

Nem la dispoziție un număr nelimitat de monede de valori $\{v_1, v_2, ..., v_n\}$ și o sumă S care trebuie plătită.

Să se determine o modalitate de plată a sumei S folosind un număr minim de monede (știind că este posibil să plătim suma S).

Exemplu: Pentru monedele $\{6,3,5,1\}$ şi S=8, plata optimă este 5+3

Principiu de optimalitate

Dacă ultima monedă pe care o folosim pentru plata optimă a unei sume s este v_i , atunci restul monedelor folosite pentru această plată optimă constituie o soluție optimă pentru s – v_i .

Subproblemă:

nr[s] = numărul minim de monede necesare pentru a plati o sumă $s \le S$.

Soluție nr[S]

Ştim direct

$$nr[0] = 0$$

Relație de recurență

```
nr[s] = min\{1 + nr[s - v_i], 1 \le i \le n, v_i \le s\}
```

Ordinea de calcul

```
s = 1, ..., S \rightarrow Complexitate O(nS)
```

Memorarea unei soluţii

```
moneda[s] = indicele i pentru care se realizează minimul din formula pentru nr[s]
```

```
nr[0] = 0; moneda[0] = -1;
```

```
nr[0] = 0; moneda[0] = -1;
for (s = 1; s<=S; s++) {
    nr[s] = ∞; moneda[s] = -1;</pre>
```

```
nr[0] = 0; moneda[0] = -1;
for (s = 1; s \le s; s++) \{
        nr[s] = \infty; moneda[s] = -1;
        for (i=1; i \le n; i++)
              if (\mathbf{v_i} \leq \mathbf{s} \& \& \text{nr}[\mathbf{s} - \mathbf{v_i}] + 1 < \text{nr}[\mathbf{s}])
                      nr[s] = nr[s - v_i] + 1;
                      moneda[s] = i;
scrie nr[S]
```

```
nr[0] = 0; moneda[0] = -1;
for (s = 1; s \le s; s++) \{
        nr[s] = \infty; moneda[s] = -1;
        for (i=1; i \le n; i++)
             if (\mathbf{v_i} \leq \mathbf{s} \& \& \text{nr}[\mathbf{s} - \mathbf{v_i}] + 1 < \text{nr}[\mathbf{s}])
                    nr[s] = nr[s - v_i] + 1;
                    moneda[s] = i;
scrie nr[S]
s = S
for (i = 1; i \le nr[S]; i++) {
            scrie v[moneda[s]]
             s = s - v[moneda[s]]
```

Temă

Dacă valorile monedelor satisfac proprietățile:

```
v_1 \ge v_2 \ge ... \ge v_n = 1 și v_i \mid v_{i-1} \text{ pentru orice } i \in \{2,3,...,n\} strategia Greedy furnizează soluția optimă.
```



Se consideră un dreptunghi cu laturile de m, respectiv n unităţi (m<n). Asupra sa se pot face tăieturi *complete* pe orizontală sau verticală.

Se cere numărul minim de pătrate (cu laturi numere întregi) în care poate fi descompus dreptunghiul.

Exemplu . Un dreptunghi 5 x 6 poate fi descompus în două pătrare de latură 3 și 3 pătrate de latură 2.

Principiu de optimalitate

Subproblemă:

```
a[i][j] = numărul minim de pătrate în care
poate fi descompus un dreptunghi de laturi i şi j
```

Soluție a[m][n]

Ştim direct

Relaţie de recurenţă

 Ordinea de parcurgere a grafului de dependențe (ordinea de calcul)

Ştim direct

```
a[i][1]=i, ∀i=1,...,m
a[1][j]=j, ∀j=1,...,n
a[i][i]=1, ∀=1,...,m
```

Relație de recurență

```
a[i][j] = min{\alpha, \beta}, unde
\alpha = min{a[i][k]+a[i][j-k] | k \le \lfloor j/2 \rfloor}
\beta = min{a[k][j]+a[i-k][j]| k \le \lfloor i/2 \rfloor}
a[j][i] = a[i][j], pentru j \le m
```

 Ordinea de parcurgere a grafului de dependențe (ordinea de calcul)

```
i = 2,...,m; j = i+1,..., n
```

iniţializări

```
for (i=2; i<=m; i++)
    for (j=i+1; j<=n; j++)
        calculul lui a[i][j] conform relaţiei de recurenţă
        if (j<=m)
        a[j][i] = a[i][j]</pre>
```

Metoda Backtracking

Metoda Backtracking

- Complexitatea în timp a algoritmilor joacă un rol esenţial.
- Un algoritm este considerat "acceptabil" numai dacă timpul său de executare este polinomial

Cadru

- $X=X_1 \times ... \times X_n =$ spaţiul soluţiilor posibile (!vectori)
- $\phi: X \to \{0,1\}$ este o **proprietate** definită pe X
- ▶ Căutăm un vector $x \in X$ cu proprietatea $\varphi(x)$
 - condiții interne pentru x

Cadru

Generarea tuturor elementelor produsului cartezian X nu este acceptabilă.

Metoda backtracking încearcă micşorarea timpului de calcul.

Metoda Backtracking

- Vectorul x este construit progresiv, începând cu prima componentă.
- Se avansează cu o valoare x_k dacă este satisfăcută condiția de continuare $\phi_k(x_1,...,x_k)$.
- Condiţiile de continuare rezultă de obicei din φ; ele sunt <u>strict necesare</u>, ideal fiind să fie şi suficiente.

Metoda Backtracking

- Cazuri posibile la alegerea lui x_k :
 - Atribuie şi avansează
 - ☐ Încercare eşuată
 - Revenire
 - Revenire după determinarea unei soluţii

 C_k = mulţimea valorilor consumate din X_k

$$C_{i} \leftarrow \emptyset$$
, $\forall i$; $k \leftarrow 1$;

 $C_k = M$ Mines valorilor consumate din X_k

```
C_i \leftarrow \emptyset, \forall i; k \leftarrow 1; while k > 0 if k = n + 1 retsol(x); k \leftarrow k - 1; {revenire după o soluție}
```

 $C_k = \text{multimea valorilor consumate din } X_k$ $C_i \leftarrow \emptyset$, $\forall i$; $k\leftarrow 1;$ while k>0 if k=n+1retsol(x); $k \leftarrow k-1$; {revenire după o soluție} else if $C_k \neq X_k$

alege $v \in X_k \setminus C_k$; $C_k \leftarrow C_k \cup \{v\}$;

```
C_k = \text{multimea valorilor consumate din } X_k
C_i \leftarrow \emptyset, \forall i;
k\leftarrow 1;
while k>0
  if k=n+1
      retsol(x); k \leftarrow k-1; {revenire după o soluție}
  else
       if C_k \neq X_k
           alege v \in X_k \setminus C_k; C_k \leftarrow C_k \cup \{v\};
           if \phi_{k}(x_{1},...,x_{k-1},v)
                x_k \leftarrow v; k \leftarrow k+1; { atribuie şi avansează }
```

```
C_k = \text{multimea valorilor consumate din } X_k
C_i \leftarrow \emptyset, \forall i;
k\leftarrow 1;
while k > 0
  if k=n+1
      retsol(x); k \leftarrow k-1; {revenire după o soluție}
  else
       if C_k \neq X_k
           alege v \in X_k \setminus C_k; C_k \leftarrow C_k \cup \{v\};
           if \phi_{k}(x_{1},...,x_{k-1},v)
                x_k \leftarrow v; k \leftarrow k+1; { atribuie şi avansează }
                                            { încercare eşuată }
           else
```

```
C_k = \text{multimea valorilor consumate din } X_k
C_i \leftarrow \emptyset, \forall i;
k\leftarrow 1;
while k > 0
  if k=n+1
      retsol(x); k \leftarrow k-1; {revenire după o soluție}
  else
       if C_k \neq X_k
           alege v \in X_k \setminus C_k; C_k \leftarrow C_k \cup \{v\};
           if \phi_{k}(x_{1},...,x_{k-1},v)
                x_k \leftarrow v; k \leftarrow k+1; { atribuie şi avansează }
                                            { încercare eşuată }
           else
     else C_k \leftarrow \emptyset; k \leftarrow k-1; { revenire }
```

▶ Dacă $X_i = \{p_i, p_i + 1,...,u_i\}$ algoritmul devine:

$$x_i \leftarrow p_i - 1$$
, $\forall i=1, \ldots, n$
 $k \leftarrow 1$;

▶ Dacă $X_i = \{p_i, p_i + 1, ..., u_i\}$ algoritmul devine: $x_i \leftarrow p_i - 1$, $\forall i = 1, ..., n$ $k \leftarrow 1$; while k > 0if k = n + 1retsol(x); $k \leftarrow k - 1$; {revenire după o sol.}

else

```
Dacă X_i = \{p_i, p_i + 1, ..., u_i\} algoritmul devine:
x_i \leftarrow p_i - 1, \forall i=1,\ldots,n
k\leftarrow 1;
while k>0
    if k=n+1
          retsol(x); k \leftarrow k-1; {revenire după o sol.}
    else
          if x_k < u_k
                x_k \leftarrow x_k + 1;
```

```
▶ Dacă X_i = \{p_i, p_i + 1, ..., u_i\} algoritmul devine:
x_i \leftarrow p_i - 1, \forall i = 1, \ldots, n
k\leftarrow 1;
while k>0
   if k=n+1
         retsol(x); k \leftarrow k-1; {revenire după o sol.}
   else
         if x_k < u_k
               x_k \leftarrow x_k + 1;
              if \phi_k(x_1,...,x_k)
                    k←k+1; { atribuie şi avansează }
                                    { încercare eşuată }
              else
```

```
Dacă X_i = \{p_i, p_i + 1, ..., u_i\} algoritmul devine:
x_i \leftarrow p_i - 1, \forall i = 1, \ldots, n
k\leftarrow 1;
while k>0
   if k=n+1
         retsol(x); k \leftarrow k-1; {revenire după o sol.}
   else
         if x_k < u_k
               x_k \leftarrow x_k + 1;
              if \phi_k(x_1,...,x_k)
                    k←k+1; { atribuie şi avansează }
                                    { incercare eşuată }
              else
         else x_k \leftarrow p_k - 1; k \leftarrow k - 1; { revenire }
```

Varianta recursivă

```
X_i = \{p_i, p_i + 1, ..., u_i\}
Apelul iniţial este: back (1)
   procedure back(k)
     if k=n+1
           retsol
     else
          for (i=p_k; i\leq u_k; i++) valori posibile
               x_k \leftarrow i;
               if \phi_k(x_1,...,x_k)
                    back(k+1);
                    revenire din recursivitate
    end.
```

Metoda Backtracking

Backtracking = parcurgerea <u>limitată</u> în adâncime a unui arbore

Exemple

- Problema celor n dame
- Colorarea hărților
- Şiruri corecte de paranteze
- Permutări, combinări, aranjamente
- Problema ciclului hamiltonian

Pentru a testa condițiile de continuare ϕ_k (x_1 , ..., x_k) vom folosi funcția cont (k)

Problema celor n dame

Se consideră un caroiaj n×n.

Prin analogie cu o tablă de şah (n=8), se doreşte plasarea a n dame pe pătrățelele caroiajului, astfel încât să nu existe două dame una în bătaia celeilalte (adică să nu existe două dame pe aceeaşi linie, coloană sau diagonală).

Problema celor n dame

Reprezentarea soluţiei

Condiţii interne (finale)

Condiţii de continuare

Problema celor n dame

Reprezentarea soluţiei

```
\mathbf{x} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, ..., \mathbf{x}_n\}, unde \mathbf{x}_k = \text{coloana pe care este plasată dama de pe linia } \mathbf{k} \mathbf{x}_k \in \{1, 2, ..., n\} (\mathbf{p}_k = 1, \mathbf{u}_k = \mathbf{n}).
```

Condiţii interne (finale)

```
pentru orice i \neq j: x_i \neq x_j și |x_i - x_j| \neq |j - i|
```

Condiţii de continuare

```
pentru orice i < k: x_i \neq x_k Şi |x_i - x_k| \neq k - i
```

Problema celor n dame

```
boolean cont(int k) {
  for (int i=1; i < k; i++)
     if((x[i]==x[k]) \mid | (Math.abs(x[k]-x[i])==k-i))
           return false;
     return true;
void retsol(int[] x) {
  for (int i=1; i<=n; i++)
      System.out.print("("+i+","+x[i]+") ");
  System.out.println();
```

Problema celor n dame

```
void backrec(int k) {
     if(k==n+1)
          retsol(x);
     else
          for (int i=1; i <= n ; i++) { //X_k}
              x[k]=i;
              if (cont(k))
                  backrec(k+1);
```

```
void back() {
  int k=1;
  x=new int[n+1]; for(int i=1;i<=n;i++) x[i]=0;
  while (k>0) {
     if (k==n+1) { retsol(x); k--; }//revenire dupa sol
     else{
         if(x[k] < n)
                                  //atribuie
            x[k]++;
            if (cont(k)) k++; //si avanseaza
         else{ x[k]=0; k--; } //revenire
```

Colorarea hărților

Se consideră o hartă cu n ţări.

Se cere colorarea ei folosind cel mult 4 culori, astfel încât oricare două țări vecine să fie colorate diferit

Colorarea hărților

Reprezentarea soluţiei

Condiţii interne (finale)

• Condiţii de continuare (!!pentru x_k)

Colorarea hărților

Reprezentarea soluţiei

```
\mathbf{x} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, ..., \mathbf{x}_n\}, unde \mathbf{x}_k = \text{culoarea cu care este colorată ţara } \mathbf{k} \mathbf{x}_k \in \{1, 2, 3, 4\} (\mathbf{p}_k = 1, \mathbf{u}_k = 4).
```

Condiţii interne (finale)

x_i ≠ x_j pentru orice două țări **vecine** i și j.

▶ Condiţii de continuare (!!pentru x_k)

```
\mathbf{x}_{i} \neq \mathbf{x}_{k} pentru orice ţară i \in \{1, 2, ..., k-1\} vecină cu ţara k
```

```
boolean cont(int k) {
    for(int i=1; i<k; i++)
         if(a[i][k]==1 \&\& x[i]==x[k])
                  return false;
    return true;
void backrec(int k) {
    if(k==n+1)
         retsol(x);
    else
         for(int i=1;i<=4;i++){
                  x[k]=i;
                  if (cont(k))
                      backrec(k+1);
```

```
void back() {
      int k=1;
      x=new int[n+1];
      for (int i=1; i <=n; i++) x[i]=0;
      while (k>0) {
            if (k==n+1) \{ retsol(x); k--; \}
            else{
                 if(x[k] < 4) {
                     x[k]++;
                    if (cont(k))
                       k++;
                 else{ x[k]=0; k--; }
```



 Să se genereze toate şirurile de n paranteze ce se închid corect (n par)

Reprezentarea soluţiei

Condiţii interne (finale)

Reprezentarea soluţiei

```
\mathbf{x} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, ..., \mathbf{x}_n\}, \text{ unde}
\mathbf{x}_k \in \{0,1\}

Notăm dif = \mathbf{nr}_{(} - \mathbf{nr}_{)}
```

Condiţii interne (finale)

Reprezentarea soluţiei

```
\mathbf{x} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, ..., \mathbf{x}_n\}, \text{ unde}
\mathbf{x}_k \in \{0,1\}

Notăm dif = \mathbf{nr}_{(} - \mathbf{nr}_{)}
```

Condiţii interne (finale)

```
dif=0
dif≥0 pentru orice secvenţă {x<sub>1</sub>, x<sub>2</sub>,..., x<sub>k</sub>}
```

```
dif ≥ 0 -> doar necesar
```

Reprezentarea soluţiei

```
\mathbf{x} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, ..., \mathbf{x}_n\}, \text{ unde}
\mathbf{x}_k \in \{'(', ')'\}
Notăm dif = \mathbf{nr}_{(} - \mathbf{nr}_{)}
```

Condiţii interne (finale)

```
dif=0
dif≥0 pentru orice secvenţă {x<sub>1</sub>, x<sub>2</sub>,..., x<sub>k</sub>}
```

```
dif ≥ 0 -> doar necesar
dif ≤ n-k -> şi suficient
```

```
void back() {
    dif=0;
    back(1);
}
void back(int k) {
    if(k==n+1)
         retsol(x);
    else{
         x[k]='(';
         dif++;
         if (dif \ll n-k)
             back(k+1);
         dif--;
         x[k]=')';
         dif--;
         if (dif >= 0)
             back(k+1);
         dif++;
```

Metoda Backtracking

- Variantele cele mai uzuale întâlnite în aplicarea metodei backtracking sunt următoarele:
 - soluţia poate avea un număr variabil de componente şi/sau
 - dintre ele alegem una care optimizează o funcţie dată

Exemplu: Fie $a=(a_1,...,a_n) \in \mathbb{Z}^n$. Să se determine un subșir crescător de lungime maximă.

Completăm cu $-\infty$ şi $+\infty$: $a_0 \leftarrow -\infty$; $n \leftarrow n+1$; $a_n \leftarrow +\infty$.

Reprezentarea soluţiei

$$\mathbf{x} = \{\mathbf{x}_1, \mathbf{x}_2, ..., \mathbf{x}_k\}, \text{ unde}$$

 $\mathbf{x}_k \in \{1, ..., n\}$

Condiţii interne (finale)

$$\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 + \dots + \mathbf{x}_k = \mathbf{n}$$

Pentru unicitate: $\mathbf{x}_1 \le \mathbf{x}_2 \le \dots \le \mathbf{x}_k$

$$\mathbf{x}_{k-1} \leq \mathbf{x}_k \longrightarrow \mathbf{x}_k \in \{\mathbf{x}_{k-1}, \dots, n\}$$

 $\mathbf{x}_1 + \mathbf{x}_2 + \dots + \mathbf{x}_k \leq n$

```
void retsol(int[] x, int k) {
       for (int i=1;i<=k;i++)
           System.out.print(x[i]+" ");
       System.out.println();
 void backrec() {
       x=new int[n+1];
       x[0]=1;
       s=0;
       backrec(1);
```

```
void backrec(int k) {
      for (int i=x[k-1];i<=n;i++) {
            x[k]=i;
            if(s+x[k] \le n)/cont
                if (s+x[k]==n) {//este solutie
                      retsol(x, k);
                      return;
                else{
                      s+=x[k];
                      backrec(k+1);
                      s=x[k];
             else
                return;
```

```
void back() {
  int k=1, s=0; int x[]=new int[n+1];
  x[1]=0;
  while (k>=1) {
     if(x[k] < n) {
       x[k]++; s++;
       if (s<=n) {//cont
          if (s==n) {//dc este sol
               retsol(x,k);
               s=s-x[k]; k--;//revenire
          else{ k++; x[k]=x[k-1]-1; s+=x[k]; //avansare
       }
       else{ s=s-x[k]; k--; //revenire
```

Backtracking în plan

- Se consideră un caroiaj (matrice) A cu m linii şi n coloane. Poziţiile pot fi:
 - libere: a_{ij}=0;
 - ocupate: $a_{ij}=1$.

Se mai dă o poziție (i_0,j_0) . Se caută toate drumurile care ies în afara matricei, trecând numai prin poziții libere.

Backtracking în plan

Mişcările posibile sunt date printr-o matrice depl cu două linii şi ndepl coloane. De exemplu, dacă deplasările permise sunt cele către pozițiile vecine situate la Est, Nord, Vest şi Sud, matricea are forma:

$$\begin{pmatrix}
1 & 0 & -1 & 0 \\
0 & -1 & 0 & 1
\end{pmatrix}$$

Bordăm matricea cu 2 pentru a nu studia separat ieşirea din matrice.

Backtracking în plan

- Dacă poziţia este liberă şi putem continua, setăm a_{ij}=-1 (a fost atinsă), continuăm şi apoi repunem a_{ij}←0 (întoarcere din recursivitate).
- Pentru refacerea drumurilor reţinem un vector cu poziţiile parcurse sau pentru fiecare poziţie atinsă memorăm legătura la precedenta.

```
void back(i, j) {
   for (t = 1; t \le ndepl; t++) {
     ii = i + depl[1][t]
     jj = j + depl[2][t];
     if (a[ii][jj] == 1)
     else
        if (a[ii][jj] == 2)
          print(x,k);
       else
           if (a[ii][jj] == 0) {
               k = k+1; //creste
               x_k \leftarrow (ii, jj);
               a[i][j] = -1; //marcam
               back(ii, jj);
               a[i][j] = 0; //demarcam
               k = k-1; //scade
```

Apel:

$$x_1 \leftarrow (i0, j0);$$
 $k = 1;$
back(i0, j0)