

Pràctica 1 || Aquæductus

Pablo Fraile Alonso

4 d'abril de 2021

Índex

1	Funcionament algorisme	3
1.1	Primera idea: Backtracking	3
1.1.1	Per què no utilitzar Backtracking en aquest cas	3
1.2	Alternativa a backtracking: Principi d'optimitat	4
1.2.1	Aplicació i funcionament en el nostre cas d'ús	4
1.2.2	Demostració per reducció al absurd	9
2	Cost algorisme	10
2.1	Iteratiu	10
2.2	Recursiu	10
3	Problemes/consideracions	10
3.1	Nombres en c++	10
4	Conclusions	10

Índex de figures

1	Entrada exemple	4
2	Exemple representat eix de coordenades	5
3	Exemple representat en forma de dígraf	6
4	resultat de $F(E)$	6
5	resultat de $F(D)$	7
6	resultat de $F(C)$	7
7	resultat de $F(B)$	8
8	resultat del aqueducte minim ($F(A)$)	8
9	Aqueducte de punt A a punt J	9
10	Aqueducte de punt A a punt J passant per K	9
11	Graf que representa un posible $R'_{a...k}$	9

1 Funcionament algorisme

1.1 Primera idea: Backtracking

1.1.1 Per què no utilitzar Backtracking en aquest cas
cost de $O(n!)$.

1.2 Alternativa a backtracking: Principi d'optimitat

Abans de poder comentar la solució, hem d'entendre que és el principi d'optimitat:

Principi d'optimitat: Una política òptima té la propietat que sigui quin sigui l'estat inicial i la decisió inicial, les decisions restants han de construir una política òptima respecte a l'estat resultat de la primera decisió.

(Richard E. Bellman)

Per tant, seguint aquesta definició podem dir que un problema podrà ser resolt seguint el principi d'optimitat si la seva solució òptima pot ser construïda eficientment a partir de les solucions òptimes dels seus subproblemes. En altres paraules, que podem resoldre un problema gran donades les solucions dels seus problemes petits.

1.2.1 Aplicació i funcionament en el nostre cas d'ús

En el nostre problema dels aqueductes, veiem que podem aplicar el principi d'optimitat per a trobar una solució òptima, ja que veiem que la solució és construïda eficientment a partir de les solucions òptimes dels seus subproblemes. Per a explicar-ho millor he decidit resoldre un petit exemple.

Donada la següent entrada:

5	6	180	20
0	0		
2	2		
3	1		
5	3		
7	2		

Figura 1: Entrada exemple

On podem veure que tenim 5 punts, una altura de aqueducte de 6, $\alpha = 180$ i $\beta = 20$. Si ho representem en un eix de coordenades, el perfil del sòl

ens queda com la figura 2, en canvi, si ho volem veure en forma de dígraf (ja descartant opcions que no són vàlides) ens queda com a resultat la figura 3

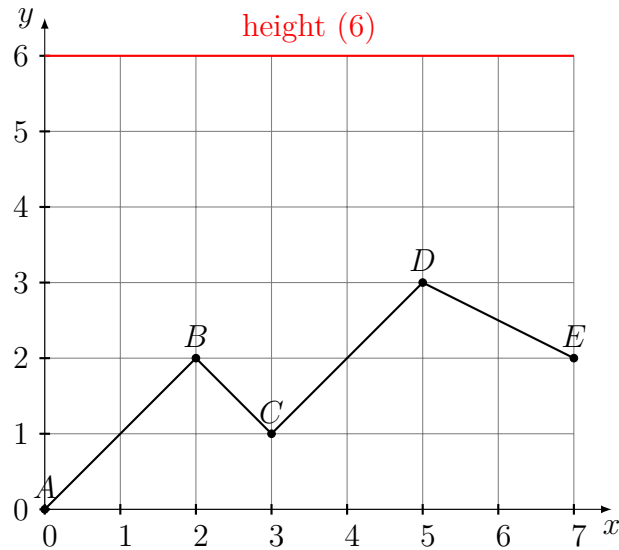


Figura 2: Exemple representat eix de coordenades

Finalment, anomenarem la funció $F(x)$ com el mínim cost per anar al node E. En el cas d'estar al propi node E, aquesta funció retornarà 0 (figura 4).

En el cas de $F(D)$, únicament té una opció possible, anar de D a E, per tant el cost mínim serà aquest recorregut (figura 5).

En el cas de $F(C)$, té l'opció d'anar a D o d'anar a E. En aquest cas calcularem el cost de C a E i el cost de C a D + $F(D)$ i agafarem el mínim. Calculem cost de C a E i ens dona 1940, en canvi, el cost de C a D + $F(D)$ ens dona 2320. Per tant, el cost mínim desde C serà anant de C a E (figura 6).

En el cas de $F(B)$, farem el mateix que amb $F(C)$. Calcularem quant val el cost de B a E, de B a C + $F(C)$ i de B a D + $F(D)$ i agafarem el mínim. En aquest cas el mínim es de B a E (1940) (figura 7).

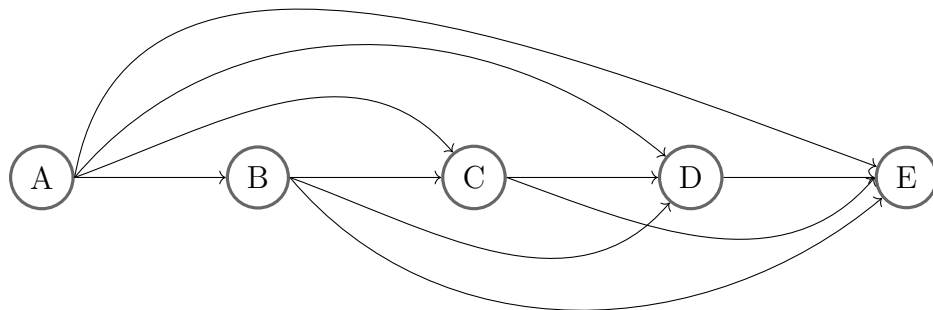


Figura 3: Exemple representat en forma de dígraf

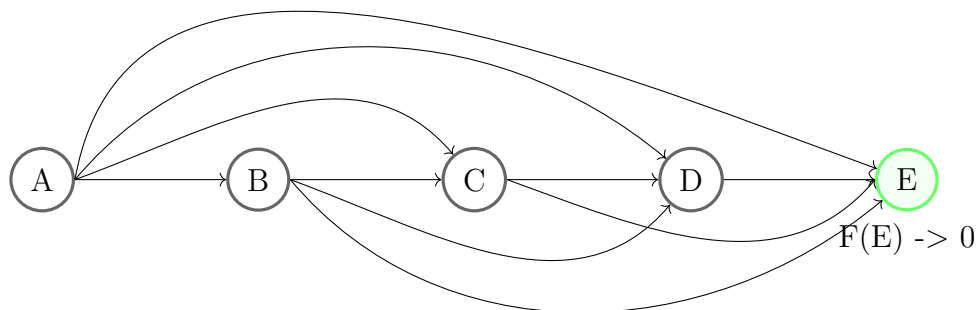


Figura 4: resultat de $F(E)$

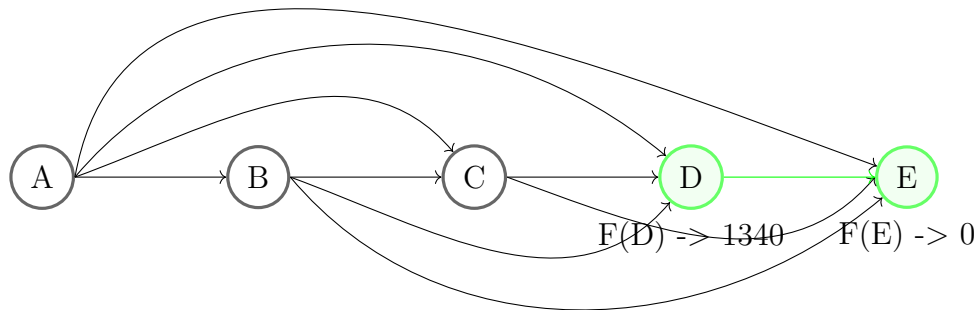


Figura 5: resultat de $F(D)$

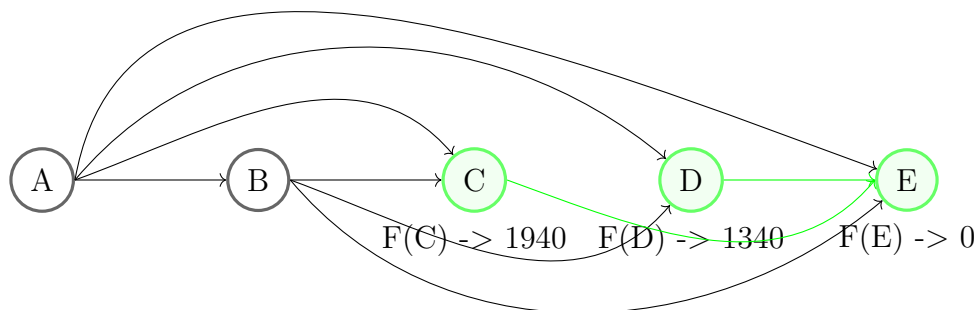


Figura 6: resultat de $F(C)$

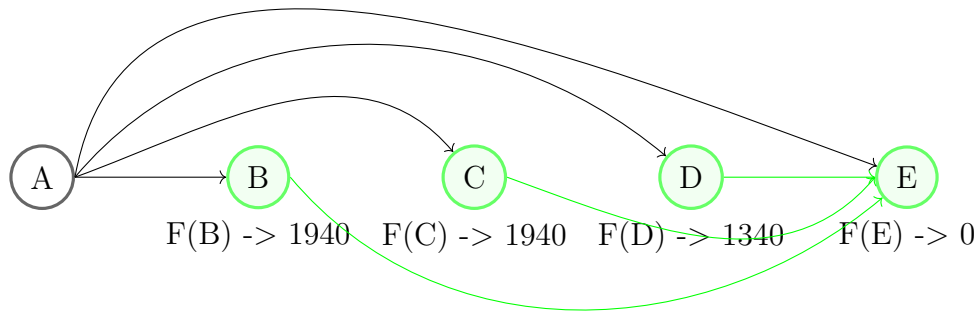


Figura 7: resultat de $F(B)$

Finalment, en el cas de $F(A)$, haurem de calcular el cost de A a E, de A a B + $F(B)$, de A a C + $F(C)$ i de A a D + $F(D)$ i agafar el mínim cost. En aquest cas el mínim es de A a E (2780) (figura 8)

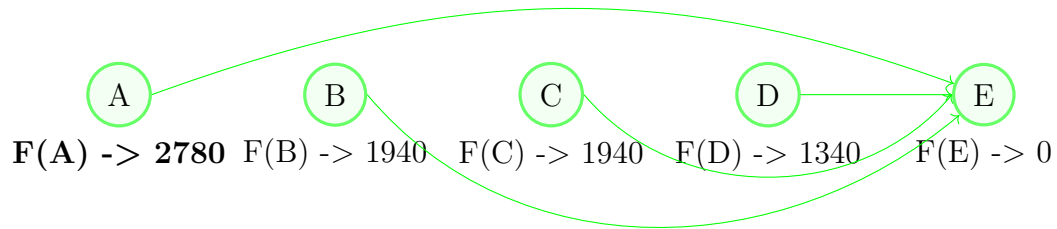


Figura 8: resultat del aqueducte mínim ($F(A)$)

1.2.2 Demostració per reducció al absurd

Donat un aqueducte que va d'un punt A a un punt J i que té recorregut $R_{a...j}$ és el òptim (figura: 9).

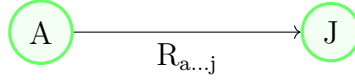


Figura 9: Aqueducte de punt A a punt J

Assumirem també que aquest recorregut passa per el punt K, per tant ara podem separar el recorregut com $R_{a...k}$ & $R_{k...j}$ (figura 10)

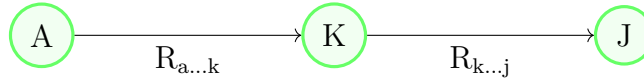


Figura 10: Aqueducte de punt A a punt J passant per K

A partir de la figura 10, considerarem que del punt A al punt K pot haver-hi un recorregut més òptim, que anomenarem $R'_{a...k}$.

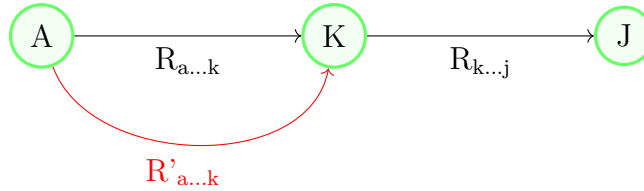


Figura 11: Graf que representa un possible $R'_{a...k}$

Si $R'_{a...k}$ és més òptim que $R_{a...k}$, llavors vol dir que:

$$R'_{a...k} < R_{a...k}.$$

Llavors:

$$R'_{a...k} + R_{k...j} < R_{a...k} + R_{k...j}$$

Però aquesta afirmació NO pot ser certa! Ja que en un principi hem assegurat que $R_{a...k} + R_{k...j}$ era la solució òptima i per tant no hi pot haver-hi cap més petita que aquesta.

2 Cost algorisme

2.1 Iteratiu

$$O(n^3)$$

2.2 Recursiu

$$O(n^3)$$

3 Problemes/consideracions

3.1 Nombres en c++

Primerament es va pensar i elaborar l'algorisme en el llenguatge de programació python, i a continuació es va migrar el codi a c++. El problema va estar en no es va pensar que python al tindre tipus dinàmics el mateix intérpret assigna un tipus a cada variable de forma intel·ligent, mentres que a c++ el propi programador és el que assigna els tipus. Això va generar un problema ja que, com els tests eren súmament grans i podien arribar a fer operacions com per exemple 10000^2 , feia que no fos suficient amb els tipus integer i double, i s'hagués d'utilitzar tipus com per exemple long long int o unsigned long long int.

4 Conclusions