Algoritmos y Estructuras de Datos III

Primer cuatrimestre 2023

(bienvenidos!)

Programa

- 1. Técnicas de diseño de algoritmos.
- 2. Introducción a la teoría de grafos y algoritmos sobre grafos.
- 3. Problema de árbol generador mínimo.
- 4. Problema de camino mínimo.
- 5. Problemas de flujo en redes.
- 6. Introducción a la teoría de NP-completitud.

Bibliografía

- 1. G. Brassard and P. Bratley, *Fundamentals of algorithmics*, Prentice-Hall, 1996.
- 2. F. Harary, *Graph theory*, Addison-Wesley, 1969.
- 3. R. Ahuja, T. Magnanti and J. Orlin, *Network flows: theory, algorithms, and applications*, Prentice-Hall, 1993.
- 4. M. Garey and D. Johnson, *Computers and intractability: a guide to the theory of NP-completeness*, W. Freeman and Co., 1979.

Régimen de cursada

- Cursada:
 - 1. Lunes: clases teóricas.
 - 2. Miércoles y viernes: clases prácticas.
- Evaluaciones:
 - 1. Dos parciales (individuales).
 - 2. Tres trabajos prácticos (en grupo).
 - 3. Un examen final (individual).

- En el contexto de la teoría de complejidad computacional, llamamos problema a la descripción de los datos de entrada y la respuesta a proporcionar para cada dato de entrada.
- Una instancia de un problema es un juego válido de datos de entrada.
- Ejemplo:
 - 1. **Entrada:** Un número *n* entero no negativo.
 - 2. **Salida:** ¿El número *n* es primo?
- ► En este ejemplo, una instancia está dada por un número entero no negativo.

- Suponemos una Máquina RAM (random access memory).
 - 1. La memoria está dada por una sucesión de celdas numeradas. Cada celda puede almacenar un valor de *b* bits.
 - 2. Supondremos habitualmente que el tamaño *b* en bits de cada celda está fijo, y suponemos que todos los datos individuales que maneja el algoritmo se pueden almacenar con *b* bits.
 - Se tiene un programa imperativo no almacenado en memoria, compuesto por asignaciones y las estructuras de control habituales.
 - Las asignaciones pueden acceder a celdas de memoria y realizar las operaciones estándar sobre los tipos de datos primitivos habituales.

- Cada instrucción tiene un tiempo de ejecución asociado.
 - 1. El acceso a cualquier celda de memoria, tanto para lectura como para escritura, es O(1).
 - 2. Las asignaciones y el manejo de las estructuras de control se realiza en O(1).
 - 3. Las operaciones entre valores lógicos son O(1).
- Las operaciones entre enteros/reales dependen de b:
 - 1. Las sumas y restas son O(b).
 - 2. Las multiplicaciones y divisiones son $O(b \log b)$.
- \Rightarrow Si b está fijo, estas operaciones son O(1). En cambio, si no se puede suponer esto, entonces hay que contemplar que el costo de estas operaciones depende de b.

- ▶ Tiempo de ejecución de un algoritmo A: $T_A(I) = \text{suma de los tiempos de ejecución de las instrucciones}$ realizadas por el algoritmo con la *instancia I*.
- ▶ Dada una instancia *I*, definimos |*I*| como la cantidad de bits necesarios para almacenar los datos de entrada de *I*.
 - 1. Si b está fijo y la entrada ocupa n celdas de memoria, entonces |I| = bn = O(n).
- Complejidad de un algoritmo A:

$$f_A(n) = \max_{I:|I|=n} T_A(I).$$

Repaso: Notación O

Dadas dos funciones $f, g : \mathbb{N} \to \mathbb{R}$, decimos que:

- ▶ f(n) = O(g(n)) si existen $c \in \mathbb{R}_+$ y $n_0 \in \mathbb{N}$ tales que $f(n) \le c g(n)$ para todo $n \ge n_0$.
- ▶ $f(n) = \Omega(g(n))$ si existen $c \in \mathbb{R}_+$ y $n_0 \in \mathbb{N}$ tales que $f(n) \ge c g(n)$ para todo $n \ge n_0$.
- $f(n) = \Theta(g(n))$ si f = O(g(n)) y $f = \Omega(g(n))$.

Repaso: Notación O

- ▶ Si un algoritmo es O(n), se dice lineal.
- ▶ Si un algoritmo es $O(n^2)$, se dice cuadrático.
- ► Si un algoritmo es $O(n^3)$, se dice cúbico.
- ▶ Si un algoritmo es $O(n^k)$, $k \in \mathbb{N}$, se dice polinomial.
- ▶ Si un algoritmo es $O(\log n)$, se dice logarítmico.
- ▶ Si un algoritmo es $O(d^n)$, $d \in \mathbb{R}_+$, se dice exponencial.
- Cualquier función exponencial es *peor* que cualquier función polinomial: Si $k, d \in \mathbb{N}$ entonces k^n no es $O(n^d)$.
- La función logarítmica es *mejor* que la función lineal (no importa la base), es decir log n es O(n) pero no a la inversa.

Problemas bien resueltos

Convención. Los algoritmos polinomiales se consideran satisfactorios (cuanto menor sea el grado, mejor), y los algoritmos supra-polinomiales se consideran no satisfactorios.

No obstante ...

- Si los tamaños de instancia son pequeños, ¿es tan malo un algoritmo exponencial?
- \triangleright ¿Cómo se comparan $O(n^{85})$ con $O(1,001^n)$?
- ¿Puede pasar que un algoritmo de peor caso exponencial sea eficiente en la práctica? ¿Puede pasar que en la práctica sea el mejor?
- ¿Qué pasa si no encuentro un algoritmo polinomial?

Problemas de optimización

Un problema de optimización consiste en encontrar la mejor solución dentro de un conjunto:

$$z^* = \max_{x \in S} f(x)$$
 o bien $z^* = \min_{x \in S} f(x)$

- La función $f: S \to \mathbb{R}$ se denomina función objetivo del problema.
- ▶ El conjunto S es la región factible y los elementos $x \in S$ se llaman soluciones factibles.
- ▶ El valor $z^* \in \mathbb{R}$ es el valor óptimo del problema, y cualquier solución factible $x^* \in S$ tal que $f(x^*) = z^*$ se llama un óptimo del problema.

Problemas de optimización combinatoria

- Un problema de optimización combinatoria es un problema de optimización cuya región factible es un conjunto definido por consideraciones combinatorias (!).
- La combinatoria es la rama de la matemática discreta que estudia la construcción, enumeración y existencia de configuraciones de objetos finitos que satisfacen ciertas propiedades.
- Por ejemplo, regiones factibles dadas por todos los subconjuntos/permutaciones de un conjunto finito de elementos (posiblemente con alguna restricción adicional), todos los caminos en un grafo, etc.

Algoritmos de fuerza bruta

- Un algoritmo de fuerza bruta para un problema de optimización combinatoria consiste en generar todas las soluciones factibles y quedarse con la mejor.
 - 1. Se los suele llamar también algoritmos de búsqueda exhaustiva o generate and test.
 - 2. Se trata de una técnica trivial pero muy general.
 - 3. Suele ser fácil de implementar, y es un algoritmo exacto: si hay solución, siempre la encuentra.
- El principal problema de este tipo de algoritmos es su complejidad. Habitualmente, un algoritmo de fuerza bruta tiene una complejidad exponencial.

Datos de entrada:

- ▶ Capacidad $C \in \mathbb{Z}_+$ de la mochila (peso máximo).
- ▶ Cantidad $n \in \mathbb{Z}_+$ de objetos.
- Peso $p_i \in \mathbb{Z}_+$ del objeto i, para $i = 1, \ldots, n$.
- ▶ Beneficio $b_i \in \mathbb{Z}_+$ del objeto i, para i = 1, ..., n.

Problema: Determinar qué objetos debemos incluir en la mochila sin excedernos del peso máximo C, de modo tal de maximizar el beneficio total entre los objetos seleccionados.

- ¿Cómo es un algoritmo de fuerza bruta para el problema de la mochila?
- ¿Cómo se implementa este algoritmo?

```
\begin{aligned} \operatorname{Mochila}(S \subseteq \{1, \dots, n\}, \ k : \mathbb{Z}) \\ & \text{if } k = n+1 \text{ then} \\ & \text{if } \operatorname{peso}(S) \leq C \wedge \operatorname{beneficio}(S) > \operatorname{beneficio}(B) \text{ then} \\ & B \leftarrow S \\ & \text{end if} \\ & \text{else} \\ & \operatorname{Mochila}(S \cup \{k\}, \ k+1); \\ & \operatorname{Mochila}(S, \ k+1); \\ & \text{end if} \end{aligned}
```

- ▶ Iniciamos la recursión con $B \leftarrow \emptyset$; MOCHILA $(\emptyset, 1)$.
- ¿Cuál es la complejidad computacional de este algoritmo?

▶ Idea. Podemos interrumpir la recursión cuando el subconjunto actual excede la capacidad de la mochila!

```
\begin{aligned} &\operatorname{MOCHILA}(S \subseteq \{1,\dots,n\},\ k:\mathbb{Z}) \\ & \text{if } k = n+1 \text{ then} \\ & \text{if } \operatorname{peso}(S) \leq C \wedge \operatorname{beneficio}(S) > \operatorname{beneficio}(B) \text{ then} \\ & B \leftarrow S \\ & \text{end if} \\ & \text{else if } \operatorname{peso}(S) \leq C \text{ then} \\ & \operatorname{MOCHILA}(S \cup \{k\},\ k+1); \\ & \operatorname{MOCHILA}(S,\ k+1); \\ & \text{end if} \end{aligned}
```

- Con este agregado, decimos que tenemos un backtracking.
- ¿Cuál es la complejidad computacional de este algoritmo?

Podemos implementar alguna otra poda?

```
\begin{aligned} &\operatorname{MOCHILA}(S \subseteq \{1,\ldots,n\},\ k:\mathbb{Z}) \\ & \text{if } k = n+1 \text{ then} \\ & \text{if } \operatorname{peso}(S) \leq C \wedge \operatorname{beneficio}(S) > \operatorname{beneficio}(B) \text{ then} \\ & B \leftarrow S \\ & \text{end if} \\ & \text{else if } \operatorname{peso}(S) \leq C \wedge \operatorname{benef}(S) + \sum_{i=k+1}^n b_i > \operatorname{benef}(B) \\ & \text{then} \\ & \operatorname{MOCHILA}(S \cup \{k\},\ k+1); \\ & \operatorname{MOCHILA}(S,\ k+1); \\ & \text{end if} \end{aligned}
```

Este tipo de algoritmos se denomina habitualmente branch and bound.

Backtracking

Idea: Recorrer sistemáticamente todas las posibles configuraciones del espacio de soluciones de un problema computacional, eliminando las configuraciones parciales que no puedan completarse a una solución.

- ▶ Habitualmente, utiliza un vector $a = (a_1, a_2, ..., a_n)$ para representar una solución candidata, cada a_i pertenece un dominio/conjunto ordenado y finito A_i .
- ► El espacio de soluciones es el producto cartesiano $A_1 \times ... \times A_n$.

Backtracking

- ▶ En cada paso se extienden las soluciones parciales $a = (a_1, a_2, \ldots, a_k)$, k < n, agregando un elemento más, $a_{k+1} \in S_{k+1} \subseteq A_{k+1}$, al final del vector a. Las nuevas soluciones parciales son sucesores de la anterior.
- Si S_{k+1} es vacío, se *retrocede* a la solución parcial $(a_1, a_2, \ldots, a_{k-1})$.
- Se puede pensar este espacio como un árbol dirigido, donde cada vértice representa una solución parcial y un vértice x es hijo de y si la solución parcial x se puede extender desde la solución parcial y.
- Permite descartar configuraciones antes de explorarlas (podar el árbol).

Backtracking: Todas las soluciones

```
algoritmo BT(a,k)
si a es solución entonces
      procesar(a)
      retornar
sino
      para cada a' \in Sucesores(a, k)
            BT(a', k+1)
      fin para
fin si
retornar
```

Backtracking: Una solución

```
algoritmo BT(a,k)
 si a es solución entonces
       sol \leftarrow a
       encontro \leftarrow true
 sino
       para cada a' \in Sucesores(a, k)
              BT(a', k+1)
              si encontro entonces
                    retornar
              fin si
       fin para
 fin si
 retornar
```

Backtracking - Resolver un sudoku

5	3			7				
6			1	9	5			
	9	8					6	
8				6				3
4			8		3			1
7				2				6
	6					2	8	
			4	1	9			5
				8			7	9

ш									
E	5	3	4	6	7	8	9	1	2
Γ	6	7	2	1	9	5	3	4	8
E	1	9	8	თ	4	2	5	6	7
Γ	8	5	9	7	6	1	4	2	3
Г	4	2	6	8	5	3	7	9	1
E	7	1	3	9	2	4	8	5	6
Γ	9	6	1	5	3	7	2	8	4
	2	8	7	4	1	9	6	3	5
Ĺ	3	4	5	2	8	6	1	7	9

El problema de resolver un *sudoku* se resuelve en forma muy eficiente con un algoritmo de *backtracking* (no obstante, el peor caso es exponencial!).

Fuerza bruta - Problema de las *n* damas



Problema: Ubicar n damas en un tablero de ajedrez de $n \times n$ casillas, de forma que ninguna dama amenace a otra.

Fuerza bruta - Problema de las *n* damas

- Solución por fuerza bruta: hallar todas las formas posibles de colocar n damas en un tablero de n x n y luego seleccionar las que satisfagan las restricciones.
- Un algoritmo de fuerza bruta (también llamado de búsqueda exhaustiva) analiza todas las posibles "configuraciones", lo cual habitualmente implica una complejidad exponencial.
- Por ejemplo, para n = 8 una implementación directa consiste en generar todos los subconjuntos de casillas.

$$2^{64} = 18,446,744,073,709,551,616 \ combinaciones! \\$$

▶ Sabemos que dos damas no pueden estar en la misma casilla.

$$\binom{64}{8} = 4,426,165,368$$
 combinaciones.

Fuerza bruta - Problema de las *n* damas

Sabemos que cada columna debe tener exactamente una dama. Cada solución parcial puede estar representada por (a_1, \ldots, a_k) , $k \le 8$, con $a_i \in \{1, \ldots, 8\}$ indicando la fila de la dama que está en la columna i.

Tenemos ahora $8^8 = 16,777,216$ combinaciones.

Adicionalmente, cada fila debe tener exactamente una dama.

Se reduce a 8! = 40,320 combinaciones.

Esto está mejor, pero se puede mejorar observando que no es necesario analizar muchas de estas combinaciones (¿por qué?).