# Projektowanie efektywnych algorytmów

Autor: Tymon Tobolski (181037) Jacek Wieczorek (181043)

Prowadzący: Prof. dr hab. inż Adam Janiak

> Wydział Elektroniki III rok Cz TN 13.15 - 15.00

### 1 Cel projektu

Celem projektu jest zaimplementowanie i przetestowanie metaheurystycznego algorytmu tabu search dla problemu szeregowania zadań na jednym procesorze przy kryterium minimalizacji ważonej sumy opóźnień zadań.

## 2 Opis problemu

Jednoprocesorowy problem szeregowania zadań przy kryterium minimalizacji ważonej sumy opóźnień zadań.

Danych jest n zadań (o numerach od 1 do n), które mają być wykonane bez przerwań przez pojedynczy procesor, mogący wykonywać co najwyżej jedno zadanie jednocześnie. Każde zadanie j jest dostępne do wykonania w chwili zero, do wykonania wymaga  $p_j > 0$  jednostek czasu oraz ma określoną wagę (priorytet)  $w_j > 0$  i oczekiwany termin zakończenia wykonywania  $d_j > 0$ . Zadanie j jest spóźnione, jeżeli zakończy się wykonywać po swoim terminie  $d_j$ , a miarą tego opóźnienia jest wielkość  $T_j = max(0, C_j - d_j)$ , gdzie  $C_j$  jest terminem zakończenia wykonywania zadania j. Problem polega na znalezieniu takiej kolejności wykonywania zadań (permutacji) aby zminimalizować kryterium  $TWT = \sum_{j=1}^n w_j T_j$ .

## 3 Opis algorytmu

Algorytm Tabu Search wykorzystywany jest do otrzymywania wyników optymalnych, lub niewiele różniących się od optymalnych dla problemów optymalizacyjnych. Idę algorytmu jest przeszukiwanie przestrzeni możliwych rozwiązań, stworzonej za pomoca sekwencji ruchów swap (zamiana miejscami dwóch elementów), zawierających ruchy niedozwolone (tabu). W celu uniknięcia zakleszczenia w lokalnym minimum, algorytm dokonuje dywersyfikacji poprzez sprawdzenie, czy w ciągu ostatnich k operacji wystąpiło lepsze rozwiązanie niż dotychczasowe minimum. W przeciwnym wypadku losujemy nowe rozwiązanie.

```
Przebieg algorytmu:
```

```
1 \text{ old} = S_0
                      // stan poczatkowy
                      // najlepsze znalezione rozwiazanie
// pusta lista
    best = old
    tabu = []
                      // zmienna dywersyfikacji
   k = 0
    while n > 0 // n - ilosc iteracji
             i\,f\ k\ >\ k\_{max}
                      k = 0
                      old = SR(old)
             else
11
                      possibleMoves = S(old)
                      candidates = []
                      foreach move in possible Moves
                                if not P(move)
                                         newPossibleState = NS(old, move)
                                         candidates <- newPossibleState
                                end
                      end
                      new, move = LocateBestCandidate(candidates)
21
                      tabu \leftarrow move
                      if tabu.length > t_size
                                removeFirst(tabu)
                      end
                      if F(new) < F(best)
                               best = new
                               k = 0
                      else
31
                                k\ =\ k\ +\ 1
                      end
                      old = new
                      n = n - 1
             \quad \text{end} \quad
    end
```

## 4 Implementacja

Jezykiem implementacji algorytmu jest Scala w wersji 2.9.1 działająca na JVM.

```
//generyczna klasa algorytmu tabu search
abstract class TabuSearch[A, T, R : Ordering] extends Function1[A, A] {
   import scala.Ordering.Implicits._

   def N: Int
   def Tsize: Int
   def Kmax: Int

   def F(x: A): R // cost function
   def S(x: A): TraversableOnce[T] // new moves generator
   def NS(x: A, t: T): A // new state generator

def SR(x: A): A // new random state generator
```

```
val tabu = new scala.collection.mutable.Queue[T]
        def P(t: T): Boolean
        def apply(s0: A) = {
             tabu.clear()
             def inner(bestState: A, oldState: A, n: Int, k: Int): A = {
                 if(n <= 0) {
22
                     bestState
                  else if (k >= Kmax) {
                     inner(bestState, SR(oldState), n, 0)
                 } else {
                      val newStates = S(oldState).toList.filterNot { m <math>\Rightarrow P(m) }
                         map \{ m \Rightarrow (NS(oldState, m), m) \}
                      val (newState, newTabu) = newStates.minBy { e => F(e._1) }
                     tabu enqueue newTabu
                      if (tabu.length > Tsize) tabu.dequeue
32
                      if(F(newState) < F(bestState)) inner(newState, newState, n</pre>
                          -1, 0)
                      else inner (bestState, newState, n-1, k+1)
            }
            inner(s0, s0, N, 0)
        override def toString = "TS(%d)" format N
    }
42
    // Klasa reprezentujaca zadanie
    case class Task(index: Int, p: Int, d: Int, w: Int){
        override def toString = index.toString
    // Klasa reprezentujaca uporzadkowanie zadan
    case class TaskList(list: Array[Task]){
        lazy val cost = ((0,0) /: list){
            case ((time, cost), task) =>
52
                 val newTime = time + task.p
                 val newCost = cost + math.max(0, (newTime - task.d)) * task.w
                 (newTime, newCost)
        }._2
   }
    trait Common {
        implicit def taskListOrdering = new Ordering[TaskList]{
             def\ compare(x\colon \ TaskList\ ,\ y\colon \ TaskList\ )\colon \ Int\ =\ x.\ cost\ \ compare\ y.\ cost
62
        implicit def arraySwap[T](arr: Array[T]) = new {
             def swapped(i: Int, j: Int) = {
                 {\tt val\ cpy = arr.clone}
                 val tmp = cpy(i)
                 cpy(i) = cpy(j)
                 \mathrm{cpy}\,(\,\mathrm{j}\,) \;=\; \mathrm{tmp}
                 сру
            }
        }
72 }
```

### 5 Testy

Test algorytmu tabu search przeprowadzony został dla trzech zestawów testów o różnej ilośći zadań, każdy składający się ze 125 instancji.

Jako wyniki testów przedstawiamy średni czas liczenia wszystkich instancji dla danego rozmiaru problemu -  $\bar{t}$ , a także średni błąd wzgledny rozwiązań dla każdej instancji -  $\bar{x}$ . Według wzoru :

$$\bar{t} = \frac{\sum_{j=1}^{m} \frac{\sum_{i=1}^{z} t_i}{z}}{m} \tag{1}$$

$$\bar{x} = \frac{\sum_{j=1}^{m} \frac{\sum_{i=1}^{z} x_i}{z}}{m} \tag{2}$$

gdzie:

- $\bullet$  z ilość rozwiązań w instancji
- $\bullet$  m ilość instancji danego problemu

Ze względu na złożoność obliczeniową algorytmu testy zostały podzielone na dwa etapy. Pierwsza część testów obejmowała ustalenie najlepszych parametrów k i  $t_{size}$  dla niewielkiej liczby instancji problemu.

## 5.1 Testowanie parametrów k i $t_{size}$

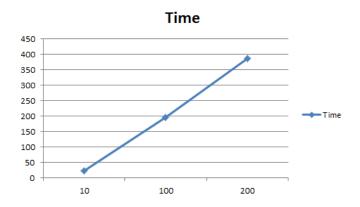
n	k	t	time	dif
10	4	7	32.40	38.84
10	5	7	22.68	38.84
10	6	7	23.21	38.84
10	7	7	23.02	38.84
10	4	8	22.29	46.47
10	5	8	22.56	46.47
10	6	8	22.07	46.47
10	7	8	22.21	46.47
10	4	9	22.15	47.23
10	5	9	22.00	47.23
10	6	9	21.83	47.23
10	7	9	21.88	47.23
10	4	10	21.79	47.23
10	5	10	21.53	47.23
10	6	10	21.68	47.23
10	7	10	21.48	47.23
100	4	7	197.91	5.48
100	5	7	197.09	3.37
100	6	7	197.72	6.17
100	7	7	197.88	6.52
100	4	8	192.55	4.50
100	5	8	191.70	4.06
100	6	8	191.43	4.43
100	7	8	190.61	6.84
100	4	9	186.19	5.27
100	5	9	186.65	5.67
100	6	9	186.17	3.93
100	7	9	185.71	7.22
100	4	10	181.78	4.20
100	5	10	181.64	4.65
100	6	10	181.43	4.97
100	7	10	181.47	6.14

Z otrzymanych wyników wywnioskowaliśmy, iż najlepszą parą parametrów k i  $t_{size}$ są wartości5 i 7.

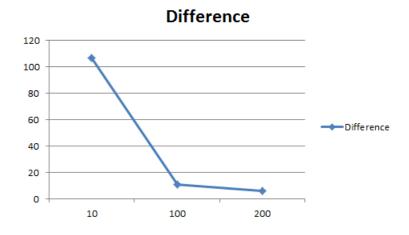
## 5.2 Pełny przebieg dla parametrów k=5 i $t_{size}=7$

#### $5.2.1 \quad n = 40$

$T_d$	Time	Difference
10	24,01	106,56
100	195,63	10,97
200	386,48	5,88



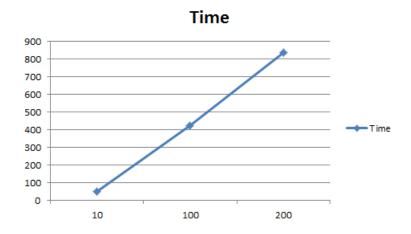
Rysunek 1: Czas rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 



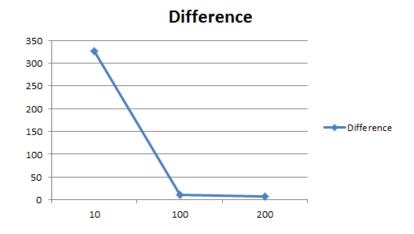
Rysunek 2: Błąd względny rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 

### $5.2.2 \quad n = 50$

$T_d$	Time	Difference
10	51,38	326,49
100	422,22	11,11
200	836,04	7,26



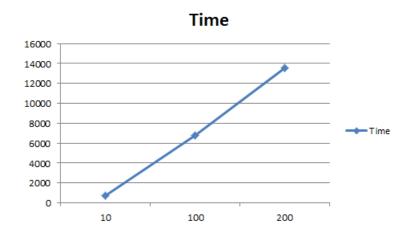
Rysunek 3: Czas rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 



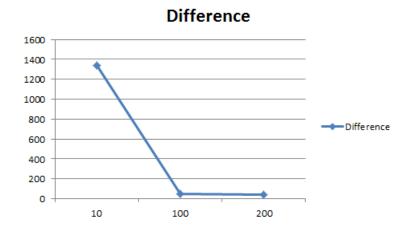
Rysunek 4: Błąd względny rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 

#### $5.2.3 \quad n = 100$

$T_d$	Time	Difference
10	709,64	1338,36
100	6777,35	51,81
200	13555,07	37,12

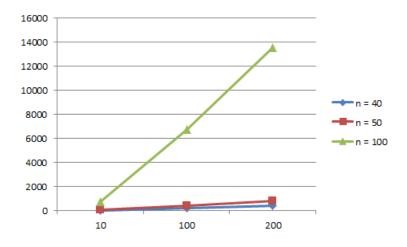


Rysunek 5: Czas rozwiązywania w zależności od parametru  $\mathcal{T}_d$ 

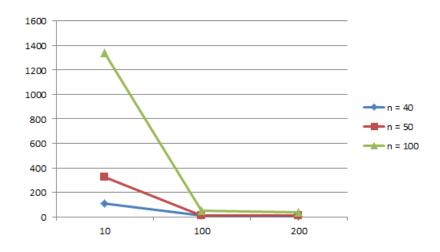


Rysunek 6: Błąd względny rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 

### 5.2.4 Porównanie wszytskich zadań



Rysunek 7: Czas rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 



Rysunek 8: Błąd względny rozwiązywania w zależności od parametru  ${\cal T}_d$ 

### 6 Wnioski

Po przeprowadzeniu analizy wyników testów, jednoznacznie widać, że rozmiar instancji ma znaczący wpływ na czas działania algorytmu. Znaczną część czasu wykonywania algorytmu zajmuje obliczanie funkcji kosztu, której czas jest zależny od rozmiaru instancji. Głównym parametrem, od którego zależna jest dokładność wyniku, a co za tym idzie czas dochodzenia do rozwiązania jest parametr n, określający ilość iteracji. Ważnymi parametrami są również k - zmienna dywersyfikacji oraz  $t_{size}$  - rozmiar listy tabu. Odpowiednio dobrane parametry wraz z czynnikiem losowym minimalizują podatność algorytmu na zapętlenie w lokalnym minimum.

Algorytm tabu search pozwala na znalezienie przybliżonego rozwiązania problemu sNPh. Wiąże się to jednak z koniecznością dobrania odpowiednich parametrów, co nie jest zadaniem łatwym. W miarę poprawy wyników poprzez dobierane parametry, wzrasta czas wykonania algorytmu. W celu obliczenia problemu, musimy odpowiedzieć sobie na pytanie, jak dokładne rozwiązanie nas interesuje i ile czasu możemy na nie poświęcić.