# Модель QUBO для оптимизации проблемы маршрутизации транспортных средств

# Морев Георгий $M\Phi TU$

#### I. Введение

Задача маршрутизации транспортных средств (VRP) [1] является базовой NP-полной математической задачей, связанной с оптимизацией планирования, логистики и транспортировки. Цель состоит в том, чтобы спланировать поездки на транспортных средствах для максимально эффективного обслуживания заданного количества клиентов. Благодаря недавнему интересу к квантовым отжиговым машинам, которые стали коммерчески доступными компанией D-Wave Systems Inc. [2], исследование VRP как квадратичная безусловная бинарная оптимизация (QUBO) стало очень важным, особенно в попытке достичь квантово-механической оптимизации реальных проблем. Также стоит отметить, что в данной статье будет рассматриваться более обобщенная версия задачи, а именно MDCVRP (Multi-depot capacitated vehicle routing problem), то есть у каждой машины будет грузоподъёмность, будет несколько складов и количество ресурсов на каждом складе будет ограничено.

## II. Постановка задачи

Пусть G=(V,E) - полный граф, где  $V=\{1,...,n\}$  — набор вершин, представляющих п местоположений клиентов, также будут k вершин, являющиеся складами, E — набор неориентированных рёбер. У каждого ребра  $(i,j)\in E, i\neq j$  есть неотрицательная стоимость  $D_{ij}$ . Эта стоимость может, например, представлять (географическое) расстояние между двумя клиентами i и j. Кроме того, предположим, что на складе размещено  $m_k$  транспортных средств с вместимостью  $Q_k$ . Кроме того, каждый клиент имеет определенный спрос  $q_i$ . МDCVRP состоит из поиска набора маршрутов транспортных средств, таких что:

- все маршруты начинаются и заканчиваются на депо
- каждый клиент в V посещается ровно один раз ровно одним транспортным средством
- Для каждого маршрута сумма спросов клиентов не превышает вместимости транспортного средства
- Для каждого склада сумма спросов клиентов на пути машин, привязанных к этому складу не превышает вместимости склада
- сумма стоимостей всех маршрутов минимальна с учетом ограничений, указанных выше

### III. Модель QUBO

Модель QUBO (Quadratic Unconstrained Binary Optimization) описывает задачу оптимизации в виде квадратичной формы:

$$H(x) = \sum_{1 \leq i \leq j \leq N} Q_{ij} x_i x_j = x^T Q x \tag{1} \label{eq:1}$$

, где:

- x вектор бинарных переменных (0 или 1),
- Q симметричная матрица коэффициентов размера  $N \times N$ .

QUBO минимизирует гамильтониан H(x), который соответствует энергии системы.

#### IV. Модель

#### А. Параметры

Определим параметры, которые мы будем использовать:

- Задаваемые параметры
  - Т Множество всех клиентов
  - ▶ D Множество всех складов
  - ullet K множество всех машин
  - $D_{ij}, (i, j \in T)$  расстояние между клиентами
  - $D_{di}, (d \in D, i \in T)$  расстояние между клиентами и складами
  - $V_d, (d \in D)$  Количество товаров на складе
  - $Q_k, (k \in K)$  Вместимость машины
  - $q_i, (i \in T)$  Количество товаров необходимое клиенту
  - ►  $y_{kd}, (k \in K, d \in D)$  1, если машина k стоит на склапе d
- Оптимизируемые параметры
  - $x_{ijk}, (i,j\in T, k\in K)$  1, если машина k поедет к клиенту j после клиента i
  - $u_{ik}$  1, если машина k посетит клиента i первым
  - $n_{ik}$  1, если машина k посетит клиента i последним

#### В. Целевые функции и ограничения

*Целевая функция:* Функия описывающая издержки для передвижения всех машин. Данную функцию мы хотим минимизировать.

$$\begin{split} \text{Min: } \sum_{k \in K} \sum_{i \in T} \sum_{j \in T} D_{ij} x_{ijk} + \sum_{k \in K} \sum_{i \in T} \sum_{d \in D} D_{id} u_{ik} y_{kd} \\ + \sum_{k \in K} \sum_{i \in T} \sum_{d \in D} D_{id} n_{ik} y_{kd} \end{split} \tag{2}$$

Ограничение 1: Нельзя поехать к тому же покупателю.

$$\forall i \in T, \forall k \in K: \ x_{iik} = 0 \tag{3}$$

Ограничение 2: К каждому покупателю должна приехать ровно одна машина.

$$\forall i \in T: \sum_{k \in K} \sum_{j \in T} x_{jik} + \sum_{k \in K} u_{ik} = 1 \tag{4}$$

Ограничение 3: От каждого покупателя должна уехать ровно одна машина.

$$\forall i \in T: \sum_{k \in K} \sum_{j \in T} x_{ijk} + \sum_{k \in K} n_{ik} = 1$$
 (5)

Ограничение 4: Каждая машина должна отъехать ровно с одного склада.

$$\forall k \in K: \ \sum_{i \in T} u_{ik} = 1 \tag{6}$$

Ограничение 5: Каждая машина должна приехать ровно на один склад.

$$\forall k \in K: \ \sum_{i \in T} n_{ik} = 1 \tag{7}$$

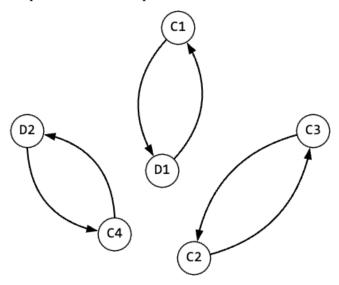
Ограничение 6: "Целостность маршрута". Если машина приехала к покупателю, то она должна уехать от него.

$$\forall k \in K, \forall i \in T$$
:

$$u_{ik} + \sum_{j \in T} x_{jik} - n_{ik} - \sum_{p \in T} x_{ipk} = 0 \tag{8}$$

Ограничение 7: У машин не должно быть возможности иметь на своем маршруте цикл из городов, который они не посещают.

Пример, удовлетворяющий ограничениям который мы хотим запретить.



Например, представим сценарий, когда дано 2 склада  $D_1,D_2$ , в каждом из которых по 1 машине,  $V_1$  на  $D_1$  и  $V_2$  на  $D_2$ . Пусть также есть 4 покупателя:  $C_i, i=1...4$ . Потенциально маршруты могли распределиться так:

• Для 
$$V_1:\ D_1 o C_1 o D_1, C_2 o C_3, C_3 o C_2$$

• Для 
$$V_2: D_2 \to C_4 \to D_2$$

• Для  $V_1: D_1 \to C_1 \to D_1, C_2 \to C_3, C_3 \to C_2$ • Для  $V_2: D_2 \to C_4 \to D_2$ Данные маршруты удовлетворяют всем ограничениям, наложенным выше, но не являются правильными потому что в цикл из покупателей  $C_2, C_3$  никто никогда не заедет.

Обозначим за  $\mathbb{P}(T)$  - множество всех подмножеств T, тогда необходимо наложить ограничение:

$$\forall S \in \mathbb{P}(t), 2 \leq |S| \leq |T|: \ \sum_{k \in K} \sum_{i,j \in S} x_{ijk} \leq |S| - 1 \ (9)$$

Ограничение 8: Суммарное количество продуктов, доставленное покупателям не должно превышать вместимости машины

$$\forall k \in K: \sum_{i \in T} \sum_{i \in T} q_i x_{ijk} + \sum_{i \in T} q_i n_{ik} \le Q_k \qquad (10)$$

Ограничение 9: Суммарное количество продуктов, доставленное покупателям с каждого склада не должно превышать его вместимости.

$$\forall d \in D$$

$$\sum_{k \in K} y_{kd} \left( \sum_{i \in T} \sum_{j \in T} q_i x_{ijk} + \sum_{i \in T} q_i n_{ik} \right) \le V_d \tag{11}$$

Замечание: при реализации стоит создать фиктивные оптимизируемые параметры  $u_{0k}$  и  $n_{0k}$ , которые будут равны 1 в случае, если машине не надо никуда ехать.

#### С. Гамильтониан задачи

Общий подход:

Для ограничений вида  $\sum_{i=1}^{n_x} A_i x_i = b$ , где  $x_i$  - iый оптимизируемый параметр, Гамильтониан будет записан как  $\left(\sum_{i=1}^{n_x}A_ix_i-b\right)^2$  Для ограничений вида  $\sum_{i=1}^{n_x}A_ix_i\leq b$ , чтобы

представить модель QUBO придется снчала представить ограничение в виде равенства [3]. Это можно сделать путем введения резервных переменных, и записать Гамильтониан в виде  $\left(\sum_{i=1}^{n_x}A_ix_i+\sum_{j=0}^{n_\lambda}2^\lambda\lambda_j-b\right)^2$ , где  $n_{\lambda} = \lceil \log_2(b+1) \rceil$ .

Гамильтониан целевой функции:

$$H_{O} = \sum_{k \in K} \sum_{i \in T} \sum_{j \in T} D_{ij} x_{ijk} + \sum_{k \in K} \sum_{i \in T} \sum_{d \in D} D_{id} u_{ik} y_{kd} + \sum_{k \in K} \sum_{i \in T} \sum_{d \in D} D_{id} n_{ik} y_{kd}$$

$$(12)$$

Ниже приведены члены Гамильтониана  $H_{C_i}$ , которые представляют і-ое ограничение, приведенное выше.

$$H_{C_1} = B \sum_{i \in T} \sum_{k \in K} (x_{iik}) \tag{13}$$

$$H_{C_2} = B \sum_{i \in T} \left( 1 - \left( \sum_{k \in K} \sum_{j \in T} x_{jik} + \sum_{k \in K} u_{ik} \right) \right)^2$$
 (14)

$$H_{C_3} = B \sum_{i \in T} \left( 1 - \left( \sum_{k \in K} \sum_{j \in T} x_{ijk} + \sum_{k \in K} n_{ik} \right) \right)^2$$
 (15)

$$H_{C_4} = B \sum_{k \in K} \left( 1 - \left( \sum_{i \in T} u_{ik} \right) \right)^2 \tag{16}$$

$$H_{C_5} = B \sum_{k \in K} \left( 1 - \left( \sum_{i \in T} n_{ik} \right) \right)^2 \tag{17}$$

$$\begin{split} H_{C_6} &= B \sum_{i \in T} \sum_{k \in K} \Biggl( u_{ik} + \sum_{j \in T} x_{jik} \\ &- n_{ik} - \sum_{i \in T} x_{ijk} \Biggr)^2 \end{split} \tag{18}$$

$$\begin{split} H_{C_7} &= B \sum_{S \in \mathbb{P}(T)2 \leq |S| \leq |T|} \left( \sum_{k \in K} \sum_{i,j \in S} x_{ijk} \right. \\ &+ \left. \sum_{l=0}^{\lceil \log_2(|S|) \rceil} 2^l \lambda_{lS} - |S| + 1 \right)^2 \end{split} \tag{19}$$

$$\begin{split} H_{C_8} &= B \sum_{k \in K} \Biggl( \sum_{i \in T} \sum_{j \in T} q_i x_{ijk} + \sum_{i \in T} q_i n_{ik} \\ &+ \sum_{l=0}^{\lceil \log_2(Q_k+1) \rceil} 2^l \lambda_{lk} - Q_k \Biggr)^2 \end{split} \tag{20}$$

$$\begin{split} H_{C_9} &= B \sum_{d \in D} \Biggl( \sum_{k \in K} y_{kd} \Biggl( \sum_{i \in T} \sum_{j \in T} q_i x_{ijk} + \sum_{i \in T} q_i n_{ik} \Biggr) \\ &+ \sum_{l = 0}^{\lceil \log_2(V_d + 1) \rceil} 2^l \lambda_{ld} - V_d \Biggr)^2 \end{split} \tag{21}$$

 $\Gamma$ де B - большая константа, обозначающая штраф, который возникнет при нарушении ограничений.

Тогда Гамильтониан данной задачи получился равен:

$$H_F = H_O + \sum_{i=1}^{9} H_{C_i} \tag{22}$$

# V. Реалмзация

Для нас удобно, что это уже задача минимизации. В данном случае QUBO-матрица получается при помощи явного раскрытия скобок в выражении для стоимости. Можно заметить, что в этом случае получаем также элементы 0-й степени, но формат QUBO-матрицы такого не предусматривает. Но во-первых, в данном случае легко можем определить разницу между  $X^TQX$  и минимумом  $H_F$ , а во-вторых, для нас это не столь важно — нам нужно решение, а значение энергии/функции стоимости получается без каких-либо проблем за полиномиальное время. [4]

Для того, чтобы не усложнять реализацию, было написано решение задачи MDVRP, то есть мы не учитываем ограничения 8-9 (на вместимость складов и грузоподъёмность курьеров).

Реализация на Python

#### VI. Оптимизации

Можно заметить, что количество оптимизируемых параметров можно оценить как  $O(2^{|T|})$ , где T -множество всех клиентов, т.к. нам нужно выполнить ограничение 7, которое запрещает иметь цикл, не пересекающийся с путем, то есть есть ограничение на каждое подмножество размера больше 2, количество которых оценивается как  $O(2^{|T|})$ .

Для более оптимального решения предлагается воспользоваться Формулой Миллера-Такера-Землина [5].

Основная её идея заключается в том, чтобы поставить в соответсвие каждому клиенту оптимизируемую переменную  $t_i \in \mathbb{N}_0$  и поддерживать инвариант:

$$\forall k \in K, \forall i, j \in T : x_{ijk} = 1 \rightarrow t_i < t_j \tag{23}$$

Таким образом количество оптимизируемых параметров для данного ограничения снизится с  $2^{|T|}$  бинарных до |T| целочисленных, которые будут задавать  $t_i$  и |T|\*|T|\*|K| целочисленных для сведения неравенства к матрице QUBO.

Цикл в таком случае невозможен, так как на цикле можно найти такой путь, который пройдет дважды по одной вершине, но тогда инвариант о том, что при переходе к следующей вершине её параметр t увеличивается.

Заметим, что для любого расположения вершин на маршруте можно найти такие параметры  $t_i$ , что  $\forall i \in T: t_i < |T|.$ 

Необходимо обойти все маршруты начиная с каждого из складов и поставить в соответствие каждому городу число от 0 до |T|-1 по возрастанию в порядке обхода.

Ограничение 10: У машин не должно быть возможности иметь на своем маршруте цикл из городов, который они не посещают (оптимальная версия).

Требуемое ограничение можно записать следующим образом:

$$\forall i,j \in T: t_i - t_j \leq \begin{cases} -1, \text{ если } \sum_{k \in K} x_{ijk} = 1 \\ |T| - 1, \text{ иначе} \end{cases} \tag{24}$$

Проведем преобразования, чтобы описать данное ограничение Гамильтонианом.

$$\forall i,j \in T: t_i - t_j \leq -1 + |T| \left(1 - \sum_{k \in K} x_{ijk}\right) \quad (25)$$

Тогда запишем Гамильтониан, выразив оптимизируемую переменную через бинарные следующим образом:  $t_i = \sum_{l=0}^{\lceil \log_2(t_i+1) \rceil} t_{li}$  используя уже известное сведение [3]:

$$\begin{split} H_{C_{10}} &= B \sum_{i,j \in T} \left( \sum_{l=0}^{\lceil \log_2(|T|+1) \rceil} 2^l t_{li} - \sum_{l=0}^{\lceil \log_2(|T|+1) \rceil} 2^l t_{lj} \right. \\ &+ \left. \sum_{l=0}^{\lceil \log_2(2(|T|+1)) \rceil} 2^l \lambda_{l_{ij}} + |T| \sum_{k \in K} x_{ijk} - |T| + 1 \right)^2 \end{split} \tag{26}$$

Таким образом, теперь можно использовать ограничение 10 вместо ограничения 7.

# VII. Методы решения на классическом компьютере

## А. Полный перебор

Для каждой из машин рекурсивно переберем количество клинетов, которые будут к ней относиться и также рекурсивно выбираем количество тех клиентов, которые относятся к текущей машине, передаваая оставшихся клиентов следующим машинам, затем после того, как зафиксировано, какая машина обслуживает какой набор клиентов возьмем декартово произведение между всеми возможными перестановками для каждой машины.

*Пример:* Хотим разделить 3 клиентов между 2 машинами

- Первая машина обслуживает 0 клиентов  $\to$  вторая 3 клиентов
- Добавить к ответам все перестановки ({}, {1, 2, 3})
- Ответ: ((), (1, 2, 3))

- Первая машина обслуживает 1 клиента ightarrow вторая -
- — Ответ: ((1), (2, 3))

- Первая машина обслуживает 2 клиентов  $\to$  вторая 1 клиента

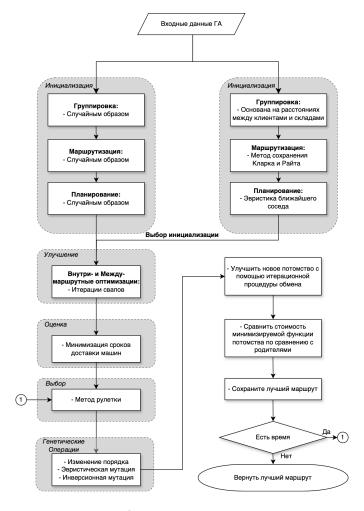
- Первая обслуживает  $\{1, 3\} \to$  добавить к ответам все перестановки  $(\{1, 3\}, \{2\})$

- Первая обслуживает {2, 3} → добавить к ответам все перестановки ({2, 3}, {1})
- Ответ: ((3, 2), (1))
- Первая машина обслуживает 3 клиентов  $\to$  вторая 0 клиентов

# В. Генетический алгоритм [6]

Данный алгоритм представляет собой гибридный генетический алгоритм (HGA) для решения задачи MDVRP. Основная идея заключается в комбинации генетического алгоритма с эвристическими методами, такими как метод сбережений Кларка-Райта и метод ближайшего соседа. Алгоритм включает три ключевых этапа: группировку клиентов по депо, маршрутизацию внутри каждого депо и оптимизацию последовательности доставки. Данные этапы можно сделать как сгенеровав начальное решения путем случайного распределения клиентов по депо и маршрутам, так и жадными алгоритмами. После этого для улучшения решений используется процедура случайные мутации итераций, гле (например, swap, insert, 2-opt) модифицируют маршруты, а новые решения принимаются либо жадно, либо с вероятностным критерием (например, алгоритм Метрополиса-Гастингса). Такой подход рализации и позволяет избегать локальных оптимумов, но не гарантирует высокого качества решений и может требовать тонкой настройки параметров (например, температуры в имитации отжига). Для улучшения эффективности случайные методы часто комбинируют с Критерием остановки может служить максимальное число итераций, отсутствие улучшений или ограничение по времени. Хотя метод гибок и легко адаптируется, его основными недостатками остаются медленная сходимость для больших задач и зависимость от начальных условий.

Работу генетического алгоритма можно описать следующей схемой:



VIII. Сравнение результатов

В процесее написания, следите за обновлениями!

# References

- J. H. Dantzig G. B. Ramser, "The Truck Dispatching Problem," Management Science, pp. 80–91, 1959.
- [2] G. S. L. T. H. F. D. N. R. B. A. J. J. J. B. P. C. E. M. E. C. J. P. K. K. L. E. L. N. O. T. P. I. R. C. T. M. C. T. E. T. C. J. S. U. S. W. J. W. B. G. Johnson M. W. Amin M. H. S., "Quantum annealing with manufactured spins," *Nature* 473, 2011.
  [3] T. Vysko cil S. Pakin and H. N. Djidjev, "Embedding Inequality
- [3] T. Vysko cil S. Pakin and H. N. Djidjev, "Embedding Inequality Constraints for Quantum Annealing Optimization," Lecture Notes in Computer Science (including subseries Lecture Notes in Artificial Intelligence and Lecture Notes in Bioinformatics), 2019.
   [4] K. Y. Sinchenko Semyon, "Quantum Machine Learning Course," https://
- [4] K. Y. Sinchenko Semyon, "Quantum Machine Learning Course," https:// quantum-ods.github.io/qmlcourse/book/problems2qml/ru/np2ising.html#id 10, 2021.
- [5] "Miller-Tucker-Zemlin Formulation," https://how-to.aimms.com/Articles/332/332-Miller-Tucker-Zemlin-formulation.html, 2024.
- [6] P. J. H. C. L. William Hoa George T.S. Ho, "A hybrid genetic algorithm for the multi-depot vehicle routing problem," https://shorturl.at/i7Se5, 2007.