

Heuristické optimalizačné procesy

Paradigmy prehľadávania, DPLL algoritmy

prednáška 3 Ing. Ján Magyar, PhD. ak. rok. 2022/2023 ZS

Riešenie prehľadávaním

iteračné skúmanie priestoru kandidátov

základná štruktúra:

iteruj

generovanie kandidátov vyhodnocovanie kandidátov

Perturbačné prehľadávanie

kandidát je zmenený na iného kandidáta modifikáciou jedného alebo viacerých komponentov

úplní kandidáti (SAT - 2ⁿ)

nič sa nepridáva, iba sa mení

Konštrukčné prehľadávanie

kandidát je zmenený na iného kandidáta pridaním jedného alebo viacerých komponentov

parciálni aj úplní kandidáti (SAT - 3ⁿ)

nič sa nemení, iba sa pridáva

Systematické prehľadávanie

prechádzanie priestorom kandidátov systematickým spôsobom úplný algoritmus - ak riešenie existuje, tak ho nájde ak algoritmus nenájde riešenie, tak žiadne neexistuje bez navracania do preskúmaných oblastí

Lokálne prehľadávanie

hrozba uviaznutia

pohyb iba v rámci lokálneho okolia neúplný algoritmus, nedeteguje neexistenciu riešenia navracanie do známych oblastí

Kombinované paradigmy

kombinovanie v rámci alternatívnej dvojice

- konštrukčné + perturbačné - tvorba štartovacieho bodu

kombinovanie medzi dvojicami

- lokálne + perturbačné hľadanie (typické)
- lokálne + konštrukčné
- systematické + perturbačné
- systematické + konštrukčné (použitie navracania je aplikovateľné na každý konštrukčný algoritmus)

reálne algoritmy často kombinujú paradigmy

Výhody a nevýhody

úplný algoritmus

- poskytuje garanciu
- môže mať úloha riešenie?
- časový limit

konštrukčný algoritmus

- tvorí kandidáta
- pri kratšom časovom limite kandidát bude neúplný

Voľba paradigmy

chceme dobré alebo optimálne riešenie?

aký čas máme k dispozícii?

máme dostupné doménové znalosti?

DPLL algoritmus

DPLL algoritmus

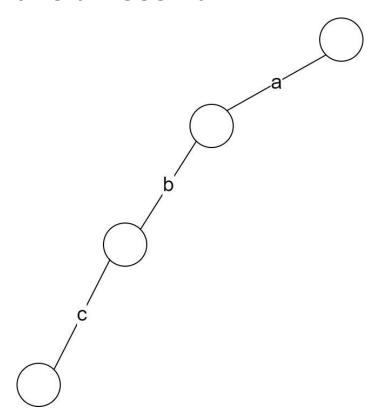
vznik v 1960 (David - Putnam) a 1962 (David - Logemann - Loveland)

zisťuje, či CNF je splniteľná a ak áno, tak aký je jej model

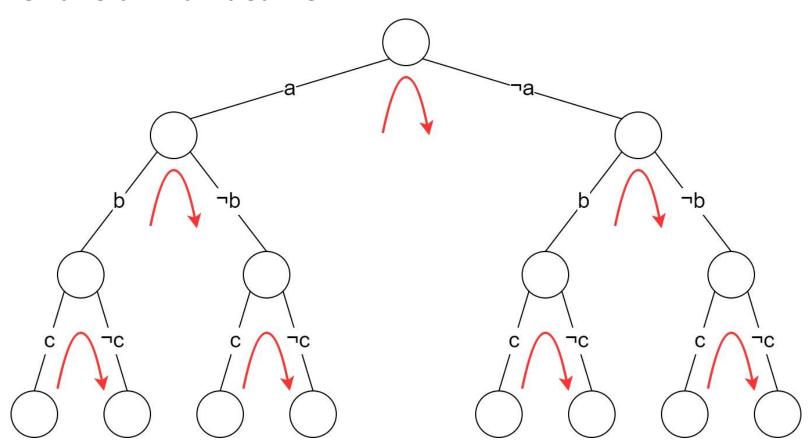
systematický konštrukčný algoritmus

dnešné SAT solvery sú často založené na tomto algoritme (SATO, POSIT, NTAB, MiniMAX)

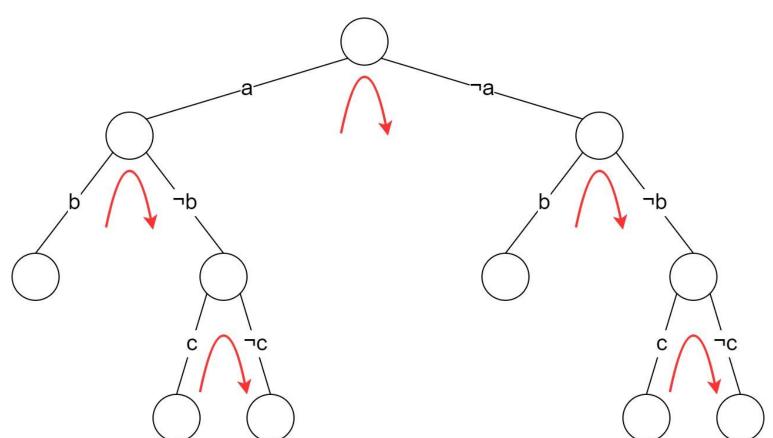
Konštrukcia riešenia



Konštrukcia + navracanie



Konštrukcia + navracanie + orezanie



Štruktúra DPLL algoritmu

Input: množina klauzúl Φ

```
(I, \Phi) \leftarrow UNIT-RESOLUTION(\Phi)
if \Phi = \{\}, return true
if \{\} \in \Phi, return false
choose a literal L from \Phi
if DPLL(\Phi U {{L}}) = true, return true
if DPLL(\Phi U {{\negL}}) = true, return true
return false
```

Output: pravdivostná hodnota (splniteľnosť)

Orezávanie - jednotková propagácia

jednotkový literál - sám vytvára klauzulu umožňuje určit hodnotou premennej negácia literálu je nesplnená

orezávanie

každú klauzulu s pravdivým literálom môžeme odstrániť nepravdivý literál môže byť odstránený z klauzuly

ukončenie

prázdna klauzula >> nesplniteľnosť prázdna celková formula >> splniteľnosť

príklad:
$$\{ \neg p \lor q, \neg p \lor \neg q \lor r, p, \neg r \}$$

Orezávanie - eliminácia literálu

čistý literál

- ktorý v skupine klauzúl má iba jeden tvar (priamy alebo negovaný)
- je možné určiť hodnotu príslušnej premennej (aby literál bol T)

orezávanie

- každá klauzula, v ktorej tento literál vystupuje, bude splnená a možno ju odstrániť

```
príklad: \{ \neg p \lor q, \neg p \lor \neg q \lor r, p, \neg r \}
```

Výberová heuristika

RAND - náhodný výber premennej a hodnoty

DLIS (Dynamic Largest Individual Sum)

- vyberie sa premenná, ktorej literál má najväčšiu frekvenciu v zostávajúcich klauzulách
- podľa literálu sa priradí hodnota

DLCS (Dynamic Largest Combined Sum)

- vyberie sa premenná, ktorá má najväčšiu frekvenciu v zostávajúcich klauzulách
- hodnota sa priradí podľa toho, v akej forme sa tá premenná častejšie vyskytuje

Výberová heuristika (2)

MOM (Maximum Occurrences on clauses of Minimum size)

- uvažujú sa iba najkratšie zostávajúce klauzuly
- vyberá sa premenná x maximalizujúca

$$[\#(x) + \#(\neg x)] * 2k + \#(x) * \#(\neg x)$$

kde #(x) je počet výskytov premennej v priamej podobe

- hodnota sa priradí podľa toho, či sa premenná vyskytuje častejšie v priamej alebo negovanej podobe

Analýza konfliktov

pri výskyte konfliktu následkom jednotkovej propagácie sa vykoná analýza tohto konfliktu

- analyzuje sa štruktúra vykonanej propagácie
 - štartuje sa od nesplnenej klauzuly
 - postupuje sa spätne až po okamihy priradenia hodnôt premenným
- identifikujú sa nové klauzuly, ktoré v budúcnosti dokážu orezať priestor ešte viac
- určuje sa bod návratu pre procedúru navracania používajú sa naučené klauzuly

Učenie nových klauzúl

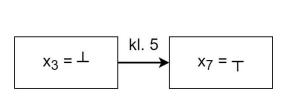
- 1. $x_1 \vee x_4$
- $2 \cdot \neg x_4 \lor \neg x_5$
- 3. $x_2 \vee \neg x_4 \vee \neg x_6$
- $4. x_5 V x_6$
- $5. x_3 V x_7$

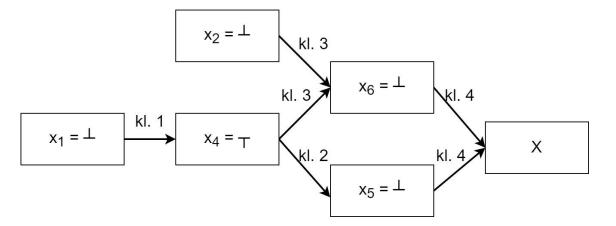
priradenie:

$$X_2 = \bot$$

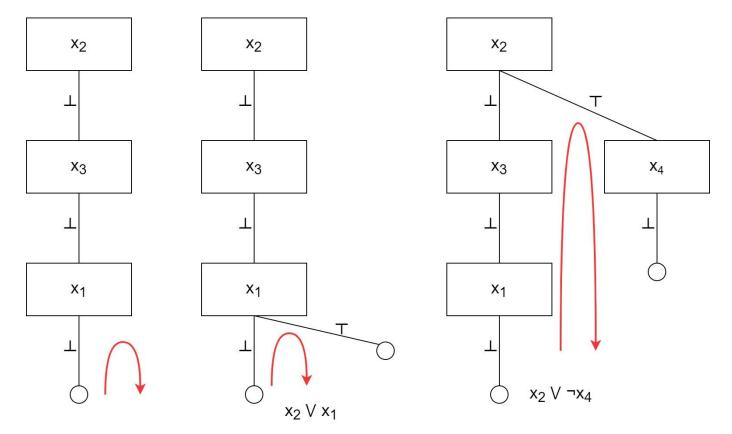
$$X_{a} = \bot$$

 $X_1 = \bot$





Určenie bodu návratu



Štruktúra DPLL algoritmu

Input: množina klauzúl Φ

```
(I, \Phi) \leftarrow UNIT-RESOLUTION(\Phi)
if \Phi = \{\}, return true
if \{\} \in \Phi, return false
choose a literal L from \Phi
if DPLL(\Phi U {{L}}) = true, return true
if DPLL(\Phi U {{\negL}}) = true, return true
return false
```

Output: pravdivostná hodnota (splniteľnosť)

otázky?