Multi-Objective taxi ride sharing

Diego D. Charrez Ticona¹

¹Departamento de Ciencia de la Computación Universidad Nacional de San Agustín

Computación Bioinspirada, 2018



Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones

MOPSO

Problema

Problema

Restricciones

Implementació

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAI

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones



Problema

El objetivo es minimizar el costo total de todos los pasajeros y el retraso percibido de los pasajeros para llegar a su destino.



Problema

El problema modela siguiente situación:

- N personas están en el mismo origen.
- Se movilizaran a diferentes destinos compartiendo taxis.
- La asignación del taxi debe ser hecha de tal forma que se minimiza el costo total.

Problema

Problema

Restricciones

Implementació

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones



Restricciones

- Cada taxi tiene un numero limitado de pasajeros.
- El máximo numero de taxis para N pasajeros es N.

Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones



Valores de entrada

- Numero de pasajeros.
- An array with indicating if a passenger is able to wait.
- An array of taxis with their capacities.
- Initial cost.
- Matriz de costos entre todos los puntos.
- Matriz de tiempo de viaje entre todos los puntos.

Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

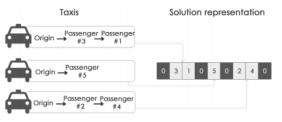
Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones

Codificación

Los pasajeros que aparecen entre ceros se encuentran en un mismo taxi.



Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Representancion de solución del problema de viaje compartido

Codificación

Los pasajeros que aparecen entre ceros se encuentran en un mismo taxi.



Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Representancion de solución del problema de viaje compartido



Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAI

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones



Algoritmo 5 Inicialización ávida de la población.

```
desde m = 1 a 2N - 1 hacer
  población[1][m] = solución_ávida[m]; {primer individuo (copia directa)}
fin desde
desde i = 2 a tamaño(población) hacer
  individuo = población[i];
  desde j = 1 a 2N - 1 hacer
    individuo[j] = solución_ávida[j];
  fin desde
  cantidad_perturbaciones = aleatorio(1, \frac{2N-1}{4});
  desde k = 1 a cantidad_perturbaciones hacer
    posición1 = random(1, 2N - 1):
    posición2 = random(1, 2N - 1):
    mientras posición2 == posición1 hacer
      posición2 = random(1, 2N - 1);
    fin mientras
    individuo.intercambiar(posición1, posición2);
  fin desde
fin desde
```

Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Inicialización de población

Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAI

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones

MOPS

Algoritmo 6 Procedimiento de corrección de soluciones.

```
mientras no terminar hacer
  largo_secuencia = 0;
  posición = 0;
  mientras largo_secuencia<=C_{MAX} y posición <2N-1 hacer
    si individuo[posición] ≠ 0 entonces
      largo_secuencia++:
    en otro caso
      largo_secuencia = 0:
    fin si
    posición++:
  fin mientras
  si largo_secuencia > C_{MAX} entonces
    punto_de_corte = random(posición-C_{MAX}+1, posición-1);
    cero = encontrarPrimerCeroConsecutivo();
    individuo.intercambiar(cero, punto_de_corte);
  en otro caso
    terminar
  fin si
fin mientras
```

Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Problema

Problema

Restricciones

Implementaciói

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

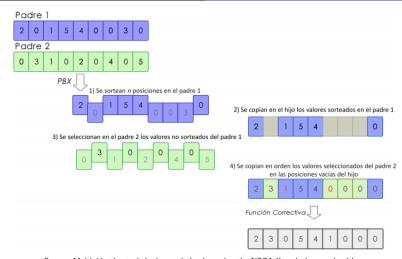
Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones





Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Cruzamiento PBX

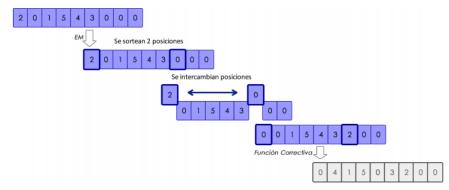


Algoritmo 7 Cruzamiento basado en la posición (PBX).

- 1: seleccionar aleatoriamente varias posiciones del padre 1.
- 2: generar parcialmente el hijo 1, copiando los valores (alelos) de las posiciones elegidas del padre 1 directamente al hijo 1.
- 3: marcar los alelos del padre 2 que ya fueron seleccionados en el padre 1.
- 4: desde el inicio del padre 2, seleccionar secuencialmente el siguiente alelo que no haya sido marcado, y copiarlo a la primer posición libre del hijo 1, desde el comienzo.

Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Cruzamiento PBX



Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Mutacion por intercambio

Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

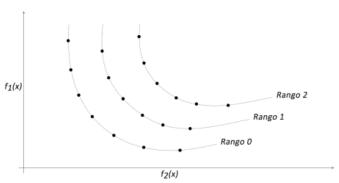
Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones



Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Figura: Dominancia y rankings

Problema

Problema

Restricciones

Implementació

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones

MOPS



Algoritmo 3 Esquema del algoritmo NSGA-II.

```
1: inicializar(P(0))
2: generación = 0
3: Evaluar (P(0))
 4: mientras no CriterioParada hacer
     R = Padres \cup Hijos
5:
     Frentes = Ordenamiento no Dominado(R)
6:
     NuevaPop = \emptyset
8:
     i = 1
     mientras |NuevaPop| + |Frentes(i)| \le sizepop hacer
9:
10:
       Calcular Distancia de Crowding (Frentes(i))
       NuevaPop = NuevaPop ∪ Frentes(i)
11:
12:
       i++
     fin mientras
13:
     Ordenamiento por Distancia(Frentes(i))
14.
     NuevaPop = NuevaPop ∪ Frentes(i)[1:(sizepop - |NuevaPop|)]
15:
     Hijos = Selección v Reproducción (NuevaPop)
16:
17:
     generación++
     P(generación) = NuevaPop
18:
19: fin mientras
20: retornar mejor solución
```

Source: Multiobjective taxi sharing optimization using the NSGA-II evolutionary algorithm

Problema

Problema

Restricciones

Implementación

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

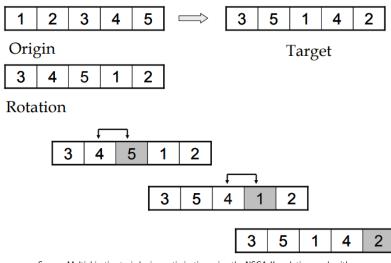
Algoritmo NSGAI

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones

MOPS





 $Source: \ Multiobjective \ taxi \ sharing \ optimization \ using \ the \ NSGA-II \ evolutionary \ algorithm$

Problema

Problema

Restricciones

Implementació

Valores de entrada

Codificación

Inicialización de población

Corrección de soluciones

Non-Dominated Sorting Genetic Algorithm-II (NSGAII)

Cruzamiento PBX

Fast non Dominated Sort

Algoritmo NSGAII

Multi-Objective Particle Swarm Optimization Algorithm (MOPSO)

Diferencia entre soluciones

MOPSO



```
input : \omega, C_1, C_2, N
for i = 1 to N do
   Inicializar la i-ésima partícula en una velocidad y
   posición aleatoria
   evaluar(i)
   Actualizar el repositorio global (G)
   Actualizar el repositorio personal de la i-ésima
   partícula (P_i)
while not condicion_de_parada() do
   for i = 1 to N do
       Seleccionar mejor posición personal (elemento
       aleatorio en P<sub>i</sub>)
       Seleccionar mejor posición global (elemento
       aleatorio en G)
       Calcular velocidad de la i-ésima partícula
       Calcular la nueva posición de la i-ésima
       partícula
   for i = 1 to N do
       evaluar(i)
       Actualizar el repositorio global (G)
       Actualizar el repositorio personal de la i-ésima
       partícula (P_i)
Retornar soluciones_no_dominadas (G)
```

For Further Reading I



International Journal of Metaheuristics, 5(1):67–90, 2016.