# 算法设计 Project: de Bruijn 图上的编辑距离

## 陈镜融 chenjr14@fudan.edu.cn

2017年6月23日

#### 1 Abstract

题目分为三个 tasks, task1 要求两个给定字符串的编辑距离; task2 要求在 k 阶 de Bruijn 图上找到一条路径,其对应的字符串和给定字符串的编辑距离最小; task3 是 task2 的数据范围放大版本。三个 task 都要输出具体方案。题目具体描述和数据在 http://datamining-iip.fudan.edu.cn/ppts/algo/pj2017/ 这次大作业,我完成了全部三个 tasks,并尝试对 task3 进行了一定的优化。所有代码可以在 https://github.com/crazyboycjr/algorithm-course-project 上找到。

## 2 Compile

其中 edit\_distance3.cpp 的编译可以增加-fopenmp 选项,不过由于种种原因 (估计是线程同步需要等待时间),使用 openmp 并没有能提高速度。可以考虑接下来将整个程序静态编译并加上-pg,然后用 gprof 看一下分析结果。

#### 3 Run

ulimit -s unlimited
time ./edit\_distance3 < task3.in > task3.out

注意: ./edit\_distance3 的运行需要较大的堆空间,实际运行大约 60GB 左右,整个程序运行时间在 4h 左右(常数优化前)。另外可以用 taskset 把进程绑到一个处理器上执行。

## 4 Write-up

#### 4.1 task 1

经典的 levenshtein distance 问题,求一个字符串 A 经过增加一个字符,删除一个字符,替换一个字符变成字符串 B 的代价。每个操作代价为 1。

用 f[i][j] 表示将字符串 A 的前缀 A[1..i] 变成字符串 B 的前缀 B[1..j],最少需要多少次操作。为了方便说明,令 n = len(A),m = len(B)。f[0][i] 和 f[i][0] 表示从空串变成另一个串的代价。显然有 f[i][0] = i; f[0][j] = j; 特殊的有 f[0][0] = 0; 接下来为了计算 f[i][j],有最多四种可能的转移

$$f[i][j] = \min \left\{ \begin{array}{ll} f[i-1][j-1] & , A[i] == B[j] \\ f[i-1][j] + 1 & \\ f[i][j-1] + 1 \\ f[i-1][j-1] + 1 \end{array} \right.$$

第一种转移表示能直接匹配,不需要额外代价,剩下三种转移分别表示删除 A[i],在 A 中增加字符 B[i],替换 A[i] 为 B[j]。转移结束后 f[n][m] 就是最终答案。

为了输出方案,我们只需要记录转移的路径。另 opt[i][j] = NOP/DEL/ADD/SUB,分别对应四种转移情况,在实际发生转移时,更新 opt[i][j] 为对应的值。这里要注意初始状态 f[i][0] = i 的转移可以看成是由 f[i-1][0] 转移而来,因此对应 DEL 转移,f[0][i] 对应 ADD 转移。

有了 opt[i][j] 的值,就可以通过 opt[n][m] 往前倒推,每次根据当前是由上次那种转移过来,可以知道 n,m 的变化。同时可以知道当前在字符串 A 上做的操作是什么。这部分可以递归完成。当 n+m==0 时,说明转移倒推到最开始了。因为答案不会超过字符串长度,因此递归深度不会特别大。

时间复杂度  $O(n^2)$ ,空间复杂度  $O(n^2)$ ,其中 n 为字符串最大长度。这个算法的空间可以继续优化,我们往下看

#### 4.2 task 2

这个任务和 task1 任务不同。task2 给出了一张图,图上每个节点是一个长度为  $k(k \le 30)$  的字符串,两个节点之间存在有向边,当且仅当第一个字符串的长度为 k-1 的后缀,和第二个字符串长度为 k-1 的前缀完全相同。可以想象,图上一条长度为 l 的路径,构成了一个长度为 k+l-1 的字符串。现在给出字符串 A,和 m 个长度为 k 的字符串,希望在图中找到一条路径,使得路径所对应的字符串和 A 的编辑距离最小。

首先说建图,这个过程没有什么难度,可以简单考虑用两个 unordered\_map<string, vector<int>>[2] 表示有哪些编号的字符串以 key 为前缀或者后缀,具体来说 M[0] [prefix] 表示以字符串 prefix 为前缀的字符串编号列表, M[1] [suffix] 表示以 suffix 为后缀的字符串编号列表。由于题目中约束字符集大小只有 4,在实际数据中没有重复字符串出现的情况下,这个列表长度不会超过 4。所以存图也可以用前向星,邻接表之类的方法存(这里用什么方法存图会在后面常数优化章节进行比较)。

在不考虑空间的情况下,这个题目仍然可以考虑用动态规划,因为可以发现在图上走一步,其实只增加了一个字符,这与第一问中字符串上走一步,本质是没有什么不同的。于是我们修改转移状态,用 f[i][j][k] 表示在字符串 A 的前缀 A[1..i],变化成一个在图上走了 k 步的字符串,这个字符串最后停在 i 这个节点上,最少需要多少代价。

考虑初始状态和转移,我们发现在这个 dp 过程中,转移每次增加一个字符,而初始状态是上来一个字符串作为开头,没法归类到转移当中。于是初始状态需要提出来单独计算。

对于初始状态,实际上我们需要计算 f[i][j][1], 其中 i 和 j 是变值,即对每个字符串 j,计算任意长度的前缀和变换到字符串 j 的代价。这一部分我们可以调用 task1 中实现的函数,不做任何优化考虑,时间复杂度为 O(nmk),其中 n 为字符串 A 的长度,m 为图中节点数,k 为每个节点上字符串的长度。

接下来仍然考虑四种转移,为了方便起见,用 tlen 表示题目描述中的 k,即节点上每个字符串的长度,用 ns[j] 表示第 j 个字符串

$$f[i][j][k] = \min \begin{cases} f[i-1][y][k-1] &, A[i] == ns[j][tlen] \\ f[i-1][j][k-1] + 1 \\ f[i][y][k-1] + 1 \\ f[i-1][y][k-1] + 1 \end{cases}$$

y 表示字符串 j 的前一个可能的节点,转移的时候取较小值转移。类似的,第一种对应直接能匹配,第二种对应删除字符 A[i],第三种对应在 A 中增加字符 ns[i][tlen],第四种对应替换。

在这种情况下,答案等于这个数组中的最小值。但实际上我们并开不下空间存储这样的状态,于是考虑修改一下状态的含义。f[i][j][k] 即路径不超过 k 的所有停在 j 上的字符串,变化到 A 的最小代价,相当于对前面的状态做一个继承。于是多一种转移 f[i][j][k] = f[i][j][k-1] 即可。这样我们可以发现 f[i][j][k] 一定是由 f[x][y][k-1] 转移而来,于是第三维可以滚动。

但实际上,仅仅是上面这样的考量是不够的。考虑这样一种情况,有三个字符串分别为"abb","bbc","bbb",字符串 2 在和 A 的某个前缀比较时,可能从字符串 1 转移过来,也可能从字符串 3 转移过来,而不恰当的转移顺序会丢掉 1 先增加一个字符转移到 3,再由 3 增加一个字符到 2 的情况。作为不,考虑转移顺序的一个 workaround,考虑图中可能出现环的情况,对 f[i][x][] 最少需要重复转移 tlen 次,才能保证 dp 的正确性。

对于方案的输出,则需要多记录上一次是从哪个节点转移过来的,一样可以递归输出。

因此该算法的时间复杂度为 O(nmk), 空间复杂度为 O(nm), 对于 task2 的数据,可以在十几秒级别的时间出解。

#### 4.3 task 3

面对 task3 的数据规模,我们主要解决 task2 算法时间和空间上的不足。 先考虑空间上的优化

- 1. task1 当中的 dp 数组是可以滚动的,所以这里只需要 O(m) 的空间
- 2. task2 中的 dp 数组,第一维也是可以滚动的,于是这里的空间也只有 O(m)。
- 3. 对于方案的输出,由于一共有 n\*m 的状态,所以 n\*m 的空间必不可少,对于 n=100000, m=100000 来说,n\*m 个 int 需要大约 400GB 的内存空间,实际上,每种转移只有 4 种情况,对应 2bit,而转移要记录上一个结点,又因为字符集大小只有 4,且没有重复字符串,所以只关心上一个字符即可,也需要 2bit,所以对于转移方案的记录,一个需要 4bit,相比之前用 int 来存,我们节省了 8 倍的空间,于是这里空间大约需要 50GB,在一台小型的服务器上已经可以承载。
- 4. 另外还有 dp 初始化需要记录结果,一共有 n\*m 个结果需要保留,而实际上,由于数据随机,可以发现在 ns[i] 已经在 A 串中完全出现之后,其后面的值不需要再次计算。这里我们用 m 个 vector,bound[i][j] 表示第 i 个字符串,和 A 串的前缀 A[1..j] 的编辑距离,对于bound[i][j]+tlen==j 之后的情况,可以不用存储。对于随机数据来说,在长度为 100 多的字符串中几乎就出现了 ns[i]。所以这不但节省了空间,而且节省了 dp 初始化的计算时间。初始化时间和空间都降低为了  $O(4mk^2)$ 。

在空间优化完成后,程序就已经可以跑了,经过估计大约需要 60h 可以出解。然而时间上任然可以继续优化。

- 1. 观察 task2 中 f[i][j][k],已经对 k 这一维的转移结果进行继承了。为何不干脆把这一维直接优化掉?实践发现这样是可行的。于是记录状态的数组变成了 f[i][j]
- 2. 实际上当一个状态 *f*[*i*][*j*] 在某次转移后值已经不变了,那么由它去再次转移后面的值没有意义。所以我们可以考虑用两个队列,每个队列里存放待转移的节点。第一个队列我们依次计算转移,当一个节点转移成功后,将其后继状态,也就是这个结点可以去更新的状态,加入到下一个队列中,等待下一轮转移。经过这个优化,结果发现从原来每个结点需要迭代 *tlen* 次,降低到了平均迭代 2 次左右。在这个优化加上之后,跑出结果大约只需要 4h。

时间复杂度  $O(4mk^2+4Cnm)$ ,空间复杂度 O(nm)。这里的 C 最坏能达到 k,但实际情况下 C 只有 2 左右。

#### 4.4 constant optimization

为了进一步优化, 我们可以考虑从常数方面, 和利于多线程并行方面进行。

- 1. 存图方面, 因为需要大量次数的枚举图上相邻边, 可以考虑用连续空间的存储代替前向星存储。
- 2. 考虑 cpu cache, dp 中的滚动数组应当将小的一维作为第二维。这样可以有效加快计算的速度。 实测光是初始化阶段就快了几十倍。
- 3. 考虑用 openmp 来优化,这部分我做了一些工作,但效果不理想,我觉得主要有三个原因。
  - (a) 第一个原因是每个线程做的任务太少,反而线程之间来回取任务占用了更多时间,这个已经通过增大每个线程执行的工作量来解决了,但也只能是一个模糊的数值
  - (b) 第二个是线程之间同步,比如分出 12 个线程执行一个 for 循环,但 for 循环结束之后,需要等待所有线程都执行完,这里应该会花费不少时间
  - (c) 第三个是 for 循环虽然并行了, 但访问内存速度是瓶颈, 由于数据巨大, 多线程得写内存 范围伤害了 cache 的局部性, 导致速率得不到提高。

# 5 Others

感谢姜峻岩同学提供的数据,对我调试和测试提供了极大的帮助。