

# Práctica 4. Parte 2. Algoritmos ByB - Backtracking - Problema del viajante de comercio

Noelia Escalera Mejías      Alejandro Menor Molinero  
Javier Núñez Suárez      Adra Sánchez Ruiz  
Jesús Torres Sánchez

25 de mayo de 2019

## 1. Descripción del problema

En este caso, hemos propuesto una solución para el problema del viajante de comercio implementando un algoritmo *Branch and Bound*. Además, hemos ejecutado la versión con técnica de *Backtracking* para comparar la eficiencia entre ambos algoritmos.

## 2. Cotas global y cota local

Para implementar el algoritmo de *Branch and Bound*, necesitamos dos cotas:

Por un lado tenemos la **cota global**, que determina la mínima distancia encontrada hasta el momento para un circuito generado. Si aún no se ha encontrado ninguna solución, estará inicializada de acuerdo a una versión *Greedy* del problema (en este caso, se ha usado la aproximación basada en Inserción).

Por otro lado, también necesitamos una **cota local**, que nos servirá a la hora de comprobar la factibilidad (criterio de poda) y en la extracción de los nodos en la cola, de modo que exploremos antes los nodos más prometedores.

### 2.1. Cálculo de la cota local

La cota local consta de tres sumandos:

- Distancia actual: Para todas las ciudades ya seleccionadas, la suma de la distancia entre ellas (sin cerrar el circuito).
- La distancia mínima entre la última ciudad seleccionada y cualquiera de las ciudades no seleccionadas aún.
- Para cada ciudad no seleccionada, la mínima distancia entre ella y cualquiera de las otras no seleccionadas o la primera ciudad seleccionada.

### 3. Representación de la solución

A la hora de representar el problema, hemos usado un TDA *Solucion*, para implementar nuestro algoritmo de *Branch and Bound* de forma más clara y organizada.

- **Información almacenada en el TDA Solucion:**

- *x*: almacena la solución generada hasta el momento. Se representa por medio de un vector de enteros, de modo que la componente  $x_i$  del mismo será la ciudad  $i$ ésima que visitaremos.
- *n*: es el número de ciudades.
- *distancias*: representadas con una matriz, en la que cada elemento  $d[i][j]$  tiene asociado la distancia entre la ciudad  $i$  y la ciudad  $j$ . Por tanto, deben coincidir  $d[i][j]$  con  $d[j][i]$ .
- *cotaLocal*: contiene la cota local de acuerdo a las ciudades seleccionadas hasta el momento. La hemos descrito con más detalle en la sección anterior.
- *distanciaActual*: es la distancia acumulada para las ciudades ya seleccionadas hasta el momento.
- *ciudadesYaSeleccionadas*: representadas como un vector de booleanos, su componente  $x_i$  será *true* si la ciudad  $i$  está ya seleccionada y por tanto almacenada en el vector *solucion x*.
- **Atributos de clase**
  - *mejorSolución*: es un vector de  $n$  elementos que representa la mejor solución encontrada hasta el momento. Este valor se inicializa a partir de una solución Greedy del problema.
  - *cotaGlobal*: almacena la distancia de la mejor solución descrita en el apartado anterior.

- **Operaciones del TDA Solucion:**

- *Constructor*: realiza una serie de operaciones:
  - Inicializa las variables del TDA a sus valores por defecto. Debemos tener en cuenta que, a la hora de inicializar la matriz *distancias*, el primer elemento es el  $d[1][1]$ , por lo que debemos añadirle una fila y columna basura para poder acceder con índices que empiecen por 1.
  - Seleccionamos en primer lugar la ciudad 0 para no generar soluciones equivalentes y reducir así el número de nodos hoja de  $n!$  a  $(n - 1)!$ .
- *factible()*: únicamente comprueba si la *cotaLocal* es menor que la *cotaGlobal*. No es necesario comprobar si el hijo estaba ya seleccionado o no, ya que esto se garantiza por la implementación de nuestra función *generaHijos()*.

- *generaHijos()*: este método devuelve un vector con todos los hijos del nodo que lo ejecuta, al añadir cualquiera de las ciudades **no seleccionadas** al vector solución. En el caso de que a la solución generada le falte solamente una ciudad (y la primera), se completa con la ciudad en cuestión. Actualizamos correctamente los atributos de los nodos hijos (ciudadesYaSeleccionadas, distanciaActual, cotaLocal, etc...)
- *actualizarCotaLocal()*: Se llama desde *generaHijos()* en caso de que no quede solamente una ciudad más por añadir (como hemos explicado antes), hemos escrito esta función para extraer la lógica del método *generaHijos()* y poder hacer un poco más mantenible el código.
- *esSolucion()*: devuelve si hemos llegado a una solución, es decir, si el tamaño del vector solución coincide con el número de ciudades a explorar. En ese caso, siempre se actualiza la cota global y la mejor solución encontrada. Esto es así, porque en nuestro algoritmo ByB, comprobamos la factibilidad al sacar el nodo de la cola, y antes de llamar a *esSolucion()*. De esta forma, si es factible y es solución, significa que es una solución mejor que la mejor encontrada, ya que en la variable cota local se almacena la distancia real si es un nodo hoja.
- *operator 'menor que'*: necesario para almacenar ordenadamente las soluciones en la cola con prioridad que utilizamos en el algoritmo ByB. Para explorar primero los nodos más prometedores, estos se ordenan en la cola de forma ascendente en función de su cota local.
- *inicializarCotaGlobal*: inicializa la cotaGlobal y la mejorSolucion a mediante una solución Greedy del problema (en nuestro caso, hemos usado la aproximación basada en Inserción).
- *obtenerSoluciónÓptima*: devuelve la solución óptima.

## 4. Algoritmo ByB

El algoritmo Branch and Bound sigue el siguiente esquema:

```
void branchAndBound (Solucion sol){
    set<Solucion> cola;
    cola.insert(sol);
    bool fin = false;

    while (!cola.empty() && !fin){
        Solucion enodo = *cola.begin();
        cola.erase(cola.begin());

        fin = !enodo.factible();
    }
}
```

```

    if (!fin){
        vector<Solucion> hijosDelEnodo =
            enodo.generaHijos();

        for (Solucion hijo : hijosDelEnodo){
            if (hijo.factible()){
                if (!hijo.esSolucion())
                    cola.insert(hijo);
            }
        }
    }
    else
    {
        cout << "elfin" << endl;
    }
}
}

```

## 5. Algoritmo Backtracking VS ByB

## 6. Estudio empírico

Hemos decidido comparar ambos algoritmos ya no solo en implementación, sino también en tiempo. He aquí una comparativa de los tiempos en los distintos mapas:

Mapa	Branch & Bound	Backtracking
Ulysses10	0.0531704	0.831073
Ulysses14	28.1875	283.243
Burma14	1.69153	
Ulysses16	611.917	

También hemos hecho un estudio del número de podas y nodos expandidos en los distintos mapas con el algoritmo Branch & Bound.

Mapa	Nodos expandidos	Tamaño máximo de la cola	Número de podas
Ulysses10	1797	1002	5860
Ulysses14	631219	293139	2920816
Burma14	30627	25991	172553
Ulysses16	11018039	4878674	58457207

Para obtener el número de podas, simplemente hemos usado una variable *npoda* que se incrementa en una unidad cuando encontramos un hijo no factible y que se incrementa en el tamaño de la cola de prioridad cuando encontramos

el mejor nodo de ésta y no es solución.

Para obtener el número de nodos expandidos hemos usado una variable  $n\_nodos$  que se incrementa en una unidad cada vez que exploramos un nuevo nodo.

Por supuesto, también hemos dibujado las diferentes soluciones a los mapas, he aquí los circuitos hallados:

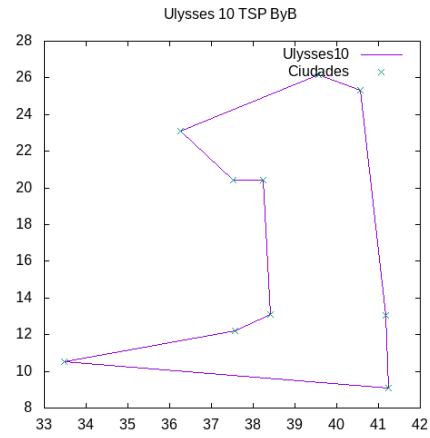


Figura 1: Circuito Ulysses 10 con Branch & Bound

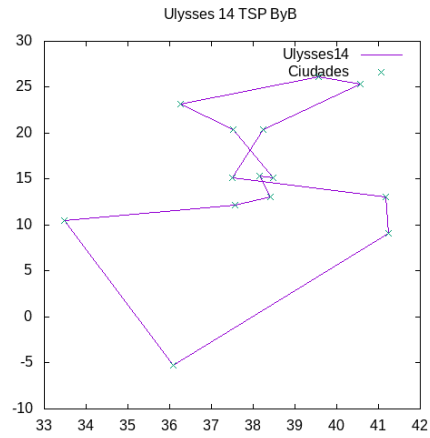


Figura 2: Circuito Ulysses 14 con Branch & Bound

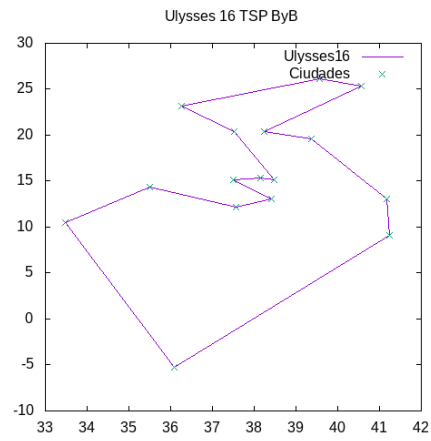


Figura 3: Circuito Ulysses 16 con Branch & Bound

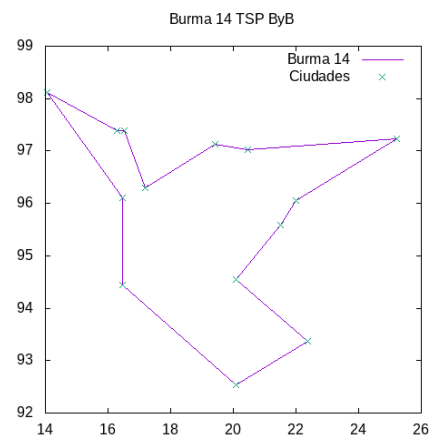


Figura 4: Circuito Burma 14 con Branch & Bound