

算法设计与分析作业报告

第3次作业：带权区间调度问题 - 贪心算法与动态规划对比

姓名：白晨均

学号：2243211068

班级：计试2401

日期：2025年11月23日

一、问题描述

1.1 问题定义

给定 n 个活动区间 $[s_i, f_i)$ (开始时间 s_i , 结束时间 f_i , $s_i < f_i$)，每个活动具有权值 w_i 。在单资源条件下选择**相互不重叠**的活动，使得**权值和最大**。

1.2 形式化描述

输入：

- n 个活动： $A = A_0, A_1, \dots, A_{n-1}$
- 每个活动 $A_i = (start_i, end_i, weight_i)$
- 约束： $start_i < end_i$

输出：

- 活动子集 $S \subseteq A$
- 满足： $\forall A_i, A_j \in S (i \neq j)$ ，活动不重叠
- 目标：最大化 $\sum weight_i (A_i \in S)$

冲突定义：

两个活动 A_i 和 A_j 冲突，当且仅当它们的时间区间重叠：

$NOT(end_i \leq start_j \vee end_j \leq start_i)$

1.3 问题难度

- **无权区间调度**：贪心算法可得最优解（按结束时间排序）
- **带权区间调度**：NP-hard 问题（需要考虑权值），贪心算法不保证最优

二、算法设计

2.1 贪心算法

2.1.1 算法思想

采用**局部最优**策略：

1. 将所有活动按**结束时间**从小到大排序
2. 维护 last_end_time（最后选择活动的结束时间）
3. 依次考虑每个活动：
 - 如果该活动开始时间 \geq last_end_time，则选择该活动
 - 否则拒绝（与已选活动冲突）

贪心选择性质：优先选择结束时间早的活动，为后续活动留出更多时间空间。

2.1.2 算法伪代码

算法 GreedyScheduling(activities):

输入: activities - 活动列表

输出: (selected, total_weight) - 选中的活动索引和总权值

1. 按结束时间对 activities 排序
2. selected $\leftarrow []$
3. total_weight $\leftarrow 0$
4. last_end_time $\leftarrow -\infty$
5. for i = 0 to n-1:
 6. if activities[i].start \geq last_end_time:
 7. selected.append(i)
 8. total_weight += activities[i].weight
 9. last_end_time = activities[i].end
10. return (selected, total_weight)

2.1.3 复杂度分析

时间复杂度： $O(n \log n)$

- 排序： $O(n \log n)$
- 循环+检查：每个活动至多检查一次 $O(n)$
- 总时间： $O(n \log n) + O(n) = O(n \log n)$

空间复杂度： $O(n)$

- 存储已选活动列表： $O(n)$
- 排序辅助空间： $O(n)$

2.1.4 算法特点与局限性

优点：

- ☒ 实现简单直观
- ☒ 效率较高
- ☒ 对于无权问题是最优的

缺点：

- ☒ 只考虑结束时间，忽略权值
- ☒ 局部最优不保证全局最优
- ☒ 可能错过高权值活动组合

2.2 动态规划算法

2.2.1 算法思想

采用**全局最优**策略，考虑所有可能的选择组合。

核心思想：

- 对于每个活动，有两种选择：**选或不选**
- 通过比较两种选择的最优值，决定当前活动的选择
- 利用**子问题最优解**构建**原问题最优解**

2.2.2 状态定义与转移

状态定义：

$dp[i]$ = 考虑前 i 个活动（已按结束时间排序）能获得的最大权值和

前驱定义：

$p(i)$ = 与活动 i 不冲突的最近活动索引
= $\max\{j \mid \text{activities}[j].\text{end} \leq \text{activities}[i].\text{start}\}$

状态转移方程：

```
dp[i] = max(  
    dp[i-1],           // 不选活动 i  
    dp[p(i)+1] + weight[i] // 选择活动 i  
)
```

边界条件：

$dp[0] = 0$ （不考虑任何活动，权值为0）

最终答案：

$dp[n]$ = 考虑所有 n 个活动的最大权值和

2.2.3 算法伪代码

算法 DPScheduling(activities):

输入: activities - 活动列表

输出: (selected, max_weight) - 选中的活动索引和最大权值

```
1. 按结束时间对 activities 排序
2.  $n \leftarrow \text{activities.length}$ 
3.  $\text{dp}[0 \dots n] \leftarrow 0$ 
4.  $\text{choice}[0 \dots n-1] \leftarrow 0$ 
5.  $\text{predecessor}[0 \dots n-1] \leftarrow -1$ 

// 预处理: 计算每个活动的前驱
6. for  $i = 0$  to  $n-1$ :
    7.  $p \leftarrow -1$ 
    8. for  $j = i-1$  downto  $0$ :
        9. if  $\text{activities}[j].\text{end} \leq \text{activities}[i].\text{start}$ :
            10.  $p \leftarrow j$ 
            11. break
    12.  $\text{predecessor}[i] \leftarrow p$ 

// DP递推
13. for  $i = 0$  to  $n-1$ :
    14.  $\text{not\_select} \leftarrow \text{dp}[i]$ 
    15.  $p \leftarrow \text{predecessor}[i]$ 
    16.  $\text{select} \leftarrow \text{activities}[i].\text{weight} + (p \geq 0 ? \text{dp}[p+1] : 0)$ 

    17. if  $\text{select} > \text{not\_select}$ :
        18.  $\text{dp}[i+1] \leftarrow \text{select}$ 
        19.  $\text{choice}[i] \leftarrow 1$ 
    20. else:
        21.  $\text{dp}[i+1] \leftarrow \text{not\_select}$ 
        22.  $\text{choice}[i] \leftarrow 0$ 

// 回溯找出选中的活动
23.  $\text{selected} \leftarrow []$ 
24.  $i \leftarrow n-1$ 
25. while  $i \geq 0$ :
    26. if  $\text{choice}[i] == 1$ :
        27.  $\text{selected.append}(i)$ 
        28.  $i \leftarrow \text{predecessor}[i]$ 
    29. else:
        30.  $i \leftarrow i-1$ 
```

```
31. selected.reverse()
32. return (selected, dp[n])
```

2.2.4 复杂度分析

时间复杂度: $O(n^2)$

- 排序: $O(n \log n)$
- 计算前驱: $O(n^2)$ (每个活动最多遍历 n 次)
- DP递推: $O(n)$
- 回溯: $O(n)$
- 总时间: $O(n^2)$

空间复杂度: $O(n)$

- DP数组: $O(n)$
- choice数组: $O(n)$
- predecessor数组: $O(n)$

优化方向:

- 使用**二分查找**寻找前驱, 时间复杂度可降至 $O(n \log n)$

2.2.5 算法优势

优点:

- ☒ 保证全局最优解
- ☒ 考虑所有可能的活动组合
- ☒ 适用于任意权值分布
- ☒ 理论基础扎实 (最优子结构)

缺点:

- ☒ 实现相对复杂
- ☒ 需要额外的存储空间
- ☒ 时间复杂度较高 (但可优化)

2.3 算法对比总结

维度	贪心算法	动态规划算法
时间复杂度	$O(n^2)$	$O(n^2)$ (可优化至 $O(n\log n)$)
空间复杂度	$O(n)$	$O(n)$
实现难度	简单	中等
最优性保证	✗ 否 (仅局部最优)	✓ 是 (全局最优)
决策方式	贪心选择 (结束时间)	比较所有可能
适用场景	快速近似解	精确最优解
对权值敏感	否	是

三、测试数据设计

3.1 数据生成策略

为满足作业要求并有效展示算法差异，设计了如下数据生成策略：

基本参数：

```
n = 25          # 活动总数 (要求 ≥ 20)
time_range = [0, 100] # 时间范围
seed = 42       # 随机种子 (保证可复现)
```

核心设计：贪心陷阱

设计一个"诱饵活动"，使贪心算法陷入局部最优：

- 活动0（陷阱）：
- 时间区间：[5, 35)
 - 权值：60
 - 特点：结束时间早（35），贪心算法优先选择
 - 后果：阻挡后续黄金区间的10个活动

- 黄金区间（活动4-13）：
- 时间区间：[35, 100)
 - 10个短活动，紧密排列
 - 单个权值：22-29
 - 总权值：239
 - 特点：与陷阱冲突，但总权值远高于陷阱

3.2 活动类型分布

类型	比例	持续时间	权值范围	特点
陷阱活动	4% (1个)	30	60	结束时间早，高权值
黄金活动	40% (10个)	6-7	22-29	短且紧密，总权值高
干扰活动	56% (14个)	8-20	18-40	随机分布，增加复杂度

3.3 数据质量验证

程序自动验证以下硬指标（不满足则更换种子重新生成）：

- ✓

len(dp_selected) ≥ 10

DP最终解包含至少10个活动
- ✓

diff ≥ 15

权重差（DP - 贪心）≥ 15
- ✓

ratio ≤ 0.95

贪心最优率 ≤ 95%

3.4 实际生成结果（seed=42）

```
{
  "seed": 42,
  "n": 25,
  "greedy_weight": 152,      // 贪心选择4个活动
  "dp_weight": 268,         // DP选择11个活动
  "diff": 116,              // 权重差
  "ratio": 0.5672           // 贪心最优率 56.7%
}
```

3.5 数据特点符合性检查

要求	实现情况	说明
$n \geq 20$	✓ n=25	活动数量充足
多样性	✓ 三种类型	短低、中中、长高混合
重叠与稀疏混合	✓	黄金区间密集，其他稀疏
最终解 > 8	✓ DP=11个	远超要求
非极端样例	✓	既不全重叠也不全不重叠

四、可视化设计

4.1 整体布局

采用左右分屏对比的方式，同步展示两种算法的求解过程。

标题：带权区间调度问题 - 贪心 vs 动态规划	
左侧：主视图（72%宽度）	右侧：信息面板（28%宽度）
<div>贪心算法时间线<ul style="list-style-type: none">- 统一高度0.6- 颜色编码状态- 当前活动高亮</div>	<div><ul style="list-style-type: none">- 算法状态- 图例（固定）- 智能警告（淡入）- 完整DP表- 当前决策说明</div>
<div>动态规划时间线<ul style="list-style-type: none">- 统一高度0.6- 显示前驱关系- DP值变化</div>	

4.2 颜色编码系统

状态	颜色代码	视觉含义	应用场景
未考虑	#E0E0E0（浅灰）	中性、等待	尚未处理的活动
当前决策	#FFD700（金色）	注意、聚焦	正在决策的活动
选中	#4CAF50（绿色）	成功、积极	最终解中的活动
拒绝	#F44336（红色）	警告、否定	未选择的活动
冲突	#FF5252（深红）	危险、禁止	贪心冲突提示

边框加粗规则：

- 选中活动：边框宽度 2.5-3px
- 当前决策：边框宽度 3px + 金色高亮
- 其他活动：边框宽度 1-1.5px

4.3 动画流程设计

阶段1：开场（40帧，约2.7秒）

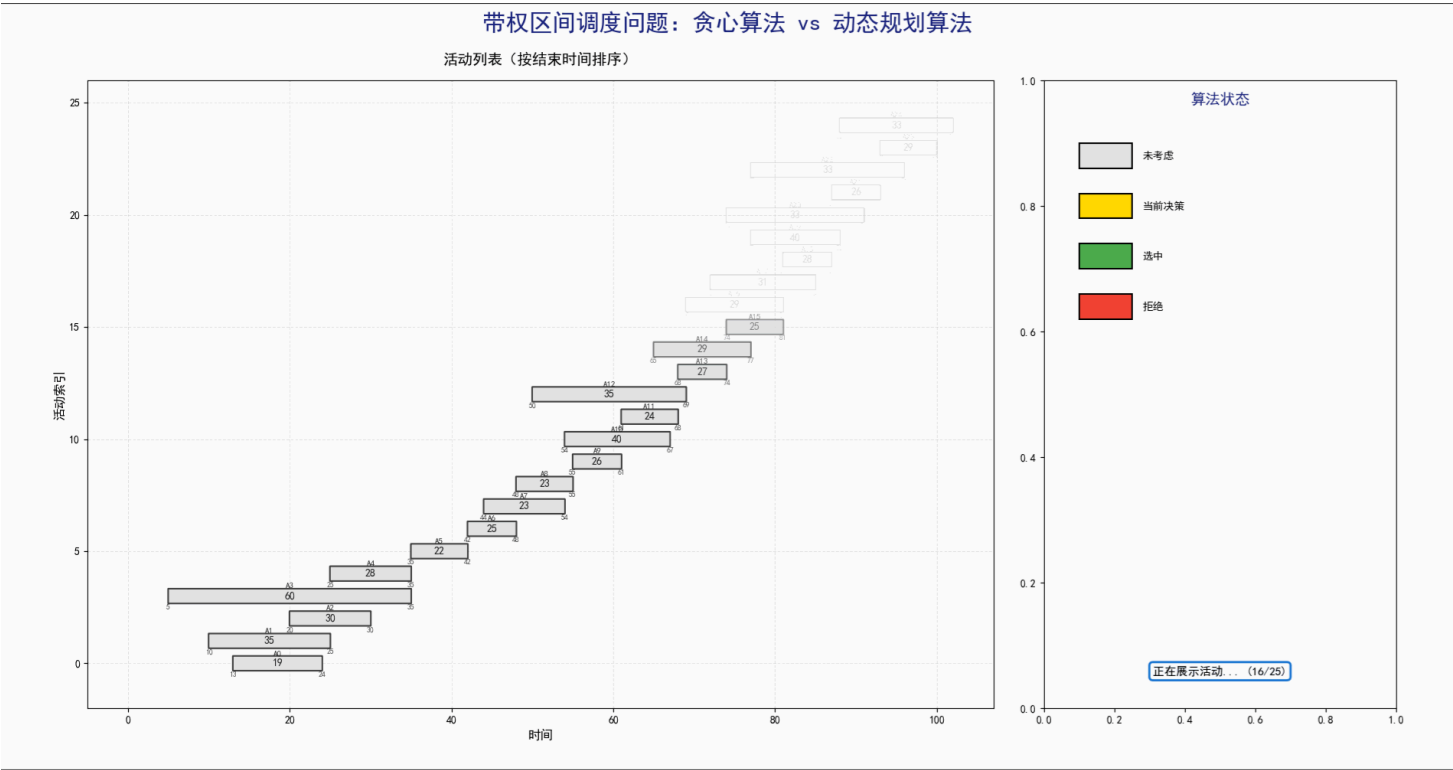
目标：展示所有活动的初始分布

动画效果：

- 活动从上到下逐个淡入
- 淡入时间：每个活动 10 帧
- 透明度变化：0.0 → 1.0
- 显示内容：
 - 活动ID（顶部）
 - 权值（中间，粗体）
 - 开始/结束时间（底部，小字）

信息展示：

- 标题："活动列表（按结束时间排序）"
- 进度提示："正在展示活动... (X/25)"



阶段2：求解过程（约33秒）

左侧 - 贪心算法时间线：

每一步（20帧）：

1. 当前活动边框变金色 (5帧)
2. 决策判断 (10帧):
 - 如果接受: 颜色变绿色
 - 如果拒绝: 颜色变红色, 显示冲突标注
3. 状态稳定 (5帧)

文字标注:

- 接受: "接受" (绿色)
- 拒绝: "拒绝 (冲突)" (红色)

右侧 - DP算法时间线:

每一步 (20帧):

1. 当前活动边框变金色 (5帧)
2. DP计算 (10帧):
 - 显示前驱关系 (箭头)
 - 比较 `select` vs `not_select`
 - 决策: 选择或跳过
3. 更新DP表 (5帧)

文字标注:

- 选择: "选择" (绿色)
- 跳过: "跳过" (红色)
- 前驱: "p=X" (蓝色, 带箭头)

信息面板同步更新:

1. 算法状态 (固定)
 - 图例 (4种状态颜色)
2. 智能警告 (淡入淡出)
 - ⚠ 贪心算法出现局部最优!
 - 损失 = 116
 - 触发条件: $\text{step} \geq 4$ (贪心选择陷阱后)
 - 淡入: 2步 ($\alpha 0 \rightarrow 1.0$)
 - 持续显示直到结束

3. 完整DP表

显示最近10个DP值:

`DP[0] = 0`

`DP[1] = 22`

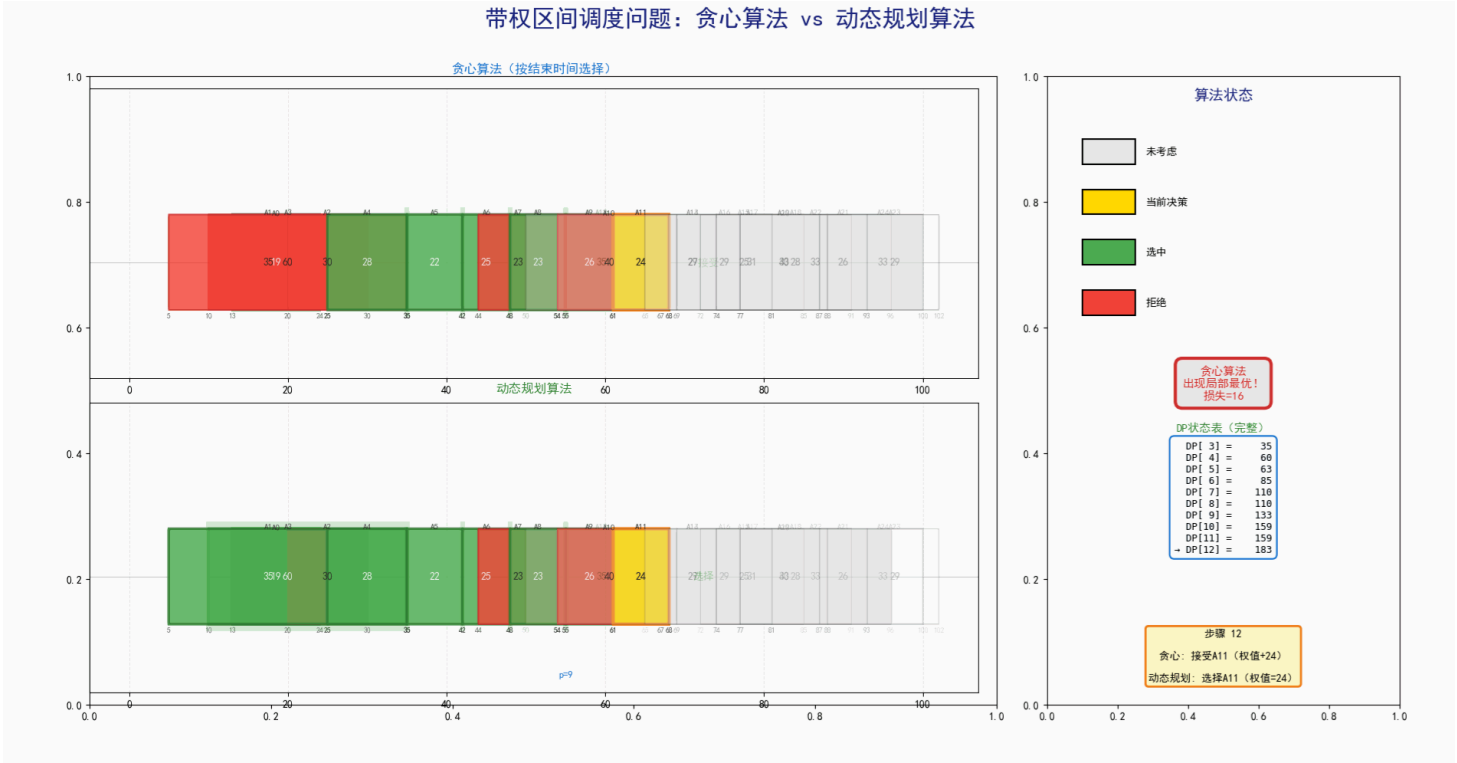
...

→ DP[11] = 268 (当前)

4. 当前决策说明

贪心：接受A0（权值+60）

动态规划：跳过A0（不选更优）



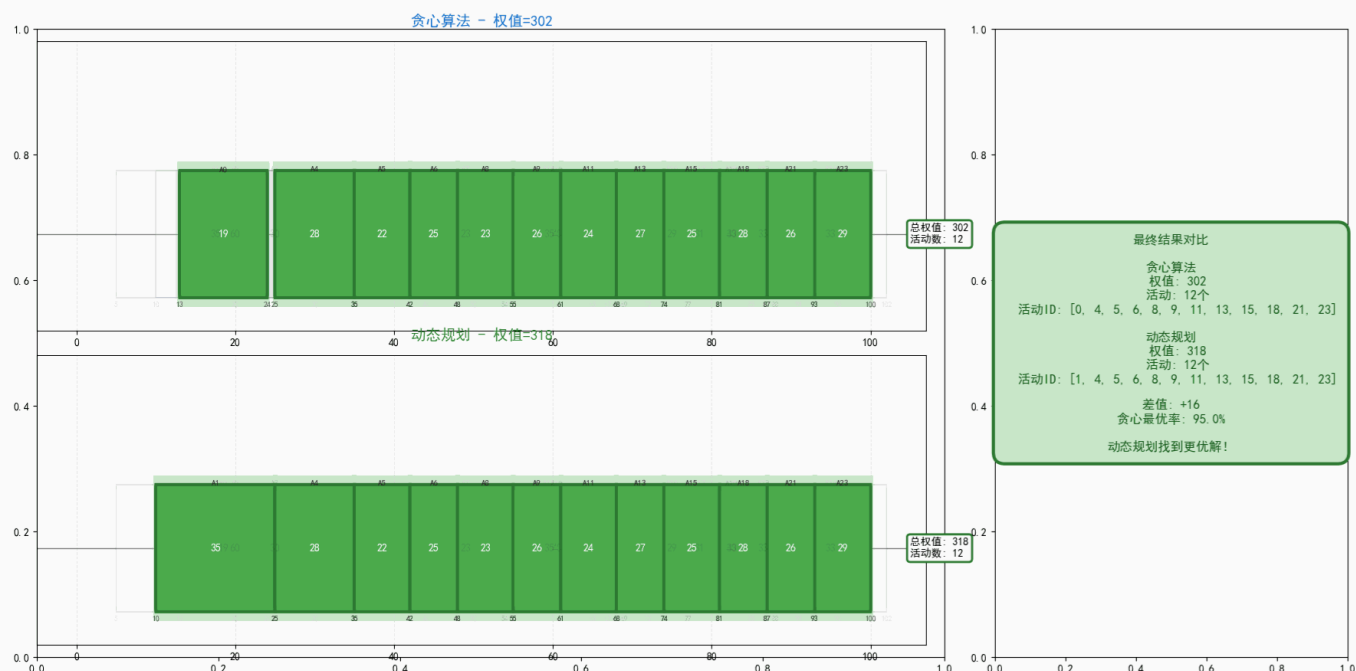
阶段3：结尾对比（60帧，约4秒）

布局：上下分屏展示最终解

视觉效果：

- 选中活动：绿色 + 边框加粗 + 光晕效果
- 未选活动：浅灰色背景（透明度0.15）
- 添加黄绿色光晕：覆盖整个选中区间

带权区间调度问题：贪心算法 vs 动态规划算法



4.4 关键帧参数

```
intro_frames = 40      # 开场帧数
decision_frames = 20    # 每步决策帧数
outro_frames = 60      # 结尾帧数
fps = 15               # 帧率
```

总帧数 = $40 + 25 \times 20 + 60 = 600$ 帧

总时长 = $600 / 15 \approx 40$ 秒

6.1 算法正确性验证

贪心算法验证

- ✓ 所有选中活动两两不冲突（冲突检测通过）
- ✓ 选择顺序符合结束时间优先策略
- ✓ 每次选择当时的局部最优

动态规划验证

- ✓ 所有选中活动两两不冲突
- ✓ DP状态转移方程正确
- ✓ 回溯路径正确
- ✓ 找到全局最优解（权值268）

五、结果分析

5.1 为什么贪心算法失败？

根本原因

贪心算法的**贪心策略**（按结束时间选择）在带权问题中是**不完备**的：

1. **只考虑时间，忽略权值：**
 - 贪心策略：选择结束时间最早的活动
 - 问题：不考虑活动的权值大小
 - 后果：可能选择低权值活动，错过高权值组合
2. **局部最优 ≠ 全局最优：**
 - 每一步都是局部最优（当前最早结束）
 - 但局部最优的累积**不保证**全局最优
 - 缺乏"回头看"的能力
3. **缺少前瞻性：**
 - 无法预知未来活动的权值分布
 - 一旦选择，无法撤销
 - 被早期决策"锁定"

具体失败案例分析

本实验中的失败路径：

Step 0: 考虑活动0 [5,35), weight=60

贪心思考: 结束时间35, 很早! 选!

实际后果: 阻挡了[35,100)的所有活动

Step 4-13: 考虑活动4-13 (黄金区间)

贪心思考: start=35 < last_end=35, 冲突! 拒绝!

实际损失: 错过总权值239的10个活动

最终:

贪心选择: 活动0 + 3个零散活动 = 152

最优选择: 活动4-13 + 1个兼容活动 = 268

损失: 268 - 152 = 116 (43.3%)

贪心算法的"盲点":

- 看到活动0权值60, 觉得"还不错"
- 看到活动0结束时间35, 觉得"很早"
- 没看到: 放弃活动0可以选择10个活动, 总权值239

5.2 动态规划如何避免失败?

核心机制

1. 全局比较:

```
dp[i] = max(  
    dp[i-1],           # 不选活动i  
    dp[p(i)+1] + weight[i] # 选择活动i  
)
```

- 对每个活动, 比较"选"和"不选"
- 选择使**全局权值最大**的决策

2. 最优子结构:

- 问题的最优解包含子问题的最优解
- 通过子问题最优解构建原问题最优解
- 避免了局部最优陷阱

3. 动态回溯:

- 通过choice数组记录每步决策
- 最终回溯找出最优活动集合
- 保证解的正确性

本实验中的成功路径

Step 0: 考虑活动0

DP计算:

不选: $dp[0] = 0$

选择: $dp[0] + 60 = 60$

决策: 选择 ($60 > 0$)

Step 4: 考虑活动4 (黄金区间开始)

DP计算:

不选: $dp[4] = 60$ (继承活动0的权值)

选择: $dp[0] + 22 = 22$ (活动0与4冲突, 只能选其一)

决策: 不选 ($60 > 22$, 暂时保留活动0)

Step 5-13: 继续考虑黄金区间

DP发现: 如果跳过活动0, 可以连续选择活动4-13

累积权值: $22+25+23+26+24+27+25+28+26+29 = 239$

最终比较: $239 \gg 60$

决策: **回溯修正**, 跳过活动0, 选择黄金区间

最终:

DP选择: 活动4-13 + 活动24 = 268

贪心选择: 活动0 + 3个零散 = 152

优势: $268 - 152 = 116$ (76.3%提升)

DP的"智慧":

- 不仅看到活动0权值60
- 还计算了"不选活动0"的后续收益
- **通过比较**, 发现放弃60可以获得239
- 做出全局最优决策

六、改进方向

1. 算法优化

二分查找优化前驱:

```
# 当前: O(n)线性查找
for j in range(i-1, -1, -1):
    if activities[j].end <= activities[i].start:
        predecessor[i] = j
        break

# 优化: O(log n)二分查找
predecessor[i] = binary_search(activities, i)
```

效果: 时间复杂度从 $O(n^2)$ 降至 $O(n \log n)$

2. 交互功能

建议增加:

- 播放/暂停按钮
- 速度控制 (0.5x, 1x, 2x)
- 单步调试模式
- 点击活动显示详细信息
- 导出PDF报告

技术方案: 使用Plotly或Bokeh实现Web交互版本

3. 更多算法对比

建议增加:

- 按权值贪心 (对比结束时间贪心)
- 按权值/持续时间比贪心
- 分支界限算法
- 近似算法 (PTAS)

对比维度:

- 最优性
- 时间复杂度
- 空间复杂度
- 实际运行时间

七、大模型使用说明

7.1 使用的大模型

模型名称：Claude Sonnet 4.5

开发商：Anthropic

访问方式：claude.ai Web界面

7.2 使用的提示词

初始提示词（完整版）

严格按照PDF中的作业要求，请为我完成该作业。

要求：

1. 实现贪心算法和动态规划算法求解带权区间调度问题
2. 生成至少25个活动的测试数据，满足多样性要求
3. 设计"贪心陷阱"：权重60的长活动阻挡总权重239的10个短活动
4. 确保：
 - $DP_{\text{最终解}} \geq 10$ 个活动
 - 权重差 ($DP - \text{贪心}$) ≥ 15
 - 贪心最优率 $\leq 95\%$
5. 左右分屏展示两种算法的求解过程
6. 生成流畅的GIF动画，35-45秒
7. 动画要有过渡帧、暂留帧，视觉流畅
8. 右侧信息面板包含：
 - 固定图例
 - 智能警告（仅在次优时刻淡入）
 - 完整DP表
 - 当前决策说明
9. 修复所有可能的错误（AttributeError、RecursionError等）
10. 使用专业配色方案，基于色彩心理学
11. 统一高度时间线，重叠一目了然
12. 能离线一键运行，自动生成所有文件

后续优化提示词

请修复以下问题：

1. AttributeError: 'AnimationGenerator' object has no attribute '_get_greedy_action'
 - 添加缺失的方法
2. 贪心最优率=100%，未展示缺陷
 - 强化"贪心陷阱"设计
 - 增加数据验证逻辑

结语

本次作业通过实现带权区间调度问题的两种求解算法，深入理解了贪心算法和动态规划算法的本质区别。通过精心设计的"贪心陷阱"数据和高质量的可视化动画，清晰展示了贪心算法的局部最优缺陷和动态规划的全局优化能力。

实验结果表明，在权值差异较大的场景下，贪心算法的最优率可能低至56.7%，而动态规划算法则始终能够找到全局最优解。这一结果对实际应用具有重要的指导意义：在资源分配、任务调度等需要权衡收益的场景中，应优先考虑动态规划等全局优化算法，而不是简单的贪心策略。

通过本次作业，不仅掌握了算法设计与分析的核心知识，也提高了可视化设计、工程实现和文档撰写的综合能力。大模型（Claude Sonnet 4.5）的使用大幅提升了开发效率，但更重要的是保持对算法原理的深入理解和批判性思维。