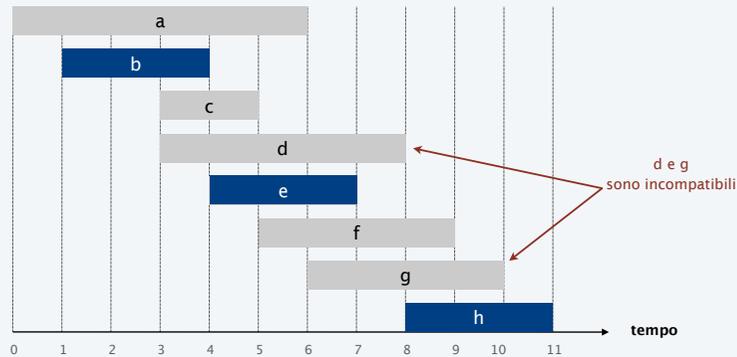


Scheduling di intervalli/attività

- Intervallo j inizia a $s(j)$ e termina a $f(j)$.
- Due intervalli sono **compatibili** se non si sovrappongono.
- Goal: trovare un insieme di attività compatibili di taglia massima.



8

Scheduling di intervalli: algoritmi greedy

Schema Greedy generale. (i) Scegli un intervallo; (ii) elimina tutti gli intervalli incompatibili con quelli già scelti; (iii) ripeti da (i) se ci sono ancora intervalli

- [Minimo tempo di inizio] Considera intervalli in ordine crescente di $s(j)$.
- [Minimo tempo di fine] Considera intervalli in ordine crescente di $f(j)$.
- [Intervallo più breve] Considera intervalli in ordine crescente di $f(j) - s(j)$.
- [Minimo numero di conflitti] Per ogni intervallo j , calcola $c(j)$ = numero di intervalli con cui non è compatibile. Considera intervalli in ordine crescente di $c(j)$.

9

Scheduling di intervalli: algoritmi greedy

Schema Greedy generale. (i) Scegli un intervallo; (ii) elimina tutti gli intervalli incompatibili con quelli già scelti; (iii) ripeti da (i) se ci sono ancora intervalli

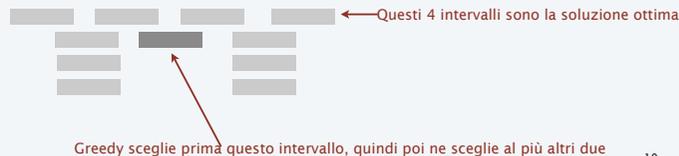
controesempio per minimo tempo di inizio



controesempio per intervallo più breve



controesempio per minimo numero di conflitti



10

Scheduling di intervalli: algoritmo basato sul minimo tempo di fine

EARLIEST-FINISH-TIME-FIRST ($n, s_1, s_2, \dots, s_n, f_1, f_2, \dots, f_n$)

ORDINA gli intervalli per tempo di fine: $f_1 \leq f_2 \leq \dots \leq f_n$

$A \leftarrow \phi$ ← insieme di intervalli selezionati

$LAST \leftarrow 0$ ← tempo di fine dell'ultimo intervallo in A

FOR $j = 1$ **TO** n

IF $s(j) \geq LAST$ ← se j è compatibile con A

$A \leftarrow A \cup \{j\}$

$LAST \leftarrow f(j)$ ← ora j è l'intervallo che finisce per ultimo in A

RETURN A

Proposizione. Possiamo implementare l'algoritmo in tempo $O(n \log n)$.

- $LAST$ ricorda il tempo dell'ultimo intervallo inserito in A .
- quindi j è compatibile con A se e solo se $s(j) \geq LAST$.
- Ordinare n elementi (per tempo di fine) richiede tempo $O(n \log n)$.

11

Scheduling di intervalli: algoritmo basato sul minimo tempo di fine

Teorema. L'algoritmo trova una soluzione ottima (massimo # intervalli).

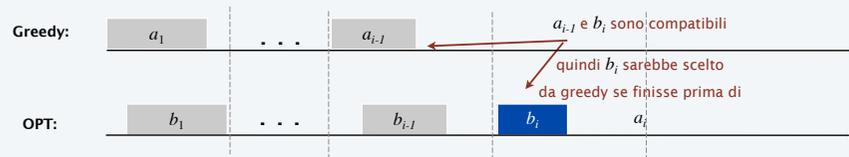
Dim.

- Siano a_1, a_2, \dots, a_k gli intervalli selezionati da greedy.
- Siano b_1, b_2, \dots, b_m gli intervalli in una soluzione ottima.
- Per ogni $i = 1, \dots, k$ abbiamo $f(a_i) \leq f(b_i)$
 - Per induzione su i :

Base: $i = 1$, $f(a_1) \leq f(b_1)$ perchè greedy sceglie quello che finisce prima

Ipotesi induttiva: supponiamo vero per $i - 1$, cioè $f(a_{i-1}) \leq f(b_{i-1})$

Passo induttivo: se (per assurdo) valesse $f(b_i) \leq f(a_i)$ greedy avrebbe scelto b_i perchè vale $f(a_{i-1}) \leq f(b_{i-1}) \leq f(b_i)$ quindi b_i sarebbe compatibile con le scelte di greedy.

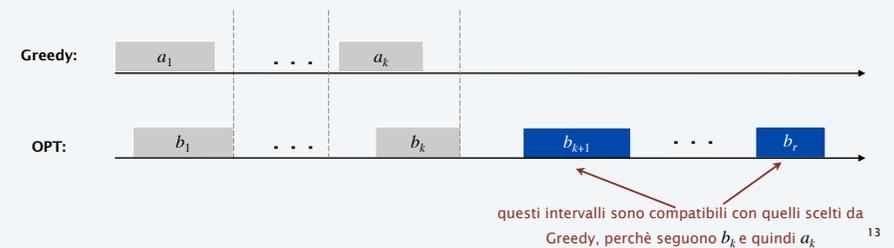


Scheduling di intervalli: algoritmo basato sul minimo tempo di fine

Teorema. L'algoritmo trova una soluzione ottima (massimo # intervalli).

Dim - parte 2. [per assurdo]

- Siano a_1, \dots, a_k gli intervalli selezionati da greedy e b_1, \dots, b_r quelli di una soluzione ottima, ordinati per tempo di fine crescente
- Assumiamo che greedy non sia ottimale, cioè $k < r$
- Poiché $f(a_k) \leq f(b_k) \leq f(b_{k+1})$ segue che $b_{k+1}, b_{k+2}, \dots, b_r$ sono compatibili con le scelte di greedy e quindi greedy non si sarebbe fermato



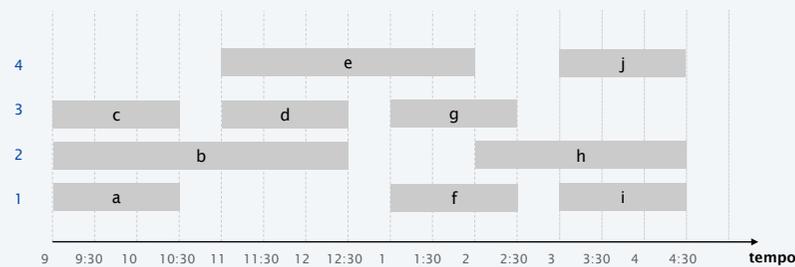
13

Partizionamento di Intervalli

Suddivisione degli intervalli.

- Lezione j comincia al tempo $s(j)$ e finisce a $f(j)$.
- Goal: Trova il minimo numero di aule in cui tenere le lezioni in modo che in ogni aula le lezioni siano compatibili.

Es. Questa soluzione usa 4 classi per organizzare 10 lezioni.



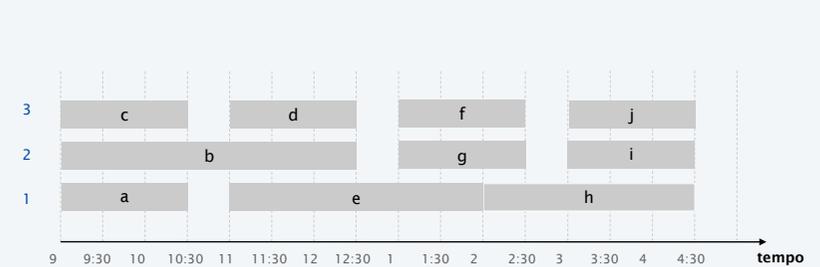
14

Partizionamento di Intervalli

Suddivisione degli intervalli.

- Lezione j comincia al tempo $s(j)$ e finisce a $f(j)$.
- Goal: Trova il minimo numero di aule in cui tenere le lezioni in modo che in ogni aula le lezioni siano compatibili.

Es. Questa soluzione usa 3 classi per organizzare le stesse 10 lezioni



15

Partizionamento di Intervalli: algoritmo greedy

Schema Greedy generale. (i) Scegli una lezione; (ii) Assegnala ad una classe disponibile se è compatibile con le lezioni da tenere lì; (iii) se non esiste una tale aula, allocane una nuova.

- [Minimo tempo di inizio] Considera intervalli in ordine crescente di $s(j)$.

16

Partizionamento di Intervalli: algoritmo per minimo tempo di inizio

EARLIEST-START-TIME-FIRST ($n, s_1, s_2, \dots, s_n, f_1, f_2, \dots, f_n$)

ORDINA lezioni per tempo di inizio: $s_1 \leq s_2 \leq \dots \leq s_n$.

$d \leftarrow 0$ ← numero di classi allocate

FOR $j = 1$ **TO** n

IF lezione j è compatibile con quelle in una qualche classe k
 assegna la lezione j in tale classe k .

ELSE

 Alloca una nuova classe $d + 1$.

 assegna la lezione j alla nuova classe $d + 1$.

$d \leftarrow d + 1$

RETURN gli assegnamenti scelti.



17

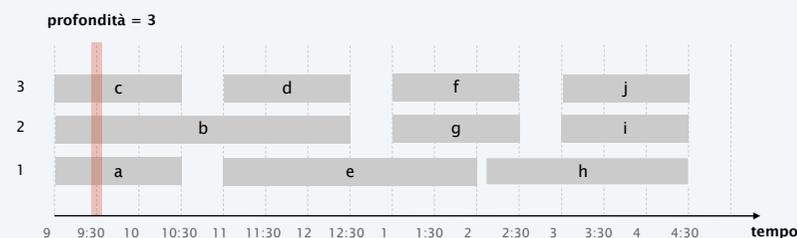
Partizionamento di Intervalli: lower bound sull'ottimo

Def. La **profondità** di un insieme di lezioni è il massimo numero di lezioni che "contengono" uno stesso istante.

Osservazione chiave. Numero di classi necessarie \geq profondità.

Q. Riusciamo sempre ad usare un numero di classi pari alla profondità?

A. sì! Inoltre, l'algoritmo **EARLIEST-START-TIME-FIRST** trova una tale soluzione.



18

Partizionamento di Intervalli: analisi dell'algoritmo

Osservazione. L'algoritmo greedy non schedula mai due lezioni incompatibili nella stessa classe.

Teorema. L'algoritmo greedy **EARLIEST-START-TIME-FIRST** che sceglie sempre la lezione con il tempo di inizio minimo è ottimale.

Dim.

- sia d = il numero di classi che greedy alloca.
- La classe d è allocata la prima volta perché dobbiamo schedulare la lezione j che è incompatibile con tutte le altre $d - 1$ classi.
- Quindi in ognuna di queste $d - 1$ classi c'è una lezione che finisce dopo $s(j)$
- Poiché queste $d - 1$ lezioni sono già state considerate da greedy e greedy considera in ordine di tempo di inizio, vuol dire che tutte queste lezioni non cominciano più tardi di $s(j)$.
- Quindi, includendo anche j , abbiamo d lezioni che devono essere attive subito dopo s_j . Quindi la profondità è almeno d
- Per l' **Osservazione chiave** (slide precedente) \Rightarrow tutti gli algoritmi usano $\geq d$ classi. ■

19

Partizionamento di Intervalli: algoritmo minimo tempo di inizio

Proposizione. L'algoritmo può essere implementato in tempo $O(n \log n)$.

- questo non lo dimostriamo per il momento

Esercizio. Dimostrare che l'algoritmo può essere implementato con tempo di esecuzione $O(n d)$, dove d è la profondità dell'istanza, che è anche uguale al numero finale di classi usate.