

Algorithmen für Routenplanung

8. Vorlesung, Sommersemester 2019

Valentin Buchhold | 22. Mai 2019

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



Kürzeste Wege in Straßennetzwerken

Beschleunigungstechniken (Fortsetzung)

Thema: Graphpartitionierung

- Exkurs: dünn besetzte Gleichungssysteme
- Wiederholung: Inertial Flow
- PUNCH
- FlowCutter

Exkurs: dünn besetzte Gleichungssysteme

- Lösen großer linearer Gleichungssysteme hat viele Anwendungen
- Schnelles Lösen ist wichtig
- Algorithmus von Gauß in $O(n^3)$, wobei n die Anzahl der Variablen ist
 - Oft zu langsam

- Oft sind Gleichungssysteme dünn besetzt
 - D. h. viele Koeffizienten sind 0
- Idee: Speichere 0-Koeffizienten nicht ab
- Aber: Wie 0-Koeffizienten während des Lösens erhalten?

Ziel: obere Dreiecksmatrix per Gaußelimination

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

4 Nullen im oberen Dreieck

Ziel: obere Dreiecksmatrix per Gaußelimination

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 1 & -2 & -2 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ziel: obere Dreiecksmatrix per Gaußelimination

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$

Ziel: obere Dreiecksmatrix per Gaußelimination

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -\frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{1}{3} \end{bmatrix}$$

Keine Nullen übrig $\rightarrow :($

Idee: Spalten und Zeilen umsortieren

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Idee: Spalten und Zeilen umsortieren

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$

Idee: Spalten und Zeilen umsortieren

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$

Idee: Spalten und Zeilen umsortieren

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Idee: Spalten und Zeilen umsortieren

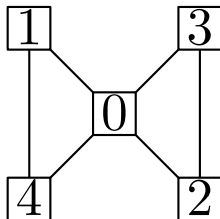
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Alle 4 Nullen erhalten \rightarrow :)

Warum funktioniert das?

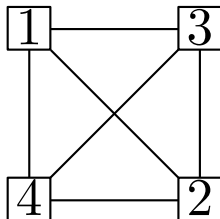
Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 0 & 0 & -2 \\ 1 & 0 & -1 & -1 & 0 \\ -1 & 0 & -1 & -2 & 0 \\ 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$



Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

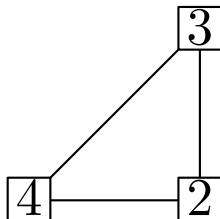
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 1 & -2 & -2 & -1 \\ 0 & -1 & 0 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$



Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

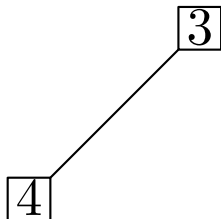
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & \frac{1}{2} \\ 0 & 0 & -\frac{1}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 0 \end{bmatrix}$$



Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{3}{2} \end{bmatrix}$$



Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

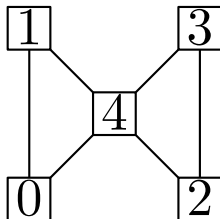
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \\ 0 & 2 & -1 & -1 & -3 \\ 0 & 0 & -\frac{3}{2} & -\frac{3}{2} & -\frac{1}{2} \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -\frac{3}{2} \\ 0 & 0 & 0 & 0 & -\frac{3}{2} \end{bmatrix}$$

4

Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

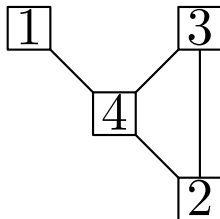
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ -2 & 1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & -1 \\ 1 & -1 & 1 & 1 & 1 \end{bmatrix}$$



Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

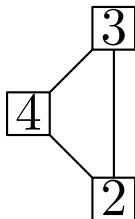
$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$



Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

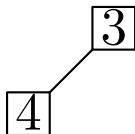
Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & -1 & -2 & -1 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \end{bmatrix}$$



Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.



$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Jeder Eintrag, der nicht Null ist, entspricht einer Kante.

4

$$\begin{bmatrix} 1 & -1 & 0 & 0 & 1 \\ 0 & -1 & 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & -1 & -1 & 1 \\ 0 & 0 & 0 & -1 & -2 \\ 0 & 0 & 0 & 0 & 1 \end{bmatrix}$$

Variablenelimination \leftrightarrow Knotenkontraktion
Jeder Shortcut zerstört eine Null

Graphpartitionierung

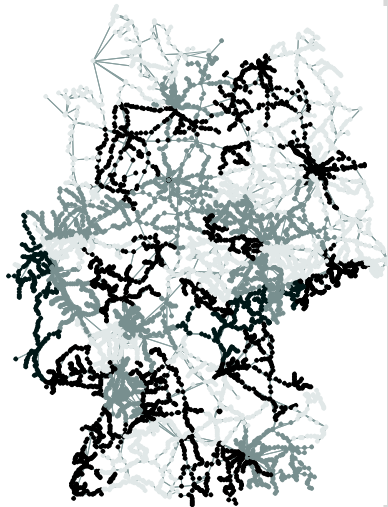


Anforderungen:

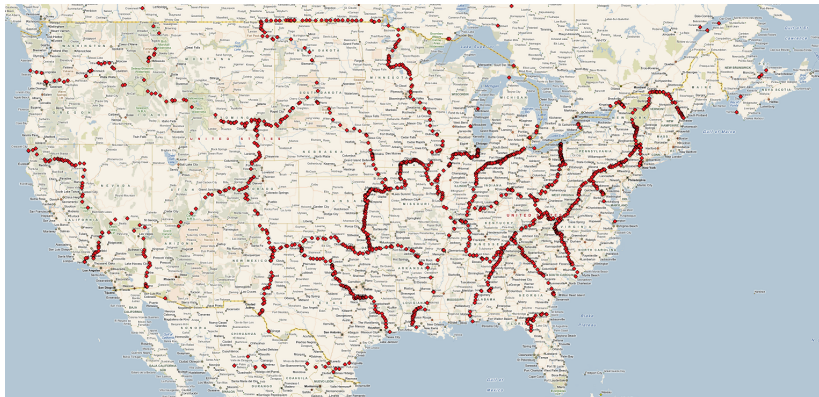
- ausbalanciert
- wenige Randknoten
- zusammenhängend

Black-Box-Partitionierer:

- benutzen keine Einbettung
- oft: teilen rekursiv Graphen in k Teile mit kleinem Schnitt
- lassen sich auf eine Vielzahl Graphklassen anwenden
- heute: spezielle Straßengraph-Partitionierer



- Informell: teile Graphen in lose verbundene Regionen (Zellen).



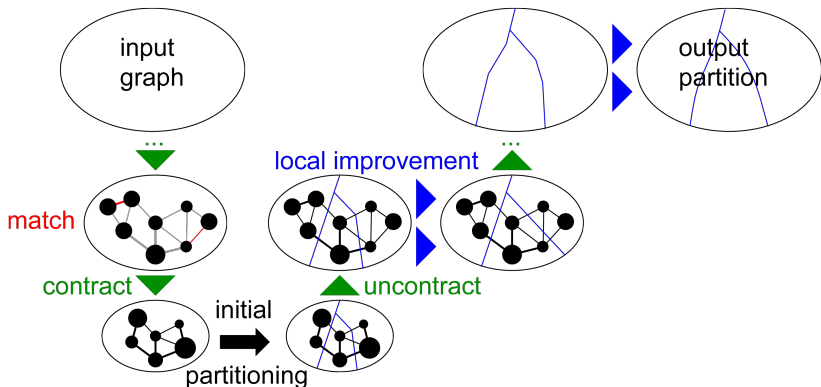
- Formale Definition:
 - Eingabe: ungerichteter Graph $G = (V, E)$
 - Ausgabe: Partition von V in Zellen V_1, V_2, \dots, V_k
 - Ziel: minimale Anzahl Kanten zwischen Zellen
- Standardvariante: $|V_i| \leq U$ für festes U :
 - Anzahl Zellen kann variieren ($\geq \lceil n/U \rceil$).
- Balancierte Variante: k Zellen und Unausgeglichenheit ϵ :
 - genau k Zellen (können nicht-zusammenhängend sein), Größe $\leq (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$.

- Formale Definition:
 - Eingabe: ungerichteter Graph $G = (V, E)$
 - Ausgabe: Partition von V in Zellen V_1, V_2, \dots, V_k
 - Ziel: minimale Anzahl Kanten zwischen Zellen
- **Standardvariante:** $|V_i| \leq U$ für festes U :
 - Anzahl Zellen kann variieren ($\geq \lceil n/U \rceil$).
- **Balancierte Variante:** k Zellen und Unausgeglichenheit ϵ :
 - genau k Zellen (können nicht-zusammenhängend sein), Größe $\leq (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$.

beides NP-schwer \Rightarrow benutze Heuristiken

Black-Box-Partitionierer

- METIS [KK99]
- SCOTCH [PR96]
- DiBaP [MMS09]
- Kappa [HSS10], KaSPar [OS10], Kaffpa [SS11], KaffpaE [SS12]



Schnitt

- Partition des Graphen in 2 Teile (V_1, V_2)
- Größe: Anzahl Schnittkanten ($|S|$)

Minimaler s - t Schnitt

- entferne minimale Anzahl Kanten, sodass s und t im Graphen nicht mehr verbunden sind
- kann in maximalen Fluss überführt werden
- in Polynomialzeit zu berechnen

Dünnster Schnitt

- Schnitt mit $|S| / \min\{|V_1|, |V_2|\}$ minimal
- NP-schwer

Exact Graph Bisection

- Schnitt mit $|S|$ minimal und $|V_1|, |V_2| < \lceil |V|/2 \rceil$
- NP-schwer

Wiederholung: Inertial Flow



Idee:

- Nutze geographische Einbettung
- Basiert auf Max-Flow / Min-Cut
- Berechnet eine Bipartitionierung

Idee:

- Nutze geographische Einbettung
- Basiert auf Max-Flow / Min-Cut
- Berechnet eine Bipartitionierung

Algo:

- Für beide Diagonalen, die Horizontale und die Vertikale:
 - Projiziere Knoten auf Gerade
 - Ordere Knoten nach Position
 - Mache die bn ersten/letzten Knoten zur Quelle/Senke (ein typischer Wert für b ist 0.25 - 0.45)
 - Berechne einen Min-Cut
- Nimm den besten der 4 berechneten Schritte

k -Partitionierung

- Inertial Flow teilt den Graph in zwei Teile
- Um k Teile zu erhalten gibt es folgenden einfachen Algorithmus:
 - Solange man weniger als k Teile hat:
 - Zerteile das größte Teil in zwei Teile

PUNCH



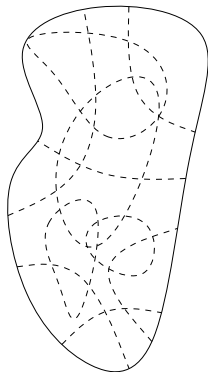


Straßengraphen: dichte Regionen (Gitter) abwechselnd mit natürlichen Schnitten

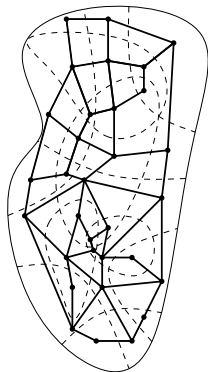
Flüsse, Berge, Wüsten, Wälder, Parks, Grenzen, Autobahnen, . . .

PUNCH: Partitioner Using Natural-Cut Heuristics

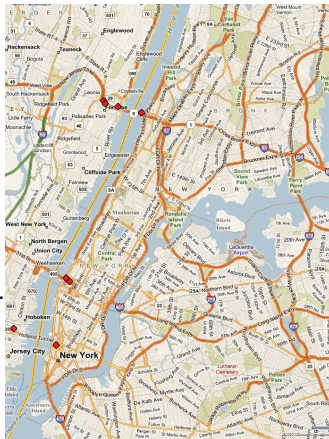
- 1 **Ausdünnung:**
entspricht “match + contract” auf Folie 13
 - finde natürliche Schnitte (auf richtiger Skala)
 - behalte Schnittkanten, kontrahiere alle anderen
- 2 **Zusammensetzen:**
 - partitioniere (kleineren) kontrahierten Graphen
“initial partitioning”
 - greedy + lokale Suche [+ Kombinationen]
“uncontract + local improvements”



- 1 **Ausdünnung:**
entspricht “match + contract” auf Folie 13
 - finde natürliche Schnitte (auf richtiger Skala)
 - behalte Schnittkanten, kontrahiere alle anderen
- 2 **Zusammensetzen:**
 - partitioniere (kleineren) kontrahierten Graphen
“initial partitioning”
 - greedy + lokale Suche [+ Kombinationen]
“uncontract + local improvements”



- Wir brauchen dünne Schnitte zwischen dichten Regionen:
- Dünnsster Schnitt?
 - Zu aufwendig.
- Berechne minimalen s - t Schnitt (für zufällige s, t)?
 - Meist trivial: Knotengrade sind klein.
- Wir brauchen was anderes:
 - s - t Schnitte **zwischen Regionen**



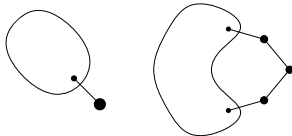
Finde natürliche Schnitte

- 1 Wähle ein Zentrum v .
- 2 Breitensuche der Größe U um v :
 - Erste $U/10$ Knoten: Kern
 - Verbliebene Knoten in der Queue: Ring
- 3 Finde minimum Kern/Ring Schnitt:
 - standard $s-t$ minimaler Schnitt.
- 4 Wiederhole für verschiedene "zufällige" v :
 - bis jeder Knoten in ≥ 2 Kernen war

①

Berechne kleine Schnitte extra:

- identifiziere 1- and 2-Schnitte
- reduziert Straßengraph um Faktor 2
- beschleunigt Schnittfindung



Finde natürliche Schnitte

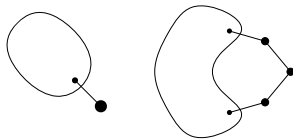
- 1 Wähle ein Zentrum v .
- 2 Breitensuche der Größe U um v :
 - Erste $U/10$ Knoten: Kern
 - Verbliebene Knoten in der Queue: Ring
- 3 Finde minimum Kern/Ring Schnitt:
 - standard $s-t$ minimaler Schnitt.
- 4 Wiederhole für verschiedene "zufällige" v :
 - bis jeder Knoten in ≥ 2 Kernen war



$U/10$ nodes

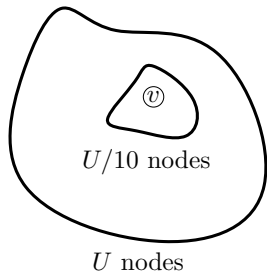
Berechne kleine Schnitte extra:

- identifiziere 1- and 2-Schnitte
- reduziert Straßengraph um Faktor 2
- beschleunigt Schnittfindung



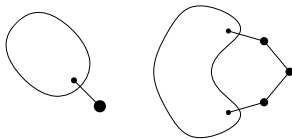
Finde natürliche Schnitte

- 1 Wähle ein **Zentrum** v .
- 2 Breitensuche der Größe U um v :
 - Erste $U/10$ Knoten: **Kern**
 - Verbliebene Knoten in der Queue: **Ring**
- 3 Finde minimum **Kern/Ring** Schnitt:
 - standard $s-t$ minimaler Schnitt.
- 4 Wiederhole für verschiedene "zufällige" v :
 - bis jeder Knoten in ≥ 2 Kernen war



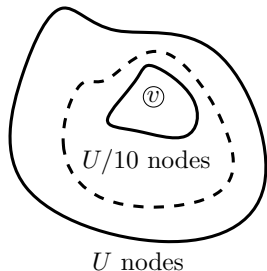
Berechne **kleine Schnitte** extra:

- identifiziere 1- and 2-Schnitte
- reduziert Straßengraph um Faktor 2
- beschleunigt Schnittfindung



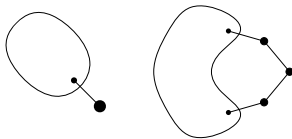
Finde natürliche Schnitte

- 1 Wähle ein **Zentrum** v .
- 2 Breitensuche der Größe U um v :
 - Erste $U/10$ Knoten: **Kern**
 - Verbliebene Knoten in der Queue: **Ring**
- 3 Finde minimum **Kern/Ring** Schnitt:
 - standard $s-t$ minimaler Schnitt.
- 4 Wiederhole für verschiedene "zufällige" v :
 - bis jeder Knoten in ≥ 2 Kernen war

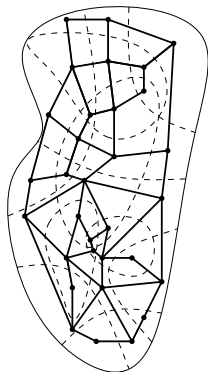


Berechne **kleine Schnitte** extra:

- identifiziere 1- and 2-Schnitte
- reduziert Straßengraph um Faktor 2
- beschleunigt Schnittfindung



- 1 viele Kanten werden nie geschnitten
 - 2 Schnittkanten partitionieren den Graphen in **Fragmente**
 - 3 Fragmentgröße $\leq U$ (meist viel kleiner)
- Generiere **Fragmentgraph**:
 - Fragment \rightarrow gewichteter Knoten
 - benachbarte Fragmente \rightarrow gewichtete Kante

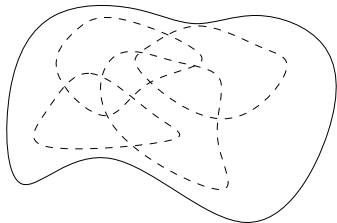


U	fragments	frag size
4 096	605 864	30
65 536	104 410	173
1 048 576	10 045	1 793

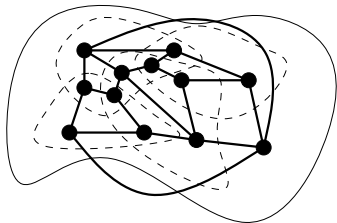
(Europe: 18M nodes)

Konstruktionsphase

- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:

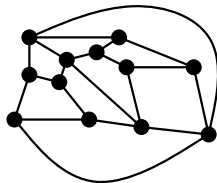


- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;



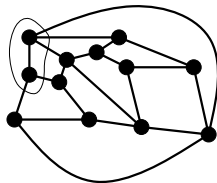
Konstruktionsphase

- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;



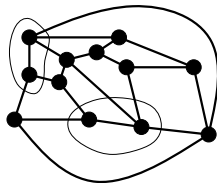
Konstruktionsphase

- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;

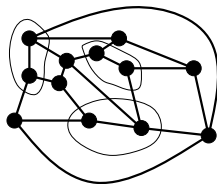


Konstruktionsphase

- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;

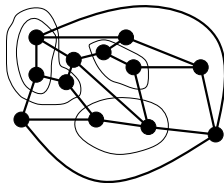


- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;



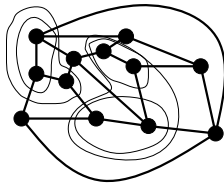
Konstruktionsphase

- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;

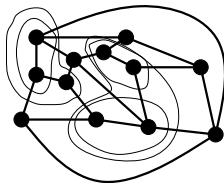


Konstruktionsphase

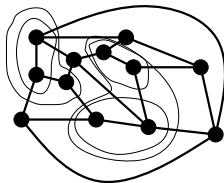
- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;
 - stoppe wenn maximal.



- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;
 - stoppe wenn maximal.
- Zufällig greedy:
 - füge Fragmente zusammen, die stärker verbunden...
 - ...im Verhältnis zu ihrer Größe (= # Knoten, die sie repräsentieren).



- Fragmentgröße deutlich unterhalb von U , Schnitt unnötig groß
- Finde bessere Partition durch Zusammenfassen von Fragmenten
- Algorithmus:
 - starte mit isolierten Fragmenten;
 - kombiniere adjazente Zellen;
 - stoppe wenn maximal.
- Zufällig greedy:
 - füge Fragmente zusammen, die stärker verbunden...
 - ...im Verhältnis zu ihrer Größe (= # Knoten, die sie repräsentieren).



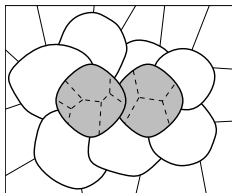
Ergebnis okay, aber es geht besser.

Lokale Suche

(Lokale Reoptimierung auf teilweise entpacktem Graphen)

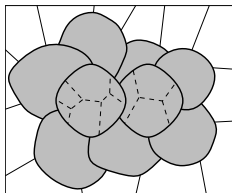
(Lokale Reoptimierung auf teilweise entpacktem Graphen)

- Für paarweise benachbarte Zellen:
 - Zerteilung in Fragmente;
 - lass konstruktiven, randomisierten Algorithmus auf Subproblem laufen;
 - behalte Lösung wenn besser.



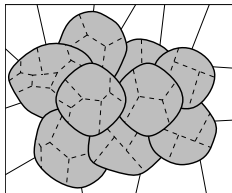
(Lokale Reoptimierung auf teilweise entpacktem Graphen)

- Für paarweise benachbarte Zellen:
 - Zerteilung in Fragmente;
 - lass konstruktiven, randomisierten Algorithmus auf Subproblem laufen;
 - behalte Lösung wenn besser.
- Variante benutzt auch Nachbarzellen:
 - mehr Flexibilität;
 - beste Ergebnisse (Standard).



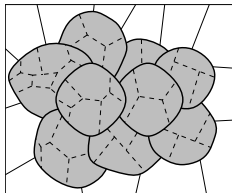
(Lokale Reoptimierung auf teilweise entpacktem Graphen)

- Für paarweise benachbarte Zellen:
 - Zerteilung in Fragmente;
 - lass konstruktiven, randomisierten Algorithmus auf Subproblem laufen;
 - behalte Lösung wenn besser.
- Variante benutzt auch Nachbarzellen:
 - mehr Flexibilität;
 - beste Ergebnisse (Standard).
- Nachbarzellen können auch in Fragmente zerteilt werden:
 - Subprobleme zu groß;
 - schlechtere Ergebnisse.



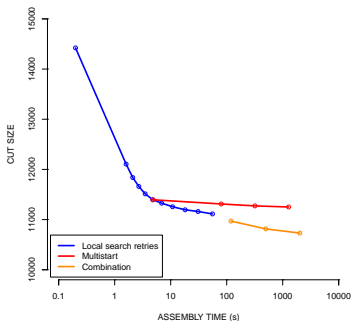
(Lokale Reoptimierung auf teilweise entpacktem Graphen)

- Für paarweise benachbarte Zellen:
 - Zerteilung in Fragmente;
 - lass konstruktiven, randomisierten Algorithmus auf Subproblem laufen;
 - behalte Lösung wenn besser.
- Variante benutzt auch Nachbarzellen:
 - mehr Flexibilität;
 - beste Ergebnisse (Standard).
- Nachbarzellen können auch in Fragmente zerteilt werden:
 - Subprobleme zu groß;
 - schlechtere Ergebnisse.



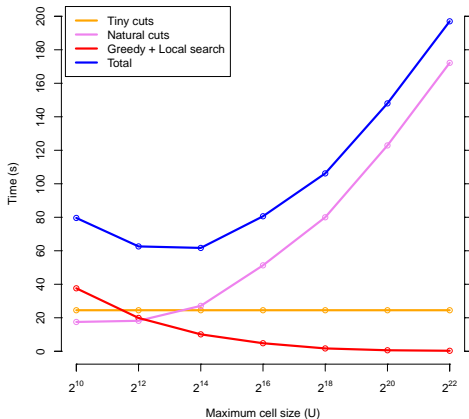
Evaluieren Sie jedes Subproblem mehrmals (mit Zufall).

- **Mehrfacher Test** für jedes Paar
 - lokale Suche hat Zufallskomponenten
- **Multistart:**
 - konstruktiv + lokale Suche;
 - behalte beste Lösung.
- **Kombination:**
 - kombiniere manche Lösungen;
 - merge + lokale Suche.



(Europe, $U = 2^{16}$)

längere Laufzeit → bessere Lösungen



Europe (18M vertices), 12 cores

Flaschenhalse: Aufbau für kleine U , Ausdünnung für große U

U	A	B	B/\sqrt{U}	$B/\sqrt[3]{U}$
1 024	895	16.8	0.52	1.66
4 096	3 602	27.6	0.43	1.73
16 384	14 437	45.6	0.36	1.80
65 536	57 376	72.7	0.28	1.80
262 144	222 626	103.7	0.20	1.62
1 048 576	826 166	134.3	0.13	1.32
4 194 304	3 105 245	127.9	0.06	0.79

(Europe, 16 retries, no multistart/combination)

U : maximal erlaubte Zellengröße

A : durchschn. Zellengröße der Lösungen

B : durchschn. Randknoten pro Zelle

Straßengraphen haben sehr kleine Separatoren

Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

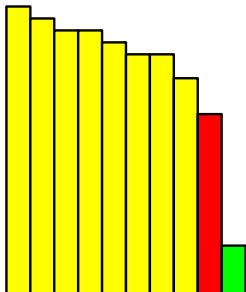
- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)

Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)

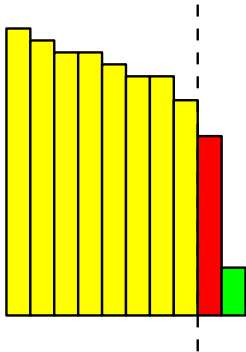


Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)

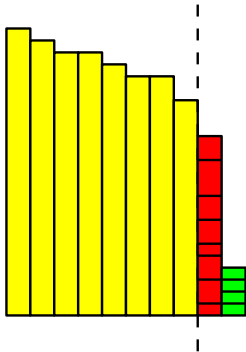


Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)



Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)



Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)

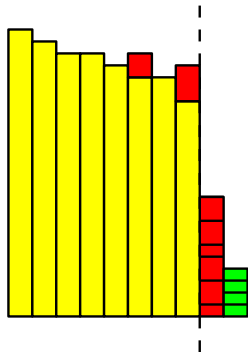


Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$.

Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon) \lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)

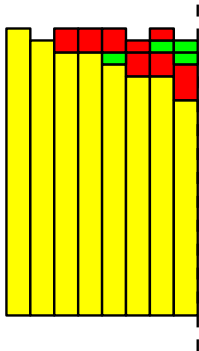


Andere Verfahren lösen **balancierte Variante**:

- finde k Zellen mit Größe $\leq (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$.

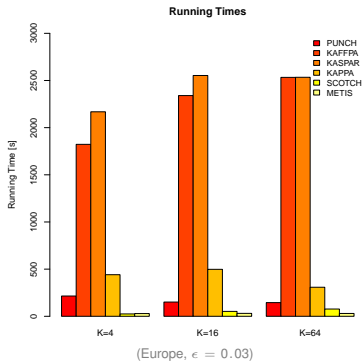
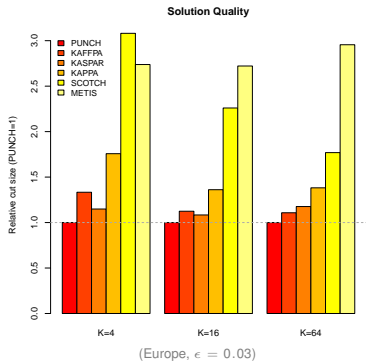
Erweiterung von PUNCH:

- 1 benutze Standard-PUNCH mit $U = (1 + \epsilon)\lceil n/k \rceil$;
- 2 wähle k Basis Zellen, verteile den Rest (Multistart)

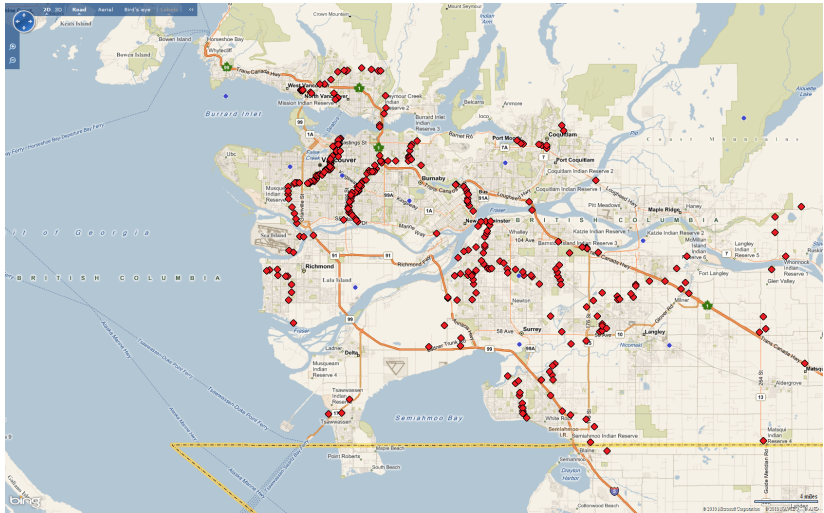


PUNCH: bessere Lösungen...

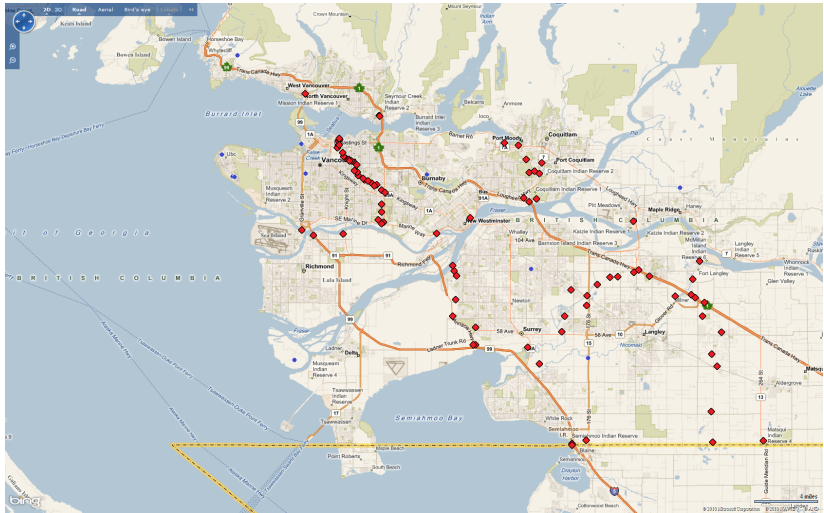
...in vernünftiger Zeit.



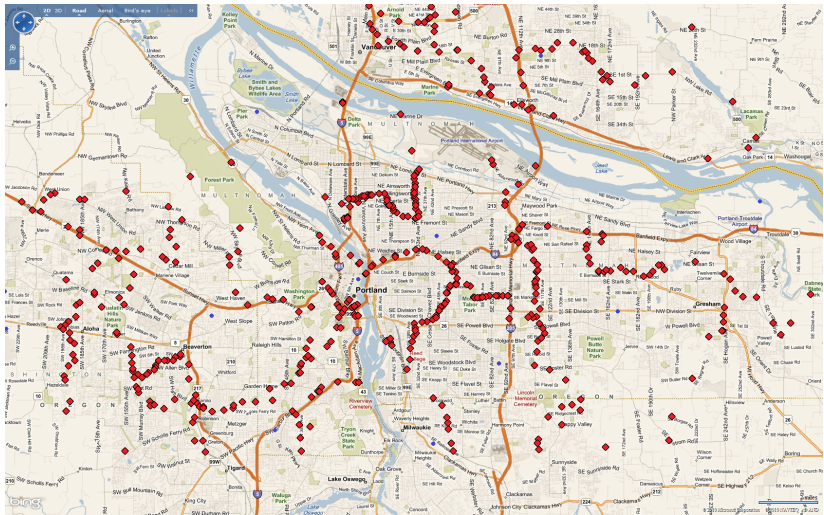
Vancouver mit METIS



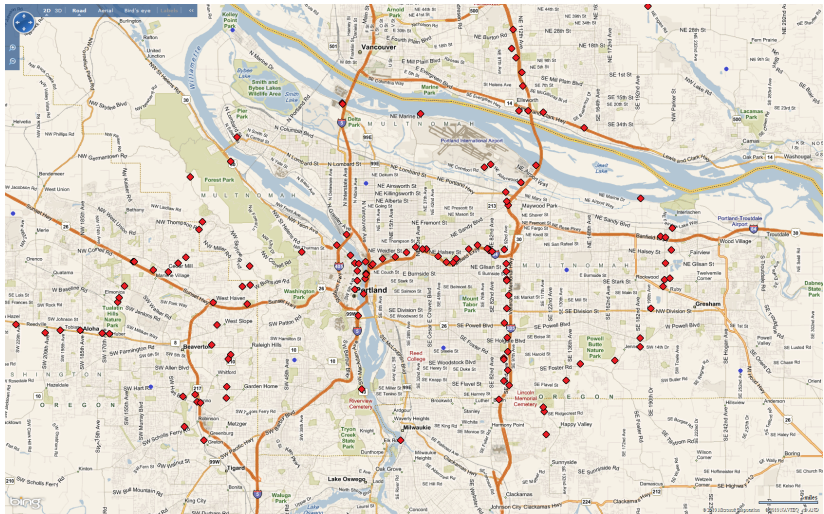
Vancouver mit PUNCH



Portland mit METIS



Portland mit PUNCH



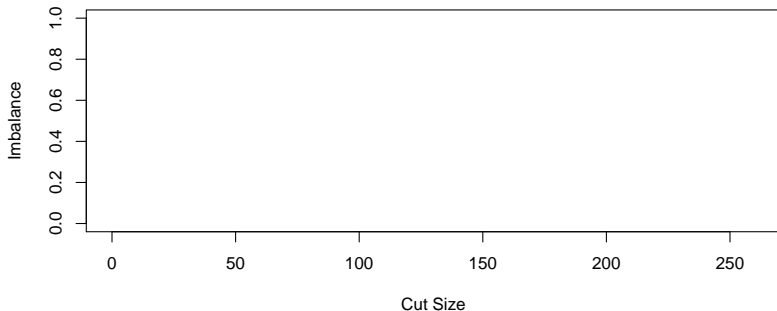
- reduziert Randknoten gegenüber METIS um mehr als Faktor 2
- Beschleunigung von Arc-Flags Vorberechnung um Faktor 2
- auch Multilevel-Partitionen berechenbar
top-down liefert beste Ergebnisse
- dabei Vorteile gegenüber METIS sogar größer
- Wie weit vom Optimum entfernt?
- Wird für die Bing Routing Engine benutzt.



FlowCutter

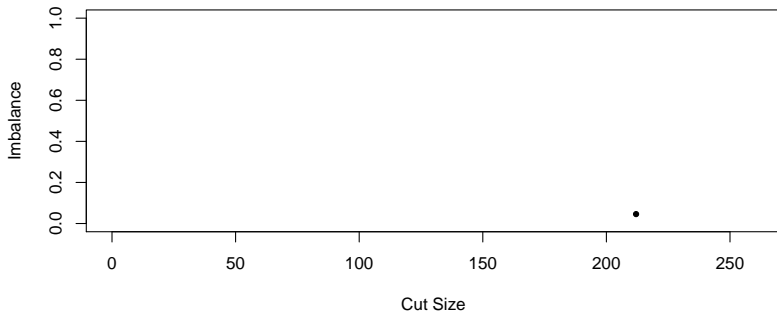


“Good” Cuts



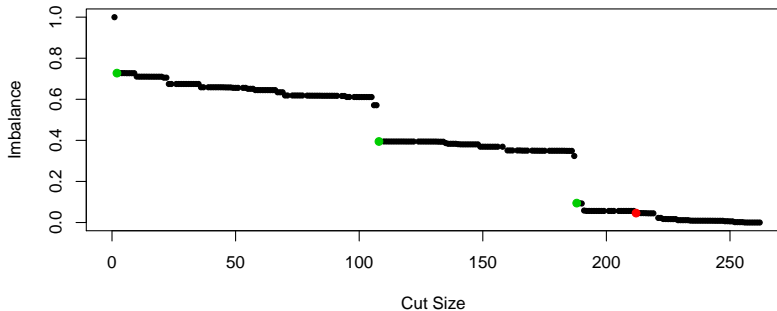
- imbalance = 0 → perfect balance
- imbalance = 1 → everything on one side

“Good” Cuts



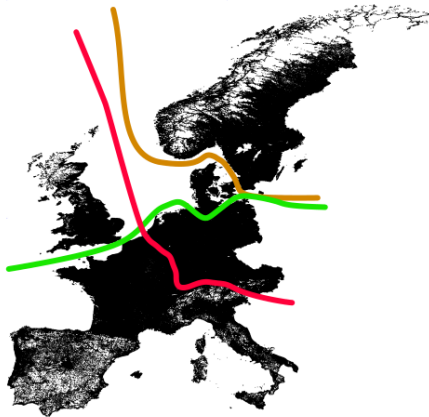
- $18 \cdot 10^6$ node Europe graph
- Result for maximum imbalance 5%
- Is this a good cut?
(Maybe yes, as $212 \lll 18 \cdot 10^6$?)

“Good” Cuts



- Green cuts have a better trade-off
- Pareto-front needed to select good cut

“Good” Cuts Illustrated



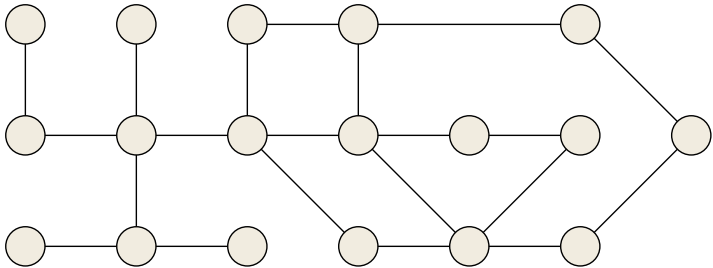
FlowCutter

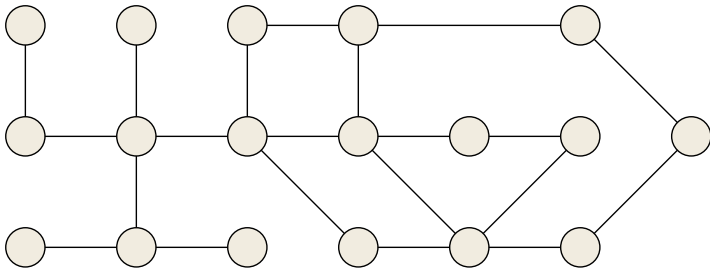
- Core algorithm is heuristic for the balanced *st*-cut problem
- With connected sides
- Algorithm optimizes imbalance and size in the Pareto-sense

Idea

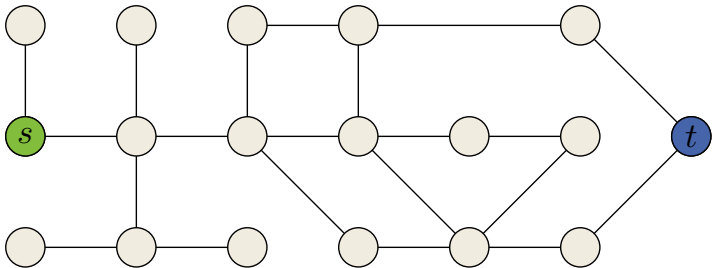
- Iteratively add source and target nodes to modify the min-cuts

Core FlowCutter

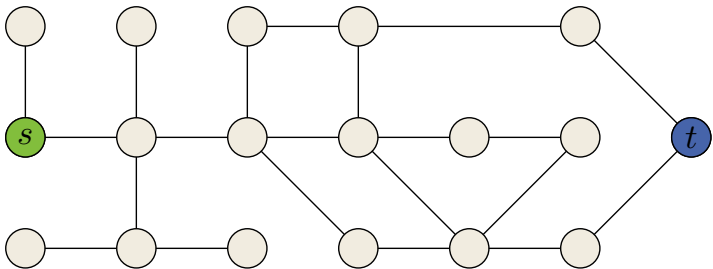




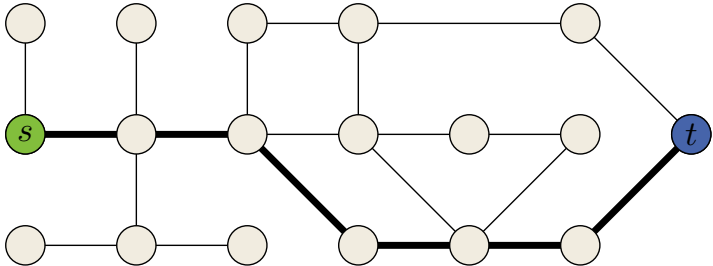
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



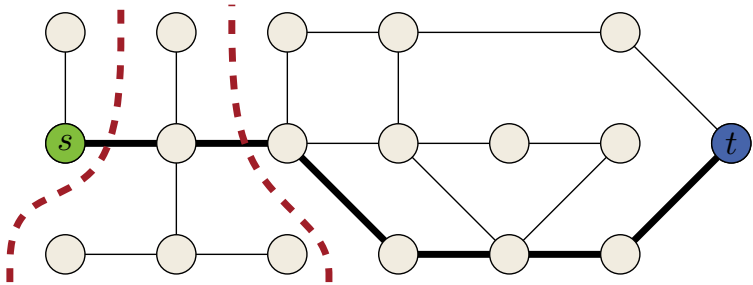
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

5. Pierce Schnitt



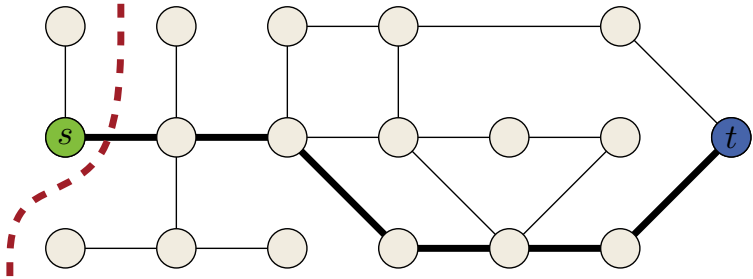
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

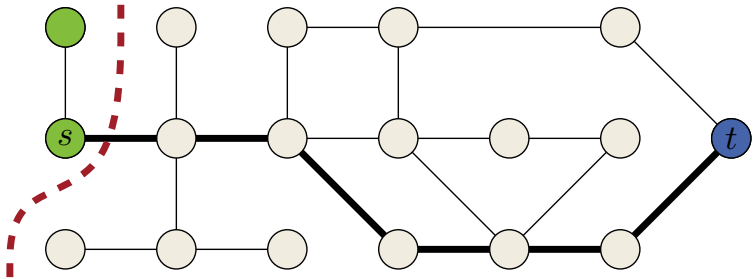
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

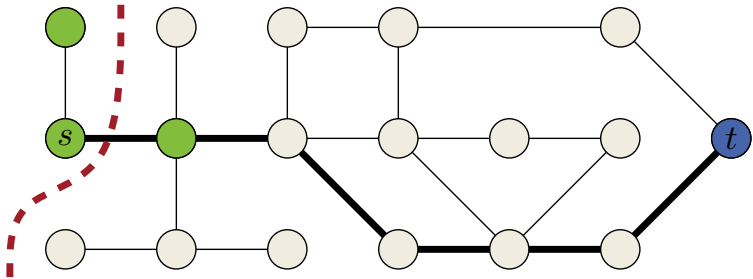
5. Pierce Schnitt



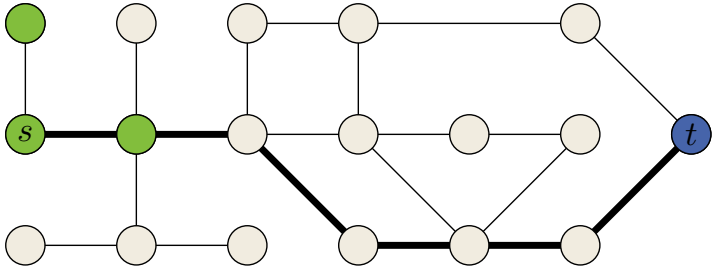
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



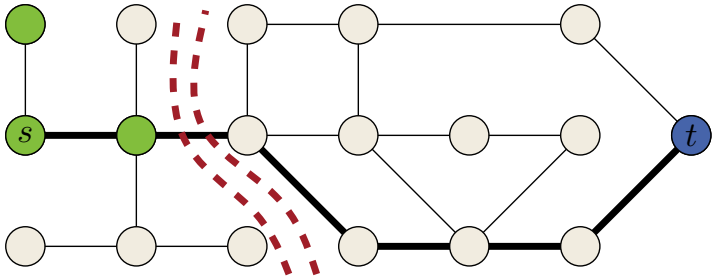
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

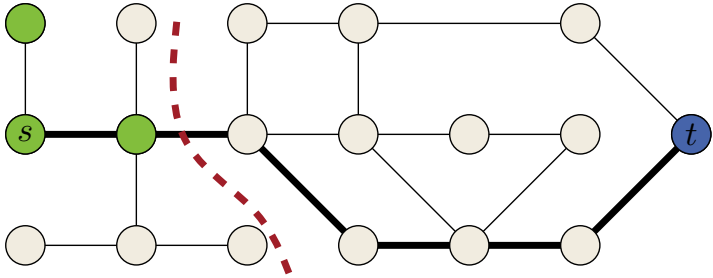
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

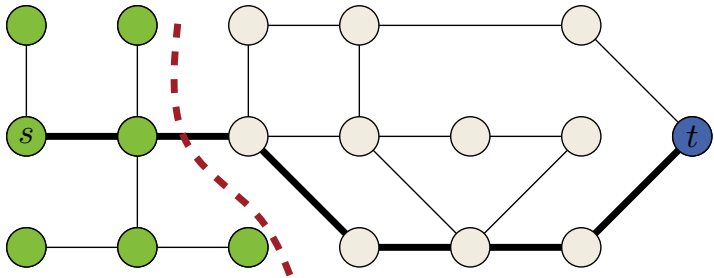
5. Pierce Schnitt



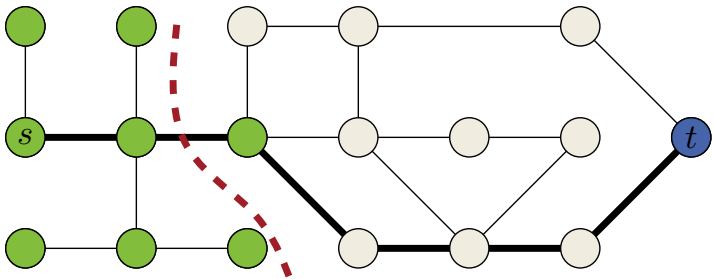
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



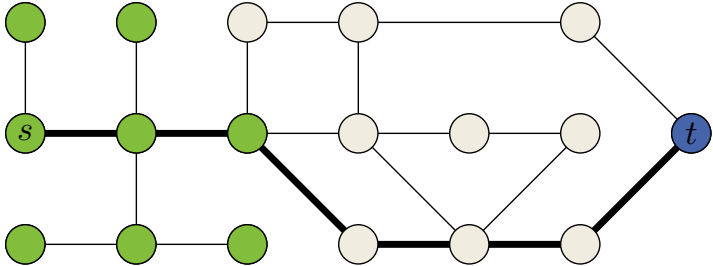
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



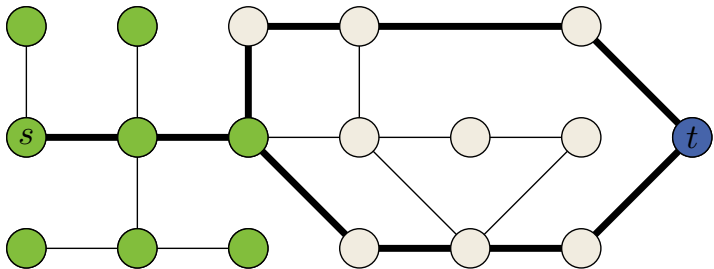
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

5. Pierce Schnitt



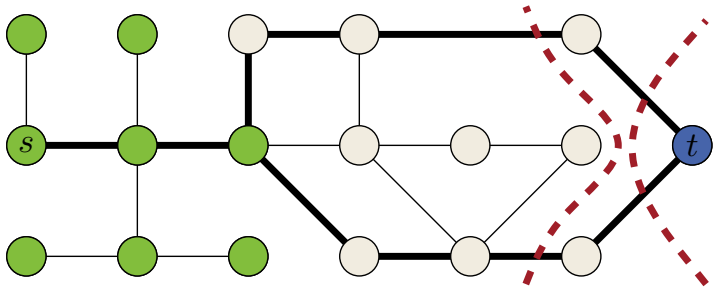
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

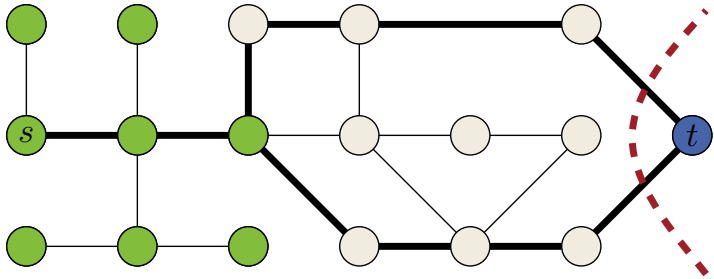
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

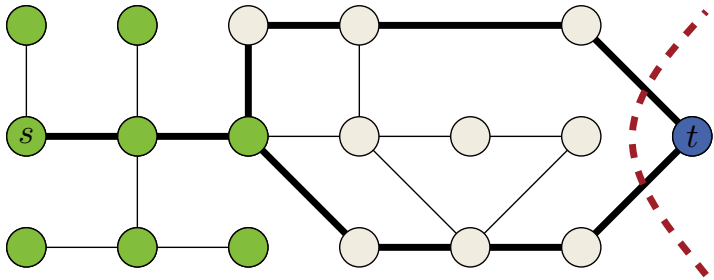
5. Pierce Schnitt



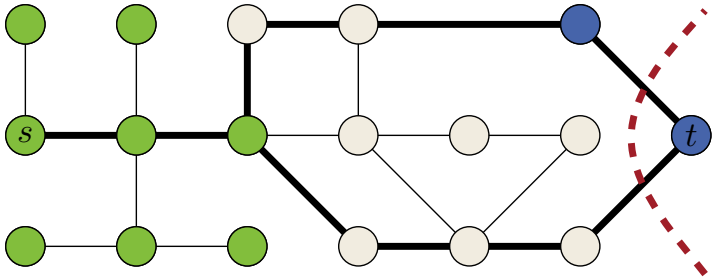
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



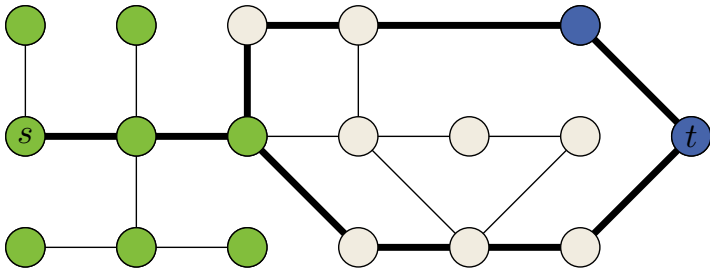
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



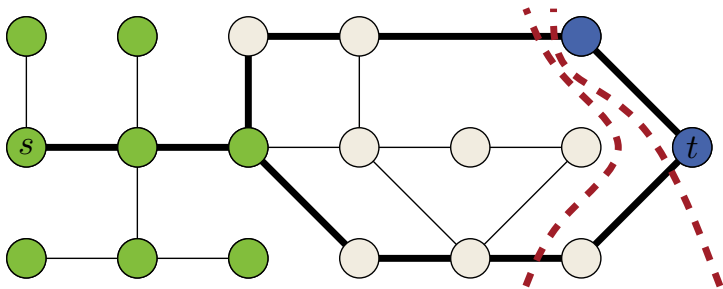
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

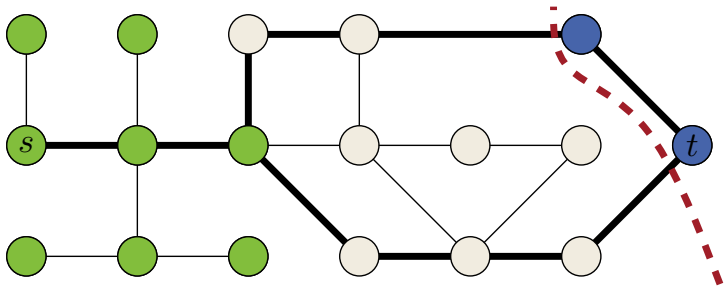
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

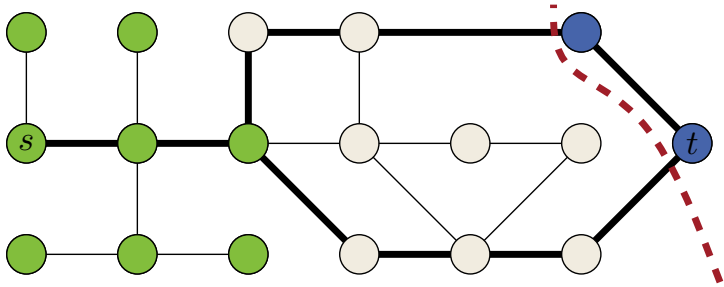
5. Pierce Schnitt



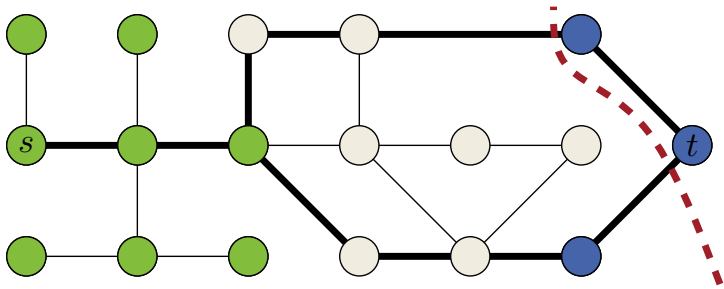
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



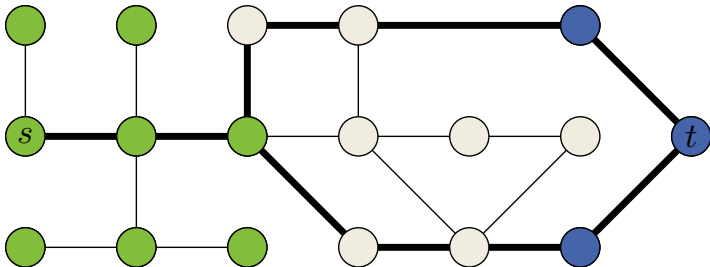
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



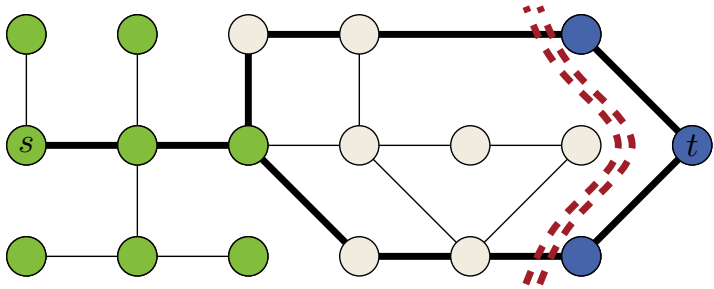
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

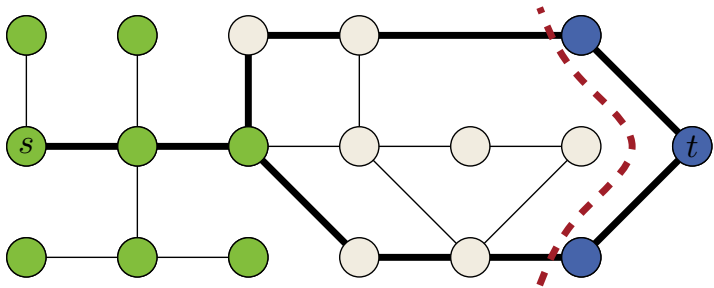
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

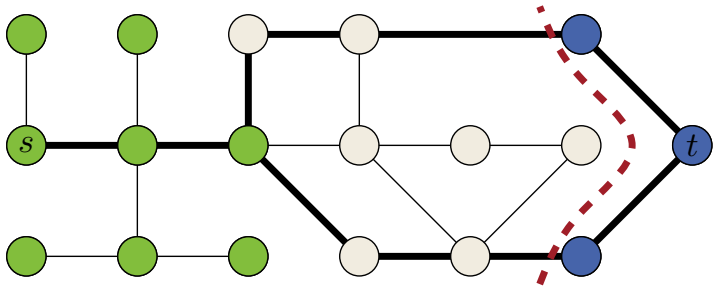
5. Pierce Schnitt



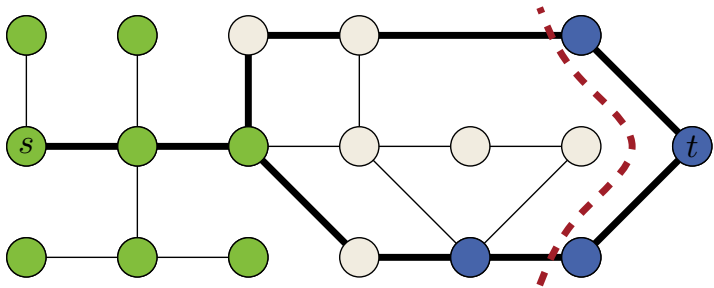
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



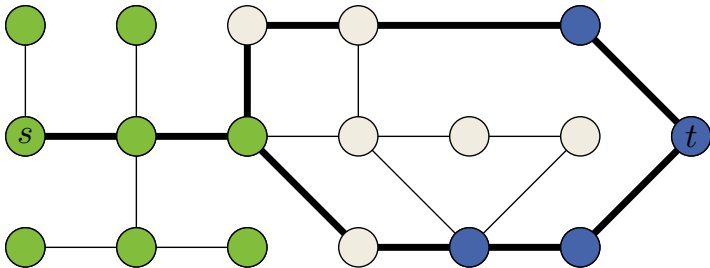
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



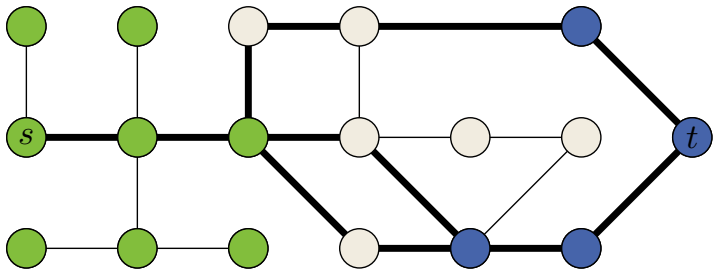
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

5. Pierce Schnitt



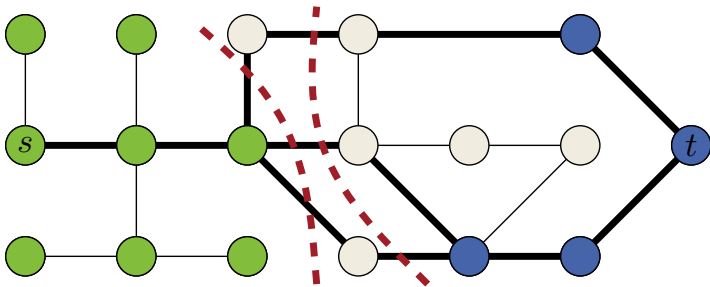
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

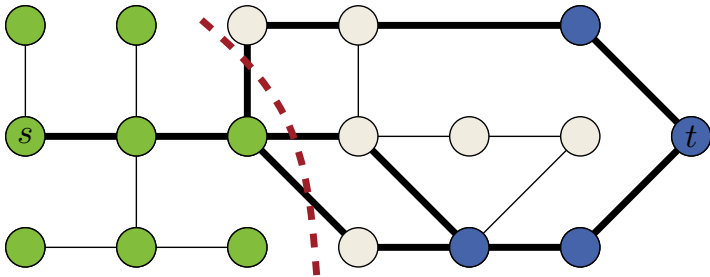
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

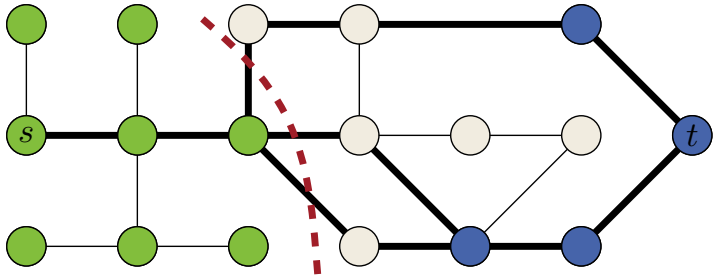
5. Pierce Schnitt



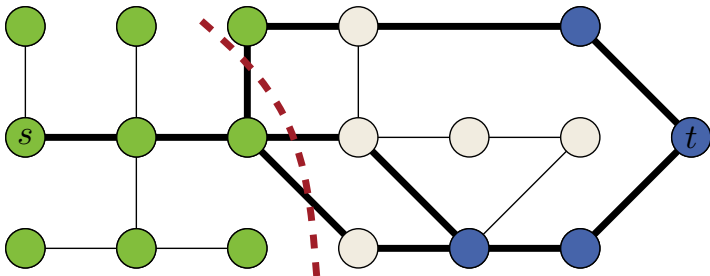
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



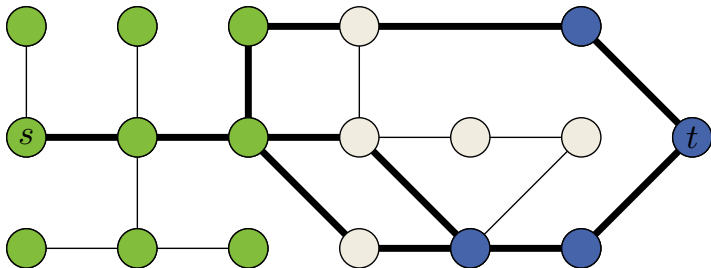
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



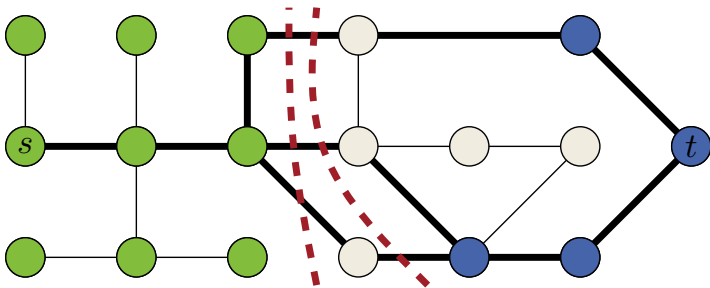
1. Erhöhe Fluss

2. Bestimme s - und t -Schnitt

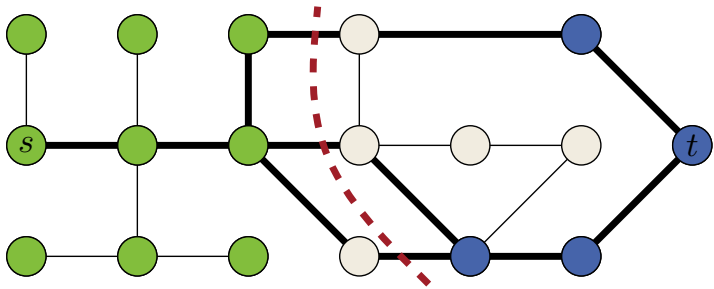
3. Wähle kleinere Seite

4. Assimiliere Seite

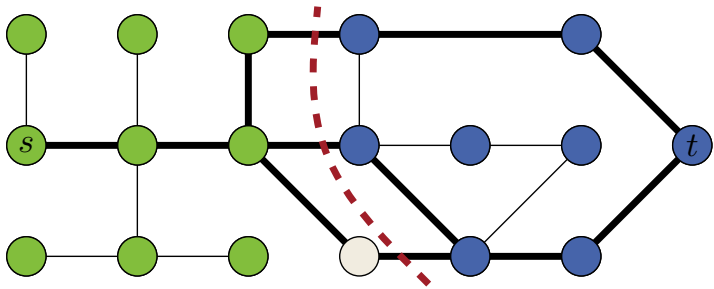
5. Pierce Schnitt



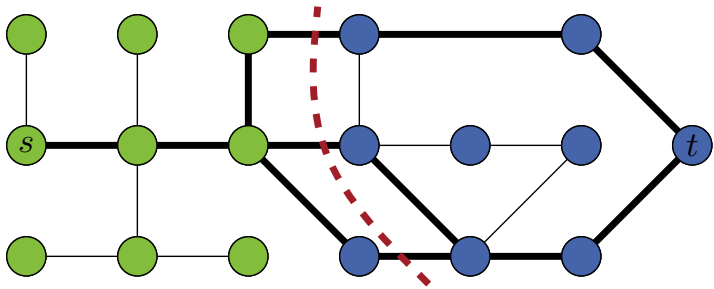
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



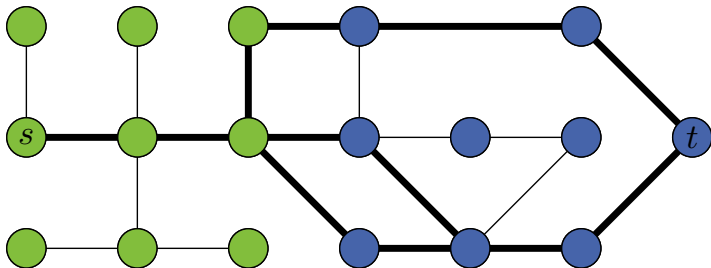
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



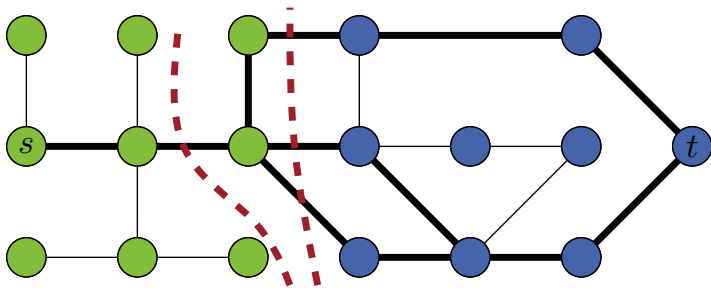
1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt



1. Erhöhe Fluss
2. Bestimme s - und t -Schnitt
3. Wähle kleinere Seite
4. Assimiliere Seite
5. Pierce Schnitt

Piercing Node:

- Optimal selection probably NP-hard
- Heuristic

Our Piercing Selection Oracle:

■ Primary Rule:

\exists node x not resulting in an augmenting path \rightarrow pick x

■ Secondary Rule:

- For source side: Maximize $\text{dist}(x, t) - \text{dist}(s, x)$
- For target side: Minimize $\text{dist}(x, t) - \text{dist}(s, x)$

Some constants:

- c size of last computed cut
- m number of edges

Running time optimization:

- c flow augmentations
- with careful implementation: $O(m)$ running time per augmentation
- $\rightarrow O(cm)$ running time

Separators

- Choose endpoints of cut edges on larger side

Separators

- Choose endpoints of cut edges on larger side

None *st*-Cut

- Sample s and t uniformly at random
- Run FlowCutter several times
- Finds cuts with at least some balance with high probability

	Search Space		#Arcs		Running times		
	# Nodes		in CCH [·10 ⁶]	#Tri. [·10 ⁶]	Order [min]	Cust. [ms]	Query [μs]
	Avg.	Max.					
M	1 223	1 983	69.9	1 390	2	2 242	1 162
K	639	1 224	73.9	578	≤3 552	975	304
I	733	1 569	67.4	590	17	932	385
F3	734	1 159	60.3	519	42	853	366
F20	616	1 102	58.8	460	281	780	271

Europe Graph

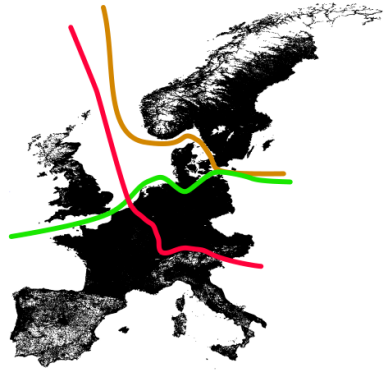
M = Metis, K = KaHip, I = InertialFlow

F_x = FlowCutter with *x* st-pairs

Top Level Europe Cut



VS



Pareto Cut Experiments - Balance

max ϵ [%]	Achieved ϵ [%]			
	F20	K	M	I
0	0.000	0.000	0.000	0.000
1	0.132	0.998	0.000	0.089
3	0.132	0.457	0.000	0.008
5	4.894	0.464	0.000	0.857
10	9.330	0.043	0.000	0.375
20	10.542	3.139	0.000	0.132
30	10.542	3.139	0.017	7.384
50	44.386	3.139	33.336	10.542
70	66.655	3.139	41.178	44.386
90	84.199	3.139	83.087	84.257

- Central Europe Graph (to avoid special case with islands)
- FlowCutter is closest to requested imbalance

Pareto Cut Experiments - Cut Size

max ϵ	Cut Size			
	F20	K	M	I
0	240	716	369	1 180
1	220	245	360	391
3	220	227	372	319
5	213	227	369	276
10	180	228	375	241
20	162	250	375	220
30	162	250	369	203
50	155	250	9 881	162
70	86	250	14 375	155
90	13	250	28	17

- Central Europe Graph (to avoid special case with islands)
- FlowCutter achieves smallest cuts

- Popular Walshaw benchmark set
- Archived best known solutions for imbalance = 5%
- FlowCutter guarantees connected sides
→ We only evaluate instances where the archived solution has this property
- 24 graphs

- Popular Walshaw benchmark set
- Archived best known solutions for imbalance = 5%
- FlowCutter guarantees connected sides
→ We only evaluate instances where the archived solution has this property
- 24 graphs

- On 18 a perfect match with reference
- On 3 graphs error below 5 edges
- Running Time:
 - Fast when c is small
 - When c approaches $m \dots$ not so fast

Montag, 27.5.2019

Montag, 3.6.2019

Mittwoch, 5.6.2019



Daniel Delling, Andrew V. Goldberg, Ilya Razenshteyn, and Renato F. Werneck.
Graph Partitioning with Natural Cuts.

In *25th International Parallel and Distributed Processing Symposium (IPDPS'11)*, pages 1135–1146. IEEE Computer Society, 2011.



Michael Hamann and Ben Strasser.
Graph Bisection with Pareto-Optimization.

In *Proceedings of the 18th Meeting on Algorithm Engineering and Experiments (ALENEX'16)*. SIAM, 2016.



George Karypis and Gautam Kumar.
A Fast and Highly Quality Multilevel Scheme for Partitioning Irregular Graphs.
SIAM Journal on Scientific Computing, 20(1):359–392, 1999.



Peter Sanders and Christian Schulz.
Distributed Evolutionary Graph Partitioning.

In *Proceedings of the 14th Meeting on Algorithm Engineering and Experiments (ALENEX'12)*, pages 16–29. SIAM, 2012.



Aaron Schild and Christian Sommer.

On Balanced Separators in Road Networks.

In *Proceedings of the 14th International Symposium on Experimental Algorithms (SEA'15)*, Lecture Notes in Computer Science. Springer, 2015.