

### ФКН АИД

# АНАЛИЗ АЛГОРИТМОВ ПОИСКА ОПТИМАЛЬНЫХ МАРШРУТОВ В ДОРОЖНОМ ГРАФЕ

Студент: Максим Попов

Научный руководитель: Дмитрий Шалыга



# MANY-TO-MANY

Много стартовых и конечных точек в запросе. Можем решать задачи коммивояжёра.

### Эффективные алгоритмы предпосчитывают:

Расстояния до специальных точек (landmarks);

Веса путей, выбранных по определенным правилам (shortcuts).

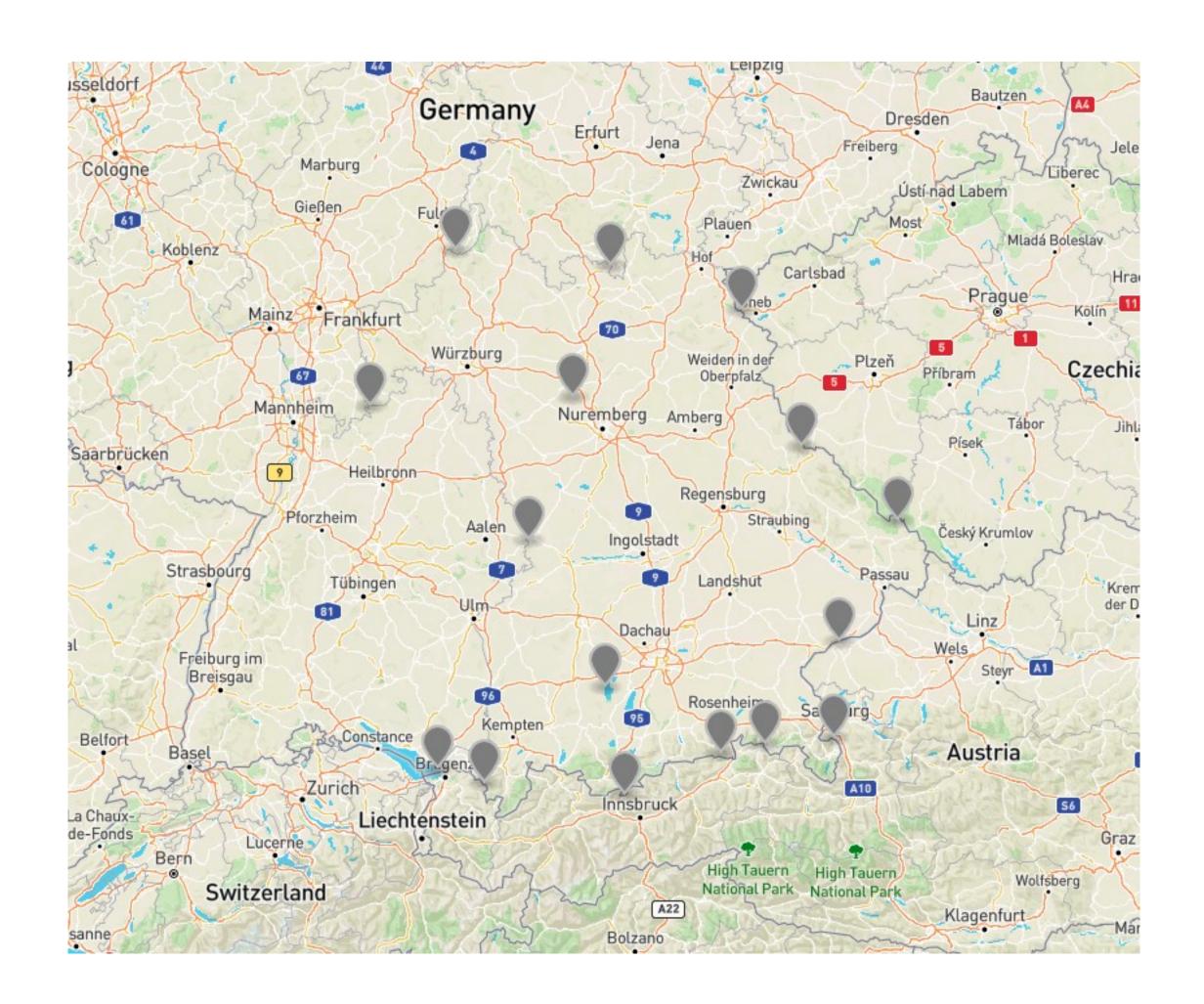


# LANDMARKS

Автоматически выделяют вершины в графе. Хранят расстояния от выделенных вершин до всех остальных в графе.

Примеры статей и алгоритмов:

Reach For A\*, Andrew Goldberg





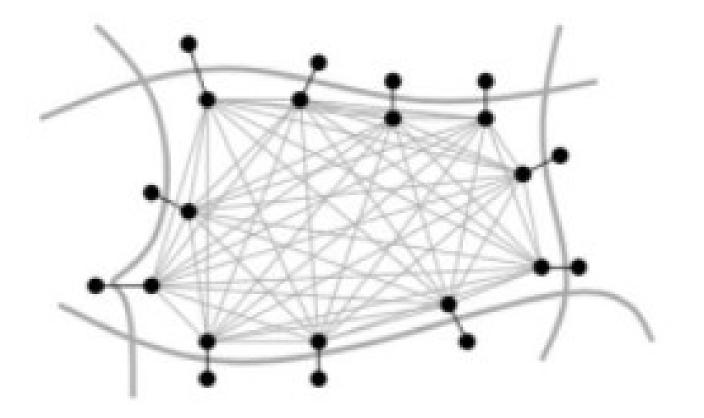
# **SHORTCUTS**

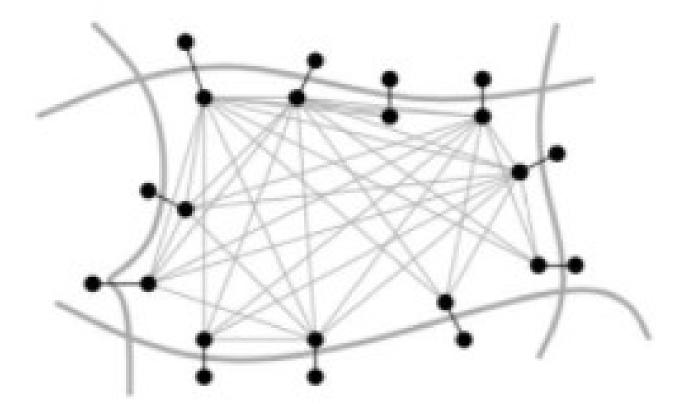
Иерархические алгоритмы надстраивают над графом слои.

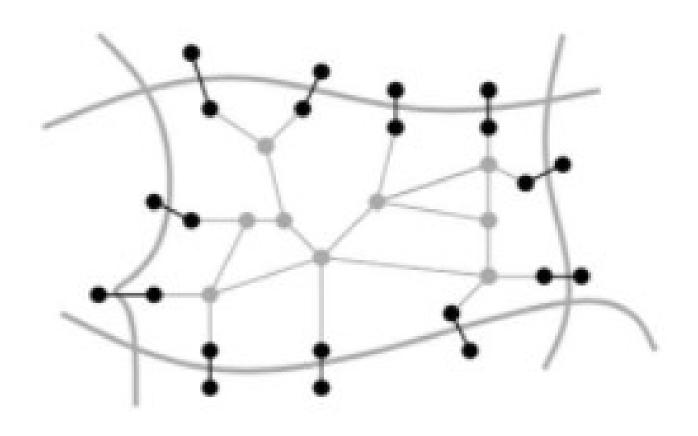
Вершина верхнего слоя является слиянием подмножества вершин нижнего слоя.

Внутри такой вершины можно предпосчитать расстояния между всеми граничными точками.

### Компромисс времени и памяти:









# **SHORTCUTS**

Примеры статей и алгоритмов:

Customizable Route Planning, D. Delling, A.V. Goldberg, T. Pajor, R.F. Werneck

Route Planning in Transportation Networks, A.V. Goldberg и другие замечетельное введение в state of the art в области практических алгоритмов поиска оптимальных маршрутов.



## РАЗБИЕНИЕ НА КОМПОНЕНТЫ

Строим иерархическую структуру графа.

Можем искать пути на верхних уровнях, где число вершин на порядки меньше, чем в самом графе.

Задача NP-полная.

Примеры статей и алгоритмов:

PUNCH, Daniel Delling, Andrew Goldberg, Renato Werneck

Distributed evolutionary graph partitioning, Peter Sanders and Christian Schulz



# ЗАКЛЮЧЕНИЕ

### Цели:

Реализовать различные алгоритмы поиска оптимальных маршрутов в графе.

Реализовать различные разбиения графа на компоненты. Сравнить время выполнения запросов и потребляемую память. Также сравнить время предпосчета.

Исследовать объединения различных идей.

На практике вес ребра зависит от времени, от вида транспортного средства. Оптимизировать потребление памяти.



НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ