## Programación Avanzada Daniel Gregorio Longino Tarea 16

## 1. Funciones

A continuación la primera función que calcula el frente de Paretto.

```
def is_pareto_efficient_dumb(costs):
    """
    Find the pareto-efficient points
    :param costs: An (n_points, n_costs) array
    :return: A (n_points, ) boolean array, indicating whether each point is Pareto efficient
    """
    is_efficient = np.ones(costs.shape[0], dtype = bool)
    for i, c in enumerate(costs):
        is_efficient[i] = np.all(np.any(costs[:i]<c, axis=1)) and np.all(np.any(costs[i+1:]<c, axis=1))
    return is_efficient</pre>
```

Dado un subconjunto S finito de  $R^n$  lo que hacemos primero es colocar estos puntos en una matriz costs, donde las filas de esta matriz son los vectores de S. Luego la función <code>is\_pareto\_efficient\_dumb</code> trabaja de la siguiente manera: tomamos una fila c de costs, y comparamos si c > c' para cada  $c' \neq c$ , la comparacion se realiza entrada a entrada. Esta comparación se realiza en dos pasos, primero con todos las filas que están por arriba de c (costs[:i]<c) y luego con todas las filas que están por debajo de c (costs[i+1:]<c).

Si existe una fila  $c' \neq c$  tal que  $c' \geq c$ , entonces al realizar la comparación (c > c') obtendremos un arreglo con entradas booleanas de la forma

```
[False, False, ..., False],
```

en consecuencia

```
np.any(costs[:i]<c, axis=1) o
np.any(costs[i+1:]<c, axis=1)</pre>
```

tendrá en una de sus entradas False, y por lo tanto

```
np.all(np.any(costs[:i]<c, axis=1)) o
np.all(np.any(costs[i+1:]<c, axis=1))</pre>
```

será False. Esto nos indicará que c no puede estár en la frente de Paretto pues existe una fila  $c' \neq c$  con  $c' \geq c$ .

En caso contrario, es decir, si nunca se obtiene una lista de la forma

```
[False, False, ..., False],
```

eso indica que

```
np.all(np.any(costs[:i]<c, axis=1)) y
np.all(np.any(costs[i+1:]<c, axis=1))</pre>
```

son ambos iguales a True y por lo tanto c está en el frente de Paretto.

Básicamente, lo que hace la función anterior es que para cada iteración se fija en un elemento c y realiza la comparación c'>c para cada vector c' (costs[is\_efficient]>c), nuevamente la comparación se realiza entrada a entrada. Claro, si encuentra en un vector  $c' \neq c$  tal que  $c' \leq c$ , entonces al realizar la comparación se obtendrá un arreglo de la forma [False,False,...,False] y por lo tanto

```
np.any(costs[is_efficient]>c, axis=1)
```

tendrá un False en una de sus entradas. Lo anterior implica que c' no puede estar en el frente de Paretto (porque c' \le c). Entonces la correspondiente entrada para c' en is\_efficient se vuelve False, y este elemento ya no se considera para la iteración siguiente.

Por otro lado, si al finalizar todas las iteraciones la entrada correspondiente a c en is\_efficient es True, eso implica que para cada vector c' distinto de c, el arreglo que se obtiene al realizar la comparación c>c', tiene al menos un True en una de sus entradas, y por lo tanto no puede pasar que exista un véctor c'' tal que c'' > c. Entonces, efectivamente, is\_efficient es un arreglo booleano que nos dice si el vector correspondiente a cada una de sus entradas está en el frente de Paretto o no.

```
def is_pareto_efficient(costs, return_mask = True):
    Find the pareto-efficient points
    :param costs: An (n points, n costs) array
    :param return_mask: True to return a mask
    :return: An array of indices of pareto-efficient points.
        If return mask is True, this will be an (n points, ) boolean array
        Otherwise it will be a (n efficient points, ) integer array of indices.
    is efficient = np.arange(costs.shape[0])
    n points = costs.shape[0]
    next_point_index = 0 # Next index in the is_efficient array to search for
    while next point index<len(costs):</pre>
        nondominated point mask = np.any(costs>costs[next point index], axis=1)
        nondominated point mask[next point index] = True
        is_efficient = is_efficient[nondominated_point_mask] # Remove dominated points
        costs = costs[nondominated point mask]
        next point index = np.sum(nondominated point mask[:next point index])+1
    if return mask:
        is_efficient_mask = np.zeros(n_points, dtype = bool)
        is efficient mask[is efficient] = True
        return is efficient mask
        return is efficient
```

La función anterior trabaja de la siguiente manera. Crea un arreglo con los número enteros del 1 a n-1, donde n =len(costs) (np.arange(costs.shape[0])). Luego empieza a iterar de la siguiente forma: el contador inicia en 0 (next\_point\_index = 0). Se toma el vector c correspondiente al indice next\_point\_index (costs[next\_point\_index]) y se compara con todos los otros vectores. La instrucción costs>costs[next\_point\_index] nos regresa un arreglo X de las mismas dimensiones que costs pero con entradas boolenas, donde  $X_{ij}$  es igual a True si la j-ésima entrada del i-ésimo elemento de costs es mayor que la j-ésima entrada de c, en caso contrario se coloca False. Observe que si existe un vector  $c' \neq c$  tal que  $c' \leq c$ , entonces al realizar la comparación c'> c, obtendremos un arreglo con entradas unicamente iguales a False, en consecuencia la instrucción np.any(costs>costs[next\_point\_index], axis=1) nos dará un arreglo en donde una de sus entradas es False. Note que en este caso c' no puede estar en el frente de Paretto porque c'≤c (entrada a entrada). Debido a que la instrucción c>c siempre regresa un arreglo donde todas sus entradas son iguales a False, es importante asignar True a la correspondiente entrada de c en el arreglo nondominated\_point\_mask y esto se logra mediante la instrucción

nondominated\_point\_mask[next\_point\_index] = True.

Los índices correspondientes a estos elementos c' en is\_efficient deben ser removidos y esto se hace mediante la instrucción

```
is_efficient = is_efficient[nondominated_point_mask] .
```

Como hemos eliminado estos vectores dominados, entonces para la siguiente iteración hay que considerar el siguiente vector no dominado más inmediato a c. Este vector tendrá asociado el índice

```
np.sum(nondominated_point_mask[:next_point_index])+1
```

en el nuevo arreglo is\_efficient.

Finalmente hay que ir guardando los elementos que no están en la cara de Paretto, simplemente asociando False a los elementos que son dominados por alguien más. Esto mediante las intrucciones

```
is_efficient_mask = np.zeros(n_points, dtype = bool)
    is_efficient_mask[is_efficient] = True
```

## 2. Tiempo de ejecución

A continuación el tiempo promedio de ejecución de cada algoritmo para encontrar el frente de Paretto para los datos del archivo statistics.csv.

Cuando se usó la función pareto mine tomó un tiempo de 109.96121177299938 para encontrar el frente de Paretto.

Cuando se usó la función is\_pareto\_efficient\_dumb y se ejecutó 5 veces tomó un tiempo promedio de 1.6277886680007214 para encontrar el frente de Paretto.

```
vectors = []
elements = []
for i in range(5050):
    vectors.append(list(df.loc[i])[2:])

elements.append(list(df.loc[i]))

costs = np.matrix(vectors)

print("is_pareto_efficient_dumb: "
f"{(timeit.timeit('is_pareto_efficient_dumb(costs)', number=5, globals=globals()))/5}")

is pareto efficient dumb: 1.6277886680007214
```

Cuando se usó la función is\_pareto\_efficient\_simple y se ejecutó 5 veces tomó un tiempo promedio de 1.0391682974004652 para encontrar el frente de Paretto.

```
vectors = []
df = pd.read_csv("statistics.csv")
for i in range(5050):
    vectors.append(list(df.loc[i])[2:])

delements.append(list(df.loc[i]))

costs = np.array(vectors)

refl(timeit.timeit('is_pareto_efficient(costs)', number=5, globals=globals()))/5}")

is_pareto_efficient_simple: 1.0391682974004652
[Finished in 8.0s]
```

Cuando se usó la función is\_pareto\_efficient y se ejecutó 5 veces tomó un tiempo promedio de 1.0745536136004374 para encontrar el frente de Paretto.