

Ottimizzazione spaziale dell'algoritmo di Held – Karp per la risoluzione del TSP e comparazione con l'algoritmo di Christofides

Michele Maione¹

1 – Abstract

Ho opportunamente modificato l'algoritmo di programmazione dinamica di Held – Karp per risparmiare memoria. Tramite l'uso di alberi rosso – neri, e generando i sotto-percorsi in un determinato ordine, sono riuscito a liberare memoria durante l'esecuzione risparmiando il 15%. Il risparmio di memoria si traduce in una maggiore velocità di esecuzione fisica (per via del paging) e in un aumento del massimo numero di nodi elaborabili.

Ho implementato poi l'algoritmo di approssimazione di Christofides per il TSP euclideo, per fare una comparazione con quello di Held – Karp.

2 – Introduzione

Il problema del commesso viaggiatore (TSP, Traveling Salesman Problem) è trovare il percorso minimo passante per un insieme di città, tale che, si passi una ed una sola volta per la stessa città, e si ritorni alla città di partenza. Originariamente, il problema era trovare il tour più breve di tutte le capitali degli Stati Uniti.

Matematicamente può essere rappresentato come un grafo pesato. Se il grafo è diretto allora il TSP è definito asimmetrico. Il problema consiste nel trovare un ciclo hamiltoniano a costo minimo sul grafo, purtroppo è un problema NP-Hard, e viene quindi, principalmente, calcolato tramite approssimazione.

Ad ogni arco del grafo $G=(V, E)$ è associato un peso c_{ij} , e una variabile $x_{ij}=\{0, 1\}$ che indica se l'arco appartiene al percorso. La formulazione matematica del problema è:

$$\min \sum_{1 \leq i < j \leq n} (c_{ij} \cdot x_{ij})$$

Minimizzazione costo del percorso

S.T.

$$\sum_{j>i} (x_{ij}) + \sum_{j<i} (x_{ji}) = 2$$

$$(i=1, \dots, n)$$

Ogni nodo ha grado entrante 1 e grado uscente 1

$$\sum_{i,j \in S; i < j} (x_{ij}) \leq |S| - 1$$

$$(\forall S \subset \{2, \dots, n\})$$

Assenza di sotto-percorsi

$$x_{ij} \in \{0, 1\}$$

Arco è presente o non presente

3 – Algoritmo di Held – Karp

L'algoritmo **Held – Karp**, è un algoritmo di programmazione dinamica proposto nel 1962 per risolvere il TSP. L'algoritmo si basa su una proprietà del TSP: ogni sotto-percorso di un percorso di minima distanza è esso stesso di minima distanza; quindi calcola le soluzioni di tutti i sotto-problemi partendo dal più piccolo. Purtroppo non possiamo sapere quali sotto-problemi dobbiamo risolvere, quindi li risolviamo tutti.

¹ Michele Maione - 931468 - michele.maione@studenti.unimi.it, Ottimizzazione Combinatoria, A/A 2019-2020, Università degli Studi di Milano, via Celoria 18, Milano, Italia.

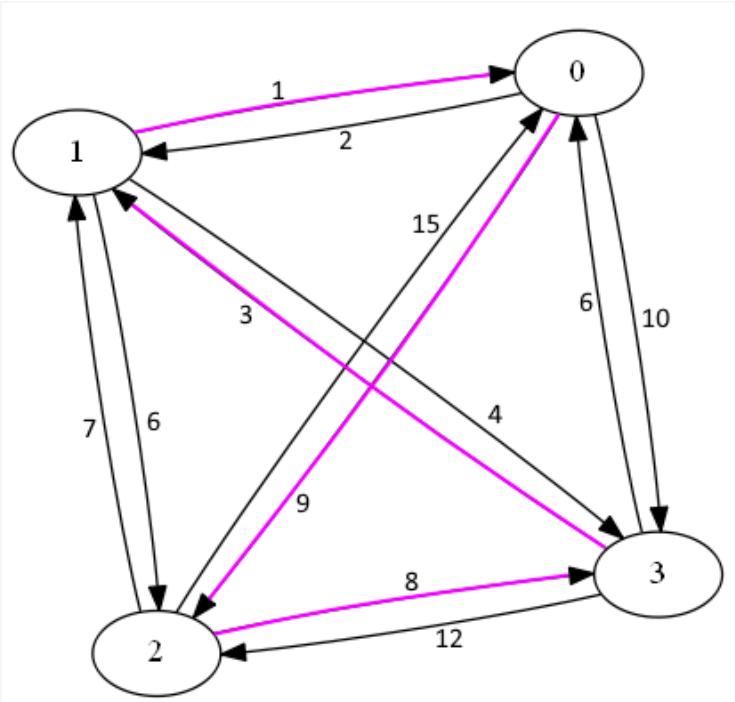


Figura 1: aTSP su 4 nodi

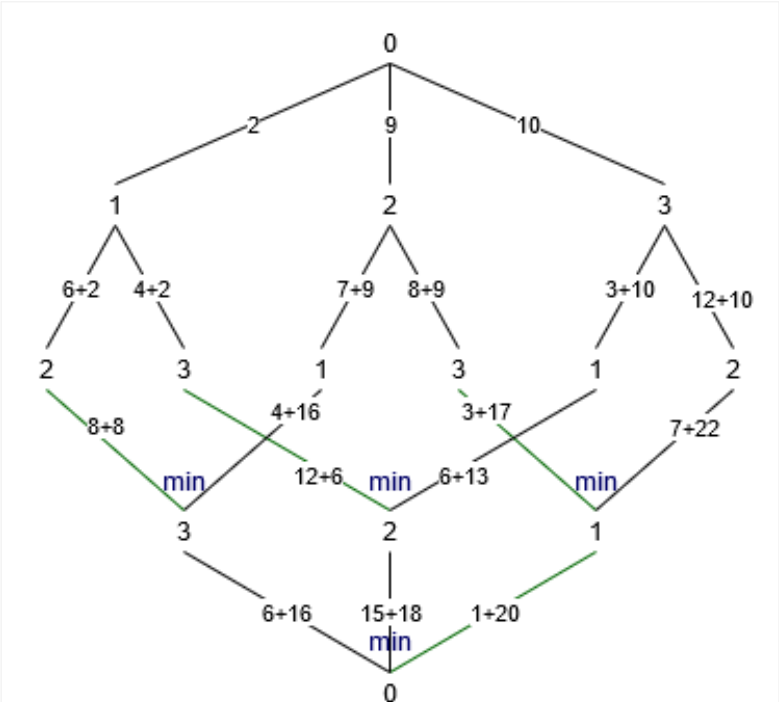


Figura 2: esecuzione algoritmo di Held – Karp

3.1 – Ottimizzazione

Le ottimizzazioni che sono state fatte riguardano la liberazione della memoria, e le strutture dati utilizzate per memorizzare i dati.

3.1.1 – Liberazione memoria

Ci sono due ottimizzazioni spaziali che possono essere fatte durante l’esecuzione:

1. Alla fine dell’elaborazione di una cardinalità s , si possono eliminare gli elementi della cardinalità $s - 2$ (rigo 38);
2. Prima dell’elaborazione di un set, si possono eliminare gli elementi appartenenti alla cardinalità $s - 1$, che hanno il primo elemento minore dal primo elemento del set attuale (rigo 28).

In questa tabella di esempio, di 5 nodi, ho colorato i set che dipendono tra di loro. Resta il fatto che dipendono solo da quelli della cardinalità precedente.

Cardinalità	Set
1	{1}, {2}, {3}, {4}, {5}
2	{1,2}, {1,3}, {1,4}, {1,5}, {2,3}, {2,4}, {2,5}, {3,4}, {3,5}, {4,5}
3	{1,2,3}, {1,2,4}, {1,2,5}, {1,3,4}, {1,3,5}, {1,4,5}, {2,3,4}, {2,3,5}, {2,4,5}, {3,4,5}
4	{1,2,3,4}, {1,2,3,5}, {1,2,4,5}, {1,3,4,5}, {2,3,4,5}
5	{1,2,3,4,5}

3.1.2 – Strutture dati

L’algoritmo ha bisogno di memorizzare una tupla formata da: set, nodo, costo, percorso. La soluzione più semplice sarebbe stata quella di utilizzare una matrice, ma sarebbe stata sparsa, per via della memorizzazione del set. Ho scelto di codificare i set con questa funzione: $\text{Hash}(S) : \mathbb{N}^n \rightarrow \mathbb{N} = \sum 2^i : \forall i \in S$. Questo mi ha permesso di utilizzare 32bit per memorizzare il set in modo univoco.

Ho utilizzato un **albero rosso – nero**, usando come **chiave** l'intero generato come sopra, e come **valore** il puntatore ad un altro albero rosso – nero. Quest'ultimo ha come **chiave** il numero del nodo, e come **valore** il puntatore ad una **tupla** che contiene **costo** e **percorso**. L'albero assicura le funzioni di inserimento, cancellazione e ricerca in $O(\log n)$.

Per ogni nuova cardinalità da elaborare, creo un nuovo albero, e lo inserisco in una **coda** di dimensione 2, poiché ogni elaborazione ha bisogno solo dell'elaborazione precedente, quindi al massimo ci sono 2 cardinalità in memoria.

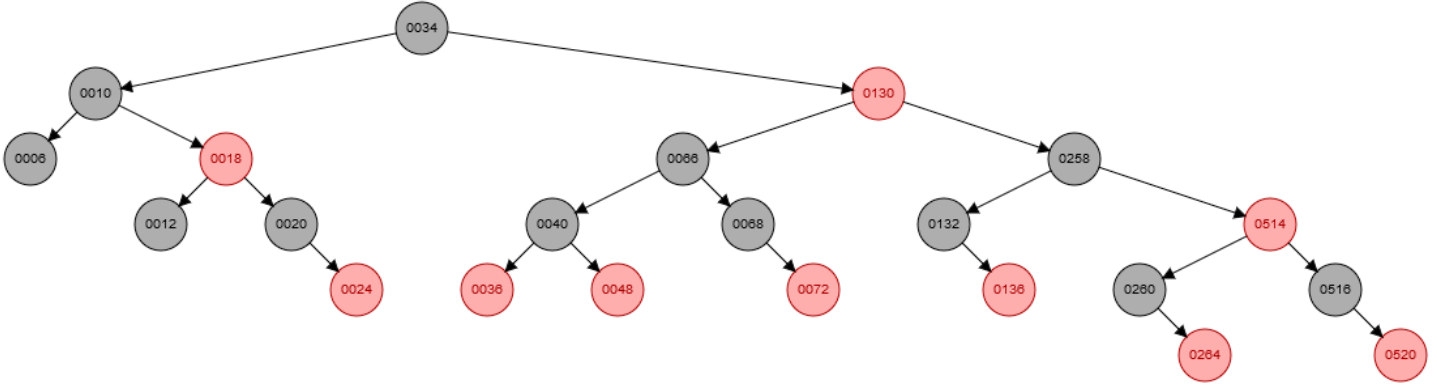


Figura 3: Albero rosso – nero contenente le rappresentazioni in **int32** dei sets

3.2 – Pseudo-codice

```

01 info = record
02     cost: int
03     π: List<int>
04
05 MemoryTree: RBTREE<int, RBTREE<int, info>>
06 Q: Queue<MemoryTree>
07 C, P: MemoryTree
08
09 function Hash(Set<int> S): int
10     for i in S:
11         hash = hash + 2i
12     return code
13
14 procedure aTSP-Held-Karp
15     C = Q.enqueue(new MemoryTree())
16
17     for k = 1 to n - 1:
18         C(Hash({k}), k) = d0,k
19
20     for s = 2 to n - 1
21         P = C
22         C = Q.enqueue(new MemoryTree())
23
24         for S in {1, ..., n - 1} and |S| = s
25             if i < S[0]:
26                 P.delete(Hash({S[0], ..., n - 1}))
27
28                 for k in S
29                     C[S, k].cost = minm≠k, m∈S(P[Hash(S\{k})][m].cost + dm,k)
30                     C[S, k].π = P[Hash(S\{k})][m].π + m
31
32                 i = S[0]
33
34         Q.dequeue()
35
36     return mink≠0(C[Hash({1, ..., n - 1})][k] + dk,0)

```

4 – Algoritmo di Christofides

L'algoritmo Christofides è un algoritmo del 1976 per trovare soluzioni approssimative al problema del TSP euclideo. È un algoritmo di approssimazione che garantisce un fattore $3/2$ sulla soluzione ottima. L'algoritmo esegue i seguenti passi:

1. T = albero ricoprente minimo del grafo G ;
2. O = insieme dei nodi con grado dispari in T ;
3. M = accoppiamento perfetto di peso minimo sul sotto-grafo indotto di G , usando i nodi O ;
4. H = multi-grafo connesso formato dagli archi di M e T . Ogni vertice ha grado pari;
5. C = circuito euleriano su H ;
6. Z = circuito hamiltoniano da C , saltando i vertici ripetuti.

Z sarà la soluzione del TSP.

4.1 – Implementazione

Poiché gli algoritmi interni: albero ricoprente minimo, accoppiamento perfetto di peso minimo, circuito euleriano e percorso hamiltoniano sono stati scritti, in questo progetto, solamente per essere usati in questo algoritmo, ho deciso di ottimizzarli, utilizzando una out-star in comune, così da non dover allocare e de-allocare vari oggetti.

- MinimumSpanningTree: uso l'algoritmo di Prim, e creo l'out-star.
- OddDegreeVertex: creo un vettore di vertici di grado dispari
- MinimumWeightedPerfectMatching: ho utilizzato un algoritmo goloso per calcolare l'accoppiamento perfetto pesato, eseguito in $O(V^2)$.
- FindEulerCircuit: trovo un circuito euleriano.

4.2 – Pseudo-codice

```

01 Adj: List<int>[N]
02
03 procedure sTSP-Christofides
04     MinimumSpanningTree()
05     O = OddDegreeVertex()
06     WeightedPerfectMatching(O)
07     C = FindEulerCircuit(H)
08     return HamiltonianPath(C)

```

5 – Algoritmo 2-approssimato (Cormen)

L'algoritmo approssimato è un 2-approssimato con tempo polinomiale per il problema del commesso viaggiatore con la disuguaglianza triangolare. L'algoritmo esegue i seguenti passi:

1. Seleziona un vertice r come radice;
2. Usa l'algoritmo di Prim per calcolare un albero di connessione minimo T ;
3. Sia H una lista di vertice, ordinata in base a quando un vertice viene visitato per primo in un attraversamento anticipato di T ;
4. Ritorna il ciclo hamiltoniano da H .

6 – Risultati ottenuti

6.1 – Algoritmo di Held – Karp

I risultati ottenuti sono stati migliori a livello di memoria utilizzata. Ci sono stati miglioramenti nei tempi d’esecuzione, solo nei casi di saturazione della memoria RAM che sopraggiunge dopo, e posticipa l’attivazione del paging su disco. Si è riuscito anche ad elaborare, con gli stessi computer, 25 nodi, mentre l’algoritmo non ottimizzato ne elaborava al massimo 21.

6.1.1 – Memoria allocata

La complessità spaziale ottenuta con le modifiche apportate è il 75% di quella originaria $S(n)=O(2^n\sqrt{n})$.

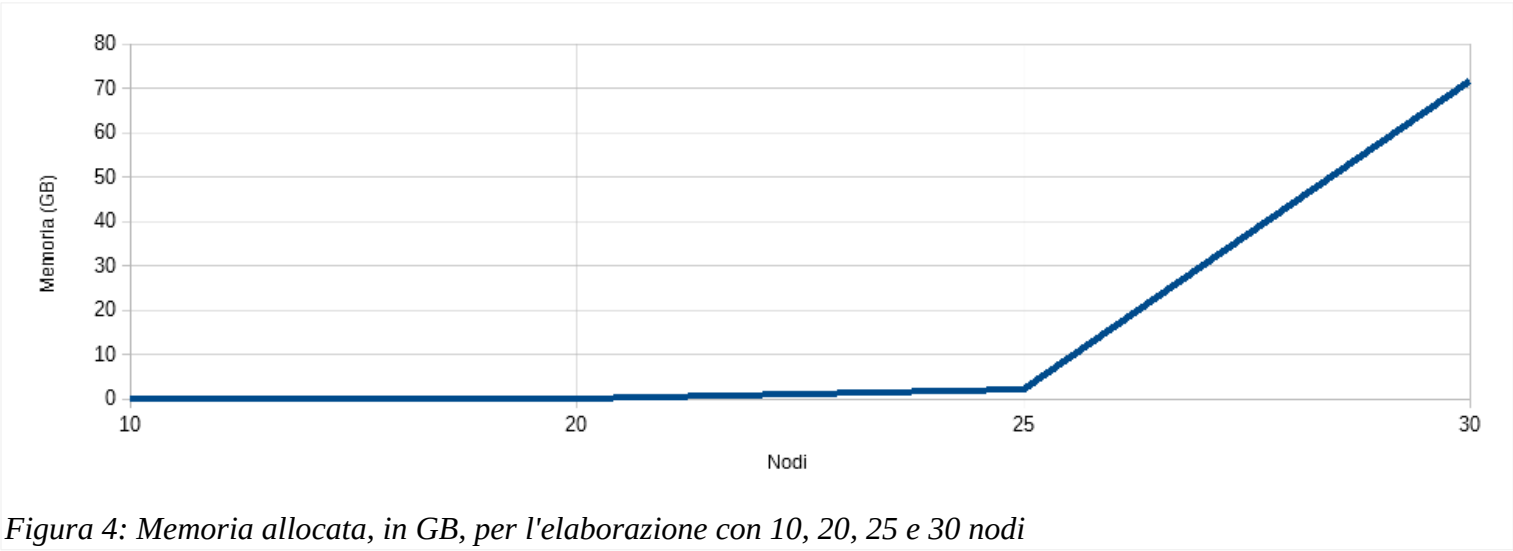


Figura 4: Memoria allocata, in GB, per l’elaborazione con 10, 20, 25 e 30 nodi

6.1.2 – Tempi d’esecuzione

L’algoritmo ha complessità temporale $T(n)=O(2^n n^2)$, che è esponenziale, ma il vero problema è la sua complessità spaziale $S(n)=O(2^n\sqrt{n})$, che obbliga il sistema operativo al paging e ad un rallentamento dell’elaborazione.

6.1.2.1 – Computer

I computer utilizzati sono stati 4, la maggior parte quad-core.

Ho implementato una versione multithread dell’algoritmo, che eseguiva le righe 30-33, in thread separati. Purtroppo il cambio di contesto e l’impossibilità di liberare la memoria basata sul contenuto dei set (liberazione memoria modalità 2), peggiorava i tempi d’esecuzione su tutti i problemi provati.

CPU	CPU GHz	RAM	HD	OS
AMD Ryzen5 2500U	2.00	8GB DDR4	SSD	Windows 10
Intel Celeron J1900	2.00	8GB DDR3	SSD	Windows 10
Intel Core2 Quad Q6600	2.40	4GB DDR2	SSD	Windows 10
Intel Core2 Duo E6550	2.33	4GB DDR2	SSD	Windows 10

6.1.2.2 – Risultati

I risultati ottenuti, come accennato in precedenza, lo rendono non utilizzabile per problemi con più di 30 nodi.

PC	Nodi	Tempo
Core2 Quad	20	00'07"27
Core2 Duo	20	00'07"89
Ryzen5	20	00'08"47
Celeron	20	00'13"43
Ryzen5	25	14'51"70
Celeron	25	31'14"42

Nell’immagine seguente i tempi d’esecuzione su un processore Ryzen5. Si passa da 9 secondi per un grafo di 20 nodi a 15 minuti per un grafo di 25 nodi. Il problema risiede nel fatto che fino a 20 nodi l'algoritmo viene eseguito sulla RAM, mentre per grafi più grandi viene attivato il paging.

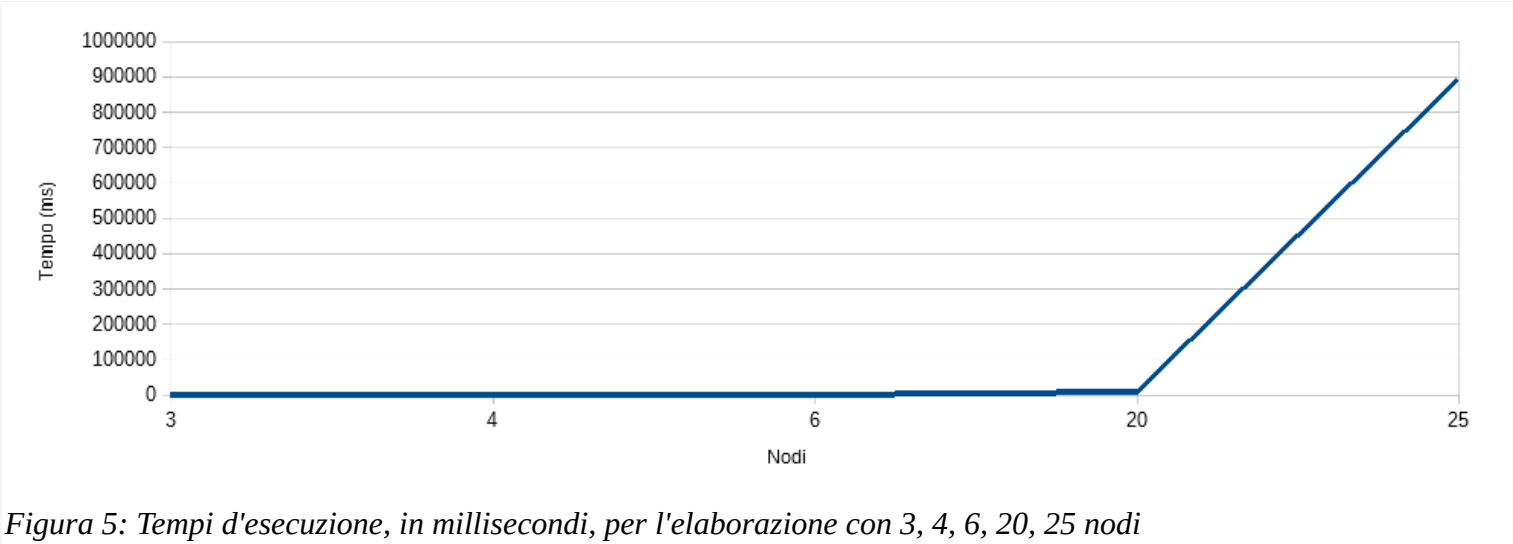


Figura 5: Tempi d'esecuzione, in millisecondi, per l'elaborazione con 3, 4, 6, 20, 25 nodi

6.2 – Algoritmo di Christofides & algoritmo 2-approssimato (Cormen)

Ho testato su varie istanze da 4, 6, 10, 15 e 20 nodi, di grafi euclidei casuali, l’errore medio per l’algoritmo di Christofides è comunque sotto il fattore massimo 3/2.

Nodi	Errore medio Christofides	Errore medio 2-approssimato
4	0%	0%
6	4,2%	2,56%
10	9,29%	13,19%
15	10,72%	21,50%
20	11,01%	15,55%

Nel seguente grafo da 6 nodi si può notare dove l’algoritmo di Christofides sceglie un tour peggiore.

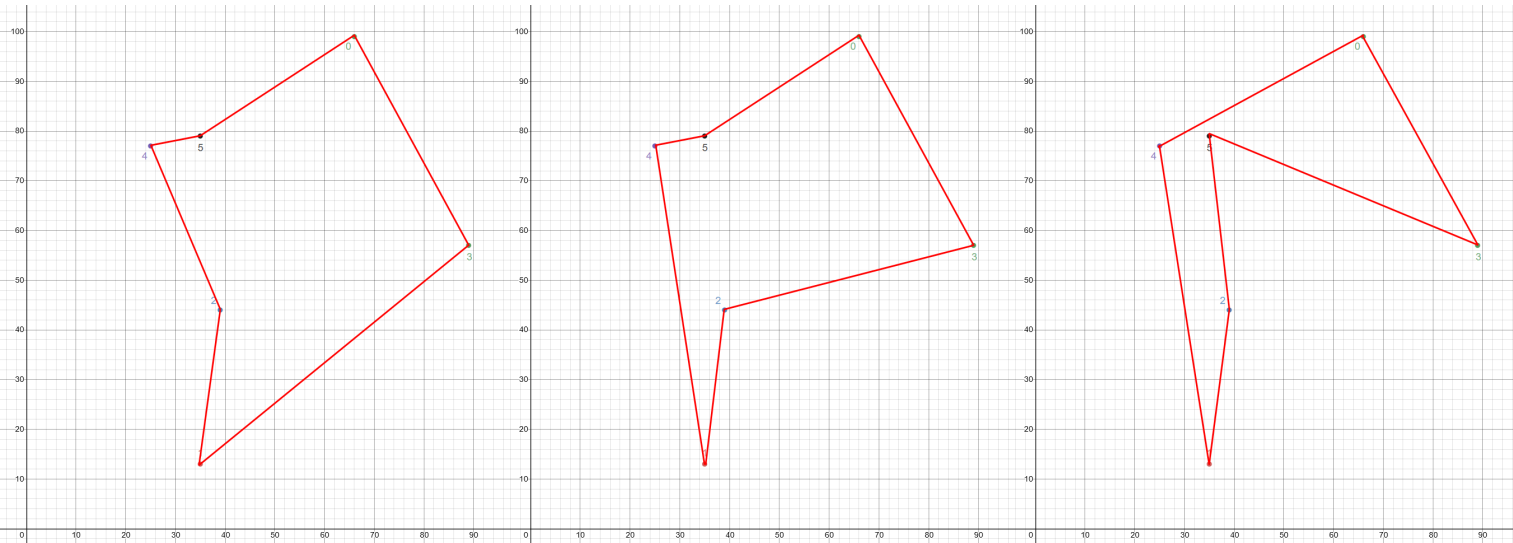


Figura 6: *sTSP con Held-Karp*, costo 228 Figura 7: *sTSP con Christofides*, costo 239 Figura 8: *sTSP 2-approssimato*, costo 234

6.2.1 – Tempi d’esecuzione

L’algoritmo ha complessità temporale $T(n)=O(n^4)$.

6.2.1.1 – Computer

È stato utilizzato un solo computer per i test.

CPU	CPU GHz	RAM	HD	OS
Intel Core2 Quad Q6600	2.40	4GB DDR2	SSD	Windows 10

6.2.1.2 – Risultati

Di seguito i risultati ottenuti.

Nodi	Christofides	Approssimato
25	00'00"01	00'00"01
100	00'00"02	00'00"01
500	00'00"08	00'00"21
1000	00'00"35	00'00"92
5000	00'15"52	

7 – Commenti conclusivi

È stata scritta anche una versione, che utilizza hash-map salvate su disco, ma aumentava così tanto i tempi di esecuzione, che il calcolo di un grafo di 20 nodi diventava infattibile. Sono stati provati alcuni approcci multithread, rivelatisi non efficienti a livello di memoria, per via del cambio di contesto e per l’utilizzo dei mutex. Ho appurato che la soluzione di programmazione dinamica non è fattibile sui moderni computer personali. L’unico modo per risolvere questo problema su grandi topologie sono gli algoritmi di approssimazione.

8 – Allegati

8.1 – Codice sorgente

Il codice del progetto è disponibile qui: <https://github.com/mikymaione/Held-Karp-algorithm>

9 – Riferimenti bibliografici

- Cormen, T. and Leiserson, C. and Rivest, R. and Stein, C., 2010. Introduzione agli algoritmi e strutture dati. McGraw-Hill.
- Held, M. and Karp, R., 1962. A dynamic programming approach to sequencing problems. Journal for the Society for Industrial and Applied Mathematics, 1:10.
- Held, M. and Karp, R., 1970. The Traveling Salesman Problem and Minimum Spanning Trees. Operations Research, 18, 1138-1162.
- Christofides, N., 1976. Worst-case analysis of a new heuristic for the travelling salesman problem. Report 388, Graduate School of Industrial Administration, CMU.
- Lippman, S. and Lajoie, J. and Moo, B., 2012. C++ Primer. Addison-Wesley Professional.