

TÖL403G GREINING REIKNIRITA

26. Nálgunarreiknirit

Hjálmtyr Hafsteinsson
Vor 2022



- Lausnir á NP-erfiðum verkefnum
 - Leysa lítil tilvik
 - Nota sértilvik
 - Nálgun
- Nálgunarreiknirit
 - Hleðslujafnvægi (*load balancing*)
 - Farandsalaverkefnið (TSP)

Aukaefni

Hvað er til ráða?

- Höfum sýnt að verkefni P sem við viljum leysa er *NP-erfitt*
- Við þurfum áfram að leysa verkefnið
 - Það hverfur ekki!

Hvað getum við gert?

- Getum stundum notað veldistímareiknirit
- Okkar verkefni er sértilvik af almennu NP-erfiðu verkefni
- Okkur nægir "næstum því" besta lausn

- Við getum oft notað veldistímareiknirit til að leysa verkefni!

- Ef inntakið er lítið þá er reikniritið nógu hraðvirkt

Veldissprengingin
er ekki hafin ennþá

- Stundum er það aðeins versta tilfellið sem tekur veldistíma
Öll "venjuleg" inntök taka ekki svo langan tíma

Dæmi: Simplex aðferðin er veldistíma, en
virkar mjög vel á flestum raunhæfum tilvikum

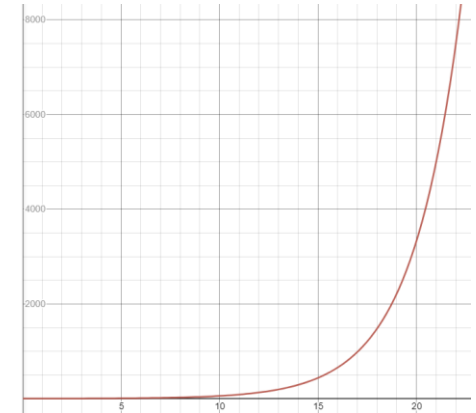
- Sum endurrakningar (*backtracking*) reiknirit get grisjað möguleikana mjög mikið

Prófa að festa gildi og geta fljótt séð hvort það geti leitt til lausnar

Ef ekki þá er hægt að henda burtu mjög mörgum möguleikum

Dæmi: SAT solvers

Fræðilega séð erum við að prófa
alla möguleika, en margir þeirra
koma aldrei til skoðunar



- Stundum erum við með sértilvik af *NP-erfiðu* verkefni
- Þetta sértilvik gæti verið léttara en almenna verkefnið

Verkefnið 2CNF SAT er í *P*

$$(x_1 \vee \overline{x_3}) \wedge (x_2 \vee x_3) \wedge \dots$$

2 breytistærðir í hverjum þætti

þó 3CNF SAT sé NP-fullkomið

$$(x_1 \vee \overline{x_3} \vee x_4) \wedge (x_2 \vee x_3 \vee x_4) \wedge \dots$$

3 breytistærðir í hverjum þætti

CNF: *Conjunctive Normal Form*
(OG-unar staðalform)

Klíkuverkefnið fyrir ákveðnar gerðir neta er í *P*

Til dæmis sléttunet (*planar graphs*)

Stundum eru sértilvik auðveldari þrátt fyrir að vera líka *NP-erfið*

Til dæmis er auðveldara að nálgast lausnir á Farandsalaverkefnið á sumum tegundum neta

- Höfum *NP-erfitt* verkefni P , viljum fá einhverja góða lausn á því, ekki endilega þá bestu
- Getum prófað ýmis gráðug reiknirit
 - Gráðug reiknirit er oftast hraðvirk
 - En gefa ekki endilega bestu lausnina

Athugið að við vitum sjaldnast bestu lausnina

Svo að við vitum ekki hversu góða lausn við fáum út úr nálgunarreikniritinu

← Ef hún er betri en það sem við höfum nú þegar, þá er það kannski nóg!

Fyrir sum nálgunarreiknit getum við sannað að lausnin sé ekki verri en eitthvað tiltekið hlutfall af bestu lausn

Gefið verkefni P og nálgunarreiknirit A :

Lát $OPT(x)$ vera gildi á bestu lausn á inntaki x

Lát $A(x)$ vera gildi á lausn nálgunarreikniritsins á inntaki x

Þá er reikniritið A með nálgunarhlutfall (*approximation ratio*) $\rho(n)$ ef

$$\frac{OPT(x)}{A(n)} \leq \rho(n)$$

Fyrir hámarks-
verkefni (*max*)

og

$$\frac{A(x)}{OPT(n)} \leq \rho(n)$$

Fyrir lágmarks-
verkefni (*min*)

fyrir öll inntök x af stærð n

Reikniritið A er þá sagt vera $\rho(n)$ -nálgunarreiknirit

Dæmi:

1-nálgunarreiknirit skilar alltaf bestu lausn

1.5-nálgunarreiknirit skilar lausn sem er í versta falli 50% verri en besta lausn

Hleðslujafnvægi (*load balancing*)

- Gefin n verk með keyrslutíma t_j , $i = 1, 2, \dots, n$. Viljum úthluta þeim til m véla þ.a. heildarkeyrslutíminn sé sem minnstur
- Látum $A(i)$ vera mengi þeirra verka sem er úthlutað til vélar i

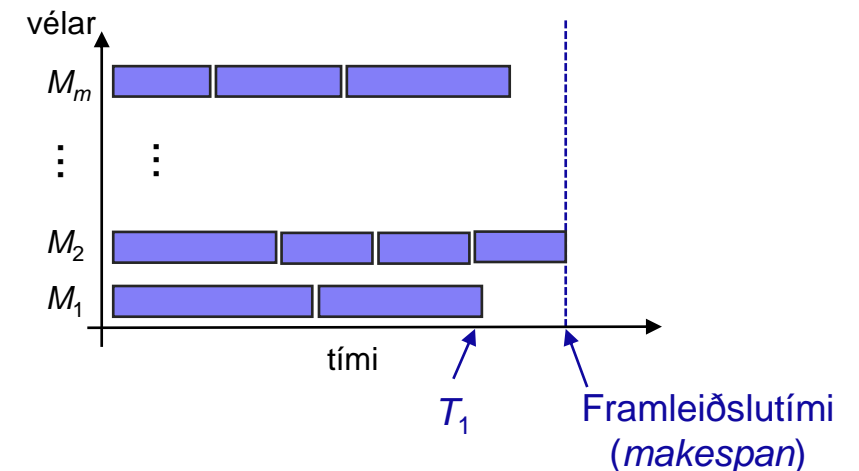
Notkunartími vélar i er
$$T_i = \sum_{j \in A(i)} t_j$$

Framleiðslutími (*makespan*) er hámarkstími sem einhver vél er í notkun:

$$\text{makespan}(A) = \max_i T_i$$

Þetta verkefni er *NP-fullkomið*

Skoðum því nálgunarreiknirit fyrir það



- Notum einfalt gráðugt reiknirit:

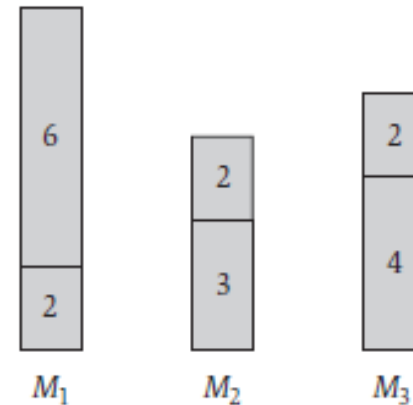
Í upphafi eru allar vélar með lokatíma 0

Fyrir verk i frá 1 til n

Setja verk i á þá vél j sem hefur stystan lokatíma

Dæmi: Höfum 3 vélar og 6 verk: [2, 3, 4, 6, 2, 2]

Úthlutun verka:



- Hvert er besta lausnin á verkefninu með verkin $[2, 3, 4, 6, 2, 2]$ og 3 vélar?

- Til þess að reikna nálgunarhlutfall þurfum við að vita gildið OPT á bestu lausn
 - Við höfum það ekki sem einfalda formúlu frá inntakinu
 - En við höfum tiltekin neðri mörk:

Neðri mörk A:

$$OPT \geq \frac{1}{m} \sum_j t_j$$

Besti tíminn hlýtur að vera \geq heildartími allra verkanna deilt með fjölda véla. Einhver vél hlýtur að vera notuð \geq en meðalnotkunartíminn.

Neðri mörk B:

$$OPT \geq \max_{1 \leq j \leq n} t_j$$

Einhver vél hlýtur að keyra stærsta verkið. Það er ekki hægt að skipta því upp á milli véla.

- Setning: Gráðuga reikniritið er 2-nálgunarreiknirit

Sönnun:

Lát M_i vera þá vél sem hefur lengsta notkunartímann í gráðugu lausninni, T_i

Lát verk j vera síðasta verkið sem úthlutað var á þessa vél

Þegar verki j var úthlutað á vél i þá var hún með stysta heildartímann af öllum vélunum (þannig virkar aðferðin)

← $T_i - t_j \leq T_k$ fyrir öll $k=1, \dots, m$

En ef við leggjum saman notkunartíma allra hinna vélanna þá gildir:

$$\sum_k T_k \geq m(T_i - t_j) \quad \text{eða} \quad T_i - t_j \leq \frac{1}{m} \sum_k T_k$$

← þessi summa er summa yfir öll verkin, svo þetta er jafnt $\sum_j t_j$

Samkvæmt neðri mörkum A þýðir þetta því að $T_i - t_j \leq OPT$

Nálgunarhlutfall gráðuga reikniritsins, frh.

Sönnun, frh.:

Vitum nú að þegar síðasta verkið t_j er sett á vélina með lengsta notkunartímann, þá er sá tími $\leq OPT$

Samkvæmt neðri mörkum B gildir að þetta síðasta verk getur ekki tekið lengri tíma en OPT , þ.e. $t_j \leq OPT$

Ath. þetta síðasta verk er ekki endilega lengsta verkið, en það er \leq lengsta verkið

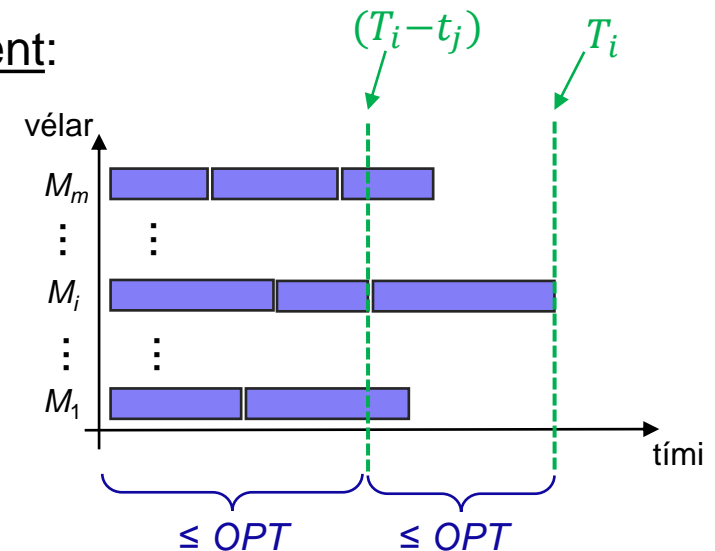
Notkunartími vélar i er því:

$$T_i = (T_i - t_j) + t_j \leq 2 \cdot OPT$$

$\swarrow \quad \searrow$
 $\leq OPT \quad \leq OPT$

Lausn gráðuga reikniritsins er því í versta falli 2^* (besta lausn)

Myndrænt:

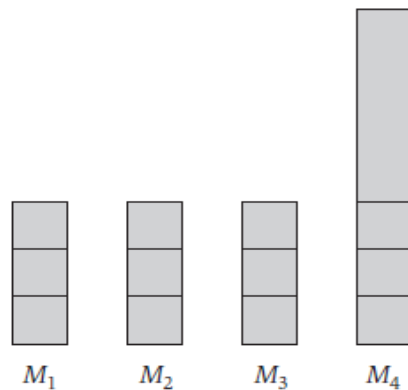


Slæmt tilvik fyrir gráðuga reikniritið

Höfum 4 vélar og $4 \cdot 3 + 1 = 13$ verk

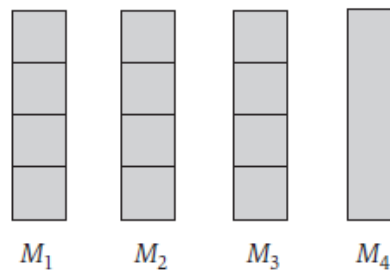
Verk 1, 2, ..., 12 taka tíma 1, en verk 13 tekur tíma 4

Niðurstaða gráðuga reiknirits:



Framleiðslutími: 7

Besta lausn:



Framleiðslutími: 4

Getum gert þetta almennt fyrir m vélar og $n = m(m-1) + 1$ verk

Þá gefur gráðug lausn $2m - 1$ en besta lausn er m

Ef við röðum verkunum í lækkandi röð áður en við keyrum gráðuga reikniritið þá getum við gert betur

Hægt að sýna að það reiknirit er $3/2$ -nálgunarreiknirit

- Þetta verkefni er *NP-fullkomið*
- Það er meira að segja líka erfitt að nálgast það!

Vitum að það er NP-erfitt að ákvarða hvort net G hafi Hamilton-hring

Búum til annað net G' , með sömu hnúta og G og allar mögulegar stikur

Þyngdir stikanna í G' eru þannig:

$$w(e) = 1 \text{ ef stika } e \text{ er í } G, \text{ en } n+1 \text{ annars}$$

Þá hefur G Hamilton-hring þáa G' hefur Hamilton-hring af þyngd n

Ef G hefur ekki Hamilton-hring þá er léttasti Hamilton-hringur í $G' \geq 2n$

Við getum því ekki búið til 2-nálgunarreiknirit fyrir Farandsalaverkefnið
því þá myndum við geta leyst Hamilton-hrings verkefnið, sem er NP-fullkomið

Að nálgast *TSP* með fasta
frá bestu lausn er *NP-erfitt*!

- Það eru til útgáfur af Farandsalaverkefninu sem auðveldara er að nálgast

Ef allar þyngdir á stikum uppfylla príhyrningsójöfnuna:

$$w(u, v) \leq w(u, x) + w(x, v)$$

Ódýrara að fara beina leið milli u og v en að fara í gegnum annan hnút, x

Oft kallað Evklíðska Farandsalaverkefnið (*Euclidian TSP*), ef hnútarnir eru hnit í 2- eða 3-víðu rúmi

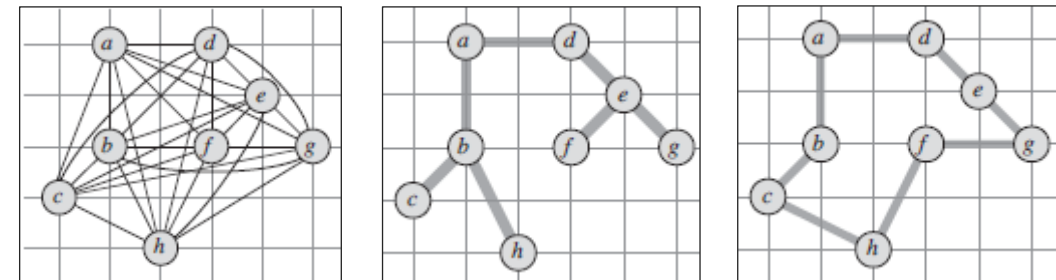
Eitt nálgunarreiknirit:

- Búa til léttasta spantré fyrir hnútana
- Fara í gegnum spantréð með djúpleit og númera hnútana í þeirri röð sem við sjáum þá fyrst

Hægt að sýna að þetta reiknirit er 2-nálgunarreiknirit

Spantré \leq besta *TSP*

Útkoma reiknirits $\leq 2 \cdot$ Spantré



Sýnidæmi úr [CLRS](#)

1. Í verkefninu Hleðslujafnvægi höfum við tvær vélar ($m=2$) og 5 verk með tímalengdirnar $[4, 3, 3, 2-\varepsilon, 2-\varepsilon]$. Sýnið útkomu gráðuga reikniritsins.
2. Finnið bestu lausnina í tilvikinu hér að ofan.
3. Hér fyrir neðan er gefið spantré fyrir net með 5 hnútum. Búið til Hamilton-hring út frá spantrénu samkvæmt nálgunarreikniritinu úr fyrirlestrinum.

