浅析二分图匹配

在信息学竞赛中的应用

长郡中学 王俊

引言

二分图匹配是一类经典的图论 算法,在近年来信息学竞赛中有广泛的 应用。

二分图和匹配的基础知识已 经在前辈的集训队论文中有过介绍,本 文主要通过一道例题研究其应用。

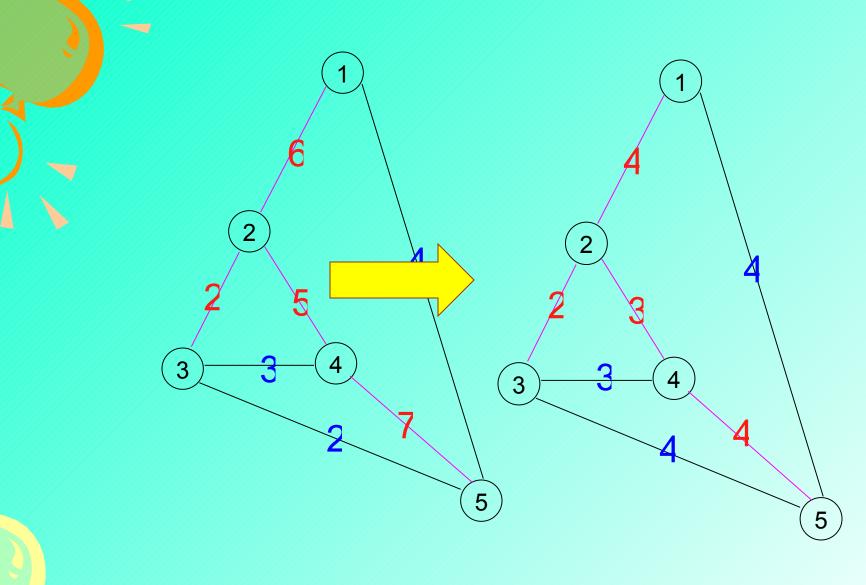
[例题] Roads

给定一个无向图

 $G^{0=}$ (V^{0} , E^{0} , C), V^{0} 为顶点集合, E^{0} 为边集合(无重边), C为边权(非负整数)。设 $n=|V^{0}|$, $m=|E^{0}|$, E^{0} 中前 n-1 条边构成一棵生成树 T。请将边权进行如下修改,即对于 $e \in E$,把 C_{e} 修改成 D_{e} (D_{e} 也为非负整数),使得树 T 成为图 G 的一棵最小生成树 Y 修改的代价定义为:

e? E

请求出修改的最小代价。

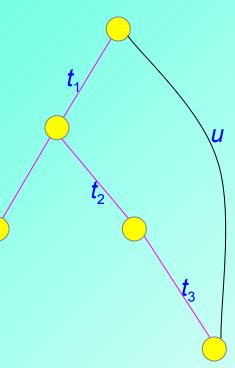


f=|6-4|+|2-2|+|5-3|+|7-4|+|3-3|+|2-4|+|4-4|=9

• 根据与树 T 的关系,我们可以把图 G⁰ 中的 边分成树边与非树边两类。

设 P_e表示边 e 的两个端点之间的树的路径中边的集合。

哪么用非树边 u 代替树 图 tu ∈ Tt₂, t₁ t₃ 电,任意 T条 郵可 t₁以得到 t₃ 建筑的 鱼 成 树端点,



那么要使原生成树 T是一棵最少生成树,心须满足条 $D_{t2} \le D_{u}$; $D_{t3} \le D_{u}$

 $u \in T$, $v \in P_u$, 则称 u 可替换 v。

如果边v,u(u 可替换v),则必须满足 $D_{v} \leq D_{u}$,否则用u 替换v 可得到一棵权值更小的生成树T-v+u。

不等式 $D_v \leq D_u$ 中 v 总为树边,而 u 总为非树边。

那么显然树边的边权应该减小(或不变),而非树边的边权则应该增大(或不变),和非树边的边权则应该增大

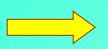
$$\Delta_e = |D_e - C_e|$$

当 $e \in T$, $\Delta_e = C_e - D_e$, 即 $D_e = C_e$ 当E T, $\Delta_e = D_e - C_e$, 即 $D_e = C_e + \Delta$

那么当u可替换v时,由不等式

$$D_{v}$$
? D_{u}

$$C_v - \Delta_v ? C_u + \Delta_u$$



$$\Delta_v + \Delta_u ? C_v - C_u$$

那问题就是求出所有的△使其满足以上不等式且

$$f = \underset{i=1}{\overset{m}{Y}} \Delta_i$$

最小。

观察此不等式

大家或许会发现这个不等式似曾相识

算法中不完成。 算法中不完成。 一个不等式。 个已知量

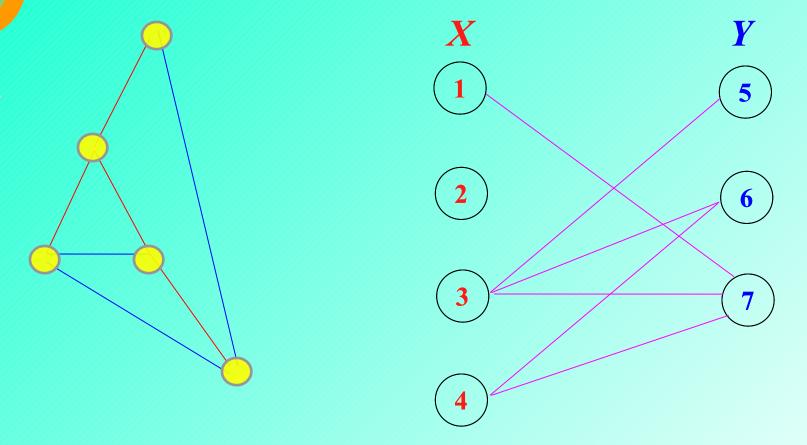
KM 算法中,首先给二分图的每个顶点都设一个可行顶标,X结点i为 l_i ,Y结点j为 r_j 。从始至终,边权为 $W_{v,u}$ 的边(v,u)都需要满足 $l_v+r_u \geq W_{v,u}$ 。

我们来构造二分图

X

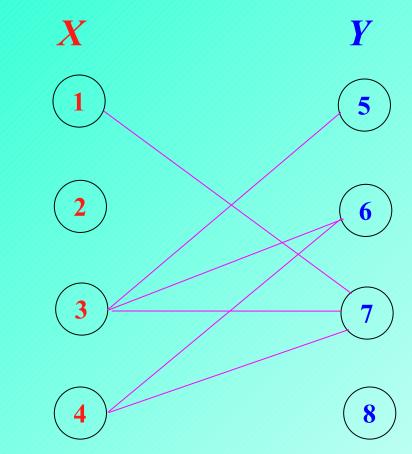
建立两个互补的结点集合 X, X结点 i 表示图 G^0 中树边 U_i (结点 T_i)表示图 G^0 中非树边 μ_i ($a_i \in T$)。 设这些结点均为实点

构造二分图G



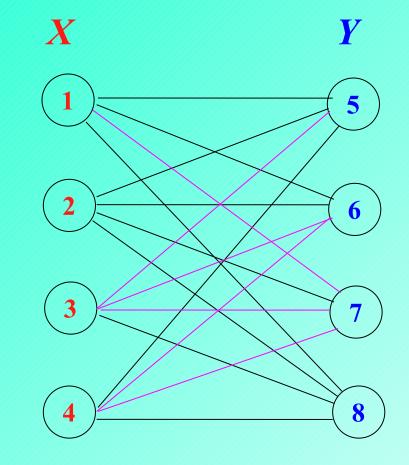
如果图 G^0 中, a_j 可替换 a_i ,且 $C_i - C_j > 0$,则在 X 结点 i 和 Y 结点 j 之间添加边 (i,j),边权 $W_{i,j} = C_i$ 一 C_j 。 设这些边均为实边。

构造二分图G



在结点数少的一侧添加虚结点,使得X结点和Y结点的数目相等。

构造二分图G



如果X结点i和Y结点j之间没有边,则添加一条权值为0的虚边(i,j)。

都有

对于图G的任意一个完备匹配X,

$$l_i + r_j ? W_{i,j} \quad ((i,j)? X)$$

设M为图G的最大权匹配,显然M也是完备匹配,则满足

$$l_i + r_j = W_{i,j} \quad ((i,j)? M)$$

设完备匹配X的所有匹配边的权值和为 $S_{X,j}$ 则

$$S_M =$$
? $W_{i,j} =$? $l_i +$? r_j

显然,此时的可行顶标之和取到最

小值。

因为虚结点 X_i 的匹配边肯定是权值为 0 的虚边,所以 $I_i=0$ 。同理对于虚结点 Y_j , $r_j=0$ 。

$$S_M =$$
? $l_i +$? $r_j =$? $l_i +$? $r_j =$? $\Delta_i =$?

显然, S_M 即是满足树T是图G0的一棵最小生成树的最小代价。那么问题就转化为求图G的最大权完备匹配M,即可用KM算法求解。

我们来分析一下该算法的时间复杂度。

- 预处理的时间复杂度为 O(|E|)
- \bullet KM 算法的时间复杂度为 O(|V||E|)

由于图 G是二分完全图。

 $|V|=2max\{n-1, m-n+1\}=O(m)$

 $|E|=|V|^2=O(m^2)$

所以算法总时间复杂度为 $O(m^3)$ 。



用 KM 算法解此题在构图时添加了许多虚结点和虚边,但其并没有太多实际意义。

那么,算法中是否存在大量冗余呢?还有没有优化的余地呢?

答案是肯定的,如果不添加这些虚结点和虚边,可以得到更好的算法。

下面就介绍一种更优秀的工匠 算法!

前面用 KM 算法解此题时构造了一个边上带有权值的二分图。其实不妨换一种思路,将权值由边转移到点上,或许会有新的发现。

构造二分图 G'

X

- 1
- **2**
- **3**
- 4

Y'

- $\binom{1}{1}$
- 2
- 3
- 4
- 5
- $\binom{6}{6}$
- $\left(\overline{7}\right)$

同样建立两个互补的结点集合 X'结点' 表示树边 $a_i(a_i \in T)$, Y'结点j 表示任意边 $a_i(a_i \in V)$ 。 构造二分图 G'
X'
1
1
2
2

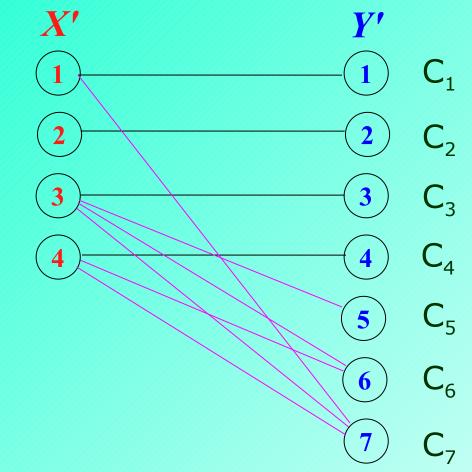
如果图 G^0 中, a_j 可替换 a_i ,且 C_i 一 $C_j>0$,则在 X' 结点 i 和 Y' 结点 j 之间添加边

构造二分图 G' X'

边 (i,i)。

在X'结点i和Y'结点i之间添加

构造二分图 G'



给每个 Y'结点 i 一个权值 C_i 。如果点 i 被匹配则得到权值 C_i 否则得到权值 0 。

设
$$\mu = \underset{a_i?T}{Y} C_i$$

[引理]对于图 G中的任何一个完备匹配 M,都可以在图 G'中找到一个唯一的完备匹配 M'与其对应,且 $S_M = \mu - S_{M'}$ 。对于图 G'中的任何一个完备匹配 M',同样可以在图 G中找到一组以 M 为代表的匹配与其对应,且 $S_M = \mu - S_{M'}$ 。

证明引理

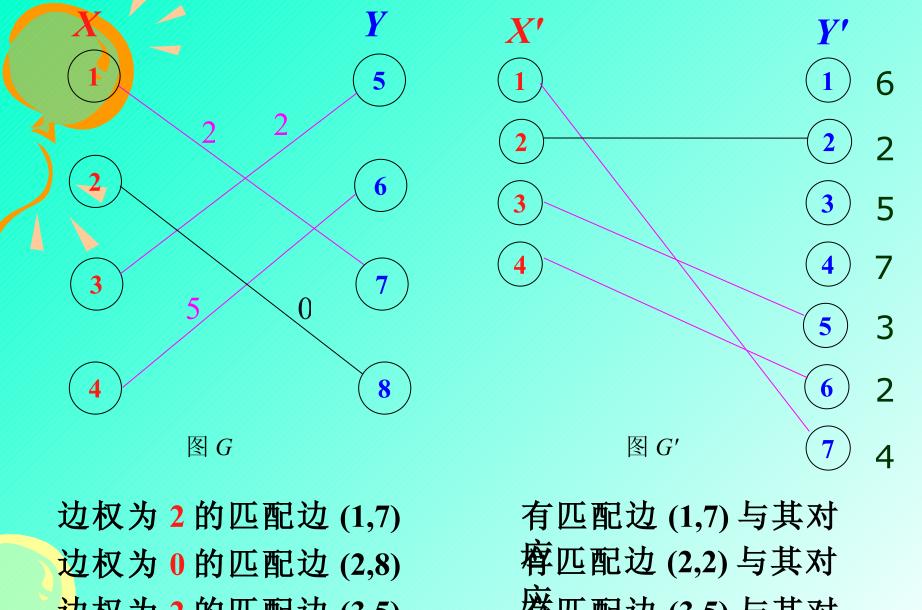
这里将介绍如何找到图 G 中匹配 M 对应的图 G' 中匹配 M'。

对于图 G 中虚结点 X_i 的匹配边 $(i, j) \in M$,显然有 $W_{i,j}=0$,对 S_M 值没有影响。

对于图 G 中实结点 X_i 的匹配边 $(i, j) \in M$,

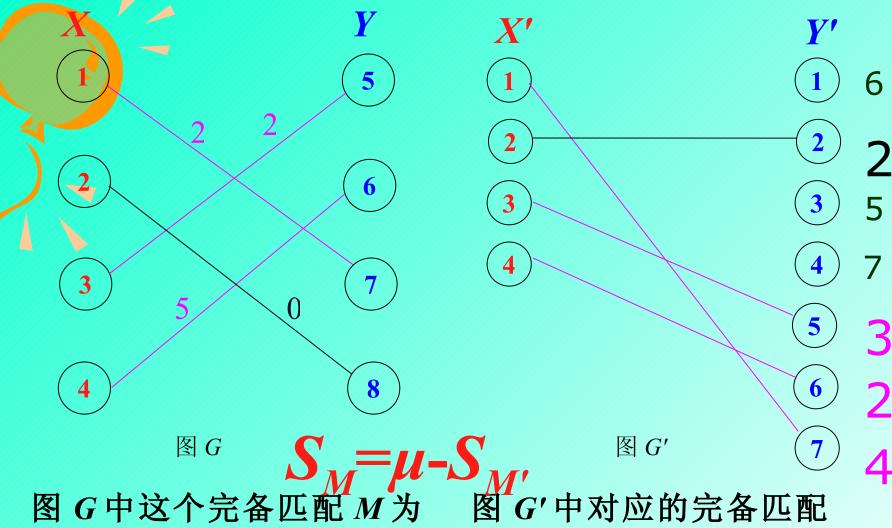
若 $W_{i,j} > 0$,则对应图 G' 中的一条匹配边 (i, j)

若 $W_{i,i}=0$, 则对应图 G' 中的一条匹配边 (i, i)



边权为2的匹配边(3,5) 边权为5的匹配边(4,6)

脊匹配边 (3,5) 与其对 脊匹配边 (4,6) 与其对 应



: (1,7),(2,8),(3,5),(4,6)

$$S_M = 2 + 0 + 2 + 5 = 9$$

M'为: (1,7),(2,2),(3,5),(4,6)

$$S_{M} = 4 + 2 + 3 + 2 = 11$$

$$\mu = 6 + 2 + 5 + 7 = 20$$

因为 $S_M + S_M = \mu$ 。所以当 S_M 取到最大值时, S_M 取到最小值。

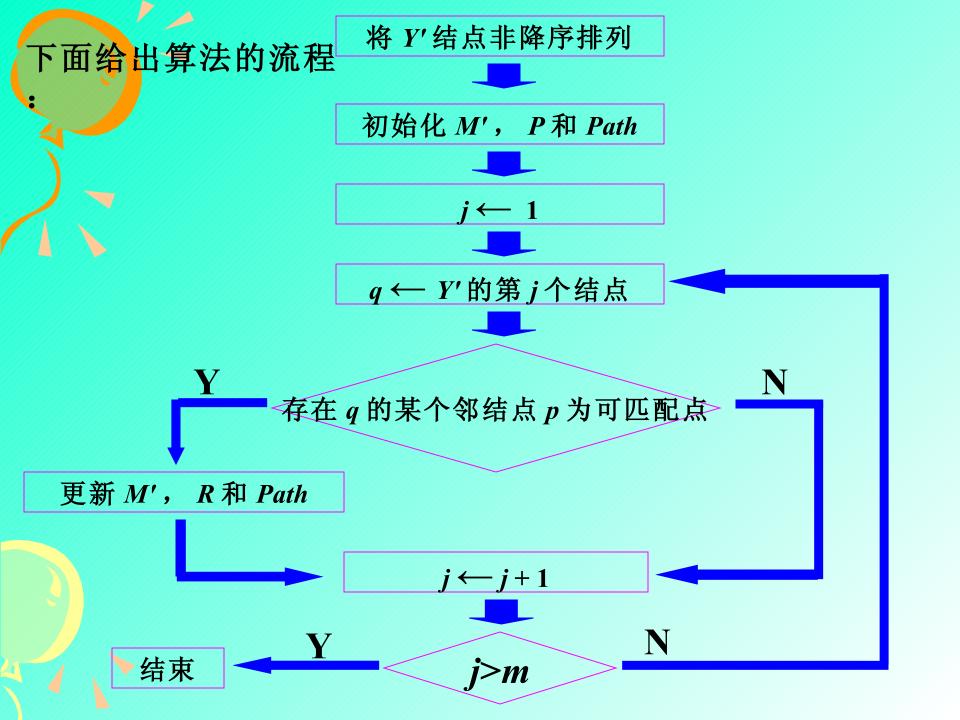
又因为M和M'均为完备匹配,所以图 G的最大权最大匹配就对应了图 G'最小权完备匹配。那么问题转化为求图 G'的最小权完备匹配。

由于图 G'的权值都集中在 Y'结点上,所以 $S_{M'}$ 的值只与 Y'结点中哪 些被匹配到有关。

那么可以将所有的 Y'结点按照 权值大小非降序排列,然后每个 X'结点 都尽量找到权值较小的 Y'结点匹配。

用R来记录可匹配点,如果X'结点 $i \in R$,则表示i未匹配,或者从某个未匹配的X'结点有一条可增广路径到达点i,其路径用 $Path_i$ 来表示。

设 B_j 表示 Y 结点 j 的邻结点集合, Y' 结点 j 能找到匹配当且仅当存在点 i , $i \in B_j$ 且 $i \in R$ 。



下面来分析一下该算法的时间复杂度。

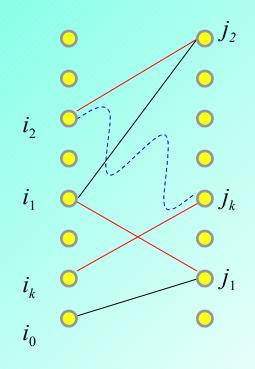
算法中执行了如下操作:

- 1> 将所有 Y'结点按权值大小非降序排列; $O(mlog_2m)=O(n^2log_2n)$
- 2> 询问是否存在 q 的某个邻结点 p 为可匹配点:
- 0 O(n)
- 4> 更新 R 以及 Path;

$$O(n^3)$$

前三个操作复杂度都显而易见, 下面讨论操作4的时间复杂度。

如果某个点为可匹配点,则它的路径必然为 $i_0 \rightarrow j_1 \rightarrow i_1 \rightarrow j_2 \rightarrow i_2 \rightarrow \dots \rightarrow j_k \rightarrow i_k$ ($k \ge 0$),其中 i_0 为未匹配点而且 $(j_t, i_t)(t \in [1,k])$ 为匹配边



所以 Y'结点中的未匹配点是不可能出现在某个 X'结点 i 的 $Path_i$ 中的。

也就是说我们在更新 R 和 Path 时只需要处理 X'结点和已匹配的 Y'结点以及它们之间的边构成的子二分图。

显然任意时刻图 G' 的匹配边数都不超过 n-1,所以该子图的点数为 O(n),边数为 $O(n^2)$ 。所以该操作执行一次的复杂度即为 $O(n^2)$,最多执行 n 次,所以其复杂度为 $O(n^3)$ 。

那么算法总的时间复杂度为: $O(n^2log_2n) + O(n^3) + O(n) + O(n^3) = O(n^3)$

因为 $O(m)=O(n^2)$,所以该算法相对于算法一 $O(m^3)=O(n^6)$ 的复杂度,在效率上有了巨大的飞跃。

回顾

- \odot 通过对最小生成树性质的分析得到一组不等式 $D_{\nu} \leq D_{\mu}$ 。
- 将不等式变形后,通过对其观察,联想到了解决二分图最佳匹配经典的 KM 算法,即得到了算法一。
- 正是通过猜想将权值由图中的边转移到顶点上,重新构造二分图,才得到了更为优秀的算法二!

总结

信息学竞赛中的各种题目,往往都需要通过对题目的仔细观察,构造出合适的数学模型,然后通过对题目以及模型的进一步分析,挖掘出问题的本质,进行大胆的猜想,转化模型,设计优秀的算法解决问题。

结语

仔细观察

认真分析

大胆猜想

