



Enumeratius

Algorísmica Avançada | Enginyeria Informàtica

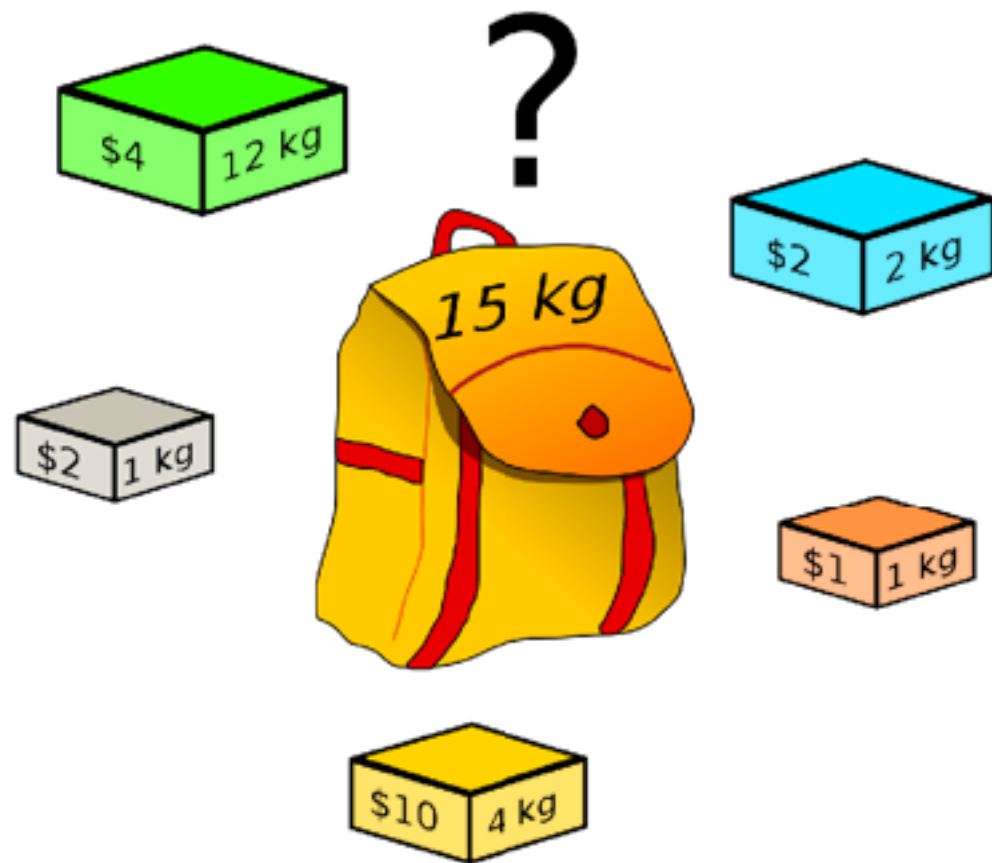
Santi Seguí | 2019-2020

Enumeratius



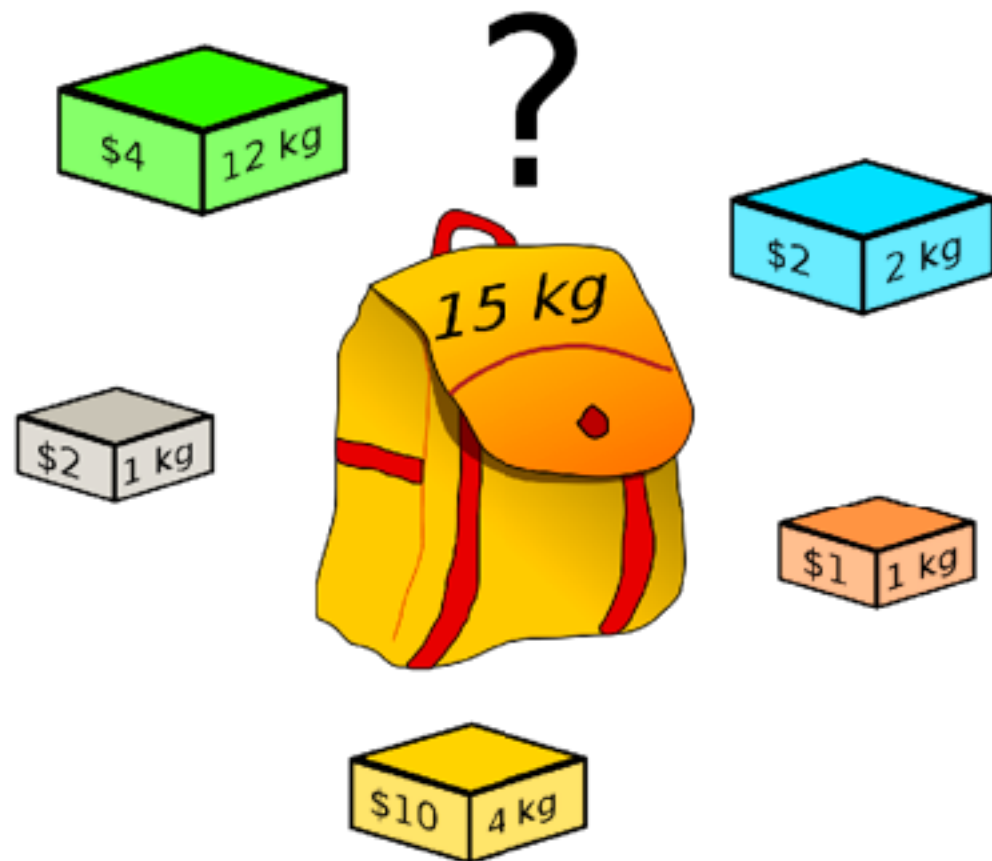
In *computer science*, an **enumeration algorithm** is an *algorithm* that *enumerates* the answers to a *computational problem*. Formally, such an algorithm applies to problems that take an input and produce a list of solutions, similarly to *function problems*. For each input, the enumeration algorithm must produce the list of all solutions, without duplicates, and then halt

Problema de la motxilla



Quines solucions hem vist?

Problema de la motxilla



Quines solucions hem vist?

Força bruta

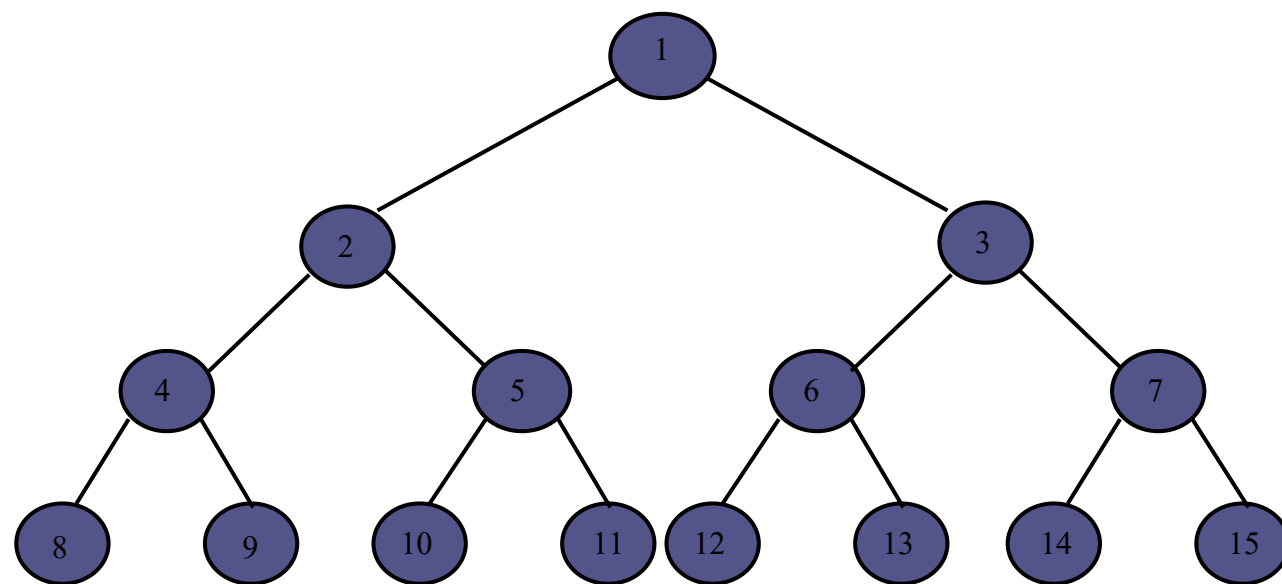
Greedy

Programació dinàmica

Enumeratius

- Recorregut vs. Cerca
- Backtracking
- Raminificació i poda

Cerca - Algorítmes amb arbres



Arbre Binari

Conjunt de nodes i arestes, on el node superior s'anomena **root** i els nodes externs s'anomenen **fulles**.

En el cas dels **arbres binaris** cada node té com a **màxim 2 arestes sortints**.

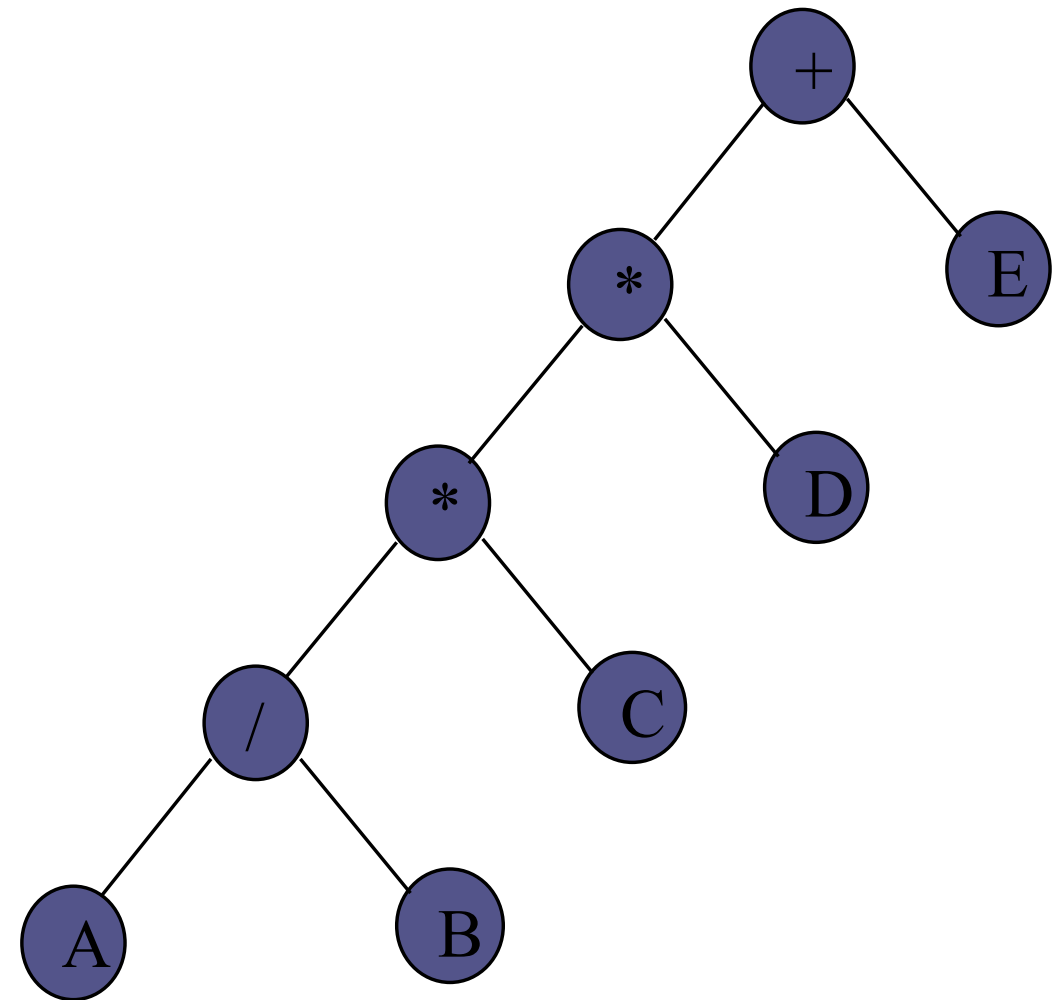
Un arbre binari, al nivell i té com a màxim 2^i nodes (suposant el root $i=0$)

Cerca - Algorítmes amb arbres

- Com podem recórrer un arbre binari?
 - Si denominem amb
 - L: moviment a l'esquerre
 - V: "visitar" el node
 - R: moviment a la dreta
 - Tenim sis combinacions possibles de recorregut:
 - LVR, LRV, VLR, VRL, RVL, RLV
 - Si optem per realitzar primer el moviment a l'esquerra, tenim les tres primeres possibilitats
 - LVR denominarem inordre
 - LRV denominarem postordre, i
 - VLR denominarem preordre

Cerca - recorreguts

- Els recorreguts es corresponen amb les formes infixa, postfixa i prefixa d'escriure una expressió aritmètica en un arbre binari.
- Donat l'arbre binari, els diferents recorreguts porten a les següents formes d'escriure l'expressió:
 - Inordre LVR : $A/B*C*D+E$
 - Preordre VLR : $+**/*ABCDE$
 - Postordre LRV : $AB/C*D*E+$

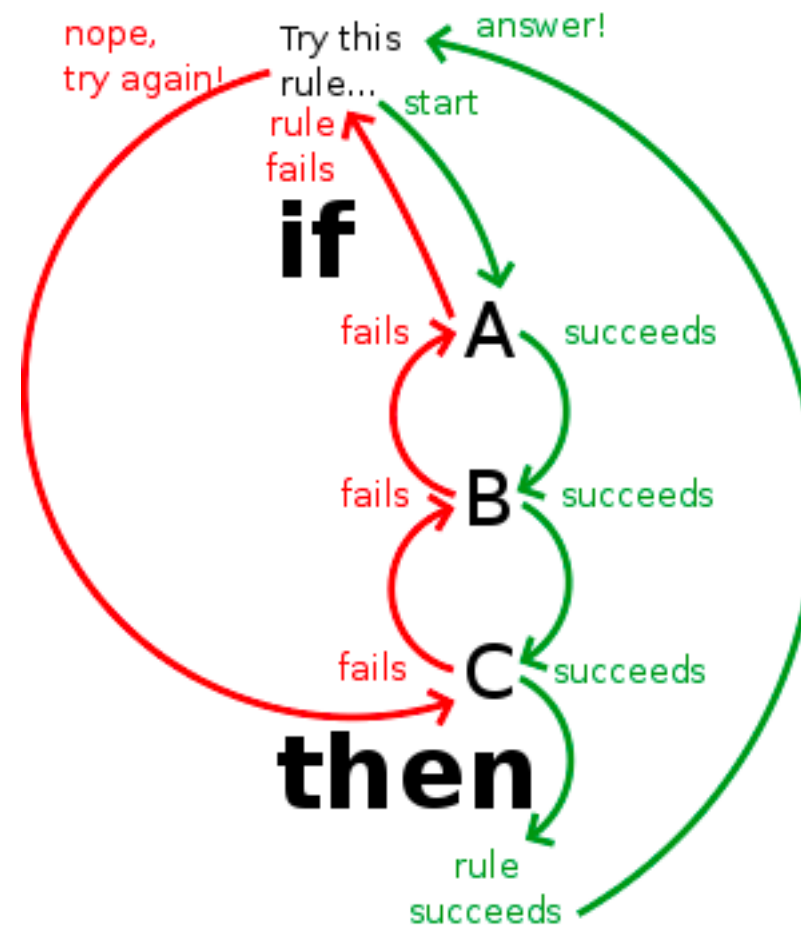


Backtracking



Backtracking is a general algorithm for finding all (or some) solutions to some computational problems, that incrementally builds candidates to the solutions, and abandons each partial candidate ("backtracks") as soon as it determines that the candidate cannot possibly be completed to a valid solution.

Backtracking

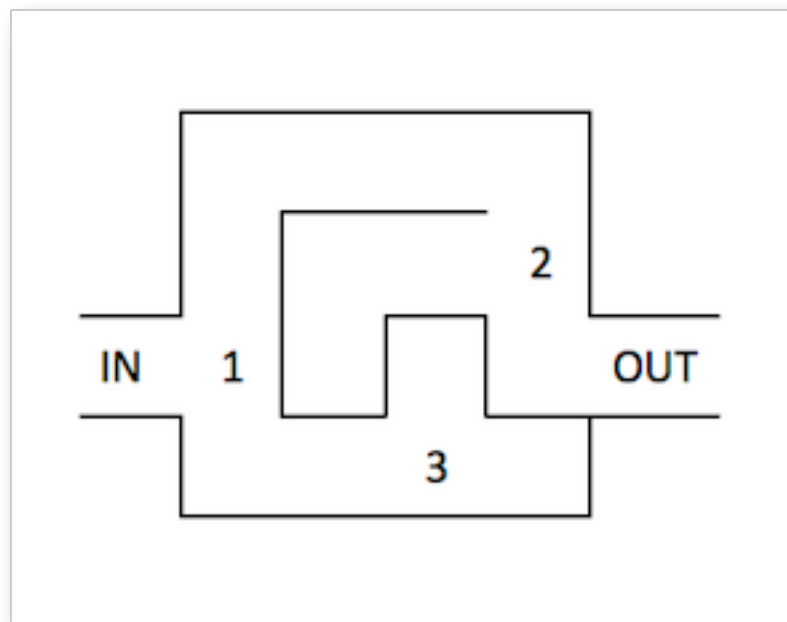


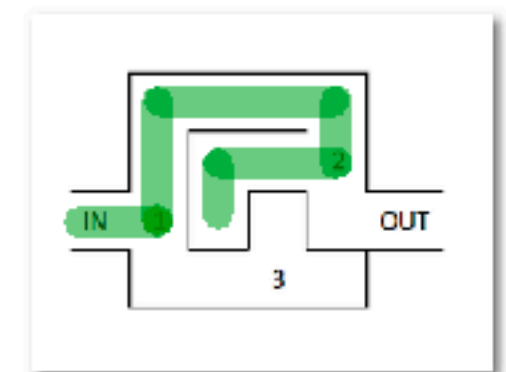
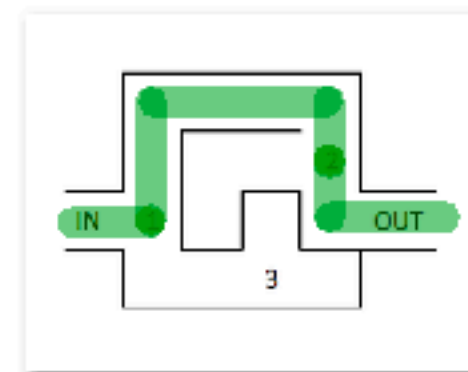
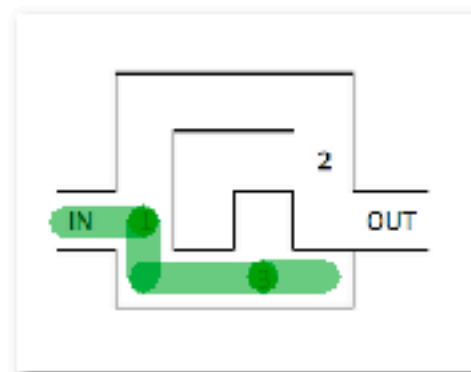
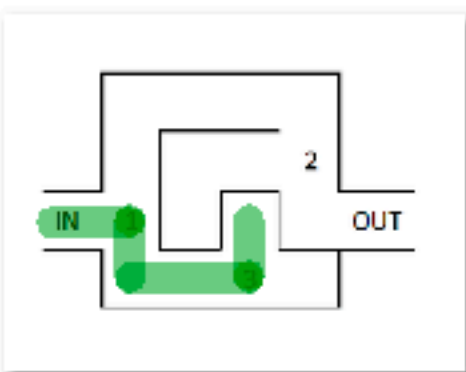
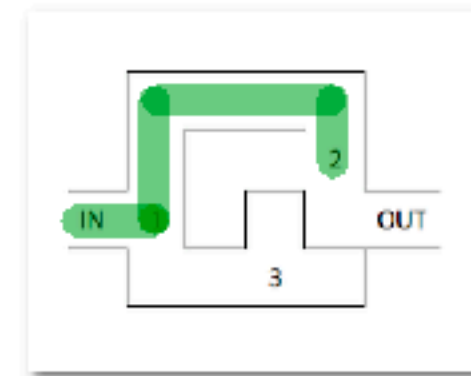
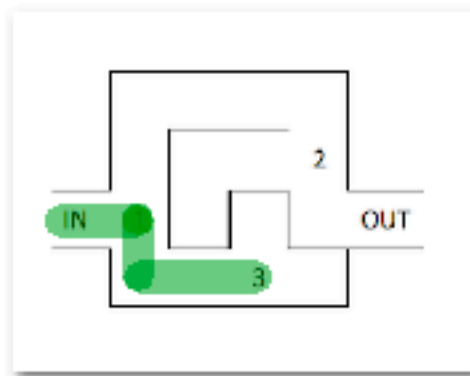
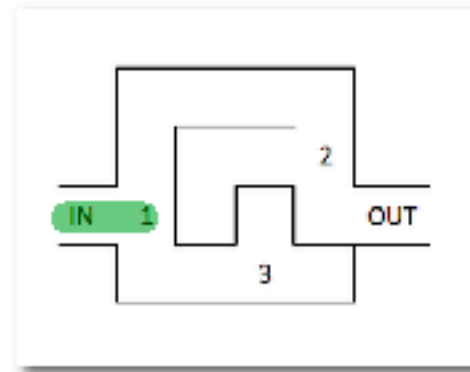
Backtracking

- El **backtracking** introdueix uns “criteris” per **reduir** la **complexitat de la cerca recursiva**.
- Aplicacions:
 - → Comprovar si un problema té solució
 - → Buscar múltiples solucions o una de totes les possibles

Veiem un exemple

Trobar la sortida del laberint.





Tots els camins possibles

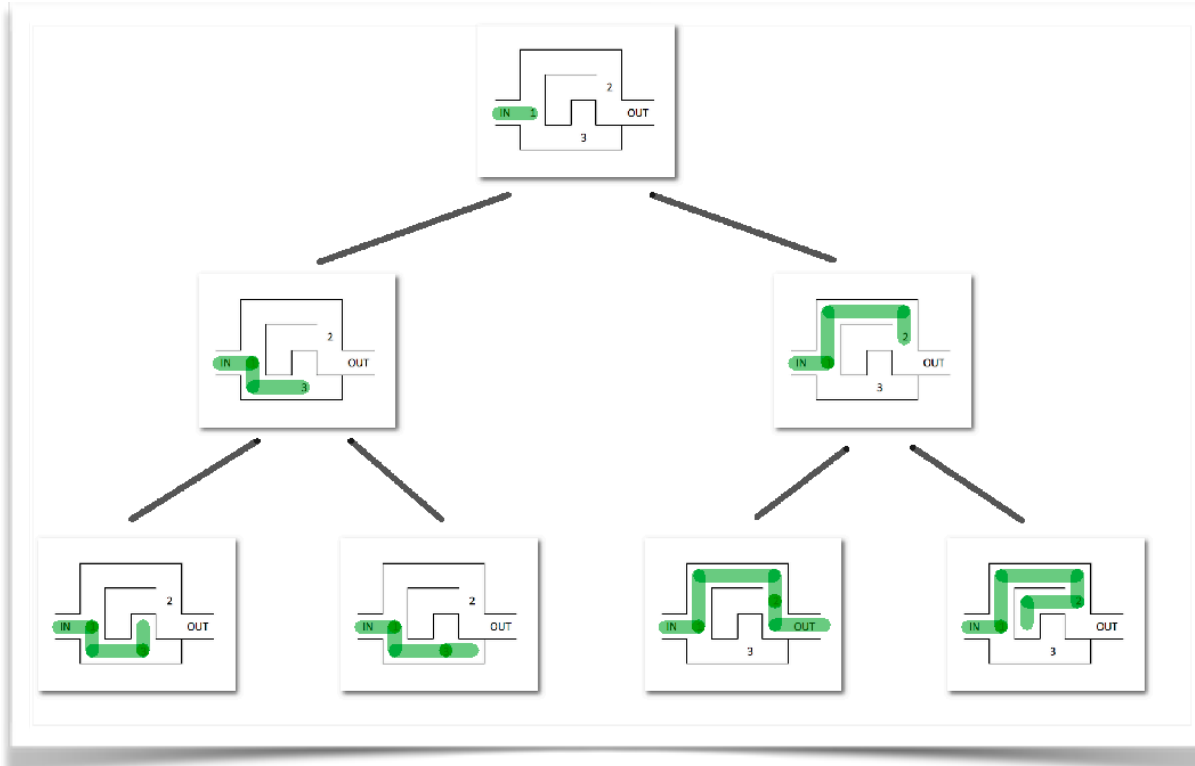
```
function backtrack(junction):  
    if is_exit:  
        return true  
  
    for each direction of junction:  
        if backtrack(next_junction):  
            return true  
  
    return false
```

```
function backtrack(junction):
```

```
    if is_exit:  
        return true
```

```
    for each direction of junction:  
        if backtrack(next_junction):  
            return true
```

```
    return false
```



If we apply this pseudo code to the maze we saw above, we'll see these calls:

- at junction 1 chooses **down** (possible values: [down, up])
 - at junction 3 chooses **right** (possible values: [right, up])
no junctions/exit (*return false*)
 - at junction 3 chooses **up** (possible values: [right, up])
no junctions/exit (*return false*)
- at junction 1 chooses **up** (possible values: [down, up])
 - at junction 2 chooses **down** (possible values: [down, left])
the exit was found! (*return true*)

The idea is that we can **build a solution step by step using recursion**; if during the process we realise that is **not** going to be a valid **solution**, then we stop computing that solution and **we return back** to the step before (**backtrack**).

Backtracking

- Els esquemes de backtracking que veurem són directament aplicables a qualsevol tipus de graf (en molts exemples suposarem que són arbres)

```
Backtracking Enum(X,num)

variables L: ListaComponentes

inicio

    si EsSolución (X) entonces num = num+1

        mostrarSolución (X)

    sino

        L = Candidatos (X)

        mientras ¬Vacía (L) hacer

            X[i + 1] = Cabeza (L); L = Resto (L)

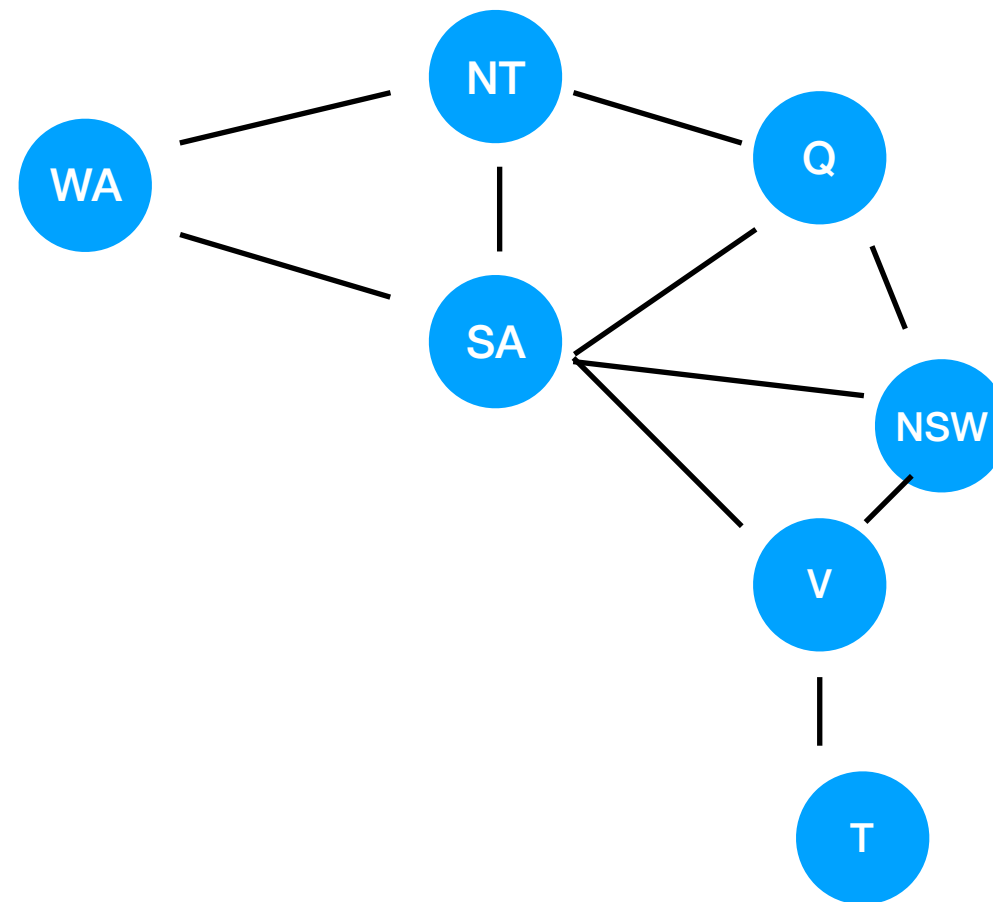
            BacktrackingEnum (X, num)
```

Exercici: Pinta el mapa



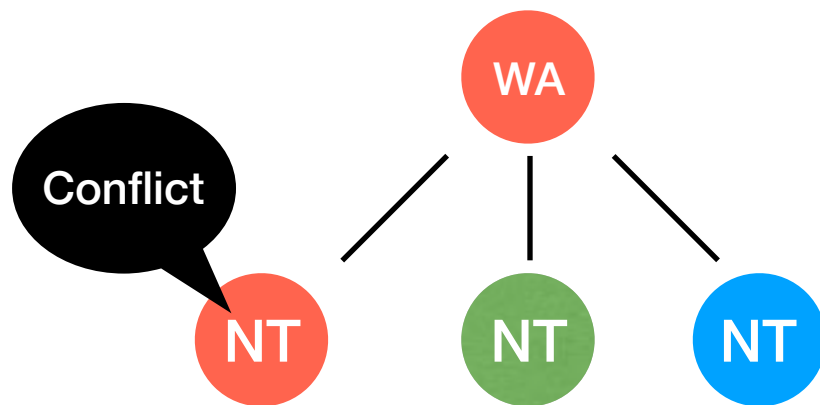
Pinta el mapa amb màxim 3 colors
on cap estat adjacent tingui el mateix color

Exercici: Pinta el mapa



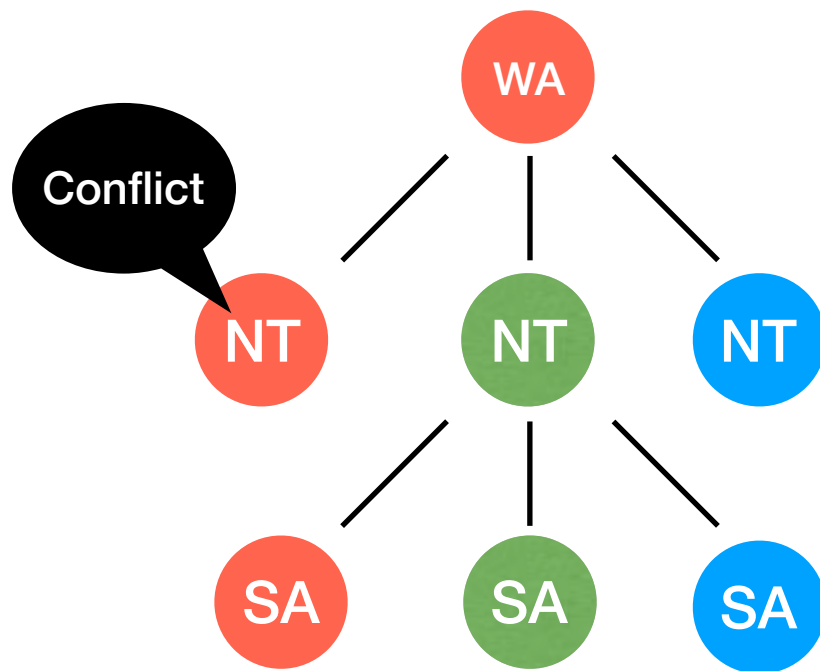
Pinta el mapa amb màxim 3 colors
on cap estat adjacent tingui el mateix color

Exercici: Pinta el mapa



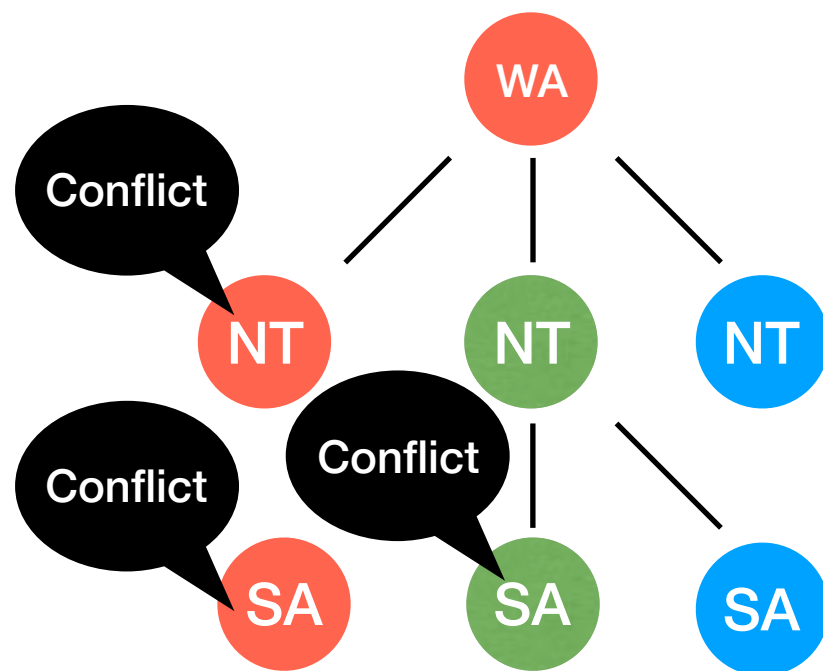
Pinta el mapa amb màxim 3 colors
on cap estat adjacent tingui el mateix color

Exercici: Pinta el mapa



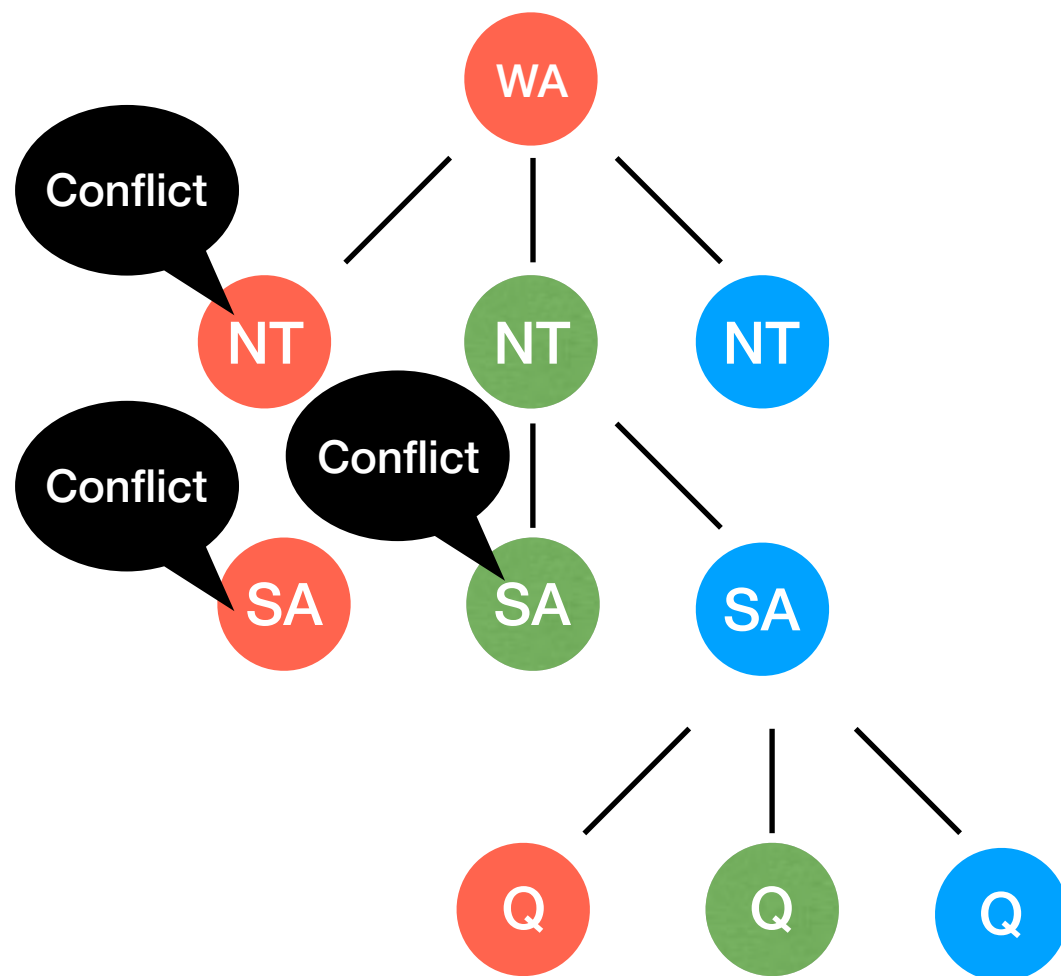
Pinta el mapa amb màxim 3 colors
on cap estat adjacent tingui el mateix color

Exercici: Pinta el mapa



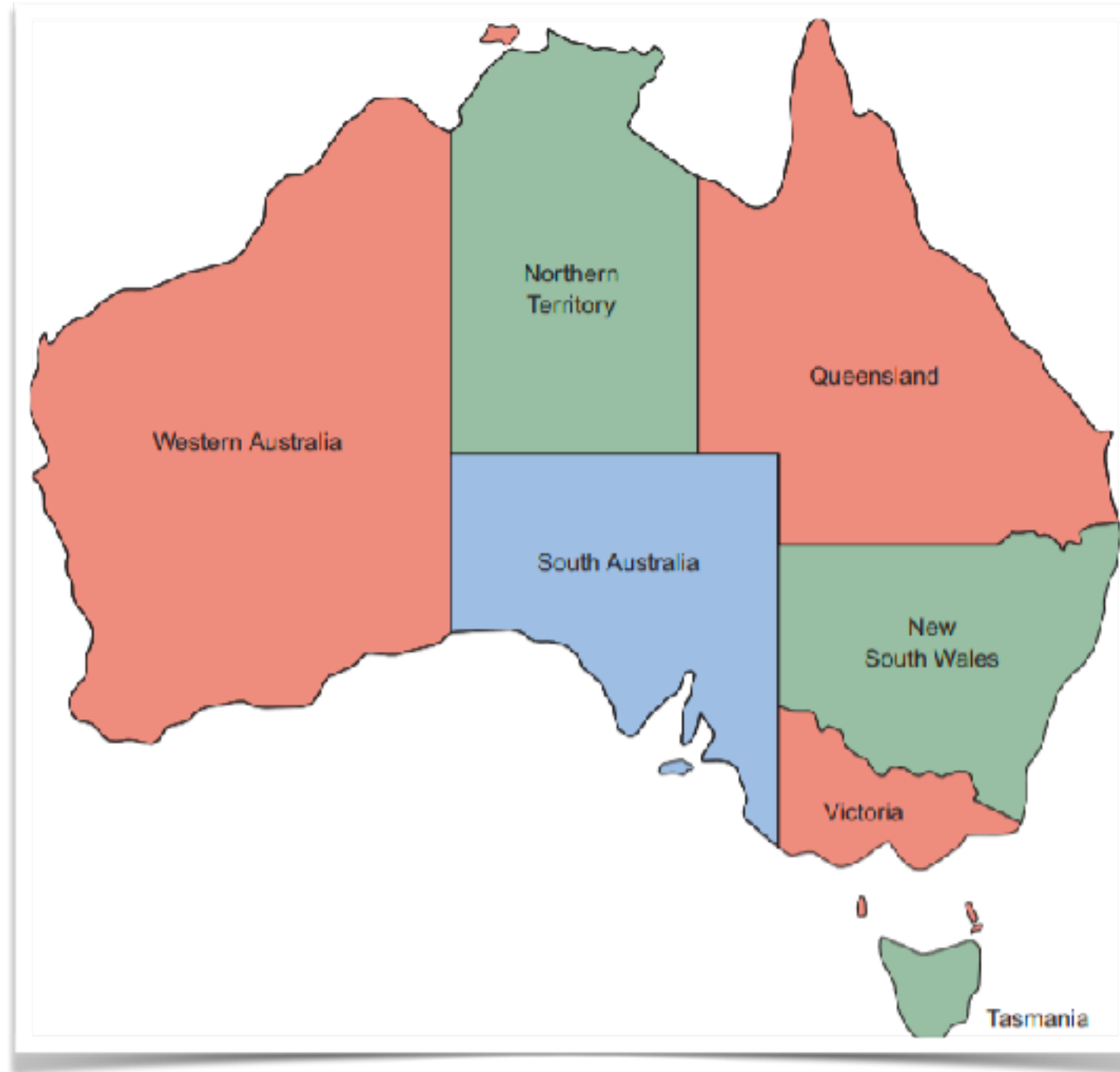
Pinta el mapa amb màxim 3 colors
on cap estat adjacent tingui el mateix color

Exercici: Pinta el mapa



Pinta el mapa amb màxim 3 colors
on cap estat adjacent tingui el mateix color

Exercici: Pinta el mapa



General Backtracking algorithm

```
algorithm backtrack():  
    if (solution == True)  
        return True  
    for each possible moves  
        if (this move is valid)  
            select this move and place  
            call backtrack()  
            unplace that selected move  
            increment the given choice in the for loop  
        else  
            return False
```

General Backtracking algorithm

```
algorithm backtrack():
```

```
  if (solution == True)
```

```
    return True
```



Solution found

```
  for each possible moves
```

```
    if(this move is valid)
```

```
      select this move and place
```

```
      call backtrack()
```



Keep exploring

```
      unplace that selected move
```

```
      increment the given choice in the for loop
```

```
  else
```

```
    return False
```



Don't explore anymore!
no solution in this path

Exercici: Pinta el mapa

PENSEM UNA SOLUCIÓ

Exercici: Pinta el mapa

```
If all vertexes has a color assigned,  
    print vertex assigned colors  
Else  
    for all possible colors,  
        assign a color to the vertex  
        If color assignment is possible,  
            recursively assign colors to next vertices  
        If color assignment is not possible,  
            de-assign color  
    return False
```

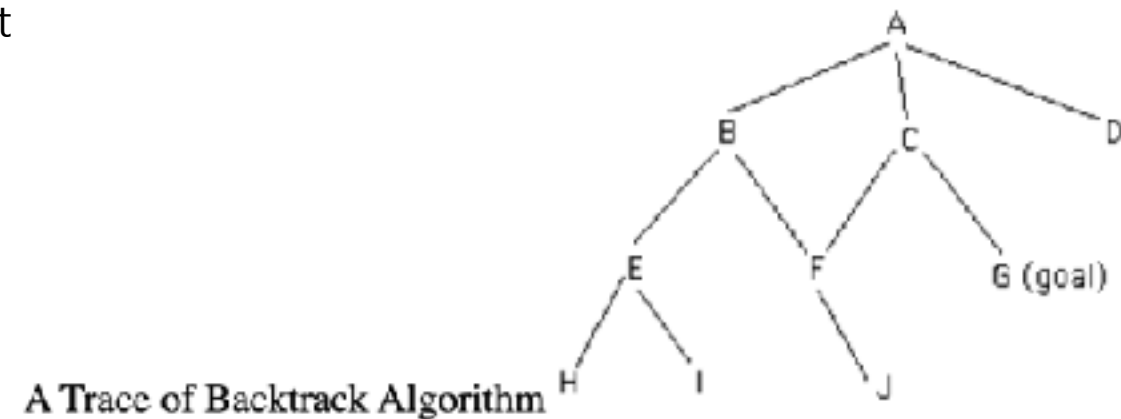
Backtracking

- Trobar ruta òptima entre node i i j

```
ruta_optima( $i, j, ruta, ruta\_optima$ )  
{ Calcula la ruta óptima entre  $i$  y  $j$  y la concatena en la lista  $ruta\_optima$ . }  
  si  $i = j$  entonces  
    medir_ruta( $ruta$ )  
    si es mejor que  $ruta\_optima$  entonces  $ruta\_optima \leftarrow ruta$   
  sino  
    marcar  $i$  como visitado  
     $\forall k: k$  no visitado,  $k$  adyacente a  $i$ :  
      [ añadir  $k$  al final de  $ruta$   
        |  $ruta\_optima(k, j, ruta, ruta\_optima)$   
        | quitar  $k$  del final de  $ruta$   
      ]  
    marcar  $i$  como no visitado  
  fin
```

Backtracking

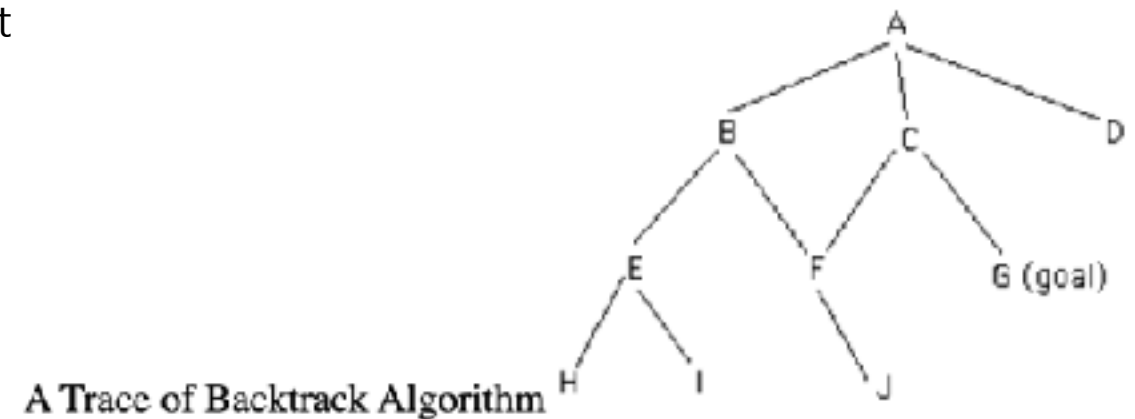
- The backtrack algorithm uses three lists plus one variable
 - **SL**, the state list, lists the states in the current path being tried. If a goal is found, SL contains the ordered list of states on the solution path.
 - **NSL**, the new state list, contains nodes awaiting evaluation -- i.e., nodes whose descendants have not yet been generated and searched.
 - **DE**, dead ends, lists states whose descendants have failed to contain a goal node. If these states are encountered again, they will be immediately eliminated from consideration.
 - **CS**, the current state.



AFTER ITERATION	CS	SL	NSL	DE
0	A	[A]	[A]	[]
1	B	[B A]	[B C D A]	[]
-				

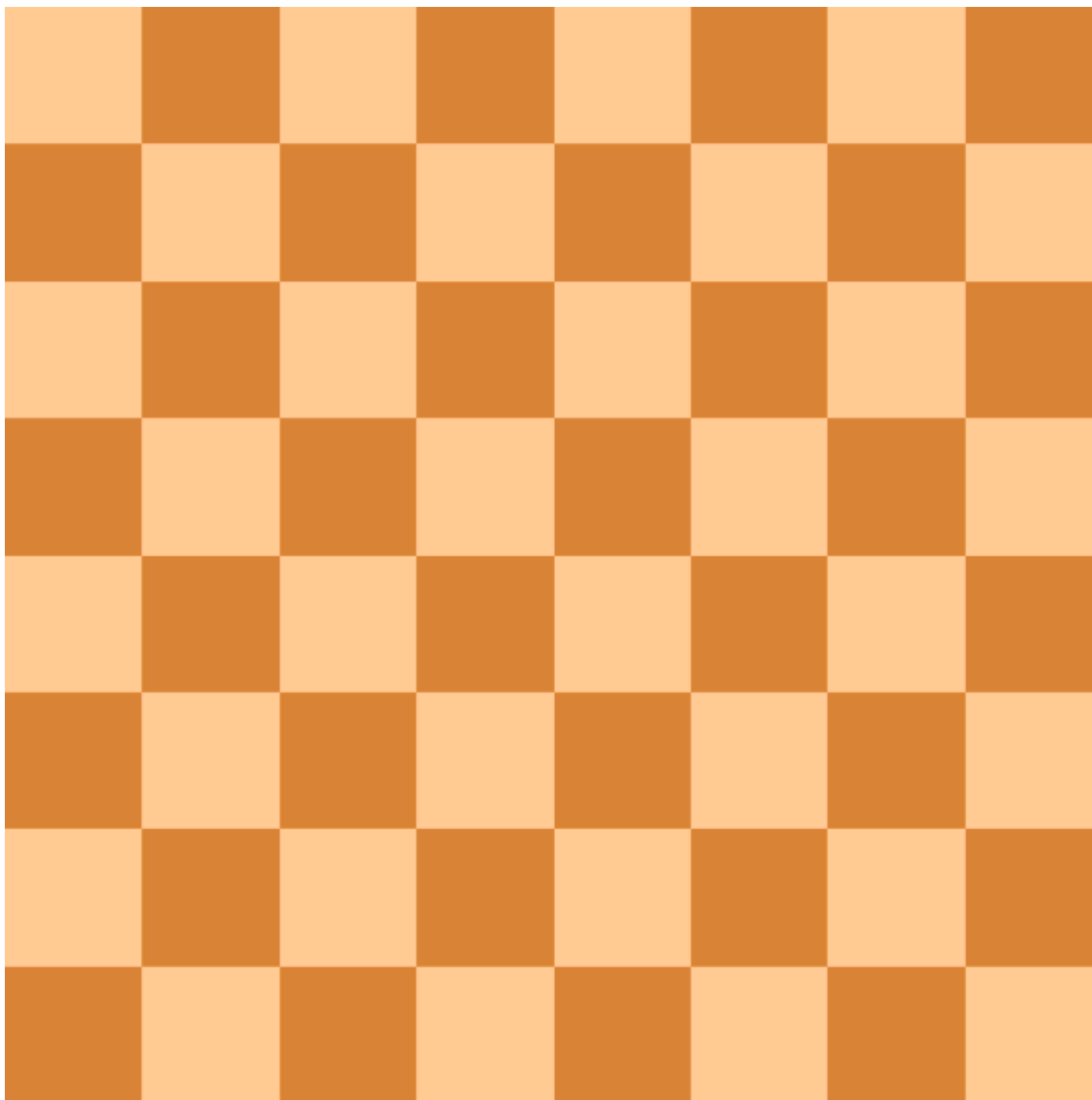
Backtracking

- The backtrack algorithm uses three lists plus one variable
 - **SL**, the state list, lists the states in the current path being tried. If a goal is found, SL contains the ordered list of states on the solution path.
 - **NSL**, the new state list, contains nodes awaiting evaluation -- i.e., nodes whose descendants have not yet been generated and searched.
 - **DE**, dead ends, lists states whose descendants have failed to contain a goal node. If these states are encountered again, they will be immediately eliminated from consideration.
 - **CS**, the current state.



AFTER ITERATION	CS	SL	NSL	DE
0	A	[A]	[A]	[]
1	B	[B A]	[B C D A]	[]
2	E	[E B A]	[E F B C D A]	[]
3	H	[H E B A]	[H I E F B C D A]	[]
4	I	[I E B A]	[I E F B C D A]	[H]
5	F	[F B A]	[F B C D A]	[E I H]
6	J	[J F B A]	[J F B C D A]	[E I H]
7	C	[C A]	[C D A]	[B F J E I H]
8	G	[G C A]	[G C D A]	[B F J E I H]

Problema de les 8 reines:



Problema de les 8 reines:

- Solució per força bruta?

```
while there are untried configurations
{
    generate the next configuration
    if queens don't attack in this configuration then
    {
        print this configuration;
    }
}
```

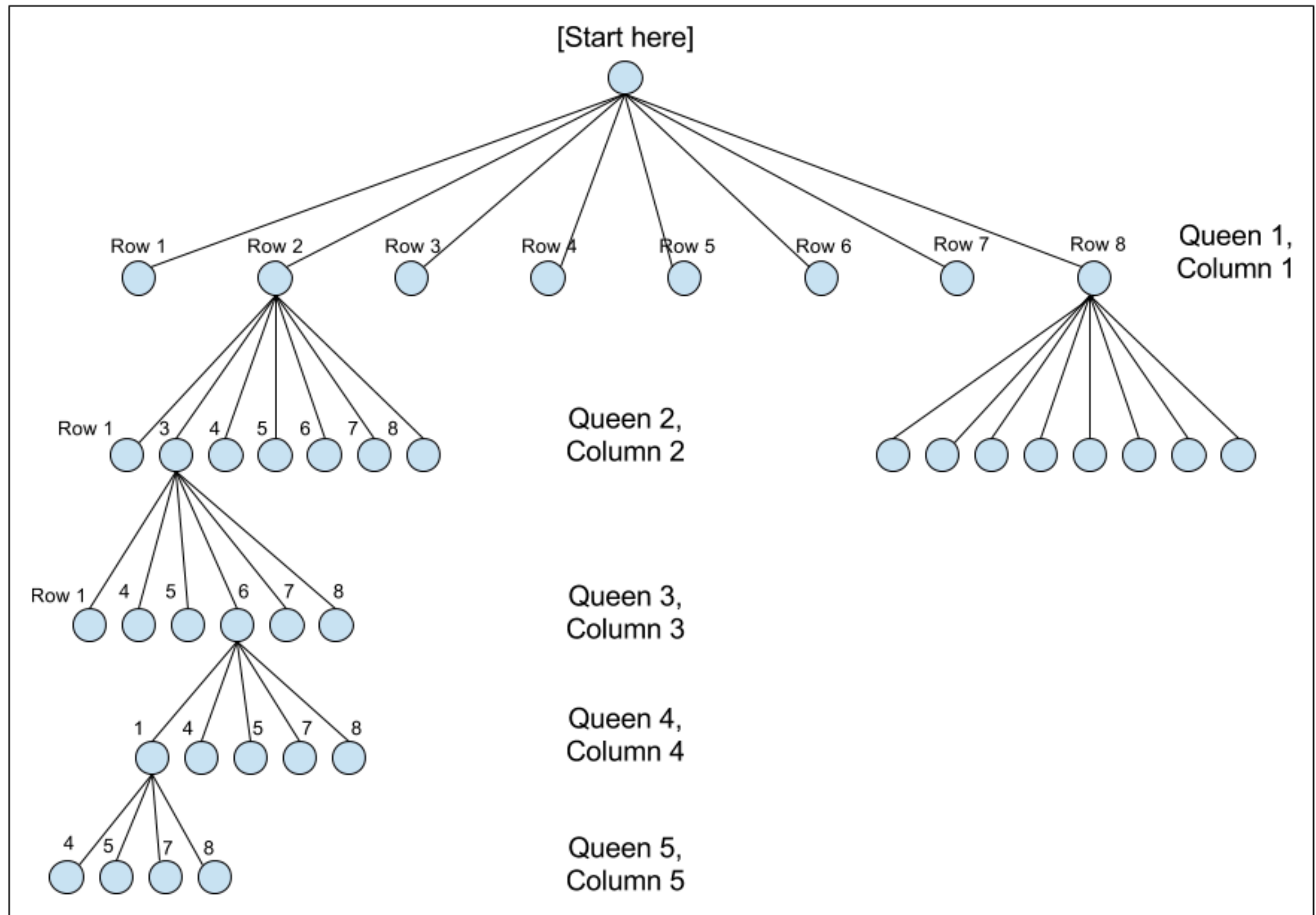
Problema de les 8 reines:

- Solució per força bruta?
- Penseu una solució iterativa

Backtracking

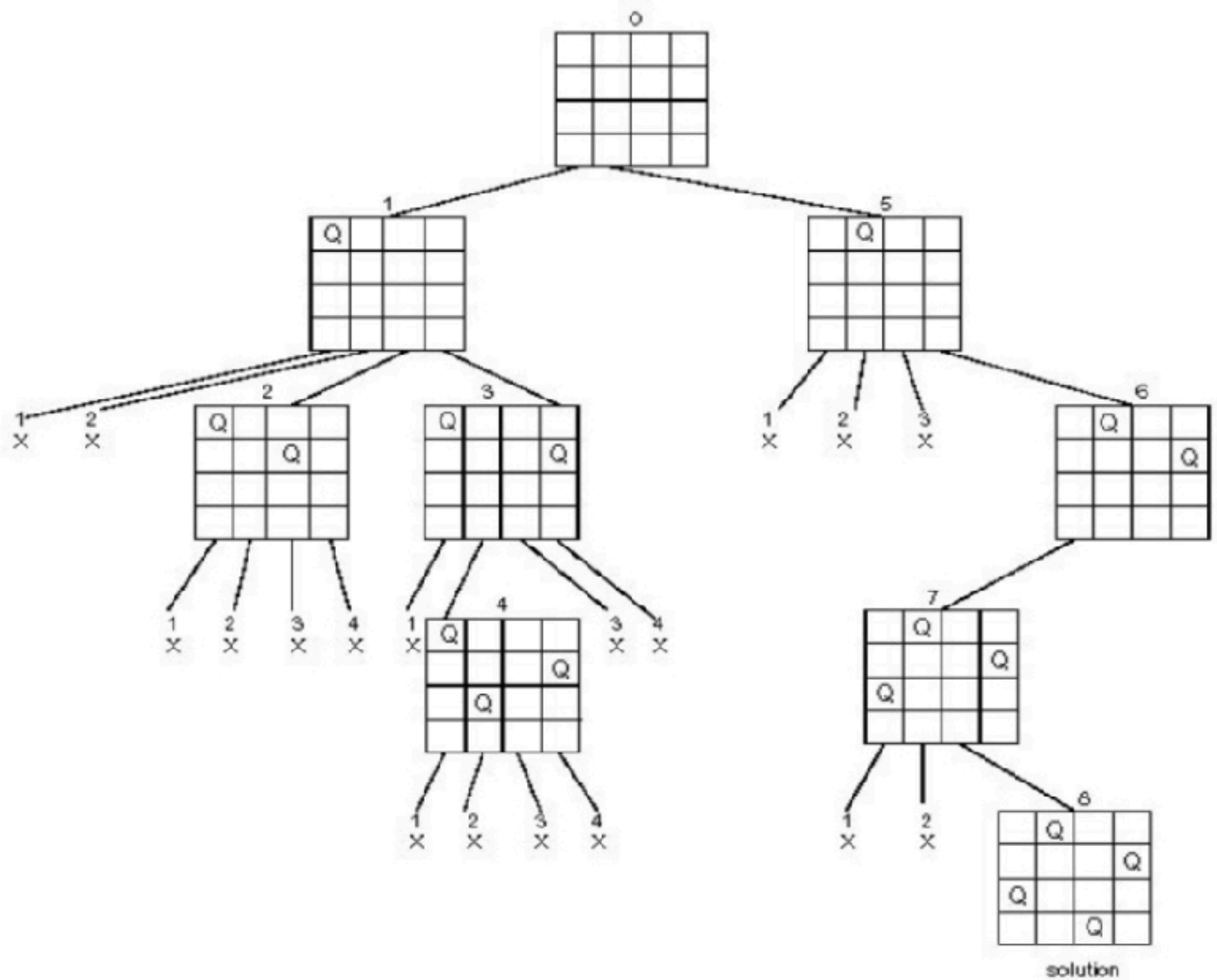
- Exemple: veure la utilitat del backtracking
- **Problema de les 8 reines:**
 - Volem col·locar 8 reines en un tauler d'escacs de 8x8 sense que hi hagi amenaça.
 - Comencem per una solució exhaustiva

```
bool ocho_reinas()  
{  
    for (int i=1; i<=8; i++)  
        for (int j=1; j<=8; j++)  
            for (int k=1; k<=8; k++)  
                for (int l=1; l<=8; l++)  
                    for (int m=1; m<=8; m++)  
                        for (int n=1; n<=8; n++)  
                            for (int o=1; o<=8; o++)  
                                for (int p=1; p<=8; p++)  
                                    if (solucion(i,j,k,l,m,n,o,p) return true;  
    return false;  
}
```



Problema de les 8 reines:

- Solució per força bruta?
- Penseu una solució recursiva



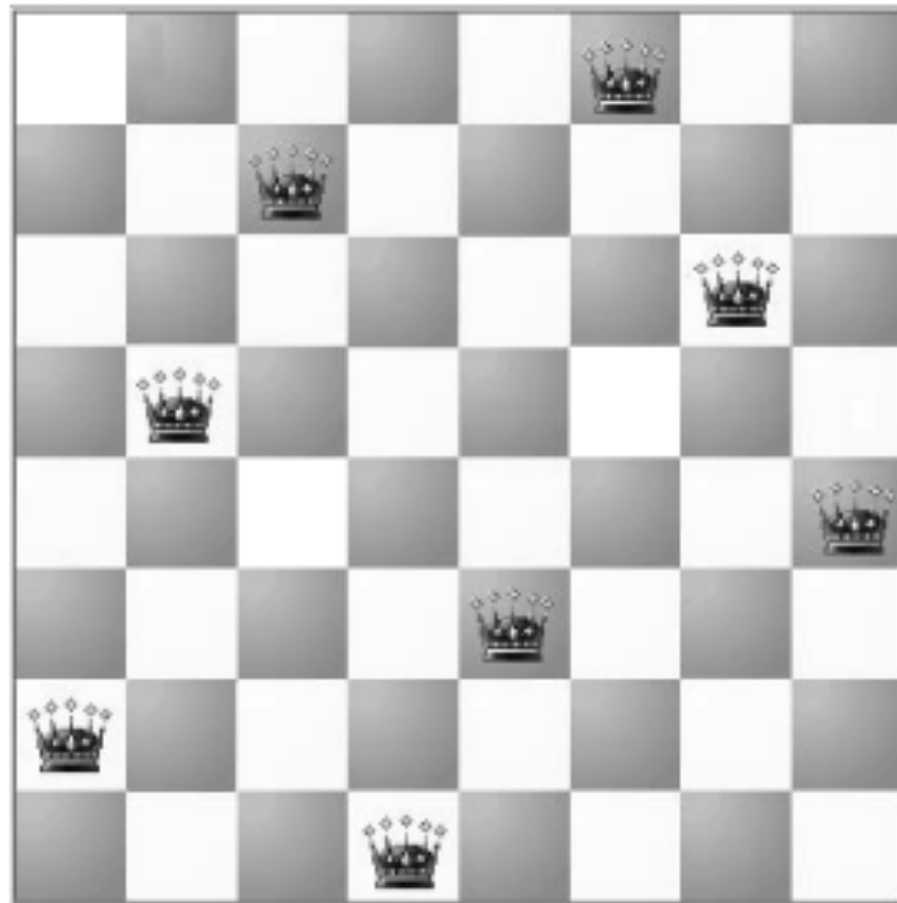
Problema de les 8 reines:

- 1) Start in the leftmost column
- 2) If all queens are placed
 return true
- 3) Try all rows in the current column.
 Do following for every tried row.
 - a) If the queen can be placed safely in this row then mark this [row, column] as part of the solution and recursively check if placing queen here leads to a solution.
 - b) If placing the queen in [row, column] leads to a solution then return true.
 - c) If placing queen doesn't lead to a solution then unmark this [row, column] (Backtrack) and go to step (a) to try other rows.
- 3) If all rows have been tried and nothing worked, return false to trigger backtracking.

Backtracking

- Reduïm la complexitat: **incloure restriccions**
 - → Les reines han d'estar a diferents files i diferents columnes
 - → No podem estar a la mateixa diagonal:

Backtracking



Sudoku

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

Solució amb Backtracking?

Sudoku

3		6	5		8	4		
5	2							
	8	7					3	1

Solució amb Backtracking?

Find row, col of an unassigned cell

If there is none, return true

For digits from 1 to 9

a) If there is no conflict for digit at row, col

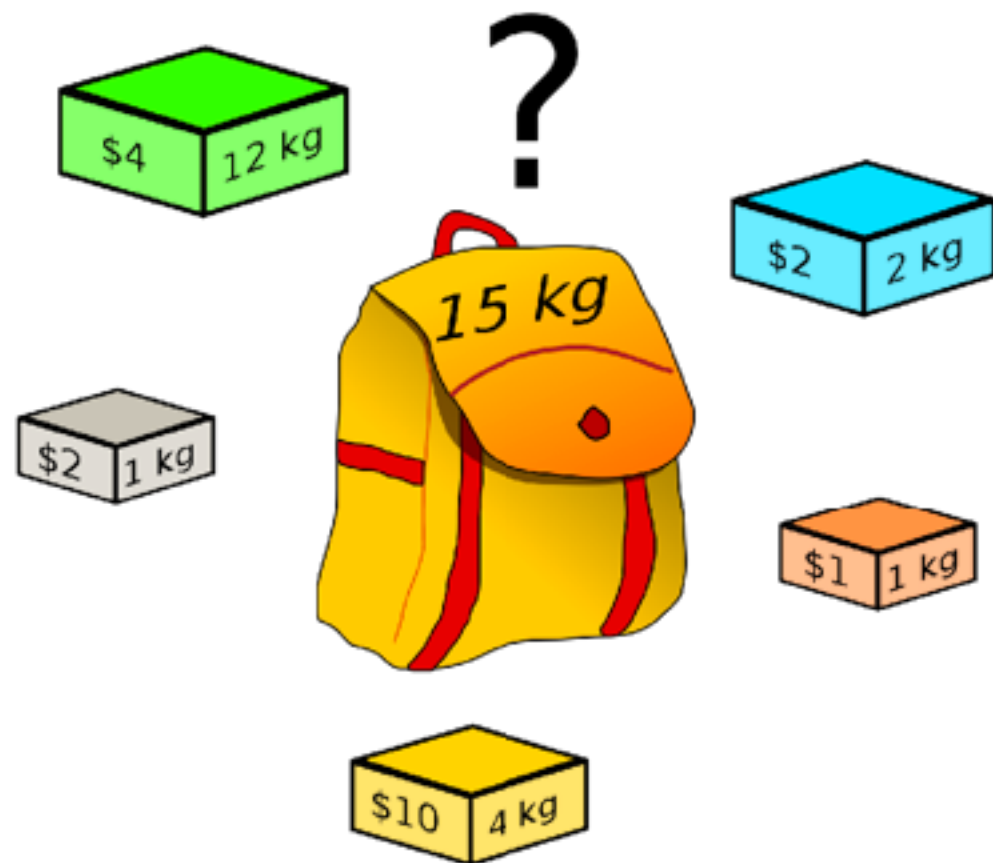
assign digit to row, col and recursively try fill in rest of grid

b) If recursion successful, return true

c) Else, remove digit and try another

If all digits have been tried and nothing worked, return false

Problema de la motxilla



Solució amb Backtracking?

Ramificació i poda

*més conegut com **Branch and Bound***

Ramificació i poda

- La **ramificació i poda implementen** l'algoritme de **backtracking**, però no a l'inversa.
- L'objectiu de ramificació i poda consisteix en reduir l'espai de cerca, per això s'introdueixen **cotes**. Guardant informació sobre l'execució d'un algoritme podem fer ús d'aquestes cotes per **ramificar i podar**.
- Utilitzat per a problemes d'optimització:
 - e.g.: $\min_{x \in X} f(x)$

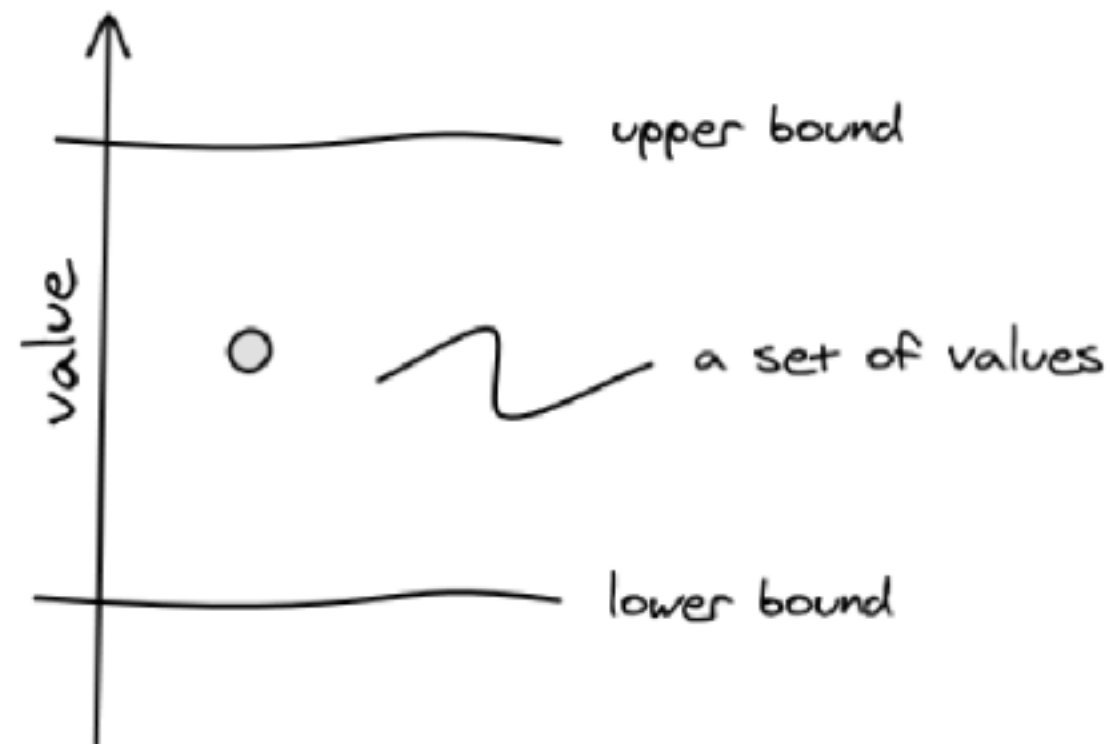
Ramificació i poda

- No limita l'exploració a la cerca amb profunditat (DFS)

Ramificació i poda

- Per a les cotes hem de guardar informació dels estats no explorats per retomar-les en el procés d'exploració.
- En problemes de **maximització**, la cota superior ens indica la solució màxima possible si seguim el node donat.
- En problemes de **minimizació**, la cota inferior ens indica la solució mínima si seguim el node donat.

Què és una cota?



Si tirem un dau 5 cops, la cota inferior és **x**
i la cota superior es **y**

Ramificació i poda

- Exemple d'assignació de costos:

→ Assignar un projecte a cada empresa **minimitzant** el cost total

	A	B	C	D
a	11	12	18	40
b	14	15	13	22
c	11	17	19	23
d	17	14	20	28

Coste de las empresas a,b,c y d, por los proyectos A,B,C y D.

→ Inicialitzem una **cota superior**

$$a \rightarrow A, b \rightarrow B, c \rightarrow C, d \rightarrow D$$
$$z^* \leq 11 + 15 + 19 + 28 = 73.$$

Ramificació i poda

- **Cota inferior:** suma mínims de cada columna

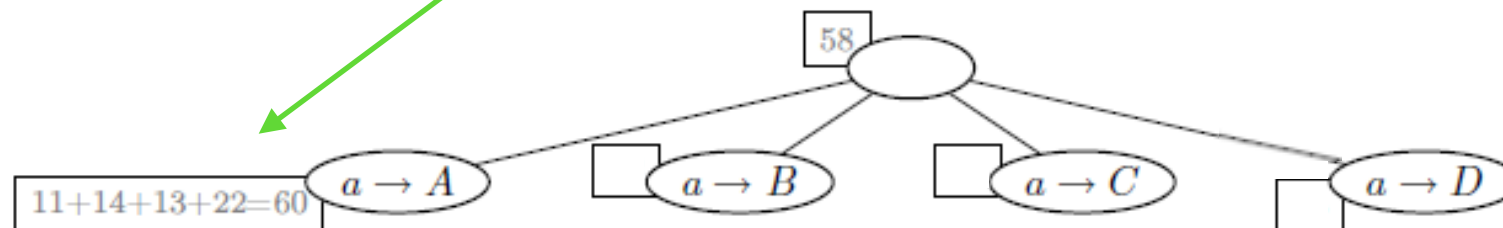
$$z^* \geq 11 + 12 + 13 + 22 = 58$$

	A	B	C	D
a	11	12	18	40
b	14	15	13	22
c	11	17	19	23
d	17	14	20	28

Coste de las empresas a,b,c y d, por los proyectos A,B,C y D.

- Comencem la cerca

$$58 \leq z^* \leq 73$$



Ramificació i poda

- **Cota inferior:** suma mínims de cada columna

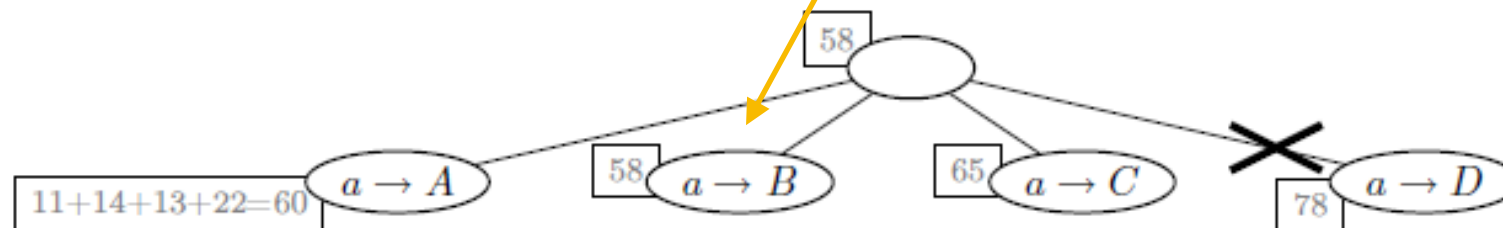
$$z^* \geq 11 + 12 + 13 + 22 = 58$$

	A	B	C	D
a	11	12	18	40
b	14	15	13	22
c	11	17	19	23
d	17	14	20	28

Coste de las empresas a,b,c y d, por los proyectos A,B,C y D.

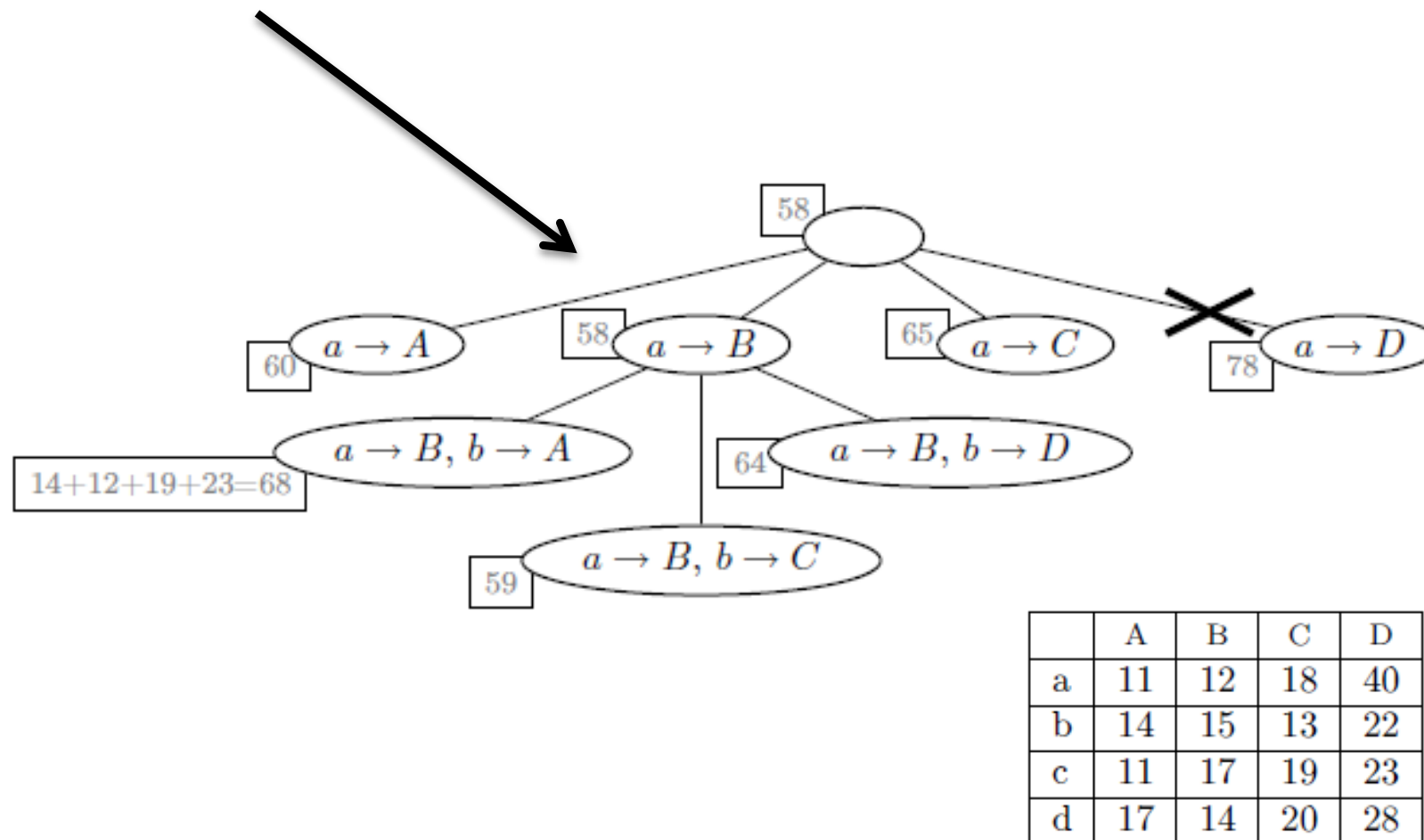
- Comencem la cerca

$$58 \leq z^* \leq 73.$$



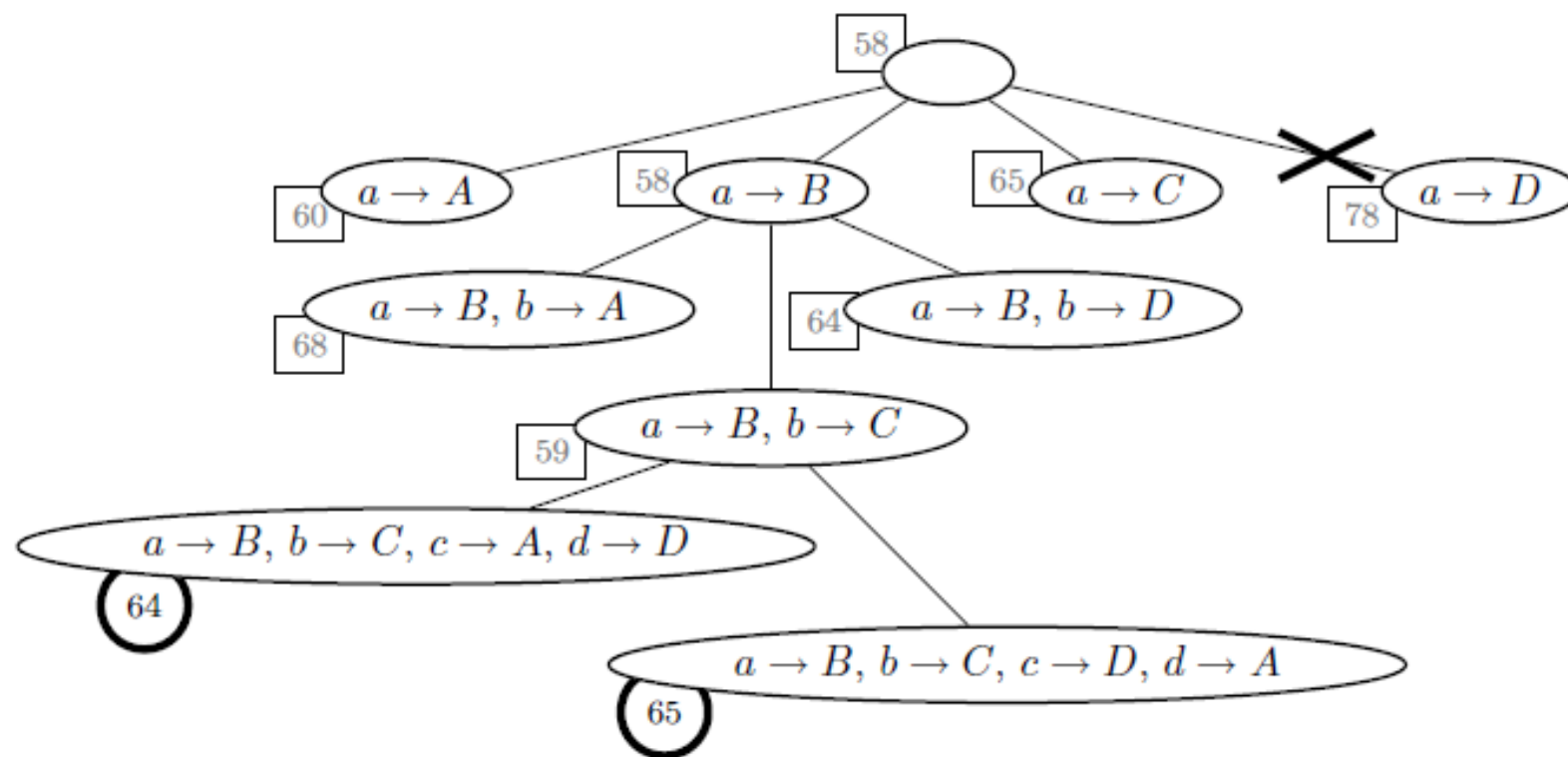
Ramificació i poda

- **Branching**: quina rama mereix la pena ser explorada?



Coste de las empresas a,b,c y d, por los proyectos A,B,C y D.

Ramificació i poda

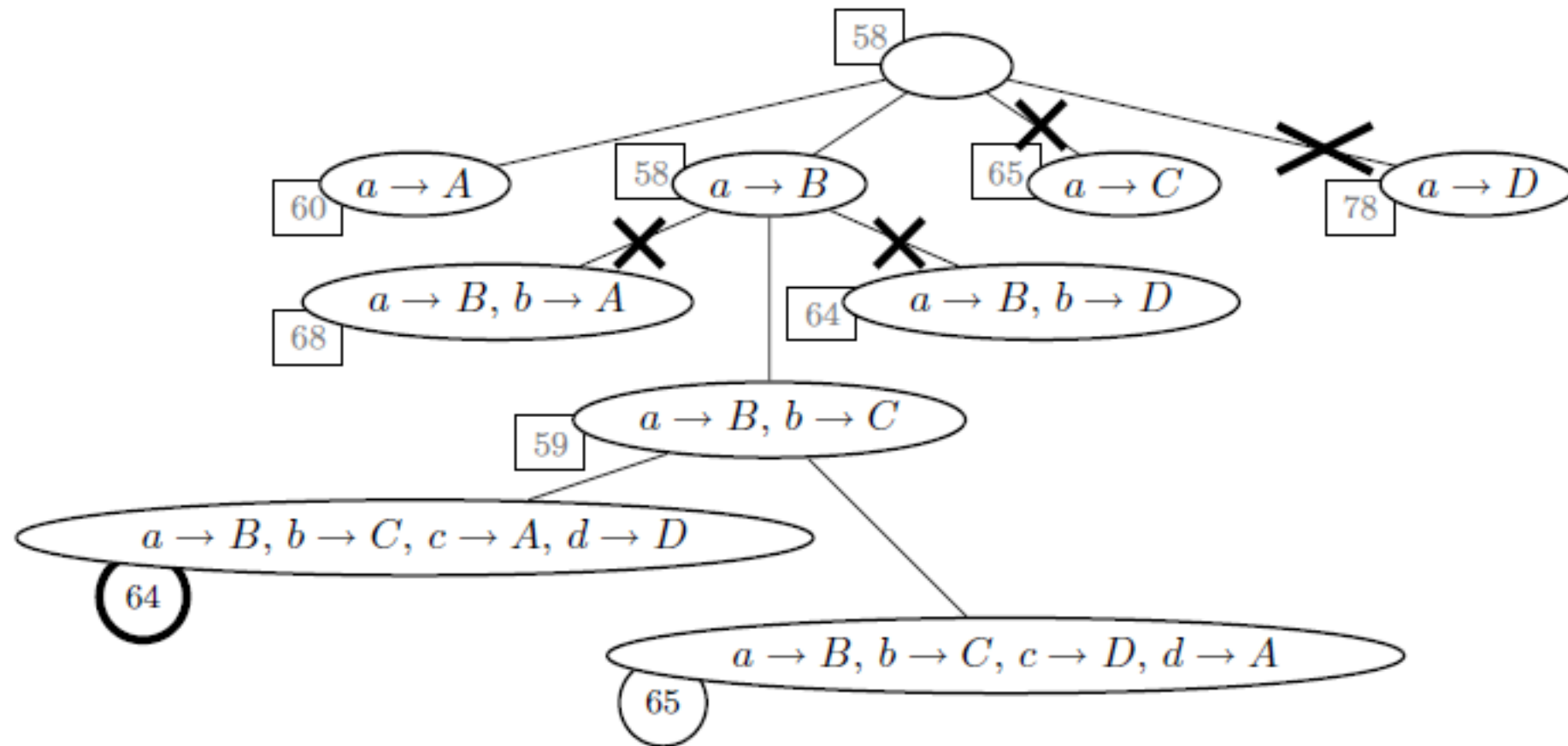


- Ja no és una cota, sinó un possible valor de la funció objectiu

$$58 \leq z^* \leq 64$$

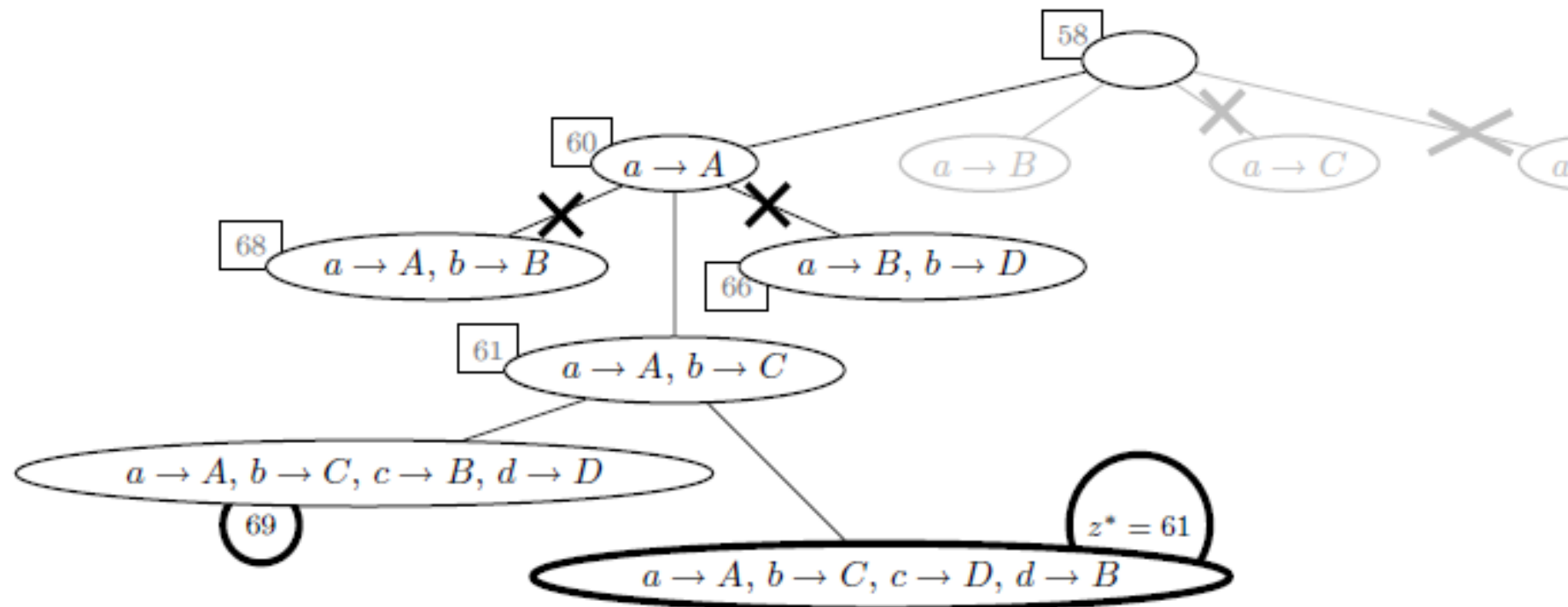
Ramificació i poda

$$58 \leq z^* \leq 64$$



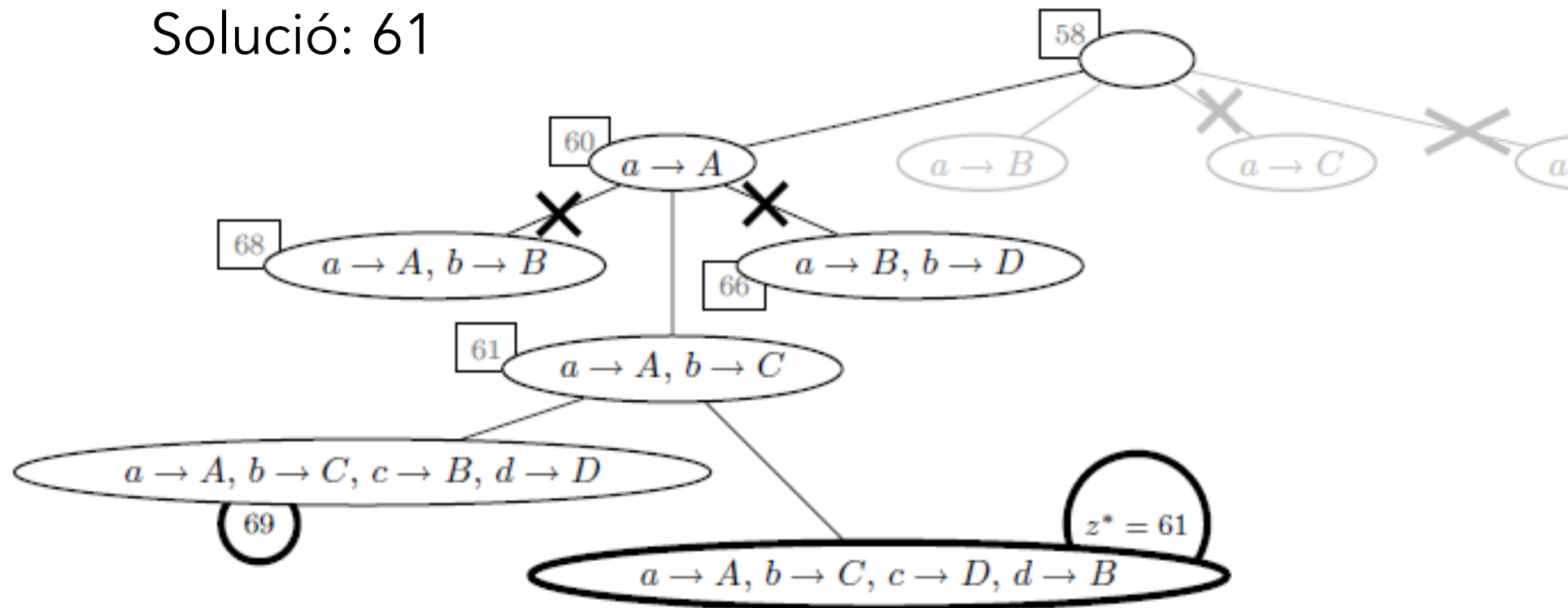
Ramificació i poda

- **Solució: 61**



Ramificació i poda

Solució: 61



	A	B	C	D
a	11	12	18	40
b	14	15	13	22
c	11	17	19	23
d	17	14	20	28

```

begin
  activeset :=  $\{\emptyset\}$ ;
  bestval:=NULL;
  currentbest:=NULL;
  while activeset is not empty do
    choose a branching node, node  $k \in \text{activeset}$ ;
    remove node  $k$  from activeset;
    generate the children of node  $k$ , child  $i$ ,  $i=1, \dots, n_k$ ,
    and corresponding optimistic bounds  $ob_i$ ;
    for  $i=1$  to  $n_k$  do
      if  $ob_i$  worse than bestval then kill child  $i$ ;
      else if child is a complete solution then
        bestval:= $ob_i$ , currentbest:=child  $i$ ;
      else add child  $i$  to activeset
    end for
  end while
end

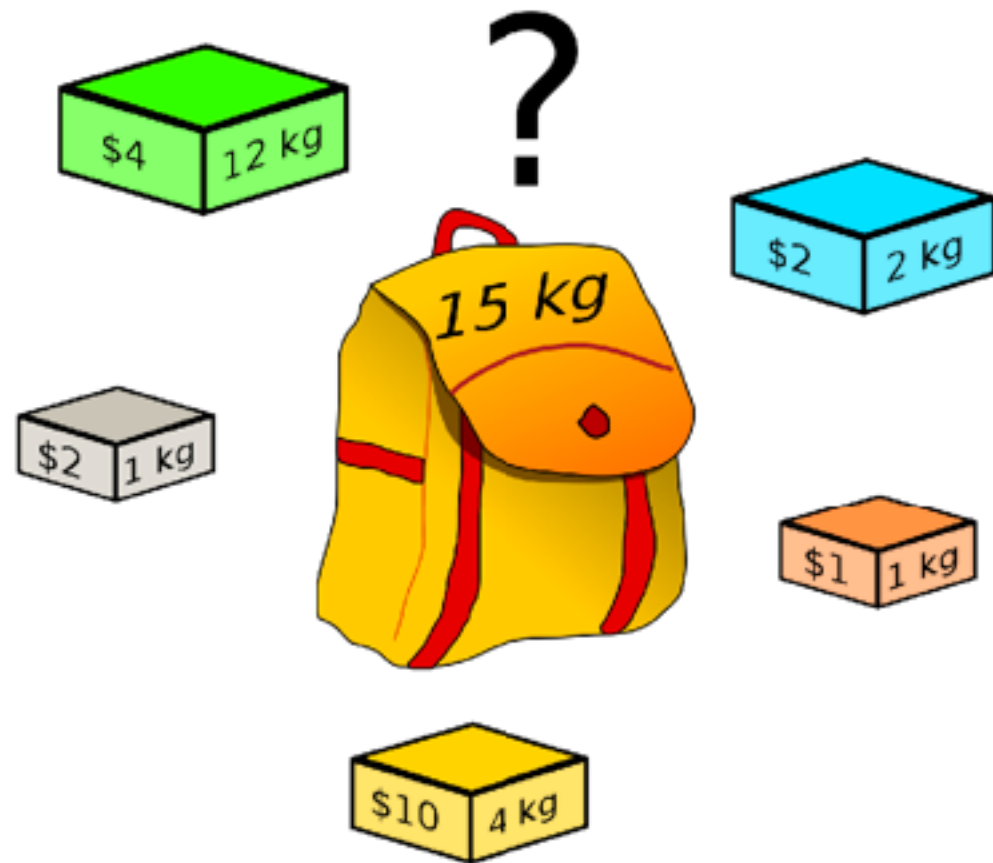
```

Ramificació i poda

- Fes l'arbre de ramificació i poda de la següent taula (seguint el problema de l'exemple anterior). Numera els passos i actualitza els valors de les cotes.

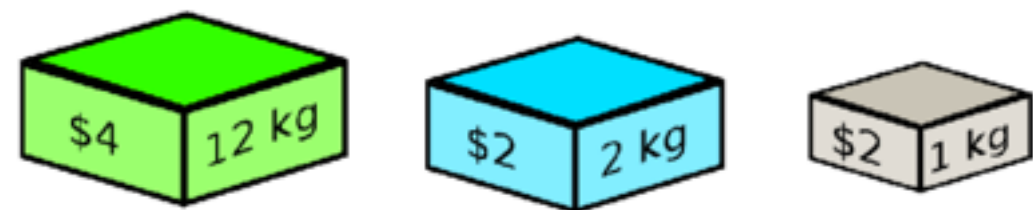
	A	B	C	D
a	1	13	3	12
b	3	5	9	20
c	5	10	2	17
d	7	2	10	21

Problema de la motxilla



Solució amb **ramificació i poda**?

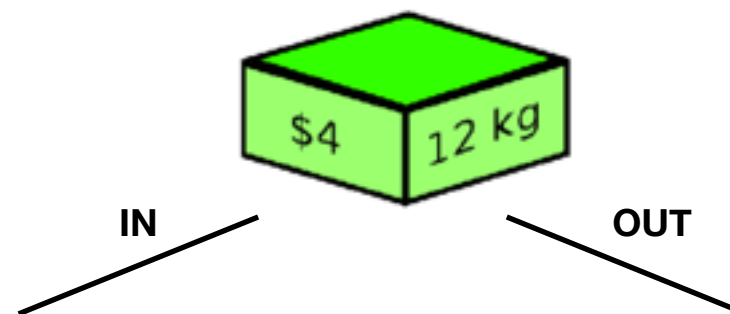
Definim cota inferior: una solució qualsevol



7\$

Problema de la motxilla

Definim cota inferior: 7\$



Cota superior i cota inferior dels nodes?

Cota superior = $4 + 5 = 9$ \$

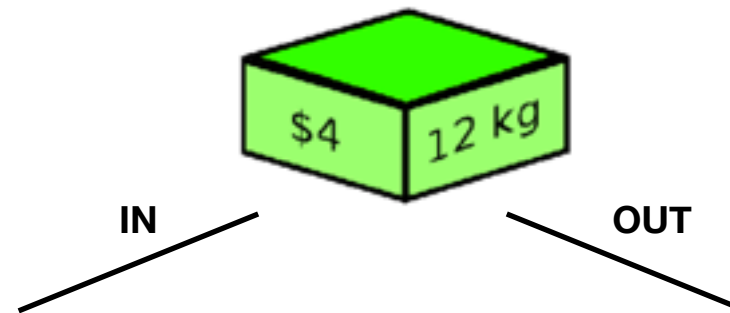


Cota superior = $12 + 10 + 2 + 1 = 25$ \$



Problema de la motxilla

Definim cota inferior: 7\$



Cota superior i cota inferior dels nodes?

Cota superior = $4 + 5 = 9$ \$
Cota Inferior = 6 \$

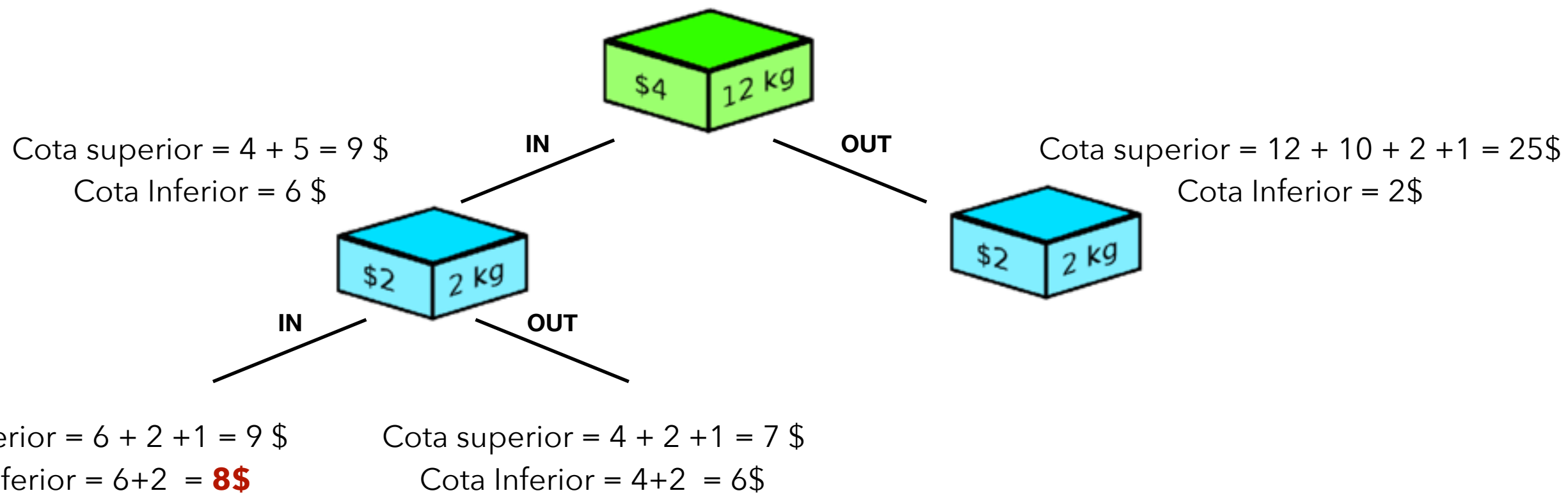


Cota superior = $12 + 10 + 2 + 1 = 25$ \$
Cota Inferior = 2\$



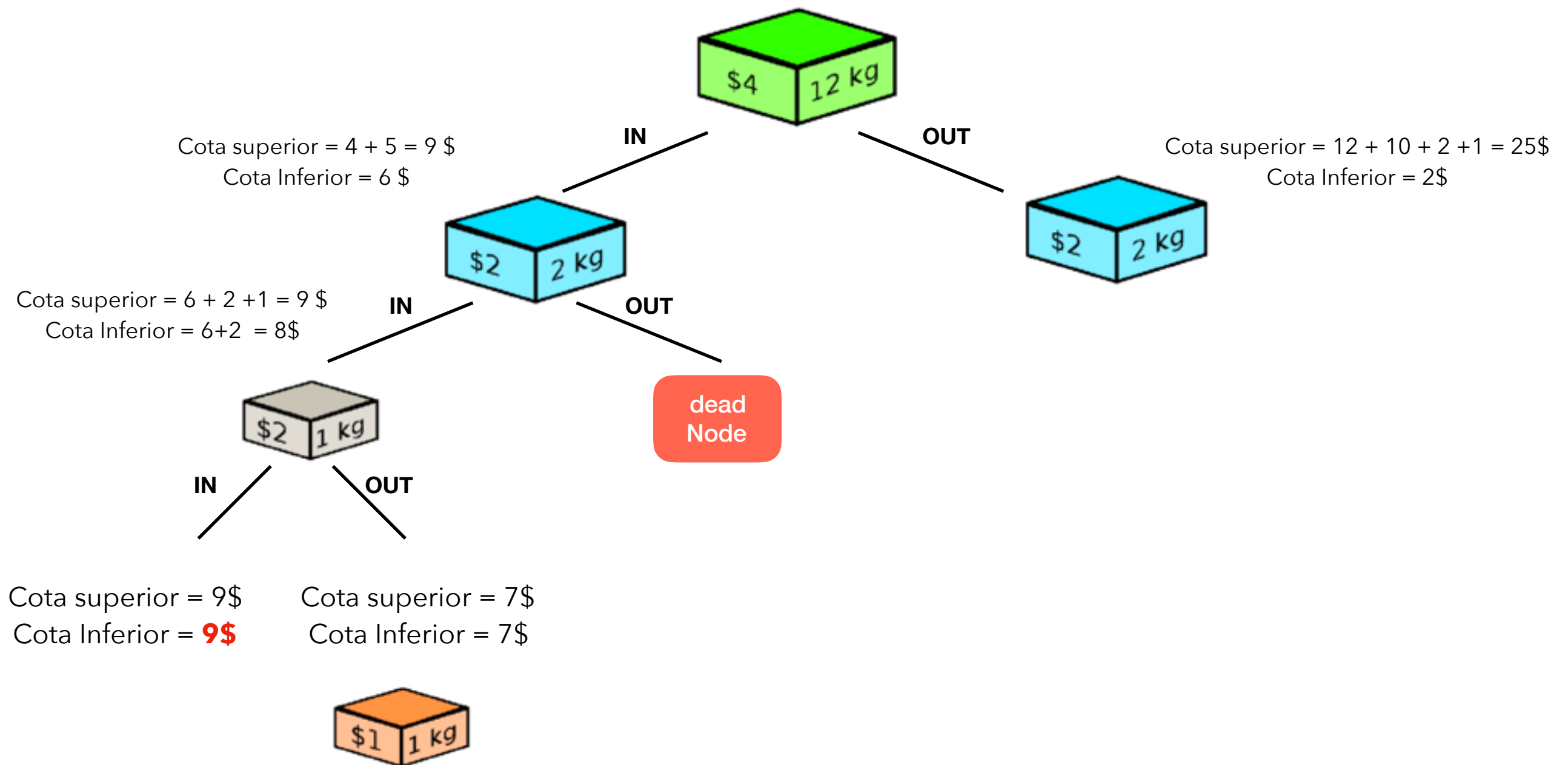
Problema de la motxilla

Definim cota inferior: 7\$



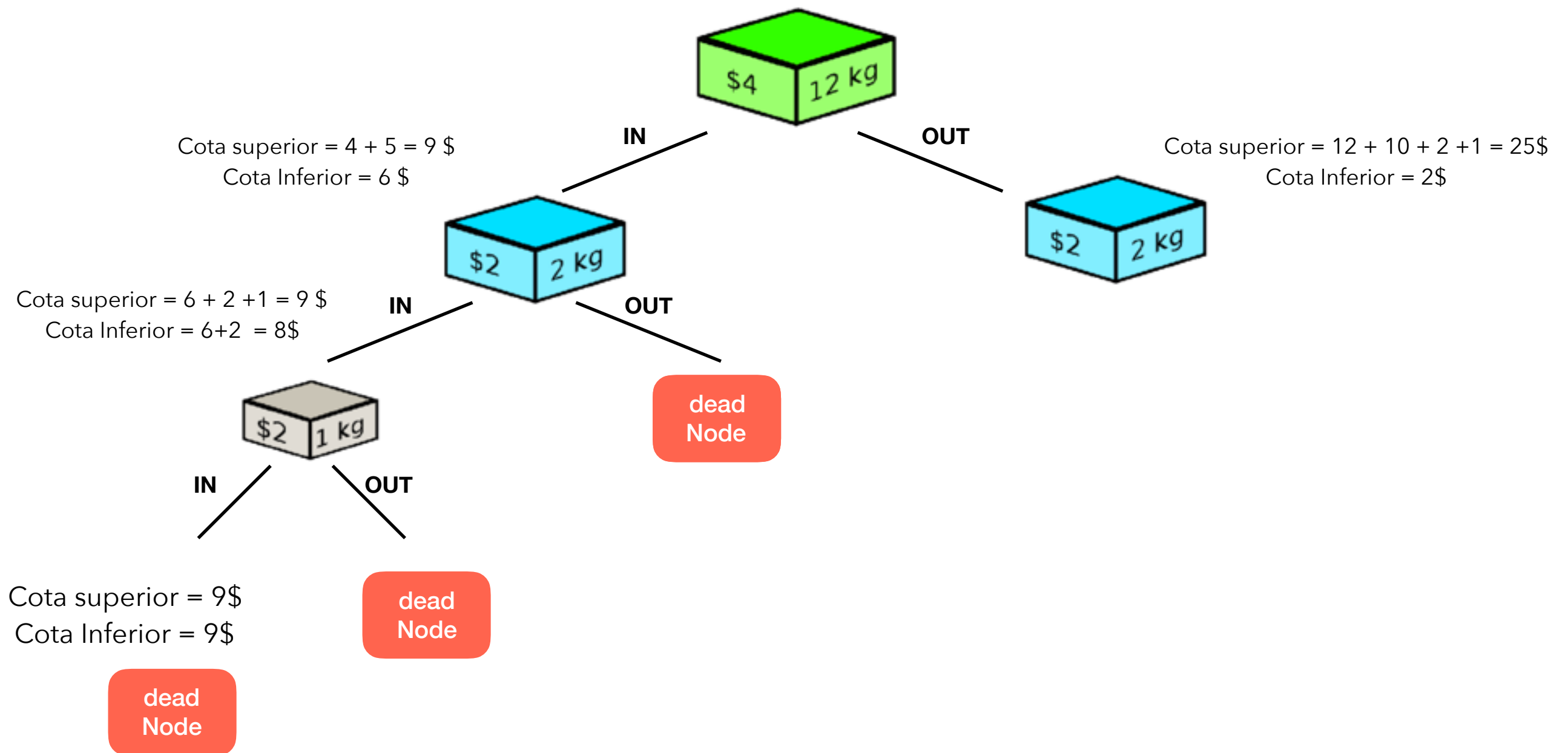
Problema de la motxilla

Definim cota inferior: **8\$**



Problema de la motxilla

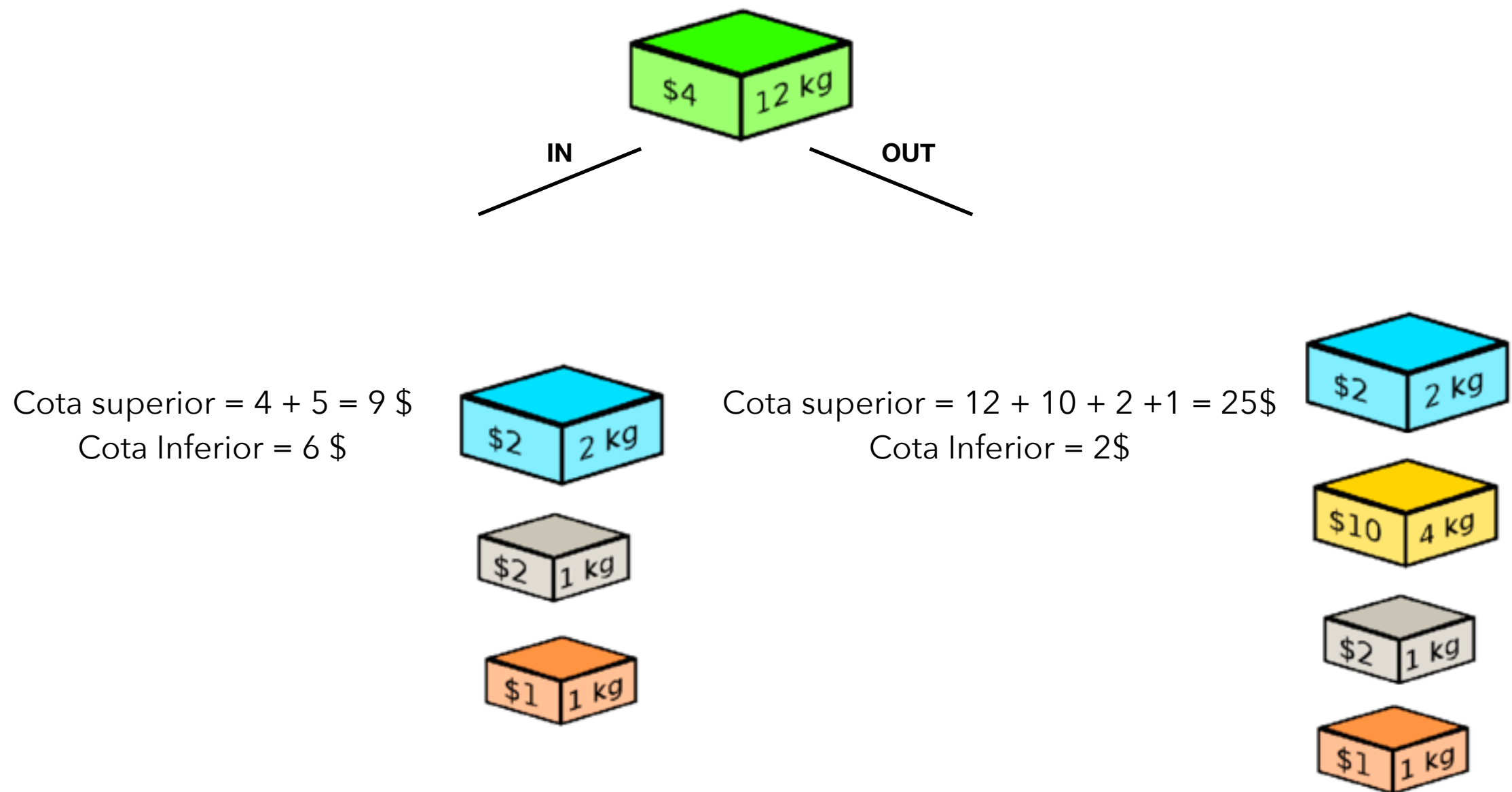
Definim cota inferior: **9\$**



Tornem al principi

Problema de la motxilla

Definim cota inferior: 7\$



Quin node hauríem d'explorar primer???

Problema

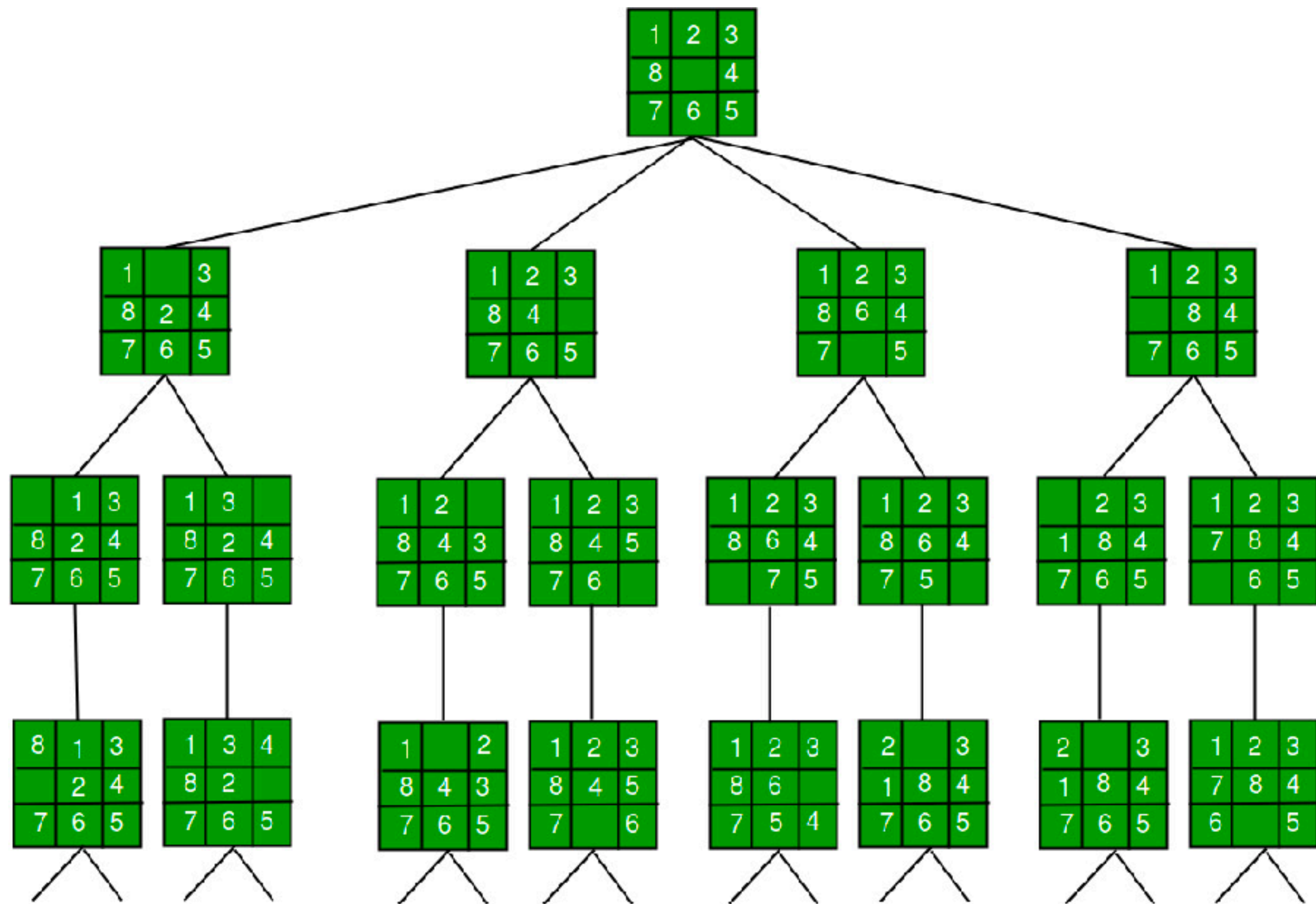
- Donat un taulell de 3x3 amb 8 números i un espai buit. L'objectiu és col·locar els números a les cel·les perquè coincideixin amb la configuració final mitjançant l'espai buit. Podem lliscar les cel·les adjacents (dreta, esquerra, amunt i avall) de l'espai buit.

Initial
configuration

1	2	3
5	6	
7	8	4

Final
configuration

1	2	3
5	8	6
	7	4



Solució amb ramificació i poda

A la **ramificació i poda** tenim tres tipus de nodes:

Nodes actius: és un node que s'ha generat però els fills encara no s'han generat.

E-Node: és un node viu amb els fills que s'estan explorant actualment. És a dir, un node E és un node que s'està ampliant actualment.

Dead node: és un node generat que no s'expandirà ni explorarà més.

Associem a cada node de l'arbre un cost. El cost ens permetrà determinar quin quin és el següent **E-node**. El següent E-node serà aquell amb un cost menor.

Definim la funció de cost de la següent manera:

$C(X) = g(X) + h(X)$ where

$g(X)$ = cost of reaching the current node
from the root

$h(X)$ = cost of reaching an answer node from X.

Solució amb ramificació i poda

La funció de cost per al problema anterior:
Assumim que moure una cel·la cap a qualsevol direcció té un cost de 1.

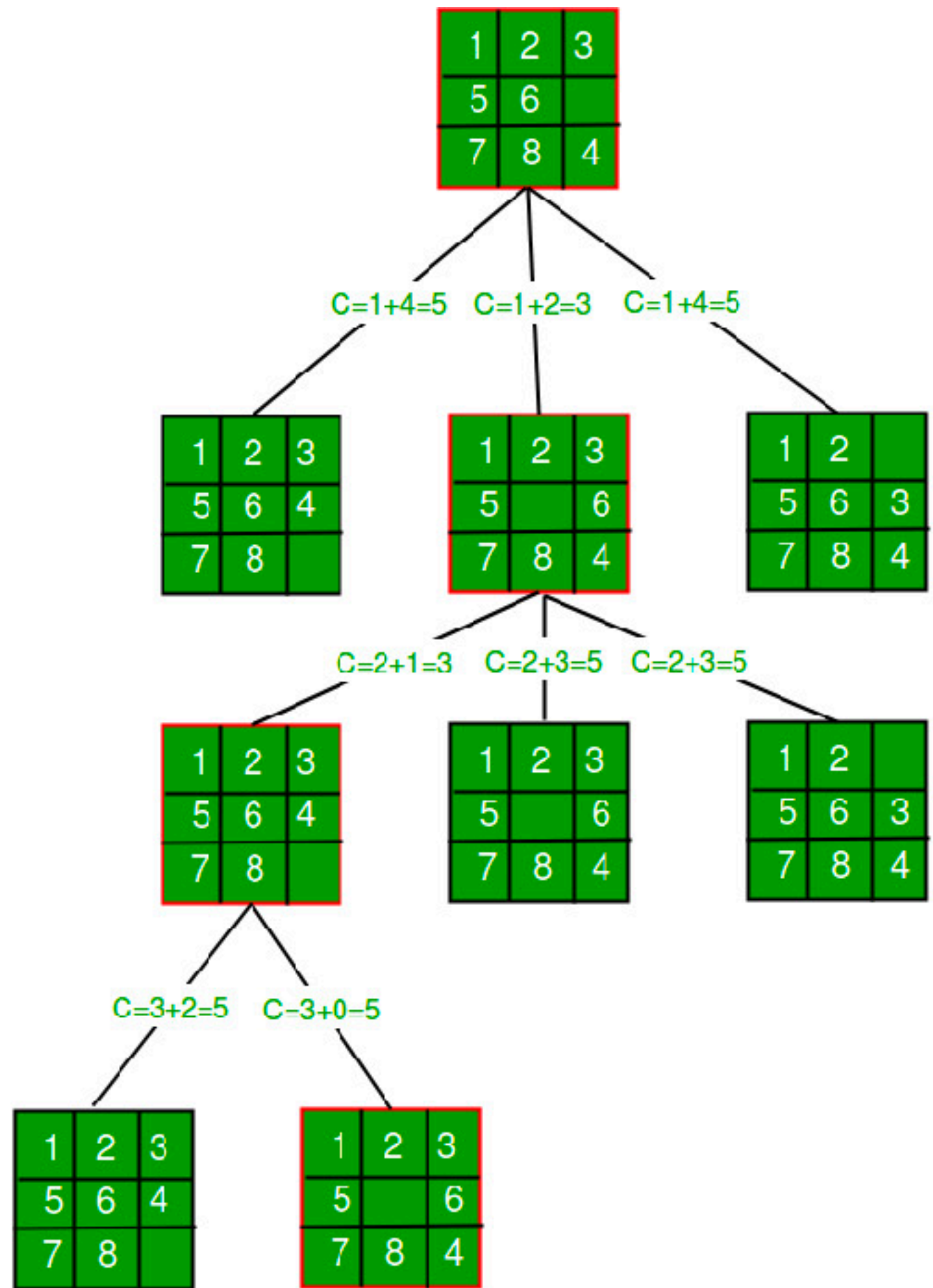
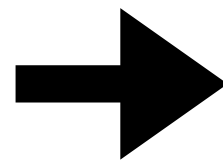
$c(x) = f(x) + h(x)$ where
 $f(x)$ is the length of the path from root to x
(the number of moves so far) and
 $h(x)$ is the number of non-blank tiles not in
their goal position (the number of mis-
placed tiles). There are at least $h(x)$
moves to transform state x to a goal state

Initial configuration

1	2	3
5	6	
7	8	4

Final configuration

1	2	3
5	8	6
	7	4



lb = ∞

while(live_node_set is not **null**)

choose a branching node, k , such that $k \in \text{live_node_set}$; /* k is a E-node */

live_node_set = live_node_set - $\{k\}$;

#Generate the children of node k and the corresponding lower bounds;

Sk = $\{(i, z_i) : i \text{ is child of } k \text{ and } z_i \text{ its lower bound}\}$

For each element (i, z_i) in **Sk**

If $z_i > \text{lb}$

Kill child i ; /* i is a child node */

Else

If i is a solution

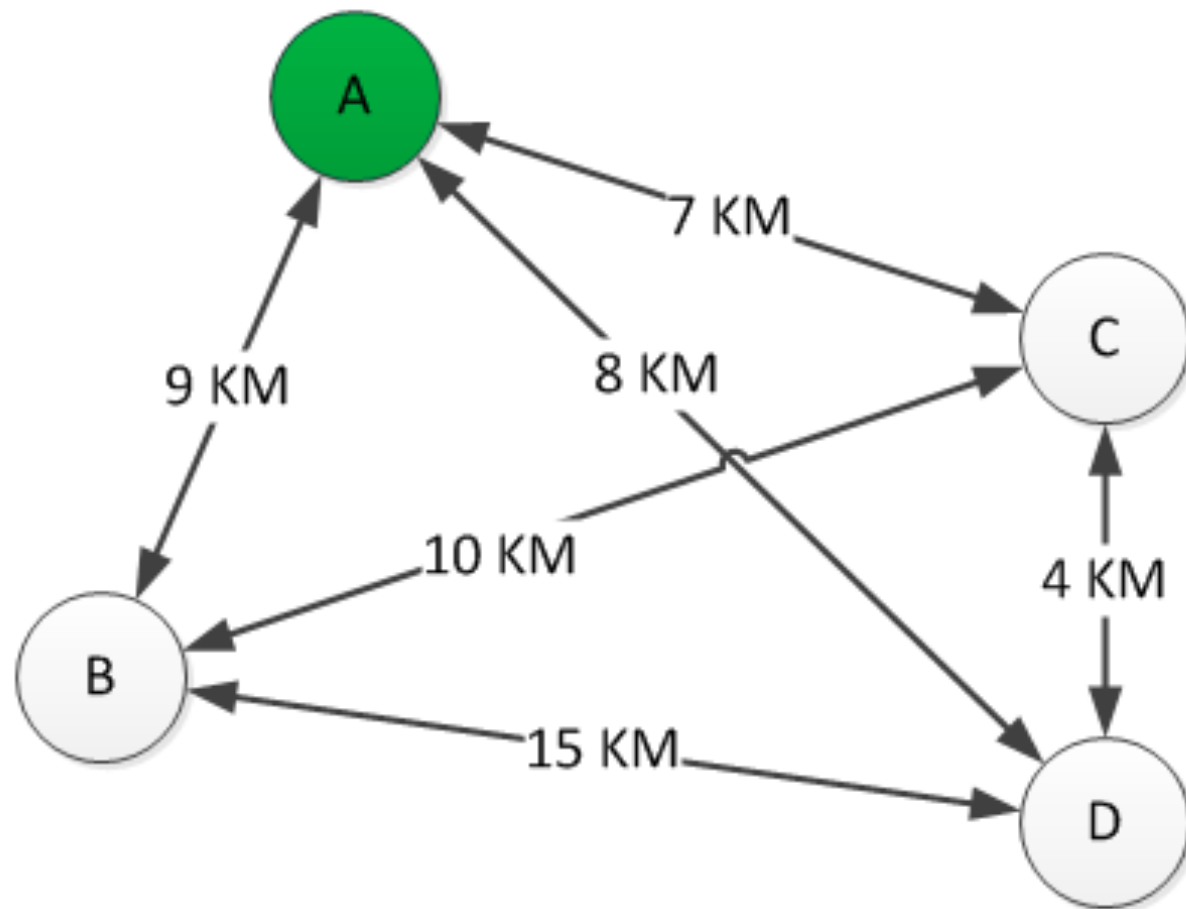
lb = z_i ;

current best = i ;

Else

Add i to live_node_set;

Problema del viatjant de comerç



Problema del viatjant de comerç

- Problema: Trobar un recorregut de longitud mínima per a un viatger que hagi de visitar diverses ciutats i després tornar al punt d'inici, on la distancia existent entre cada parella de ciutats és coneguda.
- És a dir, donat un graf dirigit amb arestes amb cost positiu, es vol trobar un **circuit de longitud mínima** que **comenci i acabi** en el **mateix node passant** exactament un cop per a cada un dels **nodes restants**.

Solució amb
ramificació i poda?

Ramificació i poda

- La **clau**: funció de **prioritat i cota**
- Problema del viatjant de comerç
 - → Passar per tots els nodes **minimitzant** el cost de la ruta, passant només un cop per cada node i acabant en el node de sortida (circuit **hamiltonià**)

Problema del viatjant de comerç

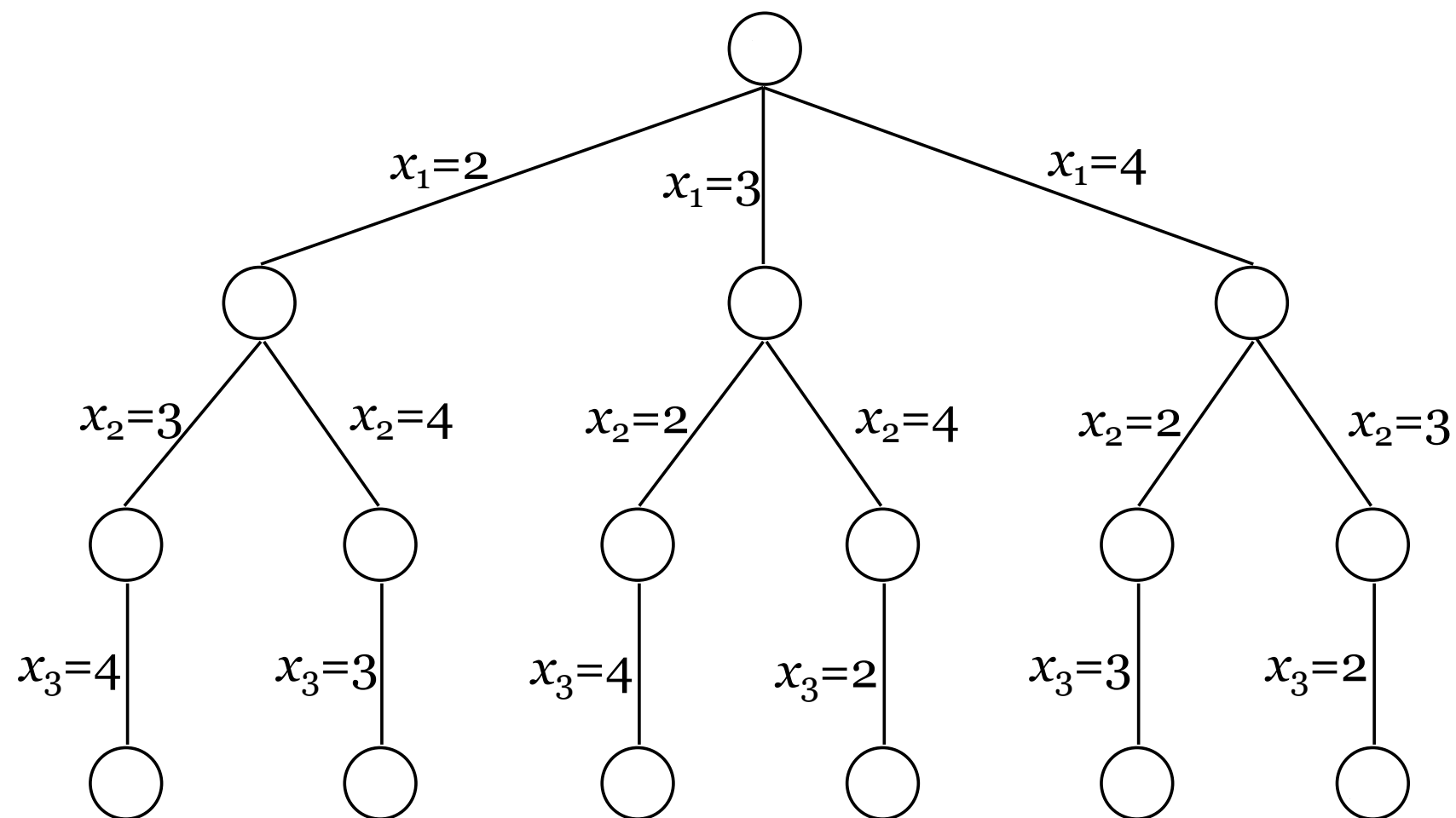
- Per tal de resoldre el problema del viatjant de comerç, mitjançant el mètode de ramificació i poda, haurem de construir un **arbre** on les **fulles** siguin **camins hamiltonians**.

Ramificació i poda

- Formalització:
 - Sean $G=(V,A)$ un grafo orientado,
 $V=\{1,2,\dots,n\}$,
 $D[i,j]$ la longitud de $(i,j)\in A$,
 $D[i,j]=\infty$ si no existe el arco (i,j) .
 - El circuito buscado empieza en el vértice 1.
 - Candidatos:
 $E = \{ 1,X,1 \mid X \text{ es una permutación de } (2,3,\dots,n) \}$
 $|E| = (n-1)!$
 - Soluciones factibles:
 $E = \{ 1,X,1 \mid X = x_1,x_2,\dots,x_{n-1}, \text{ es una permutación de } (2,3,\dots,n) \text{ tal que } (i,j_{i+1})\in A, 0 < j < n, (1, x_1) \in A, (x_{n-1},1) \in A \}$
 - Funcion objetivo:
 $F(X)=D[1,x_1]+D[x_1, x_2] + D[x_2, x_3]+\dots+D[x_{n-2}, x_{n-1}]+D[x_n,1]$

Ramificació i poda

- Representació per $|V|=4$



Ramificació i poda

- Definició d'una cota (X,k) molt senzilla:
 - Suma de les arestes ja escollides

$$cota(X, k) = D[1, X_1] + \sum_{i=1, \dots, k-2} D[X_i, X_{i+1}]$$

- Exemple: (n=5)

$$\begin{bmatrix} \infty & 20 & 30 & 10 & 11 \\ 15 & \infty & 16 & 4 & 2 \\ 3 & 5 & \infty & 2 & 4 \\ 19 & 6 & 18 & \infty & 3 \\ 16 & 4 & 7 & 16 & \infty \end{bmatrix}$$

**El problema està com calcular, de la millor manera,
les cotes**

Let S be some subset of solutions. Let

$L(S)$ = a lower bound on the cost of
any solution belonging to S

Let C = cost of the best solution
found so far

If $C \leq L(S)$, there is no need to explore S because it does
not contain any better solution.

If $C > L(S)$, then we need to explore S because it may
contain a better solution.

Ramificació i poda

- Cota senzilla: Suma de les arestes ja escollides

$$cota(X, k) = D[1, X_1] + \sum_{i=1, \dots, k-2} D[X_i, X_{i+1}]$$

$$\begin{bmatrix} \infty & 20 & 30 & 10 & 11 \\ 15 & \infty & 16 & 4 & 2 \\ 3 & 5 & \infty & 2 & 4 \\ 19 & 6 & 18 & \infty & 3 \\ 16 & 4 & 7 & 16 & \infty \end{bmatrix}$$

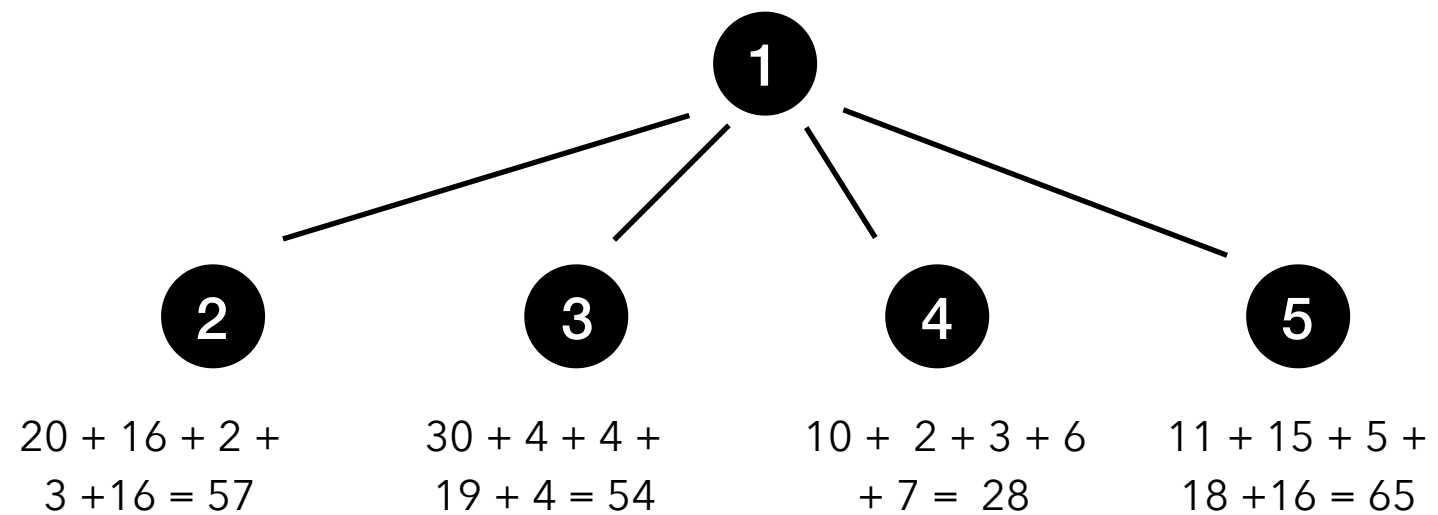
Suposem el camí: 1 - 2 - 3 - 4 - 5 - 1

$$\text{Cota superior} = 20 + 16 + 2 + 3 + 16 = 57$$

Ramificació i poda

Cota superior = $20 + 16 + 2 + 3 + 16 = 57$

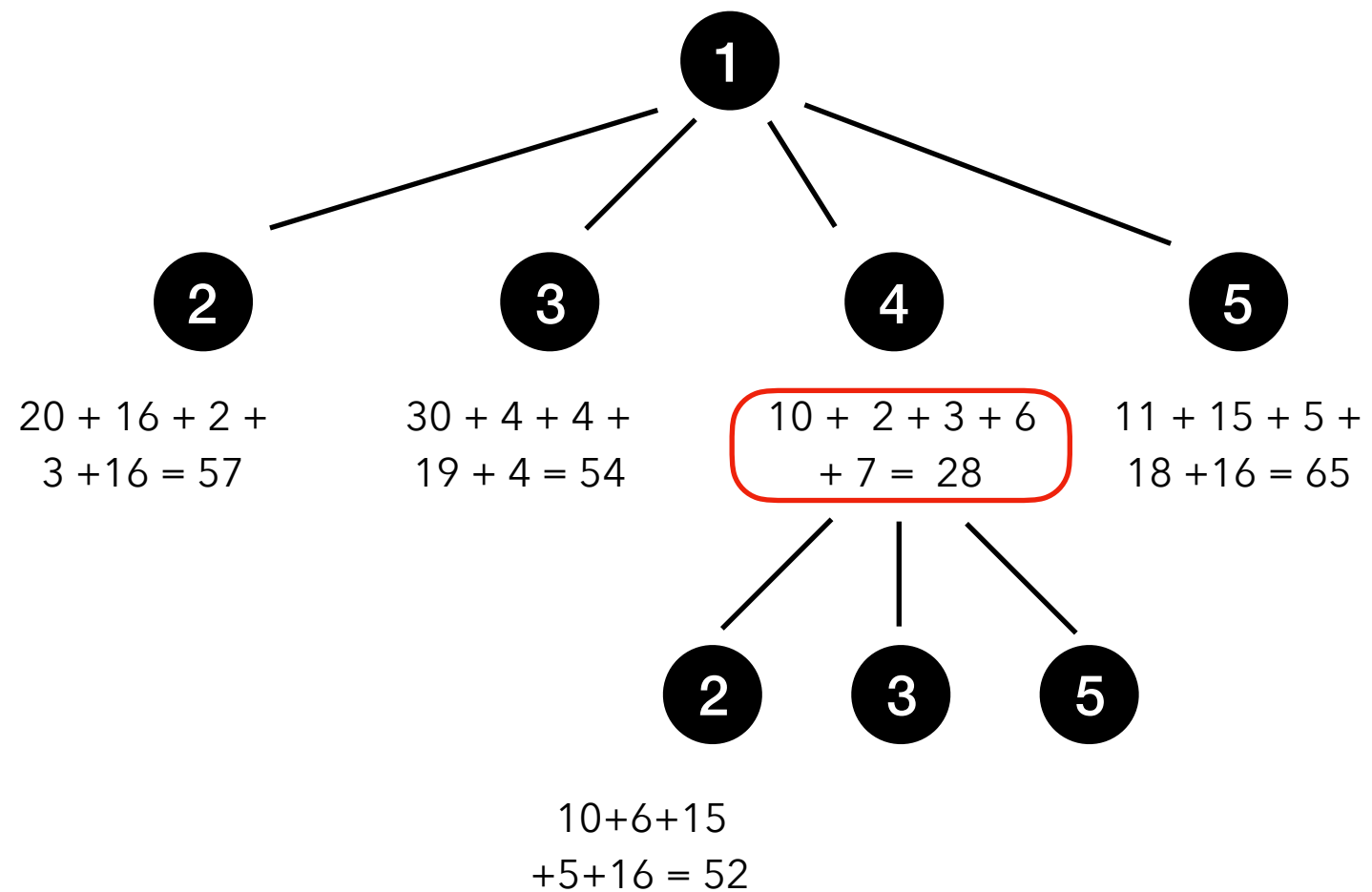
∞	20	30	10	11
15	∞	16	4	2
3	5	∞	2	4
19	6	18	∞	3
16	4	7	16	∞



Ramificació i poda

Cota superior = $20 + 16 + 2 + 3 + 16 = 57$

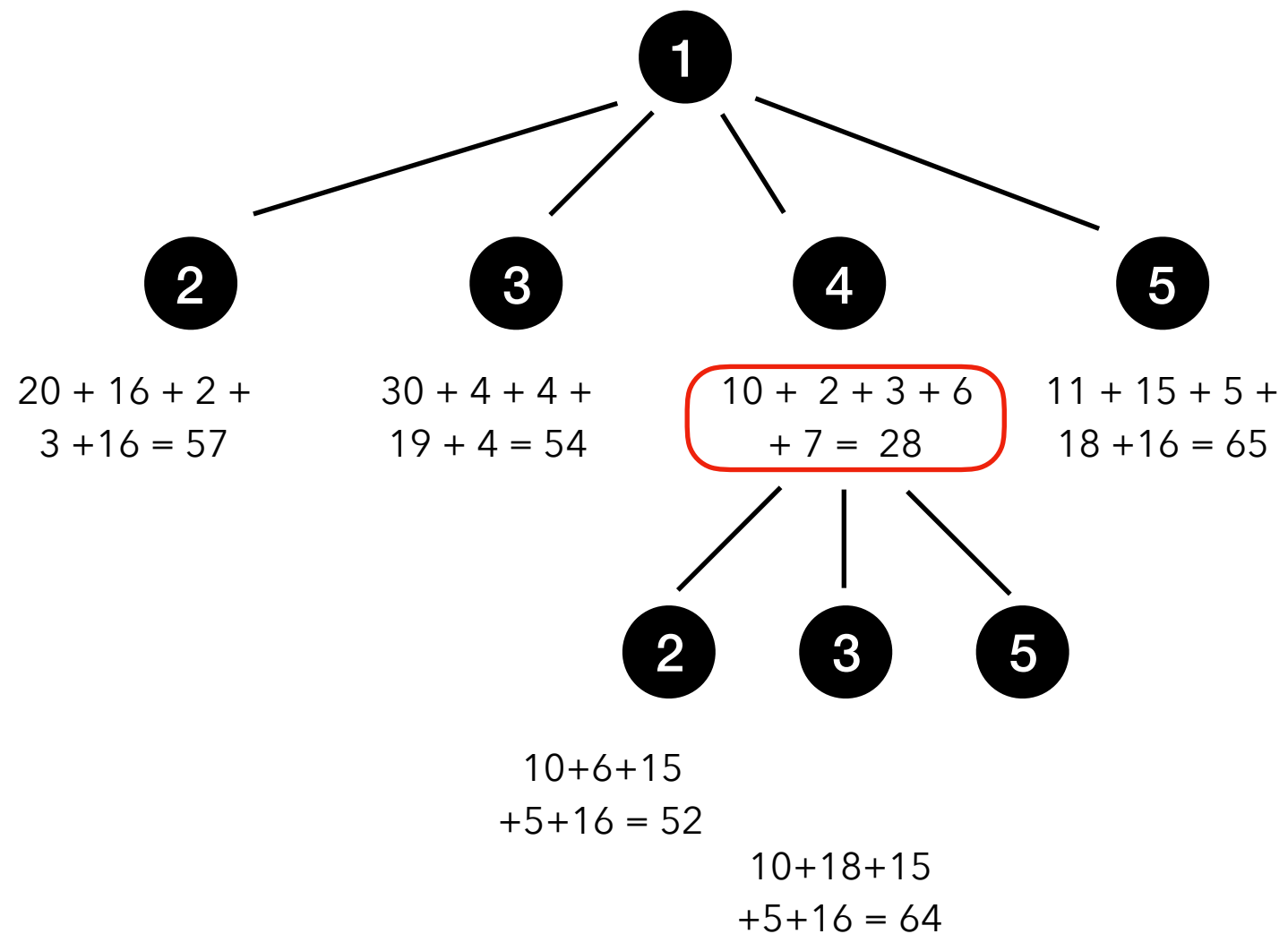
∞	∞	∞	10	∞
15	∞	16	4	2
3	∞	∞	2	4
∞	6	∞	∞	∞
16	∞	7	16	∞



Ramificació i poda

Cota superior = $20 + 16 + 2 + 3 + 16 = 57$

∞	∞	∞	10	∞
15	∞	∞	4	2
3	5	∞	2	4
∞	∞	18	∞	∞
16	4	∞	16	∞

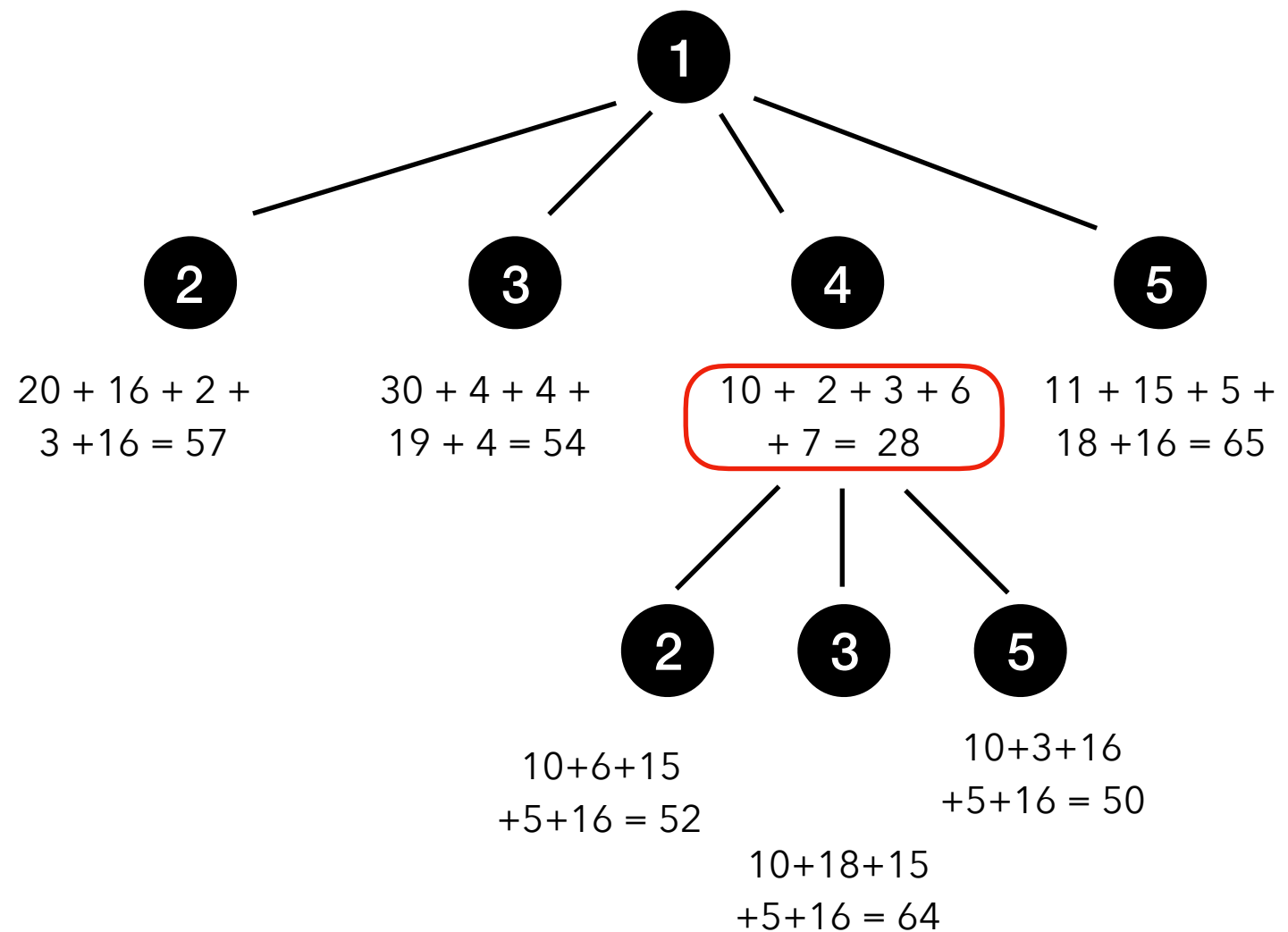


Ramificació i poda

Cota superior = $20 + 16 + 2 + 3 + 16 = 57$

∞	∞	∞	10	∞
15	∞	16	4	∞
3	5	∞	2	∞
∞	∞	∞	∞	3
16	4	7	16	∞

Upper Bound



Upper Bound

Una solució mitjançant la Matriu Reduïda

Ramificació i poda

- Si s'escull t com el mínim dels elements de la fila (columna) i -essima i es resta t de tots els elements de la fila (columna), la fila resultant (columna) es reduïda.
- La reducció de la matriu s'aconsegueix fent la reducció per files i columnes de la matriu.
- La quantitat total **L** restada de files i columnes és una **cota inferior** de la longitud d'un hamiltonià de longitud mínima.

$$\begin{bmatrix} \infty & 20 & 30 & 10 & 11 \\ 15 & \infty & 16 & 4 & 2 \\ 3 & 5 & \infty & 2 & 4 \\ 19 & 6 & 18 & \infty & 3 \\ 16 & 4 & 7 & 16 & \infty \end{bmatrix} \quad \begin{bmatrix} \infty & 10 & 17 & 0 & 1 \\ 12 & \infty & 11 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & \infty & 0 & 2 \\ 15 & 3 & 12 & \infty & 0 \\ 11 & 0 & 0 & 12 & \infty \end{bmatrix}$$

Reducció de la matriu,
 $L = 25$

Ramificació i poda

- Càlcul de la cota inferior per al nodes diferents de la rel i de les fulles:
 - Sigui A la matriu de distàncies reduïda per al **node** y .
 - Sigui x un fill de y que correspongui incloure l'aresta (i,j) en el recorregut i que no sigui fulla.
 - La matriu B reduïda per x , i per tant la cota(x), es calcula de la següent forma:
 1. Canviar tots els elements de la fila i i de la columna j de A por ∞ .

Així evitem incloure més arestes que surtin de i o arribin a j
 2. Canviar l'element $(j,1)$ de A por ∞ .

Això evitat considerar l'arc $(j,1)$.
 3. B es la matriu que s'obté al reduir totes les files i columnes de la matriu resultant (excepte d'aquelles formades únicament per " ∞ ").

Si r es el valor total rest en el pas (3): $cota(x) = cota(y) + D[i,j] + r$

Ramificació i poda

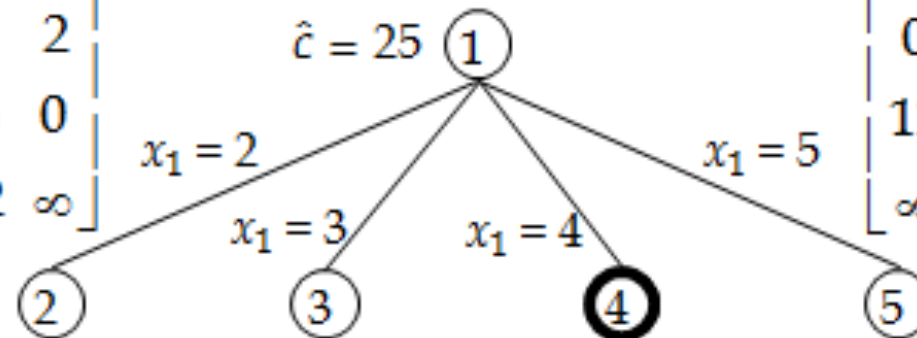
$$\begin{bmatrix} \infty & 20 & 30 & 10 & 11 \\ 15 & \infty & 16 & 4 & 2 \\ 3 & 5 & \infty & 2 & 4 \\ 19 & 6 & 18 & \infty & 3 \\ 16 & 4 & 7 & 16 & \infty \end{bmatrix}$$

Grafo original.

$$\begin{bmatrix} \infty & 10 & 17 & 0 & 1 \\ 12 & \infty & 11 & 2 & 0 \\ 0 & 3 & \infty & 0 & 2 \\ 15 & 3 & 12 & \infty & 0 \\ 11 & 0 & 0 & 12 & \infty \end{bmatrix}$$

Matriz reducida, $L = 25$.

$$\begin{bmatrix} \infty & \infty & \infty & \infty & \infty \\ \infty & \infty & 11 & 2 & 0 \\ 0 & \infty & \infty & 0 & 2 \\ 15 & \infty & 12 & \infty & 0 \\ 11 & \infty & 0 & 12 & \infty \end{bmatrix}$$

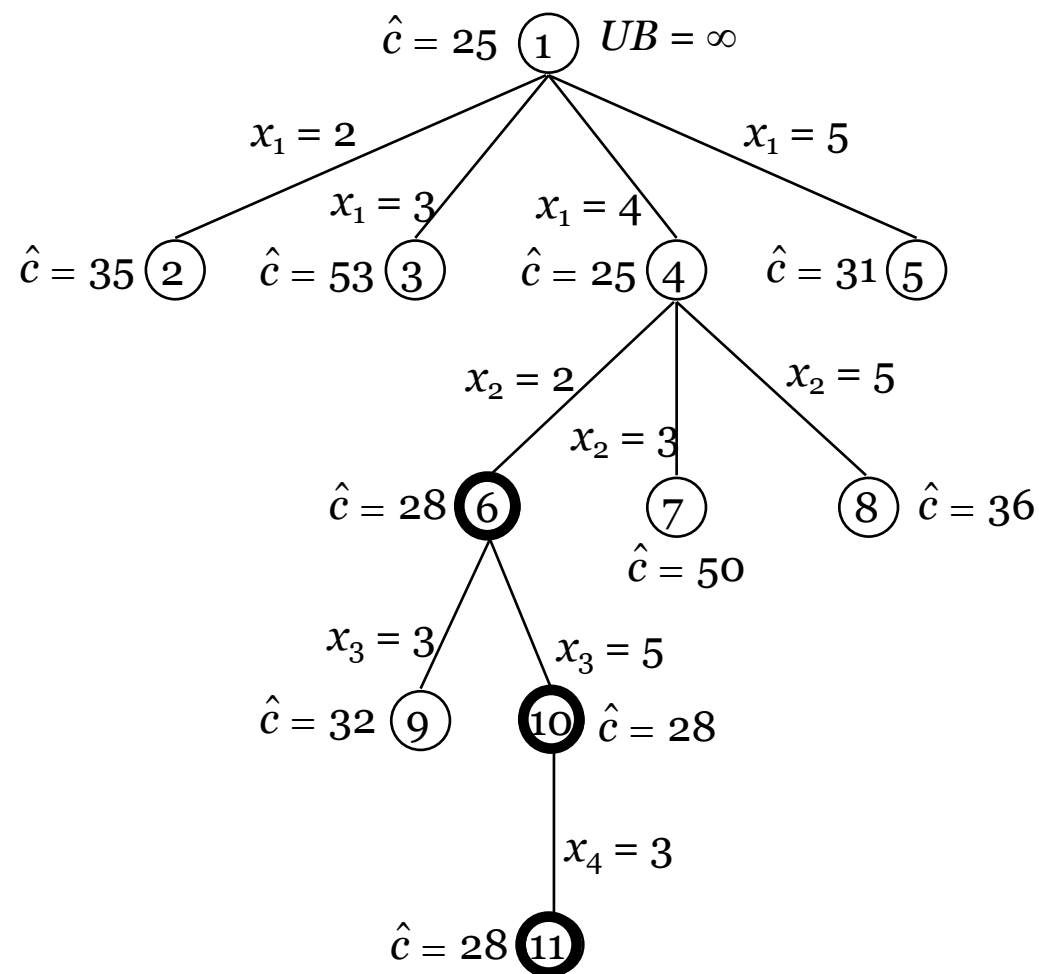


$$\hat{c} = 25 + 10 = 35 \quad \hat{c} = 25 + 17 + 11 = 53 \quad \hat{c} = 25 \quad \hat{c} = 25 + 1 + 5 = 31$$

$$\begin{bmatrix} \infty & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 1 & \infty & \infty & 2 & 0 \\ \infty & 3 & \infty & 0 & 2 \\ 4 & 3 & \infty & \infty & 0 \\ 0 & 0 & \infty & 12 & \infty \end{bmatrix}$$

$$\begin{bmatrix} \infty & \infty & \infty & \infty & \infty \\ 12 & \infty & 11 & \infty & 0 \\ 0 & 3 & \infty & \infty & 2 \\ \infty & 3 & 12 & \infty & 0 \\ 11 & 0 & 0 & \infty & \infty \end{bmatrix}$$

Ramificació i poda



El següent node en curs seria el 5,
però $\text{cost}(5) > UB$
per tant l'algoritme termina i el
hamiltonià mínim es
1,4,2,5,3,1

Es una fulla (solució)
S'actualitza $UB = 28$