

CUT Stoer-Wagner Algorithm [转]

标签: algorithm search matrix 算法 tree path

2009-10-12 18:50

1042人阅读

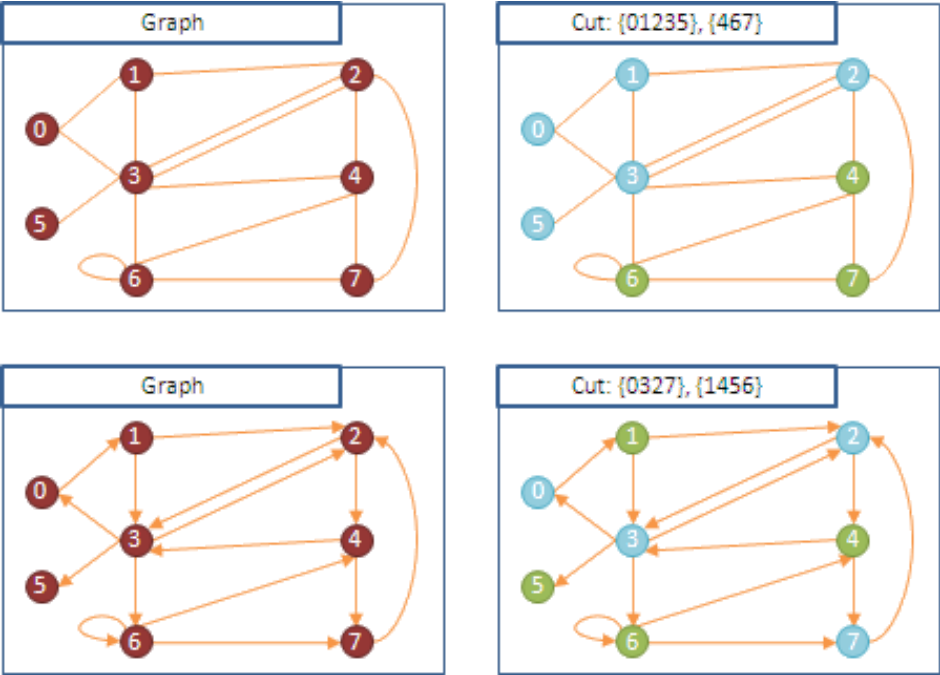
评论(0)

收藏

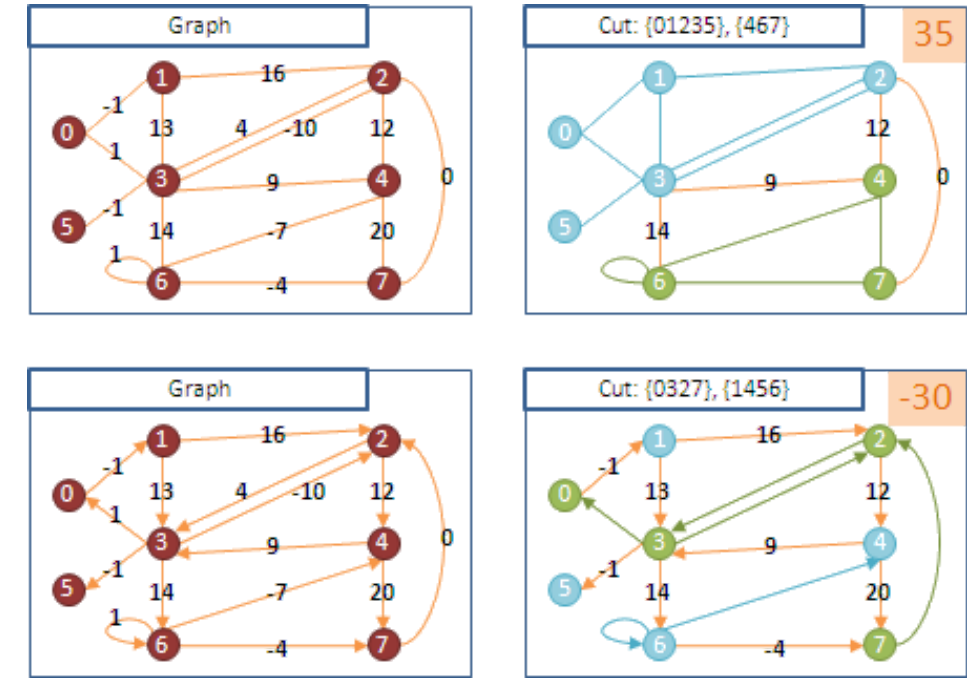
举报

版权声明：本文为博主原创文章，未经博主允许不得转载。

中译「割」。一个 Cut 把一张图上的点分成两群。也就是说，每一个点都必须选边站（也可以全部都站在同侧，另一侧就是空的）。以数学术语来描述：一个 Cut 把一张图上所有点所构成的集合，重新划分成两个集合。



如果图上的边拥有权重，一个 Cut 也可以有权重。无向图：由第一群点横跨到第二群点的所有边的权重总和。有向图：由第一群点横跨到第二群点的所有边的权重总和，减去由第二群点横跨到第一群点的所有边的权重总和。



Cut 切断了点与点之间的连结，将一张图一分为二。各位可以想一想 Cut 可以应用在哪些地方。

【注：一般大家在谈 Cut 的时候，经常是使用另外一种定义： Cut 的其中一侧至少要有一点，而且图上的边的权重均非负值。我想这应该是因为 Cut 的演算法，一开始是从 Flow 的演算法推演来的。】

Minimum Cut （Min-Cut）：

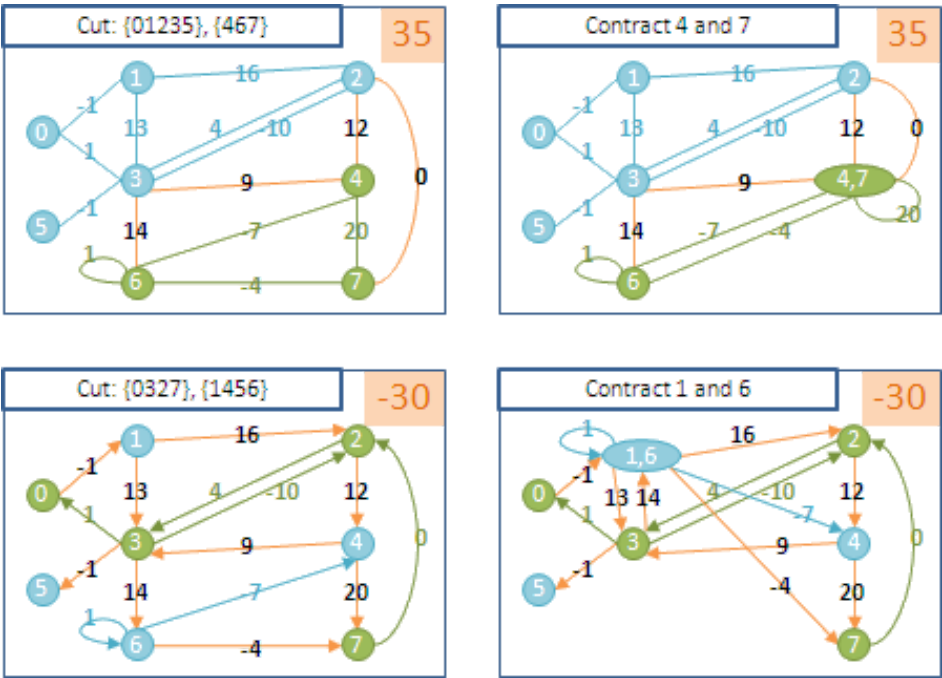
「最小割」。给定一张图，权重最小的 Cut 就是 Min-Cut 。一张图上可能会有许多个 Min-Cut 。

Maximum Cut （Max-Cut）：

最大割」。给定一张图，权重最大的 Cut 就是 Max-Cut 。一张图上可能会有许多个 Max-Cut 。

Contraction：

「收缩」。在一个 Cut 之中，把 Cut 的其中一侧的任两点作合并，不会影响此 Cut 的权重。合并图上的点、却不影响一个 Cut 的权重，这个行为就叫做 Contraction 。

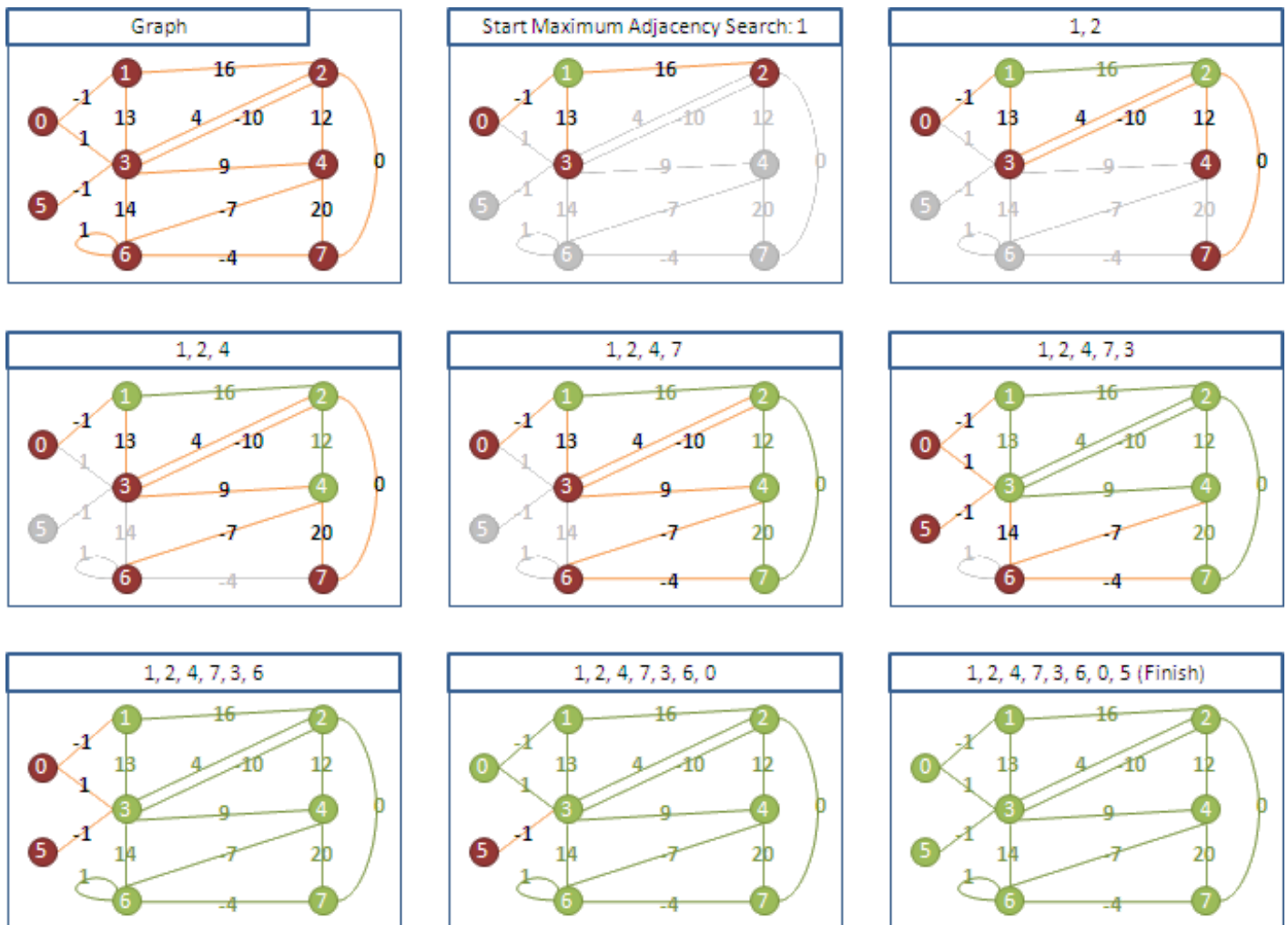


进行 Contraction 之后，甚至可以把两点之间多重的边的权重相加合并，也不会改变 Cut 的权重。

Maximum Adjacency Search:

在讲述 Min-Cut 的演算法之前，这里先介绍一个与 Min-Cut 极有关系的 Maximum Adjacency Search：

1. 建立一个空的A集合。
2. 首先随便在图上找一个点，加入到A集合当中。
3. 令 $w(A, x)$ 是「目前的A集合的各个点」与「x点」之间所有的边的权重总和。
逐次加入一个尚未加入A当中、且 $w(A, x)$ 最大的x点到A集合中。
4. 图上所有点都加入到A集合之后，各个点加入的顺序即为



Maximum Adjacency Search (adjacency matrix) : 利用 Dynamic Programming 来实做程式码, 时间复杂度是 $O(V^2)$ 。如同 Dijkstra's Algorithm 一样, 可以另外再配合 Priority Queue , 成为 $O(V+E\log E)$ 。

```
int map [9][9]; // adjacency matrix
int w[9];        // 纪录各个点到目前的A集合的距离
bool visit[9];  // 纪录各个点是不是已找过

void maximum_adjacency_search()
{
    for (int i=0; i<9; i++) visit[i] = false; // initialize
    for (int i=0; i<9; i++) w[i] = 0;
```

```

for (int i=0; i<V; ++i)
{
    // 找出一个尚未加入A当中、且w(A, x)最大的x点。
    int s = 0, max = -1e9;
    for (int j=0; j<V; ++j)
        if (!visit[i] && w[i] > max)
            max = w[i], s = i;

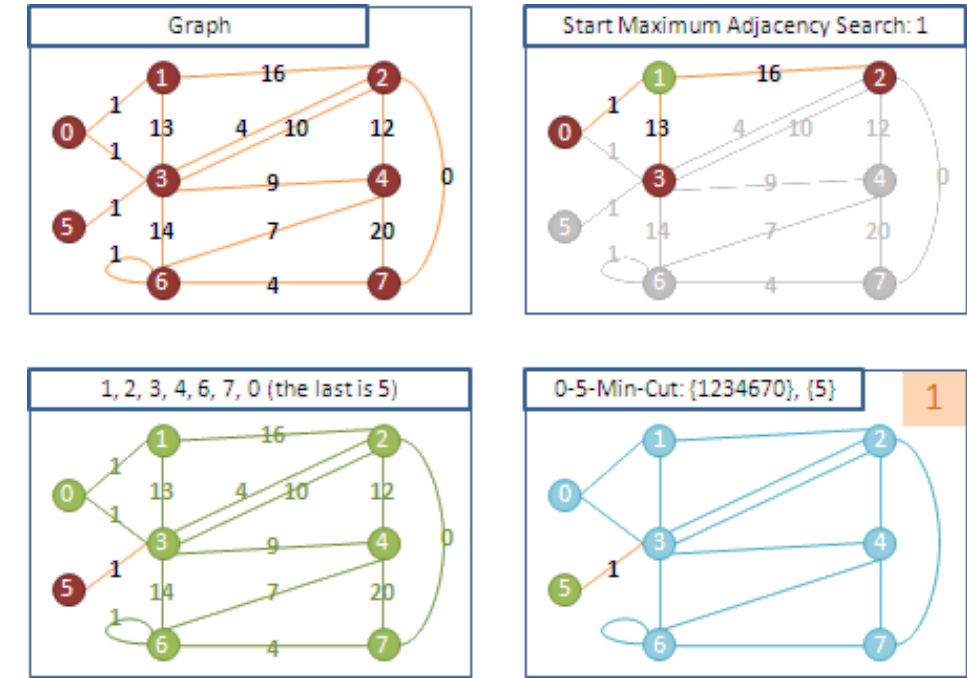
    visit[s] = true;        // 加入s点到A集合
    cout << "这次读到第" << s << "点" << endl;

    // 加入s点到A集合后，更新w(A, x)的值。
    for (int t=0; t<V; ++t)
        if (!visit[t])
            w[t] += map[s][t];
}
}

```

Maximum Adjacency Search v.s. Min-Cut:

在一张无向图当中，边的权重皆非负值，令这张图经过 Maximum Adjacency Search 所得到的顺序是 $x_1-x_2-\dots-x_V$ 。在这张图中， $\{x_1 \dots x_{V-1}\}$ 与 $\{x_V\}$ 这一个 Cut，必会是这张图「限制 x_{V-1} 和 x_V 在 Cut 不同侧」的 Min-Cut。



笔者曾努力想过证明，但能力不足，无法证得这个性质。如果有人懂得证明，欢迎告知。

Min-Cut: **Stoer-Wagner Algorithm**:

用来求出一张无向图的其中一个 Min-Cut。此处提及的 Cut 其中一侧至少要有一点，而且图上的边的权重均非负值。

任取图上两点，这两点要嘛就是在 Min-Cut 同侧，要嘛就是在 Min-Cut 不同侧。这个想法等同于本站文件「Divide and Conquer — Combination」分割问题的想法。

如果这两点将在 Min-Cut 同侧，那么我们可以进行 Contraction，合并这两点为一点，制作出一张比原图还要少一点的图，缩小问题范畴。这么做不会影响此两点在同侧的 Cut 们的权重，当然也就不会影响 Min-Cut 的权重。

如果这两点会在 Min-Cut 不同侧，则需要想办法找出这两点在不同侧的 Min-Cut。

演算法:

Stoer-Wagner Algorithm 巧妙地运用了 Maximum Adjacency Search 的性质，求出一个限制某两点在不同侧的Min-Cut。

令 $\text{map}[a][b]$ 是a点到b点的距离（即是边的权重）。

1. 重复下面这件事 $V-1$ 次，以求出其中一侧至少要有一点的Min-Cut:

甲、Maximum Adjacency Search: 对图上所有点使用Maximum Adjacency Search, 最后两点依序为s点和t点, 求出s点和t点在不同侧的Min-Cut。

乙、Contraction: 合并s点和t点, 继续求出s点和t点在同侧的Min-Cut。

对于图上每一点x, $\text{map}[s][x] = \text{map}[x][s] = \text{map}[s][x] + \text{map}[t][x]$ (把t点并至s点)

时间复杂度:

约是 V 次的 Maximum Adjacency Search, 总共是 $O((V^2) * V) = O(V^3)$

计算 Min-Cut 的权重 (adjacency matrix) :

实做方式可参考「 Shortest Path: Dijkstra's **Algorithm** 」。

```
int map[9][9]; // adjacency matrix
int w[9];      // 纪录各个点到目前的A集合的距离
bool visit[9]; // 纪录各个点是不是已找过
bool combine[9]; // 纪录各个点被合并过了没

void maximum_adjacency_search(int& s, int& t, int& s_t_min_cut_cost)
{
    for (int i=0; i<9; i++) visit[i] = false; // initialize
    for (int i=0; i<9; i++) w[i] = 0;

    for (int i=0; i<V; ++i)
    {
        // 找出一个尚未加入A当中、且w(A, x)最大的x点。
        int a = 0, max = -1e9;
        for (int j=0; j<V; ++j)
            if (!combine[j] && !visit[j] && w[j] > max)
                max = w[j], a = j;
    }
}
```

```

visit[a] = true;          // 加入a点到A集合

s = t; t = a;           // 不断纪录目前的Cut位置
s_t_min_cut_cost = w[t]; // 不断纪录目前的Cut权重

// 加入a点到A集合后，更新w(A, x)的值。
for (int b=0; b<V; ++b)
    if (!combine[i] && !visit[b])
        w[b] += map[a][b];
}
}

void stoer_wagner()
{
    for (int i=0; i<9; ++i) combine[i] = false;

    int ans = 0;
    for (int k=0; k<V-1; ++k)
    {
        // s点和t点在Cut不同侧
        int s, t, s_t_min_cut_cost;
        maximum_adjacency_search(s, t, s_t_min_cut_cost);
        if (s_t_min_cut_cost < ans) ans = s_t_min_cut_cost;

        // s点和t点在Cut同侧
        combine[t] = true;          // 把t点标记为被合并过了，变成不存在。
        for (int i=0; i<V; ++i) // 把t点合并至s点后，更新边的权重值。
            if (!combine[i])
            {
                map[i][s] += map[i][t];
                map[s][i] += map[t][i];
            }
    }
    cout << "Min-Cut的权重为" << ans << endl;
}

```

找出一个 Min-Cut (adjacency matrix) :

纪录最小值是出现在哪里。【待补文字】

找出所有的 Min-Cut:

欢迎提供想法。【待补文字】

这里提供两题练习题。

Uva 10480 10989

Min-Cut: Karger's **Algorithm**:

用来求出一张图的其中一个 Min-Cut (或 Max-Cut)。特别的是,这是个随机演算法,属于 Monte Carlo**Algorithm**, 也就是不保证答案百分之百正确。

演算法:

任取图上两点,这两点要嘛就是在 Min-Cut 同侧,要嘛就是在 Min-Cut 不同侧。如果这两点在 Min-Cut 同侧,可以使用 contraction 来减少一个点,缩小问题范畴,不致影响 Min-Cut 的权重。

1. 重复下面这件事 $V-1$ 次,直到图上剩下两个点,刚好可以作出一个Cut:

甲、随机取图上一条边: 猜测这条边不在Min-Cut上、这条边的两个端点在Min-Cut同侧。

乙、Contraction: 合并这条边的两个端点。

这个演算法近似于「 Minimum Spanning Tree: Kruskal's **Algorithm** 」: 每次都选择一条边,让这条边的两个端点相连在一起。唯一的差异是 Karger's **Algorithm** 是随机地选择一条边,而 Kruskal's **Algorithm** 是选择权重最小(或最大)的边。

正确率:

既然是随机演算法, 就得计算一下正确率了! 下面这段正确率的证明, 是我从论文中读到的。我觉得这个证明非常吊诡, 不知道我是否有理解错误:

假设一张图的 **Min-Cut** 至少有 c 条边。然后, 令图上每一个点至少都连着 c 条边, 才能使这张图的任一个 **Cut** 至少都有 c 条边、任一个 **Cut** 都可能成为 **Min-Cut**。

根据此设定, 可推导出这张图上至少共有 $c \cdot V/2$ 条边。 V 是点的总数。

基于方才的假设, 随机从图上选择一条边, 这条边在 **Min-Cut** 上的机率至多是 $c / (c \cdot V/2) = 2/V$, 不在 **Min-Cut** 上的机率至少是 $1 - 2/V$ 。

Karger's **Algorithm** 每个步骤所选到的边, 都必须不是 **Min-Cut** 上的边, 结果才会正确。每个步骤都会减少图上的一个点, 推得 Karger's **Algorithm** 的正确率至少是 $[1 - 2/V] * [1 - 2/(V-1)] * \dots * [1 - 2/4] * [1 - 2/3] = 1/C\{V, 2\} = \Omega(1/V^2) = \Omega(V^{-2})$ 。

根据这个正确率, 只要进行 V^2 次以上的 Karger's **Algorithm**, 结果就会相当准确了!

Min-Cut: Karger-Stein Algorithm:

Karger-Stein **Algorithm** 是 Karger's **Algorithm** 的加强版。