



الگوریتم های تصادفی از نوع لاس وگاس برای مسئله تناظر گراف*

حمید بیگی محمد رضا میبیدی

دانشکده مهندسی کامپیوتر
دانشگاه صنعتی امیر کبیر
تهران، ایران

چکیده

گراف یک ساختار بسیار مهم است که دارای کاربردهای فراوانی میباشد. یکی از مسایل مهم در گراف، مسئله تناظر گراف میباشد. مسئله تناظر گراف دارای کاربردهای متعددی از جمله صحت مدارهای VLSI [۱]، صحت مدارهای PC-Board [۲]، معادل بودن دو برنامه [۴]، شناسایی الگو [۵] و بینایی ماشین [۶] میباشد. تاکنون الگوریتمی با پیچیدگی زمانی چند جمله ای برای حل این مسئله گزارش نشده است. برای گراف با n گره، الگوریتم Backtracking در بدترین حالت دارای زمان اجرایی از مرتبه نمایی است که برای گراف های بزرگ مقرون بصرفه نمیشود. به همین جهت برای افزایش کارایی الگوریتم تناظر گراف، از الگوریتم های تقریبی از جمله از الگوریتم بزرگترین Clique، روشهای Relaxation، جستجوی درخت، آنالیز جبری، شبکه های عصبی و الگوریتم های ژنتیکی استفاده شده است که منجر به کاهش قابل ملاحظه ای در زمان مورد نیاز برای حل مسئله تناظر گراف گردیده است. بالا بودن زمان مورد نیاز برای حل مسئله تناظر گراف باعث نیاز به جستجوی تمام فضای جواب ها میشود. الگوریتم های تصادفی یک روش برای کم کردن زمان جستجو است. این الگوریتم ها دارای دو مزیت عمده کارایی و سادگی میباشد. این بدین معنی است که الگوریتم های تصادفی برای اغلب مسایل، بسیار سریعتر از الگوریتم های قطعی شناخته شده اجرا میشوند و همچنین توصیف و پیاده سازی الگوریتم های تصادفی برآتب ساده تر از توصیف و پیاده سازی الگوریتم های قطعی با کارایی مشابه است. در این مقاله شش الگوریتم تصادفی از نوع لاس و گاس با استفاده از جستجوی تصادفی برای مسئله تناظر گراف ارائه شده است. این الگوریتم ها هم برای گراف های بدون اغتشاش و هم برای گراف های دارای اغتشاش قابل استفاده اند. نا آنجایی که نگارندگان این مقاله آگاهی دارند تا کنون الگوریتم تصادفی برای مسئله تناظر گراف گزارش نشده است. آزمایشهای مختلف نشان میدهند که برای گراف با اندازه n ، بعضی از الگوریتم های پیشنهادی دارای پیچیدگی از مرتبه $O(n^4)$ و بعضی دیگر دارای پیچیدگی از مرتبه $O(n^3)$ میباشند که در مقایسه با الگوریتم Backtracking بهبود قابل ملاحظه ای را در مرتبه بزرگی نشان میدهند.

کلمات کلیدی: تناظر گراف، تناظر گراف با تصحیح خطا، الگوریتم های تصادفی، مسائل ذاتا مشکل

۱- مقدمه

یک گراف بصورت زوج $G = (V, E)$ نمایش داده میشود که V مجموعه گره های گراف و E مجموعه کمانهای آن میباشد. بسیاری از الگوریتم های گراف دارای پیچیدگی از مرتبه نمایی میباشند و با افزایش اندازه گراف کارایی خود را از دست میدهند. یکی از مسایل مهم در گراف، مسئله تناظر گراف^۱ میباشد که بصورت زیر تعریف میگردد. طبق تعریف، دو گراف $G_1 = (V_1, E_1)$ و $G_2 = (V_2, E_2)$ را متناظر میگویند اگر یک تابع یک به یک و پوشا $V_1 \rightarrow V_2$ وجود داشته باشد که برای هر کمان (u, w) موجود در گراف G_1 ، کمان $(f(u), f(w))$ در گراف G_2 وجود داشته باشد. این مسئله از گروه مسایل NP میباشد ولی هنوز تعلق آن به گروه مسایل NP-Complete اثبات نشده است. بدین معنی که تاکنون الگوریتمی با پیچیدگی زمانی چند جمله ای برای حل این مسئله گزارش نشده است. شکل ۱ الگوریتم Backtracking برای تشخیص تناظر گراف را نشان میدهد. برای گراف با اندازه n این الگوریتم در بدترین حالت دارای زمان اجرایی از مرتبه $O(n!)$ میباشد.

مسئله تناظر گراف دارای کاربردهای بسیاری از جمله صحت مدارهای VLSI [۱]، صحت مدارهای PC-Board [۲]، معادل بودن دو برنامه [۴]، شناسایی الگو [۵] و بینایی ماشین [۶] میباشد. مثلا در کاربردهای بینایی ماشین، شی و الگو توسط دو گراف مختلف نشان داده میشوند. پس از تبدیل اشیا به گراف های متناظر، مسئله تشخیص اشیا به مسئله تناظر گراف تبدیل میشود. اما بدلیل وجود اغتشاش، دو گراف بطور دقیق با

* قسمتی از این پروژه با حمایت مالی مرکز تحقیقات فیزیک نظری- پژوهشکده سیستم های هوشمند انجام گردیده است.

هم متناظر نمیباشند. در اینگونه موارد هدف پیدا نمودن تناظری است که کمترین خطا را تولید نماید. به این تناظر، تناظر بهینه میگویند و به مسئله پیدا کردن تناظر بهینه دو گراف غیر متناظر، تناظر گراف با تصحیح خطا^۱ گفته میشود [۸] [۶]. در این حالت مسئله بسیار پیچیده تر از حالت قبل میگردد و در گروه مسائل NP-Hard قرار دارد. برای افزایش کارایی الگوریتم تناظر گراف، الگوریتمهای تقریبی از جمله الگوریتم بزرگترین Clique [۸]، روشهای Relaxation [۷]، جستجوی درخت [۹]، آنالیز جبری [۸]، شبکه های عصبی [۱۰] و یا الگوریتم های ژنتیکی [۸] [۱۱] ارائه شده اند که منجر به افزایش قابل ملاحظه ای در کارایی الگوریتم تناظر گراف گردیده است.

```
function GraphIsomorphism (VG, VH)
  Let k = |VH|, n = |VG|
  while k > 0 do
    f = {(un, vk)} ∪ GraphIsomorphism (VG - {un}, VH - {vk})
    if Error of mapping f is zero then
      return f
    end if
    dec (k)
  end while
  return φ
end GraphIsomorphism
```

شکل ۱: الگوریتم تشخیص تناظر گراف

برای پیدا کردن جواب مسایل ذاتا مشکل، همچون تناظر گراف، الگوریتم نیاز به جستجوی فضای مسئله دارد. در الگوریتم تناظر گراف، زمان اجرا بطور مستقیم به تعداد نگاشت های فضای مسئله وابسته میباشد. اگر چه درصد بسیار زیادی از این نگاشت ها، جواب مسئله نمیباشد اما الگوریتم جستجو تک تک آنها را بررسی خواهد کرد. اگر به طریقی بتوان با آزمایشهای کمتری تعداد نگاشت های بیشتری از این فضا را بررسی نمود میتوان مرتبه بزرگی الگوریتم را کاهش داد. یکی از راههای پایین آوردن تعداد آزمایشها، استفاده از الگوریتم های تصادفی [۱۲] (الگوریتم هایی که در حین اجرا از انتخاب های تصادفی استفاده میکنند) میباشد. الگوریتم های تصادفی دارای دو مزیت عمده کارایی و سادگی میباشد. کارایی الگوریتم های تصادفی باین معناست که برای بسیاری از مسایل، الگوریتم های تصادفی بسیار سریعتر از الگوریتم های قطعی شناخته شده اجرا میشوند. مفهوم سادگی الگوریتم های تصادفی باین معناست که توصیف و پیاده سازی الگوریتم های تصادفی بسیار ساده تر از تو صیف و پیاده سازی الگوریتم های قطعی با کارایی مشابه است.

در این مقاله شش الگوریتم تصادفی از نوع لاس و گاس که از روش جستجوی تصادفی استفاده میکنند برای مسئله تناظر گراف ارائه شده است. تا آنجایی که نگارندگان این مقاله آگاهی دارند تا کنون الگوریتم تصادفی برای مسئله تناظر دو گراف گزارش نشده است. آزمایشهای مختلف نشان میدهند که برای گراف با اندازه n، بعضی از این الگوریتم ها دارای پیچیدگی از مرتبه $O(n^4)$ و بعضی دیگر دارای پیچیدگی از مرتبه $O(n^3)$ میباشند که در مقایسه با الگوریتم Backtracking بهبود قابل ملاحظه ای را در مرتبه بزرگی نشان میدهد.

بخش های بعدی مقاله بصورت زیر سازماندهی شده است. مقدمه ای بر الگوریتم های تصادفی در بخش ۲ آمده است. در بخش ۳ الگوریتم های تصادفی پیشنهادی برای تناظر دو گراف ارائه شده است. در بخش ۴ نتایج شبیه سازیها و در پایان نتیجه گیری آمده است.

۲- الگوریتم های تصادفی

الگوریتم های تصادفی به الگوریتم هایی گفته میشود که در حین اجرا از انتخاب های تصادفی استفاده میکنند. این الگوریتم ها دارای دو مزیت عمده کارایی و سادگی میباشد. کارایی الگوریتم های تصادفی باین معناست که برای بسیاری از مسایل، الگوریتم های تصادفی بسیار سریعتر از الگوریتم های قطعی شناخته شده اجرا میشوند. مفهوم سادگی الگوریتم های تصادفی باین معناست که توصیف و پیاده سازی الگوریتم های تصادفی بسیار ساده تر از تو صیف و پیاده سازی الگوریتم های قطعی با کارایی مشابه است.

الگوریتم های تصادفی را میتوان به چهار دسته عمده الگوریتم های عددی، الگوریتم های مونته کارلو، الگوریتم های شروود و الگوریتم های لاس و گاس تقسیم نمود که در ادامه بطور مختصر به شرح هر دسته از این الگوریتم ها میپردازیم [۱۳].

الگوریتم های عددی: الگوریتم های تصادفی برای اولین بار در مسائل عددی استفاده شدند که الگوریتم قطعی برای حل آنها وجود نداشت. برای مثال، برای تخمین طول یک صف در یک سیستم، حل بسته یا حلی که توسط الگوریتم های قطعی ممکن باشد وجود ندارد و معمولا از الگوریتمهای تصادفی برای این منظور استفاده میشود. جواب های بدست آمده توسط این دسته از الگوریتم های تصادفی تقریبی هستند اما دقت متوسط آنها با افزایش زمان اجرا، افزایش میابد.

الگوریتم های مونته کارلو: این نوع الگوریتم ها در مورد مسائل تصمیم گیری بکار برده میشوند و همیشه به جواب همگرا میشوند. اما جواب های تولید شده توسط این الگوریتم ها الزاما صحیح نیستند. در این الگوریتم ها، احتمال صحت جواب تولید شده را میتوان با تکرار اجرای الگوریتم افزایش داد. تصمیم گیری با کارایی بالا در مورد تشخیص صحت جواب تولید شده، اساسی ترین مشکل این دسته از الگوریتم های تصادفی میباشد.

الگوریتم های شروع: این دسته همیشه به جواب صحیح همگرا میشوند و در مواردی استفاده میشوند که برای مسئله مورد نظر، الگوریتم قطعی وجود داشته باشد که دارای متوسط زمان اجرای خوب اما در بدترین حالت دارای زمان اجرای بدی باشد. با اضافه نمودن انتخاب های تصادفی در این نوع الگوریتم ها، الگوریتم های شروع تولید میشوند که قادر به کاهش تفاوت زمان اجرای متوسط و زمان اجرای بدترین حالت هستند. هر چند زمان اجرای این الگوریتم ها دارای توزیع یکنواخت است اما دارای متوسط زمان اجرای کمتری نسبت به الگوریتم های قطعی مشابه نیستند ولی گران بالای زمان اجرای این الگوریتم ها مشخص و قابل پیش بینی است.

الگوریتم های لاس وگاس: این نوع از الگوریتم های تصادفی هیچوقت جواب غلط تولید نمیکند اما ممکن است همیشه به جواب همگرا نشوند. این دسته از الگوریتم های تصادفی از الگوریتم های قطعی سریعترند و در مواردی که الگوریتم قطعی مناسب برای حل مسئله وجود ندارد بسیار مناسبند. گران بالای زمان اجرای این الگوریتم ها مشخص نیست زیرا ممکن است رشته متوالی از اعداد تصادفی انتخاب شوند که رسیدن به جواب را غیر ممکن سازند. احتمال همگرایی به جواب در این الگوریتم ها را با اجرای متوالی آنها میتوان افزایش داد. در صورتی یک الگوریتم لاس وگاس را صحیح میگویند که احتمال تولید جواب صحیح برای هر ورودی بزرگتر از صفر باشد.

روشهای متعددی برای طراحی الگوریتم های تصادفی رایج شده است که میتوان آنها را به پنج دسته عمده زیر تقسیم نمود [۱۲] برای حل یک مسئله میتوان از ترکیبی از این روش ها استفاده نمود در نتیجه این روشها الزاماً روشهای مستقلی نیستند.

تصادفی نمودن ورودیها: نظم موجود در ورودیها، زمان اجرای الگوریتم ها را از زمان اجرای متوسط دور میکند. تصادفی نمودن ورودیها عبارتست از تغییر ترتیب ورودیها برای برهم زدن هر گونه نظم در ورودیها. این عمل برای نزدیک نمودن زمان مورد انتظار اجرای الگوریتم به زمان اجرای متوسط میباشد. این روش در مسایلی موثر واقع میشود که دارای زمان اجرای متوسط خوب هستند ولی بدلیل وجود الگوهای نامناسب در ورودی دارای زمان اجرای نامناسب در بدترین حالت میباشد. الگوریتم تصادفی Quick Sort، یک نمونه از الگوریتمی میباشد که با این روش طراحی شده است.

جستجوی تصادفی: جستجوی تصادفی، یکی از متداولترین روش های طراحی الگوریتم های تصادفی میباشد. حل بسیاری از مسایل، برای پیدا نمودن مقدار پارامتر مورد نظر، از طریق جستجوی فضای پارامترها انجام میشود. اگر خصوصیت پارامترها پسامی قابل آزمایش و تعداد جواب ها زیاد باشد این الگوریتم بسیار مناسب میباشد.

تصادفی نمودن کنترل: مسئله ای همانند مرتب سازی را در نظر بگیرید که برای حل آن الگوریتم های زیادی وجود دارد. اگر این الگوریتم ها دارای زمان اجرای متوسط خوب و در بدترین حالت دارای زمان اجرای نامناسب باشند استفاده یکی از آنها برای حل همه مسائل پر مخاطره میباشد. برای حل این مشکل میتوان یکی از الگوریتم های فوق را بطور تصادفی انتخاب و اجرا نمود.

نمونه برداری تصادفی: در بسیاری از مسائل، با احتمال زیاد میتوان خصوصیات یک مجموعه را از روی خصوصیات یک زیر مجموعه تصادفی از آن مجموعه بدست آورد. در اینگونه موارد یک زیر مجموعه بصورت تصادفی انتخاب میشود و از روی خصوصیات این زیر مجموعه، خصوصیات مجموعه اصلی بدست میاید. الگوریتم نزدیکترین همسایه از این نمونه میباشد.

ازبین بردن تقارن: در بسیاری از مسائل محاسبات توزیع شده، فرایند باید به توافقی برسند که این توافق از طریق الگوریتم های قطعی امکان پذیر نیست. با تصادفی نمودن فرایندها، الگوهای یکسان (تقارن) در رفتار فرایندها شکسته میشود و در نتیجه فرایندها میتوانند به توافق مورد نظر برسند. دسترسی ایستگاههای کاری در شبکه های محلی به محیط ارتباطی یک نمونه از این مسائل میباشد.

۳- الگوریتم های تصادفی برای تشخیص تناظر دو گراف

در این بخش شش الگوریتم تصادفی از نوع لاس وگاس که از جستجوی تصادفی استفاده میکنند برای حل مسئله تشخیص تناظر دو گراف پیشنهاد شده است. در ابتدا به بررسی روشهای مختلف ساختن گرافهای تصادفی و چگونگی محاسبه اختلاف بین دو گراف میپردازیم و در ادامه به ارائه الگوریتم های پیشنهادی میپردازیم.

معمولاً برای ساختن گراف تصادفی با تعداد گره های مشخص از یکی از دوروش زیر استفاده میشود. روش اول از یک عدد تصادفی برای مشخص نمودن وجود یا عدم وجود یک گره در گراف استفاده میکند. روش دوم با یک تعداد گره مشخص شروع میکند و بصورت تصادفی این گرهها را بین گره های مختلف قرار میدهد. در این مقاله از روش اول برای ساختن گرافها استفاده شده است.

یک گراف با وزن و جهت دار G را میتوان بصورت زوج $G = (V(G), W(G))$ نشان داد که در آن $V(G)$ مجموعه گره های گراف و $W(G)$ ماتریس همجواری گراف میباشد. در صورتیکه $|W(G)| > 0$ باشد کماتی از گره i به گره j با وزن $W_{ij}(G)$ وجود دارد. گراف های بدون جهت، دارای ماتریس همجواری، متقارن میباشد. جایگشت های مختلف^۱ سطرها (در نتیجه ستونهای متناظر) در ماتریس همجواری باعث تغییر ترتیب برچسب گره های گراف میگردد. بنابر این میتوان گفت دو گراف $G = (V(G), W(G))$ و $H = (V(H), W(H))$ متناظر هستند اگر و تنها اگر ترتیب برچسب گره های گراف H یک جایگشت از برچسب گره های گراف G باشد یعنی دو ماتریس همجواری $W(H)$ و $W(G)$ از طریق رابطه زیر بهم نگاشت داده میشوند [۸].

$$W(H) = P \cdot W(G) \cdot P^T \quad (۱)$$

که P ماتریس جایگشت میباشد. در هر سطر (ستون) این ماتریس تنها یک عدد ۱ وجود دارد و بقیه عناصر ماتریس صفر هستند. عضو P_{ij} از ماتریس P نشاندهنده نگاشت گره V_i از گراف G به گره V_j از گراف H میباشد. بر اساس مقدار ماتریس P ، نگاشت $\sigma: V(G) \rightarrow V(H)$ بصورت زیر تعریف میگردد.

$$\sigma = \{(v_i, v_j) \mid P_{ji} = 1, v_i \in V(G), v_j \in V(H)\} \quad \forall i, j = 1, 2, \dots, n \quad (2)$$

برای مثال اگر نگاشت σ بصورت $\sigma = \{(A, b), (B, d), (C, c), (D, a)\}$ باشد ماتریس جایگشت بصورت زیر خواهد شد.

$$P = \begin{bmatrix} 0 & 0 & 0 & 1 \\ 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 0 \\ 0 & 1 & 0 & 0 \end{bmatrix}$$

با استفاده از نگاشت σ ، خطای نگاشت دو گراف G و H را بصورت زیر تعریف میکنیم.

$$J(\sigma) = \|W(H) - P \cdot W(G) \cdot P^T\| \quad (3)$$

که $\|\cdot\|$ نرم ماتریس (هر نوع نرم) میباشد. بنابراین مسئله پیدا کردن تناظر بین دو گراف به حل معادله $J(\sigma) = 0$ تبدیل میشود. زمانیکه دو گراف بطور دقیق با هم متناظر نباشند (تناظر دو گراف با تصحیح خطا) مسئله پیدا کردن تناظر بین دو گراف به پیدا کردن کمینه تابع $J(\sigma)$ تبدیل میگردد. برای گراف با اندازه n ، محاسبه $J(\sigma)$ نیاز به زمانی از مرتبه $\theta(n^3)$ دارد. برای کم کردن هزینه اجرایی محاسبه $J(\sigma)$ ، میتوان نشان داد که تحت نگاشت σ ، رابطه زیر برقرار است.

$$[P \cdot W(G) \cdot P^T]_{ij} = [W(G)]_{\sigma(i), \sigma(j)} \quad (4)$$

که $[A]_{ij}$ عضو سطر i و ستون j ماتریس A میباشد. اگر در رابطه (۳) از نرم $\|\cdot\|_1$ بجای نرم $\|\cdot\|$ استفاده کنیم شکل ساده تری برای محاسبه مقدار اختلاف بین دو گراف G و H بدست میآید. برای این منظور خطای نگاشت گره k از گراف G به گره $\sigma(k)$ از گراف H بصورت زیر تعریف میشود.

$$J_k(\sigma) = \sum_{m=1}^n \left| [W(H)]_{k,m} - [W(G)]_{\sigma(k), \sigma(m)} \right| + \sum_{m=1}^n \left| [W(H)]_{m,k} - [W(G)]_{\sigma(m), \sigma(k)} \right| \quad (5)$$

در صورتیکه گراف بدون جهت باشد خطای نگاشت گره k برابر است با

$$J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n \left| [W(H)]_{k,m} - [W(G)]_{\sigma(k), \sigma(m)} \right| \quad (6)$$

و در نتیجه خطای تناظر دو گراف برای نگاشت σ بصورت زیر تعریف میگردد.

$$J(\sigma) = \sum_{k=1}^n J_k(\sigma) \quad (7)$$

با توجه به معادلات فوق روشن است که محاسبه $J_k(\sigma)$ و $J(\sigma)$ نیاز به زمانی از مرتبه $\theta(n^2)$ دارد. در ادامه این بخش شش الگوریتم تصادفی برای تشخیص تناظر گراف آورده شده است. تمامی این الگوریتم ها از نوع الگوریتم های لاس و گاس میباشد با این تفاوت که احتمال همگرایی به جواب و متوسط زمان اجرای این الگوریتم ها متفاوت میباشد. این الگوریتم ها از جستجوی تصادفی برای پیدا نمودن تناظر گراف استفاده میکنند. رویه کلی این الگوریتم ها در شکل ۲ نشان داده شده است.

الگوریتم شماره ۱: در این الگوریتم، ابتدا نگاشت اولیه σ بصورت تصادفی بین گراف های G و H برقرار میگردد. سپس زوج $(u, \sigma(u))$ بصورت تصادفی انتخاب میشود بطوریکه $u \in V(G)$ و $\sigma(u) \in V(H)$ میباشد. زوج $(u, \sigma(u))$ بصورتی انتخاب میشود که برای عدد تصادفی k مقدار $J_k(\sigma)$ ، کمین مقدار بزرگ را داشته باشد. اگر مقدار خطای حاصل از نگاشت $(J_k(\sigma))$ بزرگتر از مقدار آستانه (مقدار آستانه بصورت تطبیقی مشخص میگردد و مقدار آن در هر لحظه برابر است با میانگین خطای نگاشت برای تمامی گره ها) باشد گره u با گره v جایجا میشود. گره v بصورتی انتخاب میگردد که برای یک عدد تصادفی m ، $J_v(\sigma) + m$ کمین مقدار بزرگ داشته باشد. یعنی در نگاشت جدید (نگاشت σ') دو زوج $(u, \sigma(u))$ و $(v, \sigma(v))$ به دو زوج $(u, \sigma(v))$ و $(v, \sigma(u))$ تبدیل شده و زوج های دیگر بدون تغییر میمانند. این الگوریتم در شکل ۳ نشان داده شده است.

این الگوریتم برای گراف های کوچک مناسب میباشد ولی اگر اندازه گراف بزرگ شود این الگوریتم کارایی خود را از دست میدهد زیرا سطح تابع $J(\sigma)$ مملو از پستی و بلندی است و ممکن است الگوریتم مدت زیادی در حداقل های محلی این تابع گرفتار شود. دلیل دیگر افزایش زمان اجرا الگوریتم، تصمیم گیریهای کورکورانه میباشد که باعث میشود تا جایجایی های غلط زیادی صورت گیرد.

تابع $Select(k)$ برچسب گره ای (u) را بعنوان جواب برمیگرداند که مقدار خطای نگاشت این گره $(J_k(\sigma))$ کمین مقدار بزرگ را در مجموعه خطاهای نگاشت ها دارا باشد. در بیشتر موارد، اگر یک الگوریتم تصادفی بصورت بازگشتی صدا زده شود همراه با کاهش اندازه مسئله، احتمال همگرایی الگوریتم کاهش میابد. یک راه خوب، قطع عمل صدا زدن بازگشتی الگوریتم تصادفی و استفاده از یک الگوریتم قطعی بجای الگوریتم تصادفی است. در الگوریتم های ارائه شده در این مقاله، قطع عمل صدا زدن بازگشتی در انتخاب گره u انجام شده است. در این تابع اگر خطا از مقدار مشخصی کمتر شود بجای انتخاب تصادفی یک گره، گرهی انتخاب میگردد که بیشترین خطا را تولید نموده باشد.

الگوریتم شماره ۲: این الگوریتم مانند الگوریتم ۱ از جستجوی کورکورانه برای پیدا نمودن نگاشت استفاده میکند و دارای مشکلاتی همانند مشکلات الگوریتم ۱ میباشد با این تفاوت که بجای انتخاب گره v با کمین مقدار بزرگ $J_v(\sigma)$ این گره بصورتی انتخاب میگردد که $J_k(\sigma)$ دارای

بزرگترین مقدار باشد. جایجایی گره u یا گرهی که دارای بیشترین مقدار خطاست باعث کاهش بیشتر خطا در مقایسه با الگوریتم ۱ میگردد و این باعث میگردد که زمان متوسط اجرای این الگوریتم کاهش یابد. شکل ۴ الگوریتم ۲ را برای تناظر گراف نشان میدهد.

```
function GraphIsomorphism (G, H)
  Create a random mapping  $\sigma$ 
  repeat
    for  $m = 1$  to  $n$  do
       $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$ 
    end for
     $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range [1, N]
    if  $J_u(\sigma) > T$  then
       $U = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range [1, N]
      Swap ( $u, U$ )
    end if
  until  $J(\sigma) = 0$ 
  return  $\sigma$ 
end GraphIsomorphism
```

شکل ۳: الگوریتم ۱ برای تناظر دو گراف

```
function GraphIsomorphisms (G, H)
  Create a random mapping  $\sigma$ 
  repeat
    for  $m = 1$  to  $n$  do
      Compute  $J_m(\sigma)$  // Compute the error for each node
    end for
    Select a pair ( $u \in G, v \in H$ ) according to some criteria
    Reorder the mapping inorder to find global minimum of  $J(\sigma)$ 
  until ( $J(\sigma) = 0$ )
  return  $\sigma$ 
end GraphIsomorphisms
```

شکل ۴: الگوریتم تصادفی برای تناظر دو گراف

الگوریتم شماره ۳: این الگوریتم مانند الگوریتم ۲ میباشد با این تفاوت که اگر جایجایی دو گره u و v نسبت به گذشته خطای کمتری را تولید نماید این دو گره جایجا میگردد و در غیر اینصورت این نگاشت بهمان صورت گذشته باقی میماند. تعداد جایجایی های غلط این الگوریتم بسیار کمتر از الگوریتم ۲ میباشد و بهمین دلیل دارای متوسط زمان اجرای کمتری نسبت به الگوریتم ۲ میباشد. الگوریتم ۳ برای تناظر گراف در شکل ۵ آورده شده است.

الگوریتم شماره ۴: در این الگوریتم گره u از گراف G بصورتی انتخاب میگردد که خطای حاصل از نگاشت این گره، k امین مقدار بزرگ را داشته باشد. سپس گره v بصورت تصادفی از گراف H انتخاب میگردد. در صورتیکه تحت نگاشت σ ، گره های u و v با هم متناظر نباشند و خطای نگاشت حاصل از جایجایی u و v کمتر از مقدار آستانه ای و همچنین کمتر از خطای نگاشت σ باشد این دو گره جایجا میشوند. اگر تحت نگاشت σ ، گره های u و v با هم متناظر باشند و خطای نگاشت حاصل از جایجایی u و v بیشتر از مقدار آستانه ای باشد گره u با گرهی جایجا میگردد که کمترین خطا را تولید نماید. این الگوریتم در شکل ۶ آورده شده است. متوسط زمان اجرای این الگوریتم برای گراف های کوچک مناسب میباشد اما با بزرگ شدن اندازه گرافها، تعداد انتخاب ها زیاد میشوند و باعث زیاد شدن متوسط زمان اجرای الگوریتم میگردد. اما بدلیل اینکه نسبت به جستجوی کورکورانه الگوریتم های ۱ و ۲ تصمیم گیریهای مناسب تری را انجام میدهد از دو الگوریتم ۱ و ۲ بهتر است.

```
function GraphIsomorphisms (G, H)
  Create a random mapping  $\sigma$ 
  repeat
    for  $m = 1$  to  $n$  do
       $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$ 
    end for
     $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range [1, N]
    if  $J_u(\sigma) > T$  then
      MoveNode ( $u$ )
    end if
  until  $J(\sigma) = 0$ 
  return  $\sigma$ 
end GraphIsomorphisms
```

```
procedure MoveNode ( $u$ )
   $U = \text{Select}(1)$ 
  Create  $\sigma'$  from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $U$ 
  if  $J_u(\sigma) \geq J_u(\sigma')$  then
    Swap ( $u, U$ )
  end if
end MoveNode
```

شکل ۵: الگوریتم ۳ برای تناظر دو گراف

```
function GraphIsomorphisms (G, H)
  Create a random mapping  $\sigma$ 
  repeat
    for  $m = 1$  to  $n$  do
       $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$ 
    end for
     $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range [1, N]
    if  $J_u(\sigma) > T$  then
      MoveNode ( $u$ )
    end if
  until  $J(\sigma) = 0$ 
  return  $\sigma$ 
end GraphIsomorphisms
```

```
procedure MoveNode ( $u$ )
   $U = \text{Select}(1)$  // The largest element
  Swap ( $u, U$ )
end MoveNode
```

شکل ۶: الگوریتم ۴ برای تناظر دو گراف

الگوریتم شماره ۵: این الگوریتم مانند الگوریتم ۴ میباشد اما بجای انتخاب تصادفی گره v از بین همه گره های گراف H ، گرهی انتخاب میگردد که خطای آن در نگاشت σ ، k امین مقدار بزرگ را داشته باشد. بنابراین نسبت به الگوریتم ۴ (که تعداد زیادی از انتخابهایش شرایط جایجایی را

ندارند) از تعداد انتخاب های کمتری برای پیدا نمودن جواب استفاده میکنند. بنابراین دارای متوسط زمان اجرای کمتری نسبت به الگوریتم ۴ میباشد. شکل ۷ این الگوریتم را نشان میدهد.

```
function GraphIsomorphism (G, H)
    Create a random mapping  $\sigma$ 
    repeat
        for  $m = 1$  to  $n$  do
             $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$  end for
        end for
         $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range  $[1, N]$ 
         $v = \sigma(\text{Select}(\text{random}(N)))$ 
        Create  $\sigma'$  from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $\sigma^{-1}(v)$ 
        if  $J_u(\sigma') < T$  then
            if  $s(u) < v$  then
                Swap ( $u, \sigma^{-1}(v)$ )
            end if
        else
            if  $s(u) = v$  then
                MoveNode ( $u$ )
            end if
        end if
    until  $J(\sigma) = 0$ 
end GraphIsomorphism

procedure MoveNode (u)
    BestError =  $J_u(\sigma)$ 
    BestNode =  $u$ 
    for  $U = 1$  to  $n$  do
        Create  $\sigma'$  from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $U$ 
        if  $J_u(\sigma') < \text{BestError}$  then
            BestError =  $J_u(\sigma')$ 
            BestNode =  $U$ 
        end if
    end for
    Swap ( $u, U$ )
end MoveNode
```

شکل ۷: الگوریتم ۵ برای تناظر دو گراف

```
function GraphIsomorphism (G, H)
    Create a random mapping  $\sigma$ 
    repeat
        for  $m = 1$  to  $n$  do
             $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$ 
        end for
         $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range  $[1, N]$ 
         $v = \sigma(\text{random}(n))$ 
        Create  $\sigma'$  from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $\sigma^{-1}(v)$ 
        if  $J_u(\sigma') < T$  then
            if  $\sigma(u) < v$  and  $J_u(\sigma') < J_u(\sigma)$  then
                Swap ( $u, \sigma^{-1}(v)$ )
            end if
        else
            if  $\sigma(u) = v$  then
                MoveNode ( $u$ )
            end if
        end if
    until  $J(\sigma) = 0$ 
end GraphIsomorphism

procedure MoveNode (u)
    BestError =  $J_u(\sigma)$ 
    BestNode =  $u$ 
    for  $U = 1$  to  $n$  do
        Create  $\sigma'$  from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $U$ 
        if  $J_u(\sigma') < \text{BestError}$  then
            BestError =  $J_u(\sigma')$ 
            BestNode =  $U$ 
        end if
    end for
    Swap ( $u, U$ )
end MoveNode
```

شکل ۶: الگوریتم ۴ برای تناظر دو گراف

الگوریتم شماره ۶: این الگوریتم تلفیقی از الگوریتم های ۳ و ۵ میباشد و بدین وسیله احتمال انتخاب گره صحیح u افزایش میابد. در این الگوریتم یکی از گره هایی که بیشترین خطا را در نگاشت σ تولید نموده است انتخاب میگردد و این گره با احتمال زیاد گره مناسب خود را پیدا میکند. بنابراین نسبت به دو الگوریتم ۳ و ۵ از متوسط زمان اجرای کمتری برخوردار است. این الگوریتم در A نشان داده شده است.

الگوریتمهای تناظر دو گراف با تصحیح خطا: همه الگوریتم های فوق را میتوان برای گراف های دارای اغتشاش بکار برد تنها با این تفاوت که شرط پایان را باید بصورتی مشخص نماییم که زمان اجرای الگوریتم پس از پیدا نمودن تناظر بهینه محدود باشد. با توجه به اینکه در الگوریتم های تصادفی احتمال گرفتاری در حداقل های محلی بسیار کم (و در بیشتر موارد غیر ممکن) میباشد (زیرا از اطلاعات محلی برای پیدا نمودن جواب بهینه استفاده نمیکند) بنابر این اگر مدت زیادی الگوریتم نتواند جواب را تغییر دهد این جواب بمنزله جواب بهینه است. این مدت برای الگوریتم های فوق متفاوت میباشد. برای نمونه در شکل ۹ الگوریتم ۶ گونه ای اصلاح گردیده است که علاوه بر گرافهای بدون اغتشاش، برای گراف های دارای اغتشاش نیز قابلیت اجرا داشته باشد.

۴- نتایج شبیه سازیها

در این بخش الگوریتم های فوق روی گراف های مختلف و با اندازه های متفاوت آزمایش شده اند و نتایج آن درجداول زیر آمده است. در این مقاله از روش اول برای ساختن گراف تصادفی با وزن و بدون جهت G استفاده شده است که در آن اعداد تصادفی در فاصله $[0, 99]$ بعنوان وزن هر کمان اختصاص داده میشود و وزن صفر بمعنای عدم وجود کمان میباشد. با تغییر تصادفی برجسب n گره از گراف G ، گراف H تولید میگردد. در تمامی آزمایشهای زیر هر الگوریتم روی ۱۰ گراف یکسان اجرا شده است تا توزیع زمان اجرای الگوریتم ها مشخص گردد و مقدار متوسط تکرار حلقه repeat-until و تعداد اجراهایی که همگرا نشده اند در جدول ۱ آورده شده است. در این آزمایشها، مقدار آستانه بصورت تطبیقی مشخص میگردد و مقدار آن در هر لحظه برابر است با میانگین خطای نگاشت برای تمامی گره ها. برای تولید گرافهای دارای اغتشاش، وزن هر کمان را با عددی تصادفی در فاصله $[-X, X]$ جمع میشود که X درصد اغتشاش میباشد.

```

function ErrorCorrectingGraphIsomorphism (G, H)
  Create a random mapping  $\sigma$ 
  repeat
    for  $m = 1$  to  $n$  do
       $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$ 
    end for
     $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range  $[1, N]$ 
    if  $J_u(\sigma) > T$  then
      MoveNode( $u$ )
    end if
  until  $J(\sigma) = 0$  or for long period  $J(\sigma)$  is constant
end ErrorCorrectingGraphIsomorphism
procedure MoveNode( $u$ )
  BestError =  $J_u(\sigma)$ 
  BestNode =  $u$ 
  for  $U = 1$  to  $n$  do
    Create  $\sigma'$  from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $U$ 
    if  $J_U(\sigma') < \text{BestError}$  then
      BestError =  $J_U(\sigma')$ 
      BestNode =  $U$ 
    end if
  end for
  Swap( $u, U$ )
end MoveNode

```

شکل ۹: الگوریتم تناظر دو گراف با تصحیح خطا

```

function GraphIsomorphism (G, H)
  Create a random mapping  $\sigma$ 
  repeat
    for  $m = 1$  to  $n$  do
       $J_k(\sigma) = 2 \times \sum_{m=1}^n |W(H)_{k,m} - W(G)_{\sigma(k), \sigma(m)}|$ 
    end for
     $u = \text{Select}(\text{random}(N))$  // random number in range  $[1, N]$ 
    if  $J_u(\sigma) > T$  then
      MoveNode( $u$ )
    end if
  until  $J(\sigma) = 0$ 
end GraphIsomorphism
procedure MoveNode( $u$ )
  BestError =  $J_u(\sigma)$ 
  BestNode =  $u$ 
  for  $U = 1$  to  $n$  do
     $\sigma'$  is new mapping, which derived from  $\sigma$  by swapping  $u$  and  $U$ 
    if  $J_U(\sigma') < \text{BestError}$  then
      BestError =  $J_U(\sigma')$ 
      BestNode =  $U$ 
    end if
  end for
  Swap( $u, U$ )
end MoveNode

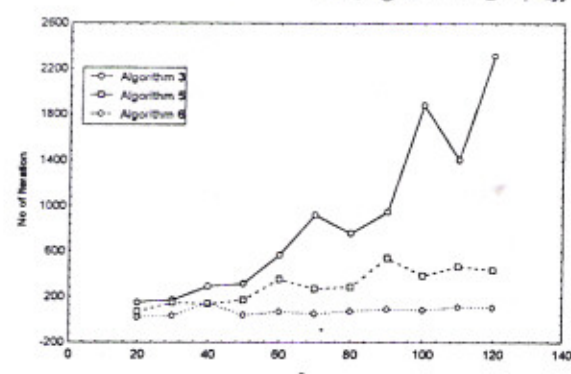
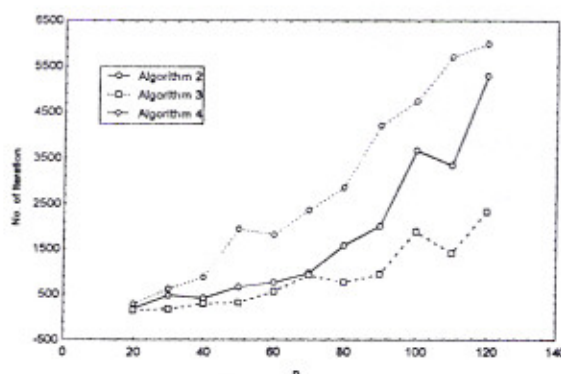
```

شکل ۸: الگوریتم ۶ برای تناظر دو گراف

جدول ۱: متوسط تعداد تکرار حلقه repeat-until الگوریتم های تصادفی تناظر دو گراف برای ده اجرای مختلف

الگوریتم اندازه گراف	متوسط تکرار الگوریتم						تعداد اجراهای همگرا نشده					
	۱	۲	۳	۴	۵	۶	۱	۲	۳	۴	۵	۶
۲۰	۴۲۴	۱۸۹	۱۵۱	۲۸۷	۶۵	۱۸	۰	۱	۰	۰	۰	۰
۳۰	۲۳۸	۲۷۹	۱۷۳	۶۲۰	۱۵۱	۳۳	۰	۰	۰	۰	۰	۰
۴۰	۵۵۴	۴۱۹	۲۹۲	۸۷۳	۱۳۵	۱۴۵	۰	۱	۰	۰	۰	۰
۵۰	۵۹۳	۶۶۶	۳۱۵	۱۹۳۴	۱۷۱	۳۷	۰	۰	۰	۰	۰	۰
۶۰	۱۲۸۰	۷۵۹	۵۶۸	۱۸۱۲	۳۵۳	۶۹	۰	۰	۰	۰	۰	۰
۷۰	۲۹۷۶	۹۶۴	۹۲۳	۲۳۵۵	۲۶۸	۴۹	۰	۰	۰	۰	۰	۰
۸۰	۳۵۳۳	۱۵۸۱	۷۶۰	۲۸۶۱	۲۸۶	۷۳	۰	۰	۰	۰	۰	۰
۹۰	۲۴۷۷	۲۰۰۷	۹۴۸	۴۲۰۰	۵۴۴	۹۱	۰	۰	۱	۰	۰	۰
۱۰۰	•	۳۶۵۶	۱۸۸۱	۴۷۳۱	۳۸۵	۸۴	۱۰	۰	۰	۰	۰	۰
۱۱۰	•	۲۳۴۰	۱۴۰۶	۵۷۱۲	۴۴۵	۱۰۹	۱۰	۳	۰	۰	۰	۰
۱۲۰	•	۵۲۸۰	۲۳۱۵	۵۹۹۱	۴۳۶	۱۰۵	۱۰	۰	۰	۰	۰	۰

الگوریتم ۱ برای گراف های بزرگتر از ۱۰۰ گره در ۱۰۰۰۰ تکرار حلقه همگرا نمیشود. شکل ۱۰ متوسط تعداد تکرار های حلقه repeat-until را برای الگوریتم های ۲ تا ۶ نشان میدهد.



شکل ۱۰: متوسط تعداد تکرار های حلقه repeat-until

با توجه به شکل ۱۰ میتوان گفت که متوسط زمان اجرای الگوریتم های ۱ تا ۴ از مرتبه $O(n^4)$ و متوسط زمان اجرای الگوریتم های ۵ و ۶ از مرتبه $O(n^3)$ میباشد. جدول ۲ متوسط تعداد تکرار حلقه repeat-until و تعداد اجرا های همگرا نشده و خطا پس از همگرایی الگوریتم تناظر دو گراف با تصحیح خطا برای در صد اغتشاش های مختلف را نشان میدهند. برای جزئیات بیشتر درباره شبیه سازیها به مرجع [۱۴] مراجعه شود.

جدول ۲: متوسط تعداد تکرار حلقه repeat-until الگوریتم تناظر دو گراف با تصحیح خطا برای اغتشاشهای مختلف

اغتشاش	اندازه گراف	۲۰	۳۰	۴۰	۵۰	۶۰	۷۰	۸۰	۹۰	۱۰۰	۱۱۰	۱۲۰
٪۵	متوسط تکرار الگوریتم	۱۱۶	۴۳۲	۶۷	۱۳۸	۲۲۹	۸۵	۱۱۵	۱۲۲	۱۲۵	۱۱۲	۱۵۴
	اجراهای همگرا نشده	۰	۰	۱	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰
	خطا پس از همگرایی	۱۷۹۶	۴۵۱۶	۷۶۲۰	۱۲۱۵۶	۱۷۲۳۲	۲۳۷۳۶	۳۰۹۶۰	۳۹۶۶۰	۴۸۳۹۸	۵۹۲۴۶	۷۰۳۷۶
٪۱۰	متوسط تکرار الگوریتم	۱۶	۶۵	۲۳	۳۸	۵۶	۱۲۲	۹۲	۷۱	۱۲۲	۶۷	۱۲۰
	اجراهای همگرا نشده	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۱	۰	۰
	خطا پس از همگرایی	۳۷۱۲	۸۹۳۸	۱۵۱۰۴	۲۴۰۰۶	۳۴۴۶۴	۴۷۵۵۴	۶۱۷۹۸	۷۸۳۹۸	۹۸۲۲۴	۱۱۷۰۴۰	۱۳۹۱۴۶
٪۱۵	متوسط تکرار الگوریتم	۹۳	۱۶۰	۶۴	۷۱	۱۱۹	۱۰۷	۱۰۷	۸۹	۱۵۶	۲۰۴	۱۳۱
	اجراهای همگرا نشده	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰	۰
	خطا پس از همگرایی	۵۵۳۸	۱۳۸۵۶	۲۲۹۴۶	۳۵۹۴۰	۵۲۱۲۴	۷۰۰۰۰	۹۱۷۷۶	۱۱۵۷۷۰	۱۴۴۵۹۶	۱۷۵۹۳۸	۲۰۸۱۳۲

۵- نتیجه گیری

در این مقاله شش الگوریتم تصادفی برای مسئله تناظر دو گراف ارائه شده است. آزمایشهای مختلف نشان میدهند که برای گراف با اندازه n ، بعضی از این الگوریتم ها دارای پیچیدگی از مرتبه $O(n^4)$ و بعضی دیگر دارای پیچیدگی از مرتبه $O(n^3)$ میباشد. با توجه به اینکه الگوریتم Backtracking دارای پیچیدگی زمانی از مرتبه $O(n!)$ میباشد الگوریتم های پیشنهاد شده در مقایسه با الگوریتم Backtracking بهبود قابل ملاحظه ای را در مرتبه بزرگی نشان میدهند. زمانی که گراف ها دارای اغتشاش باشند مسئله بسیار پیچیده تر میباشد ولی شبیه سازیها نشان میدهند که مرتبه بزرگی الگوریتم تصادفی ۶ برای گراف های با اغتشاش و بدون اغتشاش یکسان است.

۶- مراجع

- [1] Abadir, M.S. and Ferguson, J., "An Improved Layout Verification Algorithm", Proc. of IEEE European Int. Conf. on Design and Automation, pp. 391-395, 1990.
- [2] Maurer, P.M. and Schapira, A.D., "A Logic-To-Logic Comparator for VLSAI Layout Verification", IEEE Trans. on Computer-Aided Design of Integrated Circuits and Systems, Vol. 7, No. 8, pp. 897-907, 1988.
- [3] Huang, K.-T. and Overhauser, D., "A Novel Graph Algorithm for Circuit Recognition", Proc. of IEEE Int. Symposium on Circuits and Systems, pp. 1695-1698, 1995.
- [4] Petrank, E. and Roth, R.M., "Is Code Equivalence easy to decide", IEEE Trans. on Information Theory, Vol. 43, No. 5, pp. 1602-1604, 1997.
- [5] Schalkoff, R. J., *Pattern Recognition: Statistical, Structural and Neural Approaches*, John Wiley, New York, 1992.
- [6] Cinque, L., Yasuda, D., Shapiro, L. G., Tanimoto, S., and Allen, B., "An Improved Algorithm for Relational Distance Graph Matching", Pattern Recognition, Vol. 29, No. 2, pp. 349-359, 1996.
- [7] Wilson, R. C. and Hancock, E. R., "Structural Matching by Discrete Relaxation", IEEE Trans. on Pattern Analysis and Machine Vision, Vol. 19, No. 6, pp. 634-648, 1997.
- [8] Wang, Y., Fan, K., and Horng, J., "Genetic-Based Search for Error-Correcting Graph Isomorphism", IEEE Trans. on Systems, Man, and Cybernetics-Part B: Cybernetics, Vol. 27, No. 4, pp. 588-597, 1997.
- [9] Depiero, F., Trivedi, M., and Serbin, S., "Graph Matching Using Direct Classification of Node Attendance", Pattern Recognition, Vol. 29, No. 6, pp. 1031-1048, 1996.
- [10] Agusa, K., Fujita, S., Yamashita, M., and Ae, T., "On Neural Networks for Graph Isomorphism Problem", Proc. of RNN/IEEE Int. Symposium on Neuroinformatics and Neurocomputers, pp. 1142-1148, 1992.
- [11] Kremer, M. and Dhawan, A. P., "Application of Genetic Algorithms in Graph Matching", Proc. of IEEE Int. Conf. on Conference on Neural Networks (ICNN94), pp. 3872-3876, 1994.
- [12] Gupta, R., Smolka, S. A., and Bhaskar, S., "On Randomization in Sequential and Distributed Algorithms", ACM Computing Surveys, Vol. 26, No. 1, pp. 7-85, 1994.
- [13] Brassard, G. and Bratley, P., *Algorithmics: Theory and Practice*, Printce-Hall, 1988.
- [14] Beigy, H. and Meybodi, M. R., "Randomized Las Vegas Algorithms for Graph Isomorphism", Technical Report, Computer Eng. Dept., Amirkabir University of Technology, Tehran, Iran, 1998.



هفتمین کنفرانس مهندسی برق ایران

مرکز تحقیقات مخابرات ایران ۲۷ - ۲۹ اردیبهشت ماه ۱۳۷۸

مجموعه مقالات

کامپیوتر

