

Sujet 5: Problème du flot de coût minimum

MSE3211A: Flot et Routage

(d'après Ahuja, R.K., T.L. Magnanti and J.B. Orlin, Prentice Hall, 1993,
et d'après les notes des cours de L.A. Wolsey et F. Vanderbeck)
Last update: [January 10, 2011](#)

Gautier Stauffer, MAB, Bur. A33:358, Email gautier.stauffer@math.u-bordeaux1.fr

PROBLÈME DE FLOT DE COÛT MINIMUM

Données : Soit $G = (N, A)$ un graphe orienté avec

- b_i : offre / demande au noeud $i \in N$
 - $b_i > 0$: i est un noeud source (offre)
 - $b_i < 0$: i est un noeud puits (demande)
 - $b_i = 0$: i est un noeud de transit
- u_{ij} : capacité de l'arc $(i, j) \in A$
- c_{ij} : coût unitaire pour pousser du flot sur l'arc $(i, j) \in A$

Hypothèses :

- Les données sont positives et entières
- Il existe un flot réalisable

Problème de Flot de coût minimum: Formulation

Problème :

Établir un flot de coût minimal qui satisfasse à toutes les demandes aux noeuds puits à partir des approvisionnements aux noeuds sources, tout en respectant les capacités des arcs.

$$\text{minimiser } z(x) = \sum_{(i,j) \in A} c_{ij} x_{ij}$$

$$\sum_{(i,j) \in \delta^+(i)} x_{ij} - \sum_{(j,i) \in \delta^-(i)} x_{ji} = b_i \quad \forall i \in N$$

$$0 \leq x_{ij} \leq u_{ij} \quad \forall (i,j) \in A$$

TROUVER UN FLOT RÉALISABLE

- Vérifier que l'offre totale égale la demande totale:

$$\sum_{i \in N} b_i = 0$$

- Définir une source s et un puits t artificiels.
- Pour tout noeud source, i avec $b_i > 0$, créer un arc (s, i) de capacité $u_{si} = b_i$.
- Pour tout noeud puits, i avec $b_i < 0$, créer un arc (i, t) de capacité $u_{it} = -b_i$.
- On trouvera une solution réalisable pour le problème initial en résolvant le problème de flot maximum dans le réseau modifié.

Theorem

$\exists x$ tel que $\sum_{j \in N} x_{ij} - \sum_{j \in N} x_{ji} = b_i \quad \forall i$ and $x_{ij} \leq u_{ij} \quad \forall (i, j)$ ssi le flot maximum de s à t dans le réseau modifié est $v = \sum_{i: b_i > 0} b_i = -\sum_{i: b_i < 0} b_i$

CNS pour la RÉALISABILITÉ

Theorem

∃ flot x réalisable dans le réseau $G(A, N, b, 0, u)$ i.e. $\exists x_{ij}$ tel que

$$\begin{aligned} \sum_{j:(i,j) \in A} x_{ij} - \sum_{j:(j,i) \in A} x_{ji} &= b_i, \quad \forall i \\ 0 \leq x_{ij} &\leq u_{ij} \end{aligned}$$



$$\forall S \subseteq N : b(S) \leq CAP[S, \bar{S}]$$

où $b(S) = \sum_{i \in S} b_i$ et

$$CAP[S, \bar{S}] = \sum_{(i,j) \in (S, \bar{S})} u_{i,j}$$

Conditions nécessaires:

$$\begin{aligned} \sum_{i \in S} (\sum_{j \in N} x_{ij} - \sum_{j \in N} x_{ji}) &= \sum_{i \in S} b_i \\ \Rightarrow \sum_{i \in S, j \in \bar{S}} x_{ij} - \sum_{j \in \bar{S}, i \in S} x_{ji} &= \sum_{i \in S} b_i \\ \Rightarrow \sum_{i \in S, j \in \bar{S}} u_{ij} &\geq \sum_{i \in S} b_i \end{aligned}$$

Conditions suffisantes: conséquence de max flot / min cut

Cas Particuliers/Applications

- Problème du plus court chemin de s vers t :
 - $b(s) = 1, b(t) = -1, b_i = 0$ pour les autres noeuds i
 - $u_{ij} = +\infty$ pour tous les arcs $(i, j) \in A$
- Problème des plus courts chemins de s vers tous les autres:
 - $b(s) = n - 1, b_i = -1$ pour les autres noeuds i
 - $u_{ij} = +\infty$ pour tous les arcs $(i, j) \in A$
- Problème de flot maximum:
 - $b_i = 0$ pour les noeuds i
 - $c_{ij} = 0$ pour tous les arcs $(i, j) \in A$
 - ajout d'un arc (t, s) avec $c_{ts} = -1$, et $u_{ts} = +\infty$

Cas Particuliers/Applications

- Problème d'affectation:
 - graphe bipartite où N_1 est un ensemble de n tâches à affecter à un ensemble N_2 de n processeurs ($|N_1| = |N_2|$)
 - les arcs $(i, j) \in A$ vont de N_1 vers N_2
 - $b_i = 1$ pour les noeuds $i \in N_1$
 - $b(j) = -1$ pour les noeuds $j \in N_2$
 - $u_{ij} = 1$ pour tous les arcs $(i, j) \in A$

Exemples:

Affectation de tâches à des travailleurs ou des machines

Cas Particuliers/Applications

- Problème de transport:
 - graphe bipartite où N_1 est un ensemble de fournisseurs qui desservent un ensemble N_2 de clients
 - les arcs $(i, j) \in A$ vont de N_1 vers N_2
 - $b_i > 0$ pour les noeuds $i \in N_1$
 - $b_j < 0$ pour les noeuds $j \in N_2$
- Problème de transport généralisé: idem mais graphe non bipartite avec noeuds de transit intermédiaires

Exemples:

Transport de matières premières, de produits finis vers les entrepôts, des entrepôts vers les magasins; transport de personnes.

Graphe résiduel

même idée que pour le problème de flot maximum, mais attention aux coûts et aux duplications d'arcs...

Soit x un flot réalisable, on note $G(x) = (N, A(x))$ le graphe défini par

- pour chaque arc (i, j) on définit deux arcs (i, j) et (j, i) avec

- capacités résiduelles :

$$r_{ij} = u_{ij} - x_{ij} \text{ pour tout } (i, j) \in A \text{ tel que } x_{ij} < u_{ij}$$

$$r_{ji} = x_{ij} \text{ pour tout } (i, j) \in A \text{ tel que } x_{ij} > 0$$

- coûts :

$$c_{ij} \text{ inchangé pour tout } (i, j) \in A \text{ tel que } x_{ij} < u_{ij}$$

$$c_{ji} = -c_{ij} \text{ pour tout } (i, j) \in A \text{ tel que } x_{ij} > 0$$

- Attention si on a déjà deux arcs (i, j) et (j, i) initialement, on se retrouve avec 4 arcs !

PROBLÈME DE FLOT à COÛT MINIMUM: ALGORITHME DES CYCLES DE COÛT NÉGATIF

- Construire un flot x réalisable.
- Tenter d'améliorer son coût:
 - **Tant qu'il existe un cycle de coût négatif** avec une capacité résiduelle (dans $G(x)$), envoyer du flot sur ce cycle jusqu'à sa saturation.
 - **S'il n'en existe plus**, le flot courant est **optimum**. En effet, 2 flots réalisables différent seulement par des flots autour de cycles (cfr THM de décomposition des flots).

$$x^* \in X, x' \in X, x^* \neq x' \Rightarrow$$

$x' = x^* + \Delta x$ où Δx est un flot autour d'un cycle dans $G(x^*)$.

$$c(\Delta x) \geq 0 \Rightarrow cx' \geq cx^* .$$

PROPRIÉTÉS DE CET ALGORITHME

- L'algorithme est correct (termine à l'optimum).
- la **complexité** est: Si $-C \leq c_{ij} \leq C$ et $u_{ij} \leq U \quad \forall (i, j) \in A$, le coût $c x$ est borné:

$$-mCU \leq cx \leq mCU$$

A chaque itération de l'algo., le coût décroît d'au moins 1,

$$\Rightarrow O(mCU) \text{ itérations.}$$

Donc, la complexité totale est

$$O(\underbrace{nmU}_{\text{flow-max}} + \underbrace{nm}_{\text{plus-court-chemin}} \cdot mCU) = O(nm^2 CU)$$

- Les solutions sont entières (si les données sont entières):
Théorème : Si toutes les données sont entières alors le flot optimal sur chaque arc est entier.

AUTRES ALGORITHMES

- Itérativement envoyer du flot le long d'un plus court chemin d'un noeud source à un noeud puit.
- Algorithmes utilisant la technique de "Scaling".
- **"The network simplex algorithm"**