

Beispiel 2. Primal-dual Algorithmus für
das kürzest-s-t-Path Problem

(Schulbeispiel für ein exakt (effizient) approximierbares Problem)

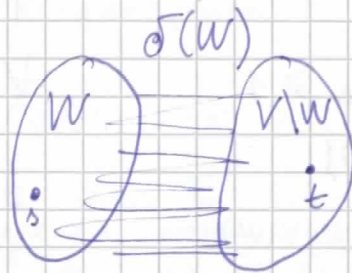
Eingabe: ungerichteter Graph $G(V, E)$

- mit einer Länge $l_e \geq 0$ für jede Kante $e \in E$
- zwei ausgezeichnete Knoten $s, t \in V$

Ausgabe: ein kürzester s-t Pfad

Definitionen:

- eine Knotenmenge $W \subseteq V$ mit $s \in W$ $t \notin W$ definiert einen s-t Schnitt, d.h. eine Partition $(W, V \setminus W)$ so dass $s \in W$ und $t \in V \setminus W$.
Der Einfachheit halber nennen wir eine solche W auch einen s-t-Schnitt. (nicht nur die Partition)
- Bezeichne $\delta(W)$ die Menge aller kreuzenden Kanten im Schnitt $(W, V \setminus W)$



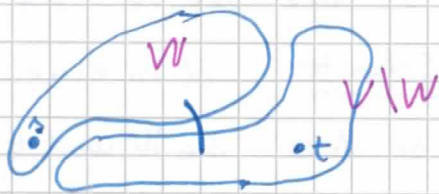
- Sei $\mathcal{S} = \{W \subseteq V \mid s \in W, t \notin W\}$ die Menge aller s-t-Schnitte

Eine IP-Formulierung des Shortest-s-t-Path Problems(für konkrete Instanz (G, l, s, t))

→ wir nehmen eine Variable x_e für jede Kante $e \in E$
Wir möchten, dass die Kanten mit $x_e = 1$
in der (optimalen) Lösung einen s-t-Pfad ergeben,
oder zumindest einen s-t-Pfad enthalten.

→ Diesmal fordern wir nicht die Flusserkhaltung-Bedingungen!

Wir fordern, dass jeder s-t-Schnitt von
mindestens einer Kante e mit $x_e = 1$
überquert wird



Somit wird jede Lösung (Kanten mit $x_e = 1$) einen
s-t-Pfad enthalten (siehe Behauptung).

IP-Formulierung:

$$\text{minimiere } \sum_{e \in E} l_e \cdot x_e$$

so dass

$$\sum_{\{e | e \in \delta(W)\}} x_e \geq 1$$

↓
 e kreuzt $(W, V \setminus W)$

$$x_e \in \{0, 1\}$$

$$\forall W \in \mathcal{S}$$

↓
für jeden
s-t-Schnitt

$$\forall e \in E$$

Behauptung 1: Die Kanten mit $x_e=1$ enthalten genau dann einen s-t-Pfad, wenn x die Bedingungen im LP für jeden s-t-Schnitt W erfüllt.

Beweis:

1. Die Bedingungen, dass jeder s-t-Schnitt von einer Kante überquert wird, sind notwendig:

Trivial. x enthält einen s-t Pfad, und dieser muss jeden s-t-Schnitt überqueren (mindestens einmal)

2. Die Bedingungen sind auch hinreichend:

D.h. eine solche Lösung x enthält mindestens einen s-t Pfad. (d.h. die Kantenmenge mit $x_e=1$ enthält einen Pfad)

Wir zeigen 2.: Sei x eine Lösung des LP, und seien

$$E' = \{e \in E \mid x_e = 1\}$$

$$W' = \{v \in V \mid v \text{ erreichbar aus } s \text{ über Kanten in } E'\}$$



Angenommen, dass E' keinen s-t Pfad enthält (durch Widerspruch), dann $t \notin W'$

$\Rightarrow (W', V \setminus W')$ ist ein s-t-Schnitt, ohne kreuzende

Kante aus E' , also ohne kreuzende Kante mit $x_e=1$ (weil die Knoten außerhalb W' nicht erreichbar sind)

\Rightarrow die lineare Nebenbedingung $\sum_{e \in E \cap \delta^+(W')} x_e \geq 1$ für diesen W'

s-t-Schnitt wird verletzt, also x war doch keine Lösung. $\downarrow \square$

24/d

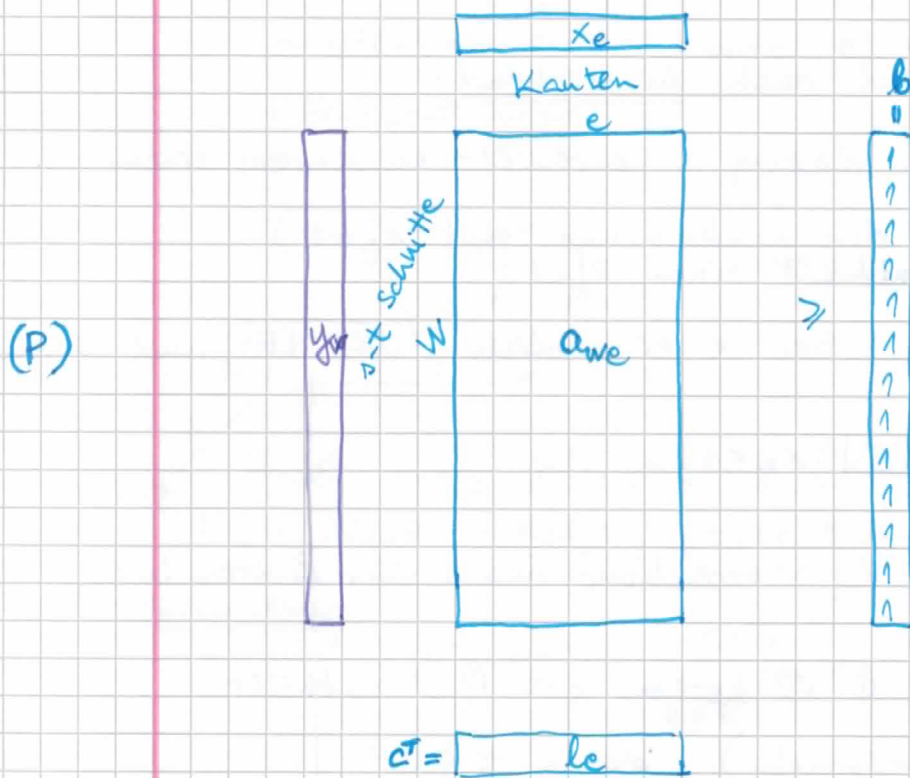
→ in der LP-Relaxierung des IP wird $x_e \in \{0,1\}$
durch $0 \leq x_e$ ersetzt für jede $e \in E$.

($x_e \leq 1$ wird in einer optimalen Lösung automatisch erfüllt.)

→ Beachte: Wir haben exponentiell viele Nebenbedingungen!
(Wann? Wieviele s-t-Schnitte gibt es?)

ABER: wir werden das LP gar nicht lösen müssen!

Wir formulieren das duale Programm der LP-Relaxierung



a_{we} : ob e kreuzt Schnitt W

→ Im dualen Programm (D) haben wir eine y_W Variable für jeden s-t-Schnitt W

→ und eine Nebenbedingung für jede Kante $e \in E$

maximiere $\sum_{w \in S} y_w$ $(y^{T.b})$

(D) so dass

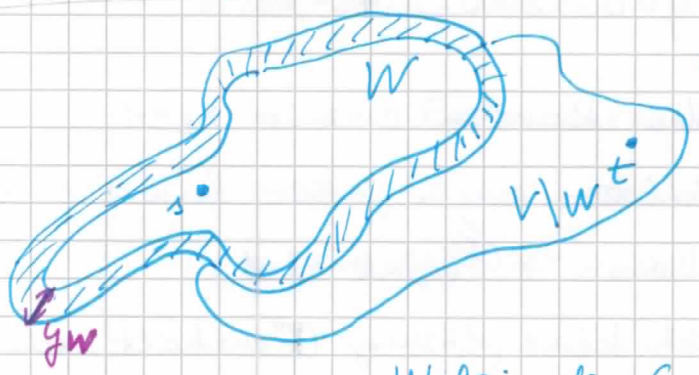
$$\sum_{\{W | e \in \delta(W)\}} y_w \leq l_e \quad \forall e \in E$$

alle s-t-Schnitte die e kreuzt

$$y_w \geq 0$$

(Die Summe der y_w für alle s-t-Schnitte W die e kreuzt ist höchstens l_e)

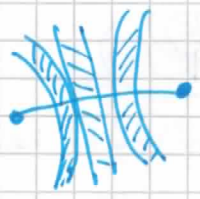
→ Interpretation der y_w : mindestens so viel kostet es noch im Zielwert (Pfadlänge) den Schnitt $(W, V \setminus W)$ zu überqueren.



(y_w : die Breite eines "Grabens" um W herum, wobei die Kanten "Brücken" entsprechen.)

Wobei der Graph allgemein nicht planar ist; W nicht "links" und $V \setminus W$ nicht "rechts" ist sondern überall im Graph sein kann

Die Graben verschiedener s-t-Schnitte überlappen sich nicht \Rightarrow jede Kante e kann Graben mit Gesamtbreite $\leq l_e$ überqueren.



Ein s-t Pfad muss jeden s-t-Schnitt (jeden Graben) überqueren, und hat Gesamtlänge

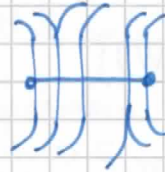
$$\geq \sum_{w \in S} y_w$$

24/8

→ die PKS-Bedingungen: (primale komplementäre-Slackness Bedingungen)

entweder $x_e = 0$ (Kante e nicht gewählt in der Lösung)

oder $\sum_{W|e \in \delta(W)} y_w = l_e$



die Gesamtbreite der Graben die e kreuzt, ist genau die Länge der Kante e

Primal-dualer Algorithmus

Eingabe: $G(V, E)$, $l: E \rightarrow \mathbb{R}_+$, $s, t \in V$

- starte mit $y=0$ $x=0$ $F=\emptyset$

(die Kanten e mit $x_e=1$ bilden nach jeder Runde einen Baum $F \subseteq E$ (statt Pfad))

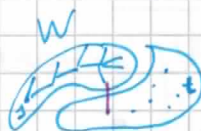
- WHILE x noch keine Lösung (F enthält noch keinen $s-t$ Pfad)

- ~~sei $F = \{e \in E | x_e = 1\}$~~

- sei W die Menge aller Knoten erreichbar über Kanten ~~in F~~ aus s (Zusammenhangskomponente von s)

(wir müssen $(W, V \setminus W)$ mit einer weiteren Kante überqueren

aber mit welcher?



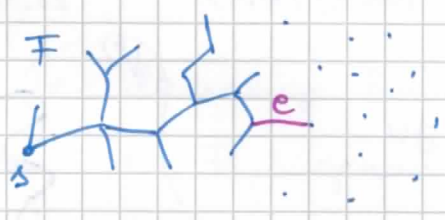
Wir wählen die neue Kante nicht beliebig, sondern die y Lösung hilft zu wählen.)

- erhöhe y_w bis für irgendeine Kante $e \in \delta(W)$ gilt:

$$\sum_{W' | e \in \delta(W')} y_{W'} = l_e$$

- setze $x_e = 1$ für diese Kante
($F = F \cup \{e\}$ kommt zu den Baumkanten F)
(die PKS-Bedingungen bleiben erfüllt)

Wichtige Bemerkung: F bleibt ein Baum:



weil e den bisherigen Baum F mit einem nicht-Baum-Knoten verbindet

- am Ende enthält F einen s - t Pfad, nenne ihn P ;
da F ein Baum ist, ist dieser s - t Pfad P^F eindeutig (der einzige s - t Pfad in F), und ihn gibt der Algorithmus aus

Theorem: Dieser Primal-dual Algorithmus gibt einen kürzesten s - t -Pfad aus.

Beweis: Wir nutzen wieder, dass die PKS-Bedingungen gelten, also, dass für jede Kante $e \in F$ (d.h. mit $x_e = 1$) gilt

$$l_e = \sum_{\{W' | e \in \delta(W')\}} y_{W'}$$

PCF war die Kantenmenge des Pfades ausgegeben vom Algorithmus. Sei $x' \in X$ der 0-1 Vektor, der P entspricht (statt x , der F entspricht)

$$\text{Länge des } s\text{-}t\text{ Pfades } P = \sum_{e \in P} l_e = \sum_{e \in P} \sum_{\{W | e \in \delta(W)\}} y_W = \sum_{W \in S} \sum_{\substack{e \in P \\ e \text{ kreuzt } W}} y_W =$$

$$\sum_e x'_e \cdot l_e$$

$\leftarrow c^T \cdot x'$

Summe der y_W
Spaltenweise

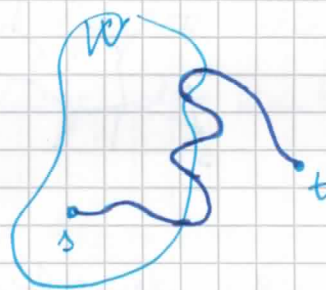
jeder
 s - t -Schnitt

Summe der y_W
Zeilenweise

wie oft kreuzt P den $(W, V \setminus W)$

$$= \sum_{W \in S} |\delta(W) \cap P| \cdot y_W$$

\parallel
1 falls $y_W > 0$



Brauchen: P kreuzt W genau 1mal, falls $y_W > 0$ \blacklozenge

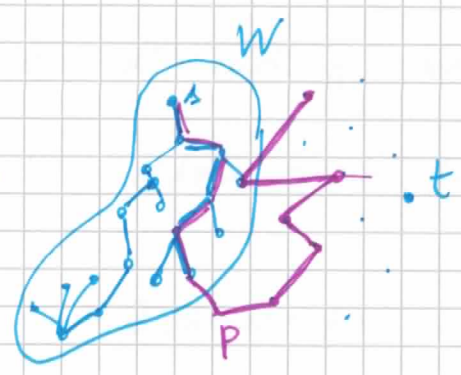
$$= \sum_{W \in S} y_W = \sum_{W \in S} y_W \cdot 1 = y^T \cdot b$$

Wert der gebildeten
dualen Lösung y

\Rightarrow der charakteristische Vektor x'
des Pfades P ist eine
optimale Primale Lösung, weil
eine duale Lösung y den selben
Wert hat.

\blacklozenge sagt, dass in diesem Algorithmus sogar die
DKS (Duale Komplementäre Slackness Bedingungen)
gelten für die gefundenen Lösungen x und y
(wobei x nur für den Pfad P der kar. Vektor ist)

Warum gilt \diamond ?



—•—•— Pfadkante

—•— Kante des damaligen F
als y_w ~~erhöht~~ erhöht wurde

- als der Algorithmus y_w hochgesetzt hat ($y_w > 0$)

enthielt bestand der damalige Baum, gespannt durch die Kanten von F, genau ~~an~~ die Knoten W

- wenn der Pfad P ~~den~~ den Schnitt W ≥ 2 mal kreuzen würde, dann würde F am Ende einen Kreis enthalten \downarrow

(weil $F_{damals} \subset F_{jetzt}$
 $P \subset F_{jetzt}$)

Allgemein:

→ da x' und y beide optimal waren (da $c^T \cdot x = y^T \cdot b$)

gelten auch die DKS (Duale Komplementäre
Slackness)

- Bedingungen, weil (mit allgemeiner Notation)

$$c^T \cdot x' - y^T \cdot b = \sum_{j=1}^n \underbrace{(c_j - y^T \cdot a^j)}_{=0 \text{ (PKS)}} \cdot x'_j + \sum_{i=1}^m \underbrace{y_i (a_i^T \cdot x' - b_i)}_{=0 \text{ (DKS)}} = 0$$

in unserem Fall $a_w^T \cdot x'$ ist die Anzahl
der Kanten von P die W kreuzen
und $b_w = 1$

DKS: $y_w = 0$, oder genau eine Kante von P
kreuzt W

→ Anders geschrieben: die Analyse des P-D Algorithmus
entspricht:

$$c^T \cdot x' = \underbrace{(y^T \cdot A)}_{\text{(PKS)}} \cdot x' = y^T \cdot \underbrace{(Ax')}_{\text{(DKS)}} = y^T \cdot b$$

Wir verallgemeinern diese Beobachtungen:

Theorem:

Wenn für die Lösungen x von (P) und y von (D) gelten die primalen Komplementäre-Slacks (PKS) Bedingungen:

$$x_j > 0 \Rightarrow y^T \cdot a^j = c_j$$

und die relaxierten dualen Komplementäre Slacks (DKS) Bedingungen:

$$y_i > 0 \Rightarrow a_i^T \cdot x \leq \beta \cdot b_i$$

für irgendein $\beta > 0$, dann ist die Lösung x (und auch y) β -approximativ.

Wann? mit analogem Beweis wie beim Komplementären Slacks oben

$$c^T \cdot x - y^T \cdot \beta \cdot b = (c^T - y^T \cdot A) \cdot x + y^T \cdot (A \cdot x - \beta \cdot b) =$$

$$= \sum_{j=1}^n \underbrace{(c_j - y^T \cdot a^j)}_{=0} \cdot x_j + \sum_{i=1}^m \underbrace{y_i \cdot (a_i^T \cdot x - \beta b_i)}_{\leq 0} \leq 0$$

$$\Rightarrow c^T \cdot x \leq \beta \cdot y^T \cdot b \leq \beta \cdot \text{OPT}_{\text{frac.}} \leq \beta \cdot \text{OPT}_{\text{ganzz}}$$

(wobei $\text{OPT}_{\text{ganzz}}$ das primale ganzzahlige Optimum bedeutet)