

Amortizációs analízis

Hajnal Péter

Bolyai Intézet, TTIK, SZTE, Szeged

2020. ősz

Legrosszabb eset vs amortizáció

Az eddig vizsgált algoritmusok analízise a legrosszabb eset analízisén alapultak. Egy inputon futtattuk és az input hosszának/méretének függvényében egy korlátot adtunk a futási időre.

Sokszor egy algoritmus összetett műveleteket ismétel sokszor. Ha csak egy összetett művelet legrosszabb eset analízisét végezzük el és ezt megszorozzuk a művelet elvégzésének számával, akkor „rosszul járhatunk”.

Jobb, ha a művelet átlagos lépésszámával dolgozunk. Ha az algoritmus sokszor végrehajt egy műveletet, akkor nem zavaró ha egyszer sok lépést végez el, míg máskor lényegesen kevesebbet. A teljes algoritmus futási ideje az átlagos lépésszámtól függ.

Ha a fenti „filozófia” szerint elemzünk egy ismételt műveletet, akkor amortizált analízisről beszélünk. A fogalmat legjobb példákon keresztül megismerni.

Alappélda

Az input

Adott az $0^n = (0, 0, \dots, 0)$ n -hosszú bitsorozat.

Vehetjük úgy is mint a 0 szám kettes számrendszerbeli felírásának számjegyei.

A feladat

$2^n - 1$ -szer növeljük meg a bitsorozat által kódolt természetes számot 1-gyel és a megnövelt szám n hosszú (esetleges kezdeti 0-kkal felduzzasztott) kettes számrendszerbeli felírását számoljuk ki.

A költség

Minden növelés költsége az előző sorozathoz képest megváltoztatott bitek száma lesz.

A legrosszabb eset analízis logikája

A feladat nem túl érdekes, de elemzése tanulságos lesz.

Ha sorozatunk $01^{n-1} = 011\dots 11$, akkor növelése után elérjük az $10^{n-1} = 100\dots 00$ sorozatot.

Ennek költsége n , a lehető legnagyobb költség.

Így a $2^n - 1$ növelés összeköltsége becsülhető $(2^n - 1)n$ -nel.

Érdemi észrevételek

Vegyük észre, hogy minden változtatás a bitsorozatunk a záró 1-es blokkját alakítja át 0-sok blokkjává és az ezt megelőző egyetlen 0 bitet 1-essé írja át.

Ha a bitsorozat 0-ra végződik, akkor a záró 1-esek blokkja üres. Ha a záró 1-es blokk a teljes sorozat, akkor már nincs növelés/leállunk.

Azaz egy c költségű átírásban egy darab $0 \leftarrow 1$ átírás és $c - 1$ darab $1 \leftarrow 0$ átírás.

Az amortizáció ötlete

Tegyük fel, hogy egy számjegy megváltoztatásához valójában ki kell fizetnünk $1\$$ -t.

Ha a legrosszabb esetre készülnénk fel, akkor $n\$$ -t kell magunkkal vinnünk egy növeléshez.

Ha azonban jó gazdasági érzékkel rendelkezünk, akkor $2\$$ -ral boldogulunk!

A gondolat

Ha egy 0 -t 1 -esre írunk át, akkor a hozott $2\$$ egyikével ki tudjuk fizetni és az átírt 1 -esnek ott tudjuk hagyni a második $\$$ -t mind leendő átírási költséget.

Észrevétel

Általában igaz lesz, hogy aktuális bitsorozatunk minden 1 -es bitjén szerepel egy $\$$.

Az analízis

A fenti gondolatmenet alapján számjegysorozatunk minden 1-ese a leendő 0-ra írásának költségét „letétben tartja”.

Az általános „update” a számjegyek egy végső 1-blokkjának 0-kkal való felülírása és az előtte álló 0-s 1-esé írása. Az 1-esek 0-ra írásának költsége ott van letétben, végül a blokk előtti 0 átírását a hozott $2\$$ -ból fedezzük, a maradék $1 \$$ -t letétként hagyjuk az új 1-es számjegynél.

Így a $2^n - 1$ művelethez $2(2^n - 1) \$$ -ra van szükségünk. Ez fedezi az összes költséget. Sőt az algoritmus végén ott van $1^n = 11 \dots 11$ szám mindegyik 1-esén $1 \$$ letét.

Tétel

Az alapeladat megoldásának számolási költsége pontosan $2(2^n - 1) - n$.

Az amortizáció nyelve

Minden növelést 2 költséggel számoltunk el.

Tettük ez annak ellenére, hogy minden második növelésünk 1 költségű volt.

Ezekben a növelésekben az aktuális $0 \rightarrow 1$ átírásért való fizetés és letét képzése.

A teljes fizetést a hozott fizetésből és a korábbi letétekből menedzseljük.

Definíció: Amortizációs költség, letét szemlélet

Az amortizációs költség az aktuális fizetés és az aktuális letétek összege.

Esetünkben ez 2\$.

A fenti interpretációt a *bankár értelmezésének* nevezzük.

A fizikus értelmezés

Az aktuális szám 1-eseinek számát egy potenciálnak fogjuk fel. Tehát kezdetben 0 potenciálról indulunk. Minden lépésben vizsgáljuk a potenciál változását.

Definiálunk egy amortizált költséget. Ezt absztrakt környezetben írjuk le.

Tegyük fel, hogy algoritmusunk egy \mathcal{K} konfigurációi között „sétál”. Egy kiinduló κ_0 konfigurációból indul. Majd e_1, e_2, \dots, e_L elemi átírásokat végez el. e_i során κ_{i-1} konfigurációból κ_i konfigurációba érkezik. Az algoritmus i -edik átírásának költsége $c(e_i)$.

Továbbá adott egy $P : \mathcal{K} \rightarrow \mathbb{R}$ potenciálfüggvény.

Definíció: Amortizált költség, potenciál szemlélet

Algoritmusunk i -edik átírásának amortizált költsége:

$$c_{\text{amort}}(e_i) = c(e_i) + P(\kappa_i) - P(\kappa_{i-1}).$$

A fizikus analízis

Ha a potenciált növeljük, akkor azért is fizetnünk kell az amortizált elszámolásban. Ha viszont potenciált veszünk, akkor ez fizetési eszköt ad nekünk.

Tétel

A fenti jelöléssel a teljes algoritmus költsége

$$\left(\sum_{i=1}^L c_{\text{amort}}(e_i) \right) - (P(\kappa_L) - P(\kappa_0)).$$

Formálisan: Összegezzük az amortizált költségeket.

Számolja külön az algoritmuselméleti és a potenciál változásából eredő hozzájárulást.

A potenciálváltozás hozzájárulása egy teleszkópikus összeg lesz.

A példa fizikus szemmel

Tegyük fel, hogy n bites területünkön az utolsó c bitet írjuk felül, azaz az algoritmuselméleti költség c .

Ezen blokkban egy 0-t követ $c - 1$ darab 1-es. A megelőző rész nem változik, így a potenciálváltozáshoz nem járul hozzá.

Eredetileg az átírt blokk $c - 1$ -gyel járul a potenciálhoz, az átírás után 1-gyel. Így

$$c_{\text{amort}}(e_i) = c + (1 - (c - 1)) = 2.$$

Korábbi eredményeink most a tételre való hivatkozással adódnak.

Csak a nyelvezet és így a gondolkodásmód más, de ugyanazt a matematikai ötletet „kódoljuk”.

Szünet



Az alapkérdés

A konvex burok meghatározásának problémája

Adott n pont a koordináta-síkon: $(x_1, y_1), (x_2, y_2), (x_3, y_3), \dots, (x_n, y_n)$ úgy, hogy x -koordinatáik szigorúan monoton növekvőek.

Határozzuk meg az input ponthalmaz konvex burkát (mely pontok, milyen körszerűen rendezett sorrendben szerepelnek a konvex borkon).

Egyszerűsítés: A felső burkoló meghatározása

A konvex buroknak lesz egy x koordinátára nézve minimális csúcsa és egy maximális csúcsa. Ez a két csúcs a konvex burok területét két ívre osztja.

Ezeket (természetes módon) a ponthalmazunk felső és alsó konvex burkolójának nevezzük. A két rész ami együtt (a két extrémális pont átfedésével) kiadja a teljes konvex burkot.

A két burkoló szimmetrikus szerepet játszik.

Elegendő azt tárgyalnunk, hogyan határozható meg a felső burkoló.

Dinamikus programozás: A beszúrás problémája

Legyen \mathcal{P}_i az első i pont halmaza. Határozzuk meg ezek felső burkolóját:

$$\mathcal{F}_i : E = P_1, P_{i_2}, P_{i_3}, \dots, P_{i_{\ell-1}}, P_i.$$

A feladatsor felgöngyölítési sorrendje:

$$\mathcal{F}_1 \rightarrow \mathcal{F}_2 \rightarrow \mathcal{F}_3 \rightarrow \dots \rightarrow \mathcal{F}_{n-1} \rightarrow \mathcal{F}_n.$$

A göngyölítés akadálymentes elvégzéséhez a jövetkező problémát kell megoldani: Szúrjuk be a P_{i+1} pontot az \mathcal{F}_i felső burkolóba.

A beszúrás mint keresés

Az új felső burkoló az előző felső burkoló egy kezdőszelete lesz. Ez a kezdőszelet $U = P_{i_k}$ -ban végződik, majd jön a P_{i+1} csúcs.

Tehát az új felső burkoló:

$$\mathcal{F}_i : E = P_1, P_{i_2}, P_{i_3}, \dots, P_{i_{k-1}}, U = P_{i_k}, P_{i+1}.$$

Az U pont úgy azonosítható, hogy a régi felső burkoló egyetlen U csúcs teljesíti a

$$m(P_{i_{k-1}} P_{i+1}) > m(UP_{i+1}) \leq m(P_{i_{k+1}} P_{i+1})$$

feltételt, ahol $m(AB)$ az A és B pontok egyenesének meredeksége.

Első lehetőség U keresésére

Tippelhetünk egy P_{i_j} csúcsra (az egyszerűség kedvéért tegyük fel, hogy $1 < j < \ell$). Három lehetőségünk van:

- (a) $m(P_{i_{j-1}} P_{i+1}) > m(P_{i_j} P_{i+1}) \leq m(P_{i_{j+1}} P_{i+1})$. Ekkor eltaláltuk a korrekt U -t.
- (b) $m(P_{i_{j-1}} P_{i+1}) > m(P_{i_j} P_{i+1}) > m(P_{i_{j+1}} P_{i+1})$. Ekkor a keresett U indexe (mint indexelt P) nagyobb mint j .
- (c) $m(P_{i_{j-1}} P_{i+1}) \leq m(P_{i_j} P_{i+1}) < m(P_{i_{j+1}} P_{i+1})$. Ekkor a keresett U indexe (mint indexelt P) kisebb mint j .

$\mathcal{O}(1)$ lépésben a három eset közül azonosítani tudjuk, hogy melyik áll fenn és inputunkat „szalámizhatjuk”.

Bináris keresés

Észrevétel

$\mathcal{O}(\log \ell) = \mathcal{O}(\log i)$ kérdéssel megtalálhatjuk a keresett P_j -t.

Minden „kérdés” költsége $\mathcal{O}(1)$ aritmetikai és összehasonlítási lépés.

Tehát a beszúrás költsége $\mathcal{O}(\log i)$.

A teljes költség $\mathcal{O}(\log 1 + \log 2 + \dots + \log(n-1)) = \mathcal{O}(n \log n)$.

Második lehetőség U keresésére: Naív keresés

Teszteljük P_{i_ℓ} csúcsot. Ha ez nem jó U szerepére, akkor teszteljük a $P_{i_{\ell-1}}$ csúcsot. Ha ez nem jó U szerepére, akkor teszteljük a $P_{i_{\ell-2}}$ csúcsot. És így tovább.

Talán meglepő, de ez az algoritmus a bináris keresésen alapuló, előzőnél jobb algoritmust ad.

Mi ennek az oka?

Amortizált analízis

Az $U = P_{i_k}$ csúcs megtalálása után a $P_{i_{k+1}}, P_{i_{k+2}}, \dots, P_{i_{ell}} = P_i$ csúcsok kiesnek a felső burkolóból.

Sőt, soha nem is kerülhetnek vissza. Azaz a naív algoritmus minden sikertelen tesztje egy csúcs kiesésével jár.

Legyen $c = \mathcal{O}(1)$ a költsége egy tesztnek.

A P_{i+1} csúcs beszúrását $2c$ amortizációs költséggel számoljuk el.

Amortizált analízis (folytatás)

Ebből c egy „bekerülési költség”. Ezt akkor fizetjük ki az aktuális tesztre, amikor megtaláljuk az U csúcsot (sikeres teszt).

A másik c költség a bekerült P_{i+1} csúcs „kikerülési költsége”, amit letétbe helyezünk a csúcsnál. Ezt akkor fizetjük ki (amennyiben P_{i+1} nincs a felső burkoló csúcsai között), amikor egy későbbi pont teszteli őt sikertelenül.

Tehát minden sikertelen tesztet egy korábbi csúcs letéti összegéből fizetünk.

Az amortizációs költség $2c = \mathcal{O}(1)$.

Tétel

A naív keresés költsége

$$\mathcal{O}(n).$$

Szünet



Emlékeztető

Adott egy \vec{G} irányított gráf két kitüntetett csúccsal: s és t . A gráf rendelkezik a következő tulajdonsággal:

(D) minden éle rajta van egy legrövidebb \vec{st} úton.

A (D) tulajdonság miatt gráfunk szintezett:

$$V(G) = S_0 \dot{\cup} S_1 \dot{\cup} \dots \dot{\cup} S_{\ell-1} \dot{\cup} S_{\ell},$$

ahol $S_0 = \{s\}$, $S_{\ell} = \{t\}$ és minden él valamely i -re S_i -ből S_{i+1} -be vezet.

Az algoritmus során rendre egy e élt kapunk az aktuális gráfból, amit elhagyunk, majd a gráf további ritkítását végezzük el (ha szükséges), hogy a (D) tulajdonság továbbra is fennáljon.

Az éleket addig kapjuk, amíg gráfunk ki nem ürül.

Ha az e él törlése nem gyűrűzik tovább

Legyen $e = \overrightarrow{xy}$ az aktuális él ($x \in S_i$ és $y \in S_{i+1}$). Az e él elhagyása további ritkítást nem igényel, ha y -ba vezet e -től eltérő él is, és x -ből vezet ki e -től eltérő él is.

Továbbgyűrűzés

Ha x kifoka 1, akkor a korábbi szintek közt lesz olyan él ami már nem lesz rajta \vec{st} úton.

Például az összes x -be futó él ilyen, ezeket el kel hagyni. Ha azon csúcsok, amikből vezetett él x -hez 1 kifokúak voltak, akkor továbbgyűrűzik a hatás visszafelé.

Hasonló a hatás, ha y befoka 1. Ekkor az y -ból kifutó élek válnak feleslegessé (nem lesznek rajta \vec{st} úton). Törlésük tovább gyűrűzhet előre felé (a nagyobb indexű szintek felé) a hatás.

Az algoritmus

Algoritmusunk a fenti gondolatmenet naív végrehajtása.

Naív algoritmus

$e = \overrightarrow{xy}$ ($x \in S_i, y \in S_{i+1}$) törlése után követjük a törlés hatását.

(Előre törlés) Ha y befoka 1, akkor előre haladunk a szomszédos szintek között. Az y -ból induló (S_{i+1} -be vezető) éleket is töröljük. y ki-szomszédjai „új y -ok lesznek”. $i \leftarrow i + 1$.

(Hátra törlés) Ha x kifoka 1, akkor hátra haladunk a szomszédos szintek között.

Az analízis

A kiinduló gráf felépítésénél minden élnél $\mathcal{O}(1)$ letétet helyezünk el.

Egy e él esetén $\mathcal{O}(1)$ költsége annak, hogy töröljük gráfunkból és felismerjük gyűrűzik-e előre vagy hátra az él elhagyásának hatása.

Ezt a költséget e -re hárítjuk. Ha az x -be befutó élek (vagy y -ból kifutó élek) is a törlendő élek listájára kerülnek, akkor az ezekkel kapcsolatos költségeket már az aktuális él viseli.

Tétel

Az egész törlési algoritmus (Dinic folyam algoritmusában egy fázis update-elési) költsége $\mathcal{O}(|E|)$.

Vége van!

Köszönöm a figyelmet!