

# 算法设计

## ——网络流

---

陈卫东

[chenwd@scnu.edu.cn](mailto:chenwd@scnu.edu.cn)

华南师范大学 计算机学院

2021-10



# 网络流技术

---

- 网络与网络流
- 典型算法
- 应用举例
- 问题的扩展
- 其他应用实例（见教材）



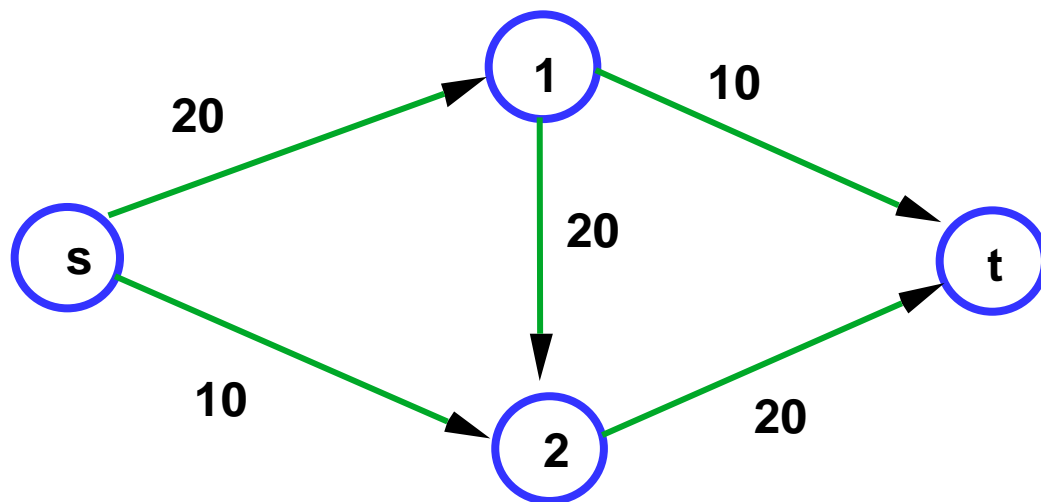
# 网络与网络流

---

## ■ 网络

给定有向图 $G=(V,E)$ ，对于图 $G$ 的每一条边 $(u,v)\in E$ ，都有一个非负的容量 $c(u,v)\geq 0$ 。如果 $(u,v)\notin E$ ，则 $c(u,v)=0$ 。图中有两个特殊的顶点 $s$ 和 $t$ ，其中顶点 $s$ 只有出边， $t$ 只有入边，且图中至少存在一条从 $s$ 到 $t$ 的路径。这样的有向图我们称为**流网络**（简称为**网络**），记作 $(G,s,t,c)$ ，其中顶点 $s$ 称为网络的**源点**， $t$ 称为网络的**汇点**， $c$ 称为网络的**容量函数**。

# 网络与网络流



流网络示例

# 网络与网络流

## 网络流

对于网络 $(G, s, t, c)$ ，若实值函数 $f: V \times V \rightarrow R$  满足下列性质：

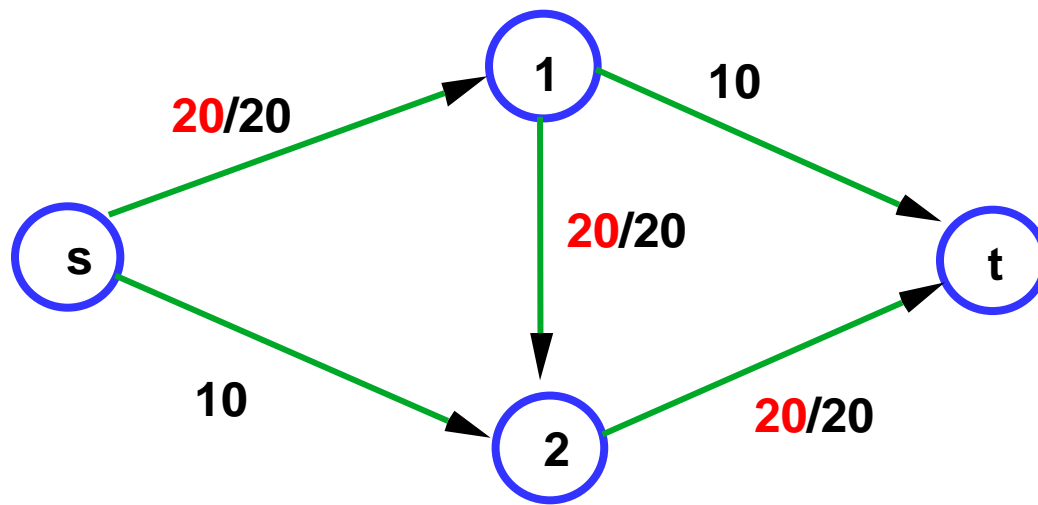
- 容量约束性质，即任取 $u, v \in V$ ，有 $f(u, v) \leq c(u, v)$ ；
- 反对称性质，即任取 $u, v \in V$ ，有 $f(u, v) = -f(v, u)$ ；
- 流守恒性质，即任取 $w \in V - \{s, t\}$ ，有
$$\sum_{(u, w) \in E} f(u, w) = \sum_{(w, v) \in E} f(w, v)$$

则称 $f$ 为网络的流，其中 $f(u, v)$ 表示从顶点 $u$ 到顶点 $v$ 的流量。  
流 $f$ 的大小定义如下：

$$|f| = \sum_{v \in V} f(s, v)$$

$|f|$  表示了从源点流出的流量大小。

# 网络与网络流



网络流示例



# 网络与网络流

## ■ 最大流问题

在网络  $(G, s, t, c)$  中给每条边  $(u, v)$  赋予一个流值  $f(u, v)$  (flow)。最大流问题的数学模型描述如下：

$$(1) \max \sum_{v \in V} f(s, v)$$

s.t.

$$(2) f(u, v) \leq c(u, v) \quad u, v \in V$$

$$(3) f(u, v) = -f(v, u) \quad u, v \in V$$

$$(4) \sum_{(u, w) \in E} f(u, w) = \sum_{(w, v) \in E} f(w, v), \quad w \in V - \{s, t\}$$

$$(1) \max \sum_{v \in V} f(s, v)$$

s.t.

容量约束性质 →

$$(2) f(u, v) \leq c(u, v) \quad u, v \in V$$

反对称性质 →

$$(3) f(u, v) = -f(v, u) \quad u, v \in V$$

流守恒性质 →

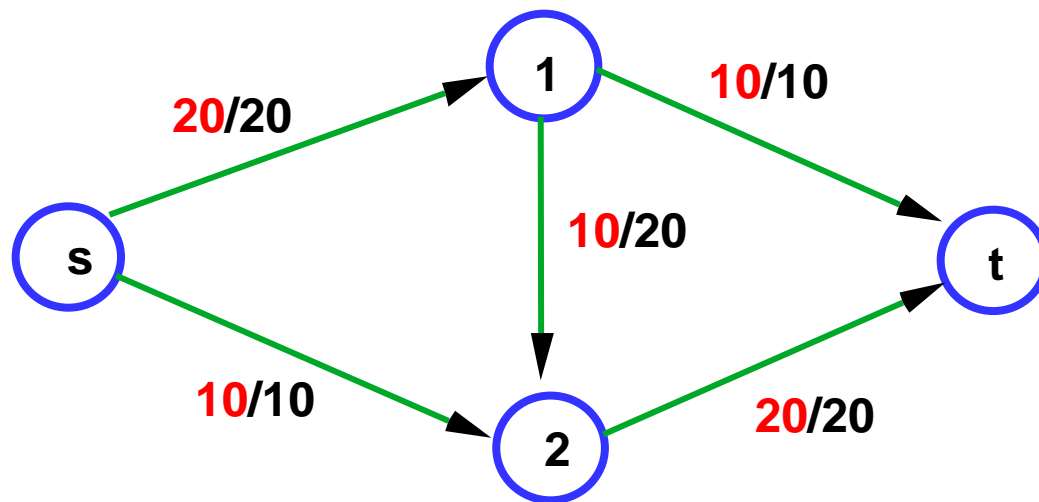
$$(4) \sum_{(u, w) \in E} f(u, w) = \sum_{(w, v) \in E} f(w, v), \quad w \in V - \{s, t\}$$

其中：

- (1) 表示要求从源点流出的流量要最大。
- (2) 容量限制条件：边的流量不超过边上的容量。
- (3) 规定反向边的流量为正向边的流量的相反数。
- (4) 流量守恒条件，表示除源点 $s$ 和汇点 $t$ 外每个点的流入等于流出。

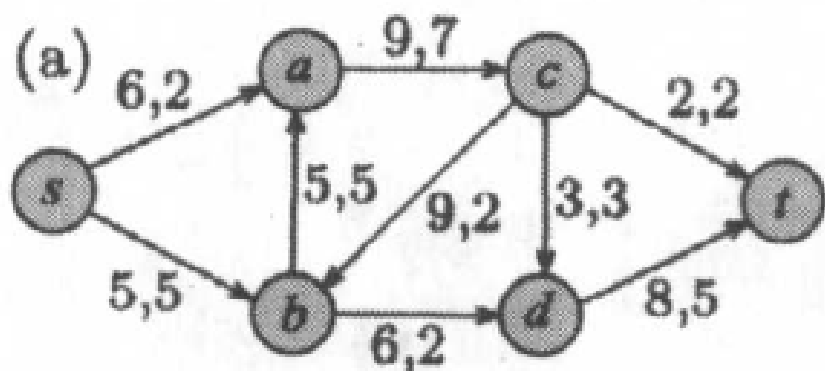


# 网络与网络流

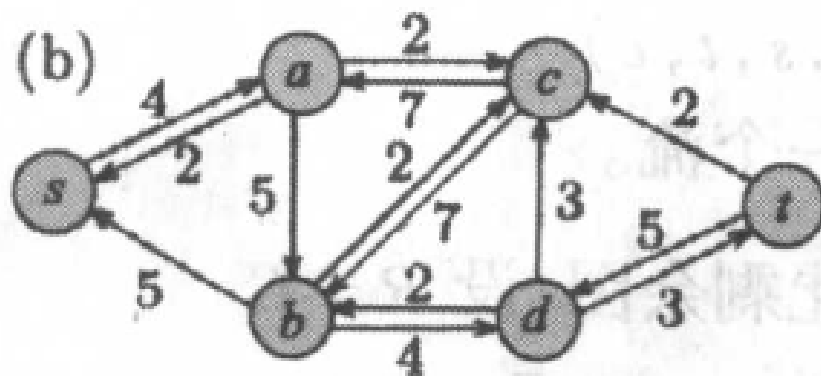


最大流示例

## ■ 带流网络的剩余图



带流的网络



剩余图

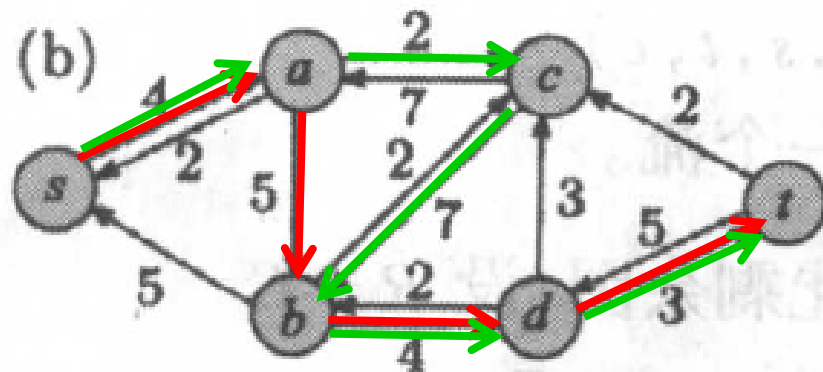
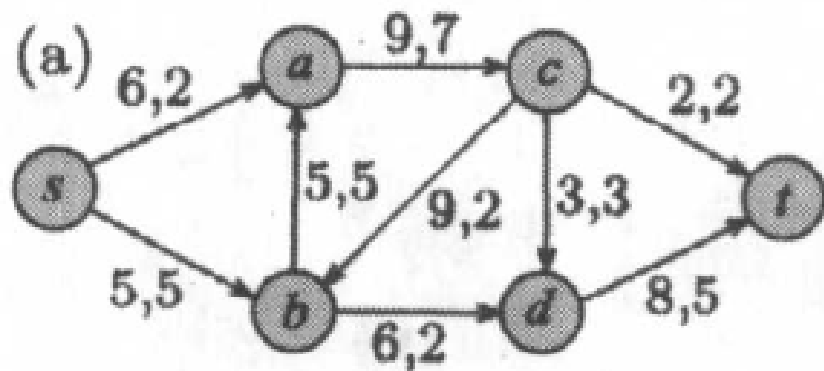
### 具有流的网络和它的剩余图

**定义** 给出一个  $G$  上的流  $f$  及它的容量函数  $c$ , 顶点对上  $f$  的剩余容量函数定义如下: 对于每一对顶点  $u, v \in V$ ,  $r(u, v) = c(u, v) - f(u, v)$ , 流  $f$  的剩余图是一个具有容量  $r$  的有向图  $R = (V, E_f)$ , 其中

$$E_f = \{(u, v) \mid r(u, v) > 0\}$$

**注:** 对于一条边  $(v, u)$  来说, 如果  $c(v, u) = 0$ , 则原图中不允许从  $v$  到  $u$  有流, 但剩余图中可能从  $v$  到  $u$  有流: 如果  $f(v, u) > 0$  且  $c(v, u) = 0$ , 则  $r(v, u) = c(v, u) - f(v, u) = f(u, v) > 0$ .

## ■ 剩余图中增广路径



### 剩余图中增广路径示意图

- 红色增广路径的瓶颈容量为3，沿着该路径可增加3个流量。
- 绿色增广路径的容量为2，沿着该路径可增加2个流量。

在剩余图中如何找增广路径？

——最短路径增值法、最大容量增值法、...

(可通过图的遍历方法、Dijkstra算法来实现)



# 网络与网络流

---

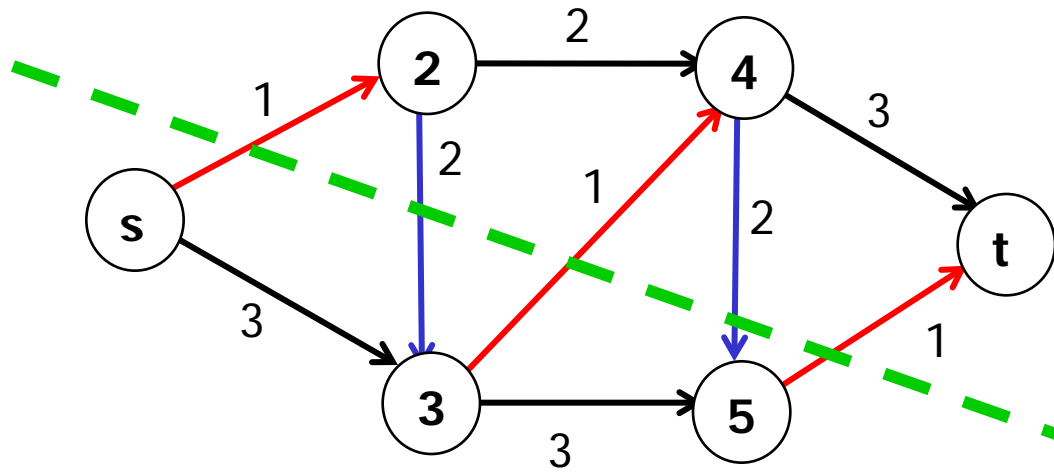
## ■ 最小割

网络 $(G, s, t, c)$ 的割 (cut) 将点集 $V$ 划分为 $S$ 和 $T$ 两个部分使得源点 $s \in S$ 且汇点 $t \in T$ ，记作 $(S, T)$ 。

割 $(S, T)$ 的容量 (capacity) : 
$$c(S, T) = \sum_{u \in S, v \in T} c(u, v)$$

最小割 (minimum cut) : 网络中容量最小的割。

## 最小割示例



$$S = \{s, 3, 5\}, \quad T = \{2, 4, t\}$$

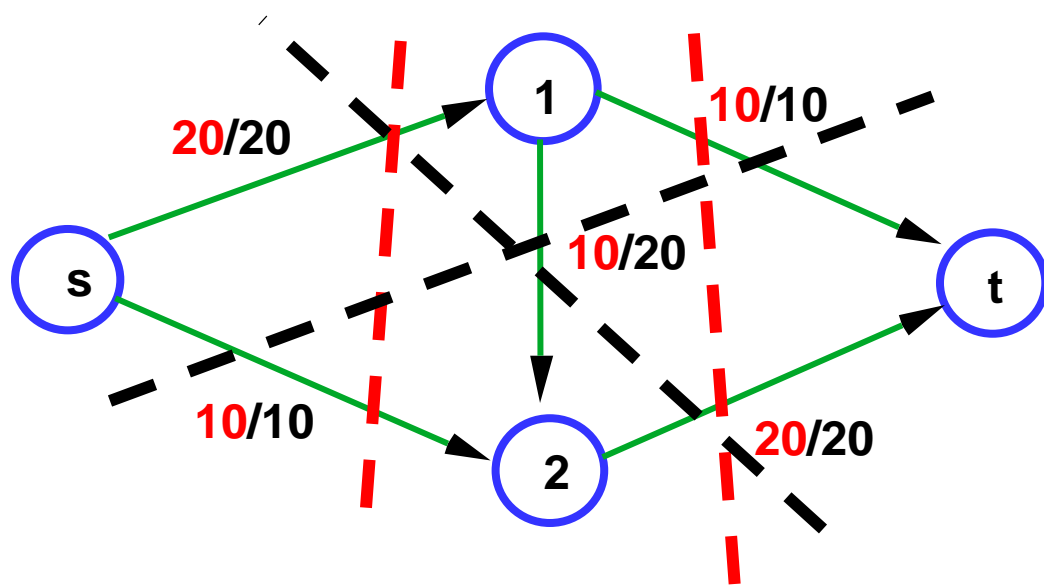
割  $(S, T)$  的容量为  $c(S, T) = 3$

割  $(T, S)$  的容量为  $c(T, S) = 4$

## 【最大流最小割定理】

网络 $G=(V,E,c)$  中一个流为 $f$ , 一个割为 $\{S,T\}$ , 则

$f$  是最大流且 $\{S,T\}$ 是最小割  $\Leftrightarrow c(S,T) = |f|$ 。



注: 红色线标注的割是最小割, 等于最大流

**定理** (最大流最小割定理) 设 $(G, s, t, c)$ 为一个网络,  $f$ 为 $G$ 中的流, 下面的三个语句是等价的。

- (a) 存在一个割 $\{S, T\}$ ,  $c(S, T) = |f|$ ;
- (b)  $f$ 是 $G$ 中的最大流;
- (c) 对 $f$ 不存在增广路径。

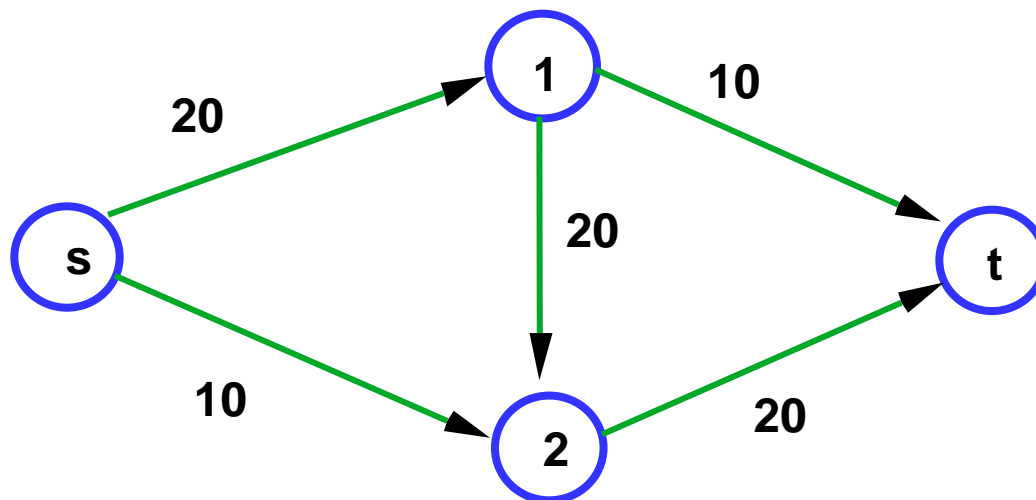
**证明:** (a) $\rightarrow$ (b): 因为对任意割 $\{A, B\}$ , 均有 $|f| \leq c(A, B)$ , 而 $c(S, T) = |f|$ 蕴含着 $f$ 是最大流, 同时说明 $c(S, T)$ 是最小割, 即最大流等于最小割。

(b) $\rightarrow$ (c): 如果在 $G$ 中有一条增广路径 $p$ , 那么 $|f|$ 可以通过沿着 $p$ 的流而增加, 也就是说,  $f$ 不是最大流。

(c) $\rightarrow$ (a): 假定没有 $f$ 的增广路径。设 $S$ 是在剩余图 $R$ 中从 $s$ 开始能到达的顶点集合, 令 $T = V - S$ , 则 $R$ 中不包含从 $S$ 到 $T$ 的边, 这样 $G$ 中所有从 $S$ 到 $T$ 的边是饱和的, 就有 $c(S, T) = |f|$ 。

上述(c) $\rightarrow$ (a)的证明给出一个在给定网络中找到最小割的算法。

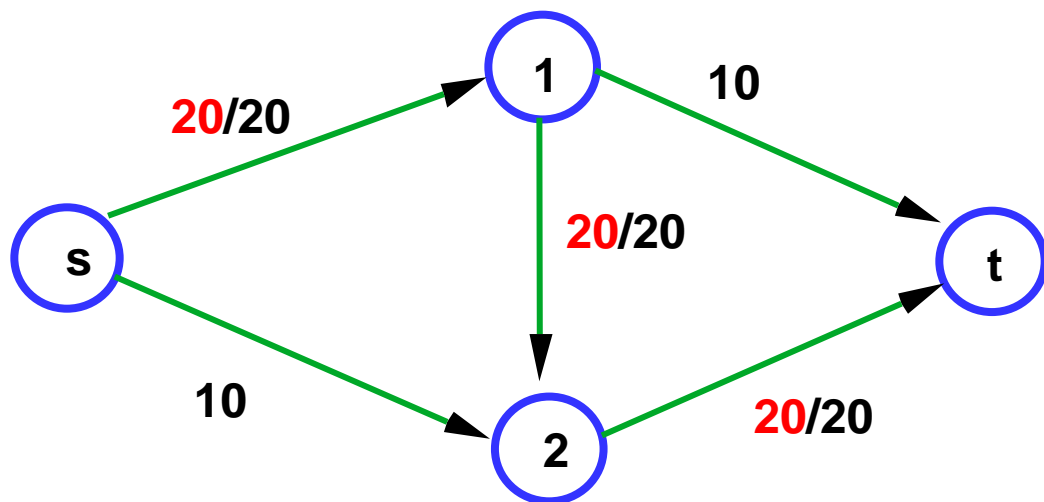
问题：如何求网路中的最大流？



方法：迭代改进方法

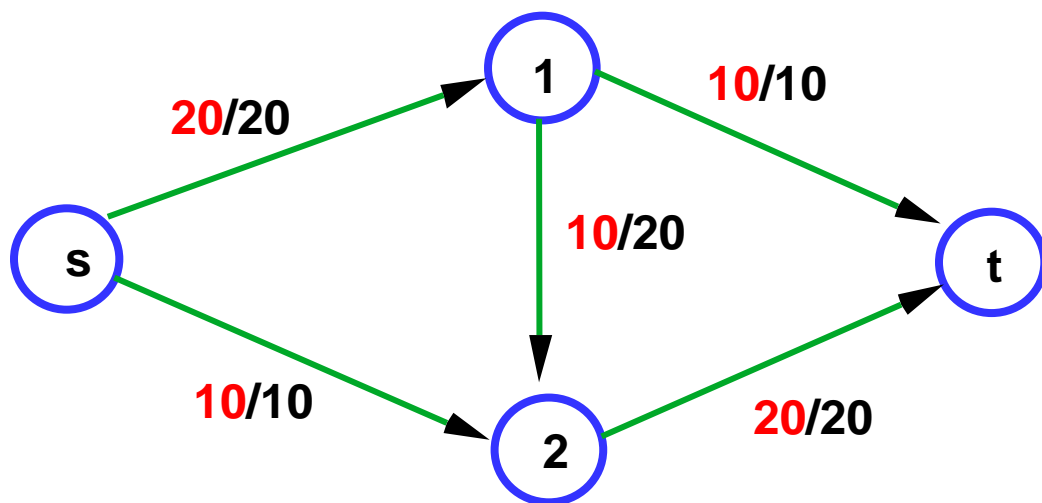
(在当前流  $f$  的剩余图中寻找增广路径来扩充  $f$  得到更大流  $f'$ )





初始流

如何求得?



一个最大流



# 典型算法

---

- FordFulkerson算法 —— $O(m|f^*|)$
- 最大容量增值算法 —— $O(mn^2\log c^*)$
- 最短路径增值算法
  - 简单最短路径增值算法(MPLA) —— $O(nm^2)$
  - Dinic 算法 —— $O(mn^2)$
  - MPM 算法 —— $O(n^3)$

思路:  $f_0 \rightarrow f_1 \rightarrow f_2 \rightarrow f_3 \rightarrow \dots \rightarrow f^*$

$$|f_0| < |f_1| < |f_2| < |f_3| < \dots < |f^*|$$

# FordFulkerson算法

通过找一条任意的增广路径来扩充流，可使用图的遍历方法实现。

算法            FORD-FULKERSON

输入：网络  $(G, s, t, c)$ 。

输出： $G$  中的一个流。

1. 初始化剩余图, 设  $R = G$
2. **for** 边  $(u, v) \in E$
3.      $f(u, v) \leftarrow 0$
4. **end for**
5. **while** 在  $R$  中有一条增广路径  $p = s, \dots, t$
6.     设  $\Delta$  为  $p$  的瓶颈容量
7.     **for**  $p$  中的每条边  $(u, v)$
8.          $f(u, v) \leftarrow f(u, v) + \Delta$
9.     **end for**
10.    更新剩余图  $R$
11. **end while**

在  $m$  条边的网络中, 若容量均为整数, 则算法时间复杂度为  $O(m|f^*|)$ , 其中  $|f^*|$  是最大流值.

# FordFulkerson算法

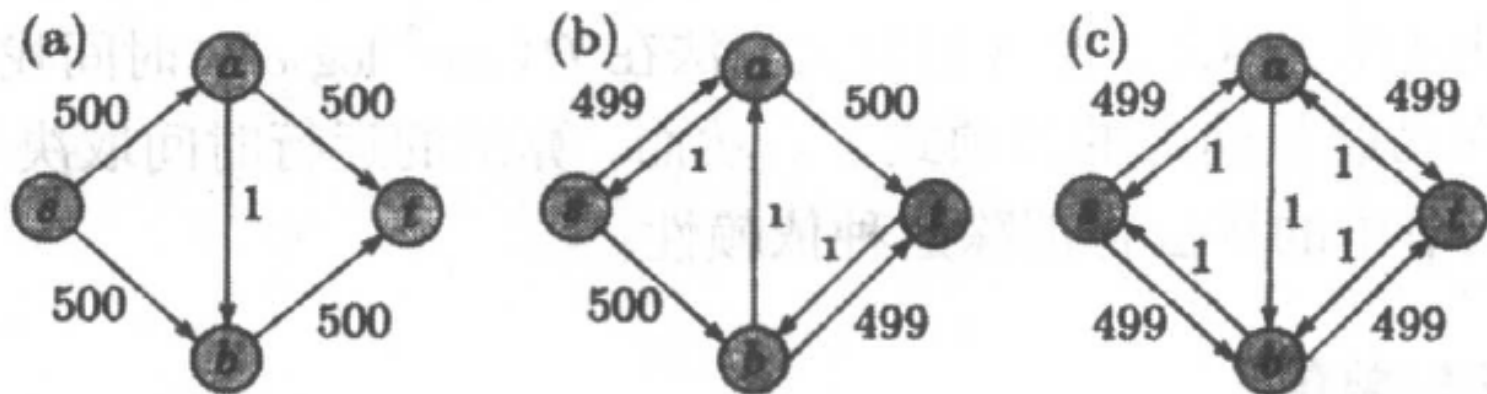


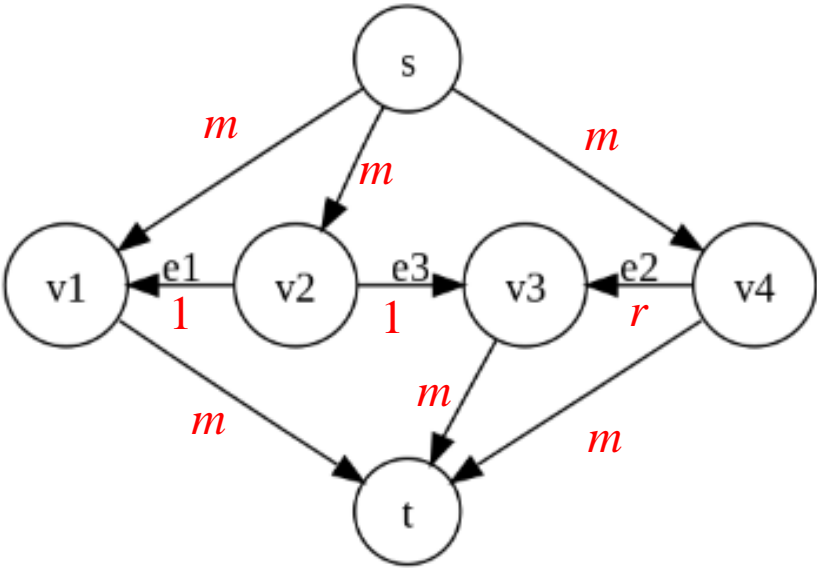
图 在一个图上 Ford-Fulkerson 方法执行得差的例子

如果容量是无理数，则 Ford-Fulkerson 方法可能不会终止。然而如果流收敛，它可能收敛到一个不一定最大的值。如果容量是整数，因为每次扩张流至少增加 1，因此这种方法至多  $|f^*|$  步就可以计算出最大流  $f^*$  了。由于每条增广路径可以在  $O(m)$  时间中找到(比如，用深度优先搜索)，此方法的整个时间复杂性是  $O(m|f^*|)$ (当输入的容量都是整数时)。注意到时间复杂性取决于输入值。作为一个例子，考虑图 (a) 所示的网络，如果算法中交替选择增广路径  $s, a, b, t$  和  $s, b, a, t$ ，则增值步数是 1000。前两个剩余图如图 (b) 和图 (c) 所示。

# FordFulkerson算法

Ford-Fulkerson算法不会终止的例子。  
(参见Wikipedia, the free encyclopedia: **Ford–Fulkerson algorithm**)

下面网络中边 $e_1, e_2, e_3$ 容量分别为  $1, r, 1$ , 其它边的容量为  $m > 2$ . 注意 $r$ 满足  $r+r^2=1$ , 即  $r = (\sqrt{5}-1)/2$ , 根据下表来选用增广路径(augmenting path), 其中  $p_1=\{s, v_4, v_3, v_2, v_1, t\}$ ,  $p_2=\{s, v_2, v_3, v_4, t\}$ ,  $p_3=\{s, v_1, v_2, v_3, t\}$ .

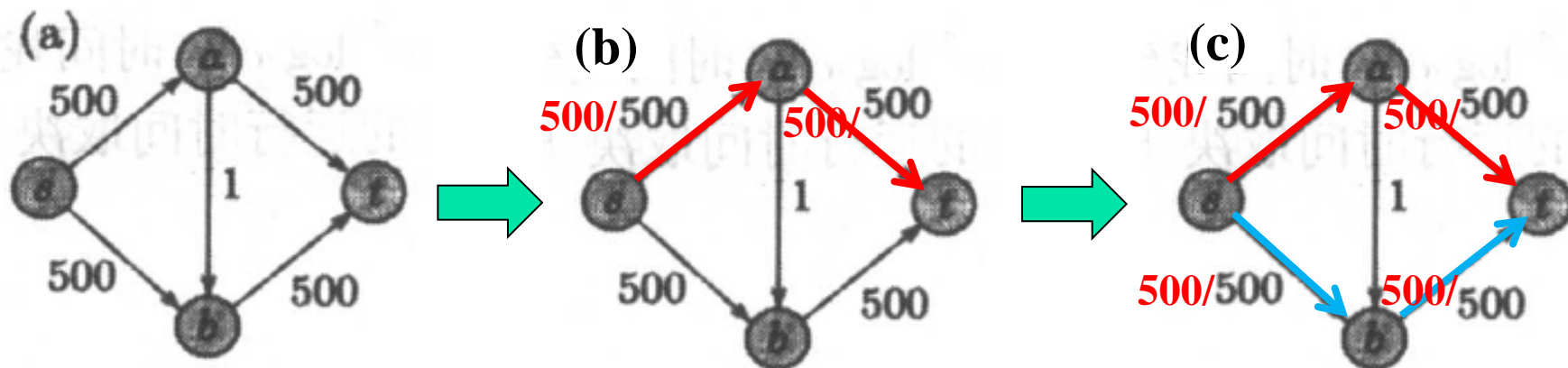


| Step | Augmenting path      | Sent flow | Residual capacities |       |       |
|------|----------------------|-----------|---------------------|-------|-------|
|      |                      |           | $e_1$               | $e_2$ | $e_3$ |
| 0    |                      |           | $r^0 = 1$           | $r$   | 1     |
| 1    | $\{s, v_2, v_3, t\}$ | 1         | $r^0$               | $r^1$ | 0     |
| 2    | $p_1$                | $r^1$     | $r^2$               | 0     | $r^1$ |
| 3    | $p_2$                | $r^1$     | $r^2$               | $r^1$ | 0     |
| 4    | $p_1$                | $r^2$     | 0                   | $r^3$ | $r^2$ |
| 5    | $p_3$                | $r^2$     | $r^2$               | $r^3$ | 0     |

由表可见,  $n$ 次重复执行Step2-5后剩余图中 $e_1, e_2, e_3$ 容量为  $r^n, r^{n+1}, 0$ . 在Step5后总流量为  $1+2(r+r^2)$ , 因此反复执行Step2-5总流量将收敛到  $1+2(r+r^2+r^3+\dots) = 3+2r$ , 而最大流为  $2m+1$ . 在该实例上算法永远不停止.

# 最大容量增值算法 (MCA)

通过找一条最大瓶颈的增广路径来扩充流，可使用Dijkstra算法实现。



**定理** 如果边容量都是整数，那么 MCA 在  $O(m \log c^*)$  增值步内构造一个最大流，其中  $c^*$  是最大边容量。

应用一个修改过的单源最短路径问题的 Dijkstra 算法，可以在  $O(n^2)$  时间内找到一条最大瓶颈容量路径。因此，MCA 启发式方法在  $O(mn^2 \log c^*)$  时间找到一个最大流。

时间复杂性现在已经是输入的多项式了。然而，算法的运行时间取决于输入的值这将不令人满意。

# 简单最短路径增值算法 (MPLA)

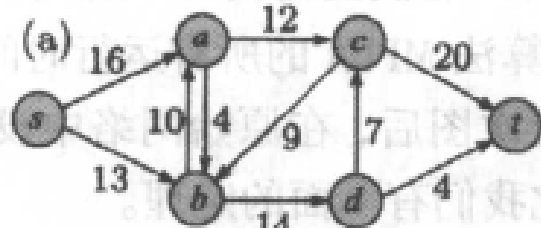
算法 MPLA

输入：网络  $(G, s, t, c)$ 。

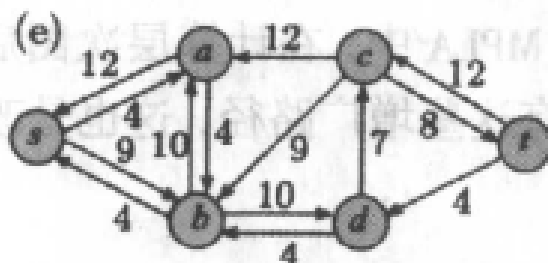
输出： $G$  中的最大流。

1. **for** 每条边  $(u, v) \in E$
2.      $f(u, v) \leftarrow 0$
3. **end for**
4. 初始化剩余图, 设  $R = G$
5. 查找  $R$  的层次图  $L$
6. **while**  $t$  为  $L$  中的顶点
7.     **while**  $t$  在  $L$  中能从  $s$  到达
8.         设  $p$  为  $L$  中从  $s$  到  $t$  的一条路径
9.         设  $\Delta$  为  $p$  的瓶颈容量
10.        用  $\Delta$  增值当前流  $f$
11.        沿着路径  $p$  更新  $L$  和  $R$
12.     **end while**
13.     用剩余图  $R$  计算新的层次图  $L$
14. **end while**

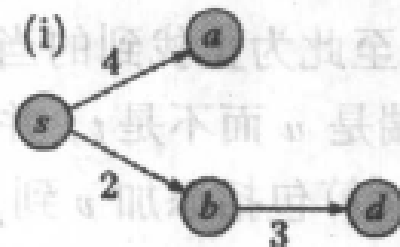
**定理** 在一个  $n$  个点和  $m$  条边的网络中, 算法MPLA找到最大流需要时间  $O(nm^2)$ .



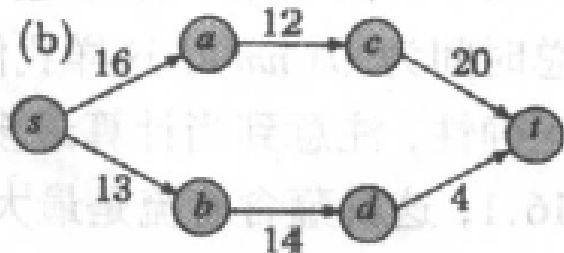
输入图



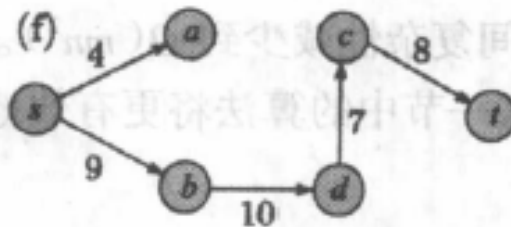
剩余图



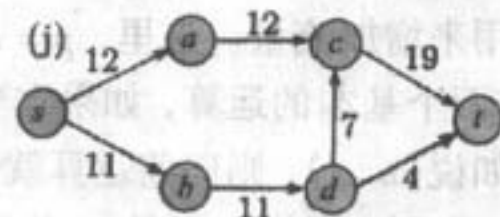
第三层次图



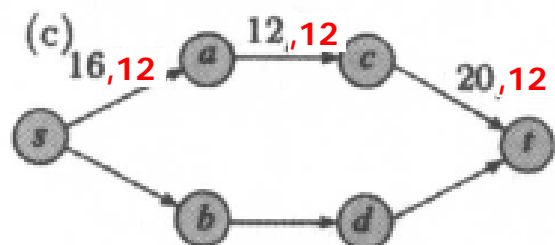
第一层次图



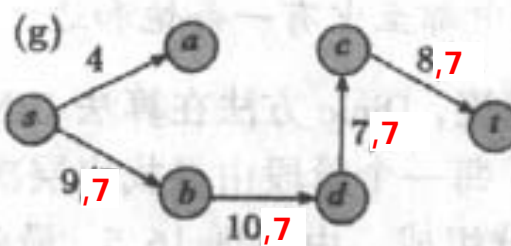
第二层次图



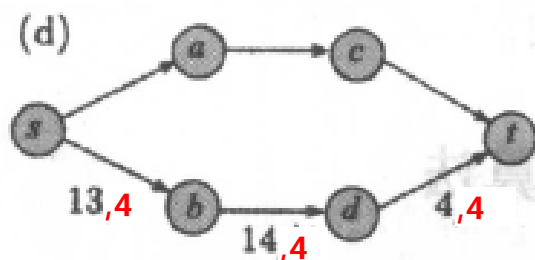
最后的流



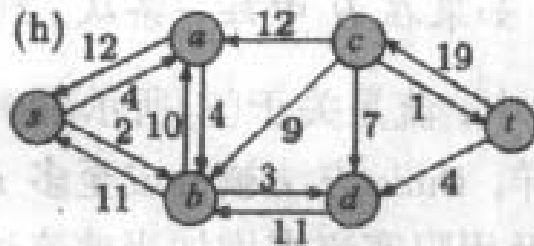
增值  $s, a, c, t$



增值  $s, b, d, c, t$



增值  $s, b, d, t$



剩余图

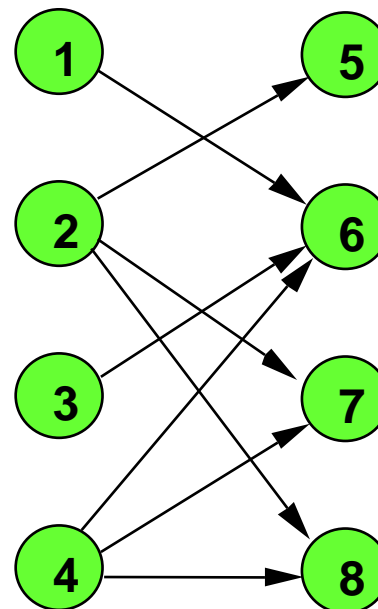


# 应用举例

- 匹配问题

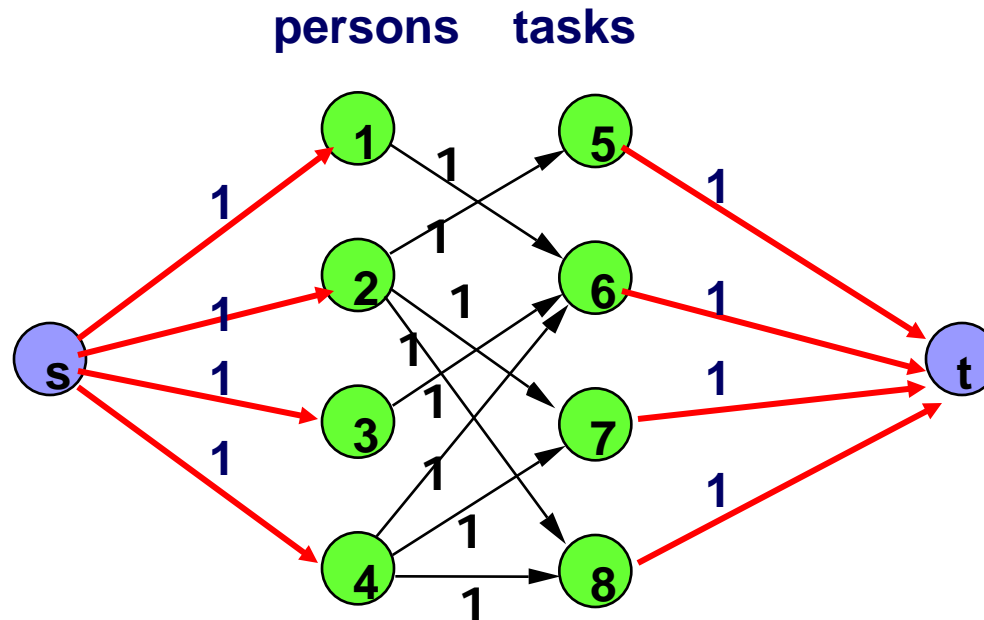
persons

tasks



Is there a way of assigning persons to tasks so that each person is assigned a task, and each task has a person assigned to it?

## 应用举例



Does the maximum flow from **s** to **t** have 4 units?



## 应用举例

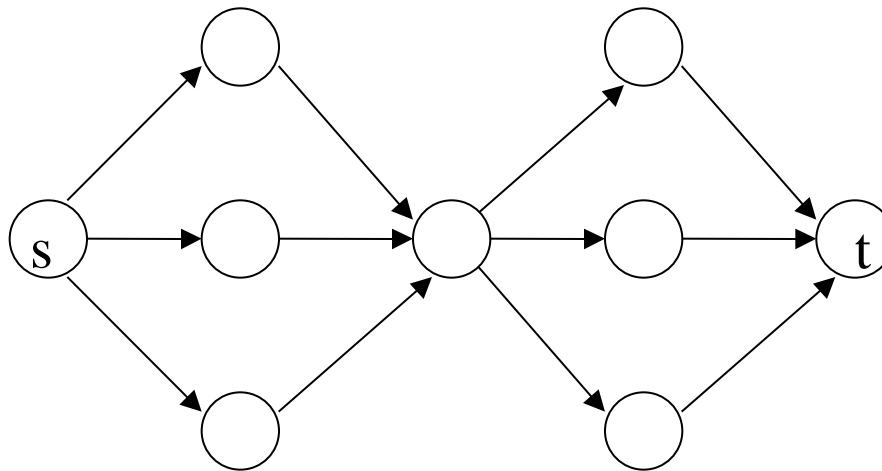
### ■ 边不相交路径问题

互连网络中某些链或节点难免会失效，因此需要设计容错路由算法。网络可用图来建模，有一种容错路由方案就是构造图中两点间最多数目的边不相交路径。

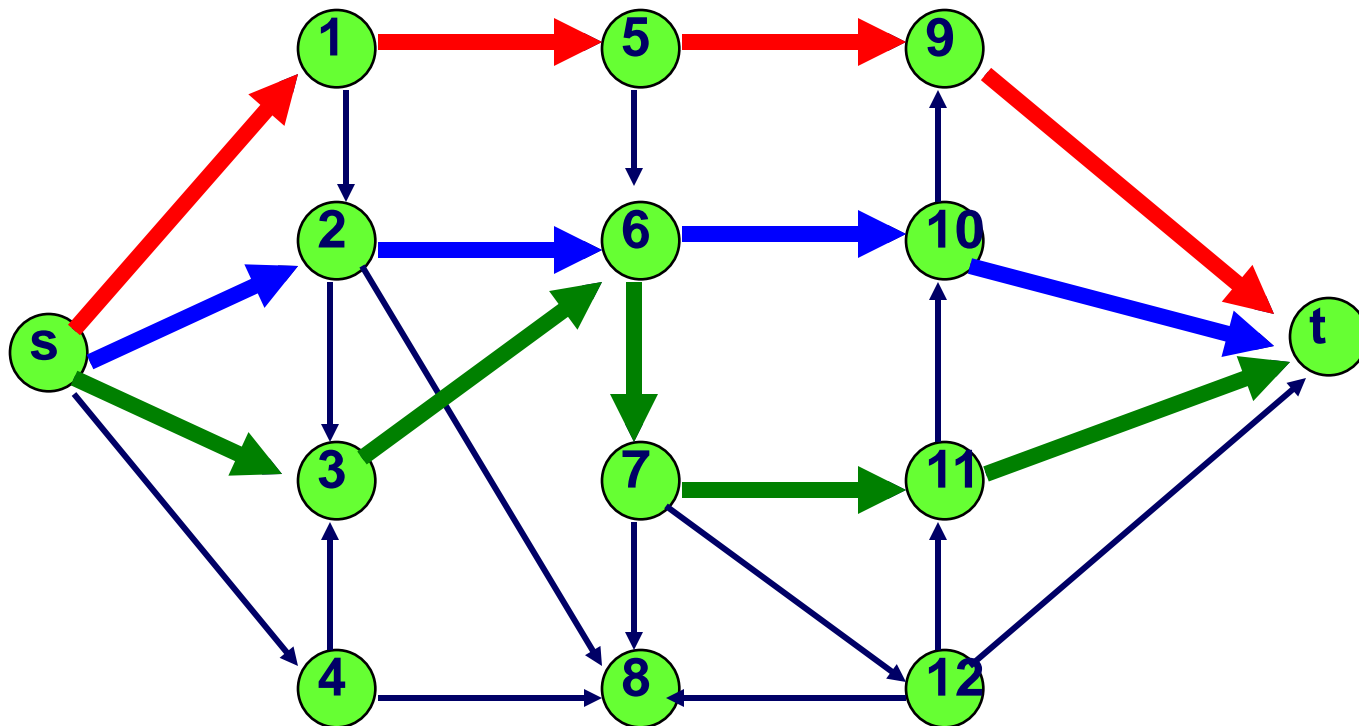
给定一个 $n$ 点有向图，其邻接矩阵为 $A[1...n][1...n]$ 。请设计一个算法能求得该图中从第1个结点到第 $n$ 个结点间的最多条数目的边不相交路径。

# Network Reliability

- Communication Network
- What is the maximum number of arc disjoint paths from **s** to **t** ?
  - How can we determine this number ?



There are 3 arc-disjoint s-t paths





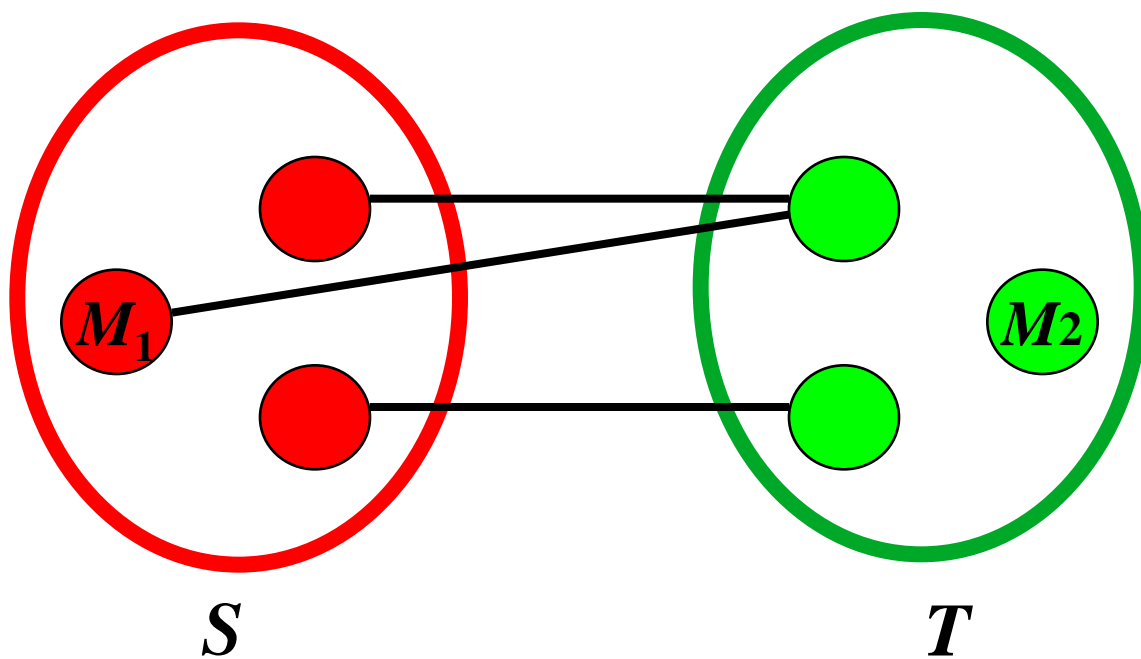
# 应用举例

## ■ 系统划分问题

一个软件系统由多个模块组成，模块与模块之间往往有调用关系。为了分析软件系统，用无向图给系统建模：每个模块看作一个点，模块与模块之间有调用则相应点之间连边。假设 $M_1$ 和 $M_2$ 是系统中的两个模块，现在需要将整个系统分解为两个子系统使得 $M_1$ 在一子系统、 $M_2$ 在另一子系统且满足位于不同子系统的模块之间的调用次数最少。

给定一个有 $n$ 个点的无向图（即软件系统的模块调用图），其邻接矩阵为 $A[1...n][1...n]$ 。请设计一个算法将该图划分为两个子图分别包含节点1和节点 $n$ ，且这两子图之间的交互边数最少。

# 应用举例





## 应用举例

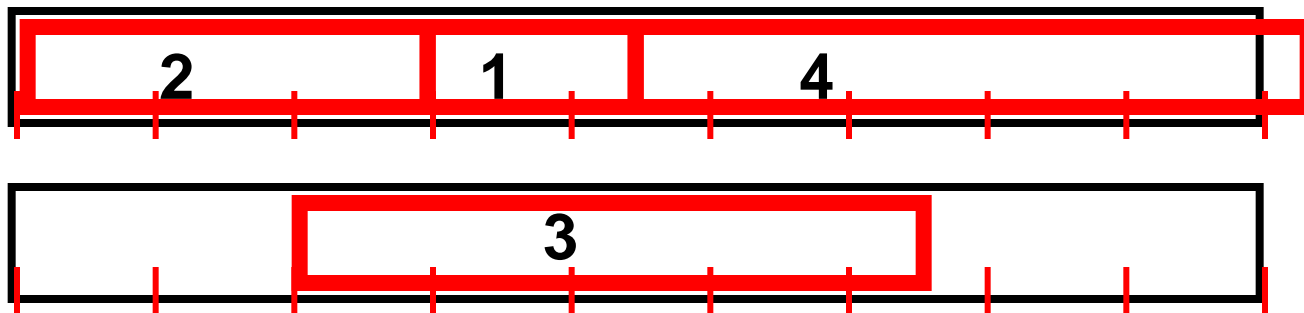
---

- Scheduling on Uniform Parallel Machines (并行机调度)



| Job(j)          | 1   | 2 | 3   | 4 |
|-----------------|-----|---|-----|---|
| Processing Time | 1.5 | 3 | 4.5 | 5 |
| Release Time    | 2   | 0 | 2   | 4 |
| Due Date        | 5   | 4 | 7   | 9 |

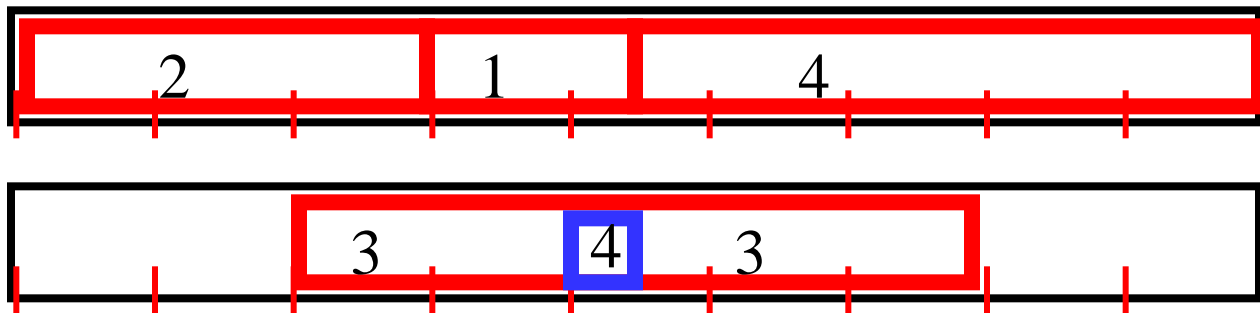
Suppose there are 2 parallel machines



No schedule is possible unless **preemption** is allowed

| Job(j)          | 1   | 2 | 3   | 4 |
|-----------------|-----|---|-----|---|
| Processing Time | 1.5 | 3 | 4.5 | 5 |
| Release Time    | 2   | 0 | 2   | 4 |
| Due Date        | 5   | 4 | 7   | 9 |

Suppose there are 2 parallel machines

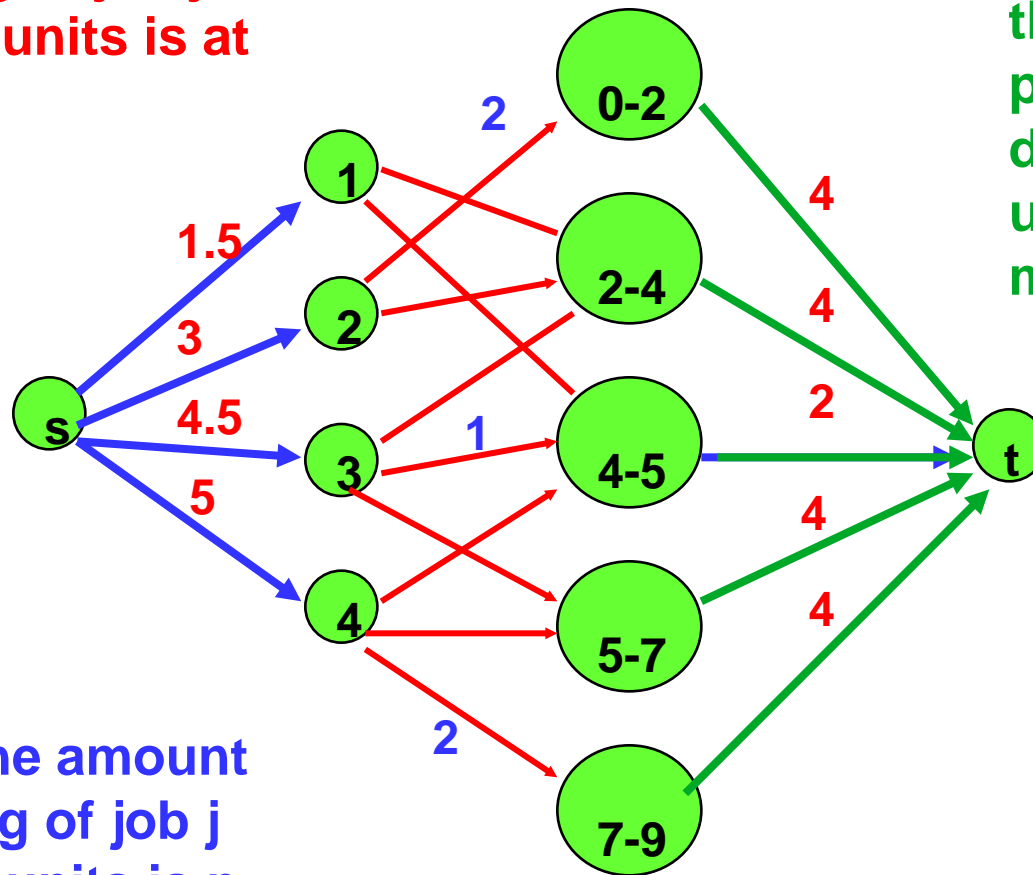


A feasible schedule with **preemption allowed**

# Transformation into a maximum flow problem

red arcs: the amount of processing of job  $j$  during  $t$  time units is at most  $t$ .

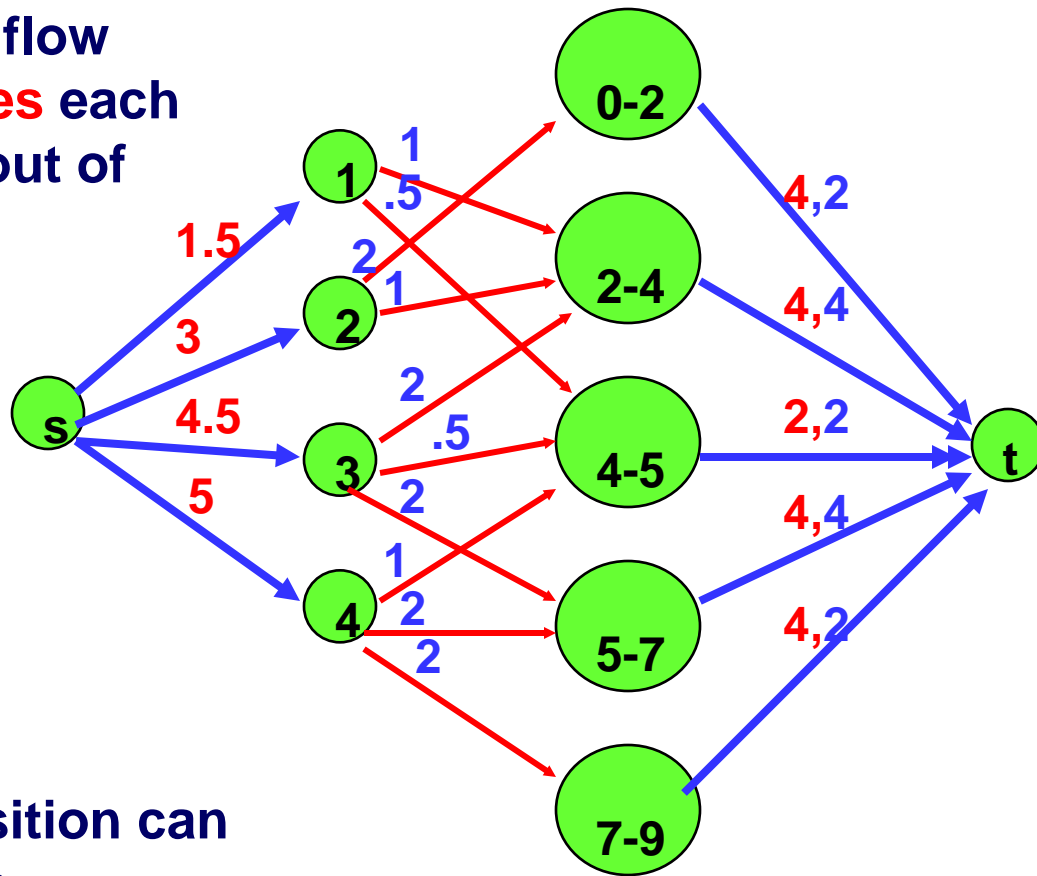
green arcs: the amount of processing during  $t$  time units is at most  $Mt$ .



blue arcs: the amount of processing of job  $j$  over all time units is  $p_j$ .

# A maximum flow

There is a feasible schedule if there is a maximum flow that **saturates** each of the arcs out of  $s$ .



Flow decomposition can be used to transform flows into schedules



## 问题的扩展

---

- 最小费用流问题
- 带有上下界的流问题



# 问题的扩展

## ■ 最小费用流问题(Minimum Cost Flow)

在网络 $G=(V,E)$ 上除给定容量函数 $c$ 外，还增加如下的非负权函数 $w: V \times V \rightarrow R$ 。任给 $(u,v) \in E$ ，对应权值记作 $w(u,v)$ ，表示边的单位流量的费用或成本，即通过该边单位流所需要费用。

一个流 $f$ 的总费用定义为  $w(f) = \sum_{(u,v) \in E} w(u,v) f(u,v)$

如果流量为 $|f|$ 的所有流中 $f$ 具有最小的费用，则称流 $f$ 为最小费用流。



# 问题的扩展

---

- 最小费用流问题(Minimum Cost Flow)

最小费用流问题通常有两种形式：

- 给定流量值 $d$ ，在网络中计算流量值为 $d$ 的最小费用流。
- 不给定流量值，计算流量值最大的最小费用流，此问题常称最小费用最大流问题。

**注：**前面的最大流问题实际上是最小费用流问题的特例。



# 问题的扩展

---

- 最小费用流问题(Minimum Cost Flow)

## 算法1——消除回路算法 (Canceling Cycle)

### ➤ 时间复杂度:

给定最大流  $f$ , **Canceling Cycle** 算法可在时间  $O(|V| |E| w')$  内找到流量值为  $|f|$  的最小费用流。其中  $w'$  是初始最大流  $f$  所具有的费用。





## 问题的扩展

---

### 算法2——最小费用路算法 ( Minimum Cost Path )

➤ 时间复杂度:

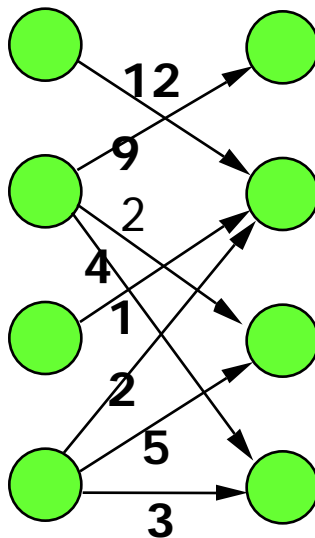
**Minimum Cost Path**算法可在时间  $O(|f^*| \|V\| \|E\|)$  内找到最小费用流的最大流  $f^*$ 。

# 问题的扩展

- 最小费用流问题(Minimum Cost Flow)

【例】指派问题

persons    tasks





# 问题的扩展

## ■ 有上下界的流问题

给定一个加权的有向图  $G=(V, E, b, c)$ , 满足:

(1)容量限制条件:  $b(u, v) \leq f(u, v) \leq c(u, v)$

(2)流量平衡条件: 
$$\sum_{(u, w) \in E} f(u, w) = \sum_{(w, v) \in E} f(w, v)$$

**求解思路:** 通过添加点、边, 转化为最大流问题求解



## 练习题

---

- 编程实现求解最大流问题的最短路径增广算法、Dinic算法以及MPM算法，并用实验分析方法比较三种算法的效率
- XOJ题目：1089
- POJ 题目：1087,1149,1273,1274,1325,  
1459,1637,1698,1719,2195,  
2239,2516,2771,3020,3041.