

Greedy

Cerchiamo la soluzione di un problema di ottimizzazione (cioè di un problema in cui alcune soluzioni sono preferibili ad altre)

La ricerca esaustiva è impraticabile.

Si cerca di costruire una soluzione, o di migliorarne una esistente, facendo una serie di aggiustamenti (*mosse*) successivi.

Ogni mossa è determinata solo sulla base di criteri locali.

Se si è fortunati, una sequenza di scelte localmente ottime può portare all'ottimo globale, in questo caso <u>il problema</u> ha la proprietà della scelta greedy (greedy choice property).

Problemi di questo tipo esistono, anche se sono rari. Ne vedremo uno anche parlando di alberi di copertura.

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

3

Selezione di attività

 $S=\{1,...,n\}$ insieme di attività. Ogni attività ha un tempo di inizio s_i e un tempo di fine f_i .

Problema: Selezionare un sottoinsieme S' di attività in modo tale che:

- 1. se *i* e *j* appartengono a *S'* allora: $s_i \ge f_i$ oppure $s_i \ge f_i$.
- 2. La cardinalità di S' è massimizzata.

Esempio, insieme S di attività:

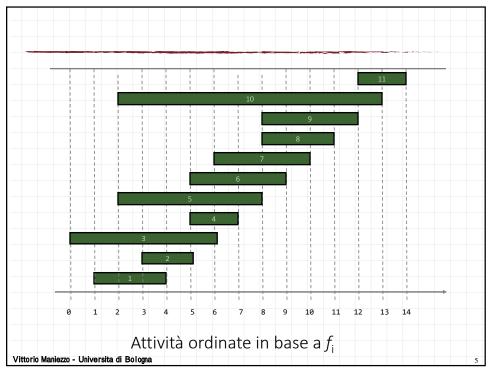
i	1	2	3	4	5	6
S_i	1	3	2	3	6	3
F_i	3	4	5	5	7	9

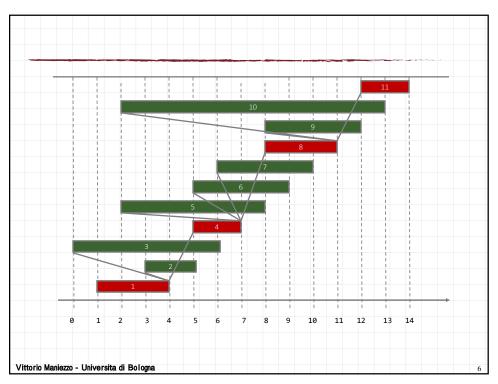
- a_1 e a_3 non sono compatibili
- $\{a_1, a_6\}$ è un insieme di attività mutuamente compatibili
- $\{a_1, a_4, a_5\}$ è un insieme massimale di attività compatibili
- $\{a_1, a_2, a_5\}$ è un insieme massimale di attività compatibili
- $\{a_1, a_4, a_5\}$ è una soluzione per S

Nota: l'insieme S è ordinato per tempi di fine crescenti

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

Δ





Pseudocodice

Greedy-activity-selector(s,f)

n=length(s)

A={1}

j=1

for i=2 to n

do if s_i≥f_i

then $A=A\cup\{i\}$

j=i

return A

 $\Theta(n)$

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

7

Dimostrazione di correttezza

Assumiamo che le attività siano ordinate per tempi di fine crescenti.

Dimostriamo che esiste una soluzione ottima che contiene l'attività 1 che è quella che termina per prima (con il tempo di fine più piccolo).

Supponiamo per assurdo che esista una soluzione S'' migliore di S' (S' contiene l'attività 1 ed è stata costruita con l'algoritmo greedy).

Assumiamo che sia S' che S'' siano ordinate per tempi di fine crescenti.

 $S'=\{1,....\}$ e $S''=\{k,.....\}$ dove $1\neq k$.

Sia $T=S''-\{k\}\cup\{1\}$. T quindi è la migliore soluzione possibile e contiene l'attività 1.

Adesso eliminiamo da *S* tutte le attività che sono incompatibili con l'attività *1* e ripetiamo la dimostrazione da capo.

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

Scelte greedy

A volte gli algoritmi greedy non trovano la soluzione ottima.

La struttura del problema è tale per cui nessun algoritmo greedy può garantire di trovare sempre la soluzione ottima.

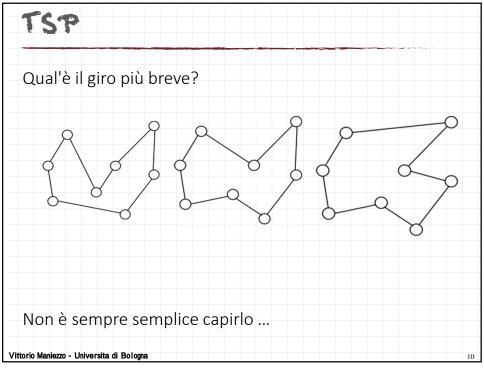
D'altro canto però algoritmi non greedy che garantiscono di trovarla hanno un costo computazionale proibitivo.

In questi casi spesso è necessario utilizzare algoritmi che fanno il meglio che possono con le risorse a disposizione: algoritmi euristici (molto da dire, in corsi futuri).

Esempio: problema del commesso viaggiatore. Dato un insieme di n città occorre trovare la strada più breve per visitarle tutte una ed una sola volta e tornare alla città di partenza.

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

9



TSP: storia

Il TSP come lo intendiamo oggi è stato studiato per primo negli anni 30 dal matematico Karl Menger a Vienna.

Problemi matematici correlati al TSP erano già stati introdotti nell'800 dal matematico irlandese Sir William Rowan Hamilton.

In figura il Gioco Icosiano di Hamilton, che chiede ai giocatori di completare un giro fra 20 pioli, usando un apposito spago millimetrato.

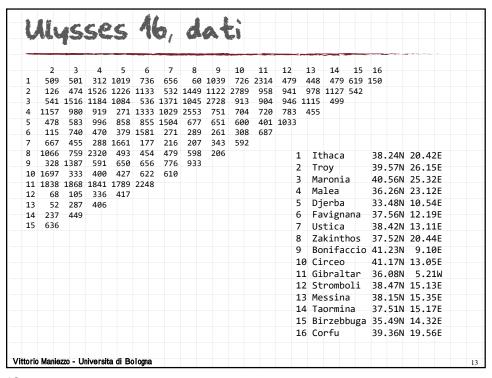
(http://www.math.princeton.edu/t sp/index.html)

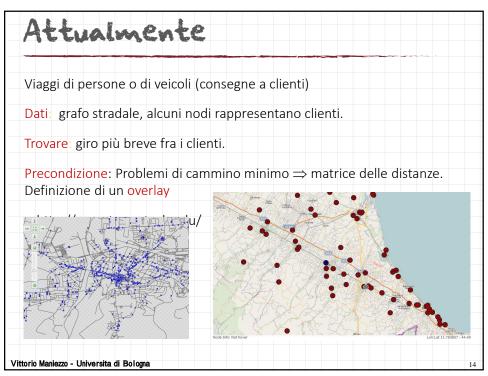


Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

11



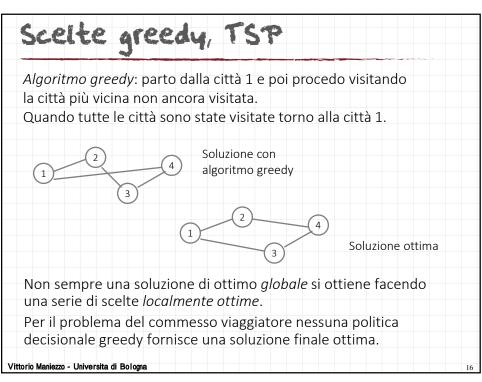




Metodi di soluzione $n \text{ nodi} \Rightarrow (n-1)! \text{ possibili tour}$ 5 15 20 120 1,31*10^12 n!3,628.800 2,43*10^18 Metodi di soluzione (alcuni): • Enumerazione completa • IP: Branch and Bound (and Cut, and Price, ...) • Programmazione dinamica Algoritmi approssimati • Euristiche (greedy) Metaeuristiche

15

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna



Scelte greedy

Proprietà della scelta greedy.

Ad ogni passo l'algoritmo compie una scelta in base ad una certa politica ed alle scelte compiute fino a quel momento. Cosi facendo ci si riduce ad un sottoproblema di dimensioni più piccole. Ad ogni passo si calcola un pezzo della soluzione.

Sottostruttura ottima.

Per poter applicare con successo un algoritmo greedy è necessario (ma non sufficiente) che la soluzione ottima contenga le soluzioni ottime dei sottoproblemi.

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

17



Problema dello zaino, 2 versioni

Knapsack 0-1: Un ladro durante una rapina si trova davanti a n oggetti. Ogni oggetto i ha un valore v_i e un peso w_i (numeri interi). Il ladro ha uno zaino che può contenere fino a W (numero intero) chilogrammi di refurtiva. Il ladro deve scegliere quali oggetti rubare per massimizzare il valore complessivo degli oggetti rubati.

Knapsack: In questo caso il ladro può anche prendere una parte frazionaria degli oggetti. Non è costretto a "prendere o lasciare" un oggetto, può decidere di prenderne un pezzo grande a suo piacimento.

Nota: Knapsack è una generalizzazione di Knapsack 0-1

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

19

Sottostruttura ottima

Entrambe le versioni del knapsack soddisfano tale proprietà.

Supponiamo infatti che il ladro possa rubare refurtiva avente peso W' non maggiore di W, di valore massimo V.

Se togliamo dallo zaino l'oggetto j otteniamo la soluzione ottima del sottoproblema in cui lo zaino può contenere al massimo W- w_j chilogrammi ottenuti mettendo insieme oggetti da un insieme di n-1 (abbiamo eliminato l'oggetto j).

Vittorio Maniezzo - Universita di Bologna

20

