

Eigennütziges Routing in Netzwerken mit  
Kapazitätsbeschränkungen  
(nach Correa, Schulz und Stier-Moses)  
Projektgruppe SEROSE  
Yvonne Bleischwitz, Rainer Feldmann, Burkhard Monien

Florian Schoppmann

Fakultät für Elektrotechnik, Mathematik und Informatik  
Universität Paderborn

20. Januar 2005

# Motivation

## Modellierung von Verkehrsnetzen:

- ▶ Anwendungsbeispiel: individueller Straßenverkehr
  - ▶ Benutzte Wege, wenn Verkehrsteilnehmer **eigennützig** agieren?
  - ▶ Mautplanung zur Steuerung
  - ▶ Neue Straßen
- ▶ Anwendungsbeispiel: Datenübertragung in dezentralen Netzwerken



Erstes Prinzip von Wardrop (1952) für verkehrsreiche Netze:

*The journey times on all the routes actually used are equal, and less than those which would be experienced by a single vehicle on any unused route.*

→ **Nash-/Benutzer-Equilibrium (BE)**

# Problemstellung

Wardrops zweites Prinzip charakterisiert **Systemoptimum (SO)**:

*The average journey time is a minimum.*

Äquivalent: Gesamtreisezeit minimal

Bekannt:

- ▶ BE im Allgemeinen nicht optimal („Preis der Anarchie“)
- ▶ Aber: Roughgarden & Tardos (2002): Unter bestimmten Voraussetzungen (insb. ohne Kapazitätsbeschränkungen) Verhältnis von  $\leq \frac{4}{3}$

Correa, Schulz, Stier-Moses (2004):

- ▶ Aufnahme von Kapazitätsbeschränkungen ins Modell
- ▶ Effizienz von eigennützigem Verkehr?
- ▶ Allgemeinere Beweise

# Problemstellung

Wardrops zweites Prinzip charakterisiert **Systemoptimum (SO)**:

*The average journey time is a minimum.*

Äquivalent: Gesamtreisezeit minimal

Bekannt:

- ▶ BE im Allgemeinen nicht optimal („Preis der Anarchie“)
- ▶ Aber: Roughgarden & Tardos (2002): Unter bestimmten Voraussetzungen (insb. ohne Kapazitätsbeschränkungen) Verhältnis von  $\leq \frac{4}{3}$

Correa, Schulz, Stier-Moses (2004):

- ▶ Aufnahme von Kapazitätsbeschränkungen ins Modell
- ▶ Effizienz von eigennützigem Verkehr?
- ▶ Allgemeinere Beweise

# Das Modell

## Definition (Netzwerk ohne Kapazitätsbeschränkungen)

- ▶ gerichteter Graph  $D = (N, A)$
- ▶ Start-Ziel- (OD-) Paare  $(o_i, d_i)$  mit *Bedarf*  $d_i$
- ▶ Traversierungszeiten: *Latenzfunktionen*  $\ell_a(\cdot)$ 
  - ▶ nicht-negativ, monoton wachsend, stetig
  - ▶ aus einer bestimmten Klasse  $\mathcal{L}$  (z. B. Polynome)

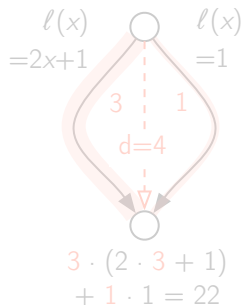
$\mathcal{P}_i :=$  Menge aller Pfade von  $o_i$  nach  $d_i$

$\mathcal{P} := \cup \mathcal{P}_i$

## Definition (Routing)

- ▶ Nicht-negativer Vektor  $f := (f_P)_{P \in \mathcal{P}}$
- ▶ Erfüllt Bedarf:  $\sum_{P \in \mathcal{P}_i} f_P = d_i$

$$C(f) := \sum_{P \in \mathcal{P}} \ell_P(f) f_P = \sum_{a \in A} \ell_a(f_a) f_a$$



# Das Modell

## Definition (Netzwerk ohne Kapazitätsbeschränkungen)

- ▶ gerichteter Graph  $D = (N, A)$
- ▶ Start-Ziel- (OD-) Paare  $(o_i, d_i)$  mit *Bedarf*  $d_i$
- ▶ Traversierungszeiten: *Latenzfunktionen*  $\ell_a(\cdot)$ 
  - ▶ nicht-negativ, monoton wachsend, stetig
  - ▶ aus einer bestimmten Klasse  $\mathcal{L}$  (z. B. Polynome)

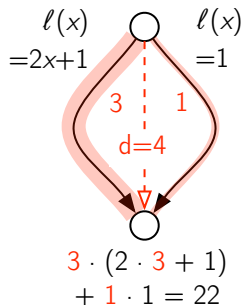
$\mathcal{P}_i :=$  Menge aller Pfade von  $o_i$  nach  $d_i$

$\mathcal{P} := \cup \mathcal{P}_i$

## Definition (Routing)

- ▶ Nicht-negativer Vektor  $f := (f_P)_{P \in \mathcal{P}}$
- ▶ Erfüllt Bedarf:  $\sum_{P \in \mathcal{P}_i} f_P = d_i$

$$C(f) := \sum_{P \in \mathcal{P}} \ell_P(f) f_P = \sum_{a \in A} \ell_a(f_a) f_a$$



# Berechnung von SO und BE

Systemoptimum gemäß Wardrops zweitem Prinzip:

$$\min \sum_{a \in A} \ell_a(f_a) f_a \quad (1)$$

$$\text{so dass } \sum_{P \ni a} f_P = f_a \quad \text{für alle } a \in A,$$

$$\sum_{P \in \mathcal{P}_k} f_P = d_k \quad \text{für alle } k \in K,$$

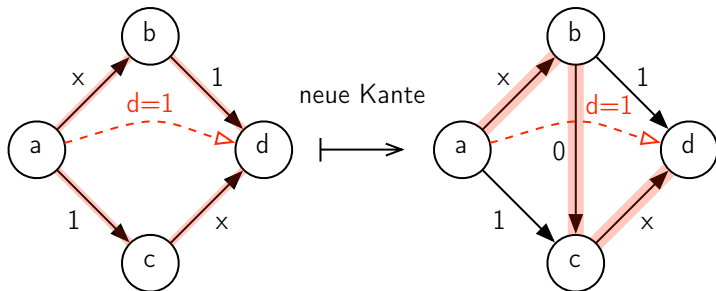
$$f_P \geq 0 \quad \text{für alle } P \in \mathcal{P}.$$

Beckmann, McGuire, Winsten (1956): Ersetze für BE (1) durch

$$\min \sum_{a \in A} \int_0^{f_a} \ell_a(x) dx$$

# Braess' Paradoxon

BE muss nicht optimal sein, Beispiel nach Braess (1968):



SO berechnen (Kurze Erinnerung an die Analysis):

$h(x, y) := x^2 + x + y^2 + y$ , Nebenbedingung:  $x + y = 1$ ,  $x, y \geq 0$

Implizit definierte Funktion:  $g(x, y) = x + y - 1$ . Gesucht:

$$\min_{\substack{g(x,y)=0 \\ x,y \in [0,1]}} \{h(x, y)\} = \min_{x \in [0,1]} \{h(x, 1-x)\}$$

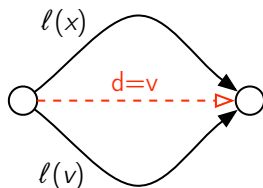


# Preis der Anarchie

Roughgarden (2003): *Preis der Anarchie*

$$\gamma := \max_{f \text{ ist BE}} \left\{ \frac{C(f)}{C(SO)} \right\}$$

- ▶ **unabhängig von Netzwerk-Topologie**, wenn:  
 $\forall \ell \in \mathcal{L} : \ell(x)$  diff'bar,  $\ell(x)x$  konvex



Für jedes Netzwerk:  $\gamma \leq \alpha(\mathcal{L})$ , wobei

$$\alpha(\ell) := \sup_{\substack{v > 0 \\ \ell(v) > 0}} \left( \lambda \cdot \frac{\ell(\lambda v)}{\ell(v)} + (1 - \lambda) \right)^{-1} \quad \text{und} \quad \alpha(\mathcal{L}) := \sup_{\ell \in \mathcal{L}} \alpha(\ell)$$

Dabei ist  $\lambda \in [0, 1]$  Lösung für  $\ell(\lambda v) + \ell'(\lambda v)\lambda v = \ell(v)$ .

$\alpha(\mathcal{L})$  in sehr einfachen Netzwerken (oben rechts) bestimmbar!

# Netzwerke mit Kapazitätsbeschränkungen

Keine Kapazitätsbeschränkungen:

- ▶ Hearn (1980): “the predicted flow on some links will be far lower or far greater than the traffic engineer knows they should be”
- ▶ Larsson & Patrikson (1995): Unrealistisch im Überlast-Bereich
- ▶ etc.

Einführung von Kapazitätsbeschränkungen aus  $\mathbb{R}_{\geq 0} \cup \{\infty\}$  für jede Kante  $a \in A$

→ Echte Erweiterung des Modells

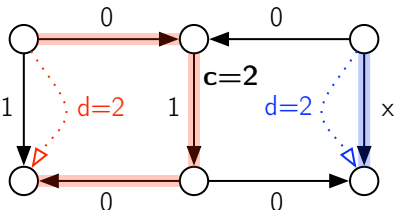
Frage: Was ist nun ein Benutzer-Equilibrium?

# Equilibrium mit Kapazitätsbeschränkungen

## Definition (BE mit Kapazitätsbeschränkungen, BEK)

Ein Routing ist BEK, gdw. kein Verkehrsteilnehmer durch Wechsel auf einen anderen Pfad mit freier Kapazität seine Kosten echt senken kann.

- ▶ Wardrops Prinzip gilt nicht mehr  
→ unterschiedliche Reisezeit auf unterschiedlichen Pfaden
- ▶ Verschiedene Equilibria von unterschiedlicher Qualität
- ▶ Menge von BEKs im Allgemeinen nicht konvex
- ▶ Ohne Kapazitäten: Alle BE von gleicher Qualität, Menge von BE konvex



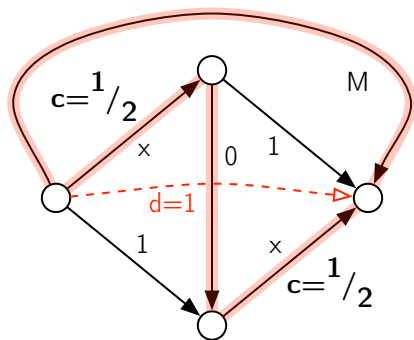
# Preis der Anarchie in Netzwerken mit Kapazitätsbeschränkungen

BEK beliebig schlecht:

- Preis der Anarchie:

$$\gamma := \max_{f \text{ ist BEK}} \left\{ \frac{C(f)}{C(\text{SO})} \right\}$$

- $f$  sei ein BEK wie dargestellt



$$C(f) = \left( \frac{1}{2} + 0 + \frac{1}{2} \right) \cdot \frac{1}{2} + M \cdot \frac{1}{2} = \frac{1}{2}(M + 1)$$

$$C(\text{SO}) = \left( \frac{1}{2} + 1 \right) \cdot \frac{1}{2} + \left( 1 + \frac{1}{2} \right) \cdot \frac{1}{2} = \frac{3}{2}$$

# Ein gutes Equilibrium

Idee: Kapazitätsbeschränkung in Nebenbedingung:

$$\min \sum_{a \in A} \int_0^{f_a} \ell_a(x) dx$$

so dass  $f$  zulässiges Routing

$f$  hält Kapazitätsbeschränkungen ein

## Definition (BMW-Equilibrium, BMW)

Ein Routing ist BMW-Equilibrium, gdw. es optimale Lösung zu obigem Optimierungsproblem ist.

(Vgl. Berechnung von BE nach Beckmann, McGuire, Winsten).

# Charakterisierung eines BMW

Kostenfunktion mit **konstanten Latenzen**:  $C^f(x) := \sum_{a \in A} \ell_a(f_a) x_a$

## Lemma

Ein zulässiges Routing  $f$  ist BMW, gdw.  $C^f(f) \leq C^f(x)$  für alle Routings  $x$ .

Beweisskizze.  $(\ell_a(f_a))_{a \in A}$  ist Gradient von

$$(f_a)_{a \in A} \mapsto \sum_{a \in A} \int_0^{f_a} \ell_a(x) dx$$

Sei  $x$  zulässiges Routing:

- ▶  $x - f$  zulässige Richtung
- ▶ Richtungsableitung  $\left\langle (\ell_a(f_a))_{a \in A}, \frac{x-f}{\|x-f\|_2} \right\rangle \geq 0$  □

# Charakterisierung eines BMW

Kostenfunktion mit **konstanten Latenzen**:  $C^f(x) := \sum_{a \in A} \ell_a(f_a) x_a$

## Lemma

*Ein zulässiges Routing  $f$  ist BMW, gdw.  $C^f(f) \leq C^f(x)$  für alle Routings  $x$ .*

*Beweisskizze.*  $(\ell_a(f_a))_{a \in A}$  ist Gradient von

$$(f_a)_{a \in A} \mapsto \sum_{a \in A} \int_0^{f_a} \ell_a(x) dx$$

Sei  $x$  zulässiges Routing:

- ▶  $x - f$  zulässige Richtung
- ▶ Richtungsableitung  $\left\langle (\ell_a(f_a))_{a \in A}, \frac{x-f}{\|x-f\|_2} \right\rangle \geq 0$  □

# Ein BMW ist ein BEK

## Lemma

*Sei  $f$  Routing. Ist  $f$  BMW, dann ist es auch ein BEK.*

*Beweis.* Annahme: Ein Verkehrsteilnehmer kann durch Wechsel auf einen anderen Pfad mit freier Kapazität seine Kosten echt senken.

Bezeichne:

- ▶  $x$  entstehendes Routing
- ▶  $\varepsilon$  Teil der Verkehrsteilnehmer
- ▶  $R$  neuer Pfad,  $Q$  alter Pfad

Es gilt:

$$C^f(x) - C^f(f) = \varepsilon(l_R(f) - l_Q(f))$$

Nach Annahme:  $l_R(f) < l_Q(f) \implies C^f(x) < C^f(f)$ . ⚡ ◻



# Ein BMW ist ein BEK

## Lemma

*Sei  $f$  Routing. Ist  $f$  BMW, dann ist es auch ein BEK.*

*Beweis.* Annahme: Ein Verkehrsteilnehmer kann durch Wechsel auf einen anderen Pfad mit freier Kapazität seine Kosten echt senken.

Bezeichne:

- ▶  $x$  entstehendes Routing
- ▶  $\varepsilon$  Teil der Verkehrsteilnehmer
- ▶  $R$  neuer Pfad,  $Q$  alter Pfad

Es gilt:

$$C^f(x) - C^f(f) = \varepsilon(l_R(f) - l_Q(f))$$

Nach Annahme:  $l_R(f) < l_Q(f) \implies C^f(x) < C^f(f)$ . ⚡ □

# Effizienz von BMWs

Sei  $\mathcal{L}$  Klasse von Latenzfunktionen, z. B. Polynome.

$$\beta(v, \ell) := \frac{1}{\ell(v)} \cdot \max_{x \geq 0} \{x(\ell(v) - \ell(x))\} \text{ und } \beta(\mathcal{L}) := \sup_{\substack{v \geq 0 \\ \ell \in \mathcal{L}}} \beta(v, \ell)$$

## Satz

Gegeben sei ein Netzwerk mit Kapazitätsbeschränkungen mit Latenzfunktionen aus  $\mathcal{L}$ . Für ein BMW  $f$  gilt:

$$C(f) \leq \frac{1}{1 - \beta(\mathcal{L})} \cdot C(\text{SO})$$

*Beweis (kurz):*

$$\begin{aligned} C^f(x) &\leq \sum_{a \in A} \max_{x \geq 0} \{l_a(f_a)x - l_a(x_a)x\} + l_a(x_a)x_a \\ &= \sum_{a \in A} \beta(f_a, l_a) \cdot l_a(f_a)f_a + l_a(x_a)x_a \leq \beta(\mathcal{L})C(f) + C(x) \quad \square \end{aligned}$$

# Effizienz von BMWs

Sei  $\mathcal{L}$  Klasse von Latenzfunktionen, z. B. Polynome.

$$\beta(v, \ell) := \frac{1}{\ell(v)} \cdot \max_{x \geq 0} \{x(\ell(v) - \ell(x))\} \text{ und } \beta(\mathcal{L}) := \sup_{\substack{v \geq 0 \\ \ell \in \mathcal{L}}} \beta(v, \ell)$$

## Satz

Gegeben sei ein Netzwerk mit Kapazitätsbeschränkungen mit Latenzfunktionen aus  $\mathcal{L}$ . Für ein BMW  $f$  gilt:

$$C(f) \leq \frac{1}{1 - \beta(\mathcal{L})} \cdot C(\text{SO})$$

*Beweis (kurz):*

$$\begin{aligned} C^f(x) &\leq \sum_{a \in A} \max_{x \geq 0} \{l_a(f_a)x - l_a(x_a)x\} + l_a(x_a)x_a \\ &= \sum_{a \in A} \beta(f_a, l_a) \cdot l_a(f_a)f_a + l_a(x_a)x_a \leq \beta(\mathcal{L})C(f) + C(x) \quad \square \end{aligned}$$

# Parameter $\beta(\mathcal{L})$ und $\alpha(\mathcal{L})$

## Lemma

*Es sei  $\mathcal{L}$  Klasse von Latenzfunktion. Es sei  $\ell$  diff'bar und  $\ell(x)x$  konvex für alle  $\ell \in \mathcal{L}$ . Dann gilt:*

$$\alpha(\mathcal{L}) = (1 - \beta(\mathcal{L}))^{-1}$$

Beweis durch Nachrechnen.

Folglich Erweiterung der Erkenntnisse von Roughgarden (2003) auf:

- ▶ Netzwerke mit Kapazitätsbeschränkungen
- ▶ Alle Klassen von Latenzfunktionen (wie bisher definiert)

Mit einfacheren Beweisen...

# Berechnung von $\alpha(\mathcal{L}) = (1 - \beta(\mathcal{L}))^{-1}$

## Lemma

Sei  $\mathcal{L}$  Klasse von Latenzfunktionen. Es gebe  $s : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , so dass jedes  $\ell \in \mathcal{L}$  die Ungleichung  $\ell(cx) \geq s(c)\ell(x)$  für alle  $c \in [0, 1]$  erfüllt. Dann gilt:

$$\beta(\mathcal{L}) \leq \sup_{0 \leq x \leq 1} \{x(1 - s(x))\}$$

*Beweis.*

$$\begin{aligned} \beta(v, \ell) &= \max_{0 \leq x \leq v} \left\{ \frac{x}{v} \left( 1 - \frac{\ell(x)}{\ell(v)} \right) \right\} = \max_{0 \leq x \leq v} \left\{ \frac{x}{v} \left( 1 - \frac{\ell(\frac{x}{v} \cdot v)}{\ell(v)} \right) \right\} \\ &\leq \sup_{0 \leq x \leq v} \left\{ \frac{x}{v} \left( 1 - \frac{s(\frac{x}{v})\ell(v)}{\ell(v)} \right) \right\} \quad \text{nach Voraussetzung} \\ &= \sup_{0 \leq x \leq 1} \{x(1 - s(x))\} \quad \square \end{aligned}$$

# Berechnung von $\alpha(\mathcal{L}) = (1 - \beta(\mathcal{L}))^{-1}$

## Lemma

Sei  $\mathcal{L}$  Klasse von Latenzfunktionen. Es gebe  $s : \mathbb{R} \rightarrow \mathbb{R}$ , so dass jedes  $\ell \in \mathcal{L}$  die Ungleichung  $\ell(cx) \geq s(c)\ell(x)$  für alle  $c \in [0, 1]$  erfüllt. Dann gilt:

$$\beta(\mathcal{L}) \leq \sup_{0 \leq x \leq 1} \{x(1 - s(x))\}$$

*Beweis.*

$$\begin{aligned} \beta(v, \ell) &= \max_{0 \leq x \leq v} \left\{ \frac{x}{v} \left( 1 - \frac{\ell(x)}{\ell(v)} \right) \right\} = \max_{0 \leq x \leq v} \left\{ \frac{x}{v} \left( 1 - \frac{\ell(\frac{x}{v} \cdot v)}{\ell(v)} \right) \right\} \\ &\leq \sup_{0 \leq x \leq v} \left\{ \frac{x}{v} \left( 1 - \frac{s(\frac{x}{v})\ell(v)}{\ell(v)} \right) \right\} \quad \text{nach Voraussetzung} \\ &= \sup_{0 \leq x \leq 1} \{x(1 - s(x))\} \quad \square \end{aligned}$$

# $\alpha$ (Menge der Polynome $n$ -ten Grades)

## Korollar

Seien  $\mathcal{L}$  Menge von Latenzfunktionen,  $n \in \mathbb{N}$ . Ferner gelte für alle  $\ell \in \mathcal{L}$ :  $\ell(cx) \geq c^n \cdot \ell(x)$  für alle  $c \in [0, 1]$ . Dann gilt:

$$\alpha(\mathcal{L}) \leq \frac{(n+1)^{1+1/n}}{(n+1)^{1+1/n} - n}$$

*Beweis.* Setze  $s(x) := x^n$ . Nach vorherigem Lemma:

$$\begin{aligned} \beta(\mathcal{L}) &\leq \sup_{0 \leq x \leq 1} \{x(1 - x^n)\} \\ &= \frac{n}{(n+1)^{1+1/n}} \end{aligned}$$

□

Beispiele (jeweils positive Koeffizienten):

- ▶  $\alpha$ (Menge linearer Funktionen) =  $\frac{4}{3}$
- ▶  $\alpha$ (Menge Polynome 2-ten Grades) < 1,626

# $\alpha$ (Menge der Polynome $n$ -ten Grades)

## Korollar

Seien  $\mathcal{L}$  Menge von Latenzfunktionen,  $n \in \mathbb{N}$ . Ferner gelte für alle  $l \in \mathcal{L}$ :  $l(cx) \geq c^n \cdot l(x)$  für alle  $c \in [0, 1]$ . Dann gilt:

$$\alpha(\mathcal{L}) \leq \frac{(n+1)^{1+1/n}}{(n+1)^{1+1/n} - n}$$

*Beweis.* Setze  $s(x) := x^n$ . Nach vorherigem Lemma:

$$\begin{aligned} \beta(\mathcal{L}) &\leq \sup_{0 \leq x \leq 1} \{x(1 - x^n)\} \\ &= \frac{n}{(n+1)^{1+1/n}} \end{aligned}$$

□

Beispiele (jeweils positive Koeffizienten):

- ▶  $\alpha(\text{Menge linearer Funktionen}) = \frac{4}{3}$
- ▶  $\alpha(\text{Menge Polynome 2-ten Grades}) < 1,626$



# Zusammenfassung

Motivation: Modellierung von Verkehrsnetzen und -flüssen

Problem: Sind Nash-Equilibrien effizient?

Netzwerke ohne  
Kapazitätsbeschränkungen:

- ▶ Preis der Anarchie immer beschränkt
- ▶ Qualität der Equilibrien eindeutig
- ▶ Menge der Equilibrien konvex, nicht leer

Netzwerke mit  
Kapazitätsbeschränkungen:

- ▶ Preis der Anarchie bei BEKs unbeschränkt, bei BMWs immer beschränkt
- ▶ Qualität von BEKs unterschiedlich
- ▶ Menge von BEKs i. A. nicht konvex, nicht leer

Mit kleinen Modifikationen Ergebnisse übertragbar, wenn Latenzfunktionen nur noch linksstetig

Ausblick: Chau und Sim (2004): Nicht separable Latenzfunktionen

## Zum Weiterlesen. . .



José R. Correa, Andreas S. Schulz & Nicolás E. Stier-Moses (2004).

Selfish Routing in Capacitated Networks.

*Mathematics of Operations Research* **29**(4), 961–976.

ISSN 0364-765X.



Tim Roughgarden (2003).

The price of anarchy is independent of the network topology.

*Journal of Computer and System Sciences* **67**(2), 341–364.

ISSN 0022-0000.

[http://dx.doi.org/10.1016/S0022-0000\(03\)00044-8](http://dx.doi.org/10.1016/S0022-0000(03)00044-8).



Tim Roughgarden & Éva Tardos (2002).

How bad is selfish routing?

*J. ACM* **49**(2), 236–259.

ISSN 0004-5411.

<http://doi.acm.org/10.1145/506147.506153>.