

Estrategias algorítmicas

Dividir para reinar

Backtracking

Algoritmos codiciosos

Programación dinámica

Estrategias algorítmicas

Dividir para reinar

Backtracking

Algoritmos codiciosos

Programación dinámica

Tres problemas en grafos *con costos*

a) Grafos direccionales:

- encontrar la *ruta más corta desde un vértice a todos los otros* —el algoritmo de Dijkstra

b) Grafos no direccionales:

- encontrar el *árbol de cobertura de costo mínimo*

c) Grafos direccionales:

- encontrar las *rutas más cortas entre todos los pares de vértices*

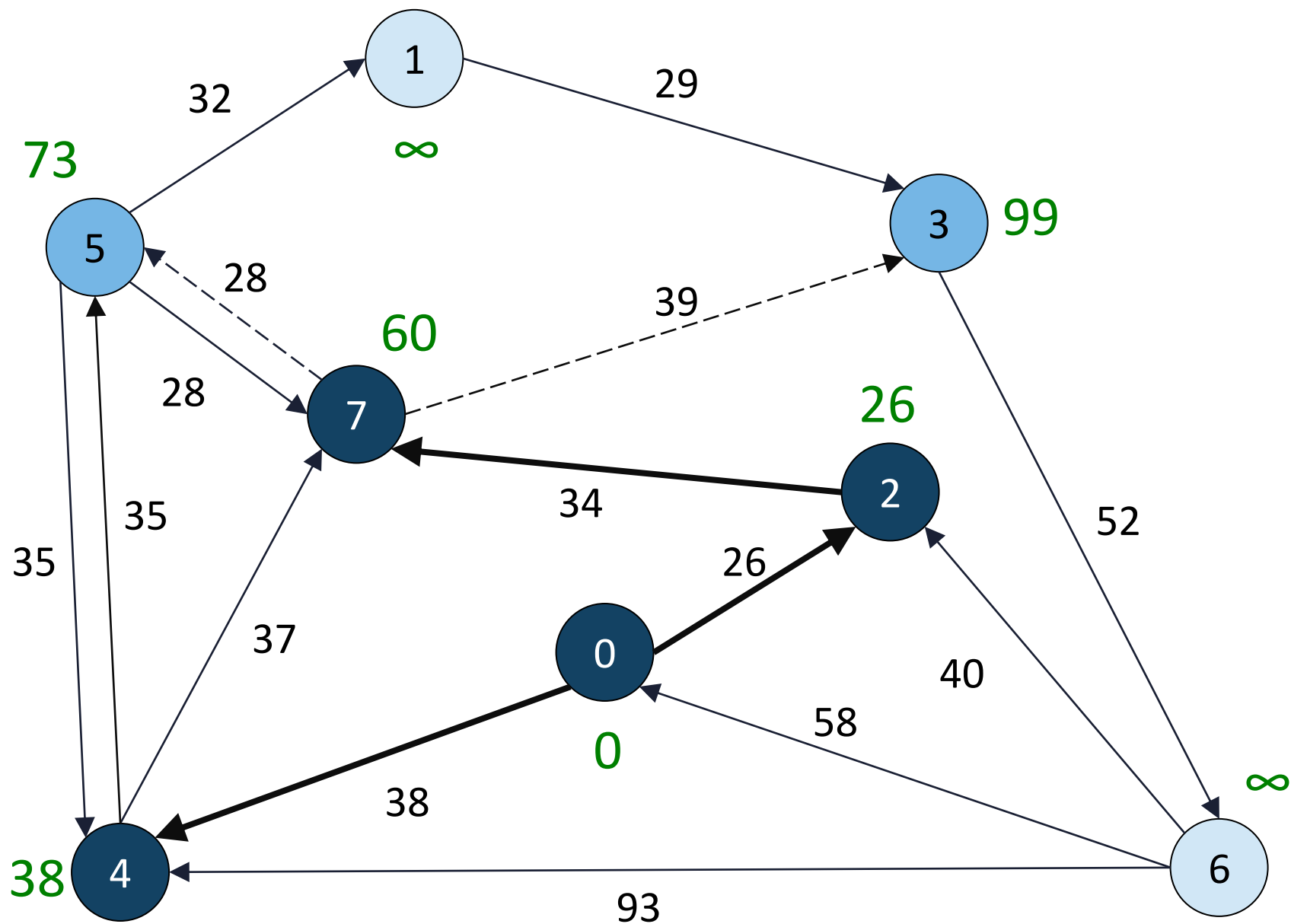
El algoritmo de Dijkstra es un **algoritmo codicioso**

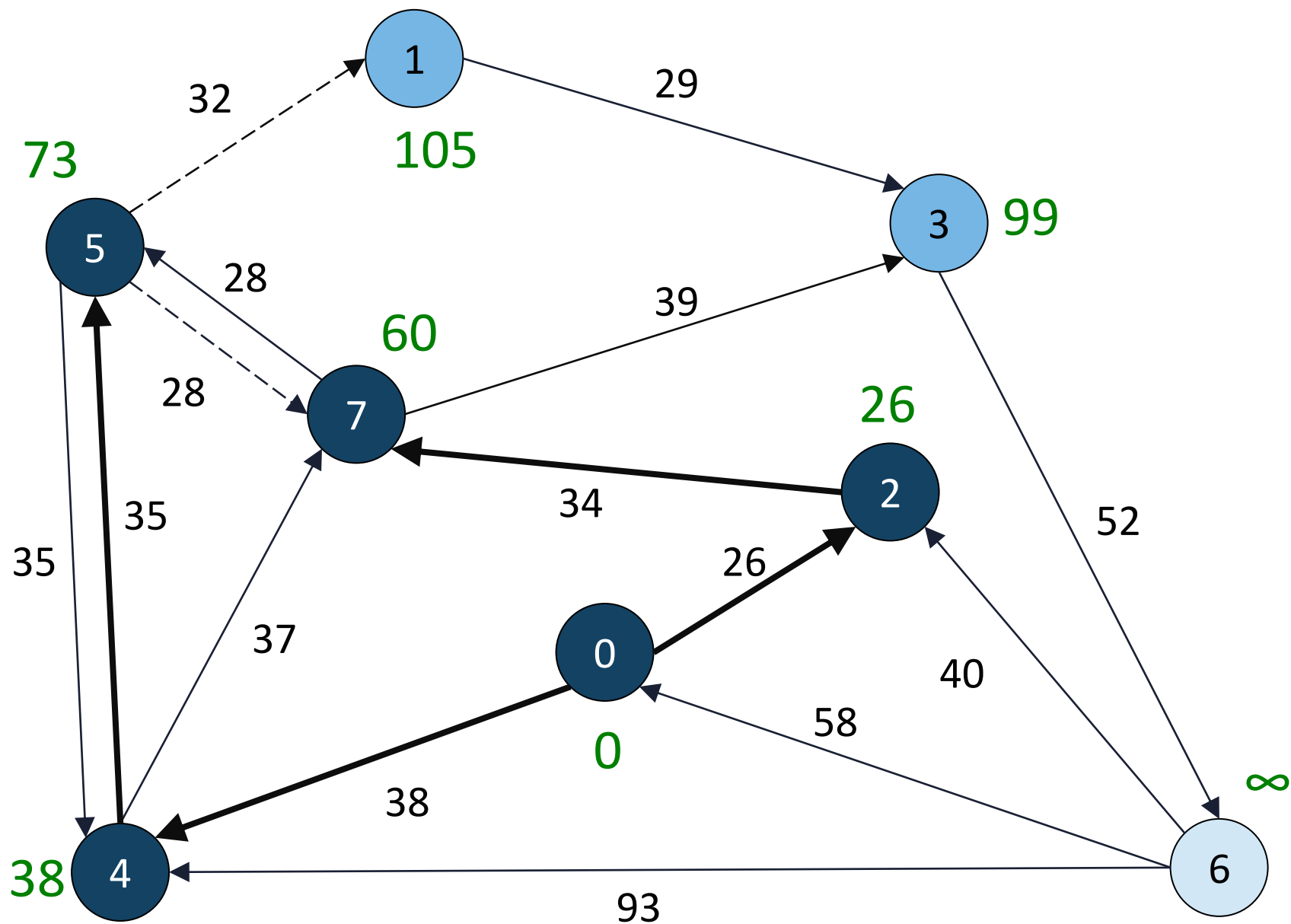
En cada paso, el algoritmo hace una elección que corresponde a un **óptimo local**:

- toma la mejor decisión que puede, con la información que tiene hasta ese momento

... con la esperanza de que al hacer la última elección haya logrado el (un) **óptimo global**:

- algunos algoritmos codiciosos efectivamente encuentran el óptimo global (p.ej., Dijkstra)
- ... pero no todos





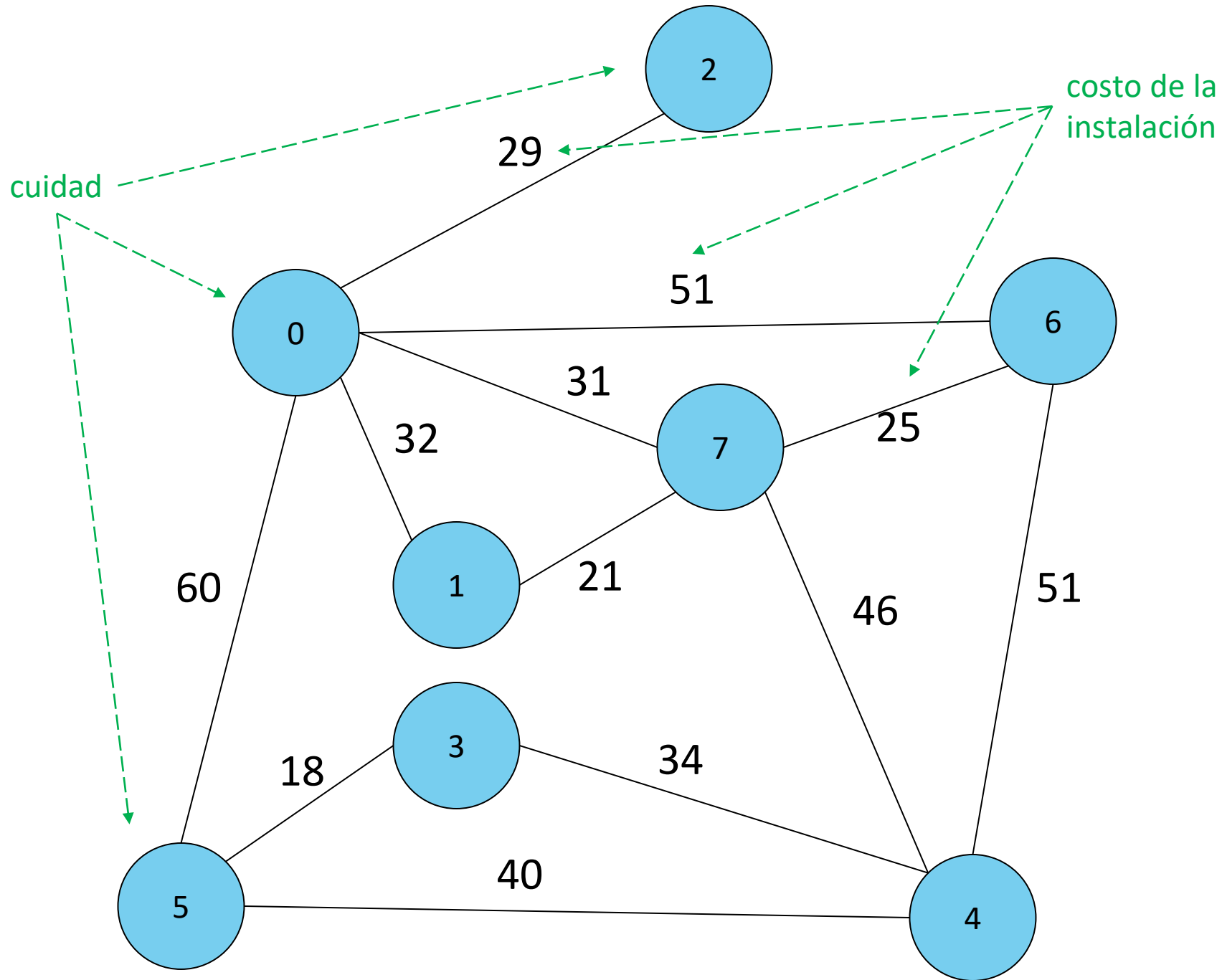
Conectividad digital



- El intendente de la Región del Maule ha decidido mejorar significativamente la conectividad digital de la región
- La idea es instalar fibra óptica subterránea entre todos los pares de puntos relevantes de la región —cada instalación tiene un costo
- Sólo que hay demasiada fibra óptica que instalar como para hacerlo todo de una vez
- Lo prioritario es conectar las ciudades más pobladas, que tienen escuelas, universidades, hospitales, compañías de bomberos, supermercados, etc.

¿Cuál es la forma más barata de hacer esto?



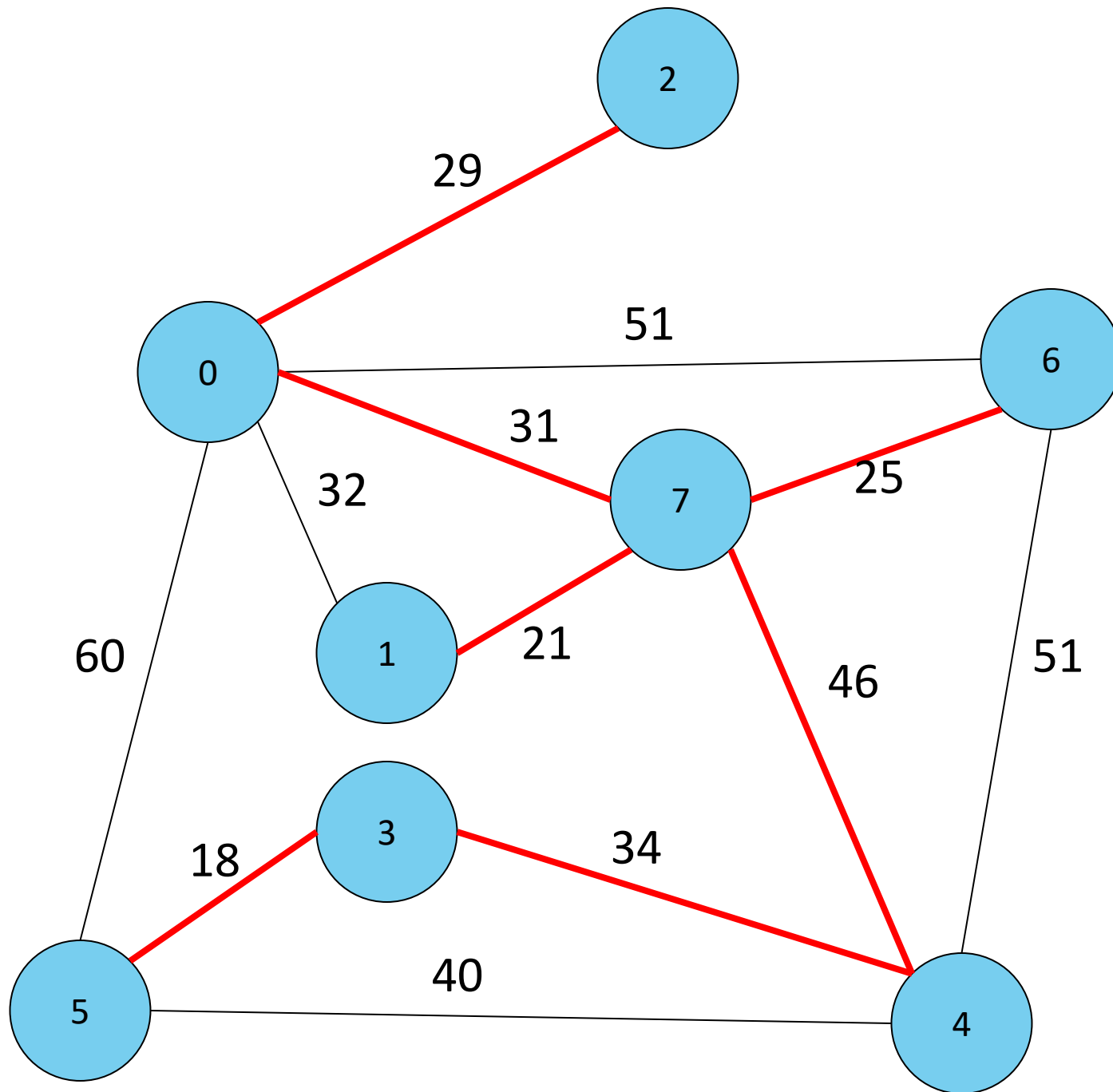


MST: *Minimum spanning tree*

El problema es descrito por un **grafo no direccional con costos**

La solución es un **subconjunto T de las aristas** tal que:

- las aristas de T no forman ciclos —forman un **árbol**
- las aristas de T incluyen todos los vértices —forman una **cobertura**
- no hay otro árbol de cobertura con menor costo total (la suma de los costos de las aristas de T) —es de **costo mínimo**



MSTs



Originalmente, hace 100 años, redes de distribución de potencia

Después, redes telefónicas

Hoy, redes de comunicación, eléctricas, hidráulicas, de computadores, de carreteras, de tráfico aéreo

... incluso redes biológicas, químicas y físicas que se encuentran en la naturaleza

MSTs, cortes y aristas que cruzan el corte

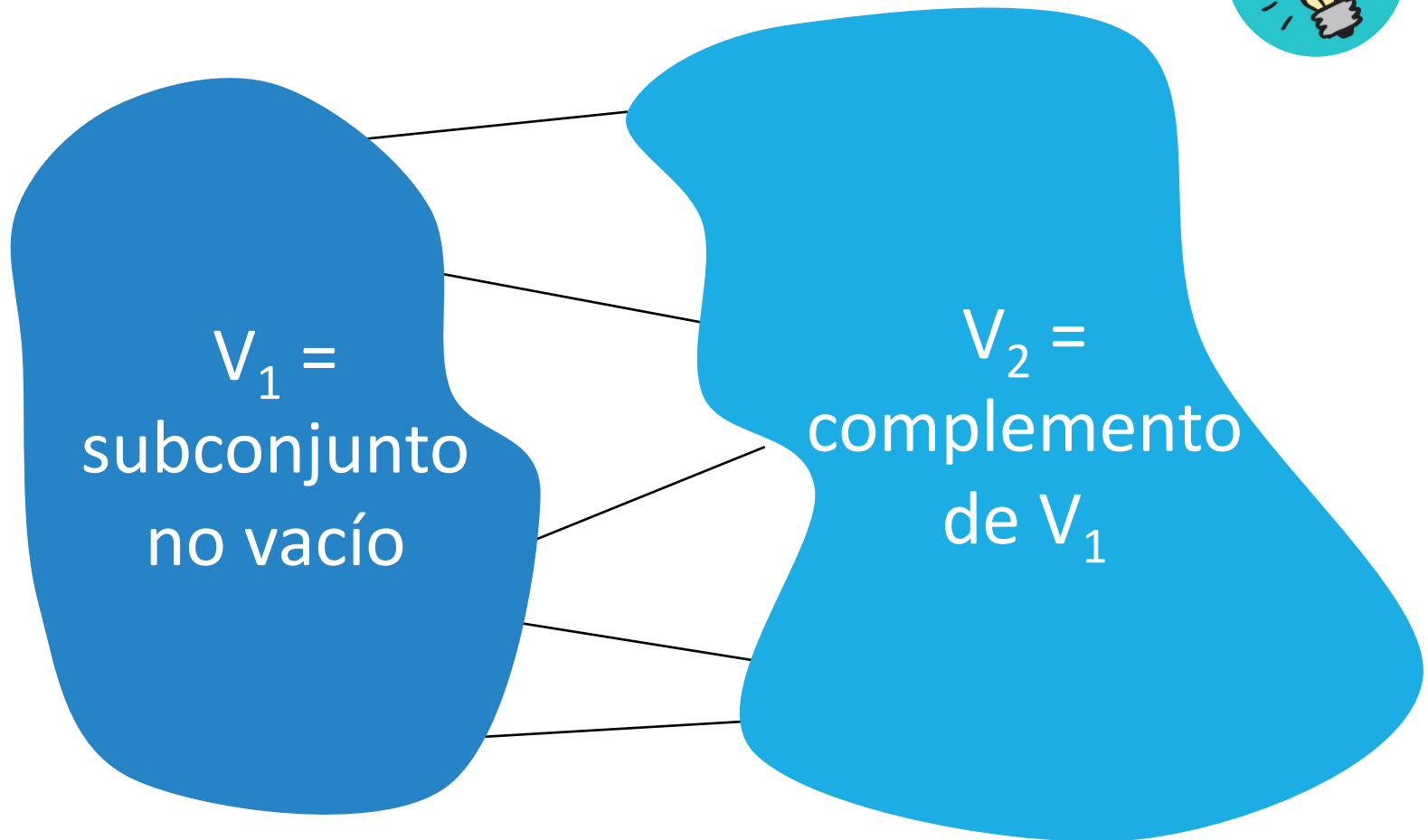


Cortemos (particionemos) los vértices del grafo en dos (sub) conjuntos no vacíos, V_1 y V_2

Una arista **cruza** el corte si uno de sus extremos está en V_1 y el otro en V_2

¿Qué podemos afirmar respecto a estas aristas y los **MST**?

El corte (V_1, V_2) y las aristas que cruzan el corte



¿Cuál debería ser la siguiente arista, y siguiente nodo, a incluir?

Buscando un MST



Si para cada corte la arista de menor costo está en un **MST**

... ¿cómo podemos encontrar un **MST**?

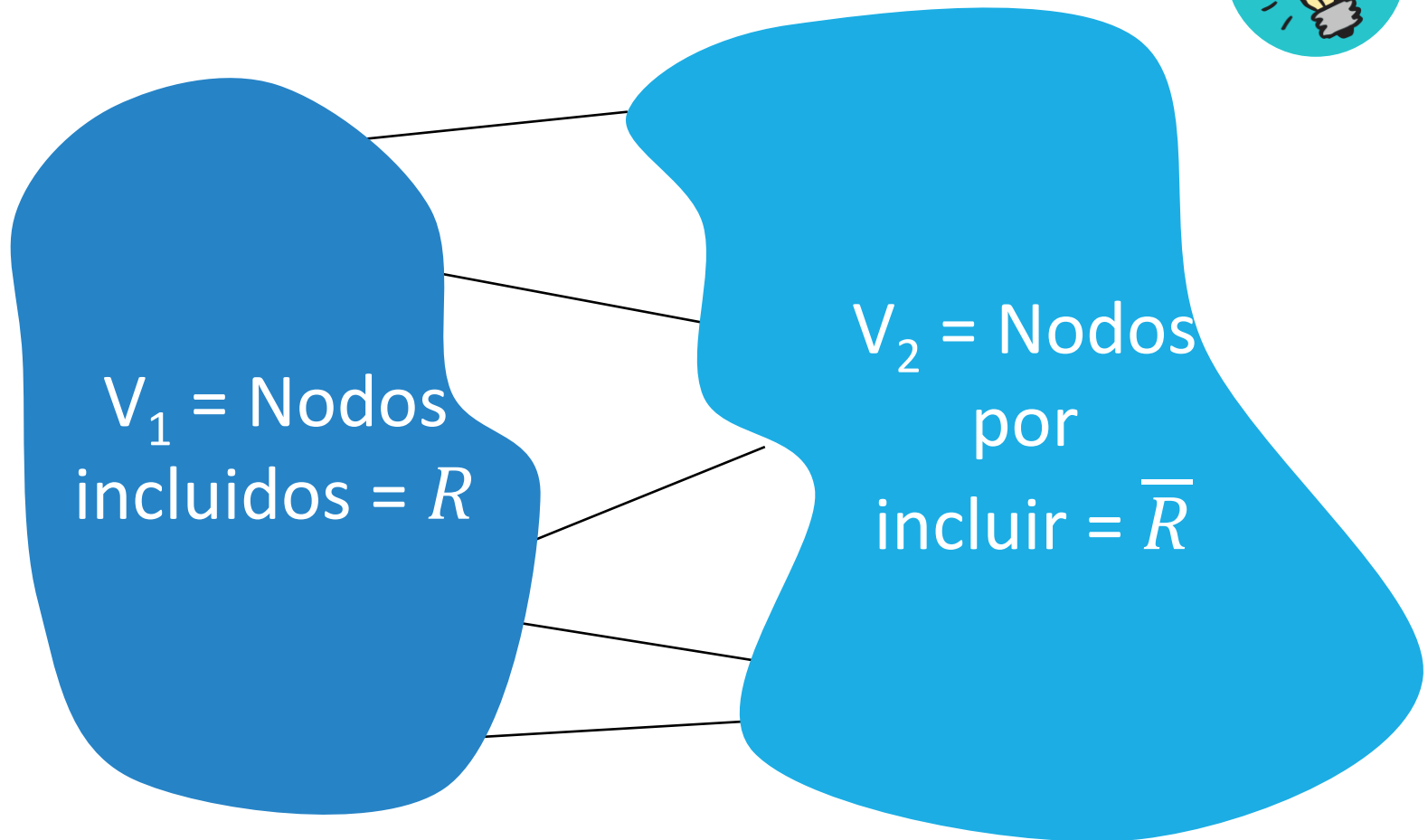
... ¿podremos construirlo una arista a la vez?

Algoritmo de Prim

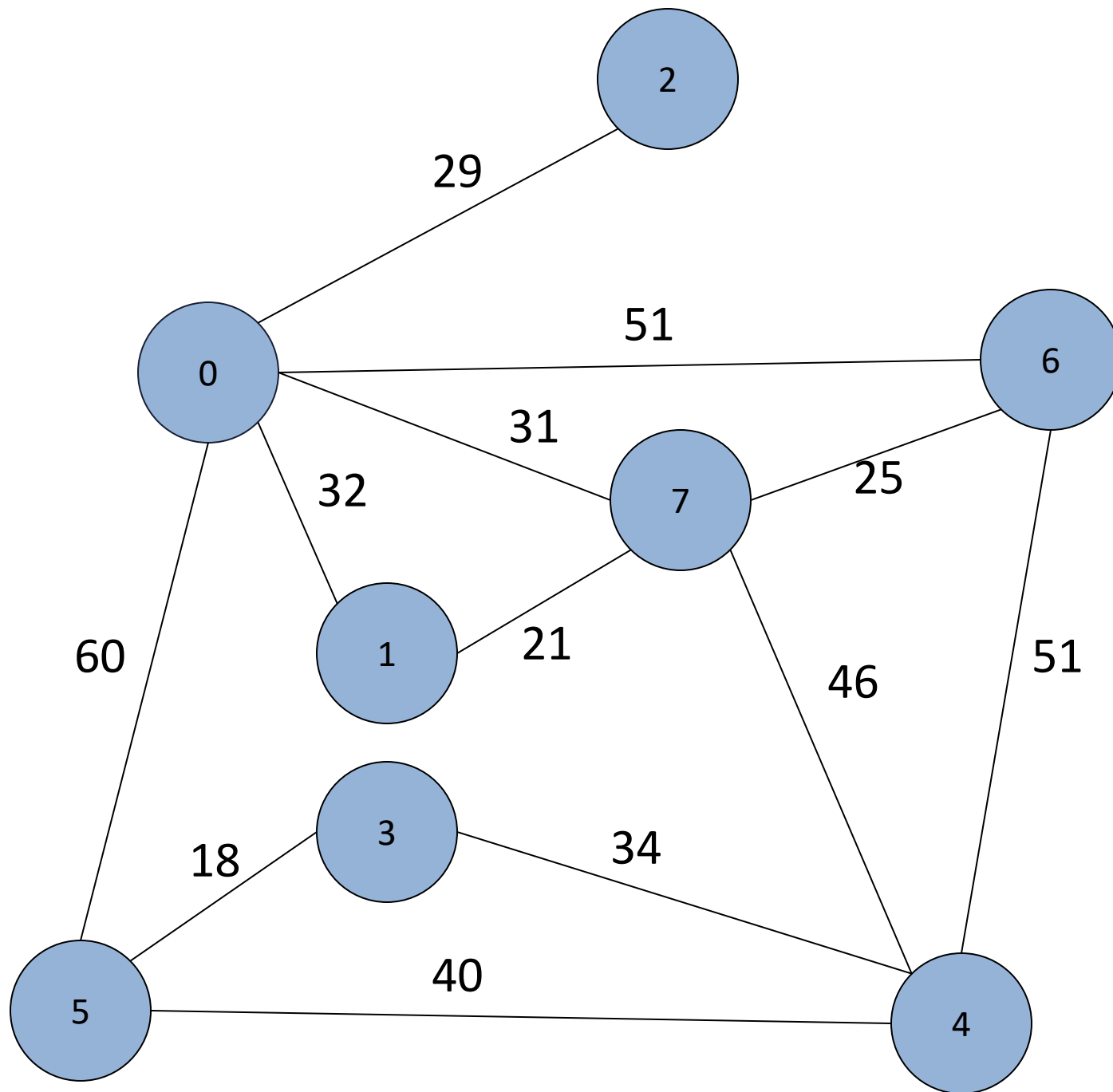
Para un grafo $G(V, E)$, y un nodo inicial x

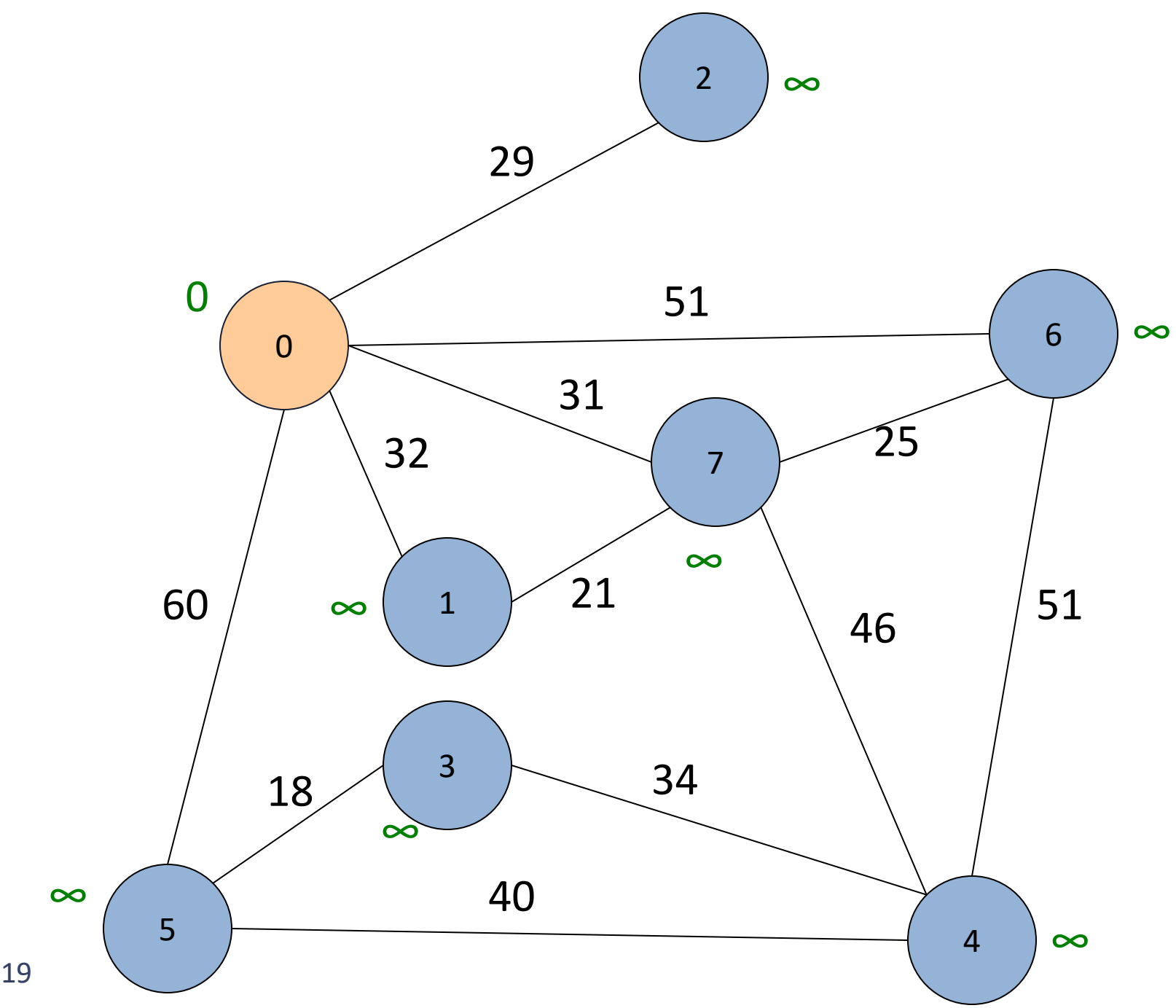
1. Sean $R = \{x\}$, $\bar{R} = V - R$, los nodos incluidos y los que no
2. Sea e la arista de menor costo que cruza de R a \bar{R}
3. Sea u el nodo de e que pertenece a \bar{R}
4. Agregar e al MST. Eliminar u de \bar{R} y agregarlo a R
5. Si quedan elementos en \bar{R} , volver a 2.

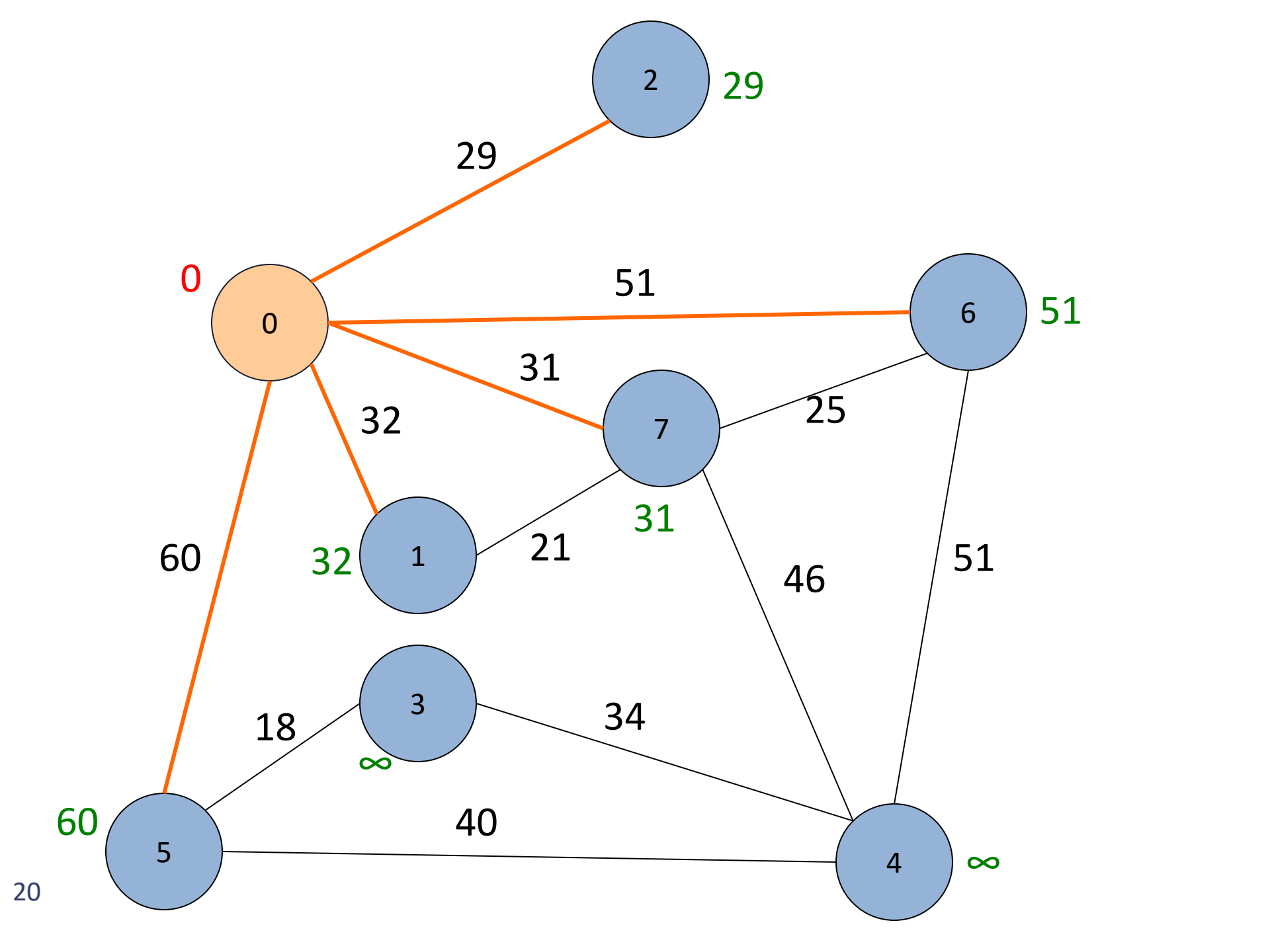
El corte (V_1, V_2) y las aristas que cruzan el corte en el algoritmo de Prim

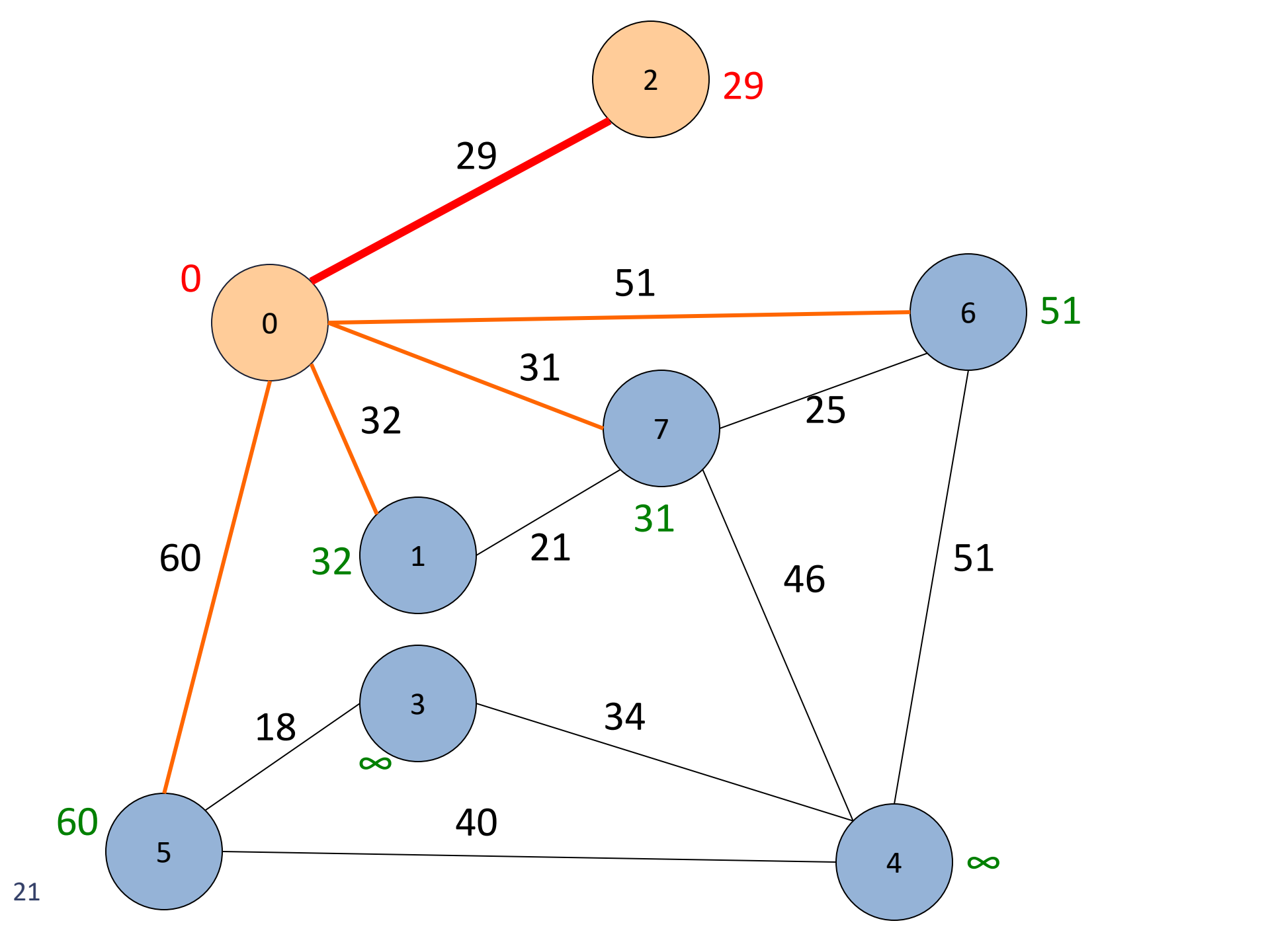


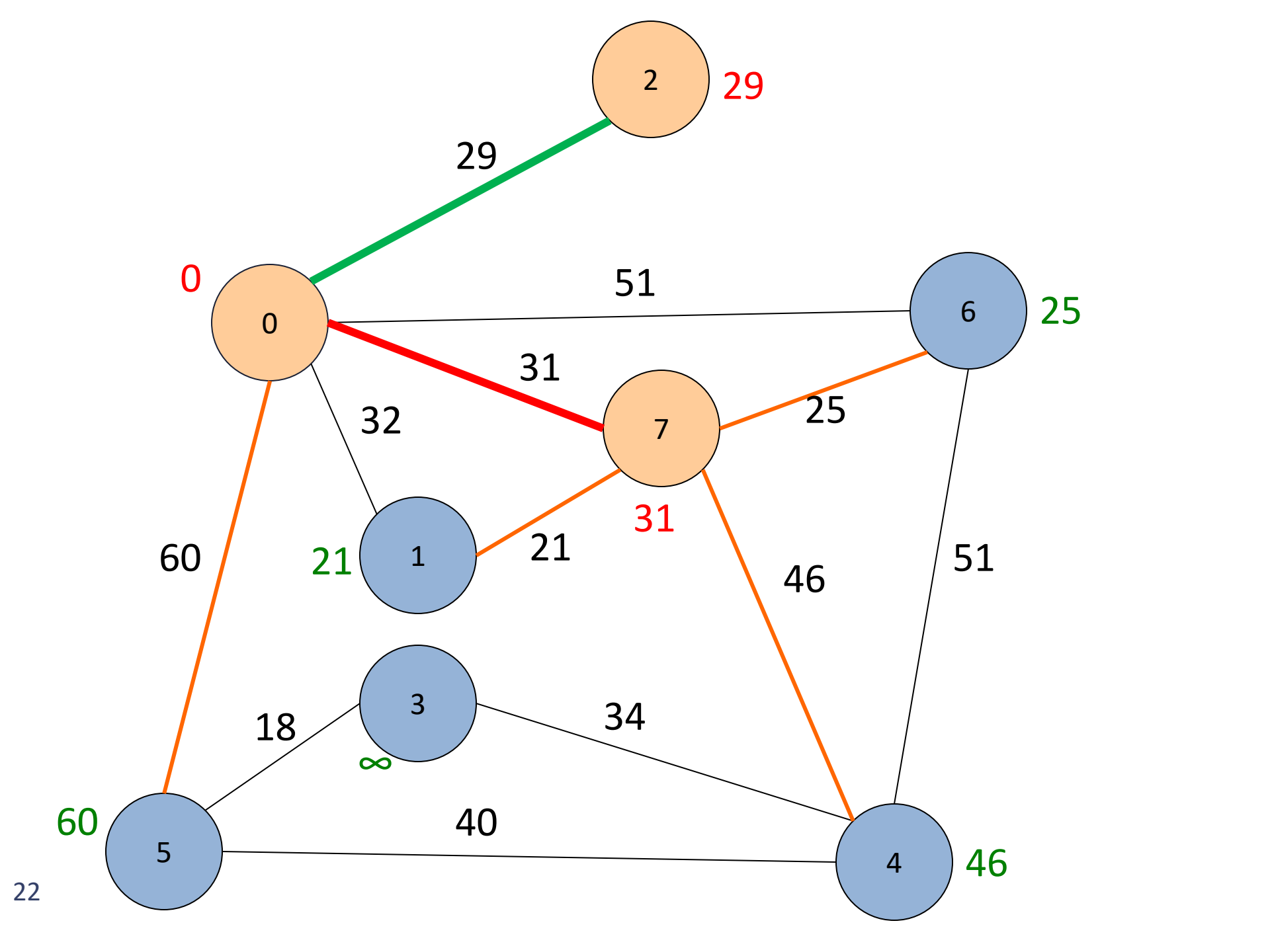
¿Cuál debería ser la siguiente arista, y siguiente nodo, a incluir?

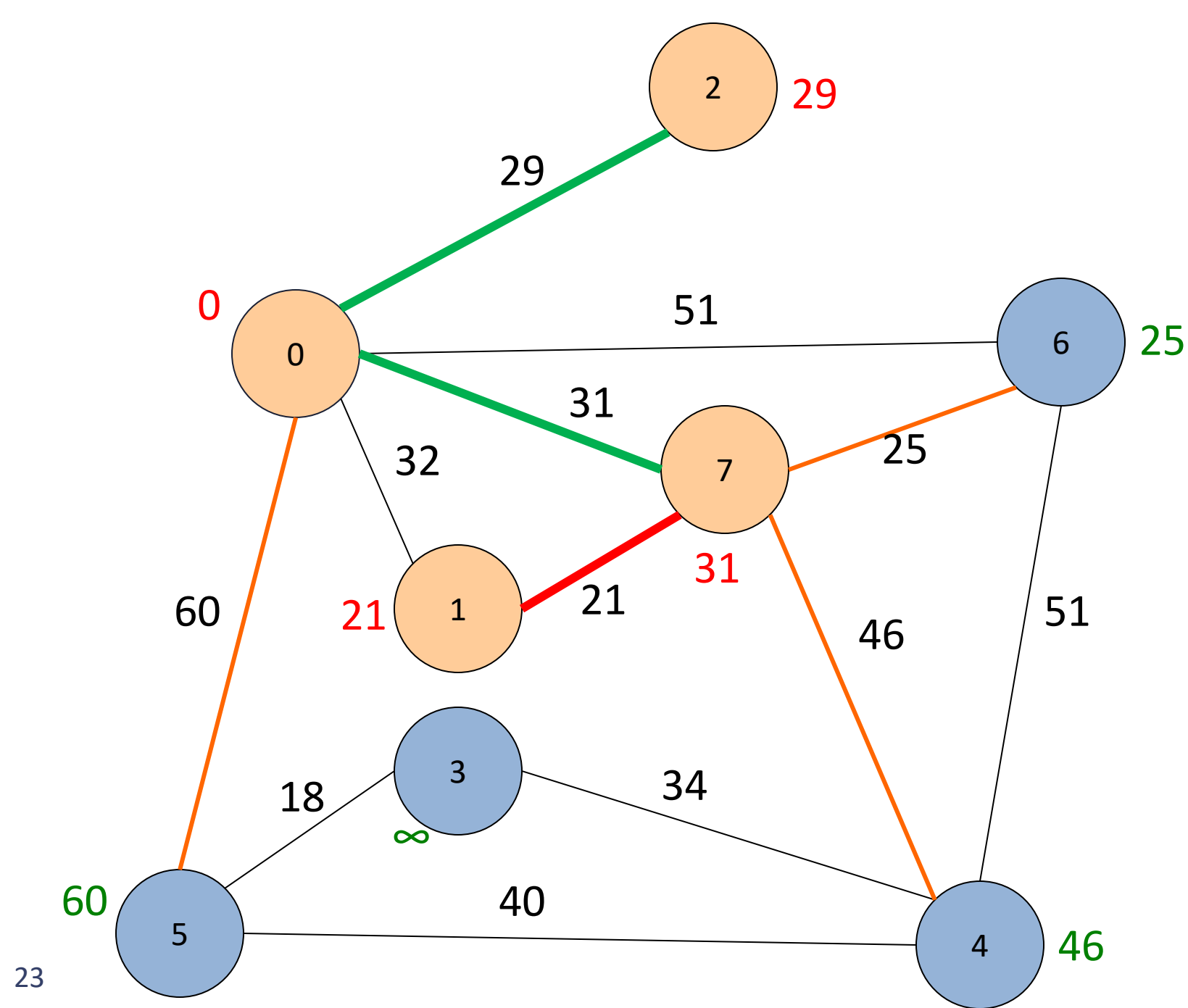


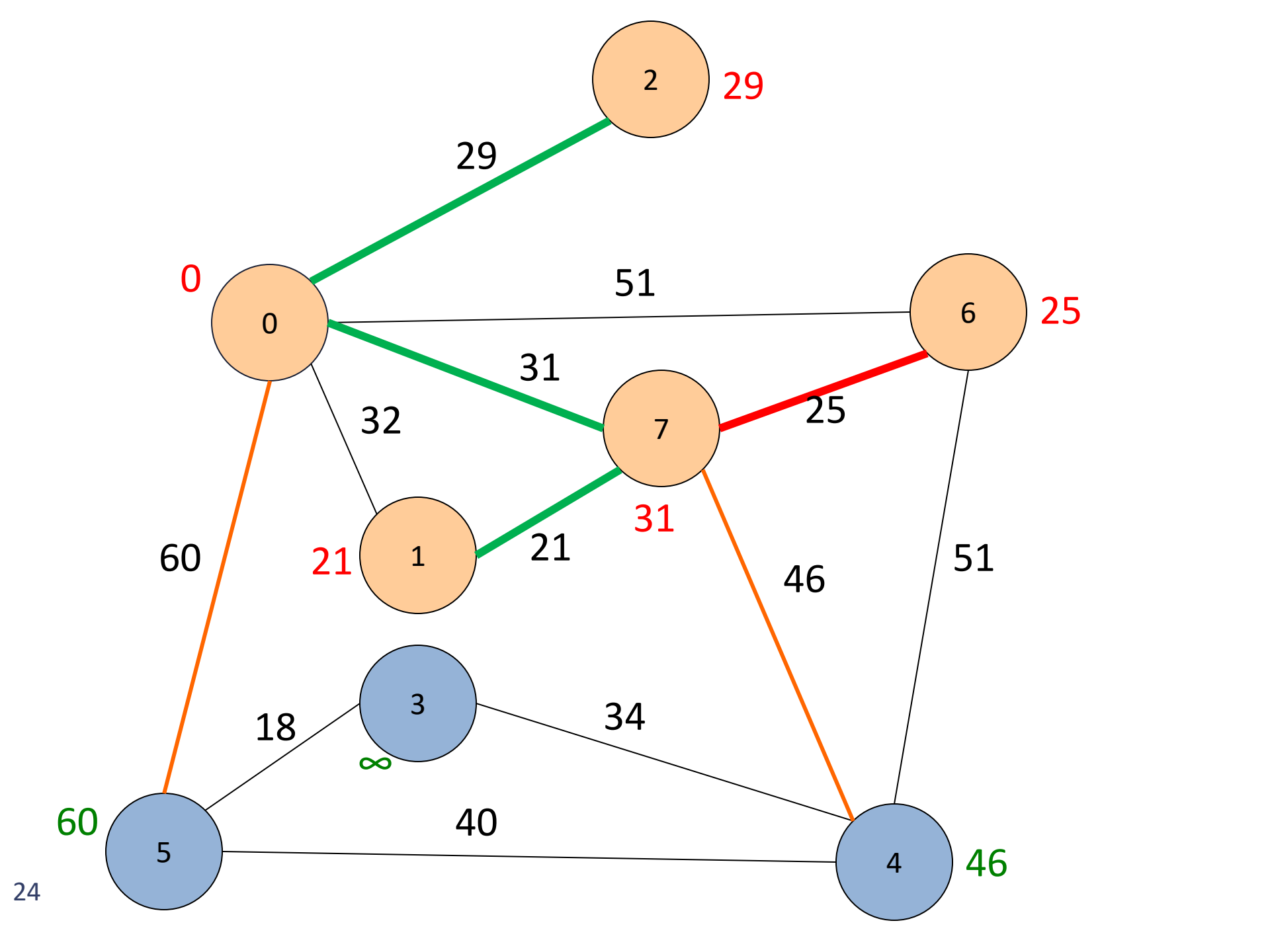


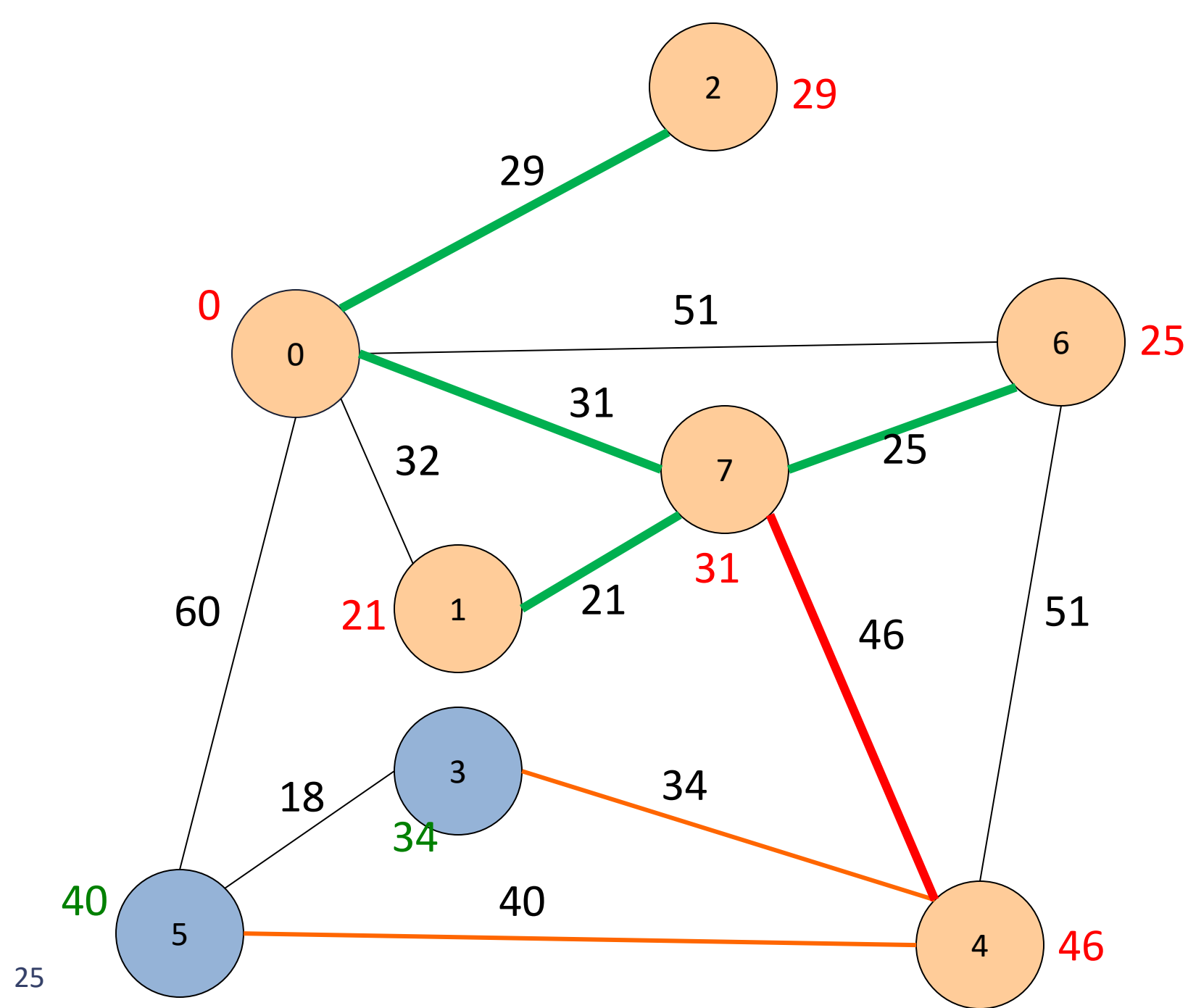


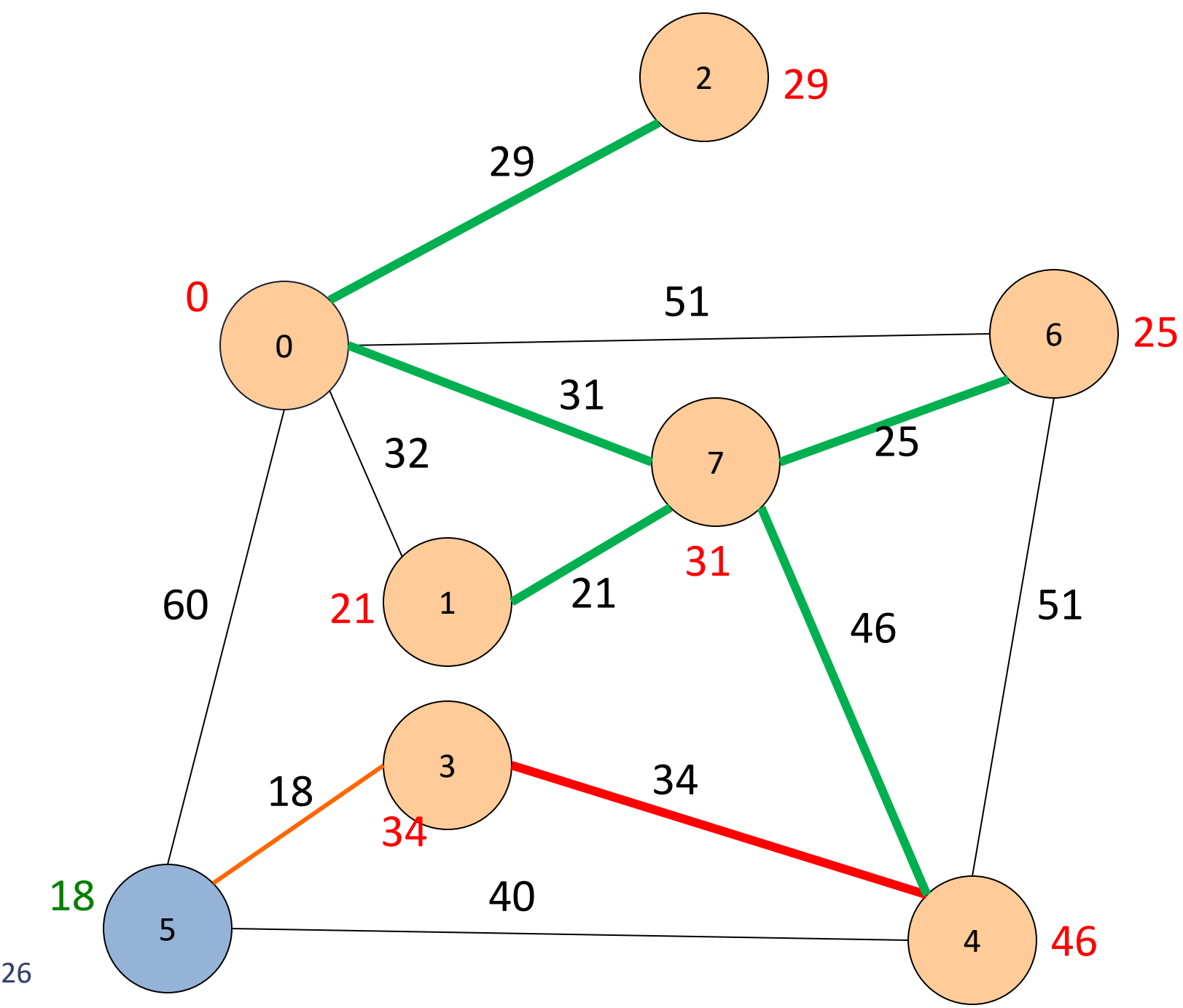


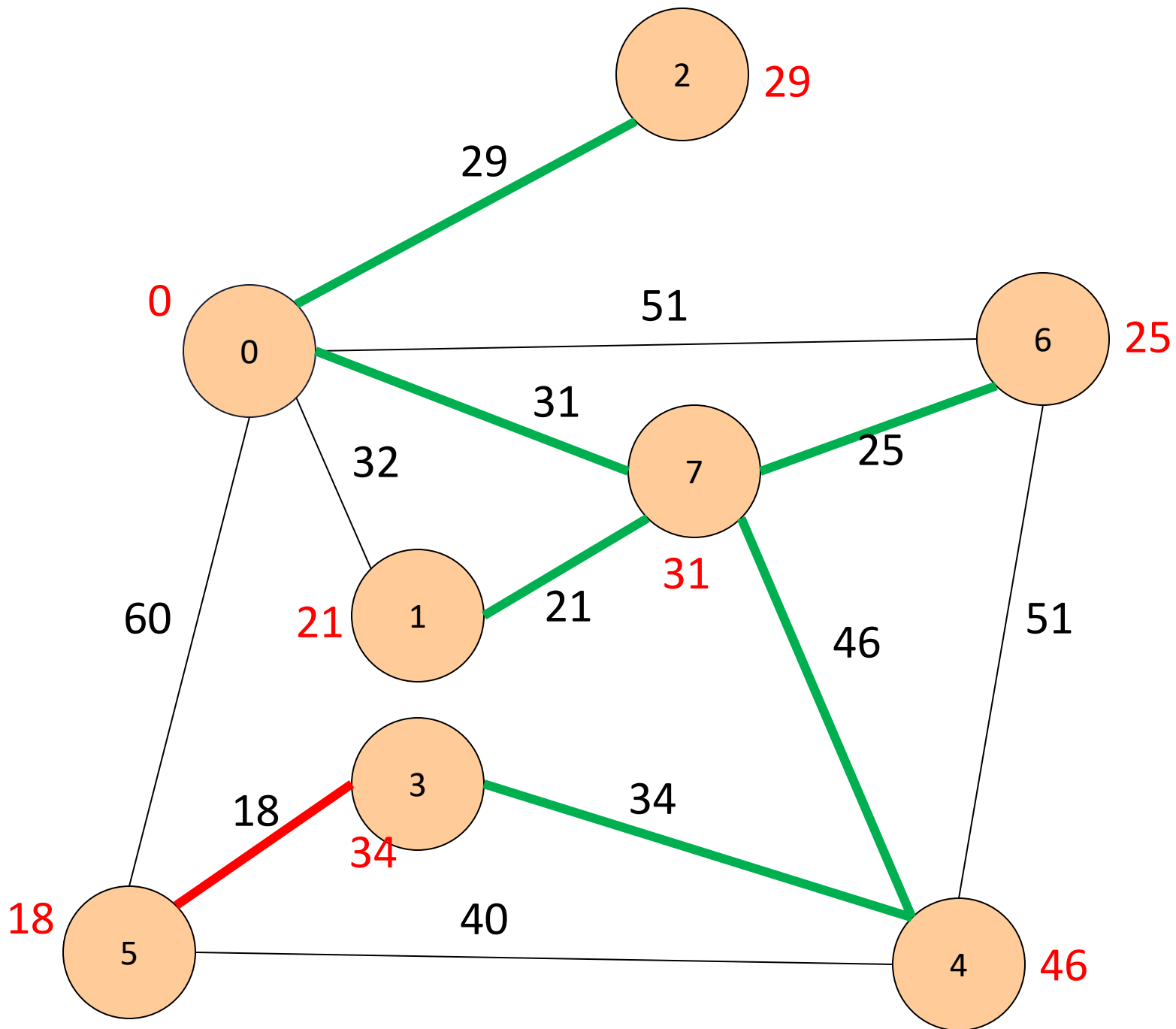


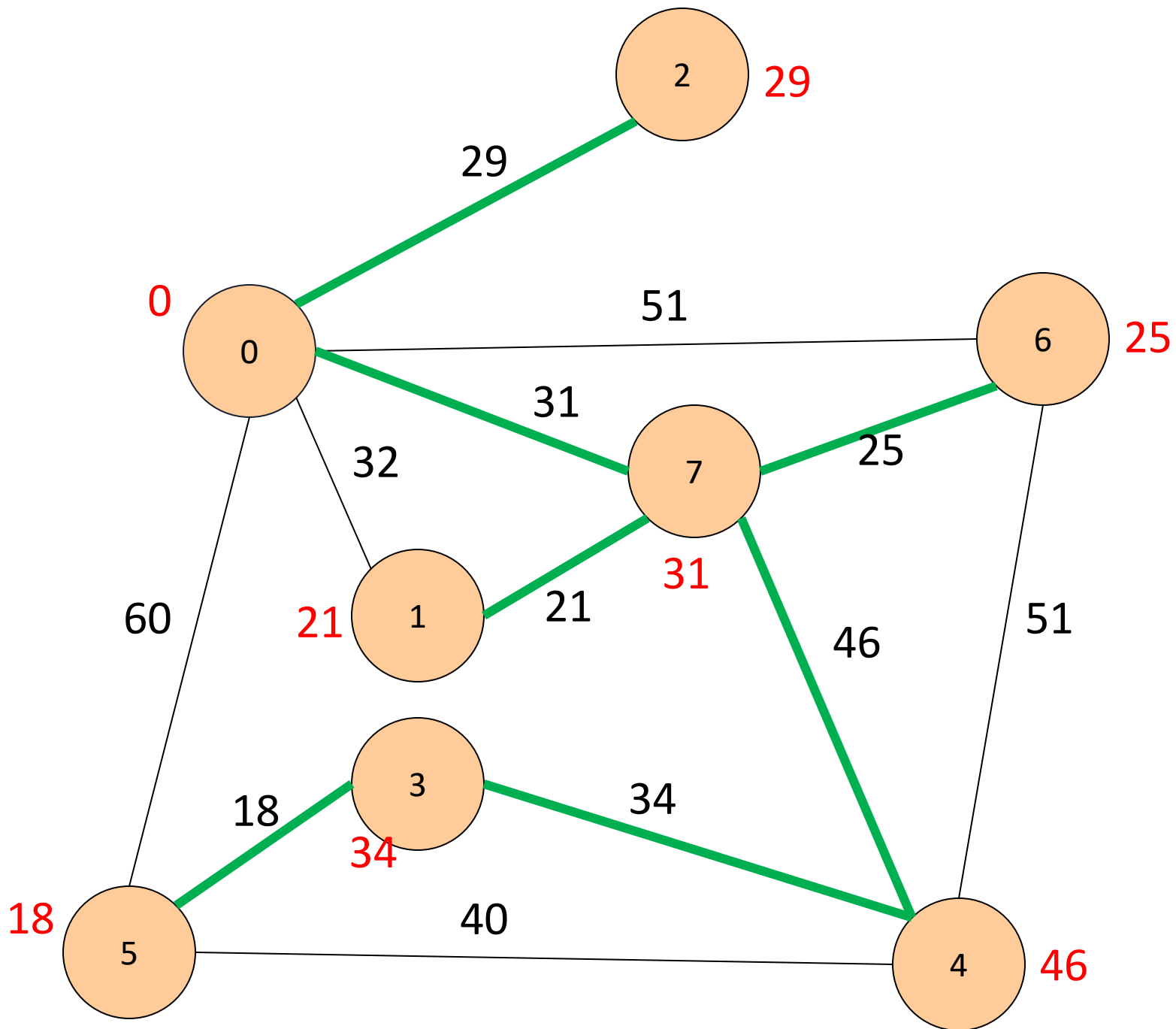












Prim en pseudo código

Prim(s): — s es el vértice de partida

$Q \leftarrow$ cola de prioridades; $T \leftarrow \emptyset$

for each u in $V - \{s\}$:

$d[u] \leftarrow \infty$; $\pi[u] \leftarrow \text{null}$; $Q.\text{enqueue}(s)$

$d[s] \leftarrow 0$; $\pi[s] \leftarrow \text{null}$; $Q.\text{enqueue}(s)$

while $!Q.\text{empty}()$:

$u \leftarrow Q.\text{dequeue}()$; $T \leftarrow T \cup (\pi[u], u)$

for each v in $\alpha[u]$:

if $v \in Q$:

if $d[v] > \text{costo}(u, v)$:

$d[v] \leftarrow \text{costo}(u, v)$; $\pi[v] \leftarrow u$

return T

Corrección de Prim

Para demostrar que Prim es correcto

... basta demostrar que dado cualquier corte, la arista de menor peso que cruza el corte está en el MST (diap. # 15):

- haciendo el supuesto de que todos los pesos son distintos, se puede demostrar (fácilmente) por contradicción

... y luego demostrar que Prim efectivamente implementa esta estrategia —hints:

- ¿cómo define Prim el corte (V_1, V_2) sugerido en la diap. # 14?
- ¿cómo elije Prim la arista de menor peso que cruza el corte anterior?

Complejidad de Prim



La complejidad está dada por la complejidad del ciclo **while**

El ciclo ocurre $|V|$ veces, una por cada nodo u que se saca de Q :

- para cada u que sale de Q se revisan todas las aristas adyacentes a u
- ... \rightarrow el **while** revisa cada nodo y cada arista del grafo una vez $\rightarrow O(V+E)$
- ... pero en cada revisión hace una actualización $\rightarrow O(V+E) \times algo$

Q es una cola de prioridades según $d[v]$; si la implementamos como un heap binario:

- ... *algo* es el tiempo que toma sacar un elemento del heap (no es $O(1)$)
- ... y también el tiempo que toma actualizar la posición de un elemento en el heap (la asignación $d[v] \leftarrow costo(u, v)$)

prim($G(V, E), x$):

$T \leftarrow \emptyset, \quad H \leftarrow$ una **cola de prioridades** únicamente con x

$x.key \leftarrow 0, \quad x.parent \leftarrow \emptyset,$

while $H \neq \emptyset$:

$u \leftarrow$ extraer el vértice de H con menor clave, y pintarlo

if $u.parent \neq \emptyset$, agregar la arista $(u.parent, u)$ a T

foreach vecino no pintado v de u :

if $v \notin H$, insertar v en H

if $w(u, v) < v.key$:

$v.key \leftarrow w(u, v), \quad v.parent \leftarrow u$

return T

Actividades que usan un mismo recurso

Sea $S = \{1, 2, \dots, n\}$ un conjunto de n actividades que deben usar un mismo recurso para poder ejecutarse; el recurso puede ser usado por sólo una actividad a la vez:

cada actividad i tiene una hora de inicio s_i y una hora de término f_i , $s_i \leq f_i$, y, si se ejecuta, transcurre durante el intervalo de tiempo $[s_i, f_i)$

las actividades i y j son **compatibles** si $[s_i, f_i)$ y $[s_j, f_j)$ no se traslapan, es decir, si $s_i \geq f_j$ o $s_j \geq f_i$

El problema consiste en seleccionar un *subconjunto de tamaño máximo de actividades mutuamente compatibles*

Primero, demostraremos que hay una solución óptima que comienza con la elección codiciosa de la actividad 1 (la que termina más temprano):

sea $A \subseteq S$ una solución óptima

ordenemos las actividades en A por hora de término

sea k la primera actividad en A

si $k = 1$, entonces A comienza con una elección codiciosa (y queda demostrado)

...

...

si $k \neq 1$, probamos que hay otra solución óptima B que sí empieza con la actividad 1:

$$\text{sea } B = A - \{k\} \cup \{1\}$$

... entonces como $f_1 \leq f_k$, las actividades en B son compatibles

... y como B tiene el mismo número de actividades que A , B también es una solución óptima (pero que incluye a la actividad 1)

Elegida la actividad 1, el problema se reduce a encontrar una solución óptima al mismo problema,

... pero sobre las actividades en S que son compatibles con la actividad 1

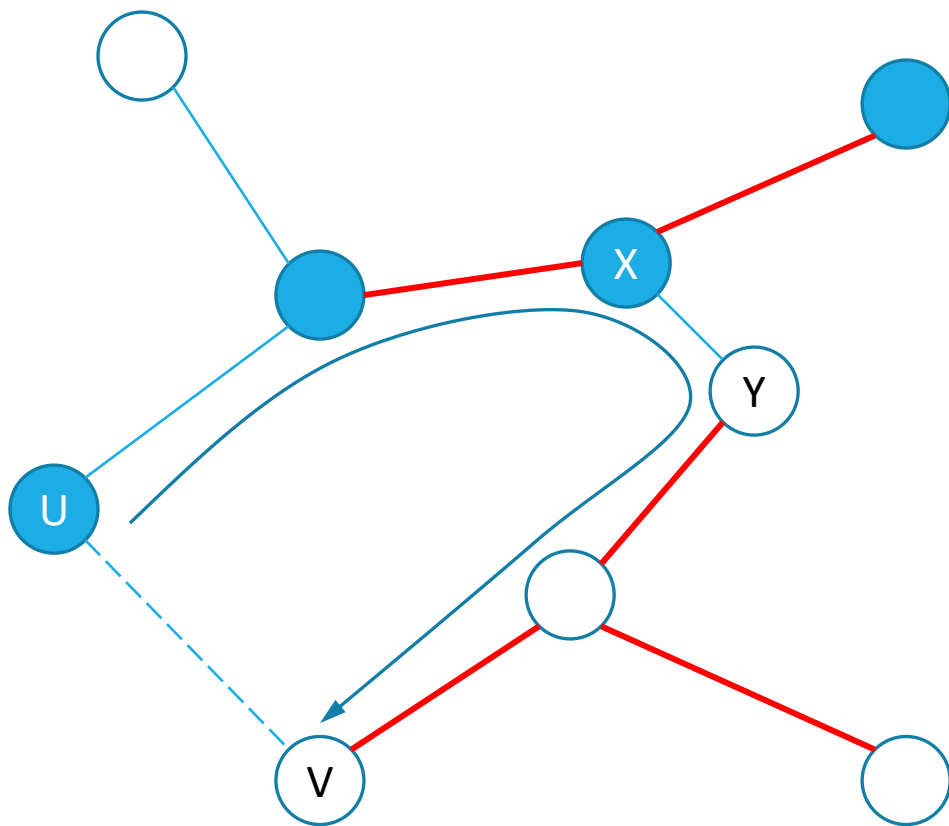
Demostraremos por contradicción que si A es una solución óptima a S ,

... entonces $A' = A - \{1\}$ es una solución óptima a $S' = \{ i \in S : s_i \geq f_1 \}$:

si hubiera una solución B' a S' con más actividades que A' ,

... entonces agregando la actividad 1 a B' daría una solución B a S con más actividades que A ,

... contradiciendo que A es óptima



Optimalidad *codiciosa*



Los algoritmos *greedy* son muy veloces

Pero no siempre sirven para encontrar el **óptimo**

¿Qué debe cumplirse en un problema para esto?