二分图最大匹配

霍尔定理 Hall Theorem

Theorem:二分图 $G=< V_1, V_2, E>$ 存在从 V_1 到 V_2 的完全匹配的**充要条件**是对于 V_1 中所有子集 A,有 $|N(A)|\geq |A|$.

Proof: 见《离散数学及其应用》P287.

Inference 1:若二分图 $G=< V_1, V_2, E>$ 满足: V_1 中每个顶点至少关联 t 条边, V_2 中每个顶点最多关联 t 条边,则存在从 V_1 到 V_2 的完全匹配.

Proof: 任取 V_1 中 n 个顶点组成 V_1 的子集 A,它们至少关联 nt 条边,这 nt 条边至少关联 V_2 中 n 个顶点,于是 $|N(A)| \geq |A|$,由霍尔定理,存在从 V_1 到 V_2 的完全匹配.

Inference 2:若二分图 $G=< V_1, V_2, E>$ 满足: V_1 中每个顶点恰关联 k 条边, V_2 中每个顶点恰关联 k 条边,则存在 k -正则完美匹配.

Proof: 由 Inference 1 容易推出.

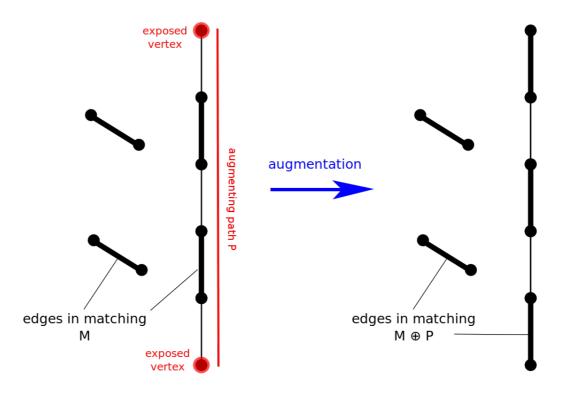
增广路定理 Berge's Lemma

Concept:

● 交错路: 从非匹配点开始, 匹配边和非匹配边交替向前

● 增广路: 从非匹配点开始、到非匹配点结束的交错路

● 增广:



Berge's Lemma: 找不到增广路时,得到最大匹配。

匈牙利算法 Hungarian Method

Idea:不断**从左边的非匹配点**寻找增广路,由交错路的定义知,从左到右都是非匹配边,从右到左都是匹配边,因此我们可以给二分图**定向**,dfs 寻找增广路。

Implementation: 依次考虑左边所有点,如果从它出发可以找到一条增广路径,则顺路改变匹配。

Complexity: O(VE)

ATT: 建图时只需要建从左往右的边, 且不需要更改编号。

Code:

match[x] 存储**右边** x 所匹配的**左边**的编号。

```
bool vis[N];
 2
    int match[N]; // match[x] is the one
3
    bool dfs(int x){
4
        for(int i = head[x]; i; i = edge[i].nxt){
            if(vis[edge[i].to]) continue;
5
            vis[edge[i].to] = true;
 6
            if(!match[edge[i].to] | dfs(match[edge[i].to])){
 7
                match[edge[i].to] = x;
8
9
                return true;
            }
10
```

```
11
12
        return false;
    }
13
14
15
    int Hungarian(){
        int cnt = 0;
16
        for(int i = 1; i \le n1; i++){
17
            for(int i = 1; i <= n2; i++)
18
                vis[i] = false;
19
            if(dfs(i)) cnt++;
20
21
        }
22
        return cnt;
23
24
25
    int main(){
        scanf("%d%d%d", &n1, &n2, &m);
26
27
        for(int i = 1; i <= m; i++){
            int u, v; scanf("%d%d", &u, &v);
28
            addEdge(u, v);
29
30
        printf("%d\n", Hungarian());
31
        return 0;
32
33 }
```

转换为网络最大流模型

Idea: 左边所有点接源点,右边所有点接汇点,原来的边从左往右连边,所有边容量都为 1,则最大流即是最大匹配。

Complexity: 使用 \mathbf{Dinic} 算法求最大流,复杂度 $O(\sqrt{V}E)$

补充

- 二分图最大独立集:选最多的点,使得两两不相邻 最大独立集大小 = n - 最大匹配数
- 二分图最小点覆盖: 选最少的点,使得每条边都有至少一个端点被选,其补集为独立集。 最小点覆盖数 = n 最大独立集大小 最小点覆盖数 = 最大匹配数(Konig 定理)