

1. Giới thiệu siêu ngắn

- Tìm luồng tối đa từ nguồn s đến đích t bằng cách liên tục tìm đường tăng dần trong đồ thị dư và “bơm” thêm luồng đến khi không còn đường nữa.

2. Ý tưởng cốt lõi (trọng tâm nhất)

- Dùng đồ thị dư (residual graph) G_f để biết còn bao nhiêu chỗ trống và có thể “hủy” luồng cũ nếu cần.

- Lặp lại:

- + Tìm một đường bất kỳ từ $s \rightarrow t$ trong G_f (còn dư > 0)

- + Đẩy thêm $\delta = \min(\text{dư trên đường đó})$

- + Cập nhật luồng + Cập nhật lại G_f

- Khi không còn đường $s \rightarrow t$ nào trong $G_f \rightarrow$ đạt luồng tối đa (theo định lý Max-Flow Min-Cut).

3. Đồ thị dư – thứ quan trọng nhất cần nhớ

- Cạnh xuôi ($u \rightarrow v$): $c_f(u,v) = c(u,v) - f(u,v)$

- Cạnh ngược ($v \rightarrow u$): $c_f(v,u) = f(u,v) \rightarrow$ để “hủy” luồng đã đẩy nếu cần đổi hướng.

4. Các bước thuật toán

Bước 1: Khởi tạo $f(u,v) = 0 \forall$ cạnh

Bước 2: While còn đường P từ $s \rightarrow t$ trong G_f :

- $\delta = \min$

- Với mỗi cạnh (u,v) trên P :

- + $f(u,v) += \delta$

- + $f(v,u) -= \delta$ (nếu có cạnh ngược)

- Cập nhật lại $c_f(u,v)$ và $c_f(v,u)$

Bước 3: Kết thúc \rightarrow tổng $f(s, \text{mọi đỉnh}) =$ luồng tối đa

5. Cách tìm đường tăng dần

- DFS \rightarrow Ford-Fulkerson gốc (có thể rất chậm)
- BFS \rightarrow Edmonds-Karp (nên dùng): $O(VE^2)$, ổn định, hay ra thi

6. Độ phức tạp

- Ford-Fulkerson chung: xấu nếu dung lượng lớn
- Edmonds-Karp (BFS): $O(VE^2)$
- Thực tế thi: $V \leq 500$ là chạy ngon

7. Ứng dụng thực tế

- Tối ưu băng thông mạng, streaming
- Điều phối giao thông, container cảng biển
- Phân phối điện, quản lý luồng không lưu
- Đo khả năng chịu DDoS

8. Kết luận

- Thuật toán Ford-Fulkerson + biến thể Edmonds-Karp là cách đơn giản và hiệu quả nhất để giải bài toán luồng cực đại trong thi cử và thực tế nhỏ-trung bình.