

MATLAB: 背包问题

郭龙昕，江诗毅，胡进

2019 年 4 月 21 日

任务一

实现思路

实现思路: 将求 $g(x)$ 的最大值转换成求一个个小问题, 背包容量从0到 x 逐步求出当前容量下的最优值(并且将子问题的最优选品方案存储起来), 这样逐一迭代就能给出 $g(x)$ 的最优值及其选品方案。

步骤:

- 预分配内存: 一个 $1 \times (x+1)$ 一维数组resultArr用来存储子问题的最优值, 一个 $(x+1) \times n$ 二维数组s用来存储每个子问题的选品方案。
- 从0迭代到 x , 逐一选择比当前背包容量小的物品放入(或者不选任何物品)。将该物品的价值加上当前容量减去该物品重量这个子问题的最优值。
- 去掉重选, 如果选择了一物品, 并且该物品在子问题进行了选择, 那么就不考虑该种方案。
- 从上述方案中选择价值最大的方案, 这就是当前背包容量下的最优选品方案。
- 这样, 最优值resultArr(x), 最优的决策方案就是s(x,:)。

具体实现

下面分别给出伪代码和具体的代码

伪代码

```

1  预分配内存
   resultArr, s
3  for i=1 to x
   resultArr(i+1) = resultArr(i); % 这就是不选物品的最优值。
5   s(i+1,:) = s(i,:); % 更改最优方案。

7   % 找到所有重量比小并且前面没有用到的物品的索引x
   for j = 重量比小的物品索引i
9     if 物品在前面用过
       continue;
11    end

13   % 比较选出价值最大的方案。
   if 当前的方案比之前的优
15     % 更新方案
       resultArr(i+1) = v(j) + resultArr(i-w(j)+1);
17     s(i+1,:) = s(i-w(j)+1,:);
       s(i+1,j) = 1;

```

程序:knapsack.m

```

1  function [plan,opt] = knapsack(v,w,x)
   %knapsack 沅跨歿鏹儿璫勹坭坭隔B鏹岬真闊 0-1
3  %
   %权嶽暖鏹% v(vector) : 姣�釜鏹+搨嶽勹环鍊% w(vector) : 姣�釜鏹+搨嶽勹噸闊% x(vector) : 鏹岬真嶽
   % 勹 闊%
5  %权嶽暖鏹% plan(vector) : 闊昏總鋤枹闊昏總錫戰嘶鏹劣〃紺烘嶽錫一鏹+ 鏹+搨10
   % opt(number) : 鏈紵嶽勹堦鏹假环鍊
7  leng = length(v);
   resultArr = zeros(1,x+1); % g(x)嶽勹栳鏹s = zeros(x+1,leng); % 璽 壕
9
11 for i = 1:x
   % 璽嶽堦涓 按鍊
       resultArr(i+1) = resultArr(i);

```

```

13     s(i+1,:) = s(i,:);

15     % 涓釜瀛嶳數紵 笏澶×殒鏃扮拏
16     %tem = zeros(1,length(v));
17     for j = find(w<=i) % 錄惧垠錄浚閱確嘶姣瀛愩殒綢(→)紕奪朵苈錕確潰涇浚鑒
18         if ismember(j, find(s(i-w(j)+1,:) == 1) )
19             continue;
20         end
21         if v(j) + resultArr(i-w(j)+1) > resultArr(i+1)
22             resultArr(i+1) = v(j) + resultArr(i-w(j)+1);
23             s(i+1,:) = s(i-w(j)+1,:);
24             s(i+1,j) = 1;
25         end
26     end
27 end

29 plan = s(i+1,:);
31 opt = resultArr(x+1);

33 end

```

正确性测试

为了更好的验证算法的正确性, 我使用了DP1与DP3(任务3中的动态规划)做对比, (见test.m), 发现它们给出的解答在少数情况下是不相同的。

例如, 当

重量向量为[24 41 22 32 33 43 21 18 5 3 16 28 24 4 41 1 28 41 22 34]

价值向量为[4 29 19 27 26 7 32 17 14 1 26 15 11 37 32 17 20 6 27 27]

DP1得到的解为305, DP3得到的最优解为306,也就是说其中一个DP存在问题。下一节阐述DP1的问题所在。

我们发现是任务一的代码存在问题:

改进方法

前面说到, DP1得到的最优解有问题, 于是重新check代码, 发现这个DP方程对0-1背包问题来说有一个问题, 那就是在后面选择物品的时候, 可能该物品已经在子问题中选择过了, 而我采取的办法是直接将这种方案从整个可行解集中去掉。这样就带来错误。正确的做法是将这种重复选择的物品的重量从容量中减去, 并且在子问题中也不考虑这种物品。这样就不符合DP方程的定义了。

于是更改0-1背包问题为0-n背包问题, 也就是说每个物品可以选择多个, 而不是一个, 同样最优方案用一维数组表示, 第i个位置的值表示选择了该物品几次。

更改后的代码

```

1 function [plan,opt] = correctKnapsack(v,w,x)
2 %correctKnapsack 纠正中的背包问题解法, 改为物品个数无限。    10-1
3 %
4 %输入:
5 %   v(vector) : 每个物品的价值
6 %   w(vector) : 每个物品的重量
7 %   x(vector) : 背包的容量
8 %
9 %输出:
10 %   plan(vector) : 表示第i个物品选了几个i
11 %   opt(number) : 最优的物品价值
    leng = length(v);

```

```

13  resultArr = zeros(1,x+1); % g(x)的结果
    s = zeros(x+1,leng); % 路线
15
16  for i = 1:x
17      % 赋一个初值
    resultArr(i+1) = resultArr(i);
19    s(i+1,:) = s(i,:);
    for j = find(w<=i) % 找到所有重量比小的索引x
21        if v(j) + resultArr(i-w(j)+1) > resultArr(i+1)
            resultArr(i+1) = v(j) + resultArr(i-w(j)+1);
23            s(i+1,:) = s(i-w(j)+1,:);
            s(i+1,j) = s(i+1,j) + 1;
25        end
    end
27 end
    plan = s(i+1,:);
29    opt = resultArr(x+1);
end

```

改进后的代码正确性测试

同样针对上面的例子:

重量向量为[24 41 22 32 33 43 21 18 5 3 16 28 24 4 41 1 28 41 22 34]

价值向量为[4 29 19 27 26 7 32 17 14 1 26 15 11 37 32 17 20 6 27 27]

对于容量25, 得出的结果为: [0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 25 0 0 0 0], 很容易验证这是正确的。

算法效率分析

算法的时间复杂度为 $O(nx)$, 其中 n 为物品的个数, x 为背包的容量大小。

绘制时间随规模 $-nx$ 衡量的散点图, 并用一次函数拟合, 结果如下图(图1,图2).

由图可知, 该算法的时间复杂度能较好的使用 $O(nx)$ 来描述。用伪代码的迭代语句中能够看出, 首先是对1到 x 的背包容量进行了迭代, 然后在每一种背包容量下对每一个物品进行了查找。共有 n 个物品, 故算法的时间复杂度为 $O(n)$ 。

内存开销, 用到了一个 $1 \times (x+1)$ 一维数组, 一个 $(x+1) \times n$ 二维数组, 故空间复杂度为 $(x+1)(n+1)$

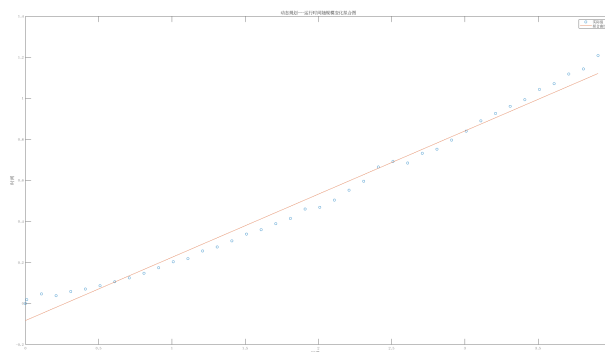


图 1: 稀疏点拟合

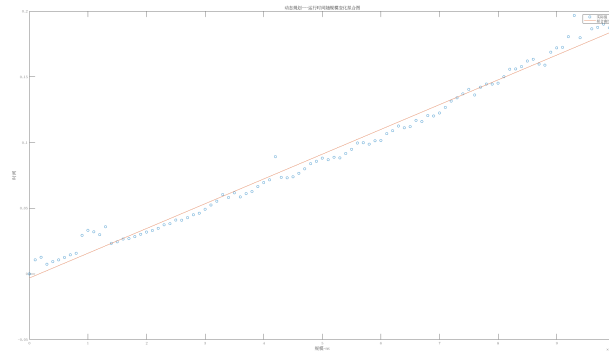


图 2: 密集点拟合

任务二

贪婪算法

针对背包问题, 一种很自然的想法就是先选择性价比最高的物品, 也就是 v/w 最高的。但是这只是在当前看来是最优的选着, 但是对于长远来说, 可能存在浪费背包容量的问题, 所以这只是一种近似的解法。

实现思路

步骤:

- 将物品按找 v/w 从大到小排序。
- 选择当前背包剩余容量能装下的最大性价比的物品。
- 重复第二步, 直到背包再也装不下任何物品。

具体程序

```
function [plan,opt] = greedy(v,w,x)
2 %greedy 浣跨敦璐 ！硬格砣姘偏 B 鏊岍真闊 鑽勳燃浣艰 B 鉅0-1%
%权嶽暖铎% v(vector) : 姣�悉金鋼十掬鑽勳环鍊% w(vector) : 姣�悉金鋼十掬鑽勳噸闊% x(vector) : 鏊岍真鑽
勳 闊%
4 %权嶽暖铎% plan(vector) : 闊昏總鋤枹闊昏總錫戰嘶铎劣 〃 紺烘嶽錫一鏊十 鋼十掬10
% opt(number) : 鏈縱鑽勳壻鍋很环鍊 unit = v./w;
6 plan = zeros(1,length(w));
opt = 0;

8
i = find(unit==max(unit));
10 i = i(1);

12 while x >= w(i)
    plan(i) = 1;
    opt = opt + v(i);
    x = x - w(i);
    unit(i) = 0;
    i = find(unit==max(unit));
    i = i(1);
18 end
20
```

```
end
```

算法效率分析

按照问题描述, 由于所有的物品都只扫描了一次, 所以算法的时间复杂度为 $O(n)$ 。

启发的式的贪婪算法虽然得不到问题的最优解, 但是其在问题规模较大的时候, 能得到比较理想的结果, 并且其时间复杂度相比与动态规划大幅降低了。

如下图:

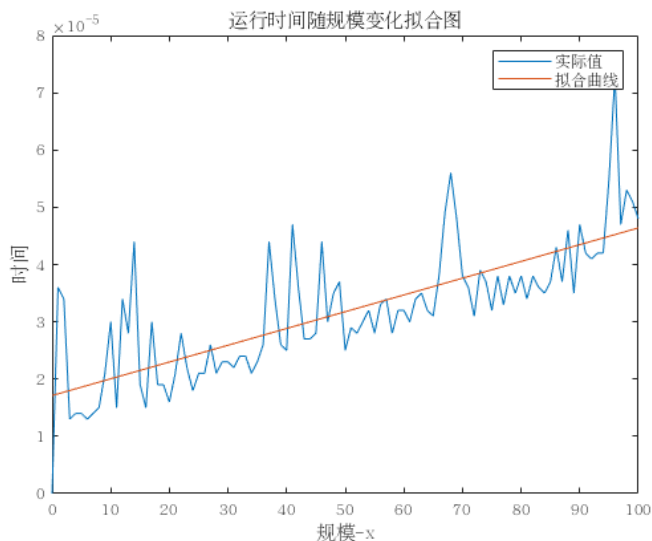


图 3: 对比

任务三

实现思路

步骤:

- 预分配内存: 使用一个 $n \times (x+1)$ 二维数组temp来存储所有子问题的最优值, 以及一个 $n \times (x+1)$ 的0-1二维数组s来存储当前最优方案下是否选择了新增的物品。
- 从只有一个物品开始迭代, 同时背包容量也从0开始迭代直到x为止。
- 在当前物品集合下, 当前背包容量下做出是否选择当前物品的决策。并且记录下来
- 最后的temp(n,x+1)就是最优值, 决策方案根据s给出, 具体步骤如下。

根据s给出决策方案步骤:

- 从s(n,x+1)开始, 如果为1, 证明选择了第n个物品。如果为0, 证明没选。
- 如果上一步为1, 那么跳到s(n-1,x+1-v(n)), 看它为1还是0。如果上一步为0, 跳到s(n-1,x+1)进行判断。
- 重复上述步骤, 直到全部判断完毕, 这样就得出最优方案。

具体程序

程序: *knapsack.m*

```

1 function [plan,opt] = knapsack(v,w,x)
2 %knapsack 浣跨戮鏹儿璫勑坭姘B 鏹岃真闊 0-1
3 %
4 %杈嶳嶷礧% v(vector) : 姣�釜鏹+搨鑽勑环鍊% w(vector) : 姣�釜鏹+搨鑽勑噸闊% x(vector) : 鏹岃真鑽
5 %杈嶳嶷礧% plan(vector) : 闊昏總總梔闊昏總錫戰嘶磅劣〃紺烘嶷錫一鏹+ 鏹+搨10
6 % opt(number) : 鏈縱鑽勑塚鍋很环鍊
7 leng = length(v);
8 resultArr = zeros(1,x+1); % g(x)鑽勑稻鏹s = zeros(x+1,leng); % 璽 嚙
9
10 for i = 1:x
11 % 璧嶳溥涓 按鍊
12 resultArr(i+1) = resultArr(i);
13 s(i+1,:) = s(i,:);
14
15 % 涓釜瀛嶳數紵 笱澶x 宛鑽扮舛
16 %tem = zeros(1,length(v));
17 for j = find(w<=i) % 錄惧垠錄沿闊確嶷姣嶳灑快宛緇(-)紵毒朵笱錫確潰涓嶳
18 if ismember(j,find(s(i-w(j)+1,:) == 1))
19 continue;
20 end
21 if v(j) + resultArr(i-w(j)+1) > resultArr(i+1)
22 resultArr(i+1) = v(j) + resultArr(i-w(j)+1);
23 s(i+1,:) = s(i-w(j)+1,:);
24 s(i+1,j) = 1;
25 end
26 end
27 end
28
29 plan = s(i+1,:);
30 opt = resultArr(x+1);
31
32 end

```

正确性测试

在任务一中已经证明, 这里不再赘述

算法效率分析

从实现思路上来说, 第一种只对背包的容量进行了“动态规划”, 而第二种在对背包容量进行动态规划的同时, 也对物品的种类进行了划分。所以针对第一种, 我使用了一个一维数组存储最优值, 对于第二种, 使用了二维的数组。在求解决策方案上, 对于第一种, 直接将每个子问题的选品方案存在一个二维数组里面, 对于第二种, 我是从物品的角度来看, 如果选择了当前迭代的物品, 那么存1, 否则存0。

空间复杂度: 第一种使用一个一维数组, 一个二维数组。第二种动态规划使用两个二维数组。故易知, 第二种方案在空间上开销优于第一种。

时间复杂度: 两种方案都近似于 $O(nx)$ 。但在循环内部, 第一种每一次都要查找所有物品, 而第二种只用决策是否选择当前物品。故总的来说, 第二种动态规划在时间上消耗比第一种少很多。由前面给出了图也看出, 第一种的数量级为1, 第二种的数量级为 10^{-4}

下面给出图示验证。

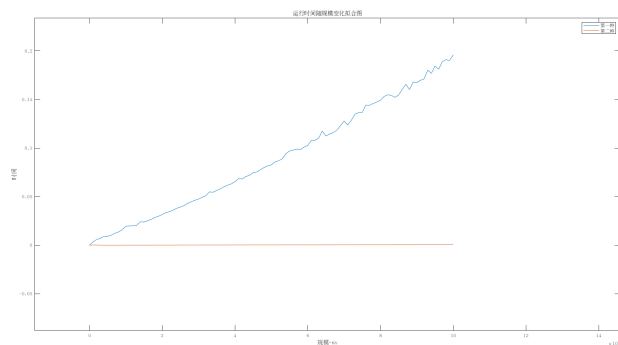


图 4: 对比