

Estrategias algorítmicas

Backtracking

Algoritmos codiciosos

Programación dinámica

Estrategias algorítmicas

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*

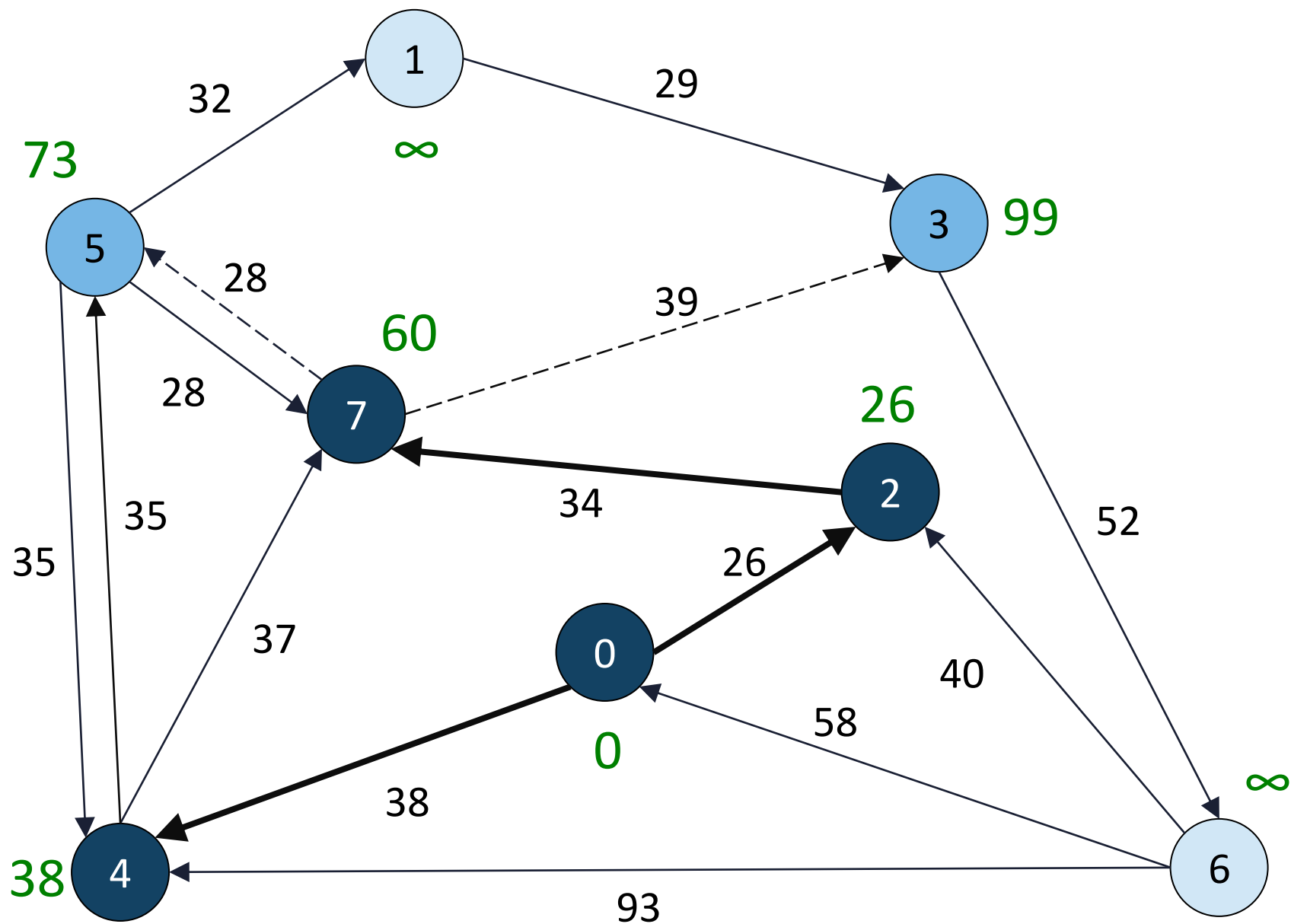
El algoritmo de Dijkstra es un **algoritmo codicioso**

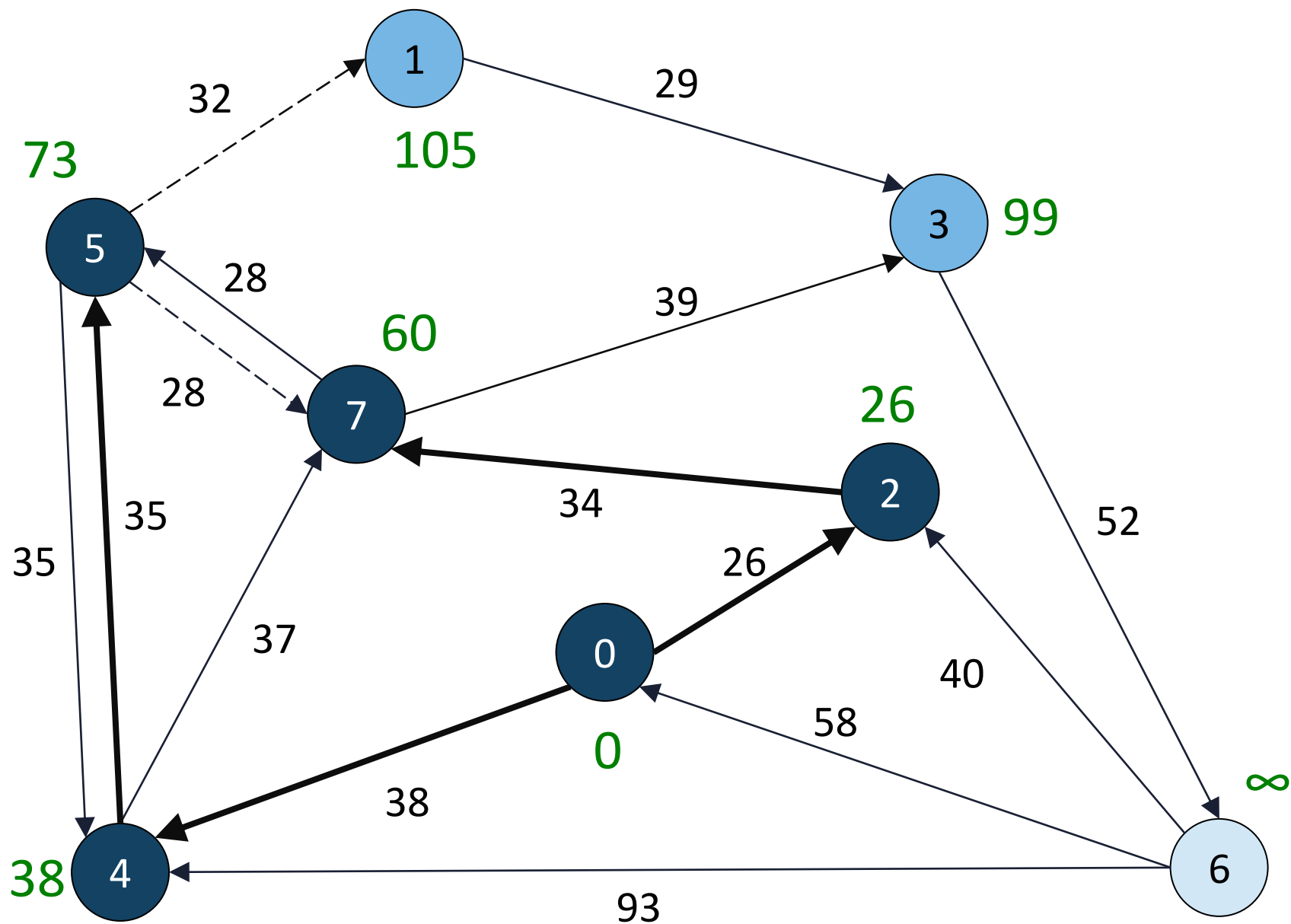
En cada paso, el algoritmo hace una elección que corresponde a un **óptimo local**:

- 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





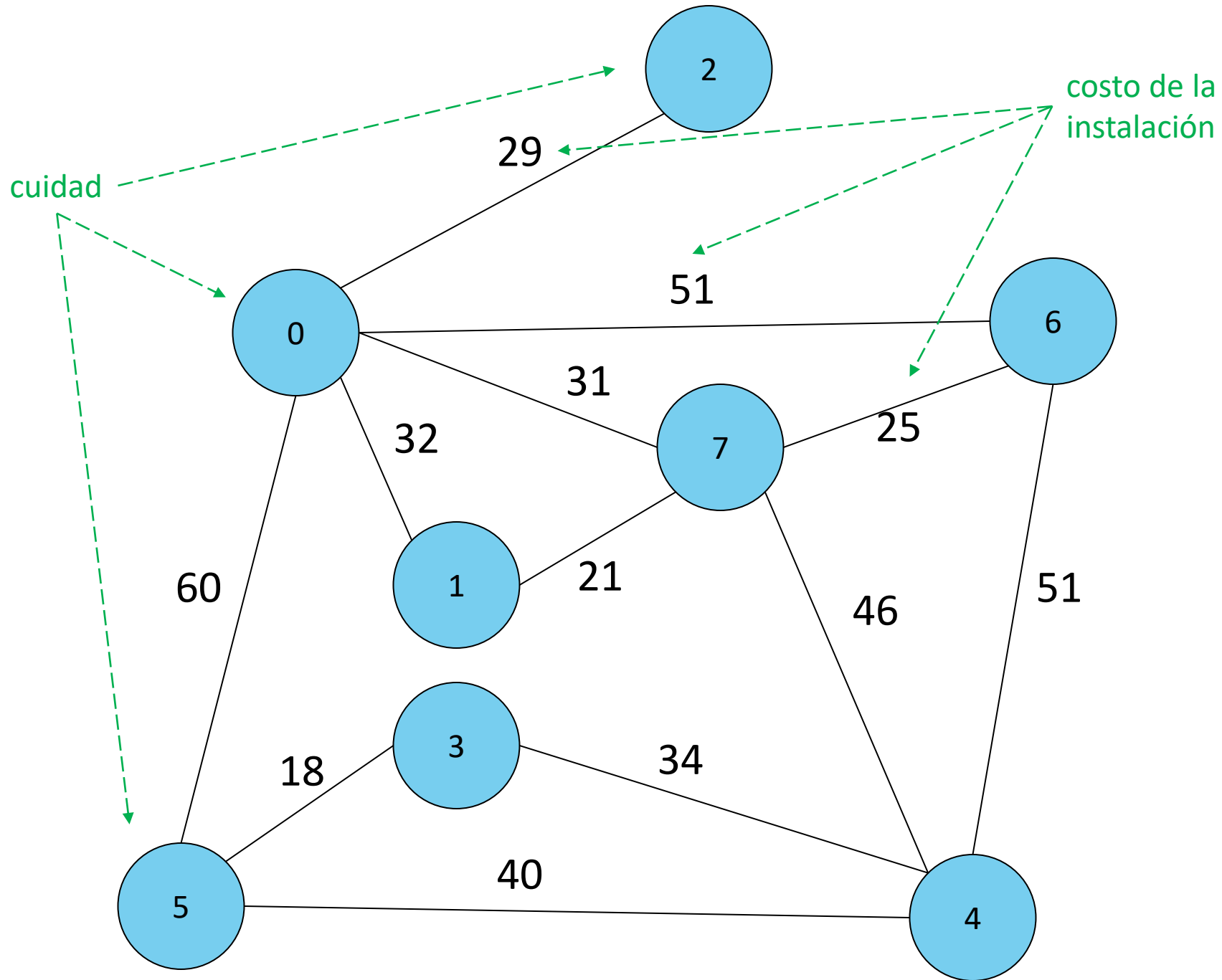
Conectividad digital



- 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?



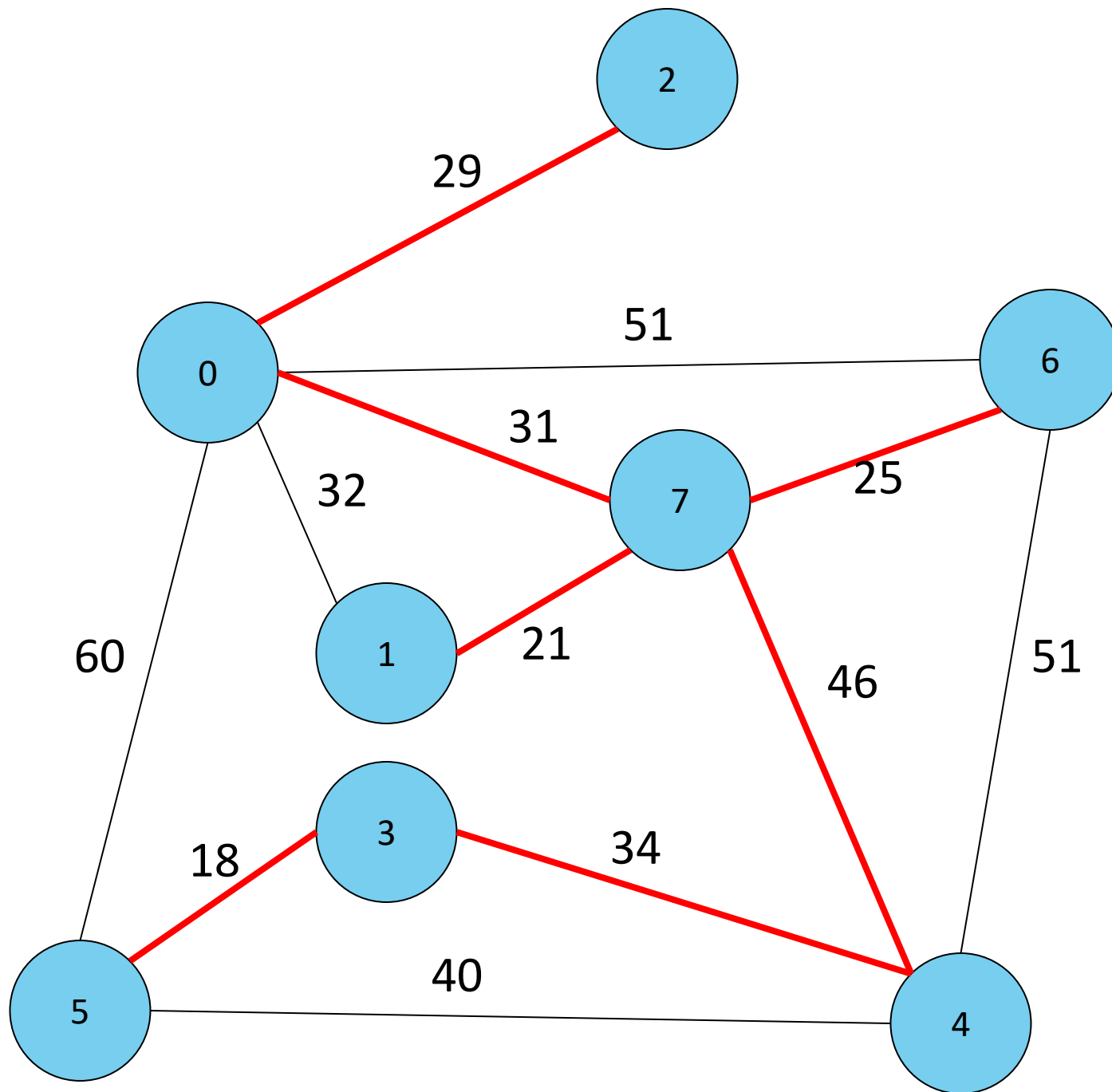


MST: *Minimum spanning tree*

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, cortes y aristas que cruzan el corte

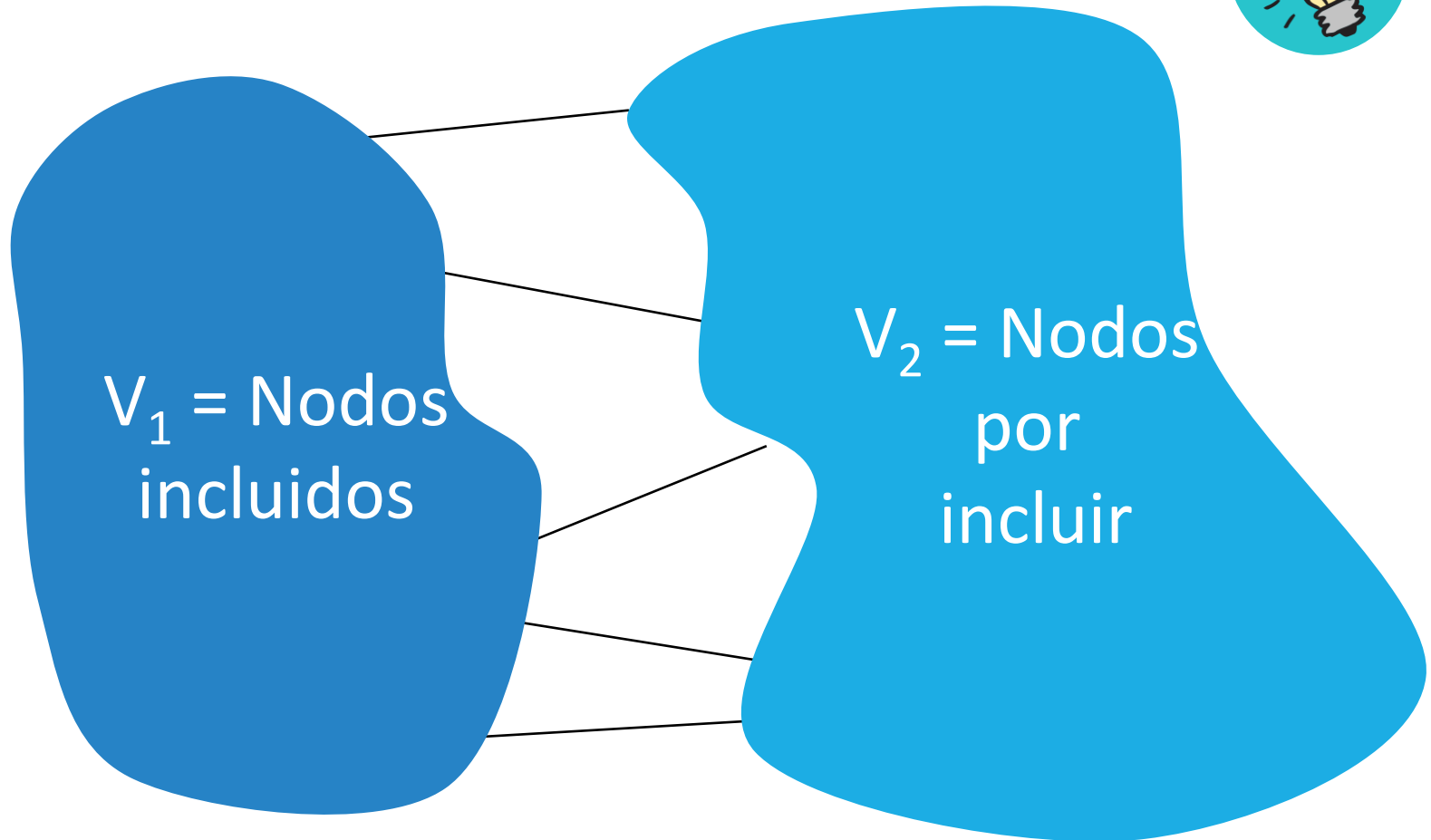


Cortemos (particionemos) el grafo en dos (sub)conjuntos de vértices, V_1 y V_2

Una arista **cruza** el corte si un extremo 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 el siguiente nodo a incluir?

Buscando un MST



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

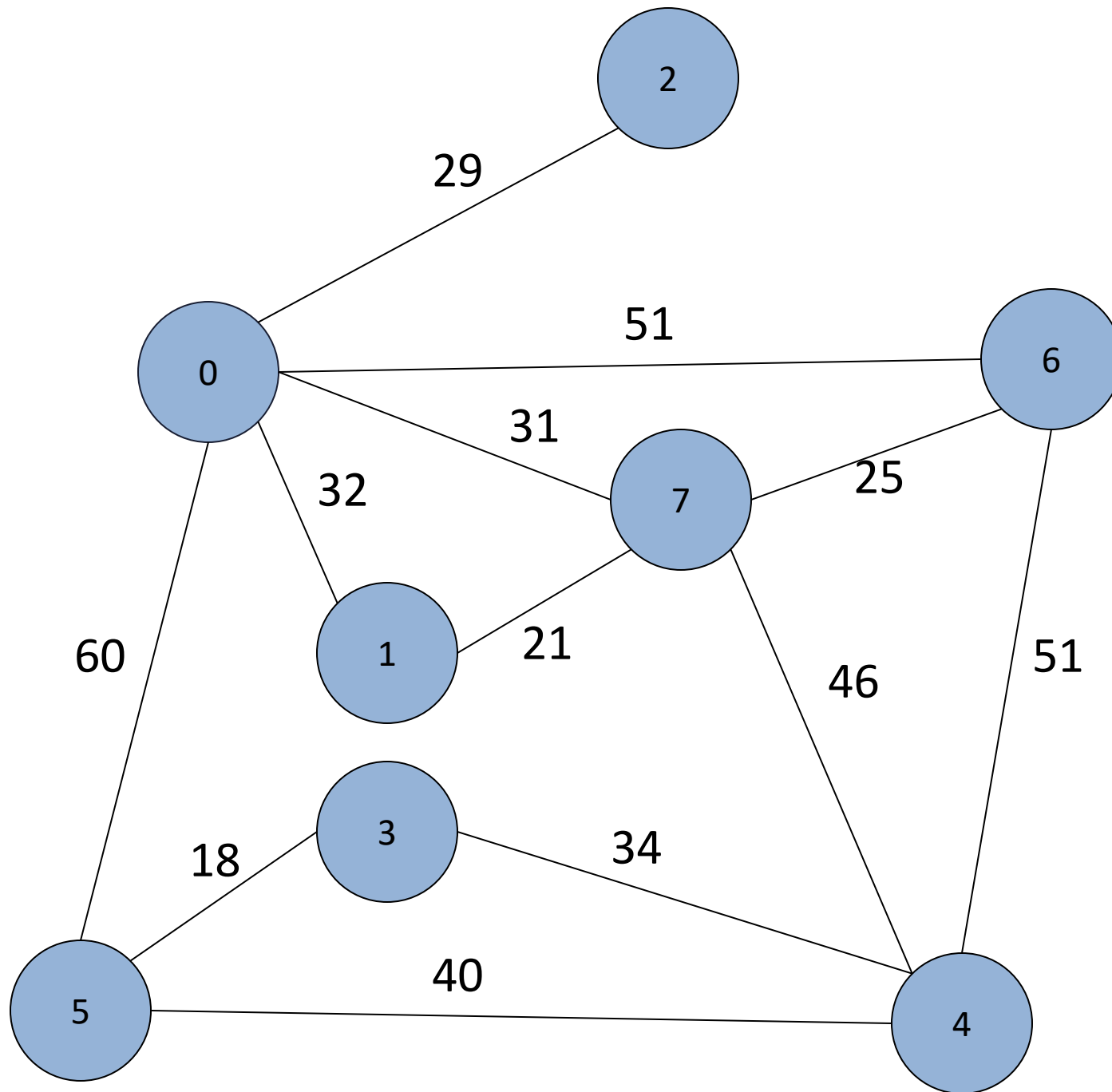
... ¿cómo podemos encontrar un **MST**?

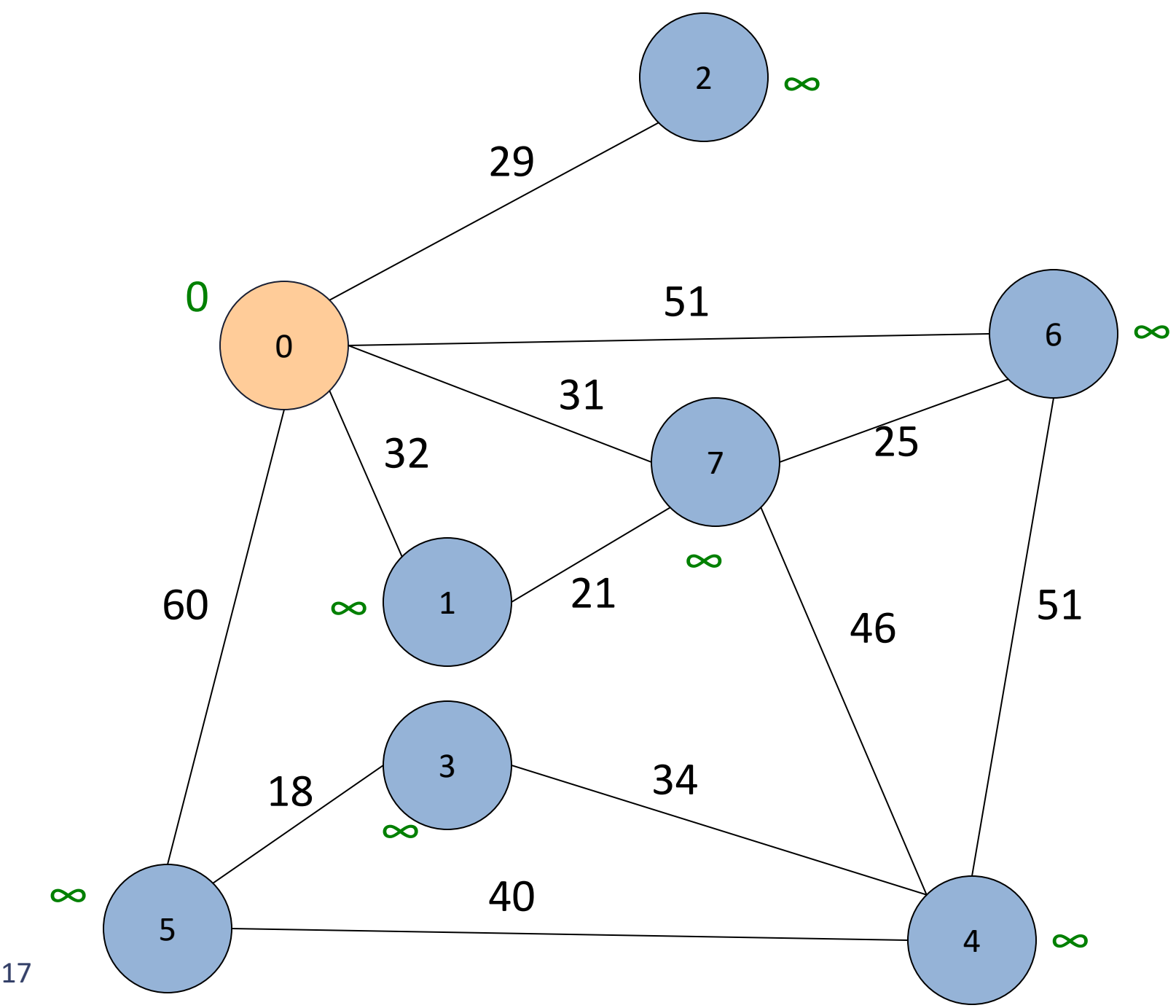
... ¿podremos construirlo una arista a la vez?

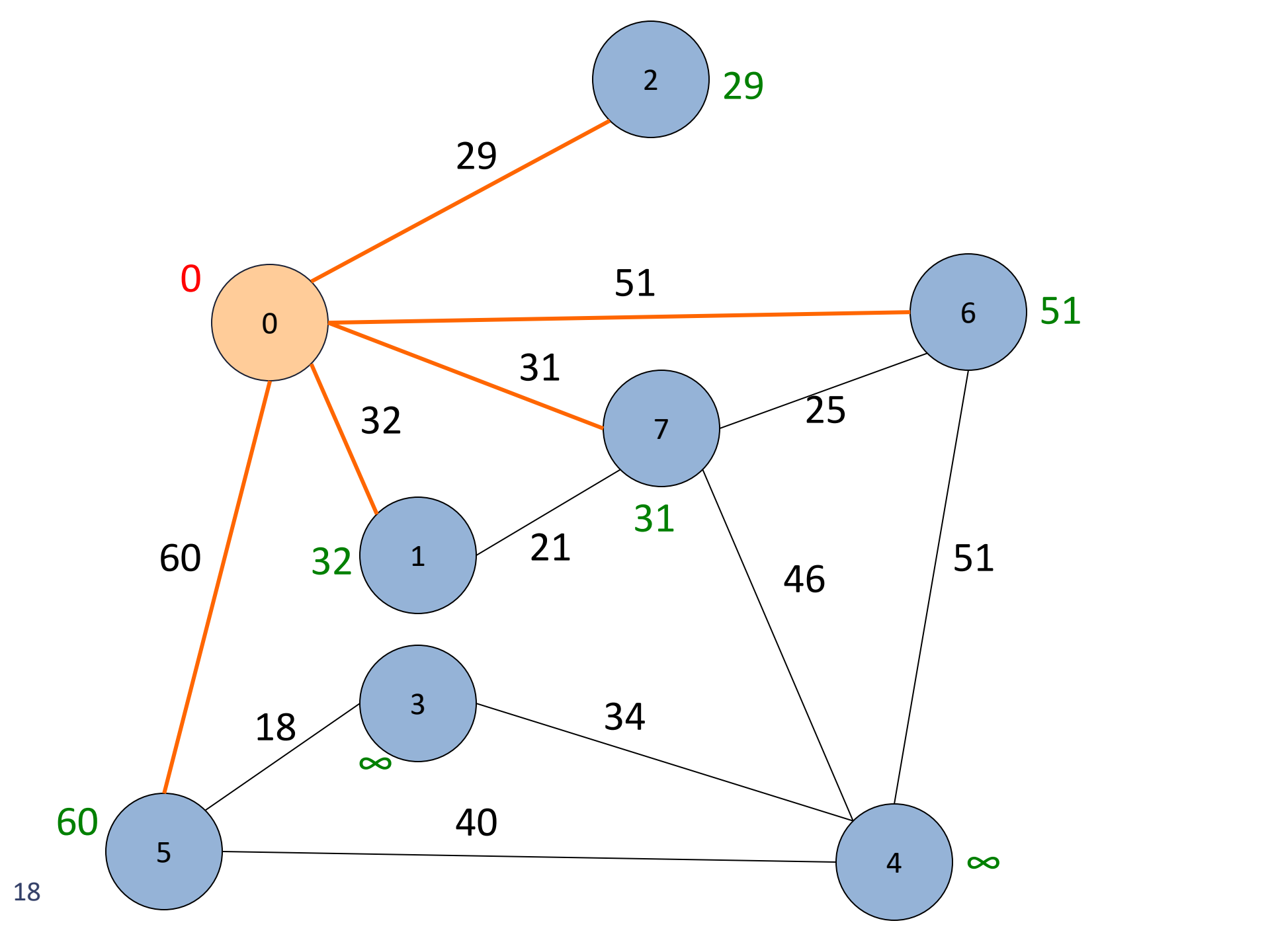
Algoritmo de Prim

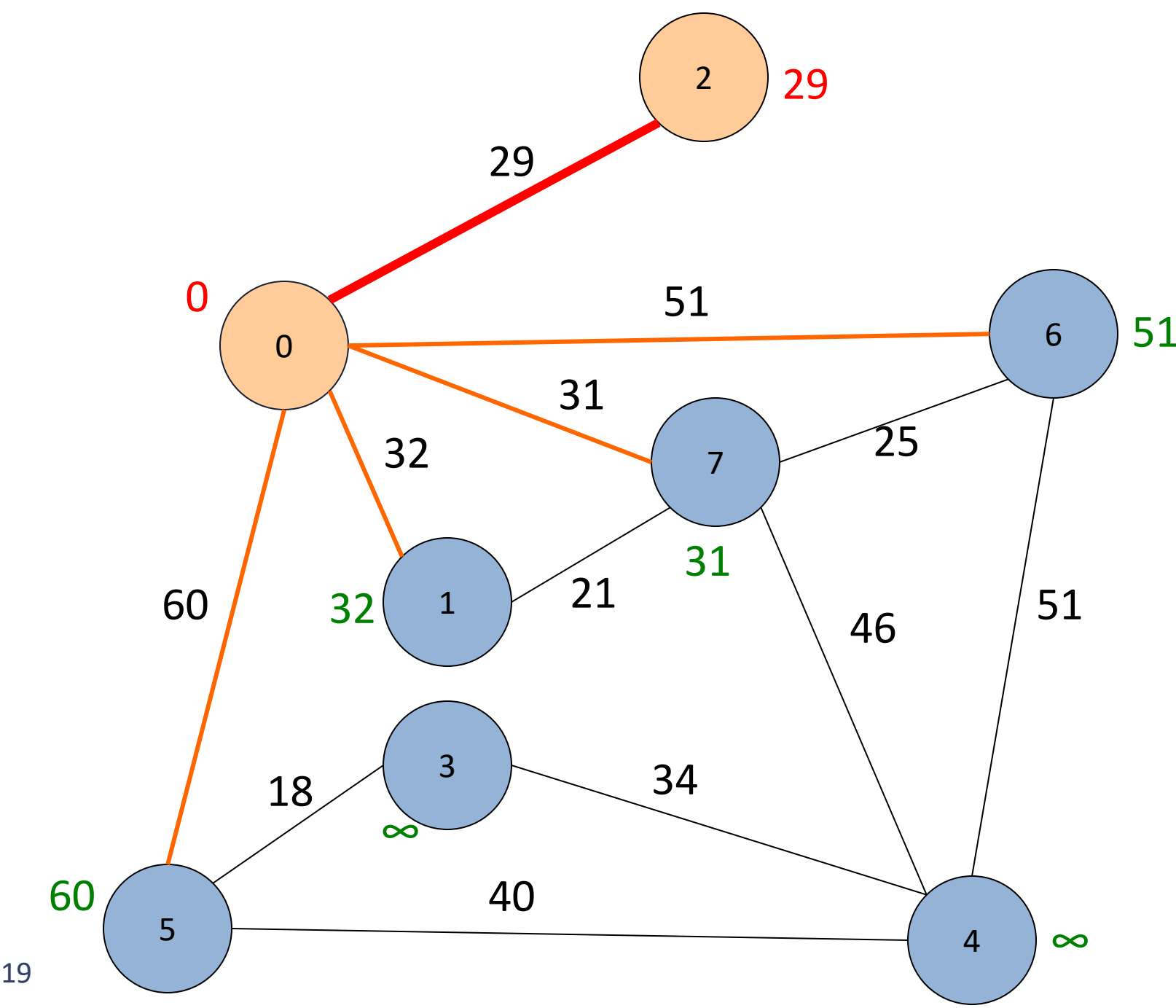
Para un grafo $G(V, E)$, y un nodo inicial x

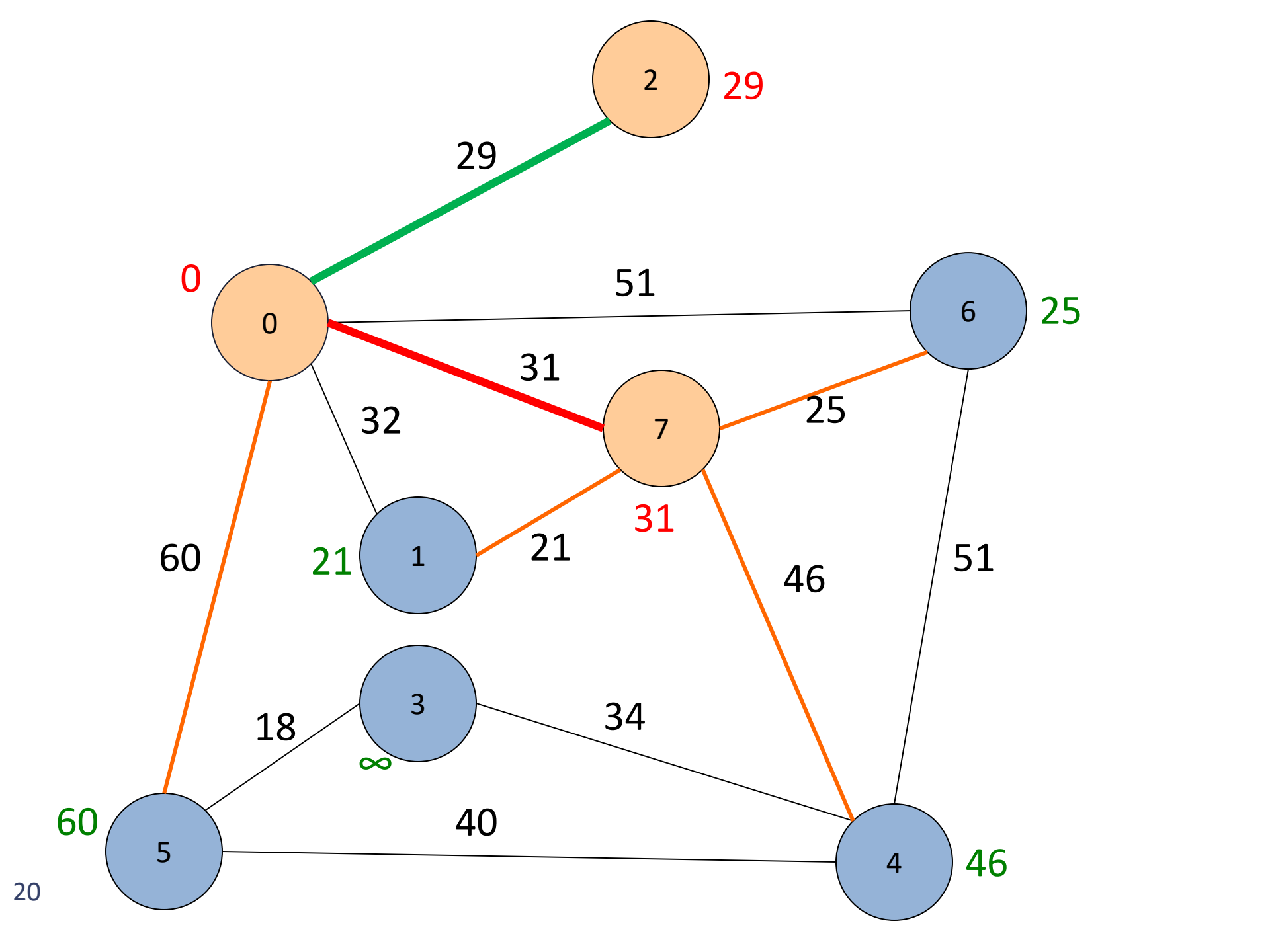
1. Sean $R = \{x\}$, $\bar{R} = V - R$, los nodos incluidos y los que no
2. Sea e la arista de menor costo que cruza de R a \bar{R}
3. Sea u el nodo de e que pertenece a \bar{R}
4. Agregar e al MST. Eliminar u de \bar{R} y agregarlo a R
5. Si quedan elementos en \bar{R} , volver a 2.

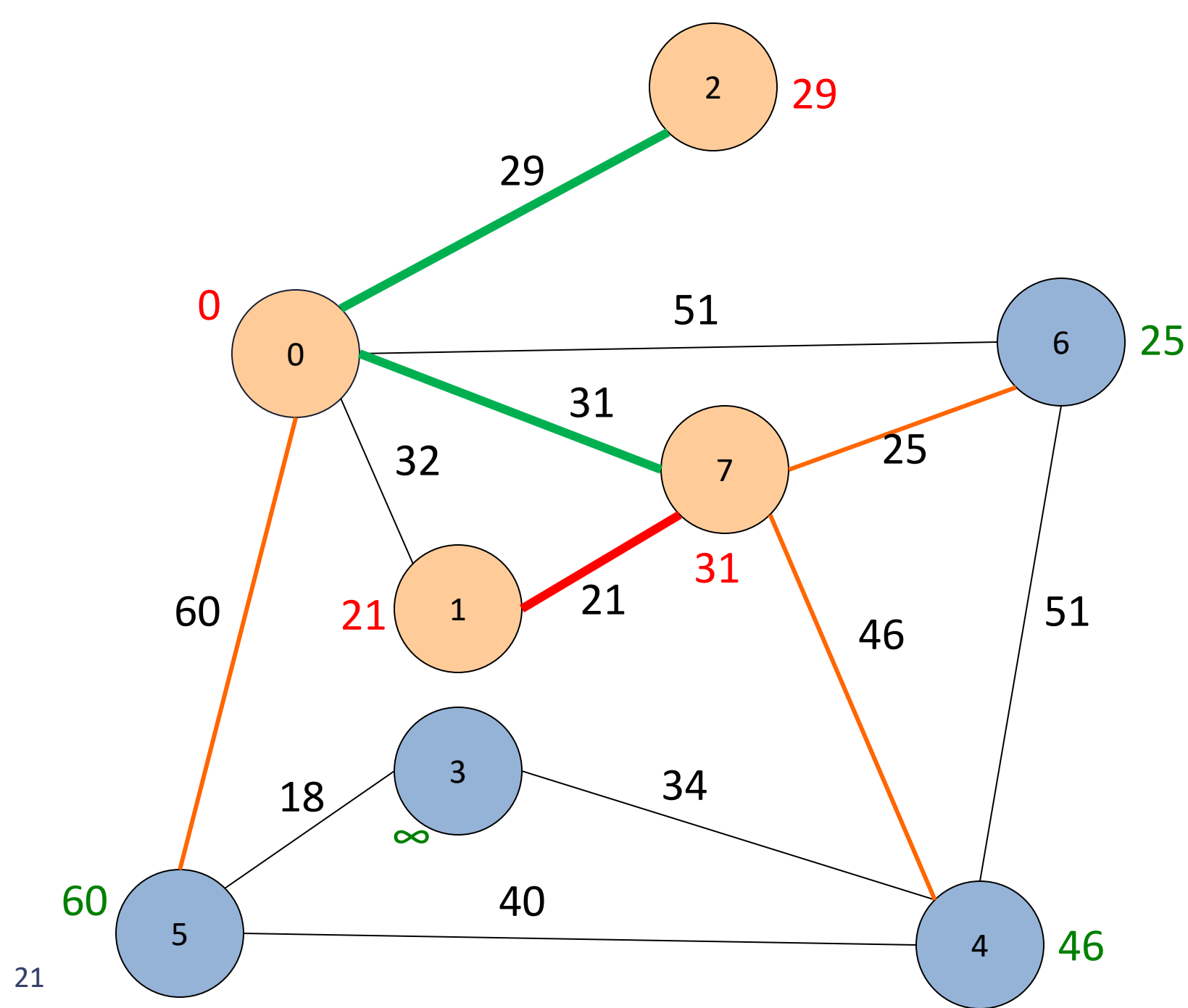


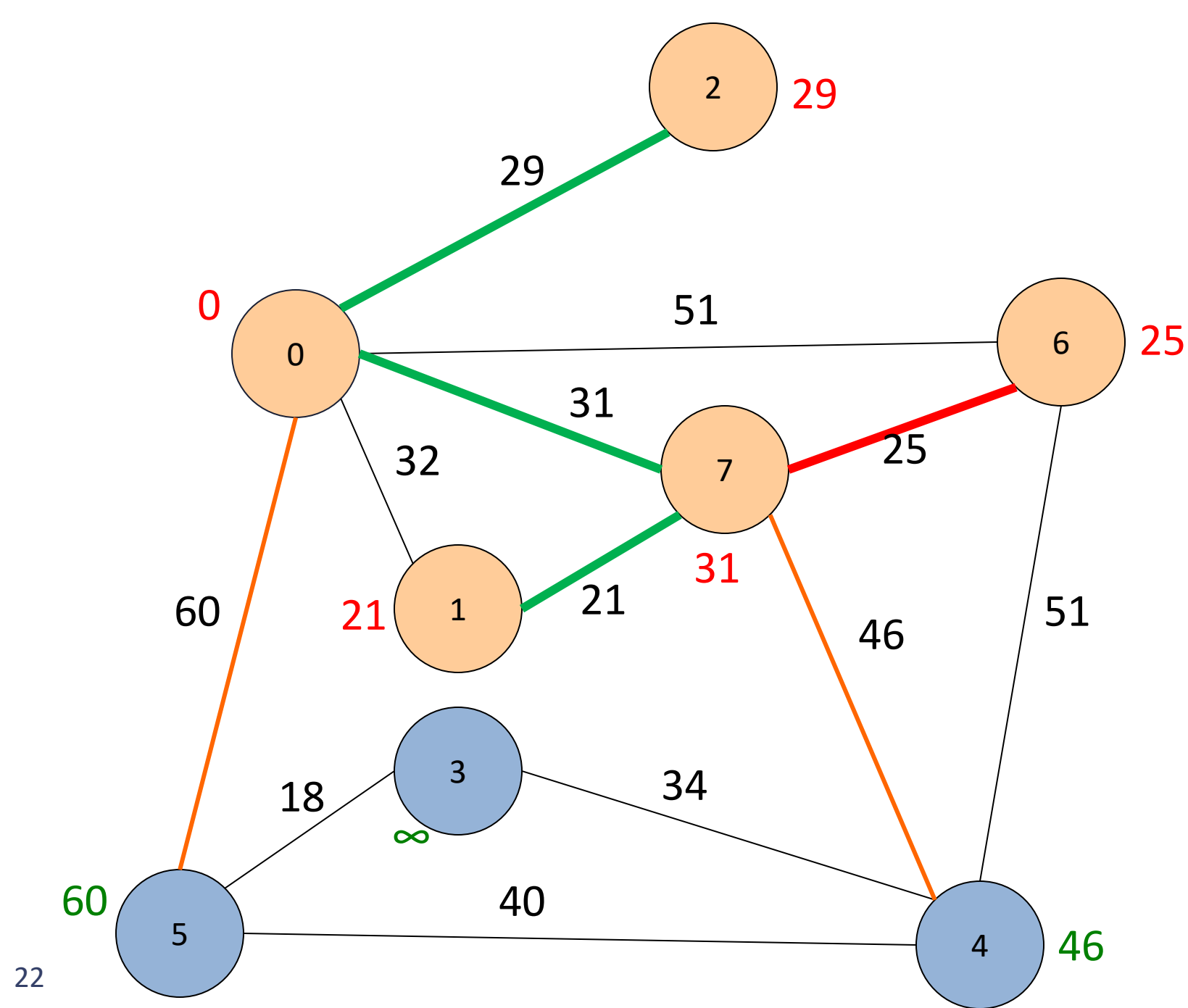


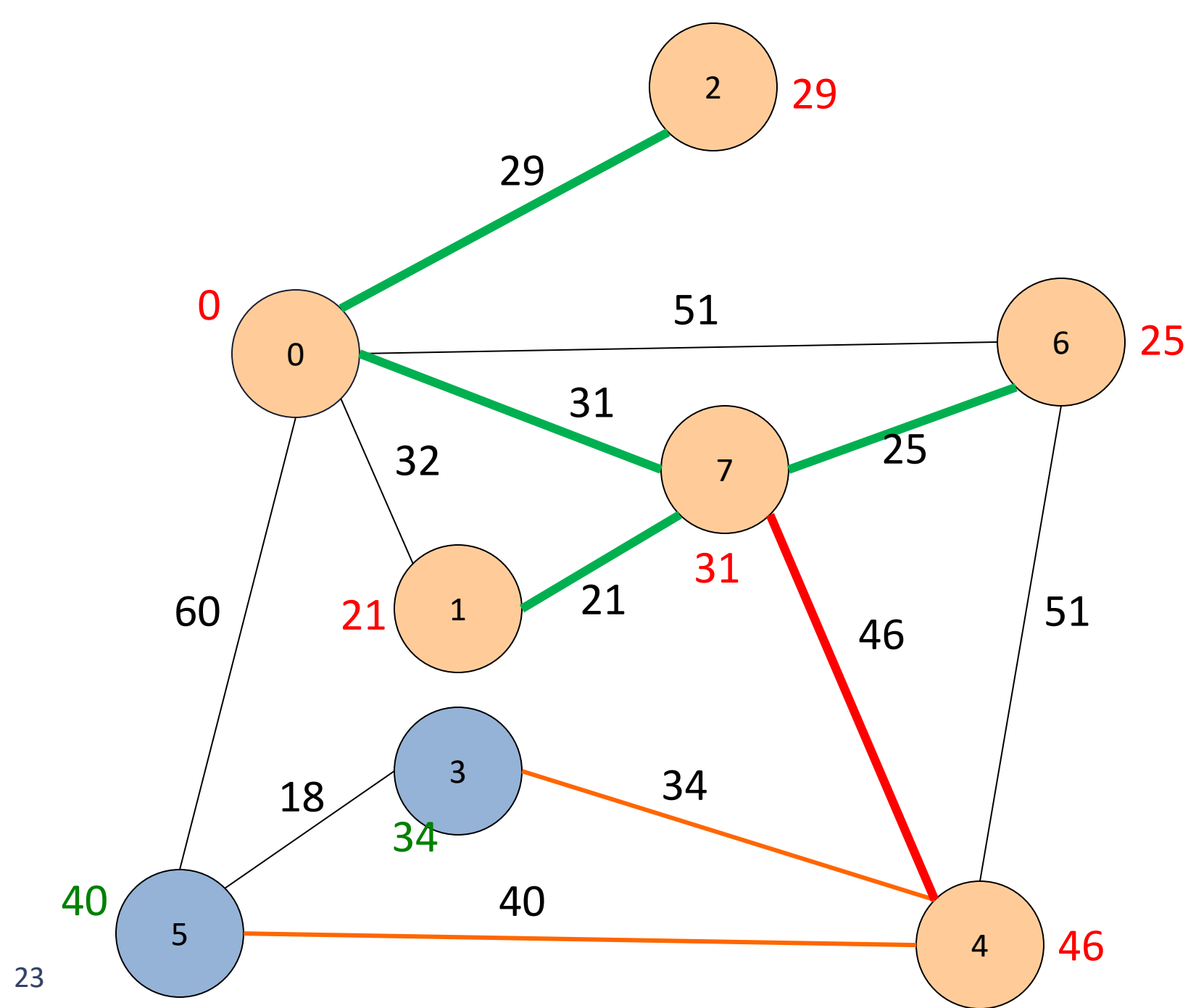


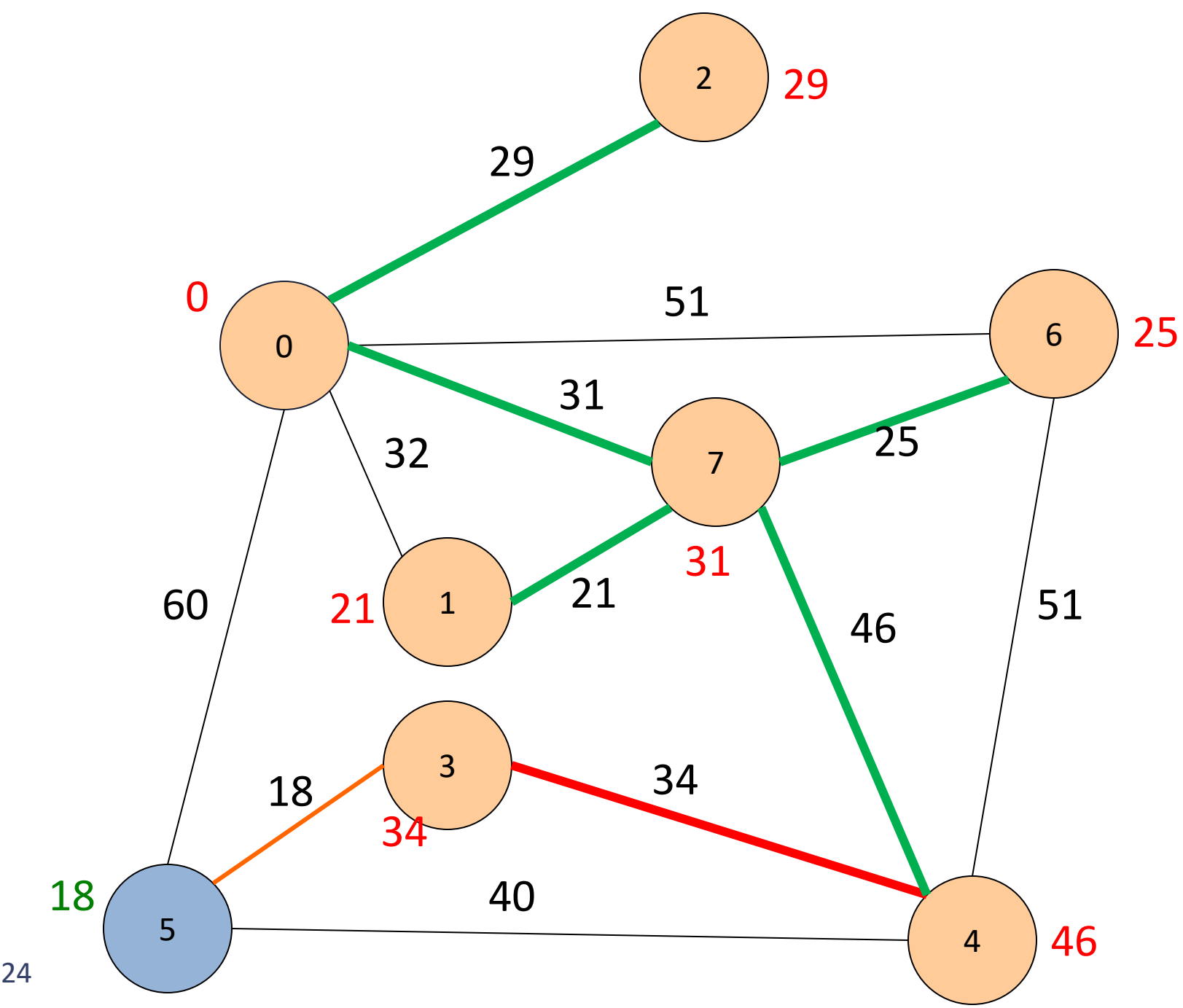


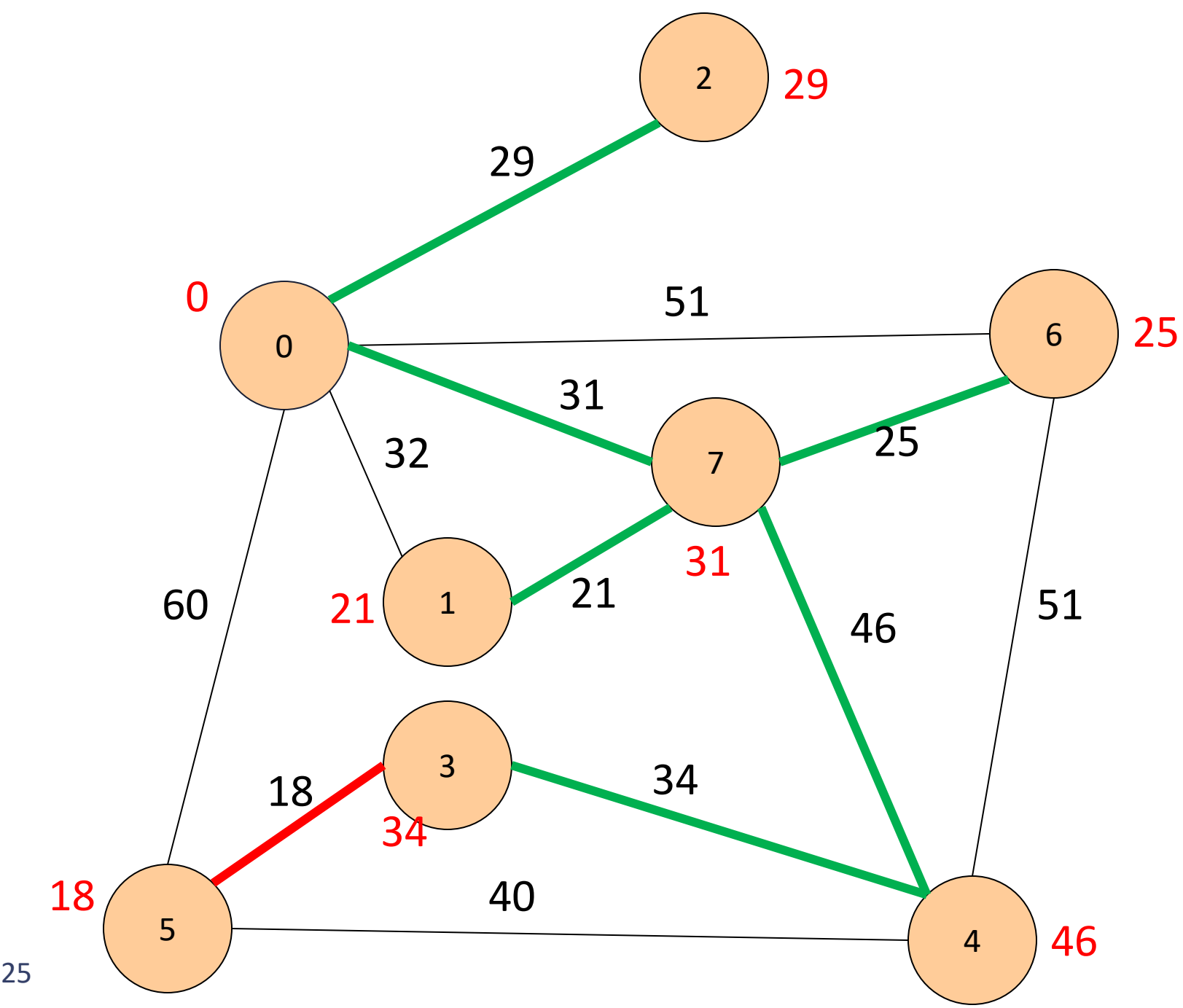


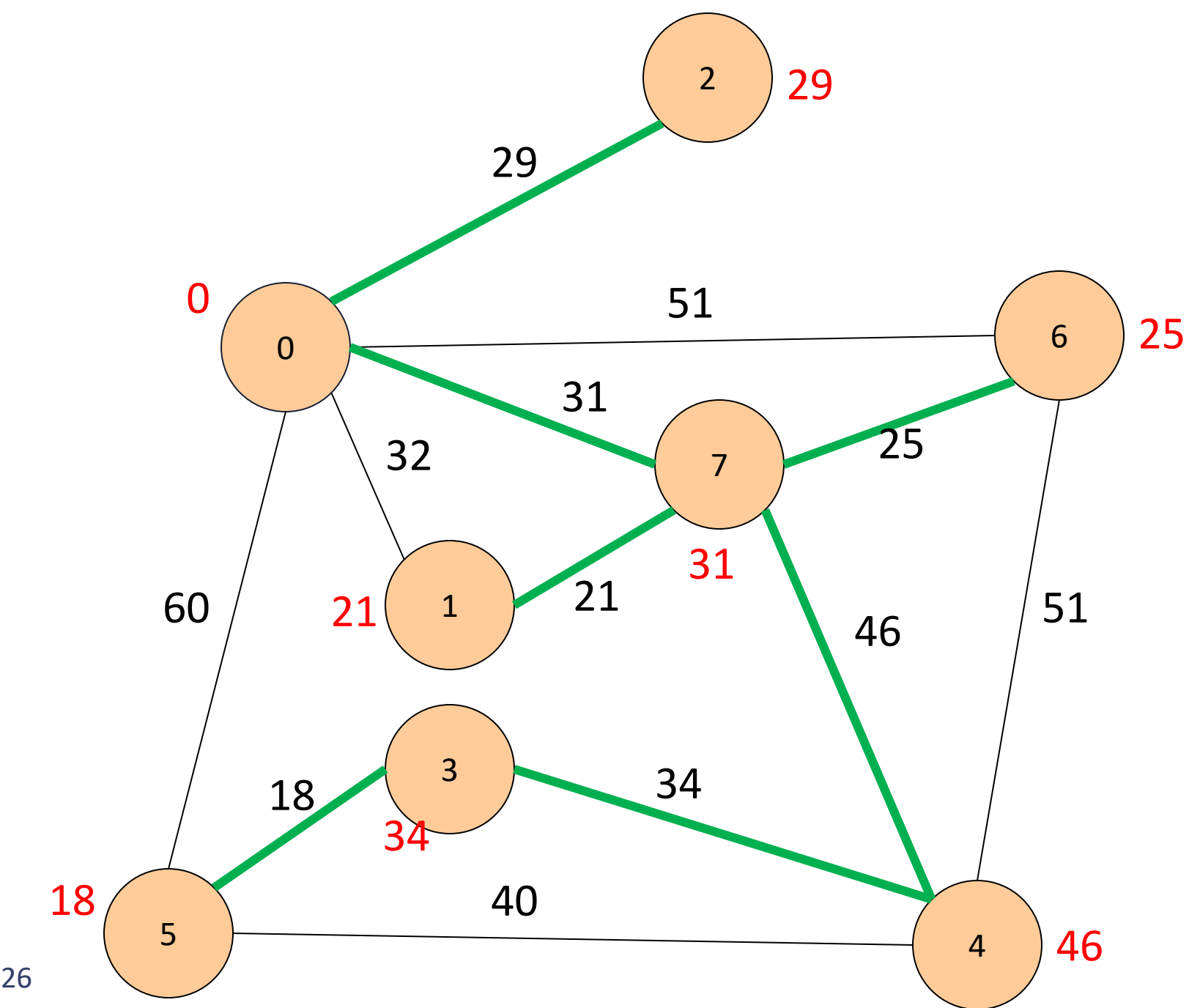












prim($G(V, E), x$):

$T \leftarrow \emptyset, \quad H \leftarrow$ 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

Corrección



¿Cómo demostramos que Prim es correcto?

¿Cuál es su complejidad?

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

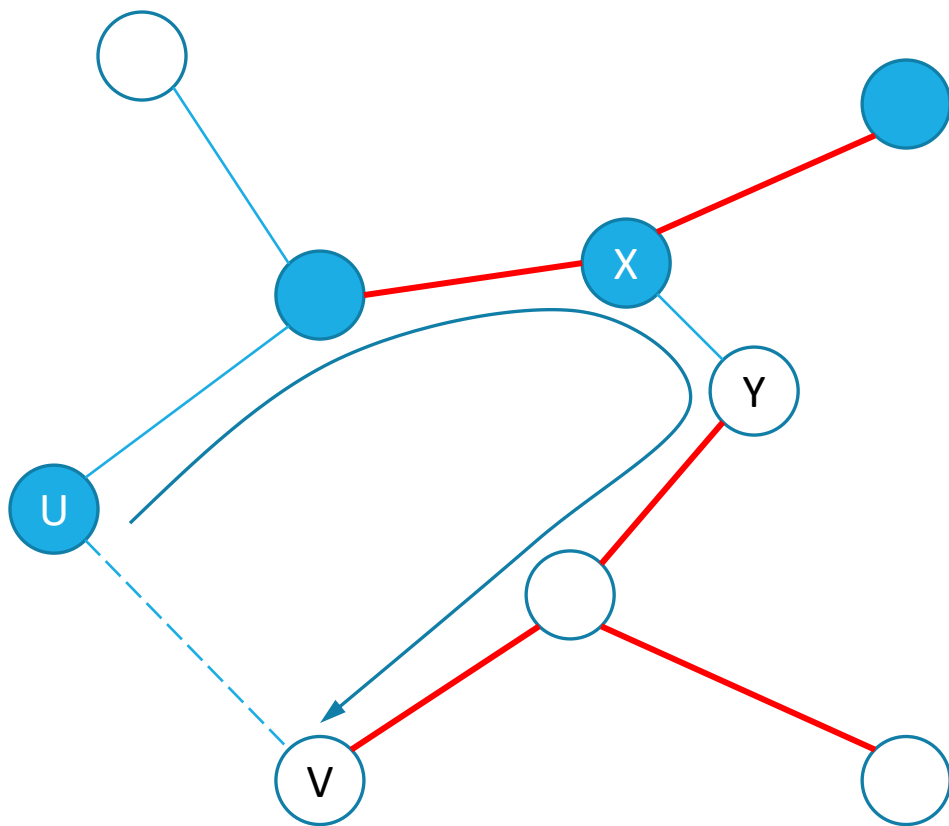
Demostraremos por contradicción que si A es una solución óptima a S ,

... 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?