

Verbesserungen

Levin Nemesch, Joshua Sangmeister

03. Februar 2021

Algorithm Engineering - Projekt

Ansätze:

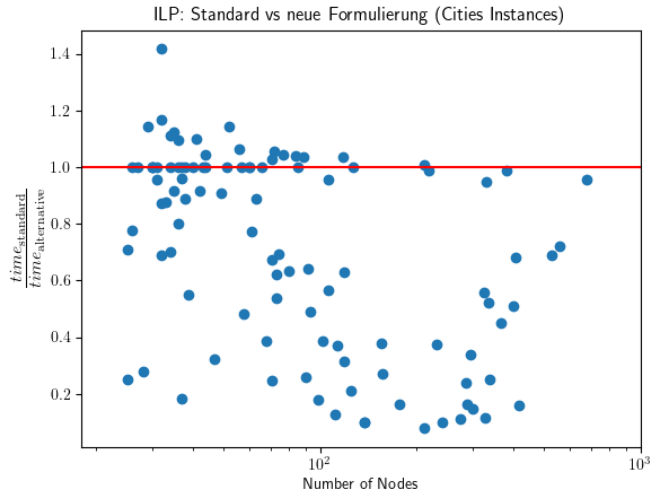
- Alternative ILP-Formulierung
- Alternativer exakter Algorithmus: Reduzierung auf MaxClique
- ILP mit neuer Separationsheuristik
- ILP-Formulierung mit stärkeren Constraints

Wie verhalten sich weniger, aber dafür größere Constraints?

- Laut Vorlesung nicht gut...
- Bisherige Formulierung: Jeder Konflikt ein Constraint
- Alternative: Fasse für jedes Label Konflikte zusammen

$$\sum_{x_{c_j} \in C_i} x_{c_j} \leq |C_i|(1 - x_i) \quad \forall \text{Label } i \text{ with } C_i \text{ as conflicts of } i$$

Alternative ILP-Formulierung - Ergebnisse



→ Laufzeit auf mittelgroßen Instanzen schlechter, mehr Timeouts (30%) auf größeren

- Beobachtung: Optimale Lösung des Labeling-Problems bildet Clique maximaler Größe im komplementären Konfliktgraphen, da dieser Label ohne Konflikte verbindet
 - Komplementärer Graph G' : In G nicht-adjazente Knoten sind adjazent in G' und umgekehrt

- Beobachtung: Optimale Lösung des Labeling-Problems bildet Clique maximaler Größe im komplementären Konfliktgraphen, da dieser Label ohne Konflikte verbindet
 - Komplementärer Graph G' : In G nicht-adjazente Knoten sind adjazent in G' und umgekehrt
- Aufbauen des komplementären Konfliktgraphen, lösen mittels Maximum-Clique-Algorithmus, Rücktransformation der Lösung
 - Algorithmus: MCQD, unter GNU General Public License veröffentlichte Implementation eines Papers von Konc & Janežič (An improved branch and bound algorithm for the maximum clique problem, 2007)

- Als exakter Algorithmus: Gut auf kleinen Instanzen, aber extrem langsam schon auf mittleren Instanzen
- Bei vorzeitigem Abbruch als Heuristik verwendbar, aber auch da schlechter als Simulated Annealing oder Gurobi mit timeout
- Benötigt Adjazenzmatrix, Platzverbrauch macht größere Instanzen unberechenbar

→ Ungeeignet! Vielleicht doch lieber ILP verbessern...

- Zu Beginn nur Punkt-Constraints einfügen, keine Konflikt-Constraints
- Separationsheuristik:

```
sort candidates descending by number of conflicts
```

```
foreach candidate with  $\geq 1$  conflict:
```

```
    find max clique in this candidates conflicts
```

```
    add cut for all members of this clique
```

```
    remove conflicts of clique from graph
```

```
    break if "enough" cuts were generated
```


- Zu Beginn nur Punkt-Constraints einfügen, keine Konflikt-Constraints
- Separationsheuristik:

```
sort candidates descending by number of conflicts
```

```
foreach candidate with  $\geq 1$  conflict:
```

```
    find max clique in this candidates conflicts
```

```
    add cut for all members of this clique
```

```
    remove conflicts of clique from graph
```

```
    break if "enough" cuts were generated
```

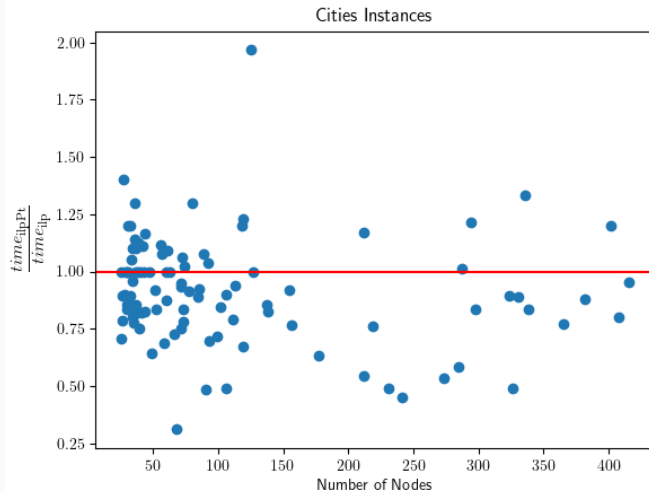
→ deutlich langsamer

- Beobachtung 1: einfach zu ermitteln, ob Punkt in einem anderen Label liegt
- Beobachtung 2: wenn Punkt in Label liegt, hat dieses Konflikte mit allen Kandidaten des Punktes

- Beobachtung 1: einfach zu ermitteln, ob Punkt in einem anderen Label liegt
- Beobachtung 2: wenn Punkt in Label liegt, hat dieses Konflikte mit allen Kandidaten des Punktes

—→ Simple Verbesserung: Bei Generierung der Punkt-Constraints direkt alle Kandidaten mit einbeziehen, die den Punkt umschließen und auf die dadurch abgedeckten paarweisen Konflikte der Label verzichten

⇒ stärkere Ungleichungen



Yay! Eine Verbesserung! (zumindest meistens...)

ILP mit stärkeren Constraints

Welche Instanzen profitieren eher?

