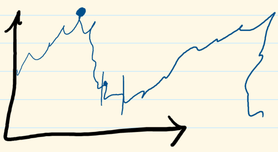
24-05-14 Ma 1 / Técnicas incompletas (locales)

Tuesday, May 14, 2024 9:36 AM

https://drive.google.com/file/d/17Yb3afvQCDjJ3wikPPCZ2hkhL2jexOxb/view?usp=drivesdk

óptimo local



encontrar el MJR óptimo local posible

Constructivo

construye de ∅

- Greedy (solo vemos este)
- GRASP (funca bien para drones)
- Ants (funca bien para VRP) "feromonas"

Reparadores

sol. que exista, la mejora

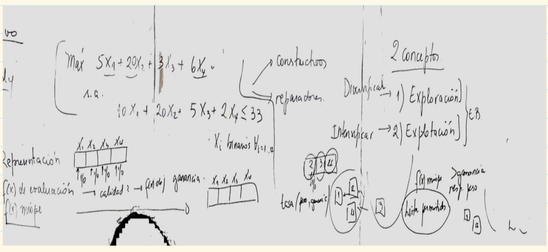
- Hill Climbing

E.B.

- exploración: Diversificar — buscar lo mejor alrededor mío (si exploro DHC me quedaré atrapado y no convergeré nunca)
- explotación: intensificar — cambiarse de vecindario, para explotarlo y encontrar una sol. mejor (si exploto DHC me quedaré atrapado en un optimo local)

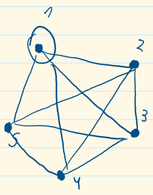
- **Greedy (VORÁZ)**
  - Representación → estructura, array, etc.
  - f. de evaluación → Que tan buena es la sol
  - f. miope → f. que ayuda a construir una sol. (y decidir a cual moverme)

en los greedy la forma de explorar es cambiar el punto de partida.



ejemplo Greedy TSP

origen \ destino	1	2	3	4	5
1	–	10	30	5	20
2	15	–	5	35	25
3	20	5	–	50	10
4	10	10	5	–	60
5	5	20	10	5	–



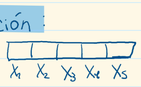
representación: Arreglo que indica orden en el que se visitan las ciudades

1	2	3	4	5	6
2	3	1	4	5	2

f(x) eval: min costo

f(x) miope:

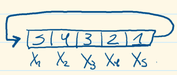
- **Representación**: lista

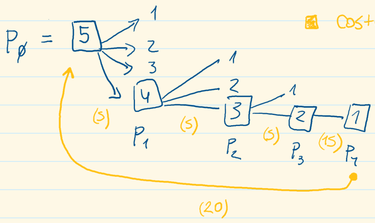


X_1 = la 1 ciudad visitada

- **f. de evaluación**: min. distancias.
- **f. miope**

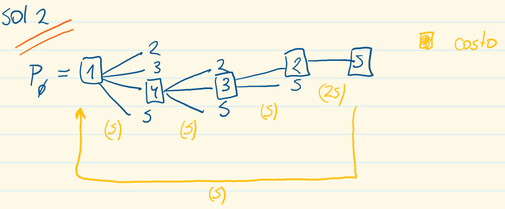
sol 1





costo = 50 (me costó mucho devolverme) A veces las sol. locales, no son las mejores globales

sol 2



costo = 45 más corto que el Anterior.