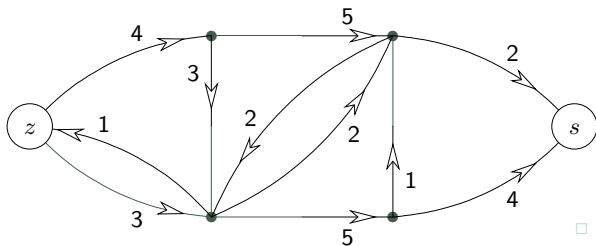


4 Toky v sítích

Nyní se podíváme ještě na jednu oblast úloh, kde našla teorie grafů bohaté uplatnění. Jde o oblast tzv. „**síťových**“ úloh, kde se jedná (třeba) o potrubní síť přepravující vodu nebo plyn, o dopravní síť silnic s přepravou zboží, nebo o datovou (počítačovou) síť.

Obvykle nás zajímá problém přenést z daného **zdroje** do daného cíle čili **stoku** co nejvíce substance, za omezujících podmínek kapacit jednotlivých přepravních cest.



Stručný přehled lekce

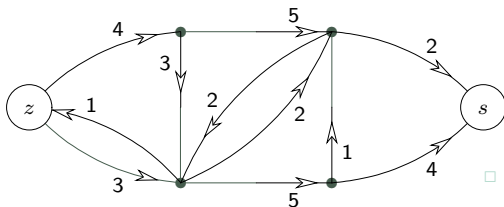
- Definice sítě (ohodnoceného orientovaného grafu) a toku v ní.
- Algoritmus nenasycených cest; jeho vylepšené verze.
- Důsledky pro souvislost, párování a výběr reprezentantů, apod.

4.1 Definice sítě

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

Definice 4.1. **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 něž 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

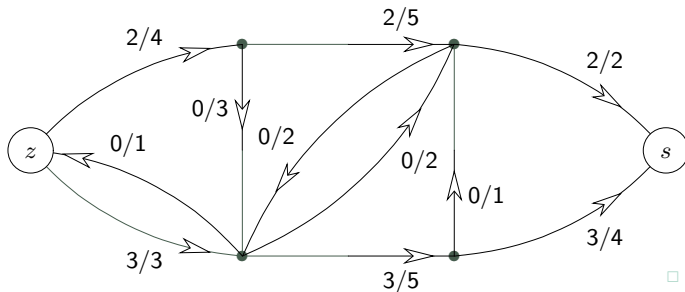
Definice 4.2. Tok v síti $S = (G, z, s, w)$ je funkce $f : E(G) \rightarrow \mathbf{R}_0^+$ splňující

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

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

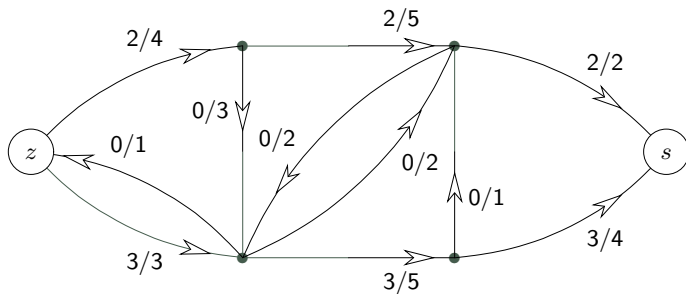
(Sčítance uprostřed předchozího vztahu nabývají nulové hodnoty pro všechny vrcholy v kromě z a s dle definice toku.) Proto velikost toku počítaná u zdroje je rovna opačné velikosti toku počítaného u stoku.

4.2 Hledání maximálního toku

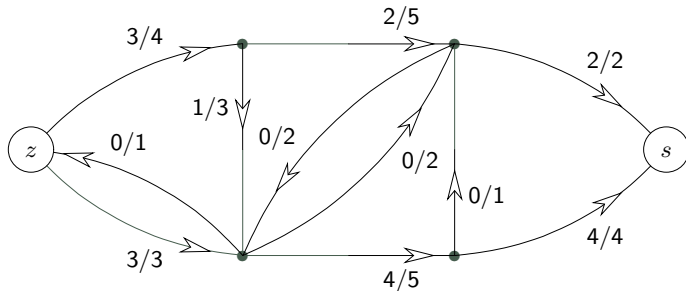
Naším úkolem je najít co největší tok v dané síti. Pro jeho nalezení existují jednoduché a velmi rychlé algoritmy.

Problém 4.3. 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

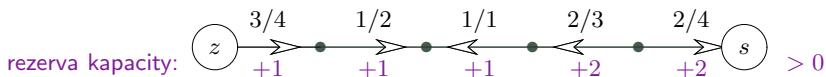
V obecnosti lze použít obdobnou úvahu, kdy najdeme podmnožinu hran, které nelze tokem „obejít“ a které v součtu kapacit dají velikost našeho toku. Existuje však taková množina hran vždy? Odpověď nám dá následující definice a věta.

Nenasycené cesty v síti

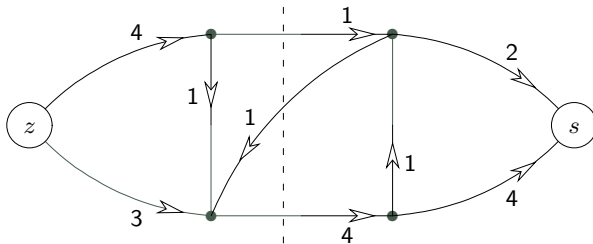
Definice: Mějme síť S a v ní tok f . **Nenasycená cesta** (v S vzhledem k f) je neorientovaná cesta v G z vrcholu u do vrcholu v (obvykle ze z do s), tj. posloupnost navazujících hran e_1, e_2, \dots, e_m , kde $f(e_i) < w(e_i)$ pro e_i ve směru z u do v a $f(e_i) > 0$ pro e_i v opačném směru. \square

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 nenasycené 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 4.7. 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 nenasyčených cestách;

if ($s \in U$) {

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

Zvětšíme tok f o minimální rezervu kapacity hran v P ;

}

until ($s \notin U$);

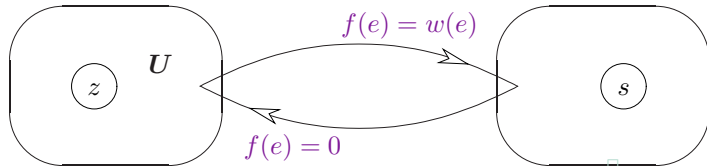
výstup vypíšeme maximální tok f ;

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

Důkaz správnosti Algoritmu 4.7:

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 vypsáný 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 $e \rightarrow U$ (přich. 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 nahlédnout, že $\|C\| = \sum_{e \leftarrow U} f(e) - \sum_{e \rightarrow U} f(e) = \|f\|$, a důkaz je hotov. \square

Z důkazu Algoritmu 4.7 odvodíme několik zajímavých faktů:

Fakt: Pokud zajistíme, že Algoritmus 4.7 vždy skončí, dokážeme i platnost Věty 4.5. □

Fakt: Pro celočíselné kapacity hran sítě S Algoritmus 4.7 vždy skončí.

Důsledek 4.8. *Pokud jsou kapacity hran celočíselné, opt. tok také vyjde celočíselně.* □

Vylepšení algoritmu nenasycených cest

Bohužel pro reálná čísla kapacit hran není skončení Algoritmu 4.7 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 4.9. Edmonds–Karpův pro tok v síti

V Algoritmu 4.7 vždy sytíme *nejkratší* nenasycenou cestu, neboli prohl. naši síť do šířky (viz množina U).

Tato implementace zaručeně skončí po $O(|V(G)| \cdot |E(G)|)$ iteracích cyklu, celkem tedy v čase $O(|V(G)| \cdot |E(G)|^2)$.

Ještě lepších výsledků dosahují následující “chytré” algoritmy.

Algoritmus 4.10. Dinicův pro tok v síti (náznak)

V intencích Algoritmu 4.7 provádíme následující iterace:

- *Prohledáváním sítě do šířky nalezneme všechny nenasycené cesty nejkratší délky souběžně, které nám vytvoří “vrstvenou síť” (vrstvy odpovídají nenasycené vzdálenosti vrcholů od zdroje).*
- *Nalezené nenasycené cesty pak nasytíme novým prohledáním vrstvené sítě.*

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

Algoritmus 4.11. MPM („Tří Indů“) pro tok v síti (náznak)

Postupuje se stejně jako v Algoritmu 4.10, jen nasytění v druhém bodě proběhne rychlejším algoritmem v čase $O(|V(G)|^2)$ v každé iteraci, celkem tedy v $O(|V(G)|^3)$.

4.3 Zobecnění definice sítí

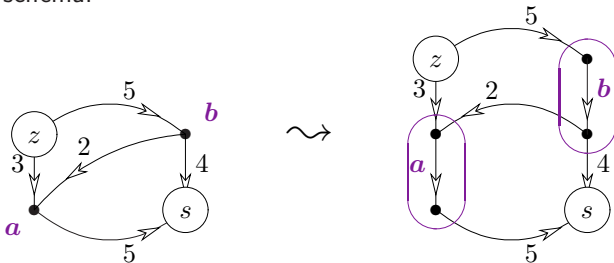
Pojmy sítě a toků v ní lze zobecnit v několika směrech. My si zde stručně uvedeme tři možnosti.

Sítě s kapacitami vrcholů

U sítě můžeme zadat i *kapacity vrcholů*, neboli kapacitní váhová funkce je dána jako $w : E(G) \cup V(G) \rightarrow \mathbf{R}^+$.

Význam pro přípustné toky v takové síti je, že žádným vrcholem nemůže celkem „protéct“ více než povolené množství substance. □

Fakt. 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:



Sítě s dolními kapacitami

Pro hrany sítě lze zadat také jejich *minimální kapacitu*, tedy dolní meze příp. toku.

To je modelováno druhou (vedle f) váhovou funkcí $\ell : E(G) \rightarrow \mathbf{R}_0^+$. Přípustný tok pak musí splňovat $\ell(e) \leq f(e) \leq w(e)$ pro všechny hrany e . □

V této modifikaci úlohy již přípustný tok **nemusí vůbec existovat**.

Algoritmus 4.12. Tok v síti s dolními kapacitami

I tuto úlohu lze řešit dosud uvedenými nástroji, pokud postupujeme ve dvou fázích: □

- Nejprve nalezneme přípustnou *circulaci* v síti vzniklé přidáním „zpětné“ hrany *sz*. Toho lze dosáhnout hledáním toku ve speciální síti vyjadřující „přebytky“ (či nedostatky) dolních mezí toku v jednotlivých vrcholech.
- Poté z přípustné cirkulace jako výchozího stavu už získáme maximální tok kterýmkoliv algoritmem pro toky. □

Tzv. vícekomoditní toky

V síti lze najednou přepravovat více typů 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 nebudeme zabývat.

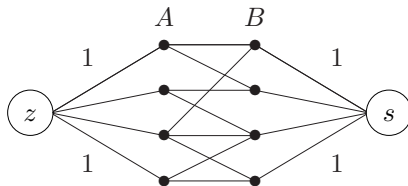
4.4 Speciální aplikace sítí

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. \square

Algoritmus 4.13. 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 4.7. Do párování vložíme ty hrany grafu G , které mají nenulový tok. \square

Důkaz správnosti Algoritmu 4.13: Podle Důsledku 4.8 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 4.14. *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 2.6 (Mengerovu).

Výběr různých reprezentantů

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 4.15. (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 lze podat konstrukcí vhodné sítě podobné té v Algoritmu 4.13: \square

- Speciální vrcholy u a v odpovídají zdroji a stoku,
- další vrcholy reprezentují prvky a množiny naší úlohy, \square
- ostatní hrany přicházející do vrcholu x_j znázorňují všechny z daných množin, které obsahují prvek x_j .

Poznámka: Tento důkaz nám také dává návod, jak systém různých reprezentantů pro dané množiny nalézt – stačí použít Algoritmus 4.7 na vhodně odvozenou síť.

Segmentace obrazu

Jedním ze základních problémů počítačového vidění je **segmentace obrazu na popředí a pozadí**.

K jeho řešení lze (mezi mnoha jinými přístupy) zvolit i následující postup:

- Vstupem je matice obrazových bodů (pixelů), z nichž každý má přiřazený hodnoty pravděpodobnosti bytí v popředí a bytí v pozadí. Dále jsou určeny „separační penalizace“ pro dvojice sousedních pixelů. □
- Síť zkonstruujeme přidáním univerzálního zdroje z a stoku s , přičemž hrany ze z do pixelů mají kapacitu rovnou pravděpodobnosti bytí v popředí a hrany do s obdobně pro pozadí. Hrany mezi sousedními pixely jsou obousměrné s kapacitami rovnými zmíněným penalizacím.
- Minimální řez v této síti poté určuje „přechody“ mezi popředím a pozadím daného obrazu.