



Badania Operacyjne wykład 3

Badania Operacyjne – I st. II rok AiR
Katedra Automatyki i Robotyki
Laboratorium Badań Operacyjnych i Systemowych

Problemy grafowe

- Problemy grafowe – definicje modeli
 - Zagadnienie komiwojażera (ang. Traveling Salesman)
 - Najdłuższa ścieżka (ang. Longest Path)
 - Pokrycie wierzchołkowe (ang. Vertex Cover)
 - Zbiór dominujący (ang. Dominating Set)
 - Skojarzenie (ang. Matching)
 - Podział grafu (ang. Graph Partitioning)
 - Kolorowanie grafu (ang. Graph Coloring)
 - Izomorfizm grafu (ang. Graph Isomorphism)
 - Zagadnienie przydziału (ang. Assignment Problem)
- Algorytmy dedykowane
 - Algorytmy zachłanne dla TSP

Model matematyczny

Model matematyczny procesu (którym może być zjawisko fizyczne, proces technologiczny, system ekonomiczny, system produkcji, transportu itd.) składa się z:

zbioru zmiennych decyzyjnych (zmiennych projektowych, zmiennych „manipulacyjnych”) oraz pozostałych parametrów opisujących problem, funkcji celu (lub zbioru funkcji celów), będącej matematycznym zapisem kryterium optymalizacyjnego, zbioru ograniczeń (warunków ograniczających).

Klasyfikacja modeli matematycznych

- Model deterministyczny – analityczne przedstawienie pojęcia, systemu lub działań, w którym dla danych wielkości wejściowych wyniki są określone jednoznacznie.
- Model niedeterministyczny – model, w którym powiązania funkcyjne zależą od wielkości losowych. Dla danych wielkości wejściowych wyniki mogą być jedynie przewidziane zgodnie z zasadami probabilistyki.
- Model wartości oczekiwanych – model, w którym wielkościom losowym zostały nadane ich wartości oczekiwane.

Klasyfikacja modeli matematycznych

Ze względu na charakter zbioru zmiennych decyzyjnych:

Model optymalizacji dyskretnej, gdy zbiór zmiennych decyzyjnych jest skończonym zbiorem wartości dyskretnych, np. zgodnych z normami.

Model optymalizacji ciągłej, bez ograniczenia zakresu zmiennych.

Klasyfikacja modeli matematycznych

Ze względu na liczbę funkcji celów (kryteriów optymalizacyjnych):

Model optymalizacji skalarnej, gdy zadanie wykorzystuje tylko jedną funkcję celu.

Model optymalizacji wielokryterialnej (wektorowej), z kilkoma funkcjami celu.

Klasyfikacja modeli matematycznych

Ze względu na rodzaj funkcji celu oraz ograniczeń:

Model liniowy, gdy zarówno funkcja celu, jak i wszystkie ograniczenia są funkcjami liniowymi.

Model nieliniowy, gdy funkcja celu lub chociaż jedno z ograniczeń ma charakter nieliniowy.

Dyskretny – zmienne decyzyjne są dyskretnie

Permutacyjny - zmienne decyzyjne są permutacją pewnego zbioru

Tworząc model, należy wykorzystywać podejście systemowe.

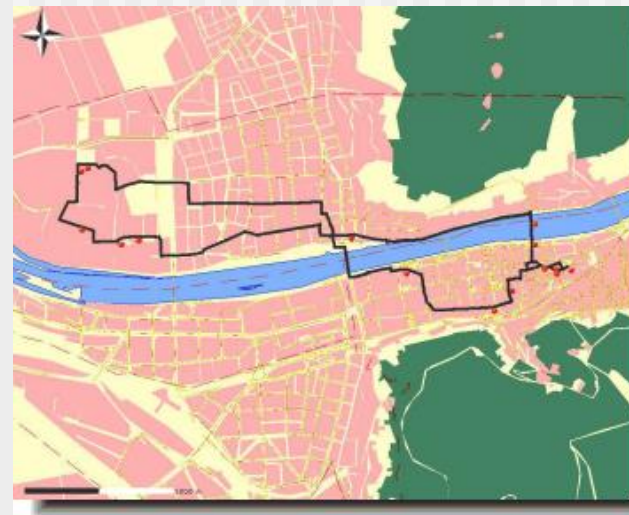
Budowa modelu obejmuje:

- określenie zmiennych decyzyjnych,
- określenie funkcji celu,
- określenie obszaru dopuszczalnego (obszaru rozwiązań dopuszczalnych).

Zagadnienie komiwojażera - TSP

polega na znalezieniu minimalnego cyklu Hamiltona w grafie ważonym.

Nazwa pochodzi od wędrownego sprzedawcy (komiwojażera), który ma odwiedzić dokładnie jeden raz każde z n miast (gdzie znana jest odległość pomiędzy miastami) i wrócić do miasta początkowego.



Dany jest

- zbiór wierzchołków $N = \{1, \dots, n\}$
- macierz odległości $(n \times n)$ -wymiarowa $A = [a_{i,k}]$

Należy znaleźć permutację $\pi = (\pi(1), \dots, \pi(n))$ elementów zbioru N , która minimalizuje funkcję celu $\phi(\pi)$:

$$\phi(\pi) = \sum_{i=1}^{n-1} a_{\pi(i)\pi(i+1)} + a_{\pi(n)\pi(1)}$$

Cykl Hamiltona

- to taki cykl w grafie, w którym każdy wierzchołek grafu występuje jeden raz. Znalezienie cyklu Hamiltona o minimalnej sumie wag krawędzi jest równoważne rozwiązaniu zagadnienia komiwojażera.
- Grafy zawierające cykl Hamiltona nazywamy **hamiltonowskimi**.
- **Cykl Eulera** to taka zamknięta droga w grafie, która przechodzi przez każdą jego krawędź dokładnie jeden raz.
- Grafy zawierające cykl Eulera nazywamy eulerowskimi.
- **Symetryczne zagadnienie komiwojażera** (STSP) polega na tym, że odległość z miasta A do B oraz z miasta B do A jest zawsze taka sama.
- **Asymetryczne zagadnienie komiwojażera** (ATSP) odległość z miasta A do B może być inna, niż odległość z miasta B do A.
- **Otwarte zagadnienie komiwojażera** (OTSP) – nie tworzy cyklu, wierzchołek początkowy i końcowy nie jest zadany

Zagadnienie komiwojażera - TSP

Dany jest

- zbiór wierzchołków $N = \{1, \dots, n\}$
- macierz odległości $(n \times n)$ - wymiarowa $C = [c_{i,j}]$

Należy znaleźć rozwiązanie X , które minimalizuje funkcję celu:

$$\min \quad f(X) = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m c_{ij} x_{ij}$$

$$\text{ogr.} \quad \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1 \quad \text{dla } j = 1, \dots, n$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} = 1 \quad \text{dla } i = 1, \dots, n$$

cykl Hamiltona

$$\text{gdzie} \quad x_{ij} = \{0, 1\}$$

Zagadnienie komiwojażera - TSP

Definicja zadania programowania liniowego całkowitoliczbowego
- formalizacja Miller-Tucker-Zemlin (MTZ):

Należy znaleźć rozwiązanie X:

$$x_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{gdy droga zawiera odcinek z } i \text{ do } j \\ 0 & \text{w przeciwnym przypadku (wpp)} \end{cases}$$

$$\min \sum_{i=1}^n \sum_{j \neq i, j=1}^n c_{ij} x_{ij}:$$

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

$$u_i \in \mathbf{Z}$$

$$\sum_{i=1, i \neq j}^n x_{ij} = 1$$

$$\sum_{j=1, j \neq i}^n x_{ij} = 1$$

$$u_i - u_j + nx_{ij} \leq n - 1$$

$$0 \leq u_i \leq n - 1$$

$$i, j = 1, \dots, n;$$

$$i = 2, \dots, n;$$

$$j = 1, \dots, n;$$

$$i = 1, \dots, n;$$

$$2 \leq i \neq j \leq n;$$

$$2 \leq i \leq n.$$

Zagadnienie komiwojażera - TSP

Definicja zadania programowania liniowego całkowitoliczbowego
- formalizacja Dantzig-Fulkerson-Johnson (DFJ):

Należy znaleźć rozwiązanie X :
$$x_{ij} = \begin{cases} 1 & \text{gdy droga zawiera odcinek z } i \text{ do } j \\ 0 & \text{w przeciwnym przypadku (wpp)} \end{cases}$$

$$\min \sum_{i=1}^n \sum_{j \neq i, j=1}^n c_{ij} x_{ij}:$$

$$0 \leq x_{ij} \leq 1 \quad i, j = 1, \dots, n;$$

$$\sum_{i=1, i \neq j}^n x_{ij} = 1 \quad j = 1, \dots, n;$$

$$\sum_{j=1, j \neq i}^n x_{ij} = 1 \quad i = 1, \dots, n;$$

$$\sum_{i \in Q} \sum_{j \in Q} x_{ij} \leq |Q| - 1 \quad \forall Q \subsetneq \{1, \dots, n\}, |Q| \geq 2$$

Algorytmy dla TSP

Algorytmy dokładne – tylko dla instancji o małym rozmiarze:

- Przegląd zupełny
- Programowanie dynamiczne,
- Metoda podziału i ograniczeń – alg. Little’a
- Alg. Eastmana - relaksacja problemu TSP do AP

Algorytmy przybliżone – rozwiązanie suboptymalne w akceptowanym czasie:

- Alg. najbliższego sąsiada (NN)
- Alg. GTSP, FARIN, MEARIN, ...
- Alg. przeszukiwania losowego
- Alg. Ewolucyjne
-

TSP – algorytm najbliższego sąsiada (NN)

- Algorytm zachłanny
- Złożoność $O(n^2)$ – rozwiązanie nieoptymalny.
- Dolne ograniczenie dla instancji.

Etapy algorytmu:

1. Start z dowolnego wierzchołka (wierzchołek aktualny), który markujemy jako odwiedzony (wstawienie do rozwiązania).
2. Znajdź krawędź o najmniejszej wadze łączącą wierzchołek aktualny z nieodwiedzonymi wierzchołkami - v .
3. Przejdź do v (wierzchołek aktualny).
4. Oznacz v jako odwiedzony (wstawienie do rozwiązania).
5. Jeżeli wszystkie wierzchołki V są odwiedzane: STOP – zwróć sekwencję odwiedzonych wierzchołków.
6. Idź do kroku 2 .

TSP – algorytm NN

Macierz	1	2	3	4	5
A					
1	∞	5	4	6	6
2	8	∞	5	3	4
3	4	3	∞	3	1
4	8	2	5	∞	6
5	2	2	7	0	∞

Wybrany wierzchołek początkowy - 1

Kolejność odwiedzonych wierzchołków: <1-3-5-4-2-1>

Funkcja celu: $4+1+0+2+8=15$.

- Repetitive Nearest Neighbour Algorithm – algorytm najbliższego sąsiada uruchamia się dla każdego wierzchołka początkowego i wybiera najlepsze z uzyskanych rozwiązań.

Algorytm zachłanny – G_TSP

G_TSP – ang. *greedy TSP*

Krok 1: Uporządkuj łuki (krawędzie) wg wag w ciąg niemalejący:

$$a_{e_1} \leq a_{e_2} \leq \dots \leq a_{e_n}$$

gdzie : $e_j \in E$

m - liczba łuków, tzn. $m = |E|$

Krok 2: Dla $j=1$ do m wykonaj:

dołącz e_j do rozwiązania, jeżeli nie powoduje to powstania podcyklu (podkonturu)

- Złożoność obliczeniowa *kroku 1* – sortowanie: $O(m \cdot \log m)$
- Złożoność obliczeniowa *kroku 2* – $O(m)$
- Dla zagadnienia asymetrycznego A_TSP: $m \leq (n-1) \cdot n$
- Dla zagadnienia symetrycznego S_TSP: $m \leq 1/2 \cdot (n-1) \cdot n$

TSP – FARIN

- *Farthest Insertion Heuristik*
 - Algorytm zachłanny – wstawienia najdalszego wierzchołka
 - Złożoność $O(n^2)$ – rozwiązanie nieoptymalny.
 - Dolne ograniczenie dla instancji.
-
1. Algorytm zaczyna się od rozwiązania (drogi komiwojażera), które składa się z jednego, losowo wybranego wężła.
 2. Wybierz "najdroższy" wierzchołek v (wierzchołek nieoznaczony najdalszy od aktualnej trasy)
 3. Wstaw v do rozwiązania w "najtańszym" miejscu sekwencji
 4. Jeżeli wszystkie wierzchołki V są odwiedzane: STOP – zwróć sekwencję odwiedzonych wierzchołków.
 5. Idź do kroku 2.

TSP – algorytm FARIN

A	1	2	3	4	5
1	∞	5	4	6	6
2	8	∞	5	3	4
3	4	3	∞	3	1
4	8	2	5	∞	6
5	2	2	7	0	∞

Wybrany wierzchołek początkowy – 1

Wierzchołek – 4: $\langle 1-4-1 \rangle = 6+8=14$

Wierzchołek – 5: $\langle 1-4-5-1 \rangle = 6+6+2=14$

$\langle 1-5-4-1 \rangle = 6+0+8=14$

Wierzchołek – 3: $\langle 1-3-4-5-1 \rangle = 4+3+6+2=15$

$\langle 1-4-3-5-1 \rangle = 6+5+1+2=14$

$\langle 1-4-5-3-1 \rangle = 6+6+7+4=23$

Wierzchołek – 2: $\langle 1-2-4-3-5-1 \rangle = 5+5+3+6+2=23$

$\langle 1-4-2-3-5-1 \rangle = 6+2+5+1+2=16$

$\langle 1-4-3-2-5-1 \rangle = 6+5+3+4+2=20$

$\langle 1-4-3-5-2-1 \rangle = 6+5+1+2+8=22$

Rozwiązanie: $\langle 1-4-2-3-5-1 \rangle$

Funkcja celu: 16

TSP – NEARIN

- *Nearest-Insertion-Heuristik*
 - Algorytm zachłanny – wstawienia najbliższego wierzchołka
 - Złożoność $O(n^2)$ – rozwiązanie nieoptymalny.
 - Dolne ograniczenie dla instancji.
-
1. Algorytm zaczyna się od rozwiązania (drogi komiwojażera), które składa się z jednego, losowo wybranego wężła.
 2. Wybierz najbliższy wierzchołek v (wierzchołek nieoznaczony najbliższy do wierzchołków rozwiązania)
 3. Wstaw v do rozwiązania w "najtańszym" miejscu sekwencji
 4. Jeżeli wszystkie wierzchołki V są odwiedzane: STOP – zwróć sekwencję odwiedzonych wierzchołków.
 5. Idź do kroku 2.
-
- RANDIN - *Random Insertion*

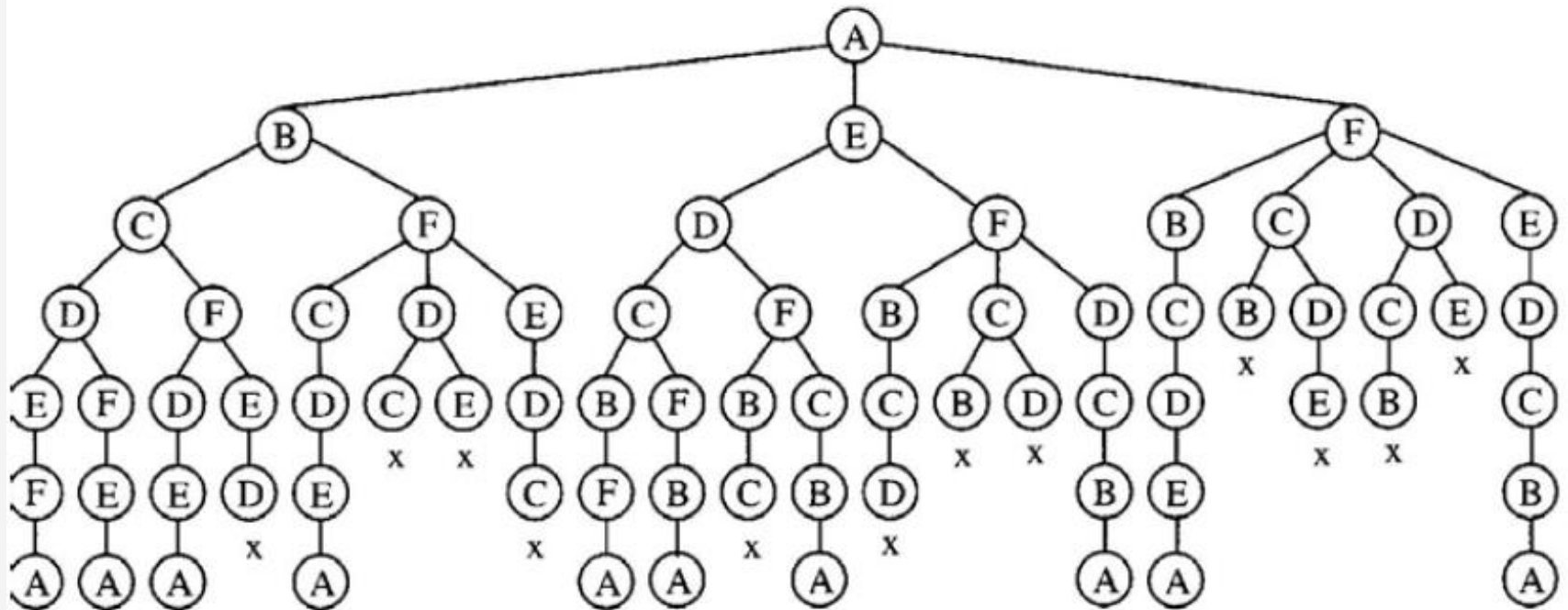
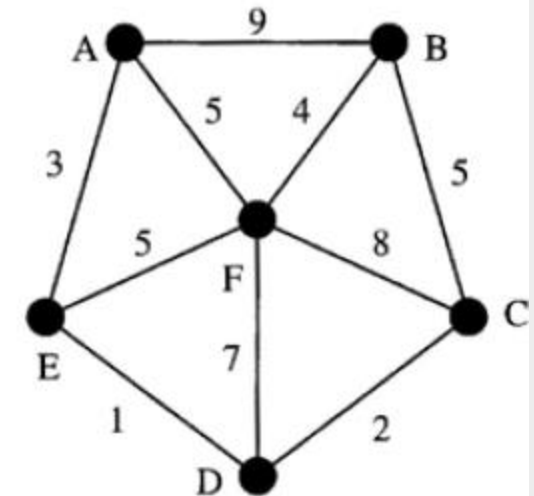
Heurystyki dla TSP

Algorytm (heurystyka)	Typ	Złożoność obliczeniowa
Nearest-/ Farthest- Neighbor (NN, FN)	Konstrukcyjny	$O(n^2)$
Farthest-Insertion (FARIN)	Konstrukcyjny	$O(n^2)$
Nearest-Insertion (NEARIN)	Konstrukcyjny	$O(n^2)$
Minimum Spanning Tree	Konstrukcyjny	$O(n^2 \log(n))$
Heurystyka Christofidesa	Konstrukcyjny	$O(n^3)$
K-opt	Poprawy	$O(k!)$ – każdy krok
Suma n najkrótszych krawędzi (LB)	Heurystyki podwójne	$O(n^2 \log(n))$
Długość minimalnego drzewa rozpinającego (MST + 2-Matching)	Heurystyki podwójne	$O(n^2 \log(n))$

Przeszukiwanie zupełne

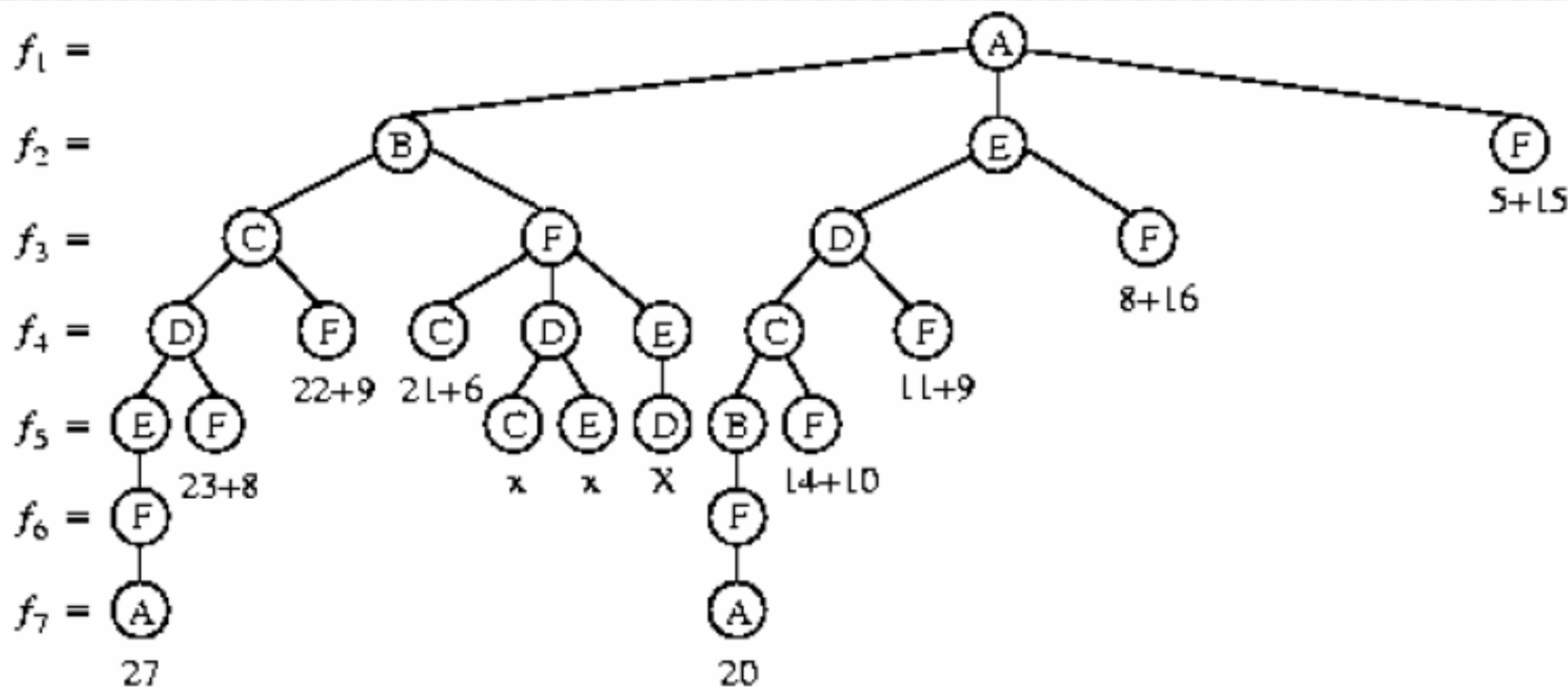
Pełny przegląd przestrzeni rozwiązań:

- Zagadnienie komiwojażera: TSP
 - Zadanie testowe: graf
 - Drzewo utworzonych rozwiązań
- cc.ee.ntu.edu.tw/~eda/Course/VLSIDesignAuto/LN/complexityOptimize.pdf



Metoda podziału i ograniczeń

- Porównanie drzewa rozwiązań (podproblemów) dla tego samego zadania testowego zagadnienia TSP
- Znalezione rozwiązanie optymalne: **AEDCBFA**
- Wartość funkcji celu: **20**



Złożoność obliczeniowa

Zagadnienie permutacyjne - metoda pełnego przeglądu – 10^{12} rozwiązań przeglądanych w czasie 1 sekundy

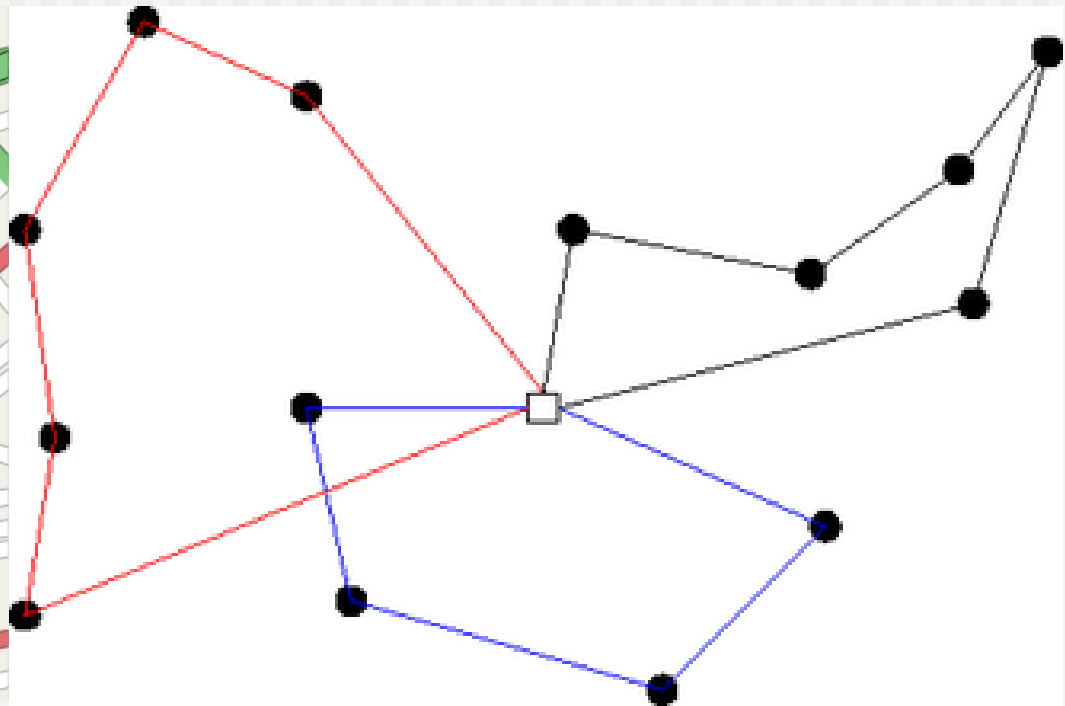
N	
6	$72 \cdot 10^{-11}$ s
10	$36 \cdot 10^{-7}$ s
12	$15 \cdot 10^{-5}$ s
20	$24 \cdot 10^5$ s (17 dni)
25	$16 \cdot 10^{12}$ s (500 000 lat)
30	$27 \cdot 10^{19}$ s ($\sim 8.5 \cdot 10^{12}$ lat - 700 *obecny wiek wszechświata)

Dla problem TSP (NP-trudny) algorytm dokładny ma złożoność $O(n!)$, co praktycznie nie pozwala rozwiązywać instancji o rozmiarze $n > 20$ wierzchołków.

Rozszerzenie TSP – problem VRP

Problem marszrutyzacji:

- Vehicle Routing Problem (VRP)
- wyznaczeniu optymalnych tras przewozowych dla pewnej ściśle określonej liczby środków transportu



Model matematyczny problemu VRP

Funkcja celu:

$$\min C = \sum_{r \in R} \sum_{f \in \Psi} \sum_{g \in \Psi} c_{fg} x_{fgr},$$

gdzie:

r – pojazd należący do zbioru jednorodnych (identycznych) pojazdów R ,

f, g – wierzchołki pomiędzy, którymi odbywa się przewóz,

c_{fg} – koszt przewozu pomiędzy wierzchołkami f i g ,

x_{fgr} – zmienna binarna określająca, czy pomiędzy wierzchołkami f i g pojazd r wykonuje przewóz.

Ograniczenia – jedna baza początkowa i końcowa:

$$\forall_{r \in R} \sum_{g \in \epsilon} x_{0,g,r} = 1 - \text{dla bazy początkowej},$$

$$\forall_{r \in R} \sum_{f \in \epsilon} x_{f,n+1,r} = 1 - \text{dla bazy końcowej},$$

$$\forall_{r \in R} \wedge \forall_{f \in \Psi} \sum_{f \in \epsilon} x_{f,z,r} - \sum_{g \in \epsilon} x_{z,g,r} = 0 - \text{dla wierzchołków pośrednich}.$$

Model matematyczny problemu VRP

Ograniczenia – jeden pojazd dla klienta, dostawy nie są dzielone:

$$\forall f \in \Psi \sum_{g \in \epsilon} \sum_{r \in R} x_{fgr} = 1 - \text{warunek przypisania dokładnie jednego pojazdu,}$$

$$\forall f \in \epsilon \wedge \forall g \in \epsilon \wedge \forall r \in R \ x_{fgr} \in \{0, 1\} - \text{warunek niedzielonych dostaw.}$$

Ograniczenia – pojemności poszczególnych środków transportu (problem CVRP):

$$\forall r \in R \sum_{f \in \Psi} d_f \sum_{g \in \Psi} x_{fgr} \leq m_r,$$

gdzie:

d_f – popyt przypisany do danego klienta,

m_r – pojemność pojazdów.

Model matematyczny problemu VRP

Ograniczenia - w problemach z oknami czasowymi:

$$\forall r \in R \wedge \forall f \in \Psi \wedge \forall g \in \Psi \quad x_{fgr}(t_{fr} + t_{fg} - t_{gr}) \leq 0,$$

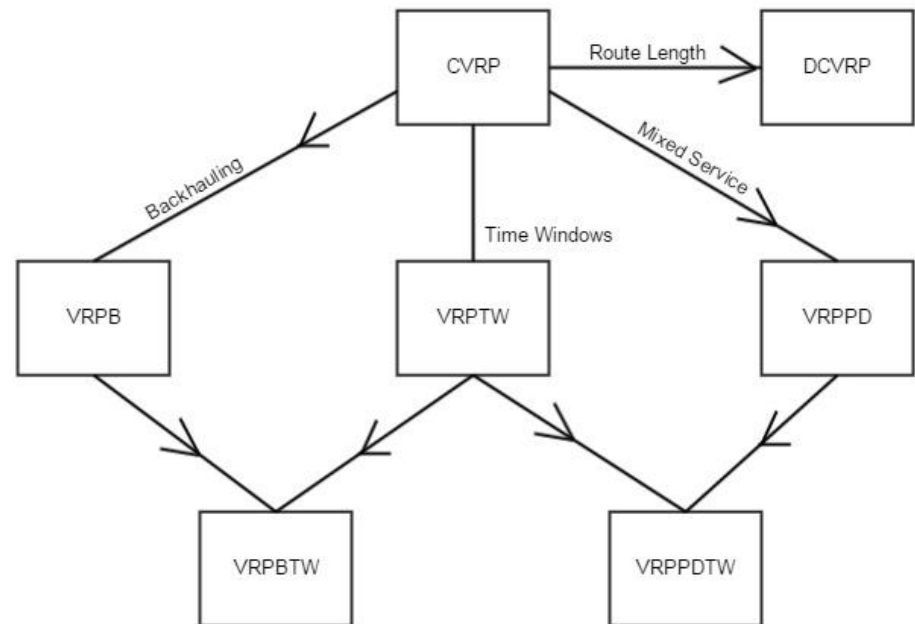
gdzie:

t_{fr} – czas rozpoczęcia obsługi klienta f ,

t_{fg} – czas przejazdu pomiędzy f a g ,

t_{gr} – czas rozpoczęcia obsługi klienta g .

Ograniczenia
generują klasy
problemów VRP:



Rozszerzenia problemu VRP

- problemy uwzględniające niesymetryczność kosztów przewozu pomiędzy wierzchołkami,
- problemy uwzględniające niehomogeniczność taboru,
- problemy uwzględniające przejazdy drobnicowe (Less Than Truckload),
- problemy uwzględniające ograniczenie maksymalnej długości trasy,
- problemy umożliwiające ustalenie baz (jednej lub kilku), w których pojazdy zaczynają i kończą podróż (Multiple Depot VRP),
- problemy umożliwiające dodanie baz pomocniczych (VRP with Satellite Facilities),
- problemy umożliwiające ustalenie częstotliwości odbioru/dostawy ładunku,
- problemy umożliwiające uwzględnienie okien czasowych (VRP with Time Windows) odbioru/wysłania towaru,

Rozszerzenia problemu VRP

- problemy wiążące problem marszrutyzacji z problemem kontroli zapasów u klientów,
- problemy uwzględniające możliwość obsługi jednego klienta przez kilka pojazdów (Split Delivery VRP),
- problemy w których kosztowa funkcja celu zastąpiona została innymi parametrami (np. czas wykonania zleceń, długość tras, ilość przewiezionego ładunku),
- problemy umożliwiające zdefiniowanie kolejności odwiedzania poszczególnych miejsc oraz opcjonalnego odwiedzania niektórych punktów,
- problemy uwzględniające możliwości zwrotów i wysyłki towarów przez klientów (VRP with Backhauls oraz VRP with Pick-Up and Delivery – problem rozwózkowo-zwózkowy),
- problemy, w których warunki zostały ujęte stochastycznie (Stochastic VRP).

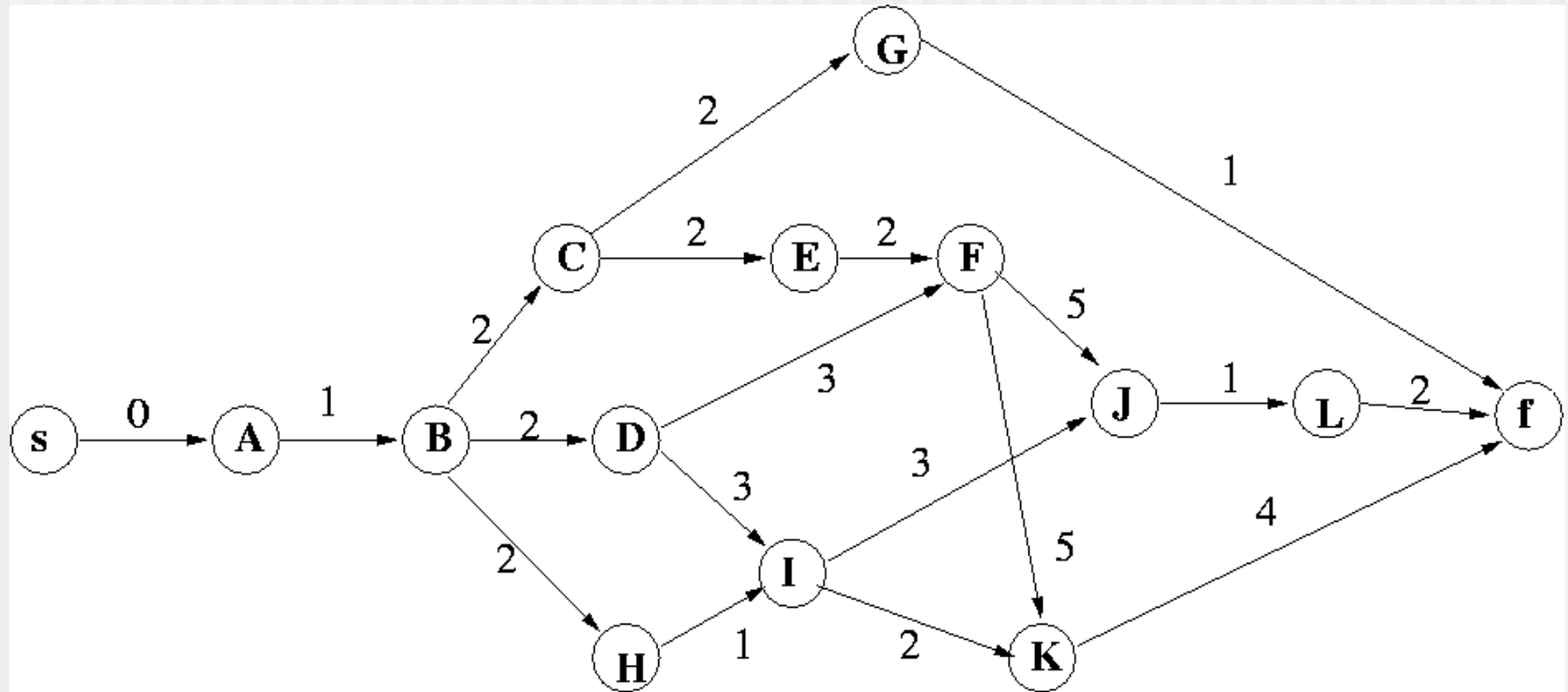
Poszukiwanie najdłuższej ścieżki

- Zagadnienie jest wykorzystywane w metodach programowania sieciowego (CPM, PERT).
- W zarządzaniu projektem problem znalezienia ścieżki krytycznej określa ciąg czynności, których opóźnienie powoduje wydłużenie czasu realizacji całości projektu.
- Przykład: poszukujemy jaki jest minimalny czas produkcji samochodu, gdzie określono zbiór wymaganych czynności, ich następstwo oraz czasy realizacji.

Poszukiwanie najdłuższej ścieżki - cd

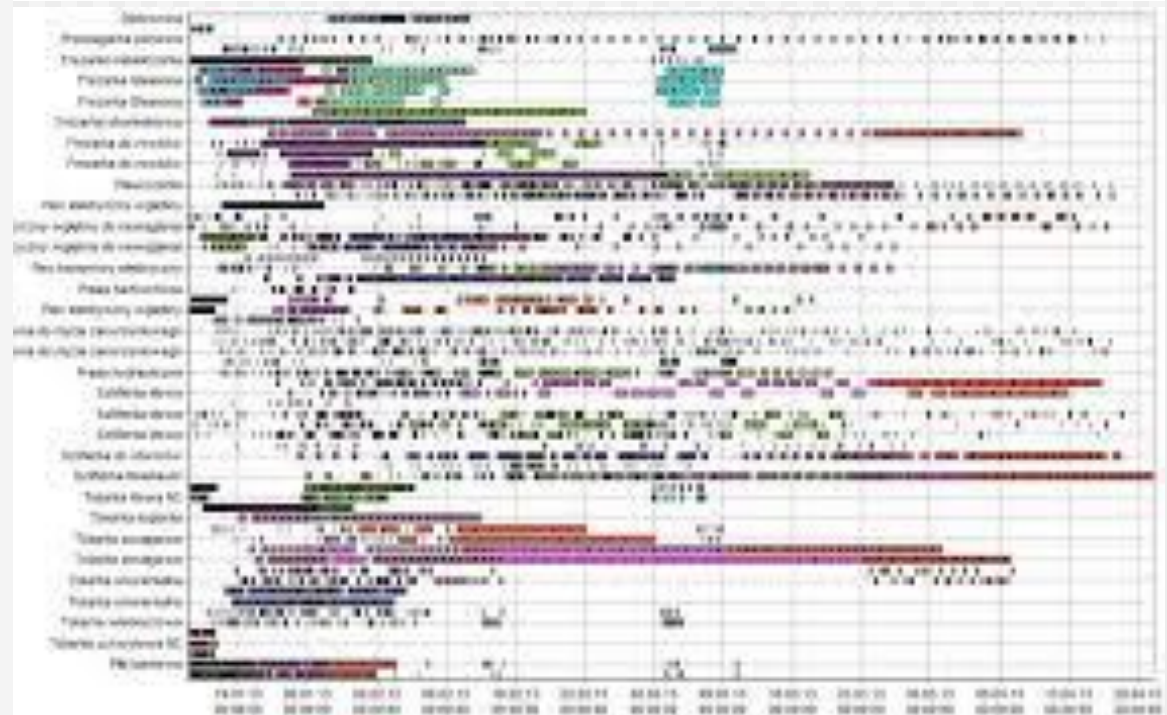
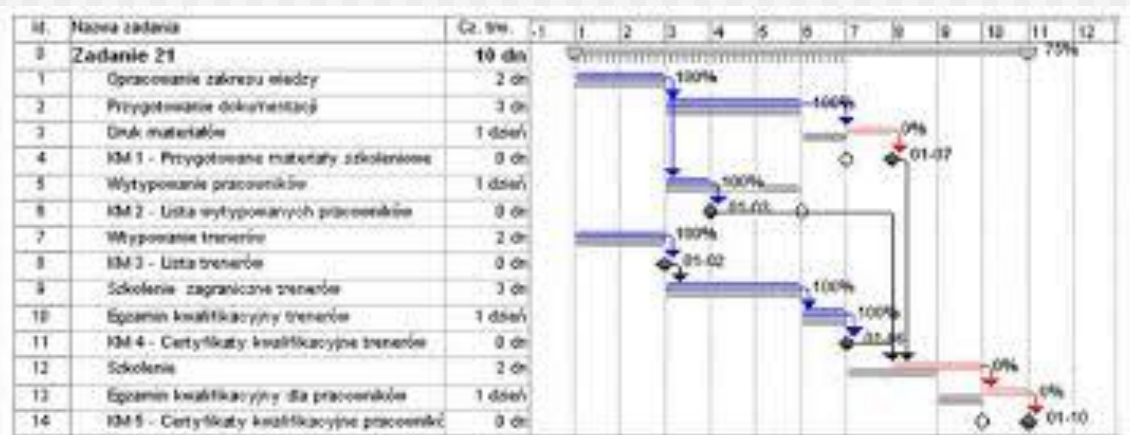
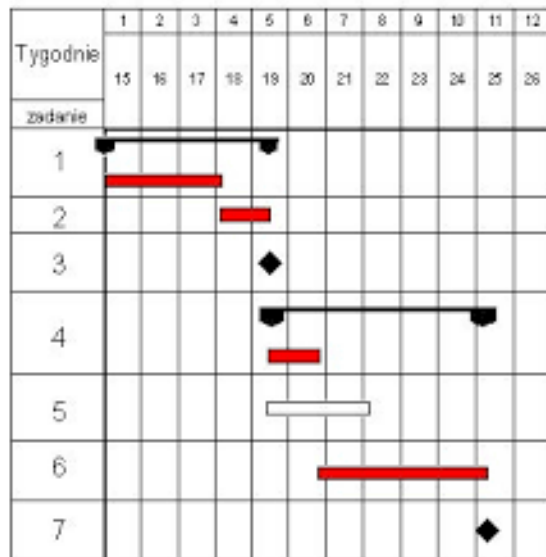
<i>Zadania</i>	<i>Oznaczenie</i>	<i>Czas [h]</i>	<i>Poprzednik</i>
Karoseria	A	1	-
Zawieszenie	B	2	A
Silnik	C	2	B
Skrzynia biegów	D	3	B
Układ kierowniczy	E	2	C
Instalacja elektr.	F	5	D
Koła	G	1	C
Drzwi	H	1	B
Malowanie	I	2	D
Okna	J	2	F
Wyposażenie w.	K	4	F
Test	L	2	J

Poszukiwanie najdłuższej ścieżki - cd



- Wierzchołki grafu skierowanego oznaczają zadania.
- Wprowadzono dwa dodatkowe wierzchołki s, f – początkowy i końcowy.
- Wierzchołki u i v są połączone łukiem jeśli zadanie u musi być ukończone przed rozpoczęciem v .
- Wagi łuków wychodzących z wierzchołka odpowiadają czasowi realizacji zadania.

Laboratorium Badań Operacyjnych i Systemowych

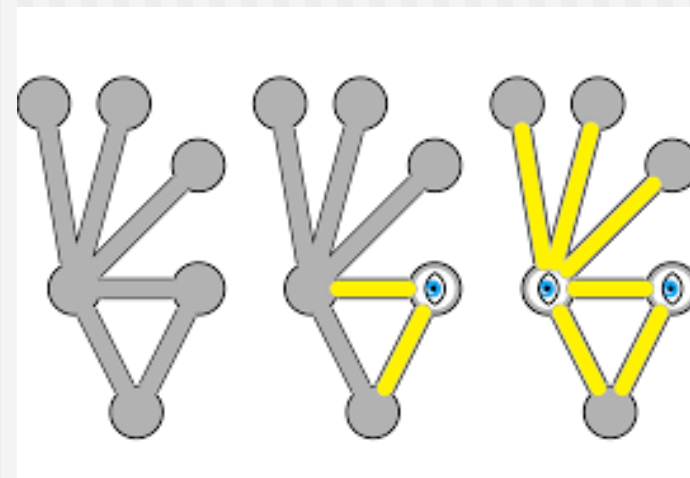


Pokrycie wierzchołkowe

- **Pokrycie wierzchołkowe grafu** G to taki podzbiór jego wierzchołków, że każda krawędź G jest incydentna do jakiegoś wierzchołka z tego podzbioru.
- Pokryciem wierzchołkowym grafu $G = (V, E)$ nazywamy taki zbiór V' , że: $V' \subseteq V \wedge (\forall e \in E, \exists v \in V' : v \in e)$
- Problem optymalizacyjny – poszukiwanie dla danego grafu pokrycia wierzchołkowego o najmniejszy rozmiarze (liczbie wierzchołków)
- Problem decyzyjny – czy istnieje w danym grafie pokrycie wierzchołkowego o zadanym rozmiarze
- Przykład: CBA ma listę zamieszanych w aferę n polityków. Zna powiązania wzajemne polityków (kto się z kim komunikuje) i chce podsłuchiwać wszystkie ich rozmowy telefoniczne. Jaką minimalną liczbę podsłuchów musi zainstalować?

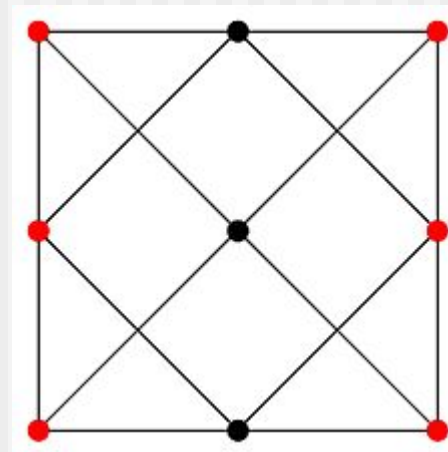
Pokrycie wierzchołkowe - cd

- Przyporządkowujemy wierzchołek do każdego polityka.
- Dwa wierzchołki łączymy krawędzią, jeśli politycy się znają.
- Krawędź (u, v) jest incydentna z wierzchołkami u oraz v .
- Wierzchołek należy do pokrycia krawędzi, jeśli jest z nią incydentny.
- Zbiór wierzchołków incydentnych z wszystkimi krawędziami nazywany jest pokryciem wierzchołkowym.
- Rozwiązywany problem polega na znalezieniu optymalnego pokrycia wierzchołkowego tzn. o minimalnej wielkości.

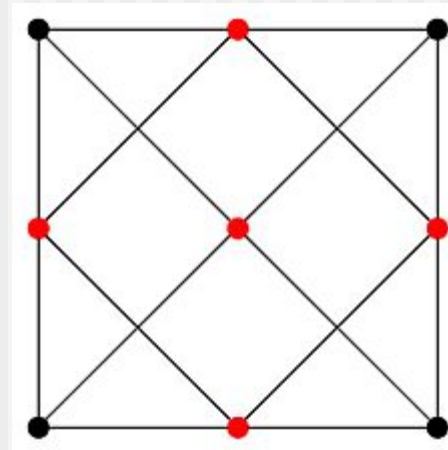


Pokrycie wierzchołkowe - cd

- Pokrycie wierzchołkowe zbioru:



- Najmniejsze pokrycie wierzchołkowe w grafie:



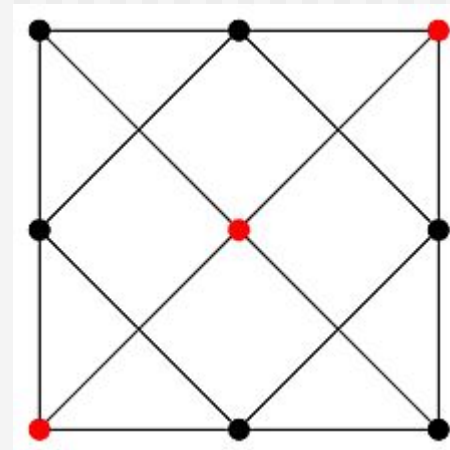
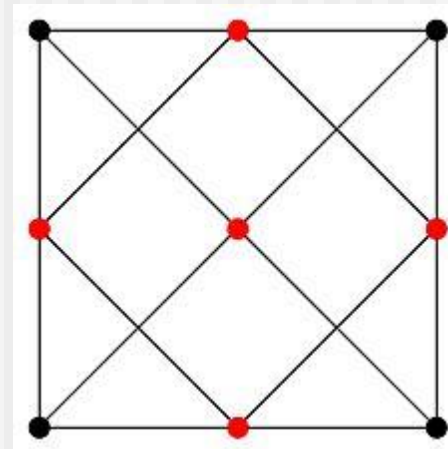
Zbiór dominujący

- **Zbiorem dominującym** grafu $G = (V, E)$ nazywamy taki podzbiór V' zbioru wierzchołków V , że każdy wierzchołek, który nie należy do V' ma w tym zbiorze co najmniej jednego sąsiada (jest połączony krawędzią z przynajmniej jednym wierzchołkiem z V').
- Zwyczajowo przez $\gamma(G)$ oznaczamy liczbę wierzchołków w najmniejszym zbiorze dominującym grafu G .
- Przykład: Należy ostrzec grupę zamieszanych w aferę n osób przed planowaną akcją CBA. Znane są powiązania między osobami (kto się z kim komunikuje). Które osoby (możliwie najmniej!) trzeba poinformować, aby za ich pośrednictwem dotrzeć do wszystkich zainteresowanych?



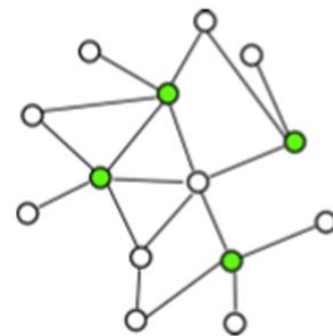
Zbiór dominujący - cd

- Zbiór dominujący (nie totalnie) w grafie:
- Zbiór totalnie dominujący - taki zbiór dominujący V' , w którym każdy wierzchołek z V' ma co najmniej jednego sąsiada z V'
- Najmniejszy zbiór totalnie dominujący, liczba totalnego dominowania – 3:



Zbiór dominujący - cd

- Przyporządkowujemy wierzchołek do każdej z n osób.
- Dwa wierzchołki łączymy krawędzią, jeśli osoby się znają.
- Wierzchołek u jest przyległy (sąsiedni) do wierzchołka v jeśli są połączone krawędzią (u,v) .
- Wierzchołek jest dominujący do siebie i wierzchołków przyległych.
- Zbiór wierzchołków dominujących - S jest podzbiorem zbioru wierzchołków takim, że każdy wierzchołek grafu jest dominowany przez wierzchołek z S .
- Rozwiązywany problem polega na znalezieniu optymalnego zbioru dominującego tzn. o minimalnej wielkości.
- Przykład rozwiązania:

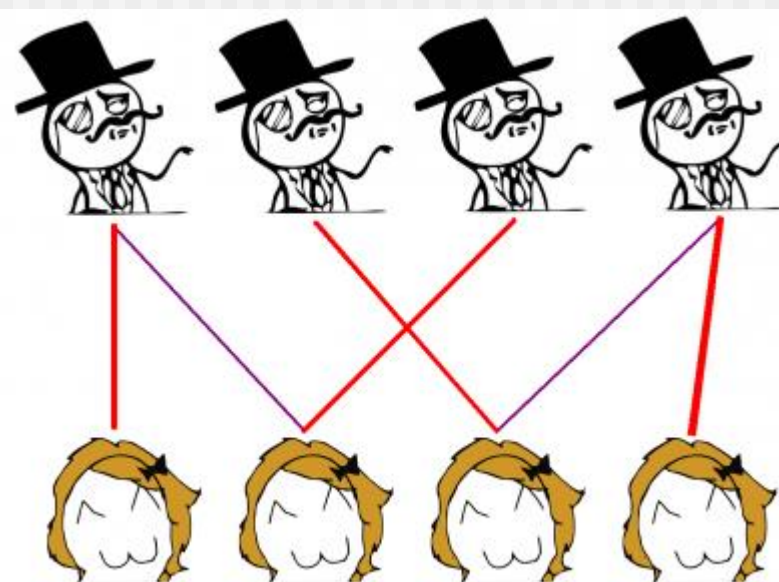
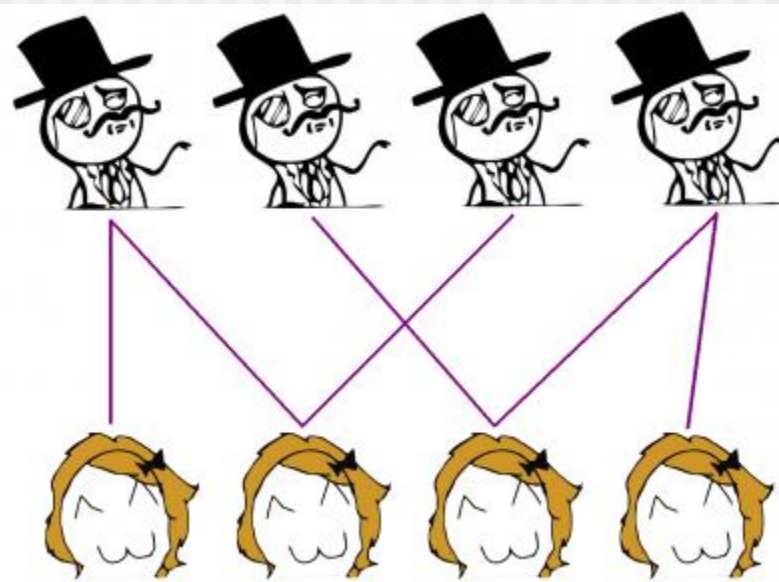


Skojarzenie

- **Skojarzeniem grafu** nazywa się nie zawierający pętli podzbiór M krawędzi grafu E taki, że żadne dwie krawędzie w M nie są sąsiednie, tj. nie spotykają się w jednym wierzchołku.
- Wierzchołki będące końcami krawędzi należących do M są **M -nasycone**. Wierzchołki nie będące końcami krawędzi należących do M są **M -nienasycone**.
- **Skojarzenie doskonałe** to podzbiór M krawędzi grafu G , taki, że każdy wierzchołek G jest M -nasycony.
- Skojarzenie doskonałe jest zawsze skojarzeniem **największym**, tj. takim, że nie istnieje skojarzenie grafu G o większej liczbie krawędzi.
- Pary wierzchołków połączone bezpośrednio krawędzią należącą do M są skojarzone przez M .
- **M -przemienna ścieżka** to ścieżka ułożona naprzemiennie z krawędzi należących i nie należących do M .

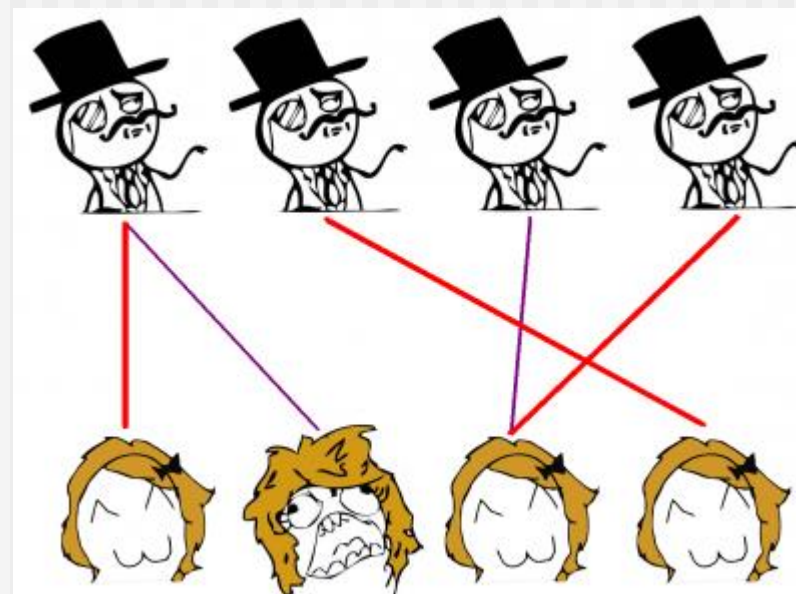
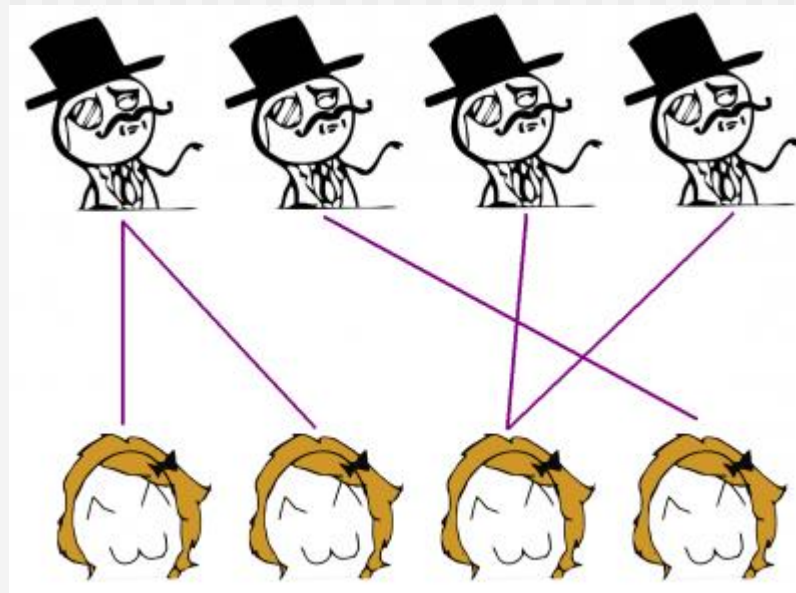
Skojarzenie - 1

- Krawędź pokazuje, którego z kawalerów zna panna.
- W tej grupie istnieje skojarzenie doskonałe



Skojarzenie - 2

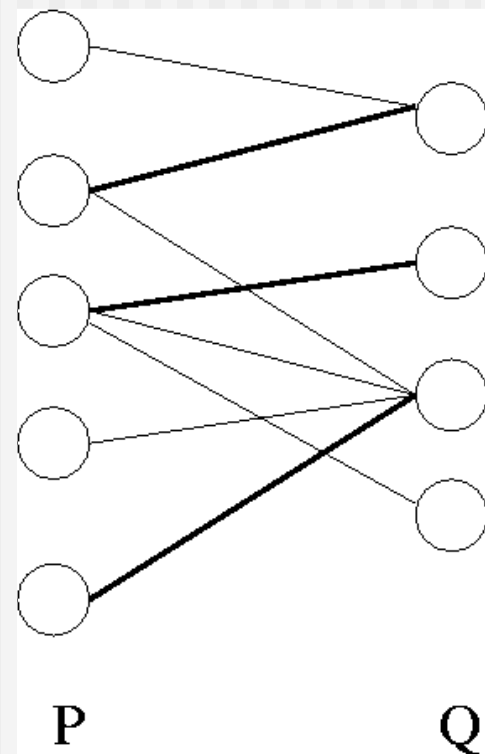
- Krawędź pokazuje, którego z kawalerów zna panna.
- W tej grupie nie istnieje skojarzenie doskonałe



Skojarzenie - cd

Przykład: zagadnienie kojarzenia małżeństw.

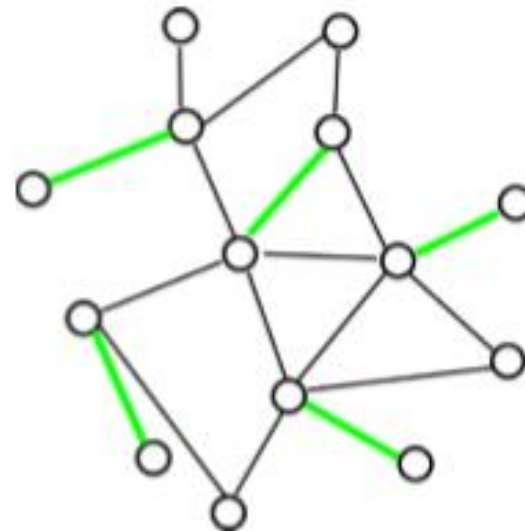
- **Twierdzenie o kojarzeniu małżeństw** (Philip Hall)- dotyczące istnienia pełnego skojarzenia grafu dwudzielnego
- Mamy dwie grupy - dziewcząt **P** i chłopców **Q**, oraz pewną sieć znajomości, to znaczy wiemy, których chłopców z tej grupy zna każda z dziewcząt. Kiedy zachodzi sytuacja, w której każdej dziewczynie można przyporządkować jednego kandydata na męża? (kandydaci nie mogą się powtarzać)
- Warunkiem koniecznym i wystarczającym na to, by istniało takie skojarzenie par, jest to, by każda podgrupa dziewcząt, licząca k osób, znała co najmniej k -chłopców.



Skojarzenie - cd

Przykład zastosowania:

- Zagadnienia maksymalnego i największego skojarzenia znajdują zastosowanie w wielu innych praktycznych problemach informatycznych, gdzie jednym z przykładów może być optymalny przydział zadań.
- Skojarzenie M nazywamy **maksymalnym** skojarzeniem, jeżeli nie zawiera się w żadnym innym skojarzeniu.
- Skojarzenie M o największej możliwej mocy nazywamy **największym** skojarzeniem i oznaczamy jako M^* .



Zagadnienie podziału grafu

Dany jest

- nieskierowany, ważony graf $G=(N,E)$
- zbiór liczb $\{b_1, b_2, \dots, b_m\}$, gdzie $b_i > 0$ dla $i=1, \dots, m$

Należy znaleźć podział zbioru N

$$X = (X_1, X_2, \dots, X_i, \dots, X_m) \quad , \quad X_i \subset N \quad (i=1, \dots, m),$$

który maksymalizuje funkcję celu:

$$f(X) = \sum_{i=1}^m \sum_{j,k \in X_i} c_{jk} \quad (I)$$

przy ograniczeniach:

$$\bigcup_{i=1}^m X_i = N \quad , \quad X_i \cap X_k = \emptyset \quad \text{dla} \quad i \neq k \quad (II)$$

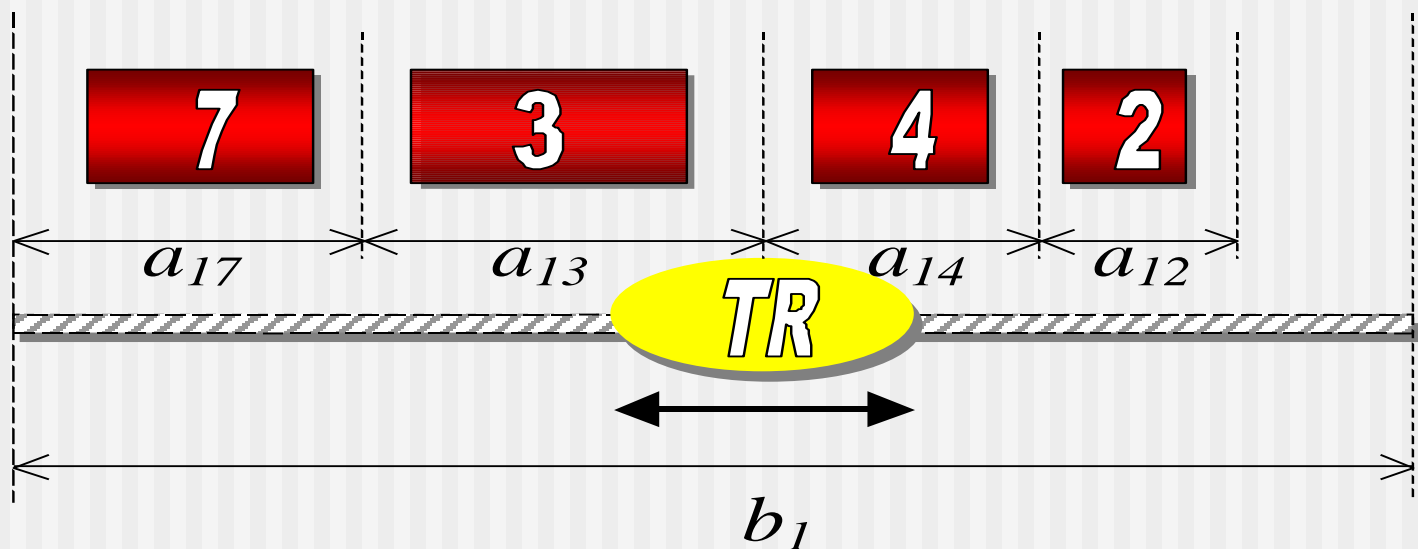
$$\sum_{j \in X_i} a_j \leq b_i \quad i=1, \dots, m \quad (III)$$

gdzie:

- $a_j = (a_{1j}, a_{2j}, \dots, a_{ij}, \dots, a_{mj})$ - waga wierzchołka $j \in N$
- c_{jk} - waga krawędzi $jk \in E$
- b_i - rozmiar punktu skupienia i
- m - liczba punktów skupienia

Zagadnienie podziału grafu -cd

Przykład: grupowanie wyrobów i maszyn w elastycznych systemach wytwarzania



Liniowe rozmieszczenie maszyn w komórce $i=1$

b_i – zasób - długość liniowego robota transportowego TR

a_{ij} – zapotrzebowanie na zasób w komórce i maszyny j

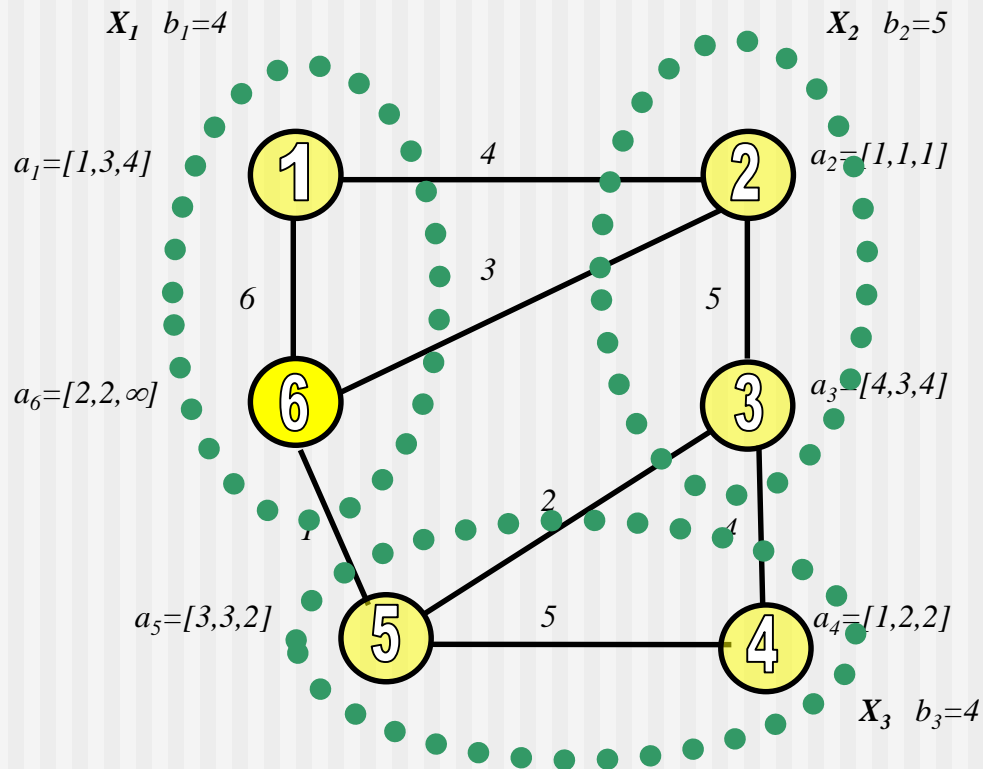
c_{jk} – wielkość transportu pomiędzy maszynami j oraz k

Celem jest taki podział maszyn między komórkami, który:

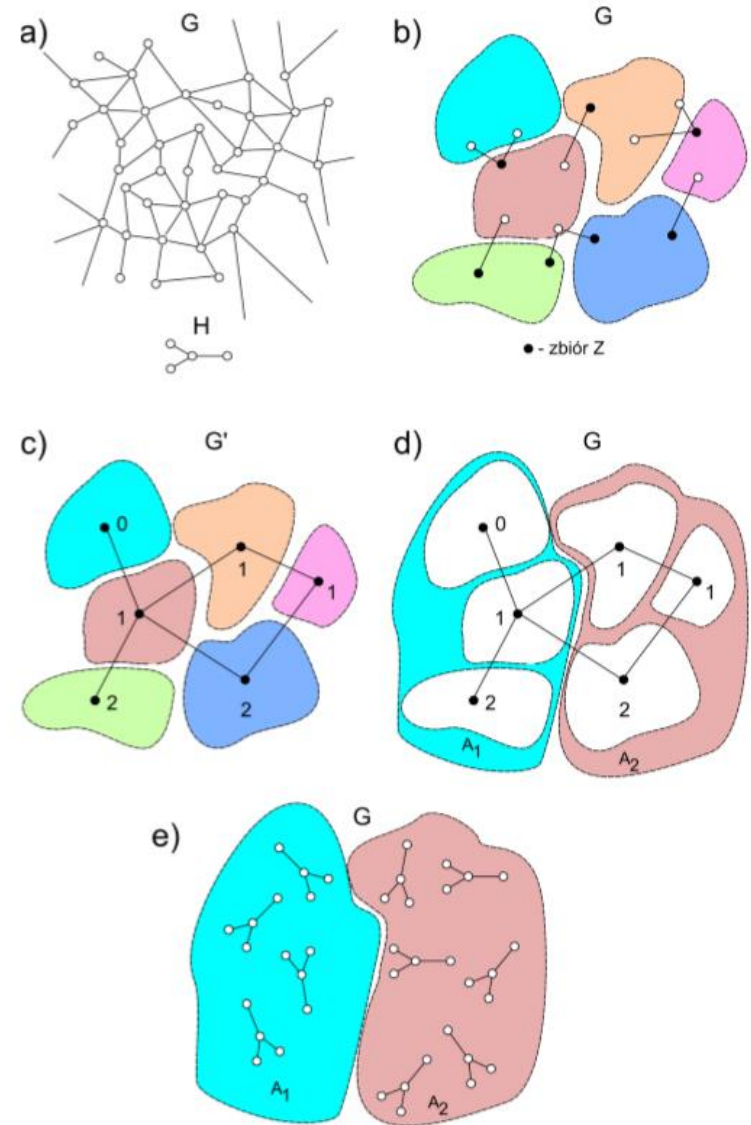
- ✓ maksymalizuje tańszy transport wewnętrzny
- ✗ lub minimalizuje transport między komórkami

Zagadnienie podziału grafu -cd

Realizacja podziału grafu $n=6/m=3$



Algorytm klastrowania grafu



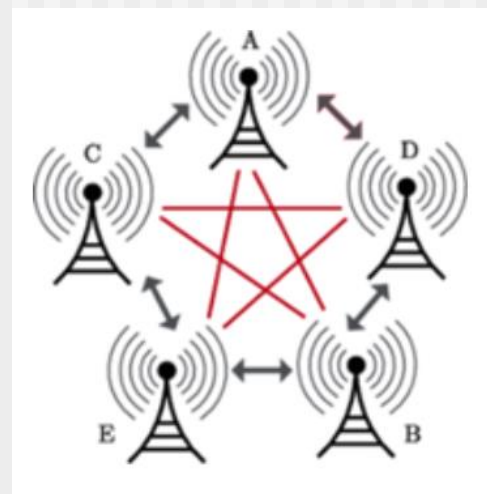
Zagadnienie kolorowania grafu

- Klasyczne - wierzchołkowe zagadnienie **kolorowanie grafu** jest przypisaniem wszystkim wierzchołkom grafu – jednego z kolorów tak, aby żadne z sąsiednich wierzchołków nie miały tego samego koloru.
- Pokolorowanie wierzchołkowe jest poprawne (legalne, dozwolone) wtedy, gdy końcom żadnej krawędzi nie przypisano tego samego koloru.
- **Optymalnym pokolorowaniem** danego grafu nazywamy legalne pokolorowanie zawierające najmniejszą możliwą liczbę kolorów.
- **Liczbą chromatyczną grafu G** nazywamy liczbę równą najmniejszej możliwej liczbie kolorów potrzebnych do legalnego pokolorowania wierzchołków grafu G .
- Kolorowanie krawędziowe
- Twierdzenie o 4 barwach dla grafów planarnych (hipoteza - 1852 r. , dowód z komputerowym sprawdzeniem 1936-ciu przypadków szczególnych - 1976 r.)

Zagadnienie kolorowania grafu

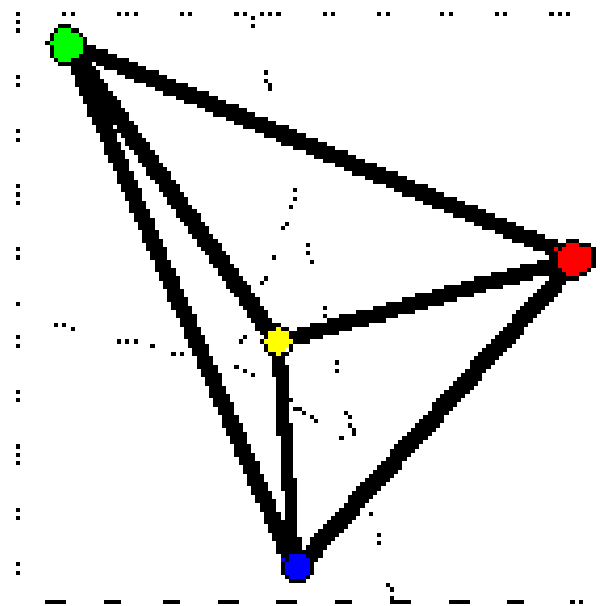
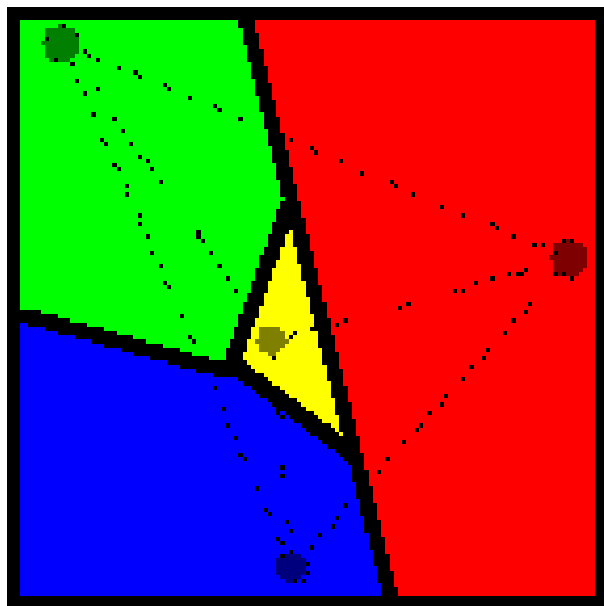
Twierdzenie o czterech barwach – dla każdego skończonego grafu planarnego (V, E) istnieje funkcja $k: V \rightarrow \{k_1, k_2, k_3, k_4\}$, taka że $\forall_{\{v_1, v_2\} \in E} (k(v_1) \neq k(v_2))$, czyli możliwe jest przypisanie każdemu z jego wierzchołków jednej z czterech liczb 1, 2, 3 i 4 w taki sposób, aby żadne sąsiednie wierzchołki nie miały przyporządkowanej tej samej liczby. Jest to jeden z najsłynniejszych problemów matematycznych.

przydziału częstotliwości
za pomocą kolorowania
grafów



Zagadnienie kolorowania grafu - cd

- Przykład: należy pokolorować mapę minimalną liczbą kolorów, tak aby każde dwa sąsiednie państwa miały różny kolor.
- Równoważność zagadnienia dla mapy i dla grafu



Zagadnienie kolorowania grafu - cd

- Problem NP-trudny – algorytmy przybliżone

Algorytm LF (largest first):

- Uporządkuj wierzchołki grafu malejąco według ich stopni (liczby krawędzi z nich wychodzących).
- Koloruj wierzchołki zachłannie, zgodnie z ustaloną wcześniej kolejnością (zaczynając od wierzchołka o największym stopniu).

Algorytm LF jest algorytmem statycznym, gdyż raz ustalona kolejność wierzchołków nie zmienia się w trakcie jego działania. Najmniejszym dość trudnym grafem jest ścieżka

P_6

Zagadnienie kolorowania grafu - cd

Algorytm SL (smallest last):

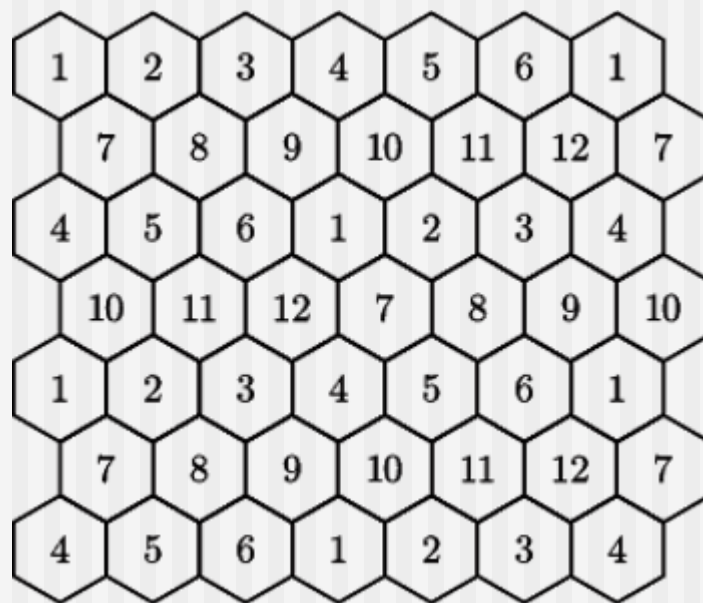
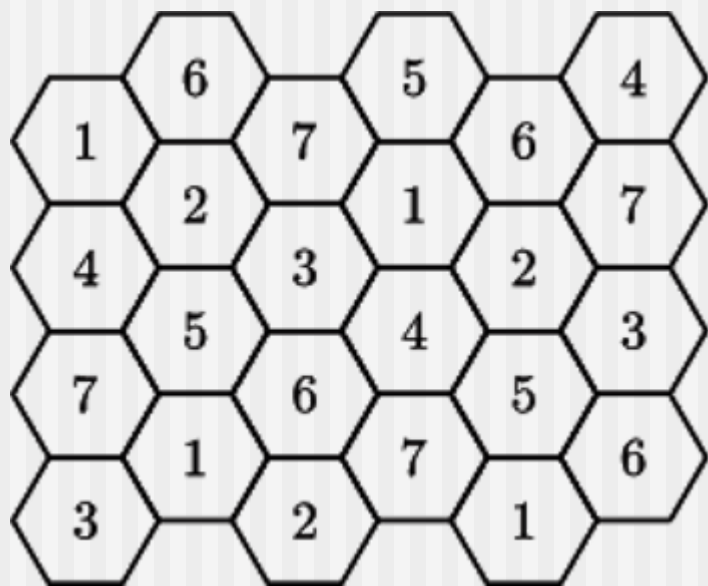
- Znajdź wierzchołek o minimalnym stopniu i usuń go z grafu.
- Powtarzaj krok pierwszy tak długo, aż graf będzie pusty (zapamiętaj kolejność usuwanych wierzchołków).
- Koloruj wierzchołki zachłannie, zgodnie z ustaloną wcześniej kolejnością (zaczynając od wierzchołków usuniętych później)

Alg. SL jest statyczny, jego złożoność wynosi $O(n+m)$,

Zagadnienie kolorowania grafu - cd

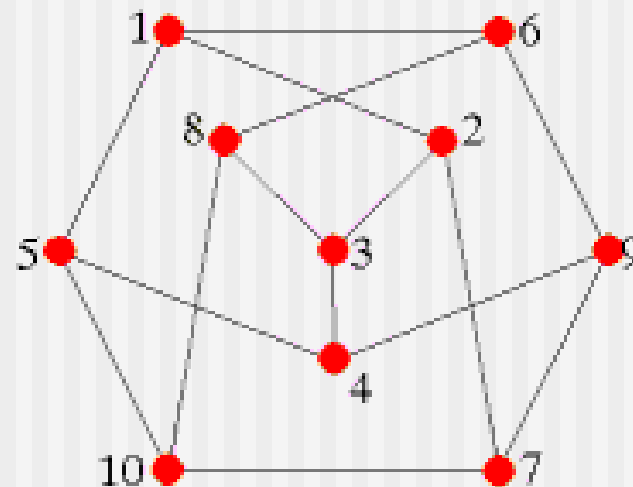
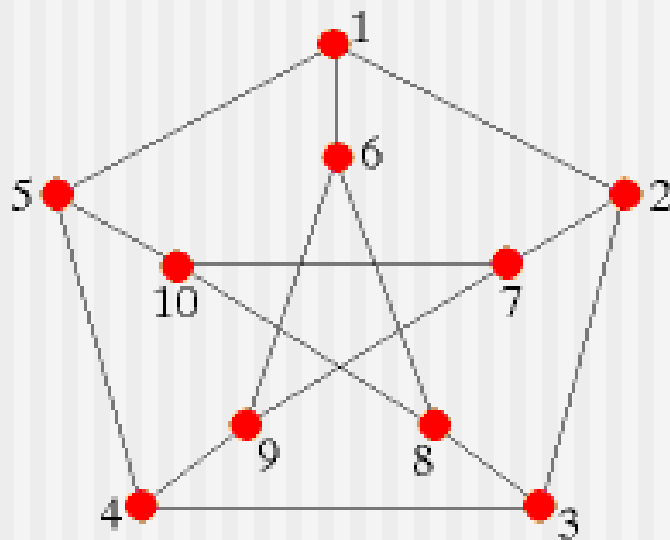
przydziału częstotliwości za pomocą kolorowania grafów
=

Ile kolorów potrzeba, aby pokolorować (nieskończony) graf którego wierzchołkami są wszystkie punkty płaszczyzny euklidesowej a dwa punkty/wierzchołki są połączone krawędzią, jeśli znajdują się w odległości dokładnie 1?



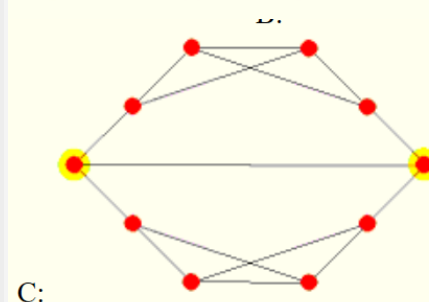
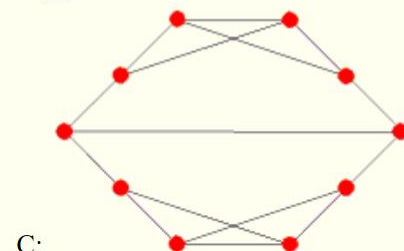
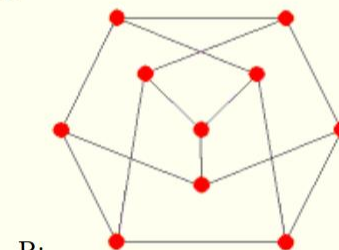
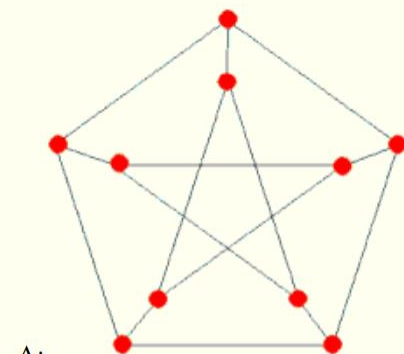
Izomorfizm grafu

- Grafy G i F nazywamy izomorficznymi, jeżeli istnieje bijekcja zbioru wierzchołków grafu G na zbiór wierzchołków grafu F , która zachowuje strukturę grafu (krawędzie).
- Rozstrzygnięcie, czy grafy G i F są tym samym grafem? (permutacja wierzchołków)



Izomorfizm grafu

- Izomorfizm grafów zachowuje właściwie wszystkie interesujące własności)
- Graf B jest izomorficzny z grafem A. Na rysunku podano bijekcję między wierzchołkami obu grafów.
- Graf C nie jest izomorficzny z grafem A, gdyż usunięcie dwóch zaznaczonych wierzchołków spowoduje, że graf przestanie być spójny. W grafie A takie wierzchołki nie istnieją.



Zagadnienie przydziału - AP

Dany jest

- zbiór zadań $N=\{1,\dots,n\}$
- zbiór maszyn $M=\{1,\dots,n\}$
- macierz kosztów przydziału ($n \times n$) - $A=[a_{ij}]$

Należy znaleźć rozwiązanie X , które minimalizuje funkcję celu:

$$\min \quad f(X) = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^m a_{ij} x_{ij}$$

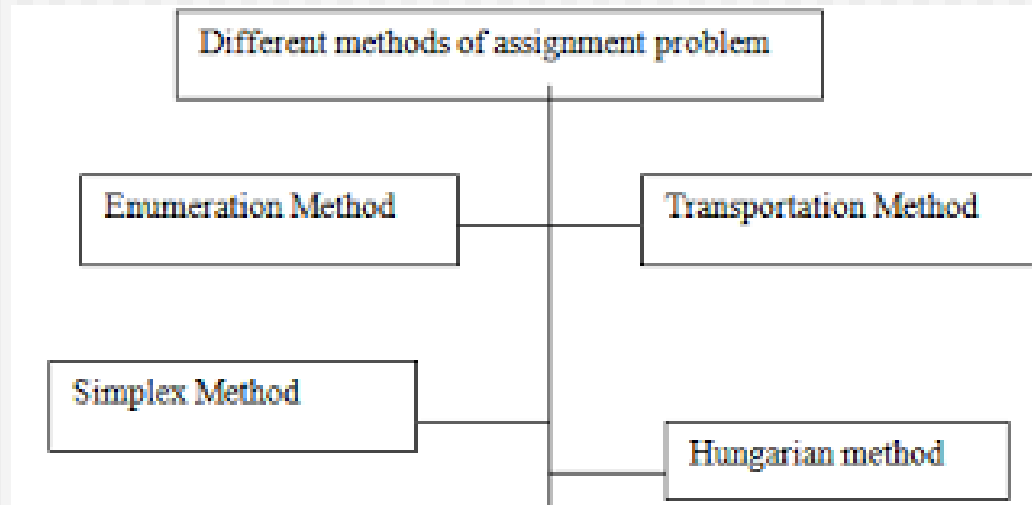
$$\text{ogr.} \quad \sum_{i=1}^n x_{ij} = 1 \quad \text{dla } j = 1, \dots, n$$

$$\sum_{j=1}^n x_{ij} = 1 \quad \text{dla } i = 1, \dots, n$$

$$\text{gdzie} \quad x_{ij} = \{0, 1\}$$

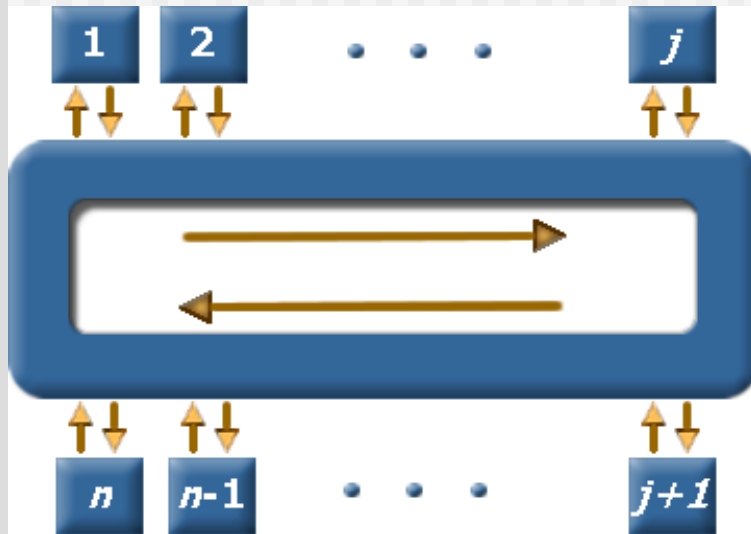
Algorytmy dla AP

- Sprawdzenie wszystkich przydziałów - $n!$
- Efektywne algorytmy wielomianowe
- Problem przypisania jest szczególnym przypadkiem problemu transportowego, który jest szczególnym przypadkiem problemu minimalnego przepływu, który z kolei jest szczególnym przypadkiem programowania liniowego.
- Algorytm simpleks
- Metoda węgierska



Przykład zagadnienia

Elastyczny system produkcyjny składający się z n stanowisk roboczych z maszynami rozmieszczonych wokół przenośnika o ruchu okrężnym



Odległość pomiędzy stanowiskami $[d_{i,j}]_{n \times n}$:

$$d_{ij} = \begin{cases} j-i & \text{dla } i \leq j \\ n-i+j & \text{dla } i > j \end{cases}$$

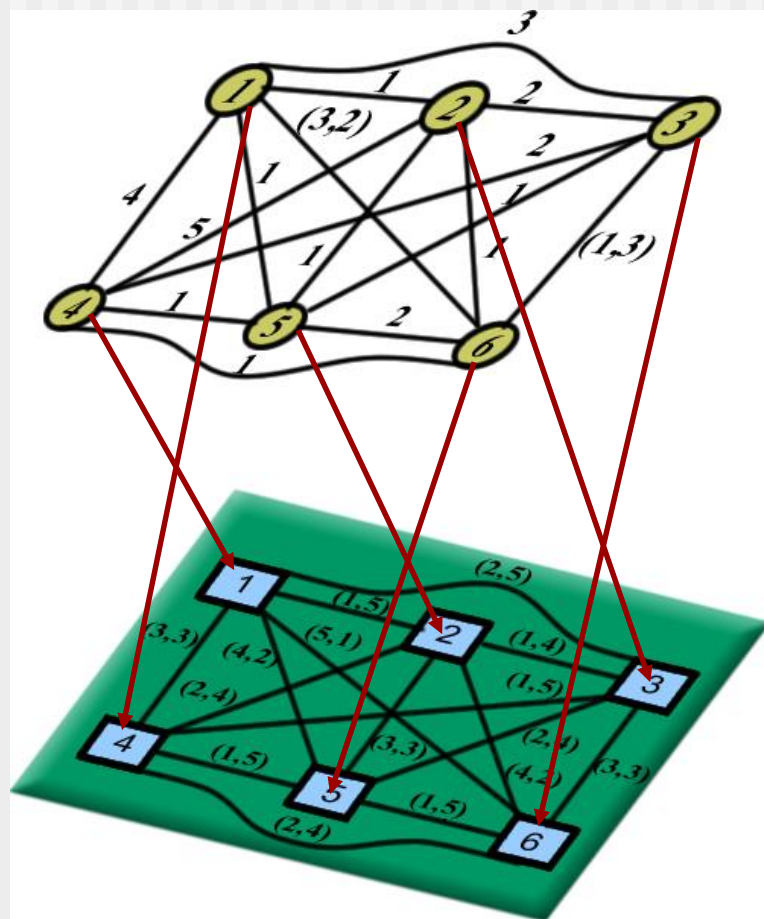
dla $i, j = 1, \dots, n$.

Liczba detali, na jednostkę czasu, które po obróbce na maszynie k są poddane dalszemu procesowi technologicznemu

– na maszynie l : $[f_{kl}]_{n \times n}$.

Cel - zminimalizowanie sumarycznego czasu transportu detali, poprzez odpowiednie przydzielenie maszyn do stanowisk roboczych.

Przykład zagadnienia



$$D = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 & 3 & 4 & 5 \\ 5 & 0 & 1 & 2 & 3 & 4 \\ 4 & 5 & 0 & 1 & 2 & 3 \\ 3 & 4 & 5 & 0 & 1 & 2 \\ 2 & 3 & 4 & 5 & 0 & 1 \\ 1 & 2 & 3 & 4 & 5 & 0 \end{bmatrix}$$

$$F = \begin{bmatrix} 0 & 1 & 3 & 4 & 1 & 3 \\ 1 & 0 & 1 & 5 & 1 & 1 \\ 3 & 1 & 0 & 2 & 1 & 1 \\ 4 & 5 & 2 & 0 & 1 & 1 \\ 1 & 1 & 1 & 1 & 0 & 2 \\ 3 & 2 & 3 & 1 & 2 & 0 \end{bmatrix}$$

Liczba możliwych przydziałów:
 $6! = 720$

$4 \rightarrow 1$

$1 \rightarrow 4$

$2 \rightarrow 3$

$5 \rightarrow 2$

$6 \rightarrow 5$

$3 \rightarrow 6$

$$\pi = (4, 5, 2, 1, 6, 3)$$

$$\sum_{i=1}^6 \sum_{j=1}^6 d_{ij} f_{\pi(i)\pi(j)} = 180$$

Model matematyczny zagadnienia

Dane są trzy $n \times n$ wymiarowe rzeczywiste macierze $F=(f_{ij})$, $D=(d_{kl})$ oraz $B=(b_{ik})$

f_{ij} przepływ (liczba połączeń) pomiędzy zadaniami i oraz j ,

d_{kl} odległość pomiędzy stanowiskiem k oraz l

~~b_{ik} koszt związany z przydziałem zadania i do maszyny k~~

n liczba maszyn oraz zadań, które mają zostać do siebie przyporządkowane

Do każdej maszyny przydzielamy jedno i tylko jedno zadanie oraz każde zadanie jest przydzielone do jednej maszyny

Chcemy zminimalizować całkowity koszt funkcjonowania systemu, związanego np. z kosztami transportu technologicznego (*Quadratic Assignment Problem* postać Koopmansa-Beckmana).

$$\min_{\pi \in S_n} \left\{ \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n f_{ij} d_{\pi(i)\pi(j)} + \sum_{i=1}^n b_{i\pi(i)} \right\}$$

$\pi = \{\pi(1), \dots, \pi(i), \dots, \pi(j), \dots, \pi(n)\}$ permutacja zbioru $N = \{1, 2, \dots, n\}$

S_n - jest zbiorem wszystkich n -elementowych permutacji

Literatura:

- [1] Wojciech Wawrzyniak - Rozproszone algorytmy aproksymacyjne w analizie własności grafowych.
- [2] Wikipedia
- [3] Tw. Halla - <https://eszkola.pl/matematyka/problem-kojarzenia-malzenstw-5604.html>

Pytania?
Dziękuję za uwagę!