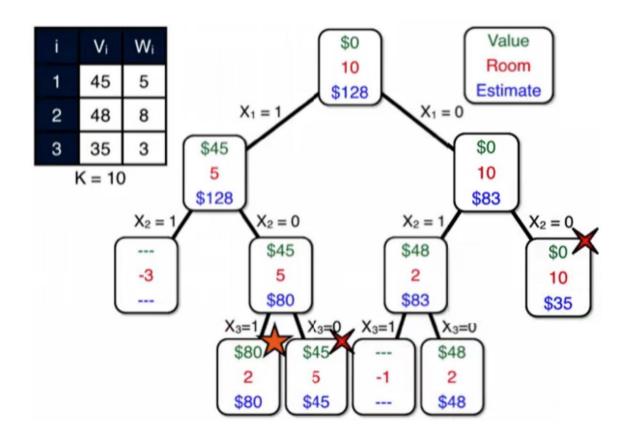


# Algoritmos y Programación

Práctica 8: Branch & Bound (Parte 2)

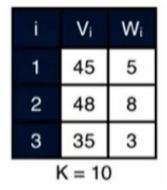
# Ejercicio

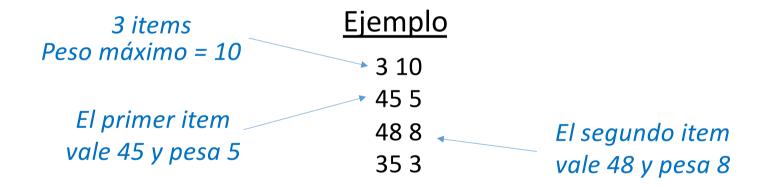
Utilizando la solución del recorrido en profundidad de la práctica 4, programa el algoritmo de ramificación y acotación explicado en clase.



### Formato del fichero de entrada

- · La primera línea es un descriptor: número de items, peso máximo
- El resto de las líneas tiene el valor y el peso de cada item





# Branch and Bound, DFS

- Empezamos con el nodo raíz y lo metemos en una lista (append) de nodos vivos
- Mientras haya nodos en la lista de nodos vivos, hacemos un pop de la lista
  - Comprobamos si en el nodo actual hay espacio libre en la mochila
  - Comprobamos si la mejor estimación (bound) podría mejorar la solución incumbente (el mejor valor obtenido hasta el momento)
  - Si el valor obtenido en el nodo actual mejora la mejor solución hasta el momento, actualizamos el valor de la mejor solución, y los ítems elegidos para obtener esa solución (taken)
  - Si no hemos llegado al final del árbol:
    - Ramificamos (*branch*) por la derecha (*append*)
    - Ramificamos (*branch*) por la izquierda (*append*)

node
index
taken
value
room
estimate

De esta forma, cuando hagamos el *pop* empezaremos a ramificar por la izquierda

## **VPL**

#### node.py

```
# Copia aquí la definición del nodo que resuelve
2 # el VPL anterior!
3
4
```

#### main.py

```
1 from collections import namedtuple
 2
   from node import *
 3
   from solve import *
   first_line = input().split()
   item_count = int(first_line[0])
    capacity = int(first_line[1])
10
   items = []
11 - for i in range(1, item_count+1):
12
        line = input()
13
        parts = line.split()
        items.append(Item(i, int(parts[0]), int(parts[1])))
14
15
16
    value, taken, visiting_order = solve_branch_and_bound_DFS(capacity, items, True)
17
18
    print(visiting_order)
19 print(value)
20 print(taken)
```

### VPI solve.py

```
1 from node import *
    def solve_branch_and_bound_DFS(capacity, items, record_visiting_order = False):
 4
        :param capacity: capacidad de la mochila
 5
        :param items: items de la mochila
 6
        :param record_visiting_order: activa/desactiva el registro de nodos visitados
 8
        :return: Por ahora sólo devuelve la lista de nodos visitados
 9
10
        # Completa este código para realizar el recorrido DFS; tienes
11
        # indicados los sitios que debes completar con tres puntos
12
13
        # suspensivos ("...")
14
15
        # Utilizamos la lista 'alive' como nuestra pila de nodos vivos
        # (pendientes de visitar) para programar nuestro recorrido DFS.
16
17
18
        alive = []
19
20
        # Utilizamos la lista Visiting_Order como el registro de nodos
21
        # visitados (el contenido final de esta lista lo utiliza el VPL
22
        # para comprobar que nuestro recorrido DFS es correcto).
23
24
        visiting_order = □
```

### $\mathsf{VPL}$

```
25
26
        # 1) Creamos el nodo raiz (en este VPL todavía no utilizamos los
27
             parámetros taken, value, room, con lo que se inicializan con
28
             lista vacía y 0). El único valor necesario en el nodo es el
             indice al primer elemento de la lista (index = 0).
29
        # ...
30
31
32
        # Lo añadimos a la lista de nodos vivos (alive)
33
        # ...
34
35
        # Mientras haya nodos en la lista de nodos vivos
36
        # ...
37 -
        while True:
38
            # Avanzamos al siguiente nodo de nuestro recorrido DFS (hacemos un pop
39
            # de la lista) y lo registramos en nuestro recorrido DFS.
40
41
            current = alive.pop()
42 -
            if record_visiting_order:
                visiting_order.append(current.index)
43
44
45
            # Si no hemos llegado al final del árbol
46
                 1) Ramificamos (branch) por la derecha (append)
47
                 2) Ramificamos (branch) por la izquierda (append)
            # ...
48
49
50
        return 0, [], visiting_order
```

# Formato de la salida del programa

- Muestra el índice de los items visitados en el recorrido en profundidad, el beneficio conseguido y los items elegidos ('taken')
- Por ejemplo, éste es el resultado que genera con nuestro ejemplo

