

INF1721 - Relatório do Trabalho 2

Algoritmos de Fluxo Máximo e sua Aplicação em
Classificação de Dados

Carlos Mattoso - 1210553
Gabriel Barros - 1111061
Michelle Valente - 1312828

Sumário

Particionador (Clusterizer.java)

Edmonds-Karp

Análise da Implementação

Resultados

Preflow-Push

Análise da Implementação

Resultados

Gráficos Consolidados

Anexo

Resultados do Edmonds Karp

Resultados do Preflow-Push

Particionador (*Clusterizer.java*)

Nesse trabalho usamos algoritmos de fluxo para encontrar K partições. Com isso, foi necessário rodar o algoritmo para $\forall u \forall v (u \neq v), u, v \in V$, onde *Source* : *u* e *Target* : *v*. Assim executamos as soluções de fluxo $|V|^2$, buscando a solução ótima: menor fluxo máximo. Fez-se uso de paralelização para determinar-se a solução para cada par (*Source*, *Target*), o que ajudou determinar mais rapidamente a solução.

```
public class Clusterizer {
    public List<PartitionOrder> findClusters(Graph g, int totalK, IMaximumFlow flowSolver) {
        List<PartitionOrder> partitioningOrders = new ArrayList<>();
        int k = 1; // last assigned cluster index - initially all together

        while (k < totalK) {
            int[] clustersIds = new int[k];
            for(int i = 1; i <= k; i++)
                clustersIds[i-1] = i;
            IMaximumFlow.Solution[] candidateSolutions = new IMaximumFlow.Solution[k+1];

            // Each cluster elects its optimal partition.
            Arrays.stream(clustersIds).parallel().forEach(clusterId -> {
                candidateSolutions[clusterId] = new IMaximumFlow.Solution();

                for (int source : g.partitions.get(clusterId)) {
                    IMaximumFlow.Solution candidateOptimalSolution = null; // optimal solution
                    for given source

                    // Execute the flow algorithm for each pair of vertices (s,t) for s,t in `clusterIdx`
                    for (int target : g.partitions.get(clusterId)) {
                        if (source == target)
                            continue;

                        candidateOptimalSolution = flowSolver.solve(g, source, target);

                        // If the solution found now is better, replace it.
                        if (candidateOptimalSolution.maximumFlow <
                            candidateSolutions[clusterId].maximumFlow)
                            candidateSolutions[clusterId] = candidateOptimalSolution;
                    }
                }
            });

            // Find the first cluster for which a partition was possible.
            int init_part = 1;
            for (int i = 1; i <= k; i++) {
                if (candidateSolutions[i].partition != null) {
                    init_part = i;
                    break;
                }
            }

            // Select the optimal partition. Assume the flow by partitioning cluster `1` is the minimum.
            Integer optimalPartitionIdx = init_part;
            IMaximumFlow.Solution optimalPartition = candidateSolutions[init_part];

            PartitionOrder order = new PartitionOrder(init_part, k+1,
                optimalPartition.partition.get(init_part).size(),
                optimalPartition.partition.get(init_part + 1).size(),
```

```

        optimalPartition.maximumFlow);

    // No cluster before init_part had a non-null partition.
    for (int i = init_part + 1; i <= k; i++) {
        if (candidateSolutions[i].maximumFlow < optimalPartition.maximumFlow) {
            optimalPartition = candidateSolutions[i];
            optimalPartitionIdx = i;

            order.original = i;
            order.originalSize = optimalPartition.partition.get(i).size();
            order.created = k+1;
            order.createdSize = optimalPartition.partition.get(i + 1).size();
            order.cutValue = optimalPartition.maximumFlow;
        }
    }
    partitioningOrders.add(order);

    // Repartition the graph.
    for (Entry<Integer, Set<Integer>> partition : optimalPartition.partition.entrySet()) {
        /* In splitting the vertices, keep a partition with the original index
         * and the new one with the index of `k+1`.
         */
        int partitionIndex = partition.getKey();
        if (partitionIndex != optimalPartitionIdx)
            partitionIndex = k+1;

        g.partitions.put(partitionIndex, partition.getValue());

        // Adjust the vertex to partition mappings.
        for (int v : partition.getValue())
            g.vertex_partition[v] = partitionIndex;
    };

    k++;
}

return partitioningOrders;
}
}

```

Edmonds-Karp

O algoritmo de Edmonds-Karp é uma implementação do método Ford-Fulkerson para computar o fluxo máximo de um grafo, com a diferença que esse algoritmo sempre escolhe o caminho de aumento (*augmenting path*) com o menor número de arestas.

Para iniciar a análise de sua complexidade, o algoritmo leva $O(m)$ para achar o caminho com o menor número de arestas, já que utiliza-se uma busca em largura. A complexidade da busca em largura é essa uma vez que assumimos que todos os vértices do grafo tem pelo menos uma aresta incidente, o que de fato verifica-se para as instâncias de entrada.

Em seguida, tanto para aumentar o fluxo usando o caminho encontrado quanto para atualizar o grafo leva-se tempo $O(n)$. Logo, o *loop* principal do algoritmo internamente executa tarefas que tem complexidade $O(m)$.

A quantidade de vezes máxima que esse *loop* será executado pode ser compreendida imaginando-se um grafo em que todas as capacidades sejam infinitas e onde todos os vértices, tirando o *source* estão conectados ao *target*. Além disso, imagine que os vértices podem ser divididos em um número arbitrário de componentes conexas, dentro das quais cada vértice está conectado com apenas um outro.

Dada esta estrutura, o primeiro caminho mais curto a ser encontrado será $\{source, \text{primeiro vértice de uma componente}, target\}$. A cada interação a distância de *source* ao *target* no grafo é aumentada de pelo menos 1 unidade, podendo ser aumentada em até $n - 1$ unidades, já que esta é a distância máxima possível entre *source* e *target*. Observe além disso que, no máximo, só podem ser feitas $O(m)$ operações de aumento em caminhos, antes que a distância de *source* pro *target* tenha que aumentar de 1 unidade. Ora, a escolha de um caminho corresponde a escolha de sua aresta de gargalo, e existem no máximo m arestas. Em razão disto, o *loop* no máximo executa $O(nm)$ vezes. Portanto, o algoritmo tem complexidade de $O(nm^2)$.

Análise da Implementação

O *loop* principal do algoritmo implementado consiste na chamada à função que realiza a busca em largura e retorna o maior fluxo encontrado. A cada iteração o fluxo retornado é somado ao fluxo máximo, e quando o fluxo retornado da função for zero, o *loop* é interrompido. Após isso é chamada a função que gera as partições do grafo, e retornada a solução com elas e com o fluxo máximo. Levando-se em conta as chamadas feitas pelo *clusterizador*, a execução deste algoritmo tem complexidade na ordem de $O(n^3m^2)$.

Abaixo apresenta-se o código da implementação da função de busca em largura.

```
public class EdmondsKarp extends IMaximumFlow {

    private int bfs(Graph g, int source, int target, int[][] f)
    {
        Queue<Integer> q = new LinkedList<>();
        int n = g.adjacencies.size();
        Integer[] previous = new Integer[n+1];
        int[] currentCapacity = new int[n+1];
        Arrays.fill(previous, null);
        Arrays.fill(currentCapacity, Integer.MAX_VALUE);

        previous[source] = source;
        q.add(source);

        while(!q.isEmpty())
        {
            int current = q.remove();

            for(Graph.Edge e : g.adjacencies.get(current))
            {
                int next = e.target;

                if(e.capacity - f[current][next] > 0 && previous[next] == null
                    && g.vertex_partition[current] == g.vertex_partition[next])
                {
                    previous[next] = current;
                    currentCapacity[next] = Math.min(currentCapacity[current],
e.capacity - f[current][next]);

                    if(next != target)
                    {
                        q.add(next);
                    }
                    else // backtrack from `target` to `source`
                    {
                        int v = next; // v == target
                        int df = currentCapacity[target];

                        while(previous[v] != v)
                        {
                            int u = previous[v]; // u -> v

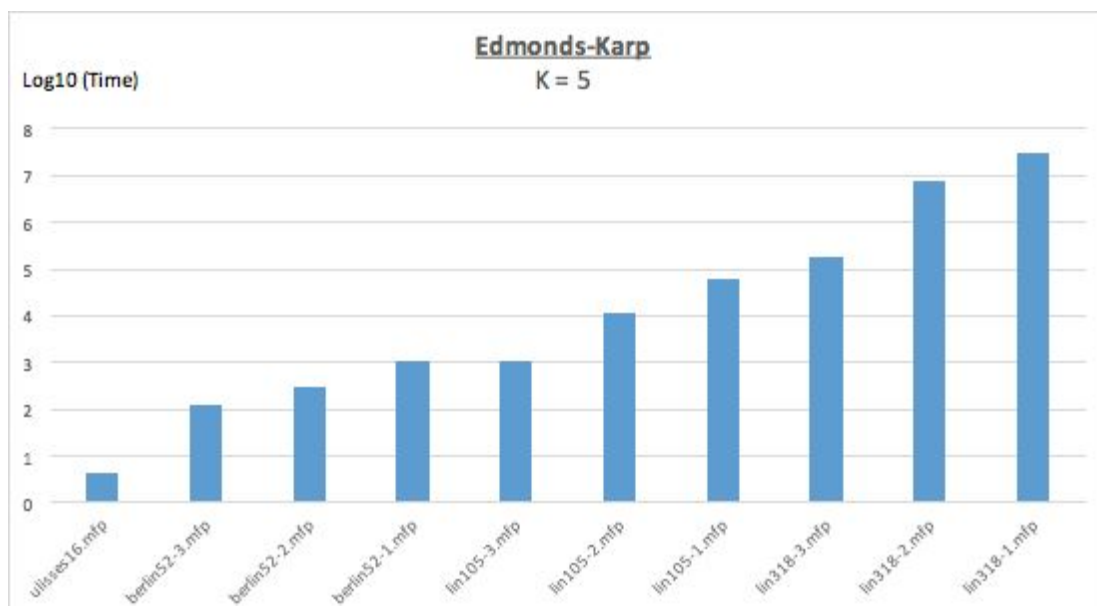
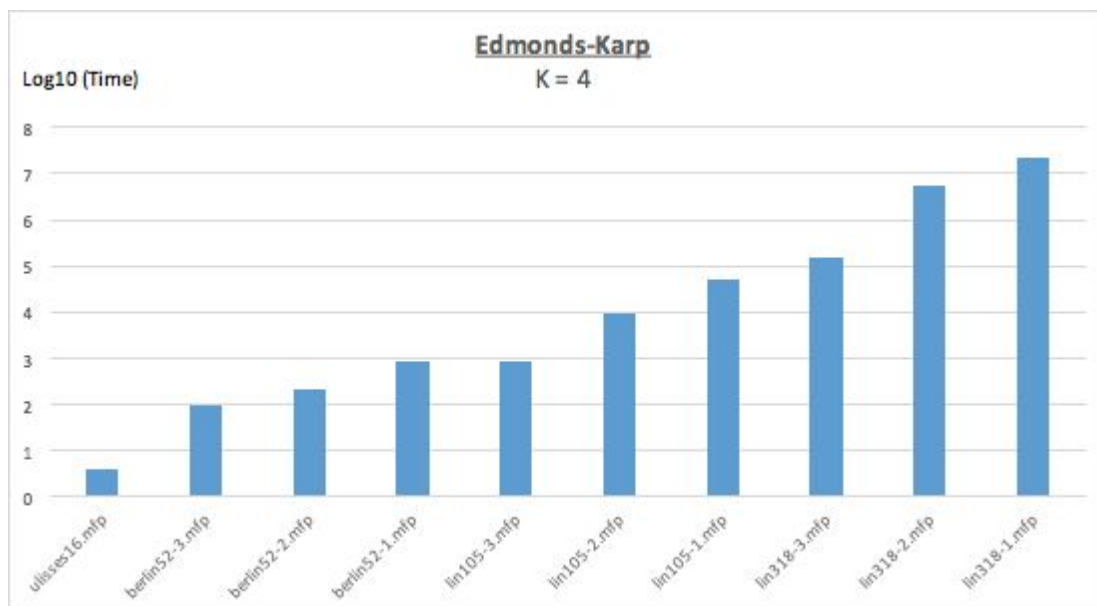
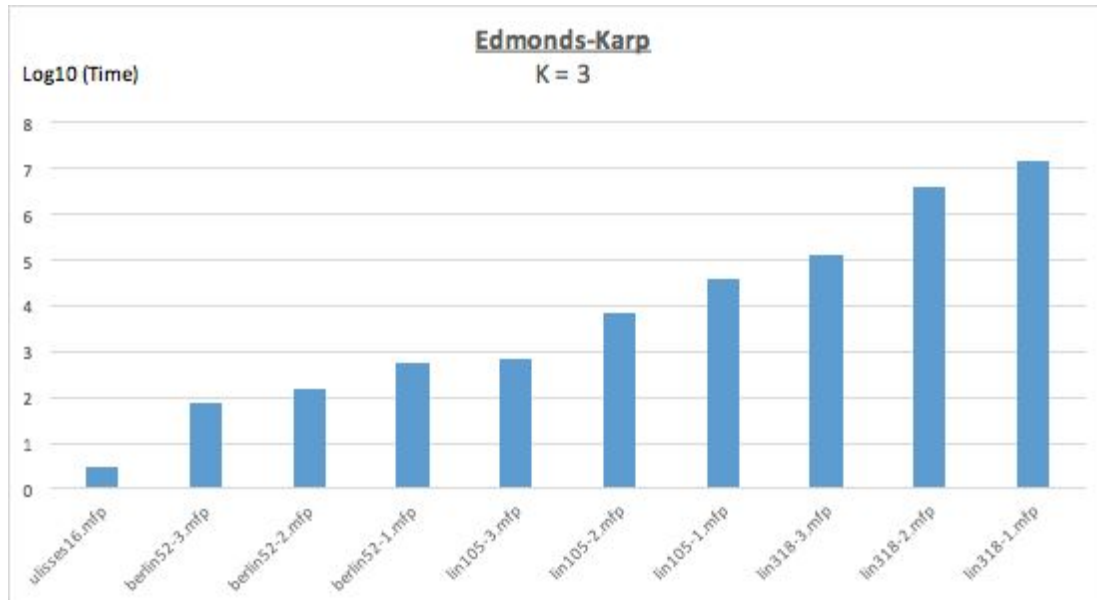
                            f[u][v] += df;
                            f[v][u] -= df;

                            v = u;
                        }

                        return df;
                    }
                }
            }
        }

        return 0;
    }
}
```

Resultados



Preflow-Push

O algoritmo de *Preflow-Push* parte da ideia de se calcular um *pré-fluxo*, o qual é sempre maior ou igual ao fluxo que de fato sai de um vértice. A intuição é que calculando-se o pré-fluxo tem-se um bom ponto de partida que pode ser melhorado ao longo da execução do algoritmo, mas exigindo menos iterações. Além disso, em um pré-fluxo, não há necessidade de igualdade entre o fluxo de entrada e de saída do vértice.

Algumas definições iniciais. Todo vértice tem um *excesso*, que indica quanto de fluxo está entrando a mais do que está saindo. Aqui quebra-se a definição tradicional de que tudo que entra é igual a tudo que sai. Contudo, este valor é zerado ao longo da execução, de modo que apenas o vértice alvo tenha excesso. Além disso, define-se uma *altura* para cada vértice, estrutura esta usada para a seleção de pares de vértices entre os quais fluxo pode passar.

Abaixo define-se um pseudocódigo geral para o algoritmo com definições de valores iniciais:

```
Preflow-Push( $G(V, E)$ ,  $s$ ,  $t$ ):
  Preprocess:
    create a preflow  $f$  that saturates all out-edges of  $s$ 
    let  $h[s] = |V|$ 
    let  $h[v] = 0 \ \forall v \in V \setminus \{s\}$ 
  while there is an applicable push or relabel operation
    Push/Relabel (ou Discharge)
```

Uma operação de *push* consiste em distribuir o máximo de fluxo de um vértice ativo (i.e. $e[v] > 0$) para um de vizinho seu admissível, isto é, um vizinho cuja altura seja igual ao incremento da altura do vértice ativo. Caso não haja operações de *push* possíveis, é necessária atualizar a altura do vértice, processo chamado de *relabel*. Este processo consiste em atualizar a altura do vértice em questão para o incremento da menor altura dentre seus vizinhos que ainda tenham capacidade residual positiva.

Ainda, utilizou-se a operação de *discharge*. Esta operação consiste em utilizar-se uma lista circular dos nós a serem processados. Percorrendo-se esta lista, zera-se o excesso de cada vértice ainda ativo, fazendo-se quantos *pushes* forem necessários. Caso neste processo seja preciso realizar um *relabel* no vértice, este é trazido de volta pro começo da lista e ela é percorrida do começo novamente. Utilizando-se esta estrutura o algoritmo tem [complexidade](#) [PPT - Slide 53] de $O(n^3)$.

Análise da Implementação

Abaixo apresenta-se o código da implementação de *PreflowPush*. Fizemos uma versão em *Java* do código em *Python* publicado na página da [Wikipedia](#). Utiliza-se o procedimento de *discharge* descrito acima. Um ponto crítico desta implementação que explica seu desempenho abaixo do esperado é o que é feito após um *discharge* caso a altura do vértice sob análise tenha sido alterada. Observe que o vértice é movido para o começo da lista de nós sendo processados e o processamento desta é reinicializado.

Note que, já que o algoritmo de *clusterização* tem complexidade de $O(n^2)$, utilizar este algoritmo acaba resultando em uma complexidade de $O(n^5)$, o que é pior do que a complexidade geral de $O(n^3m^2)$ utilizando-se o Edmonds Karp, já que para as instância de entrada é fato que $m \ll n^2$. De fato, os resultados precários decorrem de uma implementação não otimizada. Ainda assim, a diferença que se viu em tempo de execução foi de aproximadamente uma ordem de magnitude para as diferentes entradas, ressaltando que o projeto do *Preflow-Push* ajuda a mitigar os impactos negativos da implementação.

```
public class PreflowPush extends IMaximumFlow {
    private void push(Graph g, int u, int v, double capacity, int[] e, int[][] f) {...}
    private void relabel(Graph g, int u, int[] h, int[][] f) {...}

    private void discharge(Graph g, int u, int[] h, int[] seen, int[] e, int[][] f) {
        while (e[u] > 0) {
            int nNeighbors = g.adjacencies.get(u).size();

            /* Try to push all neighbors of `u` that belong to its partition,
             * until all've been seen.
             */
            if (seen[u] < nNeighbors) {
                Graph.Edge edge = g.adjacencies.get(u).get(seen[u]);
                int v = edge.target;

                if (edge.capacity - f[u][v] > 0 && h[u] > h[v]
                    && g.vertex_partition[u] == g.vertex_partition[v])
                    push(g, u, v, edge.capacity, e, f);
                else
                    seen[u]++;
            }
            else { // all neighbors of `u` have been checked
                relabel(g, u, h, f);
                seen[u] = 0; // `u` has been relabeled, so we can check its
neighbors again.
            }
        }
    }

    @Override
    public Solution solve(Graph g, Integer source, Integer target){
```

```

int n = g.adjacencies.size(); // Number of vertices in partition `p`.
int[] seen = new int[n+1];
int[][] flows = new int[n+1][n+1];
int[] height = new int[n+1]; // heights
int[] excess = new int[n+1]; // excess flows

// Create a preflow `f` that saturates all out-edges of `source`
height[source] = n; // Longest path from source to sink is less than `n` long.
excess[source] = Integer.MAX_VALUE; // Send as much flow as possible from source.
for (Graph.Edge edge : g.adjacencies.get(source)) {
    push(g, source, edge.target, edge.capacity, excess, flows);
}

/* Insert all vertices in partition `p` into the list of nodes to be seen
 * (except for `source` and `target`. )
 */
Deque<Integer> nodeList = new ConcurrentLinkedDeque<Integer>();
for (int i = 1; i <= n; i++) {
    if (g.vertex_partition[i] == g.vertex_partition[source]
        && i != source && i != target)
        nodeList.add(i);
}

// Go over the list of nodes to be processed.
Iterator<Integer> current = nodeList.iterator();
while (current.hasNext()) {
    int u = current.next();
    int oldHeight = height[u];

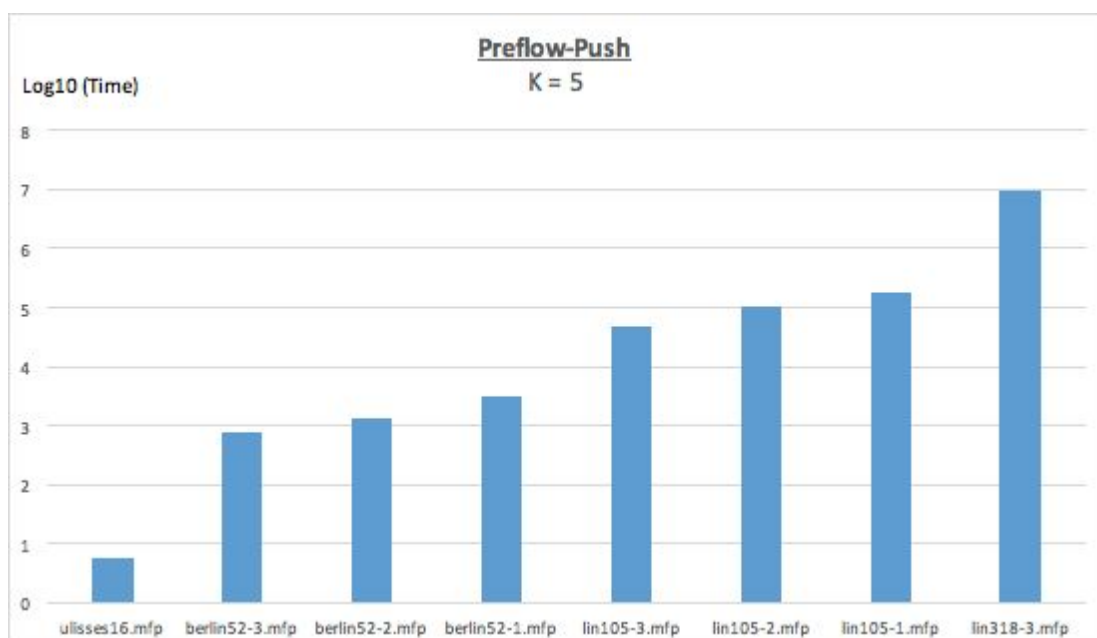
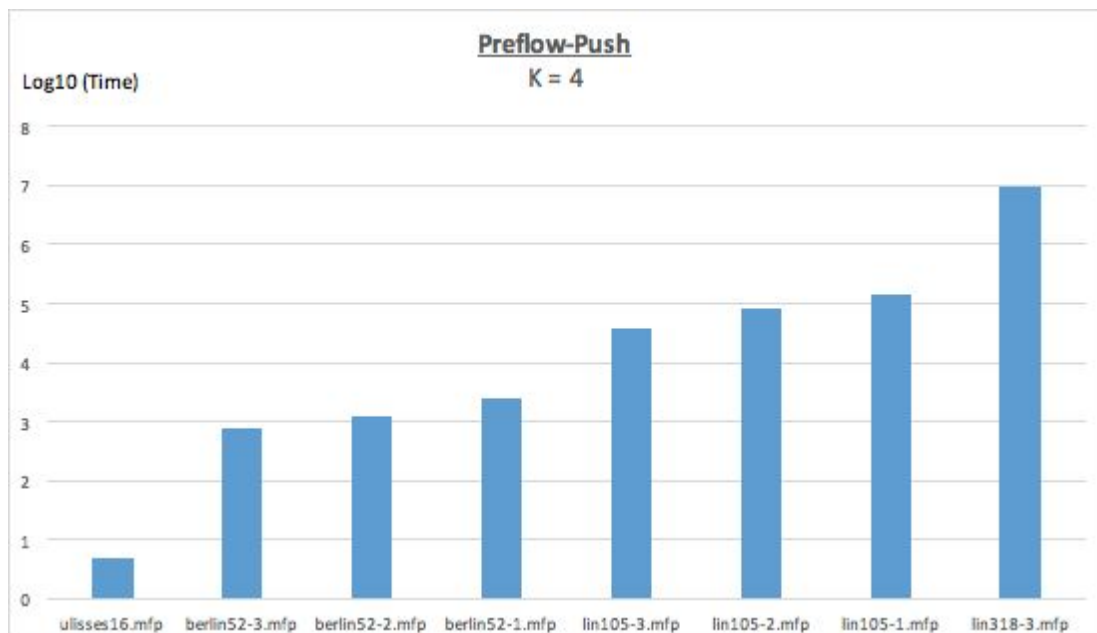
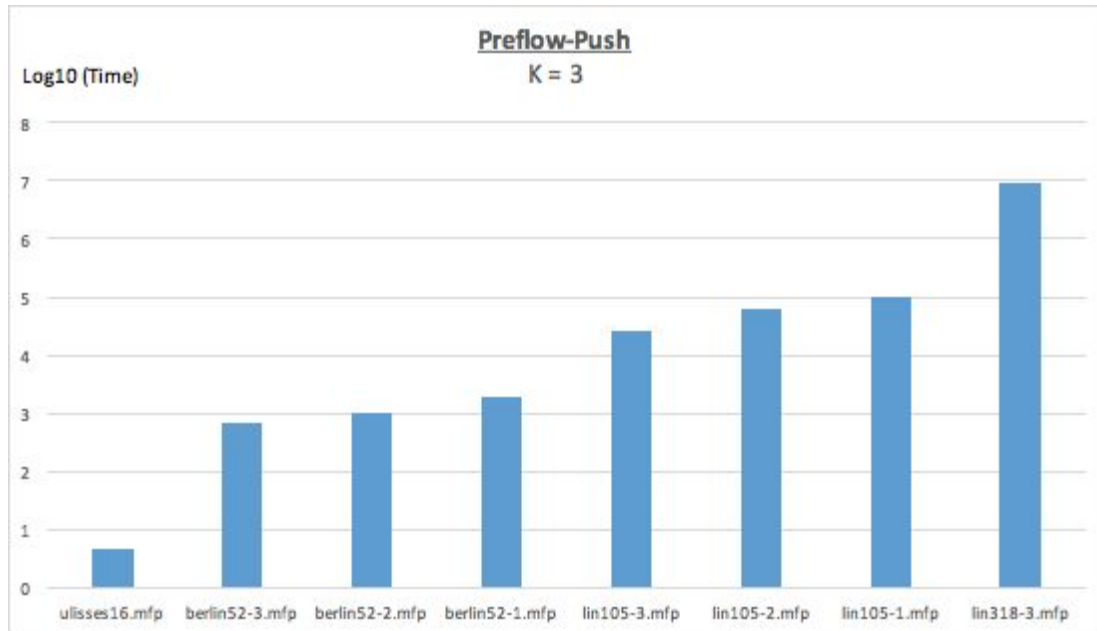
    // A discharge only happens if `u` is still an active node.
    discharge(g, u, height, seen, excess, flows);

    if (height[u] > oldHeight) {
        nodeList.addFirst(u);
        current.remove();
        current = nodeList.iterator();
    }
}

return repartition(g, source, excess[target], flows);
}
}

```

Resultados



Gráficos Consolidados

EK vs PP Comparison

K = 3

Log10 (Time)

100000

10000

1000

100

10

1

ulisses16.mfp

berlin52-3.mfp

berlin52-2.mfp

berlin52-1.mfp

lin105-3.mfp

lin105-2.mfp

lin105-1.mfp

lin318-3.mfp

lin318-2.mfp

lin318-1.mfp

PreFlow Edmonds Vertex Edges

EK vs PP Comparison

K = 4

Log10 (Time)

100000

10000

1000

100

10

1

ulisses16.mfp

berlin52-3.mfp

berlin52-2.mfp

berlin52-1.mfp

lin105-3.mfp

lin105-2.mfp

lin105-1.mfp

lin318-3.mfp

lin318-2.mfp

lin318-1.mfp

PreFlow Series1 Vertex Edges

Edmonds-Karp

K = 5

Log10 (Time)

100000

10000

1000

100

10

1

ulisses16.mfp

berlin52-3.mfp

berlin52-2.mfp

berlin52-1.mfp

lin105-3.mfp

lin105-2.mfp

lin105-1.mfp

lin318-3.mfp

lin318-2.mfp

lin318-1.mfp

PreFlow Series1 Vertex Edges

Anexo

Resultados do Edmonds Karp

ulisses16.mfp // k: 3 // avg runtime 2.883619ms [# runs: 1734]

Partitioned 1 [16] into {1 [15], 2 [1]} with cut value 0.

Partitioned 1 [15] into {1 [13], 3 [2]} with cut value 1.

ulisses16.mfp // k: 4 // avg runtime 3.976983ms [# runs: 1258]

Partitioned 1 [16] into {1 [15], 2 [1]} with cut value 0.

Partitioned 1 [15] into {1 [13], 3 [2]} with cut value 1.

Partitioned 1 [13] into {1 [4], 4 [9]} with cut value 1.

ulisses16.mfp // k: 5 // avg runtime 4.335083ms [# runs: 1154]

Partitioned 1 [16] into {1 [15], 2 [1]} with cut value 0.

Partitioned 1 [15] into {1 [13], 3 [2]} with cut value 1.

Partitioned 1 [13] into {1 [4], 4 [9]} with cut value 1.

Partitioned 4 [9] into {4 [8], 5 [1]} with cut value 1.

berlin52-3.mfp // k: 3 // avg runtime 76.444622ms [# runs: 66]

Partitioned 1 [52] into {1 [27], 2 [25]} with cut value 0.

Partitioned 2 [25] into {2 [3], 3 [22]} with cut value 0.

berlin52-3.mfp // k: 4 // avg runtime 95.896676ms [# runs: 53]

Partitioned 1 [52] into {1 [27], 2 [25]} with cut value 0.

Partitioned 2 [25] into {2 [3], 3 [22]} with cut value 0.

Partitioned 3 [22] into {3 [1], 4 [21]} with cut value 0.

berlin52-3.mfp // k: 5 // avg runtime 118.276061ms [# runs: 43]

Partitioned 1 [52] into {1 [27], 2 [25]} with cut value 0.

Partitioned 2 [25] into {2 [3], 3 [22]} with cut value 0.

Partitioned 3 [22] into {3 [1], 4 [21]} with cut value 0.

Partitioned 4 [21] into {4 [4], 5 [17]} with cut value 0.

berlin52-2.mfp // k: 3 // avg runtime 156.702746ms [# runs: 32]

Partitioned 1 [52] into {1 [35], 2 [17]} with cut value 0.

Partitioned 2 [17] into {2 [1], 3 [16]} with cut value 0.

berlin52-2.mfp // k: 4 // avg runtime 215.642000ms [# runs: 24]

Partitioned 1 [52] into {1 [35], 2 [17]} with cut value 0.

Partitioned 2 [17] into {2 [1], 3 [16]} with cut value 0.

Partitioned 3 [16] into {3 [3], 4 [13]} with cut value 0.

berlin52-2.mfp // k: 5 // avg runtime 288.725645ms [# runs: 18]

Partitioned 1 [52] into {1 [35], 2 [17]} with cut value 0.

Partitioned 2 [17] into {2 [1], 3 [16]} with cut value 0.

Partitioned 3 [16] into {3 [3], 4 [13]} with cut value 0.

Partitioned 4 [13] into {4 [1], 5 [12]} with cut value 0.

berlin52-1.mfp // k: 3 // avg runtime 538.130960ms [# runs: 10]

Partitioned 1 [52] into {1 [47], 2 [5]} with cut value 0.

Partitioned 2 [5] into {2 [1], 3 [4]} with cut value 0.

berlin52-1.mfp // k: 4 // avg runtime 837.288677ms [# runs: 6]

Partitioned 1 [52] into {1 [47], 2 [5]} with cut value 0.

Partitioned 2 [5] into {2 [1], 3 [4]} with cut value 0.

Partitioned 3 [4] into {3 [3], 4 [1]} with cut value 0.

berlin52-1.mfp // k: 5 // avg runtime 1056.446167ms [# runs: 5]

Partitioned 1 [52] into {1 [47], 2 [5]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [5] into {2 [1], 3 [4]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [4] into {3 [3], 4 [1]} with cut value 0.
 Partitioned 1 [47] into {1 [46], 5 [1]} with cut value 4.

lin105-3.mfp // k: 3 // avq runtime 661.203018ms [# runs: 8]
 Partitioned 1 [105] into {1 [29], 2 [76]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [76] into {2 [1], 3 [75]} with cut value 0.

lin105-3.mfp // k: 4 // avq runtime 863.691331ms [# runs: 6]
 Partitioned 1 [105] into {1 [29], 2 [76]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [76] into {2 [1], 3 [75]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [75] into {3 [4], 4 [71]} with cut value 0.

lin105-3.mfp // k: 5 // avq runtime 1057.015391ms [# runs: 5]
 Partitioned 1 [105] into {1 [29], 2 [76]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [76] into {2 [1], 3 [75]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [75] into {3 [4], 4 [71]} with cut value 0.
 Partitioned 4 [71] into {4 [2], 5 [69]} with cut value 0.

lin105-2.mfp // k: 3 // avq runtime 7080.605445ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [88], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [9], 3 [8]} with cut value 0.

lin105-2.mfp // k: 4 // avq runtime 9801.079454ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [88], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [9], 3 [8]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [9] into {2 [4], 4 [5]} with cut value 6.

lin105-2.mfp // k: 5 // avq runtime 11911.578589ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [88], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [9], 3 [8]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [9] into {2 [4], 4 [5]} with cut value 6.
 Partitioned 3 [8] into {3 [4], 5 [4]} with cut value 6.

lin105-1.mfp // k: 3 // avq runtime 38996.670540ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [97], 2 [8]} with cut value 639.
 Partitioned 1 [97] into {1 [88], 3 [9]} with cut value 664.

lin105-1.mfp // k: 4 // avq runtime 52505.507682ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [97], 2 [8]} with cut value 639.
 Partitioned 1 [97] into {1 [88], 3 [9]} with cut value 664.
 Partitioned 2 [8] into {2 [4], 4 [4]} with cut value 689.

lin105-1.mfp // k: 5 // avq runtime 61487.246018ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [97], 2 [8]} with cut value 639.
 Partitioned 1 [97] into {1 [88], 3 [9]} with cut value 664.
 Partitioned 2 [8] into {2 [4], 4 [4]} with cut value 689.
 Partitioned 3 [9] into {3 [4], 5 [5]} with cut value 689.

lin318-3.mfp // k: 3 // avq runtime 128248.499041ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [90], 2 [228]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [228] into {2 [105], 3 [123]} with cut value 0.

lin318-3.mfp // k: 4 // avq runtime 154418.532942ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [90], 2 [228]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [228] into {2 [105], 3 [123]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [123] into {3 [105], 4 [18]} with cut value 0.

lin318-3.mfp // k: 5 // avq runtime 176693.590527ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [90], 2 [228]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [228] into {2 [105], 3 [123]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [123] into {3 [105], 4 [18]} with cut value 0.
 Partitioned 4 [18] into {4 [8], 5 [10]} with cut value 0.

lin318-2.mfp // k: 3 // avq runtime 3766547.937447ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [317], 2 [1]} with cut value 1182.
 Partitioned 1 [317] into {1 [316], 3 [1]} with cut value 797.

lin318-2.mfp // k: 4 // avq runtime 5564086.517839ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [317], 2 [1]} with cut value 1182.
 Partitioned 1 [317] into {1 [316], 3 [1]} with cut value 797.
 Partitioned 1 [316] into {1 [315], 4 [1]} with cut value 1015.

lin318-2.mfp // k: 5 // avq runtime 7398078.095261ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [317], 2 [1]} with cut value 1182.
 Partitioned 1 [317] into {1 [316], 3 [1]} with cut value 797.
 Partitioned 1 [316] into {1 [315], 4 [1]} with cut value 1015.
 Partitioned 1 [315] into {1 [314], 5 [1]} with cut value 772.

lin318-1.mfp // k: 3 // avq runtime 14936918.275507ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [317], 2 [1]} with cut value 3554.
 Partitioned 1 [317] into {1 [316], 3 [1]} with cut value 3843.

lin318-1.mfp // k: 4 // avq runtime 22262596.116197ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [317], 2 [1]} with cut value 3554.
 Partitioned 1 [317] into {1 [316], 3 [1]} with cut value 3843.
 Partitioned 1 [316] into {1 [315], 4 [1]} with cut value 3886.

lin318-1.mfp // k: 5 // avq runtime 29473945.306945ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [318] into {1 [317], 2 [1]} with cut value 3554.
 Partitioned 1 [317] into {1 [316], 3 [1]} with cut value 3843.
 Partitioned 1 [316] into {1 [315], 4 [1]} with cut value 3886.
 Partitioned 1 [315] into {1 [314], 5 [1]} with cut value 4248.

Resultados do Preflow-Push

ulisses16.mfp // k: 3 // avq runtime 4.690939ms [# runs: 1066]
 Partitioned 1 [16] into {1 [15], 2 [1]} with cut value 0.
 Partitioned 1 [15] into {1 [13], 3 [2]} with cut value 1.

ulisses16.mfp // k: 4 // avq runtime 4.903682ms [# runs: 1020]
 Partitioned 1 [16] into {1 [15], 2 [1]} with cut value 0.
 Partitioned 1 [15] into {1 [13], 3 [2]} with cut value 1.
 Partitioned 1 [13] into {1 [4], 4 [9]} with cut value 1.

ulisses16.mfp // k: 5 // avq runtime 5.838709ms [# runs: 857]
 Partitioned 1 [16] into {1 [15], 2 [1]} with cut value 0.
 Partitioned 1 [15] into {1 [13], 3 [2]} with cut value 1.
 Partitioned 1 [13] into {1 [4], 4 [9]} with cut value 1.
 Partitioned 4 [9] into {4 [8], 5 [1]} with cut value 1.

berlin52-3.mfp // k: 3 // avq runtime 693.447416ms [# runs: 8]
 Partitioned 1 [52] into {1 [27], 2 [25]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [25] into {2 [3], 3 [22]} with cut value 0.

berlin52-3.mfp // k: 4 // avq runtime 787.014665ms [# runs: 7]
 Partitioned 1 [52] into {1 [27], 2 [25]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [25] into {2 [3], 3 [22]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [22] into {3 [1], 4 [21]} with cut value 0.

berlin52-3.mfp // k: 5 // avq runtime 797.150684ms [# runs: 7]
 Partitioned 1 [52] into {1 [27], 2 [25]} with cut value 0.
 Partitioned 1 [27] into {1 [1], 3 [26]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [25] into {2 [3], 4 [22]} with cut value 0.
 Partitioned 4 [22] into {4 [1], 5 [21]} with cut value 0.

berlin52-2.mfp // k: 3 // avq runtime 995.170155ms [# runs: 6]
 Partitioned 1 [52] into {1 [35], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [1], 3 [16]} with cut value 0.

berlin52-2.mfp // k: 4 // avq runtime 1193.811031ms [# runs: 5]
 Partitioned 1 [52] into {1 [35], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [1], 3 [16]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [16] into {3 [3], 4 [13]} with cut value 0.

berlin52-2.mfp // k: 5 // avq runtime 1319.908670ms [# runs: 4]
 Partitioned 1 [52] into {1 [35], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [1], 3 [16]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [16] into {3 [3], 4 [13]} with cut value 0.
 Partitioned 4 [13] into {4 [1], 5 [12]} with cut value 0.

berlin52-1.mfp // k: 3 // avq runtime 1949.387770ms [# runs: 3]
 Partitioned 1 [52] into {1 [47], 2 [5]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [5] into {2 [1], 3 [4]} with cut value 0.

berlin52-1.mfp // k: 4 // avq runtime 2466.909340ms [# runs: 3]
 Partitioned 1 [52] into {1 [47], 2 [5]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [5] into {2 [1], 3 [4]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [4] into {3 [3], 4 [1]} with cut value 0.

berlin52-1.mfp // k: 5 // avq runtime 3229.585697ms [# runs: 2]
 Partitioned 1 [52] into {1 [47], 2 [5]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [5] into {2 [1], 3 [4]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [4] into {3 [3], 4 [1]} with cut value 0.
 Partitioned 1 [47] into {1 [46], 5 [1]} with cut value 4.

lin105-3.mfp // k: 3 // avq runtime 25282.236872ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [29], 2 [76]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [76] into {2 [1], 3 [75]} with cut value 0.

lin105-3.mfp // k: 4 // avq runtime 38616.514053ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [29], 2 [76]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [76] into {2 [1], 3 [75]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [75] into {3 [4], 4 [71]} with cut value 0.

lin105-3.mfp // k: 5 // avq runtime 48244.775674ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [29], 2 [76]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [76] into {2 [1], 3 [75]} with cut value 0.
 Partitioned 3 [75] into {3 [4], 4 [71]} with cut value 0.
 Partitioned 4 [71] into {4 [2], 5 [69]} with cut value 0.

lin105-2.mfp // k: 3 // avq runtime 60388.261078ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [88], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [9], 3 [8]} with cut value 0.

lin105-2.mfp // k: 4 // avq runtime 82482.154848ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [88], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [9], 3 [8]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [9] into {2 [4], 4 [5]} with cut value 6.

lin105-2.mfp // k: 5 // avq runtime 104986.526541ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [88], 2 [17]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [17] into {2 [9], 3 [8]} with cut value 0.
 Partitioned 2 [9] into {2 [4], 4 [5]} with cut value 6.
 Partitioned 3 [8] into {3 [4], 5 [4]} with cut value 6.

lin105-1.mfp // k: 3 // avq runtime 97740.093805ms [# runs: 1]
 Partitioned 1 [105] into {1 [97], 2 [8]} with cut value 639.
 Partitioned 1 [97] into {1 [88], 3 [9]} with cut value 664.

lin105-1.mfp // k: 4 // avq runtime 142710.135654ms [# runs: 1]

Partitioned 1 [105] into {1 [97], 2 [8]} with cut value 639.

Partitioned 1 [97] into {1 [88], 3 [9]} with cut value 664.

Partitioned 2 [8] into {2 [4], 4 [4]} with cut value 689.

lin105-1.mfp // k: 5 // avq runtime 180184.823484ms [# runs: 1]

Partitioned 1 [105] into {1 [97], 2 [8]} with cut value 639.

Partitioned 1 [97] into {1 [88], 3 [9]} with cut value 664.

Partitioned 2 [8] into {2 [4], 4 [4]} with cut value 689.

Partitioned 3 [9] into {3 [4], 5 [5]} with cut value 689.

lin318-3.mfp // k: 3 // avq runtime 9527824.209668ms [# runs: 1]

Partitioned 1 [318] into {1 [90], 2 [228]} with cut value 0.

Partitioned 2 [228] into {2 [105], 3 [123]} with cut value 0.

lin318-3.mfp // k: 4 // avq runtime 9822437.347690ms [# runs: 1]

Partitioned 1 [318] into {1 [90], 2 [228]} with cut value 0.

Partitioned 2 [228] into {2 [105], 3 [123]} with cut value 0.

Partitioned 3 [123] into {3 [105], 4 [18]} with cut value 0.

lin318-3.mfp // k: 5 // avq runtime 9912608.598590ms [# runs: 1]

Partitioned 1 [318] into {1 [90], 2 [228]} with cut value 0.

Partitioned 2 [228] into {2 [105], 3 [123]} with cut value 0.

Partitioned 3 [123] into {3 [105], 4 [18]} with cut value 0.

Partitioned 4 [18] into {4 [8], 5 [10]} with cut value 0.