## Ayudantía Backtracking

Backtracking

Dafne Arriagada, Paula Grune, Joaquín Viñuela, Martín Illanes

### **MATERIAL DE APOYO**

1. Cheatsheet C (notion resumen)

- 2. Ejercicios de práctica C
- 3. Cápsulas de semestres pasados

Dónde encuentro esto? Links en ReadMe carpeta "Ayudantías" del repo



Sonrisa coqueta





# Motivación

Backtracking es como la vida: avanzas, la <u>cagas</u>, retrocedes y vuelves a empezar. Eso es aprender<3

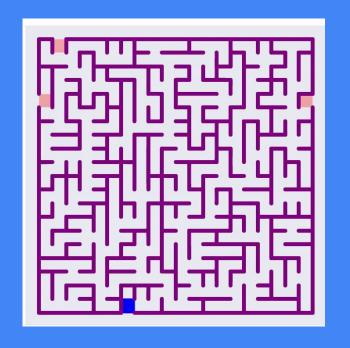
#### Recomendación

Película el efecto mariposa



## **Backtracking**

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





Backtracking es igual o más rápido que la fuerza bruta

## ¿Por qué Backtracking?

- Problemas de decisión: Búsqueda de una solución factible.
- Problemas de optimización: Búsqueda de la mejor solución.
- Problema de enumeración: Búsqueda de todas las soluciones posibles.

## **Backtracking**

- X: variables
- **D**: dominios
  - Dx: dominio de X
- **C**: restricción
  - c/u para un subconjunto de X

```
is solvable(X, D, R):
      if X = \emptyset, return true
       x \leftarrow alguna variable de X
      for v \in D_x:
                if x = v viola R, continue
                 x \leftarrow v
                if is solvable(X - \{x\}, D, R):
                          return true
                 x \leftarrow \emptyset
      return false
```

## **Backtracking**

¿Se puede mejorar este algoritmo?

Hay tres mejoras posibles:

- Podas
- Propagación
- Heurísticas

#### **Poda**

Se deducen restricciones a partir de las restricciones o asignaciones anteriores que pueden ser agregadas al problema.

En otras palabras, estamos **podando** parte del conjunto de caminos\* a soluciones posibles.

```
is solvable(X, D, R):
       if X = \emptyset, return true
       x \leftarrow alguna variable de X
       for v \in D_x:
                 if x = v no es válida, continue
                x \leftarrow v
                 if is solvable(X - \{x\}, D, R):
                           return true
                 x \leftarrow \emptyset
```

return false

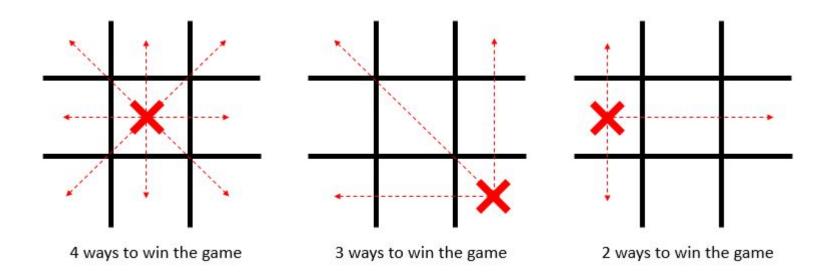
(\*) Bajo la idea: Cada posible asignación genera un camino

## Propagación

Cuando a una variable se le asigna un valor, se puede propagar esta información para luego poder reducir el dominio de valores de otras variables.

```
is solvable(X, D, R):
      if X = \emptyset, return true
      x \leftarrow alguna variable de X
      for v \in D_x:
                if x = v viola R, continue
                x \leftarrow v, propagar
                if is solvable (X - \{x\}, D, R):
                          return true
                x \leftarrow \emptyset, propagar
      return false
```

### Heurística



https://qiao.github.io/PathFinding.js/visual/

#### Heurística

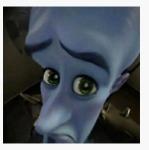
Una heurística es una aproximación al mejor criterio para abordar un problema.

```
is solvable(X, D, R):
      if X = \emptyset, return true
                                              "lo mejor" respecto a lo
      x \leftarrow \text{la mejor variable de } X
                                              que mi heurística
                                              determina
      for v \in D_x, de mejor a peor:
                if x = v viola R, continue
                x \leftarrow v
                if is solvable(X - \{x\}, D, R):
                          return true
                x \leftarrow \emptyset
      return false
```

#### Heurística

Una heurística es una aproximación al mejor criterio para abordar un problema.

una mala heurística nos puede dejar así:



```
is solvable(X, D, R):
      if X = \emptyset, return true
                                             "lo mejor" respecto a lo
      x \leftarrow \text{la mejor variable de } X
                                            que mi heurística
                                             determina
      for v \in D_x, de mejor a peor:
               if x = v viola R, continue
               x \leftarrow v
               if is solvable(X - \{x\}, D, R):
                         return true
```

$$x \leftarrow \emptyset$$

return false

#### **Enunciado**

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.

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

(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**.

(c) [2 ptos.] Modifique su algoritmo anterior para que entregue en qué fila de la barcaza va cada vehículo a transportar, al maximizar la cantidad de vehículos sin superar la capacidad de la barcaza.

#### Solución

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

#### Recordemos:

¿Qué debemos modificar? (variables)
 Filas de la barcaza! (incluir largo y peso).

Vehículos disponibles (y sus atributos).

- ¿Sobre qué iteramos para encontrar esta configuración?
  (dominios)
- 3. Al colocar un vehículo, qué **NO** debe pasar? (restricciones)
  - Pasarse de la carga de la barcaza o el largo máx. de la fila.

```
is solvable(X, D, R):
       if X = \emptyset, return true
       x \leftarrow \text{la mejor variable de } X
       for v \in D_x, de mejor a peor:
                  if x = v viola R, continue
                  x \leftarrow v
                  if is solvable (X - \{x\}, D, R)
                            return true
                  x \leftarrow \emptyset
```

return false

(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.

```
IsSolvable(X, D, R, M):
 if X.met_utilizados ≤ met_barcaza && X.p_utilizado ≤ p_max:
     if X.n vehiculos ≥ M.n vehiculos:
         M = X
     return True
 for v in D:
     agregar v a X
     if IsSolvable(X, D\setminus\{v\}, R, M):
         marcar X como solución
     quitar vehículo de X
 return False
```



(c) [2 ptos.] Modifique su algoritmo anterior para que entregue en qué fila de la barcaza va cada vehículo a transportar, al maximizar la cantidad de vehículos sin superar la capacidad de la barcaza.

```
IsSolvable(X, D, R, M, F):
 if F > 4 return False
 if X.metros_utilizados[F] ≤ B.m_por_fila && X.p_utilizado ≤ p_max:
     if X.n vehiculos ≥ M.n vehiculos:
         M = X
     return True
 for \vee in D:
     agregar v a X en la fila F
     if IsSolvable(X, D){v}, R, M, F):
         marcar X como solución
     else if IsSolvable(X, D/\{v\}, R, M, F + 1):
         marcar X como solución
     quitar vehículo de X
 return False
```