

## 4.1 Anwendungen in der Linearen Optimierung – Flussprobleme

(4.1) a) Eine Kapazitätsmatrix  $C = (c_{ij}) \in \mathbb{R}^{n,n}$  mit  $c_{ij} \geq 0$  beschreibt einen Graphen mit Knoten  $1, \dots, n$  und Kanten  $\{(i, j) : c_{ij} > 0\}$  mit den Eigenschaften

1)  $c_{ij}c_{ji} = 0, c_{ii} = 0$

2)  $c_{i1} = 0, c_{nj} = 0$

3)  $\sum_{i=1}^n c_{ij} > 0, j = 2, \dots, n$  und  $\sum_{j=1}^n c_{ij} > 0, i = 1, \dots, n-1$

b) Ein Fluss  $X = (x_{ij}) \in \mathbb{R}^{n,n}$  zu  $C$  ist eine Matrix mit  $0 \leq x_{ij} \leq c_{ij}$  und

$$\sum_{i=1}^n x_{ij} = \sum_{k=1}^n x_{jk} \quad \text{für alle } j = 2, \dots, n-1.$$

c)  $W(X) = \sum_{j=1}^n x_{1j}$  heißt *Wert* des Flusses.

(4.1) Für einen Fluss gilt  $\sum_{j=1}^n x_{1j} = \sum_{k=1}^n x_{kn}$

*Netzwerkflussoptimierungsproblem*

Maximiere  $W(X) = \sum_{k=1}^n x_{kn}$  unter  $0 \leq x_{ij} \leq c_{ij}$  und  $\sum_{i=1}^n x_{ij} = \sum_{k=1}^n x_{jk}, j = 2, \dots, n-1$ .

## 4.1 Anwendungen in der Linearen Optimierung – Flussprobleme

(4.3) Ein *Schnitt*  $(J^-, J^+)$  ist eine Zerlegung  $J^+ \cup J^- = \{1, \dots, n\}$  mit  $J^+ \cap J^- = \emptyset$ ,  $1 \in J^-$ ,  $n \in J^+$ . Die *Kapazität* eines Schnittes ist  $K(J^-, J^+) := \sum_{(i,j) \in J^- \times J^+} c_{ij}$ .

(4.4) Für jeden Schnitt  $(J^-, J^+)$  und jeden Fluss  $X$  gilt

$$W(X) = \sum_{(i,j) \in J^- \times J^+} x_{ij} - \sum_{(i,j) \in J^+ \times J^-} x_{ji} \leq K(J^-, J^+).$$

(4.5) Max-Flow-Min-Cut:

$$\max\{W(X) : X \text{ Fluss}\} = \min\{K(J^-, J^+) : (J^-, J^+) \text{ Schnitt}\}$$

(4.6) Ein *ungesättigter Pfad vom Knoten  $j$  zum Knoten  $k$*  ist ein Indexvektor  $(p_1, \dots, p_m)$  mit  $p_i \in \{1, \dots, n\}$ ,  $i = 1, \dots, m$ ,  $p_1 = j$ ,  $p_m = k$ , und für jedes  $i = 1, \dots, m-1$  gilt:

$$\text{a) } x_{p_i p_{i+1}} < c_{p_i p_{i+1}} \text{ falls } c_{p_i p_{i+1}} > 0, \quad \text{b) } x_{p_{i+1} p_i} > 0 \text{ falls } c_{p_i p_{i+1}} = 0.$$

(4.7) Sei  $X$  ein maximaler Fluss, und setze

$$J^- := \{1\} \cup \{k \in \{2, \dots, n\} : \text{es gibt einen ungesättigten Pfad von } 1 \text{ nach } k\}.$$

Dann gilt:  $n \notin J^-$ ,  $(J^-, J^+)$  mit  $J^+ = \{1, \dots, n\} \setminus J^-$  ist ein Schnitt, und  $W(X) = K(J^-, J^+)$ .

## 4.1 Anwendungen in der Linearen Optimierung – Flussprobleme

### Algorithmus von Ford-Fulkerson

S0) Wähle Fluss  $X$  (z. B.  $X = 0$ )

S1)  $J^- = \{1\}$

S2) Wähle  $(j, k)$  mit  $j \in J^-$ ,  $k \notin J^-$

mit  $x_{jk} < c_{jk}$  falls  $c_{jk} > 0$  oder  $x_{kj} > 0$  falls  $c_{jk} = 0$

falls kein solches  $(j, k)$  existiert: STOP ( $X$  maximal)

S3)  $J^- := J^- \cup \{k\}$  falls  $n \notin J^-$  gehe zu S2)

S4) Erzeuge Pfad  $(p_1, \dots, p_m)$  mit  $p_1 = 1$ ,  $p_m = n$ ,  $p_i \in J^-$  und bestimme  $d > 0$  mit

$$d = \min \left( \left\{ c_{p_i p_{i+1}} - x_{p_i p_{i+1}} : c_{p_i p_{i+1}} > 0 \right\} \cup \left\{ x_{p_{i+1} p_i} : c_{p_i p_{i+1}} = 0 \right\} \right)$$

S5) setze  $x_{p_i p_{i+1}} := x_{p_i p_{i+1}} + d$  für  $c_{p_i p_{i+1}} > 0$

$$x_{p_{i+1} p_i} := x_{p_{i+1} p_i} - d \text{ für } c_{p_i p_{i+1}} = 0$$

gehe zu S1)

## 4.2 Anwendungen in der Linearen Optimierung – Matrix-Spiele

(4.8) Ein Matrix-Spiel zweier Personen  $P_{\mathcal{A}}$  und  $P_{\mathcal{B}}$  wird durch  $A \in \mathbb{R}^{m,n}$  bestimmt, wobei  $a_{ij}$  ausbezahlt wird, falls  $P_{\mathcal{A}}$  den Spielzug  $j$  und  $P_{\mathcal{B}}$  den Spielzug  $i$  ausführt.

Seien  $M_{\mathcal{A}} = \{x \in \mathbb{R}^n : e^T x = 1, x \geq 0\}$  und  $M_{\mathcal{B}} = \{y \in \mathbb{R}^m : e^T y = 1, y \geq 0\}$  zulässige Strategien. Dann ist  $\Phi(x, y) = y^T A x$  die erwartete mittlere Auszahlung.

(4.9) Es gilt  $\max_{y \in M_{\mathcal{B}}} \Phi(x, y) = \max_{i=1, \dots, m} (Ax)_i$  für festes  $x \in \mathbb{R}^n$ .

Es gilt  $\min_{x \in M_{\mathcal{A}}} \Phi(x, y) = \min_{j=1, \dots, n} (A^T y)_j$  für festes  $y \in \mathbb{R}^m$ .

(4.10) Es gibt optimale Strategien  $x^* \in M_{\mathcal{A}}$  und  $y^* \in M_{\mathcal{B}}$  mit

$\Phi(x^*, y) \leq \Phi(x^*, y^*) \leq \Phi(x, y^*)$  für alle  $x \in M_{\mathcal{A}}$  und  $y \in M_{\mathcal{B}}$ .

Es gilt  $\Phi(x^*, y^*) = \min_{x \in M_{\mathcal{A}}} \max_{y \in M_{\mathcal{B}}} \Phi(x, y) = \max_{y \in M_{\mathcal{B}}} \min_{x \in M_{\mathcal{A}}} \Phi(x, y)$ .

Falls der Wert des Spiels  $\Phi(x^*, y^*) = 0$  ist, heißt das Spiel *fair*.

(4.11) Falls  $A = -A^T$  schiefssymmetrisch, so ist der Wert des Spiels  $\Phi(x^*, y^*) = 0$ .

(4.12) Falls  $\min_{j=1, \dots, n} \max_{i=1, \dots, m} a_{ij} = \max_{i=1, \dots, m} \min_{j=1, \dots, n} a_{ij}$ , so heißt das Spiel *Sattelpunkt-Spiel*.

(4.13) Sattelpunkt-Spiele besitzen eine optimale reine Strategie  $x^* = e^s$  und  $y^* = e^r$  mit  $a_{rs} = \min_{j=1, \dots, n} \max_{i=1, \dots, m} a_{ij}$ .