諸定義

定義 1. $f_1,...,f_k$ を s-t 点素パスの集合とする。 $U=(u_1,...u_k)$ および $W=(w_1,...,w_k)$ を $(f_1,...,f_k)$ に関するスライスとし、すべての $1 \le i \le k$ について、 u_i は f_i における w_i の前者または $u_i=w_i$ とする。この時 U は W より S に近いと言い、 $U \preceq W$ と書く。もし $1 \le i \le k$ に対して、さらに $u_i \ne w_i$ ならば、U は W より厳密に S に近いと言い、 $U \prec W$ と書く。同様に、S は S は S に近いと言う。便宜上、S で、S がって、S がって、例えば、S がって、例えば、S がって、まりも S に近いと言える。" S " は一般的な順序の合計を定義するものではない。

定義 2. U を任意のカットとする。s を含む $G[V \setminus U]$ の連結成分の頂点セットとして $V_s(U)$ を定義し、t を含む $G[V \setminus U]$ の連結成分の頂点セットとして $V_t(U)$ を定義し、 V_r を $G[V \setminus U]$ の残りの連結成分の頂点集合の和集合として 定義する。すなわち、s も t も含まないものである(したがって、 $V_r(U)$ は空であり得る)。

定義 3. $(f_1,...,f_k)$ に関して U をスライスとする。 $U \leq X$ であり、かつ $U \leq X' \prec X$ を満たすカット X' が存在しないようなカットを X とする。この時 $U^+ := X$ を定義する。

上記のような X が存在しない場合は、 $U^+ := (t, t, ..., t)$ とする。

同様に、 $Y \preceq U$ かつ $U \preceq Y' \prec Y$ を満たすカット Y' が存在しないようなカットを Y とする。この時、 $U^- := Y$ を定義する。

上記のような Y が存在しない場合は $U^- := (s, s, ..., s)$ とする

定義 4 (Subgraph Aggregation). G=(V,E) をネットワークグラフとし、 $\mathcal{P}=(P_1,...P_{|\mathcal{P}|})$ を part の集合とし、各 P_i について H_i を P_i のノード上の G の連結部分グラフとする。必ずしもグラフ $G[P_i]$ から誘導されるとは限らない。各部分グラフ H_i について、 $V(H_i)$ 内のすべてのノードが部分グラフ H_i 内の隣接ノードを認識し、それ以外は何も知らないと仮定する。すべてのノード $v\in\bigcup_i P_i$ が $O(\log n)$ ビットの整数 x_v を持ち、 \oplus を長さ $O(\log n)$ の整数に作用する結合関数とする。 P_i 内の各ノードは値 $\bigoplus_{v\in P_i} x_v$ 、すなわち P_i 内のすべての値 x_v の集合 \oplus を知りたいとする。このようなタスクをオペレーター \oplus における Subgraph Aggregation と呼ぶ。

アルゴリズム1

$Algorithm 1 U^+$ の計算

```
初期設定:
点素 s-t パス f_1,...,f_k
スライス U = (u_1, ..., u_k)
集合 X = \{\}, x \in X
w_i := u_i
 1: for i=1tok do
2: w_i の前にあるノードをすべて X に入れる 
ightarrow X は V_s(U^+) の候補
 3: end for

    5: end for
    4: Y := V\(X ∪ U), y ∈ Y
    5: while {x, y} ∈ E がなくなるまで do
    6: if y = t then

        return (t,t,...,t)
else if y が f_i に属している then X に f_i 上で y より前にある頂点を加える Y から X に加えた頂点を削除
 7:
 8:
 9:
10:
            w_i = y
11:
12:
        else
             頂点yをXにを入れてYから削除する
13:
        end if
14:
15: end while
16: return (w_1, ..., w_k)
```

 U^+ と U^- の計算時間はO(m)

分散案

- 1. 点素パス上の各頂点が隣接頂点にパス上のインデックスをブロードキャスト
- 2. 各点素パスの頂点を含まない G の連結成分内 (仮 C) で、受け取ったパスのインデックスの最大値最小値を収集 (2kSA ラウンド)
- 3. スライス U のインデックスを各点素パス上のノードが知る (kSA ラウンド)
- 4. パス上の各頂点がスライス U のインデックスを隣接頂点にブロードキャスト $(\mathbf{k}$ ラウンド)
- 5. 各 C 内の頂点が点素パスの情報を 2 つ以上知っているとき
 - 各 C 内で受け取ったスライスのインデックスと大小比較
 - どれか一つでもスライスのインデックスより小さい時,C を X に 追加
 - X 内でパスの最大値を収集 (kSA ラウンド)