

# Netzwerkalgorithmen

## Sommersemester 2025

Stefan Näher  
Universität Trier  
naeher@uni-trier.de

**Vorlesung 12**

## Successive Shortes Paths

Berechne Folge von optimalen Pseudoflows und dazugehörigen Potentialen

$$(x_0, \pi_0), (x_1, \pi_1), \dots, (x_\ell, \pi_\ell) \text{ mit}$$

1.  $x_0 = 0$  und  $\pi_0 = 0$
2.  $c_{ij}^{\pi_k} \geq 0$  für alle  $(i, j)$  in  $G(x_k)$  für  $0 \leq k \leq \ell$ .
3.  $x_\ell$  ist ein Fluss.

## SUCCESSIVE\_SHORTEST\_PATHS

1.  $x \leftarrow 0$
2.  $\pi \leftarrow 0$
3. Wähle in jedem Schritt einen Excess-Knoten  $s$  und einen Defizit-Knoten  $t$   
d.h.  $e(s) > 0$  und  $e(t) < 0$
4. Berechne Kürzeste-Wege Distanzen  $d(i)$  von  $s$  in  $G(x)$  bzgl. der Kosten  $c_{ij}^\pi$
5.  $\pi \leftarrow \pi - d$
6. Erhöhe  $x$  entlang eines kürzesten Pfades  $P$  von  $s$  nach  $t$  um

$$\delta = \min \left( e(s), -e(t), \min_{(i,j) \in P} r_{ij} \right)$$

Nach Zeile 5:  $c_{ij}^\pi \geq 0$  für alle  $(i, j) \in G(x)$  und  $c_{ij}^\pi = 0$  für alle  $(i, j) \in P$

## Laufzeitanalyse

1. Da stets  $c_{ij}^{\pi} \geq 0$  gilt, können die Distanzen  $d$  in Zeile 4 des Algorithmus mit dem Algorithmus von Dijkstra berechnet werden.

2. Jede Iteration des Algorithmus vermindert den Gesamtüberschuss  $\sum_{e(i)>0} e(i)$  um mindestens 1 Einheit.

3. Also ist die maximale Anzahl von Iterationen (d.h. Ausführungen von Dijkstra)

$$\leq \sum_{b(i)>0} b(i) \leq n \cdot U$$

4. Damit ist die Gesamtlaufzeit  $\mathcal{O}(n \cdot U \cdot (n \log n + m))$

## MCF Polynomielle Algorithmen

### 1. **Capacity Scaling** (Emonds/Karp 1972)

- versuche den Fluss in größeren "Portionen" zu erhöhen
- zerlege Flüsse dazu in 2er - Potenzen

### 2. **Repeated Capacity Scaling** (Orlin 1984)

### 2. **Enhanced Capacity Scaling** (Orlin 1988)

## Capacity Scaling

1.  $\Delta \leftarrow 2^{\lfloor \log U \rfloor}$ ;
2. **while**  $\Delta \geq 1$  **do**
3.   **SUCCESSIVE\_SHORTEST\_PATHS**( $\Delta$ ); //  $\Delta$ -Phase
4.    $\Delta \leftarrow \Delta/2$ ;
5. **od**

### **SUCCESSIVE\_SHORTEST\_PATHS**( $\Delta$ )

ist eine Variante des Successive-Shortest-Paths Algorithmus, die auf dem  $\Delta$ -Restnetzwerk  $G(x, \Delta)$  arbeitet, d.h. nur Kanten  $(i, j)$  mit  $r_{ij} \geq \Delta$  betrachtet.

## Laufzeitanalyse

1. Die Zahl der  $\Delta$ -Phasen (Ausführungen der Hauptschleife) ist  $\log U$ .

2. Am Anfang jeder  $\Delta$ -Phase gilt

$$\forall i \in V : e(i) < 2\Delta \text{ oder } \forall i \in V : e(i) > -2\Delta$$

und damit ist der Gesamtüberschuss maximal  $2n\Delta$ , so dass in einer  $\Delta$ -Phase maximal  $2n$  Shortest-Paths Erhöhungen stattfinden können.

3. Eine Shortest-Path Erhöhung (Dijkstra) hat Laufzeit  $\mathcal{O}(n \log n + m)$ .

Damit ergibt sich eine Gesamtlaufzeit von

$$\mathcal{O}(n \log U \cdot (n \log n + m))$$

## Repeated Capacity Scaling

### Eigenschaften des Capacity Scaling Algorithms (ohne Beweis)

1. Falls  $x_{ij} > 4n\Delta$  am Anfang einer  $\Delta$ -Phase, dann gilt:
  - $x'_{ij} > 0$  für jeden optimalen Fluss  $x'$
  - $c_{ij}^{\pi'} = 0$  für alle optimalen Potentiale  $\pi'$
  - das MCF-Problem  $P'$  mit  $c' = c^{\pi'}$  hat die gleich Lösung wie  $P$
  - für alle optimalen Paare  $(x', \pi')$  von  $P'$  gilt  $\pi'(i) = \pi'(j)$
2. Nach  $\log(6n^2) = \mathcal{O}(\log n)$  Phasen gilt für mindestens eine Kante  $(i, j)$   
 $x_{ij} > 4n\Delta$

## Repeated Capacity Scaling Algorithmus

1. Führe den Capacity Scaling Algorithm aus

2. Falls  $x_{ij} > 4n\Delta$

kontrahiere  $(i, j)$  zu einem Knoten  $k$  ( $\longrightarrow$  MCF-Problem  $P'$ )

löse das Problem  $P'$  rekursiv

expandiere  $k$  wieder zu  $(i, j)$

## Analyse

1. Zahl der Phasen =  $\mathcal{O}(n \log n)$

da jeweils nach  $\mathcal{O}(\log n)$  Phasen mindestens eine Kante kontrahiert und damit die Zahl der Knoten um mindestens 1 vermindert wird.

2. In jeder Phase finden maximal  $2n$  Erhöhungen statt (Capacity Scaling).

Also werden insgesamt  $\mathcal{O}(n^2 \log n)$  Shortest-Paths Erhöhungen (Dijkstra) ausgeführt und die Gesamtlaufzeit ist

$$\mathcal{O}\left(n^2 \log n \cdot (n \log n + m)\right)$$

**stark polynomielle Laufzeit**

## Enhanced Capacity Scaling

1. Kontraktionen nur konzeptuell.
2. Die neuen MCF-Problem muss man nicht immer wieder von Anfang an lösen.

Dadurch reduziert sich die Anzahl der Shortest-Paths Erhöhungen (Dijkstra) auf  $O(n \log n)$  und damit die Gesamtlaufzeit auf

$$O(n \log n \cdot (n \log n + m))$$

**Bester Algorithmus für das MCF-Problem in der Theorie.**