

Projektowanie efektywnych algorytmów

Projekt 1

Wydział Elektroniki Kierunek: Informatyka Paweł Szynal 226026

Prowadzący: mgr inż. Antoni Sterna

Wrocław 2020 r.

Spis treści

1	$\mathbf{W}\mathbf{step}$	2
2	Specyfikacja techniczna	2
3	Analiza problemu	2
4	Opis Algorytmów4.1 Przegląd zupełny4.2 Metoda podziału i ograniczeń	2 2 3
5	Pomiary i wnioski	3

1 Wstęp

Celem projektu było wykonanie programu, wykorzystującego algorytmy programowania dynamicznego, podziału i ograniczeń oraz przeglądu zupełnego do rozwiązania problemu komiwojażera (ang. Travelling Salesman Problem).

2 Specyfikacja techniczna

- Program został wykonany obiektowo w języku c++
- Program akceptuje dane w postaci macierzy odległości
- Czas wykonania algorytmów mierzone był przy wykorzystaniu bibliotek systemowych
- $\bullet\,$ do dynamicznego przechowywania danych została wykorzystana biblioteka Vector

3 Analiza problemu

Problem komiwojażera należy do klasy problemów NP-trudnych. Jest to optymalizacyjny problem, rozwiązaniem którego jest znalezienie minimalnego cyklu Hamiltona (ścieżki prowadzącej przez wszystkie wierzchołki grafu, powracając na końcu do wierzchołka początkowego). W wersji asynchronicznej, odległości pomiędzy wierzchołkami mogą dodatkowo zależeć także od kierunku przejścia pomiędzy nimi. Główną trudnością w rozwiązaniu problemu jest znacząca liczba możliwych kombinacji.

4 Opis Algorytmów

4.1 Przegląd zupełny

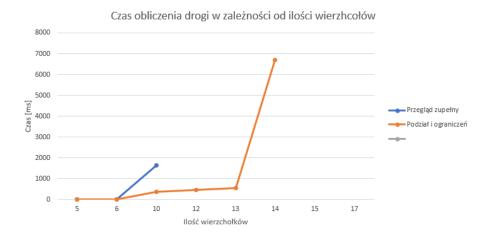
Algorytm przeglądu zupełnego (ang. brute force) polega na przeanalizowaniu wszystkich możliwych przypadków, oraz wybraniu tego o najlepszej wartości. Zaletą tego algorytmu jest pewność, że otrzymany wynik jest najlepszym rozwiązaniem problemu. Poważną jego wadą jest jednak złożoność czasową wynoszącą O(n!), co w praktyce czyni ten algorytm bezużytecznym dla większych zbiorów danych. Zaimplementowany został algorytm przeszukiwania w głąb wywoływany rekurencyjnie ze zmiennymi śledzącymi najkrótszą drogę i koszt.

4.2 Metoda podziału i ograniczeń

Metoda polega przechodzeniu w głąb problemu przy jednoczesnym obliczaniu minimum - upperBound (poprzez metodę redukcji macierzy). Po znalezieniu pierwszej drogi zostaje zaktualizowana wartość lowerBound i wyeliminowane wszystkie elementy które posiadają wartość upperBound większą od lowerBound. Minusem tego algorytmu jest duża złożoność pamięciowa, gdyż dla każdego elementu tworzymy uaktualnioną dla danego elementu kopię macierzy kosztów przejścia pomiędzy wierzchołkami. W najgorszym przypadku odwiedzimy każdy wierzchołek, tak jak przy przeglądzie zupełnym.

5 Pomiary i wnioski

Każdy pomiar został wykonany dziesięciokrotni, a potem uśredniony.



Rysunek 1: Pomiary w [ms] w zależności od ilości wierzchołków

Jak widać algorytmy przeglądu zupełnego i podziału i ograniczeń okazują się nieefektywne już przy odpowiednio 12 i 15 wierzchołkach. Ponadto algorytm podziałów i ograniczeń mimo większej wydajności zużywa dużo więcej pamięci, a jego szybkość nie jest stała - zależna od grafu jak i ilości wierzchołków grafu.