

算法设计与分析

Computer Algorithm Design & Analysis 2022.04

何琨

brooklet60@hust.edu.cn

群 号: 638562638

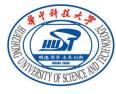




Chapter 22 Elementary Graph Algorithms

基本的图算法

图算法



图论问题渗透整个计算机科学,图算法对于计算机学科至关

重要。

- > 很多计算问题可以归约为图论问题。
- ▶ 本部分对图论中比较重要的一些问题进行讨论。

■ 基本约定和表述:

- 一个图G通常表示为G=(V,E),其中
 - ▶ V: G中结点的集合, | V | 表示结点数。
 - ▶ E: G中边的集合, |E|表示边数。
 - ▶ 通常用|V|和|E|两个参数表示算法输入的规模。
 - ▶ 在渐近记号中,通常用V代表 | V | 、用E代表 | E | ,如0(VE)。
 - ▶ 在算法中,用G. V表示图G的结点集,G. E 表示图G的边集。

22.1 图的表示



对于图G=(V, E),可以用两种方法表示:邻接表、邻接矩阵。

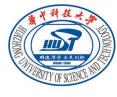
1. 邻接表

对图G=(V, E)而言,其邻接表是一个包含 | V | 条链表的数组Adj:

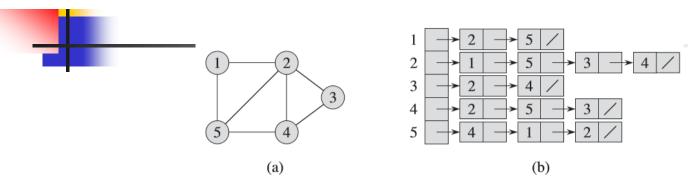
- ➤ 在Adj中,每个结点u∈V有一条链表Adj[u],包含所有与结点u之间 有边相连的结点v。
- ▶ 通常用G. Adj[u]表示结点u在邻接表Adj中的邻接链表。

邻接表可用于表示有向图也可用于表示无向图,存储空间需求均为O(V+E)。

- > 对于有向图,所有邻接链表的长度之和等于 |E|;
- > 对于无向图, 所有邻接链表的长度之和等于2 | E | 。



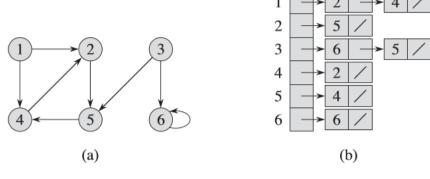
一个无向图的邻接表表示如下:



一个有5个结点和7条边的无向图G

G的邻接表表示,每条边被保存了两次

一个有向图的邻接表表示如下:



一个有6个结点和8条边的有向图G

G的邻接表表示

2. 邻接矩阵



通常将图G中的结点编号为1,2,···,|V|。图G的邻接矩阵是一个|V| \times |V|的矩阵A= (a_{ii}) ,并定义为:

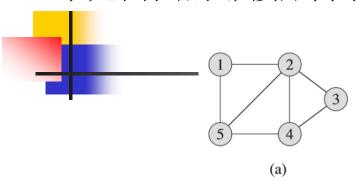
$$a_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{if } (i,j) \in E, \\ 0 & \text{otherwise}. \end{cases}$$

邻接矩阵表可用于表示有向图也可用于表示无向图,存储空间需求均为 $O(V^2)$ 。

- ▶ 无向图的邻接矩阵A是一个对称矩阵,因此A也是自己的转置,即A=A^T。
 - 为了节省空间,无向图的邻接矩阵可以用上三角或下三角矩阵表示,可以省近乎一半的空间。
 - > 但以上性质不适用于有向图。



一个无向图的邻接矩阵表示如下:

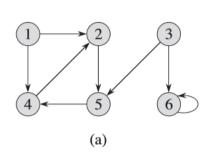


一个有5个结点和7条边的无向图G

	1	2	3	4	5
1	0	1	0	0	1
1 2 3 4 5	1	0	1	1	1
3	0	1	0	1	0
4	0	1	1	0	1
5	1	1	0	1	0
	0 1 0 0 1 1 0 1 1 1 0 1 0 1 0 0 1 1 0 1 1 1 0 1 0				

G的邻接矩阵表示,对称矩阵

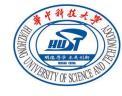
一个有向图的邻接矩阵表示如下:



一个有6个结点和8条边的有向图G

G的邻接矩阵表示,非对称结构

权重图



权重图: 图中的每条边都带有一个权重的图。

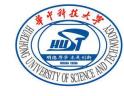
▶ 权重值通常以<mark>权重函数 ω:E→R</mark> 给出。

■ 用邻接表表示权重图

》将边(u, v)∈E的权重值ω(u, v)存放在u的邻接链表结点中, 作为其属性。

用邻接矩阵表示权重图

- ▶ 对于边(u, v) ∈ E, 令邻接矩阵A[u][v] = ω(u, v)。
- > 若(u, v)不是E中的边,则令A[u][v] =NIL,或∞、0。



注:

- 稀疏图一般用邻接表表示
 - ▶ 稀疏图: 边数 | E | 远小于 | V | ²的图。
- 稠密图更倾向于用邻接矩阵表示
 - ▶ 稠密图: 边数 | E | 接近 | V | ²的图。
- 邻接矩阵可用于需要快速判断任意两个结点之间是否有边相 连的应用场景。
 - 》如果用邻接表表示,为判断一条边(u,v)是否是图中的边,需要在邻接链表Adj[u]中搜索,效率较低。



22.2 图的检索和周游

被检测: 在图中, 当某结点的所有邻接结点都被访问了时,

称该结点被检测了。

经典的图检索算法:

- □ 宽度优先检索(BFS)
- □ 深度优先检索 (DFS)



1. 图的宽度优先检索和周游

(1) 宽度优先检索

- ① 从结点v开始,首先访问结点v,给v标上已访问标记。
- ② 访问邻接于v且目前尚未被访问的所有结点,此时结点v被 检测,而v的这些邻接结点是新的未被检测的结点。将这 些结点依次放置到一个称为未检测结点表的队列中。
- ③ 若未检测结点表为空,则算法终止;否则
- ④ 取未检测结点表的表头结点作为下一个待检测结点,重复上述过程。直到Q为空,算法终止。

宽度优先检索算法



procedure BFS(v)

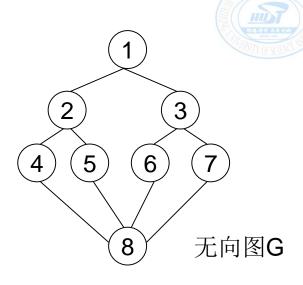
```
//宽度优先检索,它从结点v开始。所有已访问结点被标记为VISITED(i)=1。//
VISITED(v)←1 //VISITED(1:n)是一个标志数组,初始值为VISITED(i)=0, 1≤i≤n //
U←V
将Q初始化为空
                 //Q是未检测结点的队列//
loop
   for 邻接于u的所有结点w do
      if VISITED(w)=0 then //w未被访问//
         call ADDQ(w,Q) //ADDQ将w加入到队列Q的末端//
         VISITED(w)←1
                        //同时标示w已被访问//
      endif
   repeat
   if Q 为空 then return endif
   call DELETEQ(u,Q) //DELETEQ取出队列Q的表头,并赋给变量u//
 repeat
end BFS
```

例:

检测结点1:

visited(1) = 1, visited(2) = 1, visited(3) = 1

队列状态: 2 3



检测结点2 (结点2出队列):

visited(4) = 1 $\sqrt{\text{Visited}(5)}$ = 1

队列状态: 3 4 5

检测结点3(结点3出队列):

visited(6) = 1 \vee Visited(7)=1

队列状态: 4 5 6 7

检测结点4 (结点4出队列):



队列状态: 5

5 6 7 8

检测结点5 (结点5出队列):

队列状态: 6 7 8

检测结点6(结点6出队列):

队列状态: 7 8

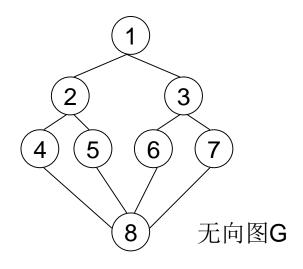
检测结点7(结点7出队列):

队列状态: 8

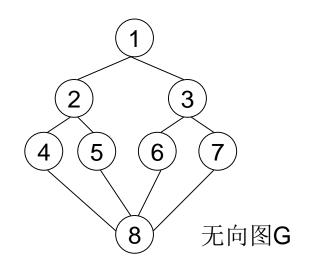
检测结点8 (结点8出队列):

队列状态:









BFS的结点访问序列:

1 2 3 4 5 6 7 8



定理7.2 算法BFS可以访问由v可到达的所有结点

证明:用数学归纳法证明

设G=(V,E)是一个(有向或无向)图, $v \in V$ 。

记d(v,w)是由v到某一可到达结点w(w∈V)的最短路径的长度。

- (1) 若d(v,w)≤1,则显然所有这样的w都将被访问。
- (2) 假设对所有d(v,w)≤r的结点都可被访问。则当d(v,w)=r+1时有:

设w是V中具有d(v,w)=r+1的一个结点,u是从v到w的最短路径上紧挨着w的前一个结点。则有:d(v,u)=r。

根据归纳假设,u可通过BFS被访问到。

若u≠v,且r≥1。根据BFS的流程,在u被访问时被放到未被检测结点队列Q上,而在另一时刻u将从队列Q中移出。此时,所有邻接于u且尚未被访问的结点将被访问。若结点w在这之前未被访问,则此刻将被访问到。 证毕。

定理7.3 设t(n,e)和s(n,e)是算法BFS在任一具有n个结点和 e条边的图G上所花的时间和附加空间。

- 若G由邻接表表示,则t(n,e)=Θ(n+e)和s(n,e)=Θ(n)。
- 若G由邻接矩阵表示,则t(n,e)=Θ(n²)和s(n,e)=Θ(n)

证明:

1)空间分析

根据算法的处理规则,结点v不会放到队列Q中。结点w,w∈V且w≠v,仅在VISITED(w)=0时由ADDQ(w,Q)加入队列,并置VISITED(w)=1,所以每个结点(除v)至多只有一次机会被放入队列Q中。

至多有n-1个这样的结点考虑,故总共至多做n-1次结点加入队列的操作。 需要的队列空间至多是n-1。所以s(n,e)=O(n)(其余变量所需的空间为O(1))。 而当G是一v与其余的n-1个结点都有边相连的图时,邻接于v的全部n-1个结点都将在"同一时刻"被放在队列上,故Q至少也应有Ω(n)的空间。 同时, VISITED(n)本身需要Q(n)的空间。

同时,VISITED(n)本身需要Θ(n) 的空间。

所以s(n,e)=Θ(n)——这一结论与使用邻接表或邻接矩阵无关。

2) 时间分析

分两种存储结构讨论。

- (1) G采用邻接表表示时,判断邻接于u的结点将在d(u)时间内完成,这里,若G是无向图,则d(u)是u的度;若G是有向图,则d(u)是u的出度。
 - 所有结点的处理时间: O(Σd(u))=O(e)。

注: 嵌套循环中对G中的每一个结点至多考虑一次。

▶ VISITED数组的初始化时间: O(n)

所以,算法总时间: **O(n+e)**。



(2) 若G采用邻接矩阵表示,判断邻接于u的所有结点需要Θ(n)的时间,则所有结点的处理时间: O(n²)

算法总时间: O(n²)

如果G是一个由v可到达所有结点的图,则将检测到V中的所有结点,所以上两种情况所需的总时间至少应是 $\Omega(n+e)$ 和 $\Omega(n^2)$ 。

所以, $t(n,e)=\Theta(n+e)$ 使用邻接表表示或, $t(n,e)=\Theta(n^2)$ 使用邻接矩阵表示证毕。

(2) 宽度优先周游



```
图的宽度优先周游算法
procedure BFT(G,n)
   //G的宽度优先周游//
   int VISITED(n)
   for i←1 to n do VISITED(i)←0 repeat
   for i←1 to n do //反复调用BFS//
       if VISITED(i)=0 then call BFS(i) endif
   repeat
 end BFT
```

注:若G是无向连通图或强连通有向图,则一次调用BFS即可完成对G的周游。否则,需要多次调用BFS。



图周游算法的应用

- ●判定图G的连通性:若调用BFS的次数多于1次,则G为非连通的。
- ●生成图G的连通分图:一次调用BFS中所访问到的所有结点及连接这些结点的边构成一个连通分图。
- ●构造无向图**自反传递闭包矩阵A***:若两个结点i,j在同一个连通分图中,则在自反传递闭包矩阵中A*[i,j]=1。

● 宽度优先生成树

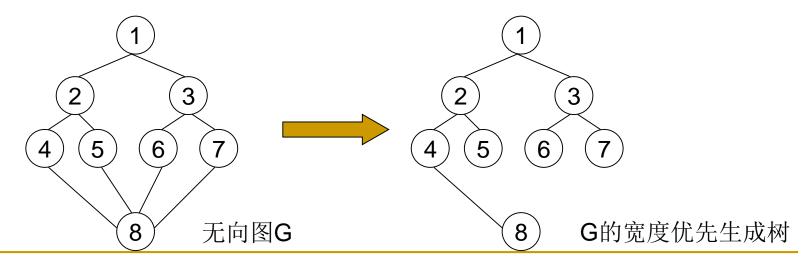


向前边: BFS中由u到达未访问结点w的边(u,w)称为向前边。

宽度优先生成树:

记T是BFS中处理的所有向前边集合。

若G是连通图,则BFS终止时,T构成一棵生成树,称为图G的**宽度优先生成树**。



修改算法BFS,在第1行和第6行分别增加语句T←Φ和T←T∪{(u,w)}。 修改后的算法称为BFS*。

```
procedure BFS*(v)
 VISITED(v)←1;u←v
                        若v是连通无向图中任一结点,调用BFS*,
 Т←Ф
                        算法终止时,T中的边组成G的一棵生成树。
 将Q初始化为空
 loop
   for 邻接于u的所有结点w do
     if VISITED(w)=0 then
                        //w未被检测//
        T \leftarrow T \cup \{(u,w)\}
        call ADDQ(w,Q)
                        //ADDQ将w加入到队列Q的末端//
        VISITED(w)←1
                        //同时标示w已被访问//
     endif
   repeat
   if Q 为空 then return endif
   call DELETEQ(u,Q)
                       //DELETEQ取出队列Q的表头,并赋给变量u//
 repeat
end BFS*
```



证明:

若G是n个结点的连通图,则这n个结点都要被访问,所以除起始点v以外,其它n-1个结点都将被放且仅将被放到队列Q上一次,从而T将正好包含n-1条边,且这些边是各不相同的。即**T是关于n个结点n-1边的无向图**。

同时,对于连通图G,T将包含由起始结点v到其它结点的路径,所以**T是连通的**。

则**T是G的一棵生成树**。

注:有n个结点且正好有n-1条边的连通图恰好是一棵树。



2. 深度优先检索和周游

(1) 深度优先检索

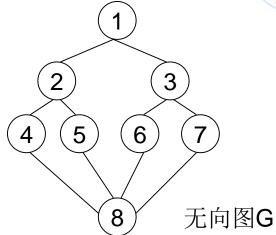
从结点v开始,首先访问v, 给v标上已访问标记; 然后中止 对v的检测,并从邻接于v且尚未 被访问的结点的中找出一个结点 w开始新的检测。在w被检测后, 再恢复对v的检测。当所有可到 达的结点全部被检测完毕后,算 法终止。

```
图的深度优先检索算法
procedure DFS(v)
//已知n结点的图G=(V,E)以及初值置零的数
组VISITED(1:n)。//
  VISITED(v)←1
  for 邻接于v的每个结点w do
     if VISITED(w)=0 then
        call DFS(w)
     endif
   repeat
```

END DFS



例:



DFS结点访问序列:

$$1 \rightarrow 2 \rightarrow 4 \rightarrow 8 \rightarrow 5 \rightarrow 6 \rightarrow 3 \rightarrow 7$$



性质:

- ① DFS可以访问由v可到达的所有结点
- ② 如果t(n,e)和s(n,e)表示DFS对一n结点e条边的图所花的时间和附加空间,则
 - $s(n,e) = \Theta(n)$
 - t(n,e)= Θ(n+e) G采用邻接表表示,或
 - t(n,e)= Θ(n²) G采用邻接矩阵表示



(2) 深度优先周游算法DFT

反复调用DFS,直到所有结点均被检测到。

应用:

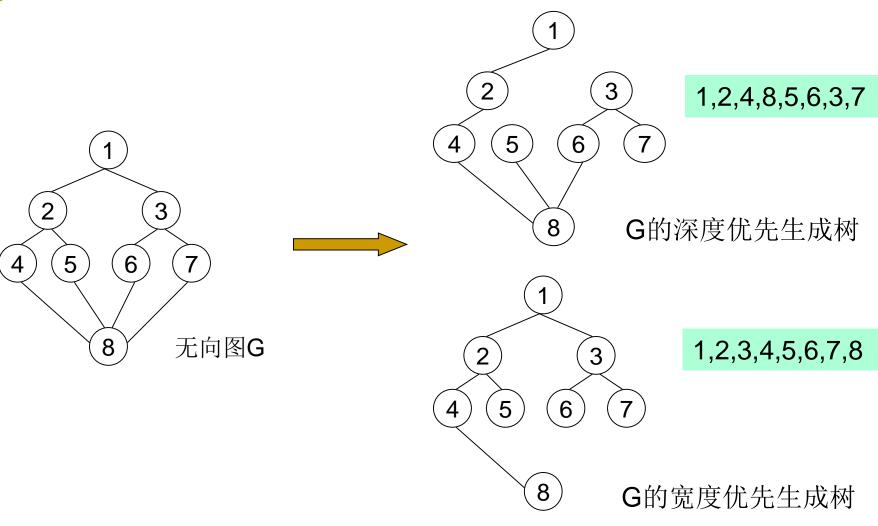
- ① 判定图G的连通性
- ② 连通分图
- ③ 无向图的自反传递闭包矩阵
- ④ 深度优先生成树



生成深度优先生成树的算法

```
Т←Ф
procedure DFS*(v, T)
 VISITED(v)←1
  for 邻接于v的每个结点w do
      if VISITED(w)=0 then
           T \leftarrow T \cup \{(u,w)\}
           call DFS(w,T)
      endif
  repeat
END DFS*
```



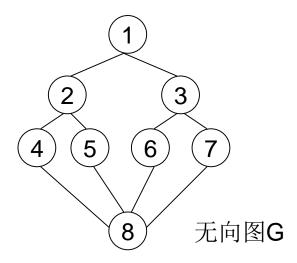




3. D_Search: 深度检索

改造BFS算法,**用栈来保存未被检测的结点**,则得到的新的检索算法称为深度检索(D_Search)算法。

注:结点被压入栈中后将以相反的次序出栈。



例:

检测结点1:

visited(1) = 1 \vee Visited(2)=1 \vee Visited(3)=1

栈状态:



检测结点3 (结点3出栈):

visited(6) = 1 \vee Visited(7)=1

栈状态:



检测结点7(结点7出栈):

3

无向图G

visited(8) = 1

栈状态:

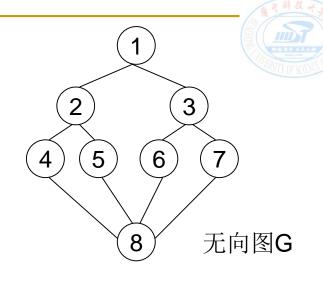
8 3

检测结点8 (结点8出栈):

visited(4) =1 \vee visited(5) =1

栈状态:





检测结点5 (结点5出栈): 检测结点4 (结点4出栈):

栈状态:



栈状态:

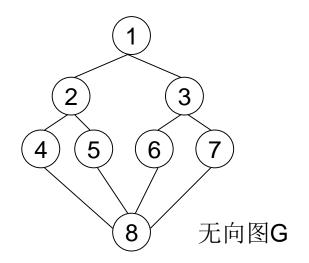
6 2

检测结点6(结点6出栈): 检测结点2(结点2出栈):

栈状态:

栈状态:





D_Search的结点访问序列:

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



五大常用算法设计策略:

分治、动态规划、贪心、回溯和分支限界

参考: http://blog.csdn.net/yapian8/article/details/28240973

带有剪枝的搜索:回溯和分支限界

22.3 回溯法



回溯法是算法设计的基本方法之一。用于求解问题的一组特定性质的解或满足某些约束条件的最优解。

什么样的问题适合用回溯法求解呢?

- 1)问题的解可用一个n元组 $(x_1,...,x_n)$ 的向量来表示;
 - > 其中的x_i取自于某个**有穷集S**_i。
- 2)问题的求解目标是求取一个使某一规范函数P(x₁,...,x_n)取极值或满足该规范函数条件的向量(也可能是满足P的所有向量)。

如何求取满足规范函数的元组?



- 1) 硬性处理法(brute force)
 - □ **枚举**:列出所有候选解,逐个检查是否为所需要的解 假定集合S_i的大小是m_i,则候选元组个数为

$$m = m_1 m_2 \dots m_n$$

- □ 缺点: 盲目求解, 计算量大, 甚至不可行
- 2)寻找其它有效的策略

回溯或分支限界法



回溯(分支限界)法带来什么样的改进?

- 对可能的元组进行系统化搜索,避免盲目求解。
- 。在求解的过程中,逐步构造元组分量,并在此过程中,通过不断修正的规范函数(限界函数)去测试正在构造中的n元组的部分向量(x_1 , …, x_i),看其能否导致问题的解。
- □ 如果判定(x₁, ···, x_i)不可能导致问题的解,则将后面可能要测试的m_{i+1}···m_n个向量一概略去——**剪枝**,这使得相对于硬性处理大大减少了计算量。

概念



约束条件:问题的解需要满足的条件。

可以分为显式约束条件和隐式约束条件。

显式约束条件:一般用来规定每个xi的取值范围。

如 : x_i≥0

即S_i={所有非负实数}

 $x_i = 0$ 或 $x_i = 1$

即 S_i={0,1}

 $I_i \leq x_i \leq u_i$

解空间:实例I的满足显式约束条件的所有元组,构成I的解

空间,即所有x_i合法取值的元组的集合——可行解。

隐式约束条件:用来规定解空间中那些满足规范函数的元组,

◆ 隐式约束条件描述了x_i之间的关系和应满足的条件。



例: 8-皇后问题

在一个8×8棋盘上放置8个皇后,使得任意两个皇后之间都不互相"攻击",即**每两个皇后都不在同一行、同一列或同**一条斜角线上。

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

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



行、列号:1...8

皇后编号:1...8,不失一般性,约定皇后i放到第i行的某一列上。

解的表示:用8-元组 $(x_1,...,x_8)$ 表示,其中 x_i 是皇后i所在的列号。

显式约束条件: $S_i = \{1,2,3,4,5,6,7,8\}, 1 \le i \le 8$

解空间:所有可能的8元组,共有88个。

隐式约束条件:用来描述 x_i 之间的关系,即没有两个 x_i 可以相同

且没有两个皇后可以在同一条斜角线上。

由隐式约束条件可知:可能的解只能是(1,2,3,4,5,6,7,8)的

置换(排列),最多有8!个。



	1	2	3	4	5	6	7	8
1				Q				
						Q		
3								Q
4		Q						
2 3 4 5 6 7 8							Q	
6	Ø							
7			Q					
8					Q			

图中的解表示为一个8-元组为(4,6,8,2,7,1,3,5)

另一个解是:(3,5,2,8,1,4,6,7)

例 子集和数问题



已知n个正数的集合 $W = \{w_1, w_2, ..., w_n\}$ 和正数M。找出W中的和数等于M的所有子集。

例:
$$n = 4$$
 , (w_1 , w_2 , w_3 , w_4) = (11 , 13 , 24 , 7) , M=31。则满足要求的子集有:

- 直接用元素表示: (11,13,7)和(24,7)
- k-元组(用元素下标表示):(1,2,4)和(3,4)
- n-元组(用n元向量表示):(1,1,0,1)和 (0,0,1,1)



子集和数问题解的表示:

形式一:

问题的解为k-元组 $(x_1, x_2, ..., x_k)$, $1 \le k \le n$ 。不同的解可以是大小不同的元组,如(1,2,4)和(3,4)。

显式约束条件: $x_i \in \{j \mid j \to \mathbb{Z} \}$ 数且1 $\leq j \leq n \}$ 。

隐式约束条件: 1)没有两个x_i是相同的;

2) w_{xi}的和为M;

3) x_i<x_{i+1},1≤i<n(避免重复元组)



形式二:

解由 \mathbf{n} -元组 $(x_1, x_2, ..., x_n)$ 表示,其中 $x_i \in \{0,1\}$ 。如果选择了 w_i ,则 $x_i = 1$,否则 $x_i = 0$ 。

例: (1, 1, 0, 1) 和(0, 0, 1, 1)

特点: 所有元组具有统一固定的大小。

显式约束条件: x_i∈{0,1} , 1≤i≤n;

隐式约束条件: $\Sigma (x_i \times w_i) = M$

解空间:所有可能的不同元组,总共有2n个元组

解空间的组织



回溯法将通过系统地检索给定问题的解空间来求解,从而需要有效地组织问题的解空间。

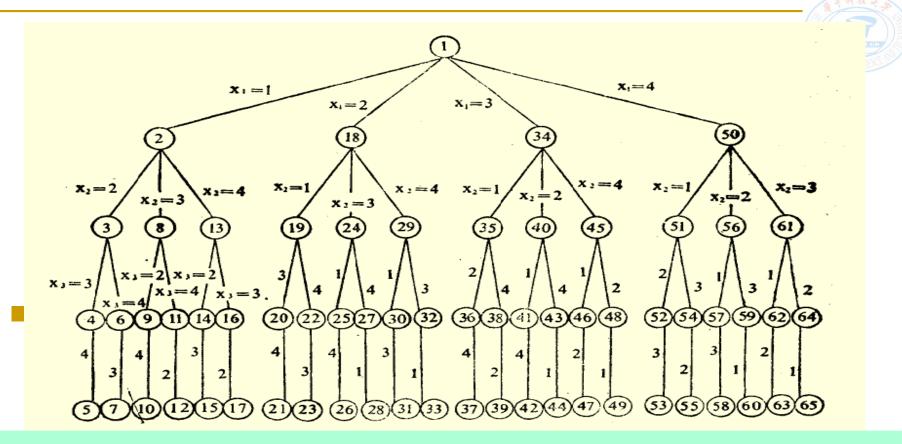
采用何种形式组织问题的解空间?

可以用树结构组织解空间,形成状态空间树。

例 n-皇后问题。8皇后问题的推广,即在n×n的棋盘上放置n个皇后,使得它们不会相互攻击。

解空间:排列问题,解空间由n!个n-元组组成.

实例: 4皇后问题的解空间树结构如下所示:



边:从i级到i+1级的边用 \mathbf{x}_i 的值标记,表示将皇后i放到第i行的第 \mathbf{x}_i 列。如由1级到2级结点的边给出 \mathbf{x}_1 的各种取值:1、2、3、4。

解空间:由从根结点到叶结点的所有路径所定义。

共有4! =24个叶结点,反映了4元组的所有可能排列 ——称为**排列树**。

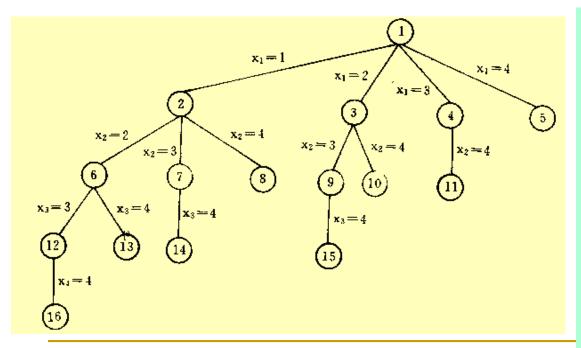
例 子集和数问题的解空间的树结构



两种元组表示形式:

1)元组大小可变 $(x_i < x_{i+1})$

树边标记:由i级结点到i+1级结点的一条边用x_i来表示,表示 k-元组里的第i个元素是已知集合中下标为x_i的元素。

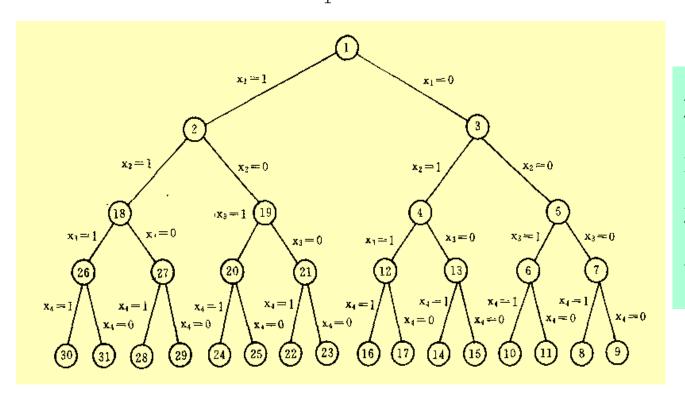


解空间由树中的根结点到 任何结点的所有路径所确 定,包括:(1),(1,2), (1,2,3),(1,2,3,4),(1,2,4), (1,3,4),(1,4),(2),(2,3)等。 共有16个可能的元组 (结点1代表空集)。

2) 元组大小固定:每个都是n-元组

NA A Z

树边标记: 由i级结点到i+1级结点的那些边用 x_i 的值来标记, x_i =1或0。



解空间由根到叶结点的所有路径确定。共有**16**个可能的元组。

共有24=16个叶子结点,代表所有可能的4元组。

关于状态空间树的概念



- 状态空间树:解空间的树结构称为状态空间树(state space tree)
- 问题状态:树中的每一个结点代表问题的一个状态,称为问题状态 (problem state)。
- **状态空间**:由根结点到其他结点的所有路径确定了这个问题的状态 空间(state space)。
- 解状态:是这样一些问题状态S,对于这些问题状态,由根到S的
 那条路径确定了这个问题解空间中的一个元组(solution states)。
- 答案状态:是这样的一些解状态S,对于这些解状态而言,由根到 S的这条路径确定了问题的一个解(满足隐式约束条件 的解)(answer states)。

状态空间树的构造:



以问题的初始状态作为**根结点**,然后系统地生成其它问题 状态的结点。

在状态空间树生成的过程中,结点根据**被检测**情况分为三类:

- □ **活结点**: 自己已经生成,但其儿子结点还没有全部生成并且 有待生成的结点。
- □ **E-结点**(expansion node): 当前正在生成其儿子结点的活结点。
- □ **死结点**: 不需要再进一步扩展或者其儿子结点已全部生成的 结点。



构造状态空间树的两种策略

1. 深度优先策略:当E-结点R一旦生成一个新的儿子C时, C就变成一个新的E-结点,当完全检测了

子树C之后,R结点再次成为E-结点。

2. 宽度优先策略:一个E-结点一直保持到变成死结点为止。

限界函数:在结点生成的过程中,定义一个限界函数,用来

杀死还没有生成全部儿子结点的一些活结点

——这些活结点已无法满足限界函数的条件, 因此不可能导致问题的答案。



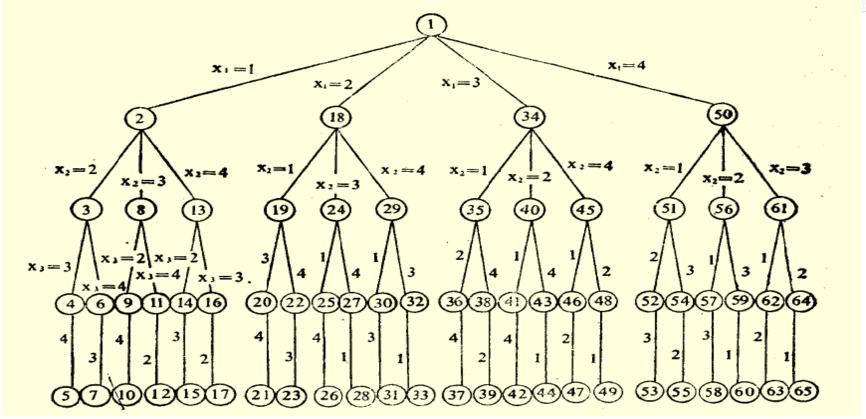
回溯法:使用限界函数的深度优先状态结点生成方法 称为回溯法(backtracking)

■ 分支-限界方法:使用限界函数的**E结点一直保持到死**

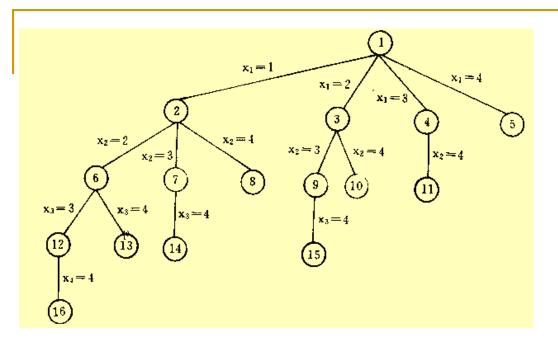
为止的状态结点生成方法称为分支-限界方法

(branch-and-bound)

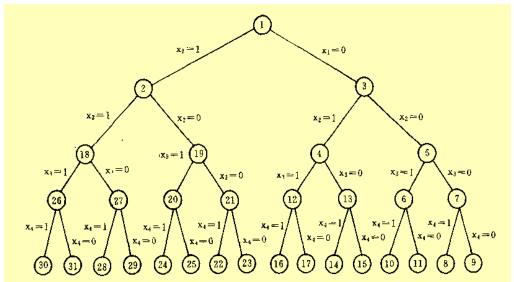




深度优先策略下的结点生成次序(结点编号)(没有剪枝的情形)



利用<mark>队列</mark>的宽度优先策略下的结点生成次序(BFS)



利用<mark>栈</mark>的宽度优先策略 下的结点生成次序 (D-Search)

(没有剪枝的情形)

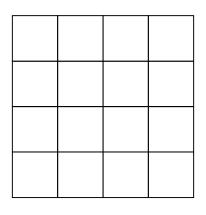


例:4-皇后问题的回溯法求解

- **限界函数**:如果(x₁,x₂,...,x_{i-1})是到当前E结点的路径, 那么x_{i-1}的儿子结点x_i是一些这样的结点, 它们使得(x₁,x₂,...,x_{i-1},x_i)表示没有两个皇 后处在相互攻击状态的一种棋盘格局。
- 开始状态:根结点1,此时表示棋盘为空,还没有放置任何皇后。
- 结点的生成:依次考察皇后1——皇后n的位置。



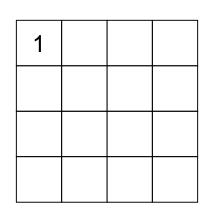
按照自然数递增的次序生成4皇后问题状态空间树中结点的儿子结点。

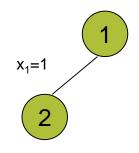


1

根结点1,开始状态,唯一的活结点

解向量: ()



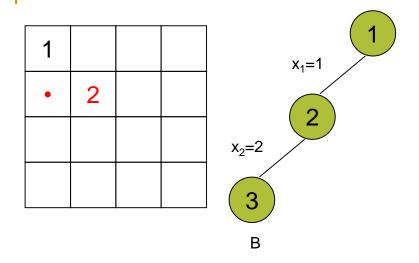


生成结点2,表示皇后1被放到 第1行的第1列上,该结点是从 根结点开始第一个被生成结点。

解向量: (1)

结点2变成新的E结点,下一步 扩展结点2



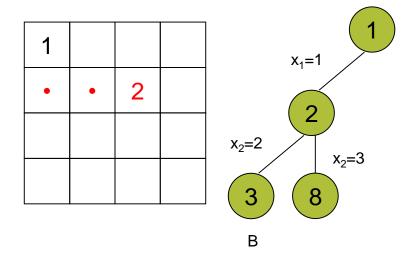


由结点2生成结点3,表示皇后2 放到第2行第2列。

利用限界函数杀死结点3。

返回结点2继续扩展。

(3后面的结点4, 5, 6, 7不会 生成)

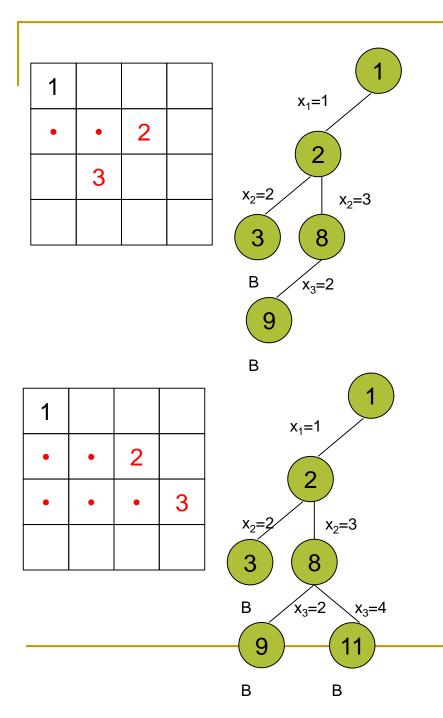


由结点2生成结点8,表示皇后2 放到第2行第3列。

结点8变成新的E结点。

解向量: (1, 3)

从结点8继续扩展。



由结点8生成结点9, 表示皇后3放到第3行第2列。

利用限界函数杀死结点9。

返回结点8继续扩展。

(9后面的结点10不会生成)

由结点8生成结点11,表示皇后3放到第3行第4列。

利用限界函数杀死结点11。

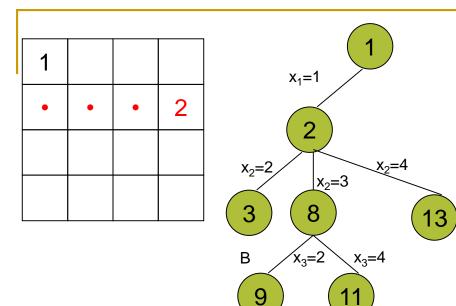
返回结点8继续。

(11后面的结点12不会生成)

结点8的所有儿子已经生成,变成死结点,且没有找到答案结点。

结点8被杀死。

返回结点2继续扩展。

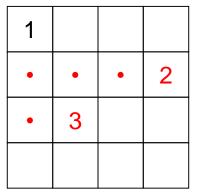


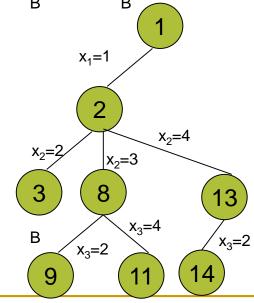
由结点2生成结点13, 表示皇后 2放到第2行第4列。

结点13变成新的E结点。

解向量: (1, 4)

从结点13继续扩展。





由结点13生成结点14, 表示皇 后3放到第3行第2列。

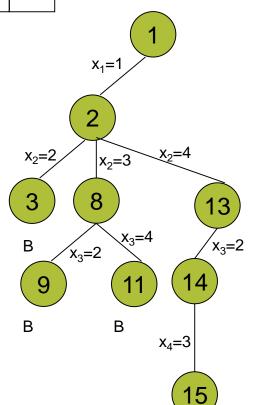
结点14变成新的E结点。

解向量: (1, 4, 2)

从结点14继续扩展。



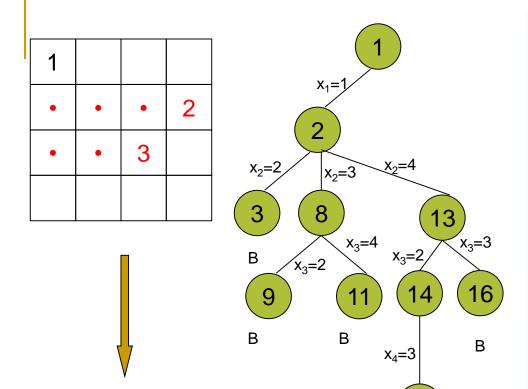
1			
•	•	•	2
•	3		
•	•	4	



由结点14生成结点15, 表示皇后 4放到第4行第3列。

利用限界函数杀死结点15。

返回结点14,结点14不能导致答案结点,变成死结点,被杀死。 返回结点13继续扩展。



15

由结点13生成结点16,表示皇后3放到第3行第3列。

利用限界函数杀死结点16。

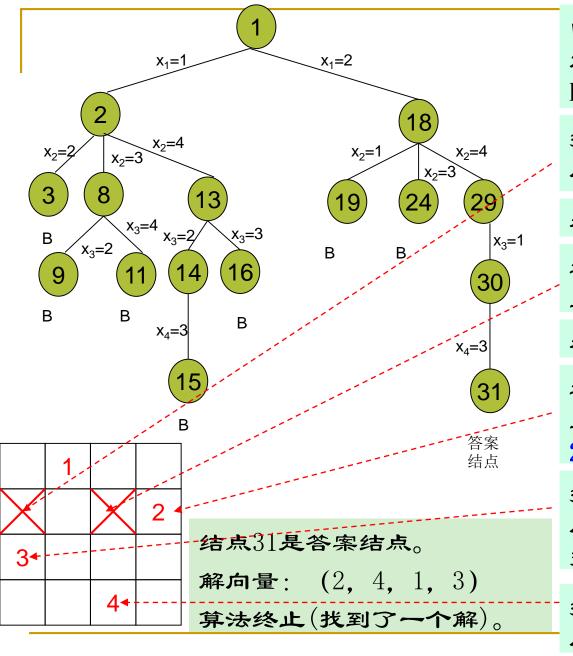
返回结点13,结点13不能导致答案结点,变成死结点, 被杀死。

返回结点2继续扩展。

结点2不能导致答案结点,变成死结点,被杀死。

返回结点1继续扩展。

由结点1生成结点18,即皇 后1放到第1行第2列。



由结点1生成结点18,即皇后1 放到第1行第2列。结点18变成 E结点。

扩展结点18生成结点19,即皇后2放到第2行第1列。

利用限界函数杀死结点19。

返回结点18, 生成结点24, 即 皇后2放到第2行第3列。

利用限界函数杀死结点24。

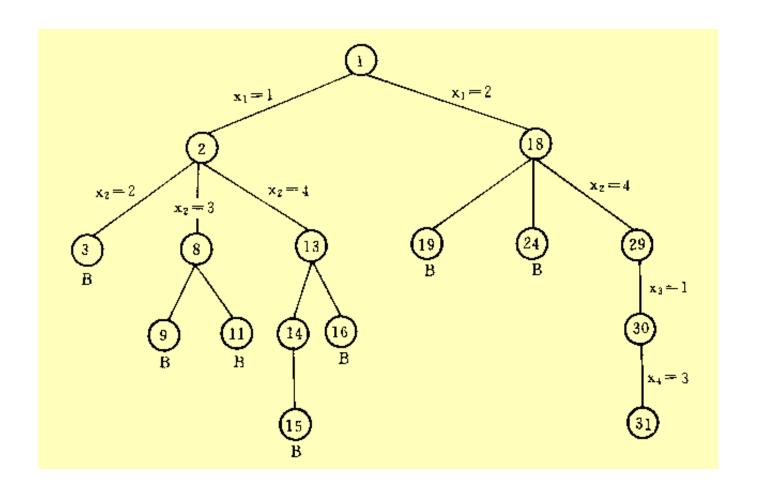
返回结点18, 生成结点29, 即 皇后2放到第2行第4列。结点 29变成E结点。

扩展结点29生成结点30,即皇后3放到第3行第1列。结点30 变成E结点。

扩展结点30生成结点31,即皇后4放到第4行第3列。



用回溯法求解4-皇后问题所生成的树



HARAS SERVING

回溯算法的描述

- 设(x₁, x₂, ...x_{i-1})是由根到结点x_{i-1}的路径。
- $T(x_1, x_2, ...x_{i-1})$ 是下述所有结点 x_i 的集合,它使得对于每一个 x_i , $(x_1, x_2, ... x_{i-1}, x_i)$ 是由根到结点 x_i 的路径。
- 限界函数B_i:如果路径(x₁, x₂, ...x_i)不可能延伸到一个答案
 结点,则B_i(x₁, x₂, ...x_i)取假值,否则取真值。
- 解向量X(1:n)中的每个x_i即是选自集合 T(x₁, x₂, ...x_{i-1})且使B_i
 为真的x_i。



- ◆ 按深度优先的方法从开始结点进行搜索
 - ▶ 开始结点是第一个活结点,也是 E-结点。
 - 》如果能从这个E-结点移动到一个新结点,那么这个新结点将 变成活结点和新的E-结点(旧的E-结点仍是一个活结点)。
 - 》如果不能移到一个新结点,当前的E-结点就"死"了,然后 返回到最近被考察的活结点(回溯),这个活结点重新变成 E-结点。
 - > 当找到了答案或者穷尽了所有的活结点时,搜索过程结束。

回溯法的一般框架



```
procedure BACKTRACK(n)
  integer k, n; local X(1:n)
  k←1
  while k>0 do
    if 还剩有没检验过的X(k)使得
        X(k) \in T(X(1),...X(k-1)) and B(X(1),...X(k))=true
    then
       if(X(1),...,X(k)) 是一条已抵达一答案结点的路径
       then print(X(1),...,X(k)) endif
       k ←k+1 //考虑下一个集合//
    else
       k ←k-1 //回溯到先前的集合//
    endif
  repeat
```

end BACKTRACK

回溯算法的递归表示

```
procedure RBACKTRACK(k)
  global n, X(1:n)
  for 满足下式的每个X(k)
     X(k) \in T(X(1),...X(k-1)) and B(X(1),...X(k))=true do
     if(X(1),...,X(k)) 是一条已抵达一答案结点的路径
        then print(X(1),...,X(k))
     endif
     call RBACKTRACK(k+1)
  repeat
end RBACKTRACK
```

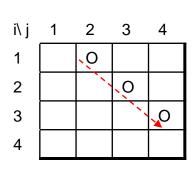
- ◆ 调用: RBACKTRACK(1)。
- ◆ 进入算法时,解向量的前 k-1个分量X(1),...,X(k-1)已 赋值。

说明: 当k>n时, T(X(1),...X(k-1))返 回一个空集,算法不再进入for循环。 算法输出所有的解,元组大小可变。

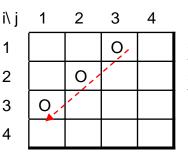
n-皇后问题的求解



- ▶ n元组: (x₁,x₂,...,x_n)
- 怎么判断是否形成了互相攻击的格局?
 - □ 不在同一行上: 约定不同的皇后在不同的行
 - □ 不在同一列上: $x_i \neq x_i$, (i, j ∈ [1:n])
 - □ 不在同一条斜角线上: 如何判定?
- 1)在由左上方到右下方的同一斜角 线上的每一个元素有相同的"**行** 一列"值。
- 2)在由右上方到左下方的同一斜角 线上的每一个元素有相同的"**行 +列**"值。



左上方——右下方相同的"行一列"值 1-2=2-3=3-4



右上方——左下方相同的"行+列"值 1+3=2+2=3+1 判别条件: 假设两个皇后被放置在(i, j)和(k, 1)位置上,

则仅当: i-j=k-l 或 i+j=k+l

时,它们在同一条斜角线上。

即: j-l = i-k 或 j-l = k-i

亦即: 当且仅当 |j-l| = |i-k| 时,两个皇后在同一斜角线上。

过程PLACE(k)根据以上判别条件,判定**皇后k**是否可以放置在当前位置X(k)处(第k行第X(k)列)——满足下述条件即可:

- 不等于前面的X(1), ..., X(k-1)的值, 且
- 不能与前面的k-1个皇后在同一斜角线上。

Place算法



```
procedure PLACE(k)
  //如果皇后k可以放在第k行第X(k)列,则返回true,否则返回false//
   global X(1:k); integer i,k
   i← 1
   while i < k do
      if X(i)=X(k) //在同一列上//
        or ABS(X(i)-X(k))=ABS(i-k) //在同一斜角线上//
        then return(false)
      endif
      i← i+1
   repeat
   return(true)
end PLACE
```

NQUEENS算法



procedure NQUEENS(n)

```
//在n×n棋盘上放置n个皇后,使其不能相互攻击。算法求出所有可能的位置//
 integer k,n, X(1:n);
  X(1)← 0; k←1
                                               //k是当前行,X(k)是当前列//
  while k>0 do
      X(k) \leftarrow X(k) + 1
                                              //移到下一列//
      while X(k) \le n and not PLACE(k) do
                                              //检查是否能放置皇后//
           X(k) \leftarrow X(k) + 1
                                              //当前X(k)列不能放置,后推一列//
      repeat
      if X(k) \leq n
                                               //找到一个位置//
          then if k=n
                                              //是一个完整的解吗? //
                  then print(X)
                                              //是,输出解向量//
                  else k \leftarrow k+1; X(k) \leftarrow 0
                                              //否,转下一皇后//
                endif
      else
          k←k-1
      endif
```

end NQUEENS

repeat

子集和数问题的求解



- 元组大小固定: n元组(x₁,x₂,...,x_n),x_i=1或0
- **结点**: 对于i级上的一个结点,其左儿子对应于**x**_i=**1**,右儿子 对应于**x**_i=**0**。
- 限界函数的选择

约 定: W(i)按非降次序排列

条件一: $\sum_{i=1}^{k} W(i)X(i) + \sum_{i=k+1}^{n} W(i) \ge M$

条件二: $\sum_{i=1}^{k} W(i)X(i) + W(k+1) \le M$

仅当满足上述两个条件时,限界函数B(X(1),...X(k))=true

注:如果不满足上述条件,则X(1),...X(k)根本不可能导致一个答案结点。

子集和数的递归回溯算法



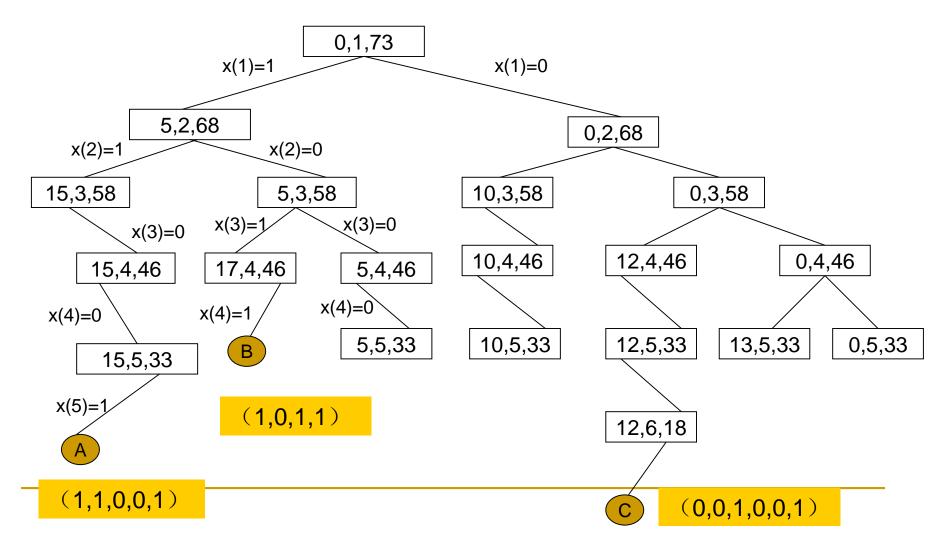
```
procedure SUMOFSUB(s,k,r)
   global integer M,n; global real W(1:n);
   global boolean X(1:n), real r,s; integer k,j
   X(k) ← 1
                                           //生成左儿子,B<sub>k-1</sub>=true,s+W(k)≤M//
   if s+W(k)=M then
                                          //找到答案//
         print(X(j),j\leftarrow1 to k)
                                          //输出答案//
   else if s+W(k)+W(k+1) \le M then //确保Bk=true//
            call SUMOFSUB(s+W(k),k+1,r-W(k))
         endif
   endif
   //生成右儿子,计算B_k的值//
   if s+r-W(k)>=M and s+W(k+1)<=M //确保B<sub>k</sub>=true//
        then X(k) \leftarrow 0
               call SUMOFSUB(s,k+1,r-W(k))
```

end SUMOFSUB

endif

SUMOFSUB的一个实例

- n=6, M=30, W(1:6)=(5,10,12,13,15,18)
- 方形结点: s, k, r, 圆形结点:输出答案的结点, 共生成20个结点





■ 作业:

(1) 分派问题一般陈述如下:给n个人分派n件工作,把工作j分配给第i个人的成本为COST(i,j)。设计一个回溯算法,在给每个人分派一件不同工作的情况下使得总成本最小。

(2) 设W=(5,7,10,12,15,18,20)和M=35,使用过程SUMOFSUB 找出W中使得和数等于M的全部子集并画出所生成的部分状态空间树。