

Algorithmen für Routenplanung

4. Vorlesung, Sommersemester 2018

Tim Zeitz | 30. April 2018

INSTITUT FÜR THEORETISCHE INFORMATIK · ALGORITHMIK · PROF. DR. DOROTHEA WAGNER



Kürzeste Wege in Straßennetzwerken

Beschleunigungstechniken

- Arc-Flags
- SHARC

Wie Suche zielgerichtet machen?

Wie Suche zielgerichtet machen?

- Reihenfolge in der Knoten besucht werden ändern
- Nichtbeachten von Kanten oder Knoten die in die “falsche” Richtung führen

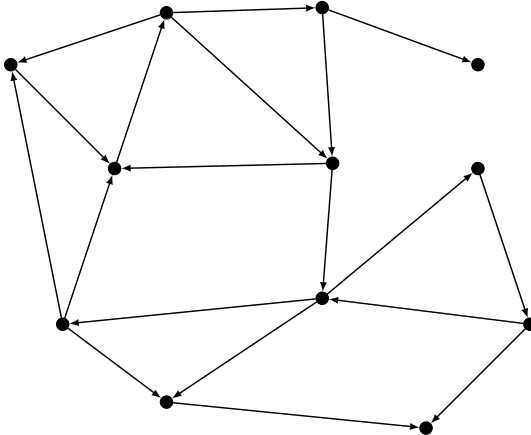
Jetzt: letzteres

Arc-Flags



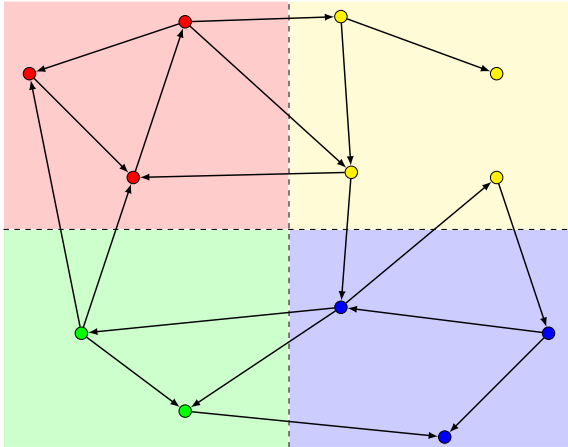
Arc-Flags: Idee

- partitioniere Graphen in k Zellen
- hänge Label mit k Bits an jede Kante
- gibt an, ob Kante e für Ziele in Zelle T benötigt wird



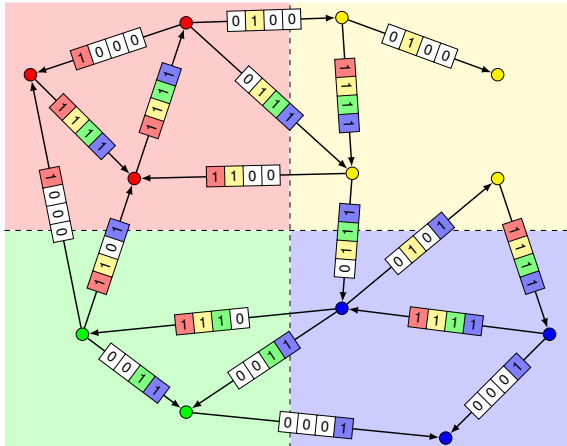
Arc-Flags: Idee

- partitioniere Graphen in k Zellen
- hänge Label mit k Bits an jede Kante
- gibt an, ob Kante e für Ziele in Zelle T benötigt wird



Arc-Flags: Idee

- partitioniere Graphen in k Zellen
- hänge Label mit k Bits an jede Kante
- gibt an, ob Kante e für Ziele in Zelle T benötigt wird



ARC-FLAG-DIJKSTRA($G = (V, E)$, s , t , Arc-Flags $AF(\cdot)$)

```
1  $d[s] = 0$ 
2  $Q.clear()$ ,  $Q.add(s, 0)$ 
3 while  $!Q.empty()$  do
4    $u \leftarrow Q.deleteMin()$ 
5   forall edges  $e = (u, v) \in E$  do
6     if  $d[u] + \text{len}(e) < d[v]$  and  $AF_T(e) = \text{true}$  then
7        $d[v] \leftarrow d[u] + \text{len}(e)$ 
8       if  $v \in Q$  then  $Q.decreaseKey(v, d[v])$ 
9       else  $Q.insert(v, d[v])$ 
```

Arc-Flags Vorberechnung



Zwei Schritte:

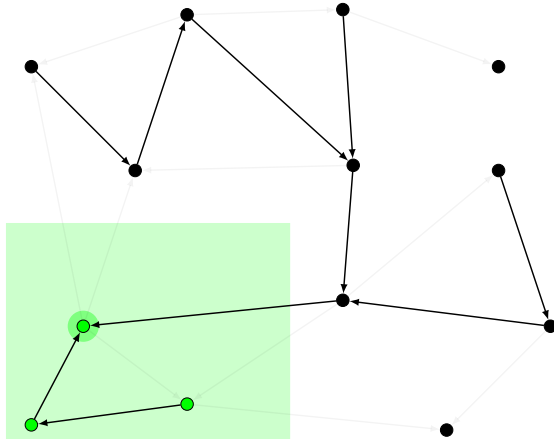
- Partitionierung
- setze korrekte Flaggen

Zwei Schritte:

- Partitionierung
- setze korrekte Flaggen

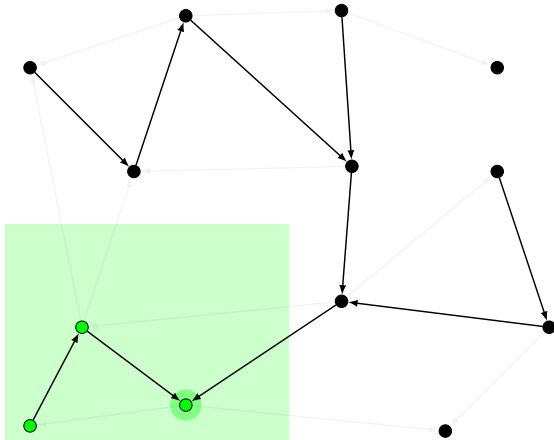
Flaggenberechnung – Naiv

- von jedem Knoten: konstruiere Rückwärts KW-Baum
- setze Flagge der Region der Wurzel für jede Baumkante
- Berechnung mit all-pairs shortest paths (APSP)



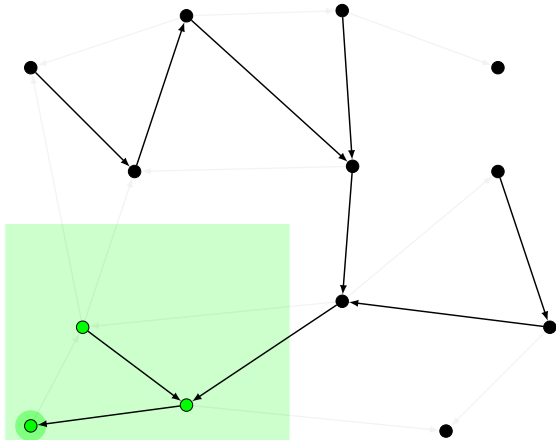
Flaggenberechnung – Naiv

- von jedem Knoten: konstruiere Rückwärts KW-Baum
- setze Flagge der Region der Wurzel für jede Baumkante
- Berechnung mit all-pairs shortest paths (APSP)



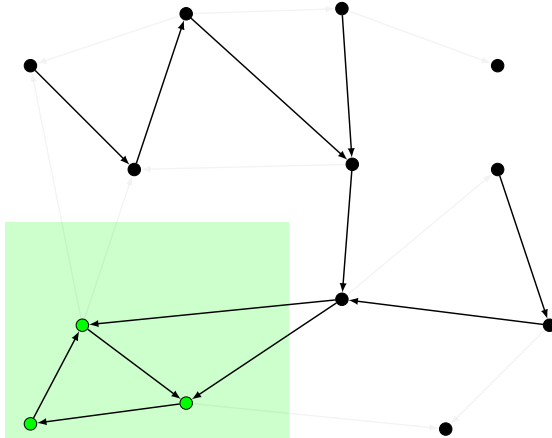
Flaggenberechnung – Naiv

- von jedem Knoten: konstruiere Rückwärts KW-Baum
- setze Flagge der Region der Wurzel für jede Baumkante
- Berechnung mit all-pairs shortest paths (APSP)



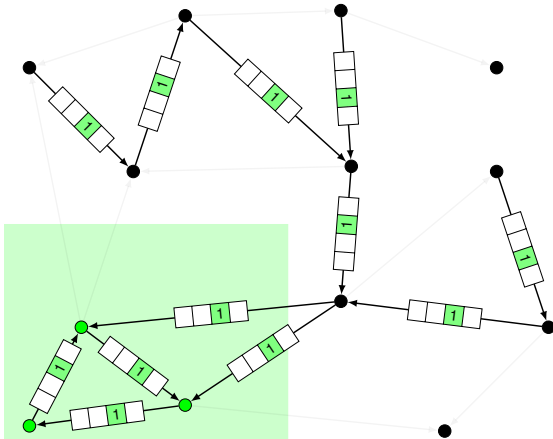
Flaggenberechnung – Naiv

- von jedem Knoten: konstruiere Rückwärts KW-Baum
- setze Flagge der Region der Wurzel für jede Baumkante
- Berechnung mit all-pairs shortest paths (APSP)



Flaggenberechnung – Naiv

- von jedem Knoten: konstruiere Rückwärts KW-Baum
- setze Flagge der Region der Wurzel für jede Baumkante
- Berechnung mit all-pairs shortest paths (APSP)



Beobachtung: Man muss durch Randknoten in die Zelle

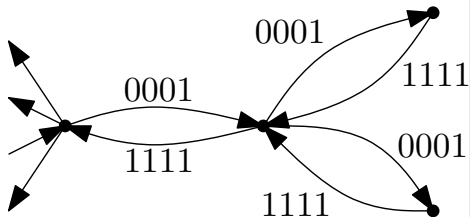
Beobachtung: Man muss durch Randknoten in die Zelle

- setze Intra-Zellen Kanten auf `true`
- einen Rückwärts Dijkstra-Baum pro Randknoten b
- setze Flagge $AF_{region(b)}(e) = \text{true}$ wenn e Baumkante des Baums von b ist

Flaggenberechnung: Angehängte Bäume

Beobachtung:

- Für manche Kanten kann man die Flaggen automatisch setzen



Angehängene Bäume:

- Kanten zur Wurzel hin haben alle Flaggen gesetzt
- Kanten von Wurzel weg haben nur eine Flagge gesetzt
- Also: Entferne Bäume vor Arcs-Flag-Berechnung aus Graph
- Knotenzahl verringert sich um ein Drittel

Anmerkung: Alle Knoten eines angehängenen Baumes müssen zur gleichen Zelle wie dessen Wurzel gehören.

In aufsteigender Güte:

- Kürzeste-Wege-Baum von jedem Knoten
- Kürzeste-Wege-Baum von jedem Randknoten
- „Zentralisierte Bäume“
(nicht Stoff der Vorlesung, ca. Faktor 4 schneller)
- Beschleunigte KW-Baum-Berechnung
(PHAST, kommt in späterer VL)

Zwei Schritte:

- Partitionierung
- setze korrekte Flaggen

Zwei Schritte:

- Partitionierung
- setze korrekte Flaggen

Wie sollte der Graph partitioniert werden?

- Arc-Flags Algorithmus ist korrekt für beliebige Partition.
- wie sieht eine “gute” Partition aus?
- Ziel: Möglichst schnelle Anfragen.
- formal?

Definiere ein Maß, um die Güte einer Partition zu bewerten.

Annahmen:

- Kanten sind kürzeste Wege zwischen ihren Endknoten.
- kürzeste Wege sind eindeutig.

Damit bestimmt die Partition eindeutig, welche Flags gesetzt werden.

Definition (Suchraumgröße)

Sei $G = (V, E)$ ein Graph mit Gewichtsfunktion $len: E \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$, \mathcal{C} eine Partition von G , und $s, t \in V$ zwei Knoten. Dann ist

- $S(s, t) :=$ Anzahl abgearbeiteter Knoten einer s - t -Anfrage, mit Arc-Flags induziert durch die Partition \mathcal{C} .
- $S_{\max} := \max_{s, t \in V} S(s, t)$.

Definition (Suchraumgröße)

Sei $G = (V, E)$ ein Graph mit Gewichtsfunktion $len: E \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$, \mathcal{C} eine Partition von G , und $s, t \in V$ zwei Knoten. Dann ist

- $S(s, t) :=$ Anzahl abgearbeiteter Knoten einer s - t -Anfrage, mit Arc-Flags induziert durch die Partition \mathcal{C} .
- $S_{\max} := \max_{s, t \in V} S(s, t)$.

MINWORSTCASEPARTITION

Gegeben: Graph $G = (V, E, len)$, natürliche Zahl k .

Gesucht: Partition \mathcal{C} , $|\mathcal{C}| \leq k$, so dass S_{\max} minimiert wird.

Definition (Suchraumgröße)

Sei $G = (V, E)$ ein Graph mit Gewichtsfunktion $\text{len}: E \rightarrow \mathbb{R}_{\geq 0}$, \mathcal{C} eine Partition von G , und $s, t \in V$ zwei Knoten. Dann ist

- $S(s, t) :=$ Anzahl abgearbeiteter Knoten einer s - t -Anfrage, mit Arc-Flags induziert durch die Partition \mathcal{C} .
- $S_{\max} := \max_{s, t \in V} S(s, t)$.

MINWORSTCASEPARTITION

Gegeben: Graph $G = (V, E, \text{len})$, natürliche Zahl k .

Gesucht: Partition \mathcal{C} , $|\mathcal{C}| \leq k$, so dass S_{\max} minimiert wird.

Anmerkung:

Ohne festen Parameter k ist die optimale Lösung immer eine Partition $\mathcal{C} = \{\{v\} \mid v \in V\}$ — dies führt aber zu Speicherverbrauch $\mathcal{O}(nm)$.

Für Graph $G = (V, E)$, Gewichtsfunktion len , Partition \mathcal{C} von G :

Lemma

Für jedes $s \in V$, $T \in \mathcal{C}$ gibt einen Knoten $t \in V$, so dass eine s - t -Anfrage alle (erreichbaren) Knoten aus T abarbeitet (auch bei aktiviertem Stoppkriterium).

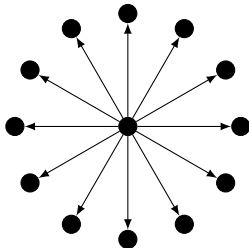
Beweis:

Annahme: Eindeutiges **tie breaking** für priority queue

- für festes s werden alle Knoten aus T in einer festen Reihenfolge abgearbeitet
- setze $t :=$ letzter Knoten in dieser Reihenfolge

Erster Schritt: Sterne, Kanten von der Wurzel weggerichtet.

Wie groß ist $S_{\max} := \max_{s,t \in V}$ (für beliebige Partition)?

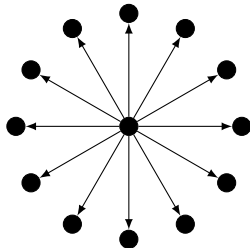


Erster Schritt: Sterne, Kanten von der Wurzel weggerichtet.

Wie groß ist $S_{\max} := \max_{s,t \in V}$ (für beliebige Partition)?

Fallunterscheidung:

- 1 Knoten s ist Blatt: $S(s, t) = 1$ für beliebige t .
- 2 Knoten s ist die Wurzel: für jede Zelle T gibt es eine s - t -Query, so dass alle Knoten aus T abgearbeitet werden.



$\Rightarrow S_{\max} = 1 + \max_{T \in \mathcal{C}} |T \setminus \{r\}|$ (für Stern mit Wurzel r).

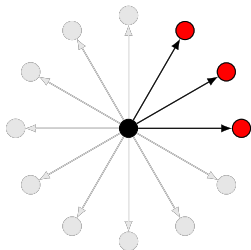
\Rightarrow Minimal wenn Blätter gleichmäßig auf Zellen der Partition verteilt.

Erster Schritt: Sterne, Kanten von der Wurzel weggerichtet.

Wie groß ist $S_{\max} := \max_{s,t \in V}$ (für beliebige Partition)?

Fallunterscheidung:

- 1 Knoten s ist Blatt: $S(s, t) = 1$ für beliebige t .
- 2 Knoten s ist die Wurzel: für jede Zelle T gibt es eine s - t -Query, so dass alle Knoten aus T abgearbeitet werden.



$\Rightarrow S_{\max} = 1 + \max_{T \in \mathcal{C}} |T \setminus \{r\}|$ (für Stern mit Wurzel r).

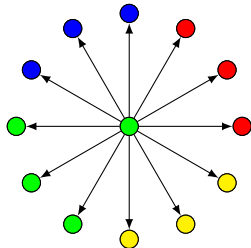
\Rightarrow Minimal wenn Blätter gleichmäßig auf Zellen der Partition verteilt.

Erster Schritt: Sterne, Kanten von der Wurzel weggerichtet.

Wie groß ist $S_{\max} := \max_{s,t \in V}$ (für beliebige Partition)?

Fallunterscheidung:

- 1 Knoten s ist Blatt: $S(s, t) = 1$ für beliebige t .
- 2 Knoten s ist die Wurzel: für jede Zelle T gibt es eine s - t -Query, so dass alle Knoten aus T abgearbeitet werden.



$\Rightarrow S_{\max} = 1 + \max_{T \in \mathcal{C}} |T \setminus \{r\}|$ (für Stern mit Wurzel r).

\Rightarrow Minimal wenn Blätter gleichmäßig auf Zellen der Partition verteilt.

Satz

MINWORSTCASEPARTITION ist \mathcal{NP} -schwer für gerichtete Bäume mit Höhe 2, sogar wenn alle Kanten Einheitsgewicht haben.

Satz

MINWORSTCASEPARTITION ist \mathcal{NP} -schwer für gerichtete Bäume mit Höhe 2, sogar wenn alle Kanten Einheitsgewicht haben.

Betrachte Entscheidungsproblem:

MINWORSTCASEPARTITION-DEC

Gegeben: Graph $G = (V, E, \text{len})$, natürliche Zahlen k, S^* .

Gesucht: Existiert \mathcal{C} , $|\mathcal{C}| \leq k$, so dass $S_{\max} \leq S^*$?

Reduktion vom \mathcal{NP} -schweren Entscheidungsproblem 3-PARTITION.

3-PARTITION

Gegeben:

- Menge $S = \{s_1, \dots, s_{3m}\}$,
- natürliche Zahl B ,
- Gewichtsfunktion $\omega: S \rightarrow \{1, \dots, B\}$, so dass $\sum_{i=1}^{3m} \omega(s_i) = mB$.

Gesucht: Kann S in m Mengen S_i partitioniert werden, so dass $|S_i| = 3$ für alle i und $\sum_{s \in S_i} \omega(s) = B$?

Sogar \mathcal{NP} -schwer, wenn $\frac{B}{4} < \omega(s_i) < \frac{B}{2}$ für alle s_i .

Beispielinstanz:

$m = 2, |S| = 6, B = 11$ und Gewichte 3, 3, 3, 4, 4, 5.

Reduktion vom \mathcal{NP} -schweren Entscheidungsproblem 3-PARTITION.

3-PARTITION

Gegeben:

- Menge $S = \{s_1, \dots, s_{3m}\}$,
- natürliche Zahl B ,
- Gewichtsfunktion $\omega: S \rightarrow \{1, \dots, B\}$, so dass $\sum_{i=1}^{3m} \omega(s_i) = mB$.

Gesucht: Kann S in m Mengen S_i partitioniert werden, so dass $|S_i| = 3$ für alle i und $\sum_{s \in S_i} \omega(s) = B$?

Sogar \mathcal{NP} -schwer, wenn $\frac{B}{4} < \omega(s_i) < \frac{B}{2}$ für alle s_i .

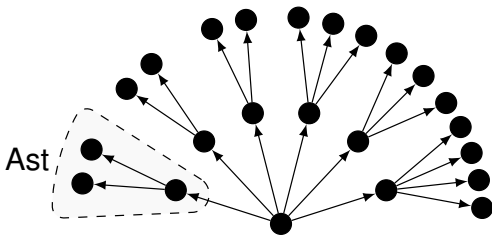
Beispielinstanz:

$m = 2$, $|S| = 6$, $B = 11$ und Gewichte **3, 3, 3, 4, 4, 5**.

Reduktion: Erzeuge Baum mit

- Wurzel r ,
- einem Mittelknoten pro Element s_i aus S ,
- an jedem Mittelknoten jeweils $\omega(s_i) - 1$ Blätter.

Beispielinstanz: $m = 2$, $|S| = 6$, $B = 11$ und Gewichte 3, 3, 3, 4, 4, 5.

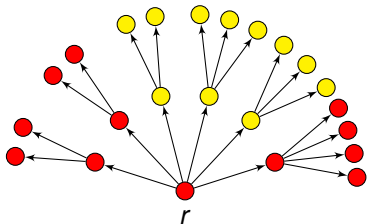


Behauptung: (S, B) ist erfüllbare 3-PARTITION-Instanz genau dann, wenn $S_{\max} \leq B + 1$ für Partitionen mit m Zellen.

\Rightarrow) (S, B) **erfüllbar**.

Zu zeigen: $S_{\max} \leq B + 1$.

- Weise jeder Zelle drei Äste zu, die einem Tripel der Lösung entsprechen.
- Im Beispiel: $\{3, 3, 5\}, \{3, 4, 4\}$.



Queries mit Startknoten $s \neq r$: $S(s, t) < \frac{B}{2}$.

Queries mit Startknoten r : Nur r selbst und Knoten innerhalb der Zielzelle werden abgearbeitet.

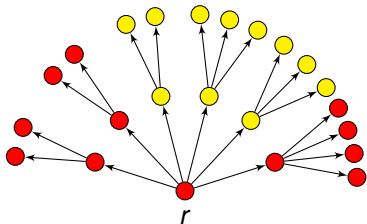
$\Rightarrow S_{\max} \leq B + 1$.

\Leftrightarrow Es gilt $S_{\max} \leq B + 1$.

Zu zeigen: (S, B) erfüllbar.

Wir erhalten eine Lösung für
3-PARTITION, falls ...

- jede Zelle genau B Astknoten enthält.
- jeder Ast genau einer Zelle zugeordnet ist.



Pro Zelle T gibt es eine Query von r , die T komplett abarbeitet.

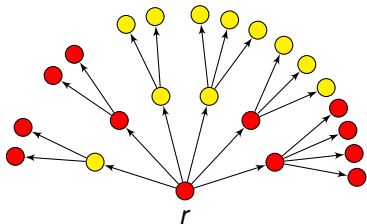
\Rightarrow Wegen $S_{\max} \leq B + 1$ enthält keine Zelle mehr als B Astknoten.

\Leftarrow) **Es gilt** $S_{\max} \leq B + 1$.

Zu zeigen: (S, B) erfüllbar.

Wir erhalten eine Lösung für
3-PARTITION, falls ...

- jede Zelle genau B Astknoten enthält.
- jeder Ast genau einer Zelle zugeordnet ist.



Annahme: ein Ast enthält Knoten aus verschiedenen Zellen.

$\Rightarrow \exists$ Blatt, dessen Zelle T nicht der Zelle des Mittelknoten entspricht.

\Rightarrow Worst-Case Query nach T arbeitet diesen Mittelknoten ab.



$\Rightarrow S_{\max} > B + 1$. ζ



Gerichtet:

Sterne		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($h \leq 2$)		\mathcal{NP} -schwer
Pfade		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($\Delta \leq 3$)		\mathcal{NP} -schwer
Kreise		$\mathcal{O}(n)$

Ungerichtet:






Sterne		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($h \leq 2$)		\mathcal{NP} -schwer
Pfade		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($\Delta \leq 3$)		\mathcal{NP} -schwer
Kreise		?

- Ähnliche Resultate für andere Graphklassen (beschränkter Grad, ungerichtet).
- Beweisideen in den meisten Fällen ähnlich.
- Problem MINWORSTCASEPARTITION ist selbst für stark eingeschränkte Graphklassen \mathcal{NP} -schwer.

Übersicht: Average-Case

Alternativ: Minimiere erwarteten Suchraum $S_{\text{avg}} := \sum_{s,t \in V} S(s,t) / n^2$.

Gerichtet:

Sterne		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($h \leq 2$)		\mathcal{NP} -schwer
Pfade		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($\Delta \leq 3$)		?
Kreise		$\mathcal{O}(n)$

Ungerichtet:

Sterne		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($h \leq 2$)		\mathcal{NP} -schwer
Pfade		$\mathcal{O}(n)$
Bäume ($\Delta \leq 3$)		?
Kreise		?

- Beweise analog zum Worst Case.
- Auch hier Schwereresultate für stark eingeschränkte Graphen.

⇒ Verwende Heuristiken.

Anmerkung:

Für viele Beschleunigungstechniken, die in der Vorlesung behandelt werden, gibt es vergleichbare Schwereresultate.

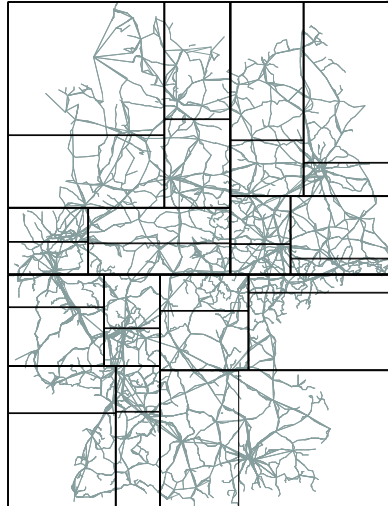
Anforderungen:

- balanciert

mögliche Partitionen:

- Gitter
- Quad-Baum
 - iterativ in 4 Zellen unterteilen
- kd-Baum
 - Verallgemeinerung von Quad-Baum

weitere Anforderungen?

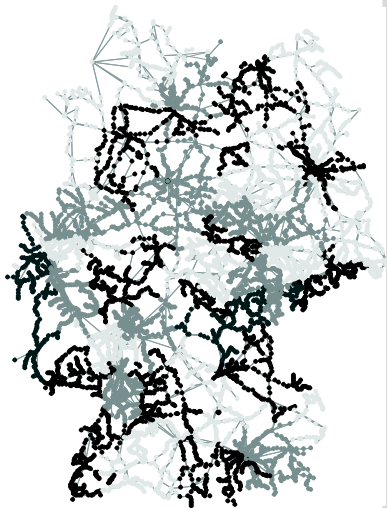


Anforderungen:

- ausbalanciert
- wenige Randknoten
- zusammenhängend

Black-Box Partitionierer (METIS, ...):

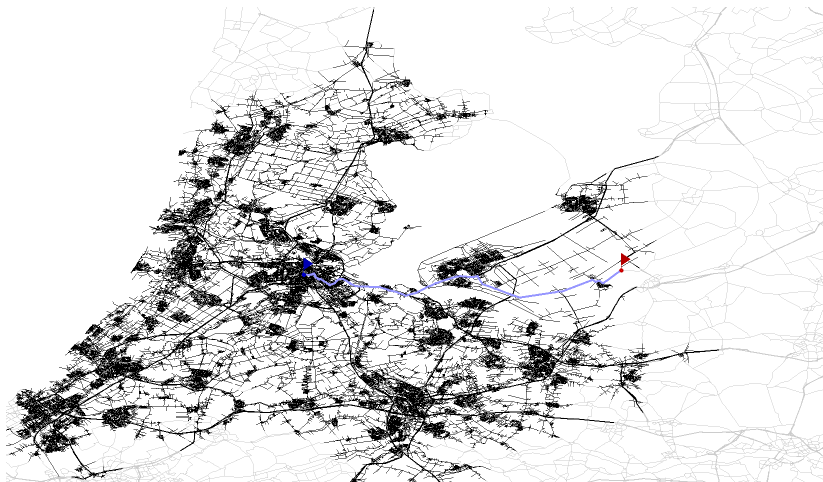
- benutzen keine Einbettung
- oft: teilen rekursiv Graphen in k Teile mit kleinem Schnitt
- bringen gute Lösungen für Arc-Flags



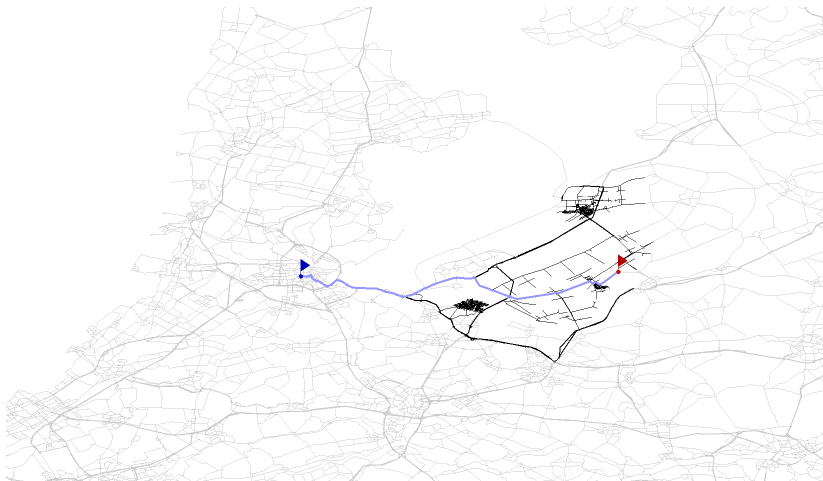
Arc-Flags Eigenschaften



Suchraum – Dijkstra



Suchraum – Arc-Flags



Korrektheit

ArcFlagsDijkstra ist korrekt

zu zeigen: für jeden kürzesten s - t -Weg $P = (s = u_1, \dots, u_k = t)$ haben alle Kanten (u_i, u_{i+1}) die Flagge $AF_T(u_i, u_{i+1})$ gesetzt.

- für alle (u_i, u_{i+1}) in T trivial
- sei u_j der letzte Knoten auf P in T
- u_j also Randknoten und somit Rückwärtsbaum gebaut von u_j
- $P' = (u_1, \dots, u_j)$ ist Subpfad von P und somit ein kürzester Weg von u_1 nach u_j
- somit Baumkanten mit gesetzten Flaggen

Vorteile:

- einfacher Anfrage Algorithmus
- leicht on-top auf bestehende Systeme zu setzen
- ausreichende Beschleunigung

Nachteile:

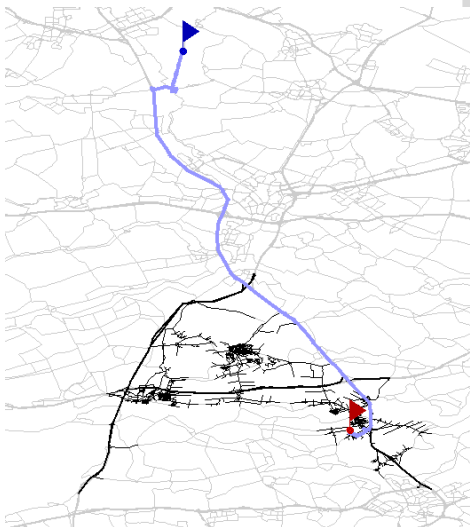
- hohe Vorberechnungsdauer
- weitere?

Beobachtung:

- lange Zeit nur eine Kante wichtig
- daher nur ein Knoten in der Queue
- aber: je näher an der Zelle, desto mehr Kanten werden wichtig
- Suche fächert sich auf
- in Zelle werden dann alle Kanten relaxiert

Zwei Ansätze:

- bidirektionale Flags
- multi-level Flags



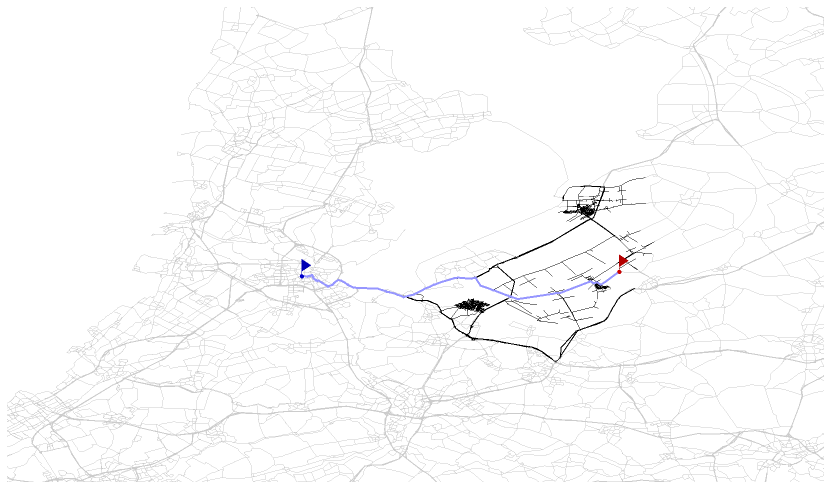
Vorbereitung:

- Vorwärts- und Rückwärtsflaggen
- Rückwärtsflaggen analog für eingehende Kanten berechnet
- Vorberechungszeit in gerichteten Graphen: Faktor 2

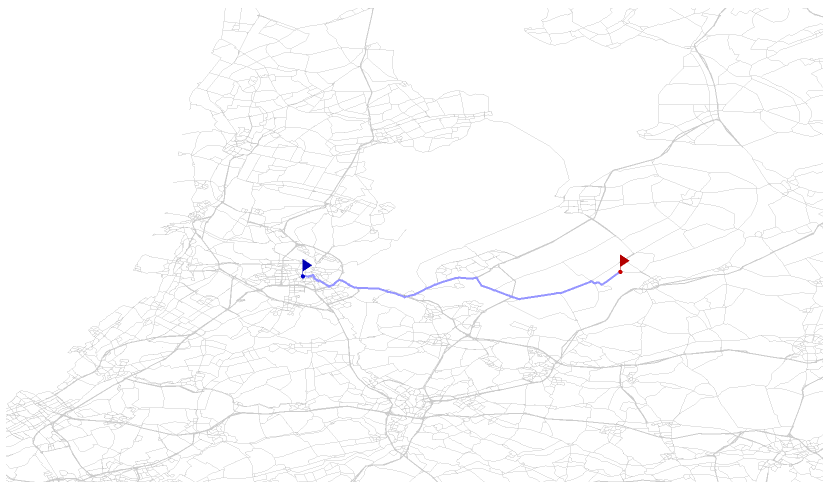
Anfrage:

- bidirektional:
 - Vorwärtssuche relaxiert nur Kanten mit Flagge für T
 - Rückwärtssuche nur Kanten mit Flaggen für S
- normales Stopp-Kriterium von bidirektionalem Dijkstra

Suchraum – Arc-Flags



Suchraum – Bidirektionale Arc-Flags



Multi-Level Arc-Flags

Problem:

- Anfragen in einer Zelle ohne Beschleunigung
- viele Real-Welt Anfragen sind lokal

Multi-Level Arc-Flags:

- Multi-Level Partition
- berechne partielle Flaggen



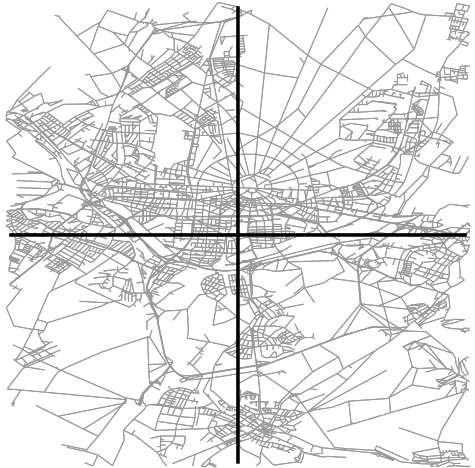
Multi-Level Arc-Flags

Problem:

- Anfragen in einer Zelle ohne Beschleunigung
- viele Real-Welt Anfragen sind lokal

Multi-Level Arc-Flags:

- Multi-Level Partition
- berechne partielle Flaggen



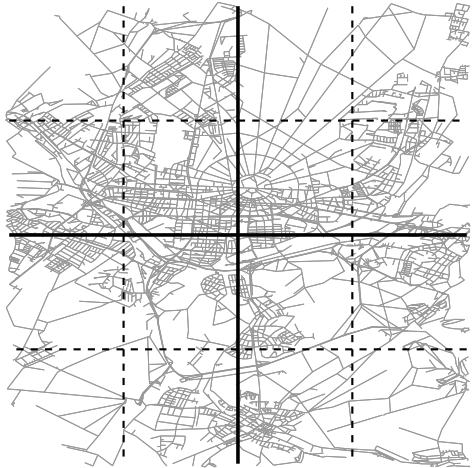
Multi-Level Arc-Flags

Problem:

- Anfragen in einer Zelle ohne Beschleunigung
- viele Real-Welt Anfragen sind lokal

Multi-Level Arc-Flags:

- Multi-Level Partition
- berechne partielle Flaggen



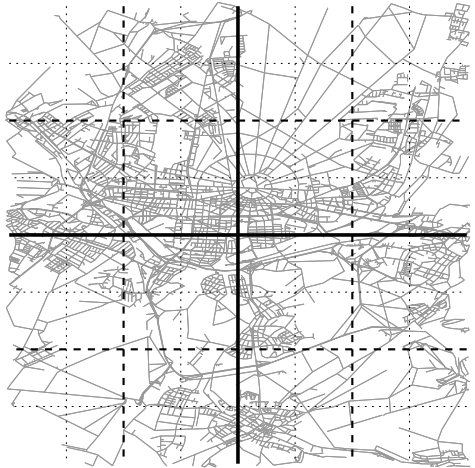
Multi-Level Arc-Flags

Problem:

- Anfragen in einer Zelle ohne Beschleunigung
- viele Real-Welt Anfragen sind lokal

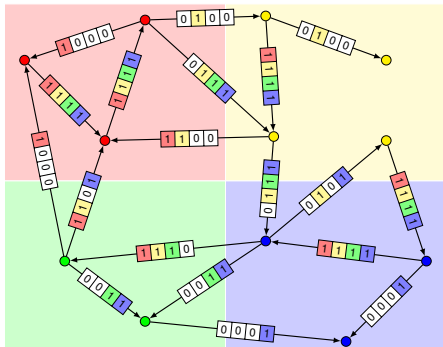
Multi-Level Arc-Flags:

- Multi-Level Partition
- berechne partielle Flaggen



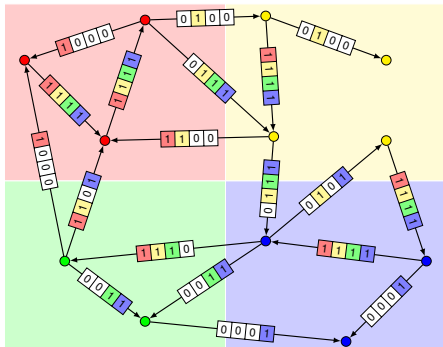
Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt



Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

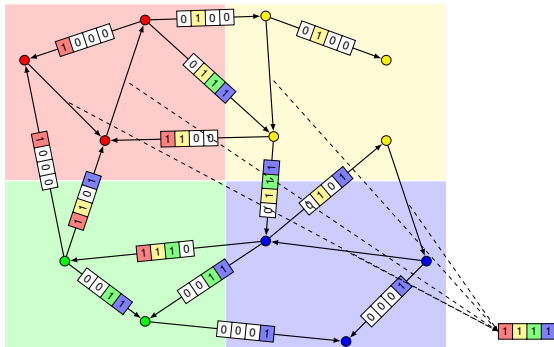


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

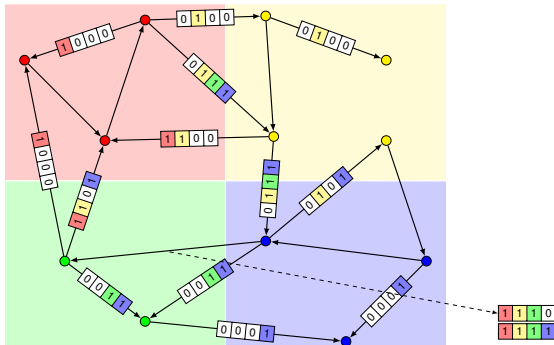


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

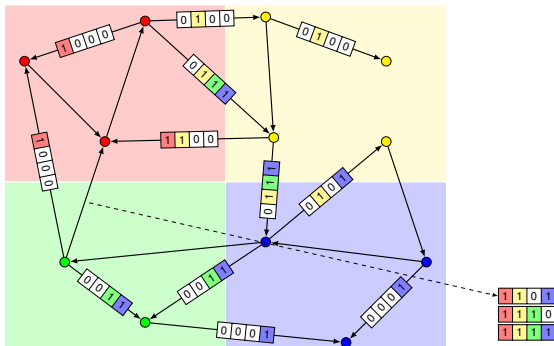


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

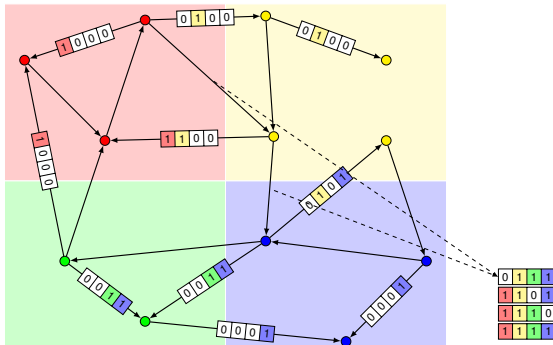


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

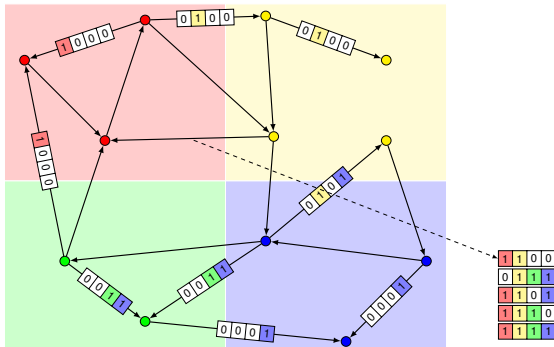


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

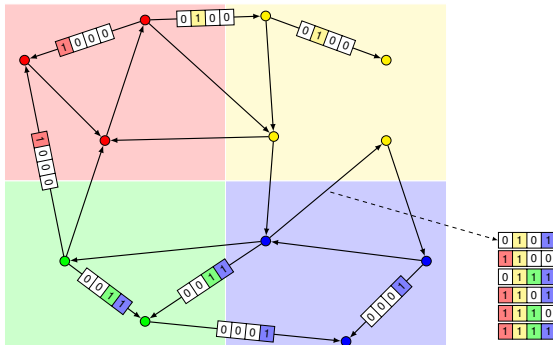


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

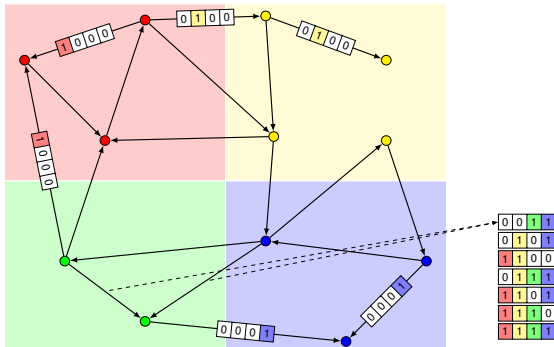


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

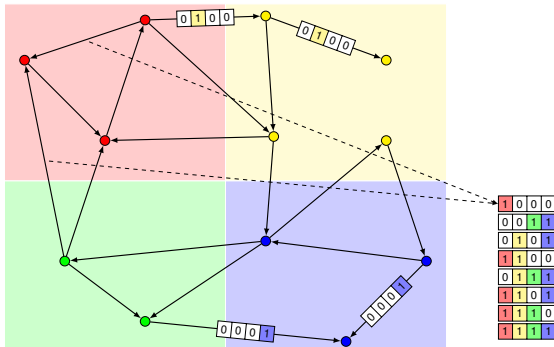


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

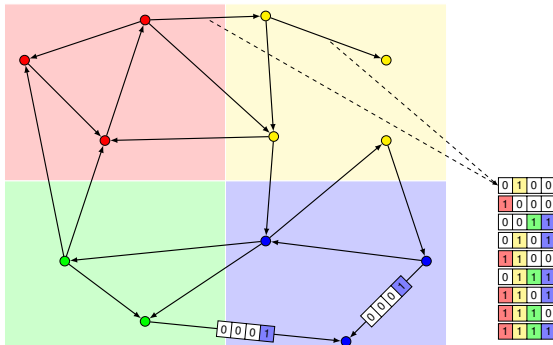


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

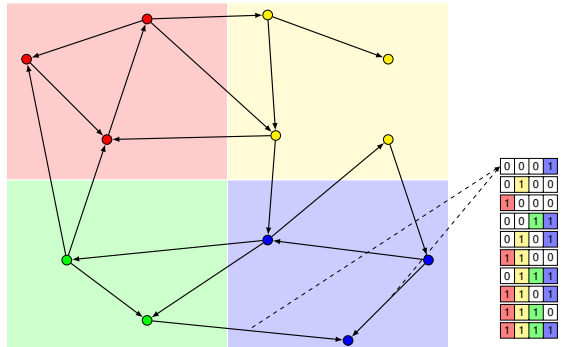


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

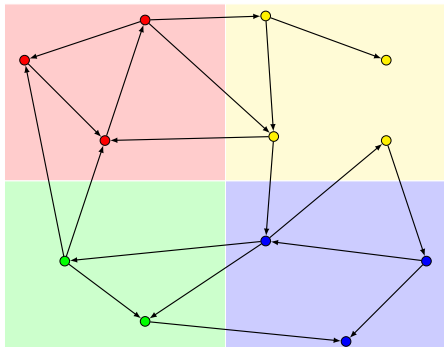


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Effizient Flaggen speichern?

- pro Kante eine Flagge
- Beobachtung: Anzahl Kombinationen begrenzt

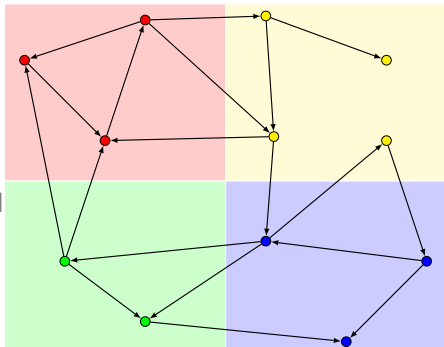


Idee:

- speichere Flaggen in Matrix
- Zeiger von Kanten auf die Matrix
- verringert Speicherverbrauch um einen Faktor 5

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)



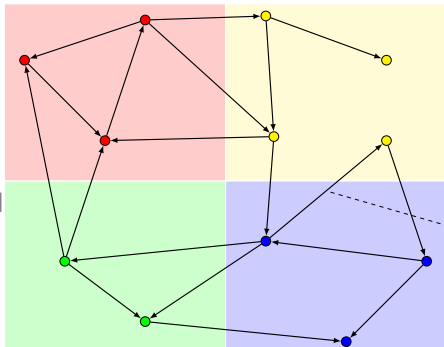
0	0	0	1
0	1	0	0
1	0	0	0
0	0	1	1
0	1	0	1
1	1	0	0
0	1	1	1
1	1	0	1
1	1	1	0
1	1	1	1

Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde “gutes” Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)



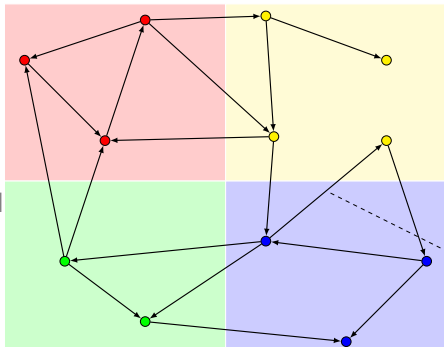
0	0	0	1
0	1	0	0
1	0	0	0
0	0	1	1
0	1	0	1
1	1	0	0
0	1	1	1
1	1	0	1
1	1	1	0
1	1	1	1

Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

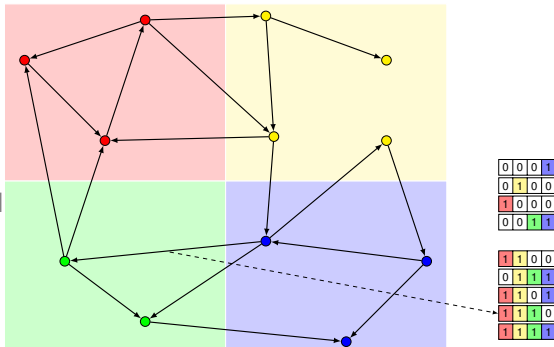


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde “gutes” Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

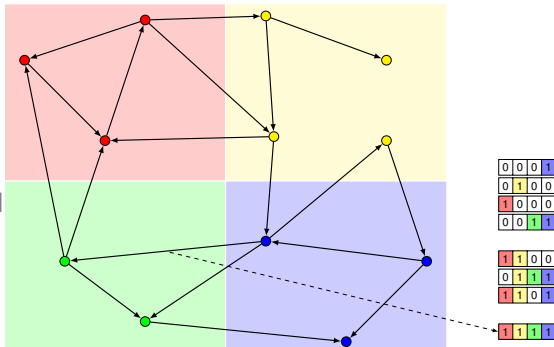


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

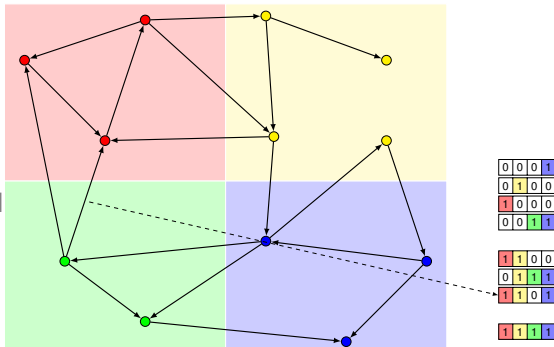


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde “gutes” Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

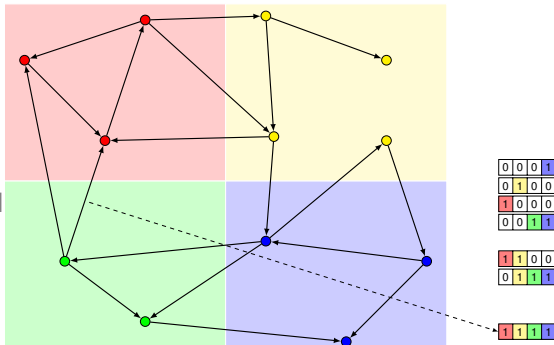


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

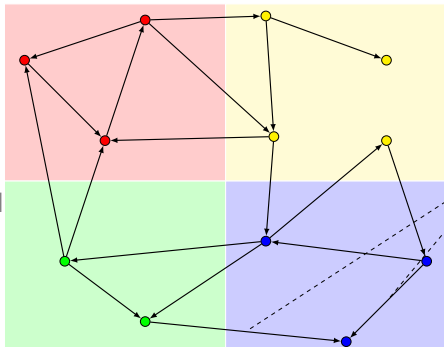


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

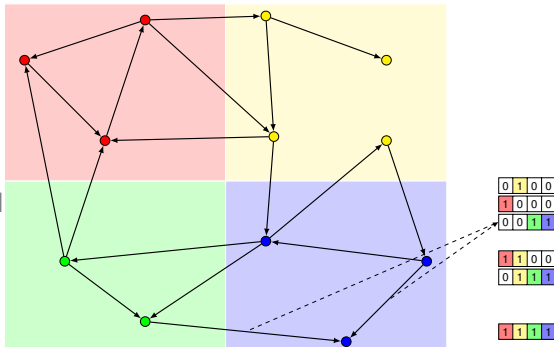


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

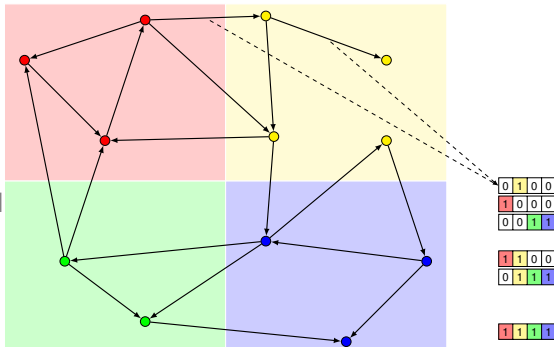


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

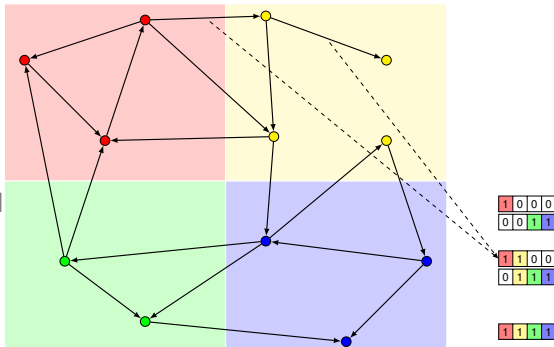


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

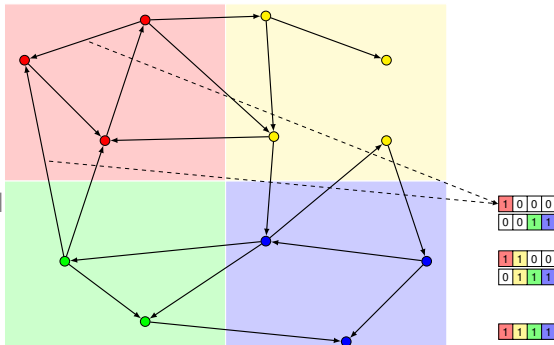


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

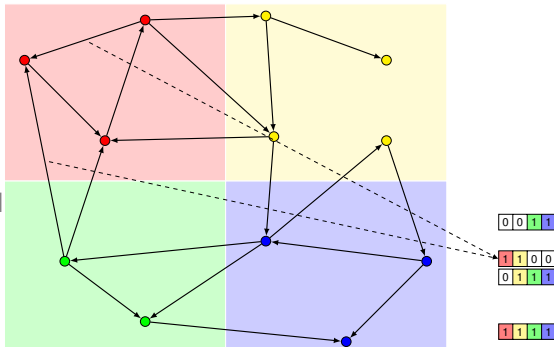


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)

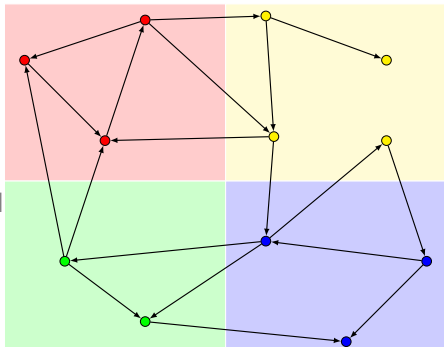


Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde “gutes” Mapping

Beobachtung:

- kippen eines Bits von 1 auf 0 verboten
- kippen eines Bits von 0 auf 1 erlaubt (Anfrage weiterhin korrekt, eventuell langsamer)



Idee:

- verringere Anzahl eindeutiger Arc-Flags durch kippen
- dadurch Kompression der Matrix
- finde "gutes" Mapping

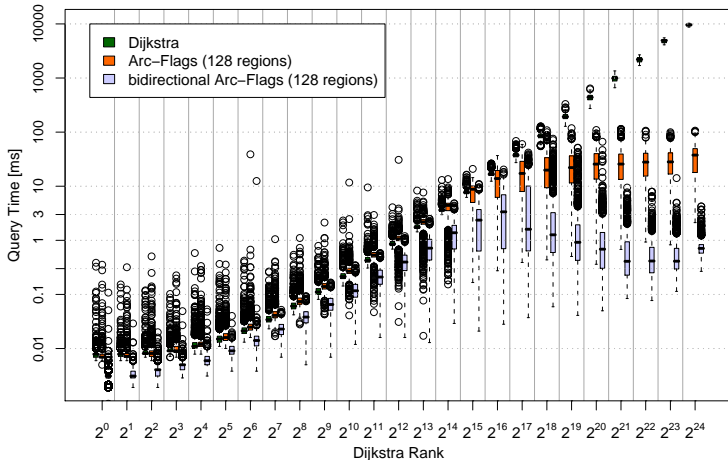
- kaum Verlust bis zu 60% entfernte Flaggen
- geringer Verlust bis zu 80% entfernte Flaggen
- kippen von niedrig-leveligen Flaggen billiger

regions	Prepro		Query		
	time [min]	space [B/n]	# settled nodes	time [ms]	spd up
0	0	0	9 114 385	5 591.6	1.0
200	1 028	19	2 369	1.6	3 494.8
400	1 366	20	1 868	1.2	4 659.7
600	1 723	21	1 700	1.1	5 083.3
800	1 892	23	1 642	1.4	3 994.0
1000	2 156	25	1 593	1.1	5 083.3

Beobachtungen:

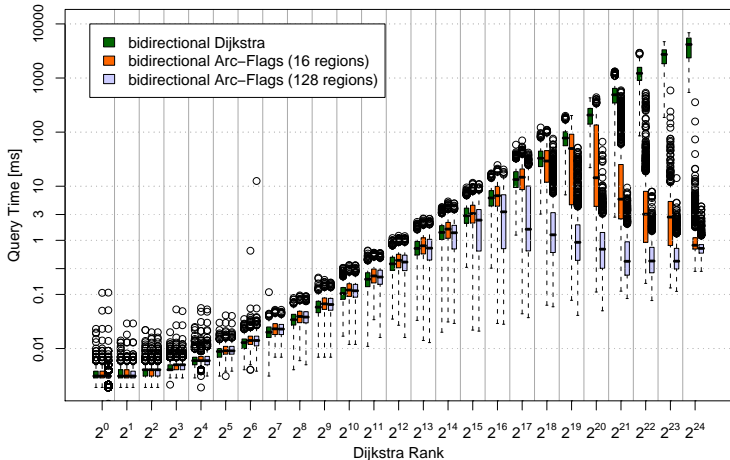
- lange Vorberechnung
- hohe Beschleunigung
- geringer Speicherverbrauch
- mehr als 200 Regionen lohnt sich nicht

Dijkstra Rank ArcFlags Uni- vs Bidir.



- gegenüber Dijkstra nur Beschleunigung für weite Anfragen
- birektionale Arc-Flags deutlich schneller als unidirektionale

Dijkstra Rank ArcFlags # Regionen



- gegenüber Dijkstra nur Beschleunigung für weite Anfragen
- 128 Regionen z.T. deutlich besser als 16 (bei 2^{24} fast gleichauf)

Arc-Flags

- Teile Graphen in k Regionen
- Flaggen zeigen an, ob Kante wichtig für Zielregion ist
- Einfacher Anfrage-Algorithmus
- Vorbereitung
 - Kürzeste-Wege-Baum von jedem Randknoten
 - Manche Flaggen können automatisch gesetzt werden
- Bidirektional und multi-level Erweiterungen
- Beschleunigung in Größenordnung von 10^3
- Nahe Anfragen nicht schneller als Dijkstra
- Hohe Vorberechnungszeit

SHARC

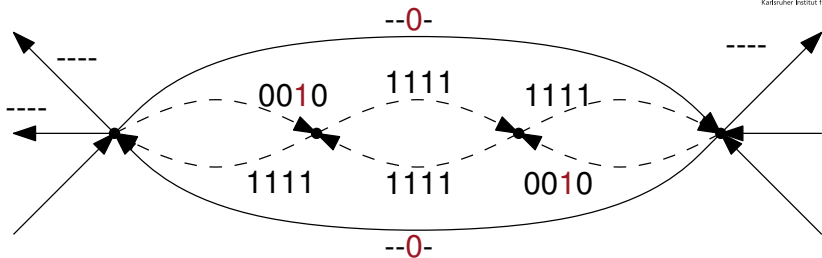


Motivation:

- unidirektional
- Vorberechnungszeiten von Arc-Flags reduzieren

Ideen:

- Multi-Level Arc-Flags
- Integration von Kontraktion
- Verfeinern von Flaggen



Idee:

- sub-optimale Flaggen für entfernte Kanten
- in die Komponente rein: nur own-cell Flagge, sonst voll
- Shortcuts: own-cell false

⇒

- Vorbereitung nur auf kontrahierten Graph
- sub-optimale Flaggen nur am Anfang und Ende der Query
- Überspringen von Kanten automatisch durch Arc-Flags Query

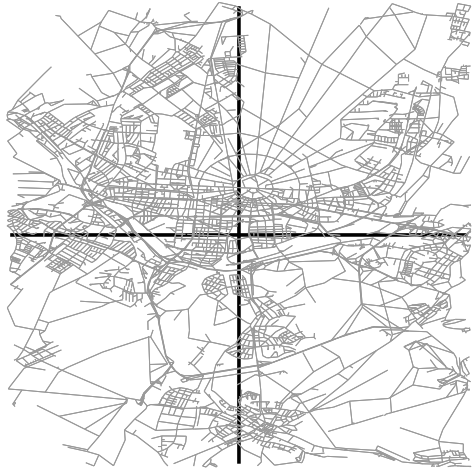
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition



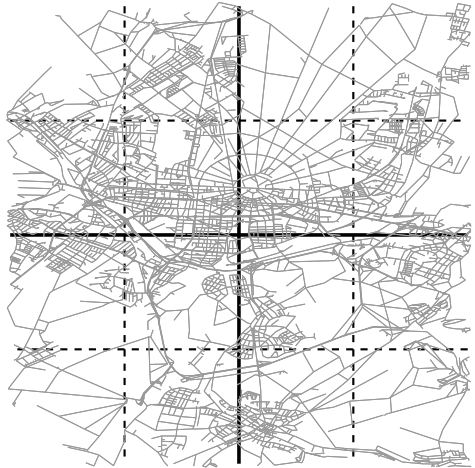
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition



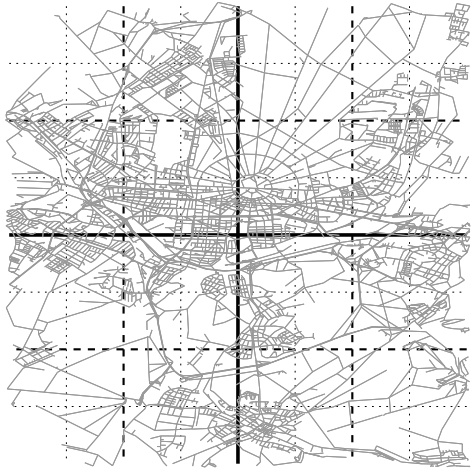
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition



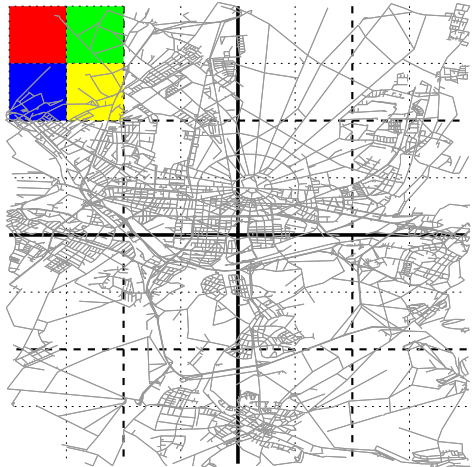
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - kontrahiere Subgraphen



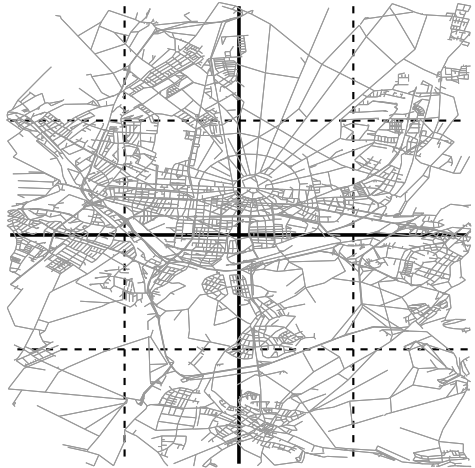
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - berechne Flaggen



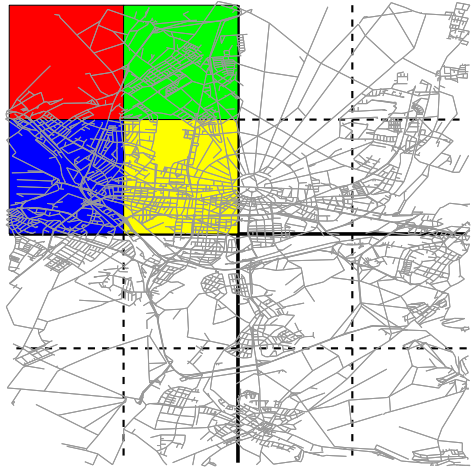
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - kontrahiere Subgraphen



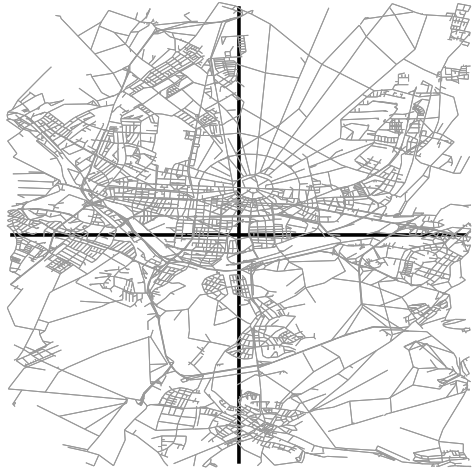
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - berechne Flaggen



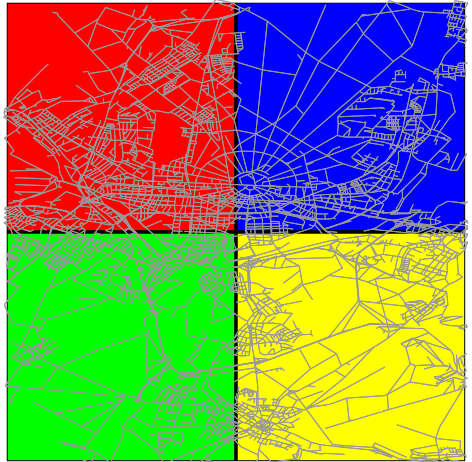
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - kontrahiere Subgraphen



Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - kontrahiere Subgraphen
 - berechne Flaggen

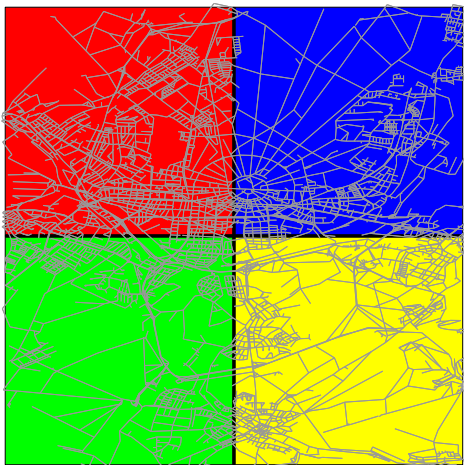


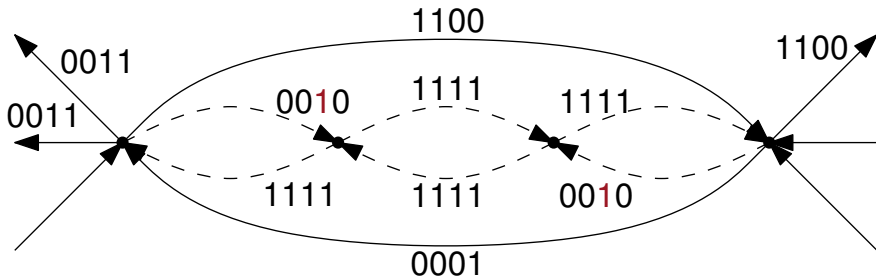
Vorbereitung:

- Multi-Level-Partition
- iterativer Prozess:
 - kontrahiere Subgraphen
 - berechne Flaggen

Anfragen:

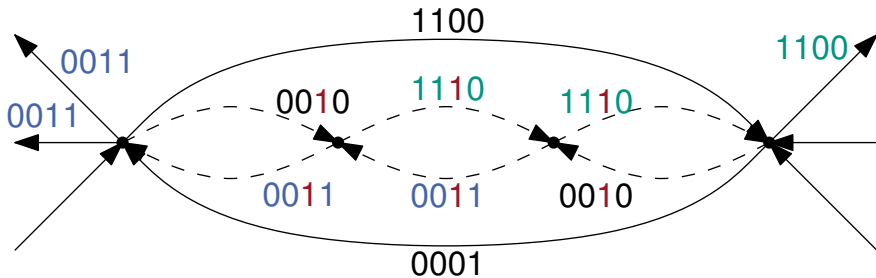
- uni- oder bidirektional
- hierarchisch (Kontraktion)
LowestCommonSupercell(u, t)
- zielgerichtet (Arc-Flags)





Beobachtung:

- Flaggen schlechter als nötig
- geht es besser?



Beobachtung:

- Flaggen schlechter als nötig
- geht es besser?

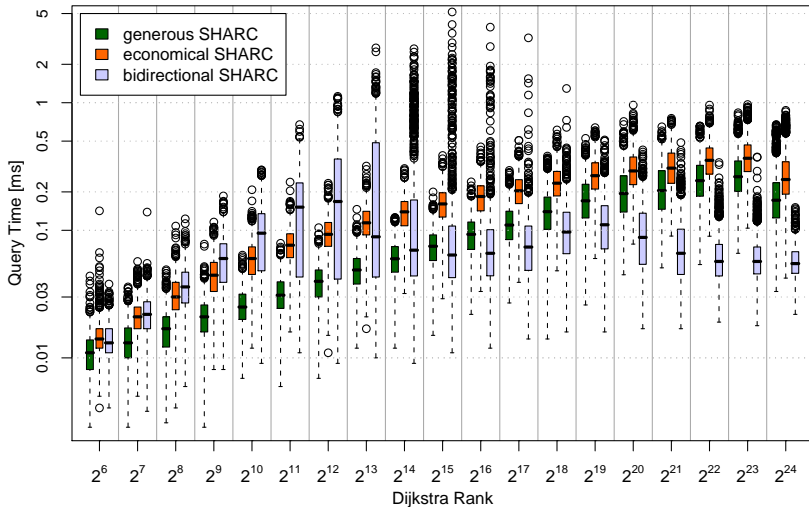
Idee:

- verfeinere Flaggen
 - propagiere Flaggen von wichtigen zu unwichtigen Kanten
 - mittels lokaler Suche
- ⇒ sehr gute Flaggen

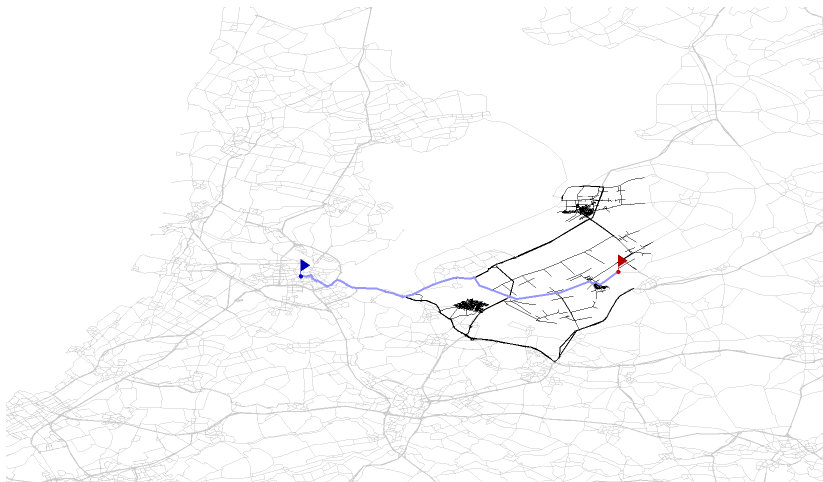
	Europe				USA			
	PREPRO		QUERY		PREPRO		QUERY	
	time	space	#settled	time	time	space	#settled	time
	[h:m]	[B/n]	nodes	[μ s]	[h:m]	[B/n]	nodes	[μ s]
generous SHARC	1:21	14.5	654	290	0:58	18.1	865	376
bidirectional SHARC	2:38	21.0	125	65	2:34	23.1	254	118
economical SHARC	0:34	13.7	784	355	0:38	17.2	1 230	578

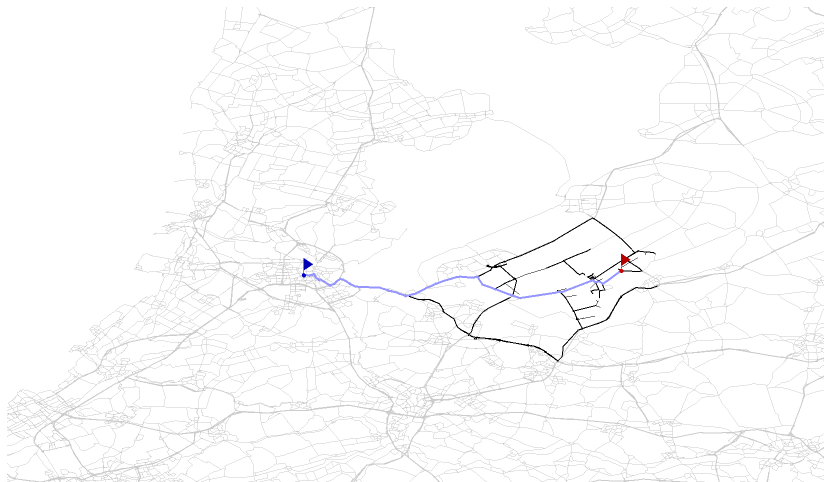
- generous vs economical: unterschiedliche Parametrisierung der Kontraktion und Verfeinerung, Details im Papier
- Um eine Größenordnung schneller als ArcFlags

Dijkstra Rank SHARC

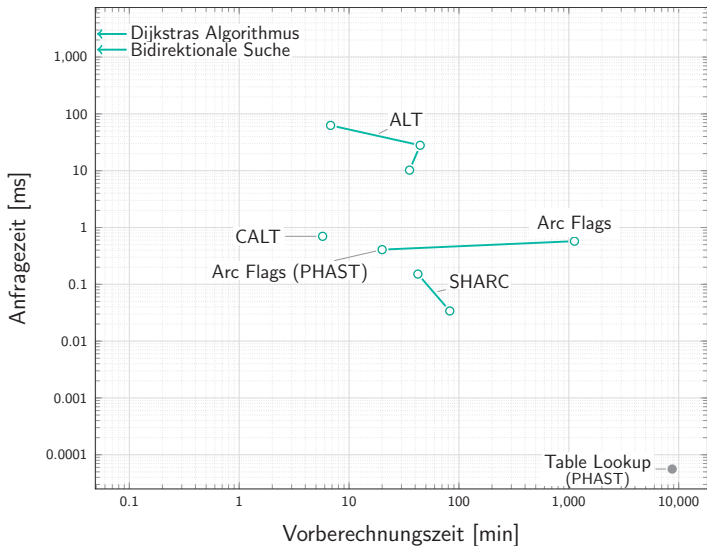


Suchraum – Arc-Flags

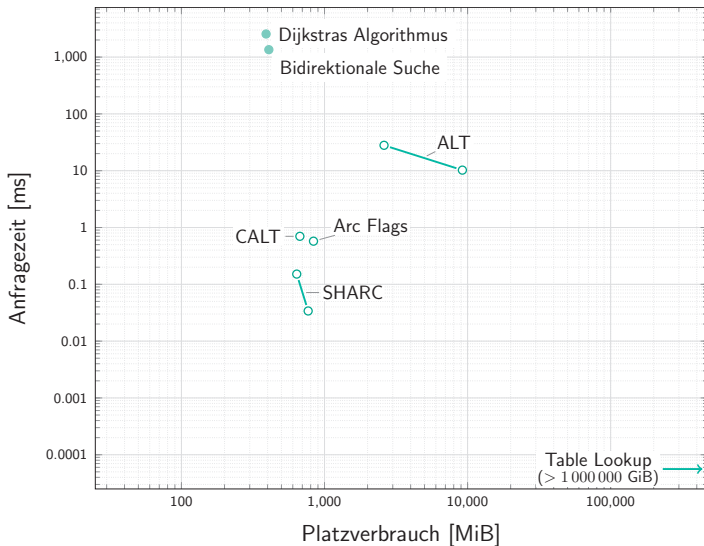




Übersicht bisherige Techniken



Übersicht bisherige Techniken



Mittwoch, 2.5.2018

(Valentin Buchhold)



Reinhard Bauer, Moritz Baum, Ignaz Rutter, and Dorothea Wagner.

On the Complexity of Partitioning Graphs for Arc-Flags.

Journal of Graph Algorithms and Applications, 17(3):265–299, 2013.



Reinhard Bauer and Daniel Delling.

SHARC: Fast and Robust Unidirectional Routing.

ACM Journal of Experimental Algorithmics, 14(2.4):1–29, August 2009.

Special Section on Selected Papers from ALENEX 2008.



Moritz Hilger, Ekkehard Köhler, Rolf H. Möhring, and Heiko Schilling.

Fast Point-to-Point Shortest Path Computations with Arc-Flags.

In Camil Demetrescu, Andrew V. Goldberg, and David S. Johnson, editors, *The Shortest Path Problem: Ninth DIMACS Implementation Challenge*, volume 74 of *DIMACS Book*, pages 41–72. American Mathematical Society, 2009.