Introduction

le rapport présenté ici s’inscrit dans le cadre de l’unité d’enseignement « optimisation discrète ». Le thème abordé dans la suite de ce document est basé sur la résolution des problèmes d’un signalement quadratique. Le travail est réalisé en binôme.

Le problème d’assignement quadratique est un problème d’optimisation combinatoire introduit par Koopmans and Beckmann en 1957. C’est un problème d’ordre NP-complet. Il est considéré comme être l’un des problèmes les plus difficiles à résoudre de manière optimale. Le problème est défini dans le contexte suivant : on a un ensemble d’éléments de taille qui doivent être positionnées sur emplacements. La distance entre chaque emplacement est définie par avec . De même, on définit un poids, ou bien un cout, pour relier chacun des éléments, représenté par une matrice avec .

Le problème consiste à trouver la bonne assignation de chacun des éléments par rapport à l’emplacement de tels buts de minimiser la fonction de coût suivante :

où représente la position associée à chacun des éléments . Pour pouvoir stocker toutes ces informations, on utilise des matrices de taille pour pouvoir stocker les distances et les coûts respectivement de cette formule.

La résolution de ce type de problème est assez complexe, et on retrouve des solutions optimales que sur les petits ensembles de tailles . En règle générale on utilise des approches heuristiques développées pour ce type de problème et applications des cas de taille inférieure à 100.

Ressources et ensembles de données

L’étude réalisée ici sera effectuée sur un ensemble de Tai..a uniformément généré et proposé en Taillard:91[[1]](#footnote-1)

Les ensembles utilisés sont de taille variable entre 12 et 100. Ils sont formatés de manière textuelle et brute, avec en première ligne la taille du nombre d’éléments suivi de la matrice des poids, suivie de la matrice des distances.

Le langage choisi pour travailler sur ces données et Java 8.

Les fichiers de données en sortie sont en format CSV pour pouvoir être exploités sur Excel.

Le code implémenté tire profit des calculs multi-Thread.

Nomenclature

avant de réaliser la partie étude des algorithmes sur les différentes instances de TAILLARD. Il convie de spécifier les différents termes utilisés dans la suite du rapport.

Landscape

le terme Landscape est utilisé pour définir les données d’entrée. Elle regroupe la taille des matrices, elle est différente matrice de poids et de coûts. Dans l’implémentation, le Landscape est construit à partir d’un Parser qui s’occupe de lire les fichiers sources. Lorsque les algorithmes sont utilisés le Landscape est passé en paramètre pour appliquer les opérations dessus.

Solution - Order

On désigne solution (Order dans l’implémentation) l’ordre de placement de chacun des éléments par rapport au Landscape d’entrée. Ainsi il y a autant de solutions que de façon possible d’affecter un élément sur chaque emplacement. Une solution est correcte si elle respecte la taille de la Landscape et qu’il apparaisse une seule et unique fois chaque élément à l’intérieur. Pour un Landscape de taille , il y à Solutions. Soit dans le cas de Tai100a de taille , un peu moins de solutions.

Fitness

la fitness est le terme qui désigne le résultat de la fonction objectif spécifiée plus haut. Chaque fitness est calculé à partir d’une solution sur Landscape données. Le but des algorithmes qui suivent dans ce rapport est de trouver la meilleure solution qui minimise la fitness.

Opération

pour calculer et définir les différentes solutions, il faut préalable définir des opérations sur ces ensembles. Une opération consiste à modifier une solution pour en obtenir une différente. Dans la suite du rapport on utilisera principalement la permutation qui échange de place deux éléments dans une solution.

Voisinage

en défini voisinage l’ensemble des solutions qui sont issues de différentes opérations à partir d’une solution source. Le nombre de voisins associés à une solution dépend donc des opérations que l’on effectue sur cette même solution. Dans l’implémentation détaillée dans ce rapport, la génération du voisinage est définie par des méthodes mapping.

Mapping

le terme mapping défini ici le lien entre les solutions, le voisinage, et des opérations. Le principe consiste à définir des méthodes qui sont appliquées à une solution, suivant différentes opérations pour générer une liste de solutions, qui constitueront le voisinage à cette solution d’entrée.

Algorithme

« Un **algorithme** est une suite finie et non ambiguë d’opérations ou d'instructions permettant de résoudre une classe de problèmes »

Wikipedia, 2019

pour résoudre le problème donné, différents algorithmes sont utilisés dans cette implémentation. Elles implémentent tous les mêmes structures ce qui permet d’avoir une meilleure souplesse dans l’implémentation du code, et de respecter des normes d’entrée de sortie quant à l’exécution de code.

Benchmark

en défini par le terme « benchmark » une série de tests comprenant plusieurs paramètres d’entrée pour pouvoir réaliser une étude approfondie de l’utilisation des algorithmes sur les problèmes donnés. L’utilisation de benchmark permet l’automatisation des algorithmes et ainsi pouvoir générer énormément de résultats dans le but de pouvoir les comparer. Il est ainsi possible de définir des benchmark avec différents algorithmes, différents paramètres, sur des Landscape différents.

Dans la suite de ce rapport ce sera sur ces benchmark que seront basés les différents graphiques utilisés et interprétations.

Algorithmes utilisés

Pour répondre aux problèmes d’assignement quadratique, il existe déjà de nombreux algorithmes qui ont fait leurs preuves dans ce type de problème. Quatre algorithmes sont utilisés et implémentés dans le cadre de ce travail : la marche aléatoire, la méthode Hill-Climbing, le recuit simulé et la méthode Tabou.

La marche aléatoire

Dans un premier temps, l’algorithme de marche aléatoire est implémenté dans le but de trouver naïvement une solution en itérant énormément de fois de manière aléatoire sur l’ensemble des Landscape et de calculer la meilleure fitness. L’algorithme prend donc uniquement un nombre maximal d’itérations comme paramètres.

L’algorithme commence par tirer aléatoirement une solution est défini cette solution comme étant la meilleure et conserve sa fitness. Puis on tire aléatoirement un seul voisin de cette solution, s’il a une meilleure fitness que celle trouvée précédemment alors on le définit comme étant la meilleure solution et en conserve sa fitness. Quelque soit sa fitness la solution – est considéré comme étant la nouvelle solution actuelle l’algorithme est réitéré à partir de cette solution. La boucle d’itérations s’arrête lorsque le nombre maximal d’itérations définies est atteint.

L’algorithme a une complexité linéaire étant donné qu’il effectue très exactement le nombre d’itérations qui lui est demandé. Il n’y a aucune recherche de meilleurs voisins ni d’historique des voisins parcourus.

la méthode Hill-Climbing

la méthode Hill-Climbing consiste à trouver un minimum local. Algorithmes implémentés ici tirent au hasard une solution dans le Landscape, puis itère sur les voisins de cette solution pour trouver lequel a la meilleure fitness par rapport à la solution actuelle. Le meilleur voisin est considéré comme étant la nouvelle solution sur laquelle itèrer , puis lorsqu’aucun voisin n’améliore la fitness actuellement trouver on définit cette solution comme étant un minimum local. On compare la fitness de ce minimum local avec la fitness d’une meilleure minimum locale trouver sur l’ensemble de l’algorithme. L’algorithme prend en entrée un nombre maximal d’itérations. Une fois que le nombre maximal d’itérations est atteint, on considère comme solution du Landscape, le meilleur minimum local trouvé.

On notera qu’une légère variante a été implémentée également, car pour les grandes dimensions de TAILLARD, le nombre de voisins à une solution est extrêmement grand et comparer chacune de leur fitness prend du temps, tout comme le fait d’attendre de trouver un minimum local pour arrêter une itération de l’algorithme. En effet comme la taille du Landscape est très grande, la complexité de l’algorithme explose. Il a donc été rajouté un paramètre qui permet de définir le nombre de pourcentages de voisins que l’on souhaite tester avant de considérer une prochaine itération. Cela permet donc de tester par exemple 5 % des voisins de chaque solution.

La méthode du recuit simulé

le recuit simulé est une méthode inspirée de la thermodynamique qui consiste à trouver un meilleur arrangement en s’autorisant quelquefois dégradé la solution pour sortir des minimums locaux. Contrairement à la méthode Hill-Climbing définit juste au-dessus, grâce à paramètres fictifs, la température, on s’autorise occasionnellement à effectuer de l’exploration sur de mauvais voisins dans le but de sortir rapidement d’un minimum local pour en trouver un autre potentiellement meilleur. L’idée consiste à fixer une température initiale suffisamment grande pour s’autoriser à dégrader la solution trouvée dès les premières itérations, puis de réduire la température par un facteur avec . Ainsi au fur et à mesure que la température diminue, l’algorithme tend à trouver le meilleur minimum local sur la zone testée.

L’algorithme prend donc en paramètres une solution initiale, une température initiale, et un nombre de mouvements sur les voisins réalisables avant de procéder à la prochaine itération sur la température.

L’implémentation de l’algorithme est basée sur celui étudié en cours. Toutefois, la variation de musique dans le temps n’a pas été prise en compte.

1. [Taillard:91]

   E.D. TAILLARD. Robust tabu search for the quadratic assingnment problem. Parallel Computing, 17:443-455, 1991. [↑](#footnote-ref-1)