

# Solución de Problemas con CCP

## Consistencia

slides basados en el curso “constraint Programming” de  
Christian Schulte <sup>2</sup>  
Profesor: Camilo Rueda <sup>1</sup>

<sup>1</sup>Universidad Javeriana-Cali,

<sup>2</sup>KTH Royal Institute of Technology, Sweden

PUJ 2008

# Fortaleza de la propagación

Propagación: mecanismo para podar valores que no pueden participar en una solución

- En el caso de “distinct” (restricción de “todos distintos”)
  - el mecanismo es **valor-consistencia**
  - cuando una variable queda con un solo valor, removerlo de los dominios de las otras
  - es la forma ingenua de propagador para “distinct”
  - complejidad: lineal en el número de variables
- Mejora?
  - compromiso fortaleza/complejidad

# Problemas de propagación ingenua

- Ejemplo:

*distinct*( $x, y, z$ )

$x \in \{1, 2\}$   $y \in \{1, 2\}$   $z \in \{1, 2\}$

hay solución?

# Problemas de propagación ingenua

- Ejemplo:

*distinct*( $x, y, z$ )

$x \in \{1, 2\}$   $y \in \{1, 2\}$   $z \in \{1, 2\}$

- **no hay solución** y la propagación ingenua no lo nota
- se debe recurrir a la **exploración**

# Problemas de propagación ingenua (2)

- Ejemplo:

*distinct*( $x, y, z$ )

$x \in \{1, 2\}$   $y \in \{1, 2\}$   $z \in \{1, 2, 3\}$

hay solución?

## Problemas de propagación ingenua (2)

- Ejemplo:

*distinct*( $x, y, z$ )

$x \in \{1, 2\}$   $y \in \{1, 2\}$   $z \in \{1, 2, 3\}$

- **claramente si.**
- Además,  $z = 3$
- pero *distinct ingenuo* no lo nota
- se debe recurrir a exploración

## Problemas de propagación ingenua (2)

- Ejemplo:

*distinct*( $x, y, z$ )

$x \in \{1, 2\}$   $y \in \{1, 2\}$   $z \in \{1, 2, 3\}$

- **claramente si.**
- Además,  $z = 3$
- pero *distinct ingenuo* no lo nota
- se debe recurrir a exploración

La solución es hacer más fuerte  
la poda de dominios: **dominio-consistencia**

# Dominio-consistencia

- Para cada restricción  $r$ , propagar de modo que al final de la propagación

para cada variable  $x$   
y para cada valor  $v$  en el dominio de  $x$   
exista una solución con  $x = v$

La **fortaleza** de un propagador es  
parámetro **fundamental** que debe ajustarse



# Dominio-consistencia: ejemplo

$$x = 3y + 5z$$

$$x \in \{2, 3, \dots, 7\} \quad y \in \{0, 1, 2\} \quad z \in \{-1, 0, 1, 2\}$$

- Propagación de dominio-consistencia:

$x \in$

$y \in$

$z \in$

- soluciones:
- complejidad:

# Dominio-consistencia: ejemplo

$$x = 3y + 5z$$

$$x \in \{2, 3, \dots, 7\} \quad y \in \{0, 1, 2\} \quad z \in \{-1, 0, 1, 2\}$$

- Propagación de dominio-consistencia:

$$x \in \{3, 5, 6\}$$

$$y \in$$

$$z \in$$

- soluciones:
- complejidad:

# Dominio-consistencia: ejemplo

$$x = 3y + 5z$$

$$x \in \{2, 3, \dots, 7\} \quad y \in \{0, 1, 2\} \quad z \in \{-1, 0, 1, 2\}$$

- Propagación de dominio-consistencia:

$$x \in \{3, 5, 6\}$$

$$y \in \{0, 1, 2\}$$

$$z \in$$

- soluciones:
- complejidad:

# Dominio-consistencia: ejemplo

$$x = 3y + 5z$$

$$x \in \{2, 3, \dots, 7\} \quad y \in \{0, 1, 2\} \quad z \in \{-1, 0, 1, 2\}$$

- Propagación de dominio-consistencia:

$$x \in \{3, 5, 6\}$$

$$y \in \{0, 1, 2\}$$

$$z \in \{0, 1\}$$

- soluciones:

$$(3, 1, 0), (5, 0, 1), (6, 2, 0)$$

- complejidad:

# Dominio-consistencia: ejemplo

$$x = 3y + 5z$$

$$x \in \{2, 3, \dots, 7\} \quad y \in \{0, 1, 2\} \quad z \in \{-1, 0, 1, 2\}$$

- Propagación de dominio-consistencia:

$$x \in \{3, 5, 6\}$$

$$y \in \{0, 1, 2\}$$

$$z \in \{0, 1\}$$

- soluciones:

$$(3, 1, 0), (5, 0, 1), (6, 2, 0)$$

- complejidad:

$$o(n^2)$$

# Descomposición de restricciones

- En principio toda restricción puede decomponerse en colección de binarias
  - pero es **mala idea!**
- $distinct(x_1, \dots, x_n)$  puede descomponerse en  $n^2$  propagadores:  
 $x_i \neq x_j$  para  $1 \leq i < j \leq n$ 
  - no hay mejora en propagación
  - requiere complejidad de  $o(n^2)$  en espacio
  - se pierde la visión **global** de la restricción

# Restricciones globales

- Son restricciones sobre varias variables
  - sus propagadores requieren menos memoria
  - podan más valores
  - usan algoritmos con conocimiento del área de aplicación
- rama de investigación muy activa

# Propagación de restricciones aritméticas

- Sea un propagador para
$$2 \times x = y$$
$$x \in \{1, 2, 3, 4\} \quad y \in \{1, 2, 3, 4, 5, 6\}$$
- propagación de dominio obtendría
$$x \in \{1, 2, 3\} \quad y \in \{2, 4, 6\}$$
- el usual de Gecode/J obtiene (ver código)
$$x \in \{1, 2, 3\} \quad y \in \{2, 3, 4, 5, 6\}$$



# Propagación de restricciones aritméticas de Gecode

- Usa **límite-consistencia**
  - solamente opera sobre los límites del intervalo
  - se conoce también como **propagación intervalar**
  - obtiene consistencia solamente para los límites de cada intervalo
- típicamente es suficiente en muchas aplicaciones

# Costos de la propagación

- Restricción “distinct” con  $n$  variables
  - valor-consistencia:  $o(n)$
  - límite-consistencia:  $o(n \log n)$   
en muchos casos,  $o(n)$
  - dominio-consistencia:  $o(n^{2,5})$
- Restricción aritmética con  $n$  variables
  - valor-consistencia(inútil):  $o(n)$
  - límite-consistencia:  $o(n)$
  - dominio-consistencia: *exponencial*

# Problemas de satisfacción de restricciones

$$CSP = \langle V, U, R \rangle$$

- Un conjunto  $V$  de **variables**  
 $V = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$
- Un **universo**  $U$  de valores posibles (tipo)  
todas las variables toman valores de  $U$
- Un conjunto  $R$  de **restricciones**
  - cada restricción involucra algunas de las variables
  - establecen valores aceptables (sus **soluciones**)

# Componentes de las restricciones

una restricción  $r$  define:

- sus variables

$$\text{var}(r) = (x_1, \dots, x_k) \in V^k$$

- sus soluciones

$$\text{sol}(r) \subseteq U^k$$

# Asignaciones

- una **asignación**  $a$  define qué valor toma cada variable:  
$$a : V \rightarrow U$$
- una asignación  $a$  es **solución de una restricción**  $r$  (se escribe  $a \in r$ ) ssi
  - $var(r) = (x_1, \dots, x_k)$
  - $(a(x_1), \dots, a(x_k)) \in sol(r)$

# Ejemplo

$V = \{x, y, z\}$	variables
$U = \{1, 2, 3\}$	universo
$a(x) = 2, a(y) = 3, a(z) = 2$	asignación

La asignación también se escribe:

$$a = \{x \mapsto 2, y \mapsto 3, z \mapsto 2\}$$

# Solución de un CSP

- una asignación  $a \in V \rightarrow U$  es una **solución de un CSP**  $P = \langle V, U, R \rangle$  si
  - $a \in r$  para toda  $r \in R$
- las soluciones  $sol(P)$  de  $P$  se definen como
$$sol(P) = \{s : V \rightarrow U \mid s \text{ es solución de } P\}$$

# Ejemplo

- $P = \langle V, U, R \rangle$  con
  - $V = \{x, y, z\}$
  - $U = \{1, 2, 3\}$
  - $R = \{r_1, r_2, r_3\}$  donde

$$\text{var}(c_1) = (x, y)$$

$$\text{sol}(c_1) = \{(1, 2), (1, 3), (2, 1), (2, 3), (3, 1), (3, 2)\}$$

$$\text{var}(c_2) = (x, z)$$

$$\text{sol}(c_2) = \text{sol}(c_1)$$

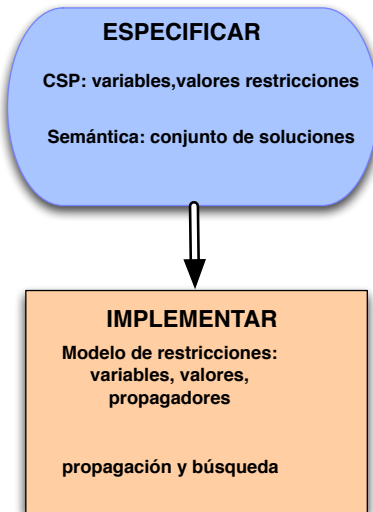
$$\text{var}(c_3) = (y, z)$$

$$\text{sol}(c_3) = \text{sol}(c_1)$$

$$\text{sol}(P) = \left\{ \begin{array}{l} (1, 2, 3), (1, 3, 2), (2, 1, 3) \\ (2, 3, 1), (3, 1, 2), (3, 2, 1) \end{array} \right\}$$



# Especificar vs implementar



## Especificar vs implementar (2)

- Un modelo **implementa** un CSP
  - cuando tienen el mismo conjunto de soluciones
- propiedades de un propagador  $N_r$  de una restricción  $r$  :  
sean  $var(r) = (x_1, \dots, x_k)$ ,  $D_1, D_2 \subseteq U^k$ ,

$$N_r(D_1) \subseteq D_1$$

contracción

$$sol(r) \cap D_1 \subseteq N_r(D_1)$$

validez

$$D_1 \subseteq D_2 \Rightarrow N_r(D_1) \subseteq N_r(D_2)$$

monotonicidad

# Resolver un CSP

- Encontrar una implementación: el modelo de restricciones
- El modelo usa **propagadores**
- Los propagadores deben cumplir ciertas propiedades

# Modelo de restricciones

- Ofrece una implementación de un CSP
  - asegurarse de que efectivamente implementa el CSP
- en lugar de restricciones se tienen propagadores
  - qué es un propagador?
  - los propagadores operan sobre un store de restricciones
  - qué es exactamente un store de restricciones?

# Store de restricciones

- función que asocia variables con conjuntos de valores:  
 $s \in V \rightarrow \mathbb{P}(U)$ 
  - un conjunto de stores se denota  $S = V \rightarrow \mathbb{P}(U)$
- Los propagadores y ramificadores operan sobre stores

# Fortaleza de un store

- un store  $s_1$  es **más fuerte** que un store  $s_2$  (escrito  $s_1 \leq s_2$ ) si y solo si
$$s_1(x) \subseteq s_2(x) \quad \text{para toda } x \in V$$
- $s_1$  es **estrictamente más fuerte** que  $s_2$  (escrito  $s_1 < s_2$ ) ssi
$$s_1 \leq s_2 \wedge s_1 \neq s_2$$

# Fortaleza de un store

- un store  $s_1$  es **más fuerte** que un store  $s_2$  (escrito  $s_1 \leq s_2$ ) si y solo si
 
$$s_1(x) \subseteq s_2(x) \quad \text{para toda } x \in V$$
- $s_1$  es **estrictamente más fuerte** que  $s_2$  (escrito  $s_1 < s_2$ ) ssi
 
$$s_1 \leq s_2 \wedge s_1 \neq s_2$$

	$V = \{x, y\}, \quad U = \{1, 2, 3\}$
<i>Ejemplo :</i>	$s_1 = \{x \mapsto \{1, 2\}, y \mapsto \{2, 3\}\}$
	$s_2 = \{x \mapsto \{2\}, y \mapsto \{2, 3\}\}$
	$s_3 = \{x \mapsto \{2, 3\}, y \mapsto \{1, 2, 3\}\}$

entonces,  $s_2 < s_1$  y  $s_2 < s_3$   
 pero no se cumple  $s_3 \leq s_1$   
 ni tampoco  $s_1 \leq s_3$

# Propiedades de los propagadores

- **contractor**: debe calcular stores más fuertes
- propagador: función de stores a stores,  $p \in S \rightarrow S$ 
  - $p(s) \leq s$  para todo store  $s$
- si  $p$  implementa la restricción  $r$ ,
  - $p$  nunca elimina una solución de  $r$
  - cómo definir formalmente lo anterior?  
problema:  $p$  relaciona stores, mientras que  $sol$  trata de asignaciones



## Propiedades de los propagadores (2)

- Escribimos  $a \in s$ , para una asignación  $a$  y store  $s$  si
  - $a(x) \in s(x)$  para toda variable  $x \in V$
- Definimos
  - $store_a(x) = \{a(x)\}$   
(  $store_a$  es la asignación  $a$  vista como store )
  - propiedad:  $a \in s \Leftrightarrow store_a \leq s$

# Propiedades de los propagadores (2)

- Escribimos  $a \in s$ , para una asignación  $a$  y store  $s$  si
  - $a(x) \in s(x)$  para toda variable  $x \in V$
- Definimos
  - $store_a(x) = \{a(x)\}$   
(  $store_a$  es la asignación  $a$  vista como store )
  - propiedad:  $a \in s \Leftrightarrow store_a \leq s$

Ejemplo :

$$V = \{x, y\}, \quad U = \{1, 2, 3\}$$

$$a = \{x \mapsto 2, y \mapsto 3, z \mapsto 1\}$$

$$store_a = \{x \mapsto \{2\}, y \mapsto \{3\}, z \mapsto \{1\}\}$$

# Ejemplo de propagador

$$V = \{x, y\}, \quad U = \{0, \dots, 5\}$$

*propagador*  $p_{\leq}$  para  $x \leq y$  :

$$p_{\leq}(s) = \left\{ \begin{array}{l} x \mapsto \{d \in s(x) \mid d \leq \max(s(y))\} \\ y \mapsto \{d \in s(y) \mid d \geq \min(s(x))\} \end{array} \right\}$$

## Ejemplo de propagador (2)

Para el store

$$s = \{x \mapsto \{1, 3, 4, 5\}, y \mapsto \{0, 1, 2, 4\}\}$$

El propagador  $P_{\leq}$  retorna

$$\begin{aligned} p_{\leq}(s) &= \{x \mapsto \{d \in s(x) \mid d \leq 4\} \\ &\quad y \mapsto \{d \in s(y) \mid d \geq 1\}\} \\ &= \{x \mapsto \{1, 3, 4\}, y \mapsto \{1, 2, 4\}\} \end{aligned}$$

# Implementar restricción

- el propagador  $p$  **implementa** la restricción  $c$  si

$$a \in c \text{ si y solo si } p(\text{store}_a) = \text{store}_a$$

o sea,

- las soluciones de  $c$  son puntos fijos de  $p$
- Lo anterior **no basta**

# mantener soluciones

- Supongamos que  $p$  implementa  $c$ , y  $a \in c$
- Se requiere: si  $a \in s$  entonces  $a \in p(s)$

$$\begin{aligned} a \in s &\Leftrightarrow store_a \leq s \\ &???? \\ &\Leftrightarrow store_a \leq p(s) \\ &\Leftrightarrow a \in p(s) \end{aligned}$$

# propagador inválido

- Supongamos el propagador  
 $p(s) = \mathbf{if } s(x) = \{1, 2, 3 \mathbf{ then } \{x \mapsto \{1\}\}$   
 $\mathbf{else } s$   
y los stores

$$s_1 = \{x \mapsto \{1, 2, 3\}\}$$

$$s_2 = \{x \mapsto \{1, 2\}\}$$

Entonces,

$$s_1 > s_2 \text{ pero } p(s_1) < p(s_2)$$

- haría la propagación dependiente del **orden** !!
- tal propagador debe prohibirse

# los propagadores deben ser monotónicos

$p \in S \rightarrow S$  es

- **contractor**
- **monotónico**

$$p(s) \leq s$$

$$s_1 \leq s_2 \Rightarrow p(s_1) \leq p(s_2)$$

$$a \in s \Leftrightarrow store_a \leq s$$

$$\Rightarrow p(store_a) \leq p(s)$$

**monotonicidad**

$$\Leftrightarrow store_a \leq p(s)$$

$$\Leftrightarrow a \in p(s)$$



# asignaciones no válidas

- suponga que  $p$  implementa  $c$ , que  $a \notin c$  y sea  $s = store_a$ .  
Entonces  $p$  falla en  $s$

$$\begin{aligned} a \notin s &\Leftrightarrow p(s) \neq s \\ &\Rightarrow p(s) < s \\ &\quad \text{(contractor)} \\ &\Rightarrow \exists x \in V \text{ tal que } p(s)(x) \subset s(x) \\ &\Rightarrow \exists x \in V \text{ tal que } p(s)(x) = \emptyset \\ &\Rightarrow p \text{ falla en } s \end{aligned}$$

# Modelo de restricciones

- un **modelo de restricciones**  $M = \langle V, U, P \rangle$   
se define mediante
  - un conjunto de variables  $V$
  - un conjunto de valores  $U$
  - un conjunto de propagadores  $P$

# Soluciones de un propagador

- Las **soluciones**  $sol(p)$  de un propagador  $p$  se definen como  $\{a \in V \rightarrow U \mid store_a = p(store_a)\}$
- Las **soluciones**  $sol(M)$  de un **modelo de restricciones**  $M = \langle V, U, P \rangle$  se definen como  $\{a \in V \rightarrow U \mid a \in sol(p) \text{ para todo } p \in P\}$

Un modelo de restricciones  $M = \langle V, U, P \rangle$   
**implementa** un CSP  $C$  si

$$sol(M) = sol(C)$$

## Soluciones (2)

- Interesan las soluciones a un modelo  $M$  obtenidas a partir de un store  $s$ :

$$sol(M, s)$$

definidas como

$$sol(M, s) = \{a \in sol(M) \mid a \in s\}$$

### Propiedades de un propagador

para todo modelo  $M = \langle V, U, P \rangle$  y store  $s$   
un propagador  $p$  debe cumplir

$$sol(M, s) = sol(M, p(s))$$

los propagadores preservan las soluciones

# Función de propagación (ingenua)

```
propagar((V,U,P),s)
  while  $p \in P$  and  $p(s) \neq s$  do
     $s := p(s)$ ;
  return s;
```

- qué devuelve como resultado?
- termina?

# Función de propagación (ingenua)

```
propagar((V,U,P),s)
  while  $p \in P$  and  $p(s) \neq s$  do
     $s := p(s)$ ;
  return s;
```

- qué devuelve como resultado?
- termina?  
si, por contracción y propiedad de orden bien-fundado

# El resultado calculado

- supongamos  $propagar(\langle V, U, P \rangle, s) = s_r$

$sol(\langle V, U, P \rangle, s) = sol(\langle V, U, P \rangle, s_r)$   
(no se eliminan soluciones)

para todo  $p \in P : p(s_r) = s$   
(no hay más propagación posible)  
(el punto fijo simultáneo más grande)

# El resultado calculado (2)

- supongamos  $propagar(\langle V, U, P \rangle, s) = s_r$ , entonces

$s_r$  es el máximo punto fijo simultáneo con  $s_r \leq s$

es decir, para todo  $p \in P$ :

$$p(s_r) = s$$



# Por qué propagador ingenuo

- Busca siempre entre todo  $P$  un propagador que pueda contraer estrictamente
  - mantiene propagadores que se sabe han llegado a su punto fijo
  - puede invocar propagadores que no hacen contracción

# Mejorar el propagador

- Idea: un propagador poda dominios de algunas pocas variables
  - repropagar solamente propagadores que comparten alguna de ellas
- mantener un conjunto de propagadores “activos”
  - no se sabe si ya llegaron a su punto fijo en el store actual
  - todos los demás ya lo hicieron
  - propagar solamente los “activos”

# Variables de un propagador

- Variables  $var(p)$  del propagador  $p$ 
  - variables de interés para  $p$
- **No se consideran entradas de otras variables**  
para todo  $s_1, s_2 \in S$   
si ocurre que  
 $\forall x \in var(p) : s_1(x) = s_2(x)$   
entonces,  $\forall x \in var(p) :$   
$$p(s_1)(x) = p(s_2)(x)$$
- **No se afectan otras variables con los resultados:**  
para todo  $s \in S$  y para toda  $x \in (V - var(p))$   
$$p(s)(x) = s(x)$$

## Mejorar el propagador (2)

- Mantener un conjunto  $A$  de propagadores **activos**
- Escoger de  $A$  el propagador que debe ejecutarse y quitarlo de  $A$
- calcular las variables modificadas
- agregar a  $A$  los propagadores que comparten variables modificadas
  - incluyendo el actual!

# Propagador mejorado

```
propague(( $V, U, P$ ),  $s_0$ )  
   $s := s_0$ ;  $A := P$ ;  
  while  $A \neq \emptyset$  do  
    escoja  $p \in A$ ;  
     $s' := p(s)$ ;  $A := A - \{p\}$ ;  
     $VM := \{x \in V \mid s(x) \neq s'(x)\}$ ;  
     $PA := \{q \in P \mid \exists x \in \text{var}(q) : x \in VM\}$ ;  
     $A := A \cup PA$ ;  
     $s := s'$ ;  
  return  $s$ ;
```

# Propiedades

- Qué calcula
  - puntos fijos simultáneos?
  - el más grande?
  - definir invariante del ciclo
- Terminación?
  - los stores ya no son estrictamente más fuertes

# Invariante

- El ciclo mantiene la propiedad
  - para todo  $p \in P - A \Rightarrow p(s) = s$
  - después de terminación ( $A = \emptyset$ ):  
para todo  $p \in P \Rightarrow p(s) = s$