

ALGORITMOS Y ESTRUCTURAS DE DATOS III

Trabajo Práctico N°3

De Sousa Bispo Mariano	389/08	marian_sabianaa@hotmail.com
Grosso Daniel	694/08	dgrosso@gmail.com
Livorno Carla	424/08	carlalivorno@hotmail.com
Raffo Diego	423/08	enanodr@hotmail.com

Junio 2010

Índice

Introducción	2
1. Situaciones de la vida real	2
2. Algoritmo exacto	2
2.1. Explicación	2
2.1.1. Optimizaciones	3
2.2. Detalles de la implementación	3
2.3. Complejidad temporal	5
3. Heurística constructiva	6
3.1. Explicación	6
3.2. Detalles de la implementación	6
3.3. Complejidad temporal	7
4. Búsqueda local	9
4.1. Explicación	9
4.2. Detalles de la implementación	9
4.3. Complejidad temporal	11
5. Tabu-Search	12
5.1. Explicación	12
5.2. Detalles de la implementación	12
5.3. Desventajas	14
5.4. Complejidad temporal	14
6. Observación	16
7. Resultados	16
7.1. Parametros de la heurística tabú	16
7.2. Comparacion de tiempos	16
7.3. Comparacion de calidad	16
8. Mediciones	16
9. Compilación y ejecución de los programas	16

Introducción

Este trabajo tiene como objetivo la aplicación de diferentes técnicas algorítmicas para la resolución de tres problemas particulares, el cálculo de complejidad teórica en el peor caso de cada algoritmo implementado, y la posterior verificación empírica.

El lenguaje utilizado para implementar los algoritmos de todos los problemas fue C/C++

1. Situaciones de la vida real

El problema del Clique Máximo puede usarse como modelo para diversas situaciones de la vida real en ambitos muy variados. Por un lado tenemos los problemas que involucren personas (como nodos) y las relaciones entre ellos (los ejes) en distintas materias. El ejemplo mas cotidiano (al menos para todos nosotros) es el de las redes sociales, y las .amistades. entre las distintas personas. En este caso, puede ser útil para hacer pruebas de mercado, como dar productos gratis para promocionarlos, y dado que el costo de cada producto puede ser elevado se trata de entregar la menor cantidad, asegurandose la máxima promocion posible, entonces se busca el grupo de .amigos” mas grande intentando que todos se enteren del producto en cuestion.

Un terrorista quiere infectar a la población con un virus. Supongamos que el virus es de transmisión aérea, y dado el enorme costo de fabricacion del virus, solo se pudieron fabricar un par de cientos de ejemplares. El terrorista utilizaría una modificacion de Max_Clique para elegir sus blancos para que la probabilidad de contagio sea mayor.

2. Algoritmo exacto

2.1. Explicación

El Algoritmo busca todas las formas de armar una clique utilizando la técnica de backtracking. Para esto, inicia la clique una vez desde cada vértice probando todas las combinaciones que lo incluyan, agregando vértices tal que forman un completo con los ya incluídos. Se necesita empezar una vez por cada nodo ya que la solución final podría no incluir el nodo inicial. De esta forma, se genera un árbol de backtracking teórico para cada vértice inicial.

Mediante podas, evita recorrer el árbol por completo, siendo la solución final la máxima de las cliques encontradas. Como el algoritmo busca todas las cliques del grafo, la solución es la clique máxima del grafo.

2.1.1. Optimizaciones

Dado que se trata de un algoritmo de backtracking, la optimización se basa en podar las ramas en las que estamos seguros que no va a aparecer el óptimo. Para esto tenemos que poder predecir, dado un estado actual, si es posible mejorar el óptimo encontrado hasta el momento.

Por un lado, podamos las ramas que no forman un grafo completo, ya que no es solución.

Por otro lado, evaluamos en cada paso del algoritmo la cantidad de vértices que falta explorar. Es decir, calculamos el tamaño de la clique máxima que podríamos formar considerando los vértices que ya están incluidos en la solución actual. Si la cantidad de vértices que todavía no fueron evaluados más la cantidad de vértices ya pertenecientes a la clique actual es menor a la cantidad de vértices de la clique máxima encontrada hasta el momento, no tiene sentido seguir explorando esa rama ya que el tamaño de la clique máxima que se puede encontrar por ese camino es menor al tamaño de la máxima encontrada. Por este motivo, podamos esta rama.

Además, para cada vértice que inicia la clique se intenta agregar los de mayor numeración tal que forman un completo. Por lo tanto, se evita repetir combinaciones. Supongamos que tenemos una clique de tres vértices, siendo estos el $\langle 1, 2, 3 \rangle$. Con esta optimización, nunca han de analizarse los casos $\langle 2, 3, 1 \rangle$; $\langle 2, 1, 3 \rangle$; $\langle 3, 1, 2 \rangle$ y $\langle 3, 2, 1 \rangle$.

2.2. Detalles de la implementación

Almacenamos las relaciones entre los vértices en una matriz de $n \times n$, donde n es la cantidad de vértices. Cada posición (i, j) de la matriz contiene un *uno* si existe la arista (i, j) y un *cero* en caso contrario. De esta forma se le asigna un número a cada vértice.

A continuación, se muestra el pseudocódigo del algoritmo exacto.

```

exacto(matriz_adyacencia,n)
    solucion  $\leftarrow \emptyset$ 
    for i to n
        buscar clique máxima desde el vértice i
        if tiene más vértices que solucion
            solucion  $\leftarrow$  clique encontrada
    return  $\#(solucion)$ 

```

El algoritmo de backtracking recorre todos los vértices. Para cada uno de estos verifica si es adyacente con todos los vértices de la solución actual y si todavía no pertenece a la misma. Si es así lo agrega y repite este procedimiento (avanza). Si no, significa que recorrió todos los vértices y no logró formar una clique mayor a la encontrada, por lo que comienza a retroceder.

Cuando retrocede, saca el último vértice *v* que agregó a la solución y prosigue la búsqueda desde el vértice siguiente a *v* en numeración. Si no hay un vértice que se pueda agregar, es decir, si ninguno de los siguientes forma una clique, el algoritmo sigue retrocediendo.

2.3. Complejidad temporal

El algoritmo de Max_Clique exacto utiliza la técnica de backtracking, con lo que genera un árbol donde cada rama es una posible solución, y esta se desarrolla hasta que encuentra una solución o el algoritmo mediante una optimización "se da cuenta" que no hay forma de encontrar el clique óptimo y la "poda". Ya que las optimizaciones podan constantemente las ramas donde los cliques que no lleguen a ser el óptimo, se hace muy difícil encontrar el *peor caso* del algoritmo, que sería el caso donde las podas sean las mínimas posibles, con una cantidad máxima de cliques máximos, con lo que decidimos plantear un caso hipotético donde el árbol de backtracking se genere sin podas, verificando para cada nodo i las posibles cliques que contengan a i , y todos los nodos posibles entre i y n . Como dijimos, esto es un caso hipotético, donde el algoritmo tiene un comportamiento menos eficiente, y de esta forma lo que nos da es una cota un tanto *gruesa* con respecto a la real, pero que a fines prácticos nos da una idea de que aún en el peor caso, el algoritmo será un tanto mas eficiente respecto a la cota calculada.

Sea G un grafo con conexo, con n nodos y relaciones máximas, es decir, siendo m la cantidad de ejes del grafo, $m = n(n - 1)$. Es decir, $G = K_n$. Al tratarse de un caso hipotético asumiremos que el algoritmo no efectúa podas ni utiliza las optimizaciones que ayudan a terminar el algoritmo antes que recorra todos los nodos, es decir, que solo verificará para cada nodo i , con $0 < i < n$, los cliques posibles que contengan a i , junto con todos los nodos posibles entre i y n , y terminara cuando i sea igual a n .

De esta forma, para cada nodo i generará su árbol de cliques correspondiente, y así tendremos un árbol de $n - i$ factorial nodos, que son todas las posibles cliques máximas de $n - i$ nodos, con i como raíz.

Como este procedimiento se repite con i desde 1 a n nos queda planteada una sumatoria: $\sum_{i=1}^n i! = 1 + 2 + 3! + \dots + n! \leq n.n!$

3. Heurística constructiva

3.1. Explicación

Como Primera Heurística, en este caso constructiva, desarrollamos un algoritmo goloso para resolver el problema **MAX-CLIQUE** de manera aproximada.

El mismo funciona de la siguiente manera:

Sea *grados* un arreglo de tamaño n , donde n es la cantidad de vértices del grafo. En cada posición $j \forall 1 \leq j \leq n$ del arreglo está el grado correspondiente al vértice j . Para construir una clique ordenamos *grados* en forma decreciente. El primer vértice del arreglo, es decir, el de mayor grado del grafo se considera parte de la solución final del algoritmo. Para completar la clique recorreremos *grados* en forma completa, y cada vértice que forma un completo con la solución parcial se agrega a la misma. Al terminar de recorrer *grados* el algoritmo termina siendo la solución parcial, el resultado final.

Al ser un algoritmo goloso, en este problema como en tantos otros, no devuelve necesariamente el óptimo. Particularmente, la clique está condicionada al vértice de mayor grado, y no necesariamente la solución óptima lo contiene.

3.2. Detalles de la implementación

A continuación, se muestra el pseudocódigo del algoritmo de heurística constructiva.

```

constructivo(matriz_adyacencia,n)
    grados[n]  $\leftarrow$  ordenar_grados(matriz_adyacencia)
    solucion[n]
    solucion[0]  $\leftarrow$  grados[0]
    tamanyo  $\leftarrow$  1
    for i to n
        if  $\neg$ solucion[i]
            completo  $\leftarrow$  forma_completo(solucion,i,matriz_adyacencia)
            if completo
                solucion[i]  $\leftarrow$  true
                tamanyo  $\leftarrow$  tamanyo + 1
    return tamanyo

```

- **ordenar_grados:** En la implementación, el arreglo *grados* es de tipo tupla donde la primer componente representa el vértice y la segunda el grado. Dicho arreglo está ordenado según la segunda componente en forma decreciente. Lo ordenamos con el algoritmo de Quick Sort de *STL*.

Para setear el grado de un vértice *i* tenemos un contador inicializado en *cero*. Recorremos la columna de la matriz de adyacencia correspondiente a dicho vértice e incrementamos el contador por cada posición (*i, j*) igual *uno*.

- **forma_completo:** Para saber si agregar un vértice *v* determina una solución al problema debemos verificar que forme un completo con los vértices ya incluidos. Para esto recorremos todos los vértices del grafo y para cada uno que pertenezca a la solución parcial chequeamos que sea adyacente a *v*. Si esto ocurre podemos agregar el vértice *v* y agrandar la clique.

3.3. Complejidad temporal

El algoritmo empieza inicializando el arreglo *grados* lo que tiene un costo de n^2 ya que para cada vértice recorre la columna correspondiente en la matriz de adyacencia (diseñada como un arreglo de arreglos).

Como mencionamos anteriormente, *grados* es ordenado con un algoritmo de QuickSort dado por la librería estándar de C++. El costo del algoritmo es n^2 .

El algoritmo constructivo, una vez realizadas las operaciones antes mencionadas, entra a un ciclo *for* que itera desde 0 hasta n . En cada iteración, debe en primera instancia, analizar una guarda *if*. De ser *falsa*, procederá a la siguiente iteración del ciclo (teniendo así costo constante). De ser *verdadera* (es decir, el vértice i no forma parte de la solución parcial), analizará si puede formar una nueva clique mayor, ahora con el vértice i (en nuestro pseudo-código, la función *forma_completo* es la encargada de analizarlo). Con el resultado de *forma_completo* la iteración del *for* principal analiza una guarda *if* más de costo constante (en el peor caso realiza dos asignaciones y una suma). Sabemos entonces que el costo de este ciclo será como mínimo n . Analizaremos a continuación el costo de *forma_completo*, para concluir el costo total del algoritmo.

forma_completo, como ya dijimos antes, recorre todos los vértices del grafo analizando que, los vértices que pertenecen a la solución parcial, sean adyacentes al que queremos agregar. Esta función itera por todos los vértices del grafo, teniendo así un costo lineal a la cantidad de vértices.

Como el ciclo *for* del algoritmo constructivo, en el peor caso, llamaría una vez por cada una de las n iteraciones a la función *forma_completo*, el costo del ciclo entonces es cuadrático a la cantidad de vértices.

Tenemos entonces en el algoritmo constructivo, la inicialización del arreglo con costo de n^2 , el QuickSort de STL, costo n^2 y el ciclo *for* también con costo a lo sumo cuadrático. La complejidad asintótica del problema viene dada entonces por la suma de las complejidades anteriormente descritas. Podemos afirmar que el costo es $O(n^2)$, ya que $O(n^2 + n^2 + n^2) = O(3 * n^2) = O(n^2)$.

4. Búsqueda local

4.1. Explicación

La heurística de búsqueda local actúa a partir de una solución inicial S , en este caso, a partir de la solución dada por la heurística constructiva. El algoritmo busca en la vecindad de la solución dada, $N(S)$, una solución mejor que ésta. Si no encuentra ninguna mejor, nos encontramos en un óptimo local (de la vecindad) que tomamos como solución del algoritmo. La vecindad $N(S)$ que elegimos en este problema es el conjunto de soluciones tales que no tienen uno y sólo uno de los vértices pertenecientes a S , es decir, $S \setminus \{v\} \cup L$ donde L es un conjunto de vértices tal que $u \in L \iff S \setminus \{v\} \cup \{u\}$ forma un completo.

Para revisar la vecindad, sacamos un nodo de la solución óptima actual e intentamos agregar los vértices que no pertenecen a la clique. Luego, comparamos el tamaño de la clique que logramos contruir de esta manera con el tamaño de la clique correspondiente a la mejor solución vista de la vecindad. Si esta nueva solución es mejor, es decir, el tamaño de la clique es mayor al tamaño de la actual (mejor de la vecindad), dicha solución pasa a ser la mejor de la vecindad. Una vez revisada toda la vecindad comparamos la mejor solución encontrada en dicha vecindad con la mejor solución encontrada hasta el momento. Si es mejor, actualizamos el óptimo actual.

4.2. Detalles de la implementación

A continuación, se muestra el pseudocódigo del algoritmo de heurística de búsqueda local.

```

busqueda_local(solucion,tamanyo,matriz_adyacencia,n)
    grados[n] ← ordenar_grados(matriz_adyacencia)
    tam_actual ← tamanyo
    tam_mejor_vecindad ← tamanyo
    actual[1..n] ← solucion[1..n]
    mejor_vecindad[1..n] ← solucion[1..n]
    mejore ← true
    while i < n and mejore
        mejore ← false
        for j to n
            sacar_de_clique(actual,i)
            agrandar_clique(actual,matriz_adyacencia)
            if tam_actual > tam_mejor_vecindad
                tam_mejor_vecindad ← tam_actual
                mejor_vecindad[1..n] ← actual[1..n]
            else
                reconstruir(actual)
        if tam_mejor_vecindad > tamanyo
            mejore ← true
            tamanyo ← tam_mejor_vecindad
            solucion[1..n] ← mejor_vecindad[1..n]
    return tamanyo

```

- **sacar_de_clique**: Esta función setea en *false* la posición *i* del arreglo *actual*, es decir, excluye el vértice *i* de la solución actual. Además, decrementa el tamaño de la clique, variable *tam_actual* y resetea una variable *nodo* que indica si despues logra agregar algún vértice, esto sirve para reconstruir la solución en caso de ser necesario (conseguir un tamaño de clique igual al tamaño de la clique desde la que partió).
- **agrandar_clique**: Esta función se encarga de buscar entre los vértices que actualmente no pertenecen a la clique e intenta agregarlos (agrega todo vértice que forma un completo con los ya pertenecientes), con el objeto de conseguir una de tamaño mayor. Por otro lado, setea *nodo* con el valor del último vértice que agrega.

- **reconstruir**: En el caso donde el tamaño de la clique que logro construir es igual al tamaño de la clique inicial, como queremos obtener el mejor de la vecindad, reconstruimos la clique anterior y continuamos, es decir, eliminamos *nodo* y volvemos a agregar *i*.

4.3. Complejidad temporal

En un principio el algoritmo inicializa el arreglo de los *grados* y lo ordena, lo que tiene un costo de n^2 . Luego, obtiene la solución inicial mediante la heurística constructiva que como ya vimos tiene también un costo de n^2 e inicializa los arreglos *actual* y *mejor_vecindad* con costo lineal.

La función *sacar_de_clique* y *reconstruir* tienen costo constante ya que consta sólo de indexaciones, asignaciones y otras operaciones elementales.

La función *agrandar_clique* tiene costo n^2 porque recorre todos los vértices y para cada uno de los que todavía no pertenece a la clique, verifica si puede agregarlo. Para esto, recorre nuevamente todos los vértices y corrobora que sea adyacente a cada uno de los pertenecientes a la clique.

La complejidad final del algoritmo es n^4 porque el ciclo **while** itera a lo sumo n veces y por cada una de estas el ciclo **for** itera exactamente n veces. En cada iteración del **for** hay una llamada a la función *sacar_de_clique* y *agrandar_clique* las cuales tienen un costo de n^2 . Eventualmente hay una llamada a *reconstruir* lo que no altera la complejidad, ya que su costo es constante.

5. Tabu-Search

5.1. Explicación

Finalmente implementamos una metaheurística, es decir, una heurística que guía otra heurística, en este caso la búsqueda local del ejercicio anterior.

El **Tabu-Search** permite evitar que la heurística de búsqueda local se estanque en óptimos locales cuando en realidad fuera de la vecindad existía una solución óptima global (mejor que la local). Para lograrlo, permite al algoritmo perseguir una solución peor que la mejor obtenida mediante búsqueda local, por una cantidad máxima de iteraciones. Pasada esta cantidad, consideramos que el algoritmo ya buscó lo suficiente y la mejor solución encontrada hasta el momento debe ser la óptima.

Para no revisar las vecindades que se revisaron anteriormente (que son muy cercanas a la vecindad actual), cada vez que decidimos movernos a otra vecindad porque tenemos un nuevo aspirante a óptimo (más allá de que sea peor que la mejor solución que encontramos hasta el momento, pero lo llamamos así por su similitud con el mismo en la búsqueda local) prohibimos revertir el cambio que hicimos para llegar del aspirante anterior al nuevo, o sea, prohibimos volver a agregar el vértice que sacamos.

Esto lo implementamos mediante un arreglo de vértices (los índices representan los vértices), donde para cada uno guardamos la cantidad de iteraciones que falta para que deje de ser tabú (el algoritmo lleva la cuenta de las iteraciones). Luego, cuando revisamos las vecindades de un aspirante, evitamos aquellas donde la modificación implica agregar un vértice tabú.

Los parámetros que indican cuanto tiempo una variable queda tabú y cuantas veces se puede iterar sin encontrar un nuevo óptimo antes de cortar el algoritmo, los buscamos empíricamente viendo los resultados obtenidos con distintos parámetros, y son bla y bla respectivamente.

CAMBIAR LOS PARAMETROS!!!

5.2. Detalles de la implementación

A continuación, se muestra el pseudocódigo del algoritmo de heurística de búsqueda tabú.

Sea n la cantidad de vértices del grafo.

```

busqueda_tabu(lista_solucion,tamanyo,matriz_adyacencia)
  grados[n] ← ordenar_grados(matriz_adyacencia)
  while mejore
    iter_tabu ← max(tamanyo, 3)
    for c to tamanyo
      inicializar estructuras
      while puedo seguir
        sacar_de_clique(actual, ultimo)
        tabu[ultimo] ← iter_tabu
        formar_completo(actual, matriz_adyacencia)
        if tam_actual > tamanyo
          agrandar_clique(actual, lista_tabu)
          tamanyo ← tam_actual
          c ← tamanyo
          lista_solucion ← lista_actual
        else
          restar_tabu(tabu, lista_tabu)  return
  tamanyo

```

EXPLICAR PORQUE NO TIENE SENTIDO SACAR EL ULTIMO NODO

En la implementación mantenemos la solución actual en una lista de tuplas, donde la primer componente corresponde al vértice y la segunda al grado. La lista inicia ordenada de mayor a menor según los grados, esto lo hacemos para empezar a sacar desde el de menor grado ya que consideramos que es el que tiene más probabilidades de estar condicionando la clique. Además, tenemos un arreglo de tipo bool de tamaño n donde el índice representa a los vértices y está seteado en *verdadero* si y sólo si el vértice pertenece a la clique actual. Mantenemos ambas estructuras porque usamos la lista para determinar el orden en que se eliminan (rotarla tiene costo constante) y el arreglo para verificar la pertenencia de un vértice a la clique (ya que esta operación en esta estructura de datos tiene costo constante).

- **rotar:** Dado que fijar la pertenencia de un vértice a la clique condiciona el resultado final, el orden en que se eliminan los vértices puede hacer la diferencia entre un buen resultado y uno malo, a pesar de encontrar un buen criterio para hacerlo. Por este motivo, decidimos

empezar eliminando de menor a mayor grado, y en cada iteración rotar la lista para sacar los vértices en otro orden.

- **sacar_de_clique:** Esta función saca de la lista el último elemento y setea en *falso* la posición correspondiente en el arreglo (dejando tabú la operación inversa (agregarlo a la clique) tantas iteraciones como el tamaño de la clique con la que empieza a sacar), es decir, excluye el vértice de la solución actual. Además, decrementa el tamaño de la clique, variable *tam_actual*.
- **formar_completo:** ESTO RESTRINGE LAS SOLUCIONES FINAL,ES AGARRA EL DE MAYOR GRADO PRIMEROOOOOO(USAR EL MISMO CRITERIO Q PARA SACAR)Esta función se encarga de buscar entre los vértices que actualmente no pertenecen a la clique e intenta agregarlos (agrega todo vértice que forma un completo con los ya pertenecientes), con el objeto de conseguir una de tamaño mayor. Para saber si agregarlo determina una solución al problema debemos verificar que forme un completo con los vértices ya incluidos. Para esto recorreremos todos los vértices del grafo y para cada uno que pertenezca a la solución parcial chequeamos que sea adyacente a *v*. Si esto ocurre podemos agregar el vértice *v* y agrandar la clique. Elegimos *v* de mayor a menor grado.
- **agrandar_clique:** Esta función itera los vértices que estan en la lista tabú e intenta agregarlos a la clique actual. Esto es porque como ya conseguí una solución mejor lograr agregar algún vértice que esta tabú contribuye aún más a la solución.
- **restar_tabu:** Para cada vértice tal que tiene tabú mayor a *cero* decrementa la cantidad de iteraciones que va a permanecer tabú. Si al decrementarlo deja de ser tabú lo elimina de *lista_tabu*.

Tanto en *formar_completo* como en *agrandar_clique* los vértices que agregamos a la lista los ponemos al principio de la misma, es una forma de poner tabú al menos tantas iteraciones como vértices habia en la clique previo a agregarlos la operación inversa, sacarlos.

5.3. Desventajas

5.4. Complejidad temporal

En un principio el algoritmo inicializa el arreglo de los *grados* y lo ordena, lo que tiene un costo de n^2 ya que se utiliza el algoritmo de ordenamiento *QuickSort*.. Luego, obtiene la solución inicial mediante la heurística de búsqueda local que como ya vimos tiene un costo de n^4 .

La función *rotar* y *sacar_de_clique* tienen costo constante ya que constan sólo de indexaciones, asignaciones y operaciones elementales sobre listas.

La función *formar_completo* itera por todos los vértices y para cada uno de estos verifica si es factible agregarlo a la clique, lo cual tiene un costo de n^2 ya que dicha verificación consiste en recorrer todos los vertices del grafo (SE PODRIA MEJORAR ITERANDO LA LISTA!!!!).y ver que el vértice que se pretende agregar es adyacente a cada uno de estos. Además, se concatena la lista de los vértices agregados con la lista de la clique actual lo que tiene un costo constante.

La función *agrandar_clique* tiene costo n^2 porque recorre todos los vértices tal que agregarlos a la clique actual es tabú, la cantidad de estos vértices se puede acotar por n a pesar que sabemos que nunca va a pasar porque la cantidad de iteraciones que un vértice permanece tabú depende del tamaño de la clique de la que se lo elimina y si el grafo contiene una clique de tamaño n , es decir, es un grafo completo la clique máxima va a ser determinada por la heurística constructiva y nuestra heurística de búsqueda tabú verifica en un principio que la solución inicial no sea todo el grafo. Para cada uno de estos vértices (pertenecientes a la lista tabú) verifica si puede agregarlo a la clique actual. Para esto, recorre nuevamente todos los vértices y corrobora que sea adyacente a cada uno de los pertenecientes a la clique.

La cantidad de iteraciones del primer ciclo **while** se puede acotar por n (sería un caso hipotético en el que la mejora sea sólo de un vértice, es decir, se inicie con la clique trivial (tamaño *uno*) y en cada iteración de este ciclo se logre incrementar en uno el tamaño de la clique). En cada una de estas iteraciones hay un ciclo **for** que se ejecuta a lo sumo tantas veces como el tamaño de la clique, también puede ser acotado por n , dentro de este ciclo se resetean las estructuras (las listas y los arreglos) lo que tiene un costo lineal. Además, hay un ciclo **while** (dentro del **for**) que se ejecuta a lo sumo n veces y en cada una de las iteraciones hay una llamada a la función *sacar_de_clique* con costo constante y *formar_completo* con costo n^2 , en caso de lograr mejorar hay una

llamada a la función *agrandar_clique* con costo n^2 o a la función *restar_tabu* sino de costo lineal (recorre todos los vértices decrementando la cantidad de iteraciones que permanecieran tabú). Entonces la complejidad del **while** anidado es: $O(n * (O(sacar_de_clique) + O(formar_completo) + O(agrandar_clique) + O(restar_tabu))) = O(n^3)$.

Finalmente, se deduce que la complejidad final del algoritmo es n^5 ya que acotamos tanto la cantidad de iteraciones del ciclo **while** como del **for** por n , entonces tenemos $O(n * n * O(while_anidado)) = O(n^5)$.

6. Observación

EXPLICAR PORQUE TABU VA POR GRADOS Y LOCAL NO

7. Resultados

7.1. Parametros de la heurística tabú

7.2. Comparacion de tiempos

7.3. Comparacion de calidad

8. Mediciones

- Para contar la cantidad aproximada de operaciones definimos una variable inicializada en *cero* la cual incrementamos luego de cada operación. Preferimos contar operaciones en vez de medir tiempo porque a pesar de que es aproximado el resultado, el error es siempre el mismo y así podemos hacer una mejor comparación entre las instancias. Midiendo tiempo, el error para cada instancia varía, ya que es el sistema operativo el que ejecuta nuestro programa, al "mismo tiempo" que otras tareas.

9. Compilación y ejecución de los programas

Para compilar los programas se puede usar el comando **make** (Requiere el compilador **g++**). Se pueden correr los programas de cada ejercicio ejecutando **./secuencia_unimodal**, **./ciudad** y **./prision** respectivamente.

Los programas leen la entrada de stdin y escriben la respuesta en stdout. Para leer la entrada de un archivo **Tp1EjX.in** y escribir la respuesta en un archivo **Tp1EjX.out** se puede usar:

```
./(ejecutable) <Tp1EjX.in >Tp1EjX.out
```

Para contar la cantidad de operaciones: **./(ejecutable) count**. Devuelve para cada instancia el tamaño seguido de la cantidad de operaciones de cada instancia. En el ejercicio 3 también se puede contar la cantidad de operaciones en función de la cantidad de llaves de la siguiente manera:

`./prision count_llaves`. Devuelve para cada instancia la cantidad de llaves/puertas seguido de la cantidad de operaciones correspondientes.