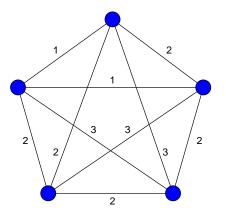
Problém obchodního cestujícího (TSP)

Vstup: Množina *n* měst a vzdálenosti mezi nimi.

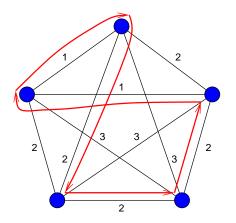
Výstup: Nejkratší okružní cesta procházející všemi městy.

Poznámka: Slovem "okružní" myslíme, že cesta končí ve stejném městě, kde začíná.

Příklad instance problému:



Příklad instance problému:



Nejkratší okružní cesta má délku 8.

Můžeme uvažovat dvě různé varianty tohoto problému:

- Každé město musí být navštíveno právě jednou.
- Města je možné navštěvovat opakovaně.

V následujícím výkladu se nám bude hodit poněkud formálnější definice problému:

Na instanci problému (tj. množinu měst a vzdálenosti mezi nimi) se můžeme dívat jako na úplný neorientovaný graf G = (V, E) s ohodnocením hran d (kde $d : E \to \mathbb{N}$).

Pro libovolnou množinu hran $E' \subseteq E$ definujeme

$$d(E') = \sum_{e \in E'} d(e)$$

Pro libovolný cyklus C pak definujeme d(C) = d(E'), kde E' je množina hran ležících na cyklu C.

Problém TSP pak můžeme formulovat následovně:

Problém obchodního cestujícího (TSP)

Vstup: Úplný neorientovaný graf G = (V, E) s ohodnocením hran d.

Výstup: Cyklus C procházející všemi vrcholy grafu G takový, že hodnota d(C) je minimální možná.

· / 3

Následující problém je NP-úplný (ať už je či není povoleno navštěvovat vrcholy opakovaně):

Problém obchodního cestujícího (TSP) – rozhodovací varianta

Vstup: Úplný neorientovaný graf G = (V, E) s ohodnocením hran d a číslo L.

Otázka: Existuje v grafu G cyklus C procházející všemi

vrcholy takový, že $d(C) \leq L$?

Poznámka: Nemůžeme tedy očekávat, že by problém TSP (ať už v té či oné variantě) byl řešitelný v polynomiálním čase, leda že by platilo PTIME = NPTIME.

Pro problém TSP, kde vyžadujeme aby byl každý vrchol navštíven právě jednou, se dá dokázat následující:

Tvrzení

Pokud PTIME \neq NPTIME, pak pro problém TSP neexistuje k-aproximační algoritmus pro žádné k.

Pro problém TSP, kde vyžadujeme aby byl každý vrchol navštíven právě jednou, se dá dokázat následující:

Tvrzení

Pokud PTIME \neq NPTIME, pak pro problém TSP neexistuje k-aproximační algoritmus pro žádné k.

Důkaz (náznak): Ukáže se, jak bychom pomocí polynomiálního k-aproximačního algoritmu pro TSP vytvořili polynomiální algoritmus řešící problém HK (problém hamiltonovské kružnice), o kterém je známo, že je NP-úplný.

(Konstrukce je podobná jako konstrukce v důkazu NP-obtížnosti problému TSP převodem z problému HK.)

Není těžké si rozmyslet, že varianta TSP kde je povoleno opakovaně navštěvovat vrcholy se dá snadno převést na variantu, kde musí být každý vrchol navštíven právě jednou:

 Pro daný graf G s ohodnocením d sestrojíme nové ohodnocení d', kde d'(u, v) je délka nejkratší cesty z u do v

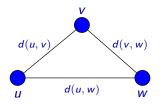
Poznámka: Pro nalezení nejkratších cest mezi dvojicemi vrcholů existují rychlé polynomiální algoritmy (např. Dijkstrův, Floydův-Warshallův apod.)

Graf s ohodnocením d' navíc splňuje tzv. **trojúhelníkovou nerovnost**.



V grafu G s ohodnocením d je splněna **trojúhelníková nerovnost**, jestliže pro libovolnou trojici jeho vrcholů u, v, w platí

$$d(u,w) \leq d(u,v) + d(v,w)$$



Tj. nejkratší cesta z u do w je vždy po hraně (u, w) a nemá cenu jít "oklikou" přes nějaký jiný vrchol.

Variantu TSP, ve které se omezujeme pouze na instance, ve kterých je splněna trojúhelníková nerovnost (a kde musí být každý vrchol navštíven právě jednou), označujeme Δ -TSP.

Variantu TSP, ve které se omezujeme pouze na instance, ve kterých je splněna trojúhelníková nerovnost (a kde musí být každý vrchol navštíven právě jednou), označujeme Δ -TSP.

Pro problém Δ -TSP je znám 3/2-aproximační polynomiální algoritmus, tj. algoritmus, který pro daný graf G s ohodnocením d vrátí cyklus C procházející všemi vrcholy takový, že

$$d(C) \leq \frac{3}{2}d(C^*)$$

kde C^* optimální řešení (tj. cyklus s minimální hodnotou $d(C^*)$).

Variantu TSP, ve které se omezujeme pouze na instance, ve kterých je splněna trojúhelníková nerovnost (a kde musí být každý vrchol navštíven právě jednou), označujeme Δ -TSP.

Pro problém Δ -TSP je znám 3/2-aproximační polynomiální algoritmus, tj. algoritmus, který pro daný graf G s ohodnocením d vrátí cyklus C procházející všemi vrcholy takový, že

$$d(C) \leq \frac{3}{2}d(C^*)$$

kde C^* optimální řešení (tj. cyklus s minimální hodnotou $d(C^*)$).

My si ukážeme poněkud jednodušší 2-aproximační polynomiální algoritmus pro problém Δ -TSP.



Před vlastním popisem algoritmu si připomeňme některé pojmy:

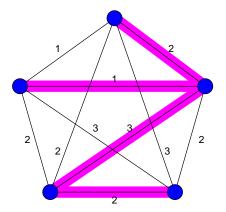
Kostra grafu G=(V,E) je libovolný souvislý acyklický graf T=(V',E'), kde V=V' a $E'\subseteq E$ (tj. T je souvislý podgraf grafu G obsahující všechny vrcholy z G).

Hodnotu d(T) definujeme jako součet hodnot hran v této kostře, tj. d(T) = d(E').

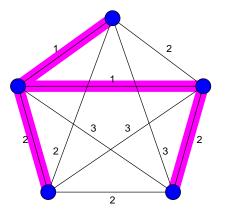
Kostra T je minimální, jestliže pro libovolnou jinou kostru T' v grafu G platí $d(T) \leq d(T')$.

Pro problém nalezení minimální kostry v daném ohodnoceném grafu jsou známy rychlé polynomiální algoritmy (např. Kruskalův nebo Jarníkův (Primův)).

Příklad kostry T, kde d(T) = 8:



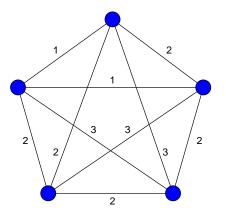
Příklad minimální kostry T, kde d(T) = 6:



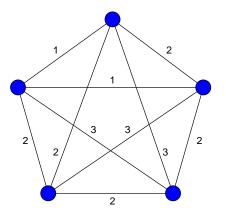
2-aproximační algoritmus pro Δ -TSP pracuje v následujících krocích:

- Najde minimální kostru grafu G.
- Vytvoří uzavřený tah podél této kostry.
- Z vytvořeného tahu odstraní opakující se vrcholy a výsledný cyklus vrátí jako výsledek.

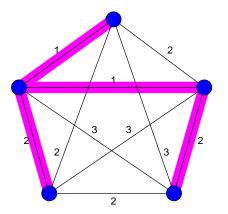
Vezměme si následující instanci Δ -TSP.



Krok 1: Nalezení minimální kostry T



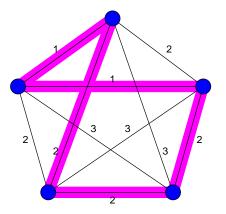
Krok 1: Nalezení minimální kostry T



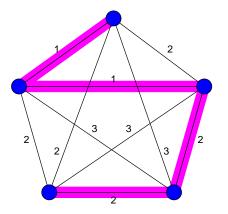
Všimněme si, že $d(T) < d(C^*)$:

- Pokud z C^* odstraníme libovolnou hranu, dostaneme kostru T'. Zjevně platí $d(T') < d(C^*)$.
- Pro libovolnou kostru T' platí $d(T) \leq d(T')$.

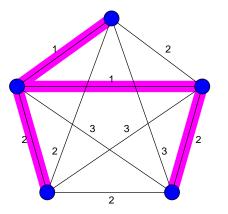
Příklad: Vezměme si optimální cyklus



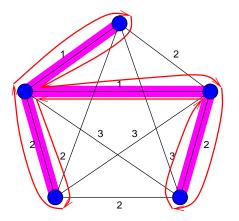
Příklad: Odstraněním jedné hrany vznikne kostra



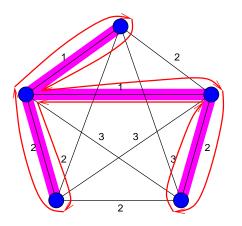
Krok 1: Nalezení minimální kostry



Krok 2: Vytvoření tahu ${\it C}$ podél kostry

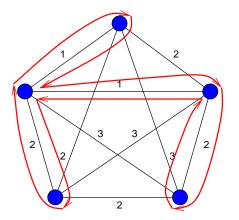


Krok 2: Vytvoření tahu C podél kostry

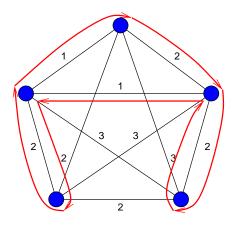


Každou hranu procházíme dvakrát, platí tedy $d(C) = 2d(T) < 2d(C^*)$.

Krok 2: Vytvoření tahu C podél kostry

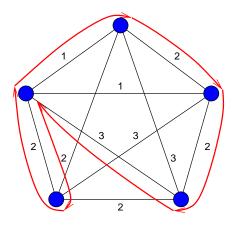


Krok 3: Postupné vypouštění opakujících se vrcholů z tahu C



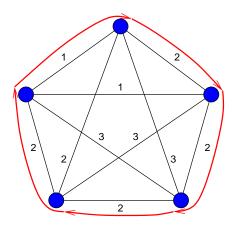
Každé vypuštění vrcholu tah leda zkrátí.

Krok 3: Postupné vypouštění opakujících se vrcholů z tahu C



Každé vypuštění vrcholu tah leda zkrátí.

Krok 3: Postupné vypouštění opakujících se vrcholů z tahu C



Každé vypuštění vrcholu tah leda zkrátí.

Nalezený cyklus:

