

Lecture #17: Greedy Algorithm

School of Computer Science and Engineering
Kyungpook National University (KNU)

Woo-Jeoung Nam



탐욕법 (Greedy algorithm)

- 탐욕법: 단계마다 국부적으로 최적인 선택(locally optimal choice)을 하여, 문제 해결을 수행하는 경험론적 알고리즘 (heuristic algorithm)

 - ➤ 분할정복 / 다이나믹 프로그래밍: 문제를 전체적인 입장에서 모든 경우를 고려함

रीस रूपे अ टार्स र अ अ अ

- 탐욕법의 기본적인 접근법
 - ➤ (1) 선택 절차 (Selection procedure)
 - 특정 후보들 중에 하나를 선택하여, 해당 방식이 주어진 문제의 해인지 결정하는 절차
 - 해를 결정하는 방법: 현재의 상황에서 가장 최선의 경우 (앞/뒤를 고려하지 않음)
 - ➤ (2) 타당성 조사 (Feasibility check)
 - 선택한 해가 과연 타당한 것인가를 검사함 → **™**
 - ➤ (3) 해법 조사 (Solution Check)
 - 지금까지 선택해왔던 해들이 문제에서 요구하는 조건에 만족하는 지를 검사함



탐욕법 (Greedy algorithm)

- greedy algorithm이 안되는 예시:
 - ➤ Knapsack (배낭 문제)
 - 0-1 Knapsack 은 불가능
 - Knapsack 분할은 가능
- 그리디 알고리즘의 3가지 예시:
 - ➤ 행동 선택 (Activity Selection)
 - ➤ 잡 스케쥴링 (Job Scheduling)
 - ➢ 허프만 코딩 (Huffman Coding)



Knapsack - fractional

- 배낭에 담을 수 있을 만큼 물품들을 넣었을 때 benefit(가치)가 최대가 되는 짐을 고르는 것
- benefit(가치) / weight(무게) 의 비율을 각 물품마다 구한다 🍻
 - ➤ 비율이 높은 순으로 정렬을 한다
 - ➤ 배낭에 물품들을 비율 높은 순으로 넣는다.
 - ▶ 만약에, 물품의 무게가 무게 최대치보다 크다면
 - (물품의 비율) * (최대치까지 남은 무게)를 구해서 답에 더해준다
 - ➤ 아니라면,
 - 물품을 그대로 배낭에 넣고, 배낭에 넣을 수 있는 최대치 무게 값 들어간 무게만큼 줄인다.

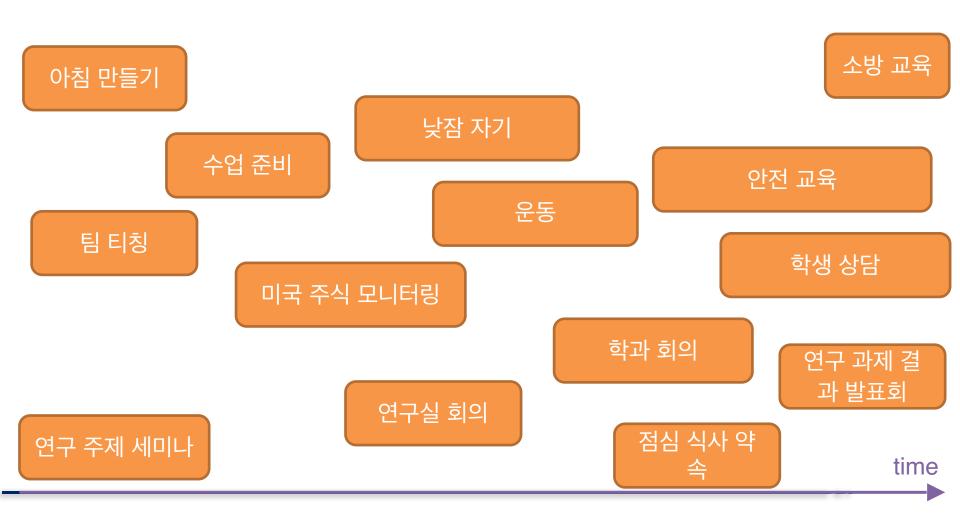


Knapsack - fractional

- 무게 당 이익이 높은 보석을 기준으로 먼저 넣으면 끝
- 배낭에 담을 수 있는 총 무게는 30KG
 - ➤ 아이템 1 : 50만 원, 5KG
 - ➤ 아이템 2 : 60만 원, 10KG
 - ➤ 아이템 3:140만 원, 20KG
- 키로당 가격
 - ➢ 아이템 1:50/5 = 10만 원
 - ➢ 아이템 2:60/10:6만 원
 - ➢ 아이템 3: 140/20: 7만 원
- 아이템 1, 아이템 3을 넣고, 아이템 2를 5KG만 넣으면 최적의 해답

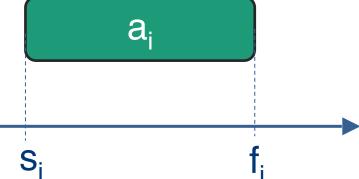


■ 활동 선택 문제란, 예를 들어, 한번에 하나의 활동만 처리할 수 있는 하나의 강의실에서 제 안된 활동들 중 가장 많은 활동을 처리할 수 있는 스케줄을 짜는 문제





- 특정 활동 a_i 가 있으며, s_i 는 활동의 시작시간, f_i 는 활동이 끝나는 시간
- A_i , a_j 활동이 각각 존재할 때, 두 활동의 활동시간이 서로 겹치면 안됩니다



Problem Definition

Find the maximum-size subset of mutually compatible activities

- Activities a_i
 - s_i: start time
 - f_i: finish time
- a_i and a_i are mutually compatible
 - \rightarrow Intervals $[s_i, f_i)$ and $[s_i, f_i)$ do not overlap.
- Activities are stored in increasing order of f_{in}

$$f_0 \le f_1 \le f_2 \le \dots \le f_n \le f_{n+1}$$



■ Input:

 \rightarrow Activities: $a_1, a_2, ..., a_n$

> Start times: s₁, s₂, ..., s_n

> Finish times: f₁, f₂, ..., f_n

Output:

→ 그 날 가장 많은 활동을 할 수 있도록 선택한 조합

- Shortest job first?
- Fewest conflicts first?
- Earliest start time first?
- Earliest ending time first?

Described Job flist:

Described Job flist:

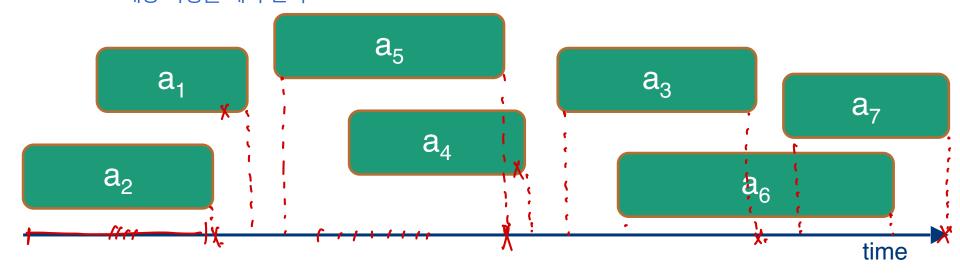
Described John flist



- 주어진 활동들을 종료 시간에 따라 오름차순으로 정렬.
 - ➤ 이렇게 하면 가장 먼저 끝나는 활동부터 고려 가능
- 가장 먼저 끝나는 활동을 선택
 - ▶ 이 활동은 선택된 활동들 중에서 겹치지 않으면서 가장 빨리 종료되므로, 다른 활동들을 선택할수 있는 여유가 최대가 됩니다.
- 이전에 선택한 활동과 겹치지 않는 활동 중 가장 먼저 끝나는 활동을 찾아 선택
 - ➤ 이 과정을 활동들을 모두 검토할 때까지 반복
- 선택된 활동들의 목록을 반화
 - ➤ 이 목록은 최대한 많은 활동들을 포함하며, 겹치지 않는 조건을 만족합니다.

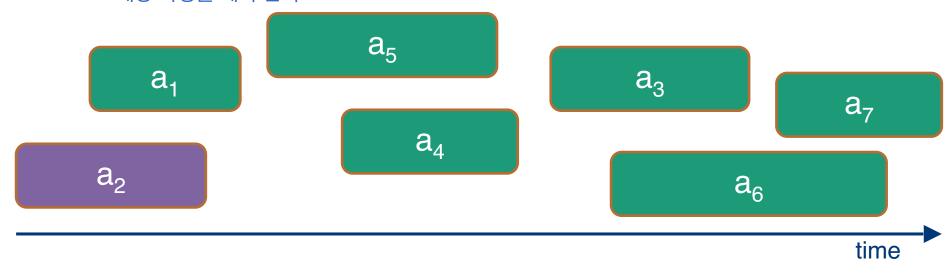


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



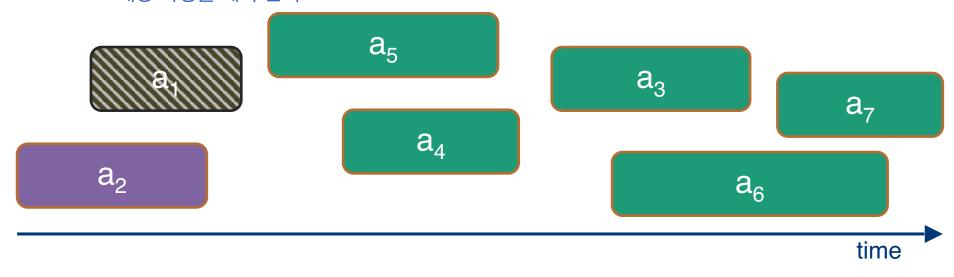


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



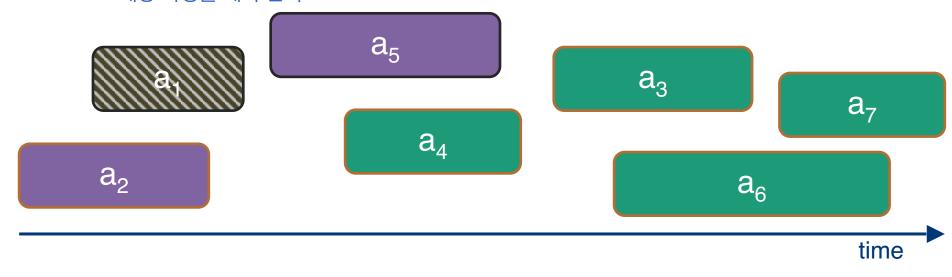


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



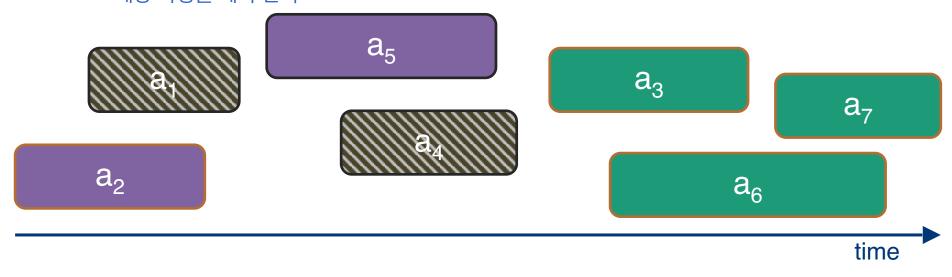


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



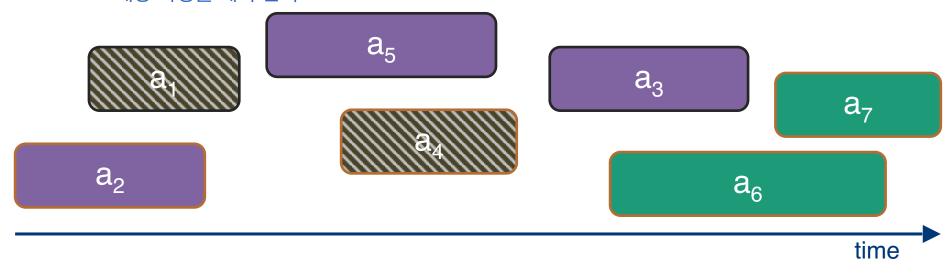


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



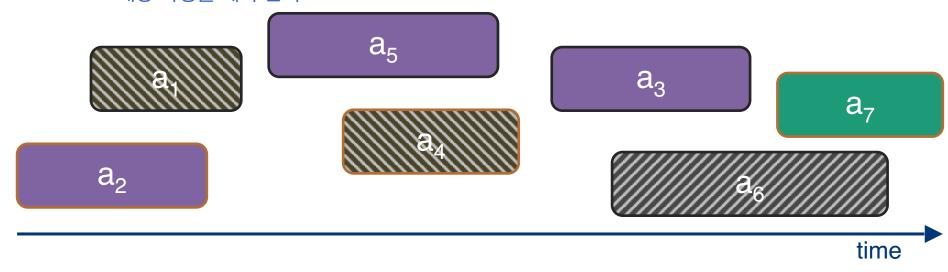


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



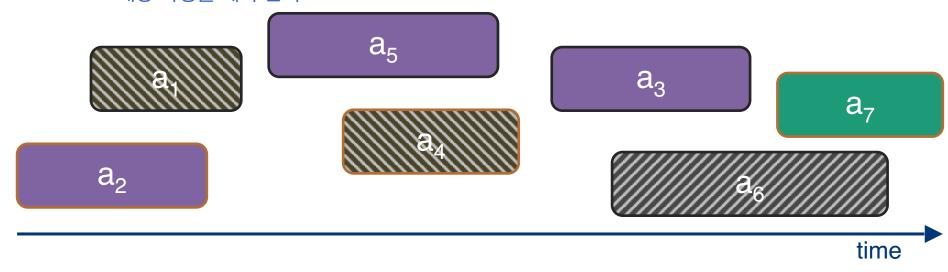


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복



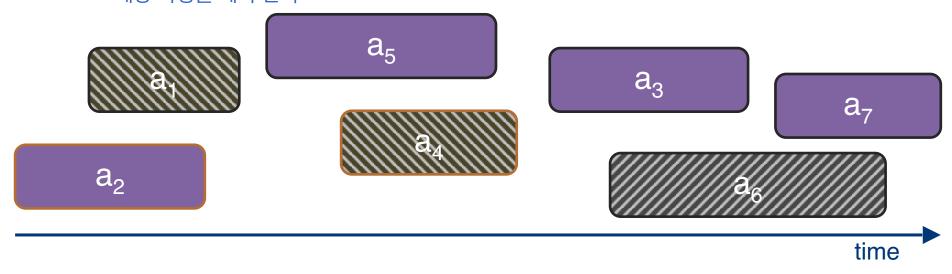


- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복





- ➤ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기
- ➤ 해당 과정을 계속 반복





■ Greedy Choice Property

➤ 각 단계에서 최적의 선택을 하면, 전역적인(Global) 최적해에 도달할 수 있다.

optimal Substructure

문제 전체에 대한 최적해가 부분 문제에 대해서도 최적해여야 한다.

■ 즉, 결정 상황에서 그리디 알고리즘을 통해 선택하는 방법 자체가 곧 문제 전체를 해결하는 방법과 같아야 한다.

■ 시간복잡도

- ➢ 일반적으로 O(n log n)
- ➢ 정렬된 활동들에 대한 탐색은 O(n)
- ➤ 따라서 전체 시간 복잡도금 O(n log n)



- ▶ (남은 활동들 중) 가장 빨리 끝나는 활동 들을 선택하기 //
- ➤ 해당 과정을 계속 반복
- a3, a9, a11은 함께 스케줄로 짤 수 있는, 즉 양립할 수 있는 활동들
- 하지만 a1, a4, a8, a11 이라는 집합도 양립 가능하며 이러한 집합이 크기가 더 크기 때문에 최대 크기의 부분집합은 a1, a4, a8, a11

i	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11
Si	1	3	0	5	3	5	6	8	8	2	12
\mathbf{f}_{i}	4	5	6	7	8	9	6 10	11	12	13	14



- $lacksymbol{\blacksquare}$ 활동 a_i 가 종료한 후에 시작하고, 활동 a_j 가 시작하기 전에 종료하는 활동들의 집합을 S_{ii}
- $lacksymbol{\blacksquare}$ S_{ij} 에 들어 있는 상호 양립 가능한 최대 크기의 집합을 찾 $lacksymbol{\uparrow}$ 원하며, 그러한 최대 크기의 집합은 활동 a_k 를 포합하는 A_i 라고 가정 Q_k 는 포함하는 A_{ij} 가 해라 1정
 - Subspace

Ospace
$$f_i \leq S_k < f_k \leq S_j$$

$$S_{ij} = \{a_k \in S : f_i \leq \underline{s_k} < \underline{f_k} \leq s_j\}$$

Optimal substructure

Suppose an optimal solution (A_{ii}) to S_{ii} includes activity a_k . Then the solutions A_{ik} to S_{ik} and A_{ki} to Ski must be optimal. Aun ति महिन्द

Max-size subset

$$A_{ij} = A_{ik} \cup \{a_k\} \cup A_{kj}$$



Aik = Aij ∩ Sik이고 Akj = Aij ∩ Skj

Ctinky + cok, i) Cliv1] =

max [C[i,k] + ([k,J]+[

- Aik는 Aij에서 ak가 시작하기 전에 끝나는 활동들을 포함
- Akj는 Aij에서 ak가 끝난 후에 시작하는 활동들을 포함



Recursive Approach

रील हिसाध $\max_{i \le k \le j} \{c[i, k] + c[k, j] + 1\}$ if $S_{ii} \neq \emptyset$ = [1,1] C[i,k] + c[k, 5]+1 學剛會 Looks like a DP problem 杨老雅勒为 路 器 数

Aik



■ 동적 프로그래밍에서 필요하지 않은 케이스 조차 탐색하는 불필요한 탐색시간을 없애고, 각 단계에서 최적의 선택을 함으로써 시간적으로 효율적 ↗️️️

```
ctk,n]
            RECURSIVE-ACTIVITY-SELECTOR (s, f, k, n)
                                                                [M,M] + C[M,M]
               m = k + 1
                                                // find the first activity in S_k to finish
               while m \le n and s[m] < f[k]
                   m = m + 1
                                           J[m] zf[k] は哭 粉 や
               if m \le n
                   return \{a_m\} \cup \text{RECURSIVE-ACTIVITY-SELECTOR}(s, f, m, n)
               else return Ø
                                                    I am V reconsive (s,f, m,n.)
                                            Petum
            OCU
                      GREEDY-ACTIVITY-SELECTOR (s, f)
                         n = s.length
                          A = \{a_1\}
                                                    A= 1α, )
 1=1
m=2~n
                         for m = 2 to n
                             if s[m] \geq f[k]
s[m] ~ f [h]
                                                                                if.s[m]zfck]
                                  A = A \cup \{a_m\}
                                                          it s[m]2f[k]
                                                                                        A-AUIUm)
                                                               A= AUP OLM
                         return A
                                                                                         K=m
                                                        peter A
```



- 가상의 a0가 끝났다고 가정, 첫번째 Recursive-activity 호출
- a1이 호출되고 선택된 활동은 회색으로 마킹
- 화살표 방향에 따라 버리거나 선택
 - ➤ (왼쪽은 버리고 오른쪽은 선택)



