## Chap b. Branch-and-Bound

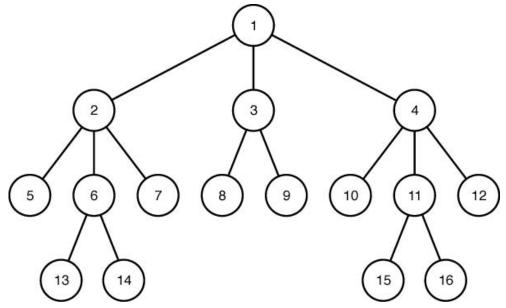
- 6.1 Illustrating Branch-and-Bound with the 0-1 Knapsack Problem
- **6.2 The Traveling Salesperson Problem**

### **Branch-and-Bound**

- □ Branch-and-Bound (분기한정법)
  - Similar to backtracking
    - A state space tree is used to solve a problem
  - Differences
    - (1) Doesn't limit to any particular way of traversing the tree
    - (2) Used only for optimization problems
  - Design strategy
    - Compute a number (bound) at a node to determine whether the node is promising
    - The number is a bound on the value of the solution that could be obtained by expanding beyond the node
    - If that bound is no better than the value of the best solution found so far, the node is nonpromising; otherwise promising.

- □ Breadth-first Search (너비우선검색) 순서
  - (1) 뿌리마디를 먼저 검색한다.
  - (2) 다음에 수준 1에 있는 모든 마디를 검색한다.(왼쪽에서 오른쪽으로)
  - (3) 다음에 수준 2에 있는 모든 마디를 검색한다 (왼쪽에서 오른쪽으로)

**(4)** ...



#### **Breadth-First Search**

- □ 일반적인 너비 우선 검색 알고리즘
  - 되부름(recursive) 알고리즘을 작성하기는 상당히 복잡하다. Queue를 사용

```
void breadth_first_search(tree T) {
   queue_of_node Q;
   node u, v;
   initialize(Q);
                                  // Initialize Q to be empty
   v = root of T;
   visit v;
   enqueue(Q,v);
   while(!empty(Q)) {
         dequeue(Q,v);
         for(each child u of v) {
             visit u;
              enqueue(Q,u);
```

```
void breadth_first_branch_and_bound(state_space_tree T, number& best){
    queue_of_node Q;
    node u, v;
                                                // Initialize Q to be empty
    initialize(Q);
    v = root of T:
                                                // Visit root
    enqueue(Q,v);
    best = value(v);
    while(!empty(Q)) {
        dequeue(Q,v);
        for(each child u of v) {
                                                // Visit each child
            if(value(u) is better than best)
                best = value(u);
            if(bound(u) is better than best)
                enqueue(Q,u);
```

Ex 6.1 (Same as Ex 5.6)

$$n=4,\ W=16$$
이고,  $i$   $p_i$   $w_i$   $\frac{p_i}{w_i}$  일때,  $1$  \$40  $2$  \$20  $2$  \$30  $5$  \$6  $3$  \$50  $10$  \$5  $4$  \$10  $5$  \$2

- Do a breadth-first search (instead of a depth-first search)
- Let weight & profit be the total weight & total profit up to a node

$$totweight = weight + \sum_{j=i+1}^{k-1} w_j$$

$$bound = \left(profit + \sum_{j=i+1}^{k-1} p_j\right) + (W - totweight) \times \frac{p_k}{w_k}$$

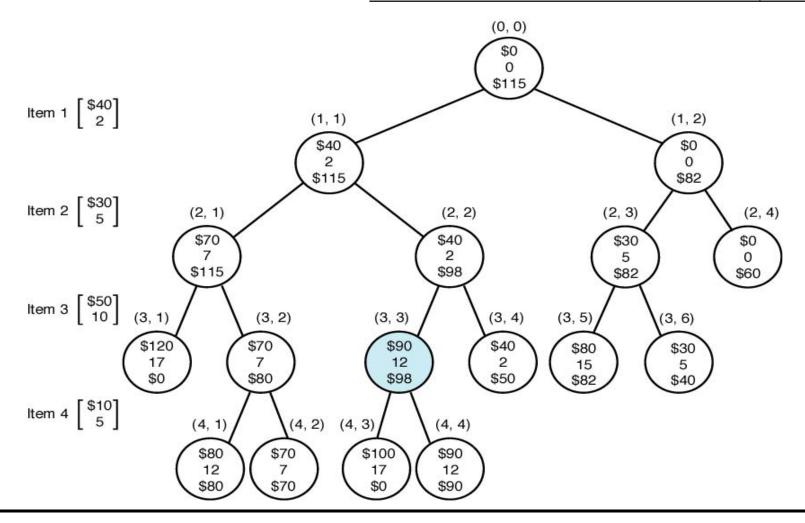
- Algorithm 6.1: The Breadth-First-Search with Branch-and-Bound
   Pruning Algorithm for the 0-1 Knapsack Problem
  - Problem: Let *n* items be given, where each item has a *weight* and a *profit*. Let *W* be given. Determine a set of items with maximum total profit, under the constraint that the sum of their weights cannot exceed *W*.
  - Inputs : n, W, w[1..n], p[1..n]. w and p arrays are containing positive integers sorted in nonincreasing order according to the values of p[i]/w[i].
  - Outputs : maxprofit.

```
Struct node {
    int level;
    int profit;
    int weight;
}
```

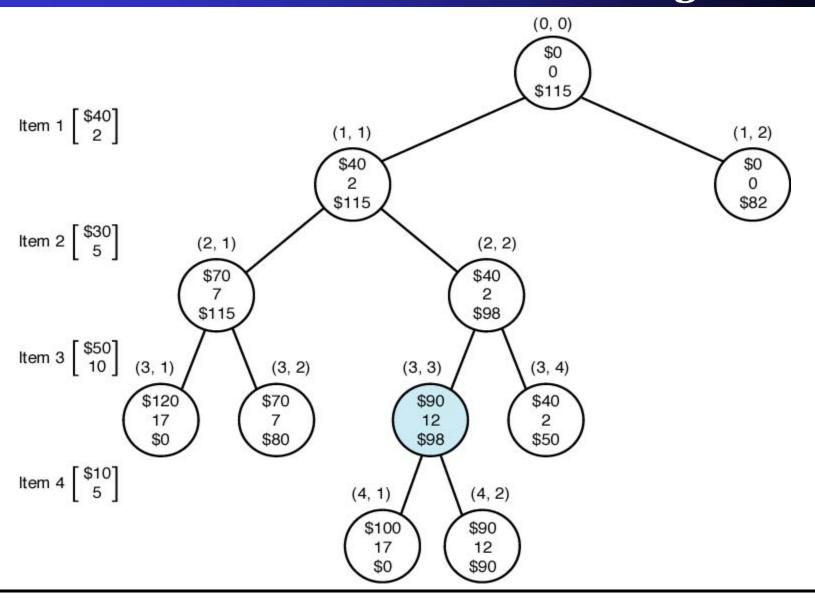
```
void knapsack2(int n, const int p[], cont int w[], int W, int &maxprofit) {
   queue_of_node Q; node u, v;
   initialize(Q);
   v.level = 0; v.profit = 0; v.weight = 0; maxprofit = 0;
   enqueue(Q, v);
   while (!empty(Q)) {
       dequeue(Q, v); u.level = v.level + 1;
       u.profit = v.profit + p[u.level];
       u.weight = v.weight + w[u.level];
       if ((u.weight <= W) && (u.profit > maxprofit))
            maxprofit = u.profit;
       if (bound(u)>maxprofit) enqueue(Q, u);
       u.profit = v.profit;
      u.weight = v.weight;
      if (bound(u)>maxprofit) enqueue(Q, u);
```

```
float bound(node u) {
     index j, k; int totweight; float result;
     if (u.weight >= W)
        return 0;
     else {
        result = u.profit; j = u.level +1; totweight = u.weight;
        while ((j <= n) \&\& (totweight + w[j] <= W)) {
            totweight = totweight + w[j];
            result = result + p[j];
           j + + ;
        k = j;
        if (k <= n)
            result = result + (W - totweight)*p[k]/w[k];
        return result:
```

● 분기한정 가지치기로 너비우선검색을 하여 상태공간트리를 그려보면 검색 마디의 개수는 **17개**이다. - <u>분기한정 가지치기 되추적 알고리즘(13개)</u>



- □ 최적의 해답에 더 빨리 도달하기 위한 전략:
  - 1. 주어진 마디의 모든 자식마디를 검색한 후,
  - 2. 유망하면서 확장되지 않은(unexpanded) 마디를 살펴보고,
  - 3. 그 중에서 가장 좋은(최고의) 한계치(bound)를 가진 마디를 확장
- □ 최고우선검색(Best-First Search) 전략
  - 최고의 한계를 가진 마디를 우선적으로 선택하기 위해서 우선순위 대기열(Priority Queue)을 사용
  - 우선순위 대기열은 힙(heap)을 사용하여 효과적으로 구현
- Ex 6.2 (Same as Ex 5.6)
  - 앞에서와 같은 예를 사용하여 분기한정 가지치기로 최고우선검색을 하여 상태공간트리를 그려보면, 검색하는 마디의 개수는 11개



□ 분기한정 최고우선검색 알고리즘

```
void best_first_branch_and_bound (state_space_tree T,number best) {
    priority_queue_of_node PQ;
    node u,v;
    initialize(PQ);
                                        // initialize PQ to empty
    v = root of T;
    best = value(v);
    insert(PQ,v);
    while(!empty(PQ)) {
                                        // Remove node with best bound
        remove(PQ,v);
        if(bound(v) is better than best) // Check if node is still promising
            for(each child u of v) {
                if(value(u) is better than best)
                    best = value(u);
                if(bound(u) is better than best)
                    insert(PQ,u);
```

□ Algorithm 6.2: The Best-First-Search with Branch-and-Bound Pruning Algorithm for the 0-1 Knapsack Problem

```
struct node {
   int level;
   int profit;
   int weight;
   float bound;
}
```

```
void knapsack3(int n, const int p[], cont int w[], int W, int
&maxprofit){
    priority queue_of_node PQ; node u, v;

    initialize(PQ);
    v.level =0; v.profit = 0; v.weight = 0; v.bound = bound(v);
    maxprofit = 0;
    insert (PQ, v);
```

```
// Remove node with
while (!empty(Q)) {
    remove(PQ, v);
                                        // best bound
    if(v.bound > maxprofit) {
                                        // Check if node is still
                                    // promising.
        u.level = v.level + 1:
        u.profit = v.profit + p[u.level];
        u.weight = v.weight + w[u.level];
        if ((u.weight <= W) && (u.profit > maxprofit))
            maxprofit = u.profit;
        u.bound = bound(u);
        if (u.bound > maxprofit) insert (PQ, u);
        u.profit = v.profit; // Set u to the child
        u.weight = v.weight; // that does not include
        u.bound = bound(u); // the next item.
        if (u.bound > maxprofit) insert (PQ, u);
```

#### **□** The Traveling Salesperson Problem (Review)

- 외판원의 집이 위치하고 있는 도시에서 출발하여
   다른 도시들을 각각 한번씩만 방문하고, 다시 집으로 돌아오는
   가장 짧은 일주여행경로(tour)를 결정하는 문제.
- 이 문제는 음이 아닌 가중치가 있는, 방향성 그래프로 나타낼 수 있다.
- 일주여행경로(tour, Hamiltonian circuits)는
   한 정점을 출발하여 다른 모든 정점을 한번씩만 거쳐서
   다시 그 정점으로 돌아오는 경로이다.
- 여러 개의 일주여행경로 중에서 길이가 최소가 되는 경로, 즉 최적일주여행경로(optimal tour)를 찾는 것이 외판원문제(TSP)
- 무작정 알고리즘:
  - 가능한 모든 일주여행경로를 다 고려한 후,그 중에서 가장 짧은 일주여행경로를 선택한다.
  - 가능한 일주여행경로의 총 개수는 (*n* 1)!

- □ 동적계획법을 이용한 접근방법 (Review)
  - V는 모든 정점의 집합이고, A는 V의 부분집합이라고 하자.
     그리고 D[v<sub>i</sub>][A]는 A에 속한 각 정점을 정확히 한번씩 만 거쳐서 v<sub>i</sub>에서 v<sub>1</sub>로 가는 최단경로의 길이라고 하자.
     그러면 위의 예제에서 D[v<sub>2</sub>][{v<sub>3</sub>, v<sub>4</sub>}]의 값은?
  - 최적 일주여행경로의 길이:

$$D[v_1][V - \{v_1\}] = min_{2 \le j \le n}(W[1][j] + D[v_j][V - \{v_1, v_j\}])$$

일반적으로 표시하면  $i \neq 1$ 이고,  $v_i$ 가 A에 속하지 않을 때, 다음과 같이 된다.

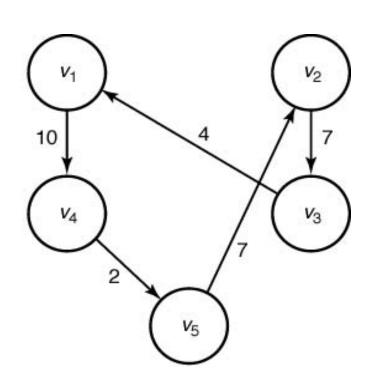
$$D[v_j][A] = min_{v_j \in A}(W[i][j] + D[v_j][A - \{v_j\}]) \text{ if } A \neq \phi$$

$$\mathcal{D}[V_i][\phi] = \mathcal{W}[i][1]$$

- □ 외판원문제: 분기한정법
  - n = 40일 때, 동적계획법 알고리즘은 6년 이상이 걸린다.  $(\Theta(n^2 2^n))$  그러므로 분기한정법을 시도해 본다.

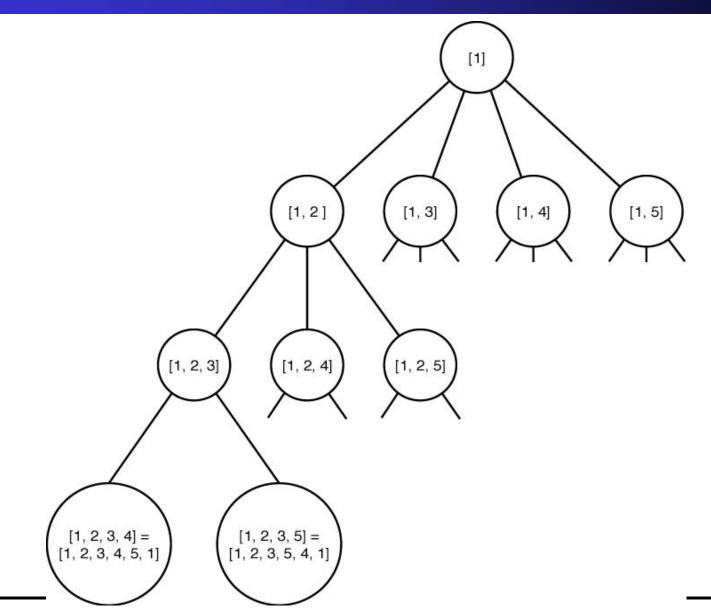
Ex) 인풋그래프 및 인접행렬

О	14	4	10	20
14	0	7	8	7
4	5	0	7	16
11	7	9	0	2
18	7	17	4	0



- □ 상태공간트리 구축방법
  - 각 마디는 출발정점으로부터의 여행경로를 나타낸다.
  - 뿌리마디의 여행 경로는 [1]이 되고, 뿌리마디에서 뻗어 나가는 "수준 1"에 있는 여행경로는 각각 [1,2], [1,3], ..., [1,5]가 되고, 마디 [1,2]에서 뻗어 나가는 "수준 2"에 있는 여행경로는 각각 [1,2,3],...,[1,2,5]가 되고, 이런 식으로 뻗어 나가서 잎마디에 도달하게 되면 완전한 일주여행경로를 가지게 된다.
  - 마디에 저장되어 있는 정점이 4개가 되면 (즉, 수준 n-2가 되면) 더 이상 자식마디로 뻗어 나갈 필요가 없다. 왜냐하면, 자식마디는 하나뿐이기 때문이다.

19



- 분기한정 최고우선검색
  - 분기한정 가지치기로 최고우선 검색을 사용하기 위해서 각 마디의 한계치를 구한다.
  - 이 문제에서는 주어진 마디에서 뻗어 나가서 얻을 수 있는 여행 경로 길이의 하한(최소치)을 구하여 한계치로 한다.
     각 마디를 검색할 때 최소여행경로의 길이보다 한계치가 작은 경우이 마디를 유망하다고 한다.
  - [1,...,k]의 여행경로를 가진 마디의 한계치:
     Let A = V [1,...,k].

Bound

- = 경로 [1,...,k]의 길이
- $+(V_k$  로부터 A에 속한 정점으로 가는 이음선 길이 중 최소치)
- +  $\sum_{i \in A} (V_i \text{ 로부터 } \mathbf{A} \{\mathbf{v_i}, \mathbf{v_k}\} \cup \{\mathbf{v_1}\}$  에 속한 정점으로 가는 이음선 길이 중 최소치)

#### Compute the lower bounds

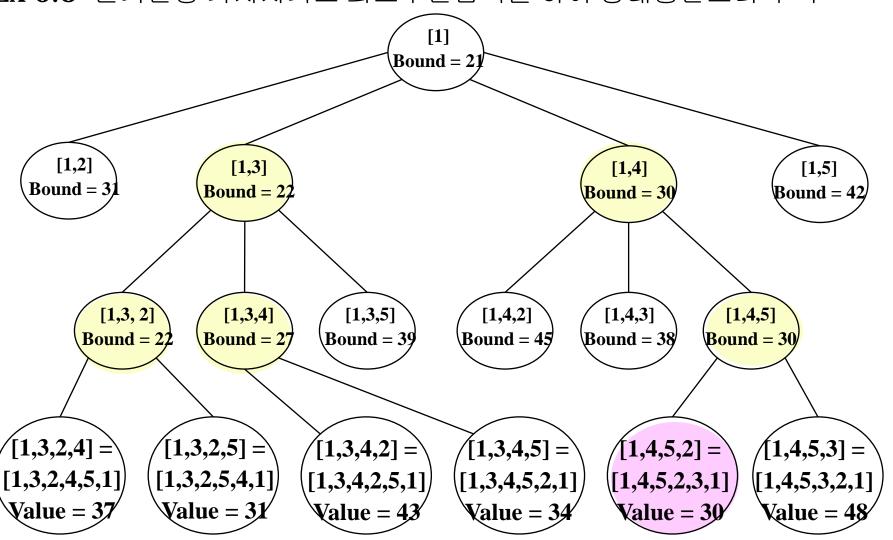
Lower bounds on the cost of leaving 5 vertices

- $V_1$  min(14, 4, 10, 20) = 4
- $v_2 \min(14, 7, 8, 7) = 7$
- $v_3 \min(4, 5, 7, 16) = 4$
- $V_4 \min(11, 7, 9, 2) = 2$
- $V_5 \min(18, 7, 17, 4) = 4$
- $\bullet \ \ 4+7+4+2+4=21$

- Suppose we have visited [1,2]

  Make  $V_2$  as a second vertex on the tour
  - $\bullet \ [v_1, v_2] = 14$
  - $v_2 \min(7, 8, 7) = 7$
  - $v_3 \min(4, 7, 16) = 4$
  - $v_4 \min(11, 9, 2) = 2$
  - $v_5 \min(18, 17, 4) = 4$
  - $\bullet 14 + 7 + 4 + 2 + 4 = 31$

 $\mathbf{Ex} \ \mathbf{6.3}$  분기한정 가지치기로 최고우선검색을 하여 상태공간트리 구축



- Algorithm 6.3: The Best-First-Search with Branch-and-Bound
   Pruning Algorithm for the Traveling Salesperson Problem
  - Problem : Algorithm 3.11 과 동일
  - Inputs : Algorithm 3.11 과 동일
  - Outputs: minlength (the length of optimal tour),
     opttour (the path of optimal tour)

```
struct node {
    int level;
    ordered_set path;
    number bound;
}
```

```
while (!empty(PQ)) {
   remove(PQ, v);
   if (v.bound < minlength) {</pre>
      u.level = v.level + 1;
      for ((all i such that 2 \le i \le n) && (i is not in v.path)) {
         u.path = v.path;
          put "i"at the end of u.path;
         if (u.level == n-2) {
             put the only index not in u.path at the end of u.path;
             put "1" at the end of u.path;
             if (length(u)<minlength) {
                minlength = length(u);
                opttour = u.path;
         else {
             u.bound = bound(u);
             if (u.bound < minlength) insert(PQ, u);</pre>
```

#### □ 분석

- 이 알고리즘은 방문하는 마디의 개수가 더 적다.
- 그러나 아직도 알고리즘의 최악 시간복잡도는 변하지 않는다.
   즉, n = 40이 되면 문제를 풀 수 없는 것과 다름없다고 할 수 있다.
- 다른 방법이 있을까?
  - 근사(approximation) 알고리즘
    - 최적의 해답을 준다는 보장은 없지만,
       최적의 해답에 근사한 답을 주는 알고리즘