## ОБОЗРЕНИЕ

## ПРИКЛАДНОЙ И ПРОМЫШЛЕННОЙ Том 19 МАТЕМАТИКИ Выпуск 4

2012

## Р. Э. Ш а н г и н (Челябинск, ЮУрГУ). Квазиполиномиальный алгоритм для решения задачи Вебера для n-последовательно связного цикла.

Вводятся понятия n-последовательно связного графа, а также одного его частного случая —- неориентированного n-последовательно связного цикла (nonoriented n-sequentially connected cycle). Пусть  $T_G(j)$  — множество вершин графа G, смежных с вершиной j.

О п р е д е л е н и е 1. Граф G=(J,E) называется n-последовательно связным, если на множестве его вершин можно задать такую нумерацию, что для любой вершины  $j\in J$  номера вершин из множества  $T_G(j)$  принадлежат множеству  $\{(j-n),\ldots,(j-1),(j+1),\ldots,(j+n)\}$ .

О п р е д е л е н и е 2. Граф G=(J,E) называется n -последовательно связным циклом, если на множестве его вершин можно задать такую нумерацию, что для некоторой вершины  $j \in J$  множество  $T_G(j) = \{(j-n), \ldots, (j-1), (j+1), \ldots, (j+n)\}$ .

Рассматриваются области применения n-последовательно связных циклов. Исследуются свойства неориентированного n-последовательно связного цикла. В частности, доказаны следующие утверждения.

**Теорема 1.** В графе G', полученном удалением из n-последовательно связного цикла G=(J,E) некоторой его клики A размера n, ни один из порожденных подграфов не является элементарным циклом длины  $l\geqslant 4$ .

**Теорема 2.** В графе G', полученном удалением из n -последовательно связного цикла G=(J,E) некоторой его клики A размера n, существует порожденный подграф, являющийся простым циклом длины  $l\geqslant 4$ .

**Теорема 3.** Граф G', полученный удалением из n-последовательно связного цикла G=(J,E) при n=2 некоторой его клики A размера n, является триангулированным (хордальным) графом.

Рассматривается задача Вебера (G,V,F) для n-последовательно связного неориентированного цикла G=(J,E) и конечного множества мест размещения V:

$$F(\varphi) = \sum_{\{i,j\} \in E} c(\{i,j\}, \varphi(i), \varphi(j)) + \sum_{i \in J} p(i, \varphi(i)) \rightarrow \min_{\varphi},$$

где  $\varphi\colon J\to V$  — однозначное отображение из множества J в V, J — множество вершин графа G,  $E=\{(i,j)\colon i,j\in J\}$  — множество ребер графа G,  $p\colon J\times V\to \mathbf{R}^+\colon p(i,\vartheta_i)$  — функция стоимости размещения вершины  $i\in J$  в точке  $\vartheta_i\in V$ ,  $c\colon A\times V^2\to \mathbf{R}^+\colon c(\{i,j\},\vartheta_i,\vartheta_j)\colon (i,j)\in E$ ,  $\vartheta_i,\vartheta_j\in V$  — функция стоимости размещения ребра графа G на  $V^2$ .

Задача Вебера в данной постановке, в общем случае, является NP-трудной [1] и представляет собой частный случай квадратичной задачи о назначениях (КЗН), где условие инъективности отображения  $\varphi$  из множества J вершин графа в множество V точек размещения снимается, т. е. в одну точку возможно размещение нескольких вершин графа [2]. Необходимо отметить, что задача Вебера исследовалась в различных

постановках, в том числе для непрерывной области размещения [3], в многокритериальной постановке [4] и др.

Предложен детерминированный квазиполиномиальный алгоритм ScCyVPA  $^{(n)}$  (Sequentially connected Cycle Veber Problem Algorithm), корректно решающий задачу Вебера для n-последовательно связного цикла и конечного множества точек размещения. Доказано следующее утверждение.

**Теорема 4.** Алгоритм ScCyVPA  $^{(n)}$  корректно решает задачу Вебера (G,V,F), где G-n-последовательно связный цикл, V- конечное множество мест размешения.

На классе задач, сгенерированных случайным образом, проведено сравнение времени работы предложенного алгоритма и модели целочисленного линейного программирования (ЦЛП), реализованной в среде IBM ILOG CPLEX 12.3.

## СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ

- Panyukov A. V., Pelzwerger B. V. Polynomial algorithms to finite Veber problem for a tree network. — Journal of Computational and Applied Mathematics, 1991, v. 35, p. 291–296.
- 2. Шангин Р. Э. Исследование эффективности приближенных алгоритмов решения одного частного случая задачи Вебера. Экономика, статистика и информатика. Вестник УМО. М.: 2012, № 1, с. 163–169.
- 3. Picard J. C., Ratli D. H. A cut approach to the rectilinear distance facility location problem. Oper. Res., 1978, v. 26, № 3, p. 422–433.
- 4. Zabudsky G. G., Filimonov D. V. An algorithm for minimax location problem on tree with maximal distances. In: Proceedings of the 2nd International Workshop «Discrete Optimization Methods in Production and Logistics» (DOM2004). Omsk–Irkutsk: 2004, p. 81–85.