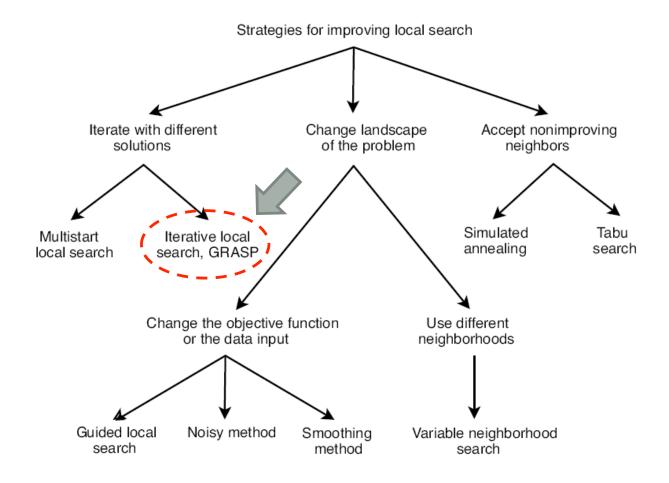
# Tópicos Especiais em Otimização

#### **GRASP**

Autora do material:

Prof. Luciana Brugiolo Gonçalves

Professora: Adria Lyra adrialyra@ufrrj.br



[Talbi]

- Roteiro
  - GRASP
    - Fase 1: Construção
    - Fase 2: Busca Local
  - Aperfeiçoando...
    - Construtivos Alternativos
    - GRASP Reativo
    - GRASP+PR e GRASP+evPR
    - GRASP Híbrido

#### Greedy Randomized Adaptive Search Procedure

Operations Research Letters 8 (1989) 67-71 North-Holland

# A PROBABILISTIC HEURISTIC FOR A COMPUTATIONALLY DIFFICULT SET COVERING PROBLEM \*

Thomas A. FEO
The University of Texas, Austin, TX 78712, USA

Mauricio G.C. RESENDE

University of California, Berkeley, CA 94720, USA



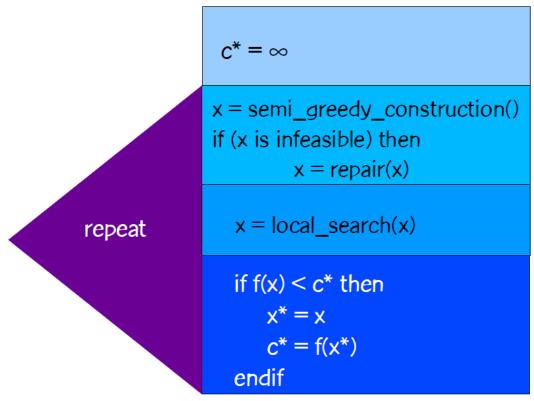
- Greedy Randomized Adaptive Search Procedure
  - Trabalhos relacionados
    - random multistart local search [e.g. Lin & Kernighan, 1973]
    - semi-greedy heuristics [e.g. Hart & Shogan, 1987]

Procedimento iterativo ou multi-start que combina

- Fase de Construção
  - Iterativamente, constrói uma solução, inserindo um elemento por vez.
- Fase de Busca Local
  - Analisar a vizinhança da solução construída até identificar um ótimo local.

MaxIter

GRASP - Algoritmo Básico



[MResende]

http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasp-

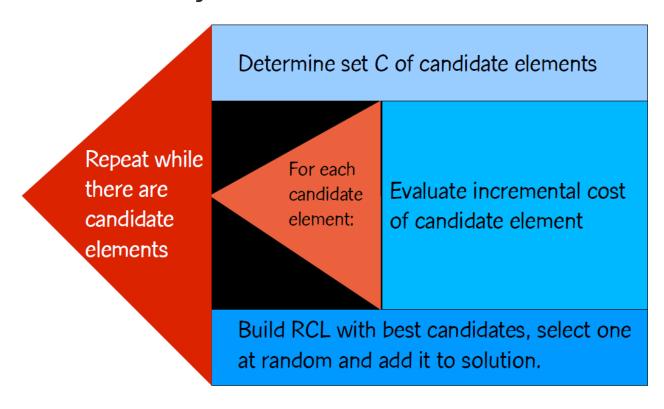
#### Fase de Construção

- Procedimento iterativo onde uma solução viável é construída acrescentando-se um elemento por vez.
- Em cada iteração
  - Utilizando uma função gulosa, avaliar o benefício de incluir cada elemento na solução e ordenar os elementos;
  - Criar uma lista restrita com os elementos melhor avaliados;
  - De forma aleatória, selecionar um elemento da lista restrita;
  - Na próxima iteração, a/o função/problema é "adaptada" considerando o novo panorama (inclusão do último elemento).

- Fase de Construção:
  - Características
    - Gulosa
    - Aleatória
    - Apadtativa
  - Necessário definir:
    - Solução como conjunto de elementos
    - Função de avaliação
    - Parâmetro de aleatoriedade (α)

- Fase de Construção
  - Procedimento iterativo onde uma solução viável é construída acrescentando-se um elemento por vez.
  - Em cada iteração
    - Utilizando uma função gulosa, avaliar o benefício de incluir cada elemento na solução e ordenar os elementos;
    - Criar uma lista restrita com os elementos melhor avaliados;
    - De forma aleatória, selecionar um elemento da lista restrita;
    - Na próxima iteração, a/o função/problema é "adaptada" considerando o novo panorama (inclusão do último elemento).

Fase de Construção



[MResende]

http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasp-

- Fase de Construção
  - Elementos na lista restrita de candidatos
    - Baseado na Cardinalidade
      - p elementos melhor avaliados (α \* #candidatos);
    - Baseada na Qualidade
      - Parâmetro  $\alpha$  define a qualidade dos elementos a serem inseridos na lista restrita;
      - Considerando  $c_{min}$  e  $c_{max}$  o valor mínimo e máximo, respectivamente, da função de avaliação para os candidatos, na LRC são inseridos os elementos e cuja função de avaliação c(e) esteja no intervalo:

$$c_{min} \leq c(e) \leq c_{min} + \alpha (c_{max} - c_{min})$$

$$\begin{cases} \alpha = 0 \rightarrow \text{guloso} \\ \alpha = 1 \rightarrow \text{totalmente aleatório} \end{cases}$$

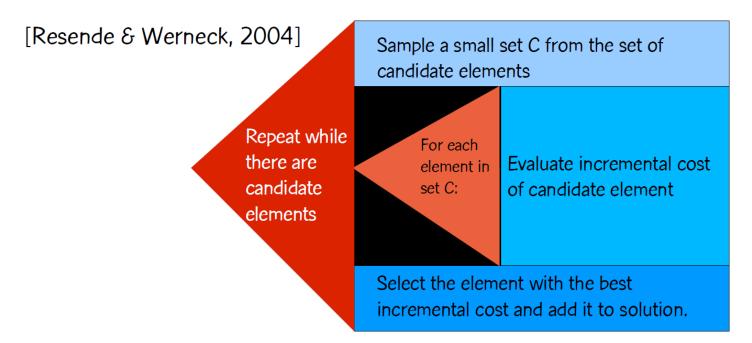
- Fase de Busca Local
  - Fase de construção não necessariamente leva a uma solução ótima local.
  - Na maioria das vezes, a fase de busca local pode melhorar a solução.

- Benefícios
  - Fácil de implementar;
    - A partir de um algoritmo construtivo e um procedimento de busca local;
  - Poucos parâmetros
    - Fator de aleatoriedade: α
    - Número de iterações

 Incrementando/Aperfeiçoando/Evoluindo a versão básica do GRASP

- GRASP\*\*
  - Construtivos alternativos;
  - Uso de filtros:
  - Inserir algum tipo de memória;
  - Ajuste automático do parâmetro de aleatoriedade;
  - Paralização do algoritmo.

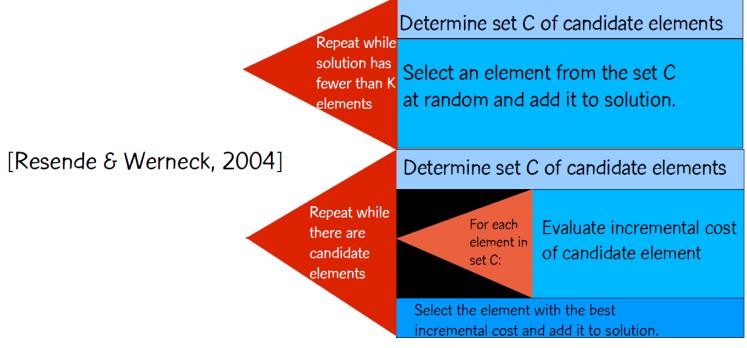
- GRASP\*\*
  - Construtivos alternativos



[MResende]

http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasp-

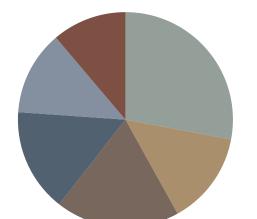
- GRASP\*\*
  - Construtivos alternativos



[MResende]

http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasp-

- GRASP\*\*
  - Construtivos alternativos Roleta
    - [Bresina, 1996]
    - Na versão tradicional, todos os elementos da lista restrita possuem a mesma chance de serem escolhidos;
    - Nesta proposta, a probabilidade de escolha varia de acordo com a avaliação de cada candidato.



- GRASP\*\*
  - Construtivos alternativos Custos alterados
    - [ Ribeiro, Uchoa, & Werneck, 2002];
    - Aplicar uma perturbação, introduzir algum tipo de ruído nos custos antes de aplicar uma heurística de construção.

- GRASP\*\*
  - Uso de filtros:
    - Construir um conjunto de soluções e aplicar BL apenas na melhor delas;
    - A cada solução construída, aplicar algum critério de aceitação. Somente aplicar BL nas soluções aceitas.

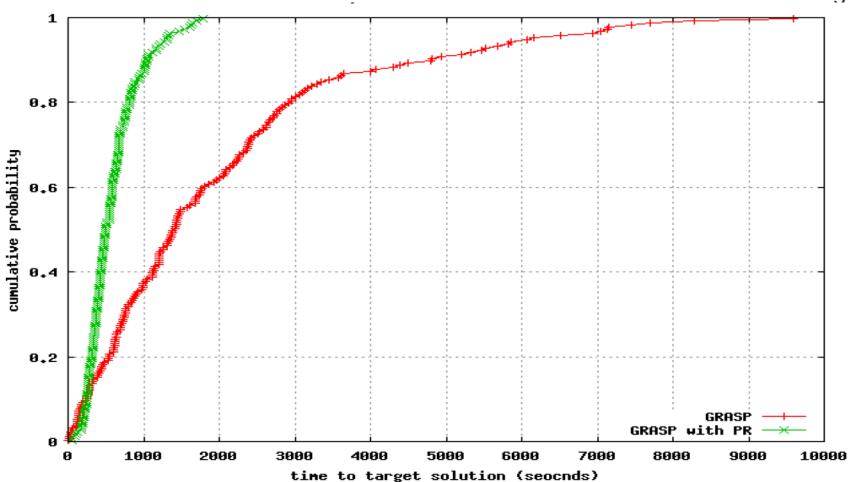
#### GRASP com memória

- Etapa de construção
  - Como a intensificação da Busca Tabu;
  - Identificar atributos presentes nas melhores soluções e "incentivar ou forçar" a presença destes atributos nas próximas soluções
  - Memória de médio prazo → Conjunto soluções elite.

- GRASP com memória
  - Pós Busca Local
    - Path relinking (Reconexão por caminhos)
      - Estratégias de acionamento
        - Em cada iteração utilizando a solução da iteração atual e uma solução do conjunto elite;
        - Após as iterações do GRASP, aplicar PR entre todas as soluções do conjunto elite;

#### GRASP com memória

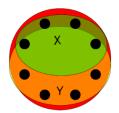
- Pós Busca Local
  - Path relinking



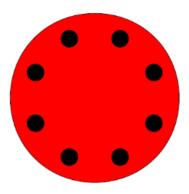
[Mresende] http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasp-pr.pdf

- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)
    - Resende & Werneck, 2004, 2006
    - Pode ser utilizado como um procedimento de intensificação, ou como método de pós otimização;
    - Aplicado sobre um conjunto de soluções;
    - Aprimora as soluções de forma a ter um conjunto com soluções ainda melhores.

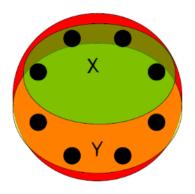




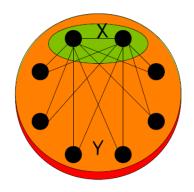
- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)
    - População inicial (P₀) → Pool de soluções elite
    - Inicialmente:
      - Conjunto X: Pequeno e com as melhores soluções (1 ou 2 soluções);
      - Conjunto Y: Todo o conjunto de soluções.



- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)
    - População inicial (P₀) → Pool de soluções elite
    - Inicialmente:
      - Conjunto X: Pequeno e com as melhores soluções (1 ou 2 soluções);
      - Conjunto Y: Todo o conjunto de soluções.

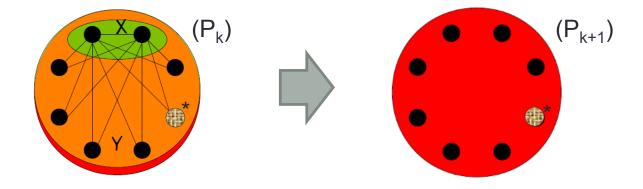


- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)
    - População inicial (P₀) → Pool de soluções elite
    - Aplicar PR entre todos os pares (x,y) de soluções elite onde x ∈ X e y
       ∈ Y
    - A solução resultante z = PR(x,y) é candidata a integrar a próxima população;
    - Regras para inclusão na próxima população é a mesma para PR

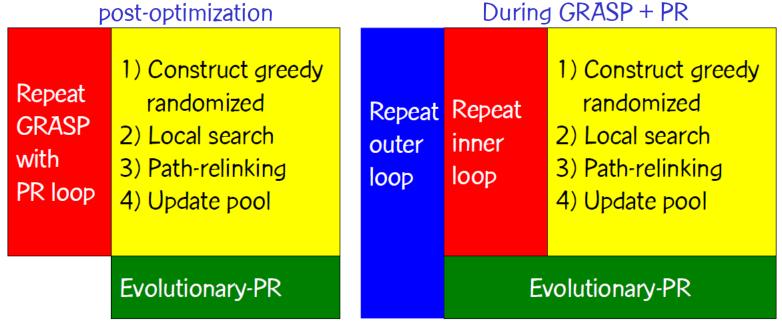


- ou z é melhor que a melhor solução
- ou z é melhor que a pior e suficientemente diferente as demais.

- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)
    - O algoritmo termina quando a melhor solução população atual possui o mesmo valor da melhor solução da população anterior.

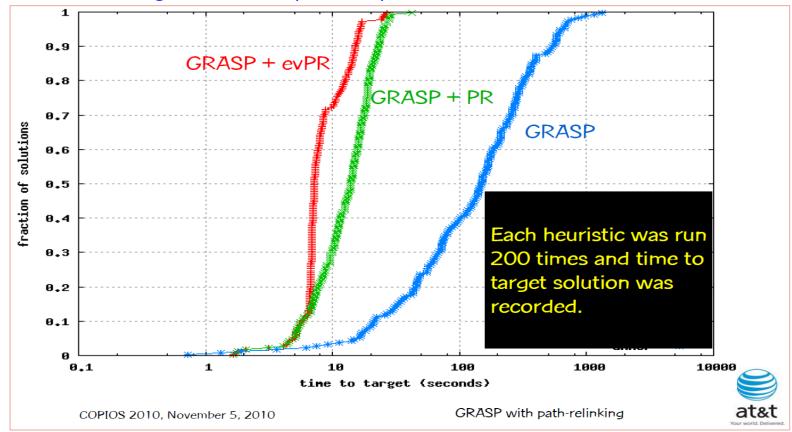


- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)

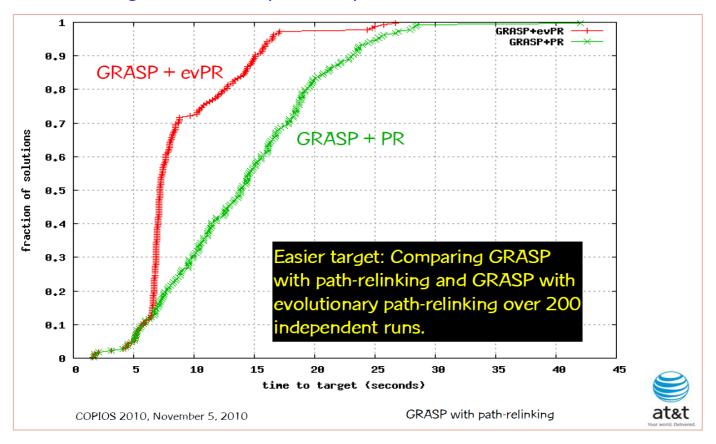


Fonte: http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasp-pr.pdf

- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)



- GRASP com memória
  - Path relinking Evolutivo (EV-PR)



- GRASP++
  - Opções de seleção do parâmetro α
    - Valor Fixo
      - Resultado vai depender do problema e do tamanho da instância;
    - Em cada iteração do GRASP, seleção aleatória do parâmetro
      - Conjunto discreto de valores  $[\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, ..., \alpha_m]$
      - Mesma probabilidade de seleção.
    - GRASP Reativo

- GRASP++
  - GRASP Reativo [ Prais & Ribeiro (2000) ]
    - Conjunto discreto de valores  $[\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, ..., \alpha_m]$
    - Probabilidade de escolha de  $\alpha_m$  é  $p_m$
    - Ajuste adaptativo da probabilidade, favorecendo valores de α que produziram melhores resultados.

- GRASP++
  - GRASP Reativo [Prais & Ribeiro (2000)]
    - Conjunto discreto de valores  $[\alpha_1, \alpha_2, \alpha_3, ..., \alpha_m]$
    - Inicialmente  $p_i = 1/i$ , para  $i = \{1, 2, ..., m\}$
    - Probabilidade ajustada a cada k iterações
      - Considerando:
        - f(s\*) o valor custo da melhor solução;
        - A<sub>i</sub> média das soluções obtidas com α<sub>i</sub>;
      - A cada k iterações, atualizar probabilidade (prob. minimização):
        - $q_i = f(s^*) / A_i$
        - $p_i = q_i / i$

- GRASP++
  - Busca Local
    - Utilização de outras metaheurísticas na etapa de busca local do GRASP.
    - Exemplo: ILS, Tabu, Simulated Annealing entre outras que ainda serão vistas.

- Critério de parada
  - Número máximo de iterações (original);
  - Tempo de execução (comparação de diferentes abordagens);
  - Solução alvo (ttt plot);
  - •

- GRASP Paralelo
  - Paralelização simples e direta
     Dividir as iterações para os processadores disponíveis.

# Dúvidas

Perguntas ou comentários?



Luciana Brugiolo Gonçalves Ibrugiolo@ufv.br

### Referências

- EL-GHAZALI TALBI. Metaheuristics: From Design to Implementation, Wiley, 2009.
- Mauricio Resende AT&T
  - http://mauricio.resende.info/MiniCursoGRASP.pdf
  - http://www2.research.att.com/~mgcr/talks/2010-11-copios2010-grasppr.pdf