

# Maximum Flow i Minimum cut

## Xarxes de Flux

Un xarxa de flux és un **graf dirigit**  $G = (V, E)$  que té

- vèrtex font  $s \in V$
- vèrtex destí  $t \in V$
- arestes amb capacitat  $c$

$c(u, v)$  representa la capacitat de l'aresta  $(u, v)$ .

$f(u, v)$  ens dona el flux que passa per l'aresta  $(u, v)$ .

S'apliquen les lleis de *Kirchoff*:

1.  $\forall (u, v) \in E, 0 \leq f(u, v) \leq c(u, v)$
2. Conservació de flux  $\rightarrow \forall v \in V - \{s, t\}, \sum_{u \in V} f(u, v) = \sum_{z \in V} f(v, z)$
3. Valor de flux  $|f| = f(s, V) = f(V, t)$

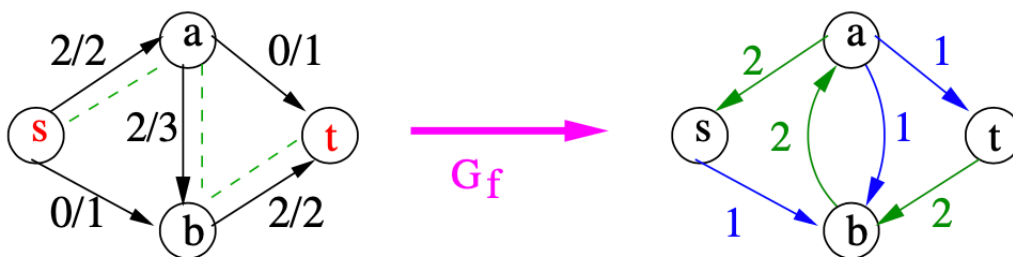
Diem que el **max flow** és la capacitat del **min-cut** de la xarxa.

Un **tall**  $s - t$  succeeix quan donat un graf  $G = (V, E)$  tenim una partició  $V = S \cup T$  ( $S \cap T = \emptyset$ ) amb  $s \in S$  i  $t \in T$ .

## Xarxes Residuals

Donada una xarxa  $G = (V, E)$ ,  $s, t, c$  amb flux  $f$ , la seva xarxa residual és  $G_f = (V, E_f)$ ,  $c_f$  on

- si  $c(u, v) - f(u, v) > 0$  llavors  $(u, v) \in E_f$  i  $c_f(u, v) = c(u, v) - f(u, v)$
- si  $f(u, v) > 0$  llavors  $(v, u) \in E_f$  i  $c_f(v, u) = f(u, v)$



Definim un **Augmenting Path** com un camí simple de  $s$  a  $t$  per  $G_f$ .

## Ford-Fulkerson (FF)

**Complexitat:**  $T(n) = O(Cm)$ , on  $C$  és la capacitat del *min-cut* i  $m$  el nombre d'arestes.

```
1  Ford-Fulkerson(G,s,t,c)
2    for all (u,v) in E
3      f(u,v) = 0
4    end for
5    Gf = G
6    while exists(s-t path in Gf) do
7      P = simple path in Gf (DFS)
8      fA = Augment(f,P)
9      Update f to fA
10     Update Gf to GfA
11   end while
12   return f
```

**Corresctesa:**

Per qualsevol flux  $f$  i un tall  $(S, T)$  sabem que  $|f| \leq c(S, T)$ .

Tenim un flux  $f^*$  tal que  $|f^*| = c(S^*, T^*)$ , per un tall  $(S^*, T^*) \implies f^*$  és el *max-flow*.

Com el flux retornat per FF és la capacitat del *min-cut* i acabem de veure que la capacitat d'un tall és el *max-flow*, el flux retornat per FF és el *max-flow*.

## Edmonds-Karp (EK)

**Complexitat:**  $T(n) = O(m^2n)$ , on  $m = |E|$  i  $n = |V|$

```
1  Edmonds-Karp(G,s,t,c)
2    for all (u,v) in E
3      f(u,v) = 0
4    end for
5    Gf = G
6    while exists(s-t path in Gf) do
7      P = simple path in Gf (BFS)
8      fA = Augment(f,P)
9      Update f to fA
10     Update Gf to GfA
11   end while
12   return f
13
```

## Level Graph

Donat un graf  $G = (V, E)$ , definim  $L_G = (V, E_G)$  com el *level graph* de  $G$  en que:

- $l(v)$  = nombre d'arestes en el *shortest path*  $s \rightsquigarrow v$  a  $G$
- $L_G = (V, E_G)$  és el subgraf de  $G$  que conté només arestes  $(v, w) \in E$  tal que  $l(w) = l(v) + 1$

Utilitzant BFS podem computar  $L_G$  en temps  $O(n + m)$ .

A més una **propietat interessant** del *level graph* és que un camí  $P$  és el camí més curt  $s \rightsquigarrow t$ , si  $P$  està a  $L_G$ .

## Dinic's

---

És un altre variació de FF, simplement utilitza un altre mètode per escollir el *augmentating path*.

Té una **complexitat** de  $O(n^2m)$ .

Ford-Fulkerson	Edmonds-Karp	Dinic's
$O(Cm)$	$O(m^2n)$	$O(n^2m)$