МИНОБРНАУКИ РОССИИ САНКТ-ПЕТЕРБУРГСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ ЭЛЕКТРОТЕХНИЧЕСКИЙ УНИВЕРСИТЕТ «ЛЭТИ» ИМ. В.И. УЛЬЯНОВА (ЛЕНИНА) Кафедра МО ЭВМ

ОТЧЕТ

по лабораторной работе №1 по дисциплине «Построение и анализ алгоритмов»

Тема: Поиск с возвратом

Студент гр. 3343	3343	Пименов П.В.
Преподаватель		Жангиров Т.Р.

Санкт-Петербург 2025

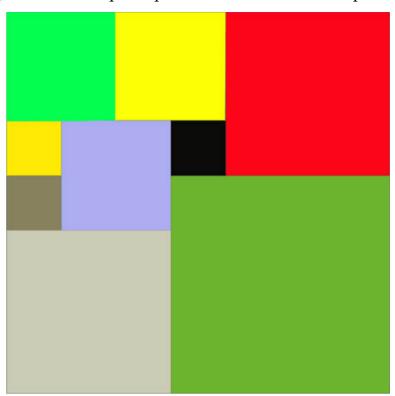
Цель работы.

Решение задачи квадрирования квадрата с помощью алгоритма бэктрекинга («поиск с возвратом»)

Задание.

У Вовы много квадратных обрезков доски. Их стороны (размер) изменяются от 1 до N - 1, и у него есть неограниченное число обрезков любого размера. Но ему очень хочется получить большую столешницу - квадрат размера N. Он может получить ее, собрав из уже имеющихся обрезков(квадратов).

Например, столешница размера 7 х 7 может быть построена из 9 обрезков.



Внутри столешницы не должно быть пустот, обрезки не должны выходить за пределы столешницы и не должны перекрываться. Кроме того, Вова хочет использовать минимально возможное число обрезков.

Входные данные

Размер столешницы - одно целое число $N (2 \le N \le 20)$

Выходные данные

Одно число K, задающее минимальное количество обрезков(квадратов), из которых можно построить столешницу(квадрат) заданного размера N. Далее

должны идти K строк, каждая из которых должна содержать три целых числа x, y и w, задающие координаты левого верхнего угла (1 \ll x, y \ll N) и длину стороны соответствующего обрезка(квадрата).

Пример входных данных

7

Соответствующие выходные данные

9

1 1 2

132

3 1 1

4 1 1

3 2 2

5 1 3

444

153

3 4 1

Выполнение работы.

Вар. 2р. Рекурсивный бэктрекинг. Исследование времени выполнения от размера квадрата.

Для решения задачи использован алгоритм бэктрекинга.

Описание реализованных функций и классов:

- class Grid отвечает за работу с полем, на которое ставятся квадраты. Кроме этого, хранит частичные решения.
 - vector<vector<int>> grid поле, на которое ставятся квадраты
 - vector<vector<int>>> currentPartition вектор троек x, y, w текущего разбиения квадрата
 - vector<vector<int>>> bestPartition вектор троек x, y, w лучшего на данный момент разбиения квадрата
 - int bestCount количество квадратов в лучшем разбиении

- void fill(int x, int y, int size, int value) заполняет область квадрат (x, y) –
 (x+size, y+size) на поле значением value
- ∘ Grid(int n) конструктор, инициализирует grid и bestCount
- \circ int getSize() возвращает размер поля (N)
- int getCurrentCount() возвращает количество квадратов в текущем разбиении (размер currentPartition)
- int getBestCount() возвращает bestCount
- vector<vector<int>>& getBestPartition() возвращает bestPartition (для вывода ответа)
- void place(int x, int y, int size) добавляет новый квадрат соответствующего размера по нужным координатам в текущее разбиение и на поле
- void revert() убирает последний поставленный квадрат из текущего разбиения (также стирая его с поля)
- void saveAsBest() сохраняет текущее разбиение как лучшее
- bool canPlace(int x, int y, int size) проверяет, можно ли поставить квадрат такого размера по таким координатам на поле
- pair<int, int> firstNotFilled() возвращает координаты самой первой верхней левой незанятой клетки
- bool isFilled() проверяет, заполнено ли поле
- void backtrack(Grid& grid) рекурсивная функция поиска с возвратом. Принимает в качестве аргумента ссылку на Grid, с которым будет работать на каждом шаге. Сначала проверяется условие выхода (количество квадратов в текущем разбиении больше либо равно количеству квадратов в лучшем разбиении) в этом случае можно возвращаться из рекурсии, т. к. это решение либо уже лучшее, либо будет хуже. Вычисляются координаты первой незакрашенной клетки. В случае, если поле уже закрашено, то решение сохраняется как лучшее и осуществляется возврат из рекурсии (так как количество квадратов меньше, чем в лучшем разбиении). После всех проверок осуществляется сам бэктрекинг перебор квадратов всех размеров и попытка их расположить. Берем квадрат нового размера, проверяем можно ли его

поставить, если нет, берем другой квадрат, а если да — ставим, и снова запускаем бэктрекинг, но уже с поставленным квадратом. Если найдется лучшее разбиение в такой конфигурации, то оно сохранится. После выхода из запущенного бэктрекинга, Этот квадрат снимается с поля и берется квадрат следующего размера, цикл повторяется.

vector<vector<int>>> solve(int n) – метод, выполняющий решение задачи.
 Создает Grid, оптимизирует по возможности, запускает бэктрекинг, возвращает лучшее разбиение.

Оптимизации:

- Для четного N лучшее разбиение будет состоять всего из 4 квадратов размера N/2.
- Для простого N- в разбиении всегда участвуют квадраты размеров (N+1)/2, (N-1)/2, (N-1)/2
- В остальных случаях (для нечетного составного N) в разбиении всегда участвуют квадраты размеров lscale * n / mf, sscale * n / mf, sscale * n / mf, где mf минимальный делитель N, lscale = mf / 2 + 1, a sscale = mf lscale.

Сложность алгоритма:

- По памяти: O(n^2) на создание поля N x N и хранение лучшего и текущего разбиений
- По времени: в лучшем случае решение получается за O(1), остальных случаях сложность экспоненциальная O(n^n) (хотя и около 75% поля будет заполнено изначально).

Тестирование:

Входные данные	Выходные данные	Комментарий
7	9	Успех
	1 1 4	
	5 1 3	

	153	
	4 5 2	
	4 7 1	
	5 4 1	
	5 7 1	
	6 4 2	
	662	
	0 0 2	
6	4	Успех
	1 1 3	
	4 1 3	
	1 4 3	
	4 4 3	
0		***
9	6	Успех
	1 1 6	
	7 1 3	
	173	
	7 4 3	
	4 7 3	
	773	
	, , ,	

Исследование:



Как видно на рисунке, время выполнения алгоритма сильно возрастает при увеличении размера квадрата (при больших простых N).

Выводы.

Разработан алгоритм для решения задачи квадрирования квадрата с помощью бэктрекинга. Проведено исследование времени выполнения алгоритма от размера квадрата.

ПРИЛОЖЕНИЕ А

Файл main.cpp:

```
#INCLUDE <IOSTREAM>
#INCLUDE <UNORDERED SET>
#INCLUDE <VECTOR>
#DEFINE MIN N 2
#DEFINE MAX N 40
USING NAMESPACE STD;
CLASS GRID {
PRIVATE:
    VECTOR<VECTOR<INT>> GRID;
    VECTOR<VECTOR<INT>> BESTPARTITION;
    vector<vector<int>> currentPartition;
    INT BESTCOUNT;
    VOID FILL (INT X, INT Y, INT SIZE, INT VALUE) {
        FOR (INT I = X; I < X + SIZE; ++I) {
             FOR (INT J = Y; J < Y + SIZE; ++J) {
                 GRID[I][J] = VALUE;
             }
         }
    }
PUBLIC:
    GRID(INT N) {
        GRID = VECTOR < VECTOR < INT > (N, VECTOR < INT > (N, 0));
        BESTCOUNT = N * N;
    INT GETSIZE() { RETURN GRID.SIZE(); }
    INT GETCURRENTCOUNT() { RETURN CURRENTPARTITION.SIZE(); }
    INT GETBESTCOUNT() { RETURN BESTCOUNT; }
    VOID PLACE (INT X, INT Y, INT SIZE) {
        FILL(X, Y, SIZE, CURRENTPARTITION.SIZE() + 1);
        CURRENTPARTITION.PUSH BACK({X, Y, SIZE});
    }
    VOID REVERT() {
         if (!currentPartition.empty()) {
             AUTO LASTSQUARE = CURRENTPARTITION.BACK();
             FILL(LASTSQUARE[0], LASTSQUARE[1], LASTSQUARE[2], 0);
             CURRENTPARTITION.POP BACK();
         }
    }
    VOID SAVEASBEST() {
        PRINT();
        COUT << ENDL;
        BESTPARTITION = CURRENTPARTITION;
        BESTCOUNT = CURRENTPARTITION.SIZE();
    }
    BOOL CANPLACE (INT X, INT Y, INT SIZE) {
```

```
IF (X + SIZE > GRID.SIZE() |  Y + SIZE > GRID.SIZE()) {
             RETURN FALSE;
         FOR (INT I = X; I < X + SIZE; ++I) {
             FOR (INT J = Y; J < Y + SIZE; ++J) {
                  IF (GRID[I][J] != 0) {
                       RETURN FALSE;
                  }
              }
         }
         RETURN TRUE;
    }
    PAIR<INT, INT> FIRSTNOTFILLED() {
         FOR (INT I = 0; I < GRID.SIZE(); ++I) {
             FOR (INT J = 0; J < GRID[I].SIZE(); ++J) {
                  IF (GRID[I][J] == 0) {
                       RETURN { I, J };
             }
         RETURN \{-1, -1\};
    }
    BOOL is Filled() { RETURN FIRSTNOTFILLED() == MAKE PAIR(-1, -1); }
    VOID PRINT() {
         FOR (AUTO& ROW : GRID) {
             FOR (INT CELL : ROW) {
                 COUT << CELL << " ";
             COUT << ENDL;
         }
    }
};
VOID BACKTRACK (GRID& GRID) {
    if (GRID.GETCURRENTCOUNT() >= GRID.GETBESTCOUNT()) {
         RETURN;
    INT N = GRID.GETSIZE();
    PAIR<INT, INT> FIRSTNOTFILLED = GRID.FIRSTNOTFILLED();
    INT X = FIRSTNOTFILLED.FIRST, Y = FIRSTNOTFILLED.SECOND;
    // Если свободных клеток нет - решение найдено
    IF (X == -1) {
         GRID.SAVEASBEST();
         RETURN;
    }
    // Пробуем поставить квадраты разных размеров
    FOR (INT SIZE = MIN(MIN(N - x, N - Y), N - 1); SIZE \geq 1; --SIZE) {
         if (GRID.CANPLACE(X, Y, SIZE)) {
             GRID.PLACE (X, Y, SIZE);
             BACKTRACK (GRID);
             GRID.REVERT();
         }
    }
}
INT MINFACTOR(INT N) {
```

```
FOR (INT I = 3; I * I \leq N; ++I) {
         IF (N % I == 0) {
              RETURN I;
    RETURN 1;
}
VECTOR<VECTOR<INT>> SOLVE(INT N) {
    GRID GRID = GRID(N);
     // Оптимизации
     IF (N % 2 == 0) { // N - YETHOE
         INT SIZE = N / 2;
         GRID.PLACE (0, 0, \text{SIZE});
         GRID.PLACE(SIZE, 0, SIZE);
         GRID.PLACE(0, SIZE, SIZE);
         GRID.PLACE (SIZE, SIZE, SIZE);
         GRID.SAVEASBEST();
     }
     INT MF = MINFACTOR(N);
     IF (MF == 1) \{ // N - ПРОСТОЕ
         INT LSIZE = (N + 1) / 2, SSIZE = (N - 1) / 2;
         GRID.PLACE(0, 0, LSIZE);
         GRID.PLACE(LSIZE, 0, SSIZE);
         GRID.PLACE(0, LSIZE, SSIZE);
     } ELSE { // N - HEYETHOE COCTABHOE
         INT LSCALE = MF / 2 + 1, SSCALE = MF - LSCALE;
         INT LSIZE = LSCALE * N / MF, SSIZE = SSCALE * N / MF;
         GRID.PLACE(0, 0, LSIZE);
         GRID.PLACE(LSIZE, 0, SSIZE);
         GRID.PLACE(0, LSIZE, SSIZE);
     }
     IF (GRID.ISFILLED()) {
         RETURN GRID.GETBESTPARTITION();
    BACKTRACK (GRID);
    RETURN GRID.GETBESTPARTITION();
}
INT MAIN() {
    INT N;
    CIN >> N;
      \texttt{IF} \quad (\texttt{N} \; < \; \texttt{MIN} \_ \texttt{N} \; \mid \; \mid \; \; \texttt{N} \; > \; \texttt{MAX} \_ \texttt{N}) \quad \{ \\
         RETURN 0;
    VECTOR<VECTOR<INT>> SOLUTION = SOLVE(N);
    COUT << SOLUTION.SIZE() << ENDL;
     FOR (AUTO& SQUARE : SOLUTION) {
         COUT << SQUARE[0] + 1 << " " << SQUARE[1] + 1 << " " << SQUARE[2]
               << ENDL;
    RETURN 0;
}
```