

运筹学



第五章 动态规划的最短路径问题



主要内容



动态规划的基本思想



最短路径应用

一、动态规划的基本思想

- ❖ **1、贝尔曼最优化原理：**一个过程的最优策略具有这样的性质，即无论其初始状态和初始决策如何，今后的诸决策，对以第一个决策所形成的状态作为初始状态的过程而言，必须构成最优策略。
- ❖ 这个原理是动态规划的理论基础。

一、动态规划的基本思想

2、建立动态规划模型的步骤

(1) 划分阶段

划分阶段是运用动态规划求解多阶段决策问题的第一步，在确定多阶段特性后，按时间或空间先后顺序，将过程划分为若干相互联系的阶段。对于静态问题要人为地赋予“时间”概念，以便划分阶段。

(2) 正确选择状态变量

选择变量既要能确切描述过程演变又要满足无后效性，而且各阶段状态变量的取值能够确定。一般地，状态变量的选择是从过程演变的特点中寻找。

一、动态规划的基本思想

3、确定决策变量及允许决策集合

通常选择所求解问题的关键变量作为决策变量，同时要给出决策变量的取值范围，即确定允许决策集合。

4、确定状态转移方程

根据 k 阶段状态变量和决策变量，写出 $k+1$ 阶段状态变量，状态转移方程应当具有递推关系。

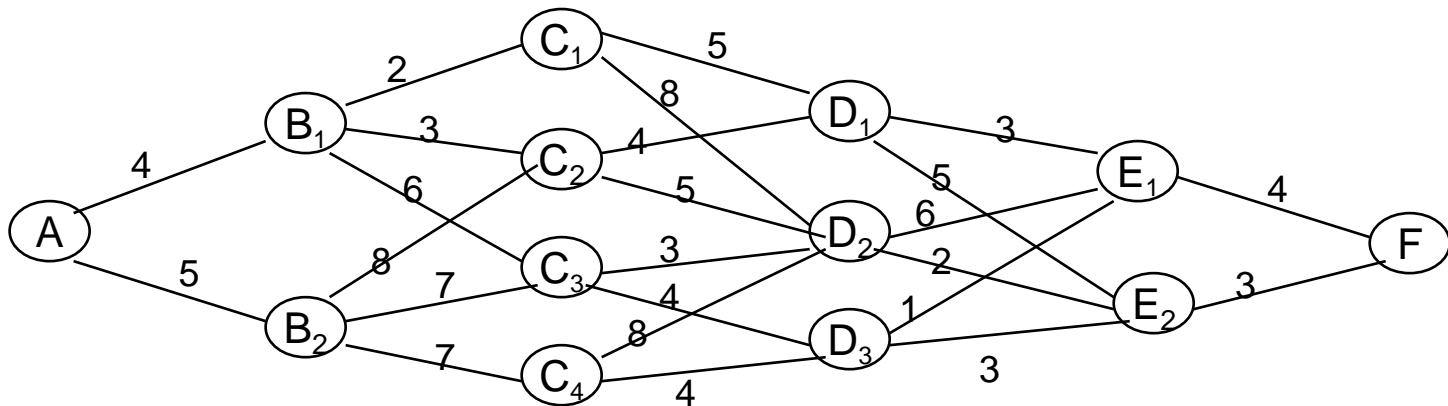
一、动态规划的基本思想

5、确定阶段指标函数和最优指标函数，建立动态规划基本方程

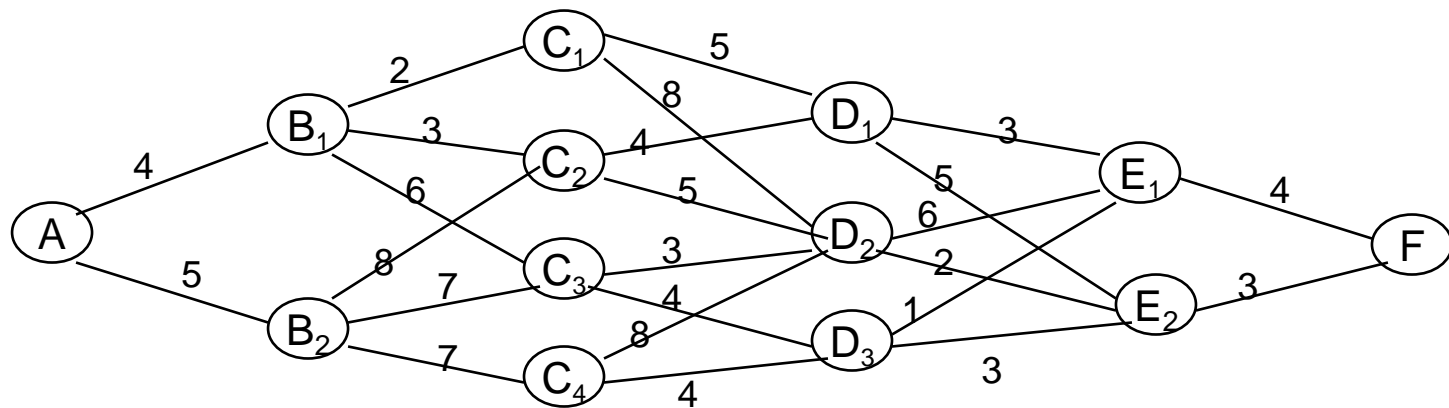
阶段指标函数是指第 k 阶段的收益，最优指标函数是指从第 k 阶段状态出发到第 n 阶段末所获得收益的最优值，最后写出动态规划基本方程。

二、最短路径应用

例1： 给定一个线路网络，两点之间连线上的数字表示两点间距离。试求一条由A到F的部队机动路线，使总距离最短？



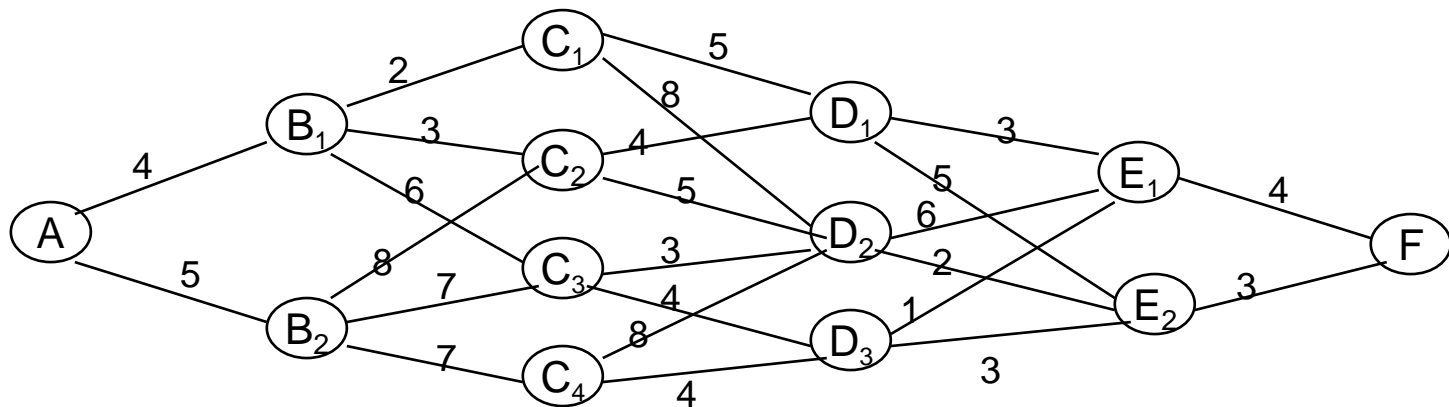
二、最短路径应用



逆序递推方程:

$$\begin{cases} f_k(s_k) = \min_{u_k} \{d_k(s_k, u_k) + f_{k+1}(s_{k+1})\} & k = 5, 4, 3, 2, 1 \\ f_6(s_6) = 0 \end{cases}$$

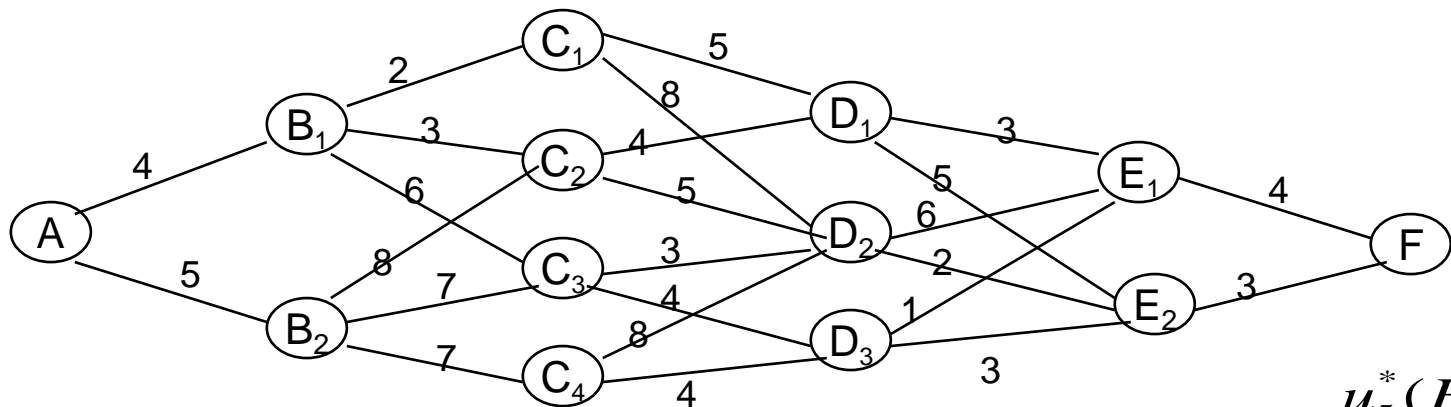
二、最短路径应用



(1) $k=5$ 时, 状态 $S_5 = \{E_1, E_2\}$ 它们到F 点的距离即为最短路。

$$f_5(E_1) = 4, \quad f_5(E_2) = 3; \quad u_5^*(E_1) = F, \quad u_5^*(E_2) = F.$$

二、最短路径应用



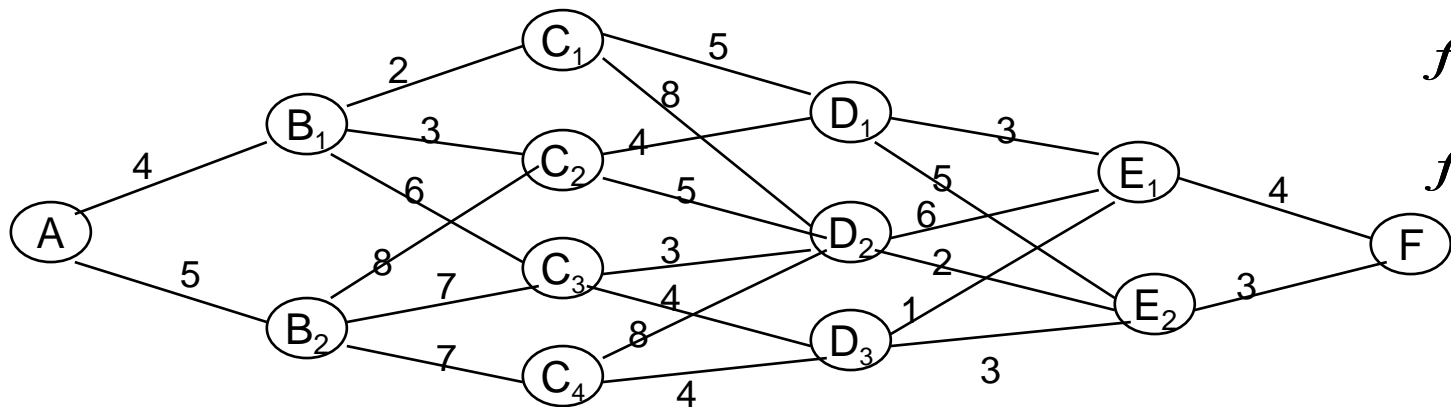
$$u_5^*(E_1) = F,$$

$$u_5^*(E_2) = F.$$

(2) $k=4$ 时, 状态 $S_4 = \{D_1, D_2, D_3\}$ 它们到F 点需经过中途

点E, 需一一分析从E 到 F的最短路: 先说从D₁到F 的最短路有两种选择: 经过E₁, E₂, 比较最短。

二、最短路径应用



$$f_5(E_1) = 4,$$

$$f_5(E_2) = 3;$$

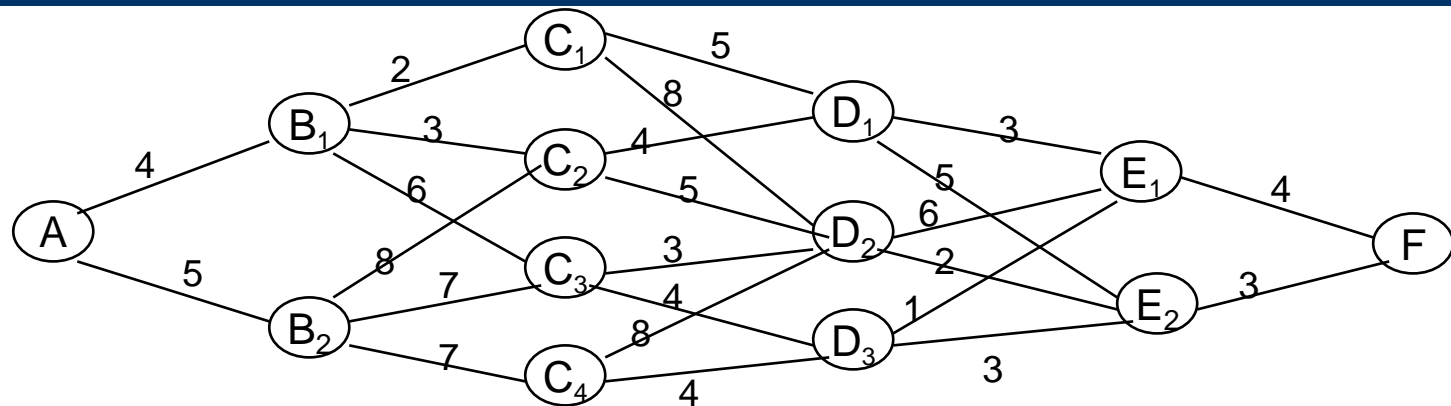
$$\begin{aligned} f_4(D_1) &= \min\{d_4(D_1, E_1) + f_5(E_1), d_4(D_1, E_2) + f_5(E_2)\} \\ &= \min\{3 + 4, 5 + 3\} = 7. \end{aligned}$$

这说明由 D_1 到 F 的最短距离为 7，其路径为

$$D_1 \rightarrow E_1 \rightarrow F.$$

相应的决策为： $u_4^*(D_1) = E_1.$

二、最短路径应用



$$f_5(E_1) = 4,$$

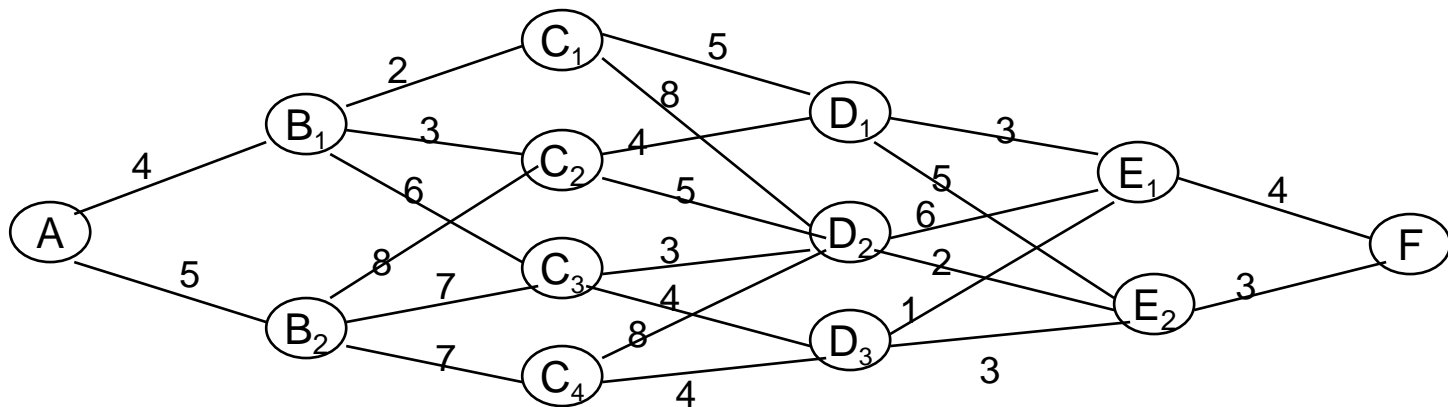
$$f_5(E_2) = 3;$$

$$\begin{aligned} f_4(D_2) &= \min\{d_4(D_2, E_1) + f_5(E_1), d_4(D_2, E_2) + f_5(E_2)\} \\ &= \min\{6 + 4, 2 + 3\} = 5. \end{aligned}$$

这说明由 D_2 到 F 的最短距离为 5，其路径为 $D_2 \rightarrow E_2 \rightarrow F$.

相应的决策为: $u_4^*(D_2) = E_2$.

二、最短路径应用



$$f_5(E_1) = 4,$$

$$f_5(E_2) = 3;$$

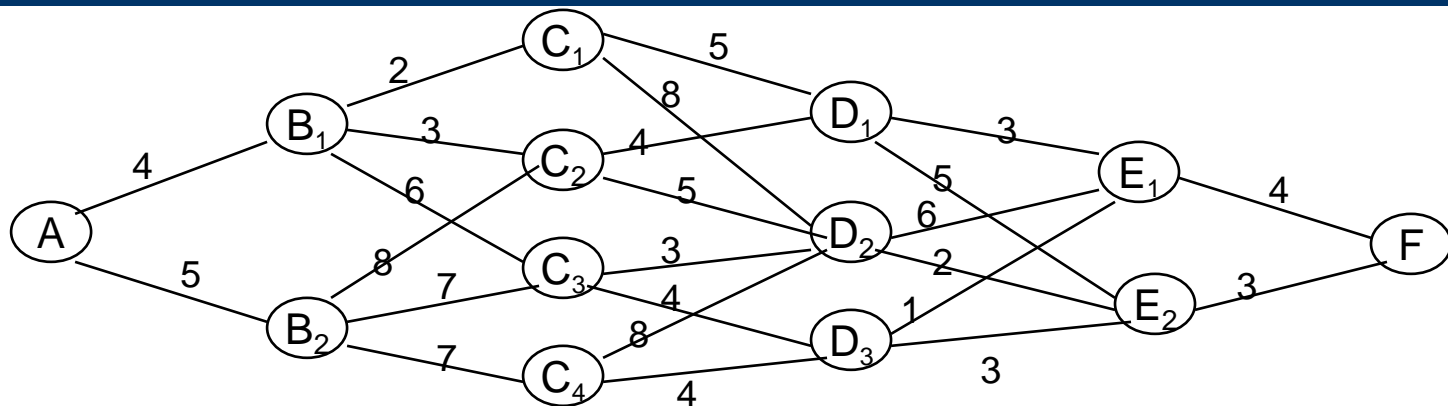
$$\begin{aligned} f_4(D_3) &= \min\{d_4(D_3, E_1) + f_5(E_1), d_4(D_3, E_2) + f_5(E_2)\} \\ &= \min\{1 + 4, 3 + 3\} = 5. \end{aligned}$$

即 D₃ 到 F 的最短距离为 5, 其路径为

$$D_2 \rightarrow E_2 \rightarrow F.$$

相应的决策为: $u_4^*(D_3) = E_1.$

二、最短路径应用



$$f_4(D_1) = 7$$

$$f_4(D_2) = 5$$

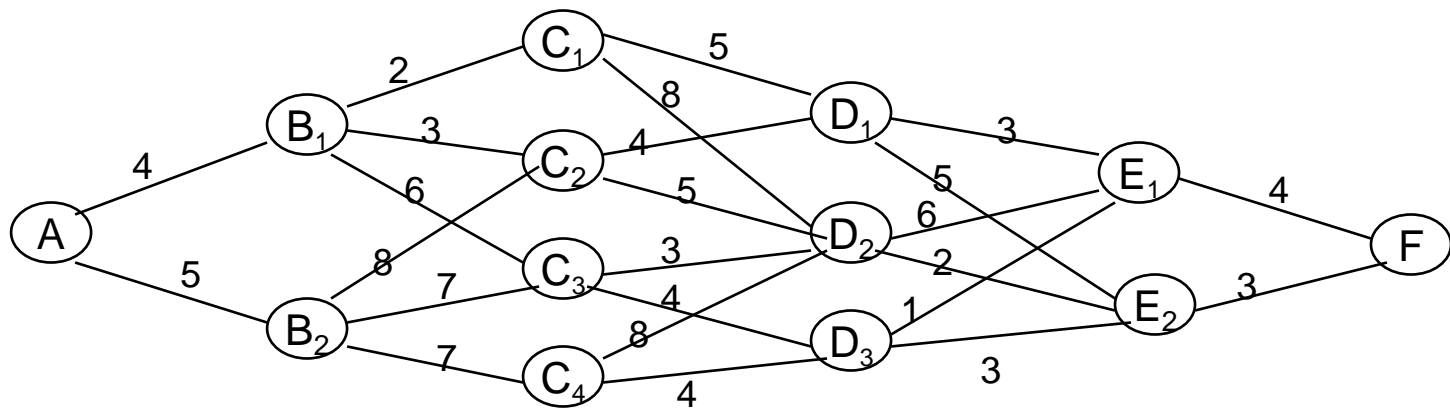
(3) $k=3$ 时, 状态 $S_4 = \{C_1, C_2, C_3, C_4\}$

$$\begin{aligned} f_3(C_1) &= \min\{d_3(C_1, D_1) + f_4(D_1), d_3(C_1, D_2) + f_4(D_2)\} \\ &= \min\{5 + 7, 8 + 5\} = 12. \end{aligned}$$

这说明由 C_1 到 F 的最短距离为 12, 相应的决策为

$$u_3^*(C_1) = D_1.$$

二、最短路径应用



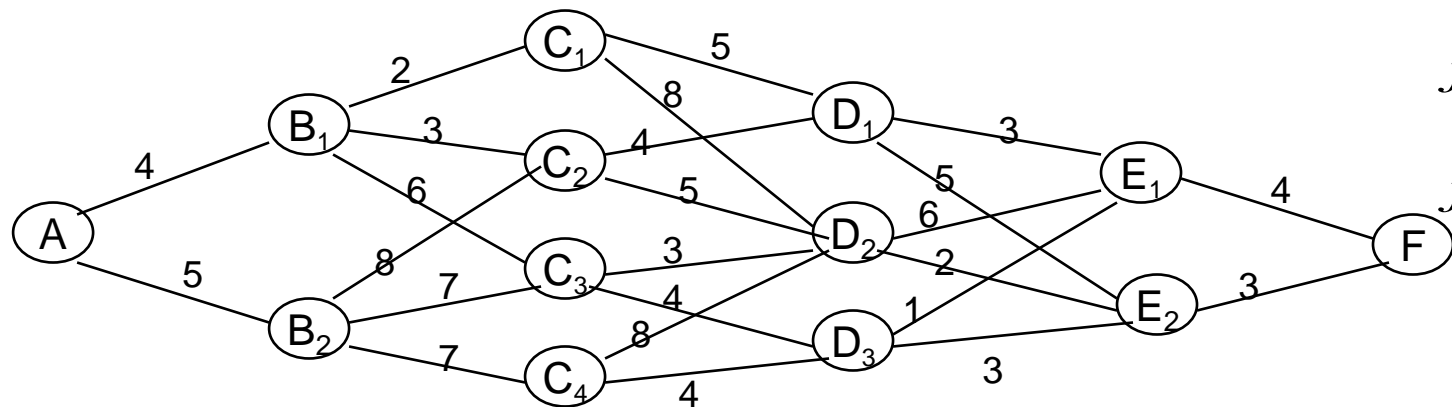
$$f_4(D_1) = 7$$

$$f_4(D_2) = 5$$

$$\begin{aligned} f_3(C_2) &= \min\{d_3(C_2, D_1) + f_4(D_1), d_3(C_2, D_2) + f_4(D_2)\} \\ &= \min\{4 + 7, 5 + 5\} = 10. \end{aligned}$$

即由 C₂ 到 F 的最短距离为 10，相应的决策为 $u_3^*(C_2) = D_2$.

二、最短路径应用



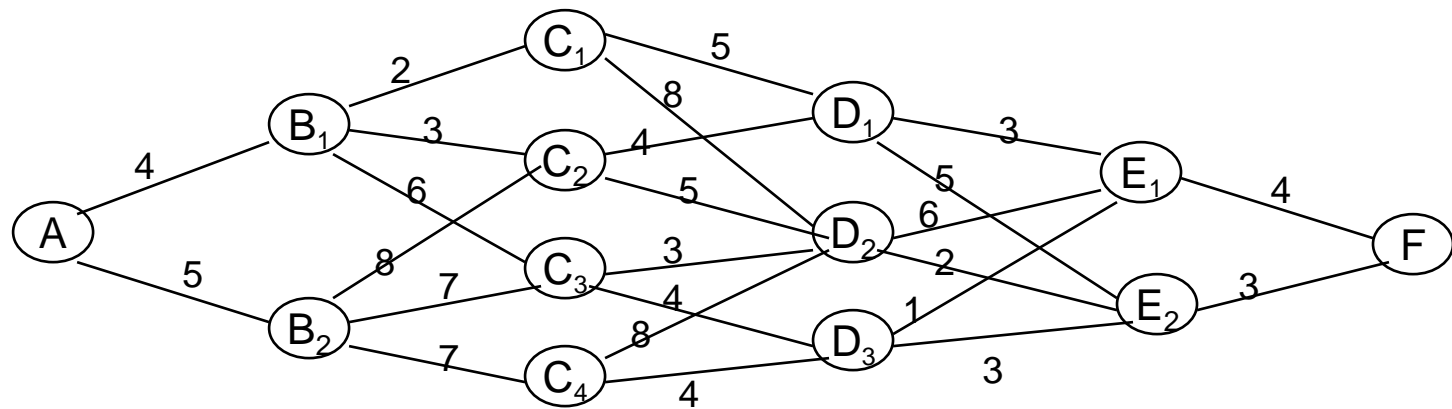
$$f_4(D_2) = 5$$

$$f_4(D_3) = 5$$

$$\begin{aligned} f_3(C_3) &= \min\{d_3(C_3, D_2) + f_4(D_2), d_3(C_3, D_3) + f_4(D_3)\} \\ &= \min\{3 + 5, 4 + 5\} = 8. \end{aligned}$$

即由 C₃ 到 F 的最短距离为 8, 相应的决策为 $u_3^*(C_3) = D_2$.

二、最短路径应用



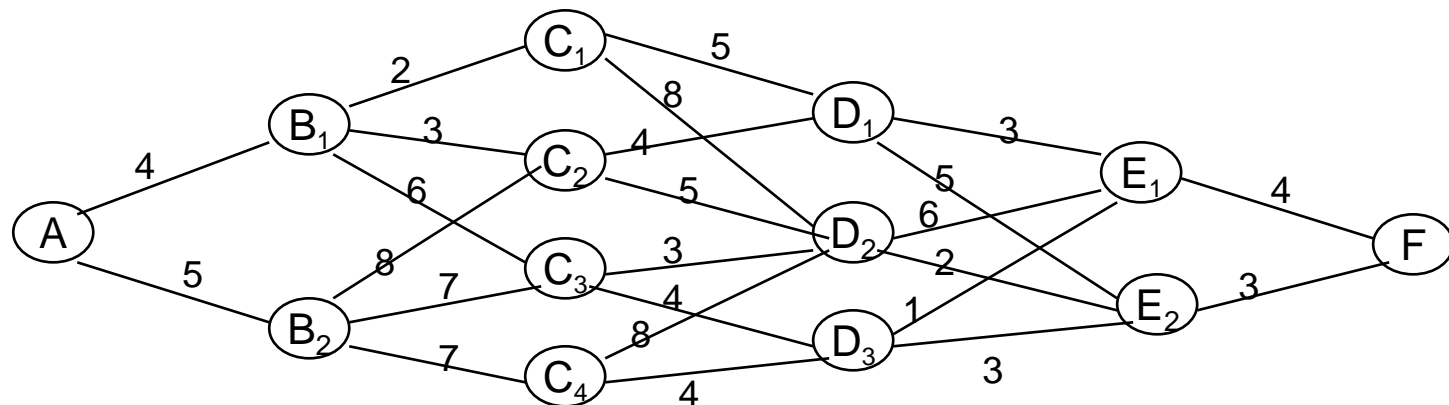
$$f_4(D_2) = 5$$

$$f_4(D_3) = 5$$

$$\begin{aligned} f_3(C_4) &= \min\{d_3(C_4, D_2) + f_4(D_2), d_3(C_4, D_3) + f_4(D_3)\} \\ &= \min\{8 + 5, 4 + 5\} = 9. \end{aligned}$$

即由 C₄ 到 F 的最短距离为 9, 相应的决策为 $u_3^*(C_4) = D_3$.

二、最短路径应用



$$f_3(C_1) = 12$$

$$f_3(C_2) = 10$$

$$f_3(C_3) = 8$$

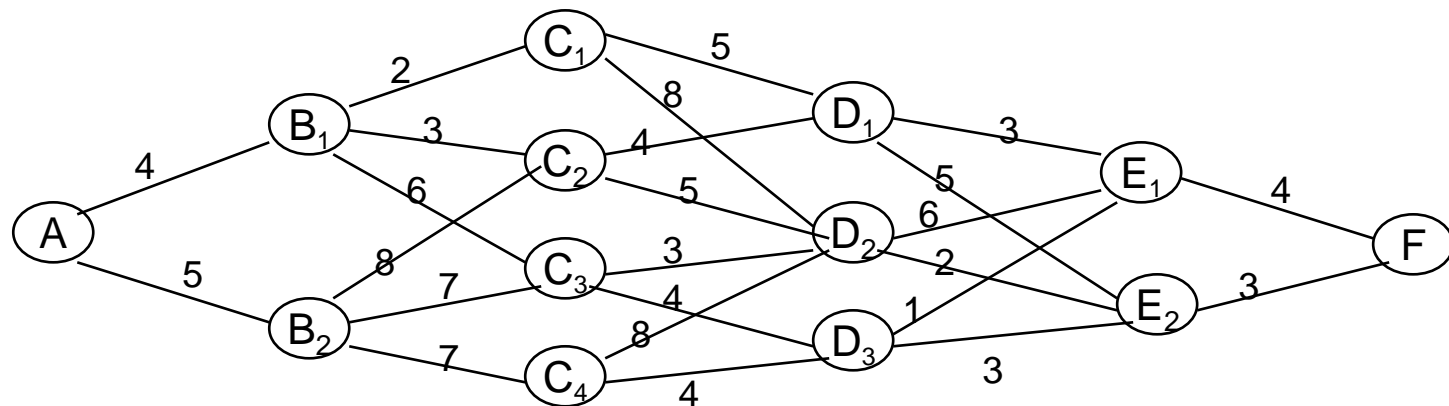
(4) $k=2$ 时, 状态 $S_2 = \{B_1, B_2\}$

$$f_2(B_1) = \min\{d_2(B_1, C_1) + f_3(C_1), d_2(B_1, C_2) + f_3(C_2),$$

$$d_2(B_1, C_3) + f_3(C_3)\} = \min\{2 + 12, 3 + 10, 6 + 8\} = 13.$$

这说明由 B_1 到 F 的最短距离为 13, 相应的决策为 $u_2^*(B_1) = C_2$.

二、最短路径应用



$$f_3(C_1) = 12$$

$$f_3(C_2) = 10$$

$$f_3(C_3) = 8$$

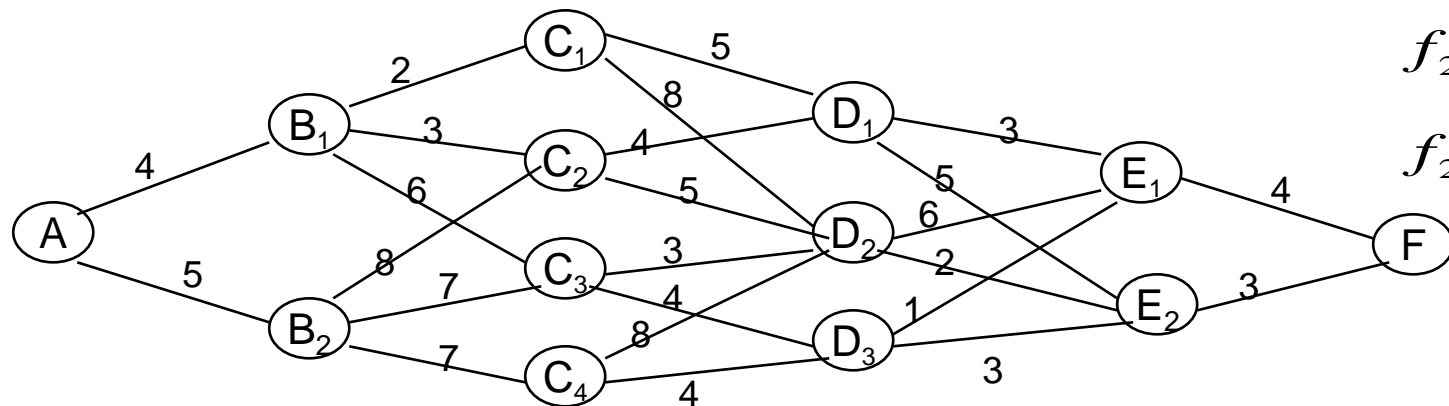
(4) $k=2$ 时, 状态 $S_2 = \{B_1, B_2\}$

$$f_2(B_2) = \min\{d_2(B_2, C_2) + f_3(C_2), d_2(B_2, C_3) + f_3(C_3),$$

$$d_2(B_2, C_4) + f_3(C_4)\}$$

即由 B_2 到 F 的最短距离为 15, 相应的决策为 $u_2^*(B_2) = C_3$.

二、最短路径应用



$$f_2(B_1) = 13$$

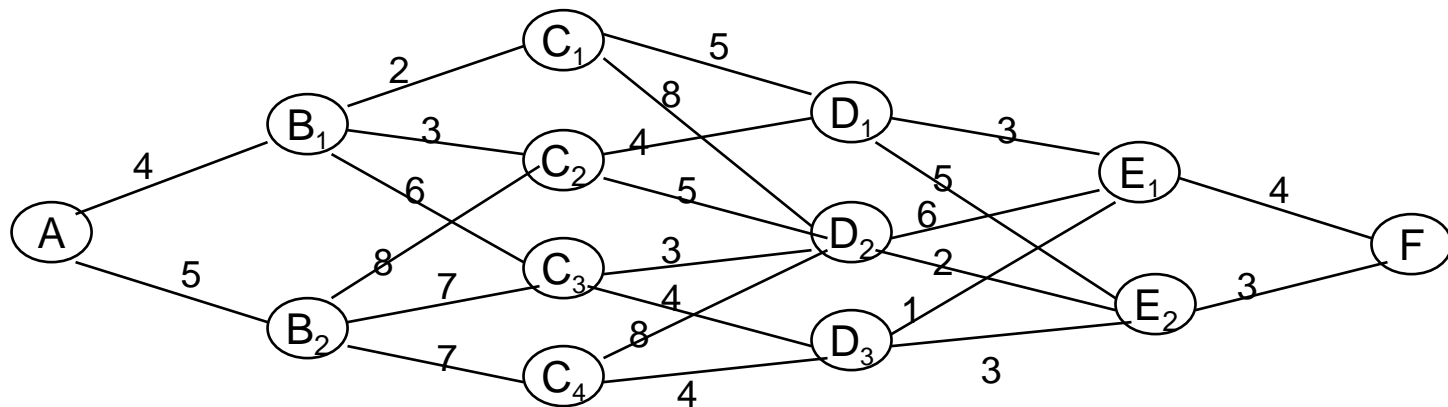
$$f_2(B_2) = 15$$

(1) $k=1$ 时, 只有一个状态点A, 则

$$\begin{aligned} f_1(A) &= \min\{d_1(A, B_1) + f_2(B_1), d_1(A, B_2) + f_2(B_2)\} \\ &= \min\{4 + 13, 5 + 15\} = 17. \end{aligned}$$

即由 A到F 的最短距离为17, 相应的决策为 $u_1^*(A) = B_1$.

二、最短路径应用



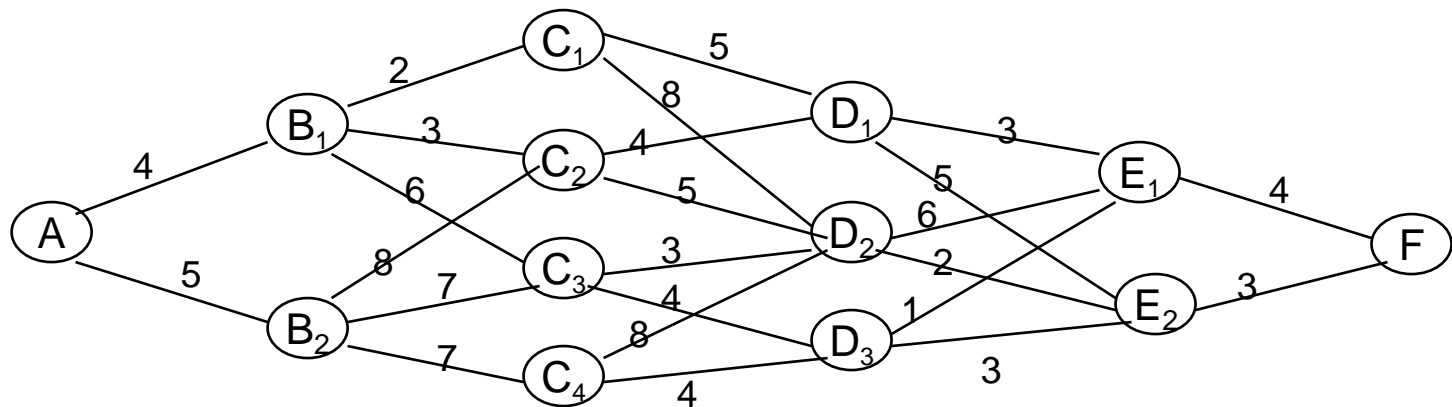
$$u_5^*(E_1) = F, \quad u_4^*(D_1) = E_1. \quad u_3^*(C_1) = D_1. \quad u_2^*(B_1) = C_2. \quad u_1^*(A) = B_1.$$

$$u_5^*(E_2) = F. \quad u_4^*(D_2) = E_2. \quad u_3^*(C_2) = D_2. \quad u_2^*(B_2) = C_3.$$

$$u_4^*(D_3) = E_1. \quad u_3^*(C_3) = D_2.$$

$$u_3^*(C_4) = D_3.$$

二、最短路径应用



再按计算顺序反推可得最优决策序列：

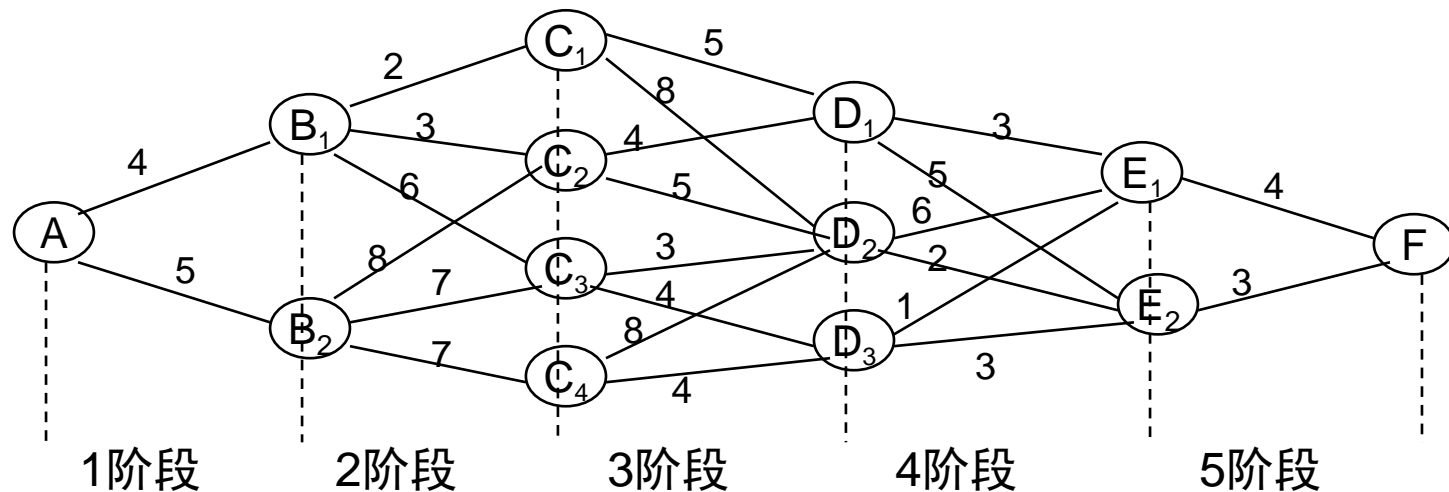
$$u_1^*(A) = B_1, \quad u_2^*(B_1) = C_2, \quad u_3^*(C_2) = D_2,$$

$$u_4^*(D_2) = E_2, \quad u_5^*(E_2) = F.$$

所以最优路线为： $A \rightarrow B_1 \rightarrow C_2 \rightarrow D_2 \rightarrow E_2 \rightarrow F$

二、最短路径应用

例1:



顺序递推方程:

$$\begin{cases} f_k(s_{k+1}) = \min_{u_k} \{d_k(s_{k+1}, u_k) + f_{k-1}(s_k)\} & k = 1, 2, 3, 4, 5 \\ f_0(s_1) = 0 \end{cases}$$

初始条件

二、最短路径应用

注：顺序解法与逆序解法无本质区别，一般来说，当初始状态给定时用逆序解法，当终止状态给定时用顺序解法。若问题给定了一个初始状态与一个终止状态，则两种方法均可使用。

小 结

- ❖ 1、动态规划的基本思想
- ❖ 2、最短路径应用

谢谢!

