

Algorithmique Avancée

Partie B. Résolution de problèmes combinatoires polynomiaux

Chap 4: Flots et Réseaux de transport

Florence Bannay

Master Informatique – Université Paul Sabatier
2020-2021

Intro

Les problèmes de flots et réseaux de transport

- Thème : Organiser de façon optimale sous contraintes, les mouvements d'un bien dans un réseau.
 - structurer le réseau
 - dimensionner le réseau
 - organiser la circulation
- Problème du **flot maximal** : faire circuler la plus grande quantité entre deux points du réseau sans excéder les capacités des arcs.
- Beaucoup d'applications :
 - réseau réel (routier/maritime/aérien/de communication) : création d'itinéraires de délestage, taxis de la Marne (septembre 1914), traffic maritime/aerien...
 - réseau de contraintes : affectation tâches-machines, pb des provisions, mine à ciel ouvert (open-pit mining), fermeture maximale, pb de la sélection...

I. Cycles, Flux et Flots

Définition (Chemin, Chaîne dans un graphe ORIENTÉ (X, U))

Chemin : suite d'au moins 2 sommets (s_1, \dots, s_p) t.q. $\forall i \in \llbracket 1, p-1 \rrbracket$, (s_i, s_{i+1}) est un arc $(\in U)$. Un chemin représenté par séquence d'arcs.

Chaîne : suite d'au moins 2 sommets (s_1, \dots, s_p) t.q. $\forall i \in \llbracket 1, p-1 \rrbracket$, (s_i, s_{i+1}) ou (s_{i+1}, s_i) est un arc $(\in U)$.

- **simple** : si arcs tous différents,
- **élémentaires** : si sommets tous différents.
- **longueur** = nombre d'arcs.

Vecteur cycle (vu la semaine dernière)

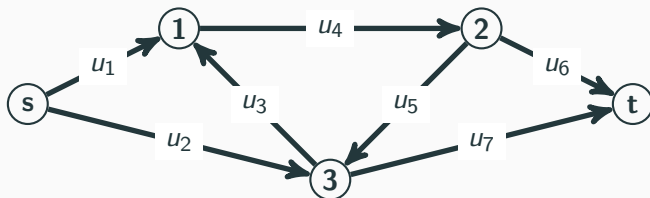
Définition (Vecteur cycle dans G avec m arcs : u_1, \dots, u_m)

- *Cycle μ chaîne simple dont extrémités coïncident.*
- *Vecteur cycle associé à cycle μ : $\vec{\mu} = (\mu^1, \dots, \mu^m)$ de \mathbb{Z}^m t.q.*

$\forall i \in \llbracket 1, m \rrbracket, \mu^i =$

$$\begin{cases} 0 & \text{si l'arc } u_i \text{ n'apparaît pas dans le cycle } \mu \\ 1 & \text{si l'arc } u_i \text{ est utilisé dans le sens de } \mu \\ -1 & \text{si l'arc } u_i \text{ est utilisé dans le sens opposé à } \mu \end{cases}$$

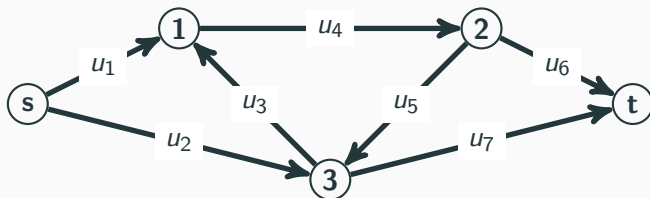
Exercice 1



Remplissez le tableau suivant avec un exemple pour chaque chose :

chemin simple et élémentaire :	chemin non simple et non élémentaire :
chemin simple et non élémentaire :	chaîne simple :
chaîne non simple :	cycle élémentaire :
cycle non élémentaire :	vecteur cycle :

Exercice 1 (solution)



Remplissez le tableau suivant avec un exemple pour chaque chose :

chemin simple et élémentaire : (u_1, u_4, u_5, u_7) s123t	chemin non simple et non élémentaire : $(u_2, u_3, u_4, u_5, u_3)$ s31231
chemin simple et non élémentaire : (u_1, u_4, u_5, u_3) s1231	chaîne simple : (u_1, u_3, u_7) s13t
chaîne non simple : (u_5, u_7, u_6, u_5) 23t23	cycle élémentaire : $\mu_1 = (u_5, u_7, u_6)$ 23t2
cycle non élémentaire : $\mu_2 = (u_7, u_6, u_5, u_3, u_1, u_2)$ 3t231s3	vecteur cycle : $\vec{\mu}_1 = (0, 0, 0, 0, 1, -1, 1)$

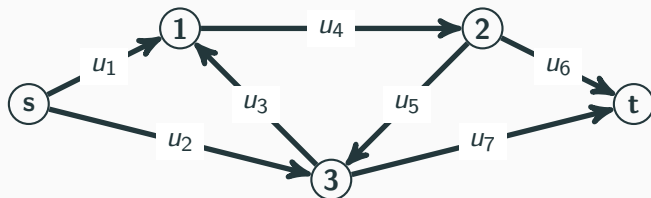
Définition (Cocycle de A dans $G = (X, U)$)

Soit A : ensemble de sommets, on note :

- $\omega^+(A) = \{(x, y) \in U \mid x \in A, y \notin A\}$: arcs *sortants* de A
- $\omega^-(A) = \{(x, y) \in U \mid x \notin A, y \in A\}$: arcs *entrants* en A
- $\omega(A) = \omega^+(A) \cup \omega^-(A)$

Si $\omega(A)$ est non vide il est appelé *cocycle* de A .

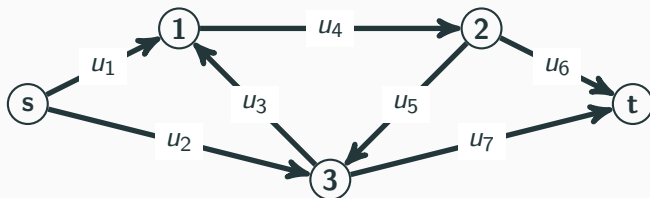
Exercice 2



Remplissez le tableau suivant :

$\omega^+(\{s, 1\}) :$	$\omega^-(\{s, 1\}) :$	$\omega(\{s, 1\}) :$
$\omega^+(\{s\}) :$	$\omega^-(\{s\}) :$	$\omega(\{s\}) :$
$\omega^+(\{1, 3, t\}) :$	$\omega^-(\{1, 3, t\}) :$	$\omega(\{1, 3, t\}) :$
$\omega^+(\{1, 2, 3, t\}) :$	$\omega^-(\{1, 2, 3, t\}) :$	$\omega(\{1, 2, 3, t\}) :$

Exercice 2 (solution)



Remplissez le tableau suivant :

$\omega^+(\{s, 1\}) :$ $\{u_2, u_4\}$	$\omega^-(\{s, 1\}) :$ $\{u_3\}$	$\omega(\{s, 1\}) :$ $\{u_2, u_3, u_4\}$
$\omega^+(\{s\}) :$ $\{u_1, u_2\}$	$\omega^-(\{s\}) :$ \emptyset	$\omega(\{s\}) :$ $\{u_1, u_2\}$
$\omega^+(\{1, 3, t\}) :$ $\{u_4\}$	$\omega^-(\{1, 3, t\}) :$ $\{u_1, u_2, u_5, u_6\}$	$\omega(\{1, 3, t\}) :$ $\{u_1, u_2, u_4, u_5, u_6\}$
$\omega^+(\{1, 2, 3, t\}) :$ \emptyset	$\omega^-(\{1, 2, 3, t\}) :$ $\{u_1, u_2\}$	$\omega(\{1, 2, 3, t\}) :$ $\{u_1, u_2\} = \omega(\{s\})$

Définition (Flot)

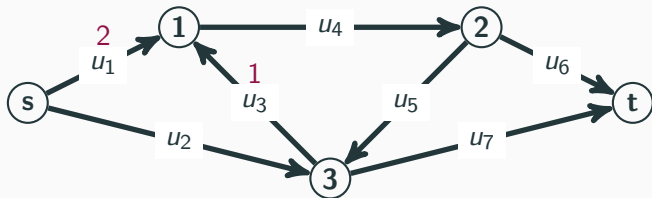
Un *flot* sur un graphe est un vecteur $\varphi = (\varphi^1, \dots, \varphi^m)$ de \mathbb{Z}^m qui vérifie

$$\forall x \in X, \quad \sum_{u_i \in \omega^-(\{x\})} \varphi(u_i) = \sum_{u_i \in \omega^+(\{x\})} \varphi(u_i) \quad (\text{loi de Kirchhoff})$$

$\varphi^i = \varphi(u_i)$ est le *flux* dans l'arc u_i : quantité qui circule sur u_i

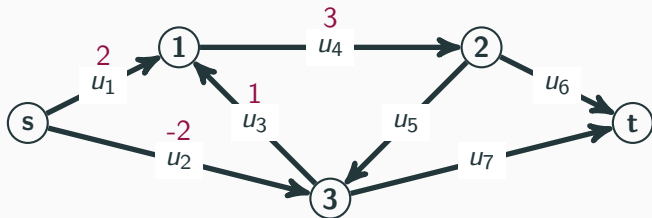
Kirchhoff : en tout sommet, somme flux entrants = somme flux sortants.

Exercice 3



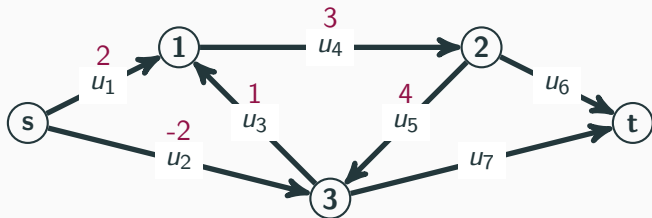
Supposons que le flot φ a un flux de 2 sur u_1 et 1 sur u_3 , quel flux doit-il avoir sur u_4 ? et sur u_2 ?

Exercice 3 (solution)



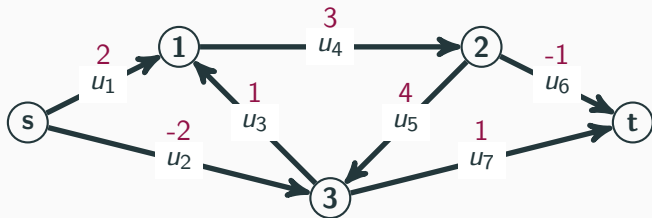
Supposons que le flot φ a un flux de 2 sur u_1 et 1 sur u_3 . $\varphi(u_4) = 3$, $\varphi(u_2) = -2$.

Exercice 4



On a maintenant $\varphi(u_1) = 2$, $\varphi(u_2) = -2$, $\varphi(u_3) = 1$, et $\varphi(u_4) = 3$. On pose $\varphi(u_5) = 4$. Quels flux peut-on mettre sur u_6 et u_7 ? Écrivez le flot φ .

Exercise 4 (solution)

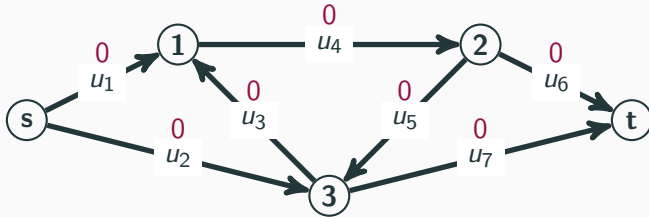


On a maintenant $\varphi(u_1) = 2$, $\varphi(u_2) = -2$, $\varphi(u_3) = 1$, $\varphi(u_4) = 3$, $\varphi(u_5) = 4$. Donc $\varphi(u_6) = -1$ et $\varphi(u_7) = 1$.

$$\varphi = (2, -2, 1, 3, 4, -1, 1)$$

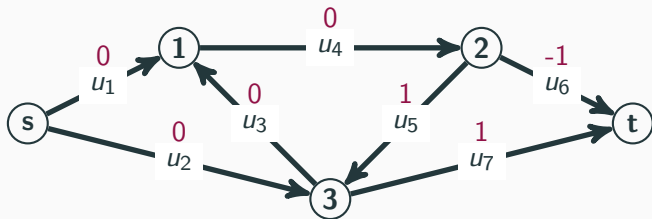
Le flot nul

Le flot nul $(0, 0, \dots, 0)$ est un flot sur tout graphe !



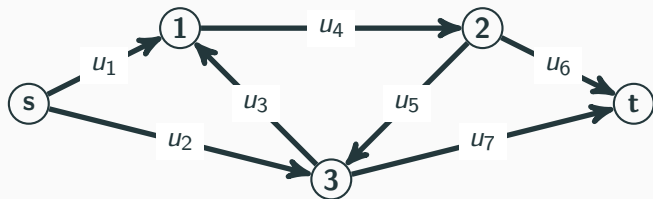
Le cycle $\mu_1 = (u_5, u_7, u_6)$ (23t2)

Son vecteur cycle est $\vec{\mu}_1 = (0, 0, 0, 0, 1, -1, 1)$



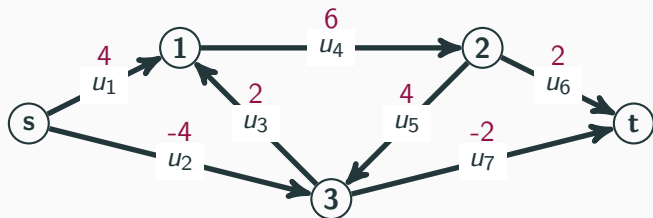
Le vecteur cycle $\vec{\mu}_1 = (0, 0, 0, 0, 1, -1, 1)$ est un flot.

Exercice 5 : combinons 2 flots



- Le vecteur $\varphi = (2, -2, 1, 3, 4, -1, 1)$ est un flot sur ce graphe.
- Le vecteur cycle $\vec{\mu}_1 = (0, 0, 0, 0, 1, -1, 1)$ aussi
- Soit $v = 2\varphi - 4\vec{\mu}_1$ (combinaison linéaire)
- Décrivez v , est-ce un flot ?

Exercice 5 : combinons 2 flots (solution)



- Le vecteur $\varphi = (2, -2, 1, 3, 4, -1, 1)$ est un flot sur ce graphe.
- Le vecteur cycle $\vec{\mu}_1 = (0, 0, 0, 0, 1, -1, 1)$ aussi
- Soit $v = 2\varphi - 4\vec{\mu}_1$ (combinaison linéaire)
- $v = (4, -4, 2, 6, 4, 2, -2)$, c'est bien **un flot** (il vérifie Kirchhoff).

Propriétés à montrer (travail personnel + TD)

Propriété

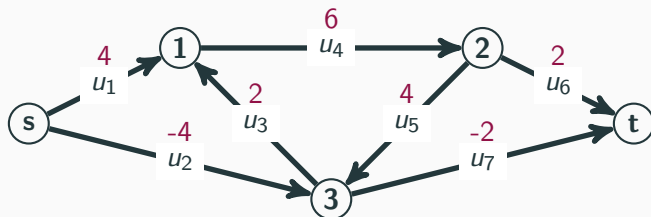
1. *Le vecteur nul de \mathbb{Z}^m est un flot sur tout graphe G (dit “flot nul”)*
2. *Tout vecteur cycle de G est un flot sur G*
3. *Toute combinaison linéaire de flots sur G définit un flot sur G*

Propriété

φ est un flot sur G ssi

$$\forall \emptyset \subset A \subset X, \sum_{u \in \omega^-(A)} \varphi(u) = \sum_{u \in \omega^+(A)} \varphi(u) \quad (\text{loi de Kirchhoff généralisée})$$

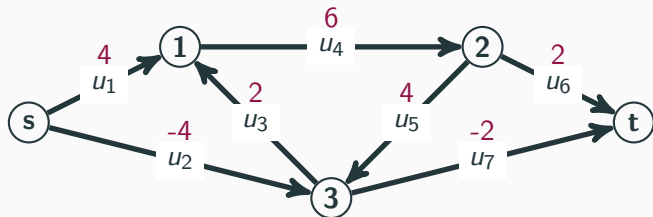
Exercice 6



On considère le vecteur $v = (4, -4, 2, 6, 4, 2, -2)$. Remplissez le tableau :

	$\sum_{u \in \omega^+(A)} v(u)$	$\sum_{u \in \omega^-(A)} v(u)$
$A = \{s, 1\}$		
$A = \{s\}$		
$A = \{1, 3, t\}$		
$A = \{1, 2, 3, t\}$		

Exercice 6 (solution)



On considère le vecteur $v = (4, -4, 2, 6, 4, 2, -2)$. Remplissez le tableau :

	$\sum_{u \in \omega^+(A)} v(u)$	$\sum_{u \in \omega^-(A)} v(u)$
$A = \{s, 1\}$	$-4+6$	2
$A = \{s\}$	$4-4$	0
$A = \{1, 3, t\}$	6	$4-4+4+2$
$A = \{1, 2, 3, t\}$	0	$4-4$

flot = Kirchhoff (en tout sommet) \Leftrightarrow Kirchhoff généralisée (en tout A)

II. Flots compatibles dans un Réseau de transport

Définition (réseau de transport)

Un *réseau de transport* est un graphe orienté connexe

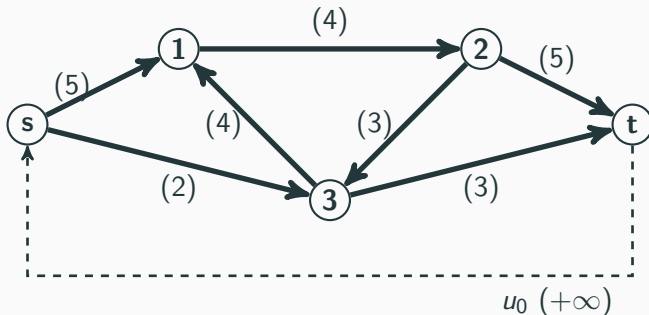
$R = (X, U = \{u_1, \dots, u_m\})$ avec

- un sommet *sans prédecesseur* appelé *entrée* noté s ($\Gamma^-(s) = \emptyset$)
- un sommet *sans successeur* appelé *sortie* noté t ($\Gamma^+(t) = \emptyset$)
- une application $\text{capa} : U \rightarrow \mathbb{N} \cup \{+\infty\}$ qui à chaque arc u associe sa *capacité* $\text{capa}(u) \geq 0$.

On ajoute un arc fictif $u_0 = (t, s)$ avec *capa* infinie appelé *arc de retour*.

Exemple

Soit le réseau suivant avec les **capacités** indiquées entre **parenthèses**.



C'est un réseau de transport.



Capacités viennent du monde réel (ne vérifient pas forcément Kirchhoff)

Flot compatible sur un réseau de transport

Définition (flot compatible sur réseau $R = (X, U = \{u_1, \dots, u_m\})$)

C'est un vecteur φ de \mathbb{Z}^{m+1} t.q. :

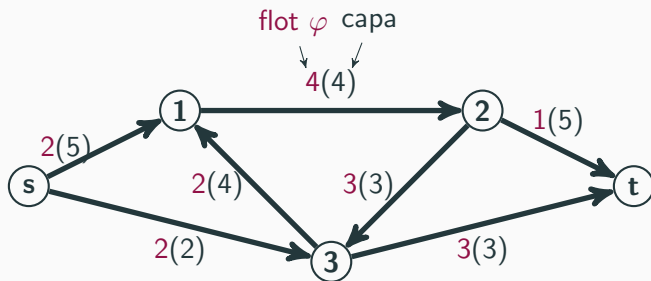
- φ : **flot** sur $R \cup \{u_0\}$: $\forall x \in X, \sum_{u \in \omega^+(\{x\})} \varphi(u) = \sum_{u \in \omega^-(\{x\})} \varphi(u)$
(Loi de Kirchhoff)
- φ : **compatible** avec capacités : $\forall u \in U, 0 \leq \varphi(u) \leq \text{capa}(u)$

Définition (Valeur du flot)

$$\begin{array}{ccccc} v(\varphi) = & \varphi(u_0) & = & \sum_{u \in \omega^+(\{s\})} \varphi(u) & = & \sum_{u \in \omega^-(\{t\})} \varphi(u) \\ & \text{flux sur arc} & & \text{somme des flux} & & \text{somme des flux} \\ & \text{de retour} & & \text{sortant de } s & & \text{arrivant en } t \end{array}$$

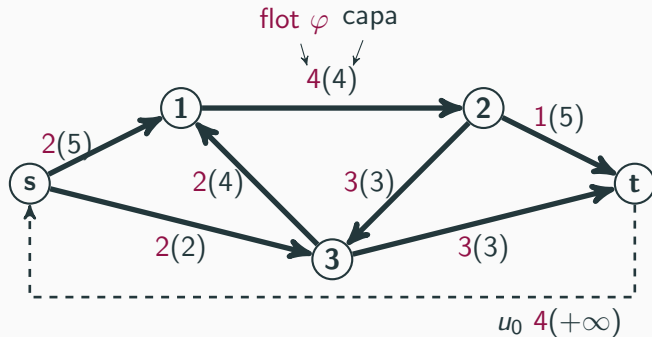
- Si $\varphi(u) = c(u)$: u est **saturé**.
- Flot de **valeur max** : maximise $v(\varphi)$ parmi tous les flots compatibles

Exercice 7



Est-ce un flot compatible, quelle est sa valeur ? Y-a-t'il des arcs saturés ? si oui lesquels ?

Exercice 7 (solution)



- Flot : seulement si on ajoute u_0 !
- Compatible : oui (pour tout arc u , $\varphi(u) \geq 0$ et $\varphi(u) \leq \text{capa}(u)$)
- Valeur : 4
- $(s,3)$, $(1,2)$, $(2,3)$, $(3,t)$ sont saturés.

III. Théorème de la coupe

Coupe dans réseau de transport (X, U) d'entrée s de sortie t

Définition (Coupe)

Une *coupe* cp séparant s et t est une partition des sommets en deux :

$$cp = (A, X \setminus A) \text{ tel que } A \subset X, s \in A \text{ et } t \notin A$$

Définition (arcs de la coupe)

Les *arcs de la coupe* $cp = (A, X \setminus A)$

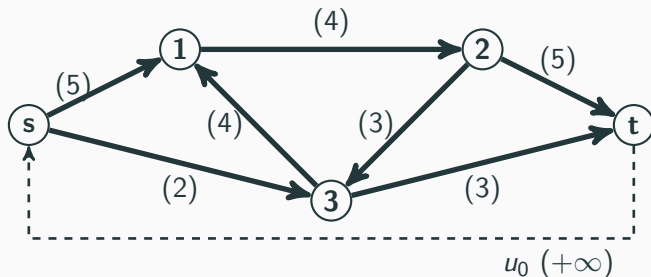
sont les arcs de $\omega^+(A)$: c'est-à-dire les *arcs sortants de A*

Définition (capacité d'une coupe)

La *capacité d'une coupe* cp est la somme des capacités des arcs de cp

$$capa(cp) = \sum_{u \in \omega^+(A)} capa(u)$$

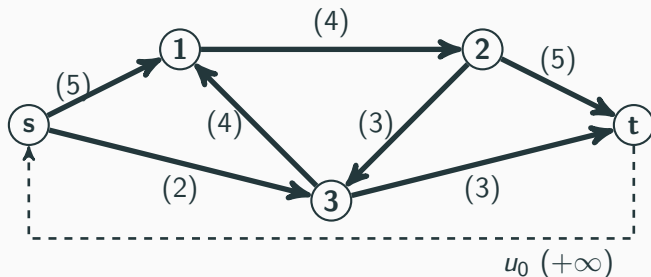
Exercice 8



Complétez le tableau en créant les coupes $cp = (A, X \setminus A)$ pour chaque A :

	coupe cp	arcs de cp	capacité de cp
$A = \{s, 1\}$			
$A = \{s\}$			
$A = \{1, 3, t\}$			
$A = \{s, 1, 3, t\}$			

Exercice 8 (solution)



Complétez le tableau en créant les coupes $cp = (A, X \setminus A)$ pour chaque A :

	coupe cp	arcs de cp	capacité de cp
$A = \{s, 1\}$	$(\{s, 1\}, \{2, 3, t\})$	$\{(s, 3), (1, 2)\}$	6
$A = \{s\}$	$(\{s\}, \{1, 2, 3, t\})$	$\{(s, 1), (s, 3)\}$	7
$A = \{1, 3, t\}$	pas de coupe : $s \notin A$	/	/
$A = \{s, 1, 3, t\}$	non plus : $t \in A$	/	/

Théorème de la coupe (à montrer en travail personnel)

Remarque

Le retrait dans un réseau R de tous les arcs d'une coupe supprime tous les chemins de s à t .

Théorème (de la coupe)

Pour tout flot φ compatible sur R et pour toute coupe cp séparant s et t la valeur du flot est inférieure à la capacité de cette coupe :

$$v(\varphi) \leq \text{capa}(cp)$$

Calcul d'un flot Maximum : Principe de Ford-Fulkerson

Principe de marquage Ford-Fulkerson

- principe de marquage relatif à un flot compatible φ
- NB : si on n'a pas de flot compatible on peut choisir le flot nul.

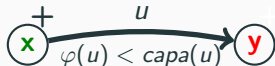
Définition (Marquage de Ford-Fulkerson)

On marque s puis

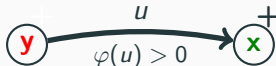
x étant marqué, y *marquable* depuis x ssi

- y n'est pas marqué ET
- $\begin{cases} \exists u = (x, y) \in R \text{ et } \varphi(u) < \text{capa}(u) & \text{marquage direct} \\ \exists u = (y, x) \in R \text{ et } \varphi(u) > 0 & \text{marquage indirect} \end{cases}$ OU

marquage direct



marquage indirect



Principe de marquage de Ford-Fulkerson

- principe de marquage relatif à un flot compatible φ
- NB : si on n'a pas de flot compatible on peut choisir le flot nul.

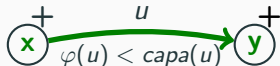
Définition (Marquage Ford-Fulkerson)

On marque s puis

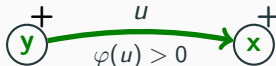
x étant marqué, y *marquable* depuis x ssi

- y n'est pas marqué ET
- $\begin{cases} \exists u = (x, y) \in R \text{ et } \varphi(u) < \text{capa}(u) & \text{marquage direct} \\ \exists u = (y, x) \in R \text{ et } \varphi(u) > 0 & \text{marquage indirect} \end{cases}$ OU

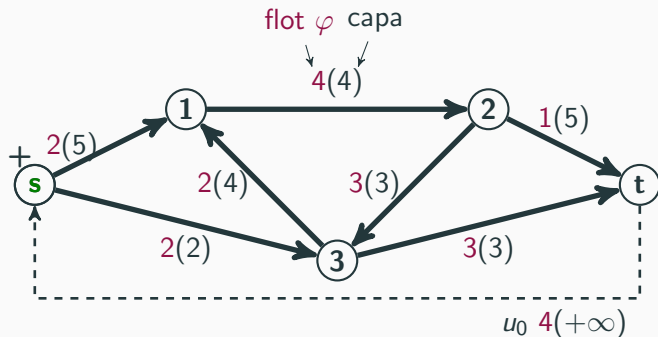
marquage direct



marquage indirect

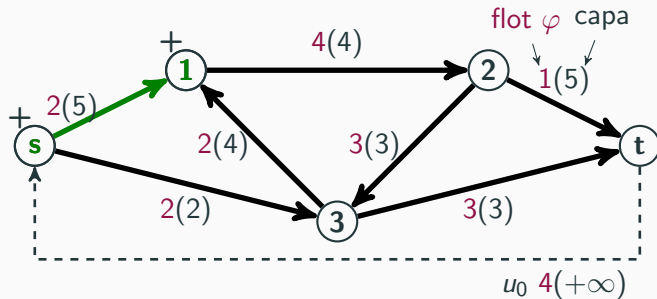


Exercice 9



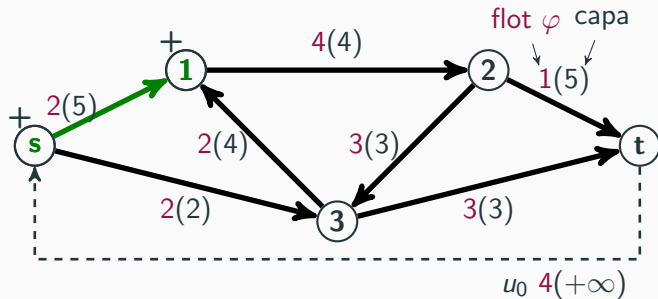
On marque d'abord s . Depuis s , quels sommets peut-on marquer ?
S'agit-il de marquages directs ou indirects ?

Exercice 9 (solution)



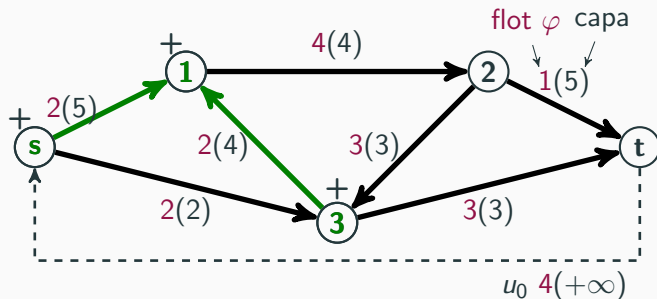
- on peut marquer 1 par marquage direct : 1 n'était pas marqué et $\varphi(s, 1) < \text{capa}(s, 1)$: on peut augmenter le flux sur cet arc.
- on ne peut pas marquer 3 par marquage direct car $(s, 3)$ est saturé : le flux de cet arc ne peut pas être augmenté.
- on ne peut pas marquer t car u_0 ne permet pas le marquage ($u_0 \notin R$).

Exercice 10



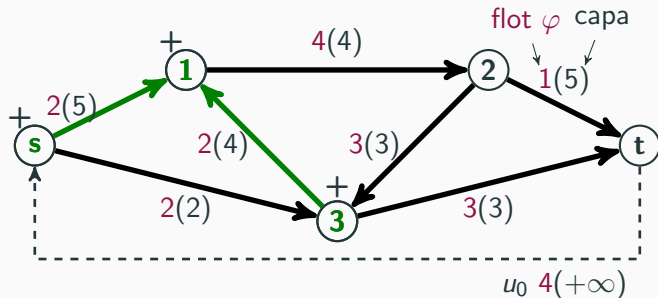
Quels sommets peut-on marquer maintenant ?

Exercice 10 (solution)



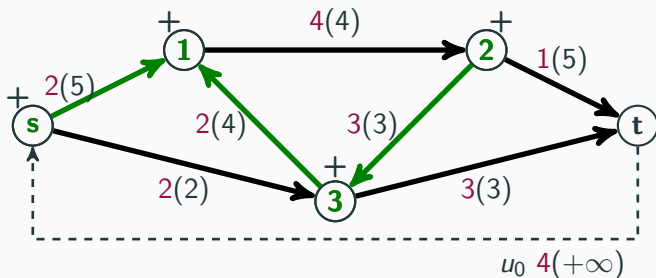
- on ne peut pas marquer 2 par marquage direct : car $(1, 3)$ est saturé
- on peut marquer 3 par **marquage indirect** : car 3 n'est pas marqué, et le flux sur l'arc $(1, 3)$ est > 0 : on peut diminuer le flux revenant vers 1

Exercice 11



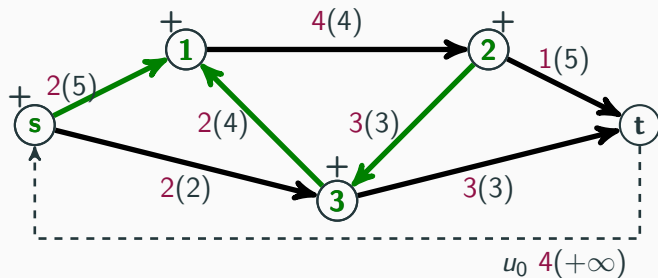
Et maintenant ?

Exercice 11 (solution)



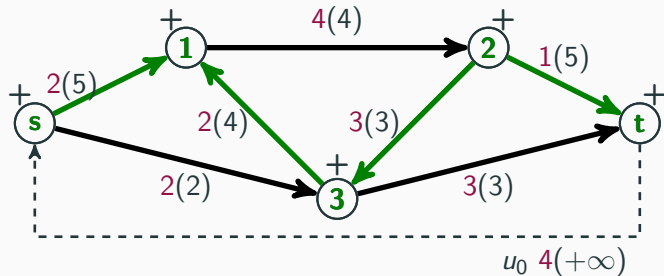
On peut marquer 2 depuis 3 en marquage indirect. (on ne peut pas marquer t depuis 3 car $(3, t)$ saturé).

Exercice 12



Et ensuite ?

Exercise 12 (solution)



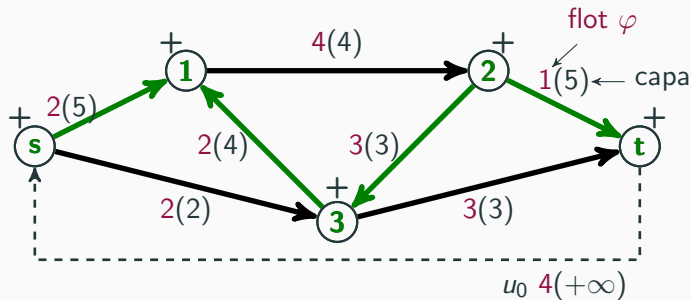
On peut marquer t depuis 2 en marquage direct.

Propriété

Si à la fin de la procédure de marquage basée sur le flot φ

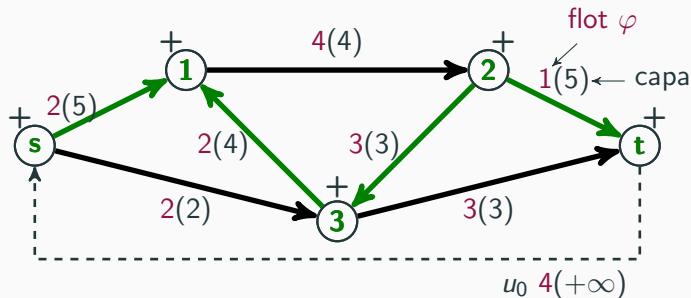
1. *on parvient à marquer t grâce à une chaîne ch*
 - *alors on peut **augmenter** la valeur du flot*
 - *ch est appelée **chaîne augmentante***
 - *soit $ch^+ =$ arcs de ch utilisés pour marquage direct,*
 - *soit $ch^- =$ arcs de ch utilisés pour marquage indirect,*
 - *$k = \min(\min_{u \in ch^+} \text{capa}(u) - \varphi(u), \min_{u \in ch^-(u)} \varphi(u))$*
 - *$\varphi' = \varphi + k\vec{\mu}$ où $\mu = \text{cycle}(ch + u_0)$*
 - *augmentation de k sur ch^+ et u_0*
 - *diminution de k sur arcs de ch^-*
2. *on ne parvient pas à marquer t alors **flot maximum***

Exercice 13



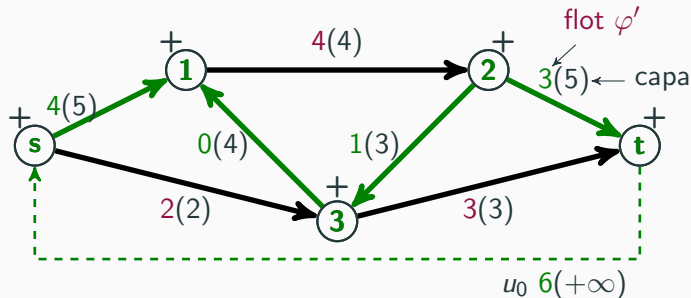
- Donnez la chaîne augmentante ch correspondant au marquage :
- Quels sont les arcs de ch^+ ?
- Quels sont les arcs de ch^- ?
- Combien vaut k ?

Exercice 13 (solution)



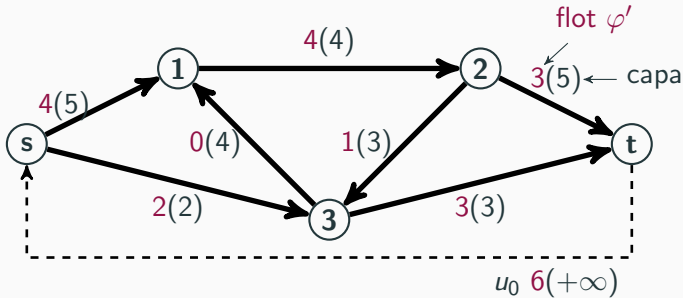
- chaîne augmentante ch correspondant au marquage : $s132t$
- arcs de ch^+ : $(s,1)$ et $(2,t)$
- arcs de ch^- : $(3,1)$ et $(2,3)$
- k vaut : $\min(5 - 2, 2, 3, 5 - 1) = 2$

Exercice 14



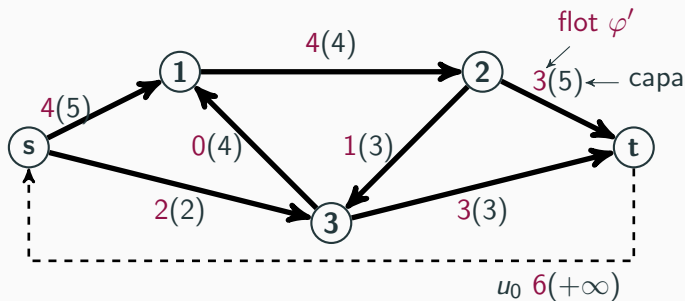
- $\varphi' = \varphi + 2.(s132ts)$, valeur : $v(\varphi') = 6$
- Pourquoi φ' est-il un flot ? pourquoi est-il compatible ?

Exercice 14 (solution)



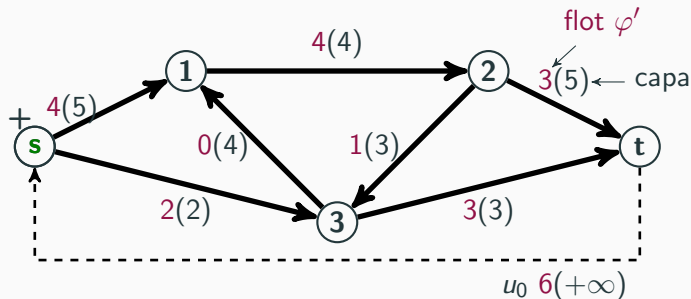
- Dans le cas général : $\varphi' = \varphi + k \cdot (\vec{\mu})$ où μ est le cycle composé de ch et u_0 ,
- $\vec{\mu}$ est un vecteur cycle donc un flot,
- φ' est une combinaison linéaire de flots, donc un flot.
- φ' est compatible par définition de k :
 - on a augmenté de k sur les arcs directs (sans dépasser les capacités)
 - et diminué de k sur les arcs indirects (sans devenir négatif).

Exercice 15



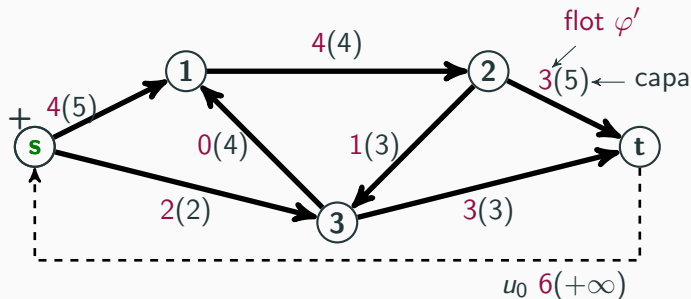
- Comment savoir si le flot φ' est maximum ?

Exercice 15 (solution)



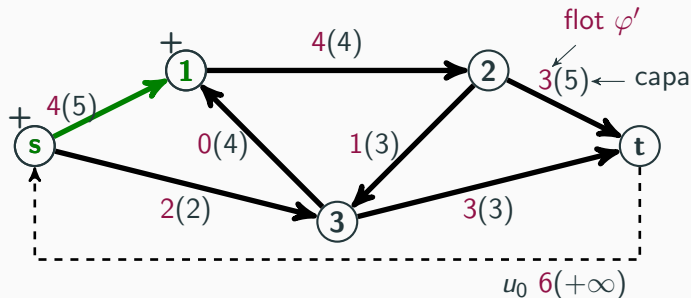
- Pour savoir si φ' est maximum : on refait un marquage.
- On marque s

Exercice 16



- On marque s .
- Quels sommets peut-on marquer depuis s en faisant un marquage complet exhaustif ?

Exercice 16 (solution)



- Pour savoir si φ' est maximum : on refait un marquage.
- On marque s puis on marque 1.
- On ne peut plus rien marquer : φ' est maximum. Les sommets marqués donnent une coupe cp de capa min séparant s et t : $cp = (\{s, 1\}, \{2, 3, t\})$.
- les arcs de cp sont $\omega^+(\{s, 1\}) = \{(s, 3), (1, 2)\}$
- $capa(cp) = capa(s, 3) + capa(1, 2) = 2 + 4 = 6$
- $v(\varphi') = capa(cp)$ donc φ' est de valeur max et cp de capa min

Théorème du flot maximum (Ford Fulkerson 1957)

Théorème

Soit F l'ensemble des flots compatibles et K l'ensemble des coupes dans un réseau de transport,

$$\max_{\varphi \in F} v(\varphi) = \min_{cp \in K} \text{capa}(cp)$$

La valeur maximum du flot est égale à la capacité minimum d'une coupe.

- Dinic en 1970, puis Edmond et Karp en 1972 ont montré que
 - si recherche des chemins de s à t en largeur d'abord (plus courts chemins en nombre d'arcs).
 - alors Ford Fulkerson polynomial en $O(n.m^2)$
- Complexité réduite par Dinic et Karzamov en 1974 $O(n^3)$.
- Complexité encore réduite par Orlin en 2013 $O(nm)$:
 - structures de données plus performantes (arbres dynamiques)
 - “compactification” de graphes.

Autres notions à propos des flots (à voir en TD)

- Graphes d'écart.
- Flots sur des réseaux avec capacités et coûts de transport.