## 5 贪心策略

**Greedy Strategy** 

#### 引例

股设有4种硬币,面值分别为2角5分、1角、5分和1分。 现在要求以最少的硬币个数找给顾客6角3分。

基于贪心策略: 面值越大,需要的个数越少。通常的做法是: 先拿两个2角5分+1个1角+3个1分。

贪心策略总是做出在<mark>当前</mark>看来最好的选择,并且不从整体上考虑最优,所做出的每一步选择只是局部意义上最优选择(因而效率往往较高),逐步扩大解的规模。当然,我们希望贪心策略得到的最终结果也是整体最优的(上面的解法得到的恰好是最优解),但不能保证必定得到最优解。



例如:面值有1角1分、5分和1分,要找给顾客1角5分。如果还是使用上述贪心策略,得到的解是:1个1角1分+4个1分。而实际上最优解是3个5分。

虽然贪心策略不能保证对所有问题都能得到最优解,但是对很多问题(包括很多著名的问题)都能产生整体最优解。例如,我们今天要介绍的图的单源最短路径问题、最小生成树问题。在有些情况下,虽然不能得到整体最优解,但是结果却是最优解的很好近似。

使用贪心策略的难点在于:证明所设计的算法确实能够正确解决所求解的问题。(正确性证明)



#### 贪心算法与动态规划算法的差异

- ▶ 贪心算法和动态规划算法都要求问题具有最优子结构性质,这是两类算法的一个共同点。但是,对于具有最优子结构的问题应该选用贪心算法还是动态规划算法求解?是否能用动态规划算法求解的问题也能用贪心算法求解?下面研究2个经典的组合优化问题,并以此说明贪心算法与动态规划算法的主要差别。
  - ▶ 0-1背包问题
  - > 背包问题



## 0-1背包问题与背包问题

#### ▶ 0-1背包问题:

- ▶ 给定n种物品和一个背包。物品i的重量是Wi,其价值为Vi,背包的容量为C。应如何选择装入背包的物品,使得装入背包中物品的总价值最大?
- ▶ 在选择装入背包的物品时,对每种物品i只有2种选择,即装入背包或不装入背包。不能将物品i装入背包多次,也不能只装入部分的物品i。

#### ▶ 背包问题:

- $\blacktriangleright$  与0-1背包问题类似,所不同的是在选择物品i装入背包肘,可以选择物品i的一部分,而不一定要全部装入背包, $1 \le i \le n$ 。
- 这两类类问题都具有最优子结构性质,极为相似,但背包问题可以用贪心算法求解得到最优解,而0-1背包问题却用贪心算法求解未必能得到最优解。



- 具体算法可描述如下:

```
void Knapsack(int n, float M, float v[], float
  w[], float x[])
  Sort (n, v, w):
                               算法knapsack的主
  int i:
                               要计算时间在于将
  for (i=1; i \le n; i++) \times [i]=0:
                               各种物品依其单位
  float c=M:
                               重量的价值从大到
  for (i=1; i \le n; i++)
                               小排序。因此,算
                               法的计算时间上界
     if (w[i]>c) break:
                               为O(nlogn)。当然,
     x[i]=1:
                               为了证明算法的正
     c=w[i];
                               确性,还必须证明
                               背包问题具有贪心
  if (i \le n) \times [i] = c/w[i]:
                               选择性质。
```

## 单源最短路径问题

- ▶ G=(V,E)是一个有向图,每条边上有一个非负整数表示长度值,其中有一个节点称为源节点。所谓的单源最短路径问题就是:求解该源节点到所有其它节点的最短路径值。
- ▶不失一般性,假设V={1,2,3,...,n} 并且源节点S=1。 那么该问题可以使用Dijkstra算法来求解,该算法是一种贪心算法,并且能求得最优解。

# 埃德斯加.狄克斯特拉(Edsgar Dijkstra) 1930-2002

- ▶ 1956年,成功设计并实现了在有障碍物的两个地点之间找出一条最短路径的高效算法,这个算法被命名为"狄克斯特拉算法",解决了机器人学中的一个十分关键的问题,即运动路径规划问题,至今仍被广泛应用。
- ▶ 1968年3月,Communications of ACM登出了狄克斯特拉的一封影响深远的信,在信中他根据自己编程的实际经验和大量观察,得出如下结论:一个程序的易读性和易理解性同其中所包含的无条件转移控制的个数成反比关系,也就是说,转向语句的个数愈多,程序就愈难读、难懂。因此他认为"goto语句是有害的",并从而启发了结构化程序设计的思想。
- ▶ 1972年的图灵奖授予荷兰的计算机科学家埃德斯加. 狄克斯特拉。
- ▶ 1983年,ACM为纪念Communications of ACM 创刊25周年,评选出从 1958-1982的四分之一个世纪中在该杂志上发表的25篇有里程碑意义的 论文,每年一篇,狄克斯特拉一人就有两篇入选,是仅有的这样的两 位学者之一。

开始时,我们将所有的节点划分为两个集合X={1},Y={2,3,4,..,n}。所有已经计算好的节点存放在X中,Y中表示还没有计算好的。Y中的每个节点y有一个对应的量λ[y],该值是从源节点到y(并且只经由X中的节点)的最短路径值。

#### ▶ Dijkstra 算法

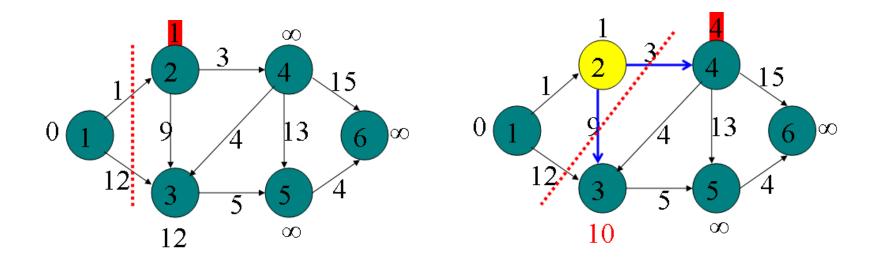
- ▶ 假设 $V = \{1,2,3,...,n\}$  并且s = 1。
- ▶ 选择一个λ[y] 最小顶点y∈Y, 并将其移动到X中。
- $\blacktriangleright$  若y被从Y移动到X中,Y中每个和y相邻的顶点W的 $\lambda[w]$ 都要更新(表示经由y到W的一条更短的路径被发现)。

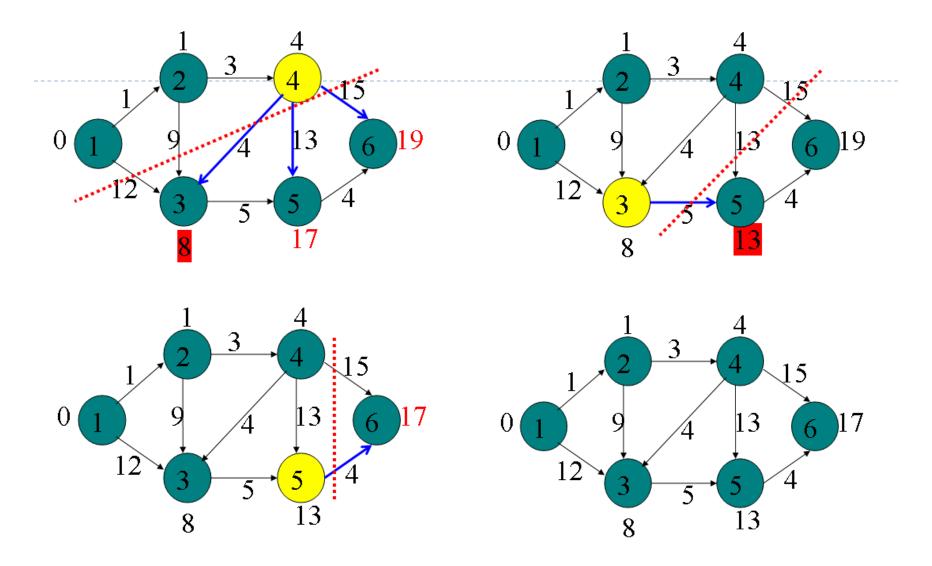
#### 算法框架:

- 1.  $X \leftarrow \{1\}; Y \leftarrow V \{1\}$
- 2. 对于任意一个 $v \in V$ ,如果存在一条边从 1 到v,那么 $\lambda[v]$ =该边的长度。否则 $\lambda[v]=\infty$ ,并设定 $\lambda[0]=0$ 。
- 3. while  $Y \neq \Phi$

对于  $y \in Y$ ,找到最小 $\lambda[y]$  将 y从 Y 移动到 X 中 更新 Y 中和 y相邻顶点的 $\lambda$ 值  $\longleftarrow$  end while

if  $w \in Y$  and  $(y,w) \in E$ and  $\lambda[y]$ +length[y,w]<  $\lambda[w]$ then  $\lambda[w] \leftarrow \lambda[y]$ +length[y,w]





```
Dijkstra算法
1. X=\{1\}; Y \leftarrow V - \{1\}; \lambda[1] \leftarrow 0 //\Theta(n)
2. for y \leftarrow 2 to n
     if y 相邻于1 then λ[y]←length[1,y] //Θ(n)
3.
   else \lambda[y] \leftarrow \infty
                       //O(n)
5.
     end if
6. end for
7. for j\leftarrow 1 to n-1
     令y∈Y, 使得\lambda[y]为最小的 //\Sigma(n-i){i=1,...,n-1}=Θ(n<sup>2</sup>)
8.
9. X \leftarrow X \cup \{y\}
                                  //\Theta(n)
10. Y \leftarrow Y - \{y\}
                   //\Theta(n)
11. for 每条边(y,w) //每条边恰好检查一次,\Theta(m), m=|E|
12.
           if w \in Y and \lambda[y]+length[y,w] < \lambda[w] then
13.
               \lambda[w] \leftarrow \lambda[y] + length[y,w] //\O(m)
14. end if
15. end for
16.end for
```

#### 算法的时间复杂度:

$$T(n) = \Theta(n) + O(n) + \Theta(n^2) + \Theta(n) + \Theta(n) + \Theta(m) + \Theta(m) = \Theta(m+n^2)$$



算法结束后,每个节点的A值就是从源节点到该节点的最短路径值。

回忆: Y中的每个节点y有一个对应的量λ[y],该值是从源节点到y (并且只经由X中的节点)的最短路径值。

正确性证明:对于任意一个节点  $y \in V$ ,使用 $\delta[y]$ 表示源节点到节点y的真正最短路径值,下面我们证明, Dijkstra算法结束后有 $\lambda[y] = \delta[y]$ 。

#### 证明:(数学归纳法)

- 1)  $\mathbf{Z}$   $\mathbf{X}$   $\lambda$ [1] = δ[1] = 0.
- 2) 假设当前将 y从Y中 移动到X 中,并且在y 之前移动到X 中的任何 一个顶点c,都有 $\lambda[c]=\delta[c]$ 。
- (3) 下面证明 $\lambda[y] = \delta[y]$ 。

我们知道:必定存在一条从源节点1到节点y的真正最短路径,该路径长度值用δ[y]表示,并且这条最短路径总可以用以下节点序列表示:

 $1 \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow \dots \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow y$ 

分析: []中的节点,不属于X,就属于Y,必居其一。

沿此方向(逆向)找 到第一个属于X 的节点,不妨称 之为x。

$$1 \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow \dots \rightarrow [] \rightarrow [x] \rightarrow y \qquad (A)$$

$$1 \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow \dots \rightarrow [x] \rightarrow [w] \dots \rightarrow y \qquad (B)$$

1个或1个以上属于Y的节点。

```
1 \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow \dots \rightarrow [] \rightarrow [x] \rightarrow y \tag{A}
\lambda[y] \le \lambda[x] + \text{length}[x, y] //算法要求
        =\delta[x]+length[x,y] //归纳假设
        =\delta[y] //(A)是最短路径
 1 \rightarrow [] \rightarrow [] \rightarrow \dots \rightarrow [x] \rightarrow [w] \dots \rightarrow y \quad (B)
\lambda[y] \le \lambda[w] //由于y在w之前离开Y
         \leq \lambda[x] + \text{length}[x,w] // 算法要求,原因同(A)
          =\delta[x] + length[x,w] //归纳假设
          =\delta[w] //因为(B)是最短路径
          ≤δ[y] //因为(B)是最短路径
```

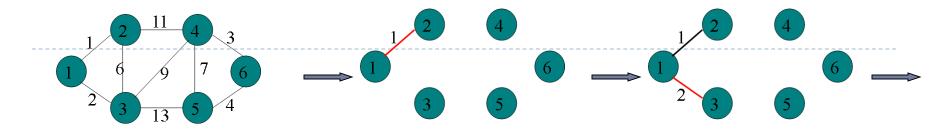


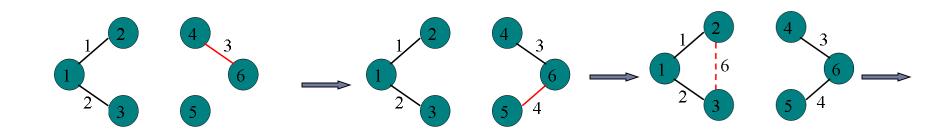
## 最小生成树

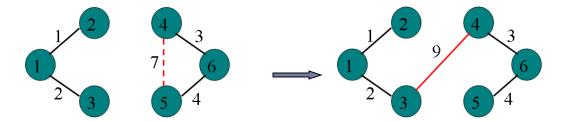
- 设G=(V,E)是连通无向带权图,(V,T)是G的一个子图, 并且T是一颗树,那么称(V,T)是G的生成树。如果T的 权之和是所有生成树中最小的,那么则称之为最小生成树。
- 网络的最小生成树在实际中有广泛应用。例如,在设计通信网络时,用图的顶点表示城市,用边(v,w)的权 c[v][w]表示建立城市v和城市w之间的通信线路所需的费用,则最小生成树就给出了建立通信网络的最经济的方案。
- ▶ 假定G是连通的,如果G是非连通的,那么,可以对 G的每个子图应用求解最小生成树的算法。

#### Kruskal算法

- 1. 对G的边E按权重以非降序排列。
- 2. 初始时输出树T={};依次取排序表中的每条边,若加入T不形成回路,则加入T;否则将其丢弃;
- 3. 不断重复步骤2,直到树T包含n-1条边,算法结束。







```
Kruskal算法
```

- 1. 对E中的边按权重以非降序排列 //O(mlogm)
- 2. for 每个顶点 v ∈ V // $\Theta(n)$
- 3.  $MAKESET(\{v\})$
- 4. end for
- 5. T={}
- 6. while |T| < n-1
- 7. 令(x,y)为E中的下一条边 //取每条边试探, 最多m次
- 8. if FIND(x)≠FIND(y) then //最多2m次查找,原因如上
- 9. 将(x,y)加入T //刚好n-1次, Θ(n)
- 10. UNION(x,y) //如上, n-1次
- 11. end if
- 12. end while

 $O(mlog m) + \Theta(n) + O(m) + O(m) + \Theta(n) + \Theta(n) = O(mlog m + n)$ 



## 正确性证明(课后阅读)

证明:我们只要证明,使用Kruskal 算法过程中,每次循环所得到的T(从空集增至最小生成树)总是图G的最小生成树的子集即可。证明使用归纳法+反证法。

- (1) G总是具有一个最小生成树,不妨记为T\*
- (2) 当前要加入的边为e=(x,y)
- (3) 包含x的那棵子树的所有顶点用X表示,有 $x \in X, y \in V X$
- (4) 假设在e=(x,y)加入之前得到的T均满足T⊂T\*



- 令T'=T∪{e},下面我们要证明T'也是图G的最小生成树的子集。依据归纳假设,有T⊂T\*。
- i) 如果e∈T\*, 显然有T'⊂T\*
- ii) 如果 e  $\not\in$  T\*, 我们知道T\*中必定包含这样一条边e' =(w,z),且w ∈ X, z ∈ V-X, cost(e') ≥ cost(e)。 (否则若cost(e') < cost(e), 则e' 将被选择加入(而不是e)) 下面我们来研究: 如果e' ∈ T\*会带来什么结果。

定义 $T^{**}=T^*-\{e'\}\cup\{e\}$ ,那么 $T^{**}$ 也是图的一个生成树,并且  $cost(T^{**})=cost(T^*)-cost(e')+cost(e)< cost(T^*)$ 。也就是说, $T^*$ 不是最小生成树,矛盾。所以e 必定是属于 $T^*$ 的。也就必定有 $T'\subset T^*$ ,证毕。

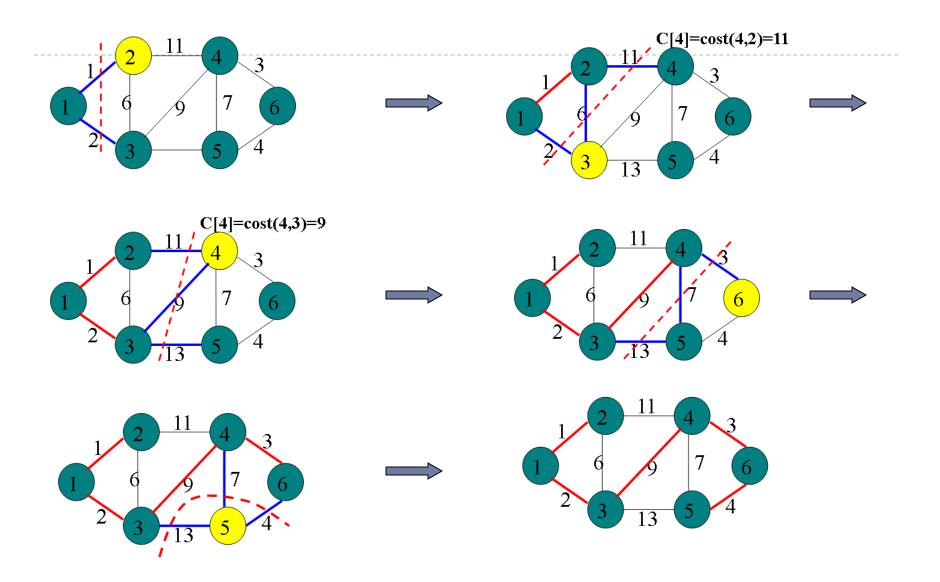
#### Prim算法

- 设G=(V,E)是连通无向带权图, $V=\{1,2,...,n\}$ 。构造G 的最小生成树的 Prim算法的基本思想是:
  - 首先置X={1},
  - 然后,只要X是V的真子集,就作如下的贪心选择:
    - 选取权重最小的边(x,y), 其中 $x \in X$ ,  $y \in Y$ ,
    - 将边(x,y)加入当前的最小生成树,
    - 将顶点y从Y移到X中,
  - 这个过程一直进行到X=V时为止。
- 在这个过程中选取到的所有边恰好构成G的一棵最小生成树。

#### 算法设计要点:

寻找(x,y), 使得x $\in$ X, y $\in$ Y, 且cost(x,y)最小. 候选边(x,y)对应的顶点y $\in$ Y, 可考察y在X中的邻居. 邻居就是X中离y最近的那个点x\*, 即 cost(x\*, y)=min{cost(x, y)|x $\in$ X 且 (x,y)存在} 记x\*=N[y], 定义 C[y]= cost(x\*, y) = cost(y, N[y]). X,Y可用n维{0,1}向量表示, 例X[i]=1表示顶点i $\in$ X.





```
1. T \leftarrow \{\}; X \leftarrow \{1\}; Y \leftarrow V - \{1\} //\Theta(n)
2. for y\leftarrow2 to n //\Theta(n)
3. if y 邻接于1 then //第3~6步, O(n)
4. N[y] \leftarrow 1
5. C[y] \leftarrow cost[1,y]
6. else C[y] \leftarrow \infty
7. end if
8. end for
9. for j←1 to n-1 //寻找MST的n-1条边
10. 令 y∈Y, 使得C[y]最小 //每次\Theta(n), 共n-1次, 计\Theta(n²)
11. T \leftarrow T \cup (y, N[y]) //\Theta(1) \times (n-1) = \Theta(n)
12. X \leftarrow X \cup \{y\}  //\Theta(1) \times (n-1) = \Theta(n)
13. Y←Y - {y} //...
14. for 每个邻接于y的顶点w∈Y //Θ(m)
15. if cost[y,w] < C[w] then //每条边执行1次,共m次
    N[w] ← y //最多m次,\Theta(m)
16.
17. C[w] \leftarrow cost[y,w] //\Theta(m)
18.
    end if
19. end for
20.end for
```

$$\Theta(n) + \Theta(n^2) + \Theta(m) = \Theta(m+n^2)$$

## 哈夫曼编码

- 哈夫曼编码是广泛地用于数据文件压缩的十分有效的编码方法。其压缩率通常在20%~90%之间。哈夫曼编码算法用字符在文件中出现的频率表来建立一个用0,1串表示各字符的最优表示方式。
- 炒给出现频率高的字符较短的编码,出现频率较低的字符以较长的编码,可以大大缩短总码长。

#### > 前缀码

- 对每一个字符规定一个0,1串作为其代码,并要求任一字符的代码都不是其他字符代码的前缀。这种编码称为前缀码。
- > 编码的前缀性质可以使译码方法非常简单

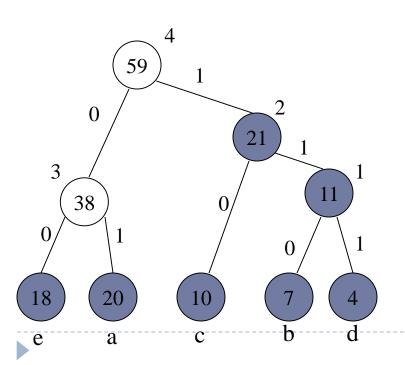
- > 哈夫曼提出构造最优前缀码的贪心算法,由此产生的编码方案 称为哈夫曼编码。
- ▶ 哈夫曼算法以自底向上的方式构造表示最优前缀码的二叉树T。
- 算法以|C|个叶结点开始,执行|C|-1次的"合并"运算后产生最终所要求的树T。
- ▶ 在书上给出的算法huffmanTree中,编码字符集中每一字符C的频率是f(c)。以f为键值的优先队列Q用在贪心选择时有效地确定算法当前要合并的2棵具有最小频率的树。一旦2棵具有最小频率的树合并后,产生一棵新的树,其频率为合并的2棵树的频率之和,并将新树插入优先队列Q。经过n-1次的合并后,优先队列中只剩下一棵树,即所要求的树T。



## 一个实例

▶假设一个文件由字符a,b,c,d,e组成。每个字符的出现频率为

$$f(a)=20, f(b)=7, f(c)=10, f(d)=4, f(e)=18.$$



使用定长编码: 3\*(20+7+10+4+18)=177

使用哈夫曼编码:

a: 01

b: 110

c: 10

d: 111

e: 00

2\*20+3\*7+2\*10+3\*4+2\*18=129

(177-129)/177=27%

#### 算法

输入: n个字符的集合 $C=\{c_1,...c_n\}$ 及其频度 $\{f(c_1),...f(c_n)\}$ 

输出: C的Huffman树(V,T)

1.根据频度将所有字符插入最小堆 H

$$2.V \leftarrow C; T = \{\}$$

- 3.for j←1 to n-1 //n个节点经n-1次合并, 每次少1个节点
- 4.  $c \leftarrow Delete\_Min(H) //O(logn)$
- 5.  $c' \leftarrow Delete Min(H) //O(logn)$
- 6.  $f(v) \leftarrow f(c) + f(c')$
- 7. INSERT(H,v) //O(logn)
- 8.  $V=V \cup \{v\}$
- 9.  $T=T \cup \{(v,c), (v,c')\}$
- 10.end for

$$T(n)=O(n\log n)$$

## 活动安排问题

- ▶ 设有n个活动的集合 $E=\{1, 2, \dots, n\}$ ,其中每个活动 都要求使用同一资源,如演讲会场等,而在同一 时间内只有一个活动能使用这一资源。每个活动i 都有一个要求使用该资源的起始时间si和一个结 東时间fi, 且si〈fi 。如果选择了活动i,则它在 半开时间区间[si, fi)内占用资源。若区间[si, fi)与区间[si, fi)不相交,则称活动i与活动i是 相容的。也就是说,当si≥fi或si≥fi时,活动i 与活动i相容。
- 活动安排问题就是要在所给的活动集合中选出最大的相容活动子集合,是可以用贪心算法有效求解的很好例子。

#### )例

设待安排的11个活动的开始时间和结束时间按结束时间如下:

i	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
S[i]	0	1	2	3	3	5	5	6	8	8	12
f[i]	6	4	13	5	8	7	9	10	11	12	14



输入的活动以其完成时间的**非减序**排列,所以算法greedySelector每次总是选择**具有最早完成时间**的相容活动加入集合A中。直观上,按这种方法选择相容活动为未安排活动留下尽可能多的时间。也就是说,该算法的贪心选择的意义是**使剩余的可安排时间段极大化**,以便安排尽可能多的相容活动。

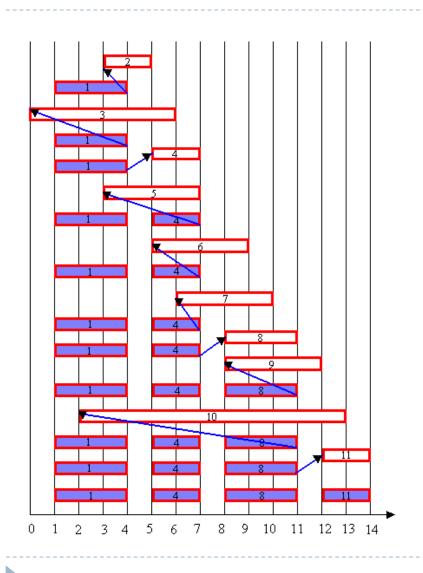
当输入的活动已按结束时间的非减序排列,算法只需0(n)的时间安排n个活动,使最多的活动能相容地使用公共资源。如果所给出的活动未按非减序排列,可以用0(nlogn)的时间重排。



**例:** 设待安排的11个活动的开始时间和结束时间按结束时间的非减序排列如下:

i	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
S[i]	1	3	0	5	3	5	6	8	8	2	12
f[i]	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14





算法greedySelector的 计算过程如左图所示。 图中每行相应于算法的一 次迭代。阴影长条表示的 活动是已选入集合A的活 动,而空白长条表示的活 动是当前正在检查相容性

的活动。

## 多机调度问题

- 多机调度问题要求给出一种作业调度方案,使所给的n 个作业在尽可能短的时间内由m台机器加工处理完成。
- 乡定,每个作业均可在任何一台机器上加工处理,但未完工前不允许中断处理。作业不能拆分成更小的子作业。
- 这个问题是NP完全问题,到目前为止还没有有效的解法。对于这一类问题,用贪心选择策略有时可以设计出较好的近似算法。
- ▶ 设7个独立作业{1,2,3,4,5,6,7}由3台机器M1, M2和M3 加工处理。各作业所需的处理时间分别为 {2,14,4,16,6,5,3}

- 》采用最长处理时间作业优先的贪心选择策略可以设计 出解多机调度问题的较好的近似算法。
- > 按此策略,
  - ▶ 当n≤m时,只要将机器i的[0,t<sub>i</sub>]时间区间分配给作业i即可, 算法只需要O(1)时间。
  - > 当n>m时, 首先将n个作业依其所需的处理时间从大到小排序。然后依此顺序将作业分配给空闲的处理机。算法所需的计算时间为O(nlogn)。

#### 例:

▶ 设7个独立作业{1,2,3,4,5,6,7}由3台机器M<sub>1</sub>, M<sub>2</sub>和M<sub>3</sub>加工处理。各作业所需的处理时间分别为 {2,14,4,16,6,5,3}。按算法greedy产生的作业调度如下图所示,所需的加工时间为17。

