Zadanie 2. Lokalne przeszukiwanie

Oskar Kiliańczyk 151863 & Wojciech Kot 151876

1 Opis zadania

Zadanie polega na implementacji lokalnego przeszukiwania w wersjach stromej (steepest) i zachłannej (greedy), z dwoma różnym rodzajami sąsiedztwa, startując albo z rozwiązań losowych, albo z rozwiązań uzyskanych za pomocą jednej z heurystyk opracowanych w ramach poprzedniego zadania. W sumie 8 kombinacji — wersji lokalnego przeszukiwania. Jako punkt odniesienia należy zaimplementować algorytm losowego błądzenia, który w każdej iteracji wykonuje losowo wybrany ruch (niezależnie od jego oceny) i zwraca najlepsze znalezione w ten sposób rozwiązanie. Algorytm ten powinien działać w takim samym czasie jak średnio najwolniejsza z wersji lokalnego przeszukiwania.

1.1 Sąsiedztwa

W przypadku rozważanego problemu potrzebne będą dwa typy ruchów:

- ruchy zmieniające zbiory wierzchołków tworzące dwa cykle,
- ruchy wewnątrztrasowe, które jedynie zmieniają kolejność wierzchołków na trasie.

Stosujemy dwa rodzaje ruchów wewnątrztrasowych (jeden albo drugi, stąd dwa rodzaje sąsiedztwa). Jeden to wymiana dwóch wierzchołków wchodzących w skład trasy, drugi to wymiana dwóch krawędzi. Dla ruchów wewnątrz cykli wykonujemy lokalne zamiany elementów w obrębie jednej ścieżki.

1.2 Randomizacja kolejności przeglądania dla algorytmów zachłannych

W obu wersjach algorytmów zachłannych stosujemy randomizację wyboru. Tworzymy listę możliwych par punktów do zamiany wewnątrz cyklu lub między dwoma cyklami. Losowo przetasowujemy te możliwe pary, dzięki czemu kolejność przetwarzania nie jest deterministyczna. Wybieramy pary do wymiany aż nie znajdziemy takiej, dla której zamiana daje poprawę funkcji celu. Jeśli taka istnieje, przeprowadzamy zamianę i powtarzamy procedurę, jeśli nie ma takiej pary - kończymy przetwarzanie.

2 Opisy algorytmów

2.1 Zachłanny

- 1. Dla każdego z dwóch cykli:
 - (a) Dopóki możliwa jest poprawa*:
 - i. Wygeneruj listę możliwych par wierzchołków (i, j) wewnątrz cyklu.
 - ii. Permutuj listę i sprawdzaj kolejne pary:
 - A. Oblicz zmianę kosztu po ruchu lokalnym (zamiana wierzchołków lub odwrócenie fragmentu).
 - B. Jeśli koszt się zmniejsza, wykonaj ruch.
 - C. Przerwij sprawdzanie i wróć na początek pętli (*).
- 2. Dopóki możliwa jest poprawa międzycyklowa:
 - (a) Wygeneruj losową permutację par wierzchołków (i,j) z dwóch cykli.
 - (b) Dla każdej pary:
 - i. Oblicz zmianę kosztu po zamianie wierzchołków między cyklami.
 - ii. Jeśli koszt się zmniejsza, wykonaj zamianę i zaznacz poprawę.
 - (c) Jeżeli wykonano jakakolwiek zamianę, wróć do lokalnej optymalizacji (punkt 1).
- 3. Zakończ, gdy nie ma już żadnych lokalnych ani międzycyklowych poprawek.

2.2 Steepest

- 1. Dopóki możliwa jest poprawa:
 - (a) Przeszukaj wszystkie możliwe modyfikacje ścieżek:
 - zmiany lokalne w jednej ścieżce (zamiana dwóch wierzchołków lub odwrócenie fragmentu),
 - wymiany wierzchołków między ścieżkami.
 - (b) Wybierz modyfikację dającą największą poprawę.
 - (c) Wprowadź ją do odpowiedniej ścieżki lub ścieżek.
- 2. Zwróć ulepszone ścieżki.

3 Wyniki

3.1 Tabela wynikowa

Instance	Algorytm	Best	Avg	Worst	Avg Time	Best Diff	Avg Diff
kroA200.tsp	traverse_greedy_edge	39458	43643.3	46577	0.0010	320561	297093
kroA200.tsp	traverse_greedy_vertex	69190	80372.9	94789	0.0026	286837	258182
kroA200.tsp	traverse_steepest_edge	39408	43325.3	50129	0.0137	325160	297835
kroA200.tsp	traverse_steepest_vertex	65888	79686.9	91978	0.0325	287177	259582
kroA200.tsp	$traverse_random$	302110	331199	370208	0.0325	41606	9761.55
kroB200.tsp	traverse_greedy_edge	38993	43099.6	45870	0.0010	317848	289345
kroB200.tsp	traverse_greedy_vertex	66490	79094.8	92281	0.0017	294355	252270
kroB200.tsp	traverse_steepest_edge	39541	42884.2	47293	0.0146	315923	289159
kroB200.tsp	traverse_steepest_vertex	66197	78607.4	93626	0.0286	287842	254715
kroB200.tsp	$traverse_random$	293102	323943	349289	0.0325	30386	9234.74

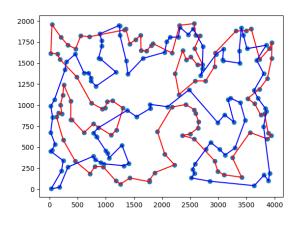
Tabela 1: Wyniki działania algorytmów dla startu typu randomstart

Instance	Algorytm	Best	Avg	Worst	Avg Time	Best Diff	Avg Diff
kroA200.tsp	traverse_greedy_edge	30293	32806.3	37011	0.0157	2503	291.26
kroA200.tsp	traverse_greedy_vertex	30426	32858.5	37011	0.0239	3061	339.52
kroA200.tsp	traverse_steepest_edge	30512	32486.2	36552	0.0333	3109	315.47
kroA200.tsp	traverse_steepest_vertex	30595	32659.5	36552	0.0466	2503	222.65
kroA200.tsp	$traverse_random$	30435	32934.9	36432	0.1472	0	0
kroB200.tsp	traverse_greedy_edge	30863	32967.3	36040	0.0166	3437	456.04
kroB200.tsp	traverse_greedy_vertex	31175	32955	36480	0.0229	2848	349.09
kroB200.tsp	traverse_steepest_edge	30934	32867.7	36480	0.0351	4046	591.07
kroB200.tsp	traverse_steepest_vertex	31175	33043.4	36480	0.0413	2878	328.22
kroB200.tsp	$traverse_random$	31218	33461.5	36604	0.1584	0	0

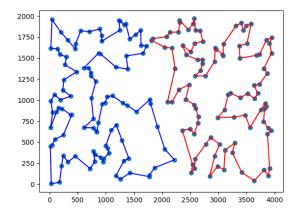
Tabela 2: Wyniki działania algorytmów dla startu typu split_paths_regret_TSP

3.2 Wizualizacja wyników

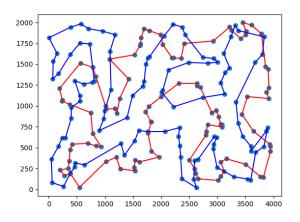
3.2.1 Algorytm wymiany krawędzi (zachłanny)



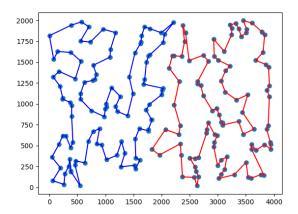
Rysunek 1: kroA200, losowy start



Rysunek 3: kroA200, własny algorytm startowy

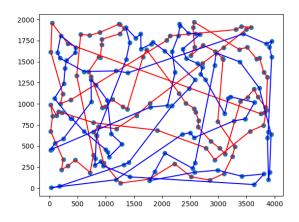


Rysunek 2: kroB200, losowy start

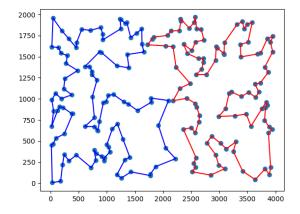


Rysunek 4: kroB200, własny algorytm startowy

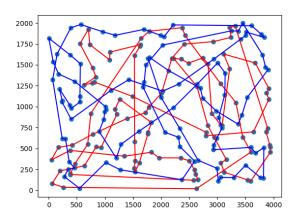
3.2.2 Algorytm wymiany wierzchołków (zachłanny)



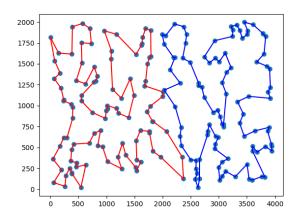
Rysunek 5: kroA200, losowy start



Rysunek 7: kroA200, własny algorytm startowy

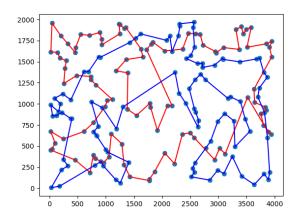


Rysunek 6: kroB200, losowy start

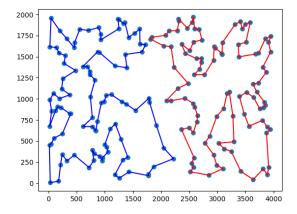


Rysunek 8: kroB200, własny algorytm startowy

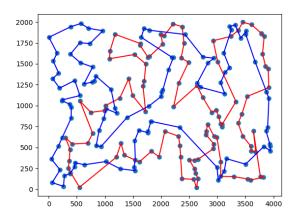
3.2.3 Algorytm wymiany krawędzi (steepest)



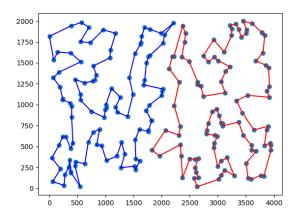
Rysunek 9: kroA200, losowy start



Rysunek 11: kroA200, własny algorytm startowy

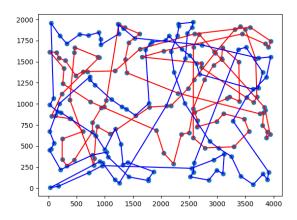


Rysunek 10: kroB200, losowy start

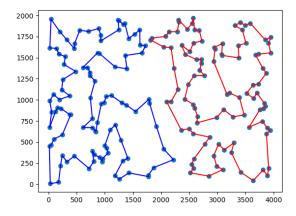


Rysunek 12: kroB200, własny algorytm startowy

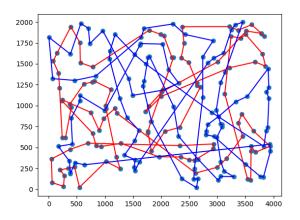
3.2.4 Algorytm wymiany wierzchołków (steepest)



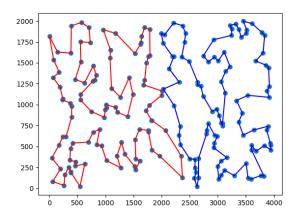
Rysunek 13: kroA200, losowy start



Rysunek 15: kroA200, własny algorytm startowy

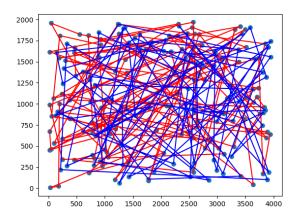


Rysunek 14: kroB200, losowy start

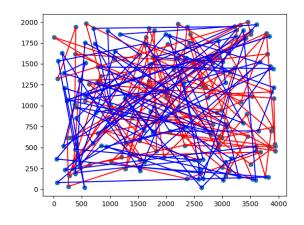


Rysunek 16: kroB200, własny algorytm startowy

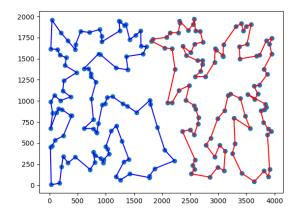
3.2.5 Algorytm losowego błądzenia w obu typach sąsiedztwa (random)



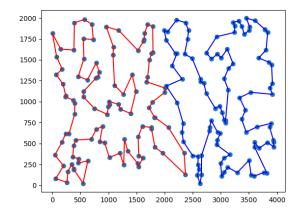
Rysunek 17: kroA200, losowy start



Rysunek 18: kroB200, losowy start



Rysunek 19: kroA200, własny algorytm startowy



Rysunek 20: kroB200, własny algorytm startowy

4 Link do repozytorium

Kod źródłowy w repozytorium GitHub dostępny pod linkiem: Repozytorium Local Search.