

**МИНИСТЕРСТВО НАУКИ И ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
РОССИЙСКОЙ ФЕДЕРАЦИИ**

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение
высшего образования

«АДЫГЕЙСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»

Кафедра прикладной математики, информационных технологий и
информационной безопасности

«ДОПУСКАЕТСЯ К ЗАЩИТЕ»

Заведующий кафедрой

_____ М.В. Алиев

« ____ » _____ 20__ г.

ВЫПУСКНАЯ КВАЛИФИКАЦИОННАЯ РАБОТА

Направление подготовки 01.04.01 Прикладная математика и информатика
Магистерская программа «Современная теория игр»

Тема

Оценки хроматического числа двумерной сферы

Научный
руководитель _____ к.т.н., доцент _____ В.А. Воронов _____
(подпись) *(уч. степень, уч. звание)* *(ФИО)* *—. —.—*
(дата)

Руководитель
программы
магистратуры _____ д.ф.-м.н., профессор _____ А.В. Савватеев _____
(подпись) *(уч. степень, уч. звание)* *(ФИО)* *—. —.—*
(дата)

Обучающийся _____ факультета математики
2ПМ _____ и компьютерных наук _____ И.П. Морозов _____
(группа) *(ФИО)*

Майкоп 2020

СОДЕРЖАНИЕ

ВВЕДЕНИЕ	3
ГЛАВА 1. РАСКРАСКИ СФЕР	6
1.1 Постановка задачи и известные результаты	6
1.2 Разбиение на области Вороного	8
1.3 Задача Томсона	12
ГЛАВА 2. ЗАДАЧА ВЫПОЛНИМОСТИ БУЛЕВЫХ ФОРМУЛ И SAT-РЕШАТЕЛИ	16
2.1 Определения	16
2.2 Алгоритм DPLL	21
2.3 Алгоритм CDCL	23
2.4 Детали реализации современных SAT-решателей	27
ГЛАВА 3. ВЕРХНИЕ ОЦЕНКИ ХРОМАТИЧЕСКИХ ЧИСЕЛ СФЕР	35
3.1 Численные эксперименты	35
3.2 Теоретические оценки	38
ЗАКЛЮЧЕНИЕ	43
СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ	44
ПРИЛОЖЕНИЕ 1. ДИАПАЗОНЫ ЗНАЧЕНИЙ РАДИУСА ДЛЯ РЕШЕНИЙ ЗАДАЧИ ТОМСОНА	48
ПРИЛОЖЕНИЕ 2. КОДИРОВАНИЕ ЗАДАЧИ РАСКРАСКИ ГРАФА	53
ПРИЛОЖЕНИЕ 3. ВЫЧИСЛЕНИЕ ГРАНИЦ ДИАПАЗОНОВ ЗНАЧЕНИЙ РАДИУСА	57
ПРИЛОЖЕНИЕ 4. ПОСТРОЕНИЕ ДИАГРАММЫ ВОРОНОГО С ИКОСАЭДРАЛЬНОЙ СИММЕТРИЕЙ	61
ПРИЛОЖЕНИЕ 5. ВИЗУАЛИЗАЦИЯ РАСКРАСОК	64

ВВЕДЕНИЕ

Целью настоящей дипломной работы является получение конструктивных верхних оценок для хроматического числа двумерной сферы, то есть построения таких раскрасок сферы, при которых точки, находящиеся на единичном расстоянии, раскрашены по-разному. Это задача примыкает к области классических исследований плотнейших упаковок и редчайших покрытий сфер, находится на стыке теории графов, комбинаторной геометрии и теории кодирования. Актуальность данной работы обусловлена отсутствием конструктивных методов получения раскрасок сфер и слабой изученностью рассматриваемой задачи, в отличие от асимптотики хроматических чисел n -мерных сфер при $n \rightarrow \infty$. В работе рассматривается семейство раскрасок, полученных разбиением сферы на области Вороного для решений задачи Томсона.

Для достижения поставленной цели необходимо решить следующие задачи:

1. Свести задачу о раскраске графа в t цветов к задаче булевой выполнимости.
2. Провести исследование алгоритмов и методов, применяемых при построении современных *SAT*-решателей.
3. Применить *SAT*-решатели для поиска хроматического числа графов и получить корректные раскраски сфер, вычислить диапазоны радиусов.
4. Получить оценки хроматических чисел сфер на основе решений задачи Томсона о минимуме потенциала системы k точечных зарядов на сфере и разбиений на области Вороного.
5. Доказать нижние оценки для хроматических чисел квадратов двойственных графов (триангуляций Делоне).

Рассматриваемая задача тесно связана с классической задачей Нелсона – Эрдёша – Хадвигера о хроматическом числе $\chi(\mathbb{R}^2)$ континуального графа, вершинами которого являются точки плоскости, причем ребрами соединены вершины, находящиеся на единичном евклидовом расстоянии. Иными словами, требуется раскрасить плоскость в конечное число цветов

так, чтобы точки, находящиеся на единичном расстоянии, имели разный цвет. Какое наименьшее число цветов для этого потребуется? В настоящее время известно, что $5 \leq \chi(\mathbb{R}^2) \leq 7$. Если вторая оценка тривиальна и основана на раскраске гексагонального замощения (Рис. 1), то оценка снизу была получена Хойле [26] лишь в 2018 году при помощи компьютерных вычислений.

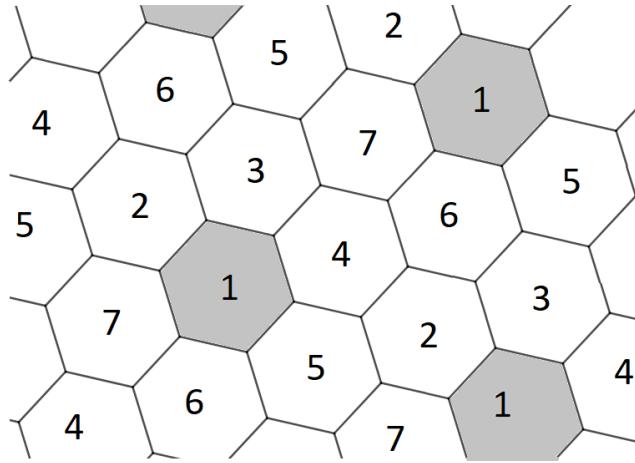


Рис. 1: Раскраска плоскости в 7 цветов.

Аналогичную задачу можно поставить для произвольного метрического пространства. Известно, что $6 \leq \chi(\mathbb{R}^3) \leq 15$ [32, 33], получены ряд оценок для $\chi(\mathbb{R}^n)$ при $n \geq 3$, а также асимптотика $\chi(\mathbb{R}^n)$ при $n \rightarrow \infty$: $(1.239\dots + o(1))^n \leq \chi(\mathbb{R}^n) \leq (3 + o(1))^n$ [34, 35]. Также рассматривались хроматические числа рациональных пространств \mathbb{Q}^n , многомерных сфер $S^n(r)$, множеств вида $\mathbb{R}^2 \times [0, \varepsilon]^k$, ограниченных множеств, точек плоскости с координатами, принадлежащими некоторому квадратичному расширению \mathbb{Q} , хроматические числа пространств с запрещенными одноцветными треугольниками. Как правило, полагают, что расстояние между точками множества индуцировано евклидовой метрикой \mathbb{R}^n . Основополагающим результатом в данной области является следующая теорема [29].

Теорема (Эрдеш – де Брейне). *Если G – граф с множеством вершин произвольной мощности, и $\chi(G) = k$. Тогда найдется конечный подграф $\tilde{G} \subseteq G$, для которого $\chi(\tilde{G}) = k$.*

Это означает, что наилучшую из возможных оценок хроматического числа снизу всегда можно обосновать, перебирая подграфы с конечным

числом вершин. Препятствием для осуществления такого перебора (даже в случае \mathbb{R}^2) является, во-первых, комбинаторный взрыв, а во-вторых, отсутствие методов, позволяющих раскрасить континуальный граф в тех случаях, когда критический подграф (предположительно) найден.

Отдельный класс задач возникает в том случае, если на раскраску налагаются дополнительные ограничения, например, измеримость каждого из множеств, раскрашенных в один из цветов. Еще более жесткое условие – выпуклость компонент связности одноцветных подмножеств, для плоскости – раскраска многоугольных областей. Тогда для раскраски двумерного гладкого многообразия, удовлетворяющего определенным условиям, требуется не менее 7 цветов [27,28].

ГЛАВА 1. РАСКРАСКИ СФЕР

1.1 Постановка задачи и известные результаты

Графом называется пара $G = (V, E)$, где V – вершины графа, $E \subseteq \{ (u, v) : u, v \in V \}$ – ребра графа. Хроматическим числом графа $\chi(G)$ называется минимальное число k такое, что множество вершин V можно разбить (покрасить) на k непересекающихся классов $V_1 \sqcup V_2 \sqcup \dots \sqcup V_k = V$ так, что никакое ребро из E не соединяет вершины одного класса. В данной работе рассматривается задача о хроматическом числе двумерной сферы $S^2(r) = \{x \in \mathbb{R}^3 : \|x\| = r\}$, сформулированная Полом Эрдёшем в 1981 году [39]. Предполагается, что расстояние между точками сферы $x, y \in S^2(r)$ задано евклидовой метрикой в \mathbb{R}^3 : $d(x, y) = \sqrt{\sum_{i=1}^3 (x_i - y_i)^2}$. Тогда $\chi(S^2(r)) = \min\{k : S^2(r) = V_1 \sqcup \dots \sqcup V_k, x, y \in V_i \Rightarrow \|x - y\| \neq 1\}$. Во всех случаях, когда требуются непосредственные вычисления, предполагается, что центр сферы находится в начале координат.

Очевидно, что $\chi(S^2(r))$ зависит от r : если $r < \frac{1}{2}$, то $\chi(S^2(r)) = 1$, в то же время $S^2(\frac{1}{2}) = 2$ (подходит любая раскраска, в которой диаметрально противоположные точки имеют разный цвет). При $r > \frac{1}{2}$ выполнено $\chi(S^2(r)) > 2$, так как соответствующий континуальный граф $G(S^2(r); 1)$ содержит нечетный цикл, для раскраски которого необходимы по крайней мере 3 цвета. В статье [30] Симмонса был получен следующий результат:

Теорема (Симмонс, 1976).

$$\chi\left(S^2\left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right)\right) = 4, \quad \chi(S^2(r)) \geq 4 \text{ при } r > \frac{1}{\sqrt{3}}.$$

Последнее неравенство было получено вложением в сферу конструкции, аналогичной «свернутому» веретену Мозера (Рис. 2), для раскраски которой необходимо 4 цвета. Отметим, что раскраска сферы $\chi\left(S^2\left(\frac{1}{\sqrt{2}}\right)\right)$ возникает в некой задаче квантовой механики, вследствие чего этот результат был переоткрыт другими авторами. Случай интересен тем, что $d(u, v) = 1$ эквивалентно $(u, v) = 0$. Из неравенства $\chi(\mathbb{R}^3) \leq 15$ следует, что

$$\forall r > 0 \quad \chi(S^2(r)) \leq 15.$$

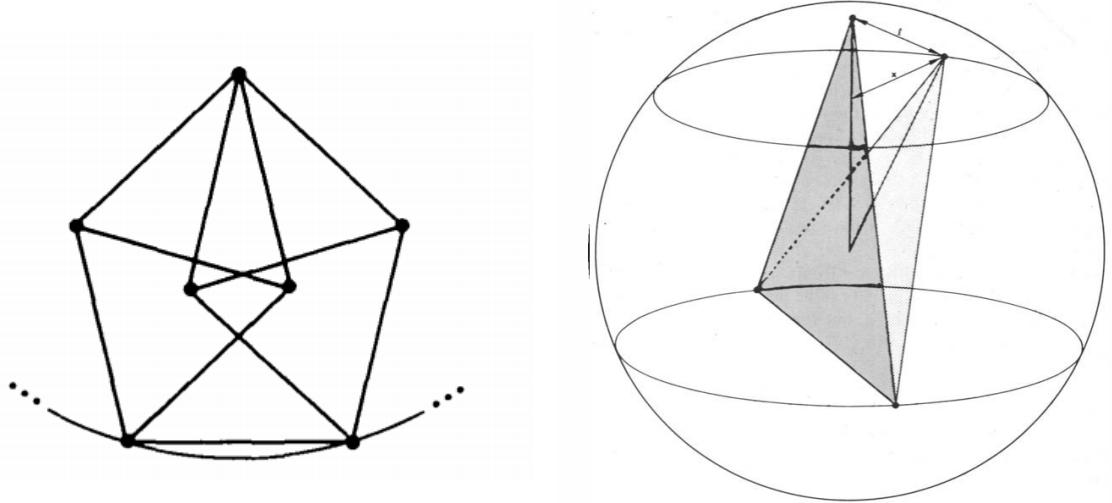


Рис. 2: К теореме Симмонса [30].

В дополнение к предыдущим рассмотрим некоторые асимптотические оценки. В 1983 году Л. Ловас доказал, что $\chi(S^{n-1}(r)) \geq n$. В статье [31] А.М. Райгородский показал, что хроматическое число сферы растет экспоненциально при росте размерности.

Теорема.

Если $\frac{1}{2} < r \leq \frac{1}{\sqrt{2}}$, то $\chi(S^{n-1}(r)) \geq \left(2 \left(\frac{1}{8r^2} \right)^{\frac{1}{8r^2}} \left(1 - \frac{1}{8r^2} \right)^{1-\frac{1}{8r^2}} + o(1) \right)^n$.

Если $r \geq \frac{1}{\sqrt{2}}$, то $\chi(S^{n-1}(r)) \geq \left(2 \left(\frac{1}{4} \right)^{\frac{1}{4}} \left(\frac{3}{4} \right)^{\frac{3}{4}} + o(1) \right)^n$.

В работе [38] О. Костиная доказала усиленный вариант предыдущей теоремы.

Теорема. Пусть $r > \frac{1}{2}$ и b_1, b_{-1} таковы, что $b_1 + b_{-1} \in (0, 1]$ и $b_1 < b_{-1}$. Пусть $k_1 = [b_1 n]$ и $k_{-1} = [b_{-1} n]$. Положим

$$p_0(r, b_1, b_{-1}, n) = \frac{(k_1 + k_{-1})n - (k_1 + k_{-1})^2}{2nr^2}$$

Пусть $p(r, b_1, b_{-1}, n)$ – минимальное простое число, строго большее, чем p_0 . Если при данных r, b_1, b_{-1}, n выполнено $k_1 + k_{-1} - 2p < -2k_{-1}$, то

$$\chi(S^{n-1}(r)) \geq \frac{\binom{n}{k_1} \binom{n-k_1}{k_{-1}}}{\sum_{(m_1, m_2) \in \mathcal{A}} \binom{n}{m_1} \binom{n-m_1}{m_2}}$$

где $\mathcal{A} = \{(m_1, m_2) : m_1, m_2 \in \mathbb{N} \cup \{0\}, m_1 + m_2 \leq n, m_1 + 2m_2 \leq p - 1\}$.

Очевидно, что $\chi(S^{n-1}(r)) \leq \chi(\mathbb{R}^n) \leq (3 + o(1))^n$, т.к. $S^{n-1}(r)$ лежит в \mathbb{R}^n . В общем случае лучших верхних оценок нет. Однако К.А. Роджерс [36] получил более точную оценку в случае $r < \frac{3}{2}$.

Теорема.

$$\text{Если } r < \frac{3}{2}, \text{ то } \chi(S^{n-1}(r)) \leq (2r + o(1))^n.$$

В работе [37] Р. Просановым получена следующая верхняя оценка хроматического числа сферы:

Теорема. $\chi(S_r^{n-1}) \leq (x(r) + o(1))^n$, где

$$x(r) = \begin{cases} \sqrt{5 - \frac{2}{r} + 4\sqrt{1 - \frac{5r^2-1}{4r^4}}}, & r > \frac{\sqrt{5}}{2} \\ 2r, & \frac{1}{2} < r \leq \frac{\sqrt{5}}{2} \end{cases}.$$

Так как шестиугольники в раскраске плоскости (Рис. 1) допускают небольшие деформации, кажется, что «почти плоский» участок сферы большого радиуса может быть раскрашен в 7 цветов. Напрашивается заключение, что при достаточно большом r в 7 цветов может быть покрашена вся сфера, но на самом деле, как будет показано далее, аналогичных раскрасок всей сферы не существует. Тем не менее этот подход позволяет построить корректные раскраски сфер для некоторых диапазонов радиусов и получить на их основе верхние оценки для $\chi(S^2(r))$.

1.2 Разбиение на области Вороного

Рассматриваются раскраски сферы $S^2(r)$ в k цветов. Пусть $c(x)$ – цвет точки x , а C_i – множество точек, раскрашенных в i -й цвет, $\bigcup_{i=1}^k C_i = S^2(r)$. Требуется выполнить условие:

$$\forall x, y \in S^2(r), \|x - y\| = 1 \Rightarrow c(x) \neq c(y) \quad (1)$$

В данной работе в качестве таких одноцветных областей C_i предлагаются рассматривать выпуклые сферические многоугольники, построенные как области Вороного для некоторого набора точек. Если задан набор точек (сайтов, генераторов) $x_1, x_2, \dots, x_m \in S^2(r)$, то диаграммой Вороного называется разбиение $S^2(r) = \bigcup_{i=1}^m V_i$, где V_i - ячейки Вороного:

$$V_i = \{y \in S^2(r) : \|y - x_j\| \geq \|y - x_i\|, \quad 1 \leq j \leq n, j \neq i\}.$$

Поскольку мы будем красить каждую область Вороного в один цвет и не рассматриваем разбиение на области, которые могут быть объединены с соседними, потребуем

$$\text{Diam } V_i < 1 \wedge \text{Diam}(V_i \bigcup V_j) > 1 \quad (2)$$

В зависимости от контекста будем называть диаграммой Вороного как разбиение на ячейки, так и граф из вершин и ребер, составляющих эти ячейки. Такие мозайки названы в честь русского математика Георгия Вороного, который описал общий n -мерный случай в 1908 году, являющиеся фундаментальным инструментом вычислительной геометрии, широко используются в компьютерной графике, 3D-моделировании, картографии, геофизике, химии, биологии. Для построения разбиений Вороного предложен ряд эффективных ($O(n \log n)$) алгоритмов и их компьютерных реализаций: *CGAL*, *TRIPACK*, *STRIPACK*, *Triangle*, *QHull*, [40], последний из которых является модификацией алгоритма Кларксона – Шора [44] и использовался в данной работе.

Мозаике Вороного однозначно соответствует граф триангуляции Делоне (состоящий из непересекающихся отрезков, соединяющий заданный набор точек так, что при построении плоскости, проходящей через три точки, которые образуют треугольник, все остальные точки лежат не выше этой плоскости), который можно построить за $O(n)$:

Теорема. *Если соединить все сайты, соответствующие смежным ячейкам диаграммы Вороного, получится (двойственный) граф триангуляция Делоне для этого множества точек.*

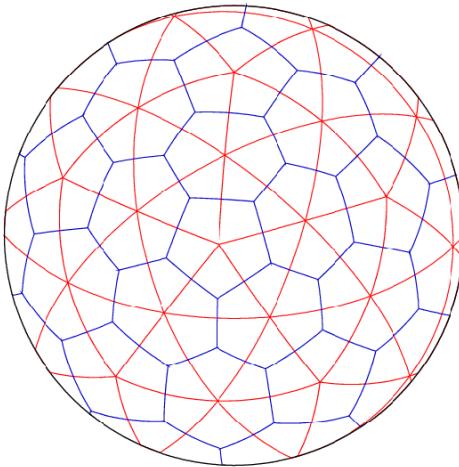


Рис. 3: Диаграмма Вороного и двойственная триангуляция.

На Рис. 3 приведен пример мозаики (синим) и двойственного графа. Отметим, что для заданного набора точек сферическая триангуляция Делоне всегда существует, причём для каждого набора точек, в котором никакие четыре не лежат на одной окружности, она единственна. Пусть задан набор точек и диаграмма Вороного. Обозначим как \mathcal{G} граф триангуляции Делоне, двойственный данной диаграмме.

Назовем *дефектом* вершины $v \in V(G)$ число $\delta(v) = 6 - \deg(v)$. Тогда для графа триангуляции сферы \mathcal{G} выполнено

$$\sum_{v_i \in V(\mathcal{G})} \delta(v_i) = 12 \quad (3)$$

Это равенство следует из знаменитой формулы Эйлера для планарных графов: $v - e + f = 2$. В частности, граф \mathcal{G} может содержать 12 вершин степени 5 и сколь угодно большое число вершин степени 6.

Предположим, что каждая из областей Вороного покрашена в некоторый цвет, и эта раскраска удовлетворяет условию (1). Раскрасим вершины \mathcal{G} в цвета соответствующих областей. Тогда справедливы следующие утверждения.

Утверждение 1. Цвета смежных вершин \mathcal{G} различны.

Доказательство. Предположим, что это неверно. Тогда объединение двух одноцветных областей имеет диаметр больше 1, а поскольку это множество связно, то оно содержит и две одноцветные точки на единичном расстоянии, что противоречит (1). \square

Утверждение 2. Цвета вершин \mathcal{G} , находящихся на расстоянии 2 (в смысле длины кратчайшего пути в графе), различны.

Доказательство. Поскольку диаметр любой области не превосходит единицы, расстояние между областями, имеющими общего соседа, меньше единицы, значит найдется отрезок длины 1, концы которого лежат в этих областях. Следовательно, они должны иметь разные цвета. \square

Пусть \mathcal{G}^2 – граф, в котором множество вершин совпадает с множеством вершин \mathcal{G} , а к ребрам из \mathcal{G} добавлены ребра, соединяющие вершины, которые в графе \mathcal{G} находились на расстоянии 2:

$$E(\mathcal{G}^2) = \{(u, v) : (u, v) \in E(\mathcal{G}) \vee \exists w : (u, w), (w, v) \in E(\mathcal{G})\}.$$

Тогда из построения \mathcal{G}^2 и утверждений 1 и 2 вытекает следующее.

Утверждение 3. Для существования правильной раскраски диаграммы Вороного в k цветов необходимо, чтобы $\chi(\mathcal{G}^2) \leq k$.

Если расстояние между V_i и V_j , $i \neq j$ меньше единицы тогда и только тогда, когда соответствующие вершины смежны в \mathcal{G}^2 , то последнее утверждение является необходимым и достаточным условием существования правильной раскраски сферы. Учитывая предыдущие построения и рассуждения, раскраску сферы в k цветов получить из «подходящего» набора точек следующим образом: построить для них диаграмму Вороного, двойственный граф триангуляции \mathcal{G} , его квадрат \mathcal{G}^2 , найти $k = \chi(\mathcal{G}^2)$, проверить выполнение всех необходимых условий и вычислить набор радиусов, при которых они выполняются. Основой для выбора точек-генераторов $\{x_i\}$, соответствующих решениям задачи Томсона, стала следующая гипотеза.

Гипотеза 1. При некоторых N локальный минимум в задаче Томсона индуцирует разбиение сферы на области Вороного, для которого минимум расстояния между областями, находящимися на расстоянии 2 в двойственном графе, строго больше максимума диаметров областей разбиения.

Данная гипотеза была подтверждена компьютерными вычислениями. Если d_0 – максимальный из диаметров областей V_i , d_1 – минимальное из расстояний между областями на расстоянии 2, то при выполнении всех остальных ограничений диапазон радиусов можно получить как

$$(1/d_1, 1/d_0), \text{ при условии } d_1/d_0 < 1 \quad (4)$$

Поиск хроматического числа графа является сам по себе сложной задачей. Для ее решения в данной работе использовались *SAT*-решатели, которым посвящена вторая глава. Алгоритм поиска $\chi(G)$ вытекает из следующего утверждения.

Утверждение. Задача раскраски графа $G = (V, E)$ в n цветов эквивалентна задаче булевой выполнимости формулы

$$F(G, n) = \bigwedge_{v \in V} (c_v^1 \vee \dots \vee c_v^n) \wedge \bigwedge_{v \in V, i < j \leq n} (\bar{c}_v^i \vee \bar{c}_v^j) \wedge \bigwedge_{(v, w) \in E, i \leq n} (\bar{c}_v^i \vee \bar{c}_w^i) \quad (5)$$

где переменная c_v^i равна 1 тогда и только тогда, когда вершина v покрашена в цвет i .

1.3 Задача Томсона

Множества точек $\{x_i\}$, «равномерно» распределенных на поверхности сферы, возникают как решения трудоемких задач многомерной оптимизации: задачи Томсона (о минимизации потенциала распределения точечных зарядов на сфере) и задачи о сферических кодах (максимизация минимального из попарных расстояний).

Первая из задач сформулирована Дж. Дж. Томсоном в 1904 году [41] при изучении «пудинговой» модели атома. Необходимо определить минимальную конфигурацию полной потенциальной энергии системы N электронов, ограниченных поверхностью единичной сферы, которые отталкиваются друг от друга силой, определяемой Законом Кулона:

$$V(x_1, \dots, x_N) = \sum_{i,j} \frac{1}{\|x_i - x_j\|} \rightarrow \min_{(x_1, \dots, x_N)} \quad (6)$$

Спустя век после постановки задача Томсона в трехмерном пространстве решена только для случаев $N = 2, 3, 4, 5, 6, 12$. При $N = 1$ решение тривиально. Два электрона располагаются в диаметрально противоположных точках. Три электрона располагаются на большой окружности сферы в вершинах правильного треугольника. Четыре электрона располагаются в вершинах правильного тетраэдра. Для $N = 5$ в 2010 году было получено строгое компьютерное решение с электронами, находящимися в вершинах треугольной дипирамиды. При $N = 6$ электроны находятся в вершинах правильного октаэдра. При $N = 12$ электроны находятся в вершинах правильного икосаэдра. При других N экстремальность какой-либо конфигурации не доказана, однако для наших целей подходят и субоптимальные решения. Рассмотрим несколько алгоритмов их получения.

Метод решетки [43] позволяет получить расположение точек при $N = 10(m^2 + n^2 + mn) + 2$, где m, n – целые числа, $N < 5000$. Пусть $\zeta = e^{\frac{i\pi}{3}}$, Δ – равносторонний треугольник с вершинами $0, m + \zeta n, \zeta m + \zeta^2 n$. Пересечение решетки Λ с базисом $1, \zeta$ и треугольника Δ – конечное множество точек Δ , которое отображается на грань вписанного в сферу икосаэдра. Остальные грани икосаэдра заполняются поворотом на 180° относительно центра общего ребра соседних треугольников. Далее все полученные вершины радиально проецируются на поверхность сферы, после чего функционал суммарной энергии (6) оптимизируется методом сопряженных градиентов. $v_1(N)$ – количество целых чисел $l \leq N$, для которых описанный алгоритм позволяет разместить электроны на поверхности сферы (существует решение соответствующего диофанта уравнения) можно грубо оценить как $v_1(N) = 0.018N + 2.1\sqrt{N} + o(\sqrt{N})$. На Рис. 4 приведен пример расположений зарядов для случаев $N = 132$ (слева) и $N = 1032$, полученных таким способом.

Метод сечения икосаэдра [42] позволяет получить расположения лишь для $v_2(N) \simeq c \log N$ точек. Пусть ABC – треугольник, и a, b, c – середины его сторон BC, CA, AB . Тогда треугольник abc разбивает ABC на четыре треугольника (2-разрез). Такую операцию можно проделать для всех 20 граней икосаэдра, получив триангуляцию из 80 граней, 120 ребер и 42 вершин, радиальная проекция которой на сферу дает нужный результат.

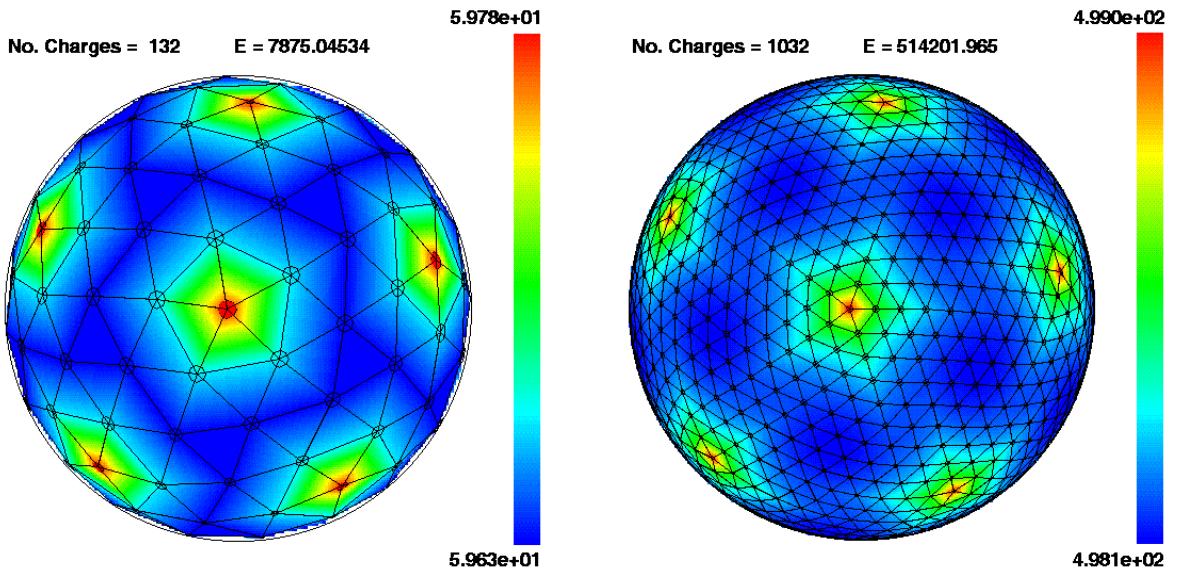


Рис. 4: Субоптимальные решения задачи Томсона [43].

Аналогично строится m -разрез: каждая сторона треугольника делится на m сегментов, порождая m^2 новых треугольников. Эту операцию можно повторять итеративно, получая все более «мелкие» разбиения.

Оба описанных метода позволяют построить «регулярные» семейства конфигураций, обладающие икосаэдральной симметрией (I в нотации Шенфлиса). Такие решения представляют особый теоретический интерес. Их можно параметризовать парой натуральных чисел p, q , где p и q – длины сторон параллелограмма на треугольной сетке, противоположные (острые) углы которого расположены в ближайших друг к другу вершинах степени 5. Для графа при $N = 132$ (Рис. 4) $p = 1, q = 3$. Соответствующий граф будем обозначать $T(p, q)$. Если верна гипотеза Вегнера [51], утверждающая, что для графа G с максимальной степенью вершины Δ выполнено

$$\chi(G^2) \leq \begin{cases} 7, & \Delta \leq 3 \\ \Delta + 5, & 4 \leq \Delta \leq 7 \\ \lfloor 3\Delta/2 \rfloor + 1, & \Delta \geq 8 \end{cases} \quad (7)$$

то $\chi(T^2(p, q)) \leq 11$. Некоторые теоретические оценки хроматических чисел для квадратов графов такого типа обсуждаются в третьей главе.

Для численных экспериментов в данной работе были использованы наилучшие известные на данный момент конфигурации зарядов для раз-

личных N ($12 \leq N \leq 400$), опубликованные в открытой коллекции решений различных оптимизационных задач Кембриджского университета *The Cambridge Cluster Database* [45]. Они получены различными способами, которые сводятся к выбору «хорошего» начального расположения и дальнейшей оптимизации: используют градиентные методы, метод Монте-Карло, алгоритм имитации отжига, генетические алгоритмы, их комбинации и модификации [46].

Отметим, что в ходе предварительных исследований рассматривалась идея улучшения имеющихся решений задачи Томсона с тем, чтобы расширить интервалы радиусов (4), которые «покрывают» раскраски, построенные из этих решений. Однако ее реализация связана с оптимизацией сложно устроенных, недифференцируемых функций и осталась за рамками данной работы.

ГЛАВА 2. ЗАДАЧА ВЫПОЛНИМОСТИ БУЛЕВЫХ ФОРМУЛ И SAT-РЕШАТЕЛИ

2.1. Определения

Конъюнктивной нормальной формой (КНФ) называются булева формула вида $\Phi_m(x_1, x_2, \dots, x_m) = D_1 \wedge D_2 \wedge \dots \wedge D_k$, где каждый дизъюнкт $D_j = t_{j,1} \vee t_{j,2} \vee \dots \vee t_{j,n_j}$, и все литералы $t_{j,i}$ – либо переменные, либо их отрицания, причем переменная может встречаться в дизъюнкте не более одного раза. Задача выполнимости КНФ (*ВыП, SAT*) заключается в следующем: для входной формулы Φ_m указанного вида необходимо определить, существует ли набор значений переменных $(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m)$ такой, что $\Phi_m(\alpha_1, \alpha_2, \dots, \alpha_m) = 1$, выполнима ли Φ_m ? При этом исследователя часто интересует не только ответ «да» или «нет», но и сам выполняющий набор переменных или доказательство его отсутствия.

Факт принадлежности задачи *ВыП* к классу \mathcal{NP} является тривиальным. Более содержательное утверждение, знаменитая теорема Кука–Левина, открывшее важность этой задачи для теории сложности вычислений, а впоследствии и для практических приложений, доказал в 1971 году Стивен Кука (тот же результат независимо получил советский математик Леонид Левин). В работе [1] он впервые ввел понятие \mathcal{NP} -полней задачи и доказал \mathcal{NP} -полноту задачи выполнимости КНФ, что сделало ее первой известной \mathcal{NP} -полней задачей. Идея доказательства состоит в построении формулы, которая выполнима тогда и только тогда, когда соответствующая недетерминированная машина Тьюринга, решающая выбранную задачу за полиномиальное время, останавливается с положительным ответом.

Этот результат позволил доказать \mathcal{NP} -полноту множества других задач путем полиномиального сведения к ним задачи выполнимости КНФ, что стало стандартным способом доказательства \mathcal{NP} -полноты. Так, в своей работе [2] 1972 года Ричард Карп доказал \mathcal{NP} -полноту 21 задачи (ныне известных как «список Карпа»), среди которых: задача о клике, задача о выполнимости булевых формул с тремя литералами (*3-SAT*, для которой известен рандомизированный алгоритм (*PPSZ*) со сложностью $O(1.32216n)$) [3], задача о раскраске графа и другие.

Вокруг исследования задачи выполнимости, ее приложений и обобщений сформировалось международное научное сообщество «*SAT Association*», проводится ежегодная конференция «*International Conference on Theory and Applications of Satisfiability Testing*», публикуется тематический рецензируемый журнал «*Journal on Satisfiability, Boolean Modeling and Computation, JSAT*». Среди перспективных направлений научных исследований можно отметить изучение задач *CSP* (задача удовлетворения ограничений), *MAX-SAT* (задача поиска максимального количества выполнимых дизъюнктов), $\#SAT$ и *ALL-SAT* (подсчет количества выполняющих наборов и их поиск), *SMT* (задача выполнимости формул в теориях), *QBF* (задача о булевой формуле с кванторной приставкой), а также конструирование приближенных (\mathcal{PTAS}) и рандомизированных алгоритмов.

Пока вопрос о равенстве классов \mathcal{P} и \mathcal{NP} остается открытым, \mathcal{NP} -полнота задачи *SAT* свидетельствует о том, что она является вычислимально сложной и у нас нет эффективных детерминированных алгоритмов, позволяющих в общем случае решать ее за разумное время. С другой стороны, ряд важных прикладных задач естественным образом (например, с помощью преобразования Цейтина) сводится к *SAT* и ее обобщениям: задачи из области автоматизации проектирования (*EDA*), логического синтеза, автоматического доказательства теорем, криптографии, биоинформатики, проверки моделей, формальной верификации программ и автоматического конструирования тестовых покрытий, планирования, построения расписаний.

Интерес исследователей, практическая необходимость, развитие вычислительной техники и новые теоретические результаты привели к созданию ряда подходов (и программных пакетов на их основе – *SAT*-решателей), позволяющих во многих случаях эффективно решать задачу выполнимости. Все они так или иначе используют модификации метода направленного перебора и в худшем случае имеют экспоненциальную сложность. Их можно условно разделить на несколько семейств по принципу организации перебора:

1. Алгоритмы, основанные на поиске с возвратом, из которых наиболее удачным оказался *DPLL* [4] и его улучшенный вариант: *CDCL* [5] и

другие подходы, основанные на методе резолюций.

2. Вариации генетических алгоритмов, например, *GASAT* [6].
3. Подходы, основанные на применении машинного и глубокого обучения, например, *NeuroSAT* [7], который рассматривает задачу выполнимости как задачу классификации и использует для ее решения рекуррентную нейронную сеть.
4. Методы стохастического локального поиска [14], например, *WalkSAT*, базовая идея которого заключается в итеративном выборе по некоторому правилу ложного дизъюнкта и «переворачивании» одного из входящих в него литералов.
5. Алгоритмы символьных вычислений, основанные на преобразовании бинарной диаграммы решений и ее обобщениях [17].
6. Алгоритмы, основанные на построении набора правил вывода и пошаговом преобразовании формулы в эквивалиентную [17].

Современные *SAT*-решатели представляют собой многоуровневые комбинации из нескольких подходов, дополненные различного рода эвристиками (например, случайные рестарты), оптимизациями, преобразованиями формулы [19] (например, исключение переменных методом резолюций или с помощью модифицированной процедуры Фурье-Моцкина) с десятками настраиваемых параметров. Объединение различных техник и тонкая настройка параметров позволяют эффективно решать задачи с тысячами переменных и десятками тысяч дизъюнктов. Отдельного внимания заслуживают детали реализации указанных алгоритмов. Так, мемоизация и специализированные структуры данных могут ускорить выполнение некоторых операций в разы. Другие важные аспекты – возможность инкрементального применения, масштабируемость, эффективное распараллеливание, которое может достигаться несколькими способами: портфельный метод (одновременный запуск нескольких экземпляров решателя); метод «разделяй и властвуй», основанный на разбиении формулы на независимые подформулы; параллельный локальный поиск.

Успешность современных алгоритмов при решении индустриальных задач во многом объясняется тем, что они в общем случае имеют регулярную структуру взаимосвязей между переменными. На Рис. 5 приведены

визуализации индустриальной и случайно сгенерированной задач, полученные методом Clauset-Newman-Moore [24].

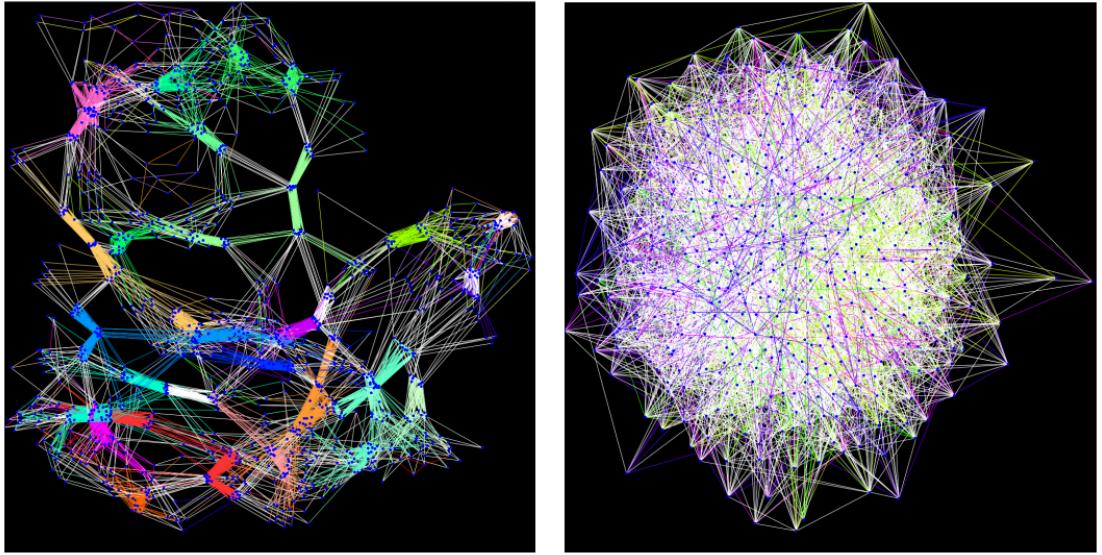


Рис. 5: Сетевая структура индустриальной (слева) и случайно сгенерированной (справа) формул [24].

В качестве примера удачной реализации стратегии «разделяй и властвуй» можно привести проект построения распределенного *SAT*-решателя *SAT@home* [10], выполненного на платформе для GRID-вычислений *BO-INC*, реализованный лабораторией Дискретного анализа и прикладной логики Института динамики систем и теории управления СО РАН, позволивший, в числе прочего, найти несколько ортогональных пар диагональных латинских квадратов порядка 10.

Не все алгоритмы являются полными в том смысле, что не гарантируют при любом входе завершиться с корректным ответом. Часто отсутствие полноты становится платой за введение дополнительных эвристик, которые могут значительно ускорить решение задач некоторого класса. Многие реализации алгоритма *CDCL* в случае невыполнимости КНФ позволяют построить «сертификат невыполнимости» в одном из общепринятых форматов (*TraceCheck*, *DRUP* [8]), который можно верифицировать специальной утилитой, человеку это сделать обычно не под силу. Так, группе ученых во главе с Марином Хойле удалось с помощью *SAT*-решателя и суперкомпьютера *Stampede* (800 ядер) построить доказательство в формате *DRAT* отсутствия такой двухцветной раскраски множества $\{1, \dots, 7825\}$,

при которой ни одна пифагорова тройка из этого множества не является одноцветной (булева проблема пифагоровых троек) [9]. Размер файла с доказательством достиг 200 терабайт. Такой метод доказательства утверждений используется все чаще, хотя и не приветствуется математическим сообществом.

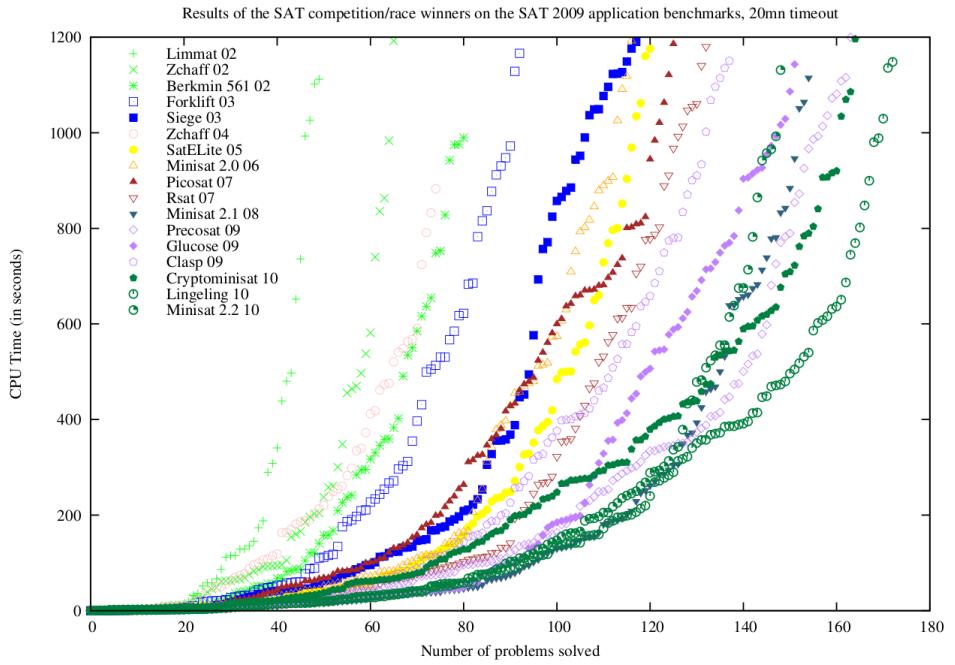


Рис. 6: Результаты The International SAT Competition 2009 года.

На протяжении двух десятков лет проводятся международные состязания по решению задачи *SAT* [11, 12], на которых участники соревнуются в скорости решения специально подобранных задач, записанных в стандартном формате *DIMACS*, при различных условиях (последовательные, параллельные вычисления) и ограничениях. Построение коротких и «сложных» конкурсных задач, а также формализация свойств формулы, которые делают ее сложной для «SAT»-решателя – отдельная интересная проблема. Результаты соревнования (Рис. 6) публикуются на сайте <http://www.satcompetition.org/> (дата обращения: 06.15.2020). Победителями этого соревнования в разные годы становились *MiniSAT*, *Glucose*, *Lingeling*, *CryptoMiniSat*, *YalSAT*, *MapleSAT*, *abcdSAT*, *RISS*. Все эти проекты имеют открытый исходный код и доступны для свободного использования. Отметим, что победителями последних на данный момент соревнований *SAT Race 2019* стал *SAT*-решатель *MapleLCMDiscChronoBT-DL*,

предложенный командой ИДСТУ СО РАН (С. Кочемазов, О. Заикин и др.) [47,49]. Группа ученых из Университета Британской Колумбии поддерживает коллекцию *SAT*-задач различного уровня сложности, известную как бенчмарк *SATLIB* [13]. На протяжении многих лет наилучшие результаты на таких соревнованиях, а также и при решении практических задач, показывают алгоритмы, базирующиеся на идее *CDCL*, о которой и пойдет речь далее в этой главе.

2.2. Алгоритм DPLL

Алгоритма *DPLL* [4] – это полный и высокоэффективный алгоритм решения задачи выполнимости, основанный на классическом алгоритме решения задач комбинаторной оптимизации: поиск в глубину с возвратом. Он назван в честь своих авторов: Дэвиса, Патнема, Логемана, Лавленда, впервые опубликован в 1962 году и является усовершенствованной версией *DP*, предыдущего алгоритма Дэвиса и Патнема, основанного на методу резолюций.

Далее введем несколько общепринятых в литературе обозначений. Поскольку порядок элементов не важен, здесь и далее формулу Φ удобно представлять как множество дизъюнктов $\{D_1, \dots, D_k\}$, каждый из которых является множеством литералов $\{t_{j,1}, \dots, t_{j,n_j}\}$ над переменными из множества X . Если множество дизъюнктов пусто, формула считается тривиально выполнимой, если один из дизъюнктов пуст - не выполнимой. В контексте алгоритмов поиска выполняющих наборов каждая переменная $x \in X$ может находиться в разных состояниях. Переменной может быть присвоено значение $\nu(x)$, $\nu : X \mapsto \{0, 1, ?\}$, где знаком «?» обозначается, что значение переменной не определено. Если $\forall x \in X \nu(x) \in \{0, 1\}$, то присваивание называется *полным*, иначе – *частичным*. Присваивание ν позволяет вычислить значения литерала l^ν , дизъюнкта D^ν и всей формулы Φ^ν , в этом случае говорят, что им присвоено соответствующее значение. Переменная называется *чистой*, если она входит в формулу либо только с отрицанием, либо только без отрицания. *Чистую* переменную (и все ее дизъюнкты) можно удалить из формулы, не нарушив ее выполнимость, такая операция называется *удаление чистых переменных*.

В ходе вычислений каждый дизъюнкт, в зависимости от функции при-

сваивания, можно охарактеризовать одним из четырех состояний: *невыполненный*, *выполненный*, *единичный*, *неопределенный*. Дизюнкт называется невыполненным, если всем его литералам присвоен 0, выполненным, если хотя бы одному из его литералов присвоено значение 1, единичным, если всем литералам, кроме одного, значение которого не определено, присвоено значение 1, в остальных случаях дизюнкт считается неопределенным. Конечная цель алгоритма – сделать все дизъюнкты выполненными путем присваивания переменным значений.

Ключевой процедурой алгоритма *DPLL* является *разрешение булевых ограничений*. Если на каком-то этапе вычислений в формуле появился единичный дизъюнкт, то сделать его выполненным можно только одним способом: выбрать подходящее значение неопределенной переменной, которое называется *предполагаемым*. На этом этапе возможен *конфликт*: два разных дизъюнкта могут «потребовать» одновременно противоположных значений переменной. Единичный дизъюнкт ω , который был использован для вывода предполагаемого значения переменной x , называется ее «антecedентом»: $\omega = \alpha(x)$. Если переменная x получила свое значение в результате присваивания, полагают $\alpha(x) = NIL$. В ситуации конфликта присваивания, которые послужили причиной конфликта, отменяются, алгоритм возвращается на шаг назад. Базовый алгоритм является рекурсивным, поэтому можно ввести понятие *уровня присваивания* переменной $\delta(x)$, который равен уровню рекурсии, на котором было выполнено присваивание. Для неопределенных переменных $\delta(x_i) = -1$, для предполагаемых $\delta(x_i) = \max\{\{0\} \cup \{\delta(x_j) : x_j \in \alpha(x_i) \wedge x_j \neq x_i\}\}$. Обозначения $x = v@d$, $d/x = v$ эквивалентны $\delta(x) = d$ и $\nu(x) = v$. На практике разрешение булевых ограничений приводит к каскадному сокращению формулы.

Основная схема алгоритма: по некоторому правилу выбрать из множества неопределенных переменных *переменную ветвления*, присвоить ей некоторое значение, сохранить его в *стеке присваиваний*, преобразовать формулу. Затем рекурсивно проверяется выполнимость новой формулы: если она выполнима, то и исходная формула была выполнимой, алгоритм завершает работу с результатом *SAT*, в противном случае (обнаружен конфликт) запустить ту же процедуру, используя противоположное значение

переменной. Если оба значения выбранной переменной привели к конфликту, алгоритм возвращается на шаг назад, выталкивая одно присваивание из стека. Если возвращаться «некуда», алгоритм выдает *UNSAT*. В общем случае алгоритм завершает работу с результатом *UNSAT*, если был выполнен полный перебор всевозможных комбинаций значений переменных.

Преобразование формулы состоит из следующих шагов:

1. Из формулы удаляются все дизъюнкты, которые стали выполненными после присваивания переменной, все остальные вхождения этой переменной удаляются.
2. Выполняется разрешение булевых ограничений.
3. Выполняется удаление чистых переменных.

Псевдокод алгоритма можно записать следующим образом:

```

1 def DPLL(Φ):
2     Φ = preprocess(Φ)
3     Φ = pure_literal_elimination(Φ)
4     Φ = unit_propagation(Φ)
5     if Φ = {}:
6         return SAT
7     if {} ∈ Φ:
8         return UNSAT
9     x = choose_literal(Φ)
10    return DPLL(Φ ∧ {x}) or DPLL(Φ ∧ {¬x})

```

Доработка этого алгоритма ведется в нескольких направлениях:

1. Построение различных эвристических правил выбора переменной ветвления и соответствующего литерала.
2. Построение ленивых структур данных, позволяющих ускорить отдельные шаги вычисления и сократить объем используемой памяти.
3. Использование «нехронологических» возвратов и «запоминание» конфликтных дизъюнктов.

Последняя идея привела к созданию алгоритма *CDCL*, который является ядром практических всех современных *SAT*-решателей.

2.3. Алгоритм CDCL

Алгоритм *CDCL* [16] (Conflict-Driven Clause Learning – «обучение дизъ-

юнктам, управляемое конфликтами») предложен в 1996 году независимо двумя группами исследователей. К уже известным шагам *DPLL* добавляется построение *импликационного графа*, который позволяет выводить и «запоминать» зависимости между переменными в виде новых дизъюнктов. Такой анализ структуры конфликтов резко сокращает пространство поиска, ускоряет процесс вычисления, дает возможность «не натыкаться» на одни и те же конфликты, а также, в случае невыполнимости, строить более краткие доказательства. В случае конфликта импликационный граф позволяет понять, какие присваивания к нему привели, что открывает возможность «нечронологических» возвратов: возврат к тому уровню рекурсии, который послужил причиной конфликта. Кроме того, этот метод дает некоторые ключи к построению инкрементальных и распределенных *SAT*-решателей: обмен «выученными» дизъюнктами между параллельными процессами оказывается гораздо эффективнее простых портфельных методов.

Импликационный граф представляет собой ориентированный ациклический граф $I = (V_I, E_I)$. Его вершины соответствуют присваиваниям, одна специальная вершина κ обозначает ситуацию конфликта: $V_I \subseteq X \cup \{\kappa\}$. Ребра графа соответствуют андещедентам переменных. Для формального определения ребер введем предикат $\lambda(z, \omega)$ вхождения переменной z в дизъюнкт ω :

$$\lambda(z, \omega) = \begin{cases} 1 & \text{если } z \in \omega \vee \bar{z} \in \omega \\ 0 & \text{иначе} \end{cases}$$

Предикат $\nu_0(z, \omega)$ принимает значение 1 тогда и только тогда, когда z входит в ω и равен 0:

$$\nu_0(z, \omega) = \begin{cases} 1 & \text{если } \lambda(z, \omega) \wedge z \in \omega \wedge \nu(z) = 0 \\ 1 & \text{если } \lambda(z, \omega) \wedge \bar{z} \in \omega \wedge \nu(z) = 1 \\ 0 & \text{иначе} \end{cases}$$

Аналогично,

$$\nu_1(z, \omega) = \begin{cases} 1 & \text{если } \lambda(z, \omega) \wedge z \in \omega \wedge \nu(z) = 1 \\ 1 & \text{если } \lambda(z, \omega) \wedge \bar{z} \in \omega \wedge \nu(z) = 0 \\ 0 & \text{иначе} \end{cases}$$

Наконец, $(z_1, z_2) \in E_I$, если следующий предикат равен 1:

$$\epsilon(z_1, z_2) = \begin{cases} 1 & \text{если } z_2 = \kappa \wedge \lambda(z_1, \alpha(\kappa)) \\ 1 & \text{если } z_2 \neq \kappa \wedge \alpha(z_2) = \omega \wedge \nu_0(z_1, \omega) \wedge \nu_1(z_2, \omega) \\ 0 & \text{иначе} \end{cases}$$

Таким образом, множество ребер графа импликации I можно определить как $V_I = \{(z_1, z_2) : \epsilon(z_1, z_2) = 1\}$. Наконец, каждое ребро $(z_1, z_2) \in E_I$ помечается как $\iota(z_1, z_2) = \alpha(z_2)$.

На Рис. 7 приведен пример импликационного графа для формулы

$$\varphi = \omega_1 \wedge \omega_2 \wedge \omega_3 = (x_1 \vee x_{31} \vee \bar{x}_2) \wedge (x_1 \vee \bar{x}_3) \wedge (x_2 \vee x_3 \vee x_4)$$

и присваиваний $x_{31} = 0 @ 3$, $x_1 = 0 @ 5$.

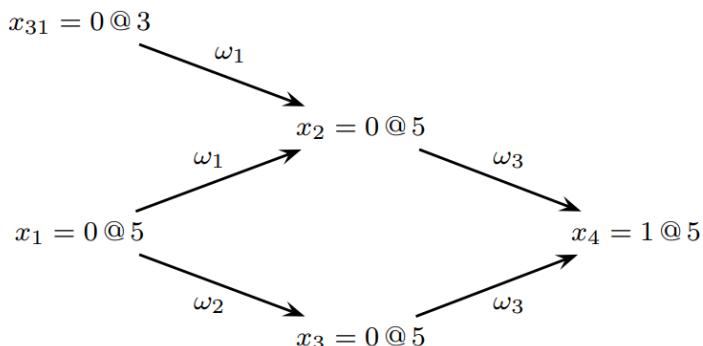


Рис. 7: Пример импликационного графа.

Псевдокод алгоритма $CDCL$ можно записать следующим образом:

```

1 def CDCL(φ, ν):
2     if UnitPropagation(φ, ν) == CONFLICT:
3         return UNSAT
4     dl = 0 # decision level
5     while not AllVariablesAssigned(φ, ν):

```

```

6       $(x, v) = \text{PickBranchingVariable}(\varphi, \nu)$ 
7       $d_1 = d_1 + 1$ 
8       $\nu = \nu \cup \{(x, v)\}$ 
9      if  $\text{UnitPropagation}(\varphi, \nu) == \text{CONFLICT}$ :
10      $\beta = \text{ConflictAnalysis}(\varphi, \nu)$ 
11     if  $\beta < 0$ :
12         return UNSAT
13     else:
14          $\text{Backtrack}(\varphi, \nu, \beta)$ 
15          $d_1 = \beta$ 
16     return SAT

```

К уже известным шагам алгоритма *DPLL* добавлена операция *анализа конфликта*. Эта процедура вычисляет уровень возврата и новую дизъюнкцию. Анализ конфликта состоит в последовательном проходе по графу импликации от вершины κ к антецедентам в сторону уменьшения уровня присваивания и применении правила резолюции (обозначим как \odot), что на каждом шаге порождает новую дизъюнкцию. Более формально, определим предикат $\xi(\omega, l, d)$, который равен 1, если в дизъюнкте ω входит предполагаемый лиретал l , который получил свое значение на уровне d :

$$\xi(\omega, l, d) = \begin{cases} 1 & l \in \omega \wedge \delta(l) = d \wedge \alpha(l) \neq NIL \\ 0 & \text{иначе} \end{cases}$$

Тогда промежуточные дизъюнкты $\omega_L^{d,i}$, полученные после применения $i = 0, 1, 2, \dots$ резолюций можно определить следующим образом:

$$\omega_L^{d,i} = \begin{cases} \alpha(\kappa) & \text{если } i = 0 \\ \omega_L^{d,i-1} \odot \alpha(l) & \text{если } i \neq 0 \wedge \xi(\omega_L^{d,i-1}, l, d) = 1 \\ \omega_L^{d,i-1} & \text{если } i \neq 0 \wedge \forall l \xi(\omega_L^{d,i-1}, l, d) = 0 \end{cases}$$

На шаге i , при котором $\omega_L^{d,i} = \omega_L^{d,i-1}$, процесс заканчивается и $\omega_L \triangleq \omega_L^{d,i}$ представляет новый «выученный» дизъюнкт, который добавляется к уже известным. Отметим, что этот процесс очень близко связан с поиском разреза графа импликации. В современных *SAT*-решателях используются ряд дополнительных приемов (*Learned clauses minimization*) для сокращения

выученного дизъюнкта [16], и, как правило, используют немного модифицированный подход *1-UIP*, который сводится к поиску первого доминатора импликационного графа, выполняется за линейное время и гарантирует некоторые полезные свойства для выученной дизъюнкции.

2.4. Детали реализации современных SAT-решателей

В этом разделе рассматриваются некоторые технические аспекты реализации *SAT*-решателей, такие как эвристики ветвления, случайные рестарты, наблюдаемые литералы, структура данных, методы подбора параметров, которые сыграли ключевую роль [22] в успешности современных алгоритмов. Стоит отметить, что это далеко не исчерпывающий список приемов и их всестороннему исследованию посвящено множество работ.

Эвристики ветвления

Эвристикой ветвления называется алгоритм выбора переменной ветвления. Простейший способ, в данном случае, - случайный выбор. Еще один возможный вариант - выбирать ту переменную, присваивание которой порождает как можно больше единичных дизъюнктов. Парадоксально, но случайный выбор нередко позволяет получить результат быстрее прочих, поэтому все эвристики так или иначе включают элемент случайности. С другой стороны, в ходе вычислений решатель накапливает определенную информацию, которую можно использовать при выборе переменной ветвления для того, чтобы ускорить вычислительный процесс, сделать его более направленным и контролируемым, а не полагаться на волю случая.

В литературе предложен ряд эффективных методов, которые используют динамическую информацию о ходе вычислений, структуре конфликтов [18], имеют некоторые теоретические обоснования и широко используются на практике. Ключевая идея: каким-либо образом оценить «важность» переменной, используя имеющиеся данные. Стоит отметить, что вычисление такой характеристики может быть достаточно «дорогим», поэтому нередко умозрительно удачные, но «тяжелые» подходы проигрывают на практике. Далее рассматривается несколько наиболее популярных методов.

На случайно сгенерированных задачах лучшие результаты показывает эвристика, предложенная **Bohm**: на каждом шаге из множества неопред-

ленных переменных выбирается переменная с максимальным значением вектора $H_i(x_i) = (H_1(x_i), \dots, H_m(x_i))$ (в смысле лексикографического порядка), где $H(x) = \alpha \max\{h_i(x), h_i(\bar{x})\} + \beta \min\{h_i(x), h_i(\bar{x})\}$ и $h_i(x)$ – количество неопределенных дизъюнктов с i литералами, содержащих x . Такая эвристика стремится сделать истинными короткие дизъюнкты (при $x = 1$) либо их уменьшить.

Метод **МОМ** (*Maximum Occurrences on Minimum sized clauses*) предлагает выбирать переменную x , которая максимизирует функцию $S(x) = (f^*(x) + f^*(\bar{x})) \cdot 2^k + f^*(x) \cdot f^*(\bar{x})$, где $f^*(l)$ - это количество вхождений литерала l в невыполненные дизъюнкты минимального размера. Этот метод выделяет переменные, которые входят в большое количество коротких дизъюнкций с отрицанием или без (при достаточно большом k) и одновременно.

Эвристика **Jeroslow-Wang** устроена следующим образом. Для литерала l вычисляется $J(l) = \sum_{D \in \Phi} 2^{-|D|}$. Односторонний вариант **JW-OS** предполагает выбор литерала l с наибольшим значением $J(l)$. Двусторонний **JW-TS** – поиск переменной x с наибольшей суммой $J(x) + J(\bar{x})$ и присваивание ей 1, если $J(x) \geq J(\bar{x})$. Такой метод стремится выбирать переменные, которые часто встречаются в коротких дизъюнктах.

Эвристики подсчета литералов устроены значительно проще предыдущих и имеют очевидный интуитивный смысл. Пусть $C_p(x)$ - количество неопределенных дизъюнкций, в которые x входит без отрицания, $C_n(x)$ - с отрицанием. Характеристики $C_p(x)$ и $C_n(x)$ можно учитывать в сумме или по отдельности:

1. Выбрать x , для которого $C_p(x) + C_n(x)$ максимальна (**DLCS**) и присваивать ей 1, если $C_p(x) \geq C_n(x)$.
2. Выбрать x , для которого $C_p(x)$ ($C_n(x)$) максимальна (**DLIS**) и присвоить ей аналогично предыдущему пункту (**DLIS**) или случайно (**RDLIS**).

Характеристика **VSIDS** (*Variable State Independent Decaying Sum*) основана на анализе конфликтов и вычисляется инкрементально:

1. На старте каждым литералом ассоциируется счетчик с нулевым зна-

чением.

2. При добавлении очередной «выученной» дизъюнкции счетчик, ассоциированный с каждым литералом из этой дизъюнкции, увеличивается на 1.
3. С некоторым периодом все счетчики делятся на константу.

На шаге ветвления выбирается литерал с наибольшим значением счетчика (случайно в случае ничьей). Такая эвристика стремится удовлетворить последние конфликтные дизъюнкты и направляет процесс поиска в сторону их разрешения, что может быть особенно эффективно при решении сложных задач (например, задач с функциональными зависимостями между переменными, в которых конфликты возникают часто). Ее подсчет достаточно прост с вычислительной точки зрения: счетчики обновляются только в случае конфликта.

Метод **LEFV** (*Last Encountered Free Variable*) очень быстр и хорошо подходит для невыполнимых формул: запоминается неопределенная переменная, которую алгоритм «встретил» последней на этапе разрешения булевых ограничений. На этапе ветвления выбирается отмеченная переменная, если ее значение все еще не определено, иначе - случайная.

В *MapleCOMSPS* [50] предложен метод численной оценки **learning rate** - вероятности того, что литерал v породит конфликтный дизъюнкт ($LR(v) = \frac{P(v, I)}{L(I)}$) методом обучения с подкреплением («многорукий бандингит»), где I - интервал времени между присваиванием v и возвратом его к неопределенному состоянию, $P(v, I)$ - количество выученных дизъюнктов, в которых v задействован на интервале I , $L(I)$ - общее количество выученных дизъюнктов на интервале I . Максимизация этой оценки ведет к выбору переменной, которая устраняет как можно больше конфликтов.

После выбора переменной ветвления необходимо присвоить ей значение, которое также можно выбирать разными способами. В *MiniSAT* переменной ветвления в первую очередь присваивается 0. В *Rsat* предложен метод «запоминания фазы»: переменной с некоторой вероятностью присваивается значение, которое было получено последним в ходе разрешения булевых ограничений.

Рестарты

Частые случайные рестарты широко используются при решении задач комбинаторной оптимизации, помогают бороться с проблемой «тяжелых» хвостов [16]. Под рестартом подразумевается перезапуск алгоритма в некоторый момент, определяемый политикой рестартов. При этом часть информации, накопленной на предыдущем шаге, можно сохранить: выученные дизъюнкции, статистики, накопленные при выборе переменных ветвлений, другая информация о структуре формулы. Было показано, что при переносе одной выученной дизъюнкции и выполнении некоторых других слабых условий полнота алгоритма сохраняется [21]. Рестарты во многих случаях приводят к построению более кратких доказательств невыполнимости.

Перезапуск алгоритма позволяет ему «не застревать» в локальном подпространстве решений. Элемент случайности при выборе переменной ветвления позволяет продолжить поиск в новом направлении. Эффективность этого метода можно объяснить следующим образом: накопленные в ходе вычислений данные отражают текущее представление решателя о том, в каком порядке необходимо выбирать переменные. При этом в отсутствие рестарта решатель не может полностью их использовать, так как ограничен принятыми ранее решениями.

Принятие решения о рестарте, как правило, основывается на количестве конфликтов, наблюдаемых в текущем запуске: оно ограничивается некоторым растущим рядом. В качестве такого ряда используются [21] арифметические прогрессии (*zChaff*), геометрические прогрессии (*MiniSat*), ряд Луби (*MiniSat*) вида $u * t_i$, где u - числовой параметр и

$$t_i = \begin{cases} 2^{k-1} & i = 2^k - 1 \\ t_{i-2^{k-1}+1} & 2^{k-1} \leq i < 2^k - 1 \end{cases}$$

Удаление дизъюнктов

Неконтролируемое добавление «выученных» дизъюнктов может привести к разрастанию формулы и снизить эффективность всех остальных операций. Поэтому были предложены методы оценки дизъюнктов, который позволяют выбирать в каком-то смысле самые «полезные» из них. Так, в *Glucose* был предложен метод *Literals Blocks Distance (LBD)* [48]: выученный дизъюнкт разбивается на блоки литералов по уровню присва-

иваний, характеристика LBD полагается равной количеству блоков. Дизъюнкты, для которых $LBD = 2$ перманентно добавляются к формуле. В *MapleLCMDistChronoBT-DL* [49] перманентно сохраняются многократно встречающиеся конфликтные дизъюнкты. Кроме того, применяются некоторые параметрические пороги, при превышении которых «выученные» дизъюнкты удаляются:

1. Запоминаются дизъюнкты, содержащие не более n литералов.
2. Запоминаются дизъюнкты, содержащие не более n неопределенных литералов.
3. Запоминаются дизъюнкты, содержащие не более n литералов или не более 1 неопределенного литерала.

Наблюдаемые литералы

По некоторым оценкам, эффективные реализации SAT-решателей тратят до 90% времени на процедуру разрешения булевых ограничений. Наблюдение за литералами позволяет драматически ускорить этот процесс. Предположим, что на очередном шаге была выбрана некоторая переменная ветвления и ее значение. Далее необходимо найти все невыполненные дизъюнкты, в которых остался ровно один неопределенный литерал. Последовательное сканирование формулы на каждой итерации не эффективно, поэтому в [20] был предложен метод наблюдения за двумя литералами.

В каждом дизъюнкте отмечается два любых неложных литерала. Очевидно, что до тех пор, пока один из наблюдаемых литералов не стал ложным, данная дизъюнкция не является единичной. Таким образом, к этой дизъюнкции необходимо обращаться только тогда, когда одному из наблюдаемых литералов присвоен 0. Возможны два случая:

1. Дизъюнкт не является единичным, то есть все еще содержит как минимум два неложных литерала, один из которых – наблюдаемый, а другим можно заменить прежний наблюдаемый литерал, поддерживая инвариант: в каждой невыполненной дизъюнкции отмечены два неложных литерала.
2. Дизъюнкт стал единичным. Тогда значение второго наблюдаемого литерала выводится и дизъюнкт помечается как выполненный.

Таким образом сокращается количество обращений к памяти, при этом откат на шаг назад по дереву рекурсии не требует «перевыбора» наблюдаемых литералов. Отмечают, что при корректном управлении памятью этот подход позволяет ускорить и присваивание за счет сокращения количества промахов кэша процессора.

Структуры данных и управление памятью

Базовые структура данных, которыми оперирует *SAT*-решатель – это множество объектов, представляющих литералы, список дизъюнктов, где каждый элемент представляет собой массив ссылок на свои литералы и словарь, где ключом является переменная, а значением – два списка дизъюнктов, в которые переменная входит с отрицанием и без. Позднее были предложены [23] списки дизъюнктов типа *Head and Tail*, где для каждой дизъюнкции поддерживается два указателя, которые на старте указывают на первый и последний литералы, по ходу вычислений сдвигаются навстречу друг другу, что позволяет ускорить отмену присваивания и поиск единичных дизъюнктов, и *WLCC*, в котором кроме двух ссылок внутри каждой дизъюнкции литералы сортируются по возрастанию уровня присваивания.

Интенсивное добавление и удаление дизъюнкций требует специального обращения с оперативной памятью. Поскольку операции динамического запроса памяти у операционной системы (*malloc* и аналоги) является относительно «дорогими», многие реализации используют свою собственную, и, как правило, ленивую, схему управления памятью, основанную на пулах объектов, списках свободной памяти, кешировании и периодической сборке мусора. При запуске у системы запрашивается блок памяти достаточно большого размера, в котором размещаются объекты. При удалении они помечаются специальным флагом. Периодически производится операция сборки мусора, помеченные объекты физически удаляются из памяти.

Де-факто стандартом при разработке продобных систем стал язык программирования C++ и операционные системы семейства UNIX. C++ позволяет, с одной стороны, описать достаточно высокоуровневые абстракции, с другой – контролировать процессы выделения и освобождения памяти на низком уровне. Так, одна из наиболее идиоматичных реализаций *SAT*-

решателя – *MiniSat* – реализована на C++ [15]. Авторы, используя метaproграммирование и шаблоны, имплементировали эффективные примитивы, структуры данных, и удобный программный пользовательский интерфейс (*API*). В данный момент почти каждый новый проект, будь то попытка ввести дополнительную эвристику или принципиально новая конструкция алгоритма, основывается на *MiniSat*. Как правило, предполагается, что *SAT*-решатель будет использоваться через интерфейс командной строки, куда также выводится оперативная информация о ходе решения. Стоит также отметить библиотеку-«обертку» *python-sat*, автор которой построил унифицированный программный интерфейс на языке *Python*, предоставляющий примитивы для сохранения, загрузки, генерации, обработки формул и единообразного вызова нескольких *SAT*-решателей.

Выбора стратегии решения

В современных *SAT*-решателях, как правило, используется широкий набор политик, контролирующих ход решения задачи. Они параметризуются набором числовых и категориальных параметров. Все вместе – набор эвристик и их параметры – называется стратегией решения. В работе [22] была сделана попытка статистически оценить, какие из техник вносят наибольший вклад в «успех» алгоритма путем их последовательного отключения и сравнения результатов. Авторы пришли к выводу, что выбор стратегии решения зависит от конкретной задачи и в общем случае не удается дать каких-либо надежных рекомендаций. Почти все реализации поставляются с встроенным набором стратегий, подобранным авторами, например, в *CryptoMiniSat* их около 20. Если встроенная стратегия оказалась неудачной, исследователь может подобрать параметры вручную, что оказывается отдельной непростой задачей: в эффективном *SAT*-решателе *Kissat* более 100 настраиваемых параметров.

В *SATzilla* [25] предложен неожиданный подход решения проблемы выбора стратегии решения, который основывается на предположении, что для формул, кодирующих задачи из одной области, или близких в смысле некоторой метрики, можно использовать сходные стратегии. Точнее, авторы предлагают рассматривать задачу выбора стратегии как задачу классификации, где объекты – это формулы, а метки классов – стратегии, и

решать ее методом k -ближайших соседей. При удачном выборе метрик и подходящей обучающей выборке (ее можно построить на основе бенчмарка *SATLIB*, в котором представлены задачи из целого ряда областей), такой метод автоматического выбора параметров выигрывает у жестких предопределенных стратегий, что доказывают результаты *SAT Competition* [12]. Методы машинного обучения успешно применяются и на других других этапах, например, при выборе переменной ветвления.

ГЛАВА 3. ВЕРХНИЕ ОЦЕНКИ ХРОМАТИЧЕСКИХ ЧИСЕЛ СФЕР

В этой главе приводятся численные результаты и некоторые теоретические рассуждения, продолжающие построения из первой главы. Как и раньше, будем обозначать как G двойственный граф триангуляции для некоторой сферической диаграммы Вороного, удовлетворяющей условиям 2, 4, G^2 – его квадрат. Граф триангуляции для диаграмм Вороного с икосаэдральной симметрией обозначается $T(p, q)$.

3.1 Численные эксперименты

В ходе численных экспериментов были загружены субоптимальные решения задачи Томсона, доступные в *Cambridge Cluster Database*. Для них (с помощью *QHull*) были построены диаграммы Вороного, двойственные графы триангуляции и их квадраты. Задачи о раскраске последних в 7, 8, 9, 10 цветов были перекодированы в задачи булевой выполнимости (в соответствии с формулой 5), которые подавались на вход нескольким *SAT*-решателям. Из полученных раскрасок квадратов двойственных графов были восстановлены раскраски сферы, вычислены диапазоны радиусов, при которых эти раскраски корректны (выполнены условия 2, 4). Вышеперечисленные шаги были запрограммированы на ЯП Python [Приложение 2,3]. Наряду со стандартными функциями языка активно использовались библиотеки *pintpy*, *scipy*, *python-sat*, библиотека для работы с графиками *NetworkX*.

Большая часть вычислений выполнялась на сервере с 14-ядерным процессором Intel[©] Xeon[©] E5-4660 v3, операционной системой Ubuntu. Основные результаты вычислений приведены на Рис. 8, где жирным выделены диапазоны радиусов, для которых построены корректные раскраски сферы. Более подробные данные о диапазонах радиусов приведены в Приложении 1. Отметим, что в тех случаях, когда не удалось раскрасить квадрат двойственного графа в 8 цветов, препятствием стала нехватка вычислительных ресурсов, отсутствие раскраски не было доказано.

Отдельно рассматривался случай регулярных конфигураций $T(p, q)$: они были сгенерированы методом сечения икосаэдра [Приложение 4]. Даже

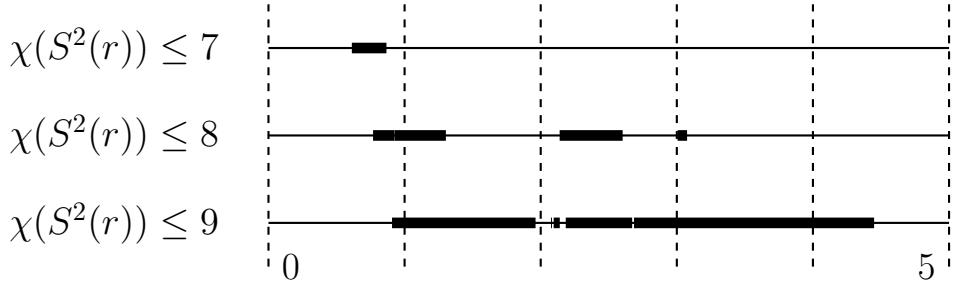


Рис. 8: Диапазоны радиусов.

при малых p, q ($p, q \geq 4$) эти задачи оказываются достаточно трудоемкими: раскраска в 8 цветов графа $T^2(5, 5)$ потребовала порядка 8 часов работы узла типа «В» вычислительного кластера «Академик В.М. Матросов» ИД-СТУ СО РАН, а также применения специализированного *SAT*-решателя *Cube-and-Conquer*. Автор и научный руководитель благодарят О.С. Заикина за помощь в решении этих задач. Полученные результаты сформулированы в следующем утверждении.

Утверждение 4.

$$\begin{aligned}
 \chi(T^2(2, 2)) &= 8; & \chi(T^2(3, 4)) &= 8; \\
 \chi(T^2(2, 3)) &= 8; & \chi(T^2(4, 4)) &= 8; \\
 \chi(T^2(2, 4)) &= 8; & \chi(T^2(5, 5)) &= 8. \\
 \chi(T^2(2, 5)) &= 8;
 \end{aligned} \tag{8}$$

Аналогично, раскраски для больших p, q не были построены ввиду ограниченности ресурсов. Этот результат позволяет выдвинуть следующую гипотезу.

Гипотеза 2. Квадраты двойственных графов регулярных (обладающих икосаэдральной симметрией) (p, q) -решений задачи Томсона являются 8-хроматическими при $p \geq 2, q \geq 2$.

На разных этапах экспериментов были установлены и протестированы актуальные на момент составления текста версии более 10 *SAT*-решателей, среди которых *MapleSat*, *MapleCOMSPS-CHB*, *MapleCOMSPS-LRB*, *MapleCOMSPS-pure-CHB*, *MapleCOMSPS-pure-LRB*, *SatElite*, *Cadical*, *CryptoMiniSat5*, *glucose*, *glucose-syrup*, *Kissat*, *MiniSat*, *Picosat*, *lingeling*, *plingeling*, *treen-*

geling, RSat, CnC. Для компиляции использовался gcc 9.3.0 и опции, указанные авторами. В тех случаях, когда это имело смысл, замерялось время. На Рис. 9 приведены результаты замера времени работы (по горизонтальной оси – количество решенных задач, по вертикальной – суммарное затраченное время) некоторых *SAT*-решателей (с параметрами по умолчанию) для раскраски в 10 цветов.

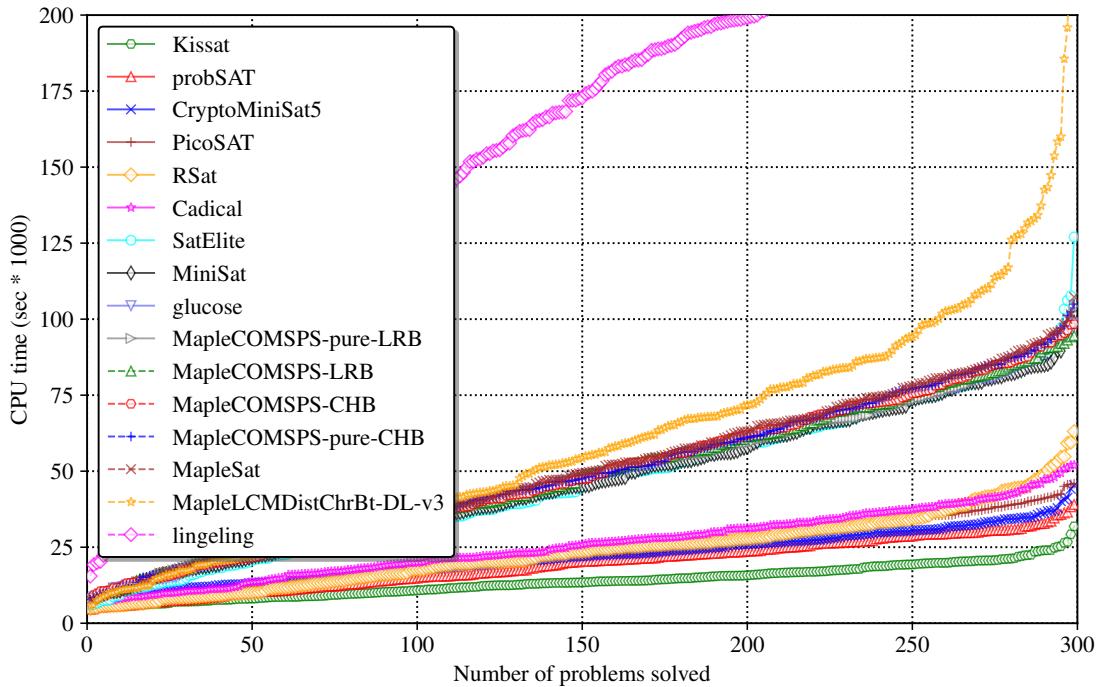


Рис. 9: Сравнение *SAT*-решателей.

Анализируя эти данные автор пришел к выводу, что сравнение эффективности различных реализаций и комбинаций их параметров на формулах такого вида малоинформативно: многие из них показывают очень близкие результаты. Кое-что можно сказать и о самих задачах. Так, в 10 и 9 цветов почти мгновенно покрасились все примеры, конфликты встречаются редко, при росте N время работы растет незначительно, что говорит о том, что такие задачи оказываются относительно простыми для *SAT*-решателей. С раскрасками в 8 цветов ситуация прямо противоположная – эта задача оказывается сложной для *SAT*-решателей и никакие комбинации параметров не позволяют решать ее за разумное время. При этом удаление одной вершины степени 5 и ее соседей снова делает ее простой. Представляется, что проблема возникает в момент «замыкания» раскраски в окрестности одной из таких вершин, решатель сталкивается с неразрешимым конфликтом и

возвращается глубоко назад по дереву рекурсии.

Для визуализации построенных графов и раскрасок на языке C++ разработана программа, основанная на графической библиотеке *OpenGL* [Приложение 5]. На Рис. 10 приведены результаты работы программы для раскраски сферы в 9 цветов, $N = 192$.

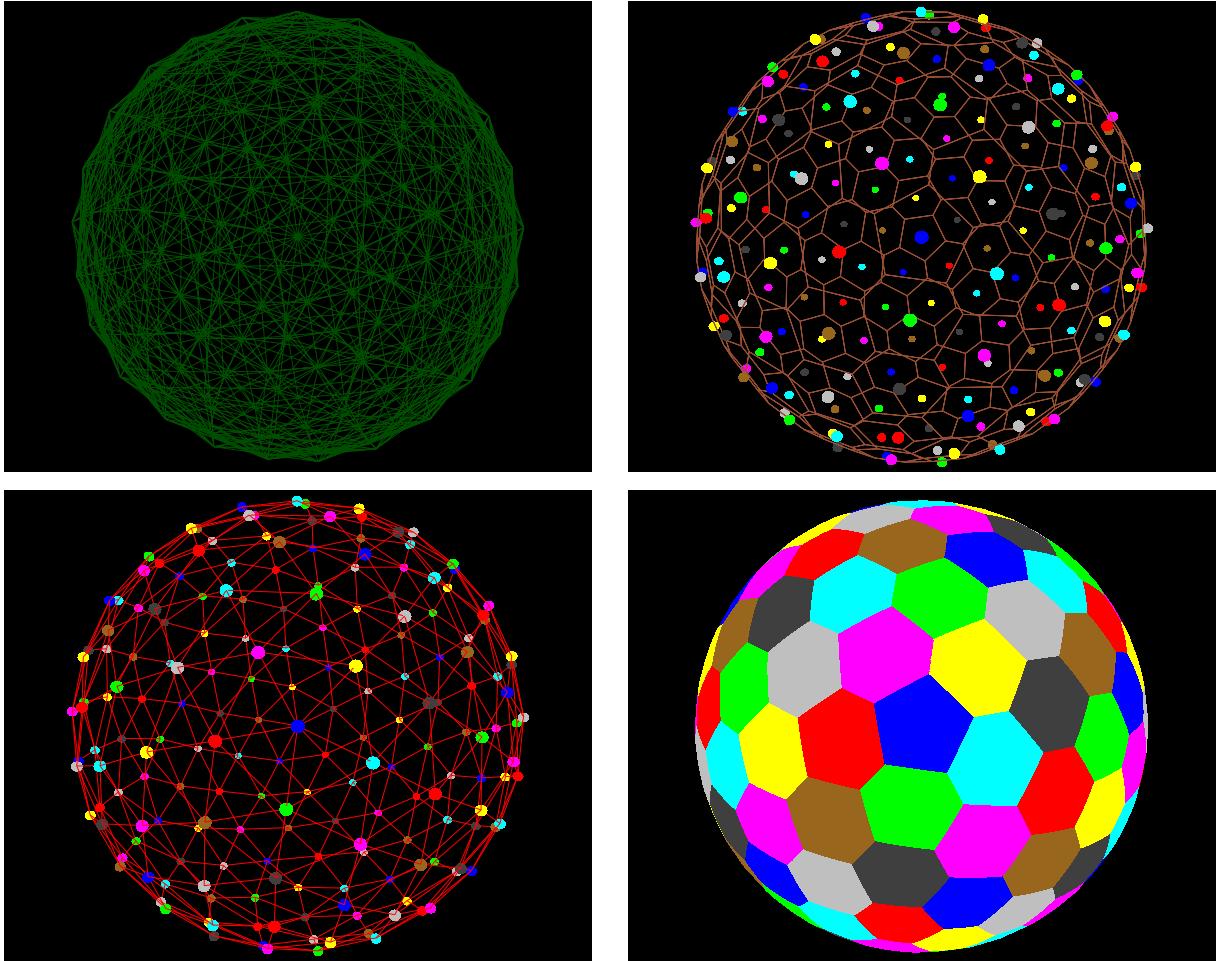


Рис. 10: Пример визуализации раскраски.

3.2 Теоретические оценки

Лемма 1. Пусть G содержит такую вершину v степени 5, что каждая из смежных с ней вершин имеет степень 6. Тогда $\chi(G^2) \geq 8$. В частности, при $p, q \geq 1$ выполнено $\chi(T^2) \geq 8$.

Доказательство. На Рис. 11 приведены возможные цвета вершин в окрестности вершины степени 5 (без ограничения общности). Тогда из вершин

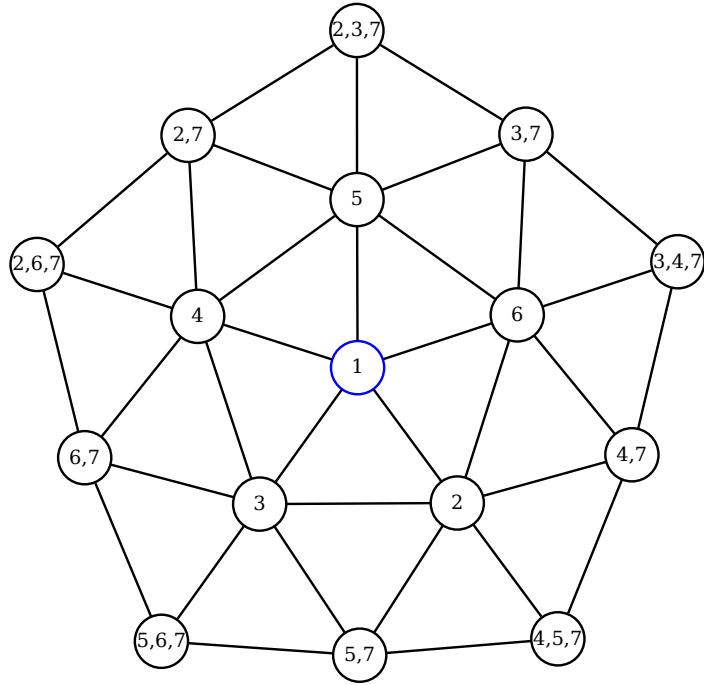


Рис. 11: К лемме 1.

«внешнего» пояса не более трех имеют цвет 7, а остальные 7 вершин раскрашены в цвета 2–6. Но это невозможно, поскольку из этих 7 вершин можно покрасить в любой из цветов 2–6 не более одной. \square

В заключение приведем основной теоретический результат данной работы.

Теорема 1. При $r \geq r_0 = \sqrt{\frac{153^2}{1220}}$ для раскраски областей сферической диаграммы Вороного, удовлетворяющей условиям 2, 4, потребуется по крайней мере 8 цветов.

Доказательство.

Пусть T – двойственная триангуляция диаграммы Вороного. Предположим, что существует правильная раскраска T^2 в 7 цветов. Тогда T не содержит вершины степени 7 или более (для раскраски ее 1-окрестности потребуется 8 цветов). Поскольку суммарный дефект вершин равен 12, число вершин в ненулевым дефектом не больше 12. Назовем такие вершины *дефектными*.

Заметим, что раскраска полоски ширины 4, состоящей из шестиугольников, определяется однозначно конечным участком (на Рис. 12 последова-

тельно раскрашиваются шестиугольники a, b, c, d). Это рассуждение, разумеется, можно сформулировать и в терминах раскрасок T .

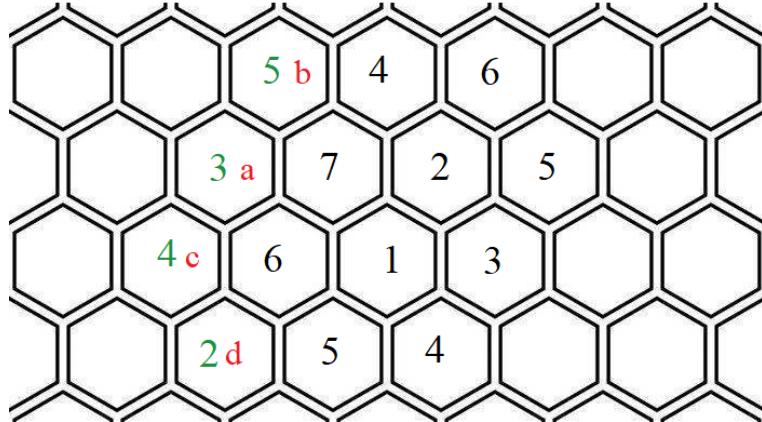


Рис. 12: К теореме 1.

Пусть T_1 – подграф T , полученный как объединение всех 4-окрестностей дефектных вершин; T_2 – подграф T_1 , состоящий из вершин T_1 , находящихся на расстоянии не более 4 от некоторой вершины из $V(T) \setminus V(T_1)$. Предположим, что T_2 непуст. Очевидно, T_2 является планарным, как и T . Любой цикл на этом графе разбивает графы T , T_2 на две части в смысле укладки на плоскости (сфере) и теоремы Жордана. Обозначим внутреннюю часть $\text{int } L$.

Лемма 2. *Пусть правильная раскраска T в 7 цветов существует, и $L = (v_1, v_2, \dots, v_l, v_1)$ – некоторый простой цикл на T_2 . Тогда сумма дефектов вершин T внутри (*снаружи*) L делится на 6.*

Доказательство.

Рассмотрим допустимую раскраску T (и вершин L) в 7 цветов. Припишем каждой упорядоченной паре цветов (i, j) направление $\phi_{ij} = k\pi/3$, $k \in \{0, 1, \dots, 5\}$, соответствующее переходу между данной парой в раскраске плоскости. Каждой паре соседних вершин v_s, v_{s+1} соответствует некоторое направление ϕ_s , причем при обходе L оно остается неизменным, если эта вершина имеет 2-х соседей внутри и 2-х вне L , иными словами, если к ней внутри и вне L примыкает по 3 треугольника триангуляции, порожденной вложением T в плоскость. Если снаружи 4 треугольника, а

внутри – 2, то $\phi_{s+1} = \phi_s - \pi/3$ и т. д.:

$$\phi_{s+1} - \phi_s = \frac{\pi}{6} (\Delta_{in}(v) - \Delta_{out}(v)),$$

где $\Delta_{in}(v)$, $\Delta_{out}(v)$ – число треугольников, примыкающих к вершине, соответственно, внутри и снаружи области, ограниченной путем L .

Назовем дефектом пути число

$$\delta(L) = \sum_s \frac{1}{2} (\Delta_{in}(v_s) - \Delta_{out}(v_s)).$$

Для любого замкнутого пути на триангуляции из формулы Эйлера следует, что

$$\delta(L) = 6 - \sum_{v \in \text{int } L} \delta(v).$$

Остается заметить, что

$$\sum_{s=1}^l (\phi(v_{s+1}) - \phi(v_s)) = 2\pi k = \frac{\pi}{3} \delta(L),$$

$$\delta(L) = 6k.$$

□

Продолжая доказательство основной теоремы, рассмотрим два случая.

1. Граф T_2 пустой. Тогда каждая 4-окрестность дефектной вершины содержит не более $1 + 5 + 10 + 15 + 20 = 51$ вершины, а общее число вершин не превосходит $12 \cdot \frac{51}{2} = 306$. Площадь области диаметра 1 на сфере радиуса r оценивается сферху площадью сферического сегмента

$$S_i \leq S_{max} = 2\pi r^2 \left(1 - \sqrt{1 - \frac{1}{4r^2}} \right).$$

Запишем неравенство для площади сферы:

$$612\pi r^2 \left(1 - \sqrt{1 - \frac{1}{4r^2}} \right) \geq 4\pi r^2;$$

$$1 - \sqrt{1 - \frac{1}{4r^2}} \geq \frac{1}{153};$$

$$\sqrt{1 - \frac{1}{4r^2}} \leq \frac{152}{153};$$

$$1 - \frac{1}{4r^2} \leq \frac{152^2}{153^2};$$

$$\frac{1}{4r^2} \geq 1 - \frac{152^2}{153^2} = \frac{305}{153^2};$$

$$4r^2 \leq \frac{153^2}{305};$$

$$r \leq \sqrt{\frac{153^2}{1220}} \approx 4.38.$$

2. Граф T_2 непуст. Тогда число вершин в T , вообще говоря, не ограничено комбинаторными соображениями, но дефектные вершины должны образовывать два подмножества с общим дефектом 6 в каждом, а длина пояса из шестиугольников между этими двумя группами вершин не превосходит 20, и этот пояс покрывает «экватор» сферы. Следовательно,

$$20r \cdot 2 \arcsin \frac{1}{2r} \geq 2\pi r;$$

$$\arcsin \frac{1}{2r} \geq \frac{\pi}{20};$$

$$\frac{1}{2r} \geq \sin \frac{\pi}{20};$$

$$r < \frac{1}{2 \sin \frac{\pi}{20}} \approx \frac{10}{\pi} \approx 3.18.$$

□

ЗАКЛЮЧЕНИЕ

В данной работе рассматривалась задача о построении раскрасок двумерных сфер с запрещенными единичными расстояниями. В ходе работы были полностью решены все поставленные задачи и получены следующие эмпирические и теоретические результаты:

1. Установлено, что семейство раскрасок в 8 и 9 цветов можно получить на основе сферических диаграмм Вороного, соответствующих локальным минимумам задачи Томсона.
2. Дан обзор алгоритмов и методов, применяемых при построении современных *SAT*-решателей.
3. Разработан программный код, конструирующий корректные раскраски двумерной сферы на основе решения задачи Томсона.
4. Получены раскраски и оценки хроматических чисел сфер для диапазонов радиусов.
5. Получены оценки хроматических чисел двойственных графов для регулярных решений задачи Томсона.
6. Разработана программа для визуализации сферических диаграмм Вороного и их раскрасок.

Программный код и все материалы, необходимые для воспроизведения полученных результатов, размещены в открытом доступе по адресу <https://github.com/xm-repo/sphere>. Несмотря на то, что данная работа является еще одним небольшим шагом к решению задачи о раскраске сфер, полученные результаты нельзя назвать исчерпывающими. Среди открытых вопросов и направлений для дальнейших исследований можно отметить следующие:

1. Доказательство оценки для хроматического числа квадрата двойственного графа регулярных триангуляций сферы.
2. Доказательство общей оценки хроматического числа сферы для достаточно больших значений радиуса.
3. Постановка и решение аналогичных задач для трехмерных сфер.
4. Изучение случая сферы с радиусом $\frac{1}{2} + \varepsilon$.

СПИСОК ИСПОЛЬЗОВАННЫХ ИСТОЧНИКОВ

1. Cook S. A. The complexity of theorem-proving procedures //Proceedings of the third annual ACM symposium on Theory of computing. – 1971. – C. 151-158.
2. Karp R. M. Reducibility among combinatorial problems //Complexity of computer computations. – Springer, Boston, MA, 1972. – C. 85-103.
3. Rolf D. Improved bound for the PPSZ/Schöning-algorithm for 3-SAT //Journal on Satisfiability, Boolean Modeling and Computation. – 2006. – T. 1. – №. 2. – C. 111-122.
4. Robinson J. A. Martin Davis, George Logemann, and Donald Loveland. A machine program for theorem-proving. Communications of the ACM, vol. 5 (1962), pp. 394–397 //The Journal of Symbolic Logic. – 1967. – T. 32. – №. 1. – C. 118-118.
5. Marques-Silva J., Malik S. Propositional SAT solving //Handbook of Model Checking. – Springer, Cham, 2018. – C. 247-275.
6. Lardeux F., Saubion F., Hao J. K. GASAT: a genetic local search algorithm for the satisfiability problem //Evolutionary Computation. – 2006. – T. 14. – №. 2. – C. 223-253.
7. Selsam D. et al. Learning a SAT solver from single-bit supervision //arXiv preprint arXiv:1802.03685. – 2018.
8. Heule M., Biere A. Proofs for satisfiability problems //All about Proofs, Proofs for all. – 2015. – T. 55. – №. 1. – C. 1-22.
9. Heule M. J. H., Kullmann O., Marek V. W. Solving and verifying the boolean pythagorean triples problem via cube-and-conquer //International Conference on Theory and Applications of Satisfiability Testing. – Springer, Cham, 2016. – C. 228-245.
10. Zaikin O., Kochemazov S., Semenov A. SAT-based search for systems of diagonal latin squares in volunteer computing project sat@ home //2016 39th International Convention on Information and Communication Technology, Electronics and Microelectronics (MIPRO). – IEEE, 2016. – C. 277-281.
11. Järvisalo M. et al. The international SAT solver competitions //Ai Magazine. – 2012. – T. 33. – №. 1. – C. 89-92.

12. Biere A. Cadical, Lingeling, Plingeling, Treengeling and YalSAT entering the sat competition 2018 //Proc. of SAT Competition. – 2018. – C. 13-14.
13. Hoos H. H., Stützle T. SATLIB: An online resource for research on SAT //Sat. – 2000. – T. 2000. – C. 283-292.
14. Hoos H. H., Stützle T. Local search algorithms for SAT: An empirical evaluation //Journal of Automated Reasoning. – 2000. – T. 24. – №. 4. – C. 421-481.
15. Sorensson N., Een N. Minisat v1. 13-a sat solver with conflict-clause minimization //SAT. – 2005. – T. 2005. – №. 53. – C. 1-2.
16. Biere A., Heule M., van Maaren H. (ed.). Handbook of satisfiability. – IOS press, 2009. – T. 185.
17. Puri R., Gu J. A BDD SAT solver for satisfiability testing: An industrial case study //Annals of Mathematics and Artificial Intelligence. – 1996. – T. 17. – №. 2. – C. 315-337.
18. Marques-Silva J. The impact of branching heuristics in propositional satisfiability algorithms //Portuguese Conference on Artificial Intelligence. – Springer, Berlin, Heidelberg, 1999. – C. 62-74.
19. Eén N., Biere A. Effective preprocessing in SAT through variable and clause elimination //International conference on theory and applications of satisfiability testing. – Springer, Berlin, Heidelberg, 2005. – C. 61-75.
20. Moskewicz M. W. et al. Chaff: Engineering an efficient SAT solver //Proceedings of the 38th annual Design Automation Conference. – 2001. – C. 530-535.
21. Kullmann O. Theory and applications of satisfiability testing //SAT. – 2009. – C. 147.
22. Katebi H., Sakallah K. A., Marques-Silva J. P. Empirical study of the anatomy of modern sat solvers //International Conference on Theory and Applications of Satisfiability Testing. – Springer, Berlin, Heidelberg, 2011. – C. 343-356.
23. Nadel A. Backtrack search algorithms for propositional logic satisfiability: Review and innovations. – Hebrew University of Jerusalem, 2002.
24. Newsham Z. et al. SATGraf: Visualizing the evolution of SAT formula structure in solvers //International Conference on Theory and Applications of Satisfiability Testing. – Springer, Cham, 2015. – C. 62-70.
25. Xu L. et al. SATzilla: portfolio-based algorithm selection for SAT //Journal

- of artificial intelligence research. – 2008. – Т. 32. – С. 565-606.
26. Heule M. J. H. Computing small unit-distance graphs with chromatic number 5 //arXiv preprint arXiv:1805.12181. – 2018.
 27. Soifer A. The mathematical coloring book: Mathematics of coloring and the colorful life of its creators. – Springer Science & Business Media, 2008.
 28. Kronk H. V., Mitchem J. A seven-color theorem on the sphere //Discrete Mathematics. – 1973. – Т. 5. – №. 3. – С. 253-260.
 29. Bruijn N. G., Erdos P. A colour problem for infinite graphs and a problem in the theory of relations //Indagationes Mathematicae. – 1951. – Т. 13. – С. 371-373.
 30. Simmons G. J. The chromatic number of the sphere //Journal of the Australian Mathematical Society. – 1976. – Т. 21. – №. 4. – С. 473-480.
 31. Raigorodskii A. M. On the chromatic numbers of spheres in \mathbb{R}^n //Combinatorica. – 2012. – Т. 32. – №. 1. – С. 111-123.
 32. Oren Nechushtan. On the space chromatic number. Discrete mathematics, 256(1):499–507, 2002.
 33. David Coulson. A 15-colouring of 3-space omitting distance one. Discrete mathematics, 256(1):83–90, 2002.
 34. Андрей М. Райгородский. О хроматическом числе пространства. Успехи математических наук, 55(2):147–148, 2000.
 35. David G. Larman and Ambrose C. Rogers. The realization of distances within sets in Euclidean space. Mathematika, 19(01):1–24, 1972.
 36. Rogers C. A. Covering a sphere with spheres //Mathematika. – 1963. – Т. 10. – №. 2. – С. 157-164.
 37. Prosanov R. Chromatic numbers of spheres //Discrete Mathematics. – 2018. – Т. 341. – №. 11. – С. 3123-3133.
 38. Костина О. А., Райгородский А. М. О новых нижних оценках хроматического числа сферы //Труды Московского физико-технического института. – 2015. – Т. 7. – №. 2 (26).
 39. Erdos P., Graham R. L. Problem proposed at the 6th Hungarian combinatorial conference //Eger. July. – 1981.
 40. Larrea V. G. V. Construction of Delaunay Triangulations on the Sphere: A Parallel Approach. – 2011.

41. Thomson J. J. XXIV. On the structure of the atom: an investigation of the stability and periods of oscillation of a number of corpuscles arranged at equal intervals around the circumference of a circle; with application of the results to the theory of atomic structure //The London, Edinburgh, and Dublin Philosophical Magazine and Journal of Science. – 1904. – T. 7. – №. 39. – C. 237-265.
42. Katanforoush A., Shahshahani M. Distributing points on the sphere, I //Experimental Mathematics. – 2003. – T. 12. – №. 2. – C. 199-209.
43. Altschuler E. L. et al. Possible global minimum lattice configurations for Thomson's problem of charges on a sphere //Physical Review Letters. – 1997. – T. 78. – №. 14. – C. 2681.
44. Barber C. B., Dobkin D. P., Huhdanpaa H. Qhull: Quickhull algorithm for computing the convex hull //Astrophysics Source Code Library. – 2013.
45. Wales D. J. et al. The Cambridge cluster database. – 2001.
46. Bondarenko A. N., Karchevskiy M. N., Kozinkin L. A. The Structure of Metastable States in The Thomson Problem //Journal of Physics: Conference Series. – IOP Publishing, 2015. – T. 643. – №. 1. – C. 012103.
47. Heule M. J. H., Järvisalo M., Suda M. Proceedings of SAT Race 2019: Solver and Benchmark Descriptions. – 2019.
48. Audemard G., Simon L. Predicting learnt clauses quality in modern SAT solvers //Twenty-first International Joint Conference on Artificial Intelligence. – 2009.
49. Kochemazov S. et al. MapleLCMDistChronoBT-DL, duplicate learnts heuristic-aided solvers at the SAT Race 2019 //SAT RACE 2019. – C. 24.
50. Liang J. H. et al. Learning rate based branching heuristic for SAT solvers //International Conference on Theory and Applications of Satisfiability Testing. – Springer, Cham, 2016. – C. 123-140.
51. Hartke S. G., Jahanbekam S., Thomas B. The chromatic number of the square of subcubic planar graphs //arXiv preprint arXiv:1604.06504. – 2016.

**ПРИЛОЖЕНИЕ 1. ДИАПАЗОНЫ ЗНАЧЕНИЙ РАДИУСА
ДЛЯ РЕШЕНИЙ ЗАДАЧИ ТОМСОНА**

N	χ	r_{min}	r_{max}
12	7	0.6123724360498286	0.8660254030566606
14	7	0.7012189637303037	0.866624518733132
15	8	0.7793808400826431	0.8656389953148873
16	8	0.7684263761279637	0.9255571736431185
23	8	0.9266065297020001	1.0609578149116226
28	8	1.0193198671994046	1.1904870421859908
29	8	1.1118911931137054	1.1928382470918413
30	8	1.103828172201918	1.2182041997693482
32	8	0.99533136788154	1.3033066587870559
111	8	2.212357881832403	2.3346135438916327
122	8	2.1392950159792288	2.449501775328924
135	8	2.5171094352124648	2.5877451534827087
136	8	2.447587588495632	2.6020398401935063
162	8	2.736805681367747	2.8113962147535827
164	8	2.7502302986365557	2.8450497579658958
184	8	2.84287715104243	3.0157139478058337
187	8	2.861928349097998	3.0560627362196784
192	8	2.7249661450014657	3.102751142557401
195	8	3.0058363930722134	3.0753771547084856
197	8	2.8976233113839487	3.1153470029840915
204	8	2.901518149752298	3.178982675181515
212	8	2.9642824789475735	3.2656300632780146
216	8	3.112953637337046	3.275995598668503
222	8	3.2415374276276974	3.2867469170401122
233	8	3.3082648993572685	3.346269481218835
236	8	3.333360609458009	3.379669049745145
244	8	3.361701422031611	3.4308545982500145
275	8	3.5985687355642995	3.649710877908703
282	8	3.330095988029239	3.7562436984942464

N	χ	r_{min}	r_{max}
295	8	3.7228788034921636	3.786847535818198
311	8	3.7593650380637214	3.8926817082821366
314	8	3.7371303147614583	3.93462175844112
317	8	3.726422432591502	3.9428016618278385
367	8	3.99190579971022	4.249084714640408
372	8	3.841095568367235	4.323232416190199
375	8	4.054259242071652	4.290091782561422
400	8	4.178863159337794	4.449448136318128
20	9	0.9552322210490912	0.9684019184222455
22	9	0.9076990380095793	1.049810069186102
27	9	1.0046137417910734	1.1581231511243772
34	9	1.143590646093195	1.304930527120207
36	9	1.2798797747112989	1.3102016113892045
38	9	1.2570414397707683	1.3801714129853129
39	9	1.1374150070398186	1.3796828971803947
40	9	1.158566580485515	1.4020729430044754
41	9	1.2090537112274389	1.4174223482729418
42	9	1.2662387614856856	1.4345586174481404
45	9	1.447374234588995	1.4852378256091217
46	9	1.346631801514362	1.495266938914718
50	9	1.3896440935146956	1.5960840162398628
51	9	1.573281611556351	1.5772692987432342
56	9	1.595652535666857	1.6608424224821425
58	9	1.6302428305546681	1.6857859722500796
62	9	1.6606746964615353	1.7525995750841878
67	9	1.6828172987995853	1.82256677170873
68	9	1.705482381950591	1.8220306955646062
69	9	1.8204826102695895	1.820678259874453
72	9	1.6620564896383414	1.9191332930682803
75	9	1.8814218812821752	1.9049130498982851
77	9	1.878385308179857	1.9449207721566744
78	9	1.7730755729164913	1.9621470622525556

N	χ	r_{min}	r_{max}
88	9	2.0756380532383494	2.0825696270197906
92	9	2.0954026638173175	2.1399873411539225
107	9	2.221137165656961	2.272252748957184
112	9	2.1840614573093817	2.3558945465936105
113	9	2.187158802364712	2.3595276881801657
115	9	2.2793434035282023	2.3524530209661334
127	9	2.3789716301202626	2.5114023425105523
128	9	2.4933247257758806	2.4990791682828184
132	9	2.2977315371836533	2.5862275269271904
137	9	2.4592235602983035	2.5855965185070424
146	9	2.5697820123477357	2.6719021087062877
160	9	2.6854624025078295	2.775392626525233
161	9	2.7450629229193	2.7717942991901636
177	9	2.7411063865141485	2.949599139846946
182	9	2.827393724885202	2.9995678593229447
188	9	2.9453318480010737	3.016831277347484
200	9	3.115751501406568	3.1285125569081824
202	9	3.00056508912289	3.135728972792108
209	9	3.1166508955872056	3.1906647171577056
214	9	3.047120652177433	3.2627704558154718
217	9	3.095319709660984	3.265621591192845
220	9	3.176622111808861	3.279539766998457
223	9	3.179989790277018	3.2935142969213684
224	9	3.2257135319019765	3.294997114114236
242	9	3.4041744299077563	3.4307298966462403
243	9	3.329201645482653	3.4354532681874144
250	9	3.324399194402528	3.5093548308361684
255	9	3.2840960211932506	3.546997679177647
256	9	3.3059727735358138	3.5529537342201105
257	9	3.2828353509437154	3.573897570495309
258	9	3.360064110241416	3.5665641294387487
259	9	3.356534084563132	3.576180156153748

N	χ	r_{min}	r_{max}
263	9	3.3574674048060174	3.5988119922922652
264	9	3.5303622446074416	3.613529580131228
272	9	3.2479524300443976	3.6920279105437777
273	9	3.471103777455965	3.662315088916946
274	9	3.5098241951640623	3.6583403249876576
276	9	3.4626711347373873	3.6982579099058204
277	9	3.6471563235851163	3.6524196159972626
278	9	3.5869150615879164	3.6731535804441853
279	9	3.5959131199981478	3.6804256458959355
287	9	3.7211497733684866	3.721424249430957
288	9	3.6243345761291996	3.7513569556452264
291	9	3.589989960494795	3.785220806657392
292	9	3.5549133441619825	3.786237548829822
293	9	3.557209395382303	3.808151184595572
299	9	3.7282035049944264	3.8019039222467694
304	9	3.713236032410276	3.8484715564187724
305	9	3.7395550485483353	3.8506719173411037
306	9	3.6586960278980984	3.8911190055267184
308	9	3.686198820686234	3.897642998973312
315	9	3.6916241962952916	3.947070262499115
316	9	3.7774173750757263	3.943345674962319
318	9	3.780896519239086	3.955933141393098
320	9	3.8329705356293515	3.9500458689396263
322	9	3.81217777387446	3.972016673210202
324	9	3.8473829200425427	3.969229913818113
327	9	3.9416975926750353	3.987110181065034
328	9	3.808033857771553	4.007346238741135
329	9	3.8589052406508273	4.010903315769737
330	9	3.8669654421498647	4.029802976479282
331	9	3.8612215197125908	4.009510505471454
332	9	3.8956870683259006	4.0319750383225985
333	9	3.8715004679486476	4.028419743285473

N	χ	r_{min}	r_{max}
339	9	3.94563396667274	4.055849145883436
340	9	4.0324475926749015	4.035034582166366
344	9	3.9758764453660054	4.088398714023686
345	9	4.07364039366915	4.085135336245742
346	9	4.025451688033153	4.082797800082753
348	9	3.8175778625851056	4.15211907479343
349	9	4.078584000628203	4.1024770247652445
356	9	3.907906368339495	4.197006792711948
357	9	3.8602933165289515	4.207005210997042
358	9	3.9076988119905454	4.209311084069152
390	9	4.0487617046216595	4.409909682102864
392	9	3.9511356594065847	4.429186846675495

ПРИЛОЖЕНИЕ 2. КОДИРОВАНИЕ ЗАДАЧИ РАСКРАСКИ ГРАФА

```

1 import math
2 import numpy as np
3 from numpy import linalg as LA
4 import networkx as nx
5
6 #import matplotlib.pyplot as plt
7
8 #from google.colab import files
9 #files.upload()
10 #files.download("file.txt")
11
12 #https://pysathq.github.io/
13 #!pip install python-sat
14 import pysat
15 from pysat.formula import CNF
16 from pysat.solvers import *
17
18 import os
19 import sys
20 import random
21 from zipfile import ZipFile
22 from tqdm import tqdm_notebook as tqdm
23 from itertools import combinations, permutations
24
25 out_dir = ""
26
27 class Utils:
28
29     def read_dimacs_graph(file = 'graph.col'):
30
31         if not (os.path.exists(file) and os.path.getsize(file) > 0):
32             raise Exception("File " + file + " not found")
33
34         nodes = []
35         edges = []
36         labels = []
37         got_labels = False
38         nnodes = nedges = 0
39
40         with open(file, 'r') as f:
41             for line in f:
42                 line = [l.strip() for l in line.split(' ')]
43                 if line[0] == 'c': #comment
44                     continue
45                 elif line[0] == 'p': #problem
46                     nnodes = int(line[2])
47                     nedges = int(line[3])
48                     nodes = list(range(1, nnodes + 1))
49                     labels = [0] * nnodes
50                 elif line[0] == 'e': #edge
51                     edges.append((int(line[1]), int(line[2])))
52                 elif line[0] == 'l':
53                     labels[int(line[1]) - 1] = int(line[2])
54                     got_labels = True
55
56         if got_labels:
57             nodes = [(n, {'c' : 1}) for n, l in zip(nodes, labels)]
58
59         g = nx.Graph()
60         g.add_nodes_from(nodes)
61         g.add_edges_from(edges)
62         return g
63
64     def write_dimacs_graph(file = 'graph.col', g = nx.Graph(), comments = []):
65         with open(file, 'w') as f:
66             for c in comments:
67                 f.write("c " + c + "\n")
68                 f.write("p EDGE {} {}\n".format(g.number_of_nodes(), g.
number_of_edges()))
69                 for u, v in g.edges():
70                     f.write("e {} {}\n".format(u, v))
71                 for node in g.nodes():

```

```

72         if 'c' in g.node[node]:
73             f.write("l {} {}\n".format(node, g.node[node]['c']))
74
75     def draw_with_colors(g = nx.Graph()):
76         color_map = []
77         for node in g.nodes():
78             if 'c' in g.node[node]:
79                 color_map.append(g.node[node]['c'] * 10)
80         nx.draw(g, pos = nx.spring_layout(g, scale=2), node_color=
81         color_map, with_labels=True, cmap = plt.cm.jet)
82
83     def write_proof(file = "proof.txt", proof = []):
84         with open(file, 'w') as f:
85             for p in proof:
86                 f.write("%s\n" % str(p))
87
88     def zip_files(file = "archive.zip", files = []):
89         with ZipFile(file, 'w') as archive:
90             for f in set(files):
91                 if not (os.path.exists(f) and os.path.getsize(f) >
92 0):
93                     raise Exception("File " + file + " not found")
94                     archive.write(f)
95
96     def find_triangle(g = nx.Graph()):
97         for a in g:
98             for b, c in combinations(g[a], 2):
99                 if b in g[c]:
100                     return [a, b, c]
101
102     #return set(frozenset([a, b, c]) for a in g for b, c in combinations(g
103     [a], 2) if b in g[c])
104
105     def find_isolates(g = nx.Graph()):
106         isolates = []
107         for n in g:
108             if g.degree(n) == 0:
109                 isolates.append(n)
110
111     class ColMap:
112
113         def __init__(self, g = nx.Graph(), ncolors = 40):
114
115             self.ncolors = ncolors
116             self.cmap = dict()
117             self.cunmap = dict()
118
119             i = 1
120             for node in g.nodes():
121                 for color in range(1, ncolors + 1):
122                     self.cmap[(node, color)] = i
123                     self.cunmap[i] = (node, color)
124                     i += 1
125
126         def enc(self, node, color):
127             return self.cmap[(node, color)]
128
129         def dec(self, node_color):
130             return self.cunmap[node_color]
131
132     class ColSAT:
133
134         def __init__(self, g = nx.Graph(), ncolors = 10):
135
136             self.ncolors = ncolors
137             self.g = g.copy()
138             self.cmap = ColMap(g, ncolors)
139
140         def check_coloring(self):
141             for n1, n2 in self.g.edges():
142                 if 'c' not in self.g.node[n1] or 'c' not in self.g.node[n2]:
143                     return False
144                 if self.g.node[n1]['c'] == self.g.node[n2]['c']:
145                     return False
146
147             return True

```

```

147     def apply_model(self):
148
149         check = set()
150         for var in self.model[self.model > 0]:
151             node, color = self.cmap.dec(var)
152             self.g.node[node]['c'] = color
153             if (node, color) in check:
154                 raise Exception("Two colors for one node??")
155             else:
156                 check.add((node, color))
157
158         self.colored = self.check_coloring()
159
160         if self.colored != self.solved:
161             raise Exception("Something went wrong!")
162
163         return self.colored
164
165     def build_cnf(self):
166
167         self.formula = CNF()
168         colors = list(range(1, self.ncolors + 1))
169
170         for n1, n2 in self.g.edges():
171             for c in colors:
172                 self.formula.append([-self.cmap.enc(n1, c), -self.cmap.enc
173 (n2, c)])
174
175         #specials = [28, 194, 242, 355, 387, 397, 468]
176         #ii = 1
177         #for n in specials:
178         #    self.formula.append([self.cmap.enc(n, ii)])
179         #    ii += 1
180
181
182         for n in self.g.nodes():
183             #if not n in specials:
184             self.formula.append([self.cmap.enc(n, c) for c in colors])
185             for c1 in colors:
186                 for c2 in colors:
187                     if c1 < c2:
188                         self.formula.append([-self.cmap.enc(n, c1), -self.
cmap.enc(n, c2)])
189
190         return self.formula
191
192     def solve_cnf(self, solver = ''):
193
194         triangle = find_triangle(self.g)
195         assumptions = []
196         if len(triangle) > 0:
197             assumptions = [self.cmap.enc(triangle[0], 1), self.cmap.enc(
triangle[1], 2), self.cmap.enc(triangle[2], 3)]
198
199             #Glucose3, Glucose4, Lingeling, MapleChrono, MapleCM, Maplesat,
Minisat22, MinisatGH
200             #with Glucose4(bootstrap_with=self.formula.clauses, with_proof=
True) as ms:
201                 with Lingeling(bootstrap_with=self.formula.clauses) as ms:
202                     self.solved = ms.solve(assumptions=assumptions)
203                     if self.solved:
204                         self.model = np.array(ms.get_model())
205                         self.apply_model()
206                     else:
207                         self.proof = [] #ms.get_proof()
208                         self.colored = False
209
210         return self.solved
211
212 if __name__ == "__main__":
213
214     if len(sys.argv) < 4:
215         raise "I need in_file out_file ncolors"
216
217     infile = sys.argv[1]
218     outfile = sys.argv[2]
219     ncolors = int(sys.argv[3])
220     g = Utils.read_dimacs_graph(infile)

```

```
221     problem = ColSAT(g, ncolors)
222     problem.build_cnf().to_file(outfile)
```

ПРИЛОЖЕНИЕ 3. ВЫЧИСЛЕНИЕ ГРАНИЦ ДИАПАЗОНОВ ЗНАЧЕНИЙ РАДИУСА

```

1 import os
2 import numpy as np
3 import itertools
4 import networkx as nx
5 import scipy.optimize as opt
6 from numpy.linalg import norm
7 from scipy.spatial import SphericalVoronoi
8
9 def read_points2(filename):
10    points = []
11    f = open(filename, 'r')
12    k = int(f.readline())
13    f.readline()
14    for s in f:
15        s = ', '.join(s.split())
16        l = s.split(',')
17        points.append(np.array([float(l[1]), float(l[2]), float(l[3])]),
18                      dtype=np.float64))
18    f.close()
19    return np.array(points)
20
21 def read_triang2(filename):
22    points = []
23    f = open(filename, 'r')
24    k = int(f.readline())
25    for s in f:
26        s = ', '.join(s.split())
27        l = s.split(',')
28        points.append(np.array([int(l[0]), int(l[1]), int(l[2])],
29                      dtype=np.int32))
29    f.close()
30    return np.array(points)
31
32 def write_dimacs(g, filename):
33    g1 = g #nx.convert_node_labels_to_integers(g, first_label=1)
34    f = open(filename, 'w')
35    f.write('p edges ' + str(g.number_of_nodes()) + ' ' + str(g.
36    number_of_edges()) + '\n')
37    for e in g1.edges():
38        f.write('e ' + str(e[0]) + ' ' + str(e[1]) + '\n')
39    f.close()
40
41 def write_faces(faces, filename):
42    f = open(filename, 'w')
43    for face in faces:
44        for p in face:
45            f.write(', '.join(map(str, p)) + '\n')
46    f.close()
47 ,,
48
49 def build_g2(g):
50    paths = dict(nx.all_pairs_shortest_path(g, 2))
51
52    G2 = G.copy()
53    keys = list(paths.keys())
54    for key in keys:
55        for nn in list(paths.get(key).keys()):
56            G2.add_edge(key, nn)
57
58    ,,, return G2
59
60
61 def connect_dist2(g):
62    gg = g.copy()
63
64    to_connect = []
65    for i in gg.nodes():
66        for j in gg.nodes():
67            if nx.shortest_path_length(gg, i, j) == 2:

```

```

69         to_connect.append([i,j])
70     for e in to_connect:
71         gg.add_edge(e[0], e[1])
72     return gg
73
74 def dist(u, v):
75     return norm(u - v)
76
77 # angle between radius vectors
78 def angle(p1 ,p2):
79     c = np.dot(p1, p2) / norm(p1) / norm(p2)
80     return np.arccos(np.clip(c, -1, 1))
81
82 # mid arc between x, y
83 def middle(x, y):
84     z = (x + y) / 2
85     return z / norm(z)
86
87 # area diameter
88 def get_diam(faces):
89     diam = 0.0
90     for f in faces:
91         ij = itertools.combinations(range(len(f)), 2)
92         dists = np.array([dist(f[i], f[j]) for i, j in ij])
93         diam = np.max([diam, np.max(dists)])
94     return diam
95
96 def plane_equation(x, y, z):
97     a1 = x[1] - x[0]
98     b1 = y[1] - y[0]
99     c1 = z[1] - z[0]
100    a2 = x[2] - x[0]
101    b2 = y[2] - y[0]
102    c2 = z[2] - z[0]
103    a = b1 * c2 - b2 * c1
104    b = a2 * c1 - a1 * c2
105    c = a1 * b2 - b1 * a2
106    d = (- a * x[0] - b * y[0] - c * z[0])
107    return np.array([a, b, c, d])
108
109 def foot(x,y,z,v):
110     p = plane_equation(x, y, z)
111     n = np.array([p[0], p[1], p[2]])
112     l = norm(n)
113     n = n / l #[n[0]/l,n[1]/l,n[2]/l]
114     h = p[0]*v[0] + p[1]*v[1] + p[2]*v[2] + p[3]
115     n1 = n * h / l #[n[0]*h/l,n[1]*h/l,n[2]*h/l]
116     return v - n1 #[v[0]-n1[0],v[1]-n1[1],v[2]-n1[2]]
117
118 def circ_dist(x,y,v,eps=1E-8):
119     z = np.array([0.0, 0.0, 0.0])
120     f = foot(x,y,z,v)
121
122     l = norm(f)
123     f = f / l #[f[0]/l,f[1]/l,f[2]/l]
124     a1 = angle(x,f)
125     a2 = angle(f,y)
126     a3 = angle(x,y)
127     d = min(dist(x,v), dist(y,v))
128     if abs(a1+a2-a3)<eps:
129         d = min(d,dist(f,v))
130     return d
131
132 # distance between areas
133 def faces_dist(face1, face2):
134     f1 = face1
135     f2 = face2
136     d = 2.0
137     for i in range(len(f1)):
138         for j in range(len(f2)):
139             v = f1[i]
140             x = f2[j]
141             if j==len(f2)-1:
142                 y = f2[0]
143             else:
144                 y = f2[j+1]
145             d = min(d,circ_dist(x,y,v))
146     for i in range(len(f2)):
```

```

147     for j in range(len(f1)):
148         v = f2[i]
149         x = f1[j]
150         if j==len(f1)-1:
151             y = f1[0]
152         else:
153             y = f1[j+1]
154         d = min(d,circ_dist(x,y,v))
155     return d
156
157 # center of the circumscribed circle of a spherical triangle, vertex of
158 # the Voronoi diagram
159 def center(x, y, z):
160     c = np.vstack([x, y, z])
161     x0 = np.mean(c, axis=0)
162     x0 = x0 / norm(x0)
163     f = lambda v: np.square(np.dot(v, x - y)) + np.square(np.dot(v, x - z))
164     ) + np.square(np.dot(v, v) - 1)
165     sol = opt.minimize(f, x0, method='nelder-mead')
166     return sol.x
167
168 def get_dual(g, points):
169     faces = []
170     for v in g.nodes():
171         neigh = g.neighbors(v)
172         try:
173             n_cyc = nx.cycle_basis(g.subgraph(neigh))[0]      # adjacent
174             vertex cycle
175             n_cyc.append(n_cyc[0])
176         except IndexError:
177             pass
178             #print(nx.cycle_basis(g.subgraph(neigh)))
179         face = []    # points of the area
180         for i in range(len(n_cyc) - 1):
181             c = center(points[v - 1], points[n_cyc[i] - 1], points[n_cyc[i + 1] - 1])
182             face.append(c)
183         faces.append(face)
184     return faces
185
186 def get_dual2(g, points):
187     sv = SphericalVoronoi(points)
188     sv.sort_vertices_of_regions()
189     faces = []
190     for region in sv.regions:
191         face = sv.vertices[region]
192         faces.append(face)
193     return np.array(faces)
194
195 # minimum of distances between regions at a distance > 3
196 def faces_d3_dist2(g, faces):
197     n = g.number_of_nodes()
198     d = 2.0
199     for i in g.nodes():
200         for j in g.nodes():
201             if nx.shortest_path_length(g, i, j) == 3:
202                 d = np.min([d, faces_dist(faces[i - 1], faces[j - 1])])
203     return d
204
205 def faces_d3_dist(g, faces):
206     d = 2.0
207     paths = dict(nx.all_pairs_shortest_path_length(g, 3))
208     for i in g.nodes():
209         for j in g.nodes():
210             if i in paths:
211                 if j in paths[i]:
212                     if paths[i][j] == 3:
213                         d = np.min([d, faces_dist(faces[i - 1], faces[j - 1])])
214
215     return d
216
217
218
219

```

```

220 thomsons = [f.strip() for f in open('thomson/list_of_files.txt')]
221
222 thomsons.sort(key=lambda x: int(x.replace('.xyz', '')))
223
224 for thomson in thomsons:
225     try:
226         print(thomson)
227
228         n_thomson = int(thomson.replace('.xyz', ''))
229         points = read_points2('thomson/' + thomson)
230
231         f = open('tmp', 'w')
232         f.write('3\n')
233         f.write(str(len(points)) + '\n')
234         for p in points:
235             f.write(','.join(map(str, p)) + '\n')
236         f.close()
237
238         cmd = 'C:\\\\cpp\\\\qhull-2019.1\\\\bin\\\\qconvex.exe i < tmp > ' + \
239               'thomson1/' + str(n_thomson) + '.g'
240         os.system(cmd)
241
242         triangles = read_triang2('thomson1/' + str(n_thomson) + '.g')
243
244         G = nx.Graph()
245
246         for t in triangles:
247             t = t + 1
248             G.add_edge(t[0], t[1])
249             G.add_edge(t[1], t[2])
250             G.add_edge(t[0], t[2])
251
252         write_dimacs(G, 'g/' + str(n_thomson) + '.g')
253
254         good = True
255
256         for v,d in G.degree:
257             if (d != 5) and (d != 6):
258                 good = False
259                 break
260
261         if good:
262             write_dimacs(connect_dist2(G), 'g2/' + str(n_thomson) + '.g2')
263
264             faces = get_dual2(G, points)
265             d0 = get_diam(faces)
266             d1 = faces_d3_dist(G, faces)
267
268             #if d1/d0 > 1:
269             print(thomson + ' ' + str(d0) + ' ' + str(d1) + ' ' + str(d1/
270                                         d0))
271             write_faces(faces, 'vor/' + str(n_thomson) + '.vor')
272         except Exception as e:
273             print('err' + str(e))

```

ПРИЛОЖЕНИЕ 4. ПОСТРОЕНИЕ ДИАГРАММЫ ВОРОНОГО С ИКОСАЭДРАЛЬНОЙ СИММЕТРИЕЙ

```

1 import networkx as nx
2 import planarity as pl
3 import matplotlib.pyplot as plt
4 import numpy as np
5 import sys
6
7
8 #a,b = 2,2
9 edges_dist2 = True
10
11 dodec = nx.dodecahedral_graph()
12
13 par = [[],[],[]]
14 npar = 0
15
16 n_contr = 0
17 #nei = np.zeros([20,3],dtype = 'i')
18 nei = []
19
20 node_list = []
21 node_cl = []
22
23 def valid(x,y,a,b):
24     return ((x>=0) and (y>=0) and (x<=a+b) and (y<=a+b) and (x+y>=b) and (x+y<=a+2*b))
25
26 def hexagon_triangular_grid(a,b,z=0):      # generate aq hexagon on the
27     #triangular grid with sides a-b-a-b-a-b
28
29     g = nx.Graph()
30
31     for i in range(a+b+1):
32         for j in range(a+b+1):
33             if valid(i,j,a,b):
34                 g.add_node((i,j))
35             # if valid(i+1,j-1,a,b):
36                 # g.add_edge((i,j,z),(i+1,j-1,z))
37             # if valid(i+1,j,a,b):
38                 # g.add_edge((i,j,z),(i+1,j,z))
39             # if valid(i,j+1,a,b):
40                 # g.add_edge((i,j,z),(i,j+1,z))
41             # if edges_dist2:          # vertices u,v are adjanced if
42                 # dist(u,v)=2 in the initial graph
43                 # if valid(i+2,j-2,a,b):
44                     # g.add_edge((i,j,z),(i+2,j-2,z))
45                 # if valid(i+2,j-1,a,b):
46                     # g.add_edge((i,j,z),(i+2,j-1,z))
47                 # if valid(i+2,j,a,b):
48                     # g.add_edge((i,j,z),(i+2,j,z))
49                 # if valid(i+1,j+1,a,b):
50                     # g.add_edge((i,j,z),(i+1,j+1,z))
51                 # if valid(i,j+2,a,b):
52                     # g.add_edge((i,j,z),(i,j+2,z))
53                 # if valid(i-1,j+2,a,b):
54                     # g.add_edge((i,j,z),(i-1,j+2,z))
55
56     return g
57
58 def fill_paral(a,b):    # indices of vertices that belongs to other hexagon
59     global npar
60     for i in range(b+1):
61         for j in range(a+1):
62             par[0].append([j+b-i,i])
63     for i in range(b+1):
64         for j in range(a+1):
65             par[1].append([i,a+b-j])
66     for i in range(b+1):
67         for j in range(a+1):
68             par[2].append([a+b-j,b+j-i])
69     npar = len(par[0])-1

```

```

70 def equiv_nodes(u,v):      # check if two vertices in different hexagons are
71 #     equivalent
72 #     global n_contr
73 e = (u[2],v[2])
74 u1 = [u[0],u[1]]
75 v1 = [v[0],v[1]]
76 if nei[e[0]].count(e[1])==0:
77     return False
78 i0 = nei[e[0]].index(e[1])
79 i1 = nei[e[1]].index(e[0])
80 if par[i0].count(u1)==0:
81     return False
82 if par[i1].count(v1)==0:
83     return False
84 res = (par[i0].index(u1)+par[i1].index(v1) == npar)
85 #     if res:
86 #         print(u,v)
87 #         n_contr += 1
88 return res
89
90 def tr_classes(g):      # defining classes of equivalence for networkx.
91 union
92
93 def merge_classes(c):
94     for i in range(len(node_list)-1):
95         if c.count(node_cl[i])>0:
96             node_cl[i] = c[0]
97
98 cln = 0
99 for u in g.nodes():
100     cur = []
101     for k in range(len(node_list)):
102         v = node_list[k]
103         if equiv_nodes(u,v):
104             if cur.count(node_cl[k])==0:
105                 cur.append(node_cl[k])
106
107             node_list.append(u)
108             if len(cur)==0:
109                 cln+=1
110                 node_cl.append(cln)
111             else:
112                 if len(cur)>1:
113                     merge_classes(cur)
114                 node_cl.append(cur[0])
115
116 def contract_nodes(u,v): # finally u,v are in the same class
117     i0 = node_list.index(u)
118     i1 = node_list.index(v)
119     return (node_cl[i0]==node_cl[i1])
120
121 def write_dimacs(g,filename):
122     g1 = nx.convert_node_labels_to_integers(g,first_label=1)
123     f = open(filename,'w')
124     f.write('p edges '+str(g.number_of_nodes())+' '+str(g.number_of_edges())
125     ())+'\n')
126     for e in g1.edges():
127         f.write('e '+str(e[0])+' '+str(e[1])+'\n')
128     #     print(g1.degree([0,1,2,3,4,5,6,7,8,9,10]))
129     f.close()
130
131 def write_cnf(g,n,filename):
132     g1 = nx.convert_node_labels_to_integers(g,first_label=1)
133     f = open(filename,'w')
134     f.write('p cnf '+str(g1.number_of_nodes()*n)+', '+str(g1.
135     number_of_nodes()+g1.number_of_edges()*n)+',\n')
136     for e in g1.edges():
137         for c in range(n):
138             f.write(str(-(int(e[0]-1)*n+c+1))+', '+str(-(int(e[1]-1)*n+c+1)
139             )+', 0\n')
140             for i in range(g1.number_of_nodes()):
141                 for c in range(n):
142                     f.write(str(i*n+c+1)+', ')
143             f.write('0\n')
144
145     f.close()

```

```

143 if __name__ == "__main__":
144     try:
145         a = int(sys.argv[1])
146         b = int(sys.argv[2])
147     except:
148         print('usage: sphere_triang.py a b \n where a,b are positive
integers')
149         sys.exit()
150
151     tr = nx.Graph()
152     for i in range(20):
153         h = hexagon_triangular_grid(a,b,i)
154         tr = nx.union(tr,h)
155
156 #print(tr.number_of_edges())
157 #tr = hexagon_triangular_grid(2,1)
158
159     L = pl.check_planarity(dodec)[1]
160     for i in range(20):
161         k = 0
162         nei.append([])
163         for v in L.neighbors_cw_order(i):
164             nei[i].append(v)
165             k += 1
166
167     fill_paral(a,b)
168
169     tr_classes(tr)
170
171 #
172     tr_sphere = nx.quotient_graph(tr,contract_nodes)
173
174     tr_sphere = nx.quotient_graph(tr,contract_nodes)
175
176     fn = 'sph_'+str(a)+'_'+str(b)+'.cnf'
177
178     print('Generating icosahedral S^2 triangulation T({0},{1}) and CNF for
8-coloring...'.format(a,b),'\n')
179     print('Number of nodes (variables): {0} ({1}) '.format(tr_sphere.
number_of_nodes(),tr_sphere.number_of_nodes()*8),'\n')
180     print('Number of edges: ',tr_sphere.number_of_edges(),'\n')
181     print('Number of clauses: ',tr_sphere.number_of_edges()*(8+tr_sphere.
number_of_nodes()),'\n')
182     print(fn+'\n')
183
184 #print(n_contr)
185 #print(len(np.unique(node_cl)))
186
187 #write_dimacs(tr_sphere,'tr_sphere_'+str(a)+'_'+str(b) + '_d2.txt')
188     write_cnf(tr_sphere, 8, fn)
189
190 #nx.draw(tr_sphere)
191 #plt.show()

```

ПРИЛОЖЕНИЕ 5. ВИЗУАЛИЗАЦИЯ РАСКРАСОК

```

1 #ifndef UTILS_H
2 #define UTILS_H
3
4 #include <set>
5 #include <map>
6 #include <cmath>
7 #include <string>
8 #include <vector>
9 #include <fstream>
10 #include <iostream>
11
12 #include <glm/vec3.hpp>
13 #include <boost/algorithm/string.hpp>
14
15 struct Mouse
16 {
17     int x, y, button, state;
18 };
19
20 struct Vec3d
21 {
22     double x, y, z;
23 };
24
25 struct LonLat
26 {
27     double lon, lat;
28 };
29
30 Vec3d Spherical2Cartesian(const LonLat& lola, const double& R = 1)
31 {
32     double x = R * std::cos(lola.lat) * std::cos(lola.lon);
33     double y = R * std::cos(lola.lat) * std::sin(lola.lon);
34     double z = R * std::sin(lola.lat);
35     return Vec3d{ x, y, z };
36 }
37
38 LonLat Cartesian2Spherical(const Vec3d& vec3d, const double& R = 1)
39 {
40     double lat = std::asin(vec3d.z / R);
41     double lon = std::atan2(vec3d.y, vec3d.x);
42     LonLat res;
43     res.lat = lat;
44     res.lon = lon;
45     return res;
46 }
47
48 Vec3d split_arc(const Vec3d& pp1, const Vec3d& pp2)
49 {
50     auto p1 = Cartesian2Spherical(pp1);
51     auto p2 = Cartesian2Spherical(pp2);
52
53     auto& f1 = p1.lat;
54     auto& f2 = p2.lat;
55     auto& l1 = p1.lon;
56     auto& l2 = p2.lon;
57
58     auto Bx = std::cos(f2) * std::cos(l2 - l1);
59     auto By = std::cos(f2) * std::sin(l2 - l1);
60     auto f3 = std::atan2(std::sin(f1) + std::sin(f2),
61                         std::sqrt((std::cos(f1) + Bx) * (std::cos(f1) + Bx) + By * By));
62     auto l3 = l1 + std::atan2(By, std::cos(f1) + Bx);
63
64     LonLat res;
65     res.lat = f3;
66     res.lon = l3;
67
68     return Spherical2Cartesian(res);
69 }
70
71 Vec3d split_arc2(const Vec3d& pp1, const Vec3d& pp2, const double frac,
72                   const double R = 1)
73 {
74     auto p1 = Cartesian2Spherical(pp1);
75     auto p2 = Cartesian2Spherical(pp2);

```

```

75     auto& f1 = p1.lat;
76     auto& f2 = p2.lat;
77     auto& l1 = p1.lon;
78     auto& l2 = p2.lon;
79
80     auto beta = std::acos(std::sin(f1) * std::sin(f2)
81                           + std::cos(f1) * std::cos(f2) * std::cos(l1 - l2));
82
83     auto a = std::sin((1 - frac) * beta) / sin(beta);
84     auto b = std::sin(frac * beta) / std::sin(beta);
85     auto x = a * std::cos(f1) * std::cos(l1) + b * std::cos(f2) * std::cos(l2);
86     auto y = a * std::cos(f1) * std::sin(l1) + b * std::cos(f2) * std::sin(l2);
87     auto z = a * std::sin(f1) + b * std::sin(f2);
88     auto fi = std::atan2(z, std::sqrt(x * x + y * y));
89     auto li = std::atan2(y, x);
90
91     LonLat res;
92     res.lat = fi;
93     res.lon = li;
94
95     return Spherical2Cartesian(res);
96 }
97
98 std::vector<Vec3d> readXYZ(const std::string& fileName)
99 {
100     std::vector<Vec3d> points;
101     std::ifstream inFile(fileName);
102
103     for (std::string line; std::getline(inFile, line); )
104     {
105         std::vector<std::string> parts;
106         boost::algorithm::split(parts, line, boost::is_any_of(" "), boost
107 ::token_compress_on);
108
109         if (boost::algorithm::iequals("LA", parts[0]))
110         {
111             Vec3d point = { std::stod(parts[1]), std::stod(parts[2]), std
112 ::stod(parts[3]) };
113             points.push_back(point);
114         }
115
116     inFile.close();
117
118     return points;
119 }
120
121 std::map<int, int> readColoring(const std::string& fileName)
122 {
123     std::map<int, int> coloring;
124     std::ifstream inFile(fileName);
125
126     for (std::string line; std::getline(inFile, line); )
127     {
128         std::vector<std::string> parts;
129         boost::algorithm::split(parts, line, boost::is_any_of(" "), boost
130 ::token_compress_on);
131
132         if (boost::algorithm::iequals("l", parts[0]))
133         {
134             coloring[std::stoi(parts[1])] = std::stoi(parts[2]);
135         }
136
137     inFile.close();
138
139     return coloring;
140 }
141
142 std::vector<std::pair<int, int>> readTriangEdges(const std::string&
143 fileName)
144 {
145     std::vector<std::pair<int, int>> edges;
146     std::ifstream inFile(fileName);

```

```

147     for (std::string line; std::getline(inFile, line); )
148     {
149         std::vector<std::string> parts;
150         boost::algorithm::split(parts, line, boost::is_any_of(" "), boost
151         ::token_compress_on);
152         if (boost::algorithm::iequals("e", parts[0]))
153         {
154             edges.push_back({ std::stoi(parts[1]), std::stoi(parts[2]) });
155         }
156     }
157     inFile.close();
158
159     return edges;
160 }
161
162 std::vector<std::vector<Vec3d>> readFaces(const std::string& fileName)
163 {
164     std::vector<std::vector<Vec3d>> faces;
165
166     std::ifstream inFile(fileName);
167
168     std::vector<Vec3d> face;
169     for (std::string line; std::getline(inFile, line); )
170     {
171         boost::trim(line);
172         if (line.empty())
173         {
174             if (!face.empty())
175             {
176                 faces.push_back(face);
177                 face.clear();
178             }
179             continue;
180         }
181
182         std::vector<std::string> parts;
183         boost::algorithm::split(parts, line, boost::is_any_of(" "), boost
184         ::token_compress_on);
185         Vec3d point = { std::stod(parts[0]), std::stod(parts[1]), std::
186         stod(parts[2]) };
187         face.push_back(point);
188
189         if (!face.empty())
190         {
191             faces.push_back(face);
192             face.clear();
193         }
194
195     inFile.close();
196
197     return faces;
198 }
199
200 std::vector<Vec3d> upgrade_face(std::vector<Vec3d> face)
201 {
202     std::vector<Vec3d> newFace;
203
204     auto l = face.size();
205     for (size_t i = 0; i < l; i++)
206     {
207         auto& p1 = face[i];
208         auto& p2 = face[(i + 1) % l];
209
210         for (double d = 0; d <= 1; d += 0.005)
211         {
212             newFace.push_back(split_arc2(p1, p2, d));
213         }
214     }
215
216     return newFace;
217 }
218 #endif

```

```

1 #include "Utils.hpp"
2 #include <gl2ps-1.4.0-source/gl2ps.h>
3 #include <freeglut/include/GL/glut.h>
4 #include <glm/vec3.hpp>
5
6 Mouse mouse = {0, 0};
7 double cameraDistance = 3.5;
8 std::pair<double, double> cameraAngleXY(0, 0), cameraTransXY(0, 0);
10 std::pair<int, int> screenWH;
11
12 std::string fileName;
13 std::string nColors;
14 std::vector<Vec3d> points;
15 std::map<int, int> coloring;
16 std::set<std::pair<int, int>> sedges, sedges2, sedges3;
17 std::vector<std::pair<int, int>> edges, edges2;
18 std::vector<std::vector<Vec3d>> faces, faces2;
19 std::vector<GLfloat> facesTriangles;
20
21 std::string vshader =
22 "#version 330 core"
23 "layout(location = 0) in vec3 pos;"
24 "void main() {"
25     "gl_Position.xyz = pos;" 
26 "}";
27
28 std::vector<Vec3d> palette =
29 {
30     { 0.0, 0.0, 0.0 },
31     { 1.0, 0.0, 0.0 },
32     { 0.0, 1.0, 0.0 },
33     { 1.0, 1.0, 0.0 },
34     { 0.0, 0.0, 1.0 },
35     { 0.60, 0.40, 0.12 },
36     { 1.0, 0.0, 1.0 },
37     { 0.75, 0.75, 0.75 },
38     { 0.0, 1.0, 1.0 },
39     { 0.25, 0.25, 0.25 },
40     { 0.98, 0.625, 0.12 },
41     { 0.98, 0.04, 0.7 },
42     { 0.60, 0.40, 0.70 },
43     { 1.0, 1.0, 1.0 },
44 };
45
46 bool drawPoints = false;
47 bool drawSphere = false;
48 bool drawG = false;
49 bool drawG2 = false;
50 bool drawFaces = true;
51 bool drawColors = true;
52 bool drawAxes = false;
53 bool drawFacesSkeletons = false;
54
55
56 void DisplayCallback();
57 void DoDraw();
58
59 void save(const std::string& fileName, int type = GL2PS_PDF)
60 {
61     FILE *fp;
62     GLint bufsize = 0, state = GL2PS_OVERFLOW;
63     fp = fopen(fileName.c_str(), "wb");
64     printf("Saving ... \n");
65     while (state == GL2PS_OVERFLOW) {
66         bufsize += 1024 * 1024;
67         gl2psBeginPage("test", "gl2psTestSimple", NULL,
68                         GL2PS_PDF, GL2PS_SIMPLE_SORT,
69                         GL2PS_DRAW_BACKGROUND | GL2PS_USE_CURRENT_VIEWPORT,
70                         GL_RGBA, 0, NULL, 100, 100, 100, bufsize, fp, fileName.c_str
71         );
72         DisplayCallback();
73         state = gl2psEndPage();
74     }
75     fclose(fp);
76     printf("Done \n");
77 }

```

```

78 void DisplayCallback()
79 {
80     glClear(GL_COLOR_BUFFER_BIT | GL_DEPTH_BUFFER_BIT |
81             GL_STENCIL_BUFFER_BIT);
82     /*
83     glPushMatrix();
84     glTranslatef(-2, -2, 0);
85     DoDraw();
86     glPopMatrix();
87
88     glPushMatrix();
89     glRotatef(180, 0, 1, 0);
90     glTranslatef(-2, 2, 0);
91     DoDraw();
92     glPopMatrix();
93
94     glPushMatrix();
95     glTranslatef(2, 2, 0);
96     DoDraw();
97     glPopMatrix();
98
99     glPushMatrix();
100    glTranslatef(2, -2, 0);
101    DoDraw();
102    glPopMatrix();
103    */
104
105    DoDraw();
106    glFlush();
107    glutSwapBuffers();
108 }
109
110 void DoDraw()
111 {
112     glPushMatrix();
113
114     //camera
115     {
116         glTranslatef(cameraTransXY.first, cameraTransXY.second, -
117                     cameraDistance);
117         glRotatef(cameraAngleXY.first, 1, 0, 0);
118         glRotatef(cameraAngleXY.second, 0, 1, 0);
119     }
120
121     if (drawSphere)
122     {
123         glColor4f(0.3f, 0.3f, 0.3f, 1.f);
124         //glPolygonMode(GL_FRONT_AND_BACK, GL_LINE);
125         glutSolidSphere(0.99f, 100, 100);
126     }
127
128     if (drawPoints)
129     {
130         int i = 0;
131         //auto p = points[15];
132         for (auto& p : points)
133         {
134             if (drawColors)
135             {
136                 const auto& clr = palette[coloring[i + 1]];
137                 glColor4f(clr.x, clr.y, clr.z, 1.f);
138             }
139             else
140             {
141                 glColor4f(0.0f, 0.0f, 1.0f, 1.f);
142             }
143
144             i++;
145             glPushMatrix();
146             glTranslatef(p.x, p.y, p.z);
147             glutSolidSphere(0.03f, 10, 10);
148             glPopMatrix();
149         }
150     }
151
152     if (drawG)

```

```

153 {
154     glColor4f(1.0f, 0.0f, 0.0f, 1.5f);
155
156     for (auto& e : edges)
157     {
158         //if (e.first - 1 != 15)
159         //{
160             //    continue;
161         //}
162         auto& p1 = points[e.first - 1];
163         auto& p2 = points[e.second - 1];
164         glBegin(GL_LINES);
165         glVertex3f(p1.x, p1.y, p1.z);
166         glVertex3f(p2.x, p2.y, p2.z);
167         glEnd();
168     }
169 }
170
171 if (drawG2)
172 {
173     glColor4f(0.0f, 0.3f, 0.0f, 1.2f);
174
175     for (auto& e : sedges3)
176     {
177         //if (e.first - 1 != 15)
178         //{
179             //    continue;
180         //}
181         auto& p1 = points[e.first - 1];
182         auto& p2 = points[e.second - 1];
183         glBegin(GL_LINES);
184         glVertex3f(p1.x, p1.y, p1.z);
185         glVertex3f(p2.x, p2.y, p2.z);
186         glEnd();
187     }
188 }
189
190 if (drawFacesSkeletons)
191 {
192     glPushMatrix();
193
194     for (auto& face : faces)
195     {
196         glColor4f(0.6f, 0.3f, 0.2f, 1.f);
197         for (size_t i = 0; i < face.size(); i++)
198         {
199             auto& p1 = face[i];
200             auto& p2 = face[(i + 1) % face.size()];
201
202             glBegin(GL_LINES);
203             glVertex3f(p1.x, p1.y, p1.z);
204             glVertex3f(p2.x, p2.y, p2.z);
205             glEnd();
206         }
207     }
208
209     glPopMatrix();
210 }
211
212 if (drawFaces)
213 {
214     glPushMatrix();
215
216     glLineWidth(2.f);
217
218     int i = 0;
219     glPolygonMode(GL_FRONT_AND_BACK, GL_FILL);
220     //auto& face = faces[15];
221     for (auto& face : faces2)
222     {
223         auto l = face.size();
224
225         if (drawColors)
226         {
227             const auto& clr = palette[coloring[i + 1]];
228             glColor4f(clr.x, clr.y, clr.z, 1.f);
229         }

```

```

230
231
232
233
234
235
236
237
238
239
240
241
242
243
244
245
246
247
248
249
250
251
252
253
254
255
256
257
258
259
260
261
262
263
264
265
266
267
268
269
270
271
272
273
274
275
276
277
278
279
280
281
282
283
284
285
286
287
288
289
290
291
292
293
294
295
296
297
298
299
300
301
302
303
304
305
306

        else
    {
        glColor4f(0.6f, 0.3f, 0.2f, 1.f);
    }

    auto& c = points[i];
    std::vector<GLfloat> triangles;
    for (size_t j = 0; j < l; j++)
    {
        auto& p1 = face[j];
        auto& p2 = face[(j + 1) % l];
        //glBegin(GL_TRIANGLES);
        // glVertex3f(p1.x, p1.y, p1.z);
        // glVertex3f(p2.x, p2.y, p2.z);
        // glVertex3f(c.x, c.y, c.z);
        //glEnd();

        triangles.push_back(p1.x);
        triangles.push_back(p1.y);
        triangles.push_back(p1.z);

        triangles.push_back(p2.x);
        triangles.push_back(p2.y);
        triangles.push_back(p2.z);

        triangles.push_back(c.x);
        triangles.push_back(c.y);
        triangles.push_back(c.z);
    }
    glEnableClientState(GL_VERTEX_ARRAY);
    glVertexPointer(3, GL_FLOAT, 0, triangles.data());
    glDrawArrays(GL_TRIANGLES, 0, triangles.size() / 3);
    glDisableClientState(GL_VERTEX_ARRAY);

    /*
    glBegin(GL_POLYGON);
    for (auto& p : face)
    {
        glVertex3f(p.x, p.y, p.z);
    }
    glEnd();
    */

    i++;
}
glPopMatrix();
}

if (drawAxes)
{
    glPushMatrix();
    glutSolidSphere(.01f, 100, 100);
    //x
    glColor4f(0.0f, 0.3f, 0.0f, 1.5f);
    glBegin(GL_LINES);
    glVertex3f(-2, 0, 0);
    glVertex3f(2, 0, 0);

    //arrow
    glVertex3f(2.0, 0.0f, 0.0f);
    glVertex3f(1.8, 0.1f, 0.0f);
    glVertex3f(2.0, 0.0f, 0.0f);
    glVertex3f(1.8, -0.1f, 0.0f);

    glEnd();
    //y
    glColor4f(0.3f, 0.0f, 0.0f, 1.5f);
    glBegin(GL_LINES);
    glVertex3f(0, -2, 0);
    glVertex3f(0, 2, 0);

    //arrow
}

```

```

307     glVertex3f(0.0f, 2.0f, 0.0f);
308     glVertex3f(0.1f, 1.8f, 0.0f);
309     glVertex3f(0.0f, 2.0f, 0.0f);
310     glVertex3f(-0.1f, 1.8f, 0.0f);
311
312     glEnd();
313
314 //z
315 glColor4f(0.0f, 0.0f, 0.3f, 1.5f);
316 glBegin(GL_LINES);
317 glVertex3f(0, 0, -2);
318 glVertex3f(0, 0, 2);
319
320 //arrow
321 glVertex3f(0.0, 0.0f, -2.0f);
322 glVertex3f(0.0, 0.1f, -1.8f);
323 glVertex3f(0.0, 0.0f, -2.0f);
324 glVertex3f(0.0, -0.1f, -1.8f);
325
326 glEnd();
327
328     glPopMatrix();
329 }
330
331     glPopMatrix();
332 }
333
334 void MouseCallback(int button, int state, int x, int y)
335 {
336     mouse = { x, y, button, state };
337 }
338
339 void MouseMotionCallback(int x, int y)
340 {
341     if ((mouse.button == GLUT_LEFT_BUTTON) && (mouse.state == GLUT_DOWN))
342     {
343         cameraAngleXY.first += (y - mouse.y) * 0.3f;
344         cameraAngleXY.second += (x - mouse.x) * 0.3f;
345         mouse.x = x;
346         mouse.y = y;
347     }
348     else if ((mouse.button == GLUT_MIDDLE_BUTTON) && (mouse.state == GLUT_DOWN))
349     {
350         cameraDistance -= (y - mouse.y) * 0.1f;
351         mouse.y = y;
352     }
353
354     glutPostRedisplay();
355 }
356
357 void KbCallBack(unsigned char key, int x, int y)
358 {
359     switch (key)
360     {
361     case 's':
362         save("test1.pdf");
363         glPushMatrix();
364         glRotatef(180, 0, 1, 0);
365         save("test2.pdf");
366         glPopMatrix();
367         break;
368     }
369     glutPostRedisplay();
370     std::cout << key;
371 }
372
373 void SpCallBack(int key, int x, int y)
374 {
375     const auto mods = glutGetModifiers();
376
377     if (GLUT_ACTIVE_CTRL & mods)
378     {
379         switch (key)
380         {
381             case GLUT_KEY_LEFT:
382                 cameraTransXY.first -= 0.5;
383                 break;

```

```

384     case GLUT_KEY_RIGHT:
385         cameraTransXY.first += 0.5;
386         break;
387     case GLUT_KEY_DOWN:
388         cameraTransXY.second += 0.5;
389         break;
390     case GLUT_KEY_UP:
391         cameraTransXY.second -= 0.5;
392         break;
393     case GLUT_KEY_PAGE_UP:
394         break;
395     }
396 }
397 else
398 {
399
400     switch (key)
401     {
402     case GLUT_KEY_LEFT:
403         cameraAngleXY.second -= 0.5;
404         break;
405     case GLUT_KEY_RIGHT:
406         cameraAngleXY.second += 0.5;
407         break;
408     case GLUT_KEY_DOWN:
409         cameraAngleXY.first += 0.5;
410         break;
411     case GLUT_KEY_UP:
412         cameraAngleXY.first -= 0.5;
413         break;
414     case GLUT_KEY_PAGE_UP:
415         break;
416     }
417 }
418 glutPostRedisplay();
419 std::cout << key;
420 }
421
422 void ReshapeCallback(int w, int h)
423 {
424     screenWH = { w, h };
425
426     glViewport(0, 0, (GLsizei)screenWH.first, (GLsizei)screenWH.second);
427     glMatrixMode(GL_PROJECTION);
428     glLoadIdentity();
429
430     gluPerspective(45.0f, (float)(screenWH.first) / screenWH.second, 1.0f,
431     100.0f); // FOV, AspectRatio, NearClip, FarClip
432
433     // switch to modelview matrix in order to set scene
434     glMatrixMode(GL_MODELVIEW);
435     glLoadIdentity();
436 }
437
438 void TimerCallback(int millisec)
439 {
440     glutTimerFunc(millisec, TimerCallback, millisec);
441     glutPostRedisplay();
442 }
443
444 void MenuCallback(int item)
445 {
446     switch (item)
447     {
448     case 1:
449         drawG = !drawG;
450         break;
451     case 2:
452         drawG2 = !drawG2;
453         break;
454     case 3:
455         drawSphere = !drawSphere;
456         break;
457     case 4:
458         drawFaces = !drawFaces;
459         break;
460     case 5:
461         drawColors = !drawColors;
462     }

```

```

463     break;
464 case 6:
465     drawAxes = !drawAxes;
466     break;
467 case 7:
468     drawPoints = !drawPoints;
469     break;
470 case 8:
471     drawFacesSkeletons = !drawFacesSkeletons;
472     break;
473 default:
474     break;
475 }
476
477 glutPostRedisplay();
478 }
479
480 int main(int argc, char *argv[])
481 {
482     std::cout << "xyz: "; std::cin >> fileName;
483     std::cout << "colors: "; std::cin >> nColors;
484
485     points = readXYZ(fileName + ".xyz");
486     edges = readTriangEdges(fileName + ".g");
487     edges2 = readTriangEdges(fileName + ".g2");
488     faces = readFaces(fileName + ".vor");
489     coloring = readColoring(fileName + "." + nColors + "c");
490
491     for (auto& f : faces)
492     {
493         faces2.push_back(upgrade_face(f));
494     }
495
496     sedges = std::set<std::pair<int, int>>(edges.begin(), edges.end());
497     sedges2 = std::set<std::pair<int, int>>(edges2.begin(), edges2.end());
498     std::set_difference(sedges2.begin(), sedges2.end(), sedges.begin(),
499     sedges.end(),
500         std::inserter(sedges3, sedges3.end()));
501
502     glutInit(&argc, argv);
503     glutInitDisplayMode(GLUT_RGBA | GLUT_DOUBLE | GLUT_DEPTH |
504     GLUT_STENCIL);
505     glutInitWindowSize(1000, 800);
506     glutInitWindowPosition(0, 0);
507     glutCreateWindow((fileName + ".xyz").c_str());
508
509     {
510         glutDisplayFunc(DisplayCallback);
511         glutMouseFunc(MouseCallback);
512         glutMotionFunc(MouseMotionCallback);
513         glutTimerFunc(100, TimerCallback, 100);
514         glutSpecialFunc(SpCallBack);
515         glutKeyboardUpFunc(KbCallBack);
516         glutReshapeFunc(ReshapeCallback);
517     }
518
519     {
520         glClearColor(0, 0, 0, 0);
521         glShadeModel(GL_SMOOTH);
522         glEnable(GL_DEPTH_TEST);
523         glEnable(GL_POINT_SMOOTH);
524         glEnable(GL_LINE_SMOOTH);
525         glEnable(GL_POLYGON_SMOOTH);
526         //glEnable(GL_LIGHTING);
527         glEnable(GL_BLEND);
528         glBlendFunc(GL_SRC_ALPHA, GL_ONE_MINUS_SRC_ALPHA);
529         glHint(GL_LINE_SMOOTH_HINT, GL_NICEST);
530         glHint(GL_PERSPECTIVE_CORRECTION_HINT, GL_NICEST);
531         glHint(GL_LINE_SMOOTH_HINT, GL_NICEST);
532         glHint(GL_POLYGON_SMOOTH_HINT, GL_NICEST);
533         glHint(GL_POINT_SMOOTH_HINT, GL_NICEST);
534
535         //glPointSize(point_size);
536         //glLineWidth(line_width);
537     }
538
539 //light
540 }
```

```

539     GLfloat lightKa[] = { .3f, .3f, .3f, .9f }; // ambient light
540     GLfloat lightKd[] = { .7f, .7f, .7f, .9f }; // diffuse light
541     GLfloat lightKs[] = { .9f, .9f, .9f, .9f }; // specular light
542     glLightfv(GL_LIGHT0, GL_AMBIENT, lightKa);
543     glLightfv(GL_LIGHT0, GL_DIFFUSE, lightKd);
544     glLightfv(GL_LIGHT0, GL_SPECULAR, lightKs);
545
546     float lightPos[4] = { 0, 0, 1, 0 }; // directional light
547     glLightfv(GL_LIGHT0, GL_POSITION, lightPos);
548     glEnable(GL_LIGHT0);
549 }
550
551 //menu
552 {
553     glutCreateMenu(MenuCallback);
554     glutAddMenuEntry("Show G", 1);
555     glutAddMenuEntry("Show G2", 2);
556     glutAddMenuEntry("Show sphere", 3);
557     glutAddMenuEntry("Show faces", 4);
558     glutAddMenuEntry("Show colors", 5);
559     glutAddMenuEntry("Show axes", 6);
560     glutAddMenuEntry("Show points", 7);
561     glutAddMenuEntry("Show faces skeletons", 8);
562     glutAttachMenu(GLUT_RIGHT_BUTTON);
563 }
564
565 glutMainLoop();
566
567 return 0;
568 }
```