Roteiro GRASP

1. Implementação de variante dos atuais semi greedy. Focando em quality-based RCL ao invés de quantity-based RCL
2. Experimento comparando as abordagens semi-greedy, para escolher uma a ser usada no GRASP
   1. 1000/1000/100 execuções com alpha variando de 10 a 20, com passos de 2.
   2. Executando na Pegasus
3. Implementação do GRASP utilizando a melhor implementação do semi greedy (RDSNN ql based + best || DSNN + best\_2). Opções: executar N iterações ou executar por X tempo.
4. Experimento para ajuste do parâmetro alpha com 5 instâncias. Testar Alpha de 20 a 100, com passos de 10 em 10.
   1. Roda mil vezes para cada instância para alpha = 10
   2. Marca o tempo para executar essas mil vezes. Grava a melhor solução e solução média
   3. Roda para os outros alphas, limitado pelo tempo que levou o passo a. O tempo limita a execução sobre uma instância.
   4. Ao final, verifica qual valor de alpha deu o melhor resultado para cada instância. Usar o TTT plot. O valor alvo será o valor do guloso + busca local ou 5% do ótimo. Usar escala logarítmica
5. Experimento executando o GRASP para as 15 instâncias restantes, utilizando o alpha encontrado no passo 4.
6. Fazer uma tabela com tempo e distância para cada instância do guloso, busca local e GRASP.

Modificações feitas em relação aos experimentos anteriores:

* Busca local que era inspirada nos semi gulosos passa a utilizar geração de pares aleatórios únicos.
* Quantidade de iterações da busca local aleatória passa de alpha% do tamanho da instância para alpha% de ((tamanho da instância - 3) \* (tamanho da instância - 2))/2.
* Implementação de nova estratégia para os métodos construtivos semi-guloso. Geração da RCL baseada na qualidade dos elementos e não em sua quantidade. (QL ou QT)