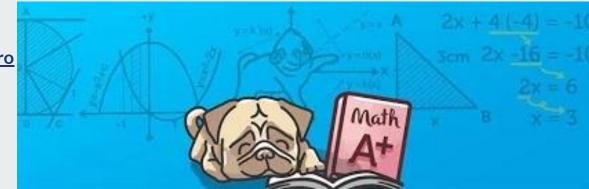
— Algoritmi Avansaţi 2023 C-10 Vertex Cover Problem, Linear Programming

Lect. Dr. Ştefan Popescu

Email: stefan.popescu@fmi.unibuc.ro

Grup Teams:



Problema:

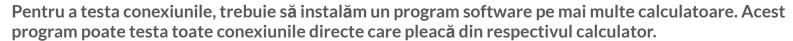
Fie o rețea de calculatoare în care trebuie să testăm toate conexiunile.

Pentru a testa conexiunile, trebuie să instalăm un program software pe mai multe calculatoare. Acest program poate testa toate conexiunile directe care pleacă din respectivul calculator.



Problema:

Fie o rețea de calculatoare în care trebuie să testăm toate conexiunile.



Evident, putem instala acest program pentru a monitoriza întreaga rețea, dar dorim să minimizam intervenția. Deci se pune problema găsirii unei submulțimi de calculatoare de cardinal minim care să poată monitoriza întreaga rețea.







Problema formală:

Fie un graf neorientat G=(V,E).

Numim "acoperire" o submulţime S⊂V cu proprietatea ca pentru orice (x,y) ∈ E avem

x∈S sau y∈S (sau x,y∈S)

Se pune problema găsirii unei acoperiri S de cardinal minim!



Problema formală:

Fie un graf neorientat G=(V,E).

Numim "acoperire" o submulţime S⊂V cu oriorietatea ca pentru orice (x,y) ∈ E avem

x∈S sau y∈S (sau x,y∈S)

Se pune problema găsirii unei acoperiri S de cardinal minim!

Această problemă este NP-hard.

Fie următorul algoritm:

return S

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=\emptyset;

cat timp E'\neq\emptyset:

aleg (x,y)\in E';

S=S \cup \{x\}

stergem din E' toate muchiile incidente lui x
```



Fie următorul algoritm:

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=ø;

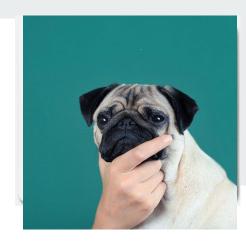
cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x}

ştergem din E' toate muchiile incidente lui x

return S
```



Q1. Mulțimea de noduri S este o acoperire pentru graful G? DA/NU

Fie următorul algoritm:

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=ø;

cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x}

ştergem din E' toate muchiile incidente lui x

return S
```



Q1 Mulţimea de noduri S este o acoperire pentru graful G?

DA!

Fie următorul algoritm:

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=ø;

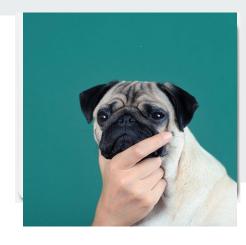
cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x}

ştergem din E' toate muchiile incidente lui x

return S
```



Q2. Algoritmul de alături:

- a) Este un algoritm care generează mereu soluția optimă
- b) Este un algoritm 3-aproximativ pentru VCP
- c) poate furniza si un răspuns de 100 de ori mai slab decât soluția optimă

Fie următorul algoritm:

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=ø;

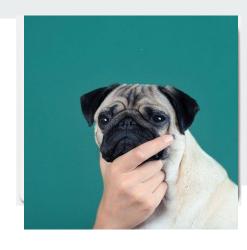
cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x}

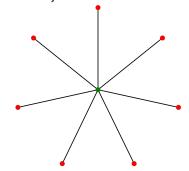
ştergem din E' toate muchiile incidente lui x

return S
```



Q2. Algoritmul de alături:

poate furniza si un răspuns de 100 de ori mai slab decât soluția optimă



```
Fie următorul algoritm:
```

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=ø;

cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x}

ştergem din E' toate muchiile incidente lui x

return S
```



Q3. Cum putem modifica algoritmul alăturat astfel încât să îmbunătățim rezultatul?

```
Fie următorul algoritm:
```

return S

```
INPUT: G=(V,E)

E'=E; S=\emptyset;

cat timp E'\neq\emptyset:

aleg (x,y)\in E';

S=S \cup \{x,y\}

stergem din E' toate muchiile incidente lui x si lui y
```



Q3. Cum putem modifica algoritmul alăturat astfel încât să îmbunătățim rezultatul?

Fie următorul algoritm:

ApproxVertexCover (V,E)

 $E'=E; S=\emptyset;$

cât timp E'≠ø:

aleg $(x,y) \in E'$;

 $S=SU\{x,y\}$



ștergem din E' toate muchiile incidente lui x și lui y

return S



Deși pare o abordare cel puțin ciudată, algoritmul alăturat este un algoritm 2-aproximativ pentru vertex cover problem!

```
Fie următorul algoritm:

ApproxVertexCover (V,E)

E'=E; S=ø;

cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x,y}

ştergem din E' toate muchiile incidente <u>lui x și lui y</u>

return S
```



Deși pare o abordare cel puțin ciudată, algoritmul alăturat

- 1) generează o acoperire validă
- 2) este un algoritm 2-aproximativ

Fie următorul algoritm:

ApproxVertexCover (V,E)

E'=E; S=ø;

cât timp E'≠ø:

aleg $(x,y) \in E'$;

 $S=SU\{x,y\}$



ștergem din E' toate muchiile incidente <u>lui x și lui y</u>

return S



Lema 1. Fie G=(V,E) un graf neorientat și OPT cardinalul unei acoperiri de grad minim a lui G. Fie E*⊂E o mulțime de muchii nod disjuncte.

Atunci avem că OPT≥|E*|

Demonstratie

```
Fie următorul algoritm:

ApproxVertexCover (V,E)

E'=E; S=ø;

cât timp E'≠ø:

aleg (x,y)∈E';

S=SU{x,y}

ştergem din E' toate muchiile incidente <u>lui x şi lui y</u>

return S
```



Teorema 2. Algoritmul alăturat este un algoritm 2 aproximativ pentru VCP.

Demonstratie

Complicam Problema! Weighted Vertex Problem.

Fie un graf G=(V,E) - un graf simplu, si f:V→R, care asociază fiecărui vârf, un cost

Trebuie să găsim o acoperire de varfuri S astfel încât să minimizăm: $\sum_{v \in S} f(v)$



Este dificil să găsim un algoritm aproximativ pt aceasta problemă prin metodele "tradiţionale"

Tb sa gasim o abordare noua!

O problemă de programare liniară arată în felul următor:

- o funcție de "cost" cu d variabile x₁, x₂, ..., x_d
- un set de *n* constrângeri liniare peste variabilele $x_1, x_2, ..., x_d$

Scopul este asignarea de valori pentru variabilele de tip x_i astfel încât să minimizăm (sau, după caz, să maximizăm) funcția de cost, respectand totodata toate cele n constrangeri



O problemă de programare liniară arată în felul următor:

Ex:

Tb minimizat $c_1x_1 + \cdots + c_dx_d$ astfel încât

$$a_{1,1}x_1 + \cdots + a_{1,d}x_d \le b_1$$

 $a_{2,1}x_1 + \cdots + a_{2,d}x_d \le b_2$

• • •

$$a_{n,1}X_1 + \cdots + a_{n,d}X_d \le b_n$$



O constrângere poate conține adunări de variabile, poate folosi inegalități de orice tip (<,>,>=,<=,=)

O constrângere nu poate fi opțională! Toate constrângerile sunt "binding"

În constrangeri nu pot apărea elemente de forma "x_i*x_j" sau "x²" - trebuie sa fie liniare!

O problemă de programare liniară arată în felul următor:

Ex:

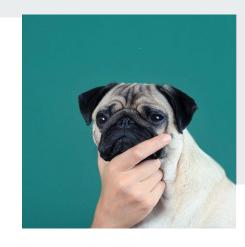
Tb minimizat $c_1x_1 + \cdots + c_dx_d$ astfel încât

$$a_{1,1}X_1 + \dots + a_{1,d}X_d \le b1$$

 $a_{2,1}X_1 + \dots + a_{2,d}X_d \le b2$

• • •

$$a_{n,1}x_1 + \cdots + a_{n,d}x_d \le b1$$



Astfel de sisteme pot fi rezolvate în timp polinomial prin algoritmi *simplex* (vezi cursul de Tehnici de Optimizare).

O problemă de programare liniară arată în felul următor:

Ex:

Tb minimizat $c_1x_1 + \cdots + c_dx_d$ astfel încât

$$a_{1,1}x_1 + \dots + a_{1,d}x_d \le b1$$

 $a_{2,1}x_1 + \dots + a_{2,d}x_d \le b2$

• • •

$$a_{n,1}x_1 + \cdots + a_{n,d}x_d \le b1$$



Astfel de sisteme pot fi rezolvate în timp polinomial prin algoritmi *simplex* (vezi cursul de Tehnici de Optimizare).

OBSERVAȚIE:

Algoritmii simplex rezolvă inegalitatea pentru **x**_i - **numere reale**!

Revenim la WVCP (slide 16)

Putem formula această problemă ca o problemă de programare liniară:

Demonstratie



Astfel de sisteme pot fi rezolvate în timp polinomial prin algoritmi *simplex* (vezi cursul de Tehnici de Optimizare).

OBSERVAȚIE:

Algoritmii simplex rezolvă inegalitatea pentru **x**_i - **numere reale**!

Further reading:

Suport de curs saptamana 4 (engl)

