# Backtracking II

Clase 16

IIC 2133 - Sección 2

Prof. Mario Droguett

# Sumario

Introducción

Un ejemplo

Extensiones de Backtracking

Cierre

#### Problema de las 8 reinas

A continuación, un algoritmo para determinar si una asignación parcial de las 8 reinas puede dar lugar a una solución válida

```
input: Arreglo T[0...7],
                                                input: Arreglo T[0...7],
           indice 0 < i < 8
                                                         índices 0 \le i, i \le 7
  output: true ssi hay solución
                                                output: false ssi es ilegal
  Queens(T, i):
                                                Check(T, i, v):
     if i = 8: return true
                                                    for i = 0 ... i - 1:
    for v = 0...7:
2
                                                       if v = T[i]:
                                              2
         if Check(T, i, v):
3
                                              3
                                                           return false
             T[i] \leftarrow v
4
                                                       if |(v-T[j])/(i-j)| = 1:
                                              4
             if Queens(T, i+1):
5
                                                           return false
                 return true
6
                                                    return true
                                              6
     return false
7
```

¿Cómo podemos modificar el algoritmo para obtener una solución?

# Complejidad

El análisis de complejidad del *backtracking* involucra el conteo de tuplas posibles

- En un conjunto de *n* variables  $X = \{x_1, ..., x_n\}$
- con valores posibles en dominios  $D = \{D_1, \dots, D_n\}$
- tenemos  $|D_1| \times |D_2| \times \cdots \times |D_n|$  tuplas posibles

Luego, en el caso particular de que  $|D_i| = K$  para todo i,

lacktriangleright revisar todas las tuplas es  $\mathcal{O}(K^n)$ 

# Complejidad

La complejidad de las posibles soluciones para CSP cumplen,

- la estrategia de fuerza bruta revisa **todas las tuplas**  $\mathcal{O}(K^n)$
- $\blacksquare$  el backtracking puede revisar menos tuplas, pero sigue siendo proporcional  $\mathcal{O}(K^n)$

Es decir, asintóticamente estas estrategias tienen la misma complejidad ¿Cuál es más rápido en la práctica?

No olvidar: Backtracking es igual o más rápido que la fuerza bruta

# Otra interpretación del backtracking

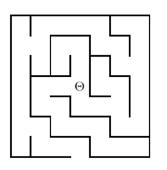
Podemos pensar en la estrategia de backtracking como **búsqueda en un grafo implícito** 

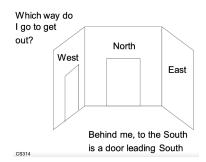
Los CSP generan muchas tuplas posibles como asignaciones para las variables de  $\boldsymbol{X}$ 

- Cada posible asignación genera un camino
- Las nuevas asignaciones abren nuevos caminos
- A la colección de todas estas alternativas le llamamos grafo implícito

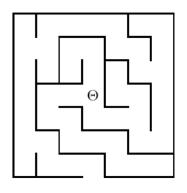
El ejemplo por excelencia para visualizar el grafo implícito es el **problema de recorrer un laberinto** 

Supongamos que nos interesa salir de un laberinto dado que estamos en  $\Theta$ 





Podemos resolver este problema con backtracking

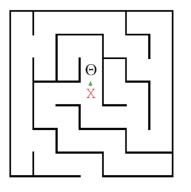


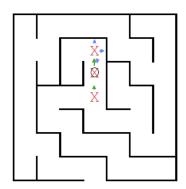
Planteamos el problema como un CSP

- Variables?
- Dominios?
- Restricciones?
- Qué define el éxito?

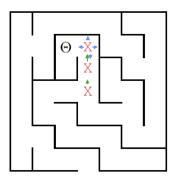
Caracterizamos por  $\Theta$  la posición actual

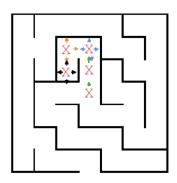
En cada nueva posición  $\Theta$  solo podemos elegir dar un paso en las direcciones libres y distintas de aquella de la cual venimos





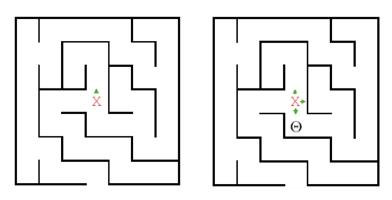
Debemos hacer backtrack cuando llegamos a un camino sin salida: solo muros y celdas ya visitadas



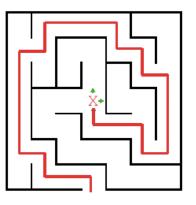


No hay más opciones: ¿hasta dónde nos arrepentimos con el backtrack?

Sabemos que ir al norte no funcionó. Probamos otra opción yendo al sur.



En este caso, logramos llegar a una solución que encuentra la salida



Le agregamos etiquetas a las posiciones, de modo que sabemos cuáles hemos visitado (visited). Todas comienzan como nonvisited y la salida se marca como exit

```
input: Conjunto de variables sin asignar X, posición x, dominios D,
            restricciones R
   isSolvable(X, x, D, R):
      if x = exit: return true
1
2
      if x = visited: return false
     x \leftarrow visited
3
      for v \in \{N, E, S, W\}:
           if x + v \neq wall:
5
              x \leftarrow x + v
6
              if isSolvable(X, x, D, R):
7
                  return true
8
      x \leftarrow nonvisited
9
       return false
10
```

## Otros problemas habituales

Hay varios problemas clásicos que se resuelven mediante backtracking

- Recorrido del caballo de ajedrez (Knight's tour problem)
- Problema de la mochila (capacidad versus número de items)
- Balance de carga
- Coloreo de mapas (Sudoku es un caso particular)

En general, puzzles NP-completos podemos atacarlos con alguna idea de backtracking

## Objetivos de la clase

- ☐ Identificar pseudocódigo base para backtracking y sus partes
- ☐ Aplicar las ideas de backtracking para resolver algunos problemas
- ☐ Identificar mejoras de desempeño para backtracking

# Sumario

Introducción

Un ejemplo

Extensiones de Backtracking

Cierre

### Ejercicio (I2 P4 - 2022-2)

Para asegurar la conectividad del trasporte en el extremo sur del país existen tramos en los cuales se utilizan barcazas para llevar vehículos (autos particulares y camiones) entre dos puntos que no tienen conectividad por tierra. La capacidad de la barcaza se define en función de los metros lineales de vehículos que puede acomodar (4 filas de vehículos de máximo 15 metros cada fila son 60 metros lineales de capacidad máxima) y el peso máximo total que puede transportar (por ejemplo 240.000 kilos de carga). Así una barcaza B se define como

(B.n\_filas, B.m\_por\_fila, B.max\_carga).

Los vehículos V que están a la espera de transporte están en una fila y tienen determinado su largo y peso (V.largo, V.peso) expresados en metros y kilogramos.

#### Ejercicio (I2 P4 - 2022-2)

(a) [1 pto.] Identifique las Variables, Dominios y Restricciones del problema.

Denotaremos por  $w_i$  y  $\ell_i$  el peso y largo del auto i-ésimo.

- Variables  $X = \{x_1, ..., x_n\}$ , una para cada auto indicando si se sube o no a la barcaza
- $\blacksquare$  Dominios idénticos para cada variable:  $\{0,1\}$ , donde 1 indica que sí se sube
- Restricciones
  - Peso máximo: W = B.max\_carga tal que

$$\sum_{i=1}^n x_i w_i \leq W$$

• Largo máximo:  $L = (B.n\_filas) \cdot (B.m\_por\_fila)$  tal que

$$\sum_{i=1}^{n} x_i \, \ell_i \leq L$$

### Ejercicio (12 P4 - 2022-2)

(b) [3 ptos.] Diseñe un algoritmo para definir qué vehículos de la fila transportar de modo de maximizar la cantidad de vehículos sin superar la capacidad de la barcaza (en metros lineales totales y la carga máxima de la misma). No considere la capacidad de cada fila de la barcaza, sino la capacidad total.

#### Ejercicio (12 P4 - 2022-2)

#### Supondremos que

- X[0...n-1] es el arreglo para guardar los valores binarios
- Y[0...n-1] es el arreglo para guardar la asignación óptimo, inicializado con ceros
- $\blacksquare$  #(X) entrega el número de autos asignados en X
- $\ell(i)$  entrega el largo del auto i
- $\mathbf{w}(i)$  entrega el peso del auto i

```
Ejercicio (12 P4 - 2022-2)
input : X[0...n-1] arreglo, L largo permitido,
         W peso permitido, i índice a asignar en X
Backtrack (X, L, W, i):
   if i = n:
       if \#(X) > \#(Y):
           Y \leftarrow \text{copia de } X
   else:
       for j \in \{0, 1\}:
           if asignar X[i] \leftarrow j no supera restricciones:
               X[i] \leftarrow i
               Backtrack(X, L-j \cdot \ell(i), W-j \cdot w(i), i+1)
El algoritmo se llama con Backtrack(X, L, W, 0) y una vez que termina,
Y contiene la asignación óptima.
```

# Sumario

Introducción

Jn ejemplo

Extensiones de Backtracking

Cierre

# Primera extensión de Backtracking

Consideremos ahora el problema de determinar **todas** las soluciones a un CSP

- Nos interesan las soluciones explícitamente
- O solo queremos contarlas

En ambos casos, necesitamos que el algoritmo **no se detenga** al encontrar la primera solución

#### Encontrar todas las soluciones

```
input: Conjunto de variables sin asignar X, dominios D,
            restricciones R
  isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
      x \leftarrow \text{alguna variable de } X
2
      for v \in D_x:
3
          if x = v no rompe R:
              x \leftarrow v
5
              if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                   return true
7
              x \leftarrow \emptyset
8
      return false
9
```

¿Cómo modificar el algoritmo genérico para encontrar todas las soluciones?

#### Encontrar todas las soluciones

```
input: Conjunto de variables sin asignar X, dominios D,
            restricciones R
  isSolvableAll(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
      x \leftarrow \text{alguna variable de } X
2
      for v \in D_x:
3
          if x = v no rompe R:
              x \leftarrow v
5
              if isSolvableAll(X - \{x\}, D, R):
6
                   Se marca x \leftarrow v como solución
7
              x \leftarrow \emptyset
8
      return false
9
```

Incluso en este escenario, Backtracking es mejor que fuerza bruta

# Mejoras de desempeño de Backtracking

Ahora, nos interesa poder informar mejor al Backtracking

- Gracias a las características del problema, sabemos que hay caminos que ya no es necesario revisar
- El dominio para  $x_i$  quizás no es  $D_i$  completo
- Puede haber *mejores* elementos de  $D_i$  para elegir primero

Estos casos nos permiten proponer las siguientes mejoras que detallaremos

- Podas
- Propagación
- Heurísticas

#### Podas

Backtracking es capaz de determinar si una asignación puede terminar en solución

- Las soluciones inviables se descartan según las restricciones R del CSP
- Requiere llamados recursivos
- Posiblemente, muchos llamados

¿Podemos hacerlo mejor?

Agregaremos nuevas restricciones que se deducen de las iniciales

#### **Podas**

Llamaremos podas a estas nuevas restricciones y se revisan junto a las originales

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
      x \leftarrow \text{alguna variable de } X
2
      for v \in D_x:
3
           if x = v no rompe R:
               x \leftarrow v
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                    return true
7
8
               x \leftarrow \emptyset
       return false
9
```

#### **Podas**

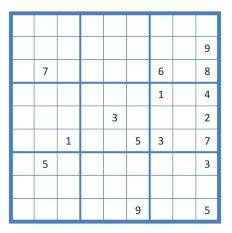
Llamaremos **podas** a estas nuevas restricciones y se revisan junto a las originales

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
1
      x \leftarrow alguna variable de X
2
      for v \in D_x:
3
           if x = v no rompe R:
               x \leftarrow v
5
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                   return true
7
               x \leftarrow \emptyset
      return false
9
```

Pueden ser más costosas de checkear, pero vale la pena en la práctica

### **Dominios**

Consideremos el siguiente tablero de Sudoku parcialmente completado



### **Dominios**

Si asignamos el valor 1 a la posición (0,0), ¿cambió el dominio válido para alguna variable?

1						
						9
	7				6	8
					1	4
			3			2
		1		5	3	7
	5					3
				9		5

# Propagación

Backtracking chequea todos los valores posibles en el dominio  $D_i$  de la variable  $x_i$ 

- Existen restricciones que invalidan ciertos valores de Di
- Backtracking clásico los revisa igual
- Esas soluciones parciales nunca serán válidas

¿Podemos hacerlo mejor?

Cambiaremos los dominios de las demás variables luego de una asignación

# Propagación

Llamaremos propagación a la acción de modificar dominios luego de una asignación

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
      x \leftarrow \text{alguna variable de } X
2
      for v \in D_x:
3
           if x = v no rompe R:
               x \leftarrow v
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                    return true
7
               x \leftarrow \emptyset
8
       return false
9
```

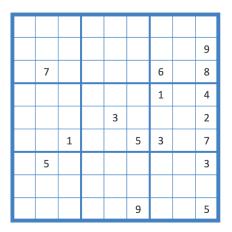
# Propagación

Llamaremos propagación a la acción de modificar dominios luego de una asignación

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
1
      x \leftarrow alguna variable de X
2
3
      for v \in D_x:
          if x = v no rompe R:
               x \leftarrow v, propagar
5
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                   return true
7
               x \leftarrow \emptyset, propagar
      return false
9
```

Ojo al deshacer asignaciones, pues hay que reestablecer dominios propagados

Consideremos el siguiente tablero de Sudoku parcialmente completado: ¿por qué celda partimos llenando?



Nos interesa minimizar la posibilidad de fracasar

¿Será mejor la (0,8)?

1						
						9
	7				6	8
					1	4
			3			2
		1		5	3	7
	5					3
				9		5

#### ¿Ahora cuál sería razonable escoger?

					1
					9
7				6	8
				1	4
		3			2
	1		5	3	7
5					3
			9		5

#### ¿Ahora cuál sería razonable escoger?

					1
					9
7				6	8
				1	4
		3			2
	1		5	3	7
5					3
					6
			9		5

Backtracking chequea los valores válidos en el dominio  $D_i$  de la variable  $x_i$  en un orden arbitrario

- No solo puede afectar el orden en que se asignan valores
- También puede afectar el orden en que se itera sobre las variables disponibles

De hecho, si dispusiéramos de un **oráculo** que nos dice el mejor orden de asignación, el problema se vuelve **lineal**!

Guiaremos la búsqueda según algunos criterios (falibles)

Llamaremos **heurísticas** a las estrategias para catalogar variables y valores según *qué tan buenos son* 

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
      x \leftarrow alguna variable de X
2
      for v \in D_x:
3
          if x = v no rompe R:
               x \leftarrow v
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                   return true
7
               x \leftarrow \emptyset
8
      return false
9
```

Llamaremos **heurísticas** a las estrategias para catalogar variables y valores según *qué tan buenos son* 

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
1
    x \leftarrow \text{la mejor variable de } X
2
      for v \in D_x de mejor a peor :
           if x = v no rompe R:
5
               x \leftarrow v
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                    return true
7
               x \leftarrow \emptyset
8
      return false
g
```

Las heurísticas tratan de aproximar la realidad, pueden equivocarse

Posible heurística: partir por la variable con dominio más pequeño

					1
					9
7				6	8
				1	4
		3			2
	1		5	3	7
5					3
					16
			9		5

Posible heurística: partir por el valor con menos apariciones

4			2				
8						1	
7		4					
325							
3 2				5			
35	8						2
1					3		
9		5					
6							

### Backtracking mejorado

Podemos incorporar estas mejoras según convenga en un problema particular

```
isSolvable(X, D, R):
      if X = \emptyset: return true
1
      x \leftarrow \text{la mejor variable de } X
2
      for v \in D_x de mejor a peor :
3
           if x = v no rompe R:
               x \leftarrow v, propagar
               if isSolvable(X - \{x\}, D, R):
6
                   return true
7
8
               x \leftarrow \emptyset, propagar
      return false
9
```

# Sumario

Introducción

Jn ejemplo

Extensiones de Backtracking

Cierre

## Objetivos de la clase

- ☐ Identificar pseudocódigo base para backtracking y sus partes
- ☐ Aplicar las ideas de backtracking para resolver algunos problemas
- ☐ Identificar mejoras de desempeño para backtracking