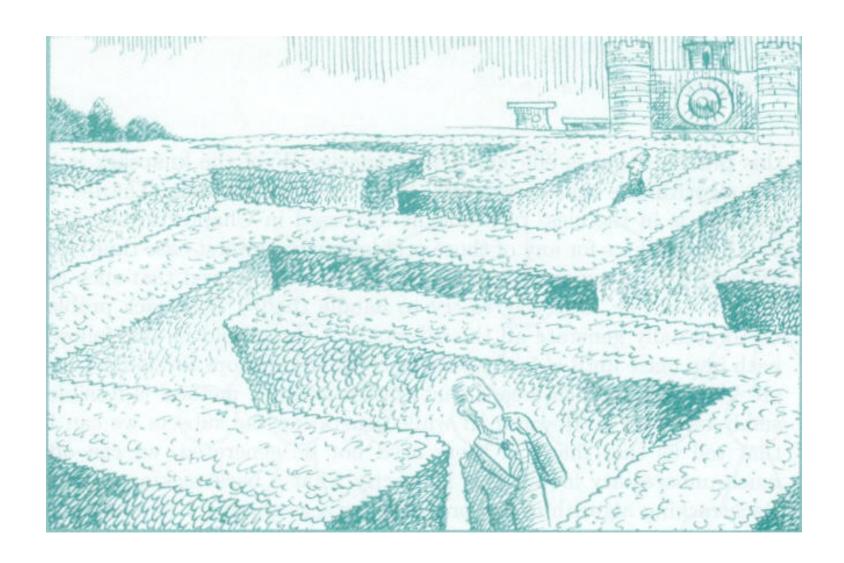
Chap 5. Backtracking

- 1. The Backtracking Technique
- 2. The n-Queens Problems
- 3. Using a Monte Carlo Algorithm
- 4. The Sum-of-Subsets Problem
- 5. Graph Coloring
- 6. The Hamiltonian Circuits Problem
- 7. The 0-1 Knapsack Problem

This material is prepared by Prof. Jaeyoung Choi, Soongsil University.

Backtracking



Depth-First Search (깊이우선검색)

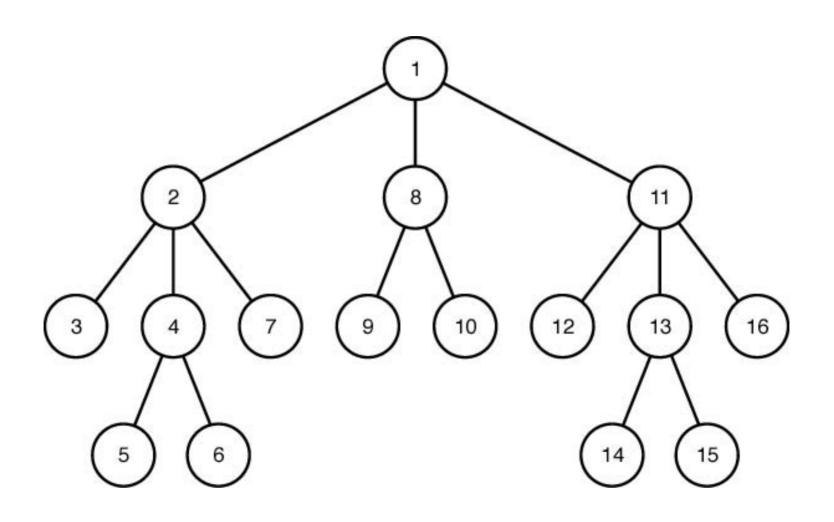
□ 뿌리노드(root)가 되는 노드(node)를 먼저 방문한 뒤, 그 노드의 모든 후손노드(descendant)들을 차례로 (보통 왼쪽에서 오른쪽으로) 방문한다.

(= preorder tree traversal)

```
void depth_first_tree_search (node v) {
    node u;

    visit v;
    for (each child u of v)
        depth_first_tree_search(u)
}
```

Depth-First Search



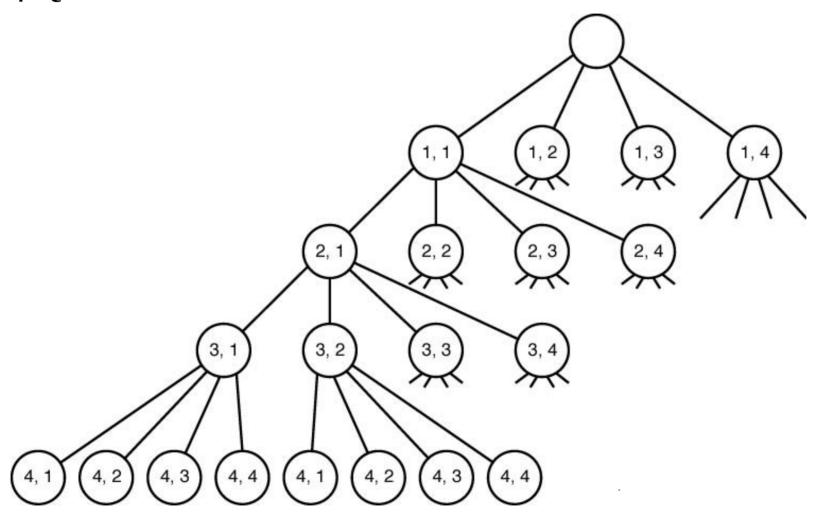
n-Queens Problem

- 4(=n)개의 Queen을 서로 상대방을 위협하지 않도록
 4×4서양장기(chess)판에 위치시키는 문제이다.
- 서로 상대방을 위협하지 않기 위해서는 같은 행이나,
 같은 열이나, 같은 대각선 상에 위치하지 않아야 한다.

• 무작정 알고리즘

- 각 Queen을 각각 다른 행에 할당한 후에, 어떤 열에 위치하면 해답은 얻을 수 있는지를 차례대로 점검해 보면 된다.
- 이때, 각 Queen은 4개의 열 중에서 한 열에 위치할 수 있기 때문에, 해답을 얻기 위해서 점검해 보아야 하는 모든 경우의 수는 4×4×4×4=256가지가 된다.

□ 4-Queens 문제의 상태공간트리



- □ State Space Tree (상태 공간 트리)
 - 뿌리노드에서 잎노드(leaf)까지의 경로가 해답후보(candidate solution)가 되는데, 깊이우선검색을 하여 그 해답후보 중에서 해답을 찾을 수 있다.
 - 이 Tree를 State Space Tree (상태공간트리)라고 한다.
 - 그러나 이 방법을 사용하면 해답이 될 가능성이 전혀 없는 노드의 후손노드(descendant)들도 모두 검색해야 하므로 비효율적이다.

□ 정의: promising

- 전혀 해답이 나올 가능성이 없는 노드는 유망하지 않다 (non-promising)고 하고,
- 그렇지 않으면 유망하다(promising)고 한다.

□ 되추적이란?

• 어떤 노드의 유망성을 점검한 후, 유망하지 않다고 판정되면 그 노드의 부모노드(parent)로 돌아가서("backtrack") 다음 후손노드에 대한 검색을 계속 진행하는 과정이다.

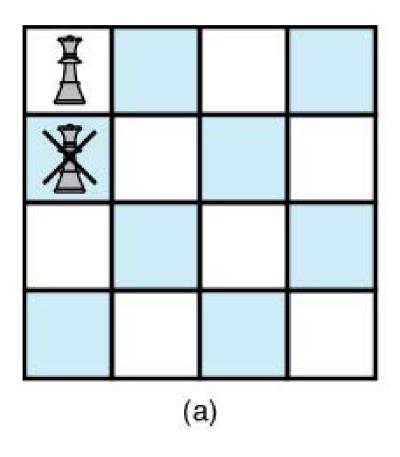
- □ 되추적 알고리즘의 개념
 - 되추적 알고리즘은 상태공간트리에서 깊이우선검색을 실시하는데,
 - 유망하지 않은 노드들은 가지쳐서(pruning) 검색을 하지 않으며,
 - 유망한 노드에 대해서만 그 노드의 자식노드(children)를 검색한다.
- □ 진행절차
 - 1. 상태공간트리의 깊이우선검색을 실시한다.
 - 2. 각 노드가 유망한지를 점검한다.
 - 3. 만일 그 노드가 유망하지 않으면, 그 노드의 부모노드로 돌아가서 검색을 계속한다.

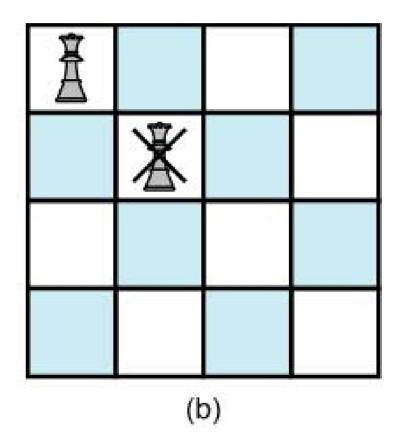
□ 일반 되추적 알고리즘:

```
void checknode (node v) {
   node u;

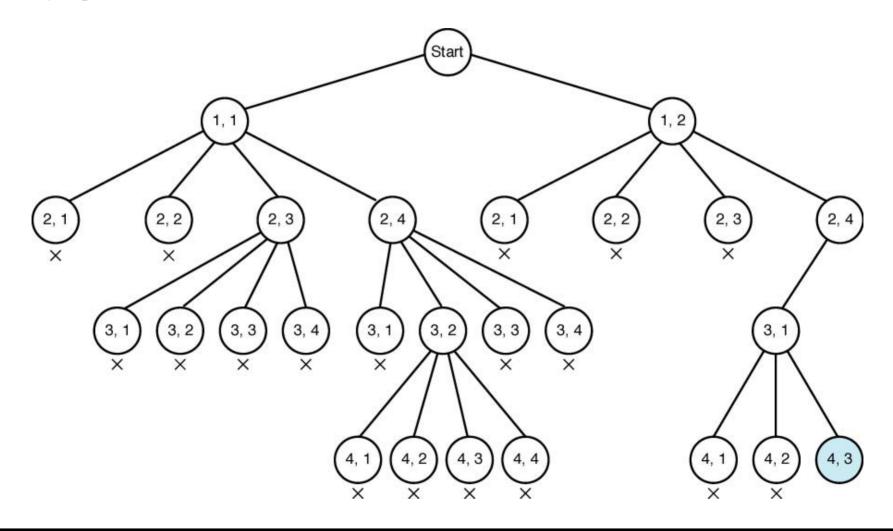
if (promising(v))
   if (there is a solution at v)
       write the solution;
   else
      for (each child u of v)
            checknode(u);
}
```

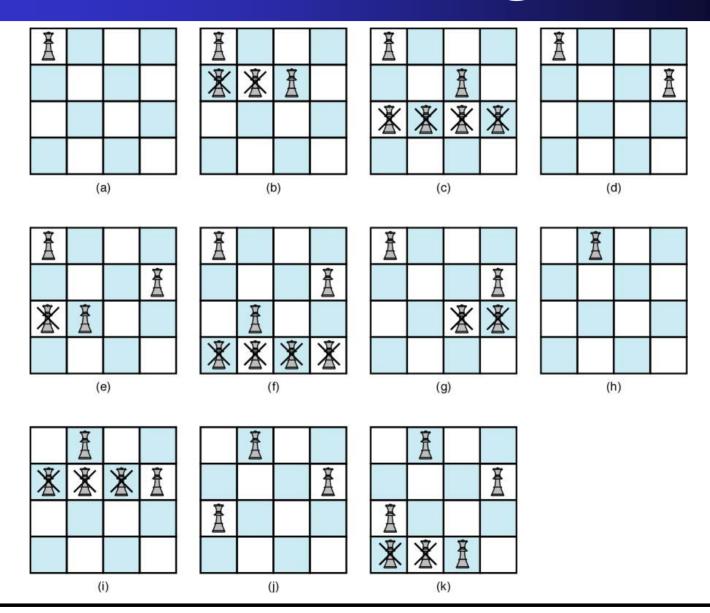
• See Example 5.1, page 181-184





□ 4-Queens 문제의 상태 공간 트리 (되추적)





- □ 깊이우선검색 vs 되추적
 - 검색하는 노드 개수의 비교
 - 순수한 깊이우선검색 = 155 노드
 - 되추적 = 27 노드

□ 일반 되추적 알고리즘:

```
void checknode (node v) {
  node u;

if (promising(v))
  if (there is a solution at v)
     write the solution;
  else
    for (each child u of v)
        checknode(u);
}
```

• See Example 5.1, page 181-184

```
void expand (node v) {
   node u;

for (each child u of v)
   if (promising(u))
      if (there is a solution at u)
            write the solution;
   else
        expand(u);
}
```

- □ 개선된 되추적 알고리즘
 - 노드를 방문하기 전에 유망성 여부의 점검을 실시하므로, 그만큼 방문할 노드의 수가 적어져서 더 효율적이다.
 - 그러나 일반 알고리즘이 이해하기는 더 쉽고,
 일반 알고리즘을 개량된 알고리즘으로 변환하기는 간단하므로,
 앞으로 이 강의에서의 모든 되추적 알고리즘은
 일반 알고리즘과 같은 형태로 표현

□ *n*-Queens problem

- n개의 Queen을 서로 상대방을 위협하지 않도록
 n×n 서양장기(chess) 판에 위치시키는 문제이다.
 서로 상대방을 위협하지 않기 위해서는 같은 행이나, 같은 열이나,
 같은 대각선 상에 위치하지 않아야 한다.
- *n*-Queens 문제의 되추적 알고리즘
 - 4-Queens 문제를 n-Queens 문제로 확장시키면 된다.

- Promising Function
 - must check two queens are in the same column or diagonal

• col(i): the column number where the queens in the i-th row is located.

- How to check whether the queen in k-th row is in the same column?
 - If (col(i) == col(k)) nonpromising;
- How to check whether the queen in k-th row is in the same diagonal?
 - If (abs(col(i) col(k)) == abs(i k)) nonpromising;
 - Ex.[Ref. Figure 5.6, page 186]
 - abs(col(6)-col(3)) = abs(4-1) = 3 == abs(6-3) => nonpromising
 - abs(col(6)-col(2)) = abs(4-8) = 4 == abs(6-2) => nonpromising

- Algorithm 5.1 (I)
 - Problem : Position *n* queens on a chessboard so that no two are in the same row, column, or diagonal.
 - Inputs : *n*
 - Outputs: The position number of each queen can be placed

```
on an n*n chessboard
                                      void checknode(node v)
                                          if (promising(v))
                                             if (there is a solution at v)
void queens (index i) {
                                                write the solution;
                                             else
   index j;
                                                for (each child u of v)
                                                    checknode(u);
    if (promising (i))
        if (i == n) cout << col[1] through col[n];
        else
            for (j=1; j \le n; j++) {
                 col[i+1] = i;
                 queens (i+1);
```

```
bool promising (index i) {
   index k;
   bool switch;
   k = 1;
   switch = TRUE;
   while (k<i && switch) {
      if (col[i]==col[k] \mid | abs(col[i]-col[k])==abs(i-k))
         switch = FALSE;
     k++
   return switch;
```

- □ *n*-Queens 문제의 분석 I
 - 상태공간트리 전체에 있는 노드 (promising test)의 수를 구함으로서, 가지 친 상태공간트리의 노드의 개수의 상한을 구한다.
 - 깊이가 i인 노드의 개수는 n^i 개 이고, 이 트리의 깊이는 n이므로, 노드의 총 개수는 상한(upper bound)은:

$$1+n+n^2+n^3+\cdots+n^n=\frac{n^{n+1}-1}{n-1}$$

• 따라서
$$n = 8$$
일 때,
$$\frac{8^9 - 1}{8 - 1} = 19,173,961$$

$$\sum_{i=0}^{n} r^i = 1 + r + r^2 + r^3 + \dots + r^n$$

$$= \frac{r^{n+1} - 1}{r - 1}$$

$$\sum_{i=0}^{n} r^{i} = 1 + r + r^{2} + r^{3} + \dots + r^{n}$$

$$= \frac{r^{n+1} - 1}{r - 1}$$

• 그러나 이 분석은 별 가치가 없다. 왜냐하면 되추적함으로서 점검하는 노드 수를 얼마나 줄였는지 상한값을 구해서는 전혀 알 수 없기 때문이다.

- □ *n*-Queens 문제의 분석 II
 - 유망한 노드만 세어서 상한을 구한다.
 이 값을 구하기 위해서는 어떤 두 개의 Queen이
 같은 열(column)에 위치할 수 없다는 사실을 이용하면 된다.
 - 예를 들어 n = 8일 경우를 생각해 보자.
 첫번째 Queen은 어떤 열에도 위치시킬 수 있고,
 두 번째는 기껏해야 남은 7열 중에서만 위치시킬 수 있고,
 세 번째는 남은 6열 중에서 위치시킬 수 있다.
 이런 식으로 계속했을 경우 노드의 수는
 1+8+8×7+8×7×6+...+8! = 109,601가 된다.
 이 결과를 일반화하면 유망한 노드의 수는

$$1 + n + n(n-1) + n(n-1)(n-2) + \dots + n!$$

을 넘지 않는다.

□ 사색

● 위 2가지 분석 방법은 알고리즘의 복잡도를 정확히 얘기해주지 못하고 있다.

• 왜냐하면:

- 대각선을 점검하는 경우를 고려하지 않았다. 따라서 실제 유망한 노드의 수는 훨씬 더 작을 수 있다.
- 유망하지 않은 노드를 포함하고 있는데, 실제로 해석의 결과에 포함된 노드 중에서 유망하지 않은 노드가 훨씬 더 많을 수 있다.

- □ *n*-Queens 문제의 분석 III
 - 유망한 노드의 개수를 정확하게 구하기 위한 유일한 방법은 실제로 알고리즘을 수행하여 구축된 상태공간트리의 노드의 개수를 세어보는 수 밖에 없다.
 - 그러나 이 방법은 진정한 분석 방법이 될 수 없다.
 왜냐하면 분석은 알고리즘을 실제로 수행하지 않고 이루어져야 하기 때문이다.

□ 알고리즘의 수행시간 비교

n	알고리즘 1 [†] 로 검사한 마디의 개수	알고리즘 2 [‡] 로 검사한 해답후보의 개수	되추적으로 검사한 마디의 개수	되추적으로 유망함을 알아낸 마디의 개수
4	341	24	61	17
8	19,173,961	40,320	15,721	2057
12	9.73×10^{12}	4.79×10^{8}	1.01×10^{7}	8.56×10^{5}
14	1.20×10^{16}	8.72×10^{10}	3.78×10^{8}	2.74×10^{7}

^{*}해답을 모두 찾는 데 필요한 검사횟수를 나타냄.

[†]알고리즘 1은 되추적 없이 상태공간 트리를 깊이우선 검색함.

[‡]알고리즘 2는 각 여왕말을 다른 행과 열에 위치하는 n!개의 해답후보를 생성함.

- □ Monte Carlo 기법을 사용한 백트랙킹 알고리즘의 수행시간 추정
 - Monte Carlo 기법은 어떤 입력이 주어졌을 때 점검하게 되는 상태공간트리의 "전형적인" 경로를 무작위(random)로 생성하여 그 경로 상에 있는 노드의 수를 센다. 이 과정을 여러 번 반복하여 나오는 결과의 평균치를 추정치로 한다.
 - Monte Carlo 기법은 확률적 (probabilistic) 알고리즘
 - 표본 공간의 무작위 표본의 추정치를 가지고 무작위 변수의 기대치를 추정
 - Cf) 결정적 (deterministic) 알고리즘
 - 이 기법을 적용하기 위해서는 다음 두 조건을 반드시 만족하여야 한다.
 - 상태공간트리에서 같은 수준(level)에 있는 모든 노드에서는 같은 유망함수를 사용해야 한다.
 - 상태 공간트리에서 같은 수준에 있는 모든 노드들은 같은 수의 자식노드들을 가지고 있어야 한다.
 - n-Queens 문제는 이 두 조건을 만족한다.

- □ Monte Carlo 기법을 사용한 백트랙킹 알고리즘의 수행시간 추정 방법
 - 1. 뿌리노드의 유망한 자식노드의 개수를 m_0 이라고 한다.
 - 2. 상태공간트리의 수준 1에서 유망한 노드 하나를 무작위로 정하고, 그 노드의 유망한 자식노드의 개수를 m_1 이라고 한다.
 - 3. 위에서 정한 노드의 유망한 노드 하나를 다시 무작위로 정하고, 그 노드의 유망한 자식노드의 개수를 m_2 라고 한다.
 - 4. 더 이상 유망한 자식노드가 없을 때까지 이 과정을 반복한다.
- □ 되추적 알고리즘에 의해서 점검한 노드의 총 개수의 추정치
 - ullet m_i 는 수준 i에 있는 노드의 유망한 자식노드의 개수의 평균의 추정치
 - t_i 는 수준 i에 있는 한 노드의 자식노드의 총 개수
 - 따라서 노드의 총 개수의 추정치는

$$1 + t_0 + m_0 t_1 + m_0 m_1 t_2 + \cdots + m_0 m_1 \cdots m_{i-1} t_i + \cdots$$

- Algorithm 5.2
 - Problem: Monte-Carlo 알고리즘을 사용하여, 되추적 알고리즘의 효율성을 평가하라.
 - Inputs : 되추적 알고리즘이 해결하여야 할 문제의 예시
 - Outputs : 주어진 예시에 대한 모든 해를 찾기 위하여 주어진 알고리즘이 검사해야 하는 노드의 수

```
int estimate() {
  node v;
   int m, mprod, t, numnodes;
  v = root of state space tree;
  numnodes = 1;
  m=1;
  mprod = 1;
   while (m != 0) {
      t = number of children of v;
      mprod = mprod*m;
      numnodes = numnodes + mprod*t;
      m = number of promising children of v;
      if (m != 0)
         v = randomly selected promising child of v;
   return numnodes;
```

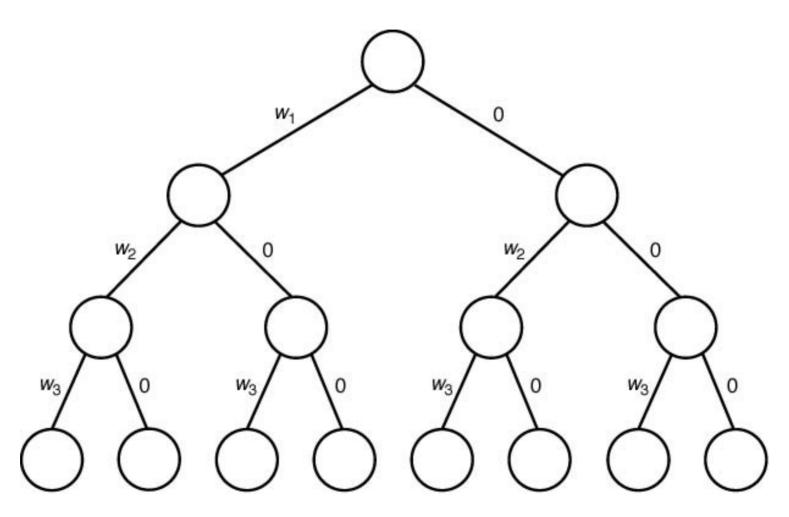
Monte-Carlo Estimate for Algorithm 5.1

```
int estimate n queens (int n) {
    index i, j, col[1..n];
    int m, mprod, numnodes;
    set of index prom children;
    i = 0; numnodes = 1; m=1; mprod = 1;
    while (m != 0 \&\& i!=n) {
        mprod = mprod*m;
        numnodes = numnodes + mprod*n;
        i++; m = 0; prom children = \Phi;
        for (j=1; j \le n; j++) {
           col[i] = j;
           if (promising(i)) {
               m++;
               prom children = prom children \cup \{j\};
        if (m != 0) {
           j = random selection from prom children;
           col[i] = i;
    return numnodes;
```

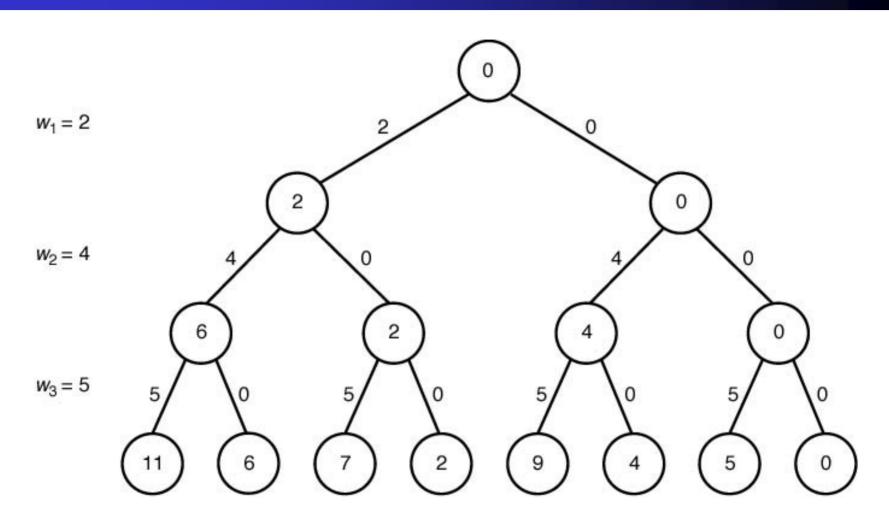
- Sum-of-Subsets Problem
 - There are n positive integers w_i and a positive integer W.
 - The goal is to find all subsets of integers that sum of *W*.

Ex 5.2

- Suppose n = 5, W = 21
- $w_1 = 5; w_2 = 6; w_3 = 10; w_4 = 11; w_5 = 16;$
- Because $w_1 + w_2 + w_3 = 5 + 6 + 10 = 21$ $w_1 + w_5 = 5 + 16 = 21$ $w_3 + w_4 = 10 + 11 = 21$
- Solutions are $\{w_1, w_2, w_3\}, \{w_1, w_5\}, \{w_3, w_4\}$



A state space tree for Sum-of-Subsets (n=3)



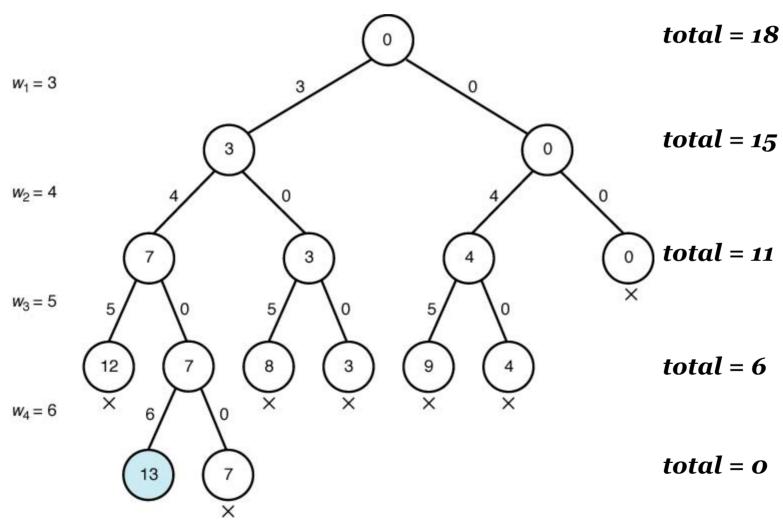
n=3, W=6 and $w_1 = 2$; $w_2 = 4$; $w_3 = 5$

- Backtracking Strategy
 - If we sort the weights in nondecreasing order, there are obvious signs that a node is nonpromisong
 - 1. *weight* the sum of the weights that have been included up to a node at level *i*

if $weight + w_{i+1} > W \rightarrow$ a node is non-promising

2. total – the total weight of the remaining weights if $weight + total < W \rightarrow$ a node is non-promising

Ex 5.4 n=4, W=13 and $w_1=3$; $w_2=4$; $w_3=5$; $w_4=6$



```
void sum of subsets (index i, int weight, int total) {
   if (promising(i)) {
      if (weight == W)
          cout << include[1] through include[i];</pre>
      else {
          include[i+1] = "yes";
          sum of subsets(i+1, weight+w[i+1], total-w[i+1]);
          include[i+1] = "no";
          sum of subsets(i+1, weight, total-w[i+1]);
bool promising (index i) {
   return (weight+total >= W)
        && (weight == W \mid \mid weight+w[i+1] <= W);
```

Sum-of-Subsets Problem

 The number of nodes in the state space tree searched by Algorithm 5.4 is equal to

$$1+2+2^2+\bullet \bullet \bullet +2^n=2^{n+1}-1.$$

If we take

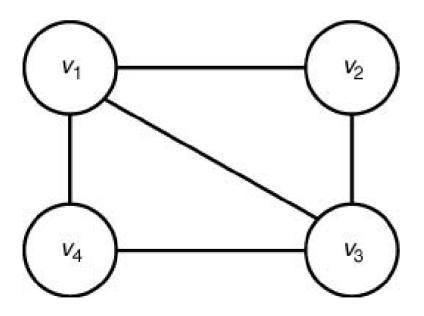
$$\sum_{i=1}^{n-1} w_i < W \qquad \qquad w_n = W,$$

there is only one solution $\{w_n\}$, and it will not be found until an exponentially large number of nodes are visited.

Graph Coloring Problem

- m-coloring 지도에 m가지 색으로 색칠하는 문제
- m개의 색을 가지고, 인접한 지역이 같은 색이 되지 않도록 지도에 색칠하는 문제

Ex 5.5



이 그래프에서 두가지 색으로 문제를 풀기는 불가능하다.

세 가지 색을 사용하면 총 6가지의 해답을 얻을 수 있다.

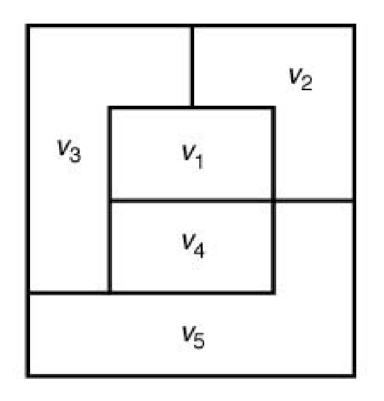
Coloring of maps

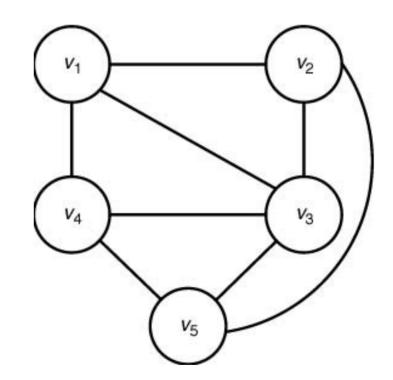
- An important application of graph coloring
- A graph is called *planar* (평면) if it can be drawn in a plane in such a way that no two edges cross each other
- □ Planar Graph (평면그래프)
 - To every map, there corresponds a planar graph
 - 지도에서 각 지역을 그래프의 정점으로 하고,
 한 지역이 어떤 다른 지역과 인접해 있으며
 그 지역들을 나타내는 정점들 사이에 이음선을 그으면,
 모든 지도는 그에 상응하는 평면그래프로 표시할 수 있다.

□ *m*-coloring problem for planar graphs

 Determine how many ways the map can be colored, using at most m colors, so that no 2 adjacent regions are the same color

□ 지도와 평면 그래프

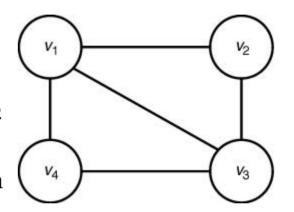




- Strategy of *m*-coloring problem
 - Use state space tree
 - Procedure
 - **Each** possible color is tried for vertex v_i at level 1
 - Each possible color is tried for vertex v_2 at level 2

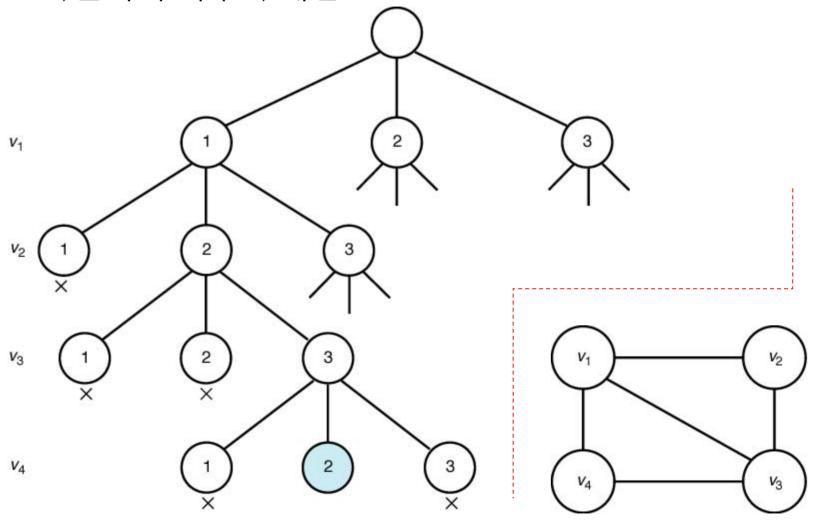
•••••

lacksquare Each possible color is tried for vertex v_n at level n



- Each path from the root to a leaf is a candidate solution
 - Check whether a candidate solution is a solution by determining whether any two adjacent vertices are the same color

□ 그래프색칠하기 되추적 해법



- Algorithm 5.5 (I)
 - Problem: m개의 색을 사용하여, 그래프의 정점의 색을 할당할 수 있는 모든 방법을 결정하라. 단, 인접한 정점은 서로 같은 색을 가질 수 없다.
 - Inputs : n(정점의 수), m(색의 수), W[1..n][1..n] (그래프, W[i][j]=1(TRUE) => i정점과 j정점사이에 간선이 있음)
 - Outputs : vcolor[1..n]

```
void m coloring (index i) {
   int color;
   if (promising(i))
       if (i == n) cout << vcolor[1] through vcolor[n];
       else
          for (color = 1; color <= m; color ++) {
              vcolor[i+1] = color;
              m coloring(i+1);
bool promising(index i) {
   int j; bool switch;
   switch = TRUE;
   i = 1;
   while (j<i && switch) {
       if (W[i][j] && vcolor[i] == vcolor[j]) switch = FALSE;
       j++;
   return switch;
```

- □ 그래프 색칠하기: 분석
 - 상태공간트리 상의 노드의 총수는

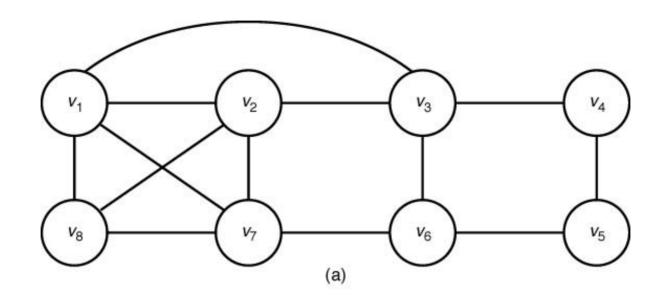
$$1+m+m^2+\cdots+m^n=\frac{m^{n+1}-1}{m-1}$$

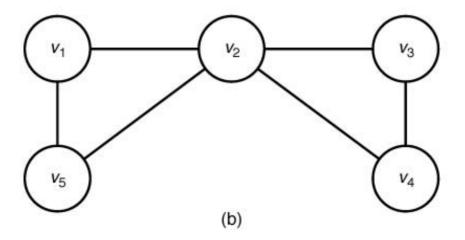
- If m is only 2, and we take a graph in which v_n has an edge to every other node, and the only other edge is one between v_{n-2} and v_{n-1} , then no solution exists, but almost every node in the state space tree will be visited to determine this.
- 여기서도 Monte Carlo 기법을 사용하여 수행시간을 추정할 수 있다.
- Like the Sum-of-Subsets problem and the 0-1 Knapsack problem, the m-Coloring problem for $m \ge 3$ is in the class of problems discussed in Chapter 9.

Traveling Salesperson Problem (Dynamic Programming)

$$T(n) = (n-1)(n-2) \cdot 2^{n-3}$$
 cf) Brute-force $T(n) = (n-1)!$

- if n=20, T(20) = 45 secs
- if n=40, $T(40) = 39 \cdot 38 \cdot 2^{37} = 6.46$ yrs
- Hamiltonian Circuits Problem
 - Not every city is connected to every other city by a road
 - For a directed-graph (in TSP) or an undirected graph (in HCP)
 (사실 별 상관은 없음)
 - Hamiltonian Circuit (or Tour)
 - A path that starts at a given vertex, visits each vertex in the graph exactly once, and ends at the starting vertex





Hamiltonian Circuits Problem

- 연결된 비방향성 그래프에서 해밀토니안 회로를 결정하는 문제
- 되추적 방법을 적용하기 위해서 다음 사항을 고려해야 한다.
 - 경로 상의 i번째 정점은 그 경로 상의 (i-1)번째 정점과 반드시 이웃해야 한다.
 - (n-1)번째 정점은 반드시 o번째 정점(출발점)과 이웃해야 한다.
 - i번째 정점은 처음 i 1개의 정점이 될 수 없다.
- 상태공간트리 상의 노드 수는

$$1 + (n-1) + (n-1)^{2} + \dots + (n-1)^{(n-1)} = \frac{(n-1)^{n} - 1}{n-2}$$

Cf) dynamic programming – $(n-1)(n-2) 2^{n-3}$

- Algorithm 5.6
 - Problem: 주어진 그래프에서 Hamiltonian 경로를 찾아라.
 - Inputs : n(정점의 수), W[1..n][1..n] (그래프, W[i][j]=1(TRUE) => i정점과 j정점사이에 간선이 있음)
 - Outputs: vindex [1..n]

```
void hamiltonian(index i) {
  index j;

if (promising(i))
  if (i == n-1)
     cout << vindex[1] through vindex[n-1];
  else
     for (j = 2; j<=n; j++) { // Try all vertices as
        vindex[i+1] = j; // next one.
     hamiltonian (i+1);
  }
}</pre>
```

```
bool promising(index i) {
    int j; bool switch;
    if (i== n-1 \&\& !W[vindex[n-1]][vindex[0]])
         switch = FALSE;
    else if (i>0 \&\& !W[vindex[i-1]][vindex[i]])
         switch = FALSE;
    else {
         switch = TRUE;
         \dot{j} = 1;
         while (j<i && switch) {
               if (vindex[i] == vindex[j]) switch = FALSE;
               j++;
    return switch;
```

Vindex[0] =1; hamiltonian(0);

- Let the only edge to v_1 be one from v_2 , and let all the vertices other than v_1 have edges to each other.
- There is no Hamiltonian Circuit for the graph, and the algorithm will check a worse-than-exponential number of nodes to learn this.

$$1 + (n-1) + (n-1) + (n-2)(n-1) + (n-2)(n-3)(n-1) + \dots + (n-2)(n-3) \dots (n-(n-2))(n-1)$$

- Backtracking algorithm for the o-1 Knapsack Problem
 - 상태공간트리를 구축하여 되추적 기법으로 문제를 푼다.
 - 뿌리마디에서 왼쪽으로 가면 첫번째 아이템을 배낭에 넣는 경우이고,
 오른쪽으로 가면 첫번째 아이템을 배낭에 넣지 않는 경우이다.
 - 동일한 방법으로 두 번째 아이템을 넣으면 수준 1의 노드에서 왼쪽으로 가고, 빼면 오른쪽으로 가고
 - 이런 식으로 계속하여 상태공간트리를 구축하면,
 뿌리마디로부터 잎마디까지의 모든 경로는 해답후보가 된다.
 - 이 문제는 최적의 해를 찾는 문제(optimization problem)이므로 검색이 완전히 끝나기 전에는 해답을 알 수가 없다. 따라서 검색하는 과정 동안 항상 그 때까지 찾은 최적의 해를 기억해 두어야 한다.

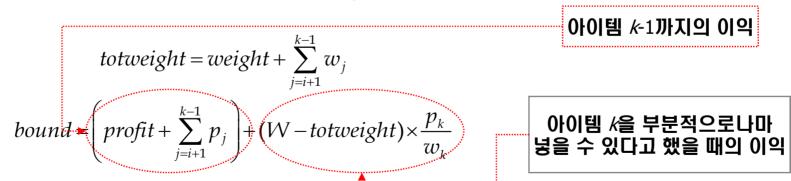
A general algorithm

```
void checknode(node v) {
  node u;

if (value(v) is better than best)
  best = value(v);
  if (promising(v))
      for (each child u of v)
      checknode(u);
}
```

- best: 지금까지 찾은 제일 좋은 해답치
- value(v): v 마디에서의 해답치

- W_i와 p_i를 각각 /번째 아이템의 무게와 값어치라고 하면, p_i W_i의 값이 큰 것부터 내림차순으로 아이템을 정렬한다. (일종의 탐욕적인 방법이 되는 셈이지만, 알고리즘 자체는 탐욕적인 알고리즘은 아니다.)
- 다음 값들을 각 노드에 대해서 계산한다.
 - profit: 그 노드에 오기까지 넣었던 아이템 값어치의 합.
 - weight: 그 노드에 오기까지 넣었던 아이템 무게의 합.
 - bound(최대 이익): 노드가 수준 세 있다고 하고, 수준 k에 있는 노드에서 총 무게가 W를 넘는다고 하자. 그러면, 다음과 같이 bound를 구할 수 있다.

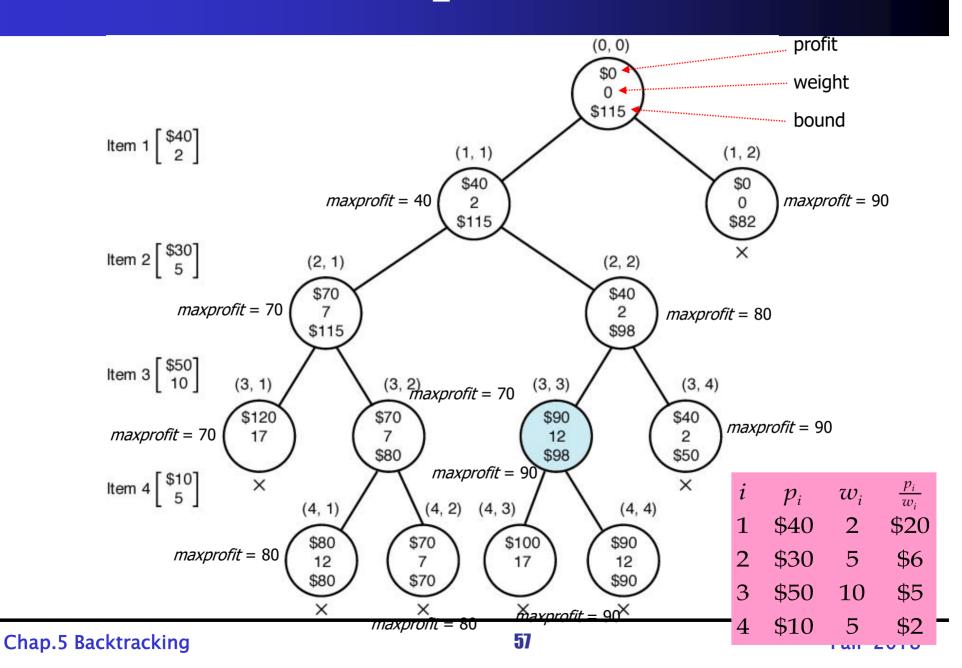


• maxprofit : 지금까지 찾은 최선의 해답이 주는 값어치

- 초기값(루트 노드): *maxprofit* := \$0; *profit* := \$0; *weight* := 0
- 깊이우선순위로 각 노드를 방문하여 다음을 수행한다:
 - 1.그 노드의 profit과 weight를 계산한다.
 - 2.그 노드의 bound를 계산한다.
 - 3.(weight < W) and (bound > maxprofit)이면, 검색을 계속한다; (무게가 초과하지 않았고, 향후 가치가 최대 가치보다 클 수 있다면) 그렇지 않으면, 되추적한다.
- 상기 과정을 모든 노드를 방문(실제로는 전지(가지치기)가 이뤄지므로,
 모든 노드를 방문하지는 않음)할 때까지 수행한다.
- 고찰: 최선이라고 여겼던 노드를 선택했다고 해서 실제로 그 노드로부터 최적해가 항상 나온다는 보장은 없다.

□ Ex 5.6 n = 4, W = 160 □ , i p_i w_i $\frac{p_i}{w_i}$ 일 때, 1 \$40 2 \$20 2 \$30 5 \$6 3 \$50 10 \$5 4 \$10 5 \$2

되추적을 사용하여 구축되는 가지친 상태공간트리를 그려 보시오.



Algorithm

- Problem: Let *n* items be given, where each item has a *weight* and a *profit*. Let *W* be given. Determine a set of items with maximum total profit, under the constraint that the sum of their weights cannot exceed *W*.
- Inputs : n, W, w[1..n], p[1..n]. w and p arrays are containing positive integers sorted in nonincreasing order according to the values of p[i]/w[i].
- Outputs : bestset[1..n].

```
\begin{pmatrix} bestset[i] = YES; & If the i-th item is included \\ bestset[i] = NO; & Otherwise. \end{pmatrix}
```

```
void knapsack (index i, int profit, int weight) {
   if (weight <= W && profit > maxprofit) { // best so far
        maxprofit = profit;
        numbest = i;
        bestset = include;
   if
      (promising(i)) {
        include[i+1] = "YES"; // Include w[i+1]
        knapsack(i+1, profit+p[i+1], weight+w[i+1]);
        include[i+1] = "NO"; // Not include w[i+1]
        knapsack(i+1, profit, weight);
```

```
bool promising(index i) {
   index j, k;
   int totweight;
   float bound;
   if (weight >= W) return FALSE;
   else {
      j = i+1;
      bound = profit;
      totweight = weight;
      while ((j \le n) \&\& (totweight + w[j] \le W))
         totweight = totweight + w[j];
         bound = bound + p[j];
         i++
      k=\dot{j};
      if (k \le n)
         bound = bound + (W-totweight) * p[k]/w[k];
         return bound > maxprofit;
```

□ The state space tree in the 0-1 Knapsack problem is the same as that in the Sum-of-Subsets problem. As shown in Section 5.4, the number of nodes in that tree is

$$2^{n+1}-1$$

Algorithm 5.7 checks all nodes in the state space tree for the following instances. For a given n, let W = n, and

$$p_i = 1$$
 $w_i = 1$ for $1 \le i \le n-1$
 $p_n = n$ $w_n = n$.

The optimal solution is to take only the nth item.

□ 분석

- 이 알고리즘이 점검하는 마디의 수는 $\Theta(2^n)$ 이다.
- 위 보기의 경우의 분석: 점검한 마디는 13개이다.
 이 알고리즘이 동적계획법으로 설계한 알고리즘 보다 좋은가?
 - 확실하게 대답하기 불가능
 - Dynamic Programming 최악의 경우 O(min(2ⁿ, nW))
 - Backtracking 최악의 경우 $\Theta(2^n)$
- Horowitz와 Sahni(1978)는 Monte Carlo 기법을 사용하여 되추적 알고리즘이 동적계획법 알고리즘보다 일반적으로 더 빠르다는 것을 입증하였다.
- Horowitz와 Sahni(1974)가 분할정복과 동적계획법을 적절히 조화하여 개발한 알고리즘은 $O(2^{n/2})$ 의 시간복잡도를 가지는데, 이 알고리즘은 되추적 알고리즘보다 일반적으로 빠르다고 한다.