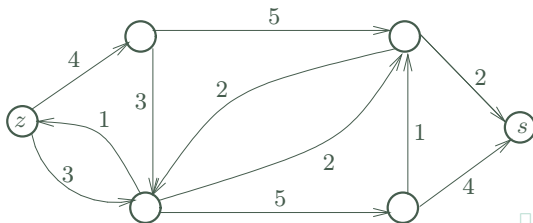


## 6 Toky v sítích

Nyní se podíváme ještě na jednu oblast úloh, kde našla teorie grafů bohaté uplatnění (konkrétně orientované grafy). Jde o oblast tzv. „síťových“ úloh:

Jedná se třeba o potrubní síť přepravující vodu nebo plyn, o dopravní síť silnic s přepravou zboží, nebo třeba o internet přenášející data. Obvykle nás zajímá problém přenést z daného **zdroje** do daného cíle čili **stoku** co nejvíce této substance, za omezujících podmínek kapacit jednotlivých přepravních cest



### Stručný přehled lekce

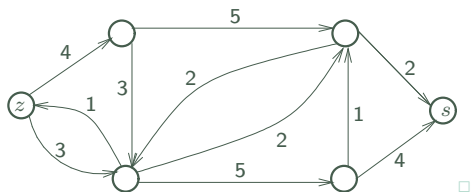
- Definice sítě (ohodnoceného orientovaného grafu) a toku v ní.
- Algoritmus nenasycených cest.
- Důsledky pro souvislost, párování a výběr reprezentantů.

## 6.1 Definice sítě

Základní strukturou pro reprezentaci sítí je orientovaný graf. Vrcholy grafu modelují jednotlivé uzly sítě a hrany jejich spojnice.

**Definice 6.1.** **Síť** je čtveřice  $S = (G, z, s, w)$ , kde

- $G$  je orientovaný graf,
- vrcholy  $z \in V(G)$ ,  $s \in V(G)$  jsou **zdroj** a **stok**,
- $w : E(G) \rightarrow \mathbf{R}^+$  je kladné ohodnocení hran, zvané **kapacita hran**.



**Poznámka:** V praxi může být zdrojů a stoků více, ale v definici stačí pouze jeden zdroj a stok, z něhož / do nějž vedou hrany do ostatních zdrojů / stoků. (Dokonce pak různé zdroje a stoky mohou mít své kapacity.)

**Značení:** Pro jednoduchost píšeme ve výrazech znak  $e \rightarrow v$  pro hranu  $e$  přicházející do vrcholu  $v$  a  $e \leftarrow v$  pro hranu  $e$  vycházející z  $v$ .  $\square$

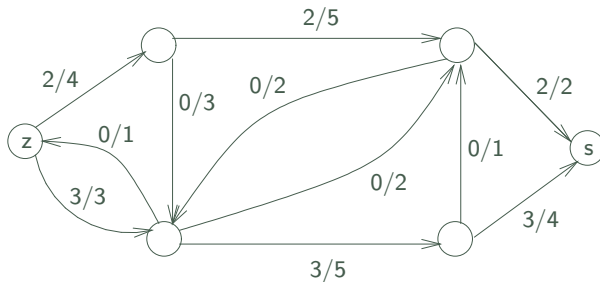
**Definice 6.2. Tok** v síti  $S = (G, z, s, w)$  je funkce  $f : E(G) \rightarrow \mathbf{R}_0^+$  splňující

- $\forall e \in E(G) : 0 \leq f(e) \leq w(e),$
- $\forall v \in V(G), v \neq z, s : \sum_{e \rightarrow v} f(e) = \sum_{e \leftarrow v} f(e).$   $\square$

**Velikost toku**  $f$  je dána výrazem  $\|f\| = \sum_{e \leftarrow z} f(e) - \sum_{e \rightarrow z} f(e).$   $\square$

**Značení:** Tok a kapacitu hran v obrázku sítě budeme zjednodušeně zapisovat ve formátu  $F/C$ , kde  $F$  je hodnota toku na hraně a  $C$  je její kapacita.

Neformálně tok znamená, kolik substance je každou hranou zrovna přenášeno (ve směru této hrany, proto hrany musí být orientované). Tok je pochopitelně nezáporný a dosahuje nejvýše dané kapacity hrany.



Ve vyobrazeném příkladě vede ze zdroje vlevo do stoku vpravo tok o celkové velikosti 5. □

**Poznámka:** Obdobně se dá velikost toku definovat u stoku, neboť

$$0 = \sum_e (f(e) - f(e)) = \sum_v \sum_{e \leftarrow v} f(e) - \sum_v \sum_{e \rightarrow v} f(e) = \sum_{v=z,s} \left( \sum_{e \leftarrow v} f(e) - \sum_{e \rightarrow v} f(e) \right).$$

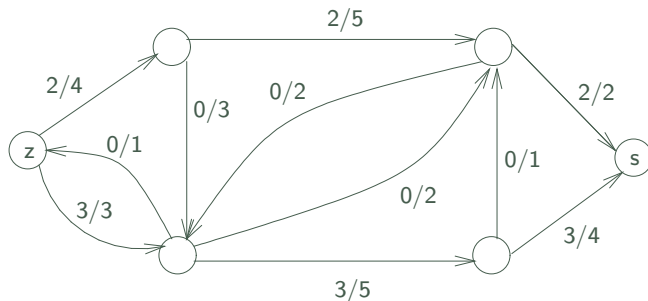
(Dvojitě sumy uprostřed předchozího vztahu nabývají stejných hodnot pro všechny vrcholy kromě  $z$  a  $s$  dle definice toku.) Proto velikost toku počítaná u zdroje je rovna opačné velikosti toku počítaného u stoku.

## 6.2 Hledání maximálního toku

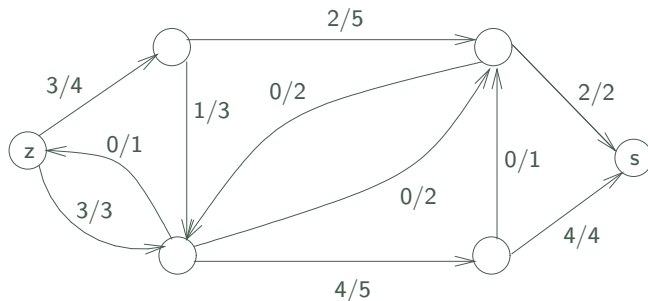
Naším úkolem je najít co největší tok v dané síti. Pro jeho nalezení existují jednoduché a velmi rychlé algoritmy.

### Problém 6.3. Maximálního toku v síti

Je dána síť  $S = (G, z, s, w)$  a našim úkolem je pro ni najít co největší tok ze zdroje  $z$  do stoku  $s$  vzhledem k ohodnocení  $w$ . □



Tok velikosti 5 uvedený v ukázce v předchozí části nebyl optimální, neboť v této síti najdeme i tok velikosti 6:



Jak však poznáme, že větší tok již v dané síti neexistuje? V této konkrétní ukázce to není obtížné, vidíme totiž, že obě dvě hrany přicházející do stoku mají součet kapacit  $2 + 4 + 6$ , takže více než 6 do stoku ani přitéct nemůže.  $\square$

V obecnosti lze použít obdobnou úvahu, kdy najdeme podmnožinu hran, které nelze tokem „obejít“ a které v součtu kapacit dají velikost našeho toku. Existuje však taková množina hran vždy? Odpověď nám dá následující definice a věta.

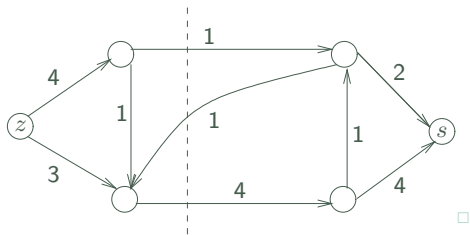
**Definice 6.4. Řez** v síti  $S = (G, z, s, w)$

je podmnožina hran  $C \subset E(G)$  taková, že v podgrafu  $G - C$  (tj. po odebrání hran  $C$  z  $G$ ) nezbude žádná orientovaná cesta ze  $z$  do  $s$ .

**Velikost** řezu  $C$  rozumíme součet kapacit hran z  $C$ , tj.  $\|C\| = \sum_{e \in C} w(e)$ .  $\square$

**Věta 6.5.** Maximální velikost toku v síti je rovna minimální velikosti řezu.

Na následujícím obrázku vidíme trochu jinou síť s ukázkou netriviálního minimálního řezu velikosti 5, naznačeného svislou čárkovanou čarou. Všimněte si dobře, že definice řezu mluví o přerušení *všech orientovaných cest* ze  $z$  do  $s$ , takže do řezu stačí započítat hrany jdoucí přes svislou čáru od  $z$  do  $s$ , ale ne hranu jdoucí zpět. Proto je velikost vyznačeného řezu  $1 + 4 = 5$ .

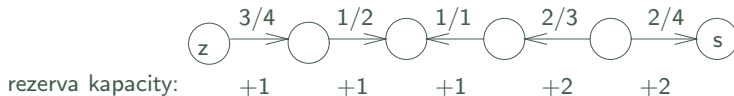


**Poznámka:** Tato věta poskytuje tzv. *dobrou charakterizaci* problému maximálního toku: Když už nalezneme maximální tok, tak je pro nás *vždy snadné* dokázat, že lepší tok není, nalezením příslušného řezu o stejné velikosti. Přitom toto zdůvodnění řezem můžeme směle ukázat i někomu, kdo se vůbec nevyzná v matematice.

**Definice:** Mějme síť  $S$  a v ní tok  $f$ . **Nenasycená cesta** (v  $S$  vzhledem k  $f$ ) je neorientovaná cesta v  $G$  z vrcholu  $u$  do vrcholu  $v$  (obvykle ze  $z$  do  $s$ ), tj. posloupnost navazujících hran  $e_1, e_2, \dots, e_m$ , kde  $f(e_i) < w(e_i)$  pro  $e_i$  ve směru z  $u$  do  $v$  a  $f(e_i) > 0$  pro  $e_i$  v opačném směru.  $\square$

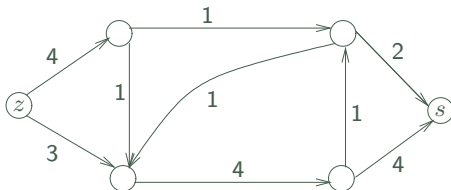
Hodnotě  $w(e_i) - f(e_i)$  pro hrany  $e_i$  ve směru z  $u$  do  $v$  a hodnotě  $f(e_i)$  pro hrany  $e_i$  v opačném směru říkáme **rezerva kapacity** hran  $e_i$ . Nenasycená cesta je tudíž cesta s kladnými rezervami kapacit všech hran.  $\square$

Zde vidíme příklad nenasyčené cesty ze zdroje do stoku s minimální rezervou kapacity  $+1$ .



Všimněte si dobře, že cesta není orientovaná, takže hrany na ní jsou v obou směrech.





### Algoritmus 6.6. Ford–Fulkersonův pro tok v síti.

vstup síť  $S = (G, z, s, w)$ ;

tok  $f \equiv 0$ ;

repeat {

*Prohledáváním grafu najdeme množinu  $U$  vrcholů  $G$ ,  
do kterých se dostaneme ze  $z$  po nenasycených cestách;*

if (  $s \in U$  ) {

$P =$  (výše nalezená) nenasycená cesta v  $S$  ze  $z$  do  $s$ ;

Zvětšíme tok  $f$  o minimální rezervu kapacity hran v  $P$ ;

}

until (  $s \notin U$  );

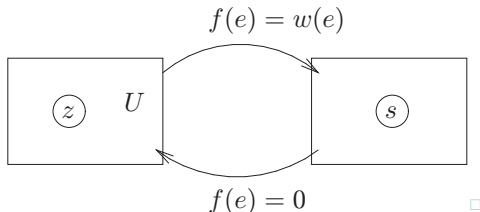
výstup vypíšeme maximální tok  $f$ ;

výstup vypíšeme min. řez jako množinu hran vedoucích z  $U$  do  $V(G) - U$ .

### Důkaz správnosti Algoritmu 6.6:

Pro každý tok  $f$  a každý řez  $C$  v síti  $S$  platí  $\|f\| \leq \|C\|$ . Jestliže po zastavení algoritmu s tokem  $f$  nalezneme v síti  $S$  řez o stejné velikosti  $\|C\| = \|f\|$ , je jasné, že jsme našli maximální možný tok v síti  $S$ . (Pozor, **zastavení** algoritmu jsme zatím nezdůvodnili.)  $\square$

Takže dokažme, že po zastavení algoritmu nastane rovnost  $\|f\| = \|C\|$ , kde  $C$  je vypsaný řez mezi  $U$  a zbytkem grafu  $G$ . Vezměme tok  $f$  v  $S$  bez nenasycené cesty ze  $z$  do  $s$ . Pak množina  $U$  z algoritmu neobsahuje  $s$ . Schematicky vypadá situace takto:



Jelikož z  $U$  žádné nenasycené cesty dále nevedou, má každá hrana  $e \leftarrow U$  (odch. z  $U$ ) plný tok  $f(e) = w(e)$  a každá hrana  $e \rightarrow U$  (přích. do  $U$ ) tok  $f(e) = 0$ , takže

$$\sum_{e \leftarrow U} f(e) - \sum_{e \rightarrow U} f(e) = \sum_{e \leftarrow U} f(e) = \sum_{e \in C} w(e) = \|C\|.$$

To je přesně, co jsme chtěli dokázat o výsledném toku. Zbývá „selským rozumem“ nahlédnout, že  $\sum_{e \leftarrow U} f(e) - \sum_{e \rightarrow U} f(e) = \|f\|$ , a důkaz je hotov.  $\square$

Z důkazu Algoritmu 6.6 odvodíme několik zajímavých faktů:

**Fakt:** Pokud zajistíme, že Algoritmus 6.6 vždy skončí, dokážeme i platnost Věty 6.5. □

**Fakt:** Pro celočíselné kapacity hran sítě  $S$  Algoritmus 6.6 vždy skončí.

**Důsledek 6.7.** Pokud jsou kapacity hran celočíselné, opt. tok také vyjde celočíselně. □

Bohužel pro reálná čísla kapacit hran není skončení Algoritmu 6.6 vůbec zaručeno, dokonce se dají najít extrémní případy, které nepovedou k řešení ani v limitě. Proto je potřebné základní algoritmus (i pro potřeby teorie) poněkud vylepšit. □

### Algoritmus 6.8. Edmonds–Karpův pro tok v síti

V Algoritmu 6.6 vždy sytíme nejkratší nenasycenou cestu, neboli prohl. naši síť do šířky. Tato implementace zaručeně skončí po  $O(|V(G)| \cdot |E(G)|)$  iteracích cyklu. □

### Algoritmus 6.9. „Tří Indů“ pro tok v síti (náznak)

V intencích Algoritmu 6.6 provádíme následující iterace:

- Prohledáváním sítě do šířky nalezneme všechny nenasycené cesty nejkratší délky.
- Nalezené nenasycené cesty pak souběžně nasytíme „dynamickým“ algoritmem.

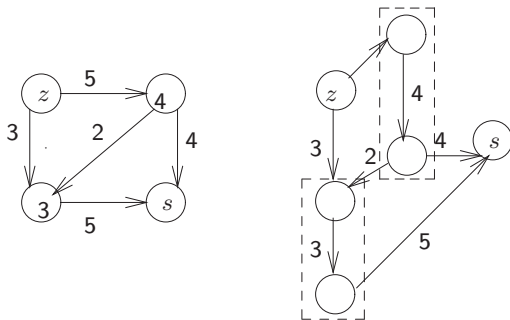
Tato implementace zaručeně skončí už po  $O(|V(G)|)$  iteracích cyklu, ale jednotlivé iterace jsou poněkud náročnější.

## 6.3 Zobecnění sítí a další aplikace

Pojmy sítě a toků v ní lze zobecnit v několika směrech. My si zde stručně uvedeme tři možnosti:

1. U sítě můžeme zadat i **kapacity vrcholů**.

To znamená, že žádným vrcholem nemůže celkem protéct více než povolené množství substance. Takovou síť „zdvojením“ vrcholů snadno převedeme na běžnou síť, ve které kapacity původních vrcholů budou uvedeny u nových hran spojujících zdvojené vrcholy. Viz neformální schéma:



2. Pro hrany sítě lze zadat také *minimální kapacitu*, tedy dolní meze toku. (Například u potrubní sítě mohou minimální vyžadované průtoky vody garantovat, že nedojde k zanesení potrubí.) V této modifikaci úlohy již přípustný tok nemusí vůbec existovat. Takto zobecněná úloha je také snadno řešitelná, ale my se jí nebudeme dále zabývat. □
3. V síti lze najednou přepravovat více substancí. To vede na problém tzv. *vícekomoditních toků* v síti. Tento problém je složitější, už není v obecnosti snadno řešitelný a přesahuje rámec našeho textu, takže se jím také nebudeme zabývat. □

Kromě uvedených (a podobných) zobecnění toků v sítích jsou velmi zajímavé i některé speciální formulace problému toků, které se vyskytují v možná i nečekaných oblastech. Více o tom napíšeme v dalších částech tohoto oddílu.

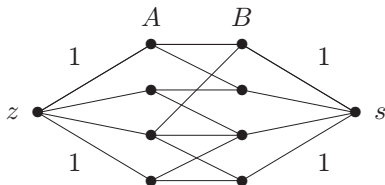
## Bipartitní párování

**Definice:** *Párování* v (bipartitním) grafu  $G$  je podmnožina hran  $M \subset E(G)$  taková, že žádné dvě hrany z  $M$  nesdílejí koncový vrchol.

Pojem (bipartitního) párování má přirozenou motivaci v mezilidských vztazích.  $\square$

### Algoritmus 6.10. Nalezení bipartitního párování

Pro daný bipartitní graf  $G$  s vrcholy rozdělenými do množin  $A, B$  sestrojíme síť  $S$  následovně:



Všechny hrany sítě  $S$  orientujeme od zdroje do stoku a přiřadíme jim kapacity 1. Nyní najdeme (celočíslný) maximální tok v  $S$  Algoritmem 6.6. Do párování vložíme ty hrany grafu  $G$ , které mají nenulový tok.  $\square$

**Důkaz** správnosti Algoritmu 6.10: Podle Důsledku 6.7 bude maximální tok celočíselný, a proto každou hranou poteče buď 0 nebo 1. Tím budou vybrány hrany párování a podle zadaných kapacit nebudou sdílet koncové vrcholy.  $\square$

## Vyšší grafová souvislost

Představme si, že na libovolném grafu  $G$  definujeme zobecněnou síť tak, že kapacity všech hran a všech vrcholů položíme rovny 1 v obou směrech. Pak máme:

**Důsledek 6.11.** *Nechť  $u, v$  jsou dva vrcholy grafu  $G$  a  $k > 0$  je přirozené číslo. Pak mezi vrcholy  $u$  a  $v$  existuje v  $G$  aspoň  $k$  disjunktních cest, právě když po odebrání libovolných  $k - 1$  vrcholů různých od  $u, v$  z  $G$  zůstanou  $u$  a  $v$  ve stejné komponentě souvislosti zbylého grafu.  $\square$*

Použitím tohoto tvrzení pro všechny dvojice vrcholů grafu snadno dokážeme dříve uvedenou důležitou Větu 2.8 (Mengerovu).

## Různí reprezentanti

**Definice:** Necht'  $M_1, M_2, \dots, M_k$  jsou neprázdné množiny. *Systémem různých reprezentantů* množin  $M_1, M_2, \dots, M_k$  nazýváme takovou posloupnost různých prvků  $(x_1, x_2, \dots, x_k)$ , že  $x_i \in M_i$  pro  $i = 1, 2, \dots, k$ .  $\square$

**Věta 6.12.** (Hall) *Necht'  $M_1, M_2, \dots, M_k$  jsou neprázdné množiny. Pro tyto množiny existuje systém různých reprezentantů, právě když platí*

$$\forall J \subset \{1, 2, \dots, k\} : \left| \bigcup_{j \in J} M_j \right| \geq |J|,$$

*neboli pokud sjednocení libovolné skupiny z těchto množin má alespoň tolik prvků, kolik množin je sjednoceno.*

**Důkaz:** Označme  $x_1, x_2, \dots, x_m$  po řadě všechny prvky ve sjednocení  $M_1 \cup M_2 \cup \dots \cup M_k$ . Definujeme si bipartitní graf  $G$  na množině vrcholů  $\{1, 2, \dots, k\} \cup \{x_1, x_2, \dots, x_m\} \cup \{u, v\}$ , ve kterém jsou hrany  $\{u, i\}$  pro  $i = 1, 2, \dots, k$ , hrany  $\{v, x_j\}$  pro  $j = 1, 2, \dots, m$  a hrany  $\{i, x_j\}$  pro všechny dvojice  $i, j$ , pro které  $x_j \in M_i$ .



Cesta mezi  $u$  a  $v$  má tvar  $u, i, x_j, v$ , a tudíž ukazuje na reprezentanta  $x_j \in M_i$ . Systém různých reprezentantů tak odpovídá  $k$  disjunktním cestám mezi  $u$  a  $v$ . Nechtě  $X$  je nyní **libovolná minimální** množina vrcholů v  $G$ , neobsahující samotné  $u$  a  $v$ , po jejímž odebrání z grafu nezbude žádná cesta mezi  $u$  a  $v$ . Podle Lematu 6.11 a této úvahy mají naše množiny systém různých reprezentantů, právě když každá taková oddělující množina  $X$  má aspoň  $k$  prvků.

Položme  $J = \{1, 2, \dots, k\} \setminus X$ . Pak každá hrana z  $J$  (mimo  $u$ ) vede do vrcholů z  $X \cap \{x_1, \dots, x_m\}$  (aby nevznikla cesta mezi  $u, v$ ), a proto

$$\left| \bigcup_{j \in J} M_j \right| = |X \cap \{x_1, \dots, x_m\}| = |X| - |X \cap \{1, \dots, k\}| = |X| - k + |J|.$$

Vidíme tedy, že  $|X| \geq k$  pro všechny (minimální) volby oddělující  $X$ , právě když  $\left| \bigcup_{j \in J} M_j \right| \geq |J|$  pro všechny volby  $J$ , což je dokazovaná podmínka naší věty.  $\square$

**Poznámka:** Předchozí důkaz nám také dává návod, jak systém různých reprezentantů pro dané množiny nalézt – stačí použít Algoritmus 6.6 na vhodně odvozenou síť.