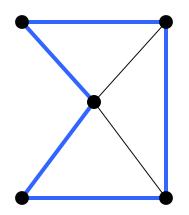
Grafy hamiltonowskie, problem komiwojażera – algorytm optymalny

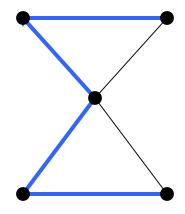
Grafy hamiltonowskie

Def. *Cykl* (*droga*) *Hamiltona* jest to cykl (droga), w którym każdy wierzchołek grafu występuje dokładnie raz. Graf jest *hamiltonowski* (*półhamiltonowski*), o ile posiada cykl (drogę) Hamiltona.

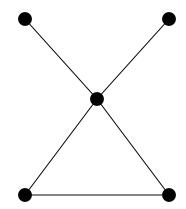
Przykład



Graf hamiltonowski



Graf półhamiltonowski

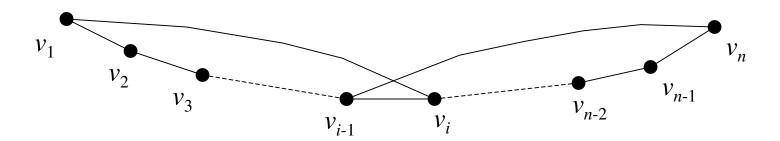


Graf nie jest ani hamiltonowski ani półhamiltonowski

Grafy hamiltonowskie

Tw. (Ore, 1960) Jeśli G jest grafem prostym o $n \ge 3$ wierzchołkach i $\deg(u) + \deg(v) \ge n$ dla każdej pary niesąsiednich wierzchołków u i v, to graf G jest hamiltonowski.

Dowód: Załóżmy, że istnieje graf G o podanych założeniach ale nie jest hamiltonowski. Możemy założyć, że G posiada drogę Hamiltona $v_1 \rightarrow v_2 \rightarrow ... \rightarrow v_n$ oraz $\{v_1, v_n\} \notin E(G)$. Stąd wynika, że $\deg(v_1) + \deg(v_n) \geq n$ a to oznacza, że istnieje indeks i taki, że $\{v_1, v_i\} \in E(G)$ oraz $\{v_{i-1}, v_n\} \in E(G)$, co pokazano na rysunku. To prowadzi do sprzeczności, gdyż $v_1 \rightarrow v_2 \rightarrow ... \rightarrow v_{i-1} \rightarrow v_n \rightarrow v_{n-1} \rightarrow ... \rightarrow v_i \rightarrow v_1$ jest cyklem Hamiltona.



Grafy hamiltonowskie

Wniosek (**Dirac**, **1952**) *Jeśli G jest grafem prostym o n* \geq 3 *wierzchołkach i* deg(*u*) \geq *n*/2 *dla każdego wierzchołka v, to G jest hamiltonowski*.

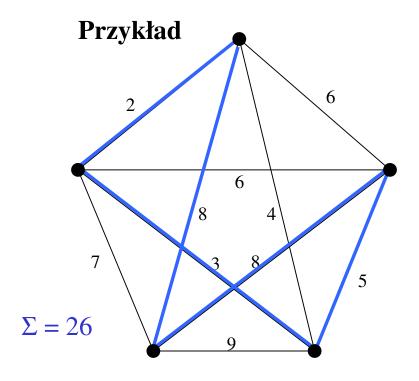
Dowód: Wynika z poprzedniego twierdzenia, gdyż $\deg(u) + \deg(v) \ge n$ dla każdej pary (również niesąsiednich) wierzchołków.

Uwaga Problem polegający na stwierdzeniu czy dany graf *G* jest hamiltonowski jest NP-zupełny. Oznacza to, że nie są znane efektywne (działające w czasie wielomianowym) algorytmy rozwiązujące ten problem. Nie jest również znane twierdzenie podające warunki konieczne i dostateczne na to, aby *G* był hamiltonowski.

Problem komiwojażera

Dany jest zbiór miast. Komiwojażer chce odwiedzić wszystkie miasta (każde dokładnie raz) i powrócić do punktu wyjścia. Problem polega na znalezieniu najkrótszej trasy o tej własności.

Zdefiniujemy powyższy problem w języku teorii grafów. Niech będzie dany graf pełny G. Zakładamy, że z każdą krawędzią e_i jest skojarzona jej waga (długość) oznaczana dalej przez w_i . Rozwiązaniem problemu komiwojażera jest taki cykl Hamiltona, którego suma wag krawędzi jest minimalna.



Problem komiwojażera

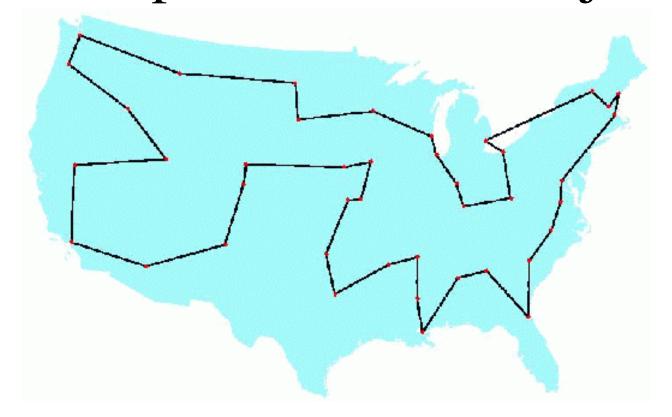
Uwagi

- problem komiwojażera jest NP-trudny, co oznacza, że nie są znane algorytmy o wielomianowej złożoności obliczeniowej rozwiązujące ten problem (przypuszczalnie takie nie istnieją)
- w praktyce jesteśmy zmuszeni posługiwać się wielomianowymi algorytmami przybliżonymi, tzn. takimi, które szybko znajdują rozwiązanie, które jest w przybliżeniu równe optymalnemu

Przykład Jednym z możliwych algorytmów dokładnych jest sprawdzenie wszystkich możliwych cykli Hamiltona i wybranie najkrótszego. Wadą takiego podejścia jest to, że liczba cykli jest zbyt duża, gdyż dla *n*-wierzchołkowego grafu wynosi (*n*!)/2. Stąd, jeśli dysponujemy komputerem sprawdzającym milion permutacji na sekundę, to:

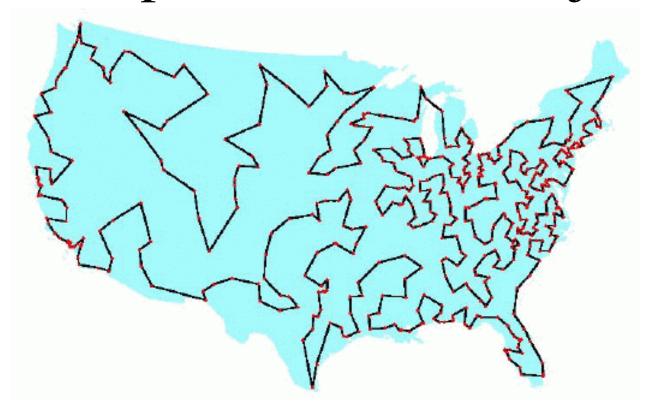
- n = 10 \Rightarrow ilość cykli = (10!)/2 = 1814400 \Rightarrow czas obliczeń = 1.8 s
- n = 20 \Rightarrow ilość cykli = $(20!)/2 \approx 10^{18}$ \Rightarrow czas obliczeń ≈ 40 tys. lat

Historia problemu komiwojażera



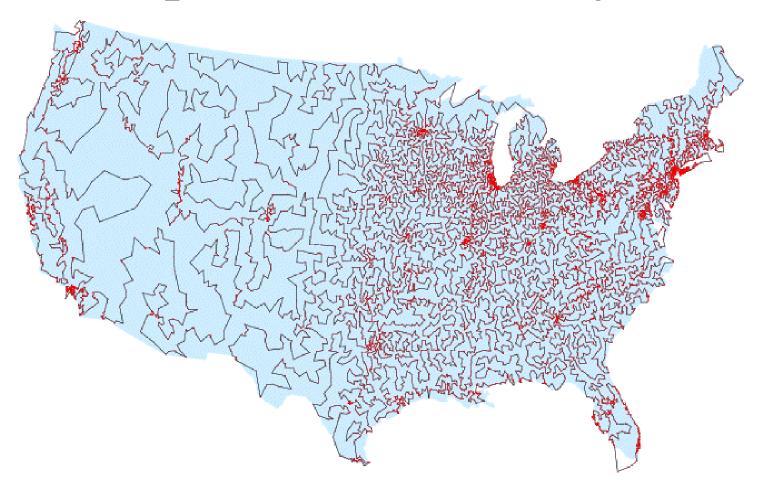
George Dantzig, Ray Fulkerson i Selmer Johnson (1954) zaprezentowali optymalne rozwiązanie problemu komiwojażera dla 49 amerykańskich miast.

Historia problemu komiwojażera



Padberg i Rinaldi (1987) obliczyli optymalne rozwiązanie dla 532 punktów

Historia problemu komiwojażera



Rozwiązanie obejmujące 13549 miast amerykańskich, uzyskane w 1998 roku.

Problem komiwojażera – algorytm optymalny

- nie jest znany żaden wielomianowy optymalny algorytm dla tego problemu i jest mało prawdopodobne, że taki algorytm w ogóle istnieje
- omówiony dalej algorytm polega na przeszukiwaniu całej przestrzeni rozwiązań
- podczas obliczeń na bieżąco uaktualniane jest dolne oszacowanie na długość optymalnej trasy, dzięki czemu wiemy, których rozwiązań częściowych na pewno nie da się rozszerzyć na rozwiązania optymalne i część obliczeń można pominąć
- rozważamy przypadek nieco ogólniejszy, w którym dany jest na wejściu obciążony graf skierowany

Drzewo przeszukiwań

Def. *Drzewo przeszukiwań* definiujemy jako zakorzenione drzewo, którego każdy wierzchołek odpowiada pewnemu podzbiorowi rozwiązań. Podzbiory rozwiązań odpowiadające synom węzła wynikają za sposobu podziału zbioru rozwiązań ojca.

Uwaga: Dla problemu komiwojażera przyjmujemy następującą postać drzewa przeszukiwań:

- każdy wierzchołek odpowiada rozwiązaniom problemu, które zawierają pewne łuki i jednocześnie innych wybranych łuków nie zawierają (np. pewnemu wierzchołkowi odpowiadają optymalne trasy zawierające łuki (a,b),(e,h) oraz nie zawierające łuków (a,d),(d,e) i (b,e))
- Każdy węzeł ma dwóch synów. Po wybraniu nowego łuku *e*, jeden z synów odpowiada rozwiązaniom o ograniczeniach nałożonych w ojcu oraz zawierających *e*, natomiast drugi nie zawierających *e*.

Oszacowanie dolne

Uwaga: Podczas realizacji algorytmu (tzn. podczas trawersowania drzewa przeszukiwań) pamiętamy wartość najlepszego znalezionego dotychczas rozwiązania. Oznaczmy ją przez *min_sol*.

Uwaga: Z każdym wierzchołkiem *v* drzewa przeszukiwań jest związana zmienna *LB*. Jest to liczba, która stanowi oszacowanie dolne na wartość każdego rozwiązania należącego do tego wierzchołka. Wówczas:

- jeśli $LB > min_sol$, to wiemy, że nie warto przeszukiwać poddrzewa zakorzenionego w wierzchołku v,
- jeśli *LB* = *min_sol*, to poddrzewo być może zawiera rozwiązania dorównujące dotychczasowemu najlepszemu. Jeśli zadanie polega na wyznaczeniu dowolnego rozwiązania optymalnego, to nie przeszukujemy poddrzewa zakorzenionego w wierzchołku *v*
- jeśli *LB* < *min_sol*, to należy przeszukiwać poddrzewo zakorzenione w *v* (być może nie całe).

Redukcja macierzy

Lemat Jeśli M jest macierzą sąsiedztwa grafu G, to:

- do dowolnego cyklu Hamiltona należy dokładnie jeden element z każdego wiersza M i dokładnie jeden z każdej kolumny
- jeśli od wszystkich elementów w wybranym wierszu (kolumnie) odejmiemy stałą d, to długość każdego cyklu Hamiltona jest o d mniejsza od długości tego samego cyklu, lecz przed odjęciem stałej
- jeśli od wierszy i kolumn wielokrotnie odejmiemy stałe tak,aby każdy wiersz i kolumna zawierały co najmniej jedno zero, to suma odjętych liczb stanowi dolne oszacowanie optymalnego rozwiązania.

Def. Proces odejmowania stałych od wierszy (kolumn) macierzy sąsiedztwa nazywamy *redukcją*.

Wniosek Jeśli łuk (i,j) należy do optymalnej trasy komiwojażera znalezionej na podstawie zredukowanej macierzy sąsiedztwa, to (i,j) należy rownież do optymalnej trasy w wyjściowym grafie.

Algorytm redukcji

```
procedure Reduce(M)
begin
   r := 0:
   for i := 1 to n do begin
      min_row := najmniejszy element w i-tym wierszu;
      if (min\_row > 0) then begin
         odejmij min_row od każdego elementu w wierszu i;
        r := r + min row;
      end
   end;
  for i := 1 to n do begin
      min_col := najmniejszy element w i-tej kolumnie;
      if (min\_col > 0) then begin
         odejmij min_col od każdego elementu w wierszu i;
        r := r + min \ col;
      end
   end;
   return r;
end
```

Zmienne:

M – macierz sąsiedztwa rozmiaru n
r – suma odjętych wartości od wierszy i kolumn (jak wynika z poprzedniego lematu, jest to dolne oszacowanie na długość cyklu w M)

Przykład redukcji

$$r = 11 + 17 + 6 + 13 + 25 + 8$$
$$= 80$$

Stąd, do wartości LB potomków węzła dodamy 80

Kryterium wyboru łuku

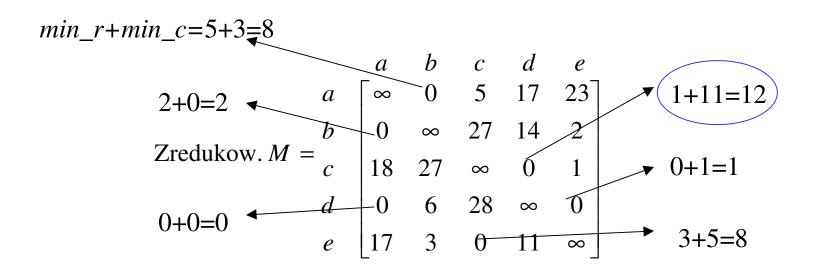
```
procedureFindEdge( M, r, c )
begin
 max := -1;
 for i := 1 to n do
    for j := 1 to n do
      if M[i,j] = 0 then begin
         min_r := wartość najmniejszego
          elementu w wierszu i z pominięciem M[i,j];
         min_c := wartość najmniejszego
          elementu w kolumnie j z pominięciem M[i,j];
         if min_r + min_c > max then begin
           max := min \ r + min \ c;
           (r,c) := (i,j);
         end
      end:
 return max;
end
```

Zmienne:

M – macierz sąsiedztwa n – rozmiar M (r,c) – łuk do podziału zbioru rozwiązań

Uwaga: Aby utworzyć potomków w drzewie przeszukiwań, wybieramy taki łuk, który powoduje największy wzrost dolnego oszacowania w prawym poddrzewie. Wartość, o którą wzrośnie *LB* wyznaczamy w zmiennej *max*.

Wybór łuku - przykład



- do podziału zbioru rozwiązań wybieramy łuk (c,d)
- lewy potomek odpowiada wszystkim rozwiązaniom (cyklom) zawierającym łuk (c,d)
- prawy potomek zawiera wszystkie rozwiązania bez (c,d)

Tworzenie lewego syna

- 1. załóżmy, że wybrano łuk (c,d) w celu utworzenia potomków wierzchołka v,
- 2. lewy syn zawiera wówczas zbiór rozwiązań o tych samych ograniczeniach, co w przypadku v oraz dodatkowo zawierających łuk (c,d),
- 3. oznacza to, że możemy zmniejszyć rozmiar macierzy sąsiedztwa o 1 poprzez usunięcie *c*-tego wiersza i *d*-tej kolumny,
- 4. kolejne "uproszczenie" macierzy polega na *zablokowaniu* łuku (*d*,*c*) tzn. element macierzy na przecięciu *d*-tego wiersza i *c*-tej kolumny przyjmuje wartość "nieskończoność",
- 5. blokujemy również łuk, który tworzy cykl wraz z łukami dodanymi poprzednio do rozwiązania,
- 6. wartość *LB* wyliczamy dodając do wartości *LB* ojca liczbę *r* wyliczoną w procedurze Reduce

Lewy syn - przykład

Dla węzła wyjściowego *v* (tutaj korzeń drzewa) LB(*v*)=0

$$Zredukow. M =$$

(usunięcie wiersza c i kolumny d)

(zablokowanie

 $\operatorname{luku}(d,c)$

Wartość oszacowania dolnego LB(v_l) dla lewego potomka wynosi zatem LB(v)+r = 0+80

$$\begin{bmatrix} a & b & c & e \\ a & \infty & 0 & 5 & 23 \\ b & 0 & \infty & 27 & 2 \\ d & 0 & 6 & \infty & 0 \\ e & 17 & 5 & 0 & \infty \end{bmatrix}$$

Tworzenie prawego syna

- 1. załóżmy, że wybrano łuk (c,d) w celu utworzenia potomków wierzchołka v,
- 2. prawy syn zawiera wówczas zbiór rozwiązań o tych samych ograniczeniach, co w przypadku v oraz dodatkowo nie zawierających łuku (c,d),
- 3. blokujemy więc łuk (*c*,*d*) poprzez wpisanie wartości ,,nieskończoność" na przecięciu *c*-tego wiersza i *d*-tej kolumny w macierzy sąsiedztwa
- 4. nie następuje zmniejszenie rzędu macierzy sąsiedztwa w tym przypadku
- 5. wartość *LB* wyliczamy dodając do wartości *LB* ojca liczbę *r* wyliczoną w procedurze Reduce oraz wartość wartość *max* wyliczoną w procedurze FindEdge

Prawy syn - przykład

Dla węzła wyjściowego *r* (tutaj korzeń drzewa) LB(*r*)=0

$$Zredukow. M = \begin{bmatrix} a & b & c & d & e \\ \infty & 0 & 5 & 17 & 23 \\ 0 & \infty & 27 & 14 & 2 \\ 18 & 27 & \infty & 0 & 1 \\ d & 0 & 6 & 28 & \infty & 0 \\ e & 17 & 3 & 0 & 11 & \infty \end{bmatrix}$$

Wartość oszacowania dolnego LB (r_p) dla prawego potomka wynosi zatem LB(r) + r + max = 0 + 80 + 12 = 92

(zablokowanie

 $\operatorname{tuku}(c,d)$

Warunki końca rekurencji

Przypadek 1: wartość *LB* w wierzchołku *v* jest większa lub równa od najlepszego znalezionego dotychczas rozwiązania. Wówczas drzewo zakorzenione w *v* nie jest przeszukiwane.

Przypadek 2: M jest stopnia 2. Ma ona wówczas jedną z dwóch postaci:

$$M = \begin{bmatrix} +\infty & 0 \\ 0 & +\infty \end{bmatrix} \qquad \text{lub} \qquad M = \begin{bmatrix} 0 & +\infty \\ +\infty & 0 \end{bmatrix}.$$

Zatem bez względu na postać macierzy nie ma wyboru co do tego jakie łuki należy włączyć do końcowego rozwiązania. Jeśli kolumny odpowiadają wierzchołkom *w*,*x* natomiast wiersze *u*,*v* to:

- jeśli M[u,w] = 0, to do cyklu komiwojażera należą łuki (u,w), (v,x)
- jeśli M[u,x] = 0, to do cyklu komiwojażera należą łuki (v,w), (u,x)

Algorytm

Zmienne:

```
procedure TraverseTree( M, C, LB )
begin
  r := \text{Reduce}(M);
  if LB + r < min\_sol then
    if |C| = n - 2 then begin
        dołącz dwa łuki do C i uaktualnij min_sol oraz zapamiętaj
          nowe rozwiązanie jeśli jest lepsze od dotychczasowych;
    end else begin
       max := FindEdge(M, c, d);
       TraverseTree(M^*, C \cup \{(c,d)\}, LB + r);
       if LB + r + max < min\_sol then begin
         M[c,d] := +\infty;
          TraverseTree(M, C, LB + r); M[r,c] := 0;
       end
    end;
 odtwórz macierz M do postaci sprzed redukcji;
end
```

M – macierz sąsiedztwa C – krawędzie należące do cyklu

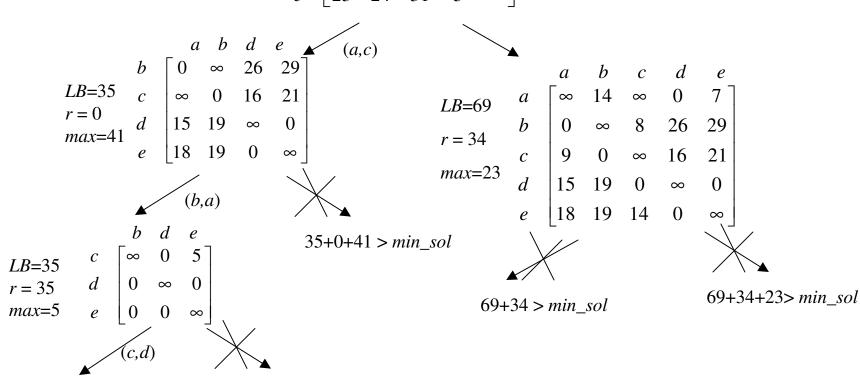
LB – wartość dolnego oszacowania dla danego węzła

> M^* powstaje z M poprzez usunięcie c-tego wiersza, d-tej kolumny i zablokowania łuku (d,c) i łuków tworząych cykle z $C \cup \{(c,d)\}$

min_sol inicjalnie równe +∞

Przykład

$$M = \begin{bmatrix} a & b & c & d & e \\ \infty & 42 & 6 & 28 & 35 \\ 9 & \infty & 29 & 35 & 38 \\ 22 & 13 & \infty & 29 & 34 \\ d & 17 & 21 & 14 & \infty & 2 \\ e & 23 & 24 & 31 & 5 & \infty \end{bmatrix} \begin{array}{c} LB=0 \\ r = 35 \\ max = 34 \end{array}$$



$$LB=70 \quad d \quad \begin{bmatrix} b & e \\ \infty & 0 \\ 0 & \infty \end{bmatrix}$$

$$LB+r+max = 35+35+5=75>$$

 $min_sol=70$

 $min_sol = 70$

M – macierz wyjściowa (przed redukcją), natomiast we wszystkich potomkach pokazano macierze po redukcji

Złożoność

- Czas działania procedury Reduce wynosi $O(n^2)$
- Czas działania procedury FindEdge wynosi $O(n^3)$
- Zapamiętanie i odtworzenie macierzy to operacja rzędu $O(n^2)$
- Zapamiętywanie nowego najlepszego rozwiązania w czasie O(n)
- Oznacza to, że realizacja algorytmu TraverseTree w obrębie jednego węzła wymaga czasu $O(n^3)$
- Złożoność całego algorytmu można oszacować zatem przez $O(f(n)n^3)$, gdzie f(n) jest liczbą węzłów drzewa poszukiwań odwiedzanych przez procedurę TraverseTree.
- Liczba wykonanych obliczeń zależy od konkretnych danych wejściowych i w pesymistycznym przypadku jest wykładnicza.