



Diskrete Optimierung II

12. Übung

Gruppenübungen

Das Grundprinzip lokaler Suchverfahren besteht darin, ausgehend von einer gegebenen Startlösung alle Lösungen in ihrer Nachbarschaft abzusuchen und von diesen die beste auszuwählen, also ein lokales Optimum zu bestimmen. Eine Nachbarschaft N für eine Problemklasse heißt *exakt*, falls für jede Instanz I dieser Problemklasse ein lokales Optimum bezüglich N_I auch global optimal für I ist.

Aufgabe G1 Sei $G = (V, E)$ ein vollständiger Graph. Analog zum 2-Austausch beim TSP-Problem (vgl. Beispiel 4.11 im Skript) läßt sich für die Menge F von zulässigen Touren von G die Nachbarschaft von $f \in F$

$$N_k(f) = \{g \in F \mid g \text{ entsteht durch Ersetzen von } \leq k \text{ Kanten aus } f \text{ durch andere Kanten}\}$$

definieren.

- (i) Zeigen Sie, dass N_2 nicht exakt ist.
- (ii) Zeigen Sie, dass $N_{|V(G)|}$ exakt ist.

Aufgabe G2 Betrachten Sie für $a_1, \dots, a_n, w_1, \dots, w_n > 0$ das 0 – 1–Knapsackproblem

$$\max \left\{ \sum_{i=1}^n w_i x_i \text{ s.t. } \sum_{i=1}^n a_i x_i \leq b, \quad x_i \in \{0, 1\} \right\}.$$

- (i) Sei $\frac{w_1}{a_1} \geq \dots \geq \frac{w_n}{a_n}$ und $k \in \{1, \dots, n\}$ mit $a_1 + \dots + a_k \leq b$ und $a_1 + \dots + a_{k+1} > b$. Zeigen Sie, dass $x \in [0, 1]^n$ mit

$$x_i = \begin{cases} 1 & \text{falls } i \in \{1, \dots, k\}, \\ (b - a_1 - \dots - a_k) / a_{k+1} & \text{falls } i = k + 1, \\ 0 & \text{sonst.} \end{cases}$$

eine Optimallösung für das relaxierte 0 – 1–Knapsackproblem darstellt.

- (ii) Geben Sie mithilfe von (i) ein Branch-and-Bound-Verfahren für das 0 – 1–Knapsackproblem an.

