



第三部分

图(网络)结构应用

第四部分

算法设计方法应用



算法设计方法

- 基本的算法设计方法：
 - 贪婪算法
 - 分而治之算法
 - 动态规划
 - 回溯
 - 分支定界

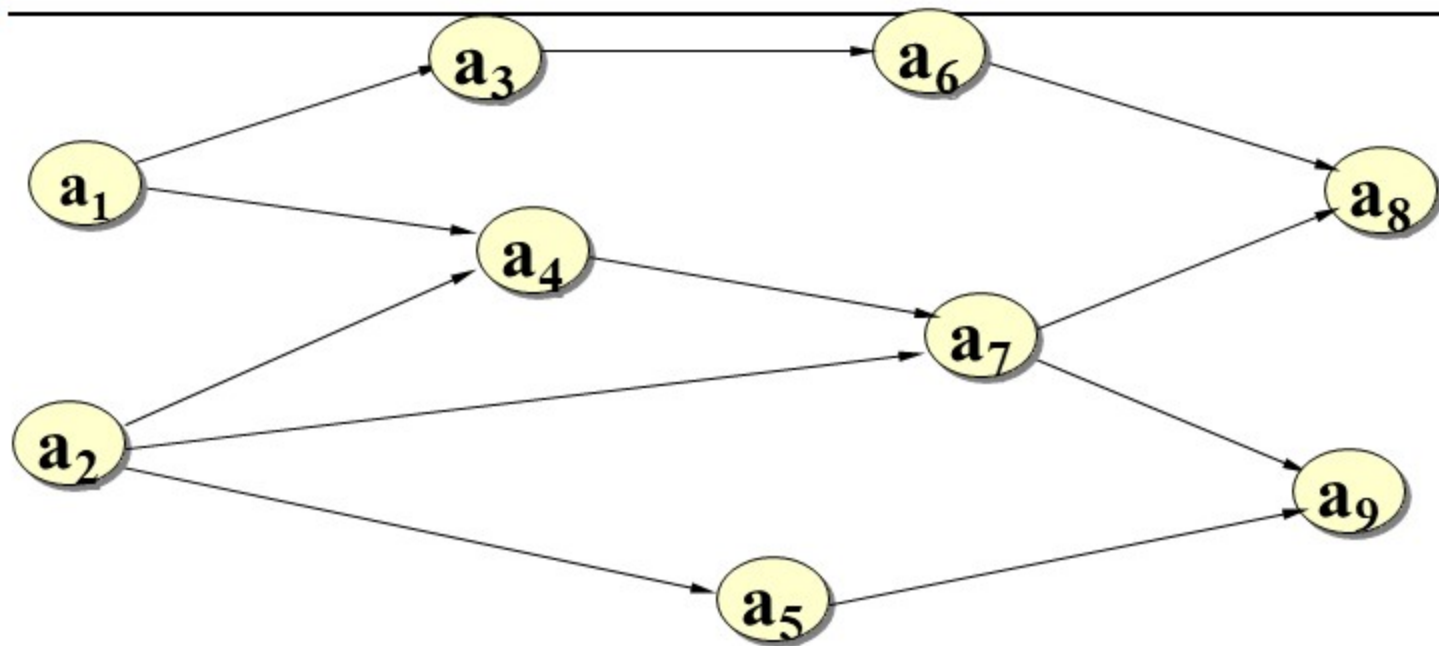


任务调度问题

- 一个工程项目由一组子任务构成，子任务之间有的可以并行执行，有的必须在完成了其它一组子任务后才能执行。
- 给出一个可行的任务调度方案
- 或 判定一个给定的任务调度是否可行。



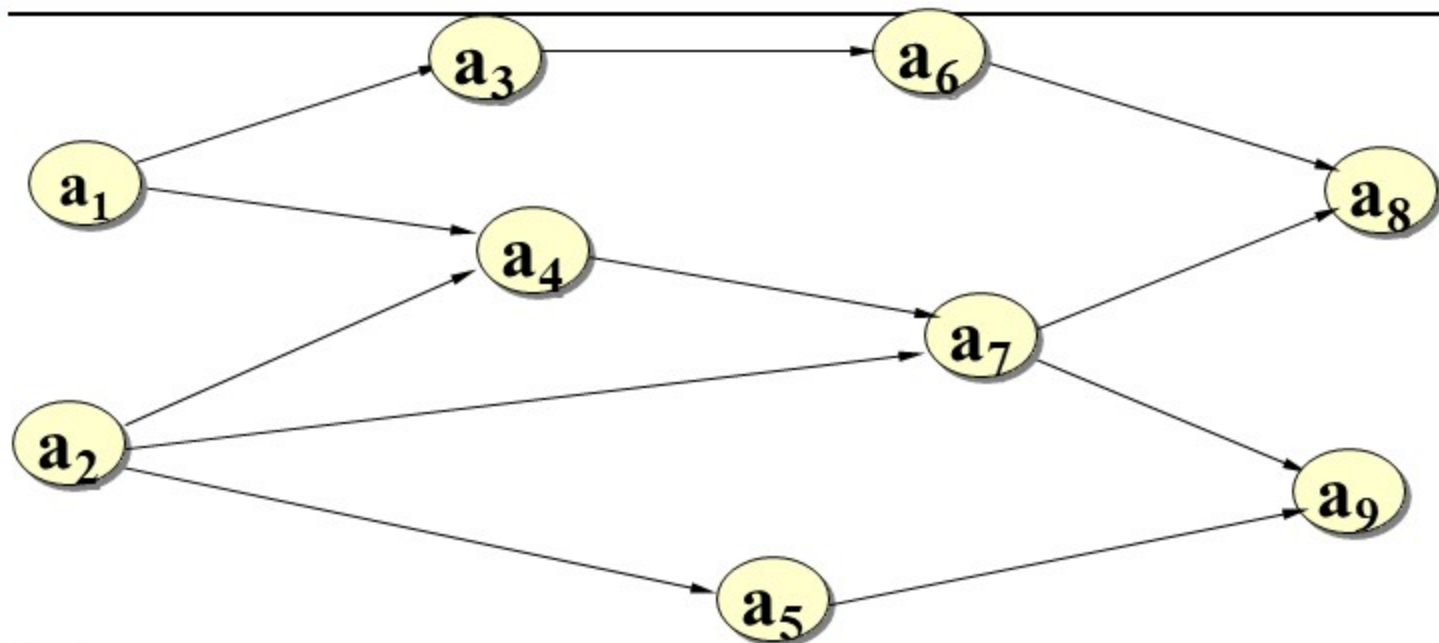
任务调度问题



- 使用AOV表示工程项目，
 - 顶点表示子任务，
 - 从 a_i 到 a_j 的有向边 (a_i, a_j) :
子任务 a_i 完成后，子任务 a_j 才能开始执行；



任务调度问题



- 思考:

- 如果给出整个工程项目中完成每个活动(子任务)的所需时间, 如何计算完成整个工程项目所需要的时间?



任务调度问题

- 整个工程项目中每个活动(子任务)的所需时间
- 活动之间的先后关系

➡ 计算完成整个工程项目所需要的最短时间？

- 为缩短完成工程所需的时间，应当加快哪些活动？
- 关键活动：在所有的活动中，有些活动即使推迟几天完成，也不会影响全局的工期；但是有些活动必须按时完成，否则整个项目的工期就要因此延误，这种活动就叫“关键活动”。
 - 如何确定工程中的“关键活动”？



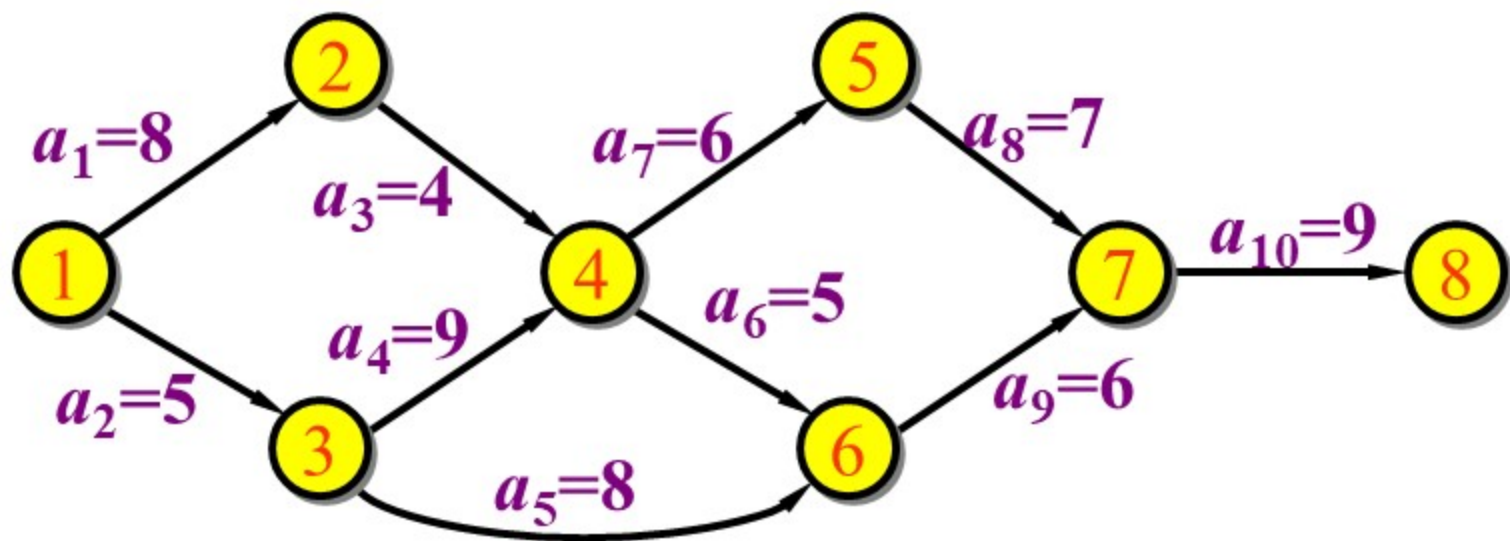
用边表示活动的网络(AOE网络)

- 如果在**加权有向无环图**中
 - 用**有向边**表示一个工程中的各项**活动(Activity)**(或任务)
 - 用**边上的权值**表示**活动的持续时间(Duration)**
 - 用**顶点**表示**事件(Event)**
- 则这样的有向图叫做**用边表示活动的网络**, 简称**AOE (Activity On Edges)网络**。
- AOE网络在某些工程估算方面非常有用。例如, 计算:
 - (1) 完成整个工程至少需要多少时间(假设网络中没有环)?
 - (2) 为缩短完成工程所需的时间, 应当加快哪些活动?



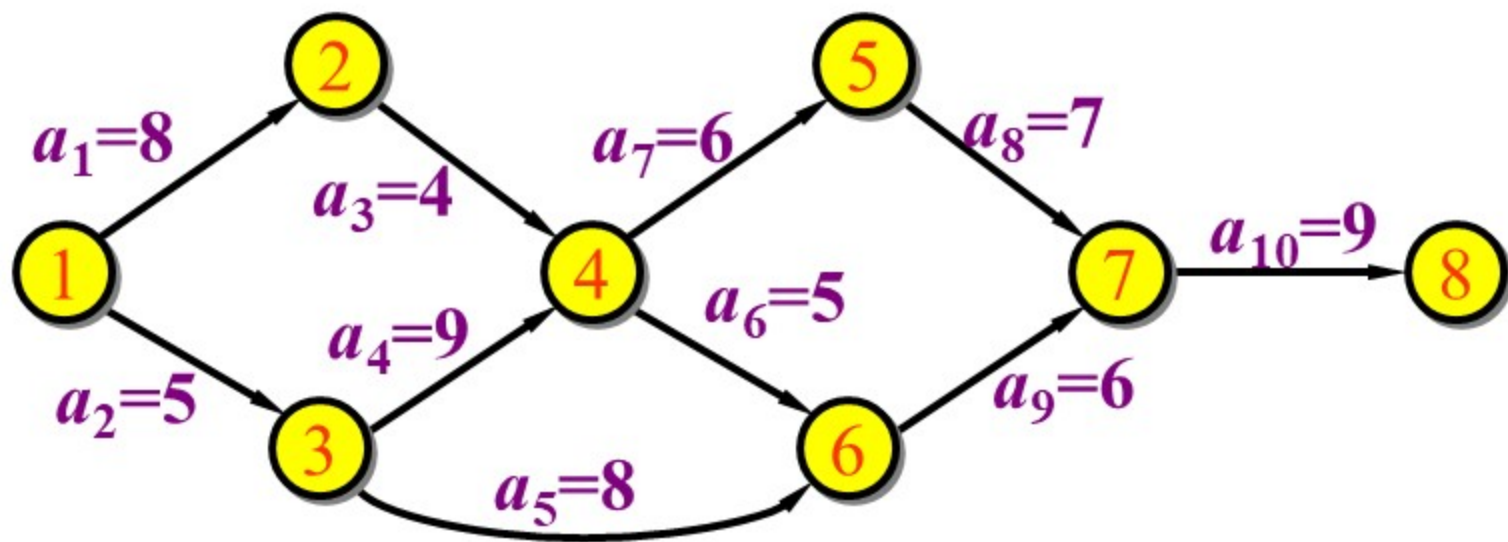
AOE网络

- 在AOE网络中,有些活动顺序进行,有些活动并行进行。
- 源点(开始事件):入度为0;汇点(结束事件):出度为0。
- 从源点到各个顶点,以至从源点到汇点的有向路径可能不止一条。这些路径的长度也可能不同。完成不同路径的活动所需的时间虽然不同,但只有各条路径上所有活动都完成了,整个工程才算完成。





关键路径

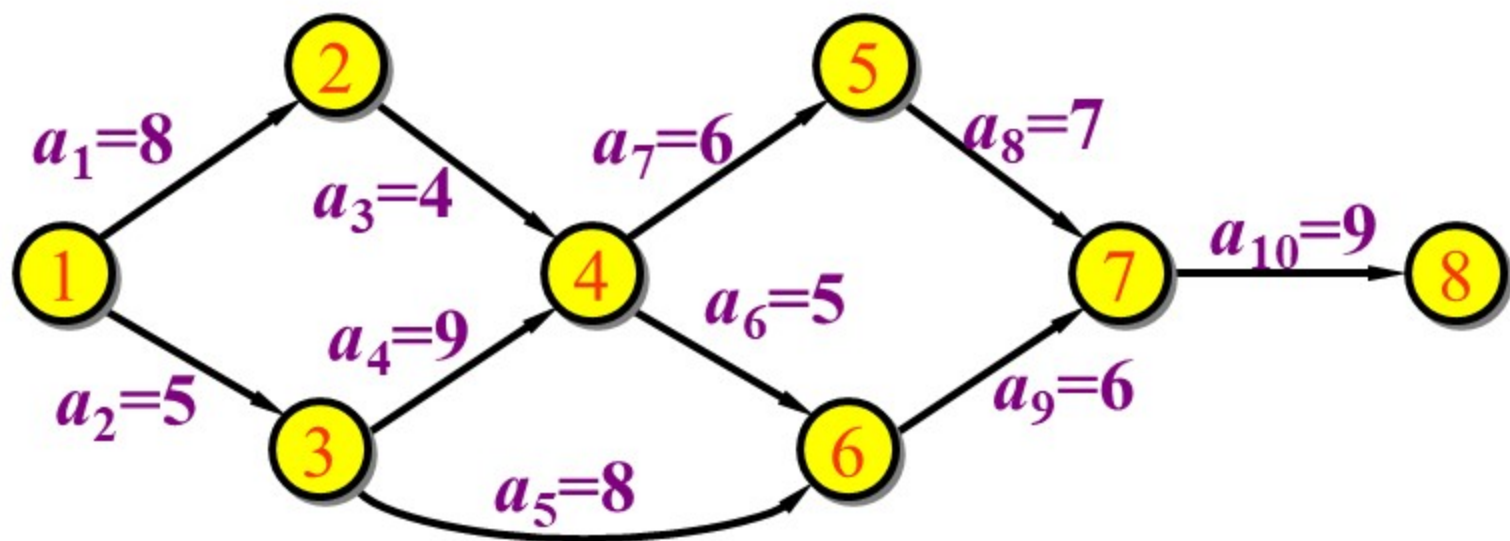


- 完成整个工程所需的时间取决于从源点到汇点的**最长路径长度**，即在这条路径上所有活动的持续时间之和。这条路径长度最长的路径就叫做**关键路径**(Critical Path)。



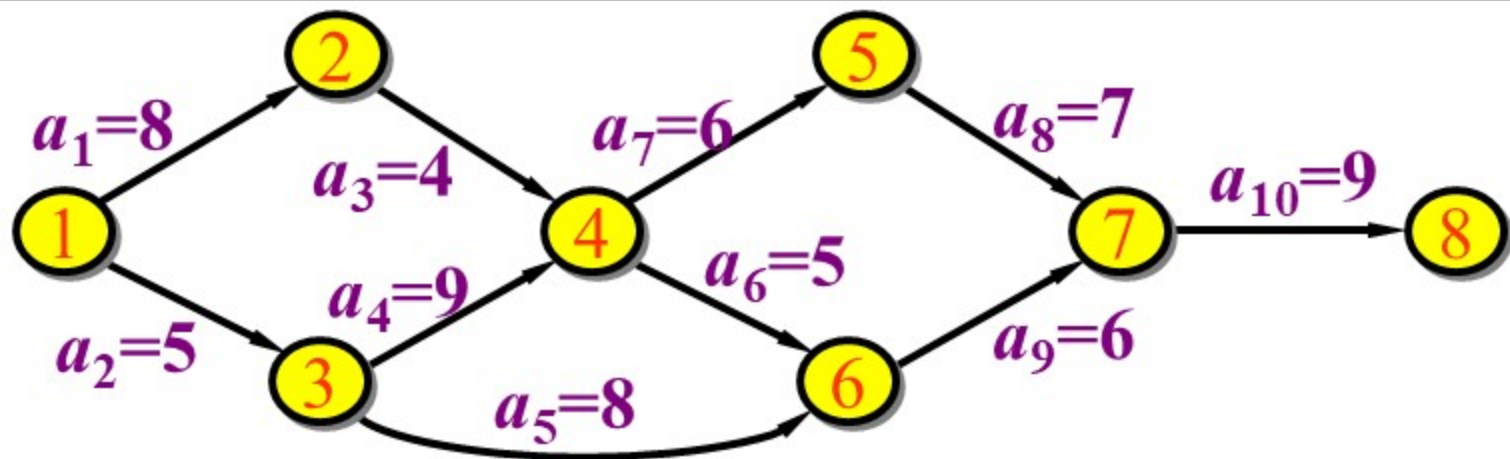
关键活动

- 要找出关键路径，必须找出关键活动，即**不按期完成就会影响整个工程完成的活动**。
- 关键路径上的所有活动都是关键活动。因此，只要找到了关键活动，就可以找到 **关键路径**





几个与计算关键活动有关的量



☆ 事件 i 的最早发生时间 $Ve(i)$

是从源点 1 到顶点 i 的最长路径长度。

$$Ve(2)=8; Ve(3)=5; \dots, Ve(8)=36$$

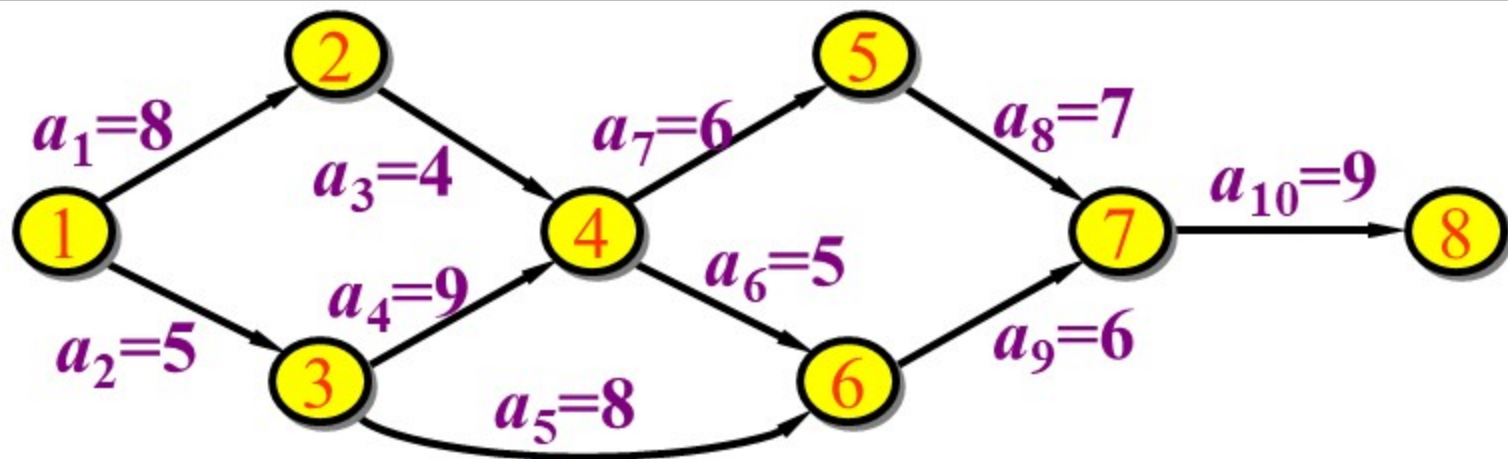
☆ 事件 i 的最迟发生时间 $Vl(i)$

是在保证汇点 n 在 $Ve(n)$ 时刻发生的前提下，事件 i 的允许的最迟发生时间。

$$Vl(8)=36; Vl(7)=27;$$



几个与计算关键活动有关的量



☆ 活动 a_k 的最早开始时间 $e(k)$

➤ 设活动 a_k 在边 (i, j) 上, 则 $e(k)$ 是从源点 1 到顶点 i 的最长路径长度。因此, $e(k) = Ve[i]$ 。

☆ 活动 a_k 的最迟开始时间 $l(k)$

➤ $l(k)$ 是在不会引起时间延误的前提下, 该活动允许的最迟开始时间。

$$l(k) = Vl[j] - \text{length}(i, j)。$$

其中, $\text{length}(i, j)$ 是完成 a_k 所需的时间。



几个与计算关键活动有关的量

- 活动 a_k 的延迟时间 $l(k) - e(k)$

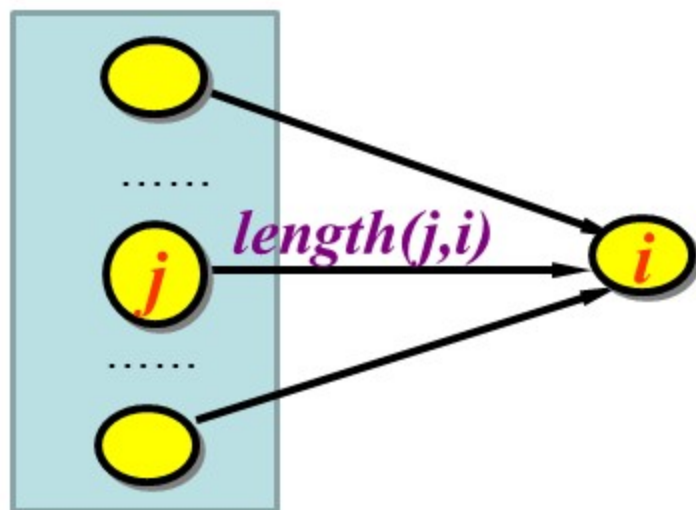
表示活动 a_k 的最早开始时间和最迟开始时间的延迟时间(时间余量)。

- $l(k) == e(k)$: 表示活动 a_k 没有延迟时间, 是关键活动。

- 为找出关键活动, 需要求各个活动的 $e(k)$ 与 $l(k)$, 以判别是否 $l(k) == e(k)$.

- 为求得 $e(k)$ 与 $l(k)$, 需要先求得各个顶点 i 的 $Ve(i)$ 和 $Vl(i)$ 。

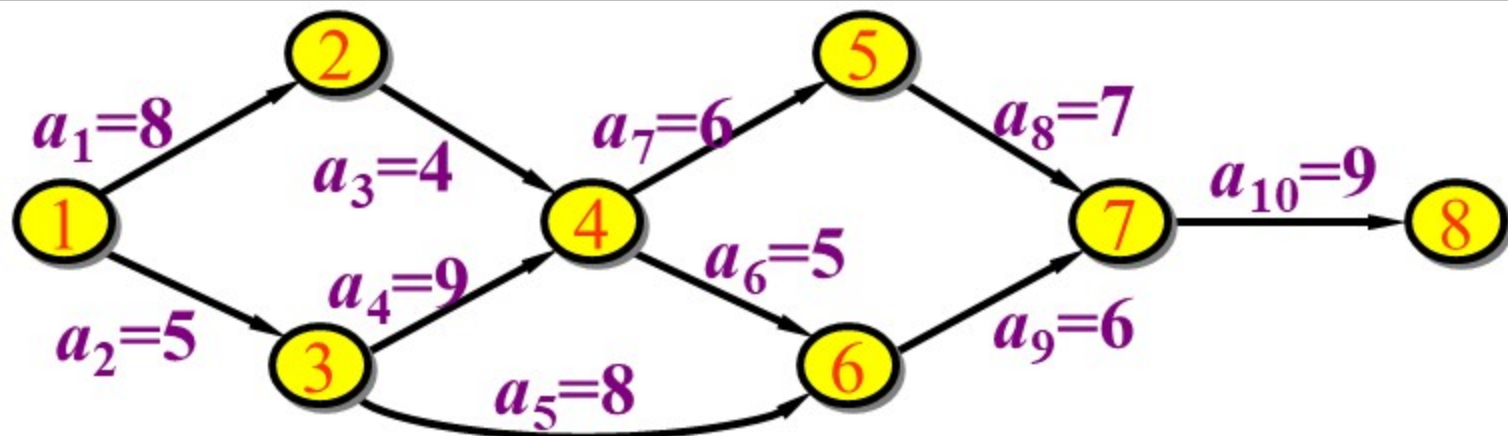
计算 $Ve(i)$, $Vl(i)$



- 求 $Ve(i)$ 的递推公式
 - 从 $Ve(1) = 0$ 开始, 向前递推
 - $Ve(i) = \max\{Ve(j) + \text{length}(j, i)\}$
 $\langle j, i \rangle \in E, \quad i = 2, 3, \dots, n$
- 递推公式的计算必须在**拓扑有序**的前提下进行。

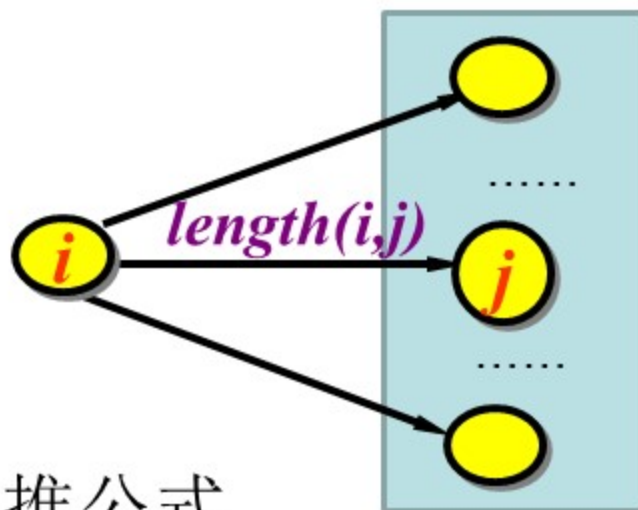


计算 $Ve(i)$ 示例



- $Ve(1) = 0$
- 拓扑序列: 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8
- $Ve(2) = 8$; $Ve(3) = 5$;
- $Ve(4) = \max\{Ve(2) + 4, Ve(3) + 9\} = 14$;
- $Ve(5) = Ve(4) + 6 = 20$;
- $Ve(6) = \max\{Ve(3) + 8, Ve(4) + 5\} = 19$;
- $Ve(7) = \max\{Ve(5) + 7, Ve(6) + 6\} = 27$;
- $Ve(8) = Ve(7) + 9 = 36$;

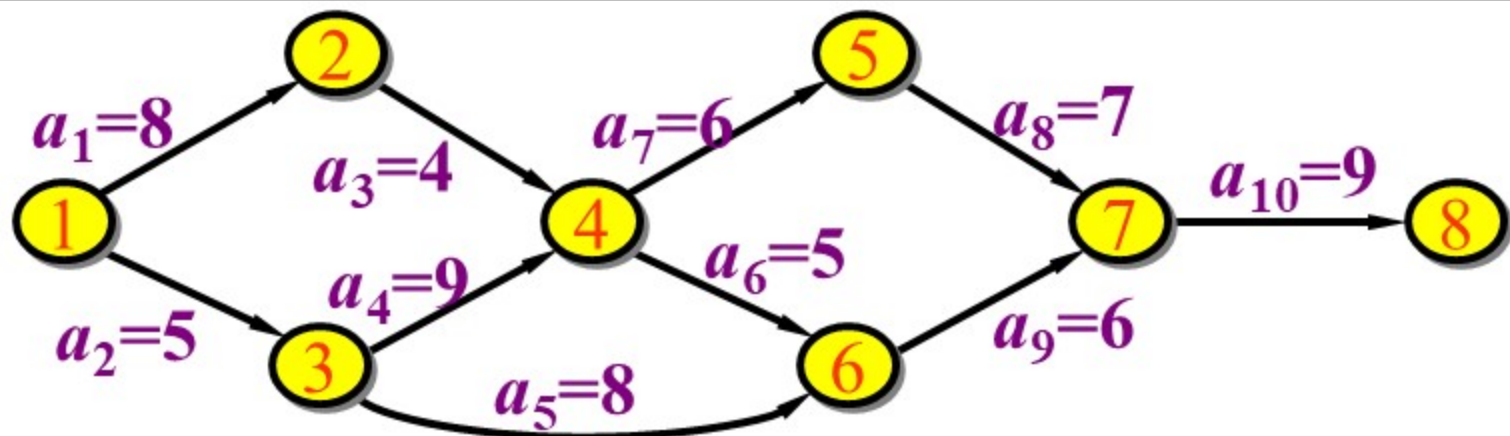
计算 $Ve(i)$, $Vl(i)$



- 求 $Vl(i)$ 的递推公式
 - 从 $Vl(n) = Ve(n)$ 开始, 反向递推
 - $Vl(i) = \min \{ Vl(j) - \text{length}(i,j) \}$
 $\langle i,j \rangle \in E, \quad n-1, n-2, \dots, 1$
- 递推公式的计算必须在**逆拓扑有序**的前提下进行。



计算 $VL(i)$ 示例



- $VL(8) = Ve(8) = 36$
- $VL(7) = VL(8) - 9 = 27;$
- $VL(6) = VL(7) - 6 = 21; VL(5) = VL(7) - 7 = 20;$
- $VL(4) = \min\{Ve(6) - 5, VL(5) - 6\} = 14;$
- $VL(3) = \min\{VL(4) - 9, VL(6) - 8\} = 5;$
- $VL(2) = VL(4) - 4 = 10;$
- $VL(1) = 0$



计算 $e(k), l(k)$

- 设活动 $a_k (k=1,2,...,e)$ 在带权有向边 (i, j) 上, 它的持续时间用 $\text{length}(i, j)$ 表示, 则有

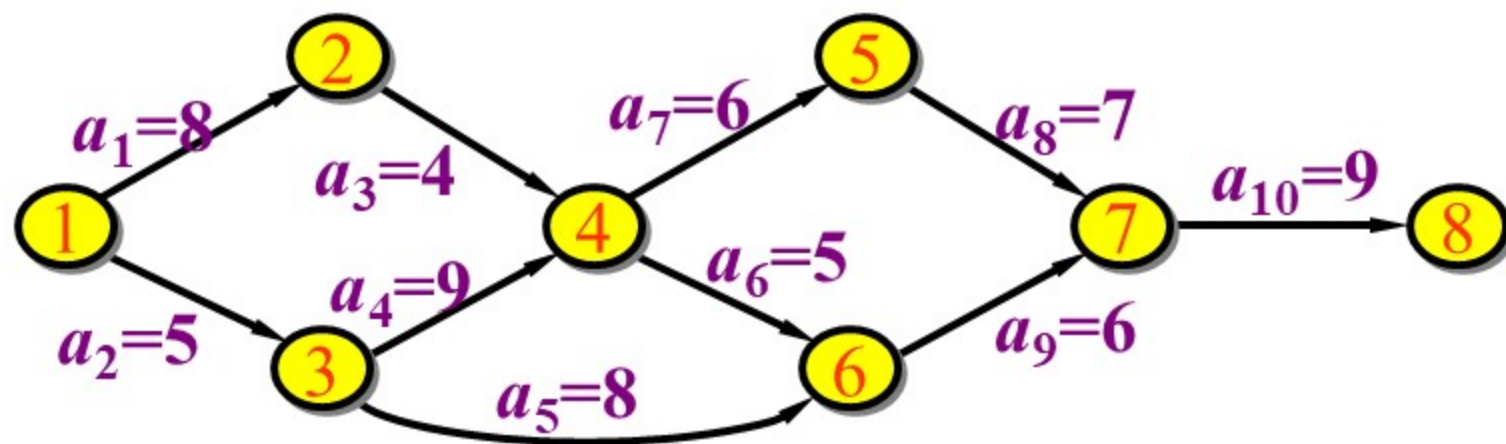
$$e(k) = Ve(i);$$

$$l(k) = Vl(j) - \text{length}(i, j); \quad k=1,2,...,e。$$



	1	2	3	4	5	6	7	8
V_e	0	8	5	14	20	19	27	36
V_l	0	10	5	14	20	21	27	36

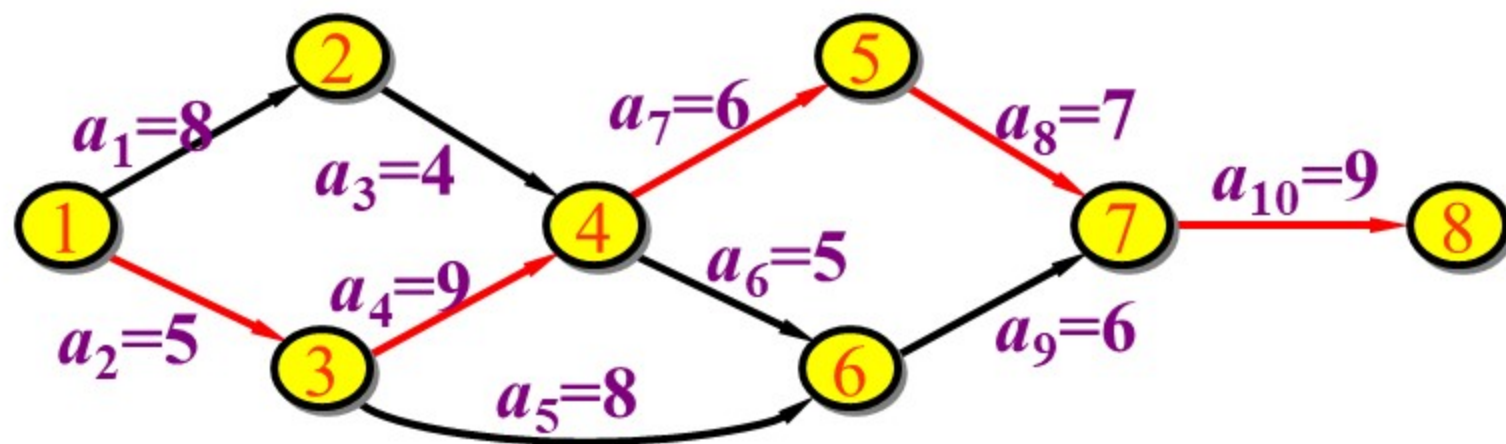
	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
e	0	0	8	5	5	14	14	20	19	27
l	2	0	10	5	13	16	14	20	21	27





	1	2	3	4	5	6	7	8
Ve	0	8	5	14	20	19	27	36
Vl	0	10	5	14	20	21	27	36

	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
e	0	0	8	5	5	14	14	20	19	27
l	2	0	10	5	13	16	14	20	21	27





算法设计

- 设计算法时
 - 可以一边进行**拓扑排序**一边计算各顶点的 $Ve(i)$ 。
 - 如果在求关键路径之前已经对各顶点实现了拓扑排序，并按拓扑有序的顺序对各顶点重新进行了编号。算法在求 $Ve(i)$, $i=1,2,\dots,n$ 时按拓扑有序的顺序计算，在求 $Vl[i]$, $i=n,n-1,n-2,\dots,1$ 时按逆拓扑有序的顺序计算。

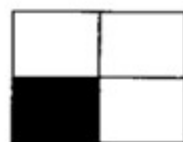
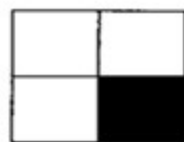
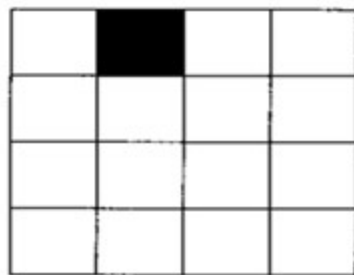


残缺棋盘的问题

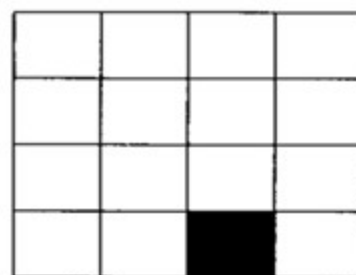
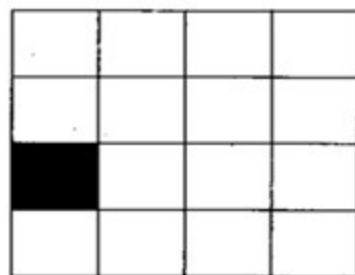
- 残缺棋盘 (defective chessboard) :
- 是一个有 $2^k \times 2^k$ 个方格的棋盘, 其中恰有一个方格残缺。
- $k=0, 1, 2$ 时各种可能的残缺棋盘, 其中残缺方格用阴影表示。



K=0



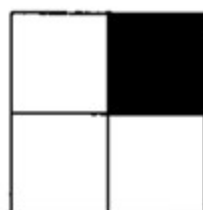
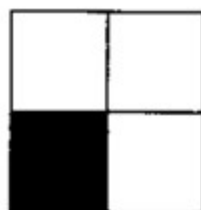
K=1



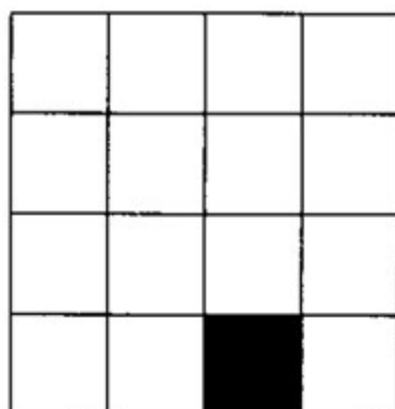
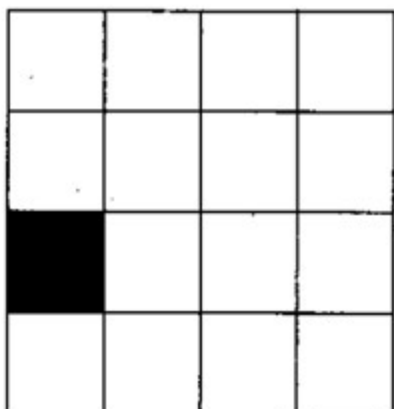
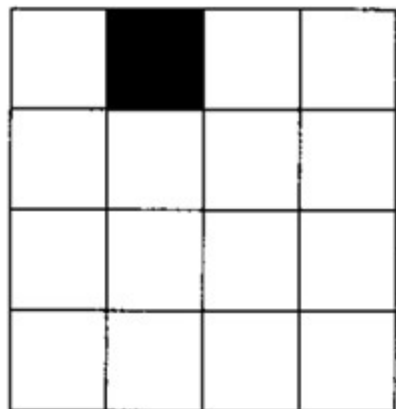
K=2



$K=0$



$K=1$

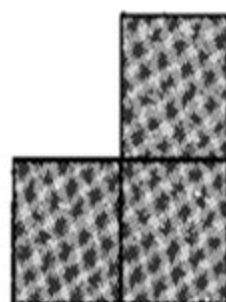
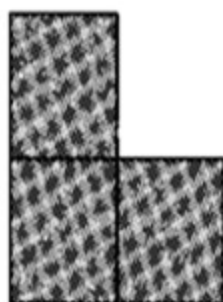
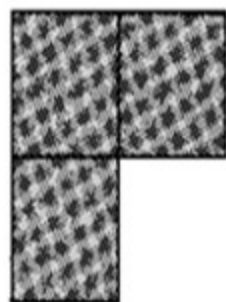


$K=2$

- 对于任意 k , 恰好存在 2^{2^k} 种不同的残缺棋盘。

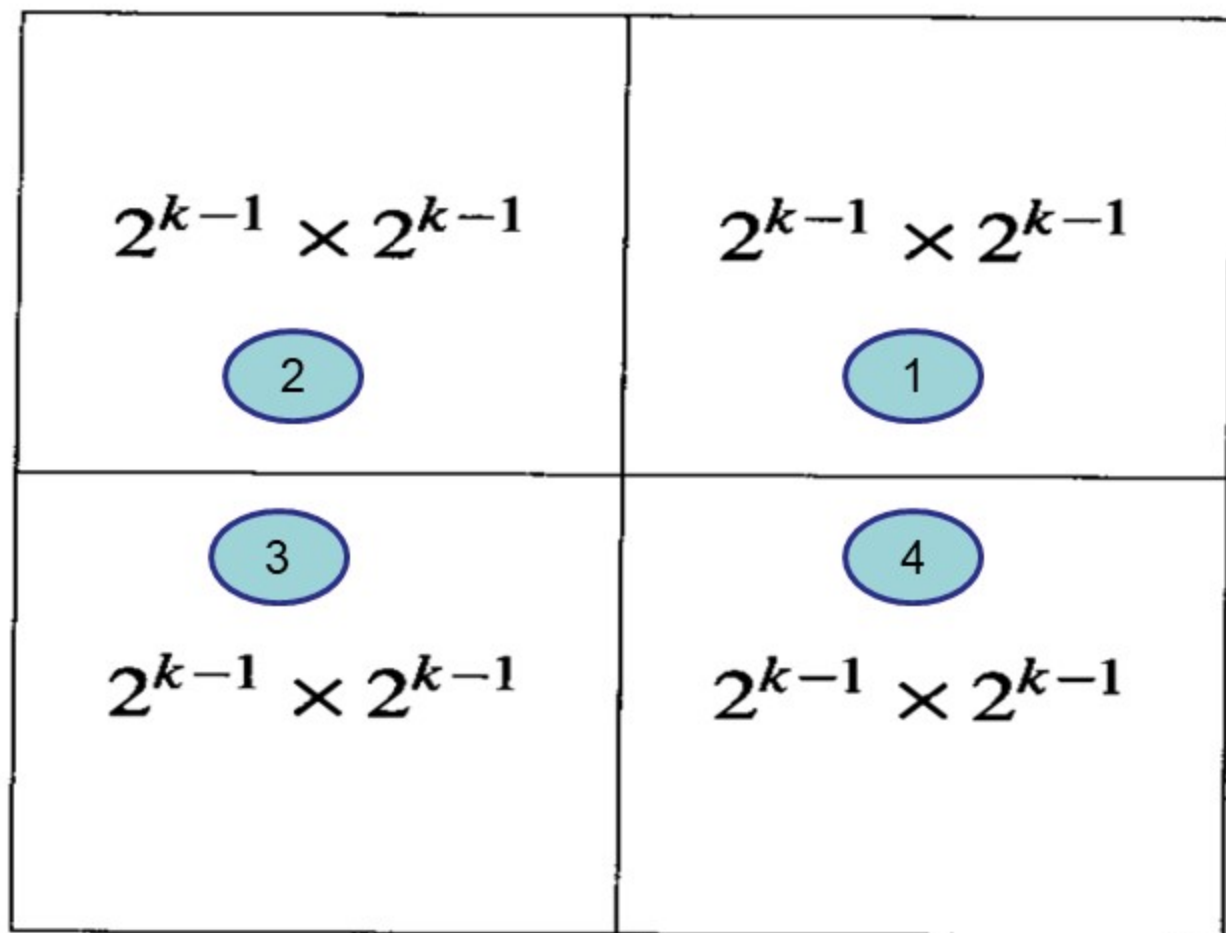
残缺棋盘的问题

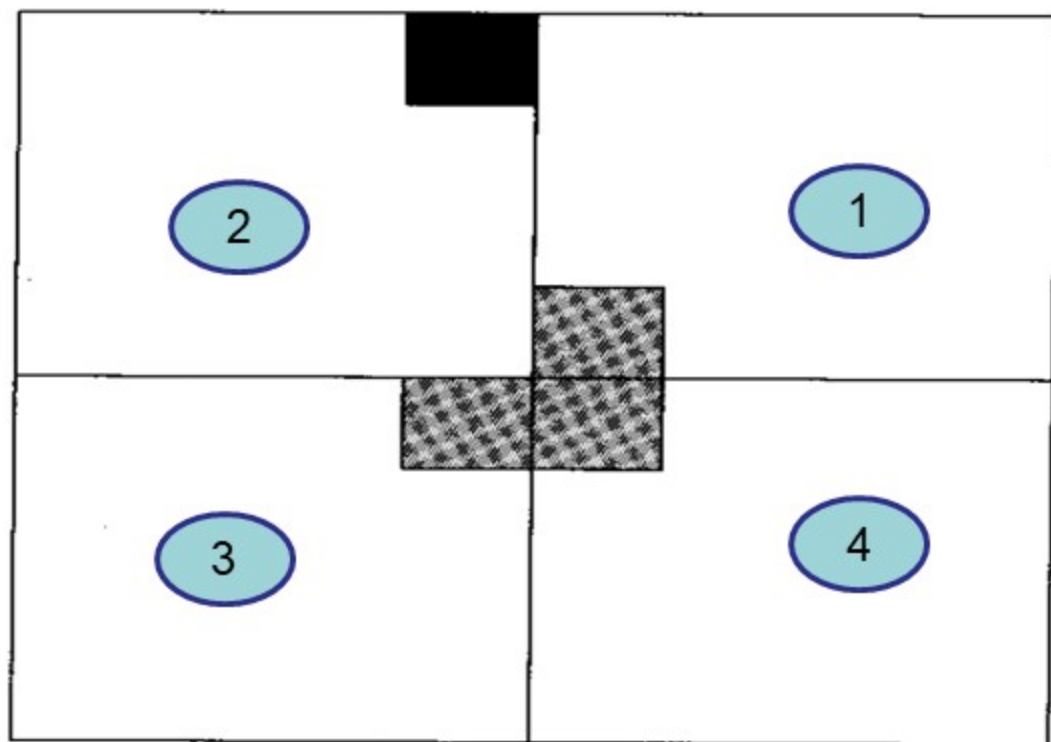
- 残缺棋盘的问题：
 - 要求用三格板 (triominoes) 覆盖残缺棋盘。
 - 在此覆盖中，两个三格板不能重叠，三格板不能覆盖残缺方格，但必须覆盖其他所有的方格。





划分棋盘





- 覆盖 $2^k \times 2^k$ 残缺棋盘的问题转化为4个 $2^{k-1} \times 2^{k-1}$ 覆盖棋盘
- 设 $2^k \times 2^k$ 残缺棋盘的边长为size,
 - $2^{k-1} \times 2^{k-1}$ 覆盖棋盘的边长为 $\text{size}/2$



思考

- 输出覆盖后的棋盘，输出棋盘时要着色，共享同一边界的覆盖应着不同的颜色。棋盘是平面图，因此最多只需4种颜色，为覆盖着色，要求设计算法，以尽量使用较少的颜色。



选址问题

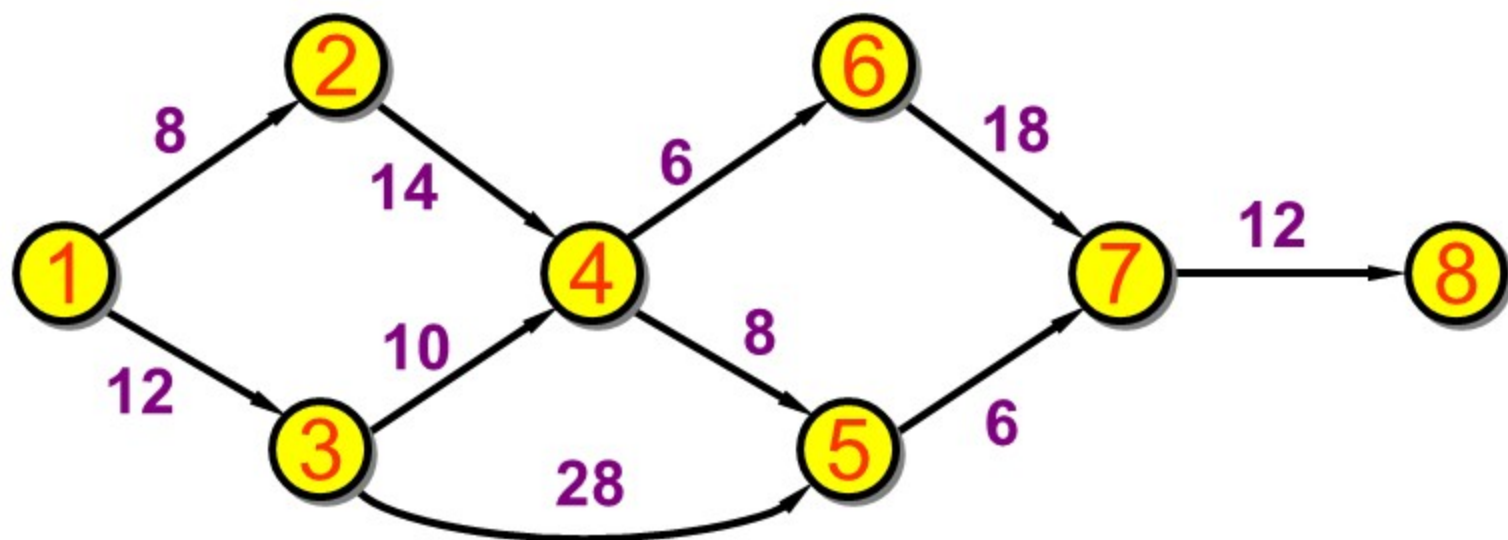
- **选址问题**，是指为一个和几个服务设施在一定区域内选定它的位置，使某一指标达到最优解。这类问题，在规划建设中经常可以碰到，这里所谓的**服务设施**，可以是某些**公共服务设施**，如**医院**，**消防站**，**物流中心**等。也可以是**生产服务设施**，如**仓库**，**转运站**等等。



加权有向图最长路径问题

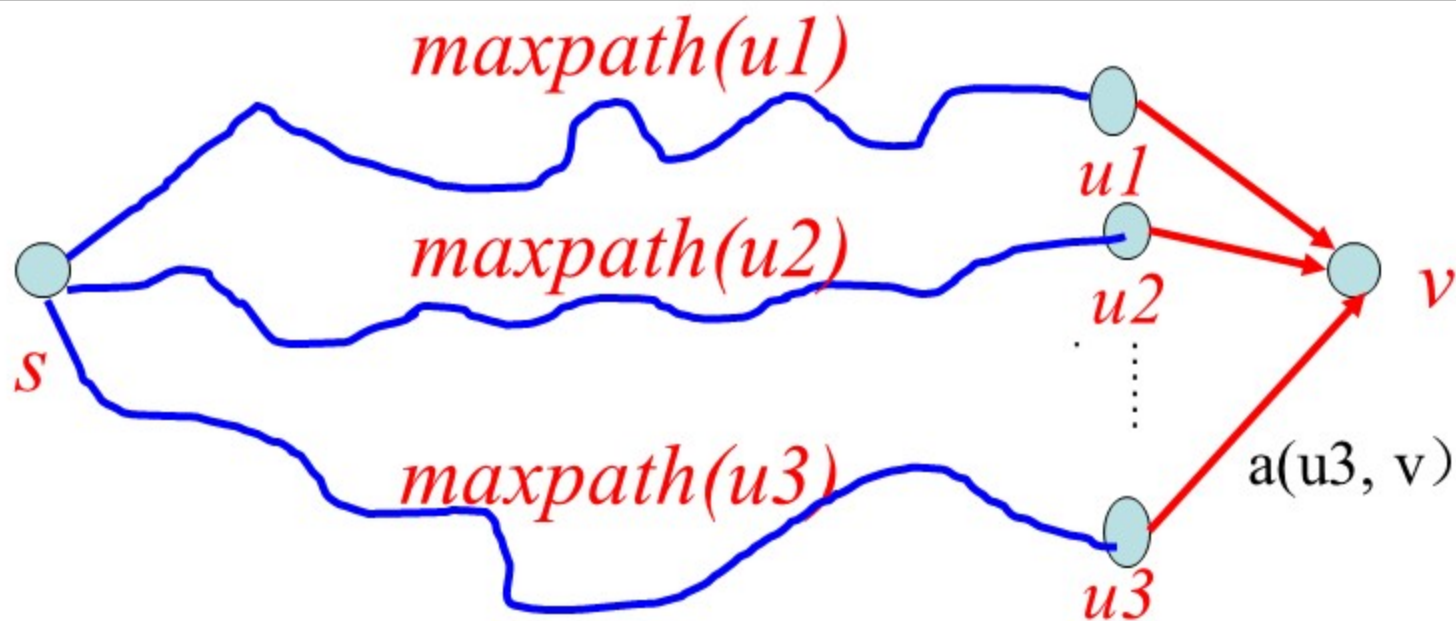
- 问题描述

- 给定一个有向加权无环图 $G=(V, E)$ ，从 G 中找出无入度的顶点 s ，求从 s 出发到其他各顶点的最长路径。





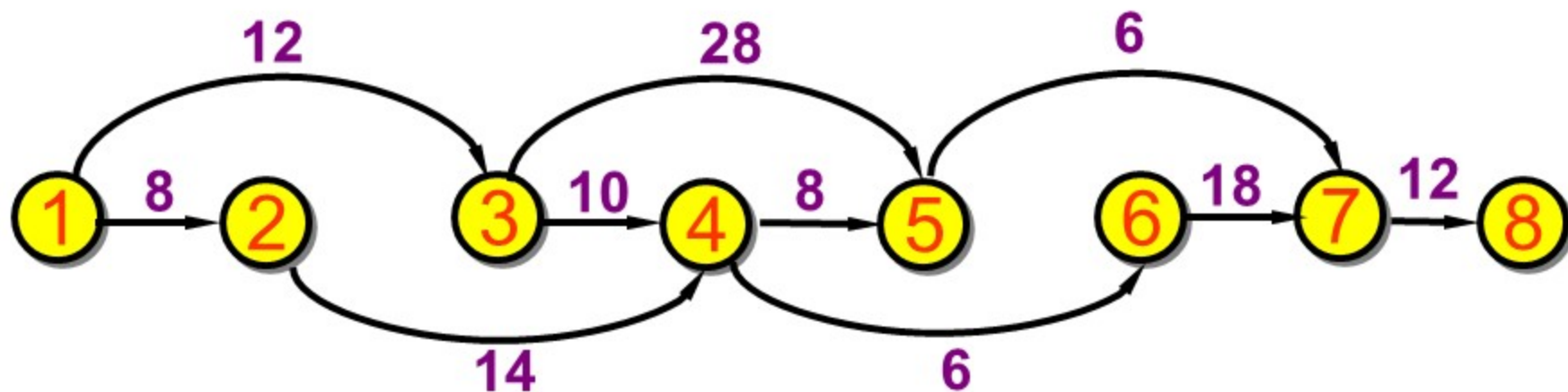
$maxpath(v)$



- $maxpath(v)$:从s出发到顶点v的最长路径
- $|V|=n$, $|E|=e$,图的邻接矩阵a
- **$maxpath(s)= 0$**
- **$maxpath(v)=\max_U \{maxpath(u)+ a(u,v);\}$**
 $(u,v) \in E$

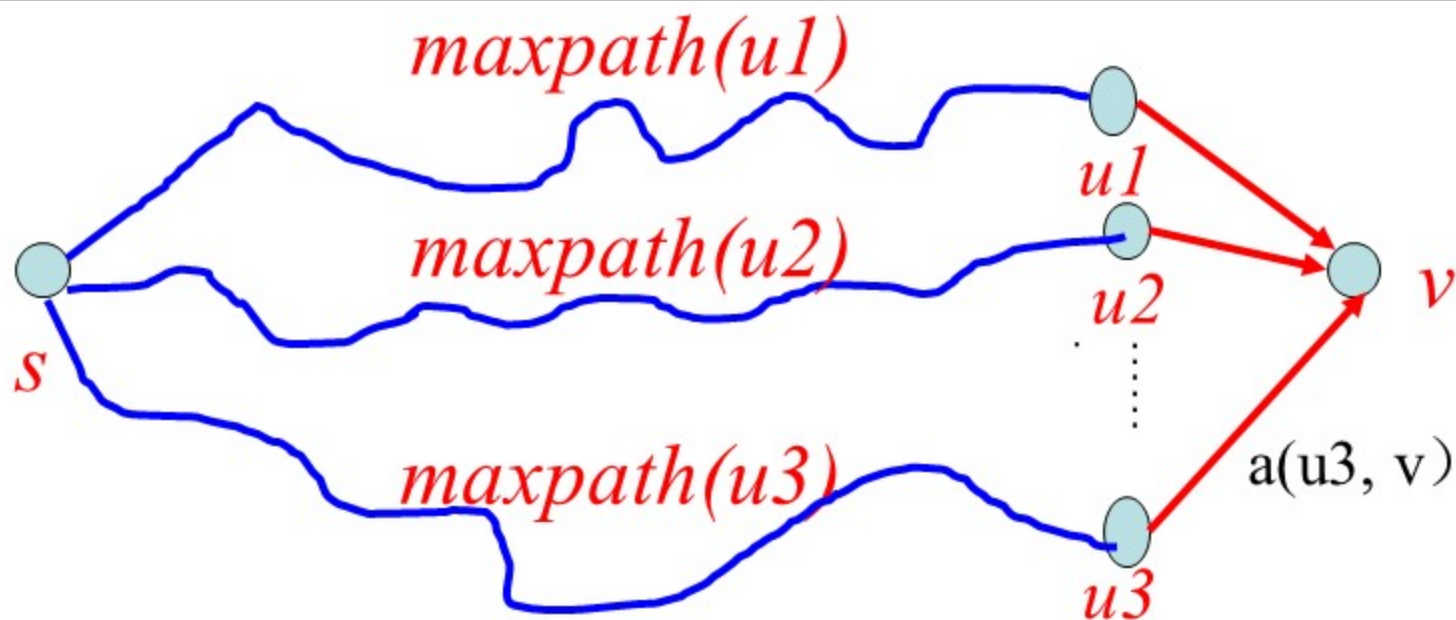


$maxpath(v)$ 示例



- $s=1$
- $maxpath(5)=?$
- $a(3,5)=28; a(4,5)=8;$
- $maxpath(5)=\max \{maxpath(3)+28; maxpath(4)+8\}$

$maxpath(v)$



- $maxpath(s) = 0$
- $maxpath(v) = \max_U \{ maxpath(u) + a(u, v); (u, v) \in E \}$
- 如何高效实现？