# 云南大学数学与统计学院 《算法图论实验》上机实践报告

课程名称: 算法图论实验	<b>年级:</b> 2015 级	上机实践成绩:
<b>指导教师:</b> 李建平	姓名: 刘鹏	专业:
上机实践名称:二部图的最小匹配问题	学号: 20151910042	上机实践日期: 2018-12-18
上机实践编号: 8	组号:	

## 一、 实验目的

- 1. 了解最小匹配问题及其解决算法;
- 2. 了解最小匹配算法的实际应用模型。

## 二、 实验内容

- 1. 用网络流算法实现求二部图的最小匹配问题,用伪代码将此算法表示出来;
- 2. 用 C 语言实现上述算法。

## 三、 实验平台

Windows 10 Pro 1803:

MacOS Mojave.

## 四、 算法设计

- 定义 1 匹配 给定G = (V, E),若 $M \subseteq E$ ,且M中任何两条边都不相邻,则称M是G的**边无关集**(Edge-independent Set),也称为**匹配**(Matching)。我们称在M中的边为M-边,不在M中的边称为非M-边。如果点 $v \in V$ ,且 $\Phi(v)$ 中存在M-边,则称v为M-饱和点(M-saturated Vertex);反之,如果 $\Phi(v)$ 中全是非M-边,则称v为M-非饱和点(M-unsaturated Vertex)。
- 定义 2 完美匹配 给定G = (V, E),M是G的一个匹配,而且G中没有M-非饱和点,则称M是G的完美边 无关集(Perfect Edge-independent Set),也称M是G的完美匹配(Perfect Matching)。如果对于边无 关集M,不存在另一个边无关集 $M^*$ ,使得 $|M^*| > |M|$ ,那么称边无关集M是最大的(Maximum);完美边无关集一定是最大边无关集,但是最大边无关集不一定是完美边无关集。

最大边无关集不一定是完美匹配,换言之,在某个合适这种情况的图中,存在一个和完美匹配同势的另一个不同的匹配M,亦即在该匹配中存在M-非饱和点。

#### 4.1 问题描述

问题 1 描述: 给定一个二部图(不一定是正则二部图),通过算法计算,如果这个图有完美匹配,则输出一个完美匹配,否则输出该图不含完美匹配。

问题 2 描述: 给定一个边赋权二部图, 且所有权均非负, 输出该图的具有最小重量的最大边无关集。

#### 4.2 问题 1 与问题 2 的审视

由于最大边无关集不一定是完美边无关集,所以无法通过网络最大流一般的给出算法,但是第二个问题

可以使用网络流算法来解决。除此之外,比较一般的算法是匈牙利人给出的匈牙利算法。由 Berge 定理可知, 边无关集M是图G最大边无关集,当且仅当G中不含M-增广链。

#### 4.3 求二部图B的最大边无关集算法

首先根据 Berge 定理,给出求二部图的增广路的算法:

```
求二部图的增广链, 记此算法为R
Algorithm
              二部图B = (S, T; E),图B的一个匹配M,如果是零匹配也允许
Input
              图B的一个增广链C,记C = R(B, M)
Output
Begin
Step 1
              // 得到S中的非饱和点集合
              X = \{v \in S \mid v \text{ is } M\text{-unsatuated vertex}\}
              // 初始化染色
Step 2
              for each vertex v \in X:
                   for each vertex u \in (B.V - \{v\})
                        u. color = White
                        u. \mathbf{d} = \infty
                        u. \pi = NIL
                   // 起点染色,初始化队列
Step 3
                   v. color = Gray
                   v. \mathbf{d} = 0
                   v.\pi = NIL
                   Q = \emptyset
                   \text{ENQUEUE}(Q, v)
Step 4
                   while Q \neq \emptyset:
                        u = DEQUEUE(Q)
                        if u \in S:
                             J = \{x \in B. \text{ADJ}[u] \mid (u, x) \text{ is not } M_{\text{edge}} \text{ and } x \text{ is White} \}
                             if J = \emptyset:
                                  continue
                             else:
                                  for each x \in J:
                                       x. color = Gray
                                       x. d = u. d + 1
                                       x. \boldsymbol{\pi} = u
                                       \text{ENQUEUE}(Q, x)
                        else if u \in T:
```

```
\begin{array}{l} \textbf{if} \ u \ \textbf{is} \ M\text{-unsatuated:} \\ \text{return} \ \mathbf{PATH}(u \to v) \\ \textbf{goto} \ \mathbf{End} \\ \textbf{else:} \\ J = \big\{x \in B. \ \mathbf{ADJ}[u] \ \big| \ (u, \ x) \ \textbf{is} \ M_{\text{edge}} \ \textbf{and} \ x \ \textbf{is} \ \textbf{White} \big\} \\ \textbf{if} \ J = \emptyset: \\ \textbf{continue} \\ \textbf{for each} \ x \in J: \\ x. \ \textbf{color} = \mathbf{Gray} \\ x. \ \textbf{d} = u. \ \textbf{d} + 1 \\ x. \ \boldsymbol{\pi} = u \\ \mathbf{ENQUEUE}(Q, \ x) \\ x. \ \textbf{color} = \mathbf{Black} \end{array}
```

#### End

这个算法在 Berge 定理的基础上,对于反圈法进行了修改,使得反圈的修改变得有了条件,然后就可以找寻增广路。如果找到了一个增广路,就立刻停止算法,然后输出,输出之后就可以计算 $M^* = M \oplus E(\mathbf{PATH}(u \to v))$ 就可以得到一个更大的匹配;然后再计算 $R(G, M^*)$ ……直到再也找不出增广路。这是个渐进式最优化算法。这个算法与网络最大流算法的核心思想是完全一样的,只不过后者需要构造一个剩余网络。

该算法借鉴了反圈法,但是并不能把反圈法当作子算法。

## 五、 程序代码

详见电子版。

## 六、 参考文献

- [1] 林锐. 高质量 C++/C 编程指南 [M]. 1.0 ed., 2001.
- [2] **Renfei Song**, 二分图的最大匹配、完美匹配和匈牙利算法, Aug. 1, 2013 / 算法, http://www.renfei.org/blog/bipartite-matching.html