Звіт з виробничої практики Групи-3 ПМіМ-13

Підготували: Лещух Роман Олексій Гиців Маркіян Прийма Нашим завданням було реалізація User Interface (веб частини) для вирішення задачі Комівояжера: Гілки та межі. Для виконання цього завдання ми використали мову Python.

## Постановка задачі

Задача комівояжера є класичною оптимізаційною задачею. Метою є знайти найкоротший шлях, що проходить через всі задані міста один раз і повертається в початкову точку. У цьому проєкті реалізовано алгоритм гілок та меж, який використовується для розв'язання задачі з мінімізацією обчислювальних витрат.

## Програмний стек:

#### Бібліотеки:

- Streamlit: для створення інтерактивного веб-додатку.
- NumPy: для роботи з матрицями та числовими обчисленнями.
- Pandas: для обробки і відображення табличних даних.
- Matplotlib (через функцію draw\_graph): для візуалізації графів.

### Алгоритм:

• Алгоритм гілок та меж для розв'язання задачі комівояжера.

## Функції (3 tsp\_branch\_and\_bound):

- format\_matrix: для підготовки матриці до виводу.
- tsp\_branch\_and\_bound: основний алгоритм для пошуку найкоротшого шляху.
- draw\_graph: для створення графічного представлення оптимального шляху.
- generate\_letters: для генерації імен вузлів (міст).

#### Реалізація

Програма створена на Python з використанням бібліотеки **Streamlit** для побудови інтерактивного інтерфейсу. Основні етапи реалізації:

#### 1. Введення даних:

- Користувач задає розмір матриці відстаней (від 2 до 10).
- Матриця генерується з нульовими значеннями, які користувач може редагувати через інтерфейс.

### 2. Алгоритм гілок та меж:

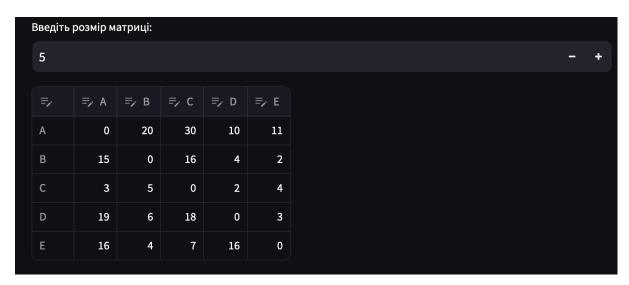
- Матриця з введеними значеннями передається в алгоритм tsp branch and bound, написаний іншою командою
- В процесі роботи алгоритм знижує матрицю, обчислює поточний шлях і вартість, а також відсікає неоптимальні шляхи.

#### 3. Виведення результатів:

- Відображається найкращий знайдений шлях і його вартість.
- Демонструється граф, що представляє оптимальний шлях між містами.
- Для кожного рівня гілки алгоритму виводяться проміжні матриці та шляхи.

#### Результати

У процесі тестування програма коректно обчислювала оптимальні маршрути для введених даних. Наприклад, для матриці, яка вказана на зображенні 1:



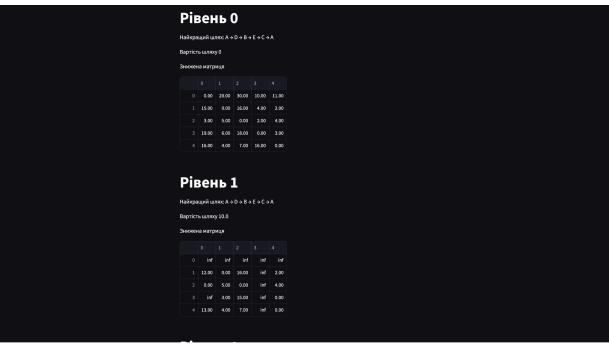
Зображення 1

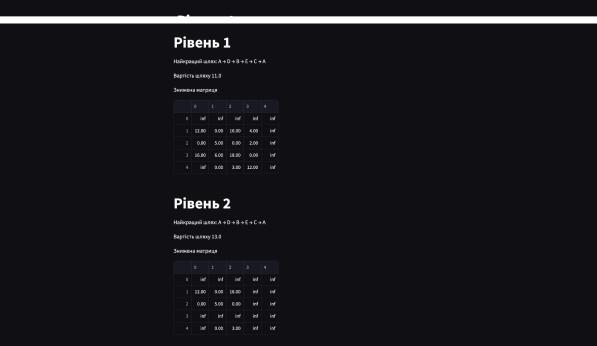
# Отримали наступні результати:

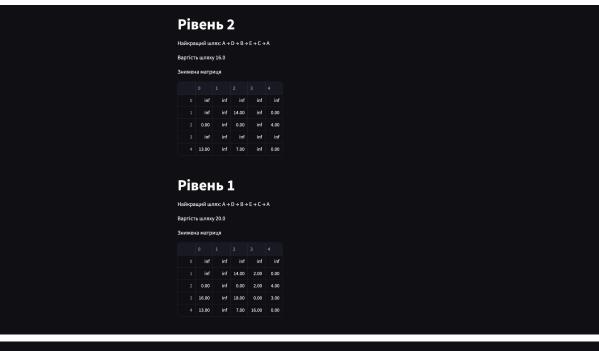
Найменша вартість: 28.0

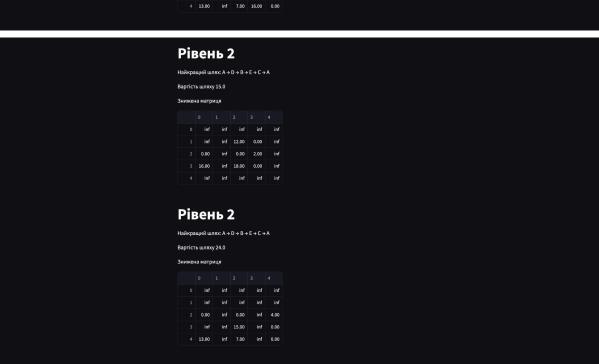
Найкращий шлях:  $A \to D \to B \to E \to C \to A$ 

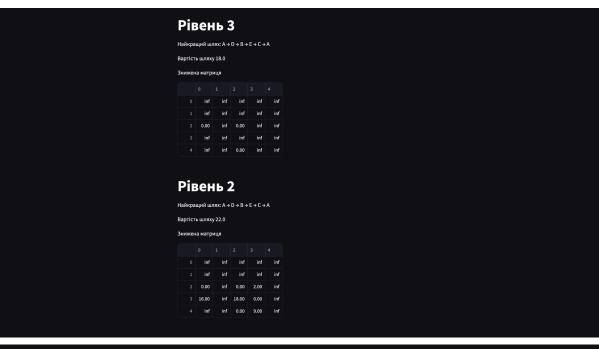
Та таку таблицю кроків:

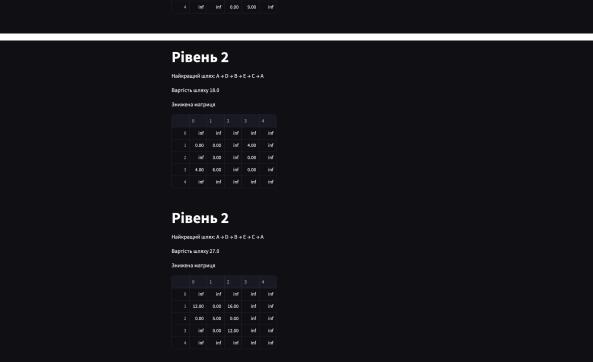


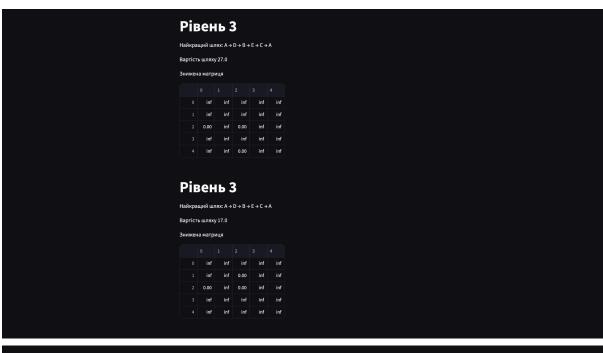


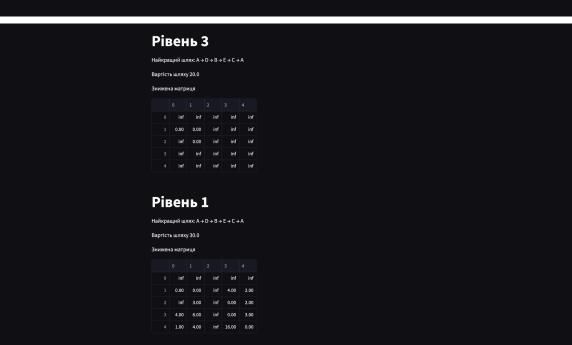


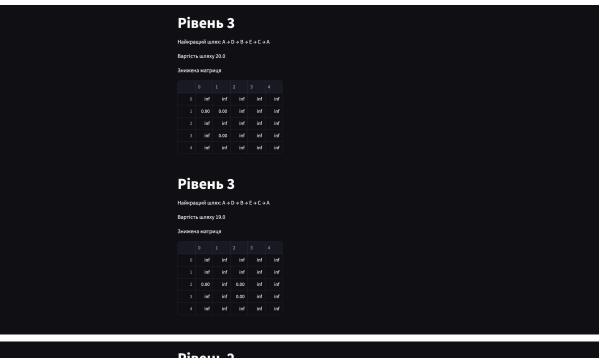


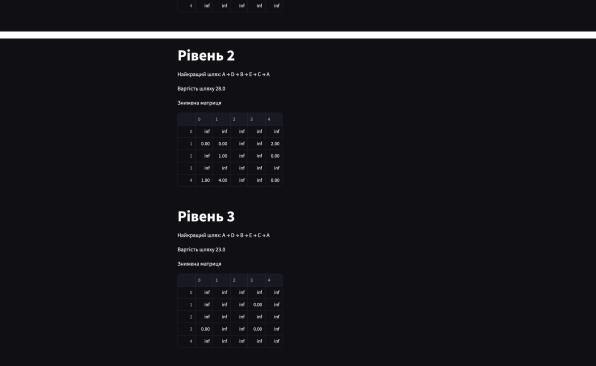


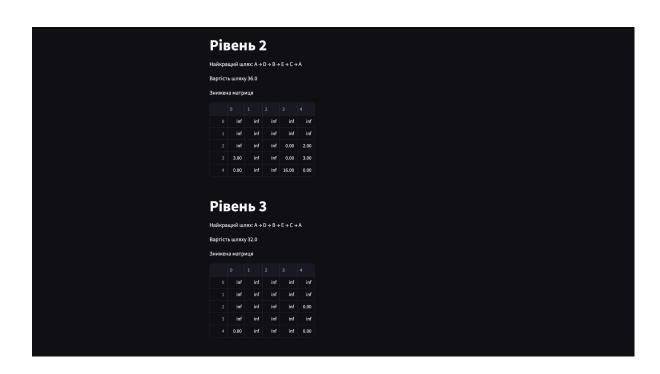


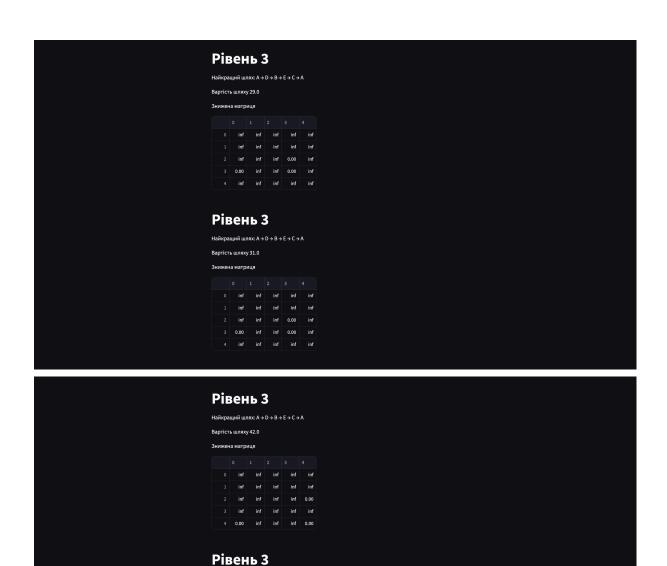






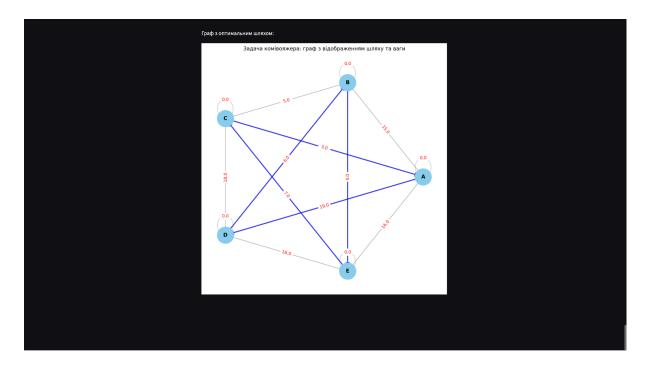






Найкращий шлях:  $A \rightarrow D \rightarrow B \rightarrow E \rightarrow C \rightarrow A$ 

Вартість шляху 38.0 Знижена матриця А також граф з оптимальним шляхом.



#### Висновки

Реалізована програма  $\varepsilon$  ефективним інструментом для розв'язання задачі комівояжера малих розмірів. Завдяки інтерактивному інтерфейсу Streamlit, її зручно використовувати навіть непідготовленим користувачам. Подальше вдосконалення може включати обробку великих матриць і візуалізацію для динамічної зміни введених даних.