

运筹学实验报告-2

PB21000231 刘舟洋

一、问题背景

本项目研究了最短路径问题的求解方法，比较了专用的 **Dijkstra 算法** 和通用的 **线性规划方法 (LP)** 在随机生成的连通图上的性能。实验测试了不同规模的图，发现 Dijkstra 算法在运行时间上显著优于 LP 方法，尤其在大规模图中表现突出，而 LP 方法更适合解决带有复杂约束的优化问题。两种方法在结果上完全一致，为选择最优求解策略提供了数据支持。

二、程序介绍

1. Dijkstra 算法

算法目标：找到从源点 s 到目标点 t 的最短路径。

基本思想：

- Dijkstra 算法是一种贪心算法，专为解决非负权重图的单源最短路径问题。
- 通过逐步扩展从源点到其他节点的最短路径，确保每次选取的是距离源点最近的节点进行更新。

实现过程：

- 使用一个优先队列（在代码中使用 `heapq` 模块实现）来存储当前节点的最短路径。
- 初始化源点的距离为 0，其他所有节点的距离为无穷大。
- 每次从优先队列中弹出距离最小的节点，更新其相邻节点的距离。
- 重复以上步骤，直到所有节点的最短路径都被确定，或者到达目标点 t 。
- 返回源点到目标点的最短路径距离。

时间复杂度： $O((V + E) \log V)$ ，其中 V 是节点数， E 是边数。

2. 线性规划 (LP) 方法

算法目标：通过线性规划模型求解最短路径问题。

基本思想：

- 将最短路径问题转化为一个流量优化问题，通过线性规划求解。
- 设计目标函数和约束条件，使得优化结果对应最短路径的总权重。

模型构建:

- 1. 变量: 为每条边定义流量变量 $x(i, j)$, 表示是否选择这条边。
- 2. 目标函数: 最小化路径总权重 (所有边权重与对应流量的乘积之和)。
- 3. 约束条件:
 - 流量平衡约束: 确保源点的净流出为 1, 目标点的净流入为 1, 其余节点流入等于流出。
 - 非负约束: 每条边的流量非负。

实现过程:

- 1. 使用 pulp 库构建线性规划模型。
 - 2. 添加目标函数和约束条件。
 - 3. 调用 CBC 求解器进行求解。
 - 4. 提取并返回最优解的目标值, 即最短路径的总权重。
- 时间复杂度: 取决于求解器的实现, 一般为多项式时间, 与问题规模 (变量数和约束数) 相关。

三、实验结果

节点数	边数	Dijkstra结果	Dijkstra时间	LP结果	LP时间	一致性
1000	3745	49	0.0022s	49.0	0.1486	是
5000	23328	50	0.0151s	50.0	0.9019	是
10000	50528	37	0.0142s	37.0	2.1489	是

1. 正确性

实验表明, Dijkstra 算法和 LP 方法在求解最短路径问题时均能获得一致的结果。这表明两种方法在处理非负权图时均具有很高的正确性和可靠性, 能够准确地找到源点到目标点的最短路径。

2. 性能对比

Dijkstra 算法在所有测试中表现出显著的性能优势。即使在大规模图 (如 10000 个节点和 50000 条边) 上, 运行时间仍然保持在毫秒级别, 效率极高。而 LP 方法的运行时间随着图规模的增加迅速增长, 从 1000 个节点的 0.1486 秒增加到 10000 个节点的 2.1489 秒, 性能远不如 Dijkstra 算法。这表明 Dijkstra 算法更加适合解决大规模图的最短路径问题。

3. 时间复杂度趋势

Dijkstra 算法在节点数和边数增加时, 运行时间增长较慢甚至趋于平稳, 这得益于其专为最短路径设计的高效性。而 LP 方法的运行时间对图的节点数和边数更为敏感, 随着图的规模迅速增加, 模型的变量和约束数量也成倍增长, 导致求解时间显著上升。

4. 适用场景

对于标准的最短路径问题（无负权图），Dijkstra 算法是最优选择，特别是在大规模稀疏图上表现尤为突出。而 LP 方法虽然效率不如 Dijkstra，但它具有通用性，适合处理带有复杂约束（如路径容量限制、节点访问顺序等）的最短路径问题。

四、总结

本实验通过随机生成不同规模的连通图，比较了 Dijkstra 算法和线性规划方法（LP）在求解最短路径问题上的性能。实验结果表明，Dijkstra 算法在运行效率上显著优于 LP 方法，特别是在大规模图中，其时间始终保持在毫秒级别。而 LP 方法尽管效率较低，但通用性更强，适用于带有复杂约束的优化问题。两种方法的求解结果在所有测试中完全一致，为不同需求场景下选择合适的算法提供了明确参考。