

# Algorithmen für Routenplanung

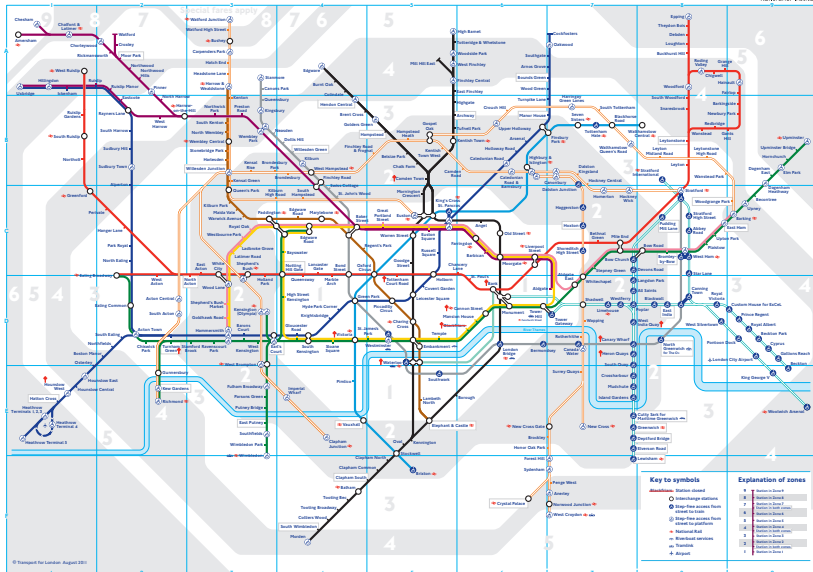
2. Sitzung, Sommersemester 2014

Julian Dibbelt | 16. April 2014

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



# Fahrplanauskunft



## Eingabe bei Straßennetzen

- Straßenkarte bestehend aus
- Kreuzungen
- Straßensegmenten
- Verschiedene Metriken (Reisezeit, Distanz, ...)

## Eingabe bei Straßennetzen

- Straßenkarte bestehend aus
- Kreuzungen
- Straßensegmenten
- Verschiedene Metriken (Reisezeit, Distanz, ...)

Was ist Eingabe bei der Fahrplanauskunft?

## Gegeben (Fahrplan):

- Menge  $\mathcal{B}$  von Bahnhöfen (Stops, Bahnsteigen, ...),
- Menge  $\mathcal{Z}$  von Zügen (Bussen, Trams, etc)
- Menge  $\mathcal{C}$  von elementaren Verbindungen
- Zur Modellierung von Umstiegen:
  - Mindestumstiegszeiten am Bahnhof:  $transfer : \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{N}$ .
  - Fußwege zwischen (nahen) Bahnhöfen:  $footpath : \mathcal{B} \times \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{N}$

## Gegeben (Fahrplan):

- Menge  $\mathcal{B}$  von Bahnhöfen (Stops, Bahnsteigen, ...),
- Menge  $\mathcal{Z}$  von Zügen (Bussen, Trams, etc)
- Menge  $\mathcal{C}$  von elementaren Verbindungen
- Zur Modellierung von Umstiegen:
  - Mindestumstiegszeiten am Bahnhof:  $transfer : \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{N}$ .
  - Fußwege zwischen (nahen) Bahnhöfen:  $footpath : \mathcal{B} \times \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{N}$

## Elementare Verbindung: Tupel bestehend aus

- Zug  $Z \in \mathcal{Z}$
- Abfahrtsbahnhof  $S_{dep} \in \mathcal{B}$
- Zielbahnhof  $S_{arr} \in \mathcal{B}$
- Abfahrtszeit  $\tau_{dep} \in \Pi$
- Ankunftszeit  $\tau_{arr} \in \Pi$

## Gegeben (Fahrplan):

- Menge  $\mathcal{B}$  von Bahnhöfen (Stops, Bahnsteigen, ...),
- Menge  $\mathcal{Z}$  von Zügen (Bussen, Trams, etc)
- Menge  $\mathcal{C}$  von elementaren Verbindungen
- Zur Modellierung von Umstiegen:
  - Mindestumstiegszeiten am Bahnhof:  $transfer : \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{N}$ .
  - Fußwege zwischen (nahen) Bahnhöfen:  $footpath : \mathcal{B} \times \mathcal{B} \rightarrow \mathbb{N}$

## Elementare Verbindung: Tupel bestehend aus

- Zug  $Z \in \mathcal{Z}$
- Abfahrtsbahnhof  $S_{dep} \in \mathcal{B}$
- Zielbahnhof  $S_{arr} \in \mathcal{B}$
- Abfahrtszeit  $\tau_{dep} \in \Pi$
- Ankunftszeit  $\tau_{arr} \in \Pi$
- **Interpretation:** Zug  $Z$  fährt von  $S_{dep}$  nach  $S_{arr}$  ohne Zwischenhalt von  $\tau_{dep}$  bis  $\tau_{arr}$  Uhr

## Trips

- Fahrt *eines* Zuges  $Z$
- Von Endstation zu Endstation
- Abfahrten an den Stops zu bestimmten Zeiten



## Trips

- Fahrt *eines* Zuges  $Z$
- Von Endstation zu Endstation
- Abfahrten an den Stops zu bestimmten Zeiten

## Routen

- Partitionierung der Trips
- Zwei Trips  $t_1, t_2$  gehören zur gleichen Route, gdw.
- $t_1$  und  $t_2$  folgen der genau gleichen Sequenz von Stops

## Beispiel für einen Fahrplan: Menge elementarer Verbindungen

(IR 2269, Karlsruhe Hbf, Pforzheim Hbf, 10:05, 10:23)
(IR 2269, Pforzheim Hbf, Muehlacker, 10:25, 10:33)
(IR 2269, Muehlacker, Vaihingen(Enz), 10:34, 10:40)
(IR 2269, Vaihingen(Enz), Stuttgart Hbf, 10:41, 10:57)
...
(ICE 791, Stuttgart Hbf, Ulm Hbf, 11:12, 12:06)
(ICE 791, Ulm Hbf, Augsburg Hbf, 12:08, 12:47)
(ICE 791, Augsburg Hbf, Muenchen Hbf, 12:49, 13:21)

mit Zug-ID, Abfahrtshalt, Ankunftshalt und Anfahrts-/Ankunftszeit.

**Weiteres:** (kurze) Fußwege für Umstiege, z.B. Bahnhof zu Bahnhofsvorplatz; Mindestumstiegszeiten

## Beispiel für einen Fahrplan: Menge elementarer Verbindungen

(IR 2269, Karlsruhe Hbf, Pforzheim Hbf, 10:05, 10:23)
(IR 2269, Pforzheim Hbf, Muehlacker, 10:25, 10:33)
(IR 2269, Muehlacker, Vaihingen(Enz), 10:34, 10:40)
(IR 2269, Vaihingen(Enz), Stuttgart Hbf, 10:41, 10:57)
...
(ICE 791, Stuttgart Hbf, Ulm Hbf, 11:12, 12:06)
(ICE 791, Ulm Hbf, Augsburg Hbf, 12:08, 12:47)
(ICE 791, Augsburg Hbf, Muenchen Hbf, 12:49, 13:21)

mit Zug-ID, Abfahrtshalt, Ankunftshalt und Anfahrts-/Ankunftszeit.

**Weiteres:** (kurze) Fußwege für Umstiege, z.B. Bahnhof zu Bahnhofsvorplatz; Mindestumstiegszeiten

**Frage:** Wie Fahrplan modellieren?

## Zwei grundlegende Ansätze

- 1 Modellierung als gerichteter Graph
- 2 Keine besondere Modellierung (benutze Fahrplan "direkt")

## Zwei grundlegende Ansätze

- 1 Modellierung als gerichteter Graph
- 2 Keine besondere Modellierung (benutze Fahrplan "direkt")

Jetzt ersteres, später zweiteres.

## Zwei grundlegende Ansätze

- 1 Modellierung als gerichteter Graph
- 2 Keine besondere Modellierung (benutze Fahrplan "direkt")

Jetzt ersteres, später zweiteres.

## Modellierung als Graph

- Reduziere auf (bekanntes) kürzeste-Wege-Problem
- Optimale Reiserouten entsprechen kürzesten Wegen
- Frage: Wie die Zeitabhängigkeit (Abfahrten/Ankünfte) kodieren?

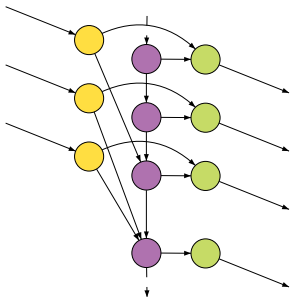
## 1. Zeitexpandiert

- Zeitabhängigkeiten ausrollen
- Knoten entsprechen Ereignissen im Fahrplan
- Kanten verbinden Ereignisse miteinander
  - Zugfahrt eines Zuges,
  - Umstieg zwischen Zügen,
  - Warten
- Großer Graph (viele Knoten und Kanten)
- + Einfacher Anfragealgorithmus (Dijkstra)

## 2. Zeitabhängig

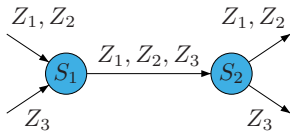
- Zeitabhängigkeit an den Kanten
- Knoten entsprechen Bahnhöfen
- Kante  $\Leftrightarrow$  Zug verbindet Bahnhöfe
  - Transferzeiten?
- + Kleiner Graph
- Zeitabhängige KW-Algorithmen?

## 1. Zeitexpandiert



- Arrival-, Transfer- und Departure-Ereignisse
- Für jeden Zug
- Kantengewicht = Zeitdiff.  
(alternativ: ungewichtet,  
Knotenlabel = Ereigniszeit)

## 2. Zeitabhängig



- Pro Bahnhof: Stationsknoten
- Kanten: zeitabhängig
- Umstiege?

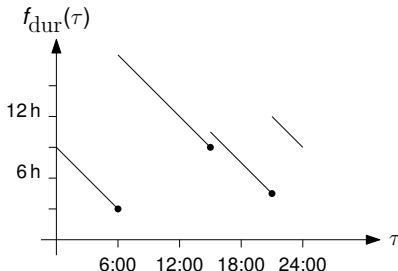




Elem. Verbindungen modelliert durch stückweise lineare Funktionen

Elem. Verbindungen zw.  $S_i$  und  $S_j$ :      Entsprechende Funktion:

id	dep.-time	travel-time
1	06:00	3 h 00 min
2	15:00	9 h 00 min
3	21:00	4 h 30 min
⋮	⋮	⋮

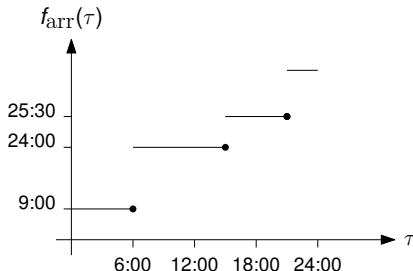


- Für jede Verbindung: **Connection Point**  $(\tau, w)$   
 $\tau \hat{=}$  Abfahrtszeit,  $w \hat{=}$  Reisezeit (bzw. Ankunftszeit)
- Zwischen Verbindungen: Lineares Warten

Elem. Verbindungen modelliert durch stückweise lineare Funktionen

Elem. Verbindungen zw.  $S_i$  und  $S_j$ :      Entsprechende Funktion:

id	dep.-time	travel-time
1	06:00	3 h 00 min
2	15:00	9 h 00 min
3	21:00	4 h 30 min
⋮	⋮	⋮



- Für jede Verbindung: **Connection Point**  $(\tau, w)$   
 $\tau \triangleq$  Abfahrtszeit,  $w \triangleq$  Reisezeit (bzw. Ankunftszeit)
- Zwischen Verbindungen: Lineares Warten

## Definition

Sei  $f : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  eine Reisezeit-Funktion.  $f$  erfüllt die *FIFO-Eigenschaft*, wenn für jedes  $\varepsilon > 0$  und alle  $\tau \in \mathbb{R}_0^+$  gilt, dass

$$f(\tau) \leq \varepsilon + f(\tau + \varepsilon).$$

## Diskussion

- Interpretation: “Warten lohnt sich nie”
  - Kürzeste Wege auf Graphen mit non-FIFO Funktionen zu finden ist NP-schwer.  
(wenn Warten an Knoten nicht erlaubt ist)
- ⇒ Sicherstellen, dass Funktionen FIFO-Eigenschaft erfüllen.

## Definition

Sei  $f : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  eine Ankunftszeit-Funktion.  $f$  erfüllt die *FIFO-Eigenschaft*, wenn für jedes  $\varepsilon > 0$  und alle  $\tau \in \mathbb{R}_0^+$  gilt, dass

$$f(\tau) \leq f(\tau + \varepsilon).$$

## Diskussion

- Interpretation: “Warten lohnt sich nie”
  - Kürzeste Wege auf Graphen mit non-FIFO Funktionen zu finden ist NP-schwer.  
(wenn Warten an Knoten nicht erlaubt ist)
- ⇒ Sicherstellen, dass Funktionen FIFO-Eigenschaft erfüllen.

## Zeit-Anfrage:

- finde kürzesten Weg für Abfahrtszeit  $\tau$
- analog zu Dijkstra?

## Zeit-Anfrage:

- finde kürzesten Weg für Abfahrtszeit  $\tau$
- analog zu Dijkstra?

## Profil-Anfrage:

- finde kürzesten Weg für alle Abfahrtszeitpunkte
- analog zu Dijkstra?

# Zeit-Anfragen

**Gegeben:** Startbahnhof  $S$ , Zielbahnhof  $T$  und Abfahrtszeit  $\tau_S$



**Gegeben:** Startbahnhof  $S$ , Zielbahnhof  $T$  und Abfahrtszeit  $\tau_S$

## 1. Zeitexpandiert

### Startknoten:

- *Erstes* Transferevent in  $S$  mit Zeit  $\tau \geq \tau_S$ .

### Zielknoten:

- Im Voraus unbekannt!
- Stoppkriterium: Erster gesetzter Knoten an  $T$  induziert schnellste Verbindung zu  $T$

## 2. Zeitabhängig

### Startknoten:

- Bahnhofsknoten  $S$

### Zielknoten:

- Bahnhofsknoten  $T$

### Anfrage:

- Time-Dependent Dijkstra mit Zeit  $\tau_S$
- Hier: Ankunftszeit im Voraus unbekannt

---

**Algorithm 1:** Time-Dijkstra( $G = (V, E), s, \tau$ )

---

```
1  $d[s] = 0$ 
2  $Q.clear(), Q.add(s, 0)$ 
3 while  $!Q.empty()$  do
4    $u \leftarrow Q.deleteMin()$ 
5   for all edges  $e = (u, v) \in E$  do
6     //  $len(e, \cdot) = f_{dep}^e(\cdot)$ 
7     if  $d[u] + len(e, \tau + d[u]) < d[v]$  then
8        $d[v] \leftarrow d[u] + len(e, \tau + d[u])$ 
9        $p[v] \leftarrow u$ 
10      if  $v \in Q$  then  $Q.decreaseKey(v, d[v])$ 
11      else  $Q.insert(v, d[v])$ 
```

---

**Algorithm 2:** Time-Dijkstra( $G = (V, E), s, \tau$ )

---

```
1  $d[s] = \tau$ 
2  $Q.clear(), Q.add(s, 0)$ 
3 while  $!Q.empty()$  do
4    $u \leftarrow Q.deleteMin()$ 
5   for all edges  $e = (u, v) \in E$  do
6     //  $len(e, \cdot) = f_{arr}^e(\cdot)$ 
7     if  $len(e, d[u]) < d[v]$  then
8        $d[v] \leftarrow len(e, d[u])$ 
9        $p[v] \leftarrow u$ 
10      if  $v \in Q$  then  $Q.decreaseKey(v, d[v])$ 
11      else  $Q.insert(v, d[v])$ 
```

## Beobachtung:

- Nur ein Unterschied zu Dijkstra
- Auswertung der Kanten

## Beobachtung:

- Nur ein Unterschied zu Dijkstra
- Auswertung der Kanten

## non-FIFO Netzwerke:

- Im Kreis fahren kann sich lohnen
- NP-schwer (wenn Warten an Knoten nicht erlaubt ist)
- Transportnetzwerke sind FIFO modellierbar (notfalls Multikanten)

## Beobachtung:

- Nur ein Unterschied zu Dijkstra
- Auswertung der Kanten

## non-FIFO Netzwerke:

- Im Kreis fahren kann sich lohnen
- NP-schwer (wenn Warten an Knoten nicht erlaubt ist)
- Transportnetzwerke sind FIFO modellierbar (notfalls Multikanten)

## In unserem Szenario:

- Sicherstellen dass alle Routen FIFO sind.
- Für alle Trips  $t_i, t_j$  der Route muss gelten:
- $t_i$  fährt an *jeder* Station jeweils vor  $t_j$  ab (oder andersherum).

**Gegeben:** Startbahnhof  $S$ , Zielbahnhof  $T$

**Gegeben:** Startbahnhof  $S$ , Zielbahnhof  $T$

## 1. Zeitexpandiert

?

Geht, aber nicht Teil der VL

## 2. Zeitabhängig

### Startknoten:

- Bahnhofsknoten  $S$

### Zielknoten:

- Bahnhofsknoten  $T$

### Anfrage:

- Label-Correcting Algorithmus von  $S$



---

**Algorithm 3:** Profile-Search( $G = (V, E), s$ )

---

```
1  $d_*[s] = 0$ 
2  $Q.clear(), Q.add(s, 0)$ 
3 while ! $Q.empty()$  do
4    $u \leftarrow Q.deleteMin()$ 
5   for all edges  $e = (u, v) \in E$  do
6     if  $d_*[u] \oplus \text{len}(e) \not\leq d_*[v]$  then
7        $d_*[v] \leftarrow \min(d_*[u] \oplus \text{len}(e), d_*[v])$ 
8       if  $v \in Q$  then  $Q.decreaseKey(v, \underline{d}[v])$ 
9       else  $Q.insert(v, \underline{d}[v])$ 
```

---

## Beobachtungen:

- Operationen auf Funktionen
- Knotenlabel: Funktion
- Knotenlabel nicht skalar  $\Rightarrow$  keine Totalordnung der Knotenlabel
- Wonach pqueue ordnen?
- Priorität im Prinzip frei wählbar  
( $d[u]$  ist das Minimum der Funktion  $d_*[u]$ )
- Knoten können mehrfach besucht werden  $\Rightarrow$  label-correcting

## Funktion gegeben durch:

- Menge von Interpolationspunkten
- $I^f := \{(t_1^f, w_1^f), \dots, (t_k^f, w_k^f)\}$

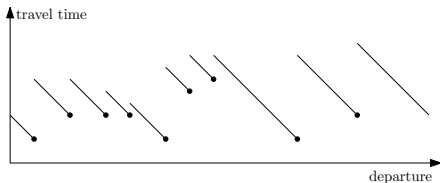
## 3 Operationen notwendig:

- Auswertung
- Linken  $\oplus$
- Minimumsbildung

## Evaluation von $f(\tau)$ :

- Suche Punkte mit  $t_i \geq \tau$  und  $t_i - \tau$  minimal
- dann Evaluation durch

$$f(\tau) = w_i + (t_i - \tau)$$



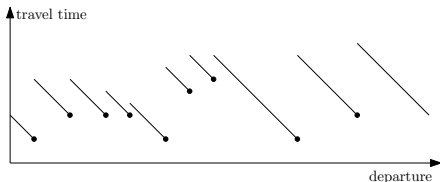
## Evaluation von $f(\tau)$ :

- Suche Punkte mit  $t_i \geq \tau$  und  $t_i - \tau$  minimal
- dann Evaluation durch

$$f(\tau) = w_i + (t_i - \tau)$$

## Problem:

- Finden von  $t_i$  und  $t_{i+1}$
- Theoretisch:
  - Lineare Suche:  $\mathcal{O}(|I|)$
  - Binäre Suche:  $\mathcal{O}(\log_2 |I|)$
- praktisch:
  - $|I| < 30$ : Lineare Suche
  - Sonst: Lineare Suche mit Startpunkt  $\frac{\tau}{\bar{t}} \cdot |I|$



## Definition

Seien  $f : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  und  $g : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  zwei Reisezeit-Funktionen die die FIFO-Eigenschaft erfüllen. Die Linkoperation  $f \oplus g$  ist dann definiert durch

$$f \oplus g := f + g \circ (\text{id} + f)$$

**Oder**

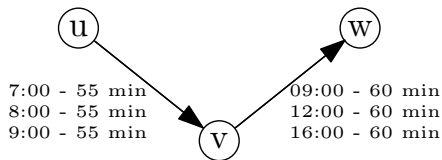
$$(f \oplus g)(\tau) := f(\tau) + g(\tau + f(\tau))$$

## Definition

Seien  $f : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  und  $g : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  zwei Ankunftszeit-Funktionen die die FIFO-Eigenschaft erfüllen. Die Linkoperation  $f \oplus g$  ist dann definiert durch

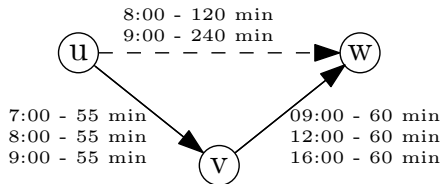
$$f \oplus g := g \circ f$$

## Linken zweier Funktionen $f$ und $g$



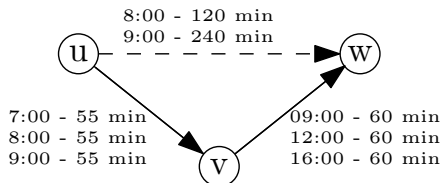


## Linken zweier Funktionen $f$ und $g$



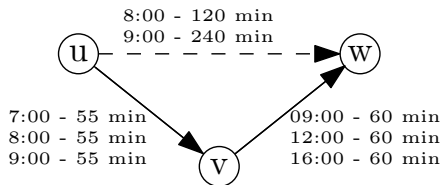
## Linken zweier Funktionen $f$ und $g$

- Für jeden Punkt  $(t_i^f, w_i^f)$  bestimme den Verbindungspunkt  $(t_j^g, w_j^g)$  mit  $t_j^g - t_i^f - w_i^f \geq 0$  minimal
- Erste Verbindung, die man auf  $g$  erreichen kann



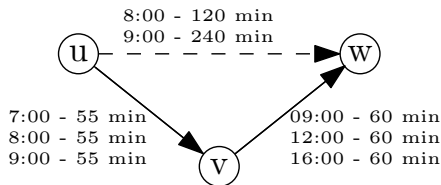
## Linken zweier Funktionen $f$ und $g$

- Für jeden Punkt  $(t_i^f, w_i^f)$  bestimme den Verbindungspunkt  $(t_j^g, w_j^g)$  mit  $t_j^g - t_i^f - w_i^f \geq 0$  minimal
- Erste Verbindung, die man auf  $g$  erreichen kann
- Füge  $(t_i^f, t_j^g + w_j^g - t_i^f)$  hinzu



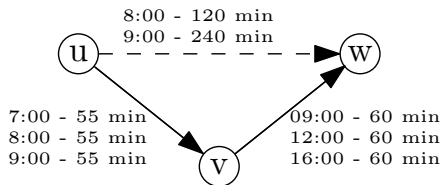
## Linken zweier Funktionen $f$ und $g$

- Für jeden Punkt  $(t_i^f, w_i^f)$  bestimme den Verbindungspunkt  $(t_j^g, w_j^g)$  mit  $t_j^g - t_i^f - w_i^f \geq 0$  minimal
- Erste Verbindung, die man auf  $g$  erreichen kann
- Füge  $(t_i^f, t_j^g + w_j^g - t_i^f)$  hinzu
- Wenn zwei Punkte den gleichen Verbindungspunkt haben, behalte nur den mit größerem  $t_i^f$



## Linken zweier Funktionen $f$ und $g$

- Für jeden Punkt  $(t_i^f, w_i^f)$  bestimme den Verbindungspunkt  $(t_j^g, w_j^g)$  mit  $t_j^g - t_i^f - w_i^f \geq 0$  minimal
- Erste Verbindung, die man auf  $g$  erreichen kann
- Füge  $(t_i^f, t_j^g + w_j^g - t_i^f)$  hinzu
- Wenn zwei Punkte den gleichen Verbindungspunkt haben, behalte nur den mit größerem  $t_i^f$
- Sweep-Algorithmus



## Laufzeit

- Sweep-Algorithmus
- $\mathcal{O}(|I^f| + |I^g|)$
- Zum Vergleich: Zeitunabhängig:  $\mathcal{O}(1)$

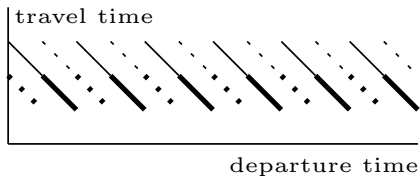
## Laufzeit

- Sweep-Algorithmus
- $\mathcal{O}(|I^f| + |I^g|)$
- Zum Vergleich: Zeitunabhängig:  $\mathcal{O}(1)$

## Speicherverbrauch

- Geklinkte Funktion hat  $\min\{|I^f|, |I^g|\}$  Interpolationspunkte

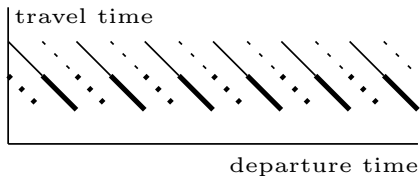
## Minimum zweier Funktionen $f$ und $g$





## Minimum zweier Funktionen $f$ und $g$

- Für alle  $(t_i^f, w_i^f)$ : behalte Punkt, wenn  $w_i^f < g(t_i^f)$
- Für alle  $(t_j^g, w_j^g)$ : behalte Punkt, wenn  $w_j^g < f(t_j^g)$
- Keine Schnittpunkte möglich(!)

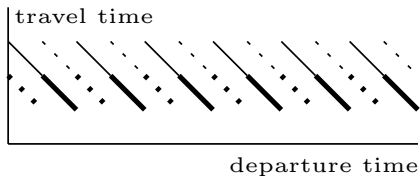


## Minimum zweier Funktionen $f$ und $g$

- Für alle  $(t_i^f, w_i^f)$ : behalte Punkt, wenn  $w_i^f < g(t_i^f)$
- Für alle  $(t_j^g, w_j^g)$ : behalte Punkt, wenn  $w_j^g < f(t_j^g)$
- Keine Schnittpunkte möglich(!)

## Vorgehen:

- Linearer Sweep



## Laufzeit

- Sweep-Algorithmus
- $\mathcal{O}(|I^f| + |I^g|)$
- Zum Vergleich: Zeitunabhängig:  $\mathcal{O}(1)$

## Laufzeit

- Sweep-Algorithmus
- $\mathcal{O}(|I^f| + |I^g|)$
- Zum Vergleich: Zeitunabhängig:  $\mathcal{O}(1)$

## Speicherverbrauch

- Keine Schnittpunkte
- ⇒ Minimum-Funktion kann maximal  $|I^f| + |I^g|$  Interpolationspunkte enthalten

**Gegeben:**

Zeitabhängiges Netzwerk  $G = (V, E)$  und Startbahnhof  $S$ .

## Gegeben:

Zeitabhängiges Netzwerk  $G = (V, E)$  und Startbahnhof  $S$ .

## Problem (Profil-Anfrage):

Berechne die *Reisezeitfunktion*  $\text{dist}_S(v, \tau)$ , so dass  $\text{dist}_S(v, \tau)$  die Länge des **kürzesten Weges** von  $S$  nach  $v$  in  $G$  zur Abfahrtszeit  $\tau$  an  $S$  für **alle**  $\tau \in \Pi$  und  $v \in V$  ist.

## Gegeben:

Zeitabhängiges Netzwerk  $G = (V, E)$  und Startbahnhof  $S$ .

## Problem (Profil-Anfrage):

Berechne die *Reisezeitfunktion*  $\text{dist}_S(v, \tau)$ , so dass  $\text{dist}_S(v, \tau)$  die Länge des **kürzesten Weges** von  $S$  nach  $v$  in  $G$  zur Abfahrtszeit  $\tau$  an  $S$  für **alle**  $\tau \in \Pi$  und  $v \in V$  ist.

## Bisheriger Ansatz:

Erweitere Dijkstra's Algorithmus zu **Label-Correcting Algorithmus**

- Benutze Funktionen statt Konstanten
- Verliert **Label-Setting** Eigenschaft von Dijkstra
- **Deutlich langsamer** als Dijkstra ( $\approx$  Faktor 50)

# Hauptidee

## Beobachtung:

Jeder Reiseplan ab  $S$  (irgendwohin) beginnt mit einer Verb. an  $S$ .



# Hauptidee

## Beobachtung:

Jeder Reiseplan ab  $S$  (irgendwohin) beginnt mit einer Verb. an  $S$ .

## Naiver Ansatz

Für jede ausgehende Verbindung  $c_i$  an  $S$ :  
Separate Zeitanfrage mit Abfahrtszeit  $\tau_{\text{dep}}(c_i)$ .

## Beobachtung:

Jeder Reiseplan ab  $S$  (irgendwohin) beginnt mit einer Verb. an  $S$ .

## Naiver Ansatz

Für jede ausgehende Verbindung  $c_i$  an  $S$ :  
Separate Zeitanfrage mit Abfahrtszeit  $\tau_{\text{dep}}(c_i)$ .

## Nachteile

- Zu viele **redundante** Berechnungen
- Nicht jede Verbindung ab  $S$  **trägt zu**  $\text{dist}_S(v, \cdot)$  **bei**  
Langsame Züge für weite Reisen machen wenig Sinn

## Beobachtung:

Jeder Reiseplan ab  $S$  (irgendwohin) beginnt mit einer Verb. an  $S$ .

## Naiver Ansatz

Für jede ausgehende Verbindung  $c_i$  an  $S$ :  
Separate Zeitanfrage mit Abfahrtszeit  $\tau_{\text{dep}}(c_i)$ .

## Nachteile

- Zu viele **redundante** Berechnungen
- Nicht jede Verbindung ab  $S$  **trägt zu**  $\text{dist}_S(v, \cdot)$  **bei**  
Langsame Züge für weite Reisen machen wenig Sinn

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
6:30	7:04	9:26	10:34	11:08	12:42	13:01	13:58	16:46	18:24	19:20	21:08
8:30	8:30	14:28	14:28	14:28	14:28	16:46	16:46	23:30	23:30	23:30	23:30

## Beobachtung:

Jeder Reiseplan ab  $S$  (irgendwohin) beginnt mit einer Verb. an  $S$ .

## Naiver Ansatz

Für jede ausgehende Verbindung  $c_i$  an  $S$ :  
Separate Zeitanfrage mit Abfahrtszeit  $\tau_{\text{dep}}(c_i)$ .

## Nachteile

- Zu viele **redundante** Berechnungen
- Nicht jede Verbindung ab  $S$  **trägt zu**  $\text{dist}_S(v, \cdot)$  bei  
Langsame Züge für weite Reisen machen wenig Sinn

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
6:30	7:04	9:26	10:34	11:08	12:42	13:01	13:58	16:46	18:24	19:20	21:08
8:30	8:30	14:28	14:28	14:28	14:28	16:46	16:46	23:30	23:30	23:30	23:30

## Beobachtung:

Jeder Reiseplan ab  $S$  (irgendwohin) beginnt mit einer Verb. an  $S$ .

## Naiver Ansatz

Für jede ausgehende Verbindung  $c_i$  an  $S$ :  
Separate Zeitanfrage mit Abfahrtszeit  $\tau_{\text{dep}}(c_i)$ .

## Nachteile

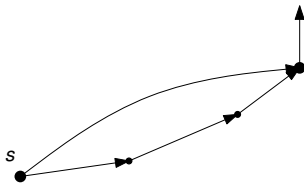
- Zu viele **redundante** Berechnungen
- Nicht jede Verbindung ab  $S$  **trägt zu**  $\text{dist}_S(v, \cdot)$  bei  
Langsame Züge für weite Reisen machen wenig Sinn

<del>0</del>	1	<del>2</del>	<del>3</del>	<del>4</del>	5	<del>6</del>	7	<del>8</del>	<del>9</del>	<del>10</del>	11
<del>6:30</del>	7:04	<del>9:26</del>	<del>10:34</del>	<del>11:08</del>	12:42	<del>13:01</del>	13:58	<del>16:46</del>	<del>18:24</del>	<del>19:20</del>	21:08
<del>8:30</del>	8:30	<del>14:28</del>	<del>14:28</del>	<del>14:28</del>	14:28	<del>16:46</del>	16:46	<del>23:30</del>	<del>23:30</del>	<del>23:30</del>	23:30

("Connection reduction")

## Beobachtung:

Verbindungen können sich dominieren.

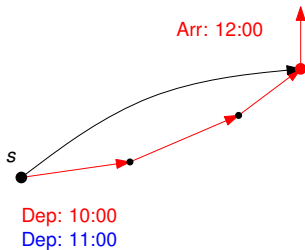


Dep: 10:00

Dep: 11:00

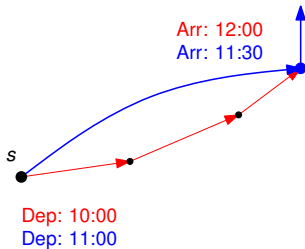
## Beobachtung:

Verbindungen können sich **dominieren**.



## Beobachtung:

Verbindungen können sich **dominieren**.



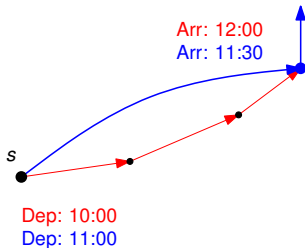


## Beobachtung:

Verbindungen können sich **dominieren**.

Einführung: **Self-Pruning** (SP):

1. Benutze **eine gemeinsame** Queue
2. Keys sind **Ankunftszeiten**
3. **Sortiere Verb.**  $c_i$  an  $S$  nach **Abfahrtszeit**



Beim Settlen von **Knoten  $v$**  und **Verb.-Index  $i$** :  
Prüfe ob  $v$  bereits gesettled mit **Verbindung  $j > i$** ; Dann **Prune  $i$**  an  $v$

## Integration von Self-Pruning (SP):

- Verwalte Label  $\text{maxconn}(v)$  an jedem Knoten  $v$   
Gibt maximale Verbindung an mit der  $v$  gesettled wurde
- Update  $\text{maxconn}(v)$  beim Settlen von  $v$

## Integration von Self-Pruning (SP):

- Verwalte Label  $\text{maxconn}(v)$  an jedem Knoten  $v$   
Gibt maximale Verbindung an mit der  $v$  gesettled wurde
- Update  $\text{maxconn}(v)$  beim Settlen von  $v$

Beim Settlen von Knoten  $v$  und Verb.-Index  $i$ :  
Prüfe ob  $v$  bereits gesettled mit Verbindung  $j > i$ ; Dann **Prune**  $i$  an  $v$

## Integration von Self-Pruning (SP):

- Verwalte Label  $\text{maxconn}(v)$  an jedem Knoten  $v$   
Gibt maximale Verbindung an mit der  $v$  gesettled wurde
- Update  $\text{maxconn}(v)$  beim Settlen von  $v$

Beim Settlen von Knoten  $v$  und Verb.-Index  $i$ :  
Prüfe ob  $\text{maxconn}(v) > i$ ; Dann **Prune**  $i$  an  $v$

## Integration von Self-Pruning (SP):

- Verwalte Label  $\text{maxconn}(v)$  an jedem Knoten  $v$   
Gibt maximale Verbindung an mit der  $v$  gesettled wurde
- Update  $\text{maxconn}(v)$  beim Settlen von  $v$

Beim Settlen von Knoten  $v$  und Verb.-Index  $i$ :  
Prüfe ob  $\text{maxconn}(v) > i$ ; Dann **Prune**  $i$  an  $v$

Wiederherstellung von Dijkstra's Label-Setting Eigenschaft pro  
Verbindung

## Integration von Self-Pruning (SP):

- Verwalte Label  $\text{maxconn}(v)$  an jedem Knoten  $v$   
Gibt maximale Verbindung an mit der  $v$  gesettled wurde
- Update  $\text{maxconn}(v)$  beim Settlen von  $v$

Beim Settlen von Knoten  $v$  und Verb.-Index  $i$ :  
Prüfe ob  $\text{maxconn}(v) > i$ ; Dann **Prune**  $i$  an  $v$

**Wiederherstellung von Dijkstra's Label-Setting Eigenschaft pro Verbindung**

⇒ Self-Pruning Connection-Setting Algorithmus (SPCS)

# Parallelisierung: Idee

**Gegeben:**

Shared Memory Processing mit  $p$  Cores

# Parallelisierung: Idee

## Gegeben:

Shared Memory Processing mit  $p$  Cores

## Idee:

Verteile Verbindungen  $c_i$  von  $S$  auf verschiedene Threads

0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
6:30	7:04	9:26	10:34	11:08	12:42	13:01	13:58	16:46	18:24	19:20	21:08
Thread 0			Thread 1			Thread 2			Thread 3		

- Jeder Thread führt SPCS auf seiner **Teilmenge** der Verbindungen aus
- **Ergebnisse** werden im Anschluss zu  $\text{dist}_S(v, \cdot)$  zusammengeführt
- Führe **Connection Reduction** auf gemergtem Ergebnis durch



## Dijkstra's Algorithmus:

Breche die Suche ab, sobald  $T$  abgearbeitet wurde.

## Dijkstra's Algorithmus:

Breche die Suche ab, sobald  $T$  abgearbeitet wurde.

kann adaptiert werden durch

## Parallel Self-Pruning Connection-Setting:

- Verwalte globales Label  $T_m := -\infty$

## Dijkstra's Algorithmus:

Breche die Suche ab, sobald  $T$  abgearbeitet wurde.

kann adaptiert werden durch

## Parallel Self-Pruning Connection-Setting:

- Verwalte globales Label  $T_m := -\infty$
- Wenn Verbindung  $i$  an  $T$  abgearbeitet wird, setze  $T_m := \max\{T_m, i\}$

## Dijkstra's Algorithmus:

Breche die Suche ab, sobald  $T$  abgearbeitet wurde.

kann adaptiert werden durch

## Parallel Self-Pruning Connection-Setting:

- Verwalte globales Label  $T_m := -\infty$
- Wenn Verbindung  $i$  an  $T$  abgearbeitet wird, setze  $T_m := \max\{T_m, i\}$
- Prune alle Verbindungen  $j < T_m$  (an jedem Knoten)

## Dijkstra's Algorithmus:

Breche die Suche ab, sobald  $T$  abgearbeitet wurde.

kann adaptiert werden durch

## Parallel Self-Pruning Connection-Setting:

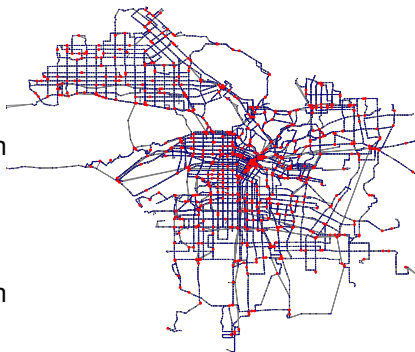
- Verwalte globales Label  $T_m := -\infty$
- Wenn Verbindung  $i$  an  $T$  abgearbeitet wird, setze  $T_m := \max\{T_m, i\}$
- Prune alle Verbindungen  $j < T_m$  (an jedem Knoten)
- Halte an, wenn Priority-Queue leer läuft

## Netzwerk von **Los Angeles**:

- 15 581 Stationen,
- 1 046 580 elem. Verbindungen

## Zugnetz von **Europa**:

- 30 517 Stationen,
- 1 775 533 elem. Verbindungen

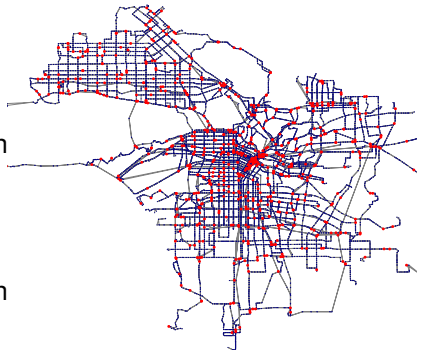


## Netzwerk von **Los Angeles**:

- 15 581 Stationen,
- 1 046 580 elem. Verbindungen

## Zugnetz von **Europa**:

- 30 517 Stationen,
- 1 775 533 elem. Verbindungen



Auswertung durch 1 000 Anfragen wobei Start- und Zielbahnhöfe gleichverteilt zufällig gewählt.

# One-to-All Anfragen

	$p$	Los Angeles				Europe			
		Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std- Dev	Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std- Dev
<b>PSPCS:</b>	1	2.5 M	1209.0	1.0	—	3.3 M	2152.0	1.0	—
EQUICONN	2	2.5 M	690.0	1.8	14.7 %	3.1 M	1054.2	2.0	16.1 %
	4	2.5 M	417.4	2.9	18.2 %	3.4 M	673.8	3.2	24.4 %
	8	2.5 M	267.7	4.5	20.0 %	4.2 M	510.9	4.2	23.8 %
<b>LC:</b>	1	18.9 M	1482.1	—	—	17.4 M	2497.1	—	—



	$p$	Los Angeles				Europe			
		Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std-Dev	Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std-Dev
<b>PSPCS:</b>	1	2.5 M	1209.0	1.0	—	3.3 M	2152.0	1.0	—
EQUICONN	2	2.5 M	690.0	1.8	14.7 %	3.1 M	1054.2	2.0	16.1 %
	4	2.5 M	417.4	2.9	18.2 %	3.4 M	673.8	3.2	24.4 %
	8	2.5 M	267.7	4.5	20.0 %	4.2 M	510.9	4.2	23.8 %
<b>LC:</b>	1	18.9 M	1482.1	—	—	17.4 M	2497.1	—	—

- PSPCS deutlich weniger Verbindungen als LC

	$p$	Los Angeles				Europe			
		Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std-Dev	Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std-Dev
<b>PSPCS:</b>	1	2.5 M	1209.0	1.0	—	3.3 M	2152.0	1.0	—
EQUICONN	2	2.5 M	690.0	1.8	14.7 %	3.1 M	1054.2	2.0	16.1 %
	4	2.5 M	417.4	2.9	18.2 %	3.4 M	673.8	3.2	24.4 %
	8	2.5 M	267.7	4.5	20.0 %	4.2 M	510.9	4.2	23.8 %
<b>LC:</b>	1	18.9 M	1482.1	—	—	17.4 M	2497.1	—	—

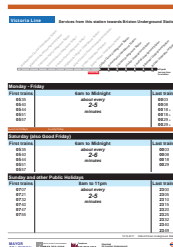
- PSPCS deutlich weniger Verbindungen als LC
- PSPCS skaliert sehr gut mit zunehmender Anzahl Cores

	$p$	Los Angeles				Europe			
		Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std-Dev	Settled Conns	Time [ms]	Spd Up	Std-Dev
<b>PSPCS:</b>	1	2.5 M	1209.0	1.0	—	3.3 M	2152.0	1.0	—
EQUICONN	2	2.5 M	690.0	1.8	14.7 %	3.1 M	1054.2	2.0	16.1 %
	4	2.5 M	417.4	2.9	18.2 %	3.4 M	673.8	3.2	24.4 %
	8	2.5 M	267.7	4.5	20.0 %	4.2 M	510.9	4.2	23.8 %
<b>LC:</b>	1	18.9 M	1482.1	—	—	17.4 M	2497.1	—	—

- PSPCS deutlich weniger Verbindungen als LC
- PSPCS skaliert sehr gut mit zunehmender Anzahl Cores
- Einfache Partitionierung liefert bereits gute Ergebnisse

**Erinnerung:** Ein Fahrplan besteht aus

- Stops (Bahnhöfe, Bahnsteige, ...),
- Routen (Bus-, U-Bahn Linien, ...),
- Trips mit Abfahrt-/Ankunftszeiten,
- und Fußwegen zum Umsteigen.



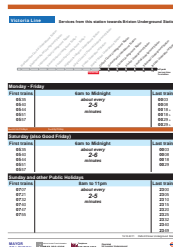
**Erinnerung:** Ein Fahrplan besteht aus

- Stops (Bahnhöfe, Bahnsteige, ...),
- Routen (Bus-, U-Bahn Linien, ...),
- Trips mit Abfahrt-/Ankunftszeiten,
- und Fußwegen zum Umsteigen.

**Earliest Arrival Problem:**

Gegeben Stops  $s$ ,  $t$  und Abfahrtszeit  $\tau$ , berechne

- Route zu  $t$  die an  $s$  nicht früher als  $\tau$  abfährt,
- und an  $t$  frühestmöglich ankommt.



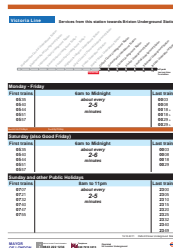
**Erinnerung:** Ein Fahrplan besteht aus

- Stops (Bahnhöfe, Bahnsteige, ...),
- Routen (Bus-, U-Bahn Linien, ...),
- Trips mit Abfahrt-/Ankunftszeiten,
- und Fußwegen zum Umsteigen.

**Earliest Arrival Problem:**

Gegeben Stops  $s$ ,  $t$  und Abfahrtszeit  $\tau$ , berechne

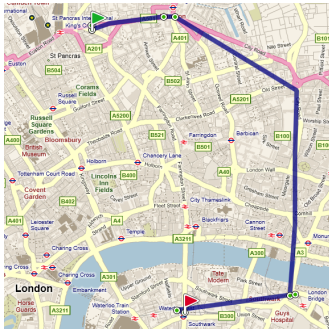
- Route zu  $t$  die an  $s$  nicht früher als  $\tau$  abfährt,
- und an  $t$  frühestmöglich ankommt.



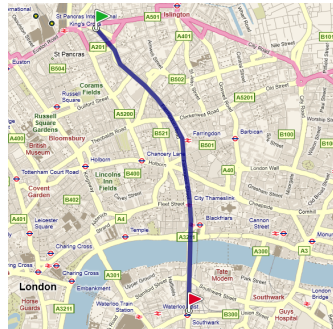
Reicht uns das?

# Einbeziehen von Umstiegen

Umstiege zu betrachten ist wichtig!



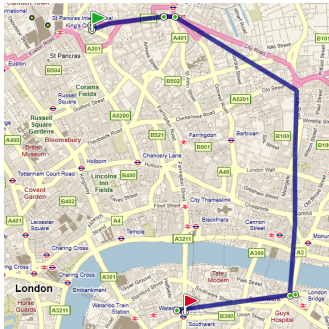
Ankunft 11:08 Uhr, 2 Umstiege



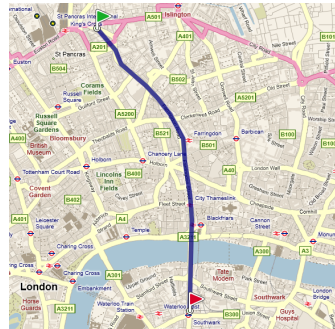
Ankunft 11:09 Uhr, 0 Umstiege

# Einbeziehen von Umstiegen

Umstiege zu betrachten ist wichtig!



Ankunft 11:08 Uhr, 2 Umstiege



Ankunft 11:09 Uhr, 0 Umstiege

**Idee:** Berechne „gute“ Routen für Ankunftszeit *und* Anzahl Umstiege.



## Definition (Pareto-Optimum)

Zu einer Menge  $M$  von  $n$ -Tupeln heißt ein Tupel  $m_i = (x_1, \dots, x_n) \in M$  *Pareto-Optimum*, wenn es kein anderes  $m_j \in M$  gibt, so dass  $m_j$  in **allen** Werten besser als  $m_i$  ist ( $m_j$  *dominiert*  $m_i$ ).

## Definition (Pareto-Optimum)

Zu einer Menge  $M$  von  $n$ -Tupeln heißt ein Tupel  $m_i = (x_1, \dots, x_n) \in M$  *Pareto-Optimum*, wenn es kein anderes  $m_j \in M$  gibt, so dass  $m_j$  in **allen** Werten besser als  $m_i$  ist ( $m_j$  *dominiert*  $m_i$ ).

Die Menge  $M$  heißt *Pareto-Menge*, wenn alle  $m \in M$  Pareto-optimal.

## Definition (Pareto-Optimum)

Zu einer Menge  $M$  von  $n$ -Tupeln heißt ein Tupel  $m_i = (x_1, \dots, x_n) \in M$  *Pareto-Optimum*, wenn es kein anderes  $m_j \in M$  gibt, so dass  $m_j$  in **allen** Werten besser als  $m_i$  ist ( $m_j$  dominiert  $m_i$ ).

Die Menge  $M$  heißt *Pareto-Menge*, wenn alle  $m \in M$  Pareto-optimal.

**Beispiel:** Betrachte Tupel aus Ankunftszeit und # Umstiege.

$M = \{(14:00 \text{ Uhr}, 5), (15:13 \text{ Uhr}, 3), (13:45 \text{ Uhr}, 4), (15:15 \text{ Uhr}, 0)\}$ .

## Definition (Pareto-Optimum)

Zu einer Menge  $M$  von  $n$ -Tupeln heißt ein Tupel  $m_i = (x_1, \dots, x_n) \in M$  *Pareto-Optimum*, wenn es kein anderes  $m_j \in M$  gibt, so dass  $m_j$  in **allen** Werten besser als  $m_i$  ist ( $m_j$  *dominiert*  $m_i$ ).

Die Menge  $M$  heißt *Pareto-Menge*, wenn alle  $m \in M$  Pareto-optimal.

**Beispiel:** Betrachte Tupel aus Ankunftszeit und # Umstiege.

$M = \{(14:00 \text{ Uhr}, 5), (15:13 \text{ Uhr}, 3), (13:45 \text{ Uhr}, 4), (15:15 \text{ Uhr}, 0)\}$ .

## Definition (Pareto-Optimum)

Zu einer Menge  $M$  von  $n$ -Tupeln heißt ein Tupel  $m_i = (x_1, \dots, x_n) \in M$  *Pareto-Optimum*, wenn es kein anderes  $m_j \in M$  gibt, so dass  $m_j$  in **allen** Werten besser als  $m_i$  ist ( $m_j$  *dominiert*  $m_i$ ).

Die Menge  $M$  heißt *Pareto-Menge*, wenn alle  $m \in M$  Pareto-optimal.

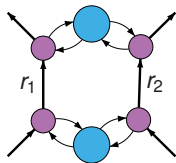
**Beispiel:** Betrachte Tupel aus Ankunftszeit und # Umstiege.

$M = \{(14:00 \text{ Uhr}, 5), (15:13 \text{ Uhr}, 3), (13:45 \text{ Uhr}, 4), (15:15 \text{ Uhr}, 0)\}$ .

Wie effizient berechnen?

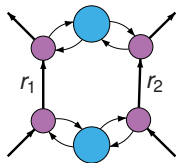
## Idee

- Benutze (zeitabhängiges) Graphmodell
- Grundlage: Dijkstra's Algorithmus



## Idee

- Benutze (zeitabhängiges) Graphmodell
- Grundlage: Dijkstra's Algorithmus



... aber ...

- Label  $\ell$  sind 2-Tupel aus Ankunftszeit und # Umstiege
- An jedem Knoten  $u \in V$ : Pareto-Menge  $B_u$  von Labeln
- Priority Queue verwaltet Label statt Knoten
- Priorität ist Ankunftszeit  
Wieder: keine Totalordnung der Label  $\Rightarrow$  Label-correcting Algo
- Dominanz von Labeln in  $B_u$  on-the-fly

# Multi-Label-Correcting (MLC)

---

$MLC(G = (V, E), s, \tau)$

---

```
1  $B_u \leftarrow \{\}$  for each  $u \in V$ ;  $B_s \leftarrow \{(\tau, 0)\}$ 
2  $Q.clear()$ ,  $Q.insert(s, (\tau, 0))$ 
3 while  $!Q.empty()$  do
4    $u$  and  $\ell = (\tau, tr) \leftarrow Q.deleteMin()$ 
5   for all edges  $e = (u, v) \in E$  do
6     if  $e$  is a transfer edge then  $tr' \leftarrow tr + 1$  else  $tr' \leftarrow tr$ 
7      $\ell' \leftarrow (\tau + len(e, \tau), tr')$ 
8     if  $\ell'$  is not dominated by any  $\ell'' \in B_v$  then
9        $B_v.insert(\ell')$ 
10      Remove non-Pareto-optimal labels from  $B_v$ 
11       $Q.insert(v, \ell')$ 
```

---



## Diskussion:

- Pareto-Mengen  $B_u$  sind *dynamische* Datenstrukturen  $\rightsquigarrow$  teuer!
- Sehr viele Queue-Operationen
- Testen der Dominanz in  $\mathcal{O}(|B_u|)$  möglich
- Stoppkriterium?

## Diskussion:

- Pareto-Mengen  $B_u$  sind *dynamische* Datenstrukturen  $\rightsquigarrow$  teuer!
- Sehr viele Queue-Operationen
- Testen der Dominanz in  $\mathcal{O}(|B_u|)$  möglich
- Stoppkriterium?

## Verbesserungen für MLC:

- Jedes  $B_u$  verwaltet bestes ungesetzeltes Label selbst  
 $\Rightarrow$  Priority Queue auf Knoten statt Labeln
- Label-Forwarding:  
Wenn Kante keine Kosten hat, überspringe Queue
- Target-Pruning:  
An Knoten  $u$ , verwerfe Label  $\ell'$ , wenn  $B_t$  dominiert  $\ell'$

## Mittwoch, 23.4.2014

Montag, 28.4.2014

Mittwoch, 30.4.2014



Daniel Delling, Bastian Katz, and Thomas Pajor.  
Parallel computation of best connections in public transportation networks.  
*ACM Journal of Experimental Algorithmics*, 17(4):4.1–4.26, July 2012.



Yann Disser, Matthias Müller–Hannemann, and Mathias Schnee.  
Multi-criteria shortest paths in time-dependent train networks.  
In *Proceedings of the 7th Workshop on Experimental Algorithms (WEA'08)*,  
volume 5038 of *Lecture Notes in Computer Science*, pages 347–361. Springer,  
June 2008.



Daniel Delling, Thomas Pajor, and Dorothea Wagner.  
Engineering time-expanded graphs for faster timetable information.  
In *Robust and Online Large-Scale Optimization*, volume 5868 of *Lecture Notes in  
Computer Science*, pages 182–206. Springer, 2009.



Evangelia Pyrga, Frank Schulz, Dorothea Wagner, and Christos Zaroliagis.  
Efficient models for timetable information in public transportation systems.  
*ACM Journal of Experimental Algorithmics*, 12(2.4):1–39, 2008.