



Universidade Federal da Paraíba  
Programa de Pós Graduação em Informática

# PESQUISA OPERACIONAL

---

Prof. Anand Subramanian

# Projeto:

Implementação do problema  
do Caixeiro Viajante com  
Janela de Tempo

# Problemática

Uma empresa de prestação de serviço de fonoaudiologia, estabelecida na cidade de Campina Grande, realiza atendimento, em domicílio, de vários pacientes;

Cada paciente tem seus horários específicos com pouca ou, às vezes, nenhuma flexibilidade dos horários;

Deseja-se estabelecer a melhor rota, com menor tempo de deslocamento, de forma que se possa atender todos os pacientes.

# Localidades



# Modelo matemático

## Representação do modelo matemático

$$\text{Min} \sum_{i=1, i \neq j}^n \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij}$$

$x_{ij}$  } Minimizar o somatório das rotas, de um ponto  $i$  para  $j$  ;  
 $i, j$  – vértices das localidades  
 $n$  - número de pacientes (localidades) a serem visitados;

$c_{ij}$  } 1 se o profissional vai de  $i$  para  $j$   
0, não vai

$c_{ij}$  } custo de deslocamento de  $i$  para  $j$   
Neste exemplo será medido em minutos

$$\sum_{i=1, i \neq j}^n x_{ij} = 1, \quad (j = 1, \dots, n)$$

} O profissional se desloca de  $i$  para  $j$  se  $x_{ij} = 1$

$$\sum_{j=1, i \neq j}^n x_{ij} = 1, \quad (i = 1, \dots, n)$$

} O profissional se desloca de  $j$  para  $i$  se  $x_{ij} = 1$

# Modelo matemático

$$t_i + c_{ij} - (1 - x_{ij}) * M \leq t_j \\ \forall (i, j) \in A, j \neq 1$$

Estabelece uma ordem nas variáveis de tempo  
 $t_i$  - variável de tempo que indica o início do atendimento do cliente  $i$ ;

$$a_i \leq t_i \leq b_i \quad i = 1, \dots, n$$

Garante que o atendimento do paciente  $i$  seja dentro de sua janela de tempo  $(a_i, b_i)$

$$M = \max \{ M_{ij}; (i, j) \in A \} \\ M_{ij} = \max \{ b_i + c_{ij} - a_j, 0 \} \\ \forall (i, j) \in A$$

$M$  – método  $M$  grande, proposto por Desrochers e Laporte 1990

# Resultados

[illegible]

# Resultados

```
// solution (optimal) with objective 84
// Quality Incumbent solution:
// MILP objective                        8.4000000000e+01
// MILP solution norm |x| (Total, Max)   5.14400e+03  6.50000e+02
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max) 0.00000e+00  0.00000e+00
// MILP x bound error (Total, Max)       0.00000e+00  0.00000e+00
// MILP x integrality error (Total, Max)  0.00000e+00  0.00000e+00
// MILP slack bound error (Total, Max)   0.00000e+00  0.00000e+00
//
```

```
rota = [[0
```

```
1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1 0]
[0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 1]
[1 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0 0]];
```

```
t = [0 50 60 110 160 200 280 410 400 485 540 545 619 620 650];
```



# Resultados

