

# Le problème du flot maximum

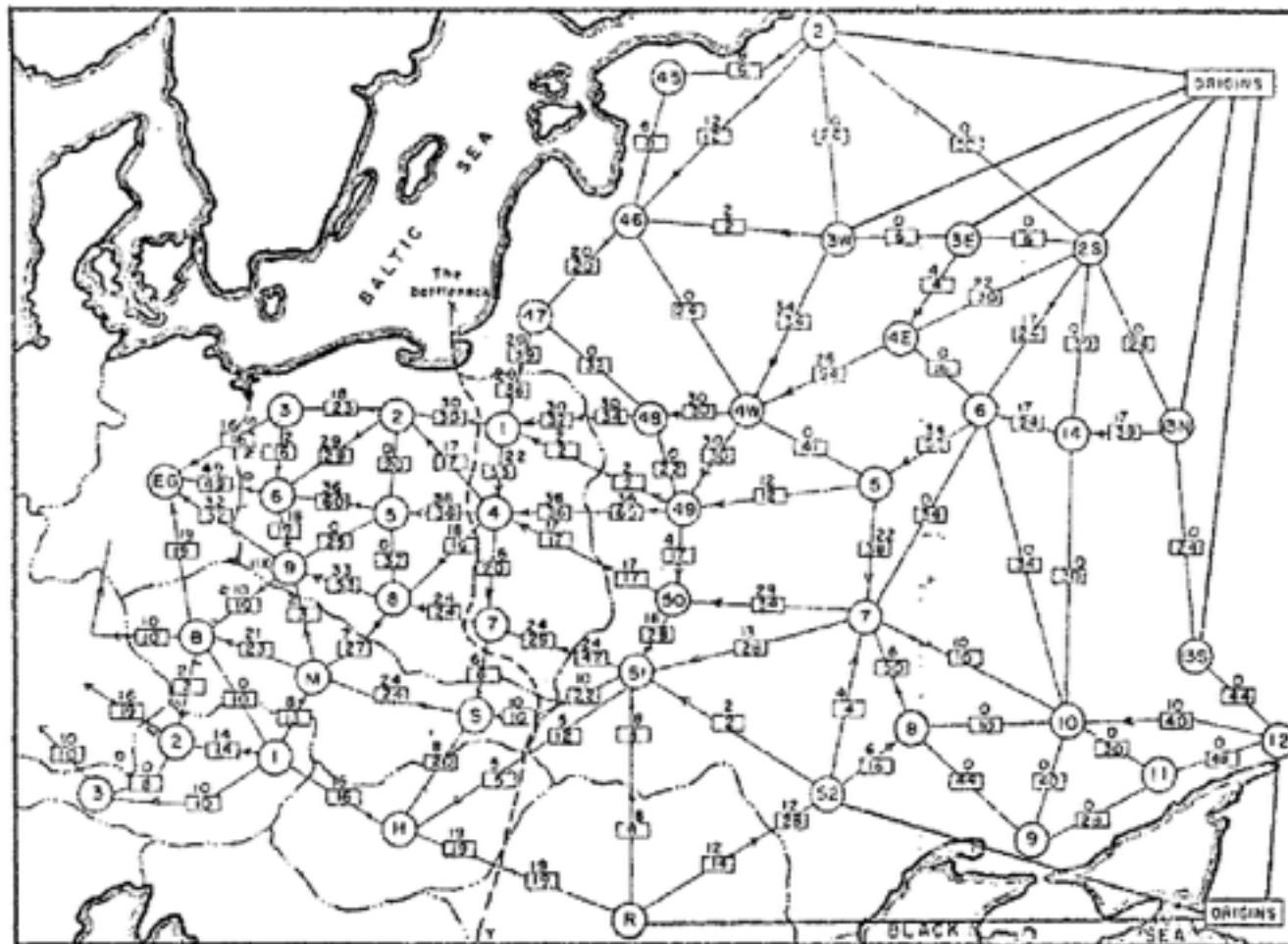
---

Bibliographie

*Algorithm Design*, Jon Kleinberg, Eva Tardos

Transparents : traduction de ceux du livre, préparés par Kevin Wayne

# Réseau ferroviaire Soviétique, 1955



Référence: On the history of the transportation and maximum flow problems.  
Alexander Schrijver in Math Programming, 91: 3, 2002.

# Flot maximum et Coupe minimum

- Problèmes algorithmiques très riches.
- Problèmes duaux.

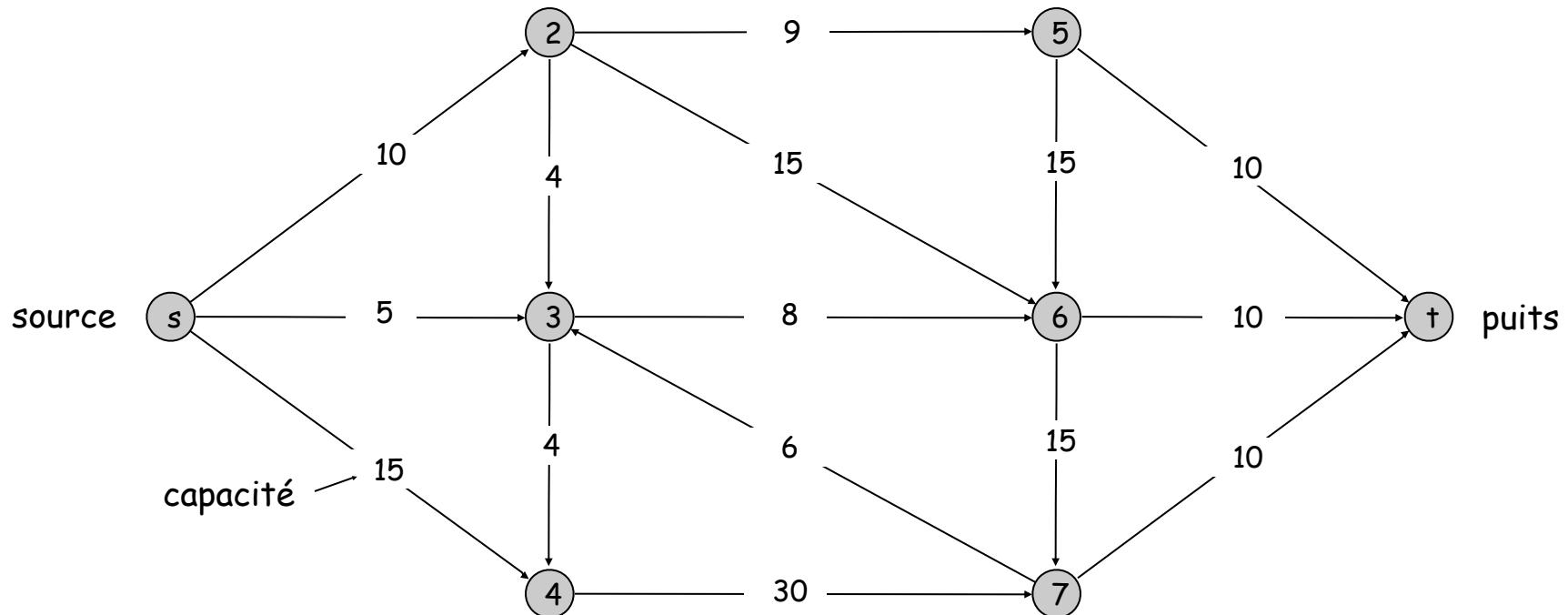
## Applications / réductions.

- Data mining.
- Sélection de projets.
- Ordonnancement de vols.
- Couplage biparti.
- Segmentation d'image.
- Connexité dans les réseaux.

# Le problème de la coupe minimum

## Réseau de flot.

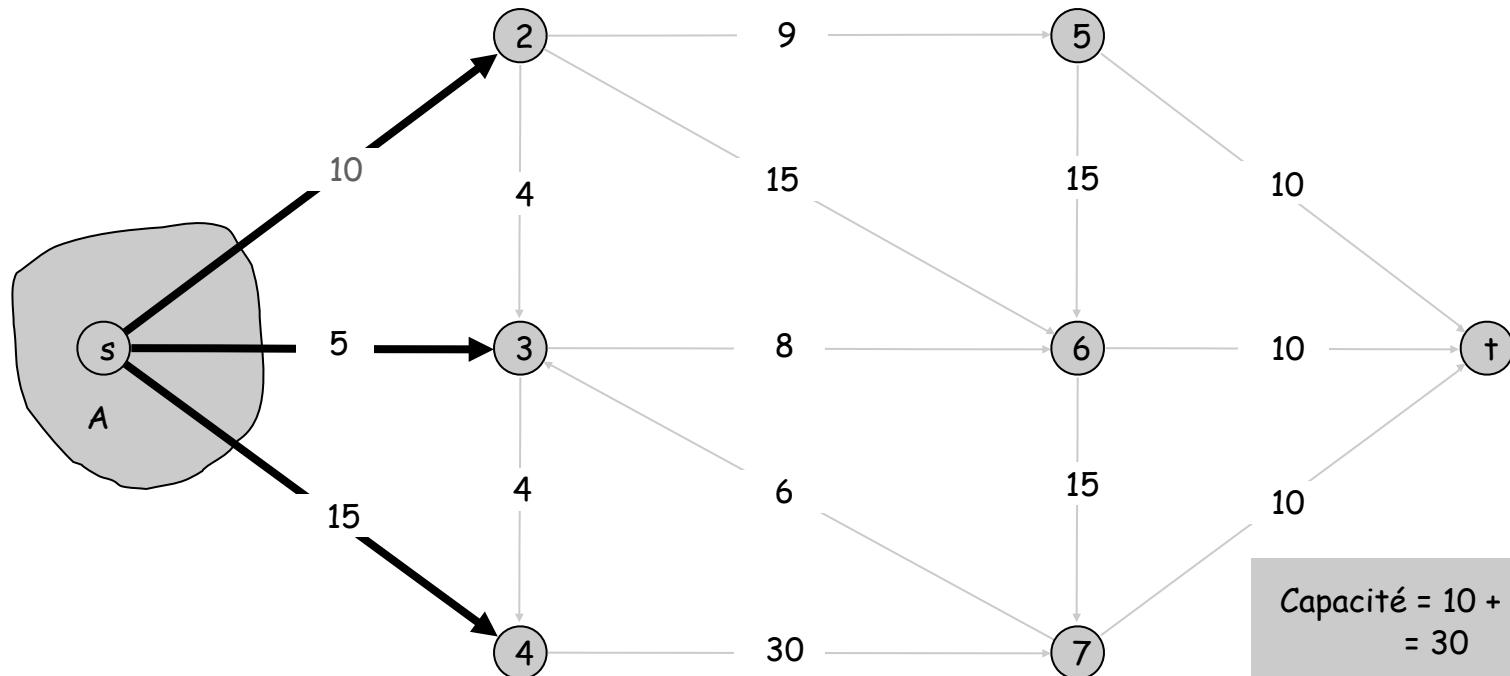
- Abstraction d'un liquide **coulant** à travers les tuyaux d'un réseau.
- $G = (V, E)$  = graphe orienté, sans arêtes parallèles.
- Deux sommets particuliers :  $s$  = source,  $t$  = puits.
- $c(e)$  = capacité de l'arête  $e$ .



## Coupes

Déf. Une **s-t coupe** est une partition  $(A, B)$  de  $V$  avec  $s \in A$  et  $t \in B$ .

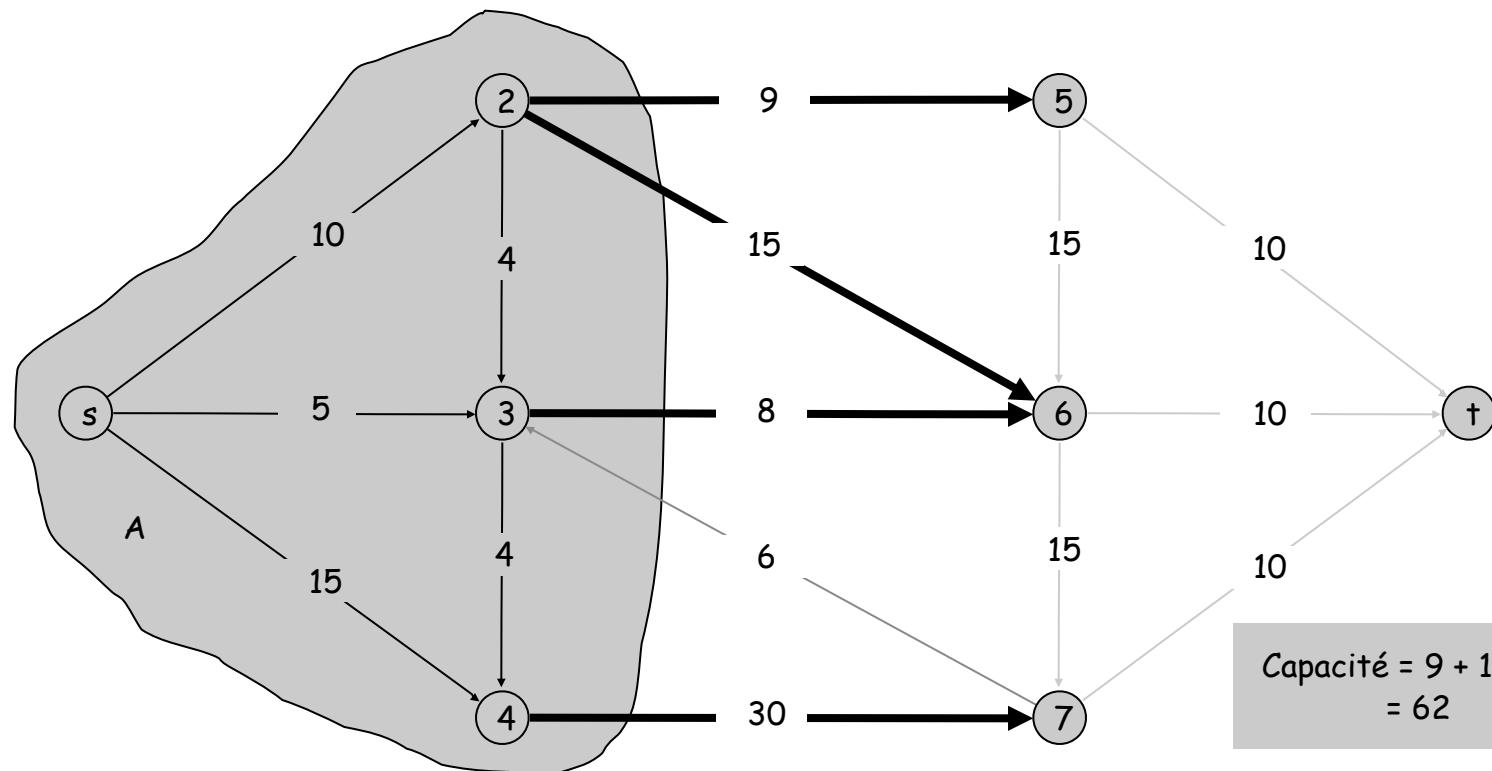
Déf. La **capacité** de la coupe  $(A, B)$ :  $cap(A, B) = \sum_{e \text{ sortant de } A} c(e)$



## Coupes

Déf. Une **s-t coupe** est une partition  $(A, B)$  de  $V$  avec  $s \in A$  et  $t \in B$ .

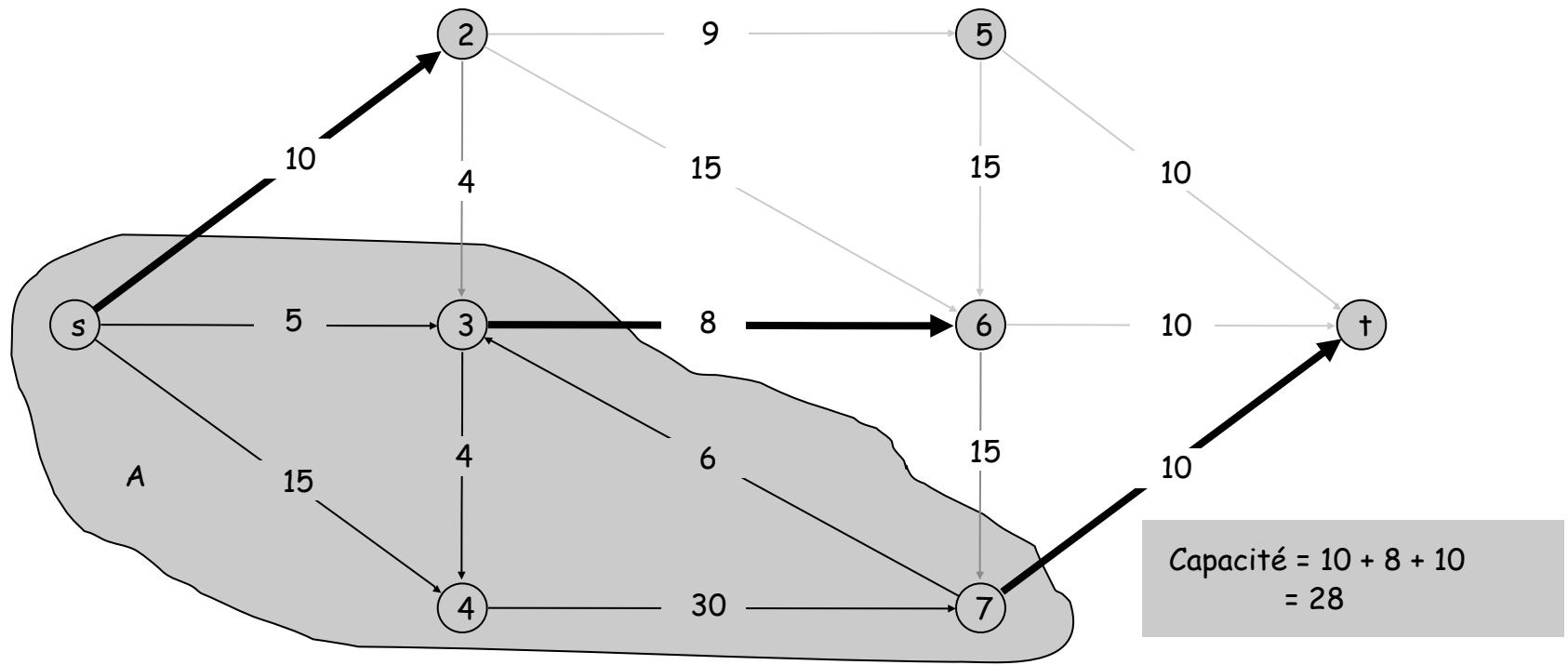
Déf. La **capacité** de la coupe  $(A, B)$  :  $cap(A, B) = \sum_{e \text{ sortant de } A} c(e)$



# Le problème de la coupe minimum

Le problème de la s-t coupe minimum.

Déterminer une s-t coupe de capacité minimum.



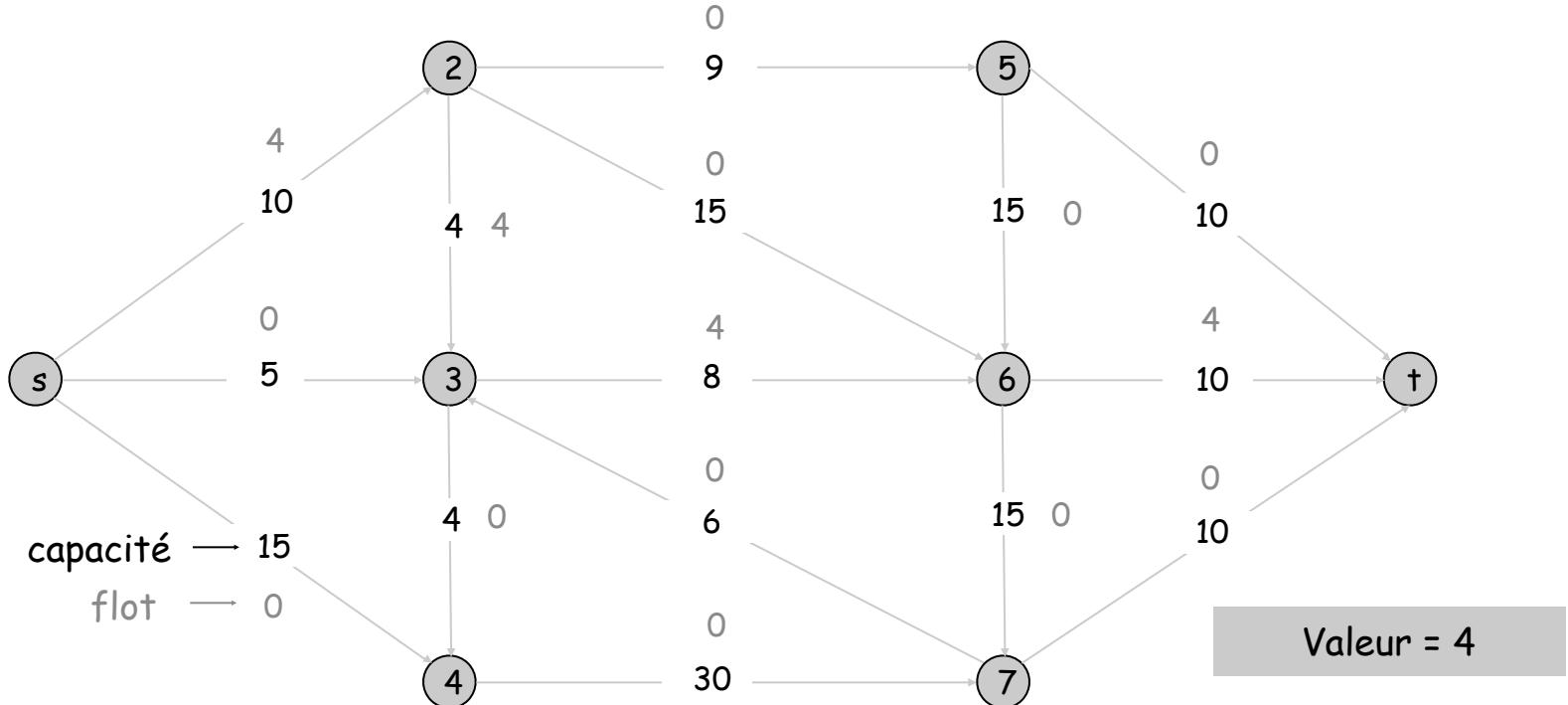
# Flots

Déf. Un **s-t flot** est une fonction qui satisfait:

- Pour chaque  $e \in E$ :  $0 \leq f(e) \leq c(e)$  (capacité)
- Pour chaque  $v \in V - \{s, t\}$ :  $\sum_{e \text{ entrant à } v} f(e) = \sum_{e \text{ sortant de } v} f(e)$  (conservation)

Déf. La **valeur** d'un flot  $f$  est :

$$v(f) = \sum_{e \text{ sortant de } s} f(e)$$

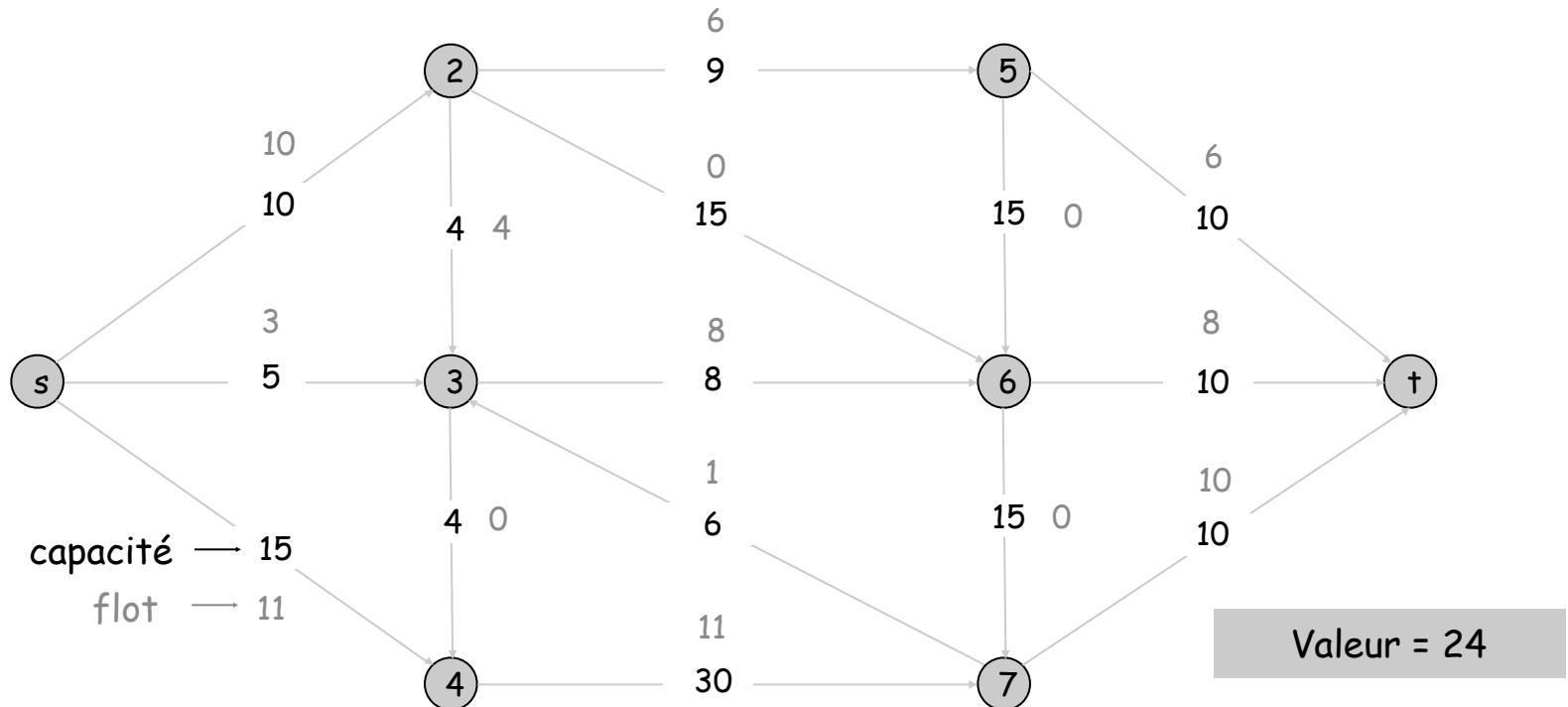


# Flots

Déf. Un **s-t flot** est une fonction qui satisfait:

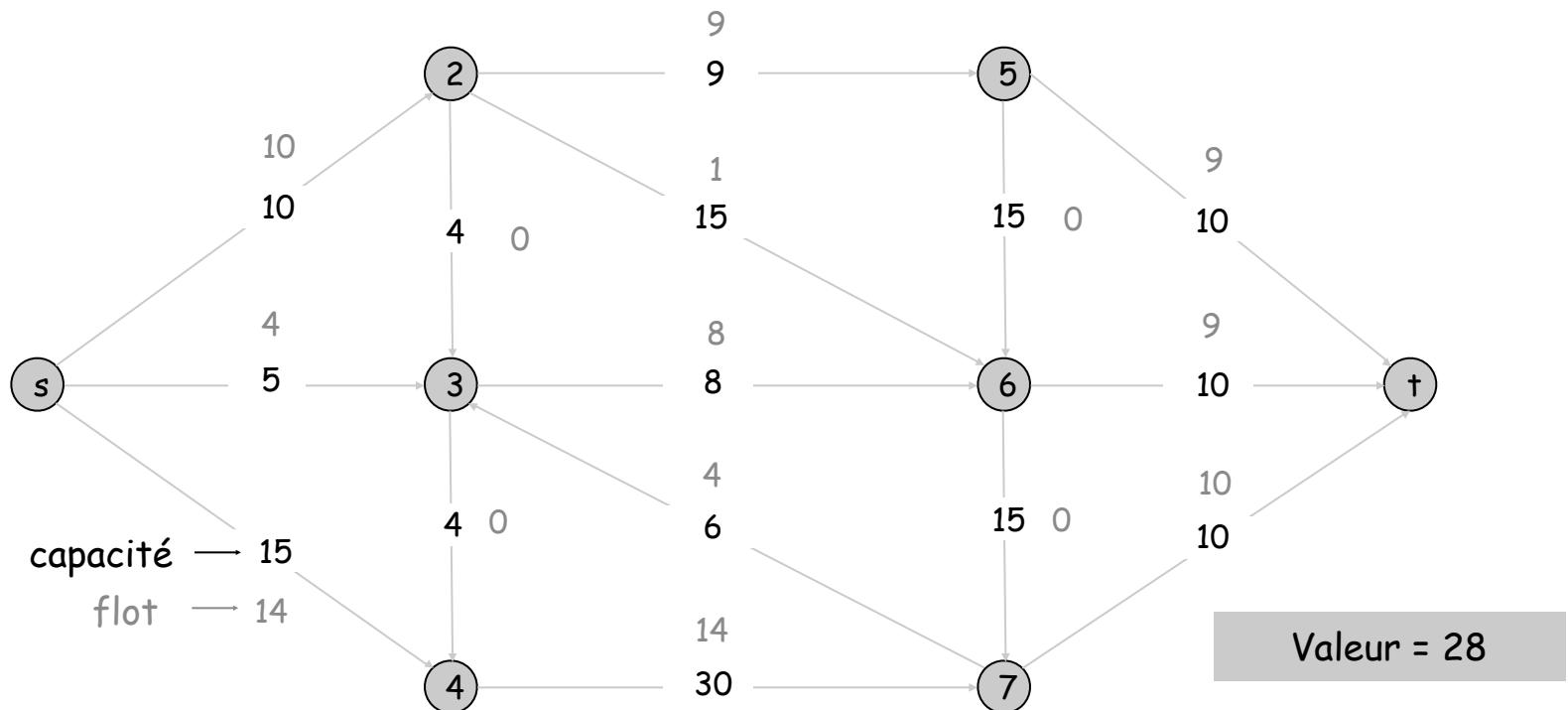
- Pour chaque  $e \in E$  :  $0 \leq f(e) \leq c(e)$  (capacité)
- Pour chaque  $v \in V - \{s, t\}$  :  $\sum_{e \text{ entrant à } v} f(e) = \sum_{e \text{ sortant de } v} f(e)$  (conservation)

Déf. La **valeur** d'un flot  $f$  est :  $v(f) = \sum_{e \text{ sortant de } s} f(e)$



# Le problème du flot maximum

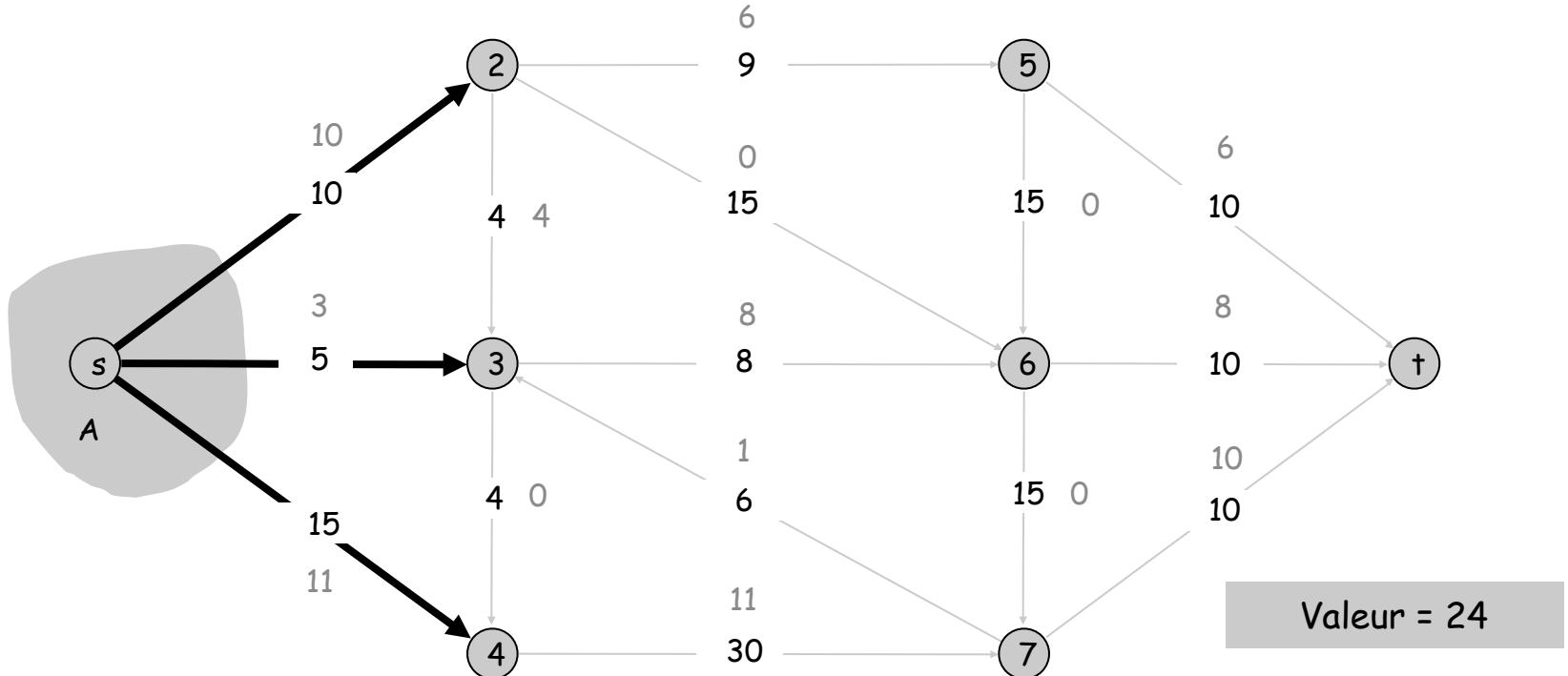
Le problème du flot max. Déterminer un  $s$ - $t$  flot de valeur maximum.



## Flots et Coupes

**Lemme de la valeur du flot.** Soit  $f$  un flot arbitraire, et soit  $(A, B)$  une  $s$ - $t$  coupe arbitraire. Alors, le flot net envoyé à travers la coupe est égal à la quantité sortant de  $s$ .

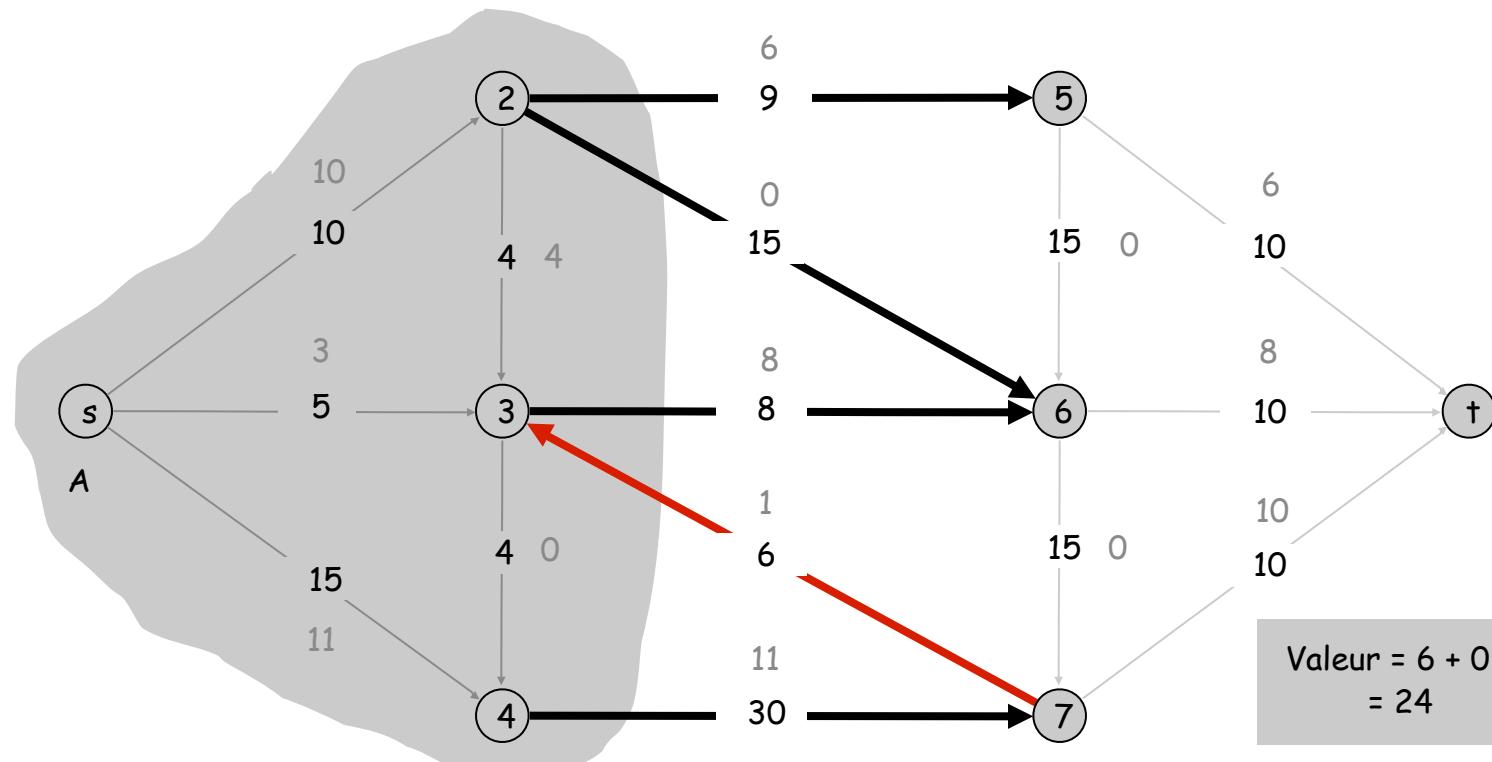
$$\sum_{e \text{ sortant de } A} f(e) - \sum_{e \text{ entrant à } A} f(e) = v(f)$$



# Flots et Coupes

**Lemme de la valeur du flot.** Soit  $f$  un flot arbitraire, et soit  $(A, B)$  une  $s$ - $t$  coupe arbitraire. Alors, le flot net envoyé à travers la coupe est égal à la quantité sortant de  $s$ .

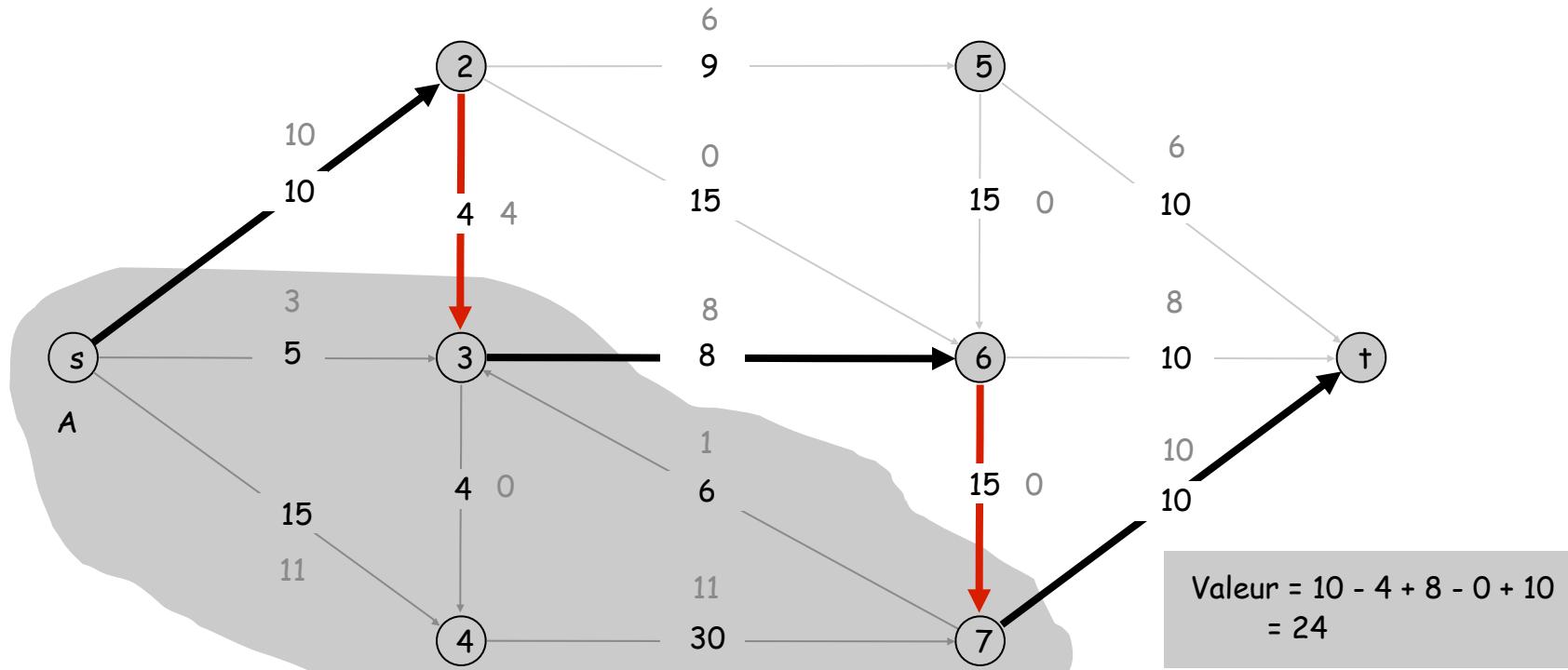
$$\sum_{e \text{ sortant de } A} f(e) - \sum_{e \text{ entrant à } A} f(e) = v(f)$$



## Flots et Coupes

**Lemme de la valeur du flot.** Soit  $f$  un flot arbitraire, et soit  $(A, B)$  une  $s$ - $t$  coupe arbitraire. Alors, le flot net envoyé à travers la coupe est égal à la quantité sortant de  $s$ .

$$\sum_{e \text{ out of } A} f(e) - \sum_{e \text{ in to } A} f(e) = v(f)$$



## Flots et coupes

**Lemme de la valeur du flot.** Soit  $f$  un flot arbitraire, et soit  $(A, B)$  une  $s$ - $t$  coupe arbitraire. Alors

$$\sum_{e \text{ out of } A} f(e) - \sum_{e \text{ in to } A} f(e) = v(f).$$

**Preuve.**

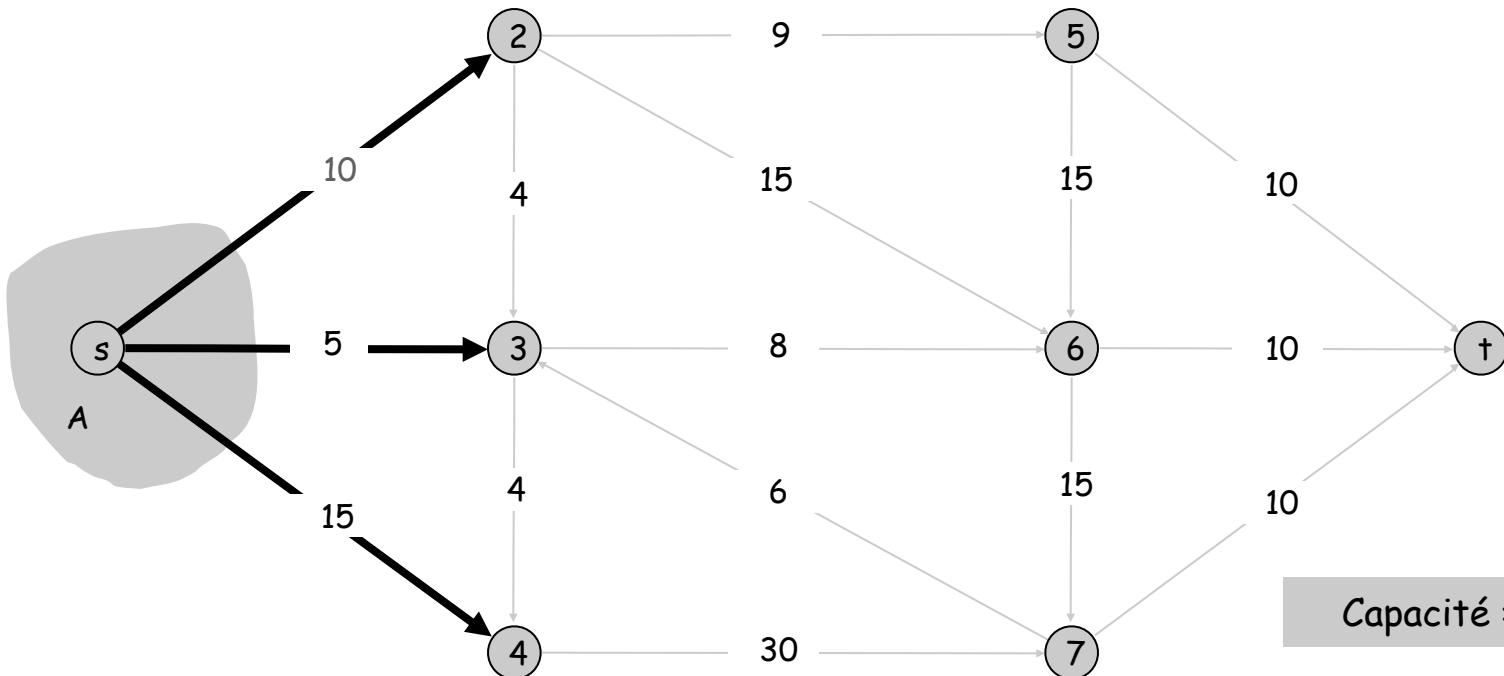
par la conservation de flot,  
tous les termes mis à part  
 $v = s$  sont 0

$$\begin{aligned} v(f) &= \sum_{e \text{ out of } s} f(e) \\ &\stackrel{\text{---}}{=} \sum_{v \in A} \left( \sum_{e \text{ out of } v} f(e) - \sum_{e \text{ in to } v} f(e) \right) \\ &= \sum_{e \text{ out of } A} f(e) - \sum_{e \text{ in to } A} f(e). \end{aligned}$$

## Flots et Coupes

**Dualité faible.** Soit  $f$  un flot arbitraire, et soit  $(A, B)$  une  $s-t$  coupe arbitraire. Alors la valeur du flot est au plus la capacité de la coupe.

Capacité de la coupe = 30  $\Rightarrow$  Valeur du flot  $\leq 30$

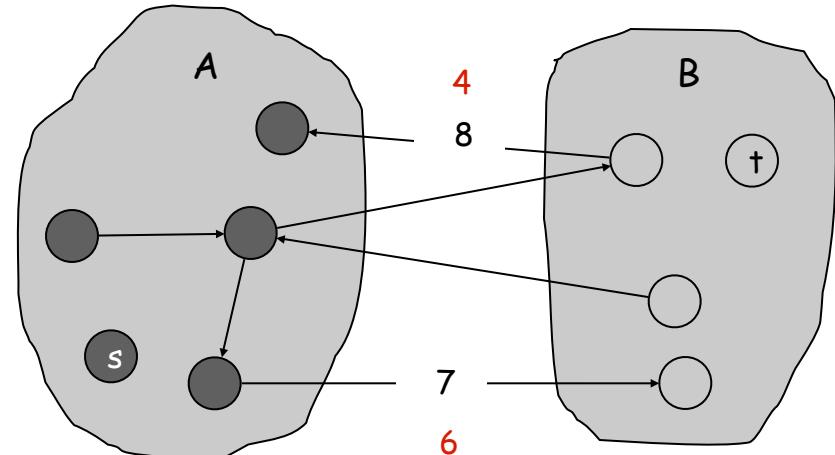


## Flots et coupes

**Dualité faible.** Soit  $f$  un flot arbitraire. Alors, pour toute  $s-t$  coupe  $(A, B)$  nous avons  $v(f) \leq \text{cap}(A, B)$ .

Preuve.

$$\begin{aligned} v(f) &= \sum_{e \text{ out of } A} f(e) - \sum_{e \text{ in to } A} f(e) \\ &\leq \sum_{e \text{ out of } A} f(e) \\ &\leq \sum_{e \text{ out of } A} c(e) \\ &= \text{cap}(A, B) \quad \blacksquare \end{aligned}$$

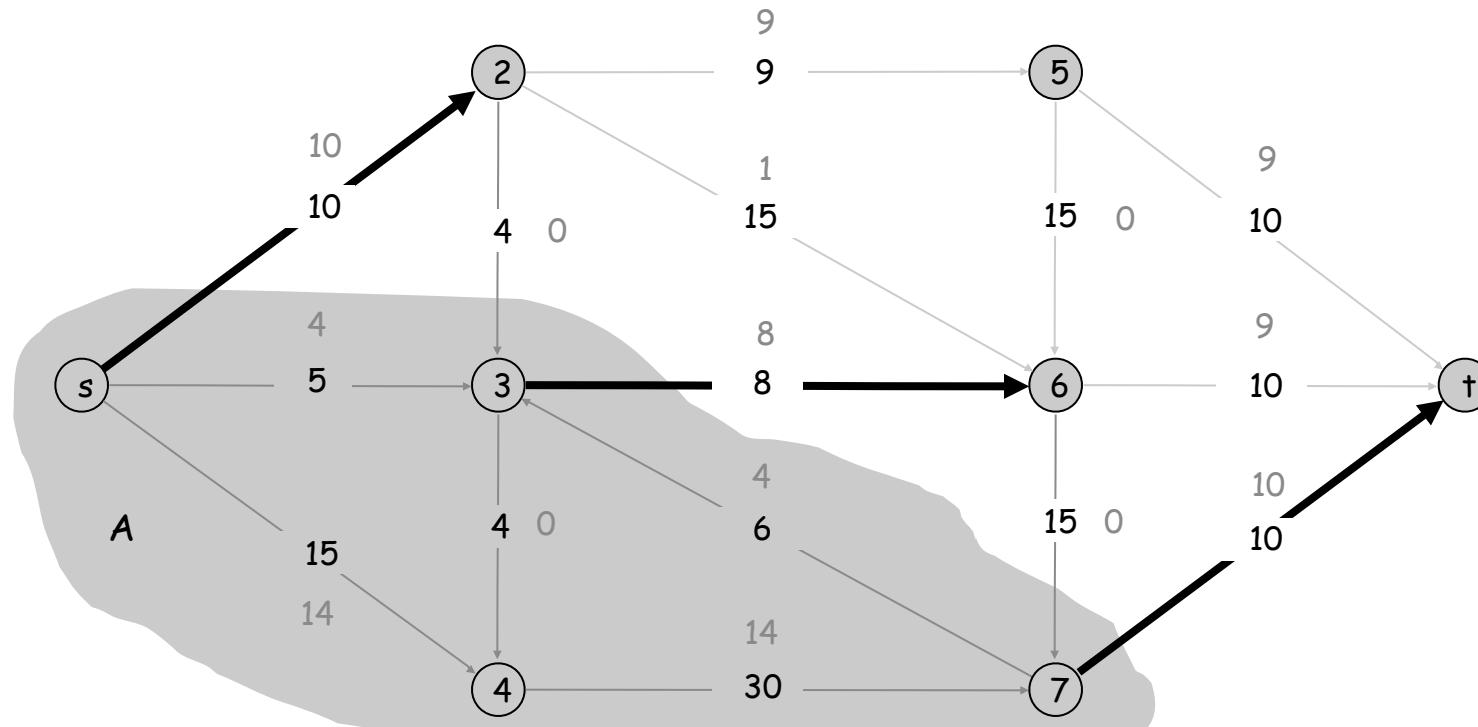


## Certificat d'optimalité

**Corollaire.** Soit  $f$  un flot arbitraire, et soit  $(A, B)$  une coupe arbitraire. Si  $v(f) = \text{cap}(A, B)$ , alors  $f$  est un flot max et  $(A, B)$  une coupe min.

Valeur du flot = 28

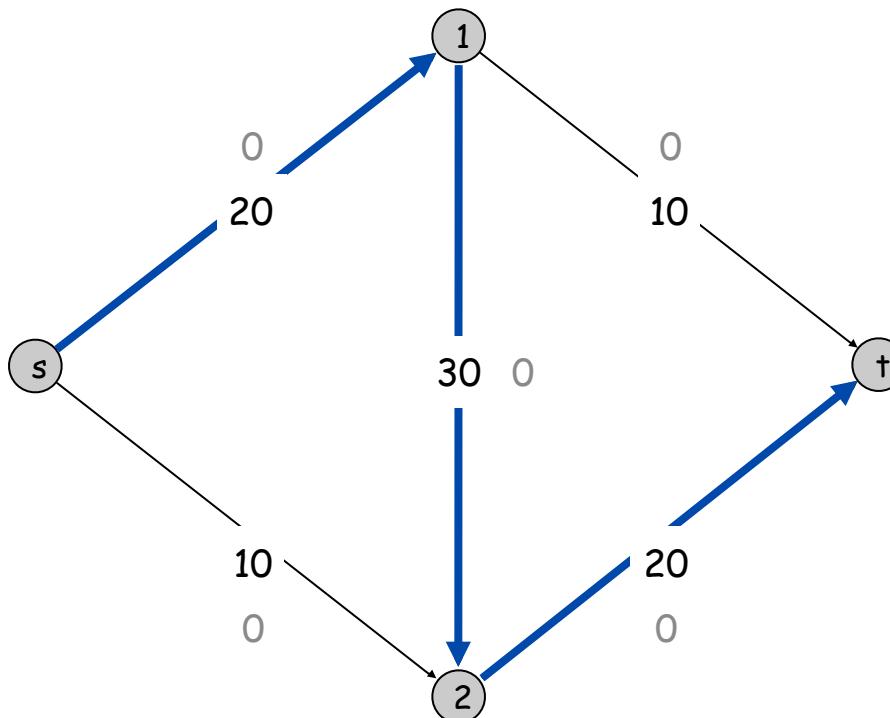
Capacité de la coupe = 28  $\Rightarrow$  Valeur du flot  $\leq 28$



## Vers un algorithme de flot maximum

### Algorithme glouton.

- On pose  $f(e) = 0$  pour tous les arcs  $e \in E$ .
- Déterminer un  $s-t$  chemin  $P$  tel que pour tout arc  $e \in P$ ,  $f(e) < c(e)$ .
- Augmenter le flot le long du chemin  $P$ .
- On répète jusqu'à ce qu'on ne puisse plus trouver de chemin.

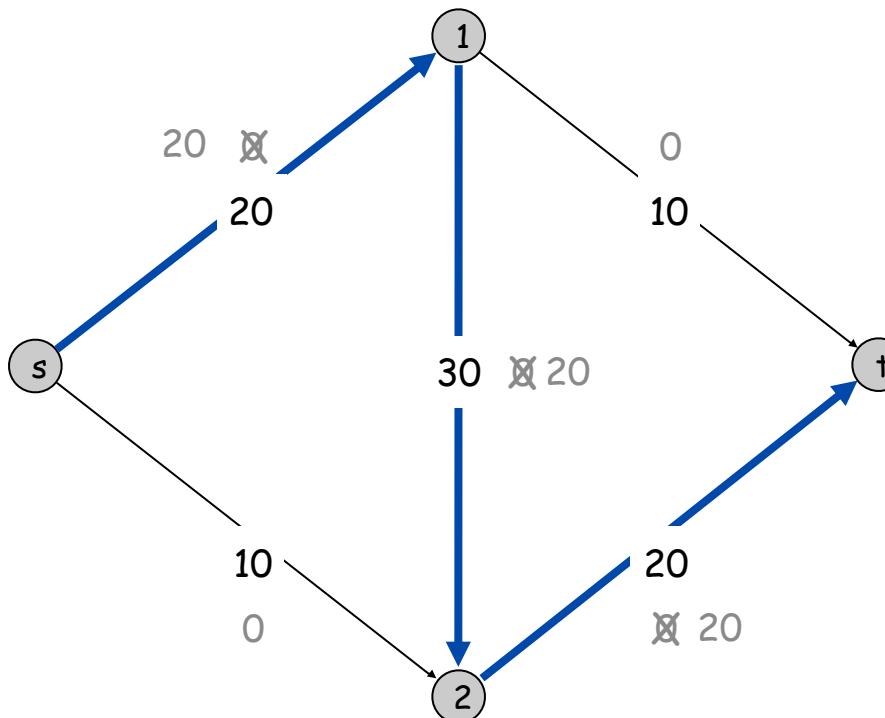


Valeur du flot = 0

## Vers un algorithme de flot maximum

### Algorithme glouton.

- On pose  $f(e) = 0$  pour tous les arcs  $e \in E$ .
- Déterminer un  $s-t$  chemin  $P$  tel que pour tout arc  $e \in P$ ,  $f(e) < c(e)$ .
- Augmenter le flot le long du chemin  $P$ .
- On répète jusqu'à ce qu'on ne puisse plus trouver de chemin.



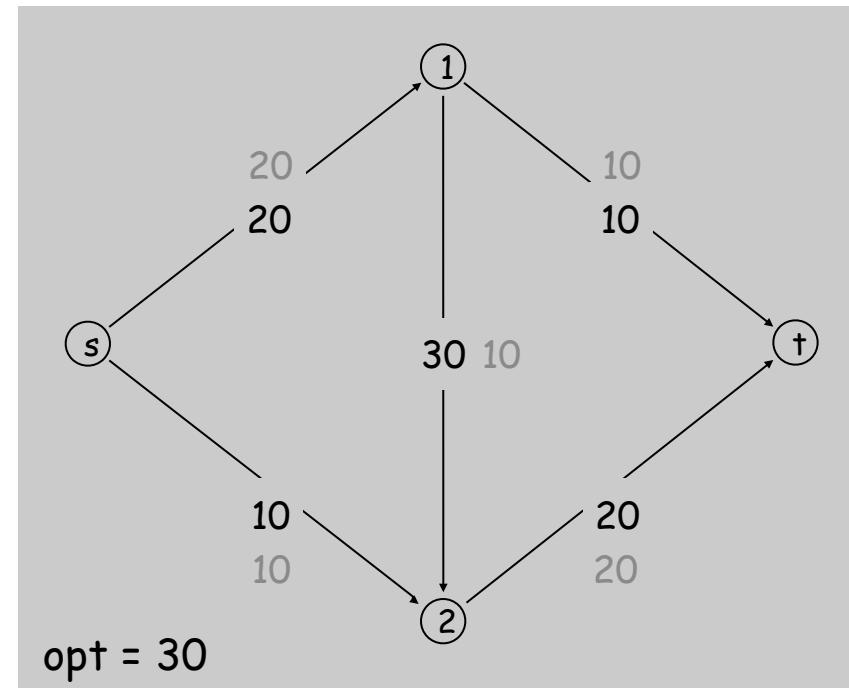
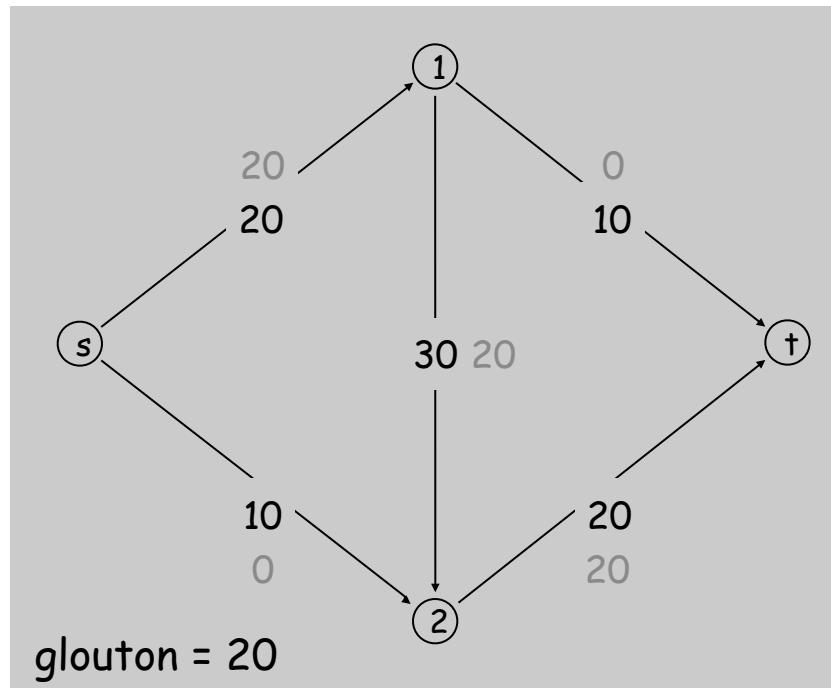
Valeur du flot = 20

## Vers un algorithme de flot maximum

### Algorithme glouton.

- On pose  $f(e) = 0$  pour tous les arcs  $e \in E$ .
- Déterminer un  $s-t$  chemin  $P$  tel que pour tout arc  $e \in P$ ,  $f(e) < c(e)$ .
- Augmenter le flot le long du chemin  $P$ .
- On répète jusqu'à ce qu'**on ne puisse plus** trouver de chemin.

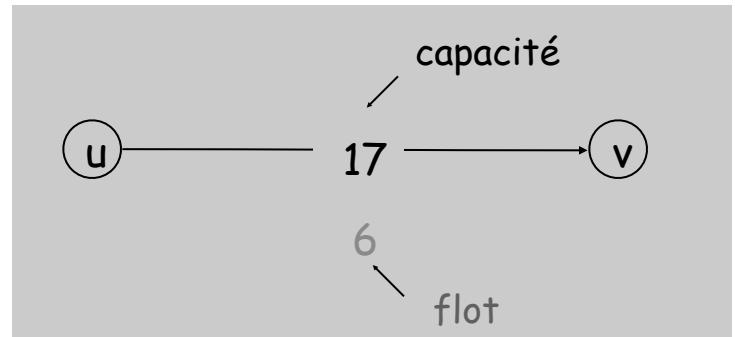
optimalité locale  $\Rightarrow$  optimalité globale



# Graphe Résiduel

Arc original:  $e = (u, v) \in E$ .

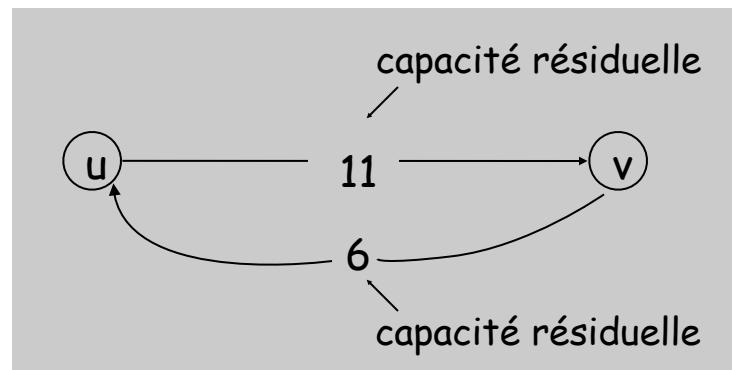
- Flot  $f(e)$ , capacité  $c(e)$ .



Arc résiduel

- "Refluer" le flot envoyé.
- $e = (u, v)$  et  $e^R = (v, u)$ .
- Capacité résiduelle :

$$c_f(e) = \begin{cases} c(e) - f(e) & \text{if } e \in E \\ f(e) & \text{if } e^R \in E \end{cases}$$



Graphe résiduel (ou graphe d'écart) :  $G_f = (V, E_f)$ .

- Arcs résiduels avec une capacité résiduelle positive.
- $E_f = \{e : f(e) < c(e)\} \cup \{e^R : f(e) > 0\}$ .

## Algorithme du chemin améliorant

```
Augmenter(f, c, P) {
    b ← goulot d'étranglement(P)
    pour chaque e ∈ P {
        si (e ∈ E) f(e) ← f(e) + b
        sinon          f(eR) ← f(e) - b
    }
    retourner f
}
```

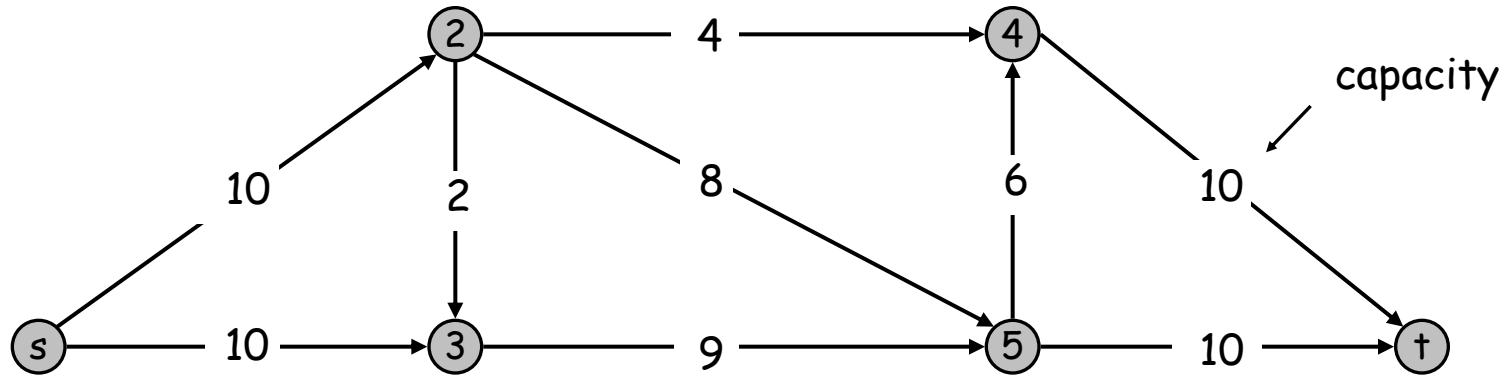
arc en avant  
arc en arrière

```
Ford-Fulkerson(G, s, t, c) {
    pour chaque e ∈ E f(e) ← 0
    Gf ← graphe résiduel

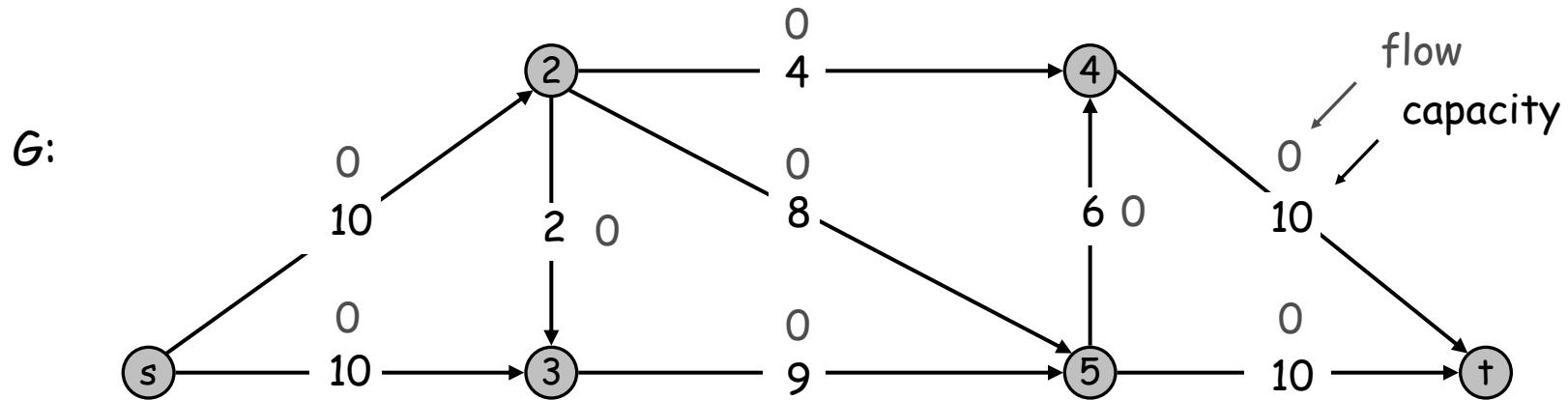
    tant que (il existe chemin améliorant P) {
        f ← Augmenter(f, c, P)
        mettre à jour Gf
    }
    retourner f
}
```

## Ford-Fulkerson Algorithm

$G:$

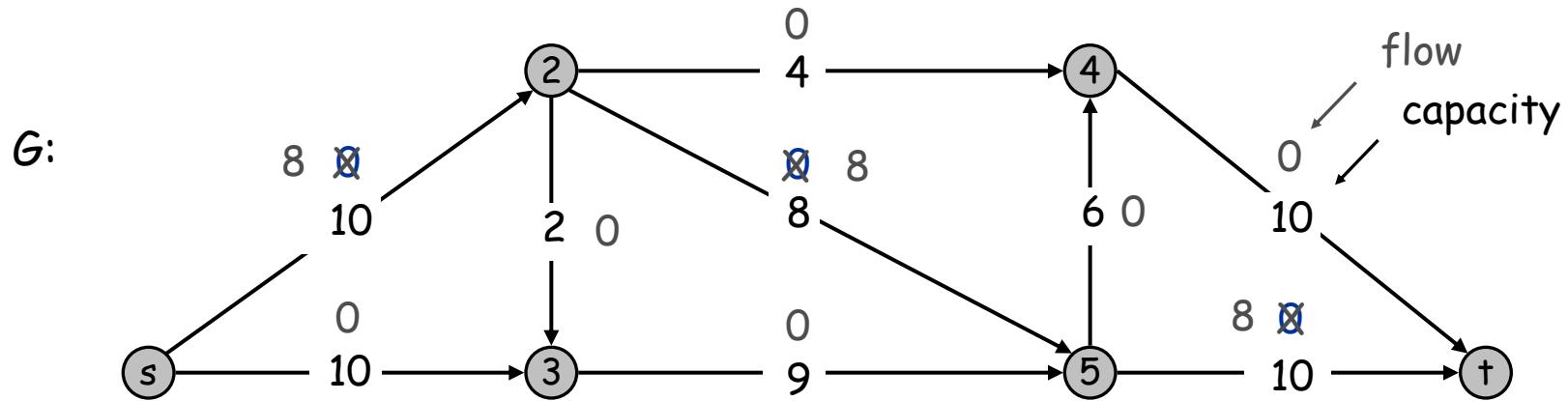


## Ford-Fulkerson Algorithm

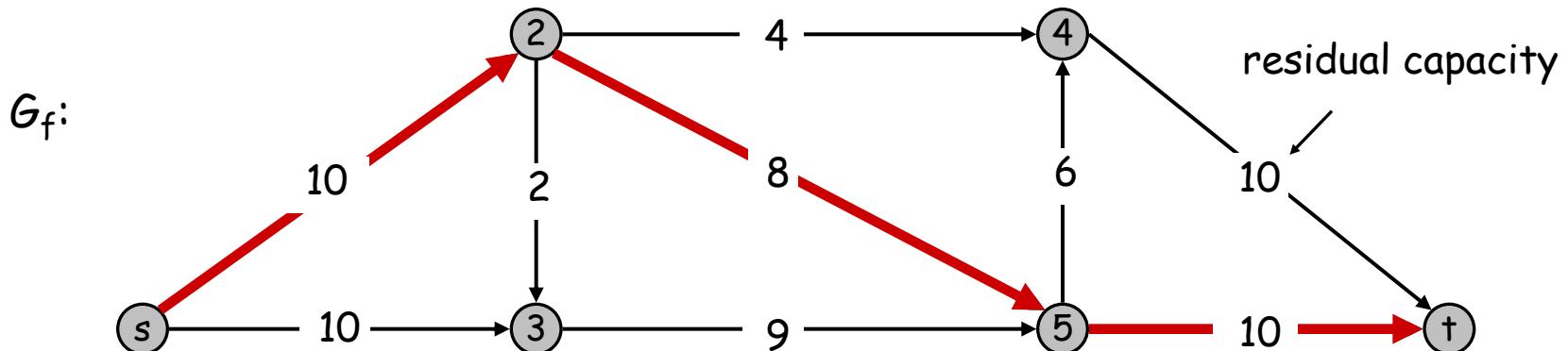


Flow value = 0

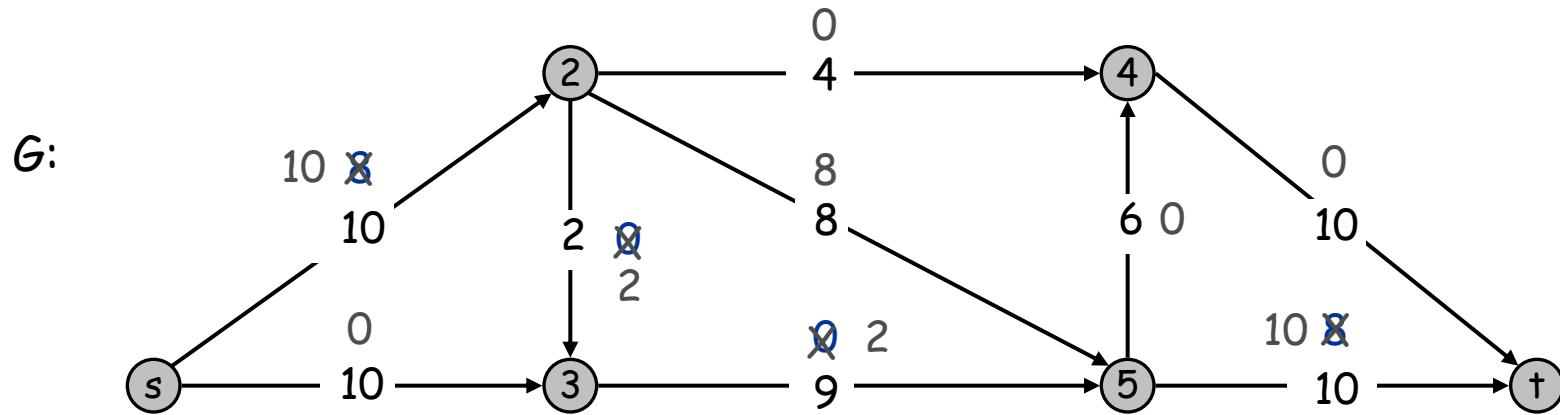
# Ford-Fulkerson Algorithm



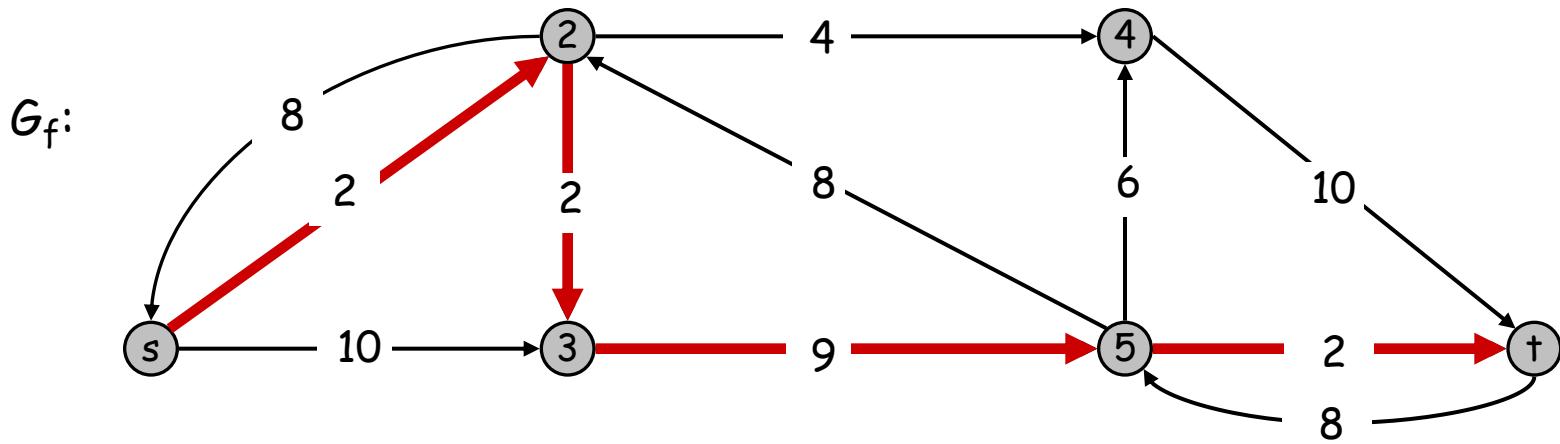
Flow value = 0



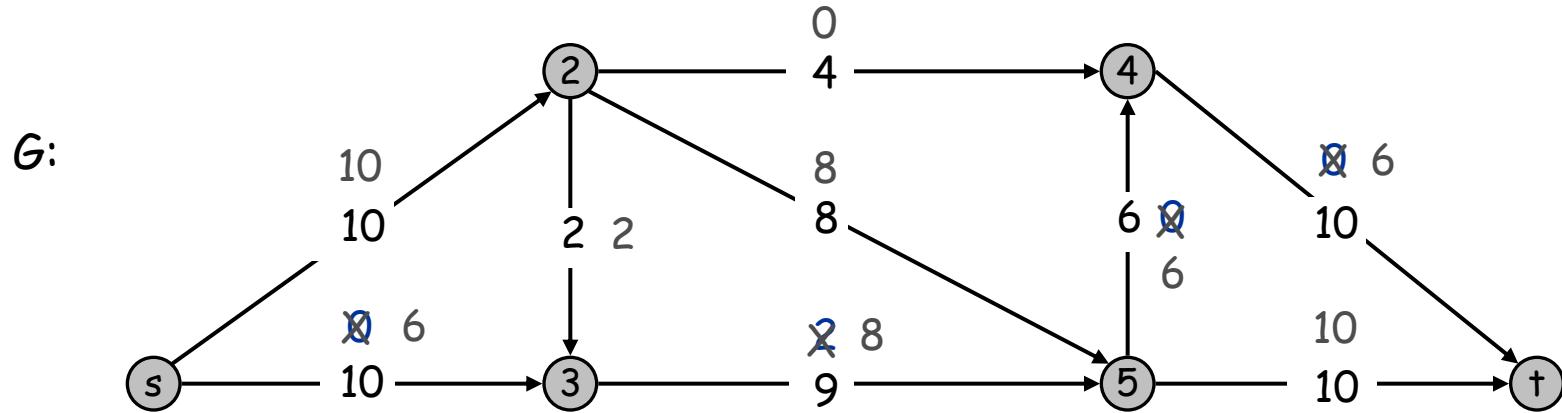
# Ford-Fulkerson Algorithm



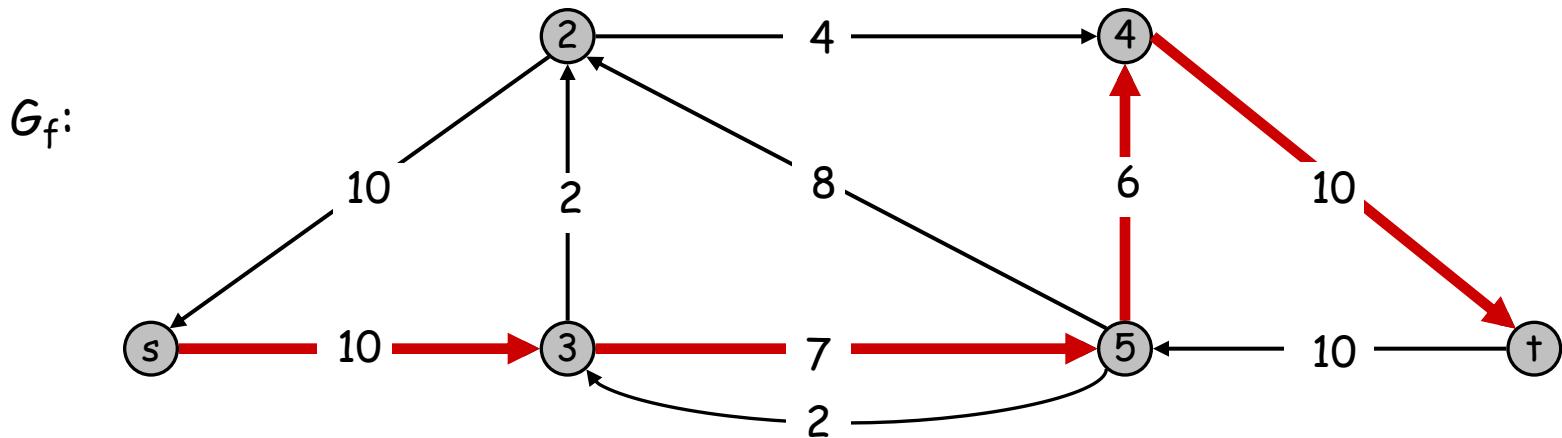
Flow value = 8



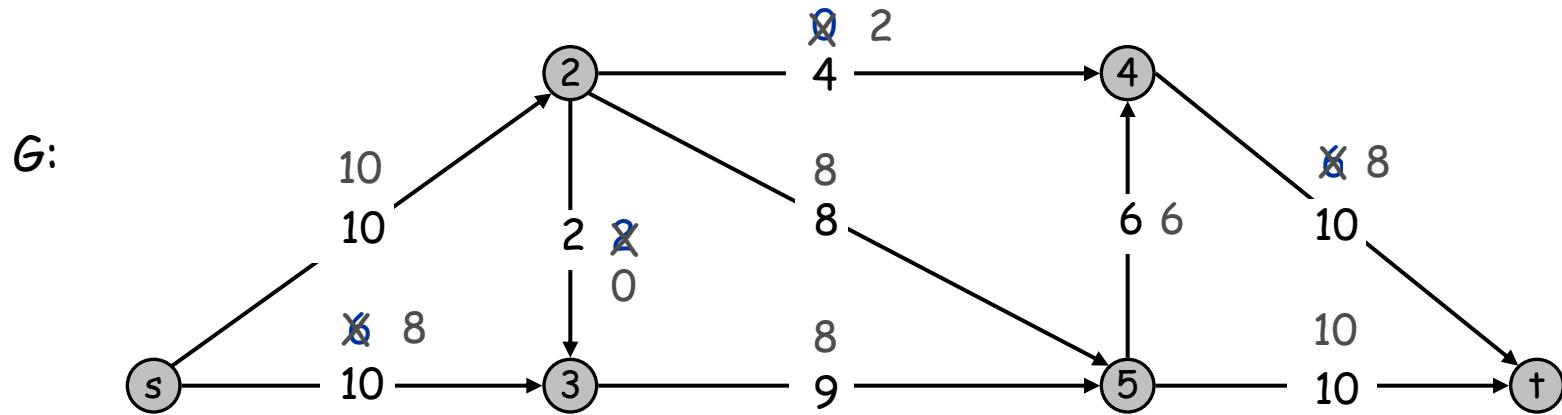
## Ford-Fulkerson Algorithm



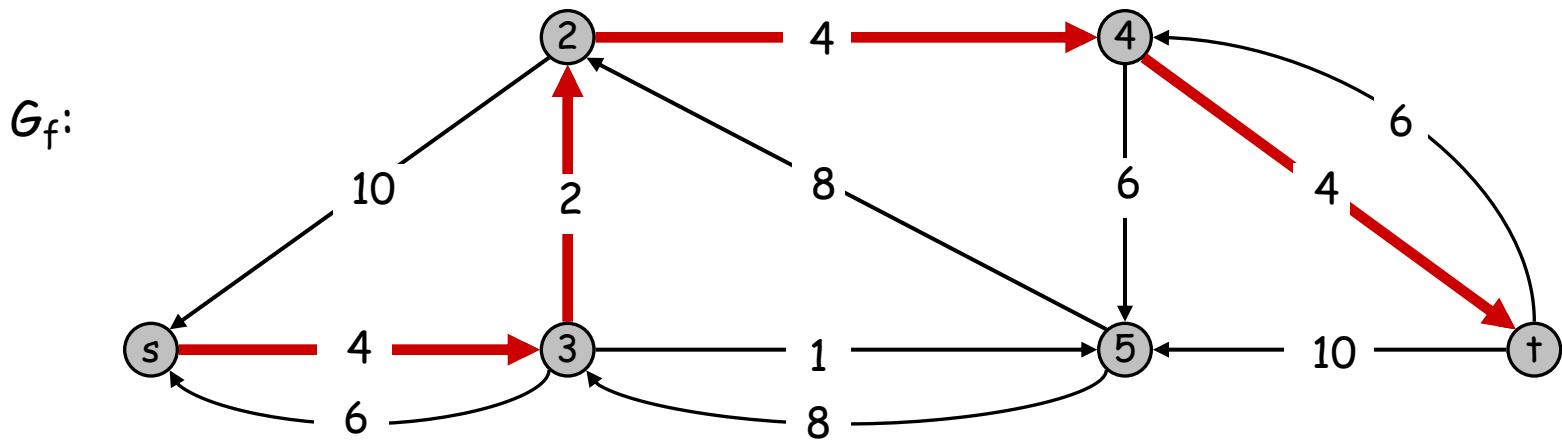
Flow value = 10



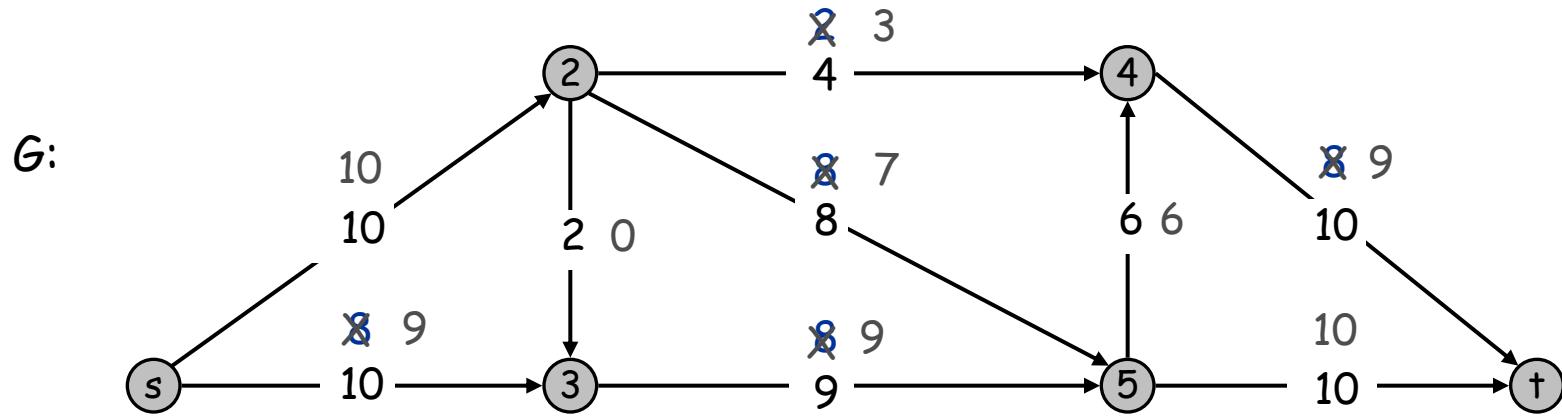
## Ford-Fulkerson Algorithm



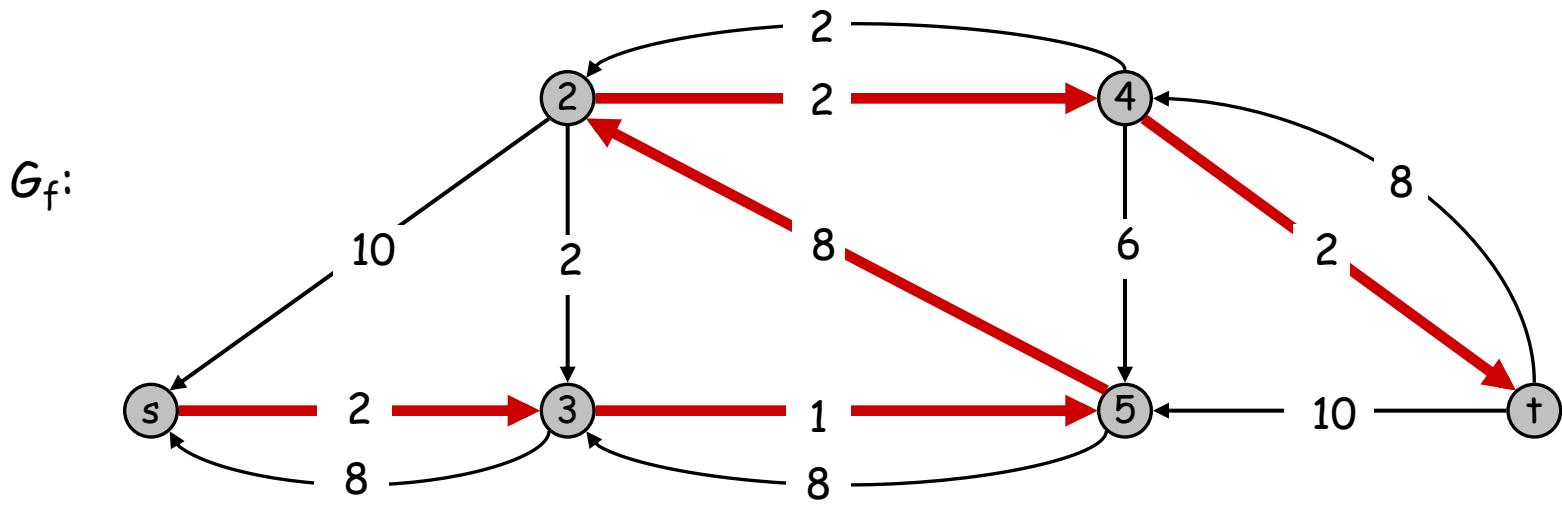
Flow value = 16



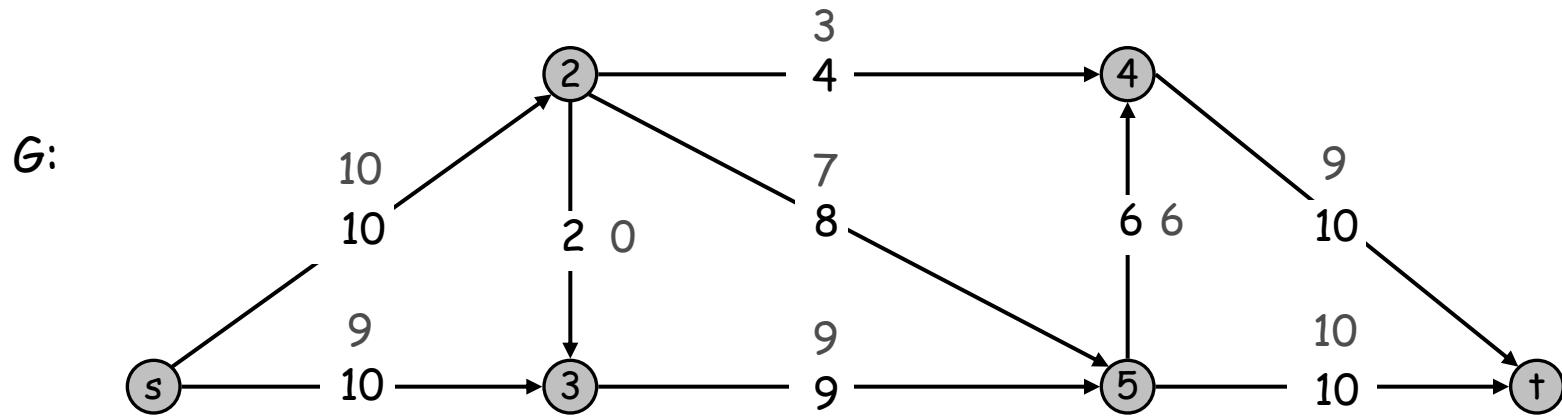
# Ford-Fulkerson Algorithm



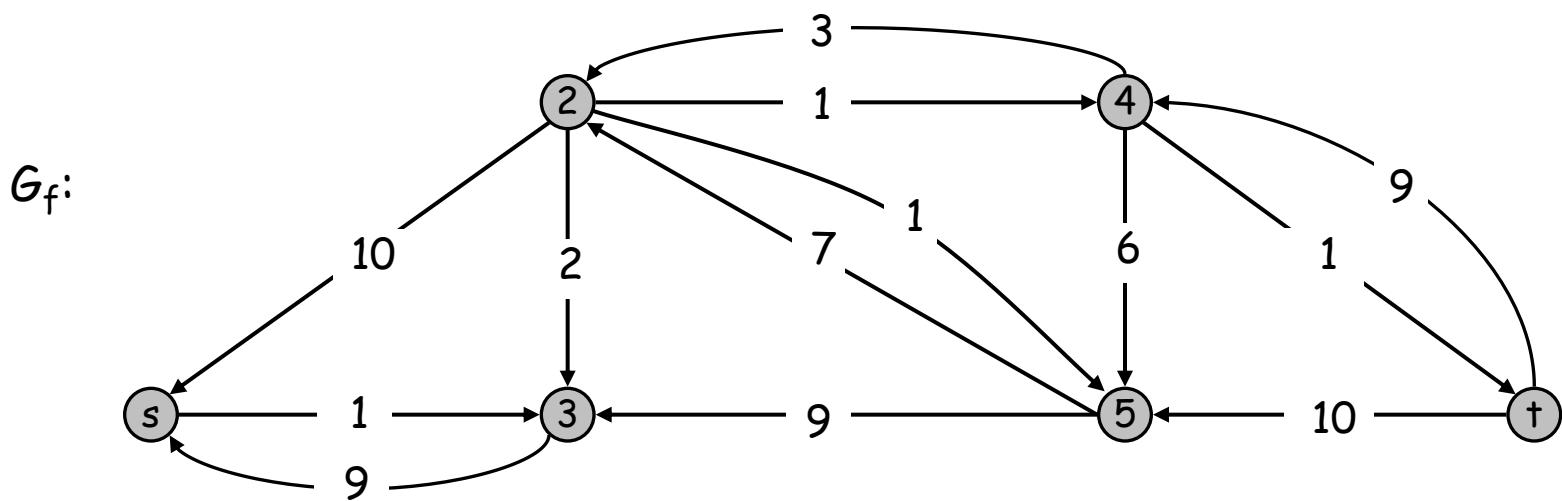
Flow value = 18



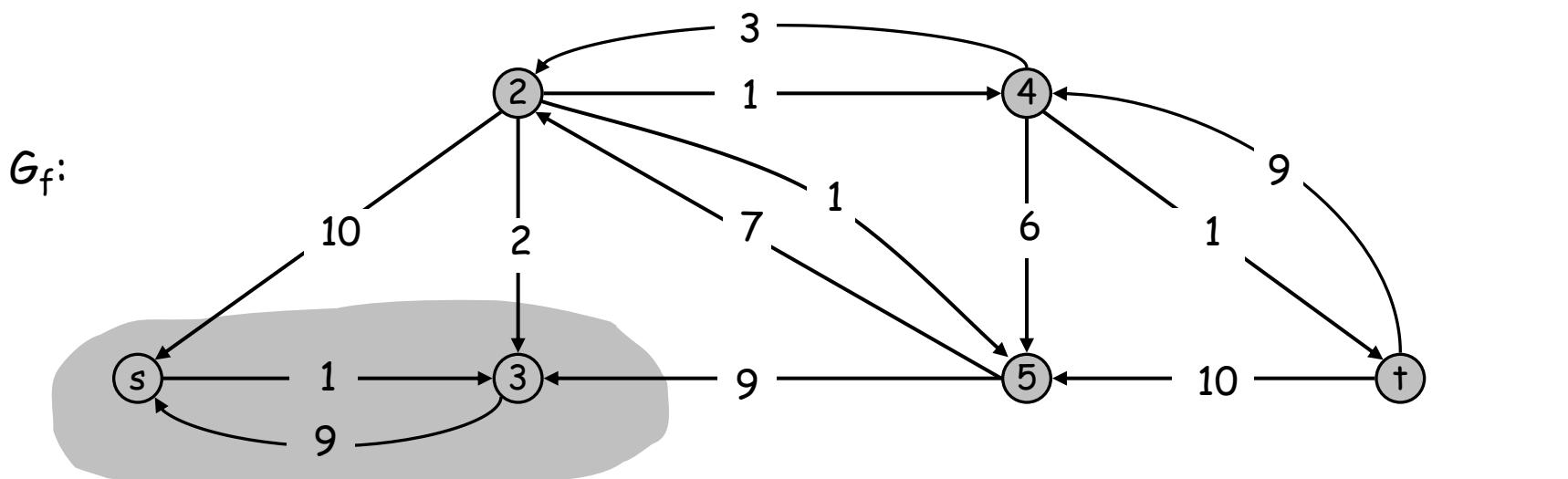
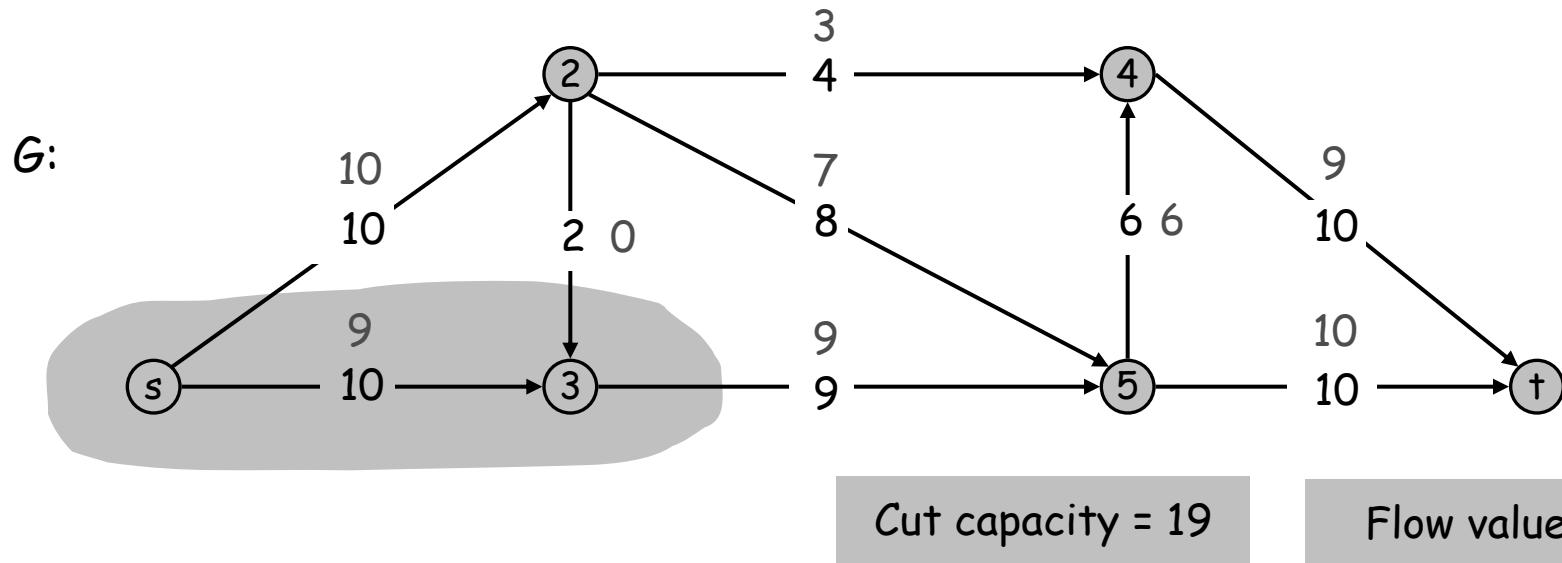
## Ford-Fulkerson Algorithm



Flow value = 19



# Ford-Fulkerson Algorithm



## Théorème flot-max coupe-min

Théorème du chemin améliorant. Le flot  $f$  est un flot max ssi il n'existe plus de chemin améliorant.

Théorème flot-max coupe-min. [Ford-Fulkerson 1956] La valeur du flot max est égale à la valeur de la coupe min.

Idée de la preuve. On les montre simultanément en montrant que :

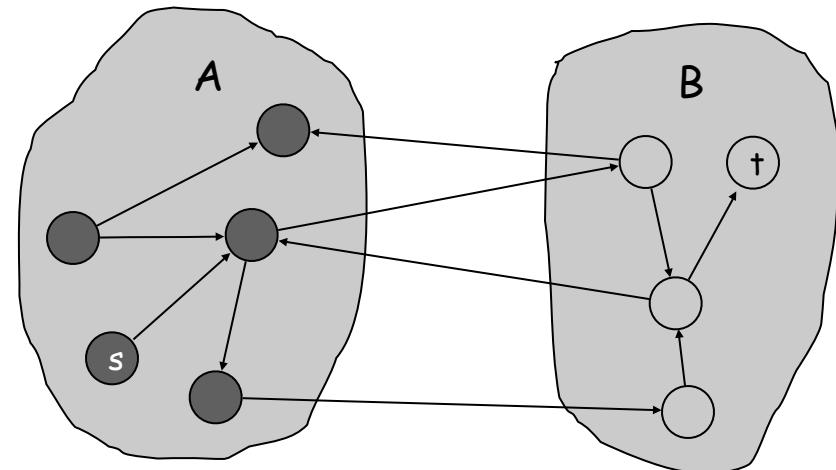
- (i) Il existe une coupe  $(A, B)$  telle que  $v(f) = \text{cap}(A, B)$ .
  - (ii) Le flot  $f$  est un flot max.
  - (iii) Il n'existe pas de chemin améliorant par rapport à  $f$ .
- (i)  $\Rightarrow$  (ii) Ceci vient du lemme de la dualité faible.
- (ii)  $\Rightarrow$  (iii) On montre la contrapositive.
- Soit  $f$  un flot. Si il existe un chemin améliorant, alors on peut améliorer  $f$  en envoyant du flot le long de ce chemin.

## Preuve du théorème de flot-max coupe-min

(iii)  $\Rightarrow$  (i)

- Soit  $f$  un flot sans chemin améliorant.
- Soit  $A$  l'ensemble des sommets atteignables à partir de  $s$  dans le graphe résiduel.
- Par la définition de  $A$ ,  $s \in A$ .
- Par la définition de  $f$ ,  $t \notin A$ .

$$\begin{aligned}v(f) &= \sum_{e \text{ out of } A} f(e) - \sum_{e \text{ in to } A} f(e) \\&= \sum_{e \text{ out of } A} c(e) \\&= \text{cap}(A, B)\end{aligned}$$



réseau original

## Complexité

**Supposition.** Toutes les capacités sont des entiers entre 1 et  $C$ .

**Invariant.** Chaque valeur du flot  $f(e)$  et toutes les capacités résiduelles  $c_f(e)$  sont des entiers durant l'exécution de l'algorithme.

**Théorème.** L'algorithme se termine au bout d'au plus  $v(f^*) \leq nC$  itérations.

**Preuve.** Chaque augmentation augmente la valeur d'au moins 1. ■

**Corollaire.** Si  $C = 1$ , Ford-Fulkerson tourne en temps  $O(mn)$ .

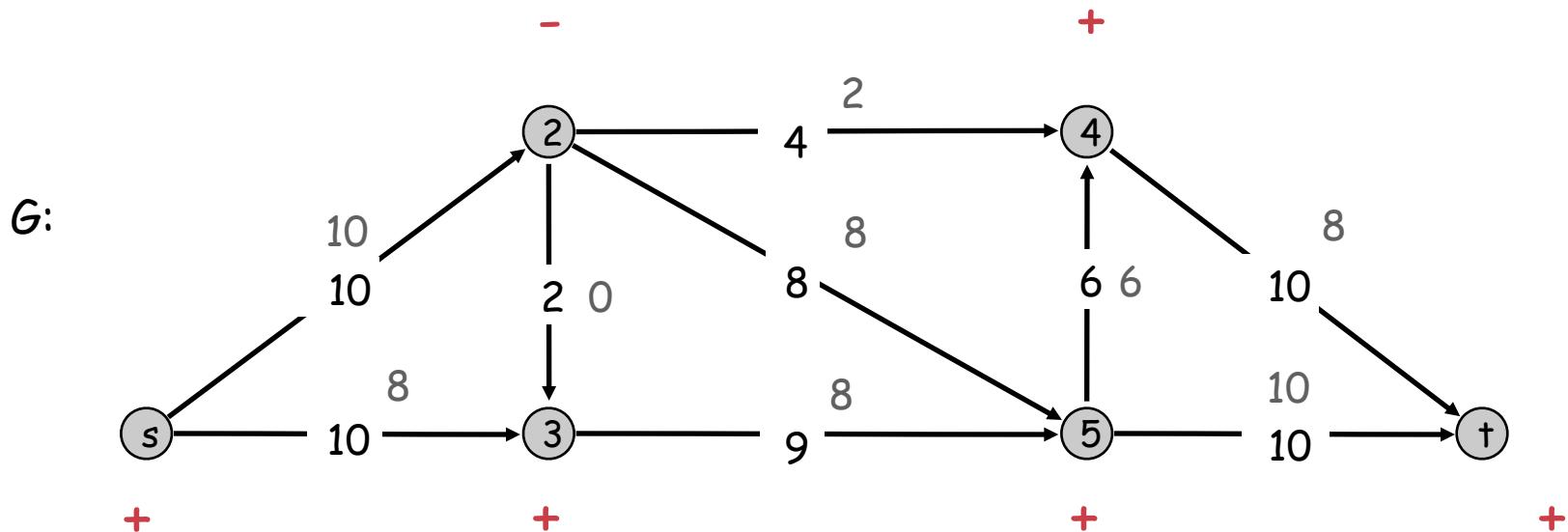
**Théorème d'intégralité.** Si toutes les capacités sont entières, alors il existe un flot max  $f$  pour lequel chaque valeur  $f(e)$  est entière.

**Preuve.** Puisque l'algorithme se termine, le théorème est vrai grâce à l'invariant.

■

# Marquage de Ford-Fulkerson

```
Marquage de Ford-Fulkerson(G, s, t, c f) {
    marquer s d'un +
    repeat
        si il existe e=(u,v) : u marqué, v non marqué et f(e)<c(e) alors
            marquer v d'un + ; père(v)←u
        sinon
            si il existe e=(u,v) : v marqué, u non marqué et 0< f(e) alors
                marquer u d'un - ; père(u)←v
    jusqu'à ce que (il n'y a plus de marquage possible) ou (t est marqué)
}
```



## Intérêt du marquage

Deux cas de figure se présentent :

- On parvient à marquer  $t$ . Il existe alors une chaîne améliorante  $C$  sur laquelle on peut augmenter le flot de  $b \leftarrow \min\{\min_{e \in C^+}\{c(e) - f(e)\}, \min_{e \in C^-}\{f(e)\}\}$ .
- On ne parvient pas à marquer  $t$ . Dans ce cas, la coupe minimale est donnée par la proposition ci-dessous :

### Proposition

Si pour un flot réalisable  $f$  le marquage de Ford-Fulkerson ne permet pas de marquer  $t$ , alors la coupe  $(A, B)$  avec  $A$  l'ensemble des sommets marqués et  $B = V - A$  est une coupe de capacité minimum et le flot correspondant est maximum.

# Choix de chemins améliorants

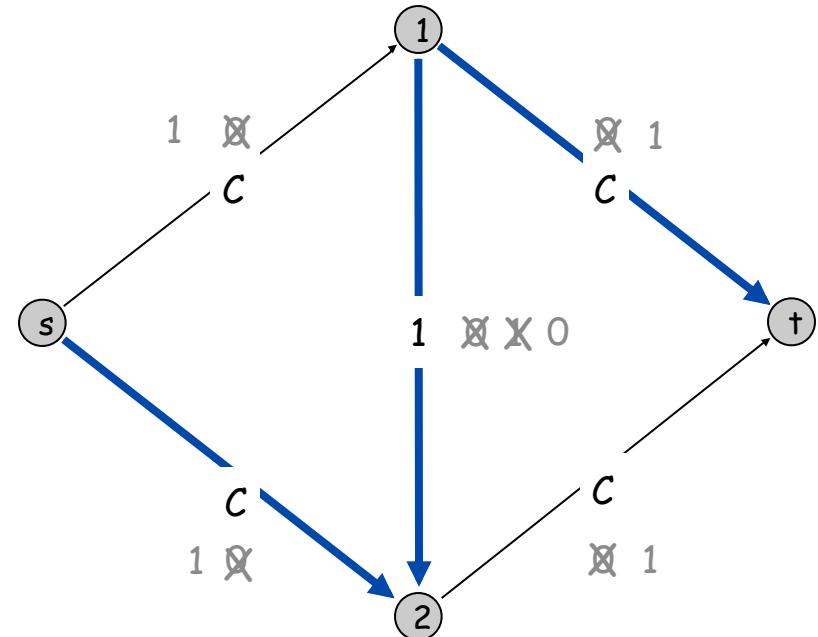
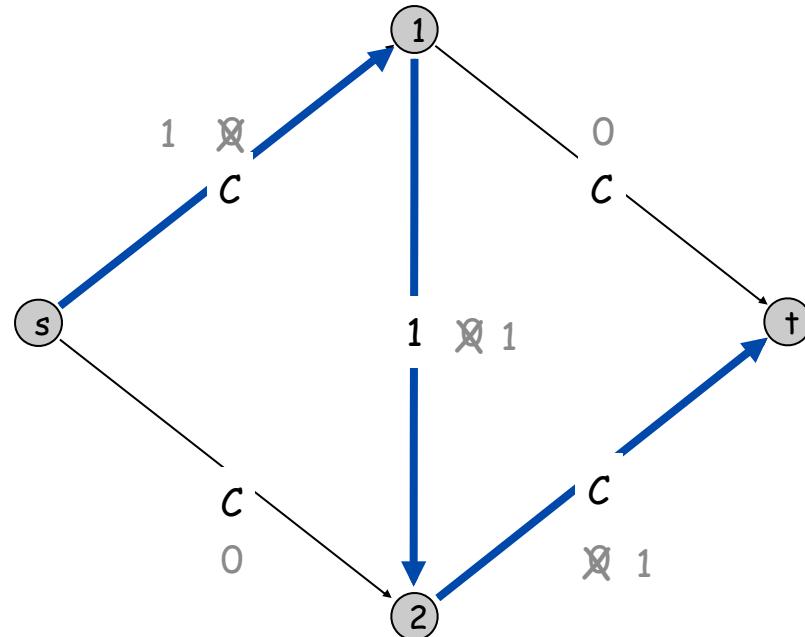
---

## Ford-Fulkerson: Nombre exponentiel d'augmentations

Q. L'algorithme de Ford-Fulkerson est-il polynomial en la taille de l'entrée?

$m, n, \text{ and } \log C$

R. Non. Si la capacité max est  $C$ , alors l'algorithme peut faire  $C$  itérations.



## Choix de chemins améliorants

Faire attention quand on choisit les chemins améliorants.

- Certains choix conduisent à des algorithmes exponentiels.
- Des choix intelligents donnent des algorithmes polynomiaux.
- Si les capacités sont irrationnelles, pas de garantie de terminaison !

Objectif : choisir des chemins améliorants tels que :

- on peut les déterminer de manière efficace.
- Peu d'itérations.

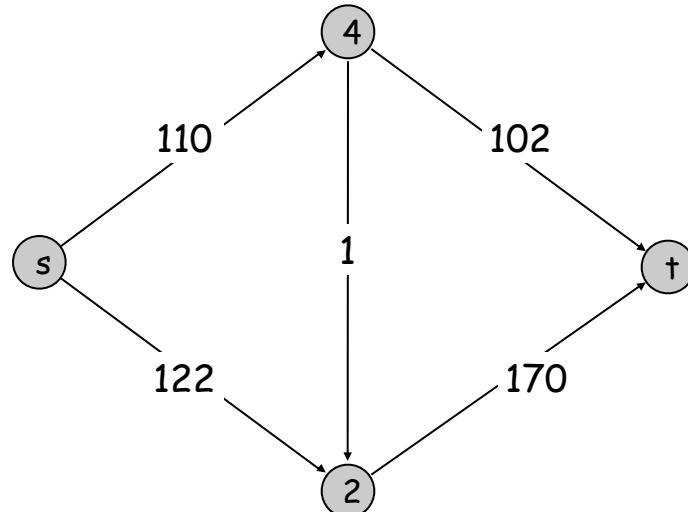
Choisir des chemins améliorants avec : [Edmonds-Karp 1972, Dinitz 1970]

- la capacité de goulot d'ettranglement maximum.
- une capacité de goulot d'ettranglement suffisament grande.
- le nombre minimum d'arcs.

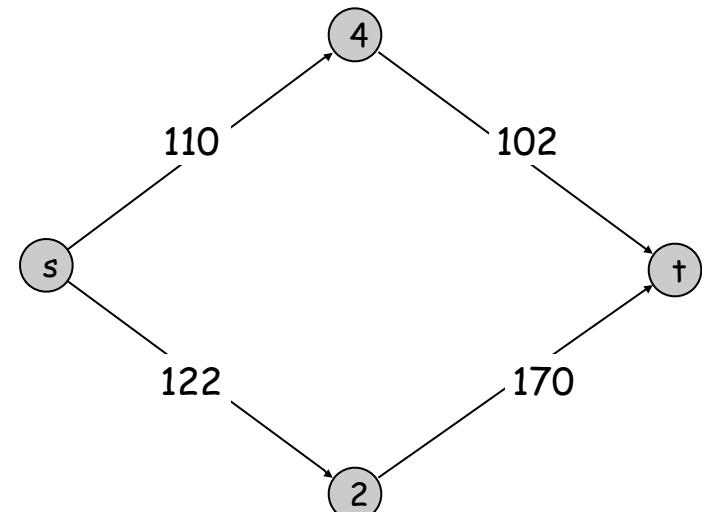
## Mise à l'échelle de la capacité

**Intuition.** le choix du chemin avec la capacité maximum de goulot d'etanglement permet d'augmenter le plus la valeur du flot.

- Ne pas forcément calculer le chemin améliorant de capacité de goulot d'etanglement maximum.
- Maintenir un paramètre  $\Delta$  de mise à l'échelle.
- Soit  $G_f(\Delta)$  un sous-graphe du graphe résiduel contenant uniquement les arcs dont la capacité est au moins  $\Delta$ .



$G_f$



$G_f(100)$

# Mise à l'échelle de la capacité

```
Scaling-Flot-Max(G, s, t, c) {
    pour chaque e ∈ E  f(e) ← 0
    Δ ← plus grande puissance de 2 plus petite ou égale à C
    Gf ← graphe résiduel

    tant que (Δ ≥ 1) {
        Gf(Δ) ← Δ-graphe résiduel
        tant que (il existe un chemin augmentant P dans Gf(Δ)) {
            f ← augmenter(f, c, P)
            mettre à jour Gf(Δ)
        }
        Δ ← Δ / 2
    }
    retourner f
}
```

## Pourquoi ça marche ?

Toutes les capacités sont des entiers entre 1 et  $C$ .

Invariant d'intégralité. les valeurs de flots et de capacités résiduelles sont entières.

Lemme. Si l'algorithme se termine, alors  $f$  est un flot max.

Preuve.

- Par l'invariant d'intégralité, quand  $\Delta = 1 \Rightarrow G_f(\Delta) = G_f$ .
- A la phase de terminaison  $\Delta = 1$ , il n'existe pas de chemins améliorants.

## Complexité

Lemme 1. La boucle externe tant que se répète au plus  $1 + \lceil \log_2 C \rceil$  fois.

Preuve.  $\Delta$  diminue d'un facteur de 2 à chaque itération. ■

Lemme 2. Soit  $f$  le flot à la fin d'une  $\Delta$ -phase. Alors, la valeur de flot maximum est au plus  $v(f) + m \Delta$ .

— preuve à venir

Lemme 3. Il existe au plus  $2m$  augmentations par phase de mise à l'échelle.

- Soit  $f$  le flot à la fin de la phase de mise à l'échelle précédente.
- Lemme 2  $\Rightarrow v(f^*) \leq v(f) + m (2\Delta)$ .
- Chaque augmentation dans une  $\Delta$ -phase augmente  $v(f)$  d'au moins  $\Delta$ . ■

Théorème. L'algorithme scaling-flot-max détermine un flot maximum en  $O(m \log C)$  augmentations. Sa complexité en temps est en  $O(m^2 \log C)$ . ■

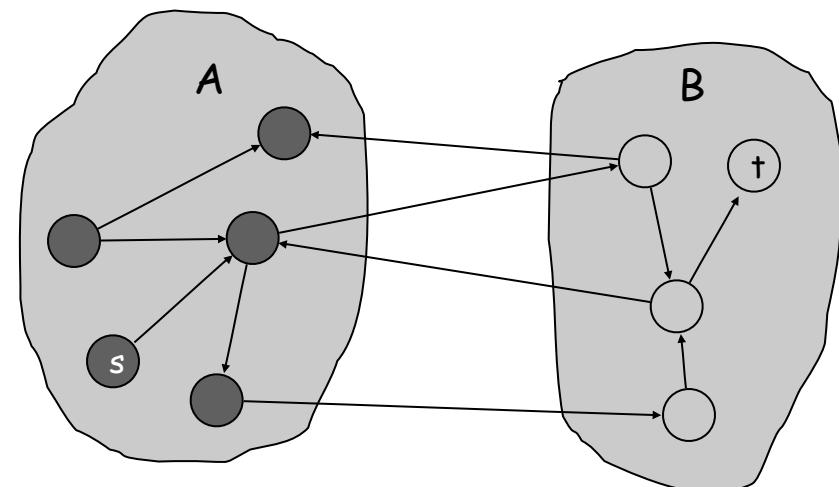
## Complexité

**Lemme 2.** Soit  $f$  le flot à la fin d'une  $\Delta$ -phase. Alors la valeur du flot maximum est au plus  $v(f) + m \Delta$ .

**Preuve.**

- Montrons qu'à la fin d'une  $\Delta$ -phase, il existe une coupe  $(A, B)$  telle que  $\text{cap}(A, B) \leq v(f) + m \Delta$ .
- Choisir  $A$  l'ensemble des sommets atteignables à partir de  $s$  dans  $G_f(\Delta)$ .
- Par la définition de  $A$ ,  $s \in A$ .
- Par la définition de  $f$ ,  $t \notin A$ .

$$\begin{aligned}
 v(f) &= \sum_{e \text{ out of } A} f(e) - \sum_{e \text{ in to } A} f(e) \\
 &\geq \sum_{e \text{ out of } A} (c(e) - \Delta) - \sum_{e \text{ in to } A} \Delta \\
 &= \sum_{e \text{ out of } A} c(e) - \sum_{e \text{ out of } A} \Delta - \sum_{e \text{ in to } A} \Delta \\
 &\geq \text{cap}(A, B) - m\Delta \quad \blacksquare
 \end{aligned}$$



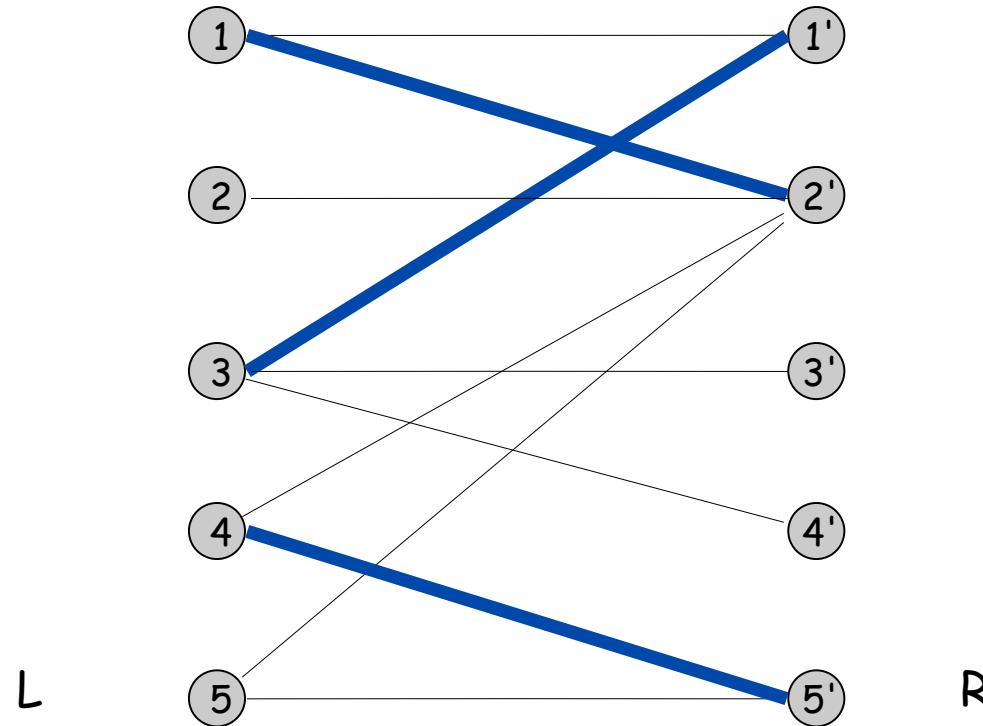
réseau original

## IV. Application au problème du couplage

### 1. Couplage dans un graphe biparti

**Déf.** Dans un graphe  $G=(V,E)$ , un couplage est un ensemble d'arêtes  $M$  inclus dans  $E$  tel que tout sommet est l'extrémité d'au plus une arête de  $M$

**Problème.** Etant donné un graphe (biparti)  $G=(V,E)$ , trouver un couplage de taille maximale.

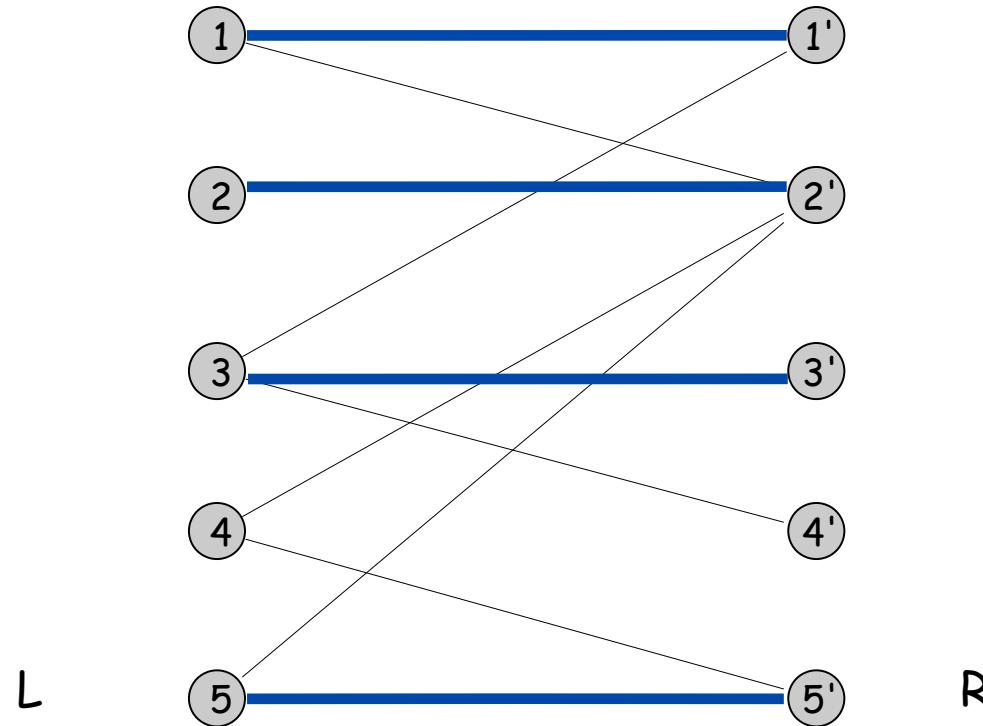


## IV. Application au problème du couplage

### 1. Couplage dans un graphe biparti

**Déf.** Dans un graphe  $G=(V,E)$ , un couplage est un ensemble d'arêtes  $M$  inclus dans  $E$  tel que tout sommet est l'extrémité d'au plus une arête de  $M$

**Problème.** Etant donné un graphe (biparti)  $G=(V,E)$ , trouver un couplage de taille maximale.



## IV. Application au problème du couplage

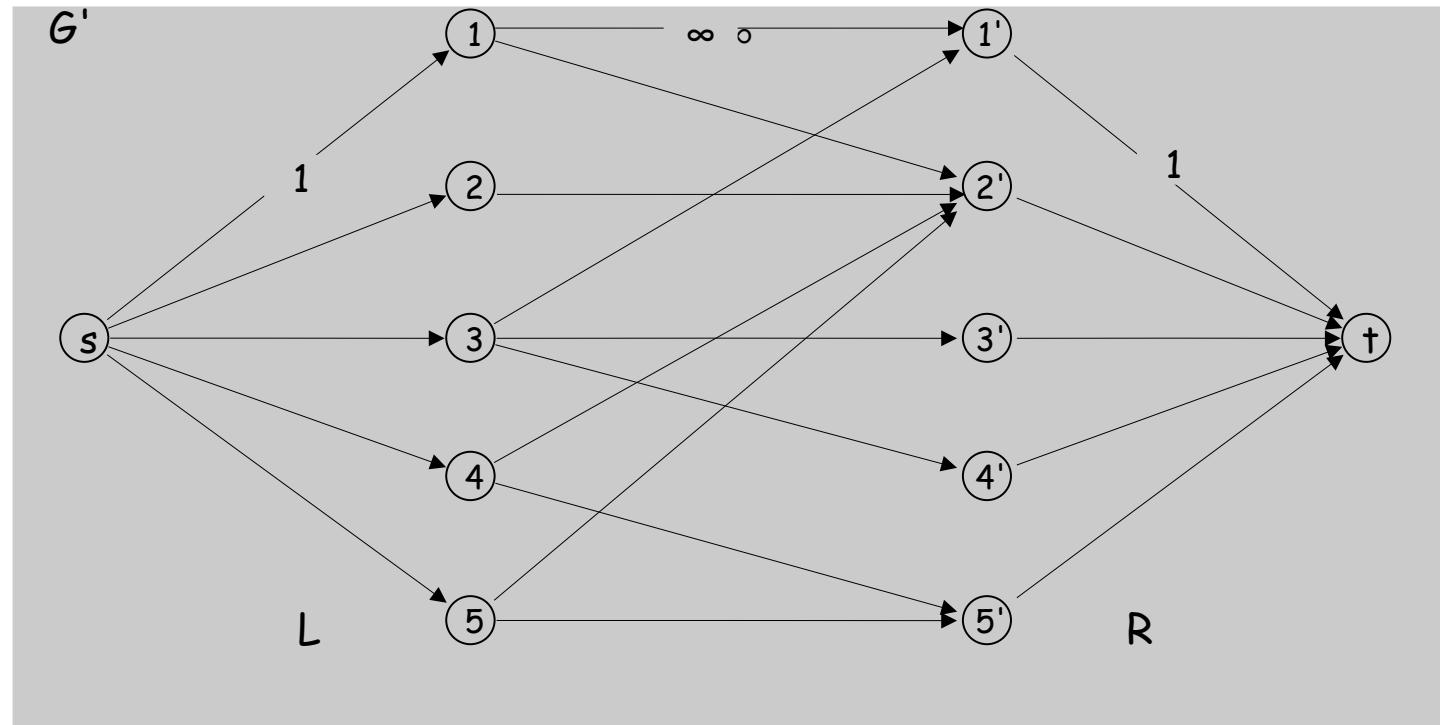
### 2. Modélisation par un flot maximum

Créer un graphe orienté  $G' = (L \cup R \cup \{s, t\}, E')$ .

Orienter toutes les arêtes de  $L$  à  $R$ , et affecter une capacité infinie (ou unitaire).

Ajouter  $s$  (source), et des arêtes de capacité 1 de  $s$  vers tout sommet de  $L$ .

Ajouter  $t$  (puits), et des arêtes de capacité 1 de tout sommet de  $R$  vers  $t$ .



## IV. Application au problème du couplage

### 2. Modélisation par un flot maximum

