## [算法]分支界限法

概括:对于遍历求解问题,分支界限法给出了一个剪枝的方案。

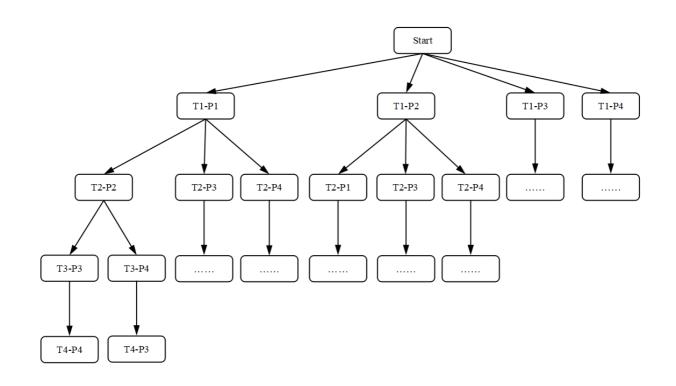
对于某些问题,我们需要遍历所有结果,然后得到其中的最佳,这时候,遍历的过程可以看做决策树,每一个结点都代表着一个决策。下面以任务分配问题作为例子。

任务分配问题: 把n项任务分配给n个人,每个人对于每个任务所消耗的成本不一样,求得到总分配成本最小的方案。

下面是人员的分配表:

Person\Task	T1	<b>T2</b>	Т3	Т4
P1	9	2	7	8
P2	6	4	3	7
P3	5	8	1	8
P4	7	6	9	4

那么遍历分配的方案可以看做为下面的树:



分支界限法针对所有的方案结点,执行了一个评估"极限价值"操作,然后针对这个"极限价值",进行剪枝。

先介绍一下分支界限法是如何操作的:

- 1. 评估当前决策的"极限价值"。
- 2. 选择当前"极限价值"最小的决策点继续进行遍历。
- 3. 当发现决策得到了方案的"已知价值", 所有"极限价值"大于"已知价值"的决策点会被剪去。

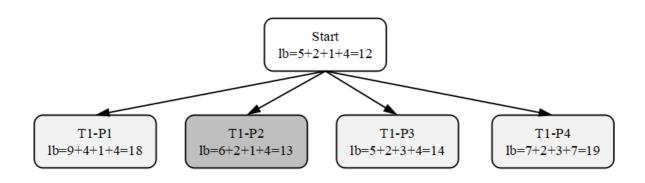
这里说明一下"极限价值"(为了方便理解,我自己瞎编的):例如,针对T1-P1这个决策点,评估的"极限价值"为17(T1-P1,T2-P3,T3-P3,T4-P4,可以看到,其实这个选择不符合题意,所以称之为"极限价值")。简单来说,"极限价值"其实就是根据这个决策后的情况进行评估,在剩余的决策中,每次都选择消耗最小的,不管是否满足条件,直到选择结束,将给所有选择的价值加在一起。

然后,选择"极限价值"最小的决策点,进行衍生并评估子决策点,然后再从所有决策点中选择"极限价值"最小的。

当发现某一个决策已经得到一个可行的方案时,那么这个方案的价值就为"已知价值",然后对于其他的决策点,只要"极限价值"大于这个方案,那么就没必要衍生这个决策点了,则将这个决策抛弃。

"极限价值"其实就是所谓的"界限"。根据不同的题目,可能会求最小或者最大界限(缩写为lb或者ub)。

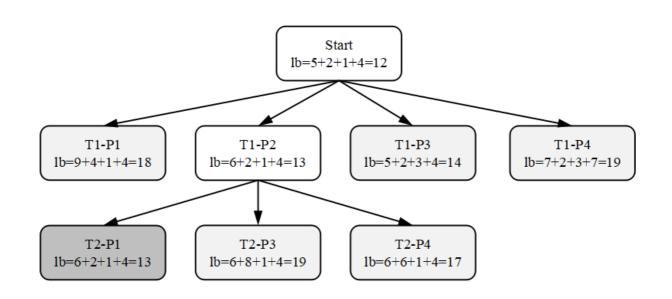
那么我们根据之前的例子可以作图:



可以看出T1-P2是"极限价值"最小的决策点,那么就根据它进行衍生并评估子决策点:

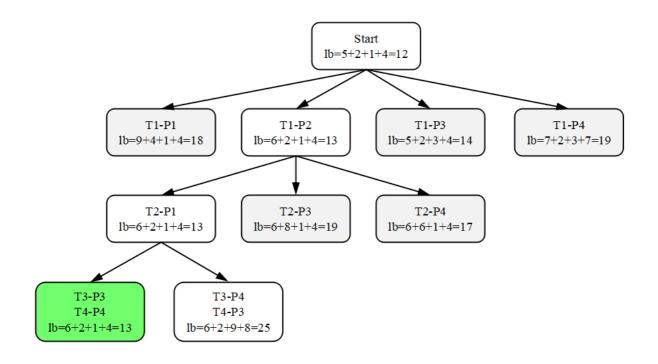
Person\Task	T1	<b>T2</b>	Т3	Т4
P1		2	7	8

Person\Task	T1	<b>T2</b>	Т3	<b>T</b> 4
P2	6			
P3		8	1	8
P4		6	9	4



可以看出T2-P1是"极限价值"最小的决策点,那么再根据它进行衍生并评估子决策点:

Person\Task	<b>T1</b>	T2	Т3	Т4
P1		2		
P2	6			
P3			1	8
P4			9	4



得到最佳结果T1-P2, T2-P1, T3-P3, T4-P4。

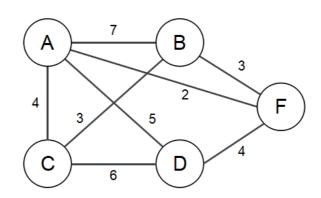
除了算法思路之外,提几个重要的点:

- 1. 相同的题目,遍历思路不同,会导致"极限价值"不同。例如上面的任务分配问题,从人员角度进行遍历和从任务角度进行遍历的lb是不一样的。
- 2. 不同的题目,评估的"极限价值"的方向和方法不同。例如背包问题,求解的是最大价值,则对应评估方向为最大值ub;其评估的方式和任务分配的评估方式完全不同。
- 3. 不同的题目,可能存在额外的剪枝策略。例如旅行商问题,整个决策树中,可能会遍历 "...A...B..."和"...B...A...",在无向图中,这是毫无意义的,可以规定A一定在B前面,达 到遍历上的剪枝,但这并不是"分支界限法"带来的剪枝效果。

下面给出一个题目,给出提示,读者可以尝试求解:

应用分支界限法求解旅行商问题,要求:

- 1. 画出以状态空间树(作图以A位根节点),并给出每个状态的下界估计。
- 2. 给出销售商的环游路径以及最优解。



补充:评估方法是: (所有点到任意其他点的两个最小路径和)/2,其中已经决策的边需要常驻。