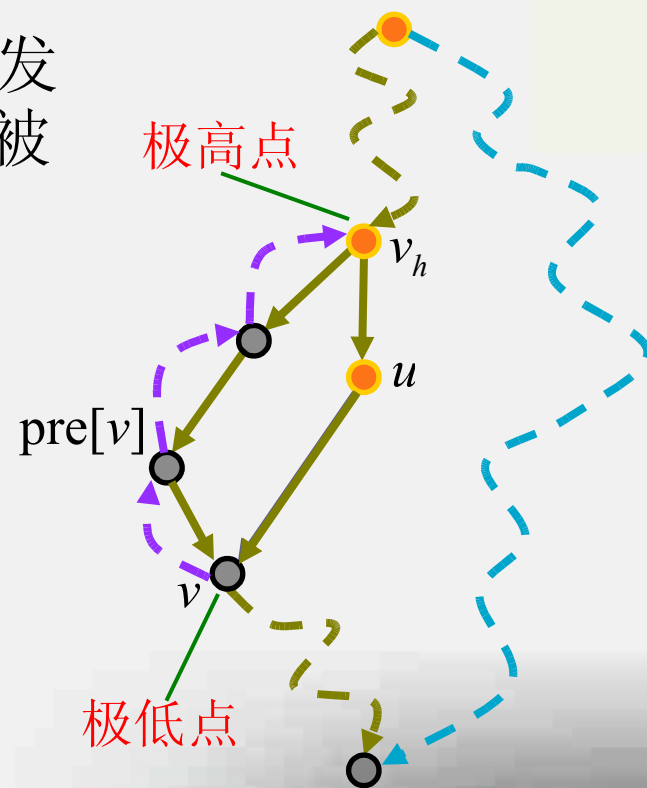


算法设计——DFS

根据 **DFS** 中点的状态和指针 **pre** 就可以按如下方法确定图 **G** 中的域：
当检查点 **u** 的某条边时，发现边的另一个顶点 **v** 已经被扩展完毕。

可知，点 **v** 一定是边 **(u, v)** 所在域的**极低点**。

而 **pre[v]** 和 **u** 最近公共祖先点一定是**域的极高点**。

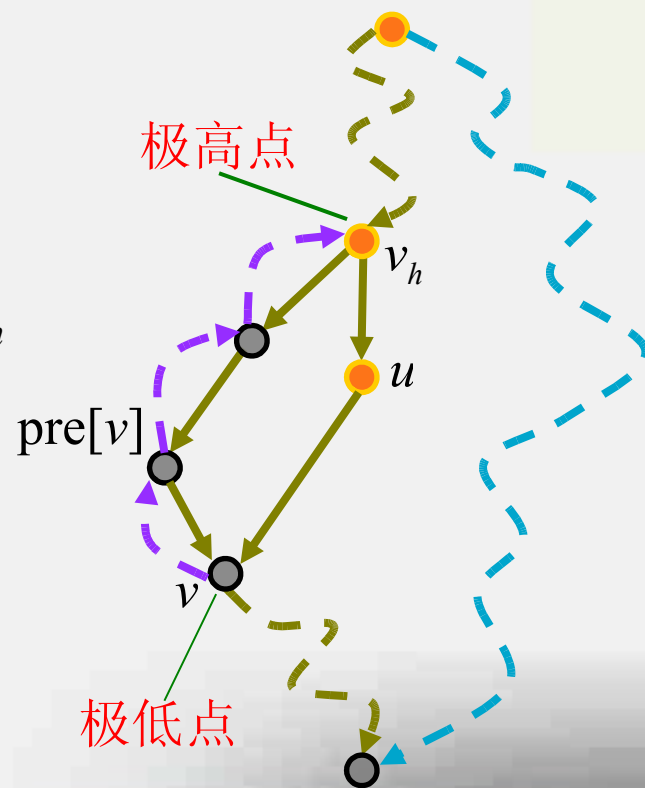


算法设计——DFS

寻找 $\text{pre}[v]$ 和 u 的最近公共祖先，只需要利用 pre 回溯寻找 v 的祖先，第一个未被扩展完毕的祖先便是域的极高点。

从 v 到 $\text{pre}[v]$ 再回溯到 v_h 的路径便是域的左边界。

从极高点到 u 再到 v 的路径便是域的右边界。



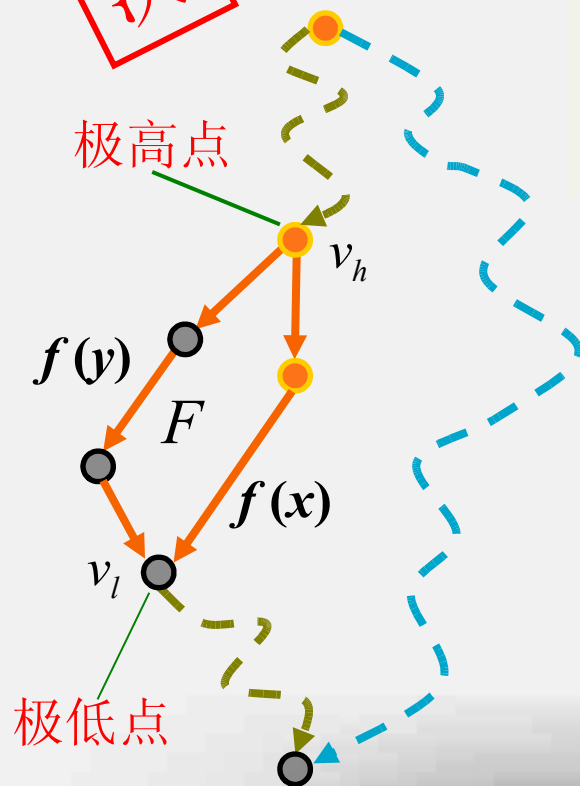
算法设计——DFS

问题解决

找到域之后，域左边界上的边都被遍历过， f 函数都已经求出。

$$f(x) = \max\{f(y)\} + 1$$

可见，**DFS** 寻找图 G 的域的同时，已经完成 f 函数的求解。



算法二的复杂度

- 对每一个点进行 **DFS** 遍历，复杂度为 $O(|E|)$ 。
- 回溯寻找每个域边界上的边，并且进行递推求解。由于是平面图，每条边最多属于两个不同域的边界，因此这一步的复杂度为 $O(|E|+|F|)$ 。
- 因为原题给出的图是平面图，根据欧拉定理，边数 $|E|$ 和域数 $|F|$ 都是 $O(n)$ 级别的。

总的复杂度为 $O(n)$

总结

- 算法一直接根据题目描述建立了网络流模型，体现了原题的网络有向无环图特性。

没有利用图 G 平面图性质



算法一的效率不是最优

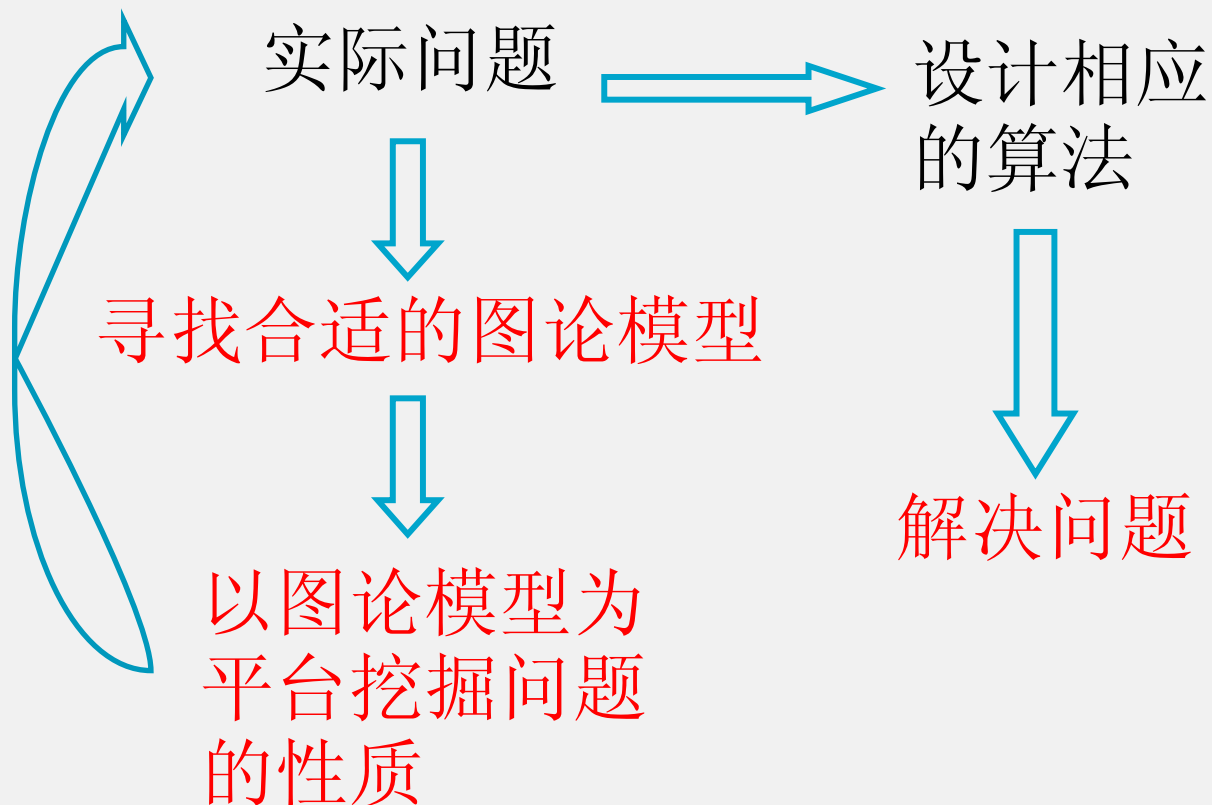
解法具有一般性，适用任何有向无环图

直接从定义下手的思考方式值得借鉴

总结

- 算法二很好的利用偏序集模型实现了问题目标的转变，从原来的网络流问题回归到问题本身的平面图上，完整的揭示了问题的本质。

两个算法思考历程的共同点



结语

“模型”


建立模型

挖掘利用
模型性质

图论基本思想的精华
解决图论问题的关键

熟练掌握经典模型
勇于探索，大胆创新

独具慧眼
一击中的



谢谢

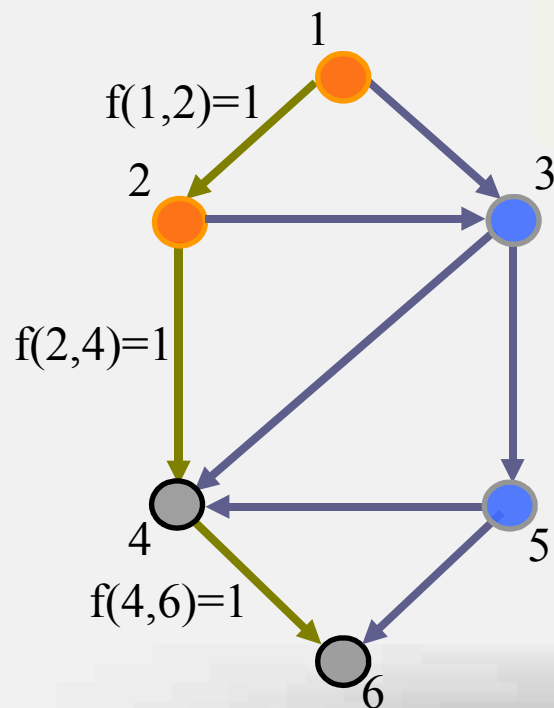
样例的模拟

下面在样例上模拟运行算法二，
说明算法二是如何执行的：

从结点 1 开始遍历

一直深搜到结点 6

可知 $(1,2)$, $(2,4)$ 和
 $(4,6)$ 为最靠左的边，
所以 f 值为 1



样例的模拟

回溯到 2，扩展结点
3

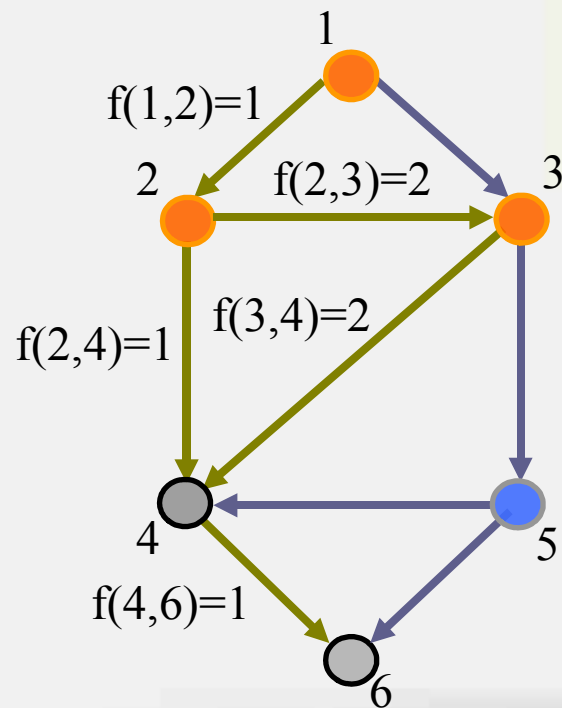
扩展结点 4，发现 4
已经被扩展。根据前
驱指针找到域 A 。

进行递推：

$$f(2, 3) = f(2, 4) + 1 = 2$$

$$f(3, 4) = f(2, 4) + 1 = 2$$

将 4 的前驱指针指向
3



样例的模拟

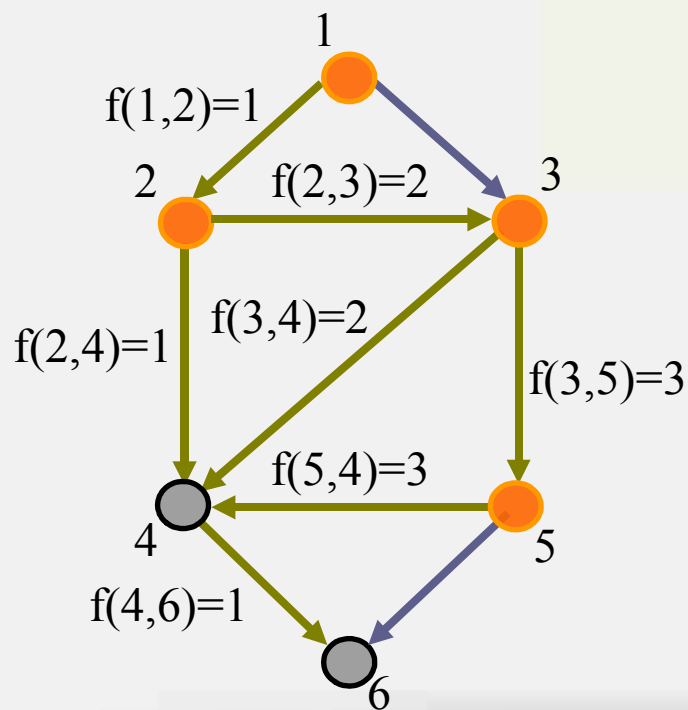
回溯到 3，扩展结点
5
扩展结点 4，发现 4
已经被扩展。根据前
驱指针找到域 A 。

进行递推：

$$f(3, 5) = f(3, 4) + 1 = 3$$

$$f(5, 4) = f(3, 4) + 1 = 3$$

将 4 的前驱指针指向
5



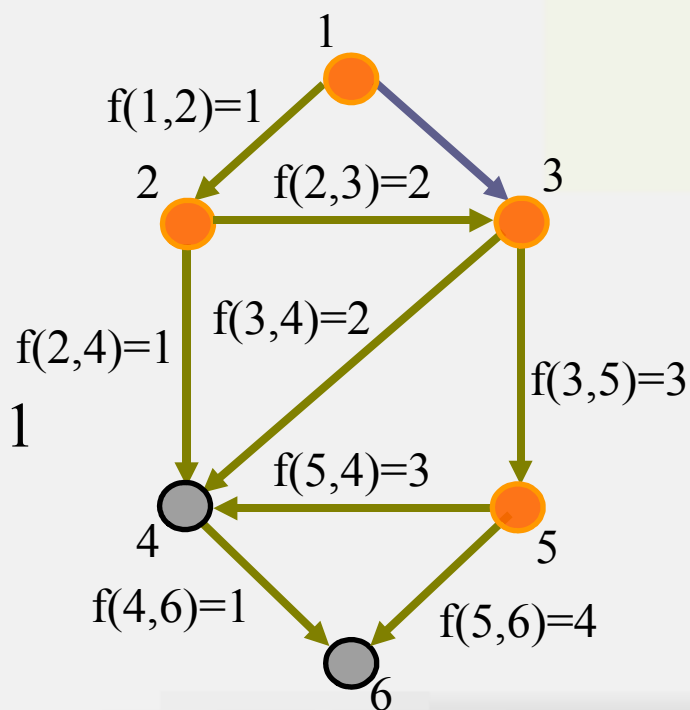
样例的模拟

扩展结点 6，发现 6 已经被扩展。根据前驱指针找到域 C 。

进行递推：

$$\begin{aligned} f(5, 6) \\ &= \max \{f(4, 5), f(4, 6)\} + 1 \\ &= 4 \end{aligned}$$

将 6 的前驱指针指向 5



样例的模拟

回溯到 1

扩展结点 3，发现 3 已经被扩展。根据前驱指针找到域 D 。

进行递推：

$$\begin{aligned} f(1,3) \\ &= \max \{f(1,2), f(2,3)\} + 1 \\ &= 3 \end{aligned}$$

