

Optimizacija - Minimum K-VERTEX CONNECTED SUBGRAPH

Stefan Nešković
Dimitrije Marković

Matematički fakultet, Univerzitet u Beogradu

10. januar 2024.

1 Uvod

U ovom radu bavićemo se problemom pronalaženja minimalnog k -vezanog podgrafa, koji ima značajnu primenu u teoriji grafova i optimizaciji mreža.

Variable Neighborhood Search (VNS) je metaheuristički pristup za rešavanje problema optimizacije koji se oslanja na sistematsku promenu okoline u potrazi za boljim rešenjem. U radu ćemo detaljno opisati kako VNS može biti primenjen na problem minimalnog k -vezanog podgrafa.

Dalje, prikazaćemo implementaciju ključnih delova VNS algoritma, uključujući funkciju za 'shaking', lokalnu pretragu i funkciju za ocenu kvaliteta rešenja (fitness funkciju), kao i rezultate dobijene korišćenjem VNS algoritma u poređenju sa drugim pristupima, kao što su algoritam grube sile i naivni algoritam.

2 Opis problema

U ovoj sekciji biće detaljno opisan problem minimalnog k -vezanog podgrafa. Cilj je pronaći podgraf koji je k -vezan, što znači da podgraf ostaje povezan čak i nakon uklanjanja do $k - 1$ čvora(bilo kojih). Problem možemo formalizovati na sledeći način:

- **Instanca:** Graf $G = (V, E)$, gde je k konstanta, $k \geq 2$.
- **Rešenje:** Podgraf $G' = (V', E')$ takav da je G' k -vezan.
- **Mera:** Kardinalnost podgrafa, tj. $|E'|$.

Osnovni zahtev je da svaki podgraf koji zadovoljava uslove mora imati najmanje k disjunktних puteva između bilo koja dva čvora, osiguravajući povezanost čak i nakon potencijalnog uklanjanja čvorova.

2.1 Variable Neighborhood Search (VNS)

Variable Neighborhood Search (VNS) je pristup koji koristi koncept promenljivih okolina za pretragu prostora rešenja. Ključni koraci VNS algoritma uključuju:

- **Shaking:** Faza u kojoj se trenutno rešenje sistematski modifikuje kako bi se izašlo iz lokalnog optimuma.
- **Lokalna pretraga:** Nakon faze 'shaking', primenjuje se lokalna pretraga za poboljšanje rešenja.
- **Fitness funkcija:** Koristi se za ocenu kvaliteta rešenja, obično se bazira na meri definisanoj za problem.

Na slici ispod mozete videti pseudokod VNS algoritma, a u daljem tekstu će biti diskutovane specifičnosti njegove implementacije za problem minimalnog k-vezanog podgrafa.

```

Input: a set of neighbourhood structures  $N_l, l = 1, 2, \dots, l_{max}$   

 $S = \text{Initial solution ()}$   

Repeat  

     $l = 1;$   

    While  $(l \leq l_{max})$   

    {  

         $S' = \text{Shaking}(S, N_l)$   

         $S'^* = \text{local search}(S')$   

        if  $f(S'^*) < f(S)$   

             $S \leftarrow S'^*$   

             $l = 1;$   

        else  

             $l = l + 1;$   

    }  

Until Stopping criterion is met;  

Report: The obtained solution with the lowest  $f(S)$ 

```

Slika 1: Pseudokod VNS algoritma

3 Implementacija algoritama

3.1 Algoritam grube sile i Greedy algoritam

Algoritam grube sile je implementiran tako da iterativno proverava svaki mogući podskup čvorova grafa, krenuvši od manjih podskupova, koristeći efikasnu funkciju ‘is_k_connected’ koja utvrđuje da li je podgraf k-vezan. Ovaj pristup obezbeđuje da ne moramo proveravati sve podskupove jer ako nadjemo k-vezan podgraf sa N čvorova, ne moramo proveravati podskupove sa više čvorova. Algoritam je vremenski zahtevan zbog eksponencijalne složenosti.

Greedy algoritam koristi lokalnu pretragu kako bi brzo došao do rešenja. Ovaj pohlepni pristup omogućava algoritmu da brzo konvergira, iako možda neće uvek naći globalno optimalno rešenje algoritam daje solidna rešenja.

3.2 Variable Neighborhood Search (VNS)

VNS je detaljno implementiran sa više komponenti koje zajedno unapređuju proces optimizacije.

Shaking faza je dizajnirana da dodaje ili uklanja čvorove na osnovu njihove povezanosti (čvorovi sa više suseda imaju veće šanse da se vrate u rešenje, a čvoro-

vi sa manje suseda veće šanse da se izbace iz rešenja), omogućavajući algoritmu da istraži različite regione prostora pretrage i potencijalno izbegne lokalne optimume. To je urađeno na način da se održi k -vezanost, dok se istovremeno pokušava smanjiti ukupan broj čvorova.

Lokalna pretraga koristi random odabir čvorova za uklanjanje, što znatno smanjuje šanse da će nam stalno vraćati isti lokalni optimum.

Fitness funkcija direktno meri kvalitet podgrafa u kontekstu problema, ocenjujući rešenje na osnovu broja njegovih čvorova, što je u skladu sa ciljem pronalaženja minimalnog k -vezanog podgrafa.

Ove komponente reflektuju sofisticiran pristup rešavanju problema minimalnog k -vezanog podgrafa. Kroz inteligentnu integraciju različitih faza VNS-a, implementacija demonstrira kako se standardni algoritam može prilagoditi za rešavanje specifičnih i zahtevnih problema u teoriji grafova.

3.3 Skup grafova za testiranje

Svi grafovi za testiranje su generisani uz pomoc python biblioteke za grafove, networkx. Grafovi su regularni sa koeficijentom povezanosti 0.3. Razlog za ovoliko guste grafove je zelja da grafovi budu validni za testiranje i za veće vrednosti parametra K .

4 Rezultati

U ovoj sekciji predstavljamo rezultate testiranja algoritama grube sile, pohlepnog algoritma i VNS-a na setu grafova. Za VNS algoritam, vreme izvršavanja je unapred postavljeno na 30 sekundi za svaki graf.

Graf	V	E	Brute Force		Greedy		VNS	
			Rezultat	Vreme (s)	Rezultat	Vreme (s)	Rezultat	Vreme (s)
1	40	224	5	14.866	16	0.392	10	30
2	45	290	5	24.667	15	0.506	12	30
3	50	386	5	58.180	12	0.531	14	30
4	55	451	-	-	15	0.743	7	30
5	60	522	-	-	14	1.357	13	30
6	65	652	-	-	12	1.829	7	30
7	70	759	-	-	13	3.095	13	30
8	75	827	-	-	15	2.560	14	30
9	80	947	-	-	16	3.869	7	30
10	90	1190	-	-	12	7.256	15	30

Tabela 1: Rezultati

Rezultati prikazani u tabeli iznad ukazuju na različite performanse algoritama u pogledu kvaliteta rešenja i vremena izvršavanja. Primetno je da algoritam grube sile pronalazi najkvalitetnija rešenja, ali njegova upotreba postaje nepraktična već za grafove od preko 50 čvorova zbog eksponencijalne složenosti. Pohlepni algoritam i VNS pokazuju bolje vreme izvršavanja uz prihvatljiv kvalitet rešenja, što ih čini primenljivim za brzu optimizaciju.

5 Zaključak

Analizom rezultata prikazanih u prethodnoj sekciji možemo uočiti nekoliko ključnih aspekata u performansama algoritama koji su testirani. Algoritam grube sile pokazao je sposobnost da pronalazi optimalna rešenja, ali njegova upotrebljivost je ograničena na grafove manje veličine zbog visokog vremenskog zahteva. Ovo je očekivano, s obzirom na eksponencijalnu složenost koju ovaj metod ima.

S druge strane, pohlepni algoritam i VNS su se pokazali kao efikasni u smislu vremena izvršavanja, što ih čini pogodnim za primenu u situacijama koje zahtevaju brza rešenja. VNS