### Appunti di Analisi e Progettazione di Algoritmi

A cura di: Francesco Refolli Matricola 865955

Anno Accademico 2022-2023

# Chapter 1 Note sul Corso

todo: segnare delle note

### Chapter 2

### Problema LCS

### 2.1 Introduzione

#### Definizioni

**Alfabeto** Un alfabeto  $\Sigma$  e' un insieme finito e non vuoto di simboli. Si usano le prime lettere dell'alfabeto minuscolo per identificare i simboli generici.

Stringa Una stringa (o parola) w e' una giustapposizione (o concatenazione) di simboli dell'Alfabeto  $\Sigma$ .

Si usano le ultime lettere dell'alfabeto minuscolo per identificare il nome di una stringa. Esempio: una stringa  $X = a \cdot b \cdot c \cdot d$ . Sempre sara' indicata in futuro senza l'operatore per semplicita'.

**Sequenza** Una sequenza S e' un concetto analogo alla stringa, ma e' generalmente concepita come una elencazione di simboli di un alfabeto. La principale differenza sta nel fatto che questa puo' avere elementi di altri alfabeti.

Si usano le ultime lettere dell'alfabeto maiuscolo per identificare il nome di una sequenza. Si indica con  $X=\langle a,b,c,d\rangle$ 

L'i-esimo elemento si indica con  $x_i$ . La lunghezza puo' essere indicata tramite |X|.

**Sottostringa** Una sottostringa S di una stringa (o sequenza) e' una stringa che sia la concatenazione di elementi consecutivi della stringa o sequenza di partenza. Di solito prodotta tagliando un pezzo di lunghezza m dal capo, un pezzo di lunghezza n dalla coda.

**Sottosequenza** Una sottosequenza S di una stringa (o sequenza) e' una sequenza di elementi della stringa o sequenza di partenza che mantenga l'ordine degli stessi. (Non per forza la consecutivita'!). In questo senso una sottostringa e' analoga ad una sottosequenza che mantenga la consecutivita'. Di solito prodotta tramite la cancellazione di k elementi.

**Prefisso** Un prefisso di lunghezza i e' una sottosequenza composta dai primi i elementi consecutivi di una stringa o sequenza. Detta X una stringa, si indica con  $X_i$ .

**Suffisso** Un suffisso di indice i e' una sottosequenza composta da tutti gli elementi consecutivi a partire dall'indice i.

#### LCS

Introduzione Il problema LCS (Longest Common Subsequence) consiste nel cercare in tempo ragionevole la sottosequenza piu' lunga comune a due sequenze o stringhe.

### Esempi

- 1.  $X = \langle S, C, O, I, A, T, T, O, L, O \rangle$   $Y = \langle B, A, R, A, T, T, O, L, O \rangle$ La LCS e'  $Z = \langle A, T, T, O, L, O \rangle$  nota: puo' essere usata sia la prima che la seconda 'A' di Y.
- $\begin{array}{l} {\rm 2.} \;\; X = <{\rm M,\,A,\,G,\,I,\,C,\,O}> \\ Y = <{\rm M,\,A,\,N,\,T,\,E,\,N,\,E,\,R,\,E}> \\ {\rm La\,LCS\,\,e'}\; Z = <{\rm M,\,A}> \end{array}$
- $\begin{array}{l} {\rm 3.} \;\; X = <{\rm M,\,A,\,I,\,A,\,L,\,E}> \\ Y = <{\rm N,\,A,\,T,\,A,\,L,\,E}> \\ {\rm La\,LCS\,e'}\; Z = <{\rm A,\,A,\,L,\,E}> \end{array}$

### 2.2 Algoritmo Banale

**Ragionamento** Detti X, Y due sequenze, i, j i rispettivi indici e n, m le rispettive lunghezze. Detti Z = LCS(X,Y) e k il suo indice. Si inizializzano gli indici alle lunghezze. (si parte dal fondo!)

Si puo' ragionevolmente pensare che:

- 1. A) Se  $x_i = y_j$  allora  $z_k = x_i$  e  $Z_{k-1} = LCS(X_{i-1}, Y_{j-1})$
- 2. B) Se  $x_i \neq y_j$  e  $z_k = x_i$  allora  $Z_k = LCS(X_i, Y_{j-1})$
- 3. C) Se  $x_i \neq y_j$ e  $z_k = y_j$ allora  $Z_k = LCS(X_{i-1}, Y_j)$
- 4. D) Se  $z_k \neq y_j$  e  $z_k \neq x_i$  allora  $Z_k = LCS(X_{i-1}, Y_{j-1})$

Si nota che il caso D e' direttamente traducibile in codice, ma viene comunque compreso dai casi B e C, di conseguenza non avrebbe senso ripeterlo. In particolare si osserva che  $D \Rightarrow (B \cdot C \Leftrightarrow C \cdot B)$ .

**Procedura** Possiamo quindi sviluppare uno pseudo-codice basato su questi teoremi. Non potendo sapere nei casi B) e C) quale sia tra i due il risultato, l'unico modo per verificarlo e' esplorare entrambi i casi. Gli indici delle sequenze appartengono all'insieme [1, length].

### **Algorithm** Algoritmo Banale per LCS

```
procedure LCS(X_i, Y_i)
   if X_i = \langle \rangle or Y_i = \langle \rangle then
       return <>
   else
       if x_i = y_i then
           return append(LCS(X_{i-1}, Y_{i-1}), x_i)
        else
            B \leftarrow LCS(X_i, Y_{i-1})
            C \leftarrow LCS(X_{i-1}, Y_i)
           if len(B) \ge len(C) then
                return B
           else
                return C
            end if
        end if
   end if
end procedure
```

Complessita' Abbiamo appurato che questo algoritmo (TOP-DOWN) puo' portare a problemi quando l'input e' troppo grande, tuttavia e' possibile porvi rimedio

Uno dei problemi e' per esempio la ripetizione di lavoro gia' svolto in ricorsioni "parallele". Si potrebbe immaginare di memorizzare i risultati delle chiamate e usare quelli memorizzati all'occorrenza.

Resta pero' l'alto numero di chiamate: tendenzialmente  $O(2^{n+m})$ . Per questo si usa la programmazione dinamica: si risolve iterativamente un procedimento ricorsivo.

### 2.3 Usare la Programmazione Dinamica

Ragionamento L'Approccio Bottom-Up si basa sul partire dal risultato piu' piccolo, caso base, e costruire pr>essivamente i risultati delle chiamate "precedenti". Questo significa in pratica calcolare tutte le chiamate per tutte le combinazioni possibili d'input attiente al problema. Potrebbe sembrare un procedimento dispendioso ma in alcuni casi puo' essere quello piu' efficiente.

Supponendo di avere a disposizione due matrici b, c di dimensione (n+1)(m+1), queste possono essere usate per simulare l'algoritmo ricorsivo nei vari passi. Attenzione, gli indici della matrice partono con 0!

Caso base:

$$\begin{cases} c[0][j] = 0 & 0 \le j \le n \\ c[0][j] = 0 & 0 \le i \le m \end{cases}$$

Caso ricorsivo:

$$c[i][j] = \begin{cases} c[i][j] = c[i-1][j-1] + 1 & x_i = y_j \\ c[i][j] = c[i-1][j] & c[i-1][j] \ge c[i][j-1] \\ c[i][j] = c[i][j-1] & c[i-1][j] < c[i][j-1] \end{cases}$$

$$b[i][j] = \begin{cases} b[i][j] = \text{``} \text{``} & x_i = y_j \\ b[i][j] = \text{``} \text{``} & c[i-1][j] \ge c[i][j-1] \\ b[i][j] = \text{``} \leftarrow \text{``} & c[i-1][j] < c[i][j-1] \end{cases}$$

Questo algoritmo riempie due matrici

- c contiene le lunghezze dei vari  $LCS(X_i, Y_j)$
- b contiene il percorso da seguire per ottenere l'ottimale

Per ottenere LCS(X,Y) non restera' da fare che seguire il percorso indicato da b con l'accortezza di raccogliere in coda gli  $x_i$  tali che b[i][j] = Diagonal.

### **Procedura** Avremo bisogno di tre algoritmi:

- una funzione che inizializza la matrice generando il caso base
- una funzione che riempie la matrice con i casi ricorsivi
- una funzione che legge il percorso della matrice b
- una funzione che stampa la LCS

### **Algorithm** Inizializza Matrice

```
procedure INIZIALIZZAMATRICE(m,n)

for i \leftarrow 0 to m do

c[i][0] \leftarrow 0

end for

for j \leftarrow 0 to n do

c[0][j] \leftarrow 0

end for

end procedure
```

### Algorithm Riempi Matrice

```
procedure RIEMPIMATRICE(X, Y)
    for i \leftarrow 1 to m do
         for j \leftarrow 1 to n do
             if x_i = y_j then
                 c[i][j] \leftarrow c[i-1][j-1] + 1
                 b[i][j] \leftarrow " \nwarrow "
             else
                 if c[i-1][j] \ge c[i][j-1] then
                      c[i][j] \leftarrow c[i-1][j]
                      b[i][j] \leftarrow " \uparrow "
                  else
                      c[i][j] \leftarrow c[i][j-1]
                      b[i][j] \leftarrow  " \leftarrow "
                  end if
             end if
         end for
    end for
end procedure
```

### Algorithm Leggi LCS

```
\begin{array}{l} \textbf{procedure LeggiLCS}(b,X,i,j) \\ \textbf{if } i=0 \lor j=0 \textbf{ then} \\ \textbf{return} <> \\ \textbf{end if} \\ \textbf{if } b[i][j]=``` \land `` \textbf{ then} \\ \textbf{return append}(\texttt{LeggiLCS}(b,X,i-1,j-1),\,x_i) \\ \textbf{else} \\ \textbf{if } b[i][j]=`` \uparrow `` \textbf{ then} \\ \textbf{return LeggiLCS}(b,X,i-1,j) \\ \textbf{else} \\ \textbf{return LeggiLCS}(b,X,i,j-1) \\ \textbf{end if} \\ \textbf{end if} \\ \textbf{end procedure} \end{array}
```

### **Algorithm** Stampa LCS

```
procedure STAMPALCS(b,X,i,j)

if i=0\lor j=0 then

return <>
end if

if b[i][j]="\nwarrow" then

StampaLCS(b,X,i-1,j-1)

print(x_i)

else

if b[i][j]="\uparrow" then

StampaLCS(b,X,i-1,j)

else

StampaLCS(b,X,i-1,j)

else

StampaLCS(b,X,i,j-1)

end if
end if
end procedure
```

### Complessita'

- La complessita' temporale di Inizializza Matrice e' O(n+m).
- La complessita' temporale di Riempi Matrice e' O(n\*m).
- La complessita' temporale di LeggiLCS e' O(n+m).

**LeggiLCS** La complessita' di questo algoritmo (analogo e identico a StampaLCS), e' data in termini di upper-bound rispetto al caso peggiore, ovvero quando le due sequenze hanno solo il primo simbolo in comune. In quel caso il percorso seguito dall'algoritmo seguira' una traiettoria angolata, facendo quindi tutti i "piccoli passi" (l'unico tassello obliquo e' il target b[1][1]), per un totale di n+m iterazioni.

LeggiLCS non fa parte del programma d'esame, e' riportato qua per completezza.

**Conclusione** Quindi la complessita' temporale totale e' O(n \* m), molto migliore dell'algoritmo "banale" presentato nel paragrafo precedente.

\* E' pero' da tenere in considerazione che questo richiede spazio in memoria con una complessita' di O(n\*m), visto che deve mantenere due matrici n\*m.

Certamente superiore al O(n+m) dell'algoritmo banale, ma resta pur sempre un costo che vale la pena pagare per usufruire della strategia Bottom-Up.

### Chapter 3

### Applicazione di PD

### 3.1 Distanza di Edit

Introduzione E' definita come numero minimo di cancellazioni, sostituzioni, inserimenti che trasformano una stringa X in una seconda stringa Y. E' un problema simmetrico.  $D_{edit}(X,Y) = D_{edit}(Y,X)$ .

**Esempio** 
$$X = <2, 4, 10, 3, 1 > Y = <2, 4, 2, 1 >$$

- Cancellazione di 10.
- Sostituisco 3 con 2.

Quindi 
$$D_{edit}(X,Y) = 2$$
.

- Inserimento di 10.
- Sostituisco 2 con 3.

Quindi 
$$D_{edit}(Y, X) = 2$$
.

- Cancellazione di 3.
- Sostituisco 10 con 2.

Possono non esistere soluzioni uniche.

#### Problemi

**PR** Date due sequenze X, Y, trovare la distanza di edit di X in Y.

**P** Date due sequenze X, Y, trovare il minimo insieme di operazioni di cancellazione, inserimento, sostituzione che trasformano X in Y.

#### Soluzione

**Sottoproblema di PR** Trovare la distanza di edit dei prefissi  $X_i$  e  $Y_j$ . Il numero di sottoproblemi e'  $(m+1) \cdot (n+1)$ .  $d_{i,j} = distanza di edit dei prefissi <math>X_i Y_j$ . Soluzione 'e  $d_{m,n}$ 

#### Casi base di PR

- $i = 0 \land j = 0 \Rightarrow d_{0,0} = 0$
- $i > 0 \land j = 0 \Rightarrow d_{i,0} = i$
- $i = 0 \land j > 0 \Rightarrow d_{0,j} = j$

Caso ricorsivo di PR Con  $i > 0 \land j > 0$ :

$$d_{i,j} = \begin{cases} d_{i-1,j-1} & x_i = y_j \\ min(d_{i-1,j-1}, d_{i,j-1}, d_{i-1,j}) + 1 & altrimenti \end{cases}$$

Il caso "altrimenti" si spiega in questo modo:

- $Sostituzione(x_i \rightarrow y_j) + d_{i-1,j-1}$
- $Inserimento(y_i) + d_{i,j-1}$
- $Cancellazione(x_i) + d_{i-1,i}$

Complessita' La complessita' dell'algoritmo ricorsivo e'  $(3^{(n+m)})$ .

```
procedure ED-RIC(X, Y)
   if j = 0 then
       return i
   else if i = 0 then
       return j
   else
       A \leftarrow ED - RIC(X_{i-1}, Y_i) + 1
       B \leftarrow ED - RIC(X_i, Y_{i-1}) + 1
       C \leftarrow ED - RIC(X_{i-1}, Y_{i-1}) + 1
       if A \leq B \land A \leq C then
           return A
       else if B \leq A \wedge B \leq C then
           return B
       else
           return C
       end if
   end if
end procedure
```

### Algoritmo Ricorsivo

```
\begin{array}{l} \textbf{procedure ED-ITER-RM}(m,n) \\ \textbf{for } i = 0 \text{ to } m \textbf{ do} \\ M[i][0] \leftarrow i \\ B[i][0] \leftarrow < " \uparrow ", Null > \\ \textbf{end for} \\ \textbf{for } j = 0 \text{ to } n \textbf{ do} \\ M[0][j] \leftarrow j \\ B[0][j] \leftarrow < " \leftarrow ", Null > \\ \textbf{end for} \\ \textbf{end for} \\ \textbf{end for} \\ \\ \textbf{end procedure} \end{array}
```

```
procedure ED-ITER(X, Y)
    ED - ITER - RM(m, n)
   for i = 1 to m do
       for j = 0 to n do
           if x_i = y_i then
               M[i][j] \leftarrow M[i-1][j-1]
               B[i][j] \leftarrow < "", Null >
           else if M[i-1][j] \le M[i][j-1] \land M[i-1][j] \le M[i-1][j-1] then
               M[i][j] \leftarrow M[i-1][j] + 1
               B[i][j] \leftarrow < "\uparrow", Delete >
           else if M[i][j-1] \le M[i-1][j] \land M[i][j-1] \le M[i-1][j-1] then
               M[i][j] \leftarrow M[i][j-1] + 1
               B[i][j] \leftarrow < " \leftarrow ", Insert >
           else
               M[i][j] \leftarrow M[i-1][j-1] + 1
               B[i][j] \leftarrow < " \nwarrow ", Change >
           end if
       end for
   end for
   return M[m][n]
end procedure
```

**Alrgotimo Iterativo PD** Preparo una Matrice B[m][n] che contiene la ricostruzione del percorso iterativo. Ogni cella B[i][j] = < Direction, Operation >

Complessita' di ED-ITER(X,Y) L'algoritmo e' formato da due cicli innestati, quindi  $T(n)=\Theta(n\cdot m)$ 

## Part I Laboratorio

### Chapter 4

### 11-10-2022

### 4.1 Scheduling di Attivita'

Un esempio di Programmazione per Intervalli Pesati.

Siano date n attivita' da svolgersi nello stesso spazio fisico. Determinare un sottoinsieme di attivita' che non si sovrappongono e che sia il massimo possibile.

i	p(i)	V
1	0	10
2	1	2
3	2	8
4	2	1
5	1	1
6	4	3

Ad occhio si ricava < 1, 3, 6 >.

L'algoritmo naive e' quello combinatorio, ma e' estremamente inefficiente. Il tempo e'  $T(n) = \Omega(2^n)$ .

#### Soluzione PD

- $n \leftrightarrow X = 1, ..., n$
- $\forall i \in 1,...,n, s_i$  e' il tempo di inizio dell'attivita' i
- $\forall i \in 1,...,n, f_i$  e' il tempo di fine dell'attivita' i
- $\forall i \in 1, ..., n, v_i$  e' il valore dell'attivita' i

Definisco la funzione:

 $COMP: \P(1,..,n) \rightarrow true, false \\ \forall i,j \in A \mid i \neq j \lor attivitaCompatibili(A_i,A_j) \Rightarrow COMP(A) = true$ 

Dette poi i, j due attivita' si dice:

$$attivitaCompatibili(i,j) = \begin{cases} true & [s_i, f_i) \cap [s_j, f_j) = \emptyset \\ false & altrimenti \end{cases}$$

Quindi si definisce:

 $V: \mathbb{P}(1,..,n) \to \mathbb{R}$ 

$$V(i,j) = \begin{cases} \Sigma_{i \in A} v_i & A \neq \emptyset \\ 0 & A = \emptyset \end{cases}$$

La Soluzione e'  $S \subseteq X \mid COMP(S) = true \land \forall A \subset XV(S) \leq V(A)$ 

**Processo** Detto  $S_n \Leftrightarrow sol(X_n)$ , e quindi  $S_{n-k} \Leftrightarrow sol(X_{n-k})$ . Nella soluzione di  $S_n$  si assume di conoscere:

- $\forall k \in 1, ..., nS_{n-k}$
- $\forall k \in 1, .., nsol(X_{n-k})$

Detto  $OPT(i) = V(S_i)$ . Dividendo in sottoproblemi e potendo disponere a piacimento di ognuno di questi, riesco facilmente a individuare il caso base. E' immediato sapere  $sol(\emptyset)$  e sol(1), quindi questi possono essere i casi base.

#### Ragionamento

Caso Base 
$$S_0 \Leftrightarrow X_0 = \emptyset \land V(X_0) = 0$$
  
 $S_1 \Leftrightarrow X_1 = 1 \land V(X_1) = 1$ 

**Caso Ricorsivo** Voglio risolvere  $S_i$  e OPT(i), assumo di avere gia' risolto  $\forall j \in X \mid j < iS_j$ .

Se sapessi che  $i \in S_i$  il sotto problema da considerare sarebbe  $sol(\forall j \in X_{i-1} \mid attivitaCompatibile(i, j)$ Questo si traduce nel risolvere  $S_j$ , dove j e' il massimo indice di una attivita' compatibile con i. Se sapessi al contrario che  $i \in S_i$  allora dovrei risolvere  $S_{i-1}$ .

Detto  $p(i): \mathbb{R} \to \mathbb{R}$ , la funzione che associa ad ogni attivita' l'attivita' compatibile precedente piu' vicina. Quindi mi riduco a:

$$S_i = \begin{cases} 0 & i = 0\\ 1 & i = 1\\ S_{p(i)} \cup i & V(p(i)) + v_i \ge V(i - 1)\\ S_{i-1} & V(p(i)) + v_i < V(i - 1) \end{cases}$$

```
\begin{array}{l} \textbf{procedure WIS-OPT}(i) \\ \textbf{if } i = 0 \textbf{ then} \\ \textbf{return } 0 \\ \textbf{else if } i = 1 \textbf{ then} \\ \textbf{return } 1 \\ \textbf{else} \\ Z1 \leftarrow append(WIS - OPT(p(i)), x_i) \\ Z2 \leftarrow WIS - OPT(i-1) \\ \textbf{if } OPT(Z1) \geq Z2 \textbf{ then} \\ \textbf{return } Z1 \\ \textbf{else} \\ \textbf{return } Z2 \\ \textbf{end if} \\ \textbf{end if} \\ \textbf{end procedure} \end{array}
```

#### Procedura TOP-DOWN

```
\begin{array}{c} \mathbf{procedure} \; \mathrm{INIZIALIZZA\text{-}VETTORI} \\ OPT[0] \leftarrow 0 \\ OPT[1] \leftarrow 1 \\ WIS[0] \leftarrow X_0 \\ WIS[1] \leftarrow X_1 \\ \mathbf{end} \; \mathbf{procedure} \end{array}
```

```
 \begin{aligned} & procedure \ \text{WIS-OPT-ITER}(i) \\ & INIZIALIZZA - VETTORI() \\ & \textbf{for } i = 2 \ \text{to } n \ \textbf{do} \\ & Z1 \leftarrow append(WIS[p(i)], x_i) \\ & Z2 \leftarrow WIS[i-1] \\ & \textbf{if } OPT[p(i)] < OPT[i-1] \ \textbf{then} \\ & OPT[i] \leftarrow OPT[p(i)] + v_i \\ & WIS[i] \leftarrow Z1 \\ & \textbf{else} \\ & OPT[i] \leftarrow OPT[i-1] \\ & WIS[i] \leftarrow Z2 \\ & \textbf{end if} \\ & \textbf{end for} \\ & \textbf{return } WIS[n] \\ & \textbf{end procedure} \end{aligned}
```

**Procedura BOTTOM-UP** Il vettore WIS e' implementabile ragionevolmente con una matrice di booleani che caratterizzano la presenza di un elemento nell'insieme. Visto che questo richiederebbe una quantita' di spazio non indifferente, una cosa comoda potrebbe essere codificare le righe o le colonne in un numero intero decimale.

Complessita' La procedura WIS - OPT - ITER comprende un solo ciclo di  $\Theta(n)$  iterazioni. Il calcolo di p(i) richiede O(n), perche' e' un ciclo inverso semplice che dipende dalla disposizione degli elementi in X. Quindi l'algoritmo e'  $T(n) = (n^2)$  nel caso medio.

Osservazioni E' possibile scrivere una procedura che esplori linearmente l'array OPT per verificare i passi che sono stati effettuati per costruire OPT. Quindi si puo' risparmiare lo spazio occupato da WIS.

#### Dimostrazione

```
i \in S_i Assumo che i \in S_i, devo mostrare che S_i = S_{p(i)} \cup i. Se per assurdo S_{p(i)} \cup i \neq sol(X_i). S^I e' la soluzione e quindi V(S^I) > V(S_{p(i)}) e S^I = S^{II} \cup i. Allora S^{II} contiene attività' compatibili insieme a i. S^{II} \subseteq 1, ..., p(i) ma allora V(S^{II}) > V(S_{p(i)}). Il che e' impossibile, perche' sappiamo che S_{p(i)} = sol(X_{p(i)}).
```

Quindi  $S_i = S_{p(i)} \cup i$ .

 $i \notin S_i$  Assumo che  $i \notin S_i$ , devo mostrare che  $S_i = S_{i-1}$ . Supponiamo per assurdo che  $S_i! = S_{i-1}$ , allora  $\exists S^I \neq S_{i-1}$  take che  $V(S^I) > V(S_{i-1})$ . Quindi  $i \notin S^I$  e' fatto da attivita' compatibili  $(COMP(S^I) = true)$ .  $S^I \subseteq 1, ..., i-1 \mid V(S^I) > V(S_{i-1})$ , quindi  $S_{i-1}$  non puo' essere  $sol(X_{i-1})$ . Ma sappiamo che  $S_{i-1} = sol(X_{i-1})$ , quindi  $S_i = S_{i-1}$ .

### Esercizio Da risolvere per 18-10-2022.

L'istanza e' simile ma con le case al posto delle attivita'. Ci sono n case adiacenti in linea retta. Ad ogni casa e' associato un valore d, la donazione che l'abitante e' disposto a fare. Trovare un sottoinsieme di abitanti massimo tale che le case non siano adiacenti.