

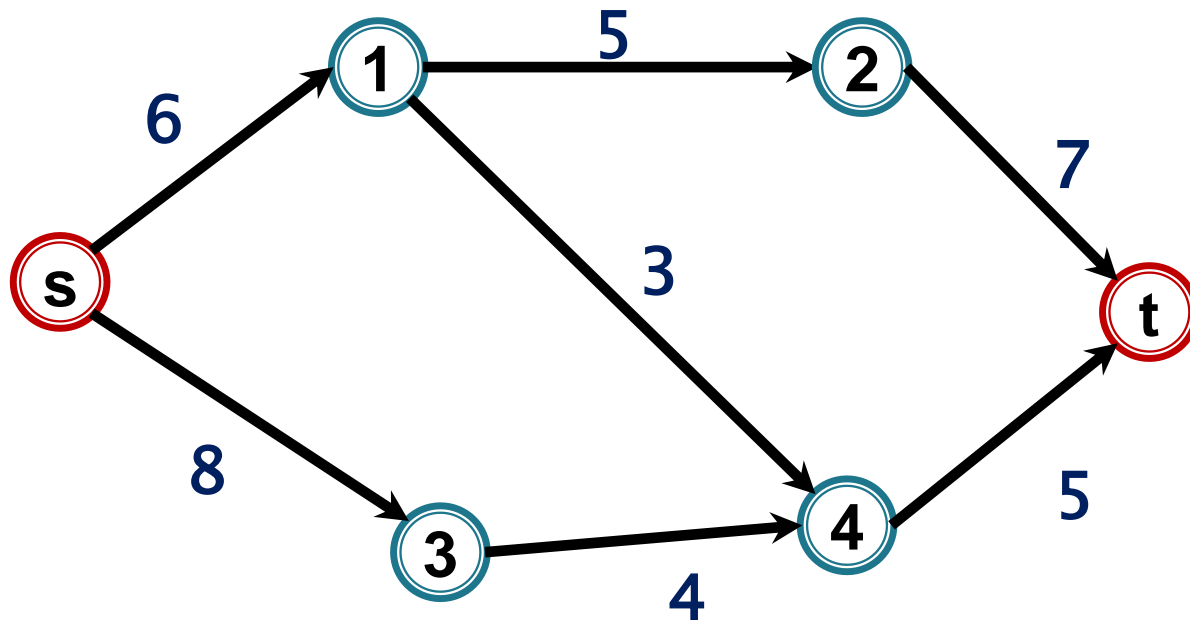
Fluxuri maxime în rețele de transport

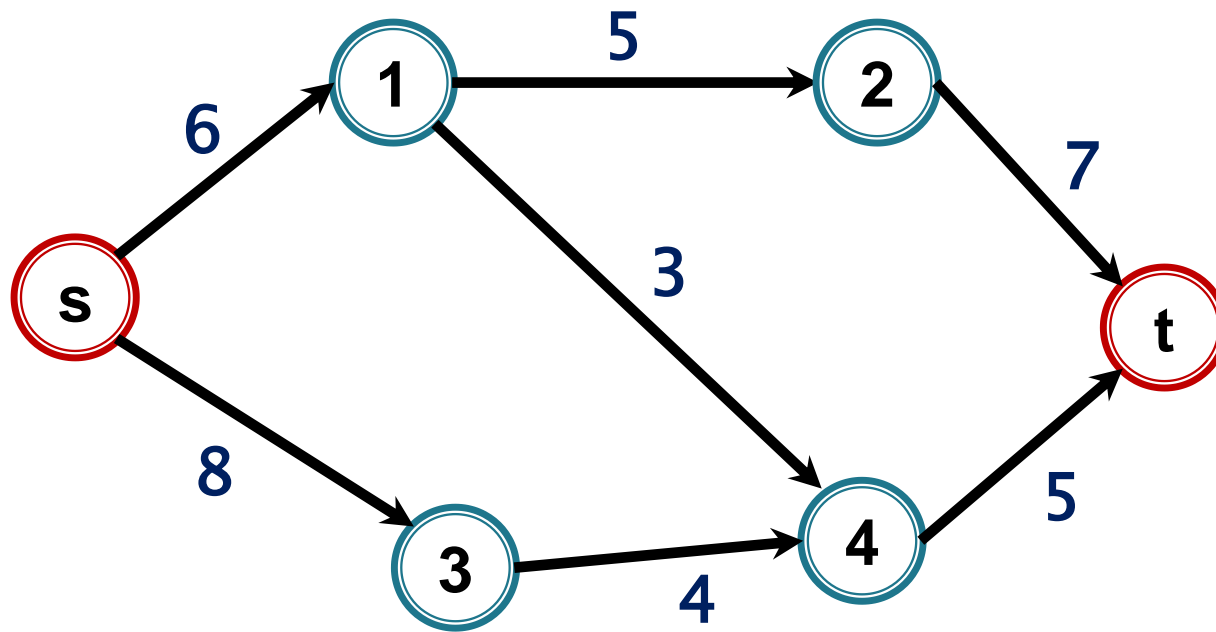




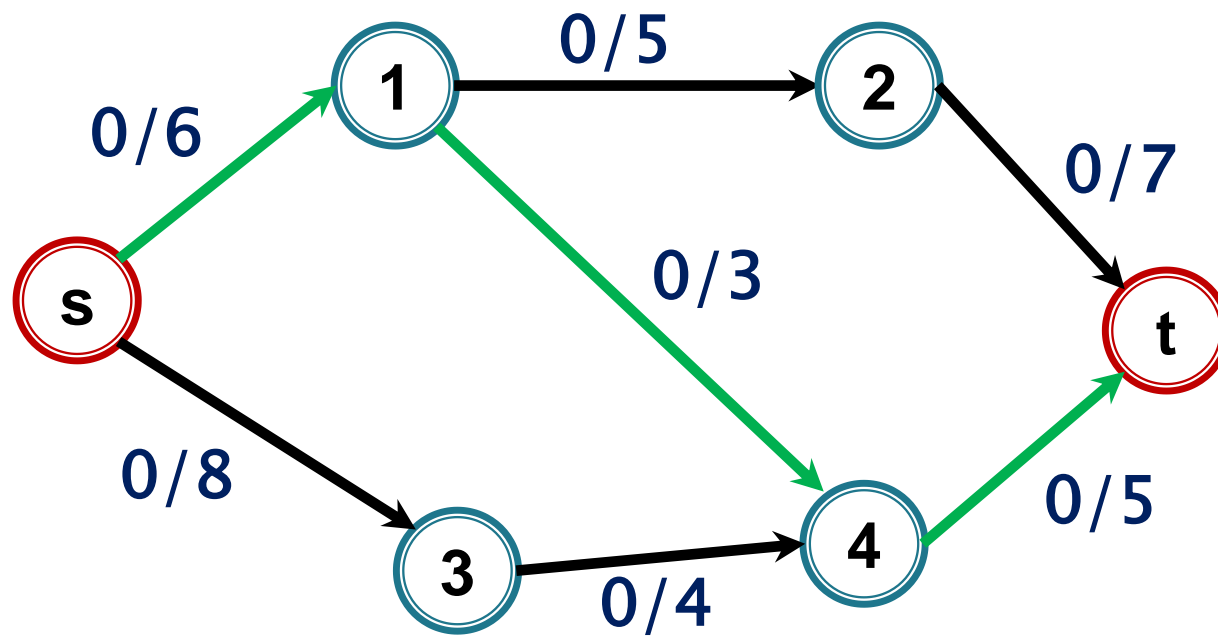
▶ Avem o rețea în care arcele au limitări de capacitate.

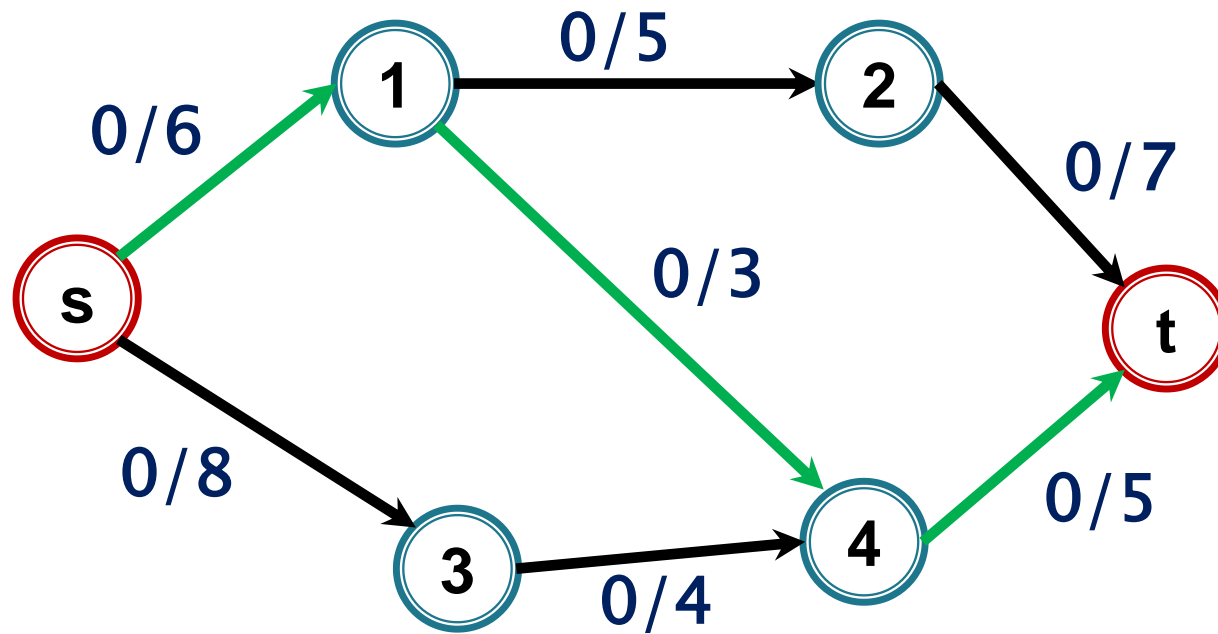
Care este cantitatea maximă care poate fi transmisă prin rețea de la surse la destinații?



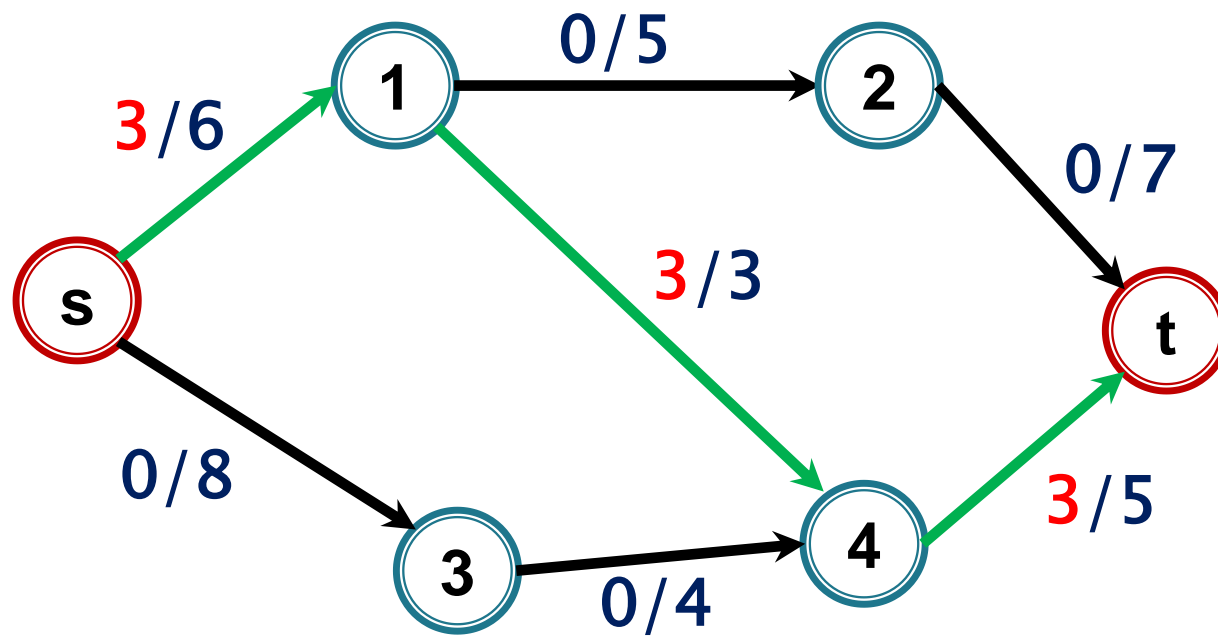


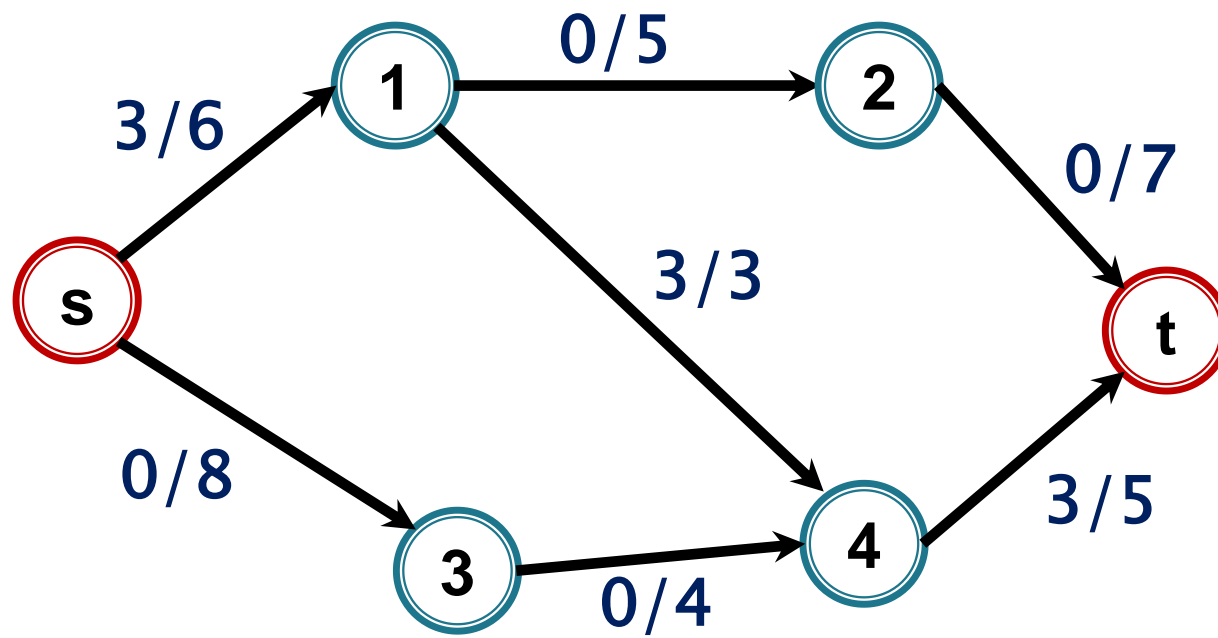
Încercăm să trimitem marfă **de la vârful sursă la destinație**

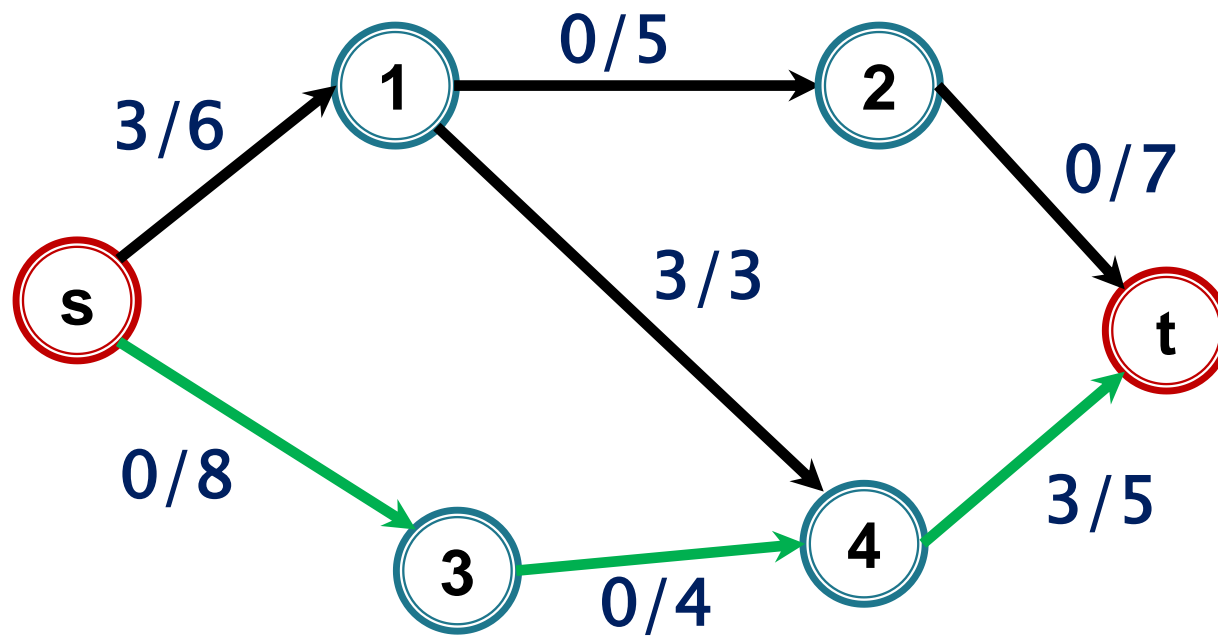


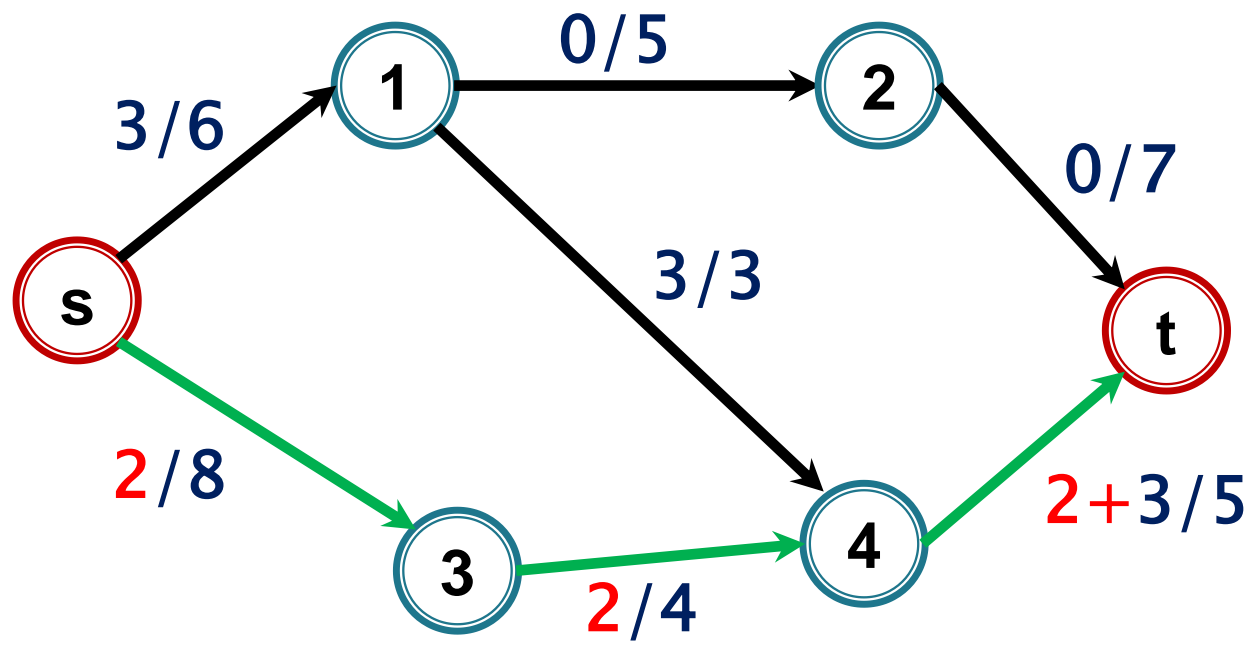


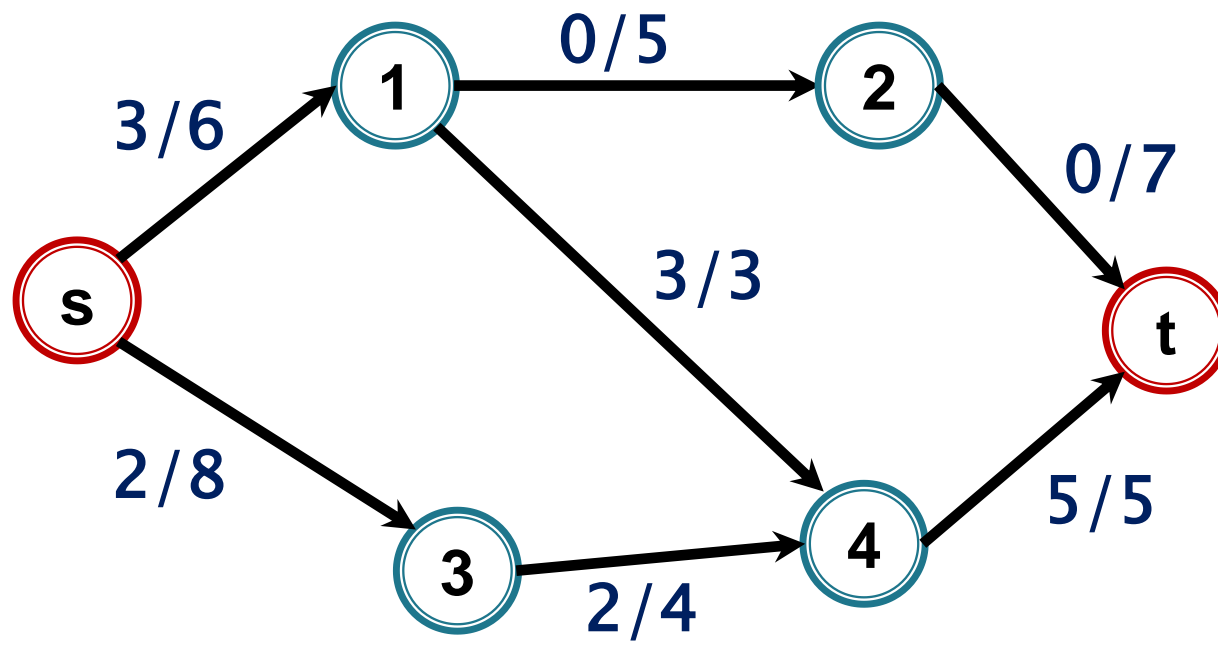
Putem trimite 3 unități de-a lungul întregului drum

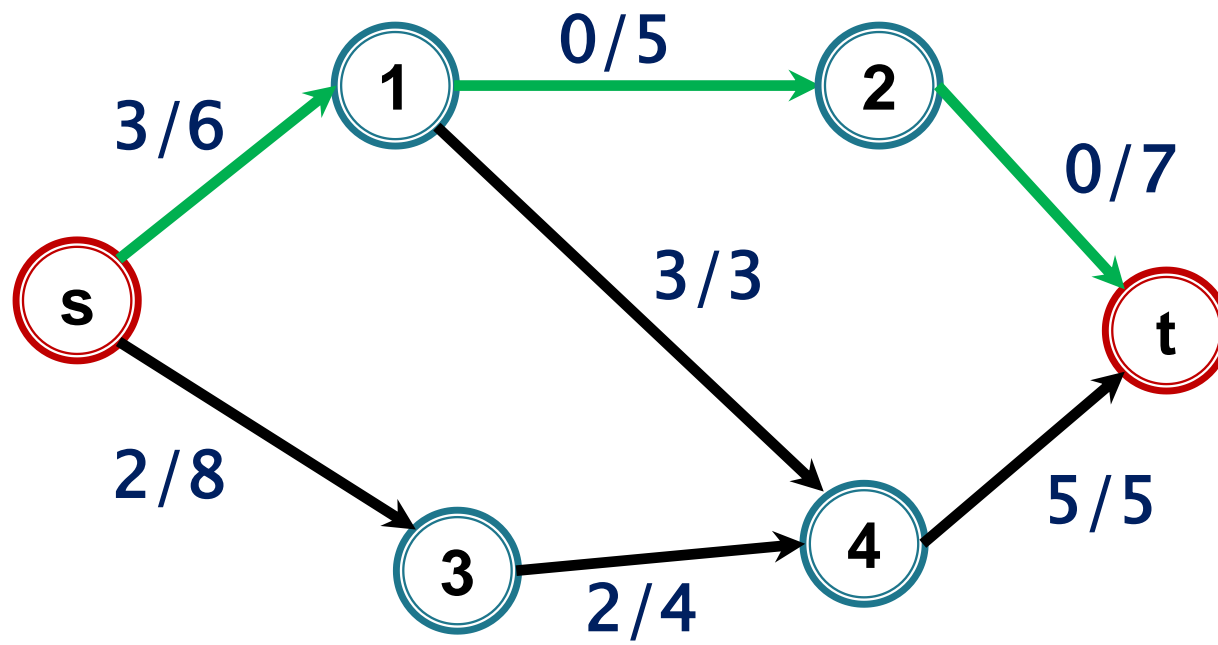


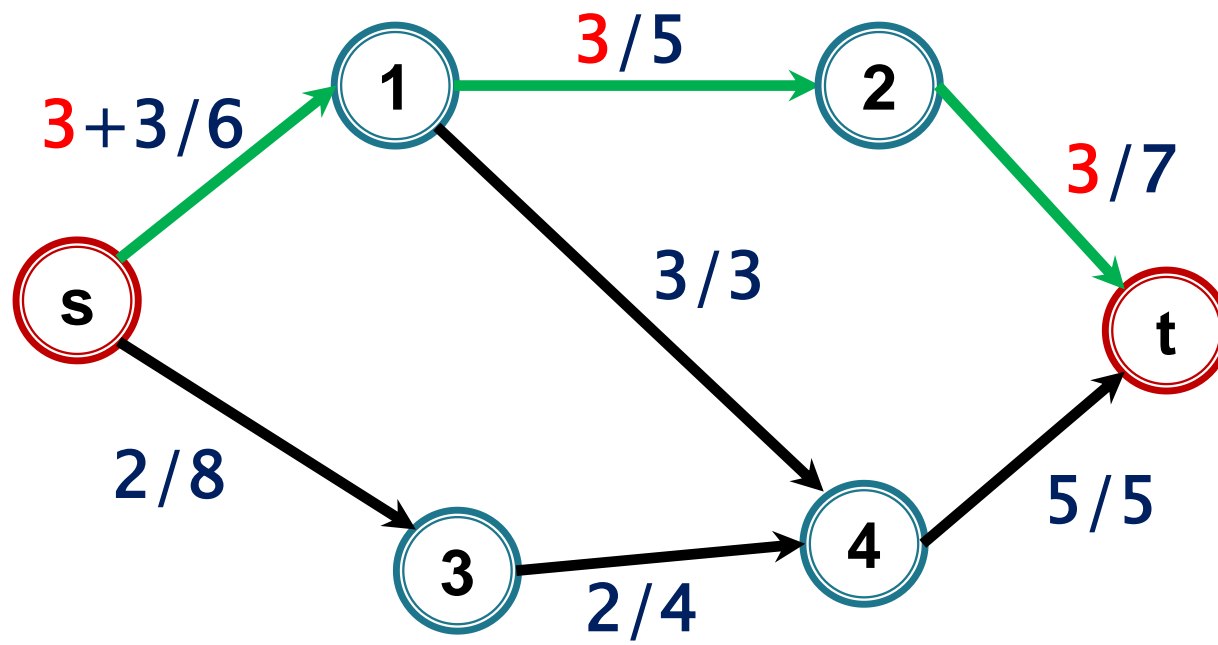


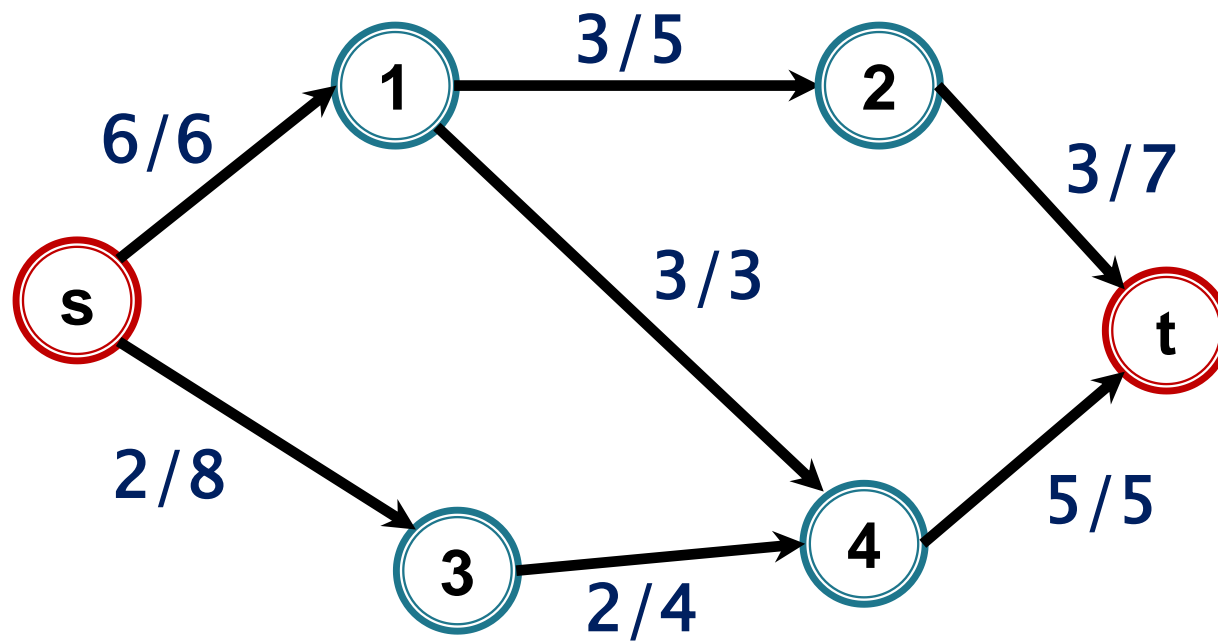




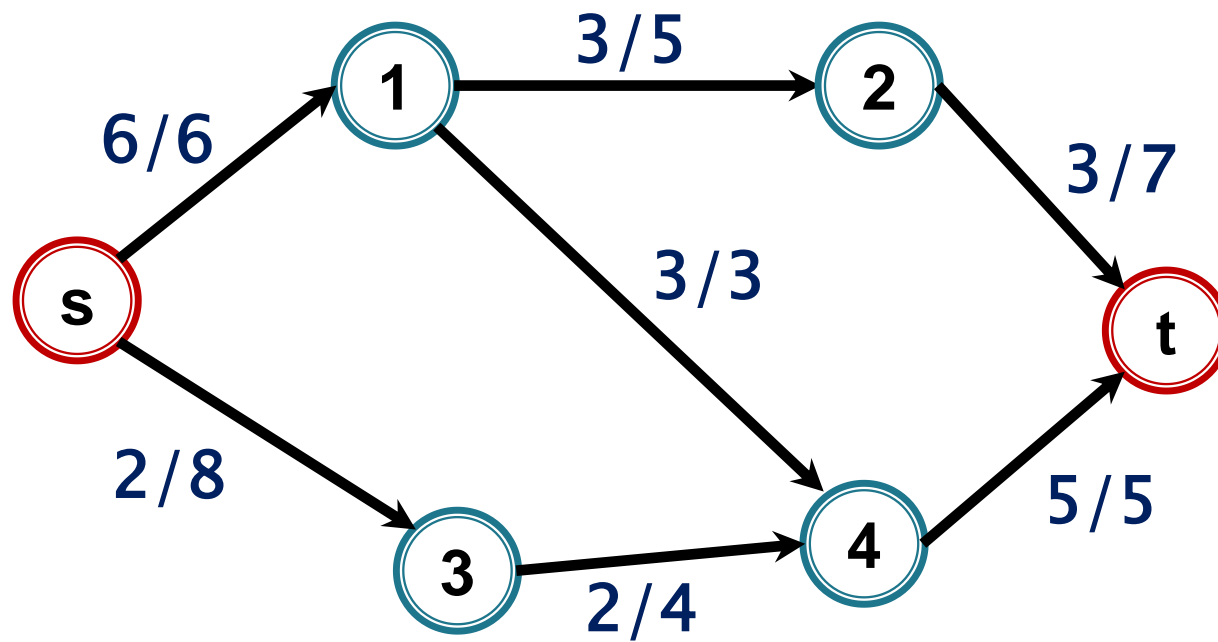




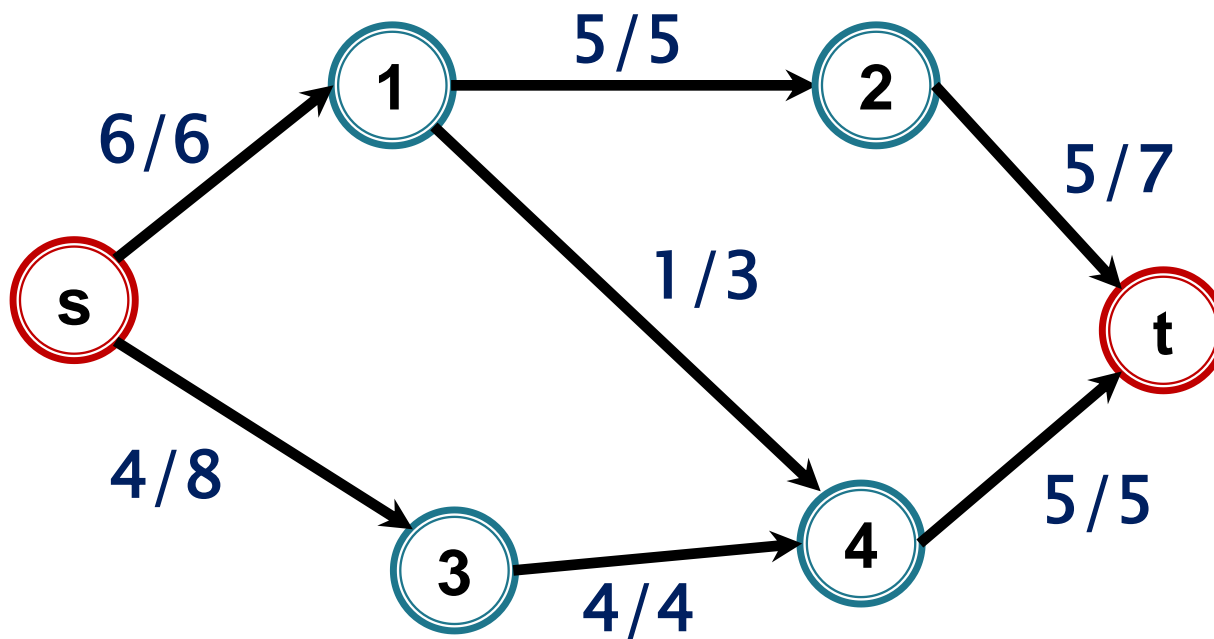
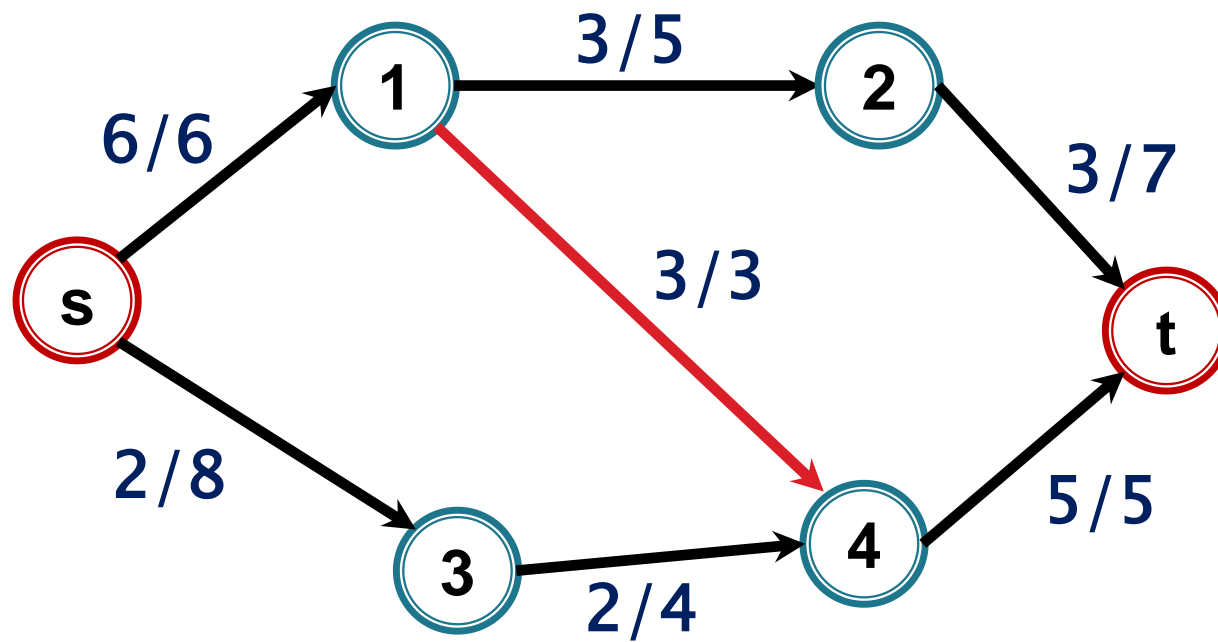


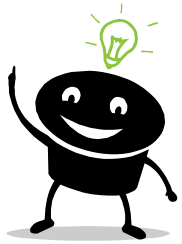
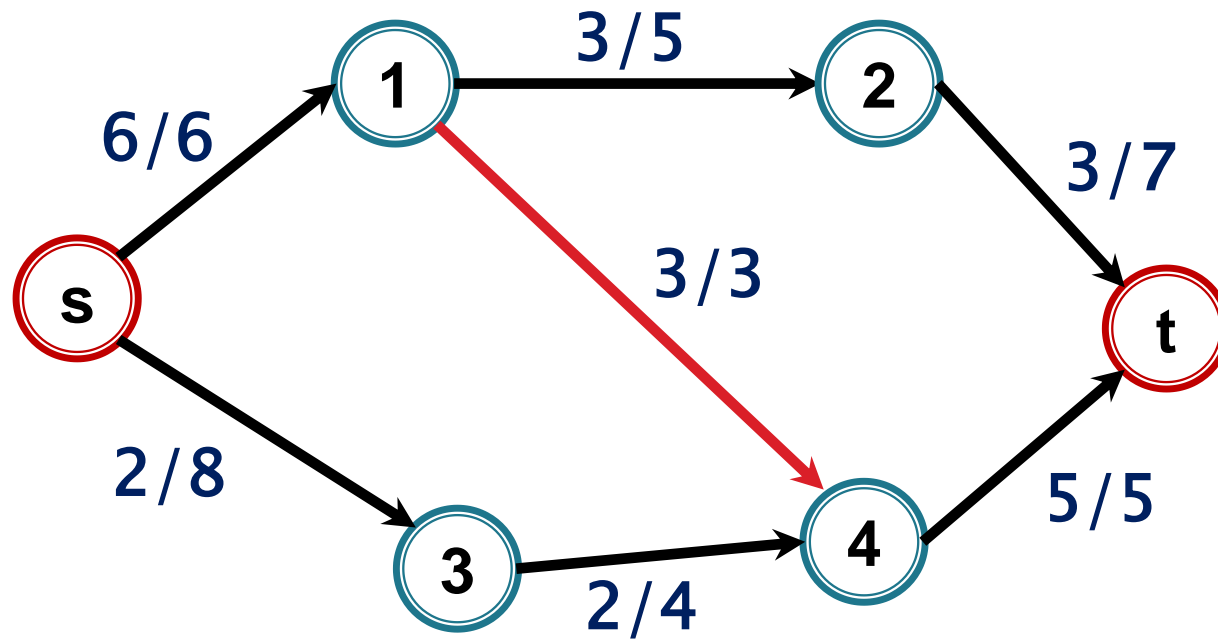


Nu mai putem trimite marfă de la s la t

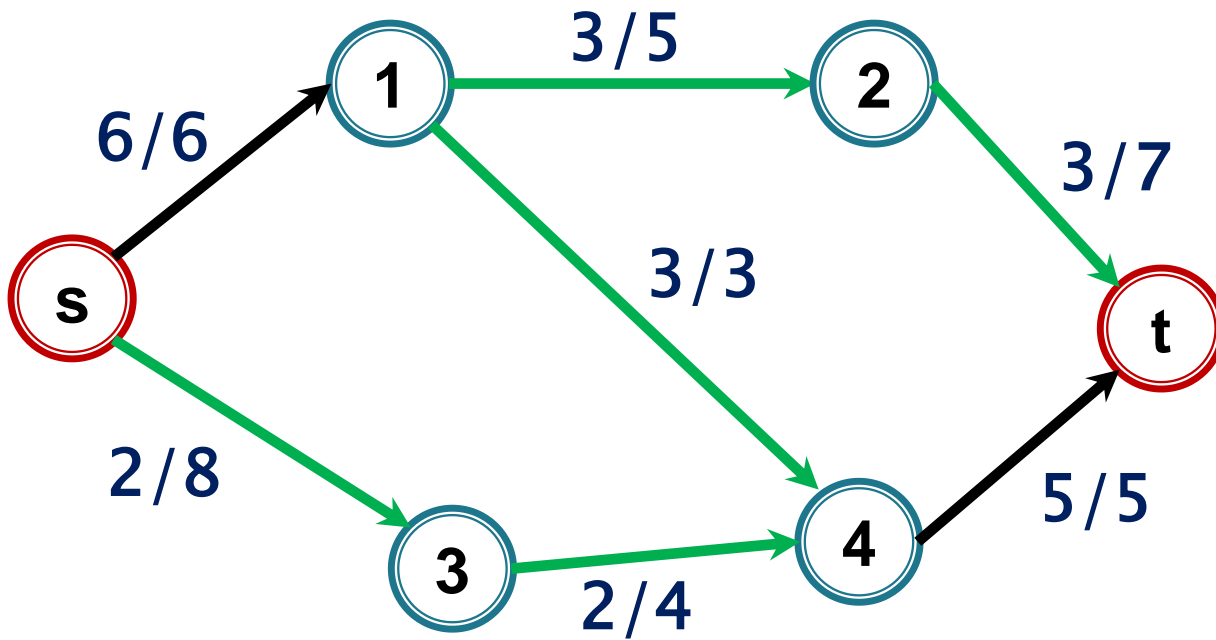


Nu este cantitatea maximă pe care o putem trimite, am trimis greșit pe arcul (1,4)



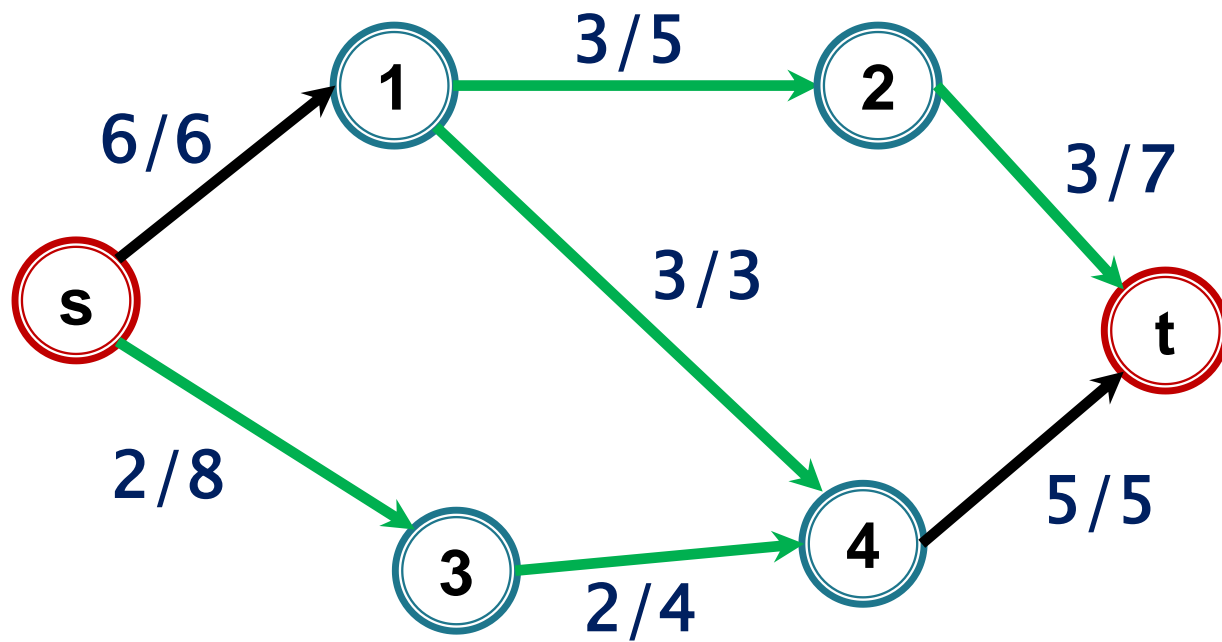


Trebuie să putem corecta (să trimitem marfă înapoi, pentru a fi direcționată pe alte drumuri)

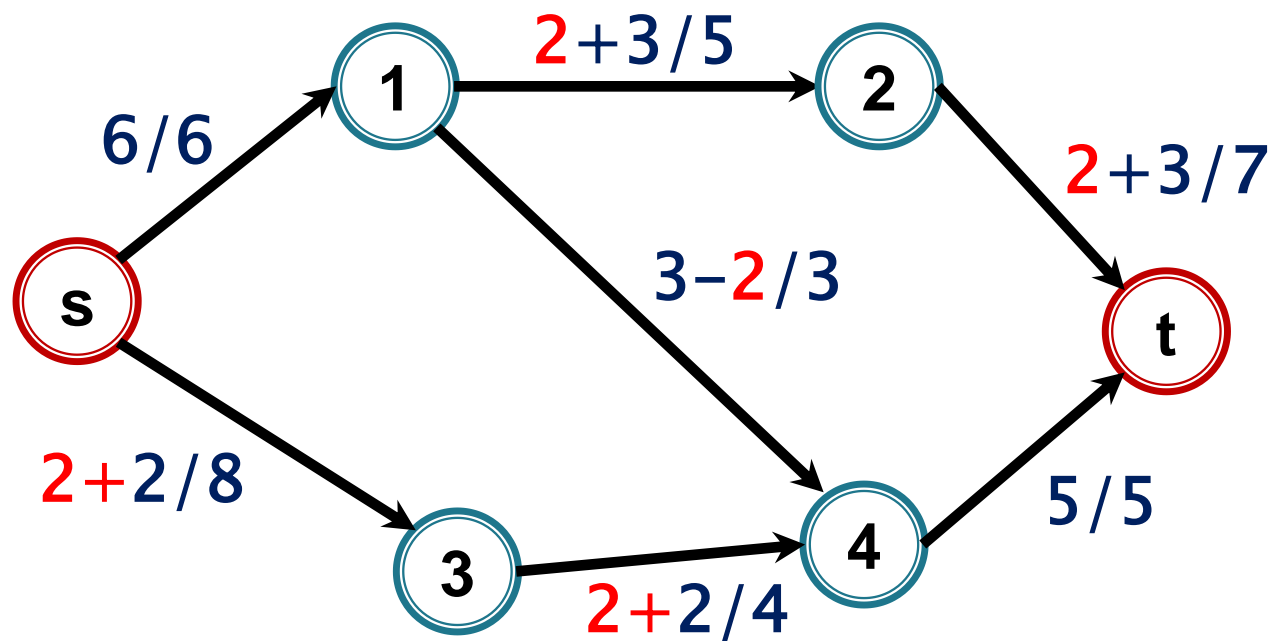
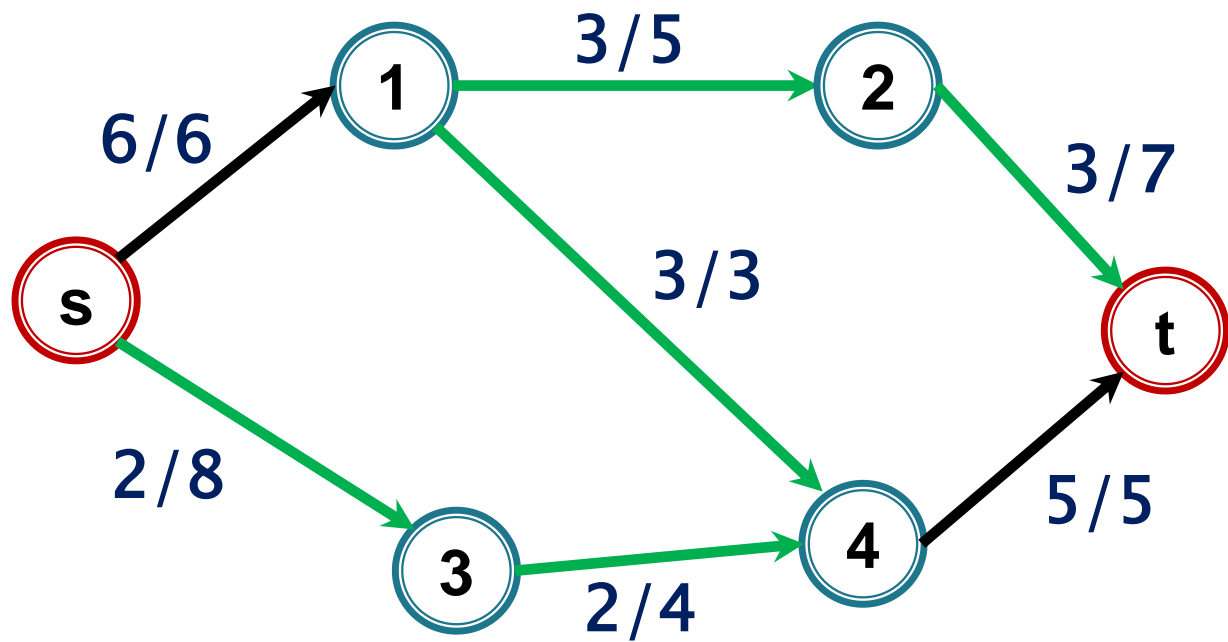


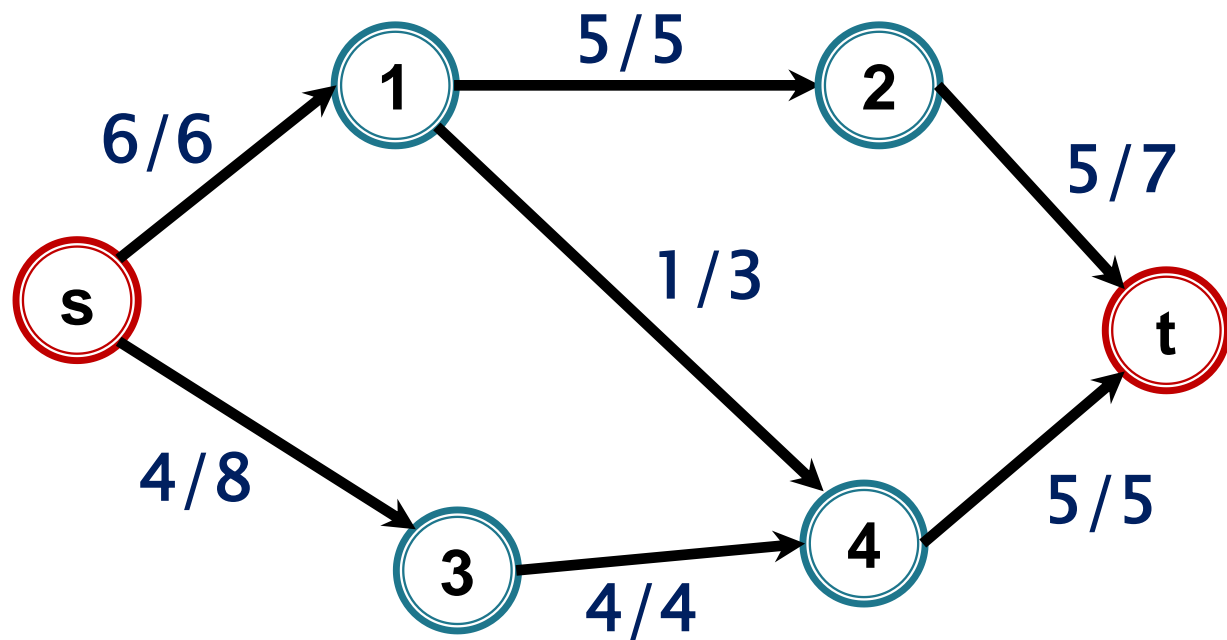
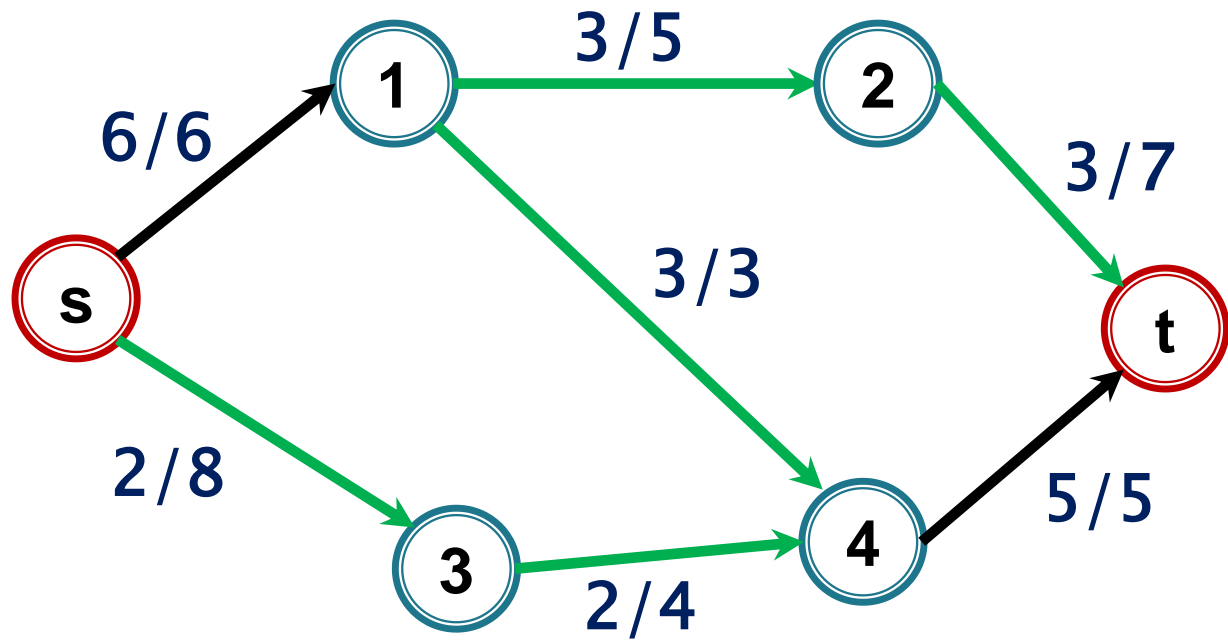
- Trimitem 2 unități înapoi pe arcul (1,4)





- Trimitem 2 unități înapoi pe arcul (1,4)
- Corecția trebuie făcută pe un lanț de la s la t , nu doar pe un arc, altfel marfa va rămâne într-un vârf intermediar





Definiții

► **Rețea de transport** $N = (G, S, T, I, c)$ unde

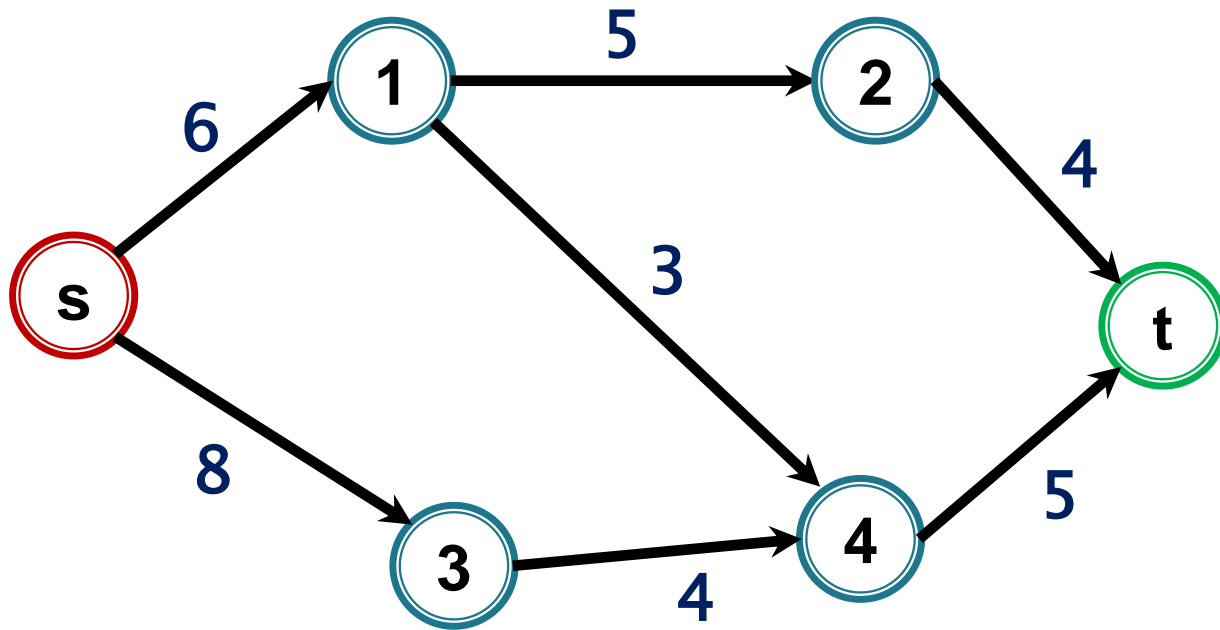
- $G = (V, E)$ – graf orientat cu
 - E nu conține bucle și arce multiple
 - $V = S \cup I \cup T$

► **Rețea de transport** $N = (G, S, T, I, c)$ unde

- $G = (V, E)$ – graf orientat cu
 - E nu conține bucle și arce multiple
 - $V = S \cup I \cup T$
 - S, I, T disjuncte, nevide
 - S – mulțimea surselor (intrărilor)
 - T – mulțimea destinațiilor (ieșiri)
 - I – mulțimea vârfurilor intermediare

► **Rețea de transport** $N = (G, S, T, I, c)$ unde

- $G = (V, E)$ – graf orientat cu
 - E nu conține bucle și arce multiple
 - $V = S \cup I \cup T$
 - S, I, T disjuncte, nevide
 - S – mulțimea surselor (intrărilor)
 - T – mulțimea destinațiilor (ieșiri)
 - I – mulțimea vârfurilor intermediare
- $c : E \rightarrow \mathbb{N}$ funcția **capacitate** (cantitatea maximă care poate fi transportată prin fiecare arc)



- ▶ Un **flux** într-o rețea de transport $N = (G, S, T, I, c)$ este o funcție $f : E \rightarrow \mathbb{N}$ cu proprietățile

1) $0 \leq f(e) \leq c(e), \forall e \in E(G)$ *condiția de mărginire*

► Un **flux** într-o rețea de transport $N = (G, S, T, I, c)$ este o funcție $f : E \rightarrow \mathbb{N}$ cu proprietățile

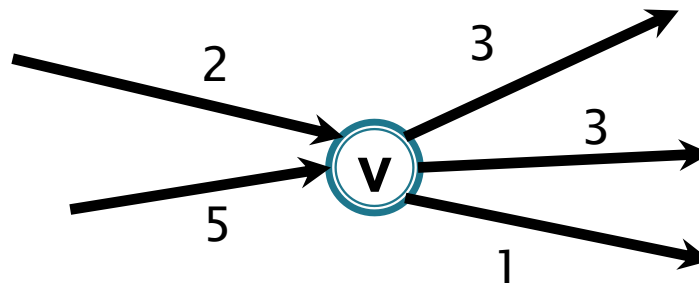
1) $0 \leq f(e) \leq c(e), \forall e \in E(G)$ *condiția de mărginire*

2) Pentru orice vârf **intermediar** $v \in I$

$$\sum_{uv \in E} f(uv) = \sum_{vu \in E} f(vu)$$

(fluxul total care intră în v = fluxul total care iese din v)

condiția de conservare a fluxului



► Notăție

$$f^+(v) = \sum_{vu \in E} f(vu) \quad = \text{fluxul care iese din } v$$

$$f^-(v) = \sum_{uv \in E} f(uv) \quad = \text{fluxul care intră în } v$$

► Notăție

$$f^+(v) = \sum_{vu \in E} f(vu) \quad = \text{fluxul care iese din } v$$

$$f^-(v) = \sum_{uv \in E} f(uv) \quad = \text{fluxul care intră în } v$$

► Condiția de **conservare a fluxului** devine:

$$f^-(v) = f^+(v), \forall v \in I$$

- ▶ Valoarea fluxui f se definește ca fiind

$$val(f) = \sum_{s \in S} [f^+(s) - f^-(s)]$$

- ▶ Valoarea fluxui f se definește ca fiind

$$val(f) = \sum_{s \in S} [f^+(s) - f^-(s)]$$

- ▶ Are loc relația

$$val(f) = \sum_{s \in S} [f^+(s) - f^-(s)] = \sum_{t \in T} [f^-(t) - f^+(t)]$$

(rezultă din condiția de conservare a fluxului)

Problema fluxului maxim

- ▶ Fie N o rețea.

Un flux f^* se numește **flux maxim în N** dacă

$$val(f^*) = \max\{val(f) \mid f \text{ este flux în } N\}$$

Problema fluxului maxim

- ▶ Fie N o rețea.

Un flux f^* se numește **flux maxim în N** dacă

$$val(f^*) = \max\{val(f) \mid f \text{ este flux în } N\}$$

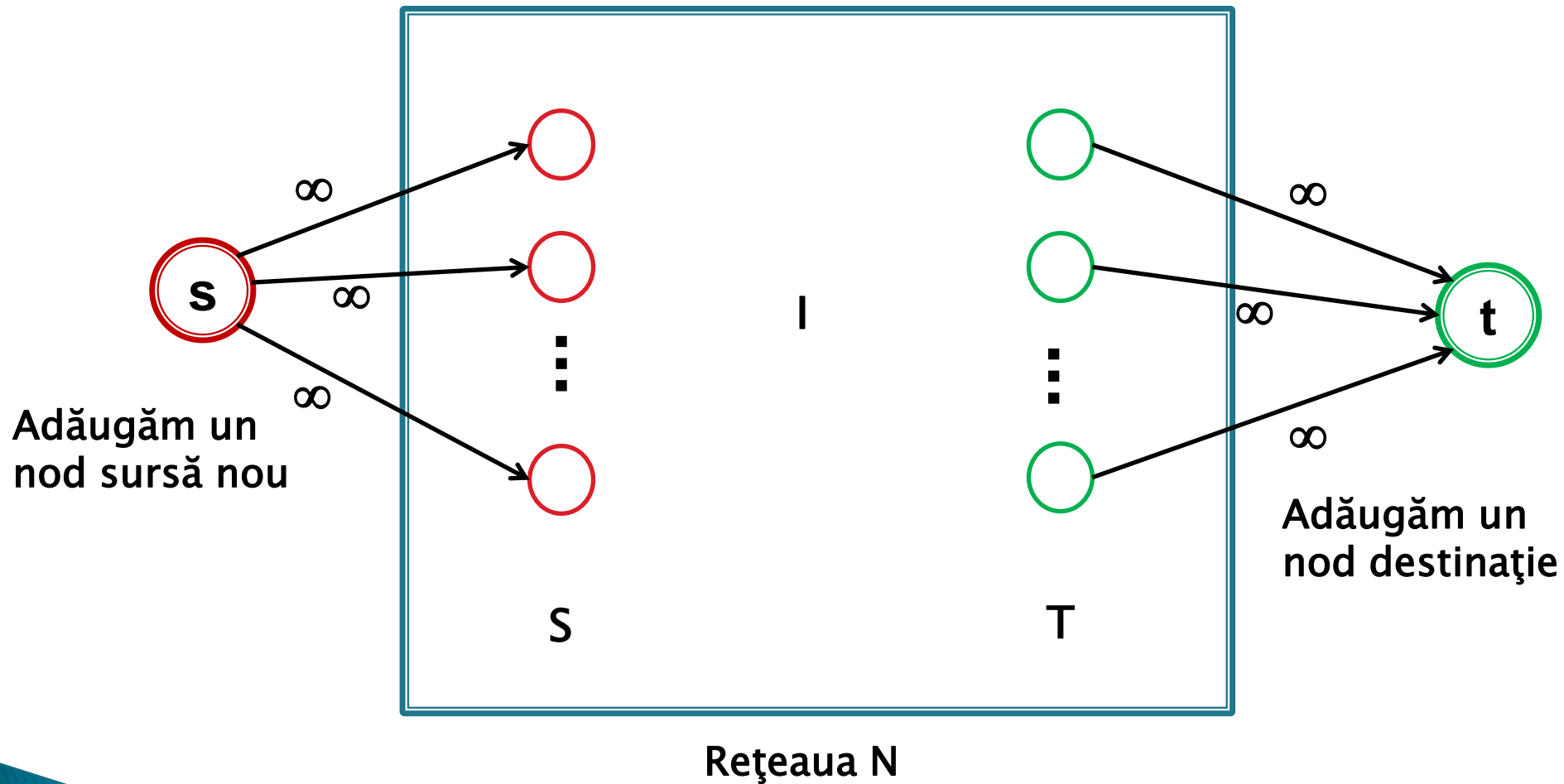
- ▶ **Observație:** Orice rețea admite cel puțin un flux, spre exemplu fluxul vid:

$$f(e) = 0, \forall e \in E$$

► Ipoteze pentru rețeaua N

- O singură sursă $S = \{s\}$
- O singură destinație $T = \{t\}$
- $d^-(s) = 0$ – în sursă nu intră arce
- $d^+(t) = 0$ – din destinație nu ies arce

- **Ipotezele nu sunt restrictive**, orice rețea poate fi transformată într-o rețea echivalentă de acest tip

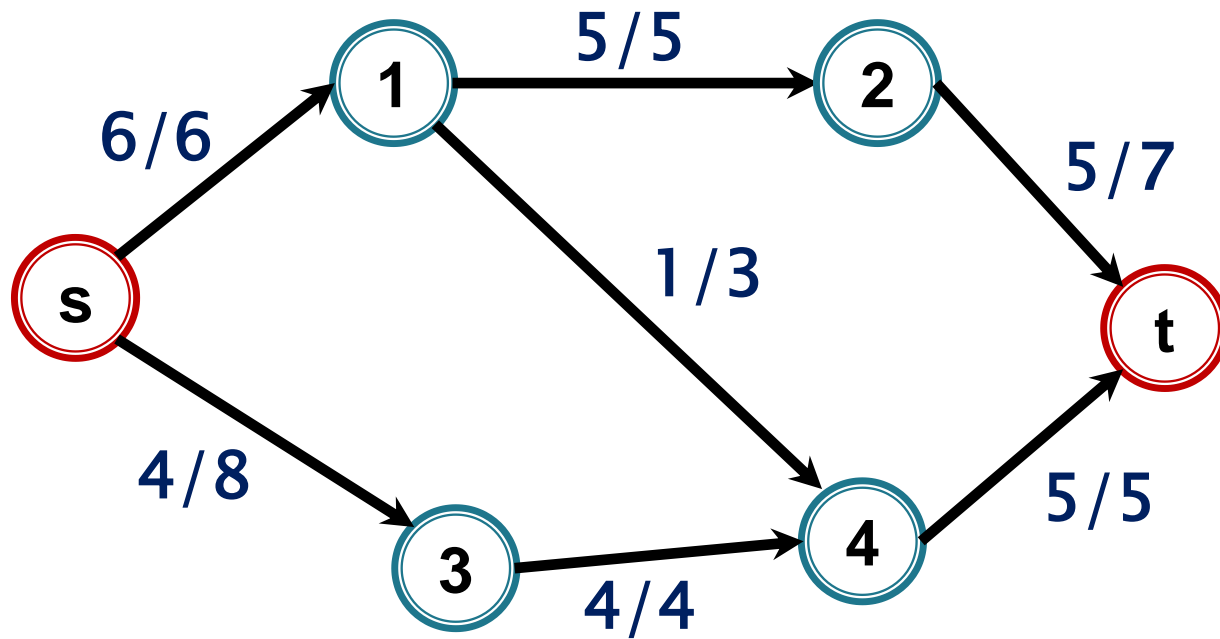


► Ipoteze pentru rețeaua N

- O singură sursă $S = \{s\}$
- O singură destinație $T = \{t\}$
- $d^-(s) = 0$ – în sursă nu intră arce
- $d^+(t) = 0$ – din destinație nu ies arce

► În acest caz avem

$$val(f) = f^+(s) = f^-(t)$$



$$\text{val}(f) = 6 + 4 = 5 + 5 = 10$$

► Fie $N = (G, \{s\}, \{t\}, l, c)$ o rețea și

$$P = [s=v_0, e_1, v_1, \dots, v_{k-1}, e_k, v_k=t]$$

un s-t **lanț** în **graful neorientat suport** asociat lui G .

► Fie $N = (G, \{s\}, \{t\}, l, c)$ o rețea și

$$P = [s=v_0, e_1, v_1, \dots, v_{k-1}, e_k, v_k=t]$$

un s-t **lanț** în graful neorientat suport asociat lui G .

Dacă

- $e_i = v_{i-1}v_i \in E(G)$, e_i s.n **arc direct (înainte)** în P
- $e_i = v_iv_{i-1} \in E(G)$, e_i s.n **arc invers (înapoi)** în P

- Fie $N = (G, \{s\}, \{t\}, l, c)$ o rețea și

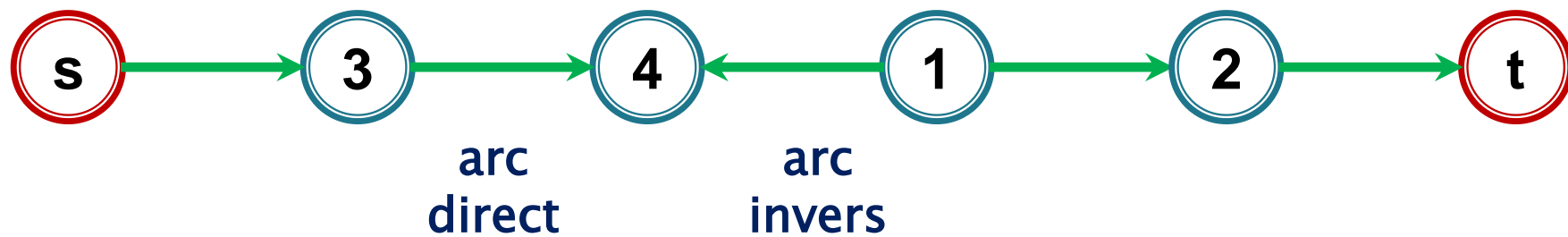
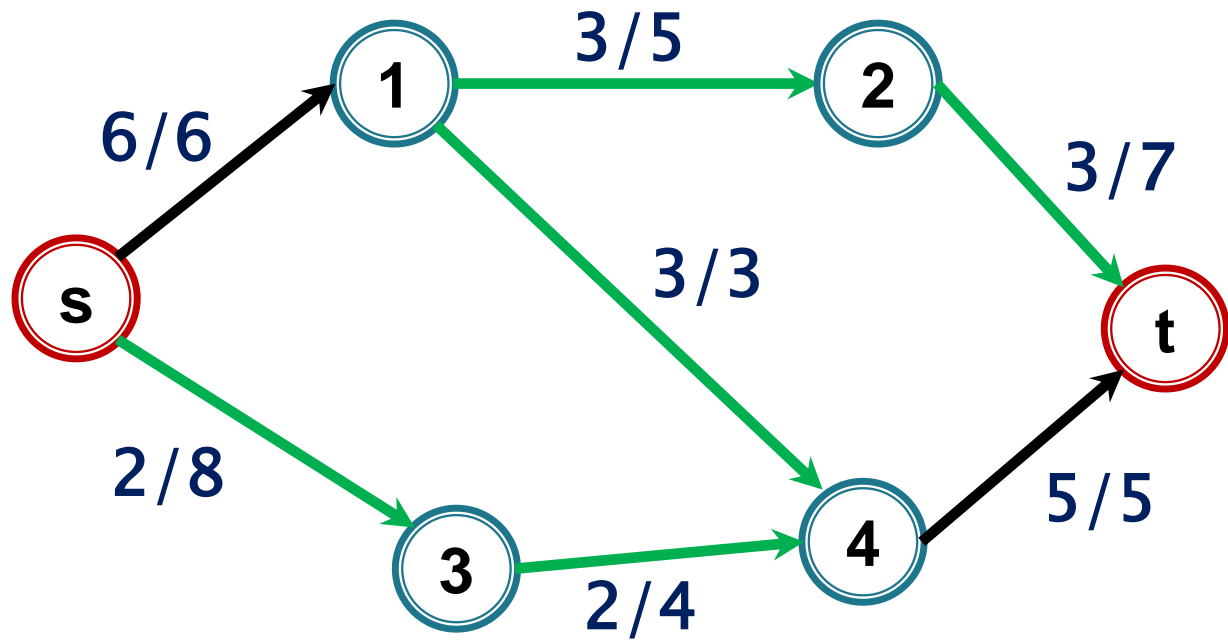
$$P = [s=v_0, e_1, v_1, \dots, v_{k-1}, e_k, v_k=t]$$

un s-t **lanț** în graful neorientat suport asociat lui G .

Dacă

- $e_i = v_{i-1}v_i \in E(G)$, e_i s.n **arc direct (înainte)** în P
 - $e_i = v_iv_{i-1} \in E(G)$, e_i s.n **arc invers (înapoi)** în P
- Dacă nu există confuzii vom omite arcele în descrierea lanțului P

$$P = [s=v_0, v_1, \dots, v_{k-1}, v_k=t]$$

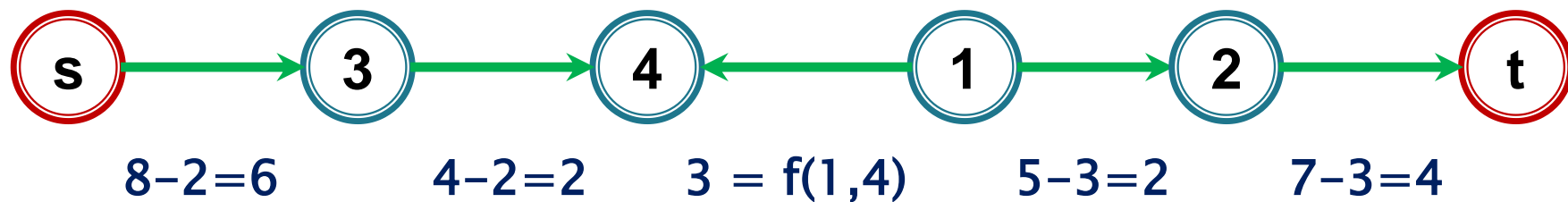
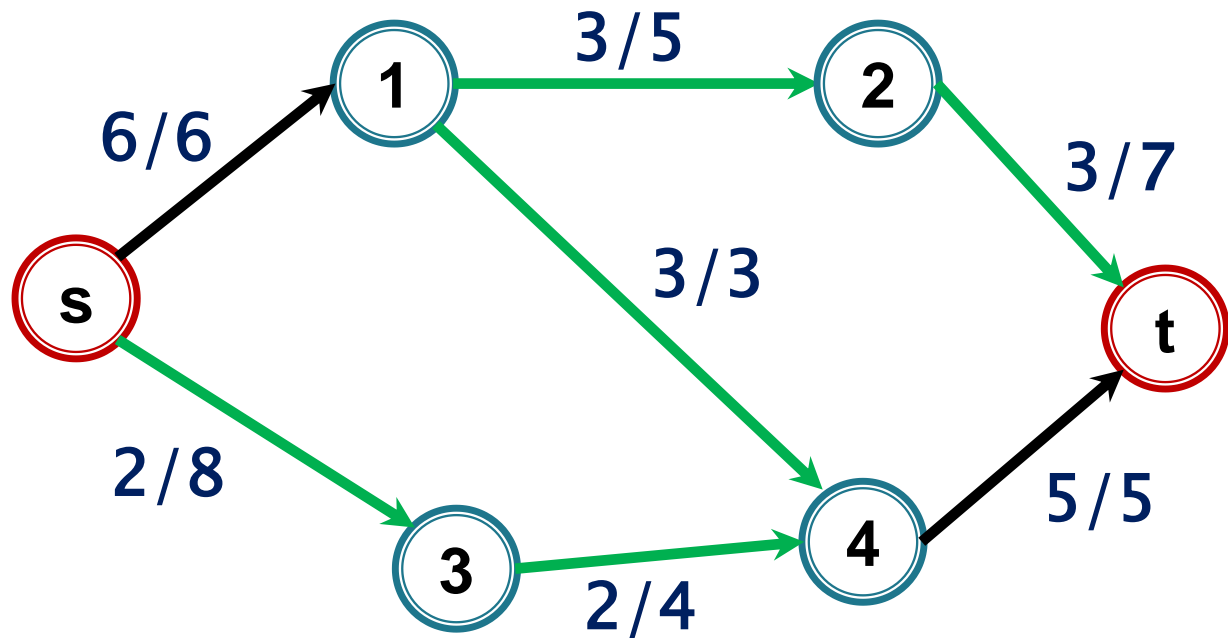


- ▶ Fie N rețea, f flux în N , P un s - t lanț
- ▶ Asociem fiecărui arc e din P o pondere, numită **capacitate reziduală** în P :

- ▶ Fie N rețea, f flux în N , P un s - t lanț
- ▶ Asociem fiecărui arc e din P o pondere, numită **capacitate reziduală** în P :

$$i_P(e) = \begin{cases} c(e) - f(e), & \text{dacă } e \text{ este arc direct în } P \\ f(e), & \text{dacă } e \text{ este arc invers în } P \end{cases}$$

= cu cât mai poate fi modificat fluxul pe arcul e ,
de-a lungul lanțului P



capacități reziduale

- ▶ Capacitatea reziduală a lanțului P este

$$i(P) = \min\{i_p(e) \mid e \in E(P)\}$$

= cu cât mai poate fi modificat
fluxul de-a lungul lanțului P



$$i(P) = 2$$

- ▶ Capacitatea reziduală a lanțului P este

$$i(P) = \min\{i_P(e) \mid e \in E(P)\}$$

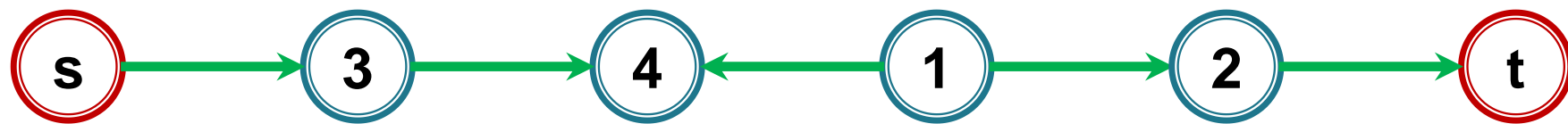
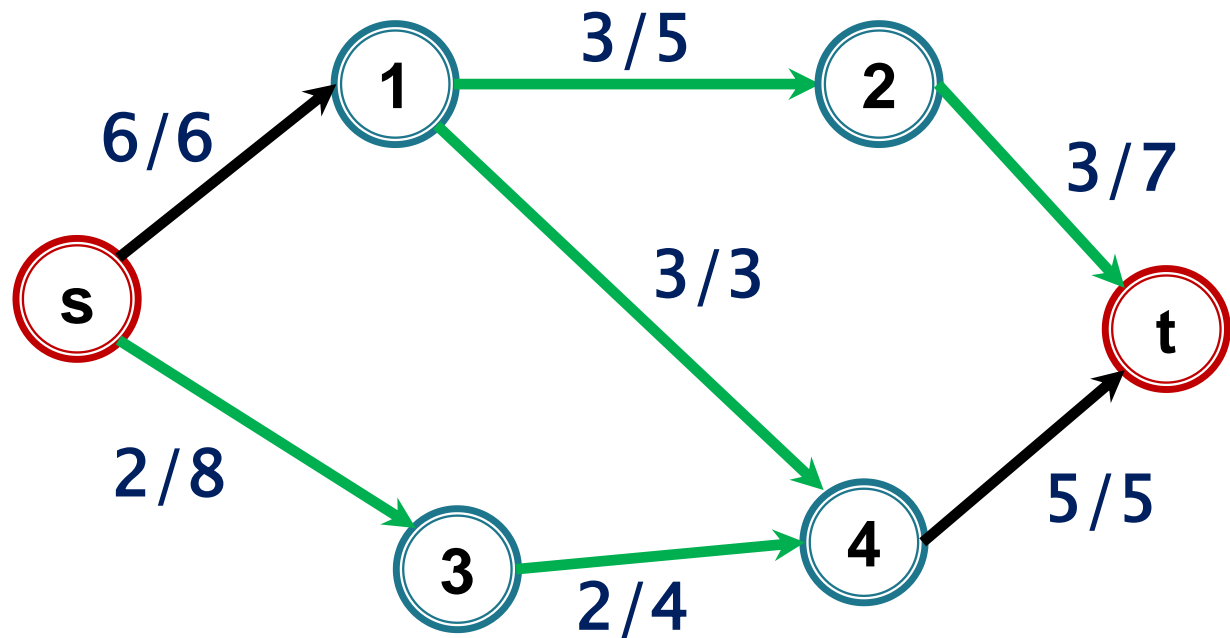
= cu cât mai poate fi modificat
fluxul de-a lungul lanțului P

- ▶ P se numește

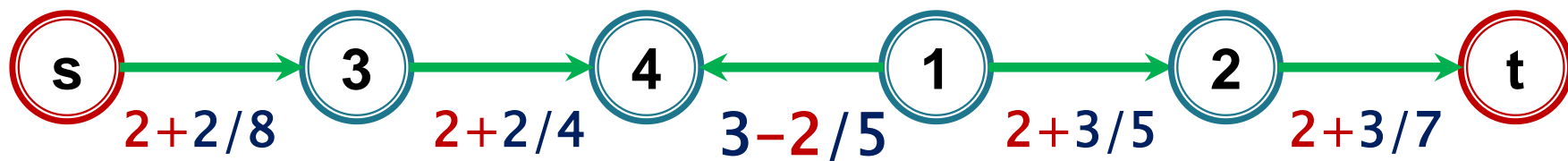
- **f-saturat** dacă $i(P) = 0$
- **f-nesaturat** dacă $i(P) \neq 0$

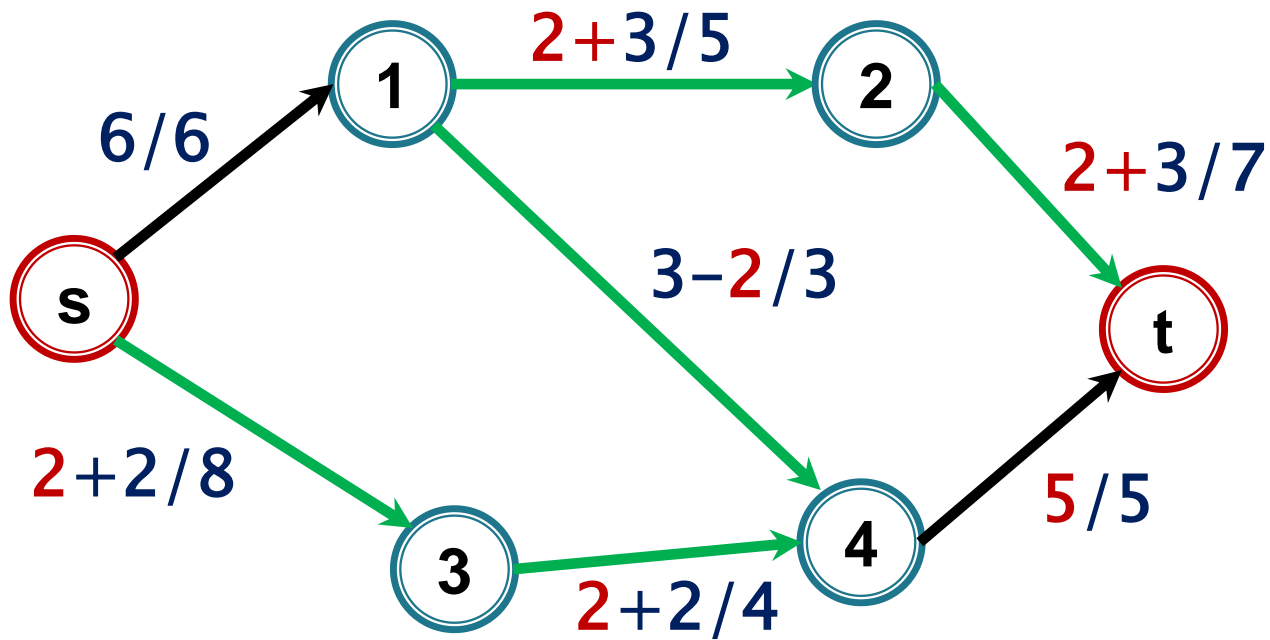
- ▶ Fie P un s-t lanț **f-nesaturat**.
- ▶ Fluxul revizuit de-a lungul lanțului P se definește ca fiind $f' : E \rightarrow \mathbb{N}$,

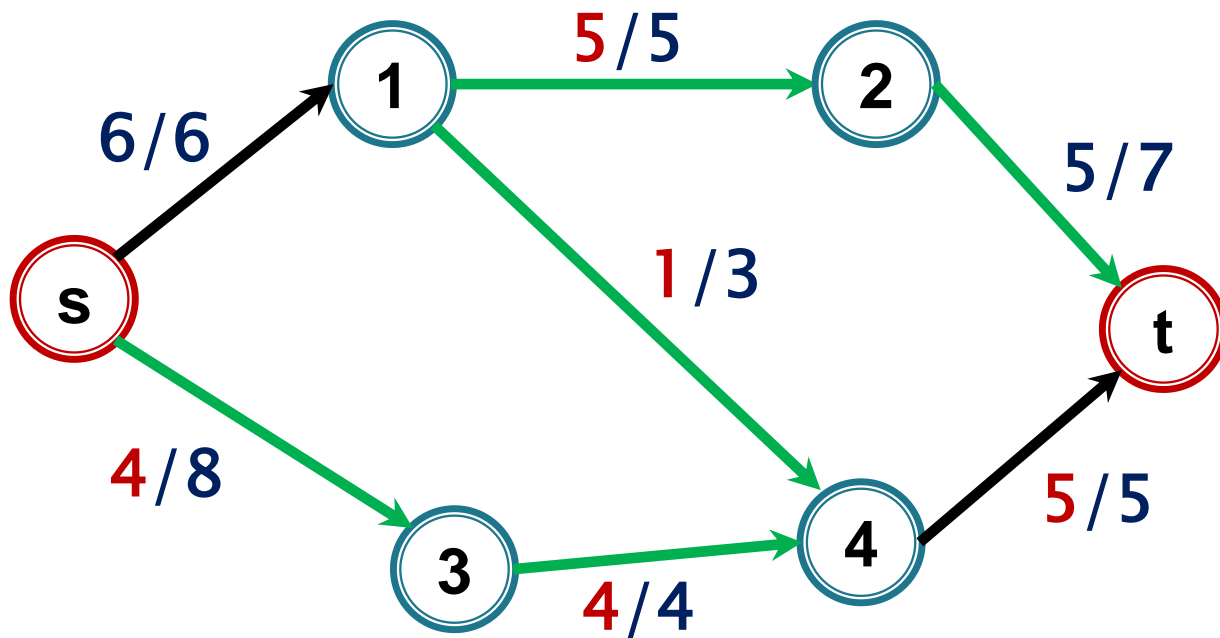
$$f'(e) = \begin{cases} f(e) + i(P), & \text{dacă } e \text{ este arc direct în } P \\ f(e) - i(P), & \text{dacă } e \text{ este arc invers în } P \\ f(e), & \text{altfel} \end{cases}$$



$$i(P) = 2 \quad \downarrow$$







Fluxul după revizuirea de-a lungul lanțului P

- ▶ Fie P un s-t lanț f -nesaturat.
- ▶ **Fluxul revizuit de-a lungul lanțului P se definește ca fiind $f' : E \rightarrow \mathbb{N}$,**

$$f'(e) = \begin{cases} f(e) + i(P), & \text{dacă } e \text{ este arc direct în } P \\ f(e) - i(P), & \text{dacă } e \text{ este arc invers în } P \\ f(e), & \text{altfel} \end{cases}$$

- ▶ Are loc relația

$$val(f') = val(f) + i(P) \geq val(f) + 1$$

Teoremă

Fie N o rețea și f un flux în N . Avem echivalența:

f este **flux maxim** în $N \Leftrightarrow$

nu există niciun s - t lanț **f -nesaturat** în N

Algoritm generic de determinare a unui flux maxim – algoritmul FORD – FULKERSON

- Fie $f \equiv 0$ fluxul vid
- Cât timp există un lanț f -nesaturat P în G
 - determină un astfel de lanț P
 - revizuieste fluxul f de-a lungul lanțului P
- Afișează f



Cum determinăm un lanț f-nesaturat?

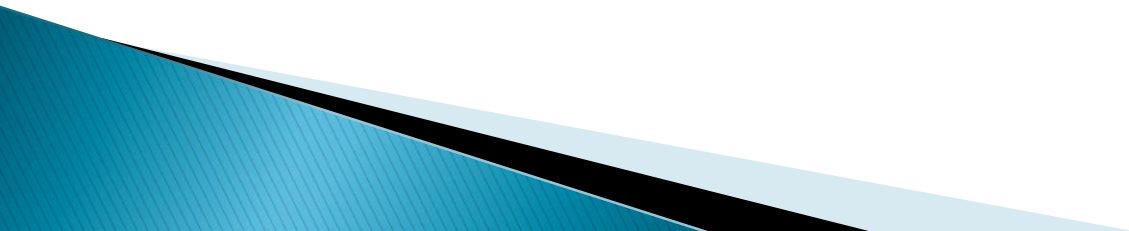


Prin parcurgerea grafului pornind din vârful s și considerând doar arce cu capacitatea reziduală pozitivă (în raport cu lanțurile construite prin parcurgere, memorate cu vectorul $tata$)

Implementarea algoritmului FORD-FULKERSON (Algoritmul EDMONDS-KARP)

Algorithmul Ford–Fulkerson

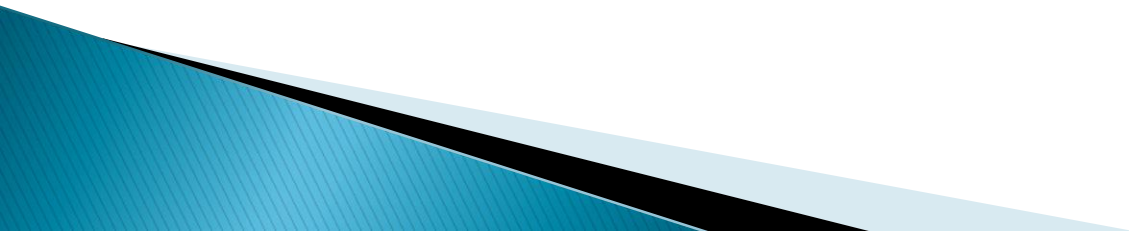
Schema:



Algoritmul Ford–Fulkerson

Schema:

initializeaza_flux_nul()



Algoritmul Ford–Fulkerson

Schema:

initializeaza_flux_nul()

cat timp (construieste_s-t_lant_nesat()=true) executa

Algoritmul Ford–Fulkerson

Schema:

initializeaza_flux_nul()

cat timp (construieste_s-t_lant_nesat()=true) executa

revizuieste_flux_lant()

Algoritmul Ford–Fulkerson

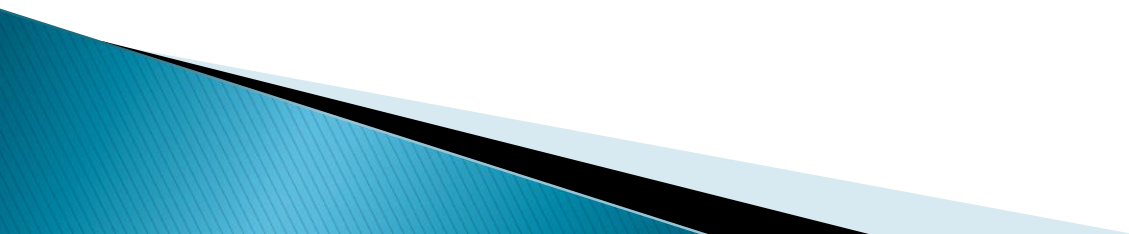
Schema:

initializeaza_flux_nul()

cat timp (construieste_s-t_lant_nesat()=true) executa

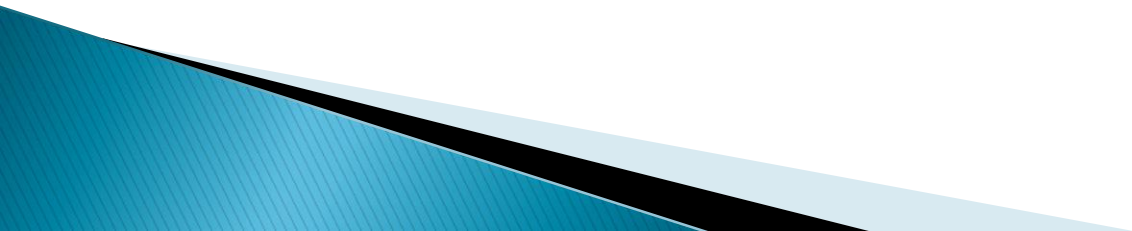
revizuieste_flux_lant()

afiseaza_flux()



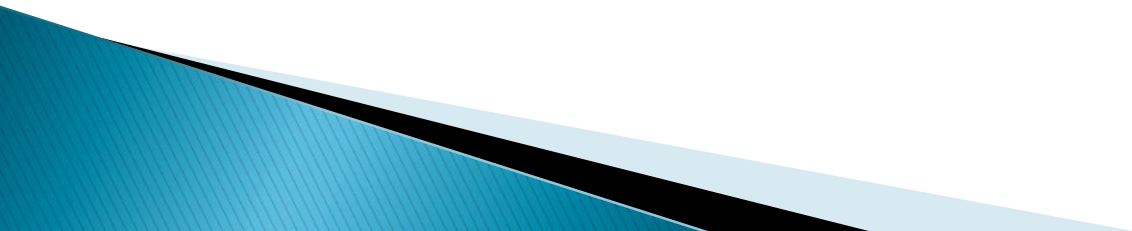
Implementare. Algoritmul Edmonds–Karp

construieste_s-t_lant_nesat()



Implementare. Algoritmul Edmonds–Karp

construieste_s-t_lant_nesat() – folosind
parcurgerea BF din s



Implementare. Algoritmul Edmonds–Karp

construieste_s-t_lant_nesat() – folosind parcurgerea BF din s

- ▶ sunt considerate în parcurgere doar arce pe care se poate modifica fluxul, adică având capacitate reziduală pozitivă

revizuieste_flux_lant



revizuieste_flux_lant

- fie P s-t lanțul găsit cu BF
-
- -
 -

revizuieste_flux_lant

- fie P s-t lanțul găsit cu BF
- calculăm $i(P)$
- -
 -

revizuieste_flux_lant

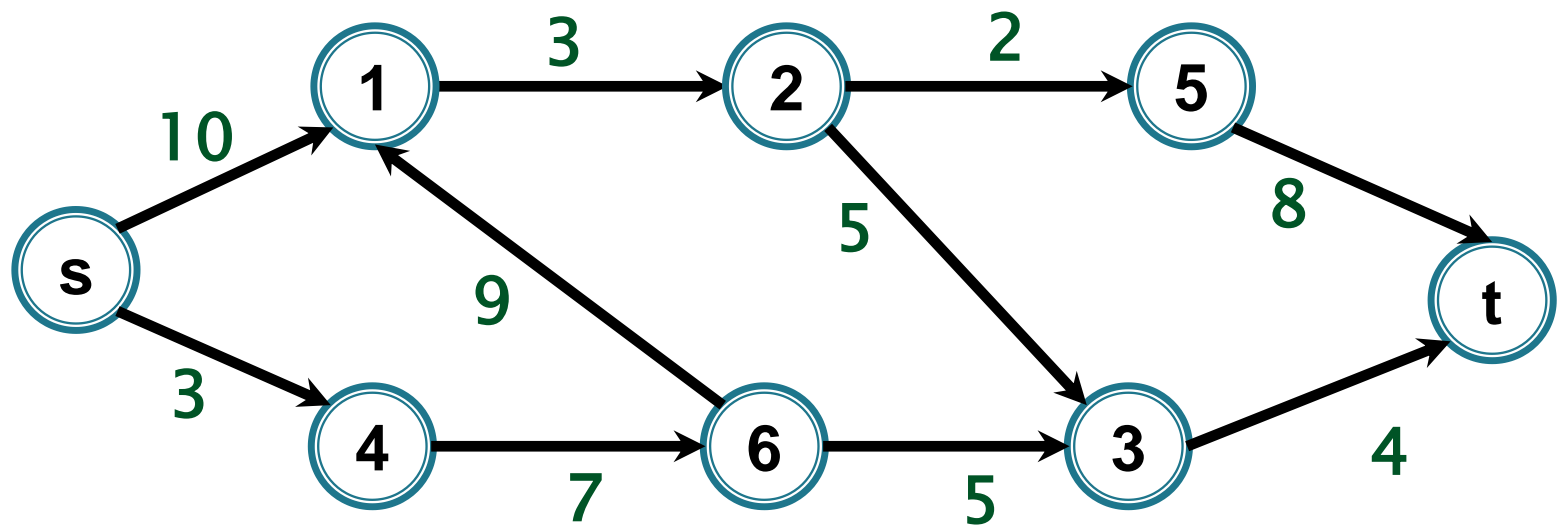
- fie P s – t lanțul găsit cu BF
- calculăm $i(P)$
- pentru fiecare arc e al lanțului P
 -
 -

revizuieste_flux_lant

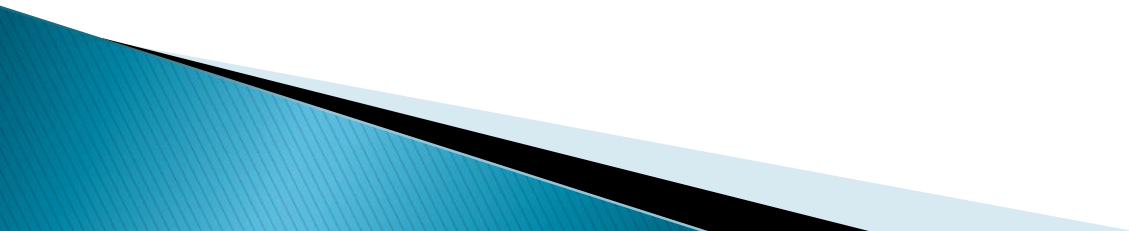
- fie P $s-t$ lanțul găsit cu BF
- calculăm $i(P)$
- pentru fiecare arc e al lanțului P
 - creștem cu $i(P)$ fluxul pe e dacă este arc direct
 -

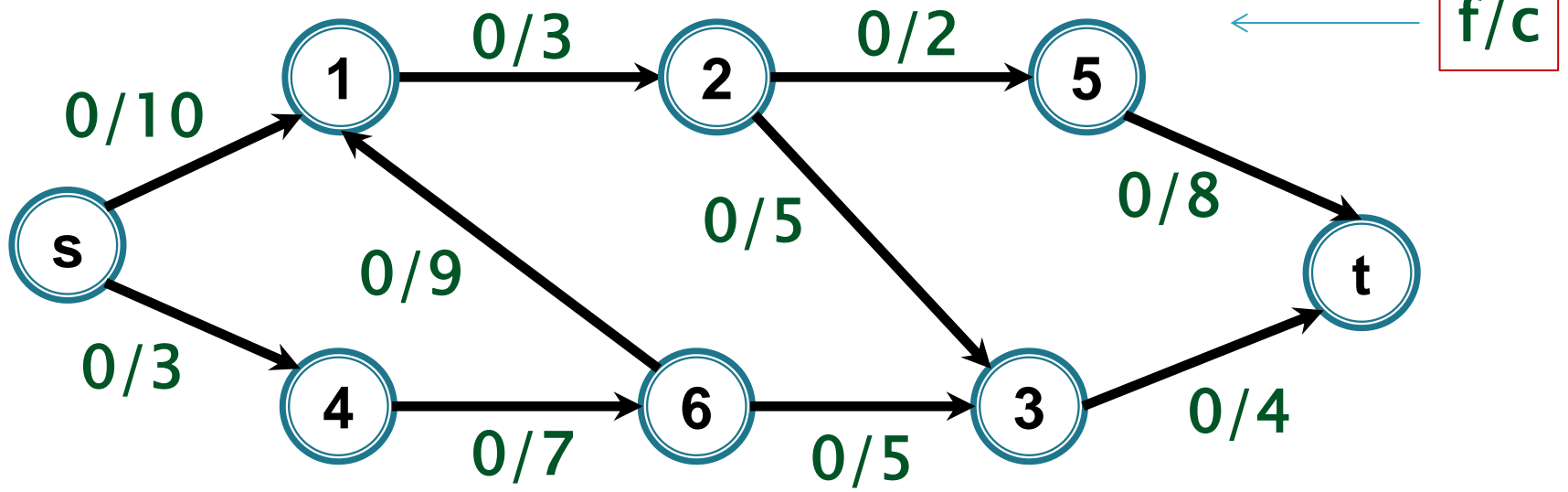
revizuieste_flux_lant

- fie P s - t lanțul găsit cu BF
- calculăm $i(P)$
- pentru fiecare arc e al lanțului P
 - creștem cu $i(P)$ fluxul pe e dacă este arc direct
 - scădem cu $i(P)$ fluxul pe e dacă este arc invers

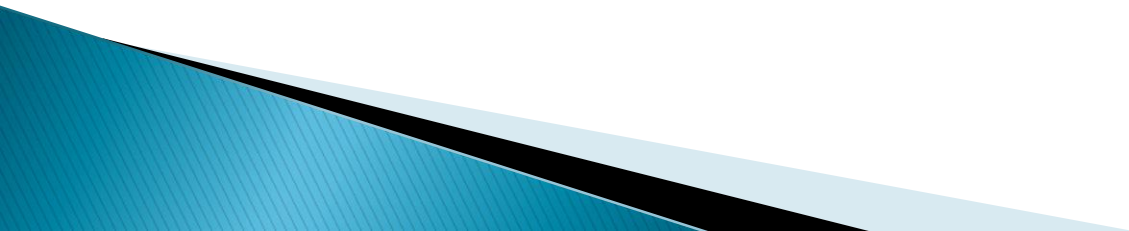


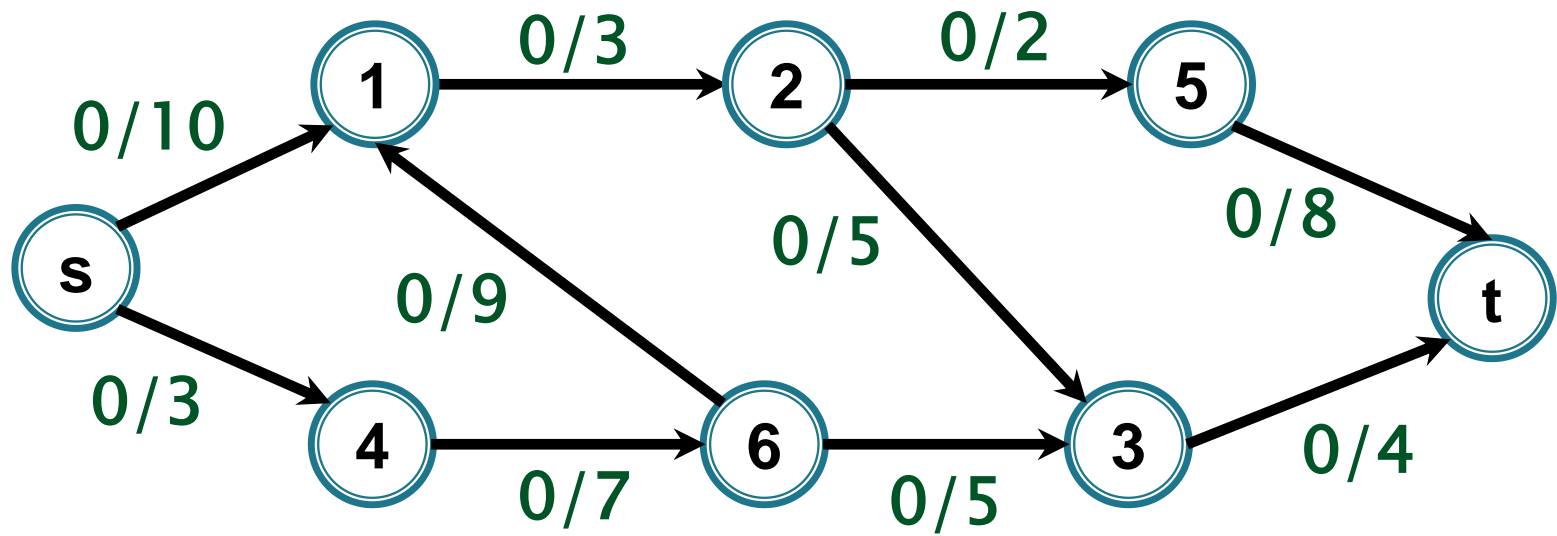
initializeaza_flux_nul

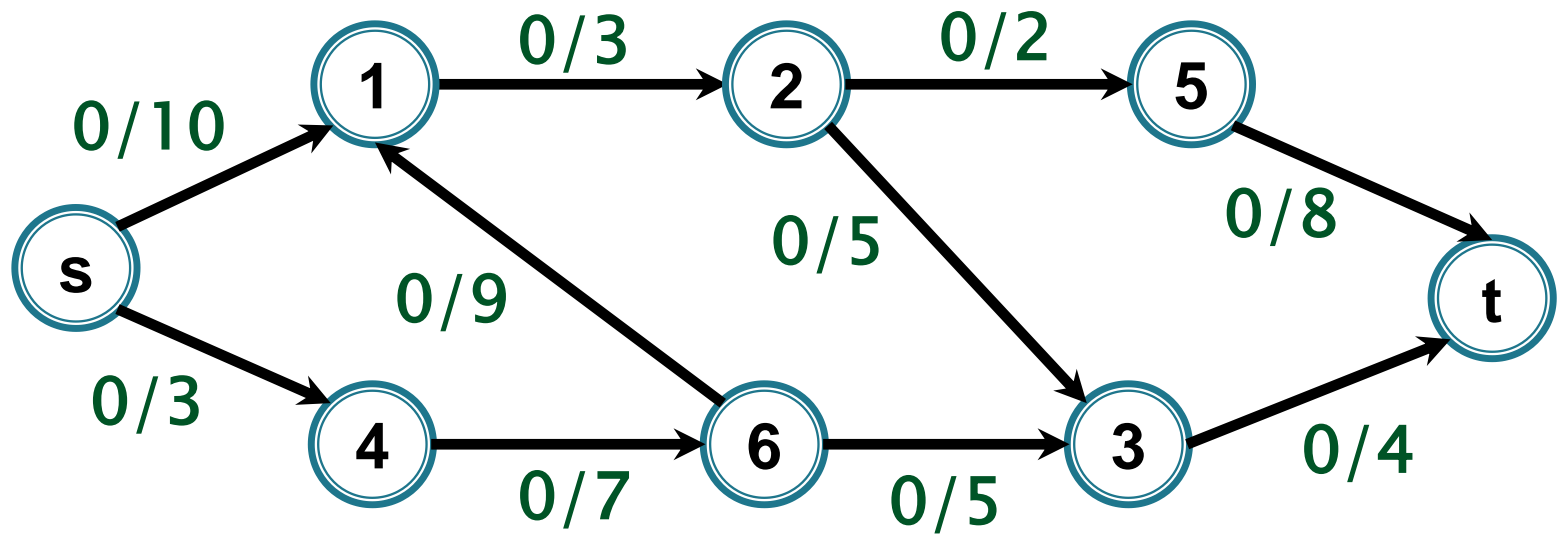




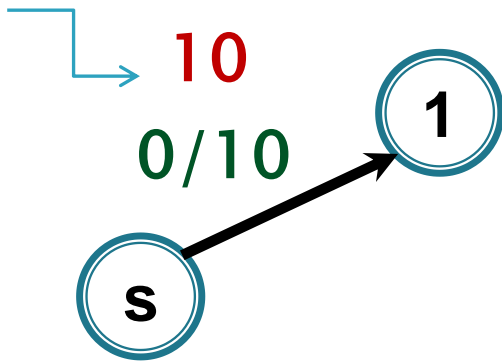
**construieste_s-t_lant_nesat folosind
parcurgerea BF din s**

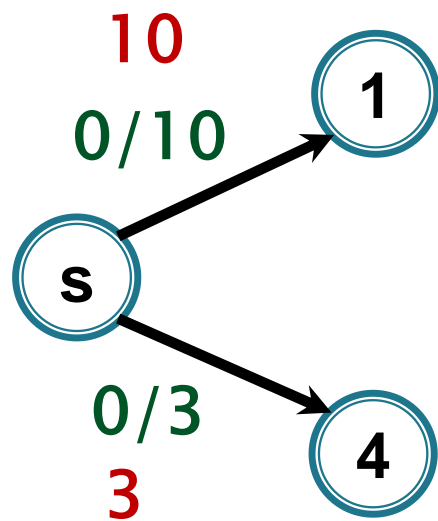
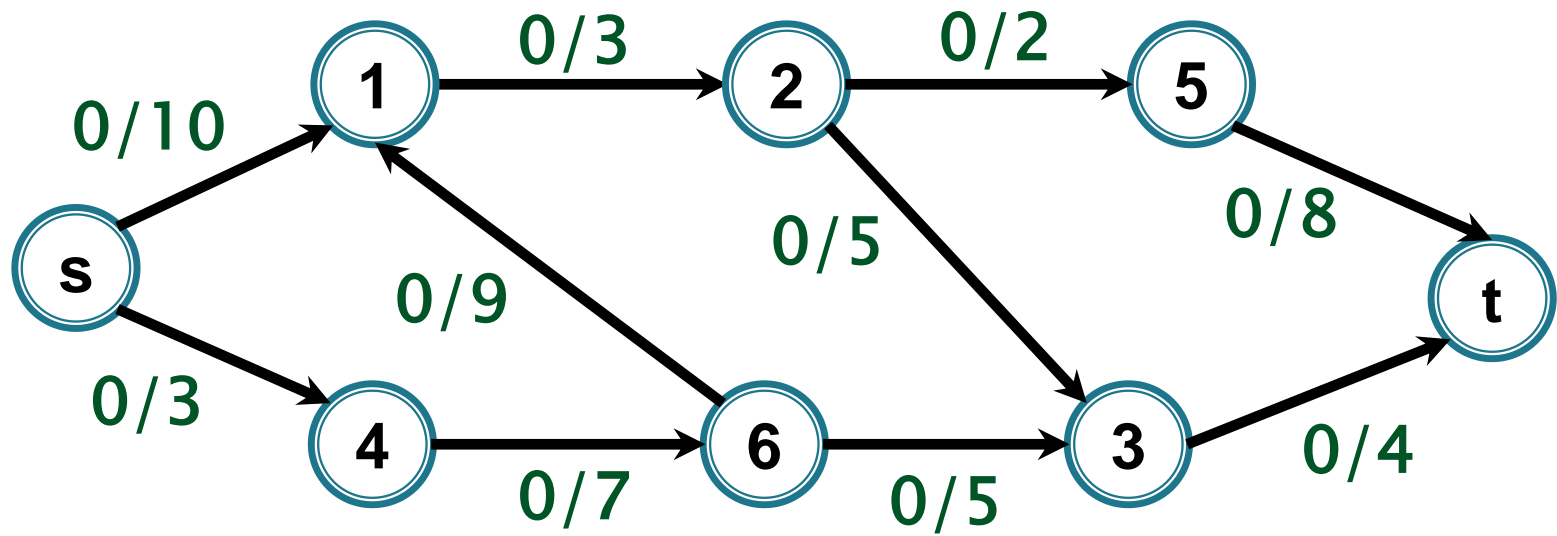


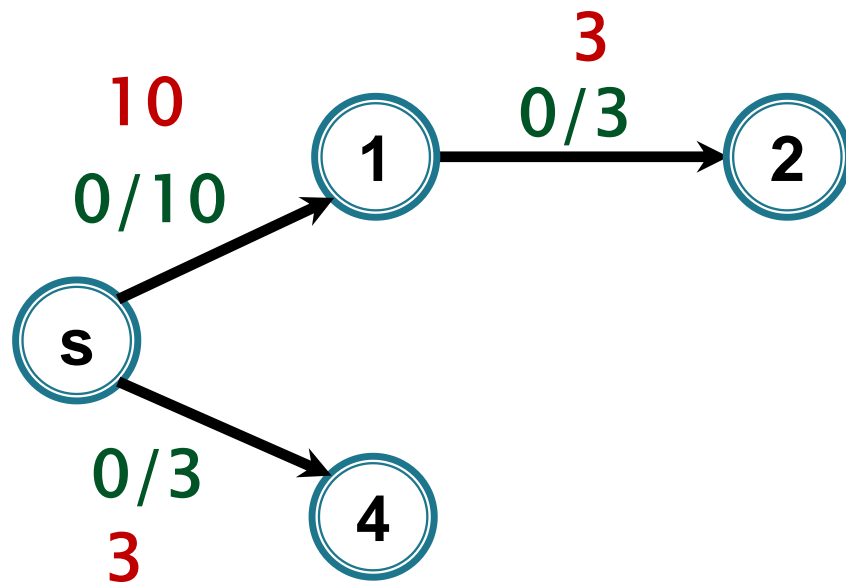
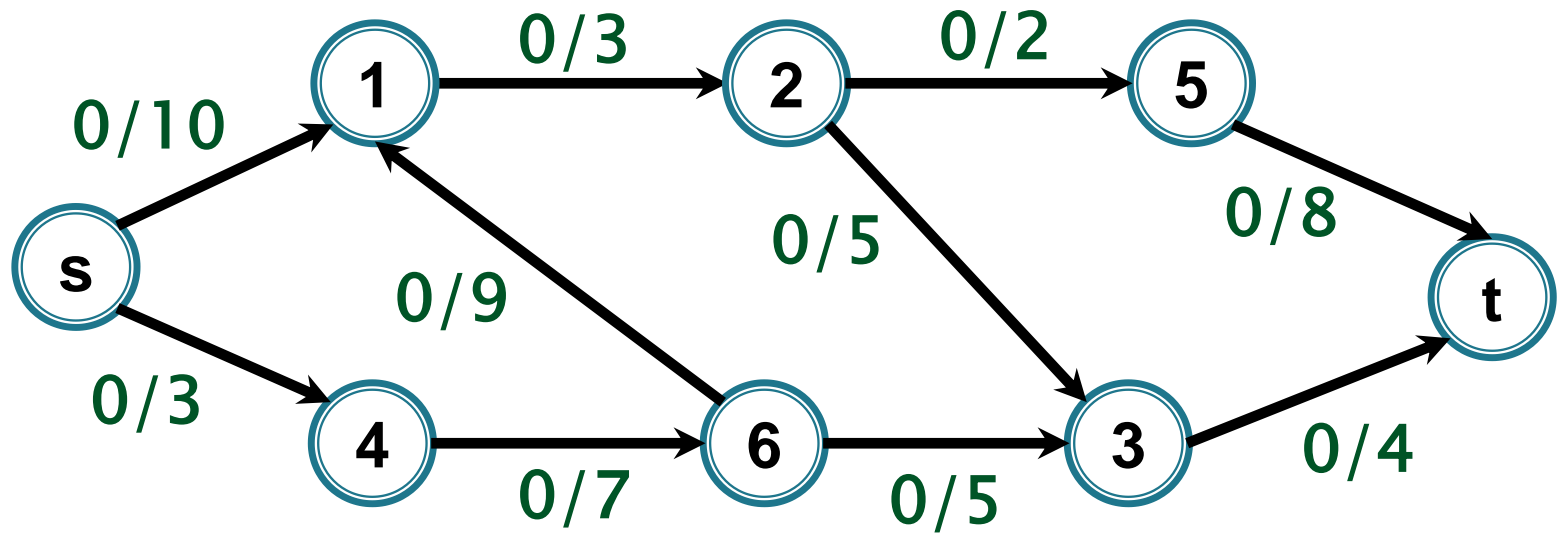


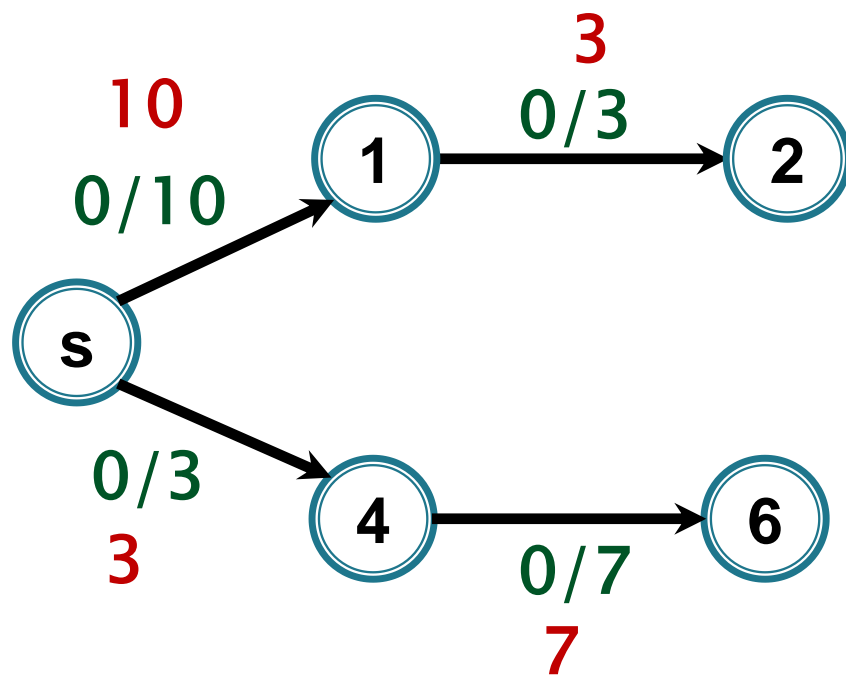
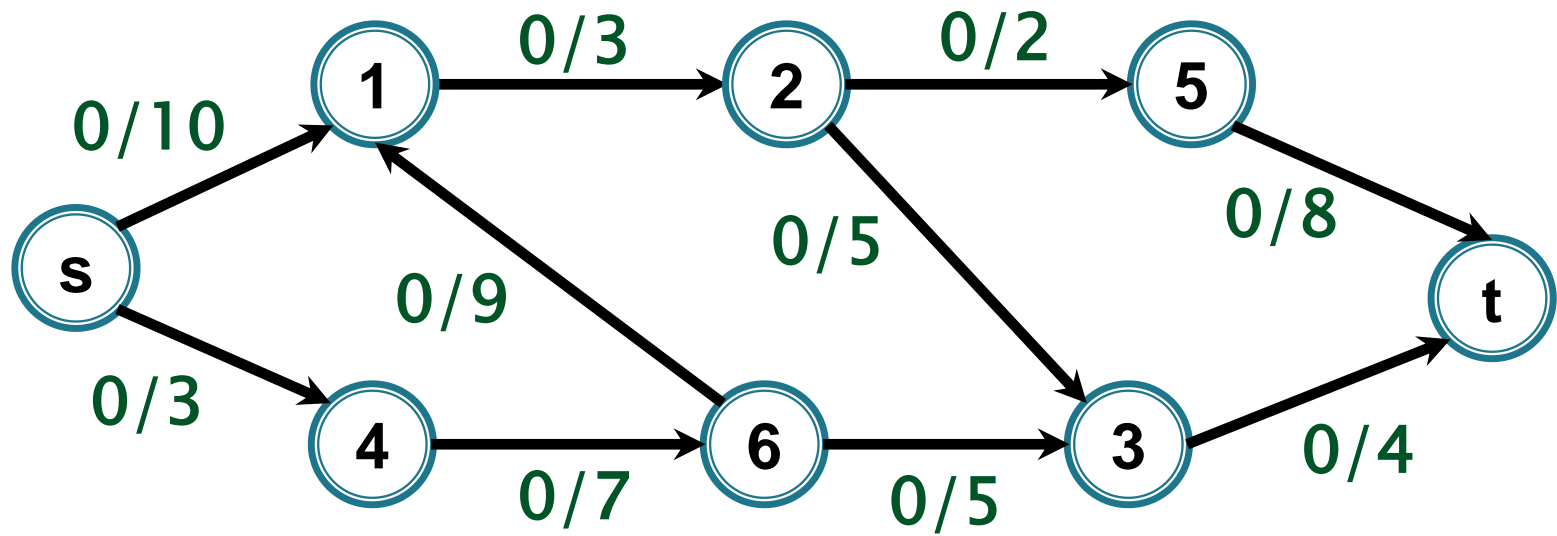


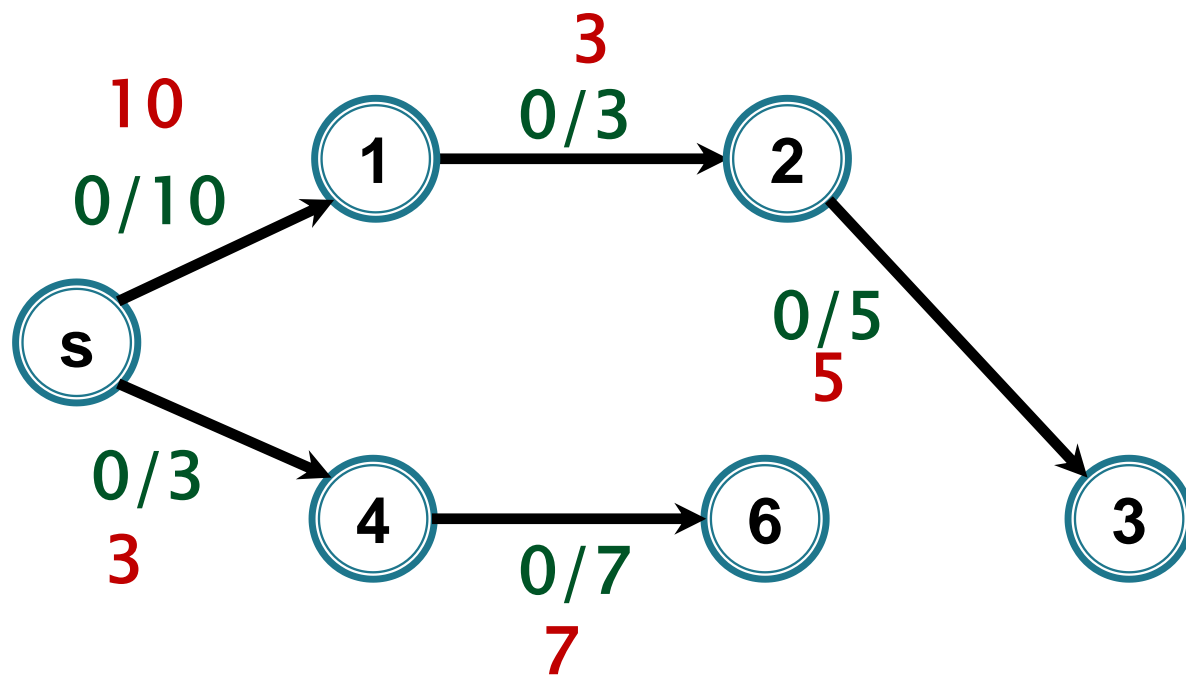
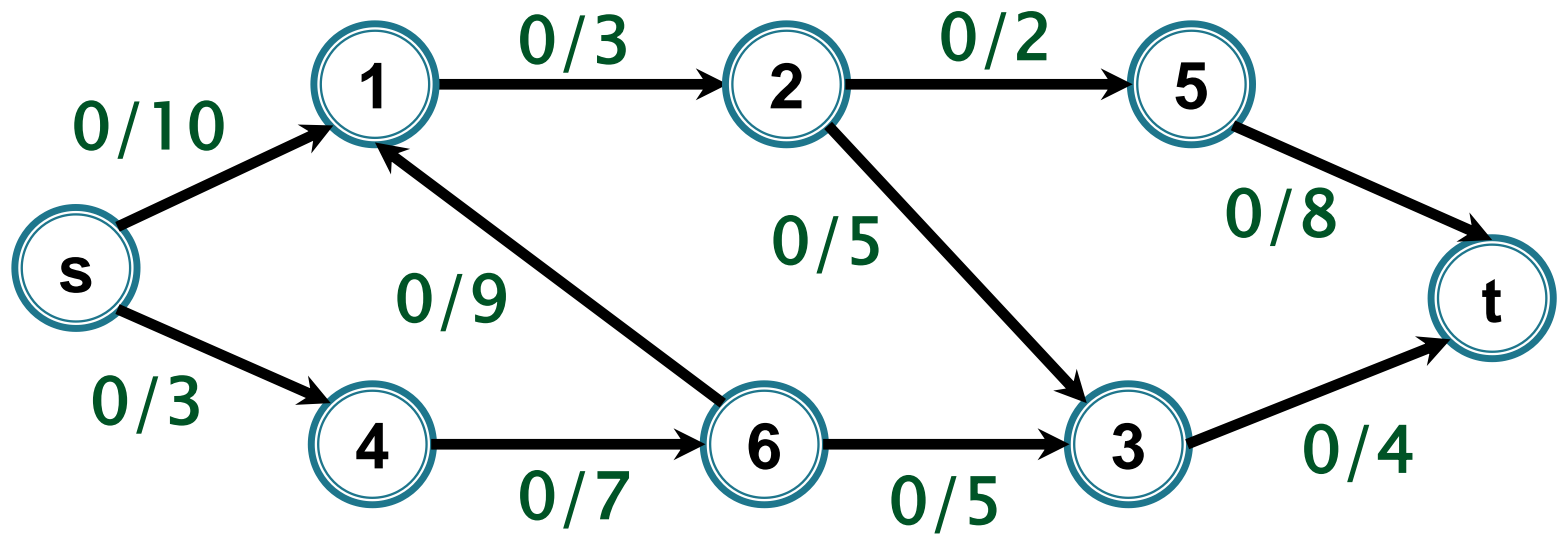
Capacitatea reziduală

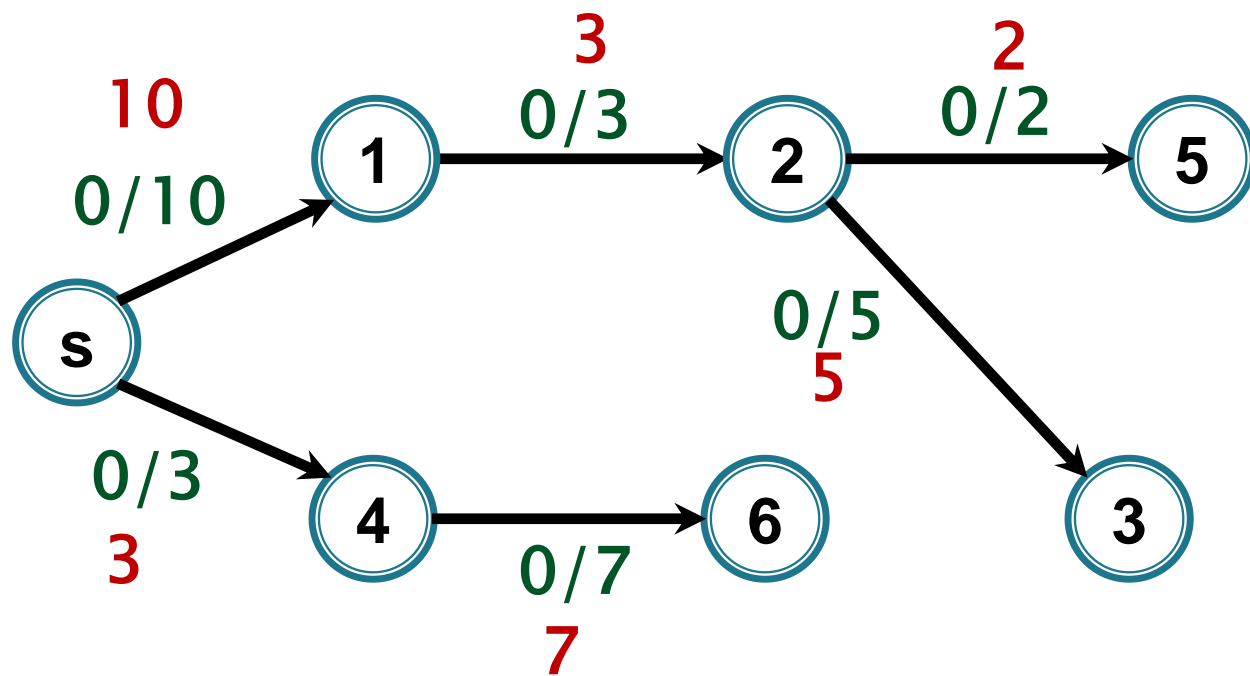
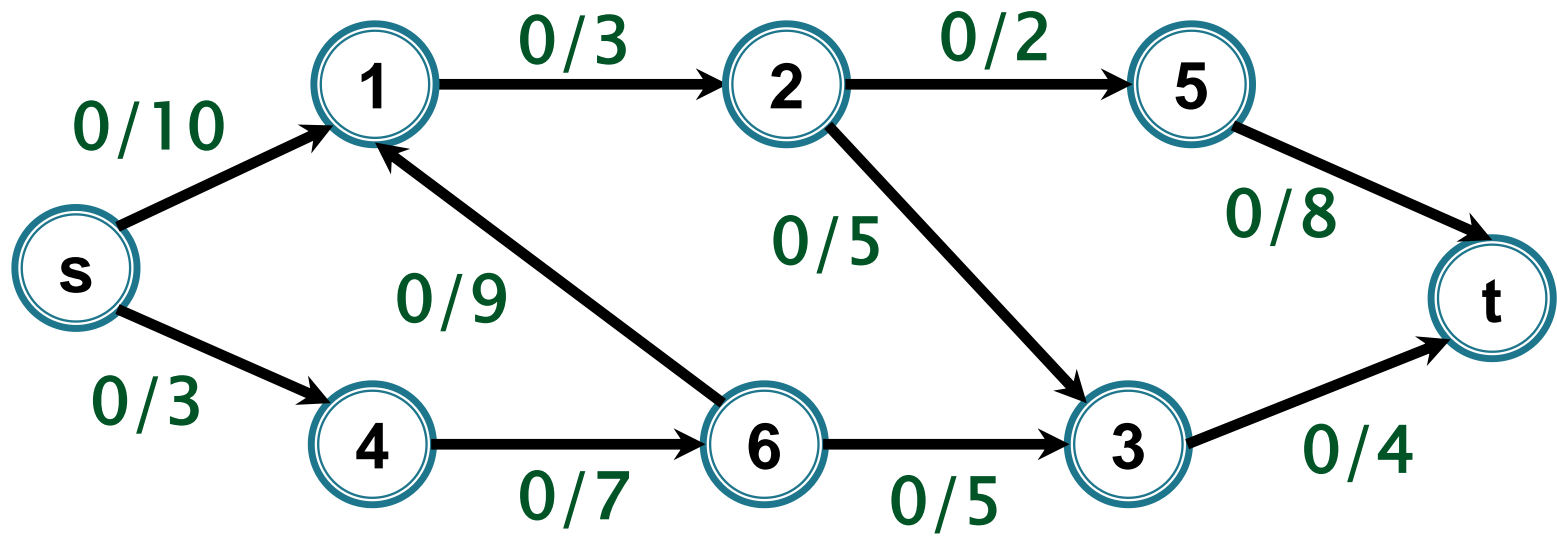


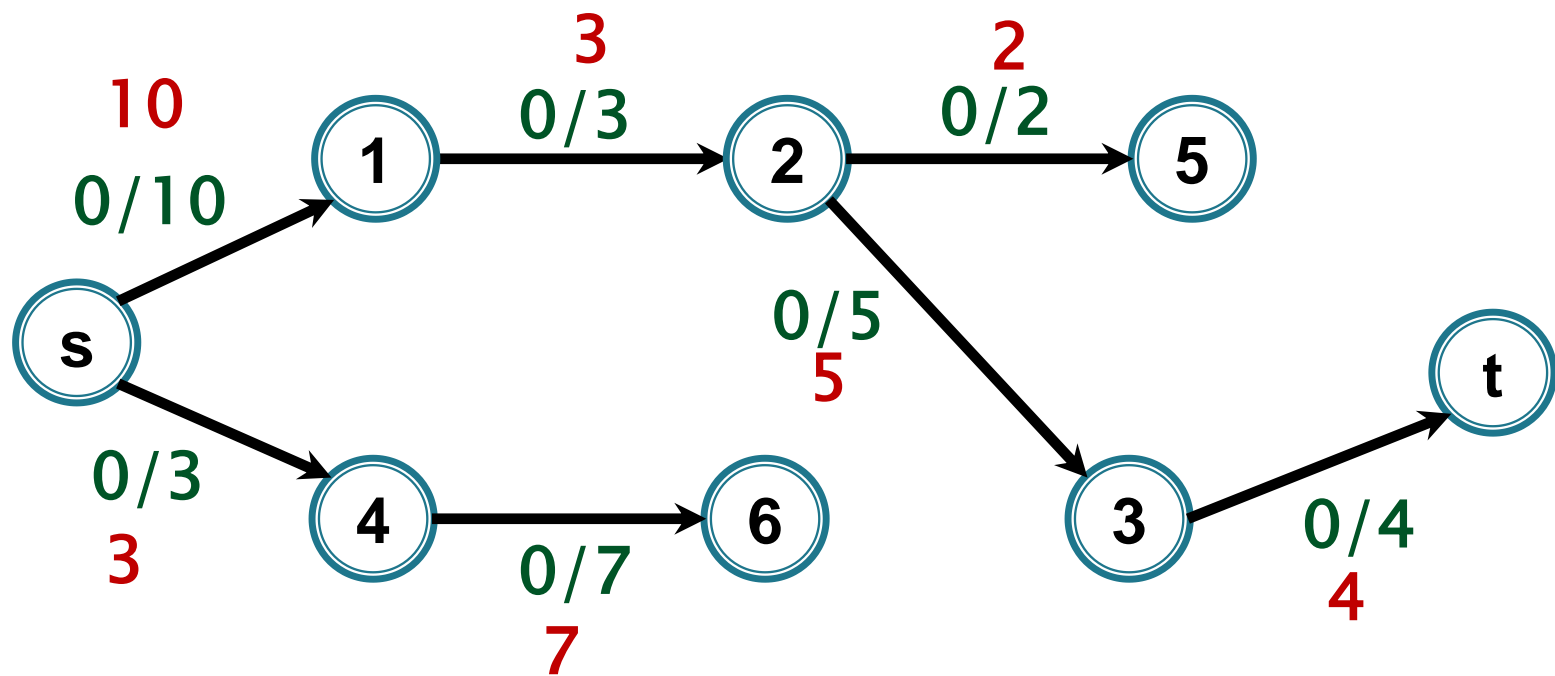
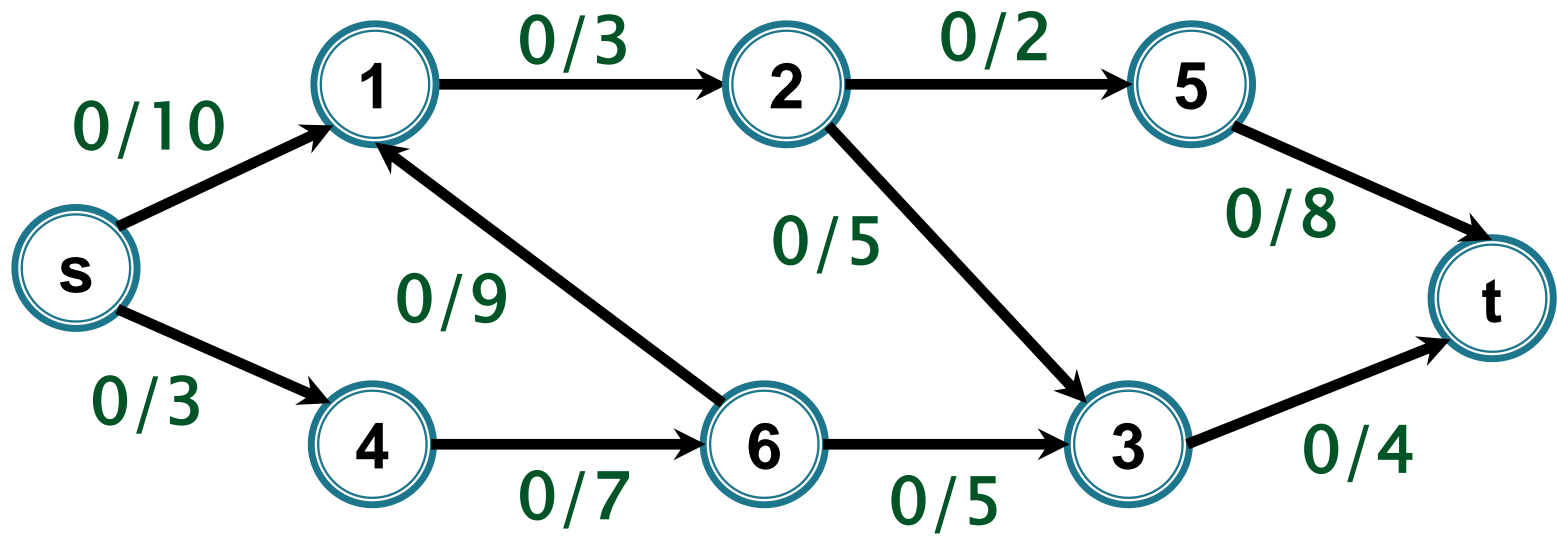






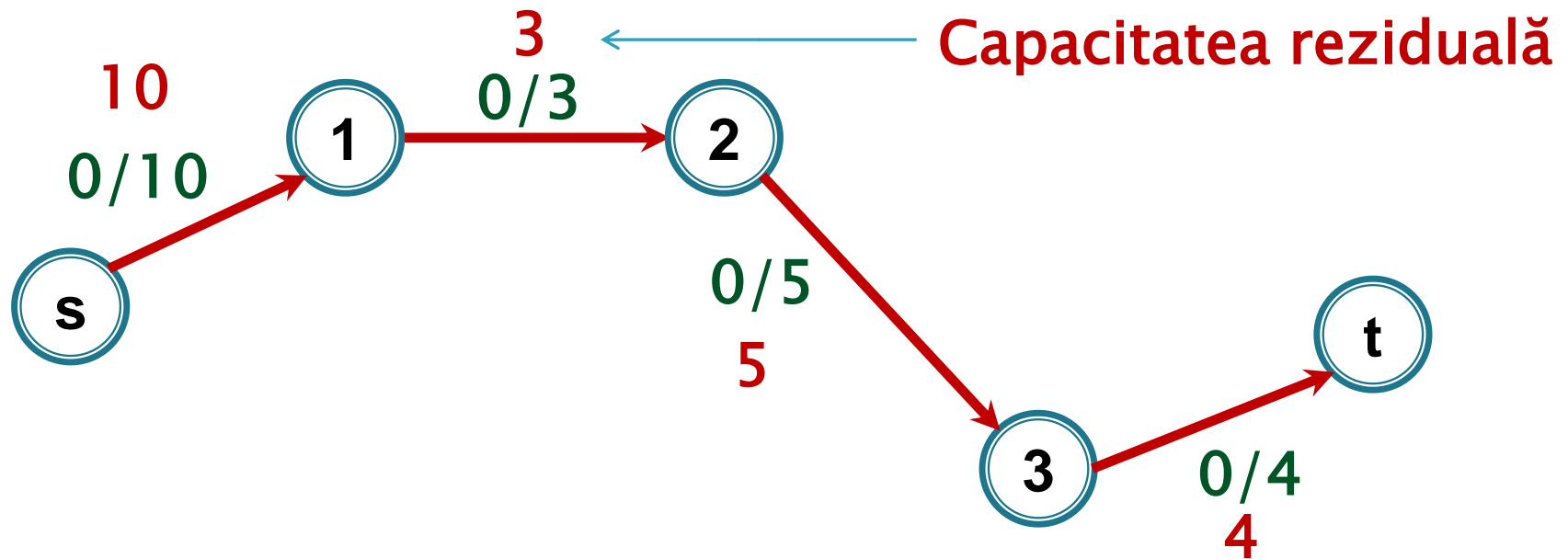
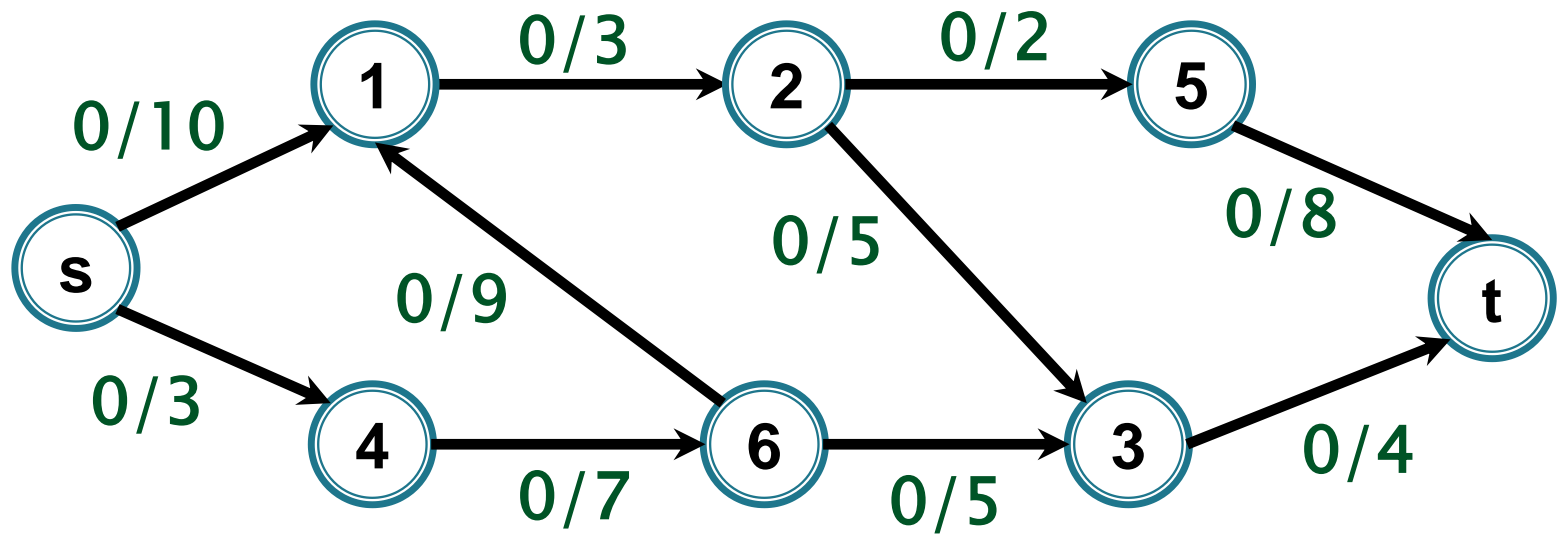


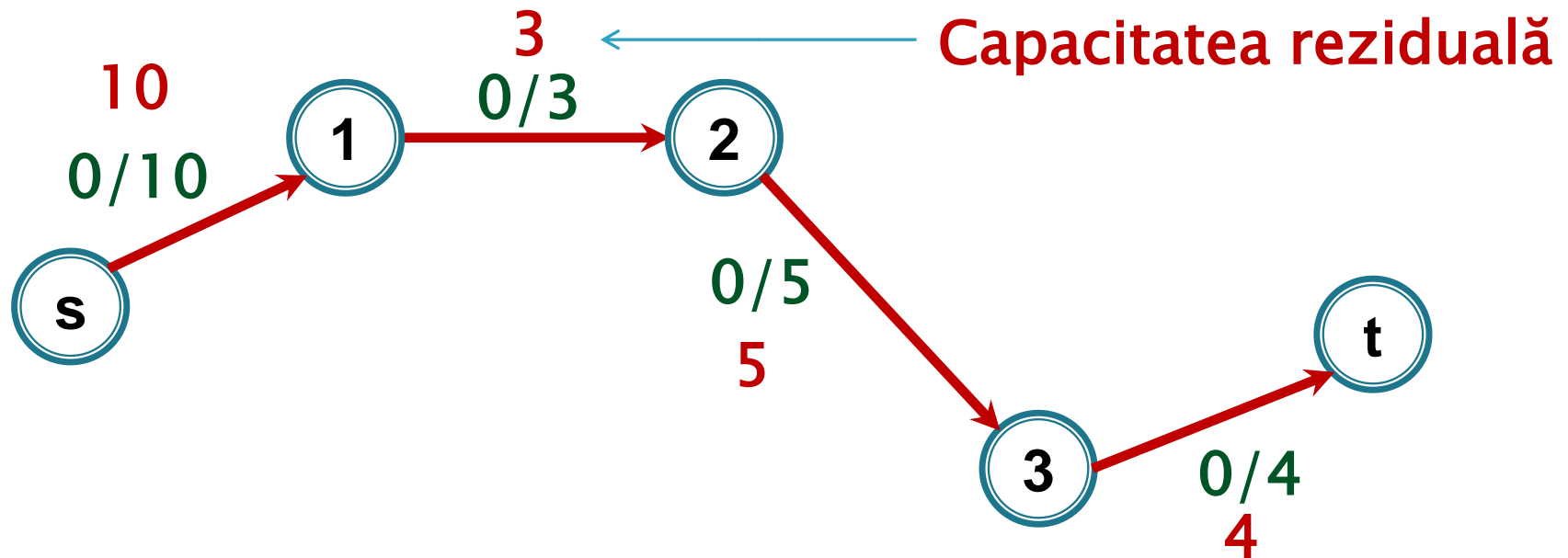
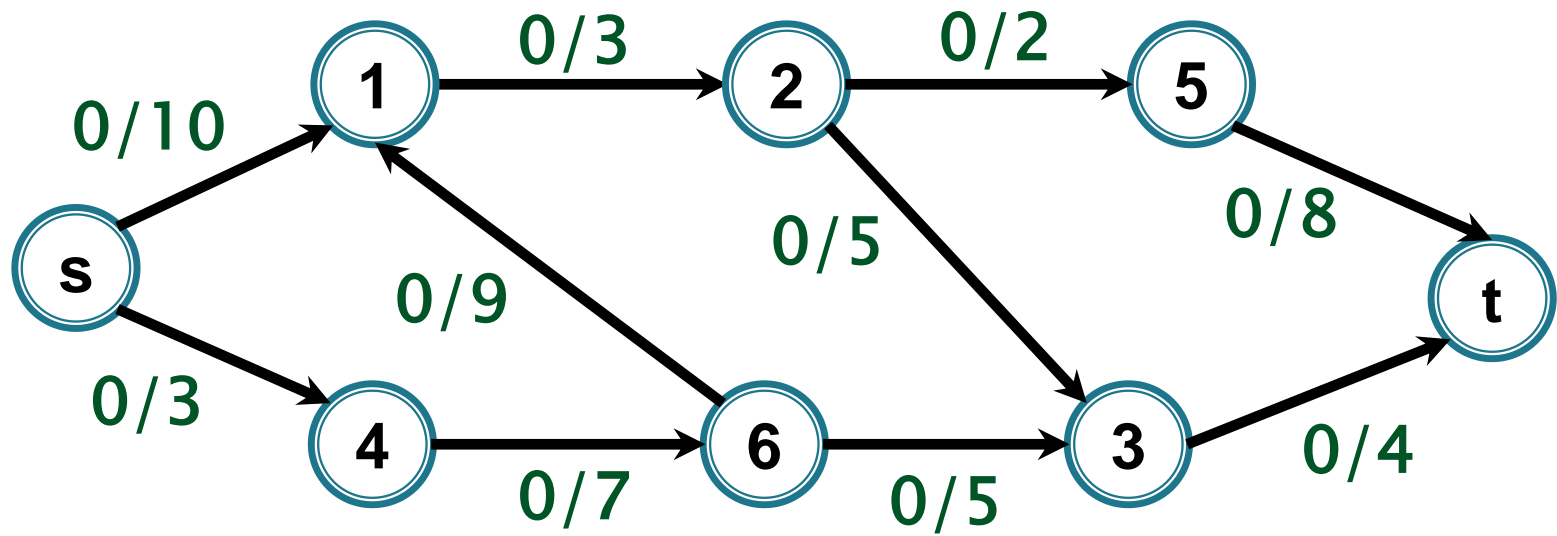




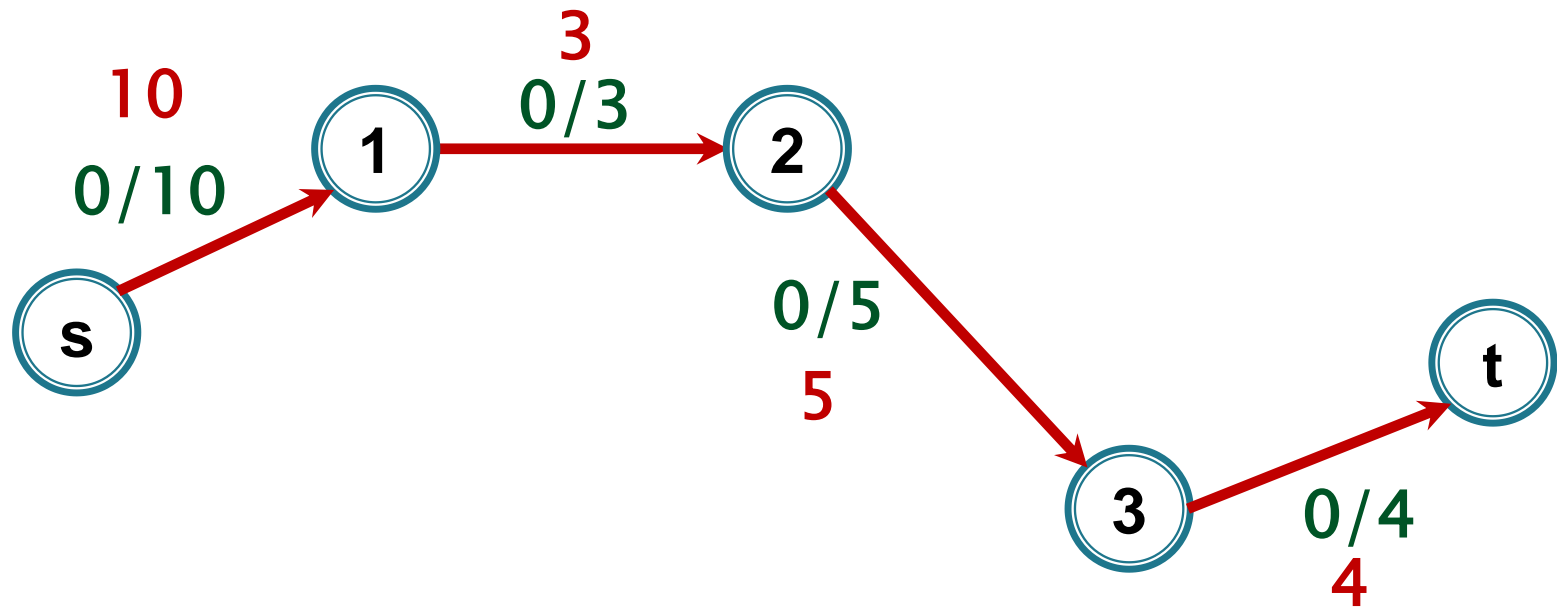
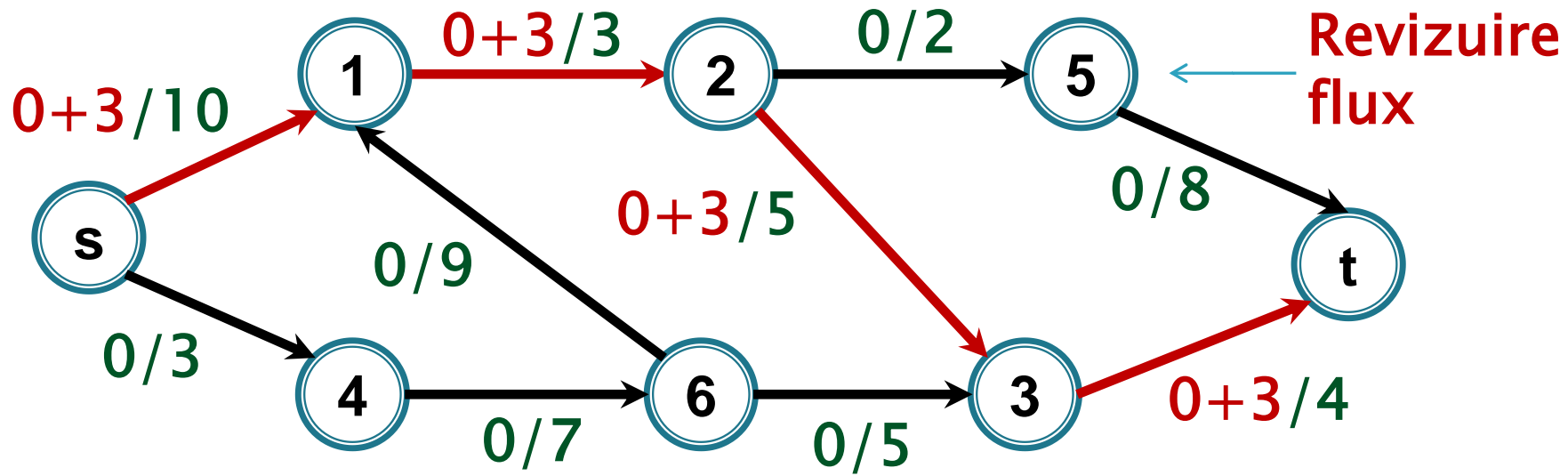
revizuieste_flux_lant



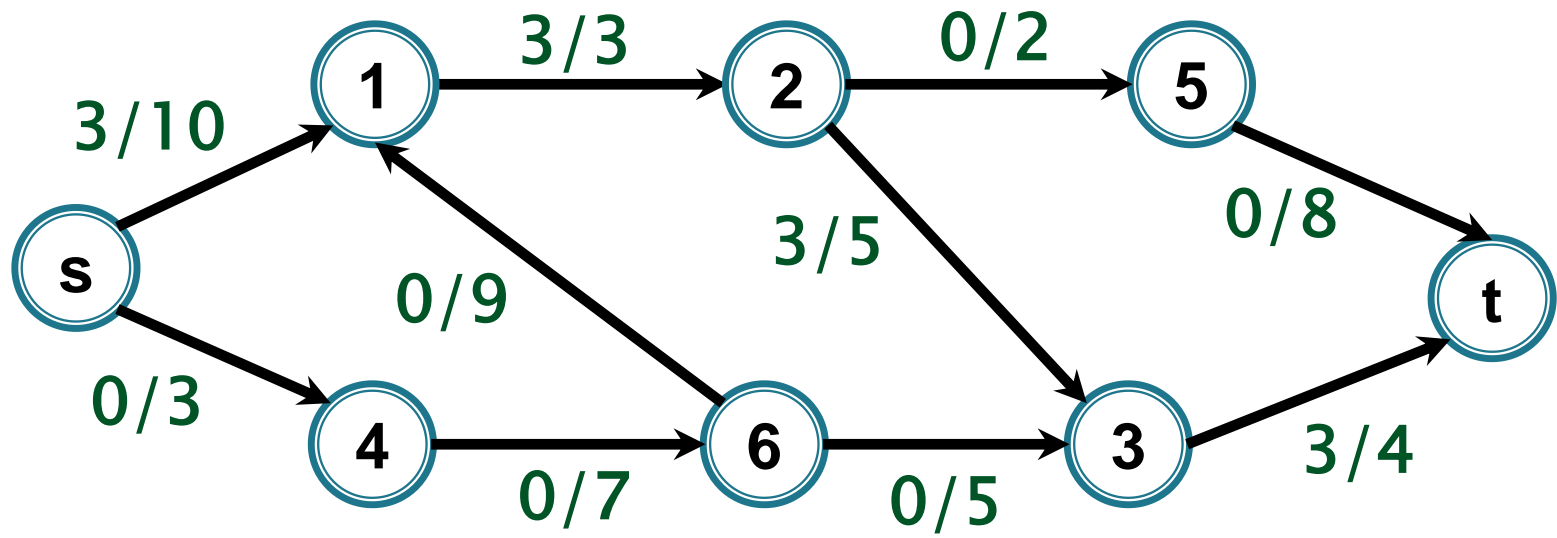




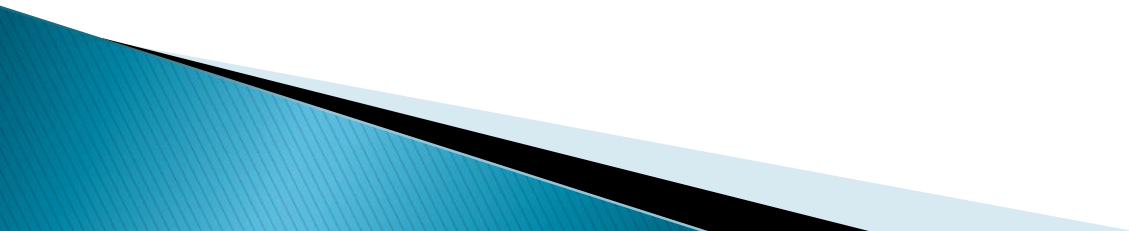
$$i(P) = \min \{10, 3, 5, 4\} = 3$$

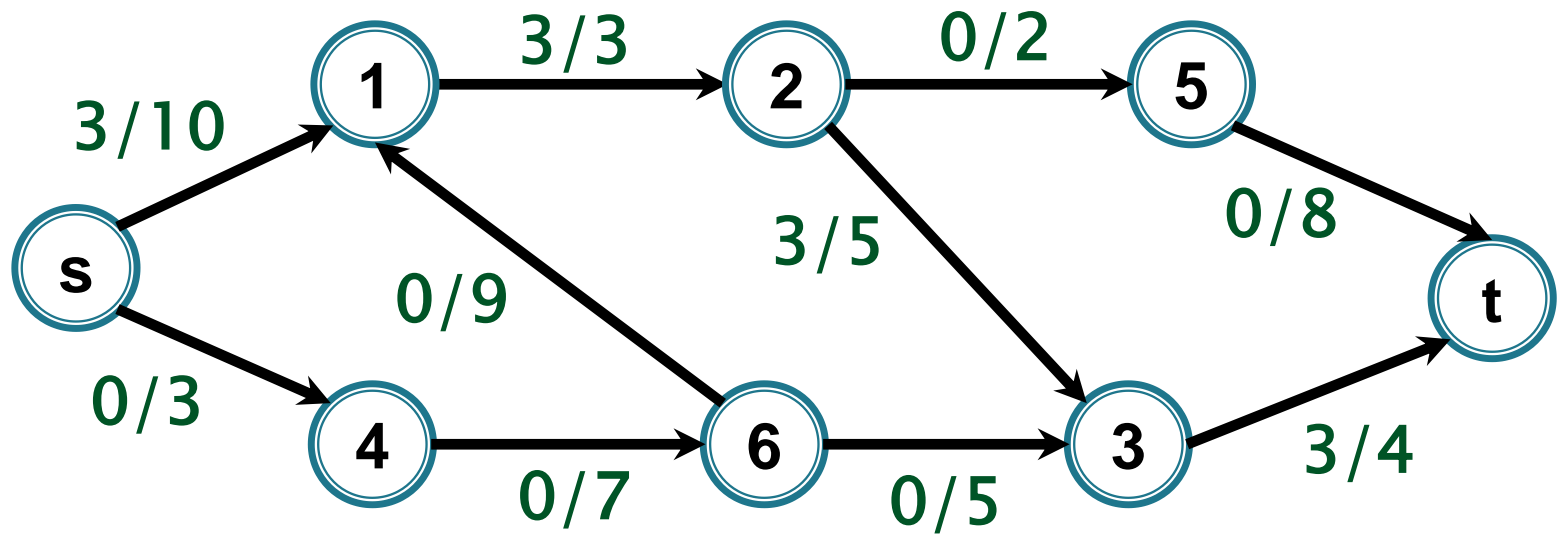


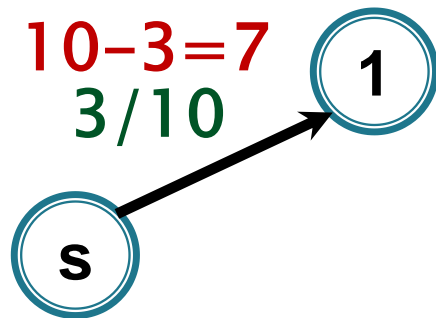
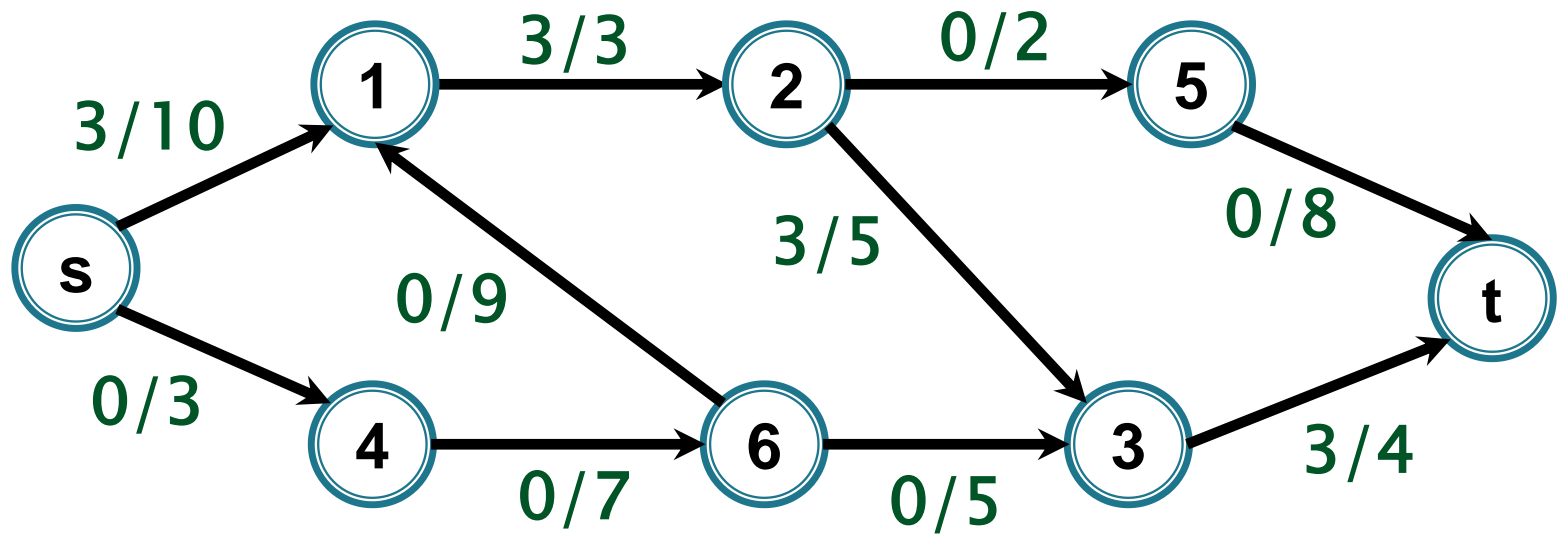
$$i(P) = \min \{10, 3, 5, 4\} = 3$$

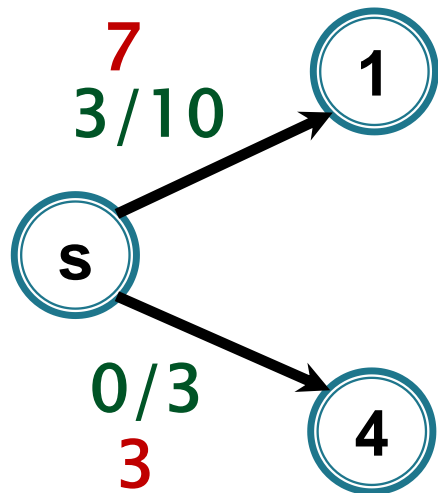
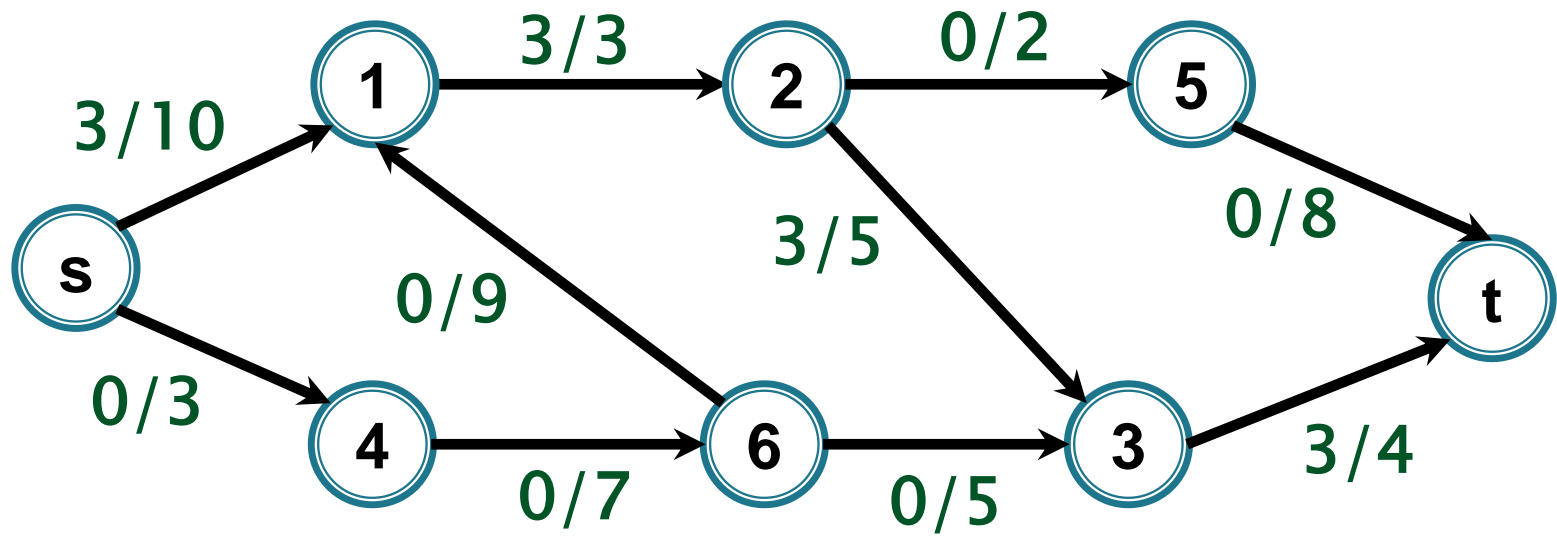


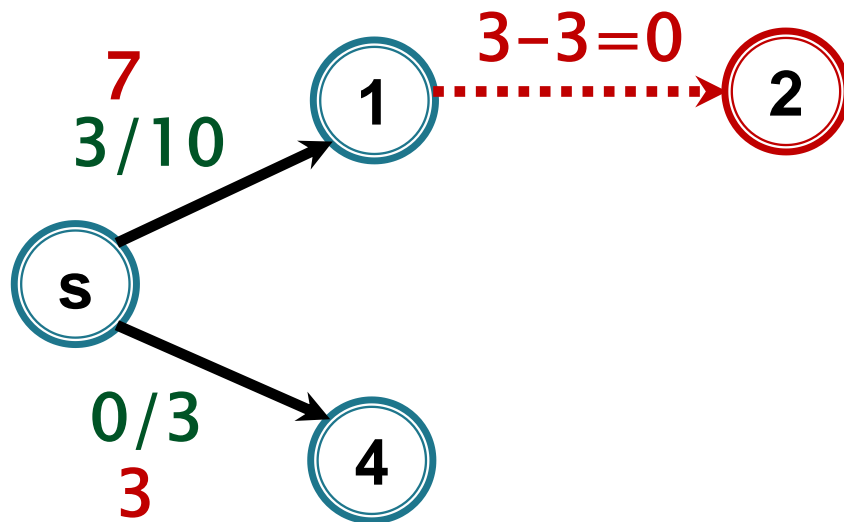
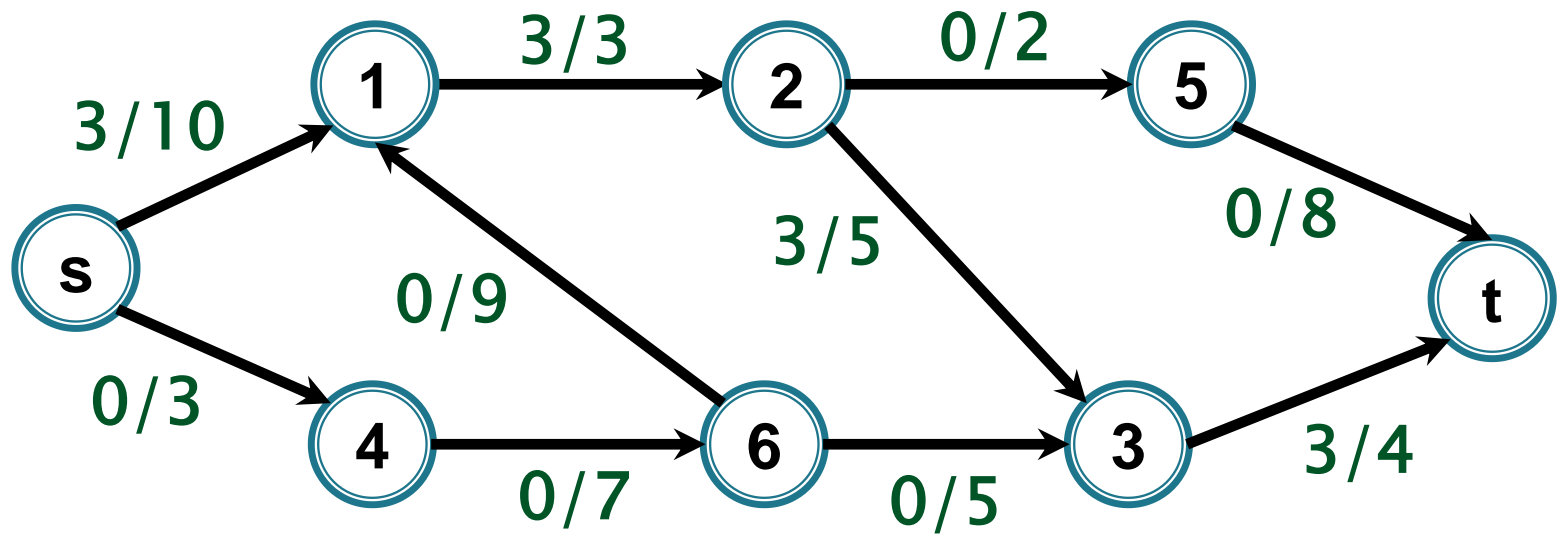
construieste_s-t_lant_nesat

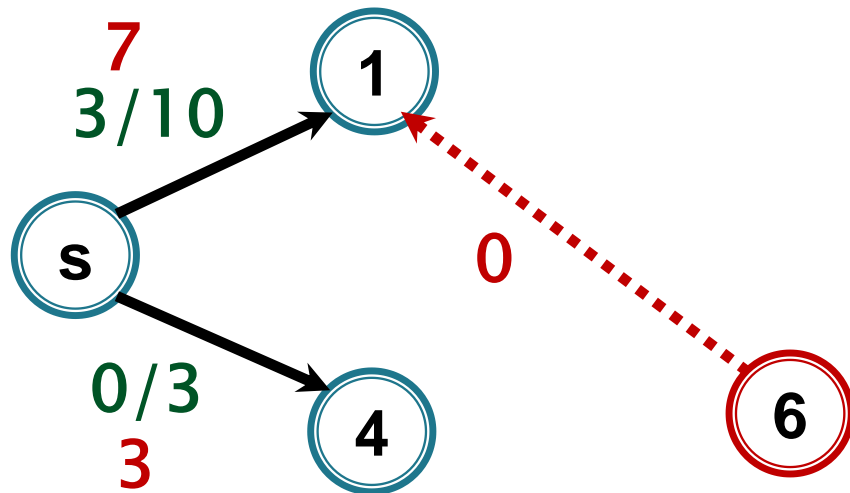
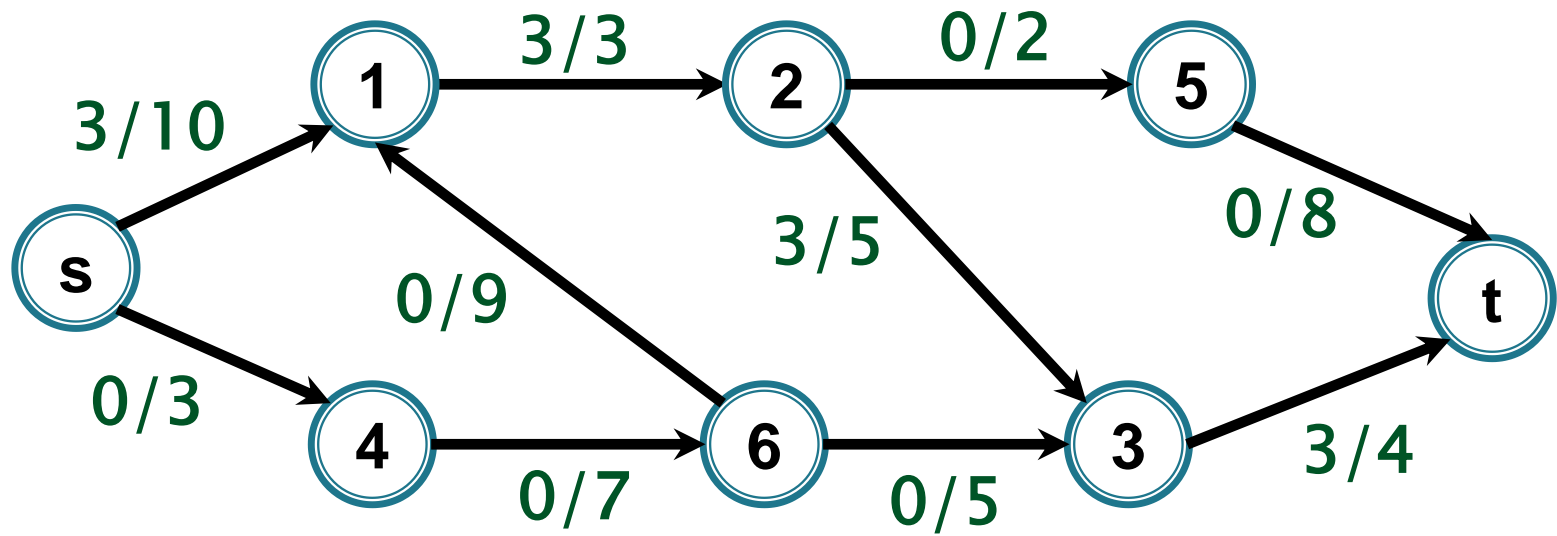


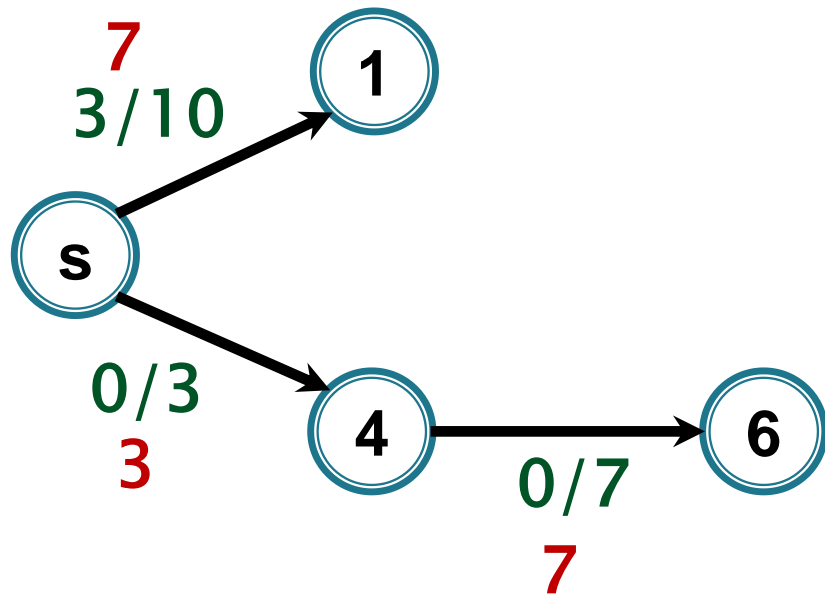
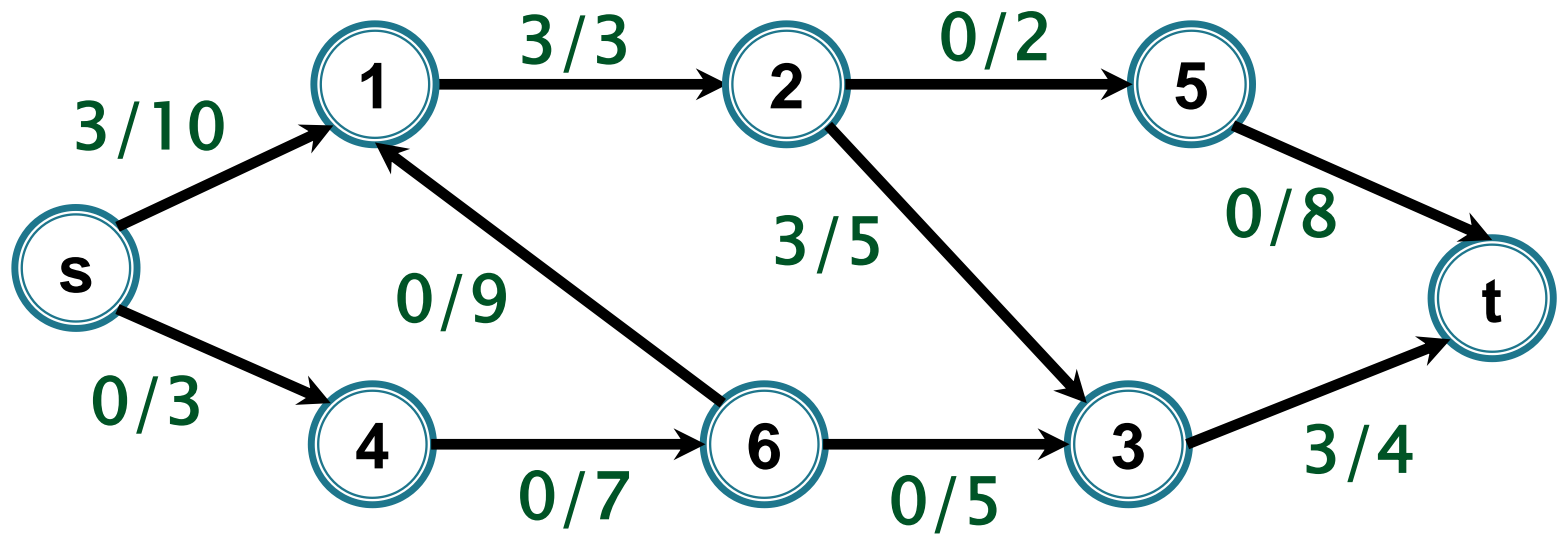


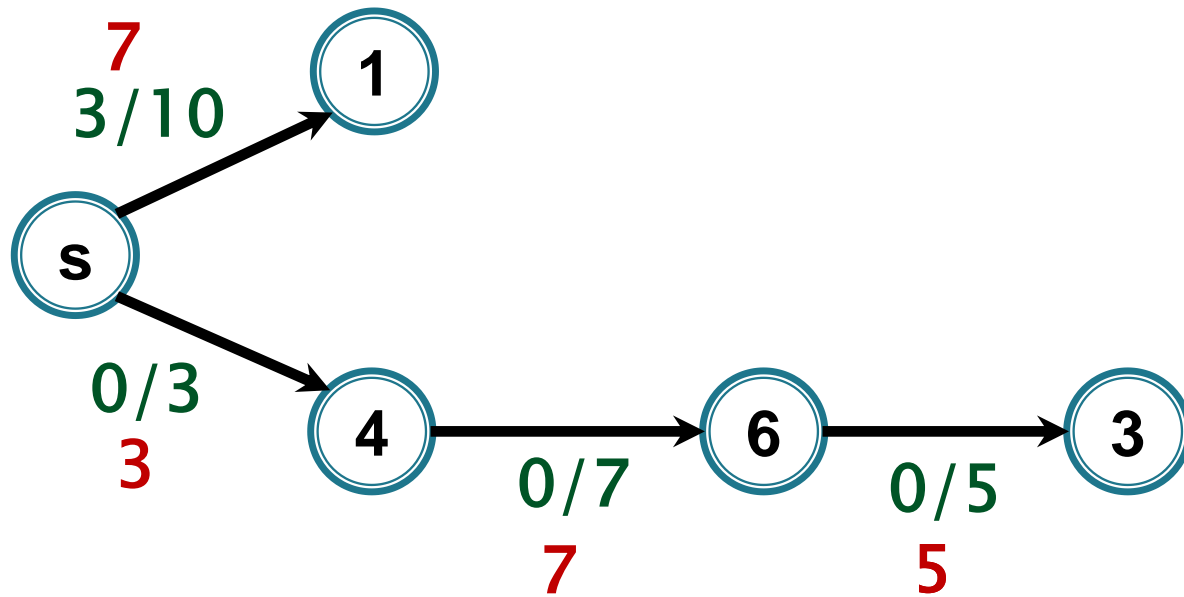
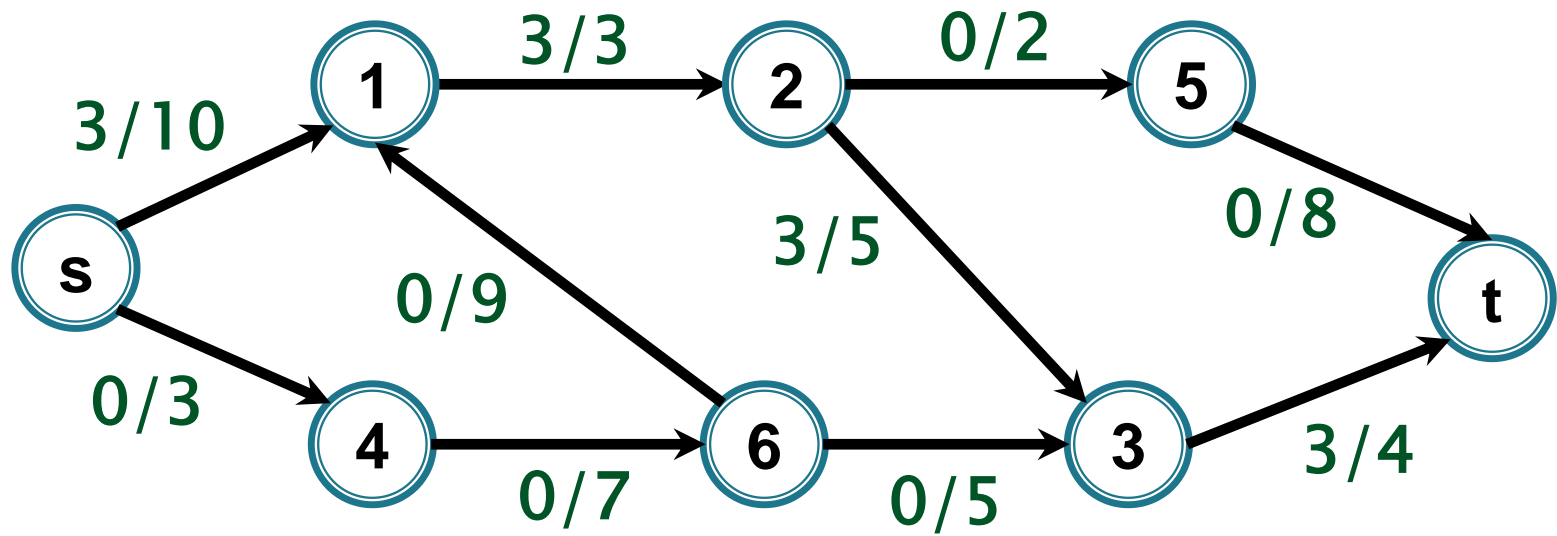


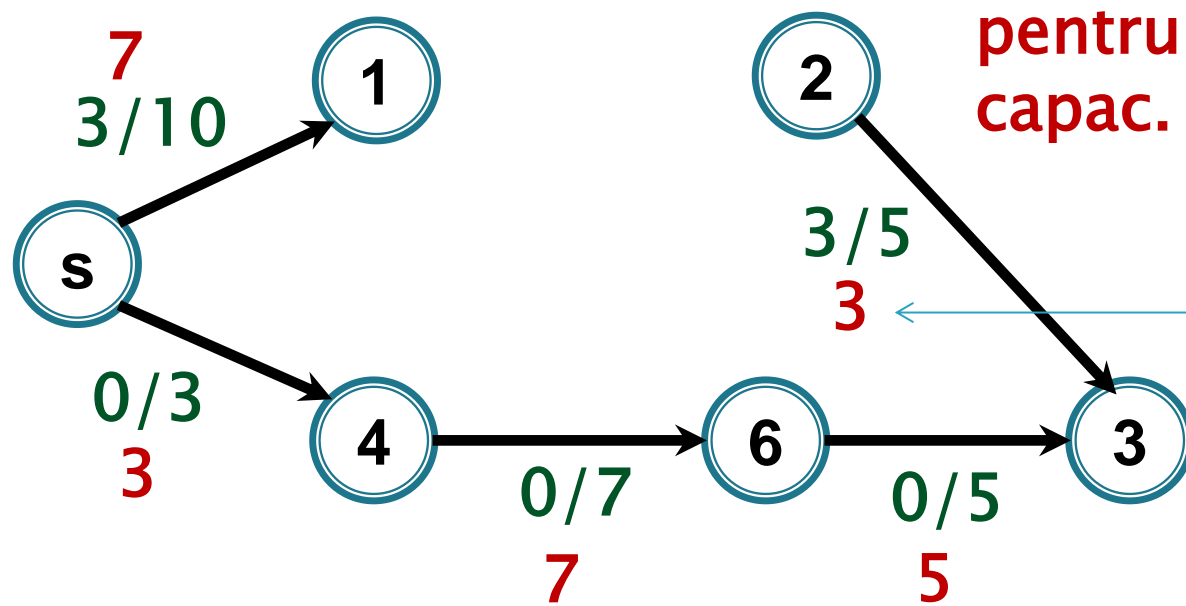
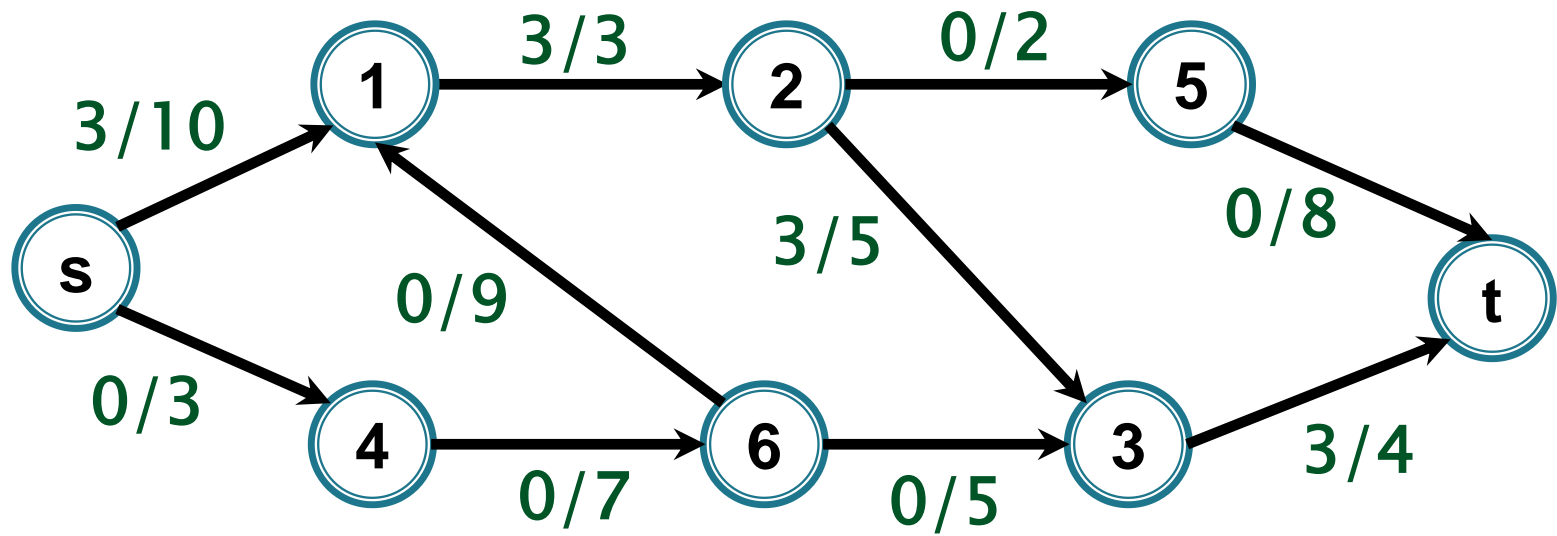






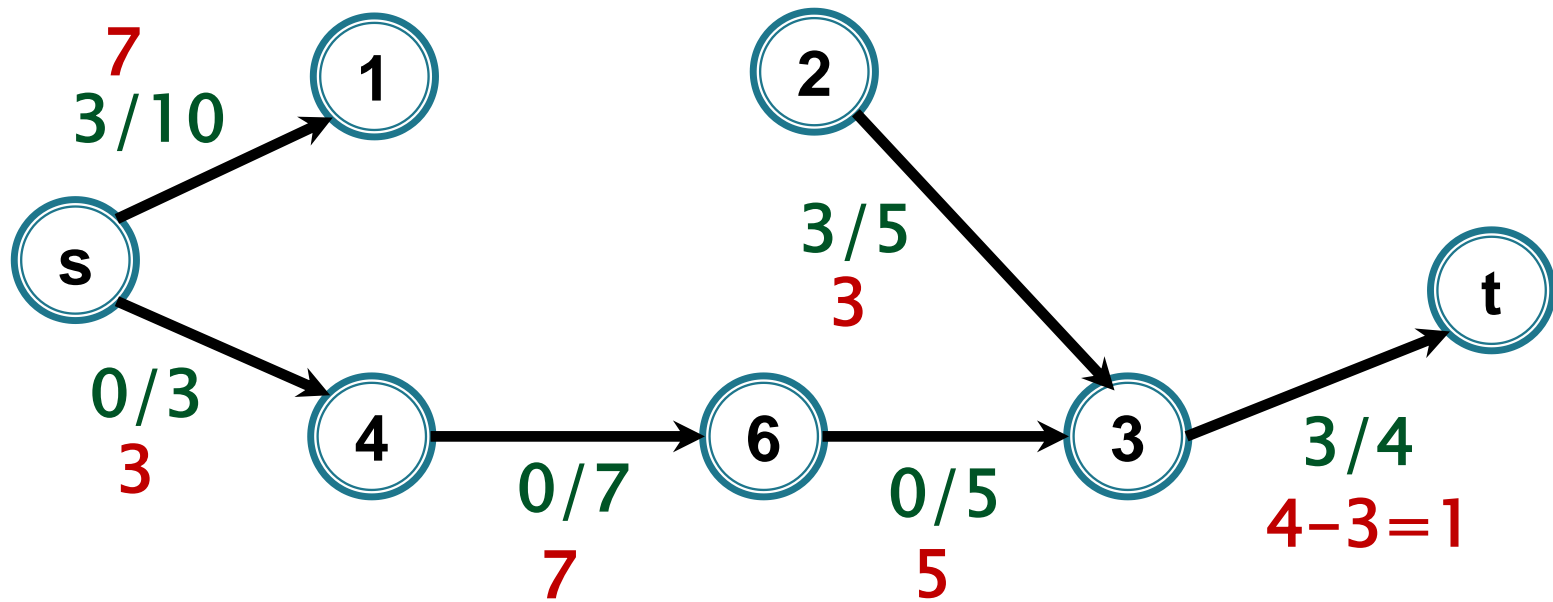
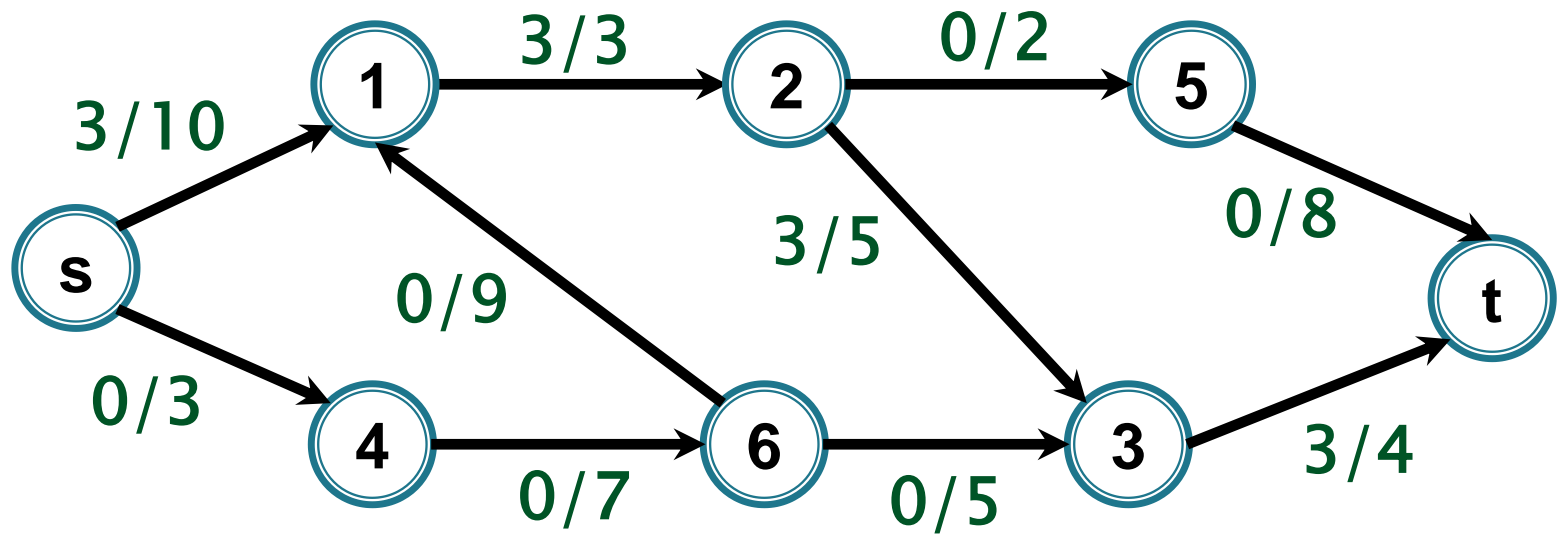




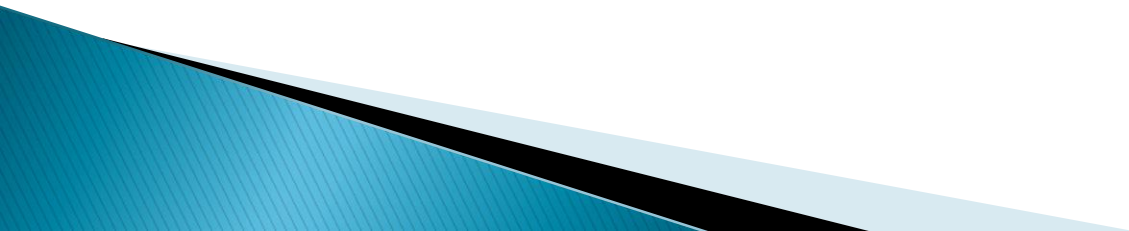


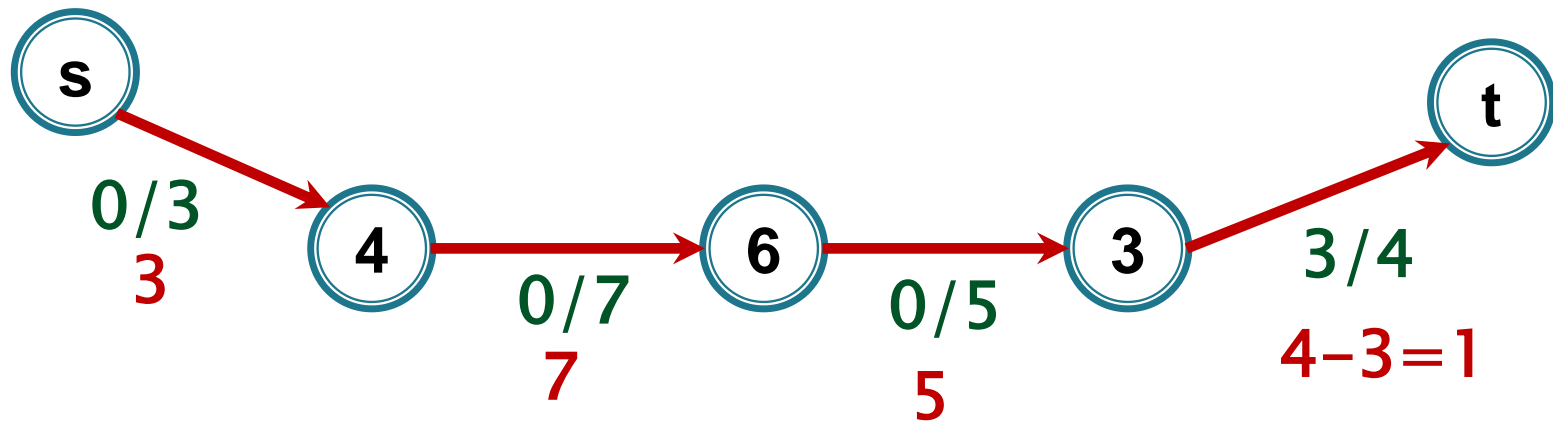
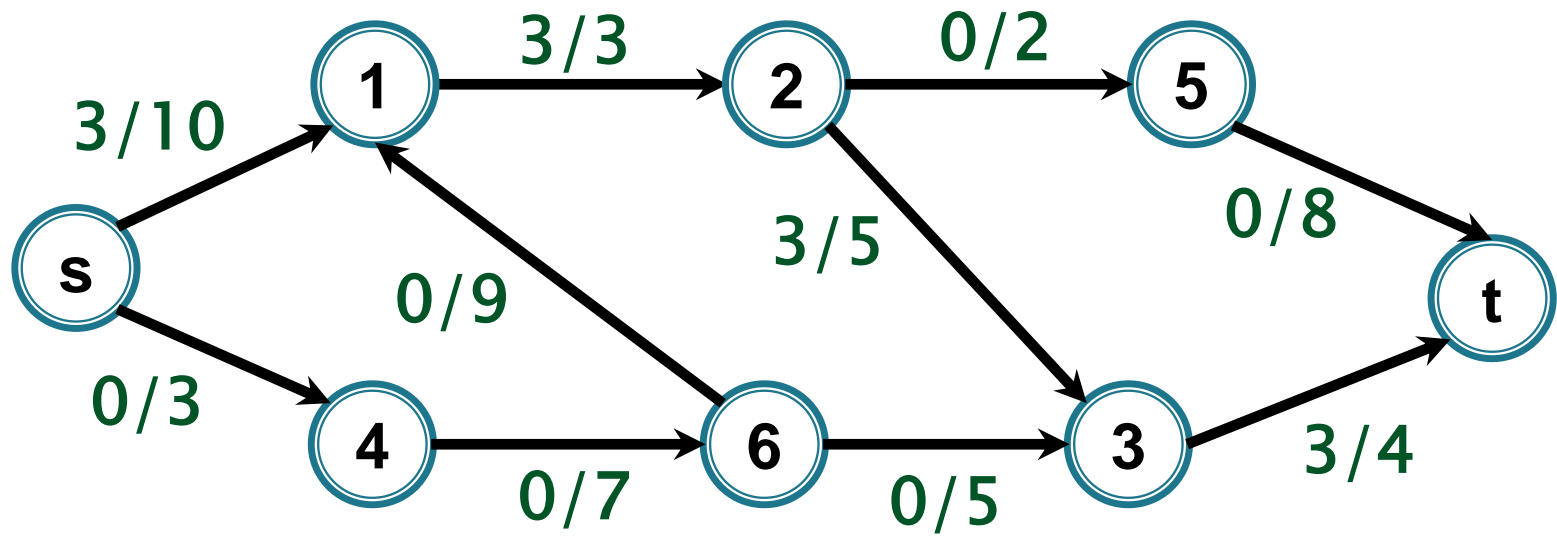
pentru arc invers
capac. reziduală=fluxul

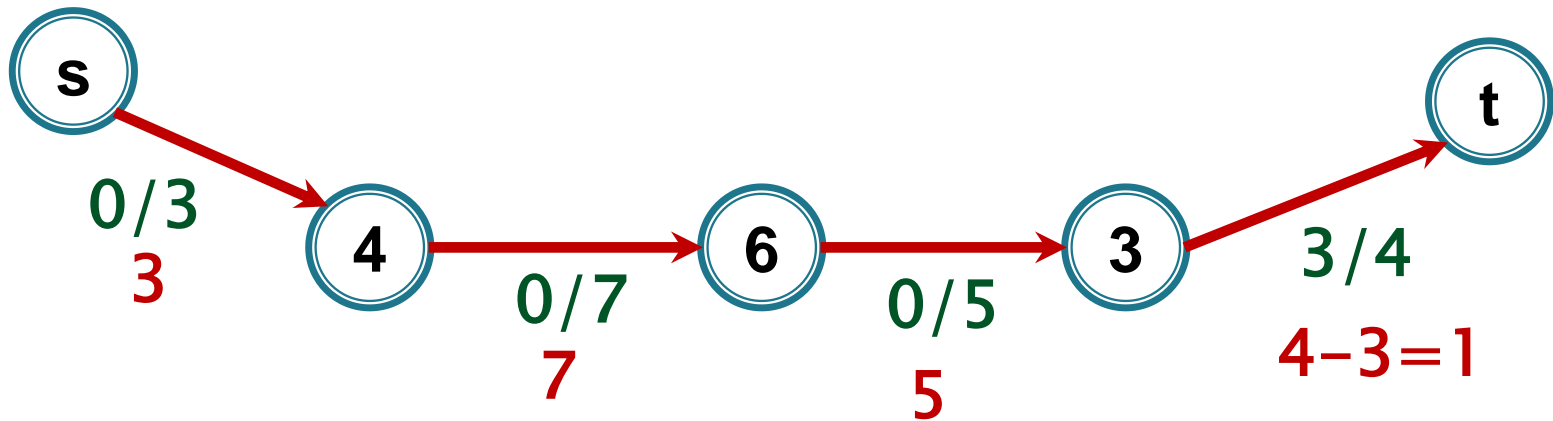
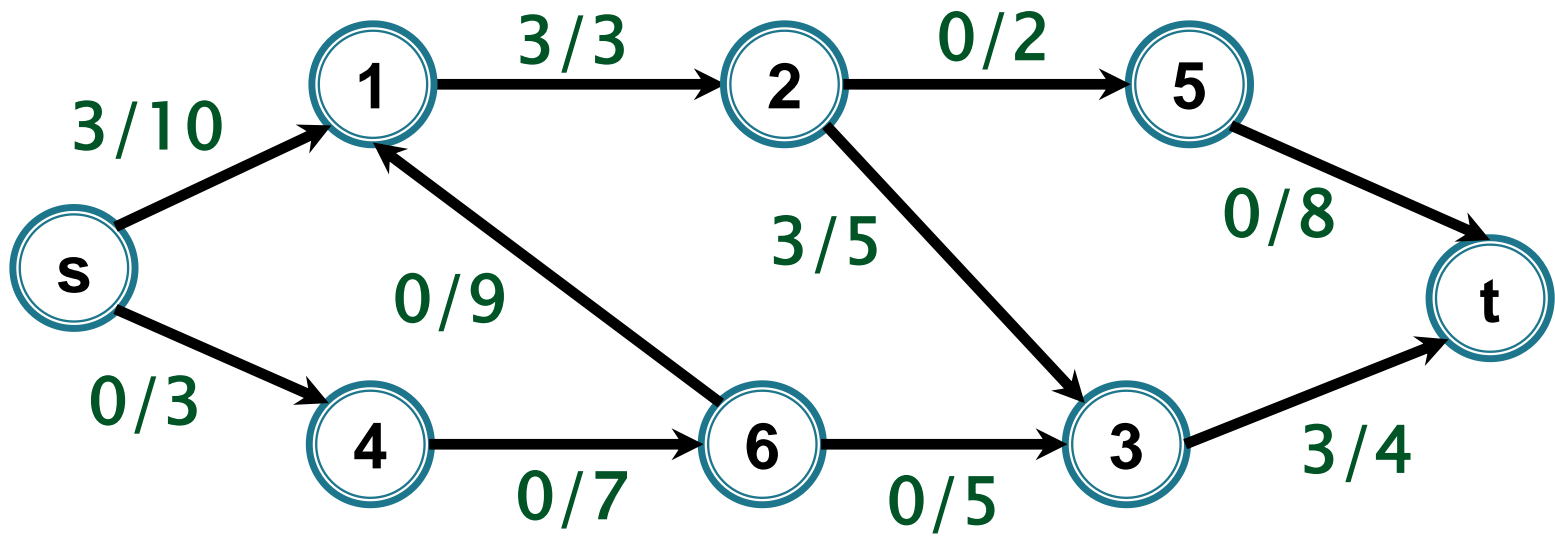




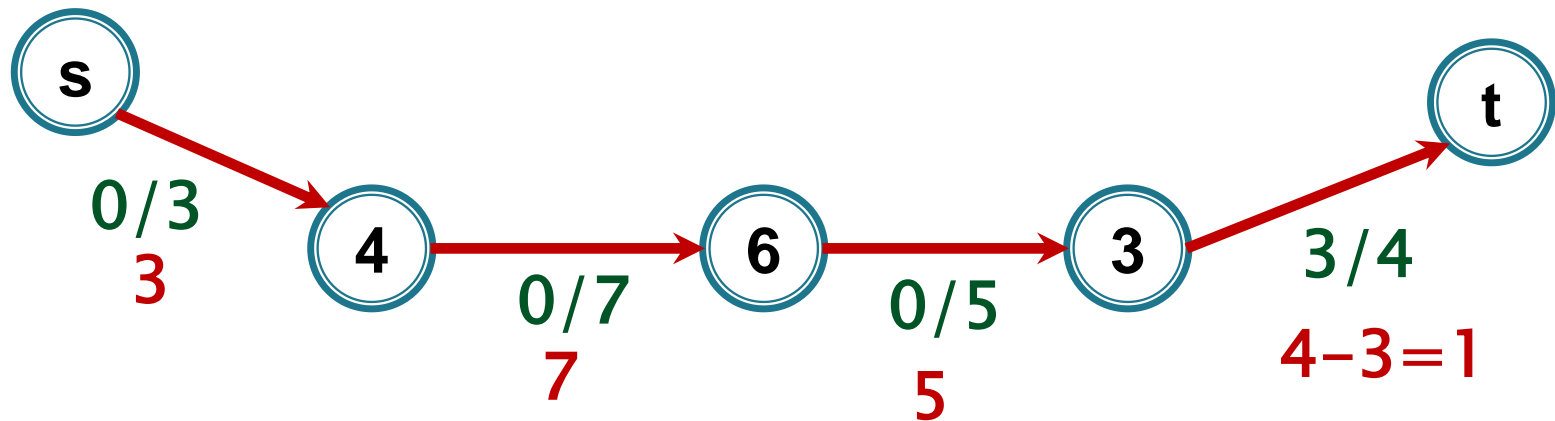
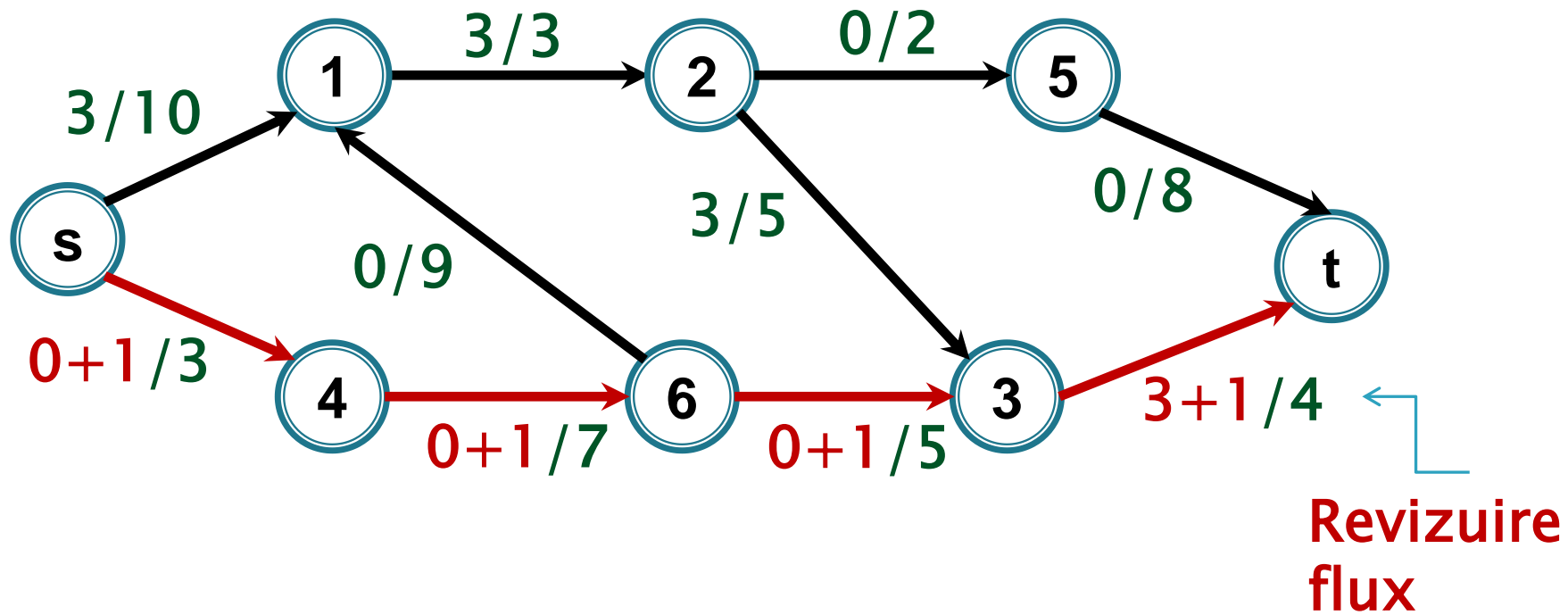
revizuieste_flux_lant



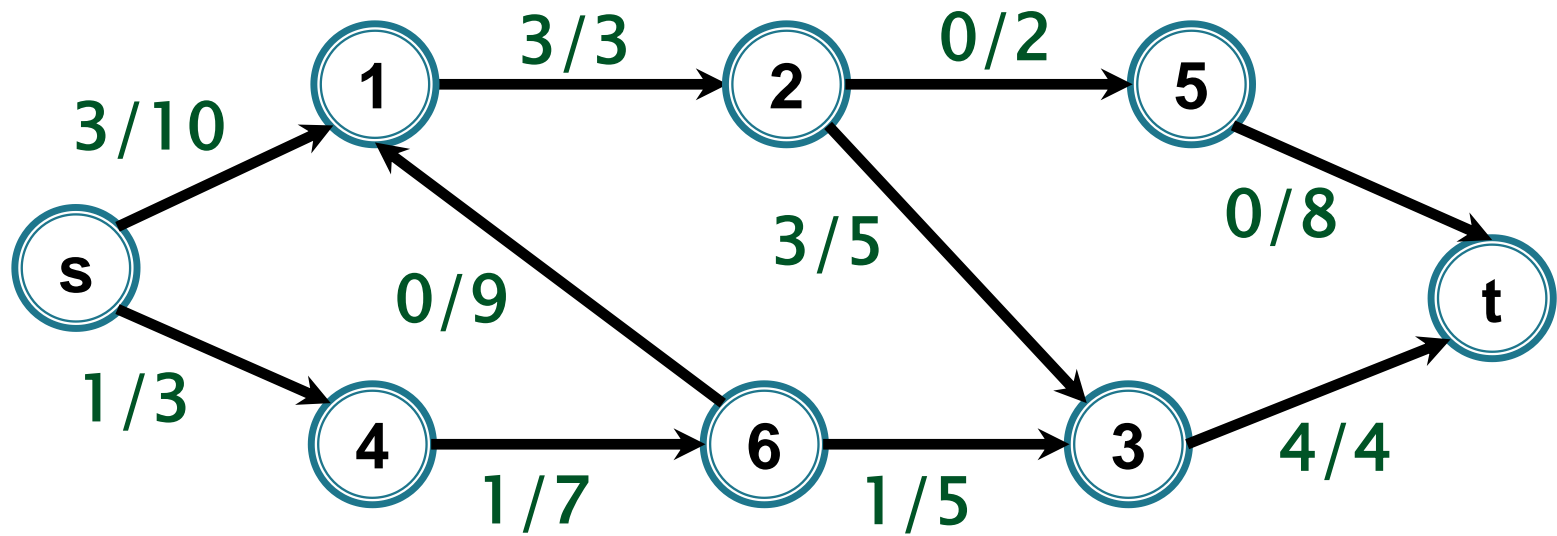




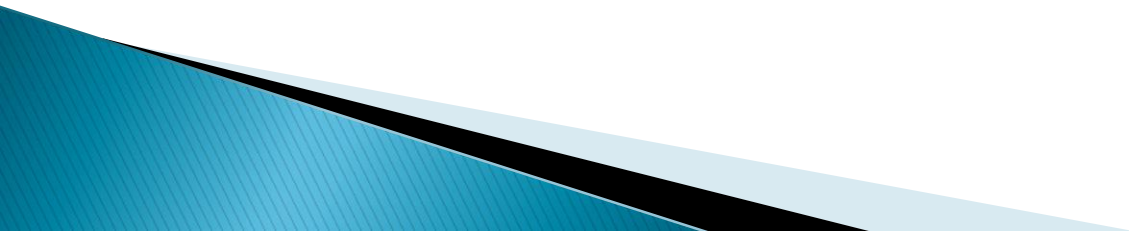
$$i(P) = \min\{3, 7, 5, 1\} = 1$$

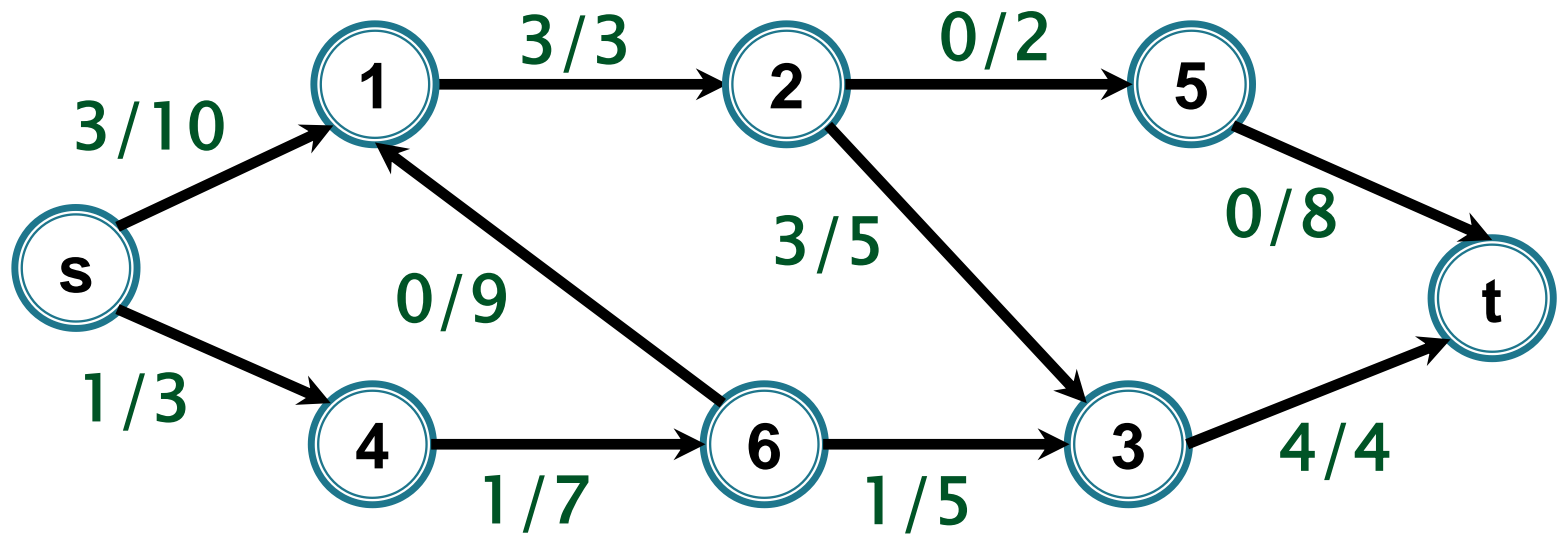


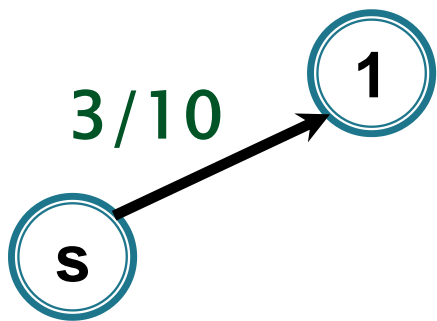
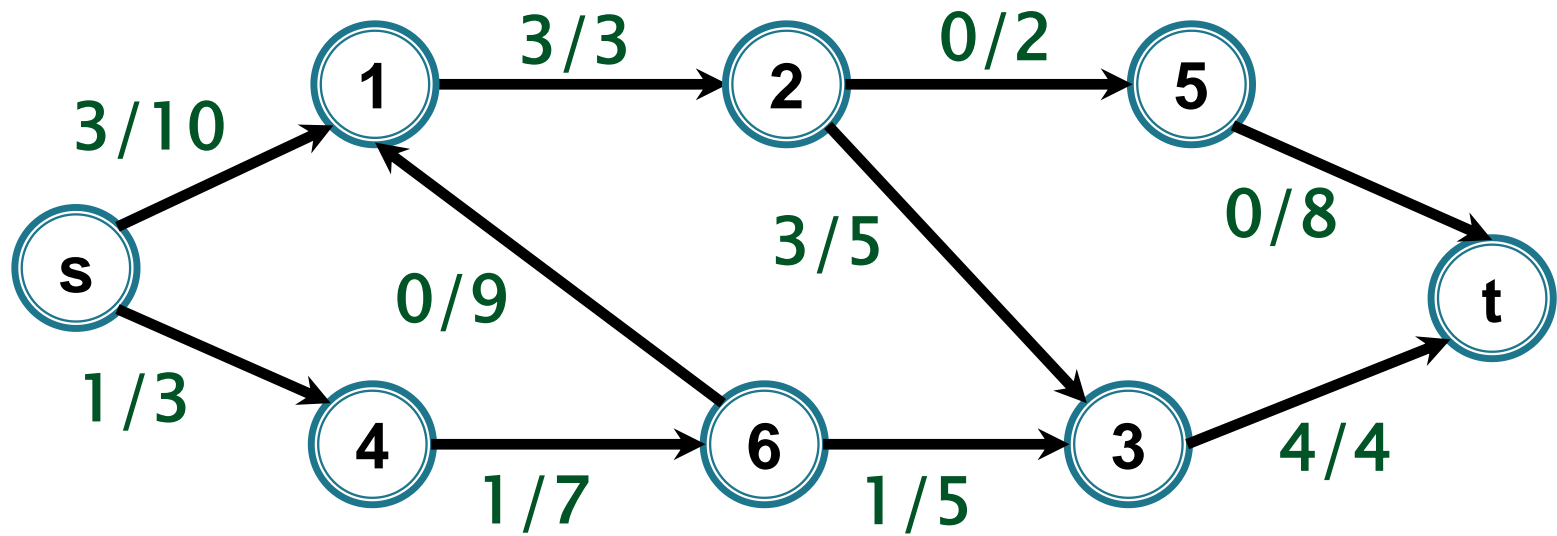
$$i(P) = \min\{3, 7, 5, 1\} = 1$$

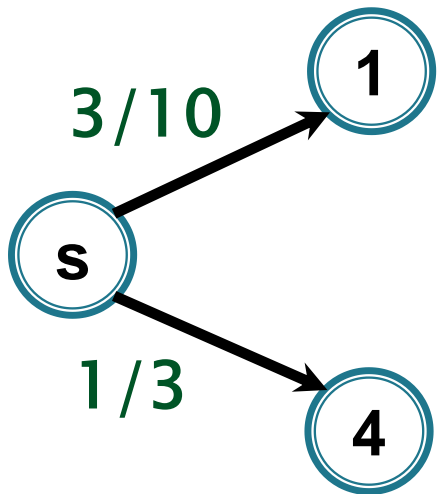
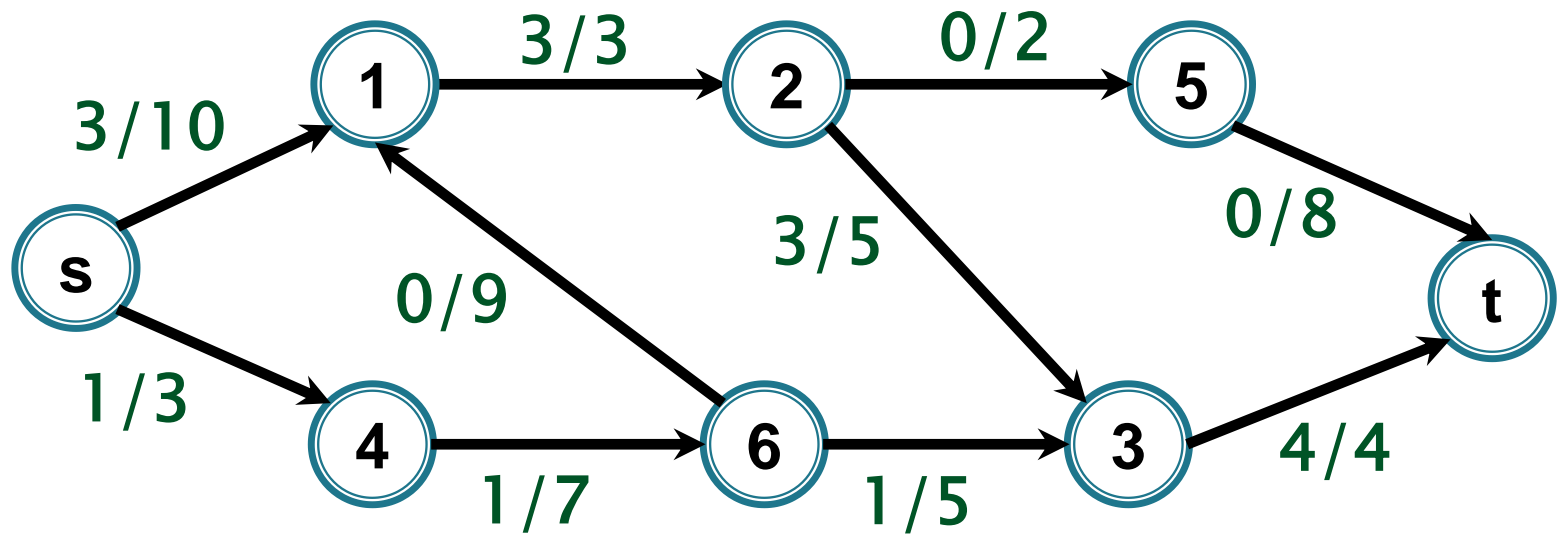


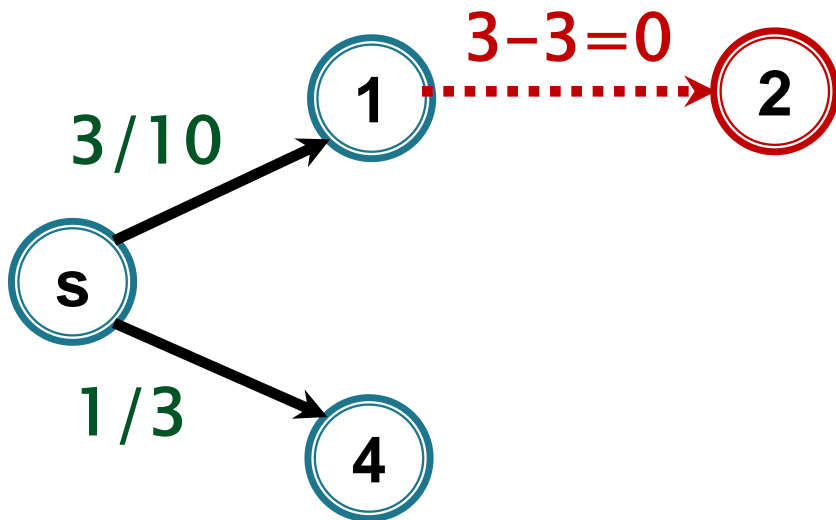
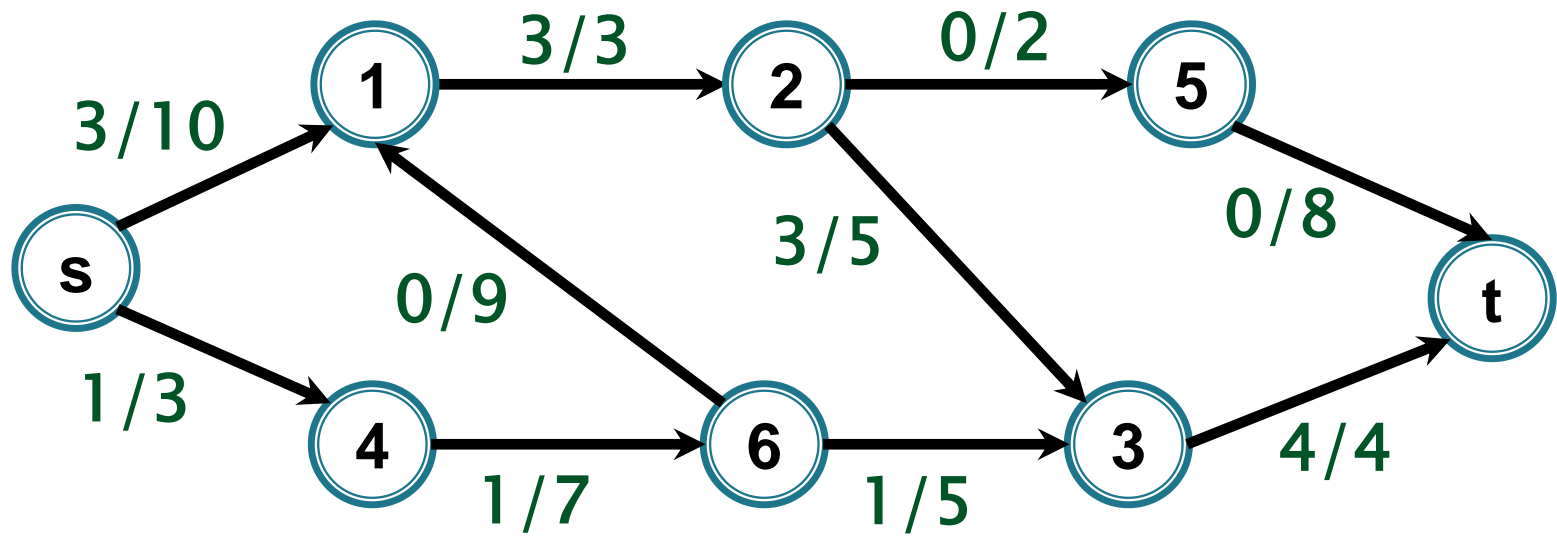
construieste_s-t_lant_nesat

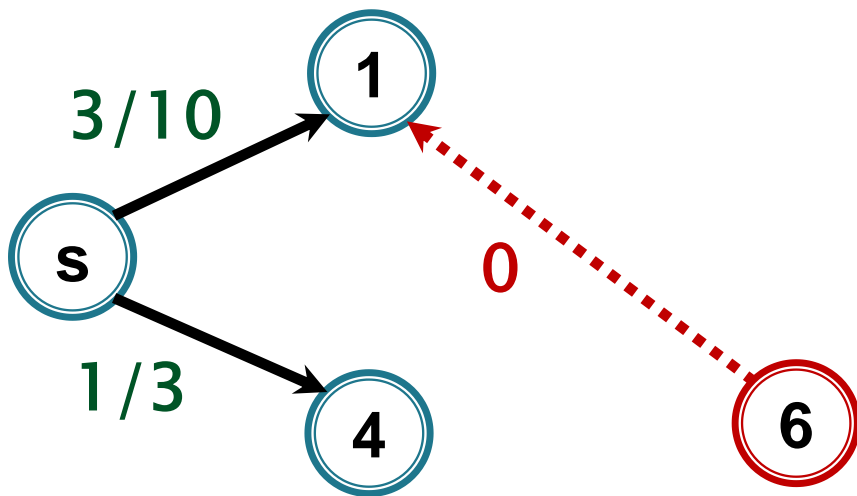
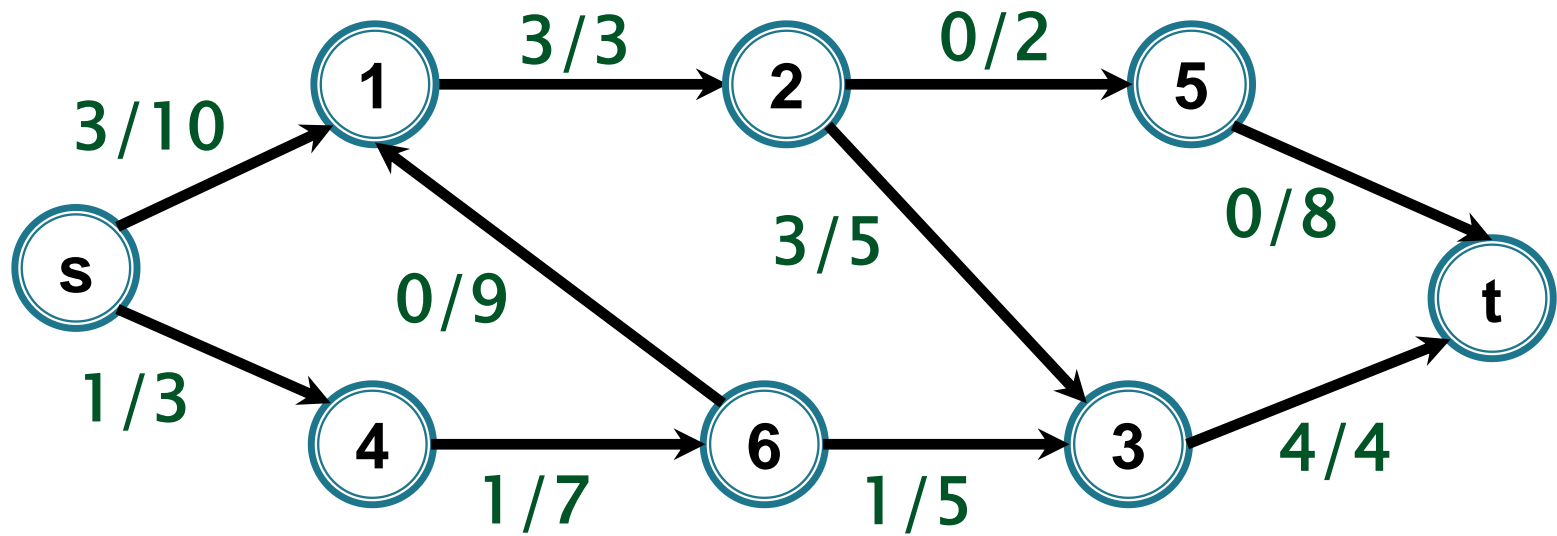


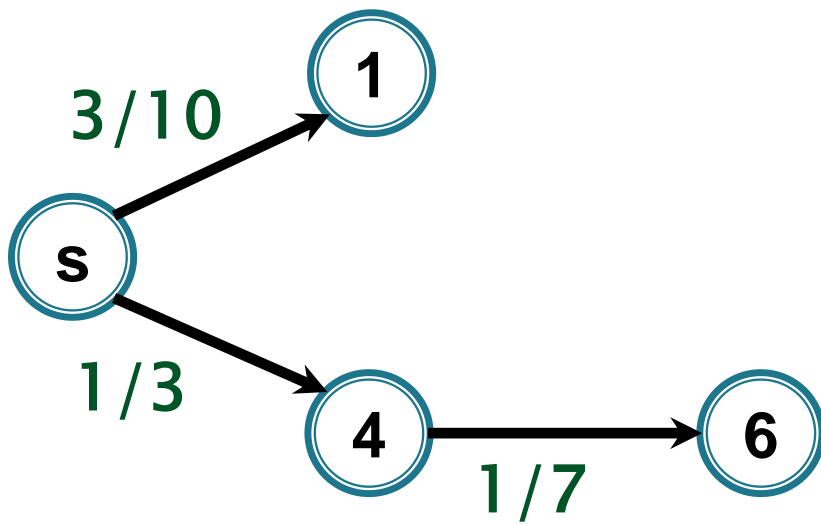
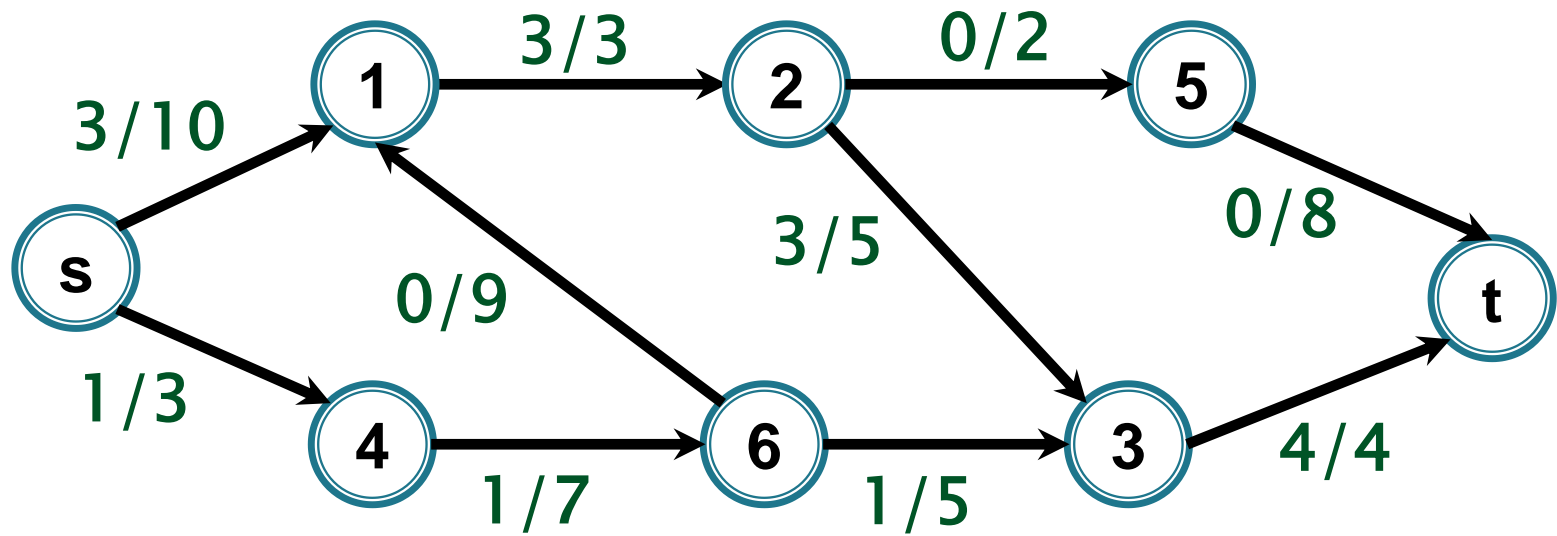


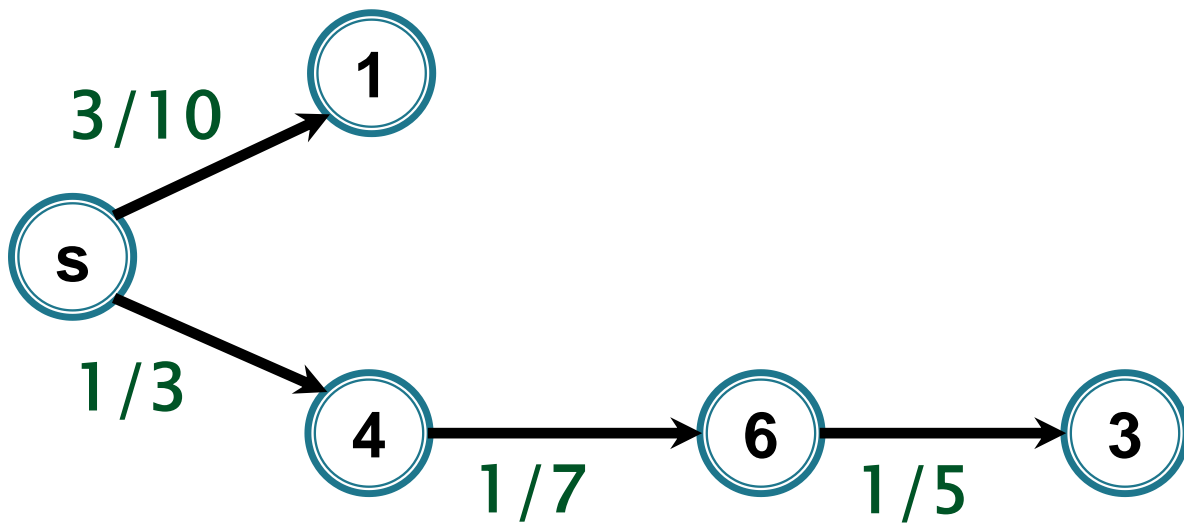
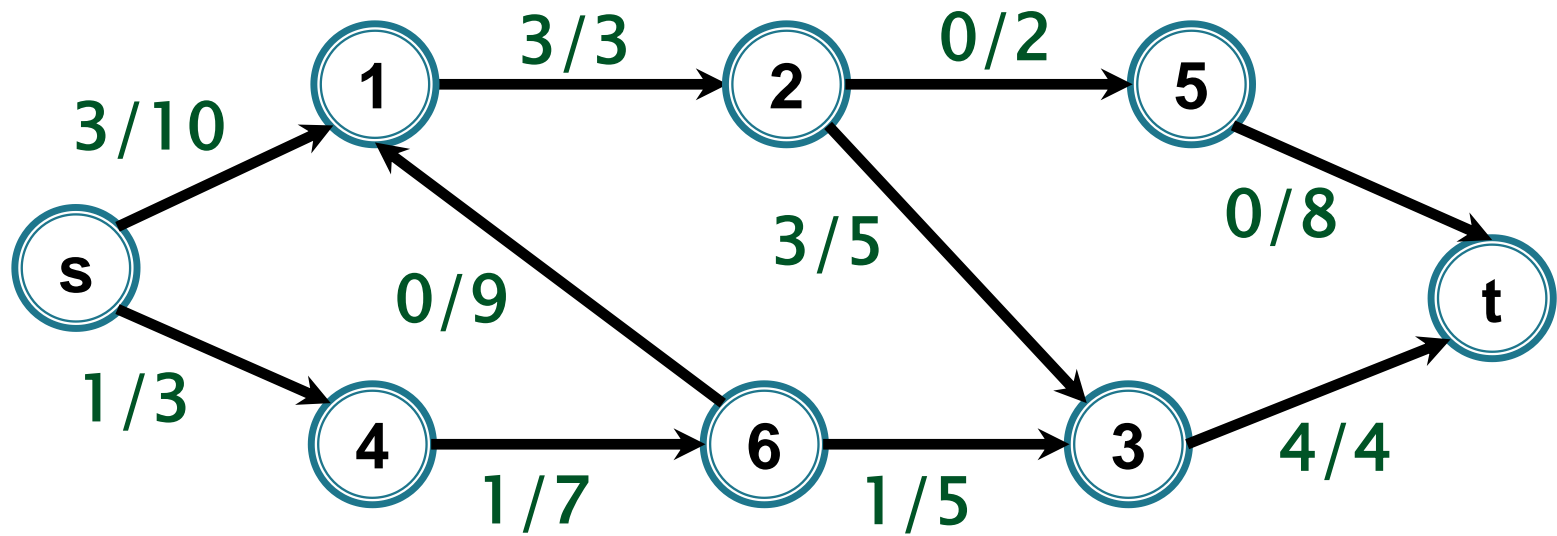


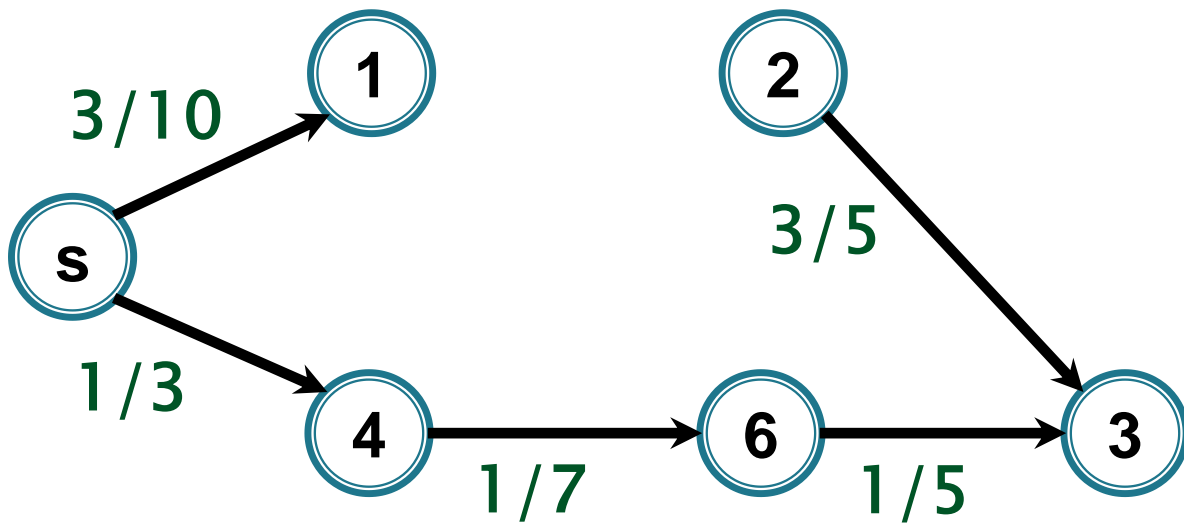
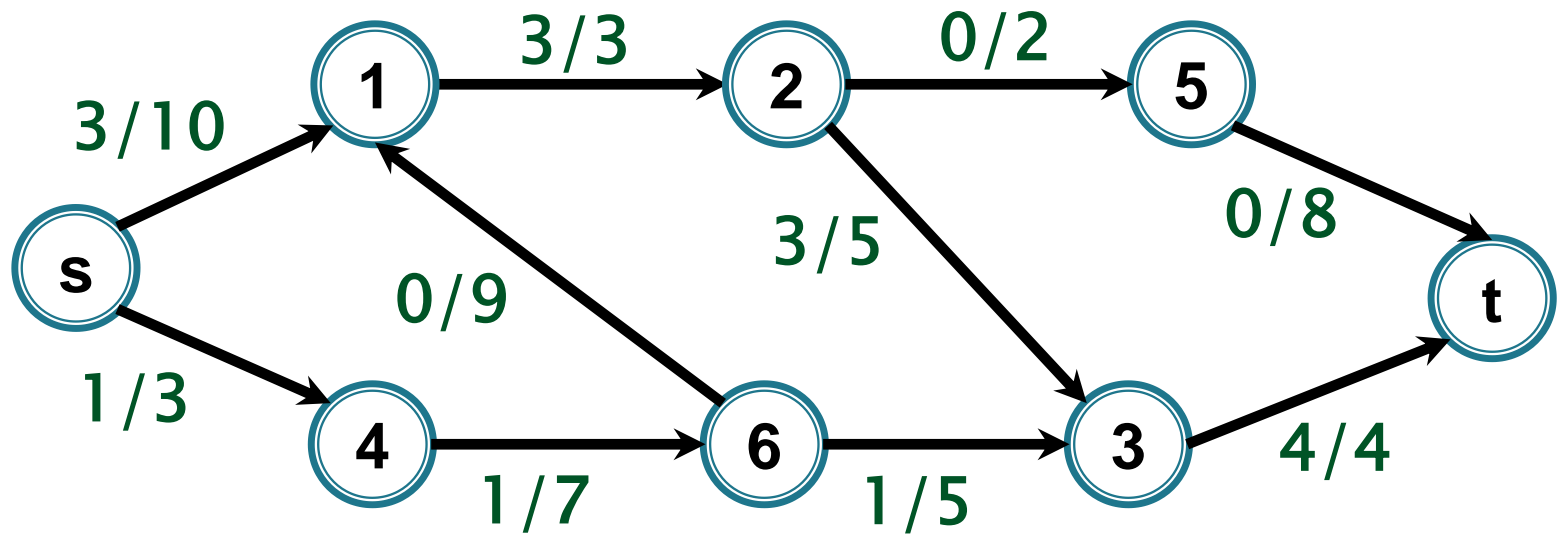


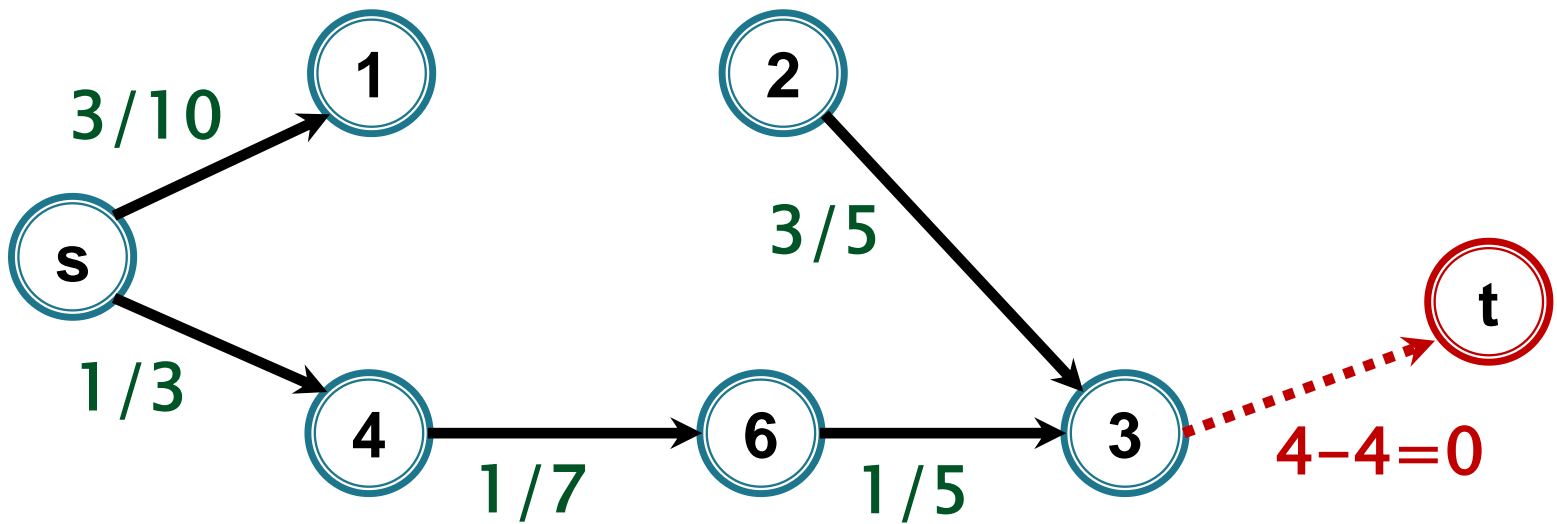
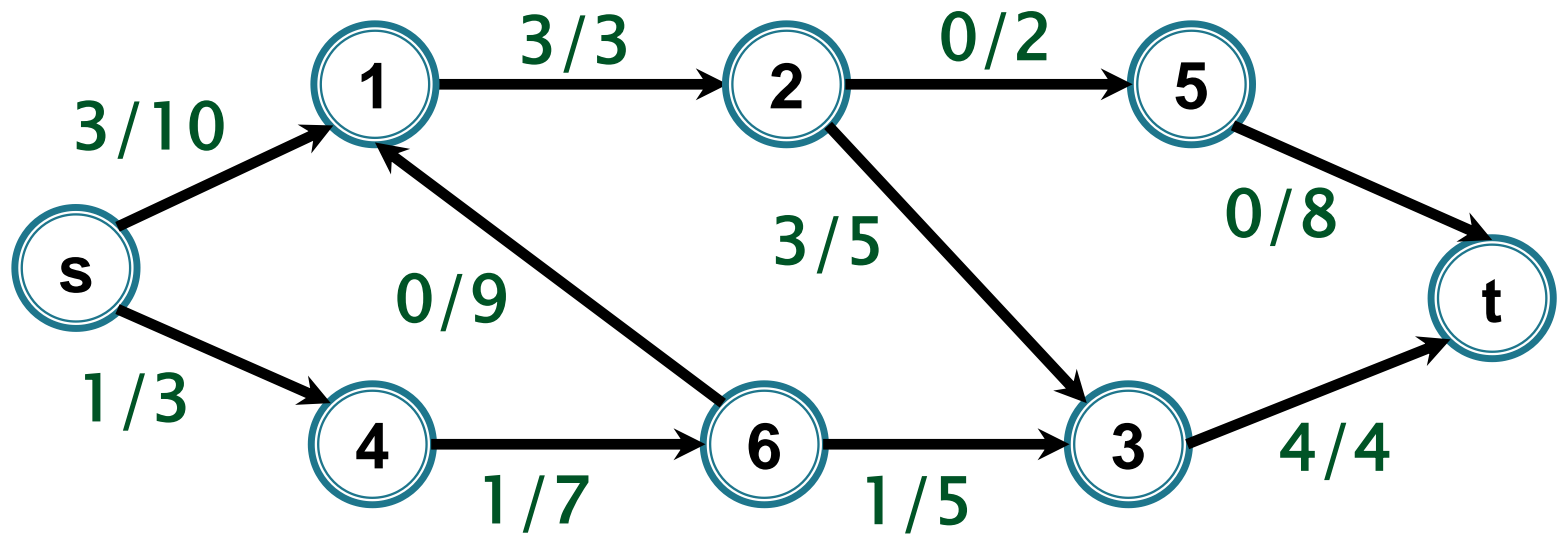


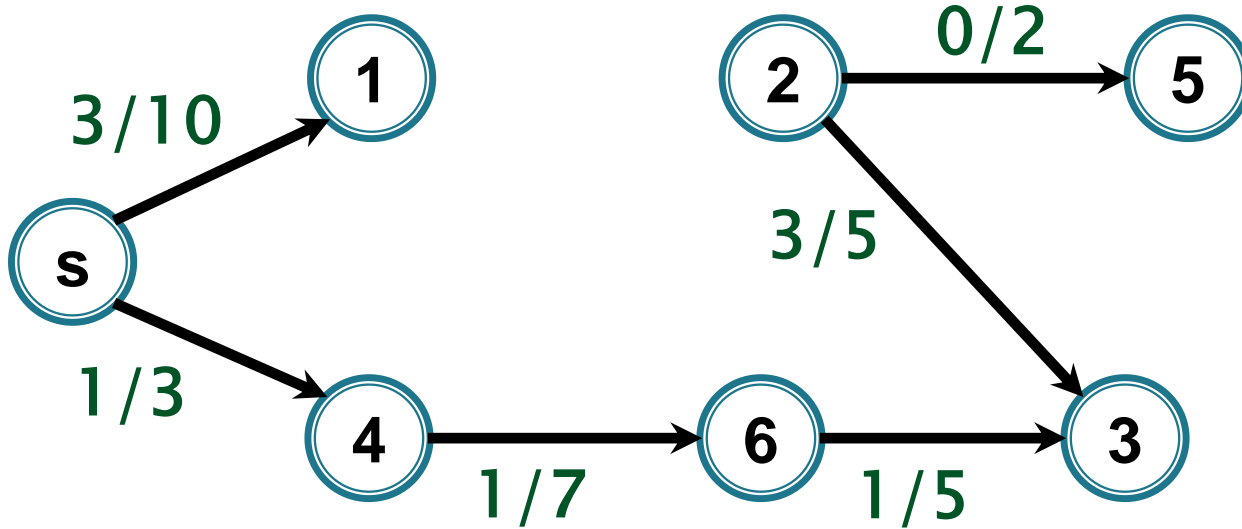
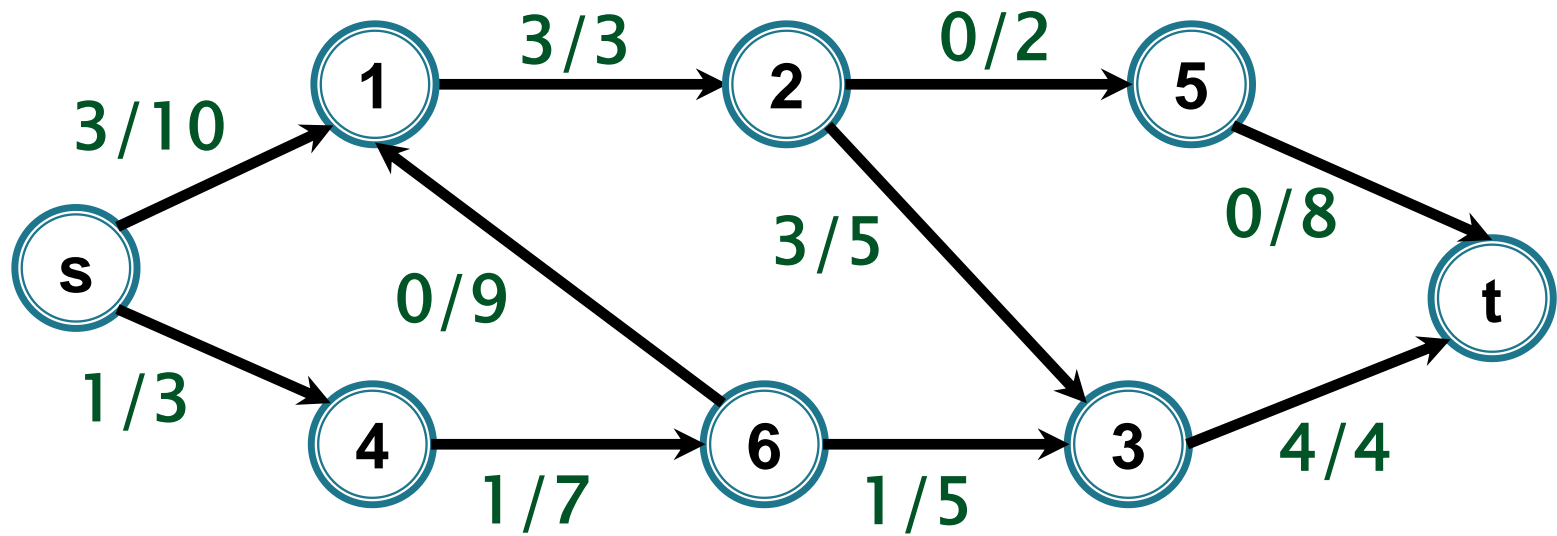


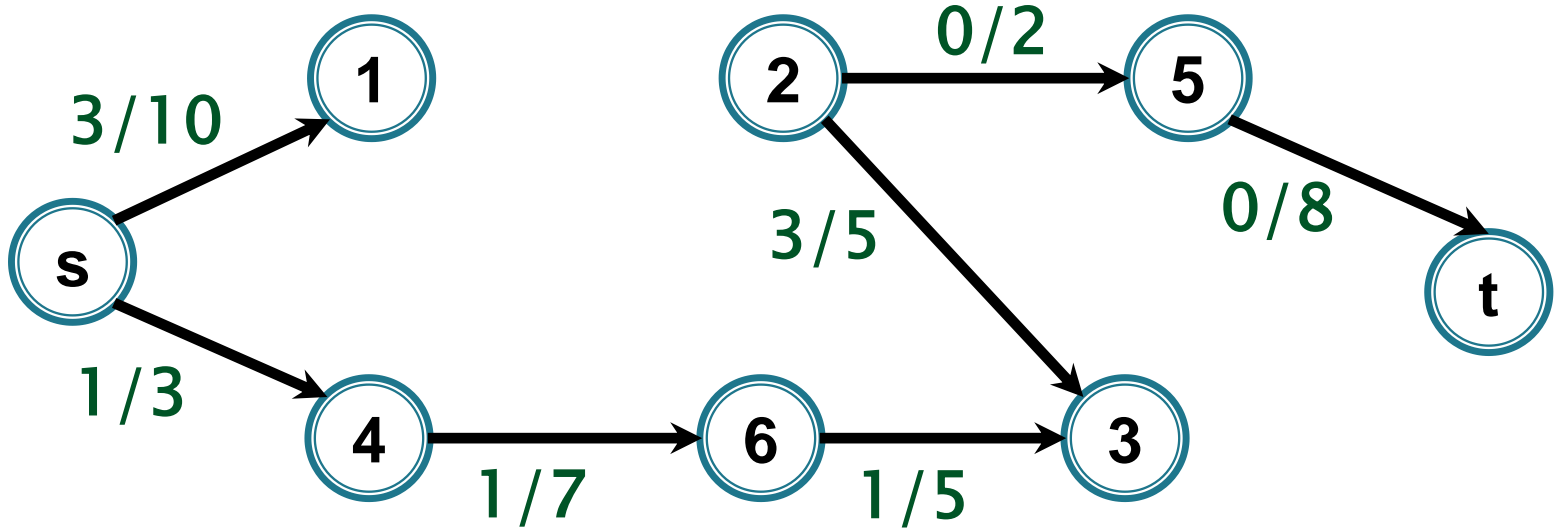
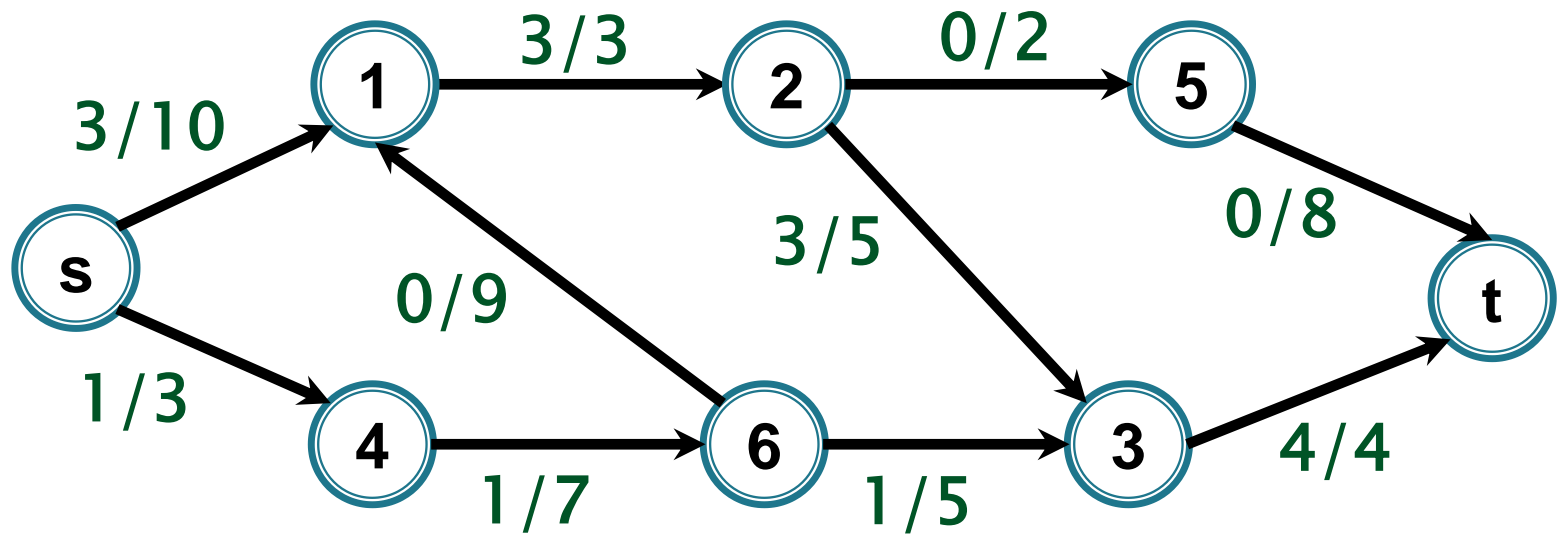






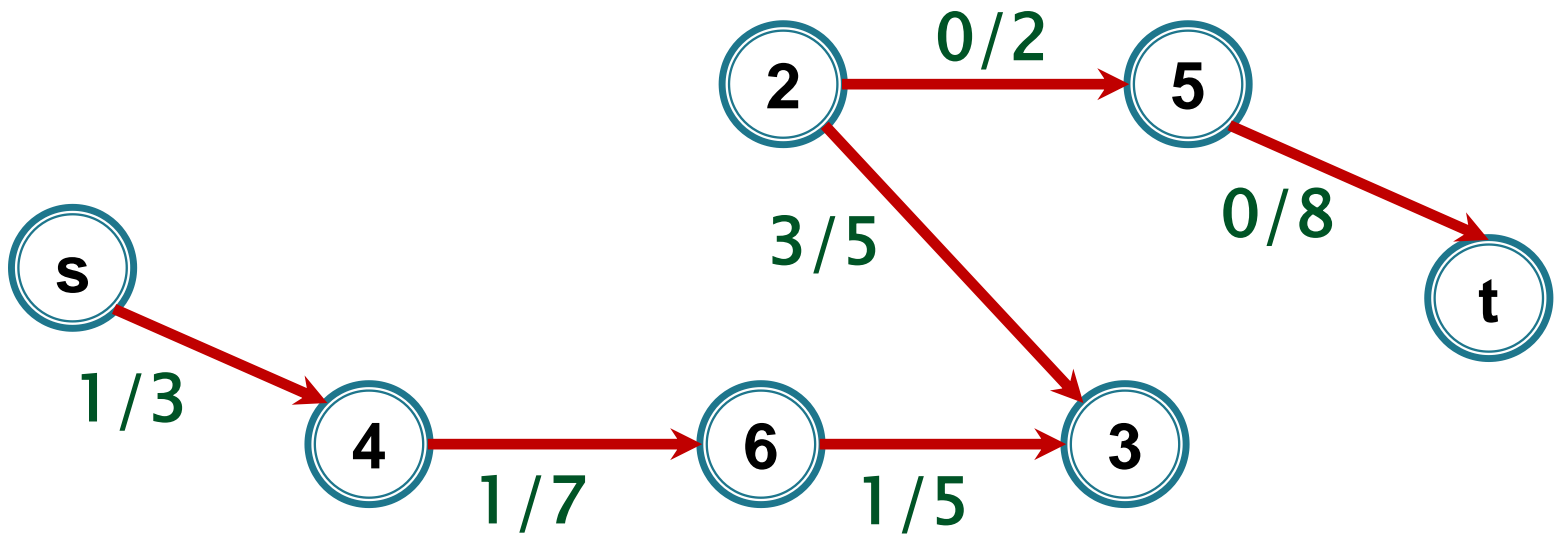
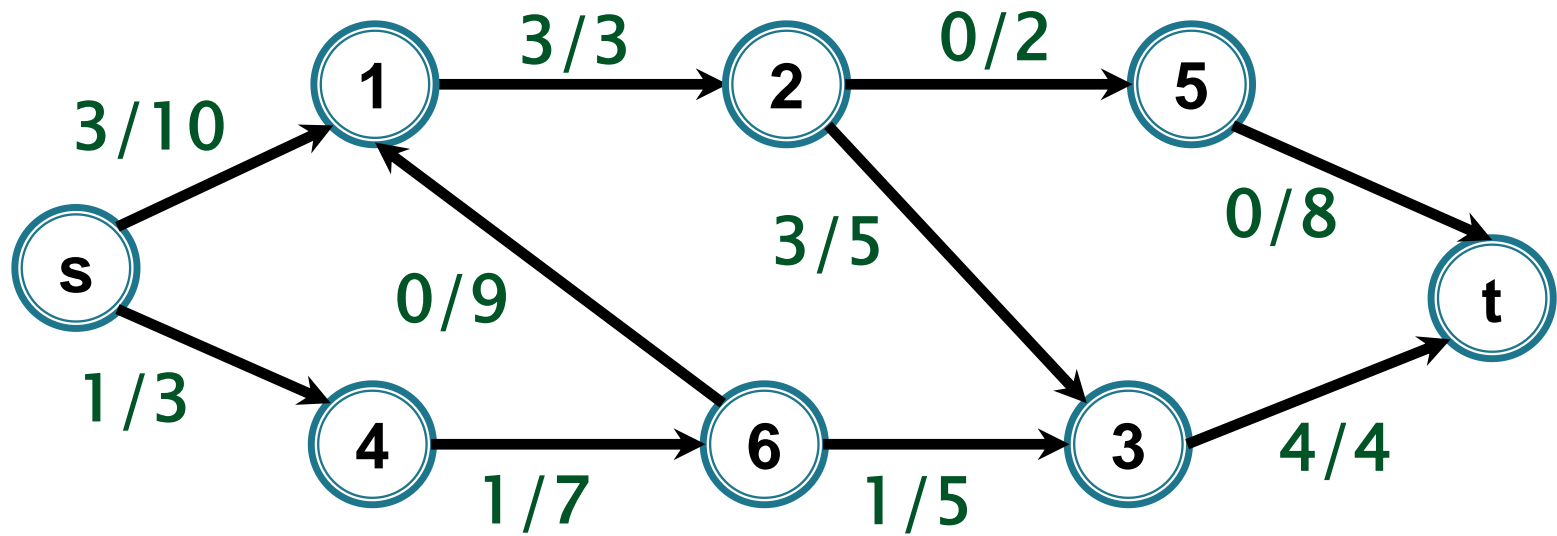


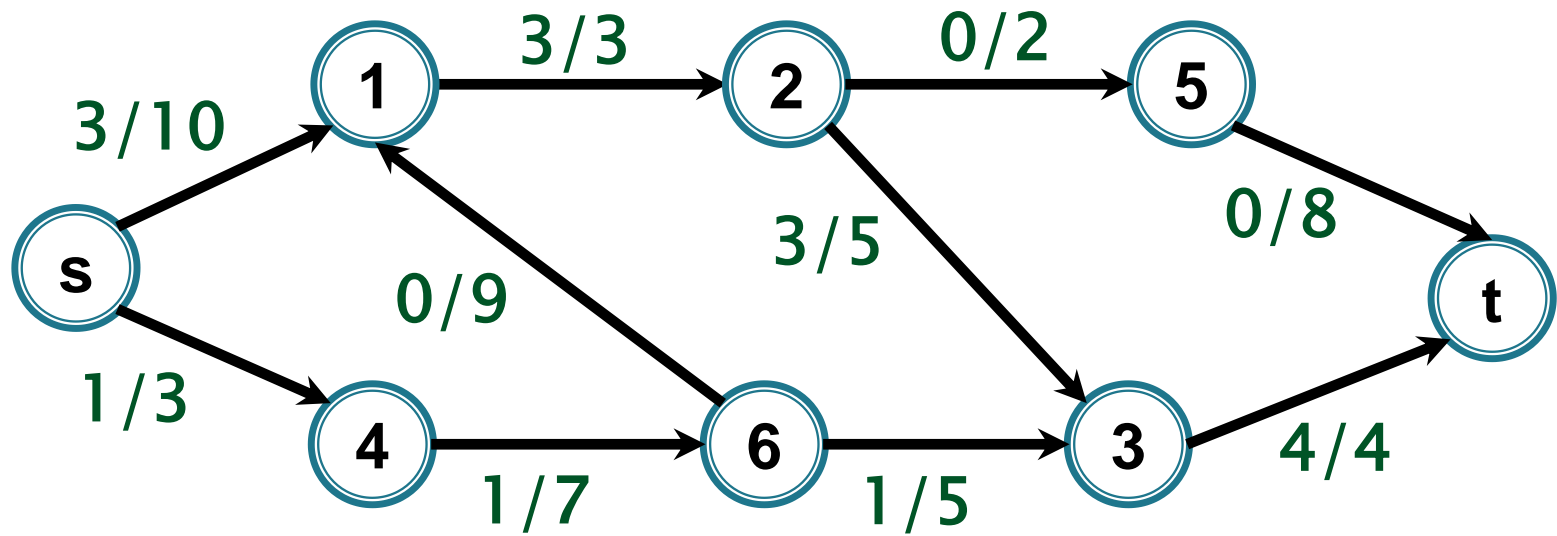




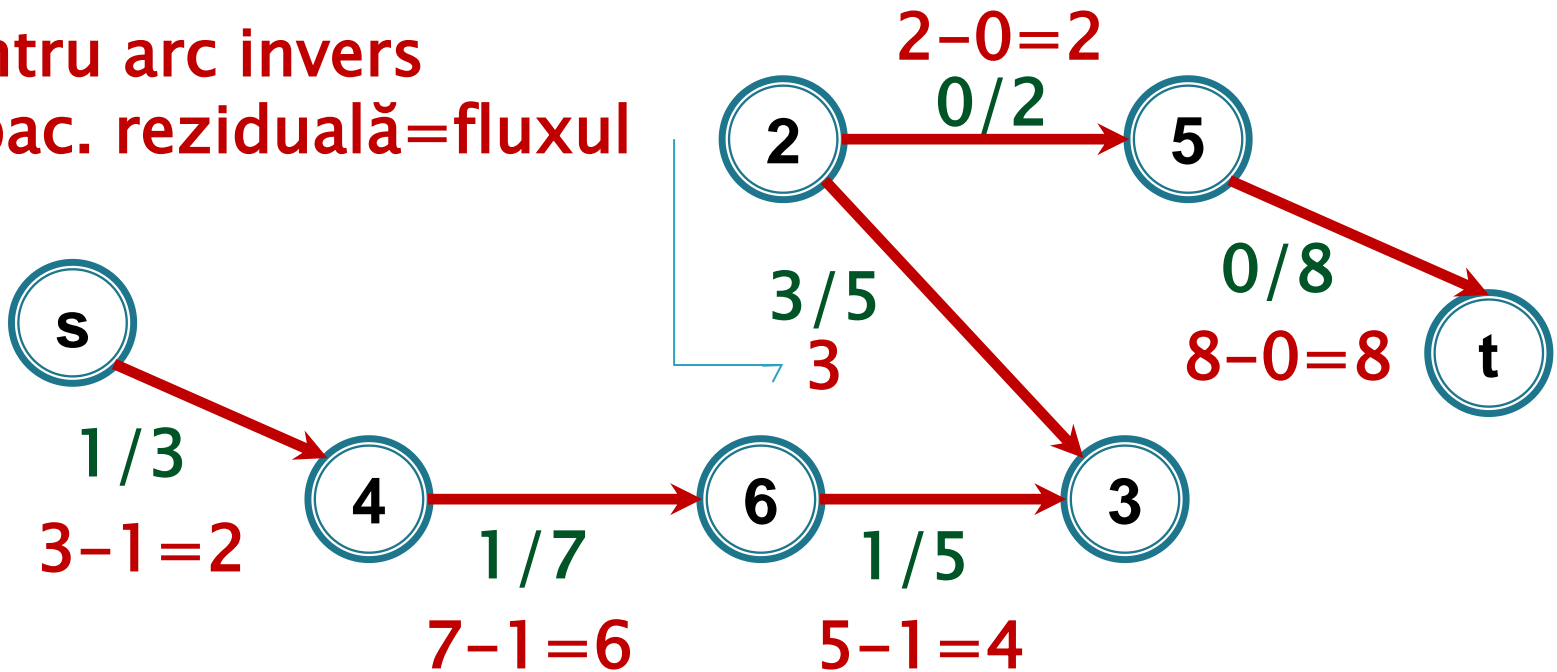
revizuieste_flux_lant

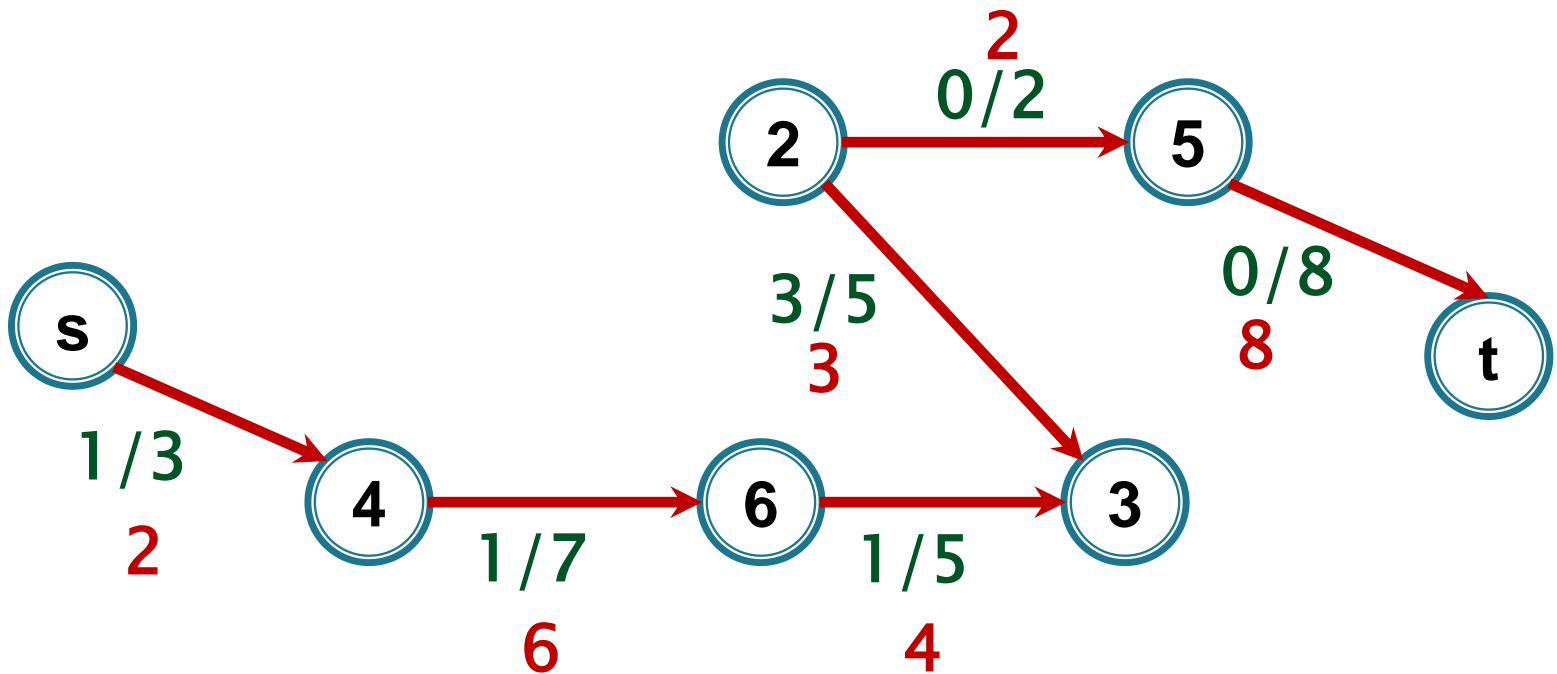
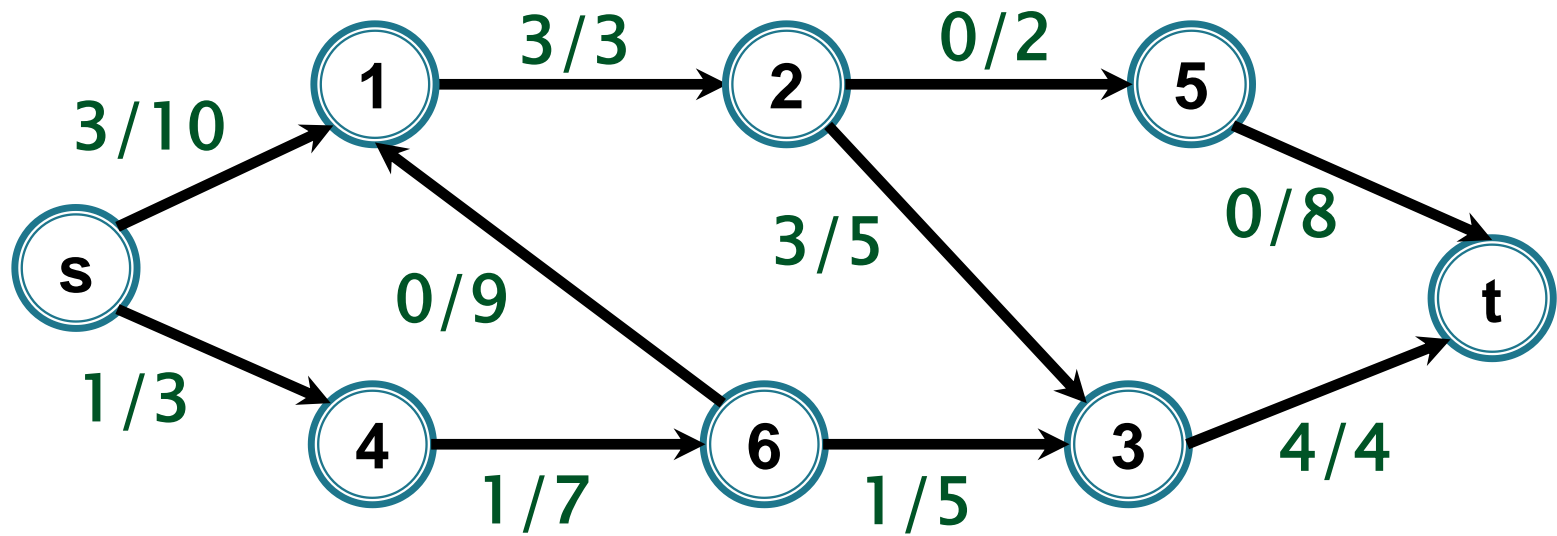




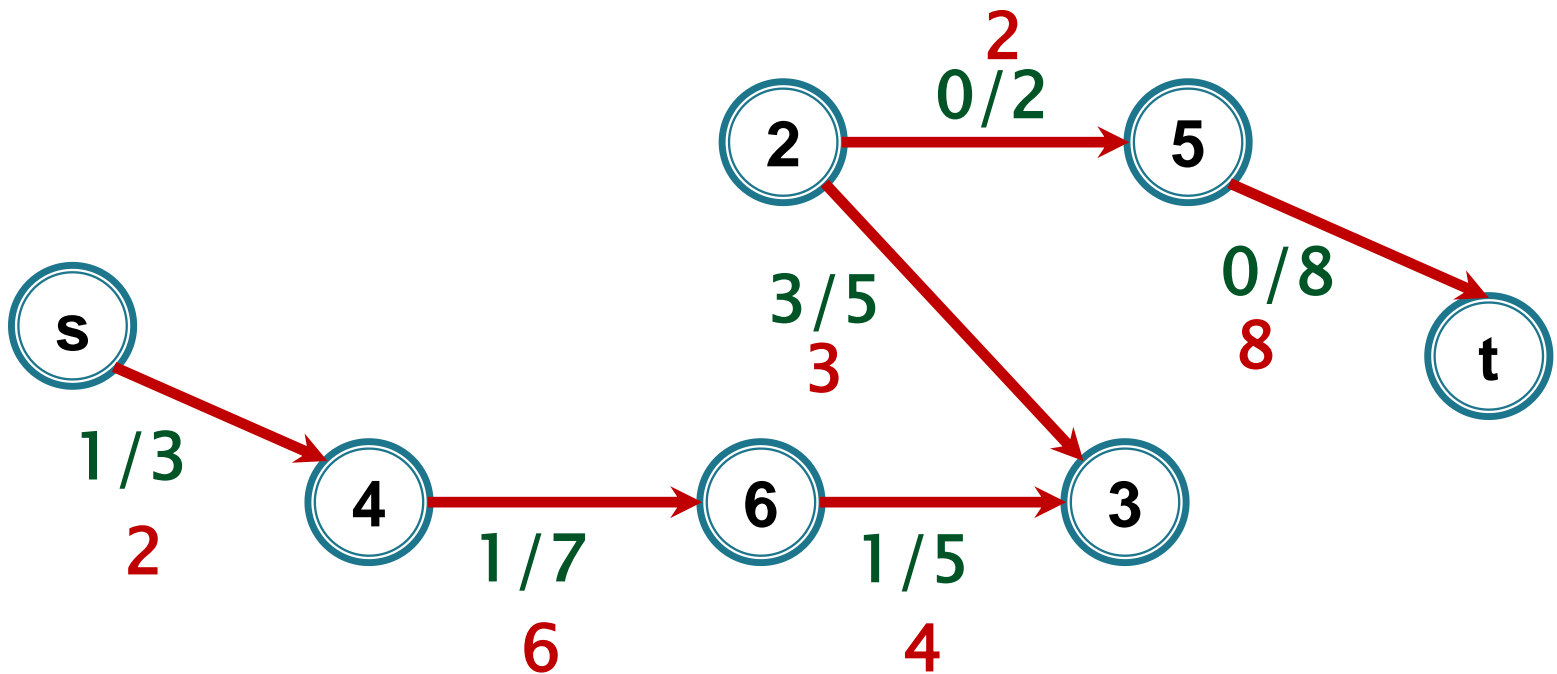
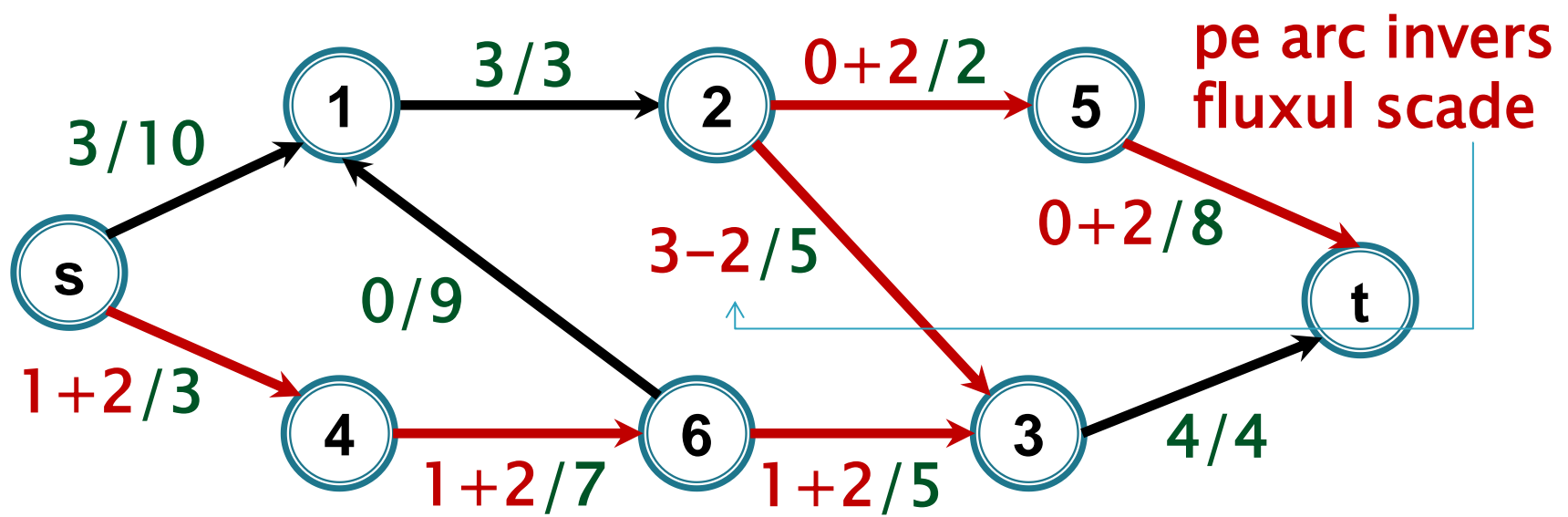


pentru arc invers
capac. reziduală=fluxul

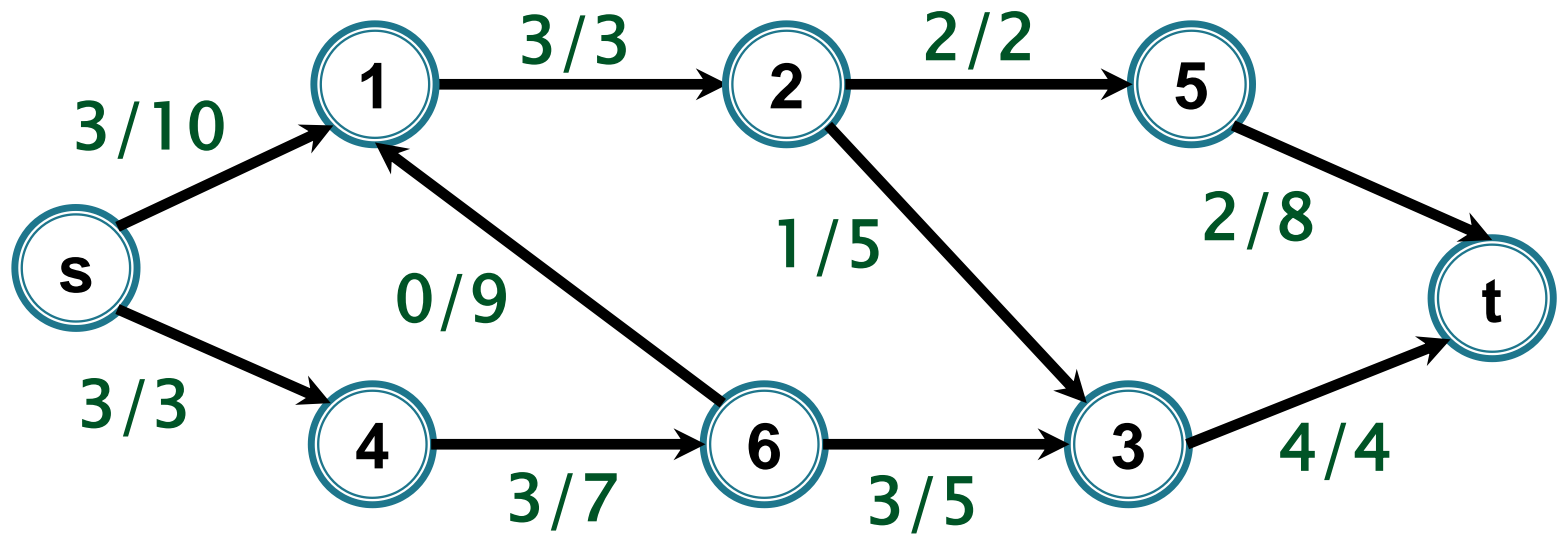




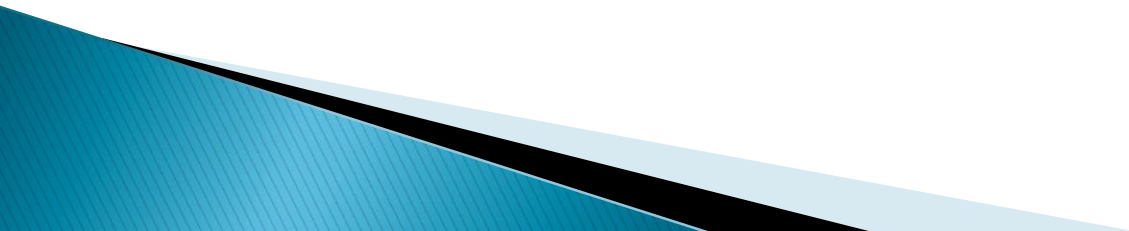
$$i(P) = \min\{ 2, 6, 4, 3, 2, 8\} = 2$$

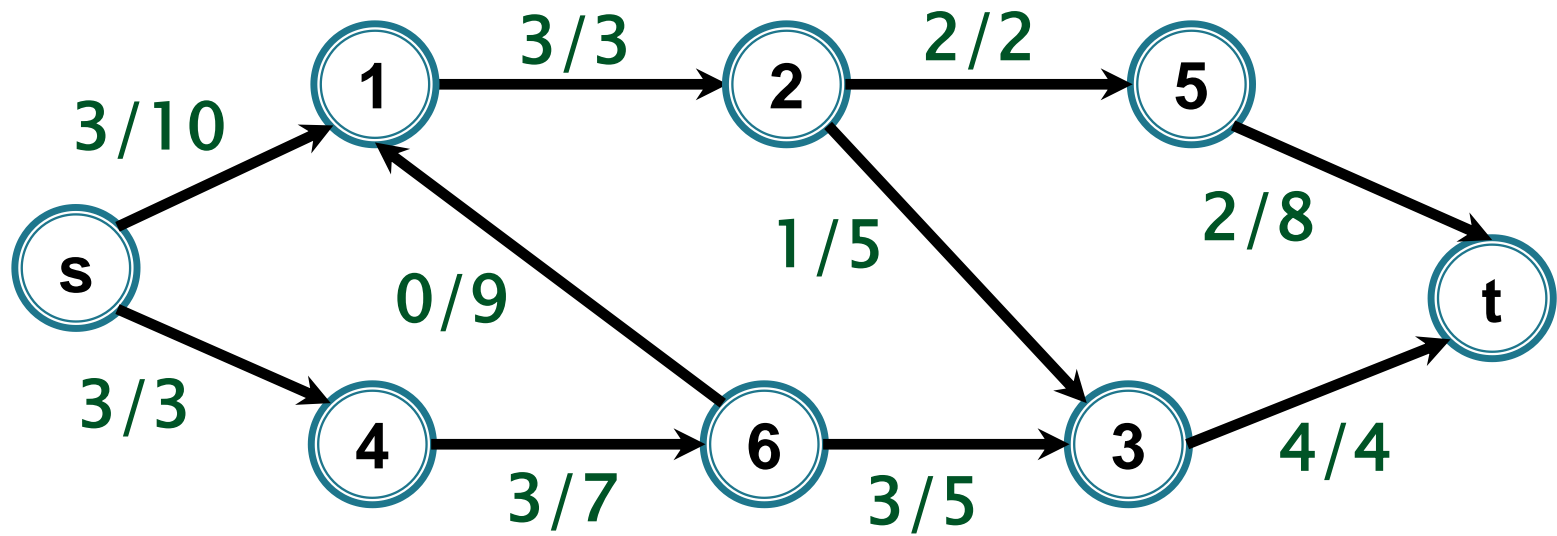


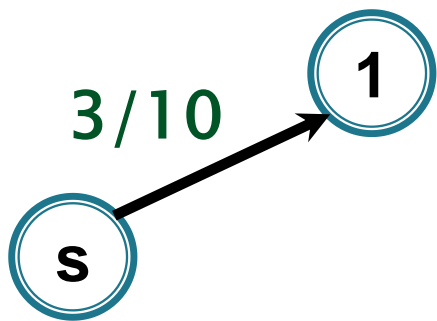
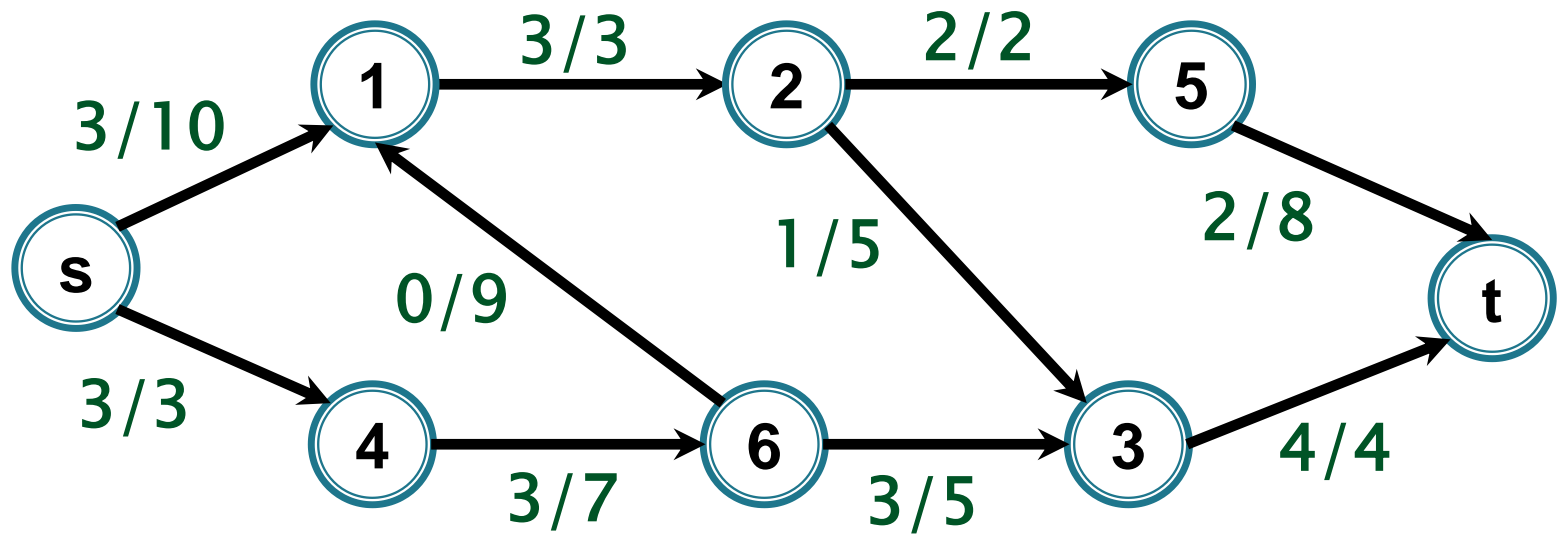
$$i(P) = \min\{2, 6, 4, 3, 2, 8\} = 2$$

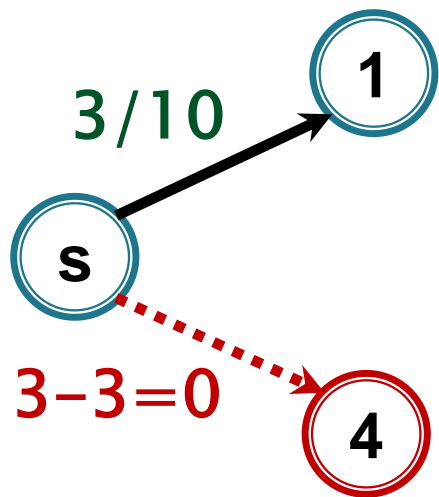
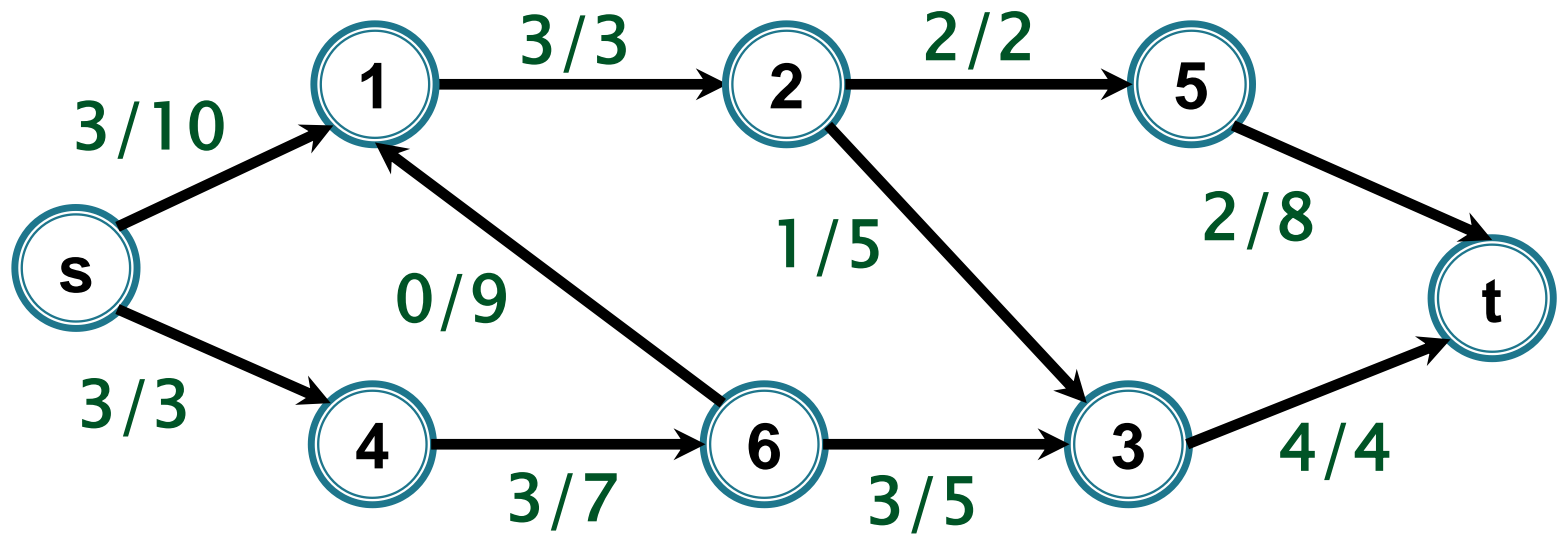


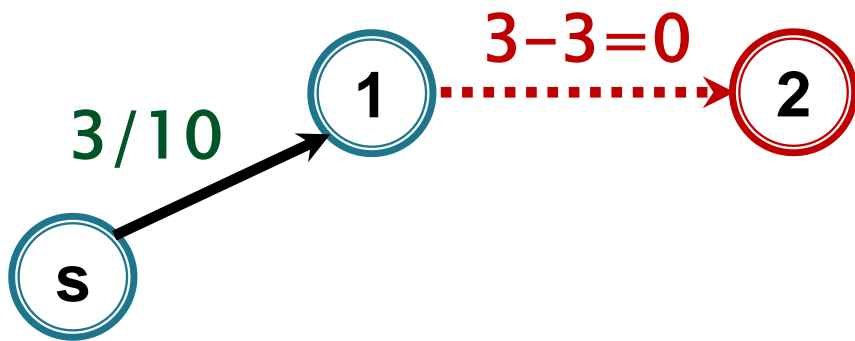
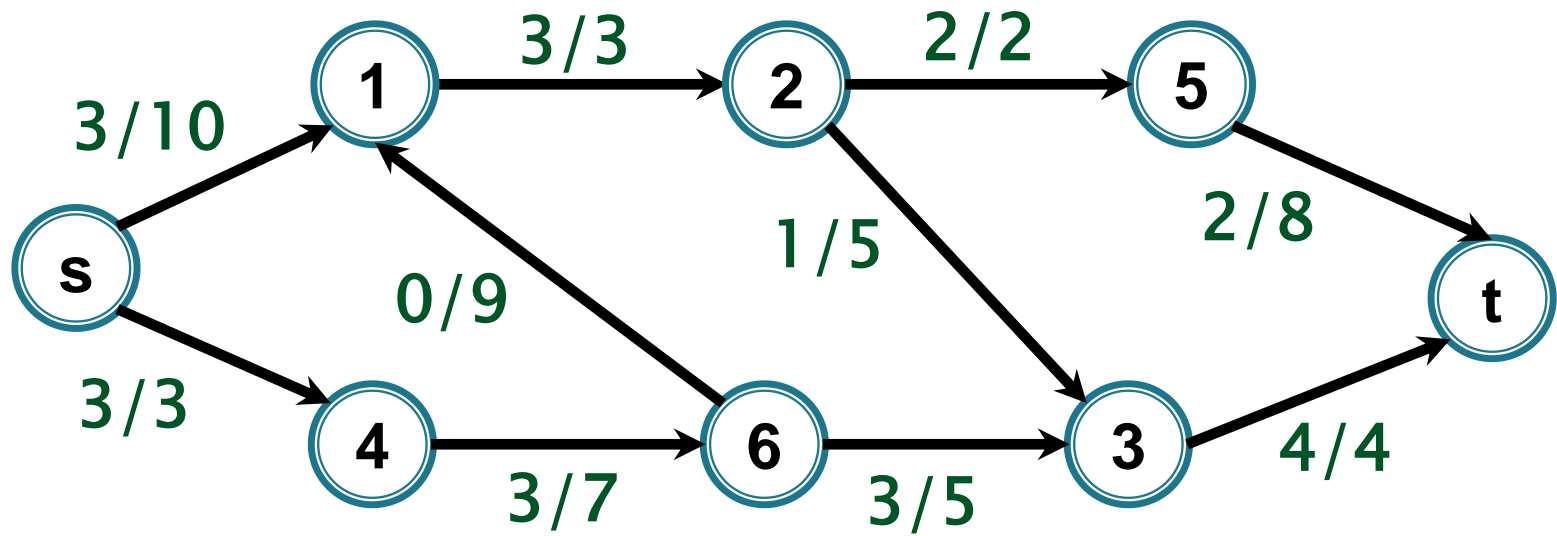
construieste_s-t_lant_nesat

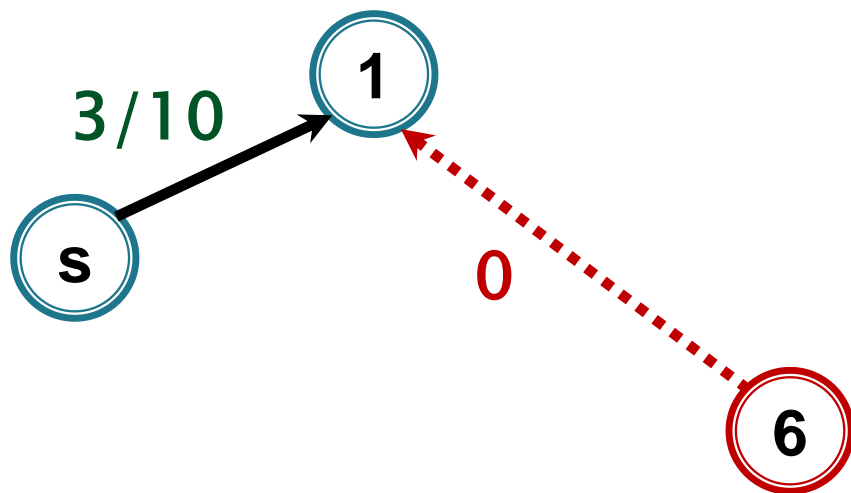
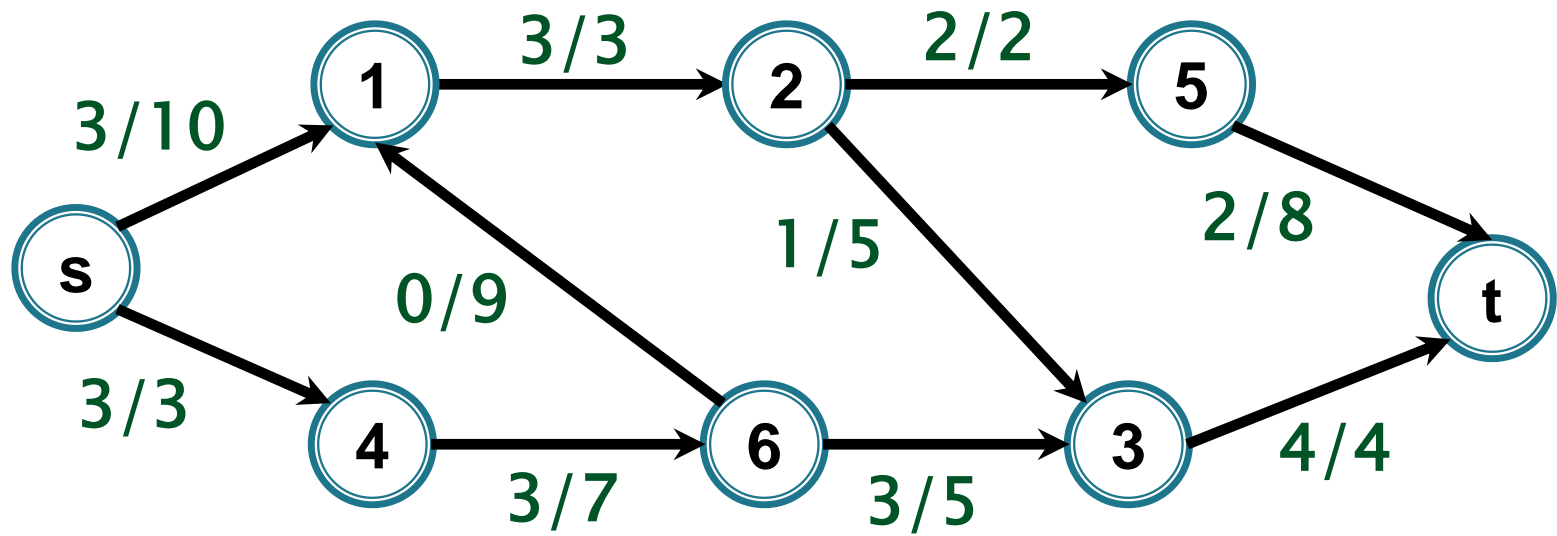










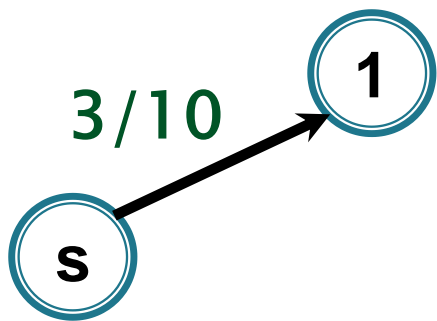
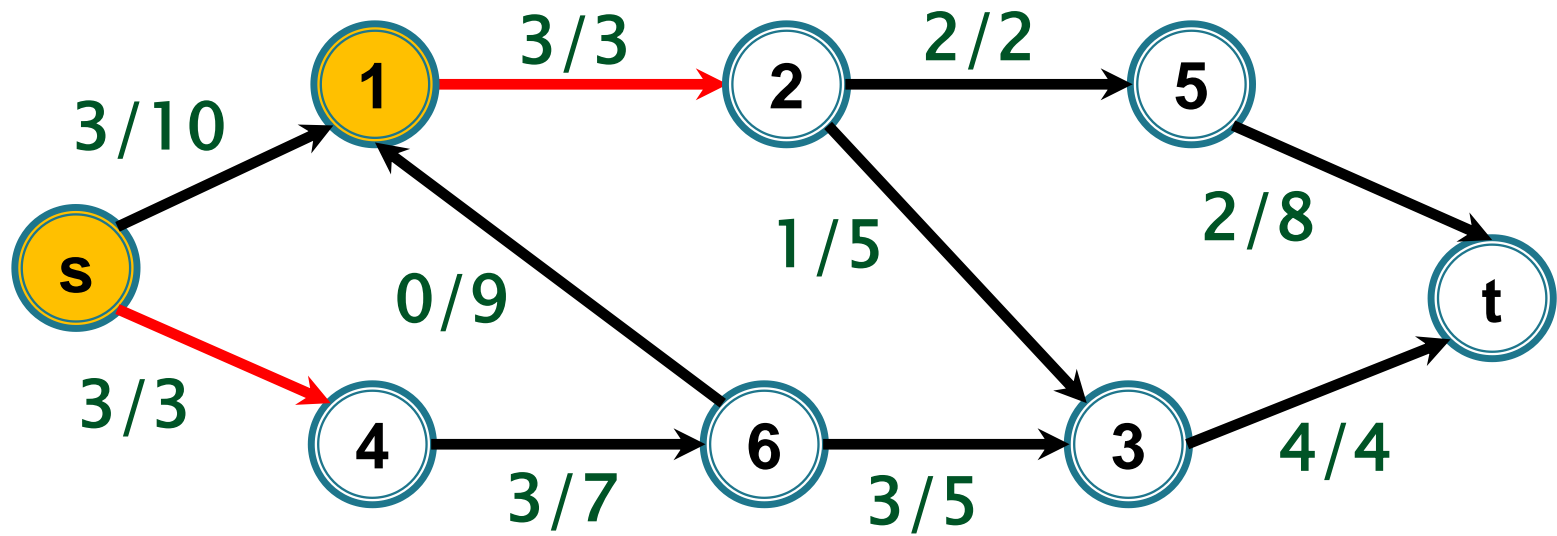


t nu este accesibil din s \Rightarrow STOP

-

t nu este accesibil din s \Rightarrow STOP

- **f este flux maxim**



Implementare

- ▶ Memorăm lanțurile folosind vector **tata**(notat p)
- ▶ Convenție – pentru arcele inverse (i,j) ținem minte tatăl cu semnul minus, pentru a le distinge de cele directe:

$$p[j] = -i$$

construieste_s-t_lant()

```
construieste_s-t_lant()
```

```
    pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
```

construieste_s-t_lant()

 pentru ($v \in V$) executa $p[v] \leftarrow 0$; $viz[v] \leftarrow 0$

 coada $C \leftarrow \emptyset$

 adauga(s , C)

$viz[s] \leftarrow 1$

```
construieste_s-t_lant()
```

```
    pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
```

```
    coada  $C \leftarrow \emptyset$ 
```

```
    adauga( $s$ ,  $C$ )
```

```
     $viz[s] \leftarrow 1$ 
```

```
    cat timp  $C \neq \emptyset$  executa
```

```
         $i \leftarrow \text{extrage}(C)$ 
```

```
construieste_s-t_lant()  
  pentru (v ∈ V) executa p[v] ← 0; viz[v] ← 0  
  coada C ← ∅  
  adauga(s, C)  
  viz[s] ← 1  
  cat timp C ≠ ∅ executa  
    i ← extrage(C)  
    pentru (ij ∈ E) executa arc direct  
      dacă (viz[j]=0 și c(ij)-f(ij)>0) atunci
```

```
construieste_s-t_lant()  
  pentru (v ∈ V) executa p[v] ← 0; viz[v] ← 0  
  coada C ← ∅  
  adauga(s, C)  
  viz[s] ← 1  
  cat timp C ≠ ∅ executa  
    i ← extrage(C)  
    pentru (ij ∈ E) executa arc direct  
      dacă (viz[j]=0 și c(ij)-f(ij)>0) atunci  
        adauga(j, C)  
        viz[j] ← 1; p[j] ← i
```



```

construieste_s-t_lant()
  pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
  coada  $C \leftarrow \emptyset$ 
  adauga( $s$ ,  $C$ )
   $viz[s] \leftarrow 1$ 
  cat timp  $C \neq \emptyset$  executa
     $i \leftarrow \text{extrage}(C)$ 
    pentru ( $ij \in E$ ) executa arc direct
      dacă ( $viz[j]=0$  și  $c(ij)-f(ij)>0$ ) atunci
        adauga( $j$ ,  $C$ )
         $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow i$ 
        daca ( $j=t$ ) atunci STOP și returnează true(1)

```

```

construieste_s-t_lant()
    pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
    coada  $C \leftarrow \emptyset$ 
    adauga( $s$ ,  $C$ )
     $viz[s] \leftarrow 1$ 
    cat timp  $C \neq \emptyset$  executa
         $i \leftarrow \text{extrage}(C)$ 
        pentru ( $ij \in E$ ) executa arc direct
            dacă ( $viz[j]=0$  și  $c(ij)-f(ij)>0$ ) atunci
                adauga( $j$ ,  $C$ )
                 $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow i$ 
                daca ( $j=t$ ) atunci STOP și returnează true(1)
        pentru ( $ji \in E$ ) executa arc invers

```

```

construieste_s-t_lant()
    pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
    coada  $C \leftarrow \emptyset$ 
    adauga( $s$ ,  $C$ )
     $viz[s] \leftarrow 1$ 
    cat timp  $C \neq \emptyset$  executa
         $i \leftarrow \text{extrage}(C)$ 
        pentru ( $ij \in E$ ) executa arc direct
            dacă ( $viz[j]=0$  și  $c(ij)-f(ij)>0$ ) atunci
                adauga( $j$ ,  $C$ )
                 $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow i$ 
                daca ( $j=t$ ) atunci STOP și returnează true(1)
        pentru ( $ji \in E$ ) executa arc invers
            daca ( $viz[j]=0$  și  $f(ji)>0$ ) atunci

```

```

construieste_s-t_lant()
    pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
    coada  $C \leftarrow \emptyset$ 
    adauga( $s$ ,  $C$ )
     $viz[s] \leftarrow 1$ 
    cat timp  $C \neq \emptyset$  executa
         $i \leftarrow \text{extrage}(C)$ 
        pentru ( $ij \in E$ ) executa arc direct
            dacă ( $viz[j]=0$  și  $c(ij)-f(ij)>0$ ) atunci
                adauga( $j$ ,  $C$ )
                 $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow i$ 
                daca ( $j=t$ ) atunci STOP și returnează true(1)
        pentru ( $ji \in E$ ) executa arc invers
            daca ( $viz[j]=0$  și  $f(ji)>0$ ) atunci
                adauga( $j$ ,  $C$ )
                 $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow -i$ 

```

```
construieste_s-t_lant()
```

```
    pentru ( $v \in V$ ) executa  $p[v] \leftarrow 0$ ;  $viz[v] \leftarrow 0$ 
```

```
    coada  $C \leftarrow \emptyset$ 
```

```
    adauga( $s$ ,  $C$ )
```

```
     $viz[s] \leftarrow 1$ 
```

```
    cat timp  $C \neq \emptyset$  executa
```

```
         $i \leftarrow \text{extrage}(C)$ 
```

```
        pentru ( $ij \in E$ ) executa arc direct
```

```
            dacă ( $viz[j]=0$  și  $c(ij)-f(ij)>0$ ) atunci
```

```
                adauga( $j$ ,  $C$ )
```

```
                 $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow i$ 
```

```
                daca ( $j=t$ ) atunci STOP și returnează true
```

```
        pentru ( $ji \in E$ ) executa arc invers
```

```
            daca ( $viz[j]=0$  și  $f(ji)>0$ ) atunci
```

```
                adauga( $j$ ,  $C$ )
```

```
                 $viz[j] \leftarrow 1$ ;  $p[j] \leftarrow -i$ 
```

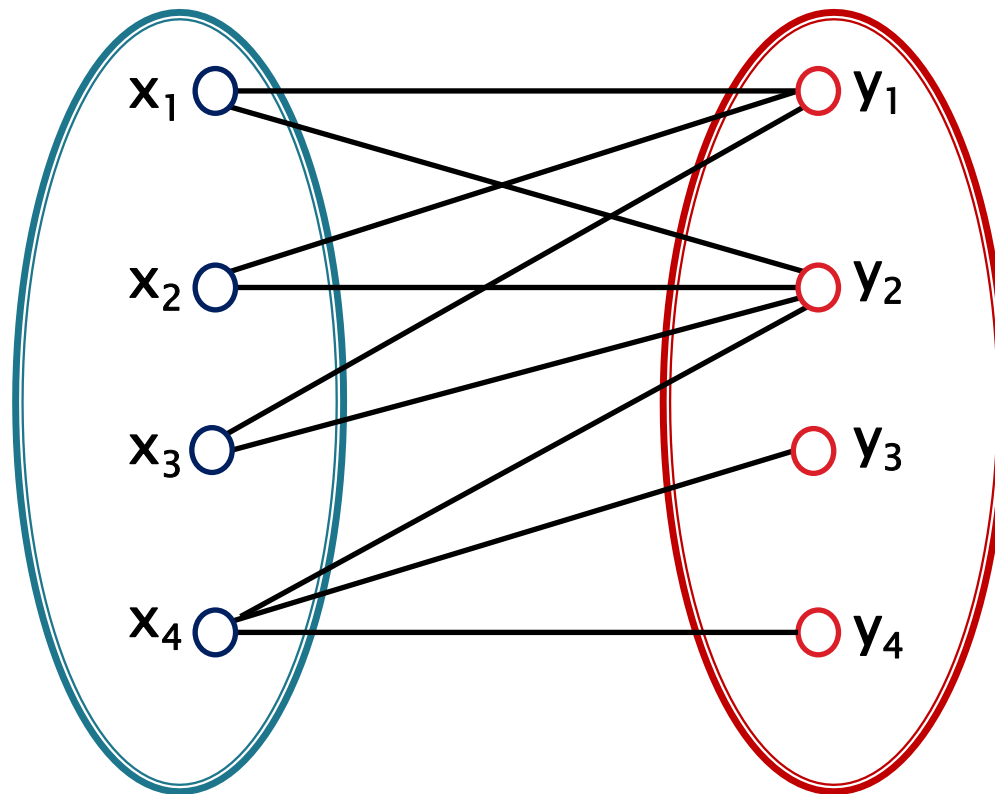
```
                daca ( $j=t$ ) atunci STOP și returnează true
```

```
    returnează false
```

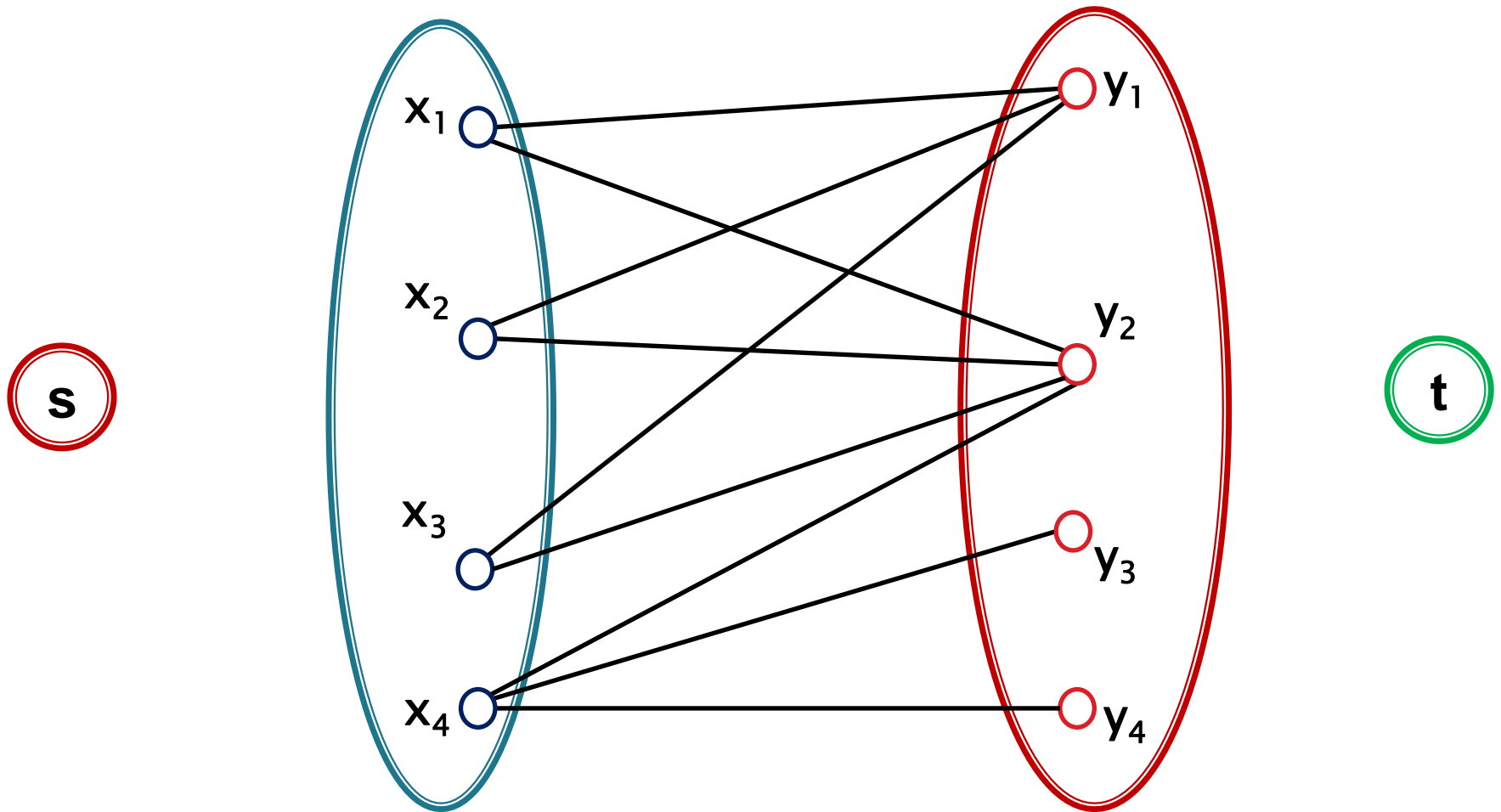
Aplicație

Flux maxim \rightarrow cuplaj maxim
în grafuri bipartite

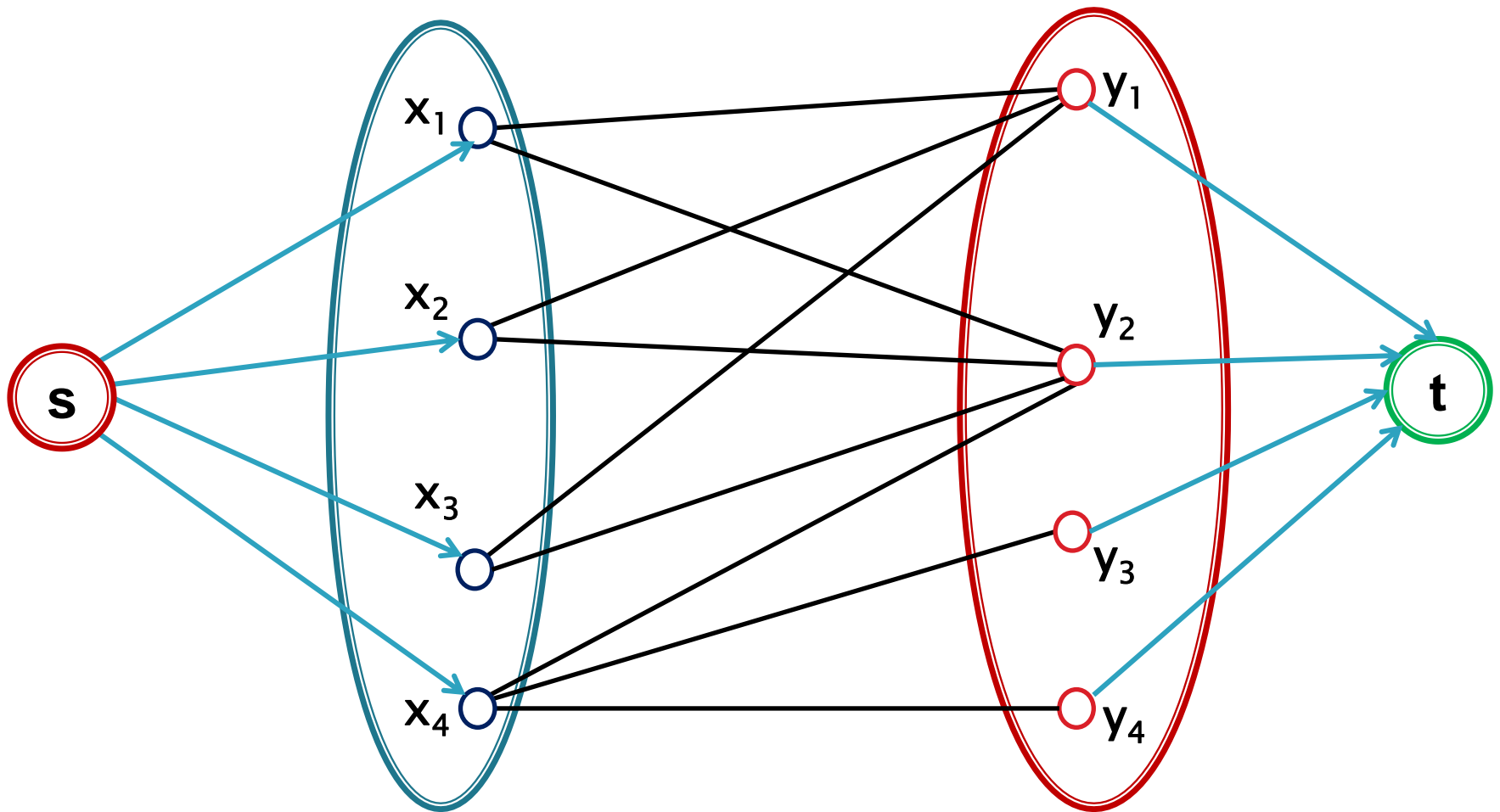
- Problema determinării unui cuplaj maxim într-un graf bipartit se poate reduce la problema determinării unui flux maxim în **rețeaua asociată grafului bipartit**, construită astfel:



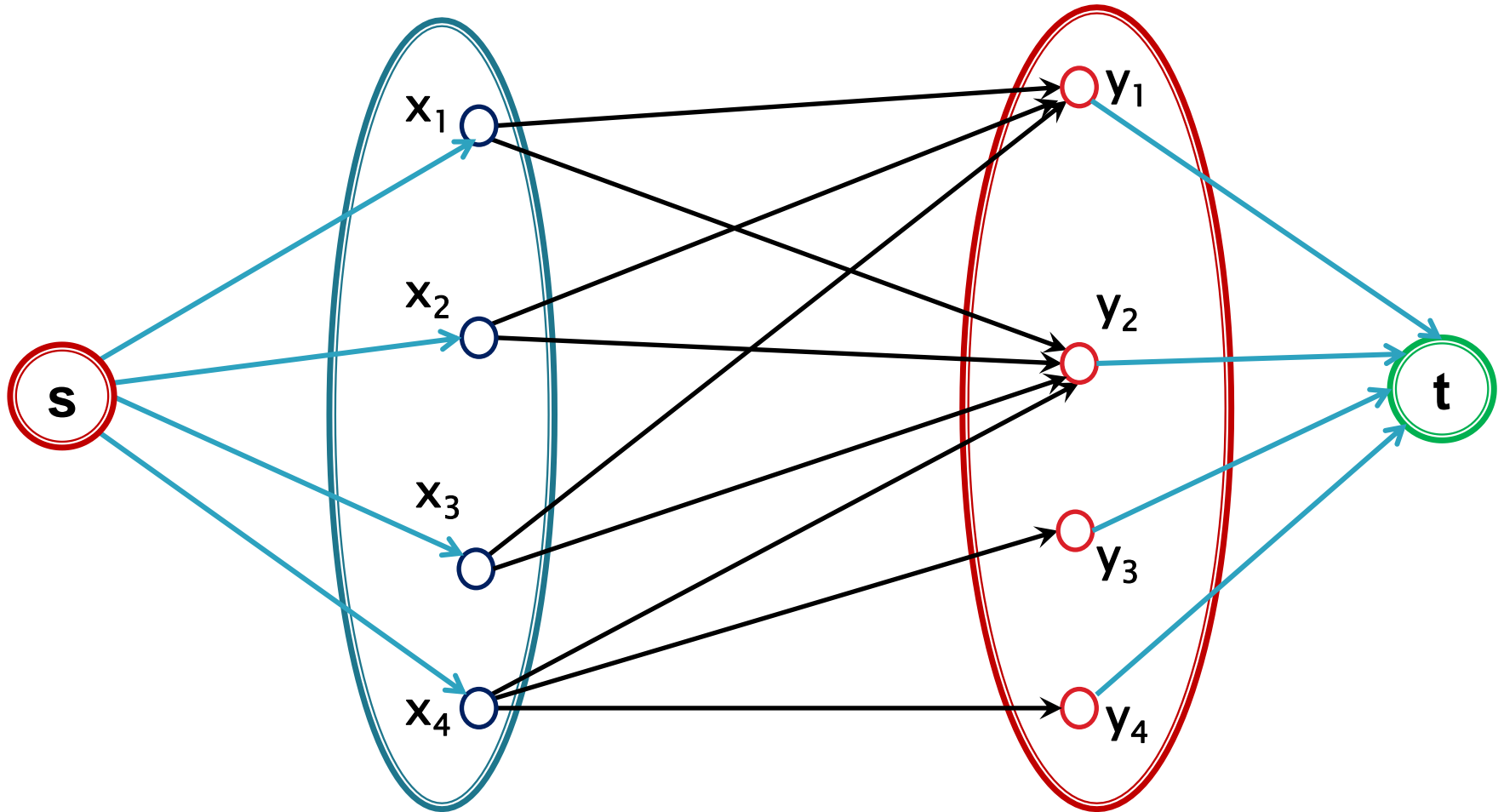
- ▶ Adăugăm două noduri noi s și t



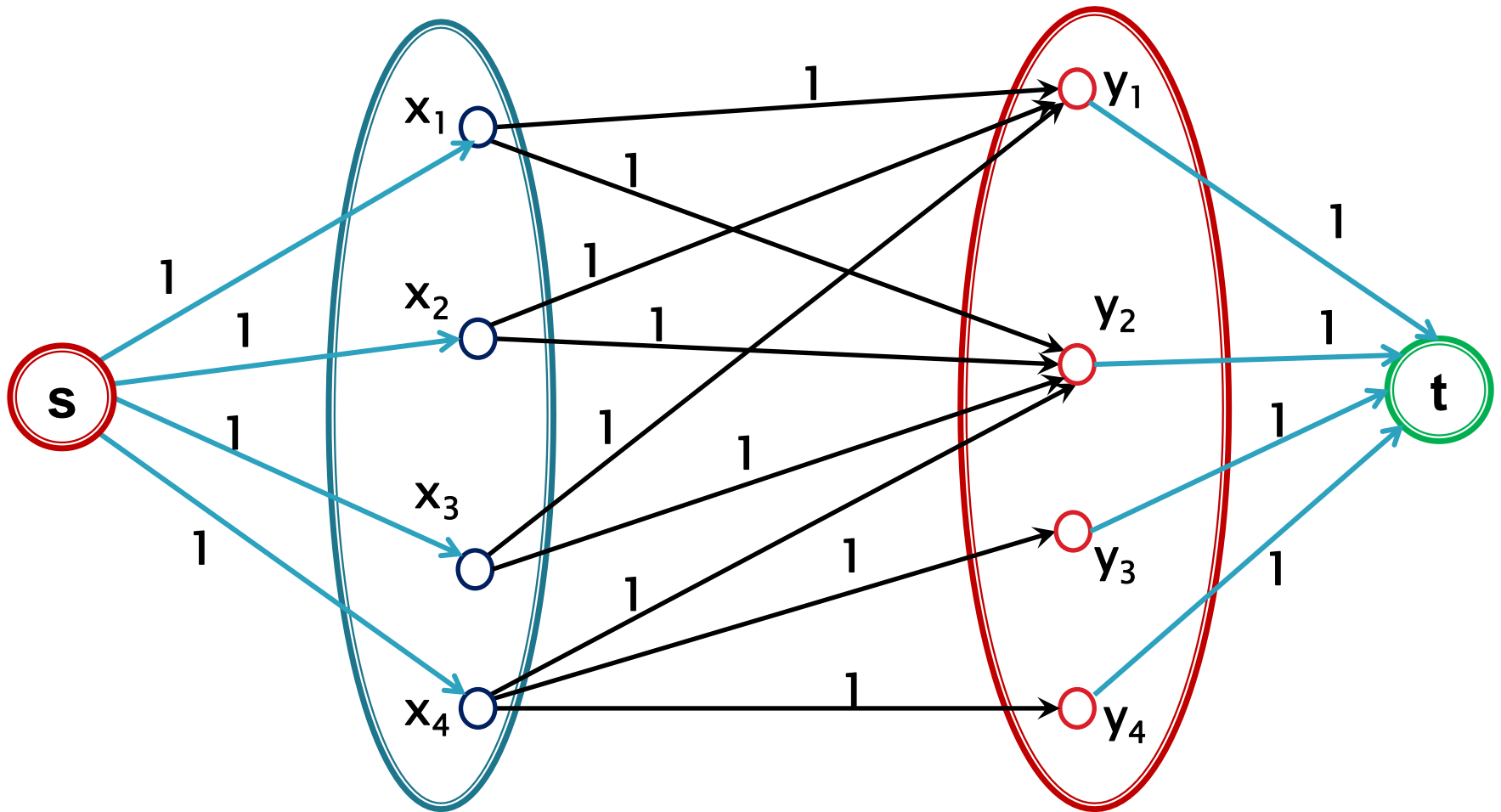
- ▶ Adăugăm arce (s, x_i) , pentru $x_i \in X$ și (y_j, t) , $y_j \in Y$



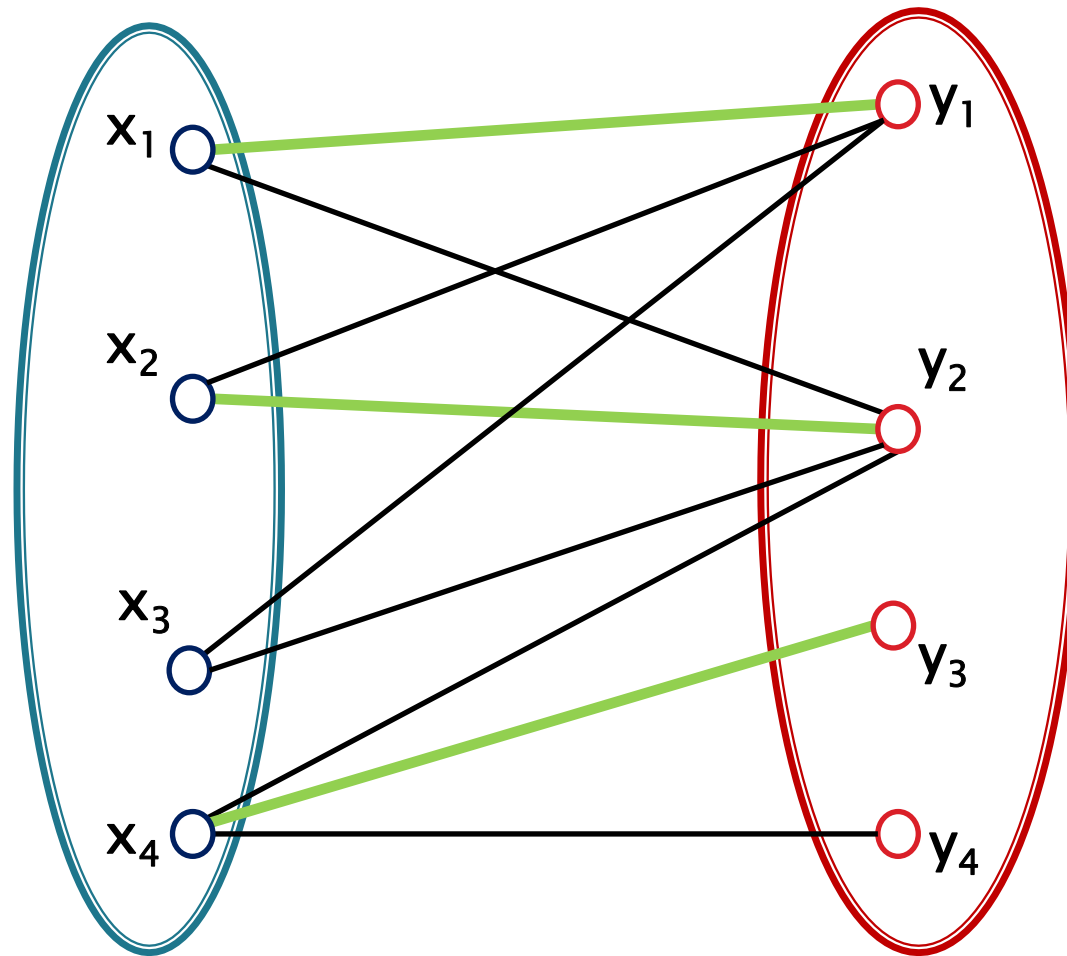
- Transformăm muchiile $x_i y_j$ în arce (de la X la Y)



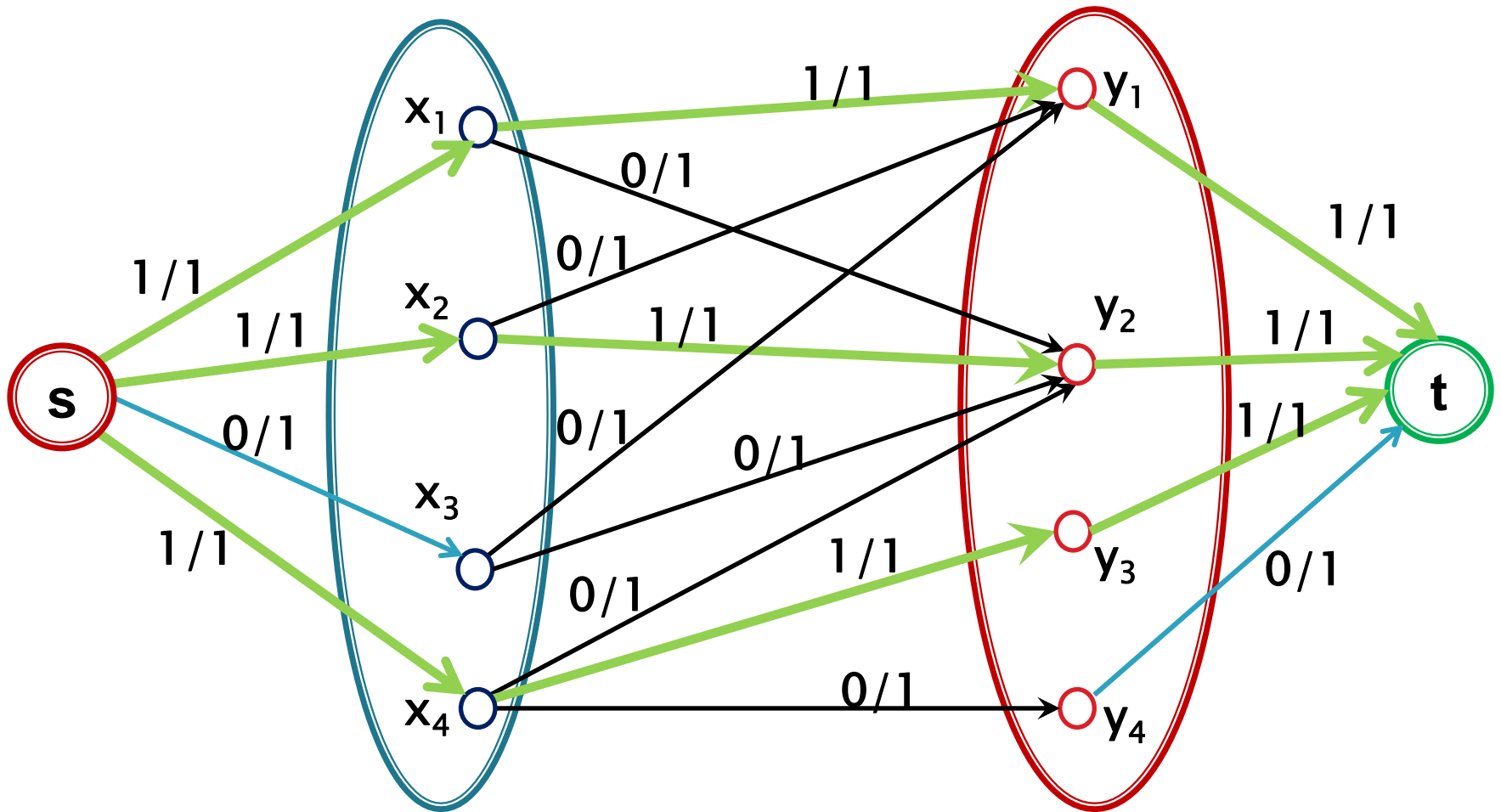
- Asociem fiecărui arc capacitatea 1



► Cuplaj în graf \leftrightarrow flux în rețea



► Cuplaj în graf \leftrightarrow flux în rețea



► Proprietatea 1

Fie G un graf bipartit și M un cuplaj în G . Atunci există un flux f în rețeaua asociată cu

$$\text{val}(f) = |M|$$

► Proprietatea 1

Fie G un graf bipartit și M un cuplaj în G . Atunci există un flux f în rețeaua asociată cu

$$\text{val}(f) = |M|$$

Justificare

Definim:

- $f(sx) = f(xy) = f(yt) = 1$, pentru orice $xy \in M$
- $f(uv) = 0$, în rest

► Proprietatea 2

Fie G un graf bipartit și f un flux în rețeaua asociată. Atunci există M un cuplaj în G cu

$$\text{val}(f) = |M|$$

► Proprietatea 2

Fie G un graf bipartit și f un flux în rețeaua asociată. Atunci există M un cuplaj în G cu

$$\text{val}(f) = |M|$$

Justificare

Avem $f(uv) \in \{0, 1\}$, pentru orice arc uv .

Definim $M = \{xy \mid f(xy) > 0 \text{ și } x \neq s, y \neq t\}$

► Proprietatea 2

Fie G un graf bipartit și f un flux în rețeaua asociată. Atunci există M un cuplaj în G cu

$$\text{val}(f) = |M|$$

Justificare

Avem $f(uv) \in \{0, 1\}$, pentru orice arc uv .

Definim $M = \{xy \mid f(xy) > 0 \text{ și } x \neq s, y \neq t\}$

M este cuplaj cu $|M| = \text{val}(f)$ deoarece

- $c(sx)=1, c(yt)=1 \Rightarrow M$ conține muchii neadiacente
- $f(xy) > 0 \Rightarrow f(sx) = f(xy) = f(yt) = 1$

► Consecință

A determina un cuplaj maxim într-un graf bipartit \Leftrightarrow

A determina un flux maxim în rețeaua asociată

Aplicație

Construcția unui graf orientat
din secvențele de grade

► Se dau secvențele

- $s_0^+ = \{d_1^+, \dots, d_n^+\}$
- $s_0^- = \{d_1^-, \dots, d_n^-\}$

Să se construiască, dacă se poate, un graf orientat G cu $s^+(G) = s_0^+$ și $s^-(G) = s_0^-$ (fără bucle și arce multiple)

► Se dau secvențele

- $s_0^+ = \{d_1^+, \dots, d_n^+\}$
- $s_0^- = \{d_1^-, \dots, d_n^-\}$

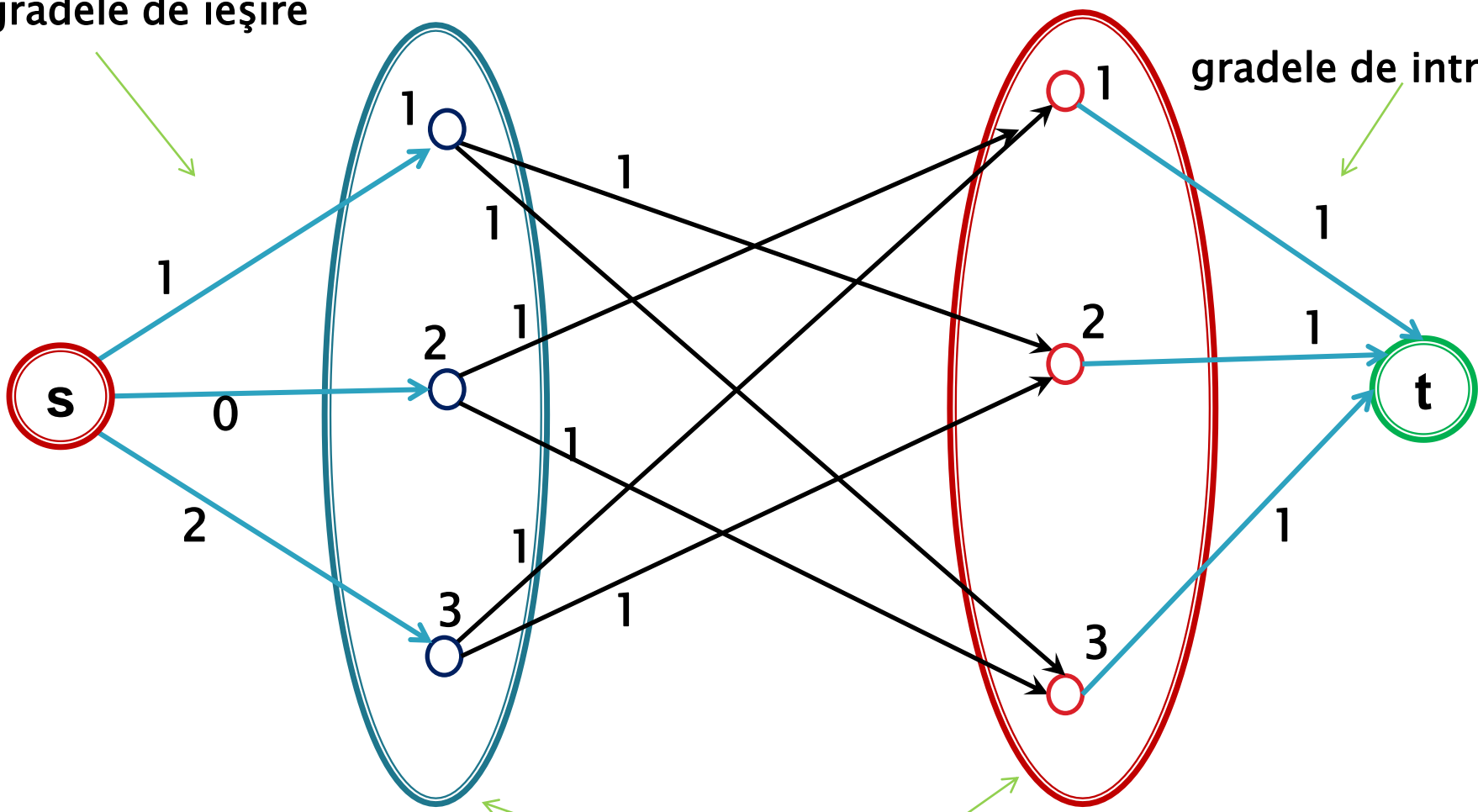
Să se construiască, dacă se poate, un graf orientat G cu $s^+(G) = s_0^+$ și $s^-(G) = s_0^-$ (fără bucle și arce multiple)

► Exemplu

- $s_0^+ = \{1, 0, 2\}$
- $s_0^- = \{1, 1, 1\}$

gradele de ieșire

gradele de intrare



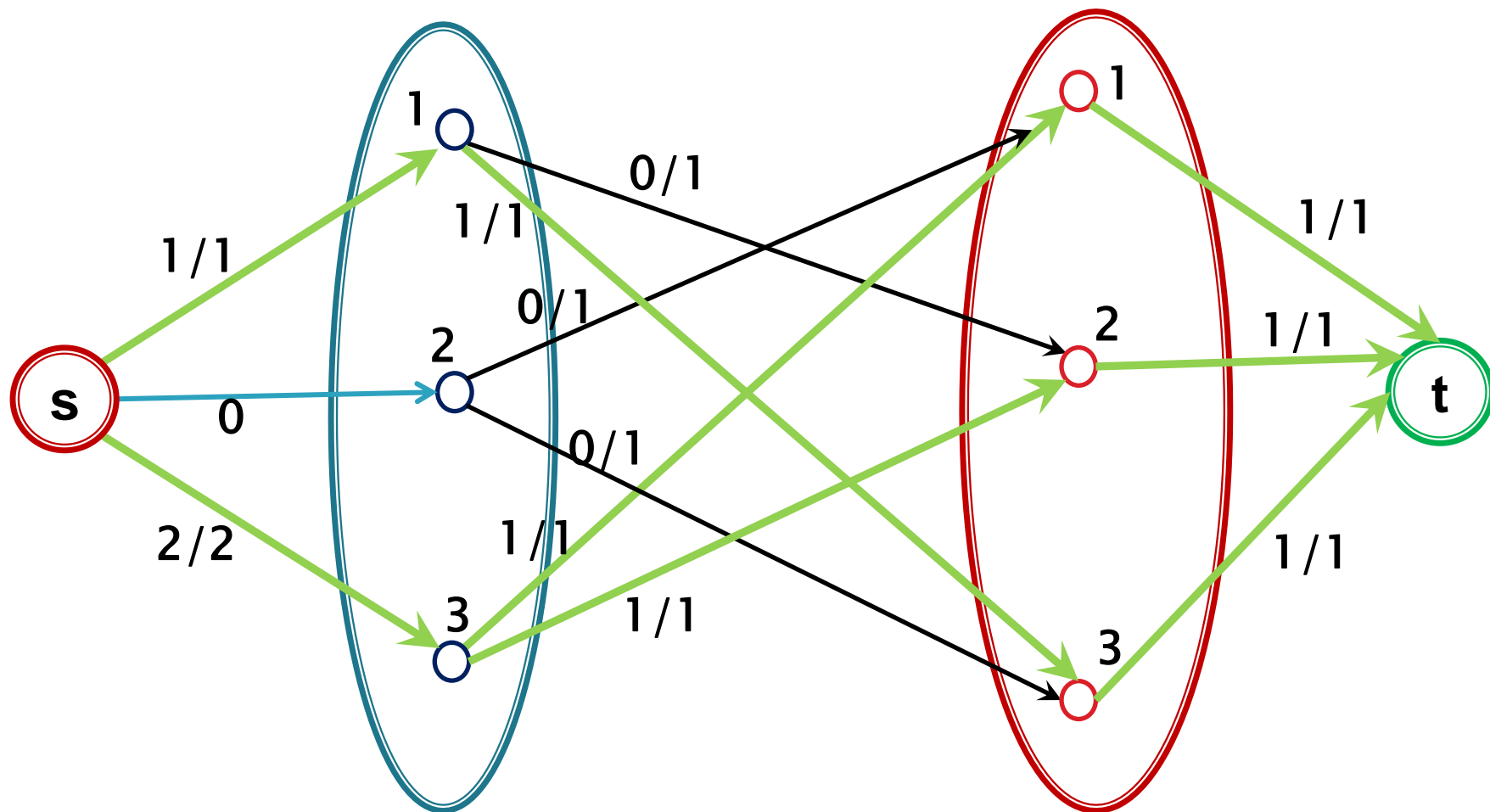
Vârfurile 1, 2,..., n se pun în ambele clase ale bipartiției (câte o copie)

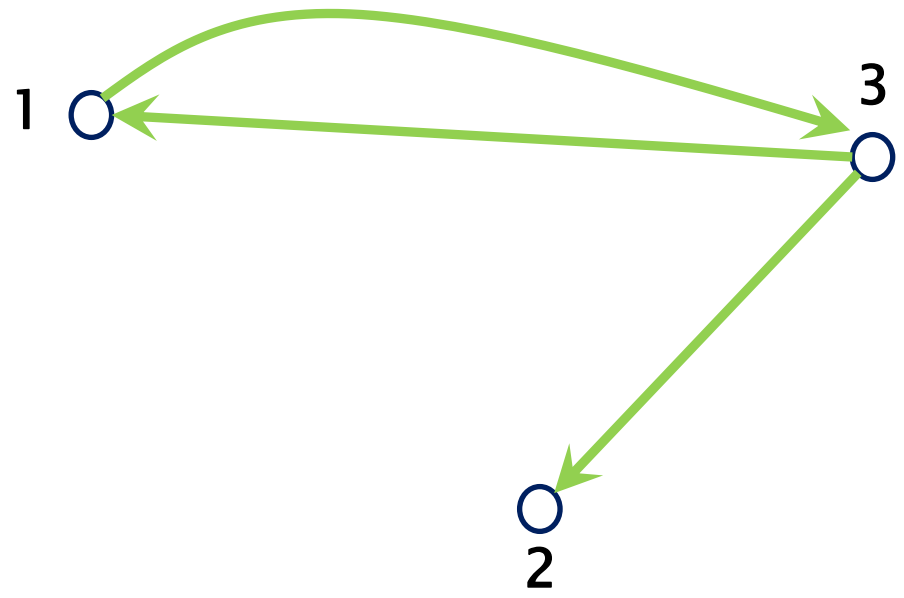
► Proprietate

Există graf cu secvențele date \Leftrightarrow în graful asociat fluxul de valoare maximă are

$$\text{val}(f) = d_1^+ + \dots + d_n^+ = d_1^- + \dots + d_n^-$$

deci saturează toate arcele cu o extremitate în s sau în t







S-a terminat cursul!

Succes la examen!

