

Laufzeit

Finden eines Matchings maximaler Kardinalität dauert nur $O(|E| \cdot \min\{|V_1|, |V_2|\})$ mit der Ford–Fulkerson–Methode.

- Der Fluß ist höchstens $f^* = \min\{|V_1|, |V_2|\}$.
- Finden eines Pfads dauert $O(|E|)$.

Variante der Ford–Fulkerson–Methode

Dieser Algorithmus funktioniert bei ganzzahligen Kapazitäten:

Algorithmus

$K \leftarrow 2^{\lfloor \log_2(\max\{c(u, v) \mid (u, v) \in E\}) \rfloor}$

$f \leftarrow 0$

while $K \geq 1$ **do**

while es gibt einen augmentierenden

 Pfad p mit $c_f(p) \geq K$ **do**

 augmentiere f entlang p

$K \leftarrow K/2$

return f

Die Laufzeit ist $O(|E|^2 \log K)$.

\Rightarrow vergleiche mit $O(|E|f^*)$.

Variante der Ford–Fulkerson–Methode

Theorem

Die Laufzeit dieser Variante beträgt $O(|E|^2 \log C)$, wobei $C = \max\{c(u, v) \mid (u, v) \in E\}$.

Beweis.

- Die Restkapazität eines minimalen Schnitts ist stets höchstens $2K|E|$.
- Für jedes K gibt es nur $|E|$ Augmentierungen
- Es gibt $O(\log C)$ verschiedene K



Der Edmonds–Karp–Algorithmus

Die Ford–Fulkerson–Methode kann sehr langsam sein, auch wenn das Netzwerk klein ist.

Der Edmonds–Karp–Algorithmus ist polynomiell in der Größe des Netzwerks.

Algorithmus

Initialisiere Fluß f zu 0

while es gibt einen augmentierenden Pfad **do**
 finde einen kürzesten augmentierenden Pfad p
 augmentiere f entlang p

return f

Unterschied: Es wird ein **kürzester** Pfad gewählt

Der Edmonds–Karp–Algorithmus

Algorithmus

```
for each edge  $(u, v) \in E$  do  
     $f(u, v) \leftarrow 0$   
     $f(v, u) \leftarrow 0$   
while there exists a path from  $s$  to  $t$  in  $G_f$  do  
     $p \leftarrow$  a shortest path from  $s$  to  $t$  in  $G_f$   
     $c_f(p) \leftarrow \min\{c_f(u, v) \mid (u, v) \text{ is in } p\}$   
    for each edge  $(u, v)$  in  $p$  do  
         $f(u, v) \leftarrow f(u, v) + c_f(p)$   
         $f(v, u) \leftarrow -f(u, v)$   
return  $f$ 
```