UNIVERZA V LJUBLJANI FAKULTETA ZA MATEMATIKO IN FIZIKO

Min-Graph Equipartition Problem with Simulated Annealing

Ana Marija Kravanja, Urška Jeranko, Oskar Kregar

1. Osnovno o projektu

Reševali bomo problem deljenja grafa. Graf želimo razdeliti na dva priližno enaka dela pri čemer je med njima čim manj povezav. Reševali bomo s požrešno metodo in metodo simuliranega izničenja. Rešitve teh metod bomo primerjali med sabo in jih preizkusili na več različnih grafih pri različnih parametrih.

2. Požrešna metoda

Požrešna metoda je strategija pri kateri optimalno rešitev izberemo na vsakem koraku posebej s ciljem da bi našli globalno optimalno rešitev. Problem metode je, da na vsakem koraku izberemo najboljšo rešitev, kar nas pripelje do lokalnega optimuma, ne pa nujno globalnega. Možno je tudi, da nas privede celo do najslabšega globalnega rezultata.

Naj bo G=(V,E) enostaven graf, pri čemer je V množica vozlišč in E množica povezav. Naj bo število vozlišč enako n. Definirajmo delitev grafa na dve množici X in Y, pri čemer je $|X|=\lceil \frac{n}{2} \rceil$. Širina bisekcije je najmanjše število povezav med X in Y med vsemi možnimi delitvami.

Definicija 2.1. Naj bo G = (V, E) enostaven graf in $X, Y \subseteq V$, tako da je $X \cap Y = \emptyset$ in $X \cup Y = V$.

- Za $x \in X$ označimo I(x) notranja vrednost, to je šteilo povezav $(x, z) \in E; z \in X \setminus \{x\}$. Analogno definiramo I(y) za $y \in Y$.
- Za $x \in X$ označimo O(x) zunanja vrednost, to je šteilo povezav $(x,z) \in E; z \in Y$. Analogno definiramo O(y) za $y \in Y$.
- Za $x \in X, y \in Y$ naj bo $\omega(x,y) := \begin{cases} 1, & \text{if}(x,y) \in E \\ 0, & \text{sicer} \end{cases}$.
- Za $x \in X, y \in Y$ naj bo $S(x,y) := O(x) I(x) + O(y) I(y) 2\omega(x,y)$.
- 2.1. Algoritem požrešne metode. Začnemo z naključno delitvijo vozlišč grafa. Algoritem zamenja dve vozlišči na različnih straneh, če nam to predstavlja boljšo bisekcijo in se ustavi, če to ni več možno. Pri menjavi notranje vrednosti postanejo zunanje in obratno, zato dobimo izboljšano bisekcijo le če je S(x, y) > 0.
- 2.1.1. Algoritem 1. Vhodni podatki: Graf G = (V, E), |V| = n.
 - (1) Izberemo neključno delitev (X, Y).
 - (2) Izberemo $x \in X, y \in Y$, tako da je S(x, y) > 0.
 - (3) Zamenjamo vozlišči x in y.
 - (4) Ponavljamo 2. in 3. korak dokler ne obstajata več $x \in X, y \in Y$, da je S(x,y) > 0.

Izhodni podatki: delitev (X, Y).

3. METODA SIMULACIJSKEGA IZNIČENJA

Metoda simulacijskega izničenja je verjetnostna strategija za aproksimacijo globalnega optimuma dane funkcije. Razlika od požrešne metode je to, da na vsakem koraku lahko izberemo tudi slabšo rešitev z neko verjetnostjo, vendar nas na koncu privede do globalnega optimuma.

3.1. Algoritem metode simulacijskega izničenja. Graf si definiramo analogno kot pri požrešni metodi. Če je S(x,y)>0 zamenjamo vozlišči, če pa je S(x,y)<0 pa z verjetnostjo

$$P(x, y, t) = e^{\frac{S(x, y)}{t}}; t \ge 0$$

.

- 3.1.1. Algoritem 2.
 - (1) t= temperatura z visoko vrednostjo
 - (2) (X,Y) = začetna delitev grafa
 - (3) N = (X,Y)
 - (4) ponovi dokler je N najboljša rešitev, nam je zmanjkalo časa ali pa je $t \leq 0$
 - (5) za vsak $x, y \in (X, Y)$
 - (6) D'=delitev, kjer zamenjamo x in y
 - (7) če je S(x,y) > 0 ali naključno število med 0 in 1 manjše od P(x,y,t), potem je D' = (X,Y)
 - (8) zmanjšamo t
 - (9) če je S(x,y)