Karlsruher Institut für Technologie

Praktikum Routenplanung

Vorbesprechung, Wintersemester 2013/2014

Moritz Baum, Julian Dibbelt, Ben Strasser | 21. Oktober 2013

Institut für Theoretische Informatik · Algorithmik · Prof. Dr. Dorothea Wagner

Organisatorisches

Praktikum

- Erste Phase: 3 Übungsblätter einzel lösen
- Zweite Phase: Große Aufgabe in 3er-Gruppen
- Betreuer: Moritz Baum, Julian Dibbelt, Ben Strasser
- Credits: 6 ETCS (4 SWS)
- Email: {moritz.baum, dibbelt, strasser}@kit.edu
- Sprechstunde in Raum 318 und 322
- Bei Fragen kommt einfach vorbei

Homepage:
`http://i11www.iti.uni-karlsruhe.de/teaching/winter2012/algorithmengineeringpraktikum/index`
Google-Weg: uni karlsruhe wagner -> Lehre -> Praktikum

Organisatorisches

Voraussetzungen

- Ihr seid im Master Informatik[1]
- Ihr habt Interesse an algorithmischen Fragestellungen
- Ihr mögt Algorithmen implementieren
- Ihr könnte C++

Anmeldung

- Verbindliche Anmeldung sobald Gruppenarbeit beginnt

[1] Alle anderen bitte melden.

Problemstellung

Gesucht:

- finde die beste Verbindung in einem Transportnetzwerk

Idee:

- Netzwerk als Graphen $G = (V, E)$
- Pfad durch Graph entspricht Route
- klassisches Problem (Dijkstra)

Probleme:

- Transportnetzwerke sind groß
- Dijkstra zu langsam ($>$ 1 Sekunde)

Problemstellung

Gesucht:

- finde die beste Verbindung in einem Transportnetzwerk

Idee:

- Netzwerk als Graphen $G = (V, E)$
- Pfad durch Graph entspricht Route
- klassisches Problem (Dijkstra)

Probleme:

- Transportnetzwerke sind groß
- Dijkstra zu langsam ($>$ 1 Sekunde)

Beschleunigungstechniken

Beobachtungen:

- viele Anfragen in (statischem) Netzwerk
- manche Berechnungen scheinen unnötig

Idee:

- Zwei-Phasen Algorithmus:
  - offline: berechne Zusatzinformation während Vorberechnung
  - online: beschleunige Berechung mit diesen Zusatzinformationen
- drei Kriterien:
  - wenig Zusatzinformation
  - kurze Vorberechnung (im Bereich Stunden/Minuten)
  - hohe Beschleunigung

Beschleunigungstechniken

Beobachtungen:

- viele Anfragen in (statischem) Netzwerk
- manche Berechnungen scheinen unnötig

Idee:

- Zwei-Phasen Algorithmus:
  - offline: berechne Zusatzinformation während Vorberechnung
  - online: beschleunige Berechung mit diesen Zusatzinformationen
- drei Kriterien:
  - wenig Zusatzinformation
  - kurze Vorberechnung (im Bereich Stunden/Minuten)
  - hohe Beschleunigung

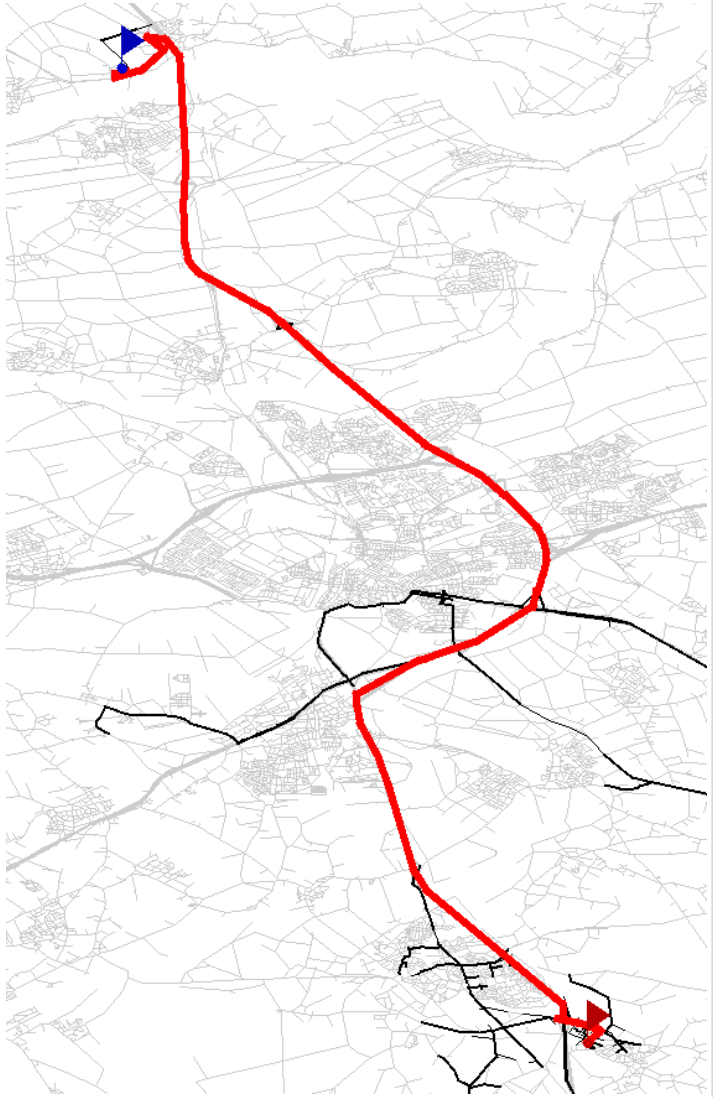
Beschleunigungstechniken

Beobachtungen:

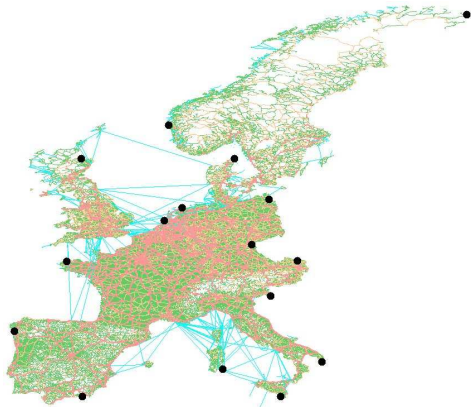
- viele Anfragen in (statischem) Netzwerk
- manche Berechnungen scheinen unnötig

Idee:

- Zwei-Phasen Algorithmus:
  - offline: berechne Zusatzinformation während Vorberechnung
  - online: beschleunige Berechung mit diesen Zusatzinformationen
- drei Kriterien:
  - wenig Zusatzinformation
  - kurze Vorberechnung (im Bereich Stunden/Minuten)
  - hohe Beschleunigung



Ergebnisse

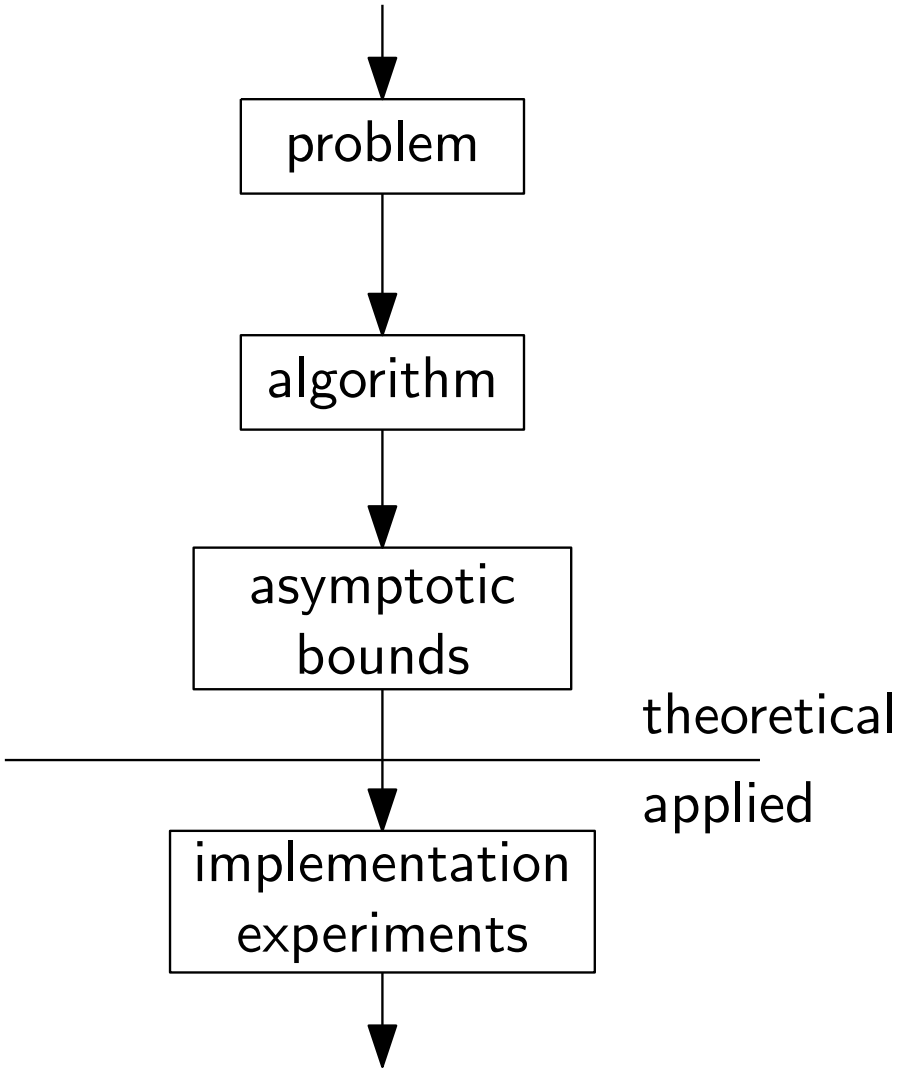


Eingabe: Straßennetzwerk von Westeuropa

- 18 Mio. Knoten
- 42 Mio. Kanten

		Vorberechnung		Anfrage	
	Jahr	Zeit [h:m]	Platz [byte/n]	Zeit [ms]	Beschl.
Dijkstra	1959	0:00	0	5 153.0	0
Arc-Flags	2004	17:08	19	1.6	3 221
Transit-Node Routing	2006	1:15	226	0.0043	1.2 Mio.
Contraction Hier.	2008	0:29	≤ 4	0.19	27 121
Hub Labels	2011	$\approx$ 4:30	1 241	$\approx$ 0.0005	ca. 11 Mio.

Klassischer Ansatz



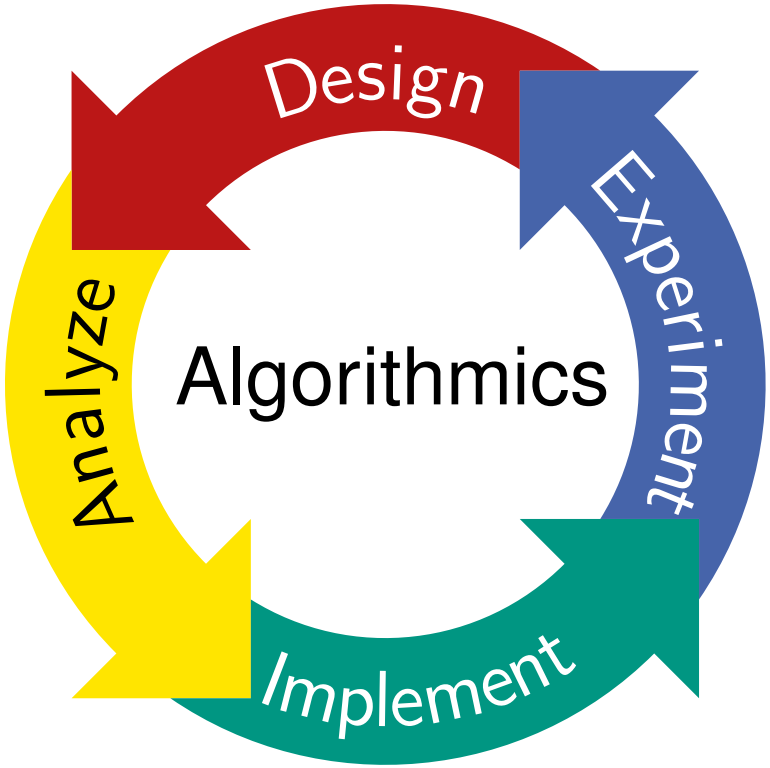
Lücke Theorie vs. Praxis

Theorie	vs.	Praxis
einfach	Problem-Modell	komplex
einfach	Maschinenmodell	komplex
komplex	Algorithmen	einfach
fortgeschritten	Datenstrukturen	einfach
worst-case	Komplexitäts-Messung	typische Eingaben
asymptotisch	Effizienz	konstante Faktoren

hier:

- sehr anwendungsnahes Gebiet
- Eingaben sind echte Daten
  - Straßengraphen
  - Eisenbahn (Fahrpläne)
  - Flugpläne

Algorithm Engineering

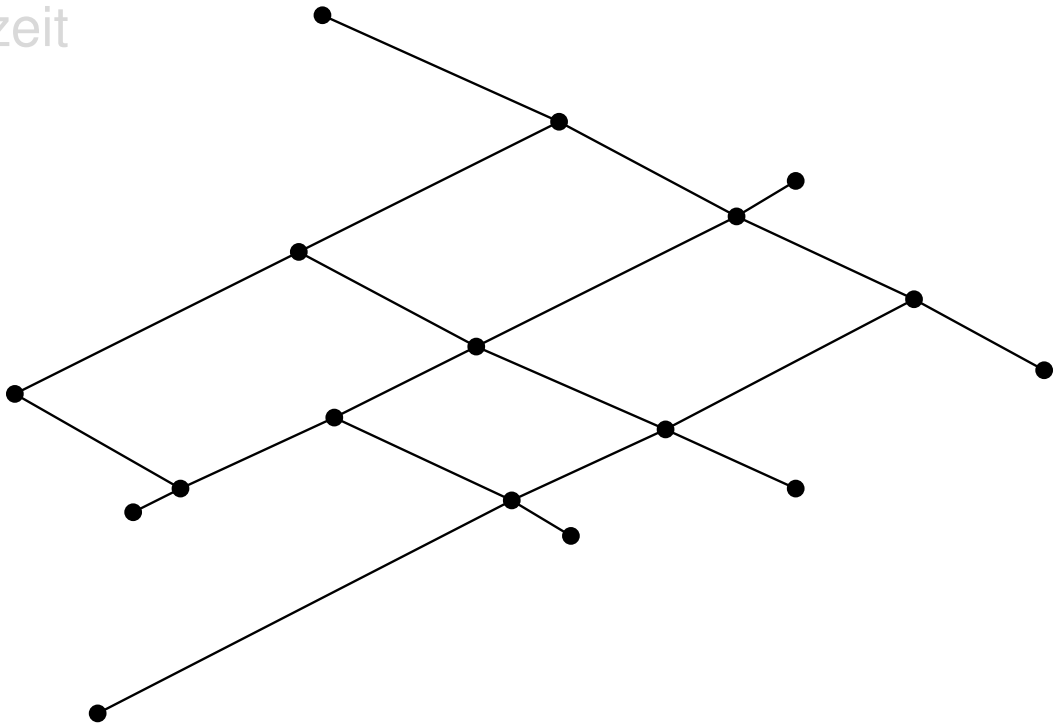


Modellierung (Straßengraphen)

Modellierung (Straßengraphen)

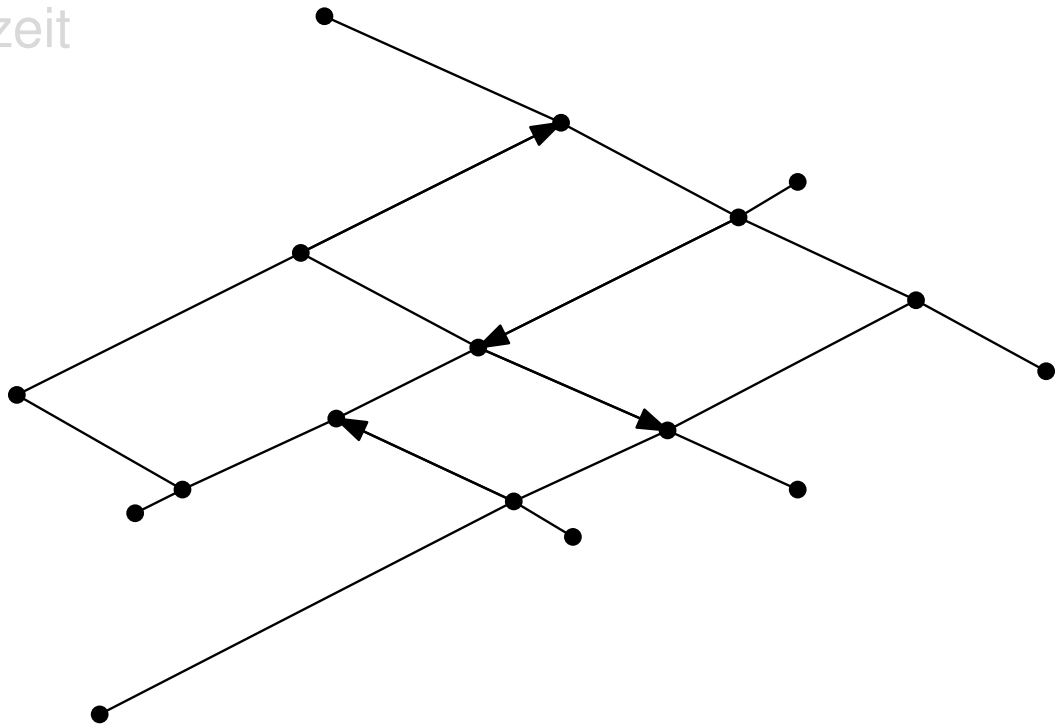
Modellierung (Straßengraphen)

- Knoten sind Kreuzungen
- Kanten sind Straßen
- Einbahnstraßen
- Metrik ist Reisezeit



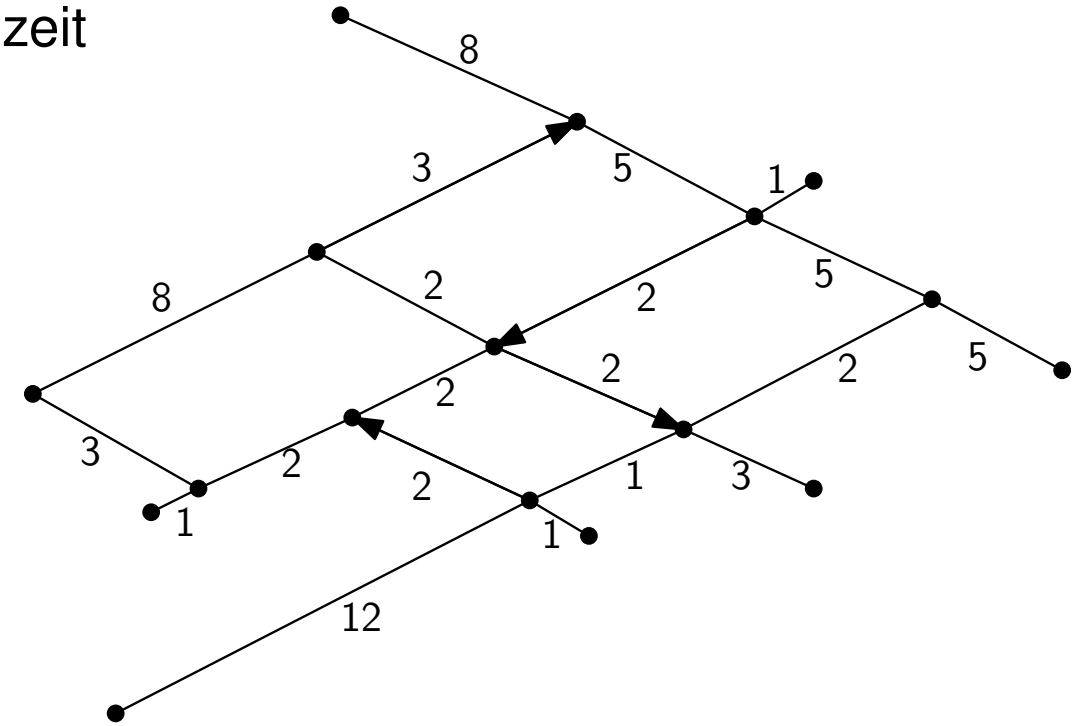
Modellierung (Straßengraphen)

- Knoten sind Kreuzungen
- Kanten sind Straßen
- Einbahnstraßen
- Metrik ist Reisezeit



Modellierung (Straßengraphen)

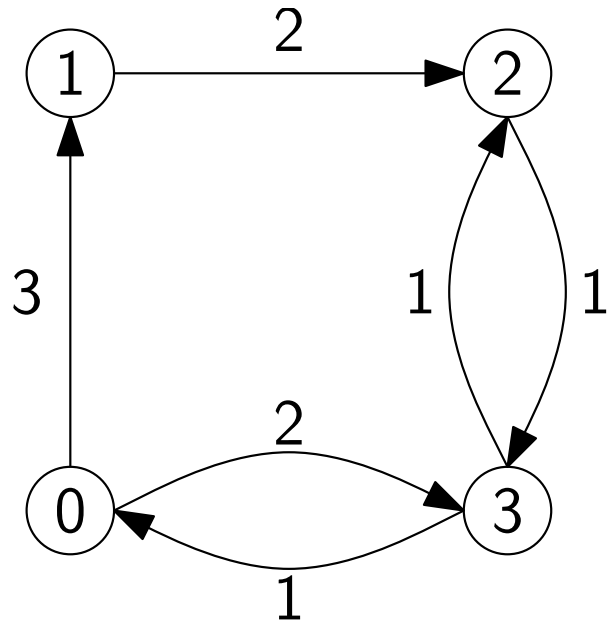
- Knoten sind Kreuzungen
- Kanten sind Straßen
- Einbahnstraßen
- Metrik ist Reisezeit



Graph-Repräsentationen

View klassische Ansätze:

- Adjazenzmatrix
- Adjazenzlisten
- Adjazenzarray
- Kantenarray

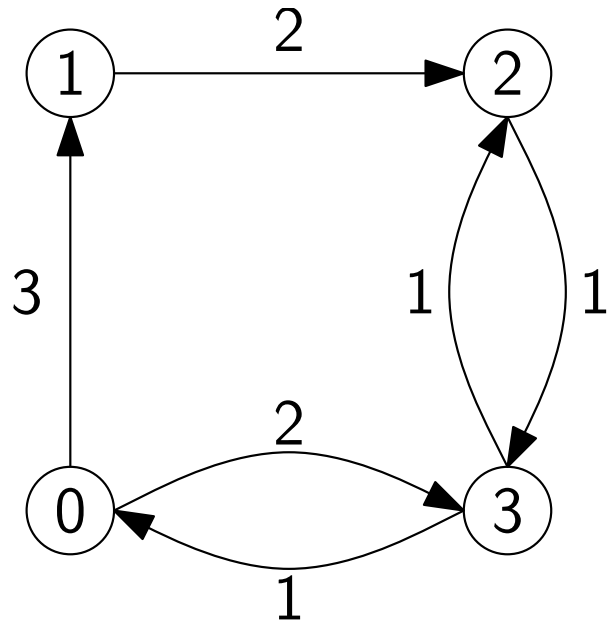


Graph-Repräsentationen

View klassische Ansätze:

- Adjazenzmatrix
- Adjazenzlisten
- Adjazenzarray
- Kantenarray

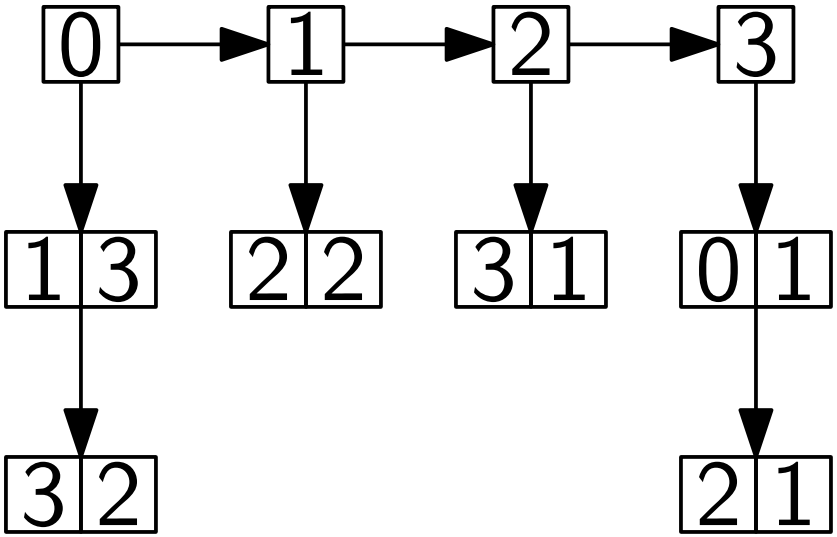
	0	1	2	3
0	–	3	–	2
1	–	–	2	–
2	–	–	–	1
3	1	–	1	–

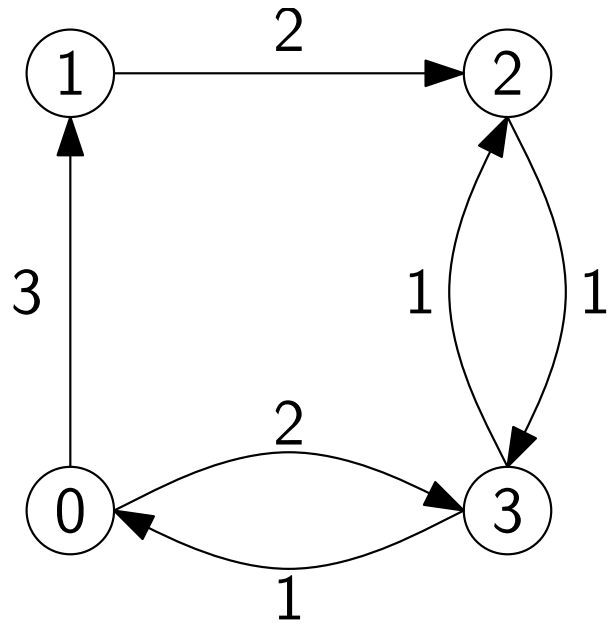


Graph-Repräsentationen

View klassische Ansätze:

- Adjazenzmatrix
- Adjazenzlisten
- Adjazenzarray
- Kantenarray

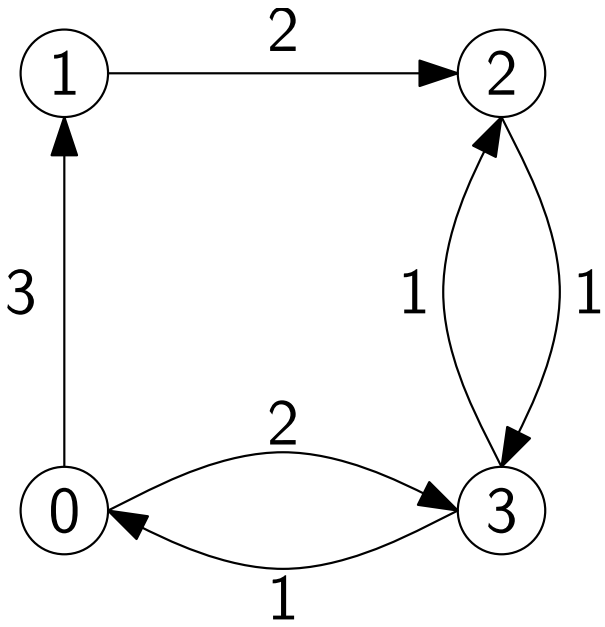


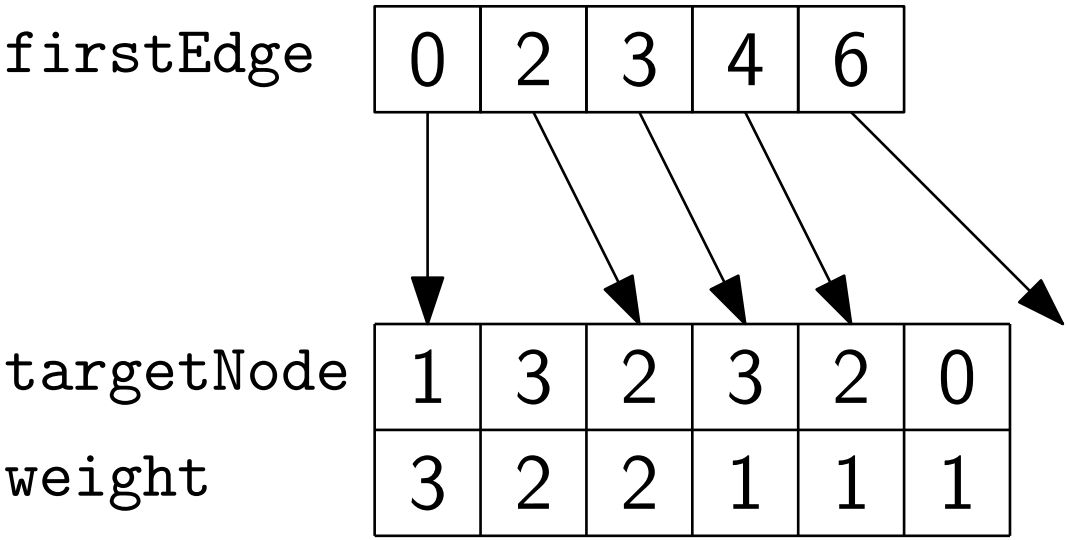


Graph-Repräsentationen

View klassische Ansätze:

- Adjazenzmatrix
- Adjazenzlisten
- Adjazenzarray
- Kantenarray



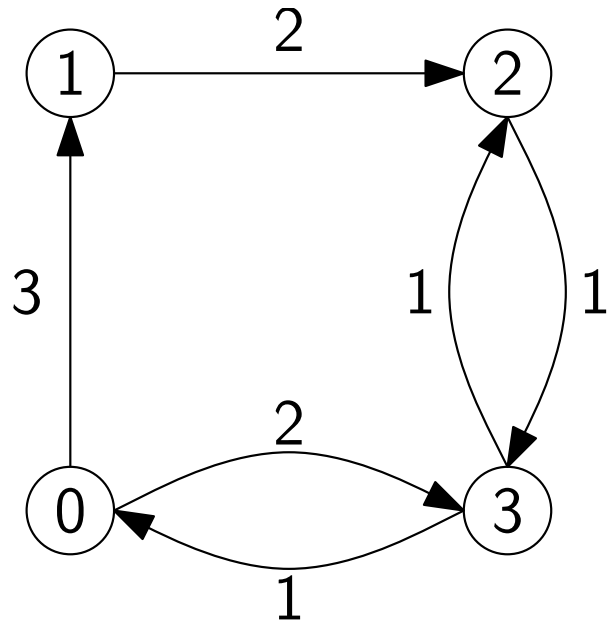


Graph-Repräsentationen

View klassische Ansätze:

- Adjazenzmatrix
- Adjazenzlisten
- Adjazenzarray
- Kantenarray

source	1	0	3	0	2	3
target	2	1	2	3	3	0
weight	2	3	1	2	1	1



Was benutzen wir?

Adjazenzmatrix:

- Braucht $O(n^2)$ Speicher
- $n = 18 \cdot 10^6$
- Speicher $\geq 1/4$ Terrabyte
- Impraktikabel

Kantenarray:

- Perfekt für einfache Transformationen (z.B. Graph umdrehen)
- Traversierung (i.e. Pfadsuche) geht nur schlecht

Adjazenzlisten vs Adjazenzarray

- Liste hat nur Vorteil wenn der Graph verändert wird
- Ist bei Pfadsuche nicht der Fall

Wir nehmen ein Kantenarray in der Ein- und Ausgabe und ein Adjazenzarray während der Suche.

Was benutzen wir?

Adjazenzmatrix:

- Braucht $O(n^2)$ Speicher
- $n = 18 \cdot 10^6$
- Speicher $\geq 1/4$ Terrabyte
- Impraktikabel

Kantenarray:

- Perfekt für einfache Transformationen (z.B. Graph umdrehen)
- Traversierung (i.e. Pfadsuche) geht nur schlecht

Adjazenzlisten vs Adjazenzarray

- Liste hat nur Vorteil wenn der Graph verändert wird
- Ist bei Pfadsuche nicht der Fall

Wir nehmen ein Kantenarray in der Ein- und Ausgabe und ein Adjazenzarray während der Suche.

Was benutzen wir?

Adjazenzmatrix:

- Braucht $O(n^2)$ Speicher
- $n = 18 \cdot 10^6$
- Speicher $\geq 1/4$ Terrabyte
- Impraktikabel

Kantenarray:

- Perfekt für einfache Transformationen (z.B. Graph umdrehen)
- Traversierung (i.e. Pfadsuche) geht nur schlecht

Adjazenzlisten vs Adjazenzarray

- Liste hat nur Vorteil wenn der Graph verändert wird
- Ist bei Pfadsuche nicht der Fall

Wir nehmen ein Kantenarray in der Ein- und Ausgabe und ein Adjazenzarray während der Suche.

Was benutzen wir?

Adjazenzmatrix:

- Braucht $O(n^2)$ Speicher
- $n = 18 \cdot 10^6$
- Speicher $\geq 1/4$ Terrabyte
- Impraktikabel

Kantenarray:

- Perfekt für einfache Transformationen (z.B. Graph umdrehen)
- Traversierung (i.e. Pfadsuche) geht nur schlecht

Adjazenzlisten vs Adjazenzarray

- Liste hat nur Vorteil wenn der Graph verändert wird
- Ist bei Pfadsuche nicht der Fall

Wir nehmen ein Kantenarray in der Ein- und Ausgabe und ein Adjazenzarray während der Suche.

Ablauf des Praktikums

Ablauf

1. Zuteilung der Themen an die Gruppen (heute)
2. Einlesen und Bearbeiten der 3 Aufgabenblatt (jeder einzeln)
3. Kurzvorträge, ca. 5–10 min (Vorstellung der Themen)
4. Implementierung des Themas
5. Endvorträge, ca. 20 min
6. Abgabe der Ausarbeitung (ca 10^2 Seiten)

[2] Eigentliche Ansage: So viel ihre braucht um verständlich und vollständig zu sein.

Zeitplan

Woche	Aufgabe bis hierhin
Heute 21.10.	Vorbesprechung
28.10.	Abgabe Blatt 1 / Einlesen
4.11.	Abgabe Blatt 2
11.11.	Abgabe Blatt 3
18.11.–29.11.	Zwischenvorträge (je 5–10 Minuten)
ca. 03.02.–07.02.	Endvorträge + Demo (je 20 Minuten)
Ende Februar	Draft-Version von Ausarbeitung
Ende März	Abgabe Ausarbeitung

Ort: Im Poolraum 305 (falls nicht anders per E-Mail angekündigt)

Es gilt Anwesenheitspflicht.

Wir melden innerhalb der ersten Wochen an.

Themen

- Jedes Thema besteht aus einem kleinen Kern und mehreren optionalen Teilen.
- Wie viele optionale Teile umgesetzt werden müssen hängt von der Gruppengröße ab.

Customizable Route Planning

Problemstellung

Schnelles Berechnen von Kürzesten Wegen in Straßennetzwerken mit beliebigen Metriken.

Motivation

- Speed-Up Technik die mit beliebigen Metriken umgehen kann
  Zeit, Fußgänger, keine Autobahnen, Höhenbeschränkungen, etc
- Vorberechnung pro Metrik soll sehr schnell sein
  Ein paar Sekunden für den gesamten Graphen
- Extrem schnelle lokale Updates
- Echtzeit Staudaten
- Schnelle Queryzeiten ($\leq 10\,\text{ms}$)

Customizable Route Planning

Kern

- Vorberechnung
- Elementare Customization
- Distanzanfragen

Optional

- Schnelles Pfadentpacken
- Schnelle Customization

Gegeben

- Multi-Level Zellenpartition

D. Delling, A. V. Goldberg, T. Pajor, R. F. Werneck:
Customizable Route Planning in Road Networks.
In: http://research.microsoft.com/apps/pubs/?id=198358

Customizable Route Planning

Kern

- Vorberechnung
- Elementare Customization
- Distanzanfragen

Optional

- Schnelles Pfadentpacken
- Schnelle Customization

Gegeben

- Multi-Level Zellenpartition

D. Delling, A. V. Goldberg, T. Pajor, R. F. Werneck:
Customizable Route Planning in Road Networks.
In: `http://research.microsoft.com/apps/pubs/?id=198358`

PHAST

Problemstellung

Schnelle Berechnung von one-to-all kürzeste-Wege Bäumen auf Straßennetzwerken.

Motivation

- Es gibt n^2 viele kürzeste Wege
- Bei $n = 18 \cdot 10^6$ dauert das
- Viele Vorberechnungen nur optimal, wenn alle aufgezählt werden.
- PHAST nutzt die Hardware geschickt aus
- Geht in unter einem Tag

PHAST

Kern

- Basis-PHAST
- Graphdiameter bestimmen

Optional

- Parallelisierung
  - Threads und SSE oder GPU
- Anwendung: Arc-Flags
  - Single-Level Partition mit METIS
  - Arc-Flags berechnen & visualisieren
  - Flaggenkomprimierung

Gegeben

- Knotenordnung

D. Delling, A. V. Goldberg, A. Nowatzyk, R. F. Werneck:
PHAST: Hardware-Accelerated Shortest Path Trees.
In: *Journal of Parallel and Distributed Computing.*

PHAST

Kern

- Basis-PHAST
- Graphdiameter bestimmen

Optional

- Parallelisierung
  - Threads und SSE oder GPU
- Anwendung: Arc-Flags
  - Single-Level Partition mit METIS
  - Arc-Flags berechnen & visualisieren
  - Flaggenkomprimierung

Gegeben

- Knotenordnung

D. Delling, A. V. Goldberg, A. Nowatzyk, R. F. Werneck:
PHAST: Hardware-Accelerated Shortest Path Trees.
In: *Journal of Parallel and Distributed Computing.*

Hub-Labels

Problemstellung

Sehr schnelle Routenplanung.

Motivation

- Wie schnell ist eine Distanzanfragen möglich?
- Erweiterte Anfragen, wie z. B. POI-Anfragen.

Hub-Labels

Kern

- Vorberechnung
- Distanzanfrage

Optional

- Visualisierung der Labels
- Hub-Labels verkleinern durch verbessern der Knotenordnung
- Pfadentpacken
  - Komplexe Anfrage wie POI (in C++, kein SQL)

Gegeben

- (Anfangs-)Knotenordnung

I. Abraham, D. Delling, A. V. Goldberg, R. F. Werneck.
Hierarchical hub labelings for shortest paths.
In: *Proceedings of the 20th Annual European Symposium on Algorithms (ESA'12)*

I. Abraham, D. Delling, A. Fiat, A. V. Goldberg, R. F. Werneck.
HLDB: Location-Based Services in Databases.
In: *Proceedings of the 20th ACM SIGSPATIAL International Symposium on Advances in Geographic Information Systems (GIS'12)*

Hub-Labels

Kern

- Vorberechnung
- Distanzanfrage

Optional

- Visualisierung der Labels
- Hub-Labels verkleinern durch verbessern der Knotenordnung
- Pfadentpacken
  - Komplexe Anfrage wie POI (in C++, kein SQL)

Gegeben

- (Anfangs-)Knotenordnung

I. Abraham, D. Delling, A. V. Goldberg, R. F. Werneck.
Hierarchical hub labelings for shortest paths.
In: *Proceedings of the 20th Annual European Symposium on Algorithms (ESA'12)*

I. Abraham, D. Delling, A. Fiat, A. V. Goldberg, R. F. Werneck.
HLDB: Location-Based Services in Databases.
In: *Proceedings of the 20th ACM SIGSPATIAL International Symposium on Advances in Geographic Information Systems (GIS'12)*

Zuteilung der Themen

Bitte gruppiert euch in 2–3er Gruppen und wählt.

Themen

- Customizable Route Planning
  Routenplanung in Straßennetzwerken mit beliebigen Metriken
- PHAST
  Schnelle Berechnung von one-to-all kürzesten Wegen
- Hub-Labels
  Sehr schnelle Distanzanfragen

Accounts

Rechner-Login

- Ausfüllen von Antragsblatt
- Wir geben per Email bescheid, sobald angelegt

Git-Zugang

- Wir benutzen Git zur Versionskontrolle
  (siehe erstes Blatt)
- Zugangsdaten per Email