
SCC0630
Inteligência Artificial
Buscas Cega e Informada

PROBLEMA DO CAIXEIRO VIAJANTE (*TSP*)
EM UMA APLICAÇÃO WEB USANDO
GOOGLE MAPS API, PROLOG E PYTHON

FEITO POR

PEDRO MORELLO ABBUD
KOLLINS GABRIEL LIMA
CARLA NUNES DA CRUZ
GUSTAVO JOSÉ PEREIRA LEITE
PEDRO HENRIQUE FINI

*Universidade de
São Paulo*

ICMC

2017

Conteúdo

1	Introdução	3
2	Modelagem	5
3	Solução	7
3.1	Busca Cega	7
3.2	Busca Informada	8
4	Apresentação dos resultados	15
5	Avaliação de Desempenho	17
6	Conclusão	19
A	Instalação e Execução	20
A.1	Instalação	20
A.2	Execução	20

1 Introdução

Este trabalho foi desenvolvido para a disciplina SCC0630, Inteligência Artificial, ministrada pela Professora Solange Oliveira Rezende. O objetivo deste é aprofundar e confirmar o conhecimento de nós, alunos, acerca de buscas cegas e buscas informadas, assim como modelagem e solução de problemas. Como o projeto tem também viés didático, escolhemos utilizar a linguagem *Prolog* como seu motor principal, pois esta foi a linguagem de programação de escolha nas aulas ministradas da disciplina. Dividimos a documentação e desenvolvimento deste projeto em três seções:

Modelagem do Problema: Consiste em como definimos o problema e analisamos suas dificuldades.

Solução do Problema: Como foi abordado e resolvido o problema.

Apresentação do Problema: Escolhas para apresentar de forma clara, coerente e interessante os resultados obtidos.

Foi escolhido para este projeto o problema do caixeiro-viajante, ou em inglês, *TSP*, Travelling Salesman Problem. Este é um problema clássico em computação: dado um mapa e um número de cidades, encontrar o caminho de menor distância para percorrer todas as cidades, passando uma única vez por cada uma delas. O problema do caixeiro-viajante é um problema de alta complexidade computacional e encontrar a solução ótima para um número elevado de cidades é muito custoso.

De uma forma formal, podemos dizer que o problema se resume em achar o menor caminho hamiltoniano em um grafo, o que caracteriza um problema NP-Difícil.

Neste trabalho, é analisado o uso de dois métodos de busca não informada (busca em profundidade e em largura) e um método de busca informada (A^*) para a solução do problema.

O problema abordado neste trabalho foi modificado em, relação ao problema original, para simplificar as implementações. As modificações feitas foram:

- É definida uma cidade inicial, informada no início do programa para fazer a busca;
- A busca é feita sem considerar o retorno à cidade original.

Ao longo deste documento usaremos algumas definições:

Estados: Um estado é o caminho percorrido da cidade inicial até a cidade atual (com exceção do estado inicial, que não possui caminho mas apenas a cidade inicial).

Transição: Viagem de uma cidade para a outra.

Estado final: Caminho percorrido depois de visitar todas as cidades uma única vez (e que apresenta o menor custo).

Custo: Distância entre as cidades.

2 Modelagem

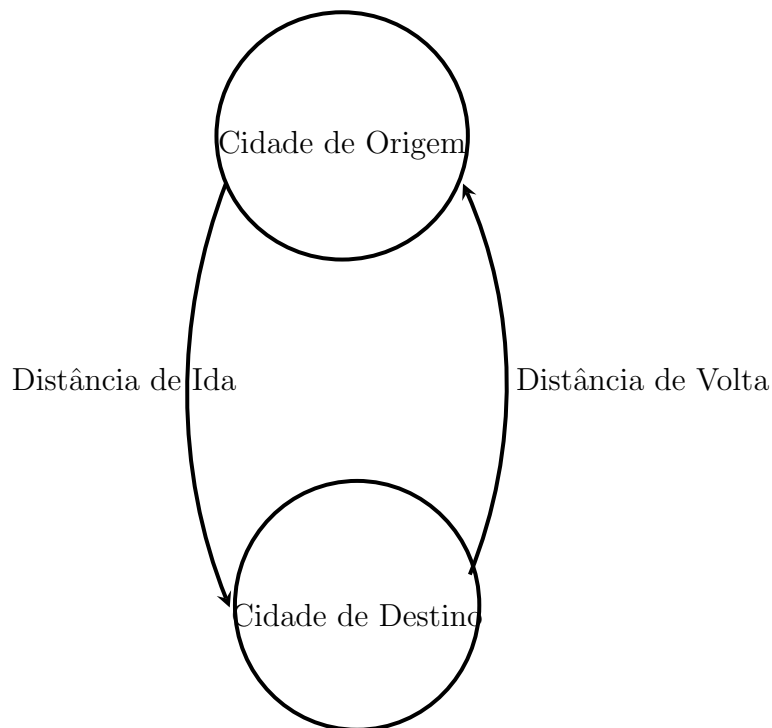


Figura 1: Modelagem do problema em grafo

A figura 1 mostra uma representação das cidades e suas interligações modeladas em um grafo. Cada nó do grafo representa uma cidade e as arestas são os caminhos, cada qual possui um custo associado.

Para uma abordagem mais realista, foi utilizada a API do Google Maps em um script Python para obter as distâncias reais entre cidades reais. A partir deste script, são exportadas as regras para o prolog, onde foi feita a implementação da busca. Desta forma, pôde-se modelar o problema de forma dinâmica e interativa.

Assim, criamos uma função que se comunica com a API do Google Maps, e extraí dela uma matriz de conectividade, que indica o custo de cada transição. O código está representado no bloco de código abaixo:

```
1 import googlemaps
2
3 def extract_distance_matrix(results):
4     """ Filtra o resultado da api e devolve uma matriz """
5     a=[]
```

```

6     for row in results["rows"]:
7         b=[]
8         for value in row['elements']:
9             b.append(value['distance']['value'])
10        a.append(b)
11    return a
12
13    def places_distance_matrix(apikey, Places):
14        """Constroi Matriz de conectividade de todos os elementos usando a
15        ↪ Api do maps"""
16        gmaps= googlemaps.Client(key=apikey)
17        results=gmaps.distance_matrix(Places,Places)
18        return (extract_distance_matrix(results))
19
20    def construct_rules(File,apikey,Places):
21        """Constroi as regras de Prolog apartir da matriz de conectividade
22        ↪ """
23        distance_matrix= places_distance_matrix(apikey,Places)
24        with open(File,'w') as f:
25            for i,origin in enumerate(Places):
26                for j,destination in enumerate(Places):
27                    if(origin!=destination):
28                        tempstring="pode_ir(\{'}\',\{'}\',{ }).\n"
29                        f.write(tempstring.format(origin,destination,distance_matrix[i][j]))
30                    ↪ ance_matrix[i][j]))
31        return distance_matrix
32
33    def test_distance_matrix(apikey):
34        """ Teste da funcao places_distance_matrix"""
35        cities=['Ribeirao Preto','Cravinhos','Batatais','Sao
36        ↪ Carlos','Bauru','Rifaina','Maringa']
37        a= places_distance_matrix(apikey,cities)
38        print(a)
39
40    def test_construct_rules(apikey):
41        cities=['Ribeirao Preto','Cravinhos','Batatais','Sao
42        ↪ Carlos','Bauru','Rifaina','Maringa']
43        b=construct_rules("regras.pl",apikey,cities)

```

A função `places_distance_matrix()` usa o wrapper Python do google maps e envia a lista de lugares a serem percorridos e retorna a string com a resposta da API.

A função `extract_distance_matrix()` é apenas um filtro para a resposta da API do googlemaps, que devolve a matrix de conectividade desejada.

A função `construct_rules()` a partir da resposta já filtrada da API constrói um arquivo com fatos necessários para a execução da busca em Prolog.

3 Solução

Modelado nosso problema e definido as regras, finalmente podemos começar a resolvê-lo. Desenvolvemos dois programas em Prolog que encontram o menor caminho para o TSP. O primeiro programa utiliza uma busca cega sem heurística, visitando todas as possibilidades de seu espaço de busca antes de encerrar sua execução. A segunda estratégia foi utilizar do algoritmo A* que sempre reavalia os possíveis melhores caminhos;

3.1 Busca Cega

Para a busca cega, foi testada tanto a busca em profundidade quanto a busca em largura para avaliar qual apresenta o melhor resultado. O código está representado no bloco abaixo:

```
1  buscacega_profundidade(I,Cam,TempoExecucao):-
2      get_time(TempoInicial),
3      findall(TamCaminho,busca_Caminho(I,F,_,_,TamCaminho),ListaTam),m_
   ↪ axLista(ListaTam,TamCaminho_Max),
4      findall(CustoCaminho,busca_Caminho(I,F,_,_,CustoCaminho,TamCaminho_
   ↪ _Max),ListaCusto),minLista(ListaCusto,CustoCaminho_Min),
5      busca_Caminho(I,F,Cam,CustoCaminho_Min,TamCaminho_Max),get_tim_
   ↪ e(TempoFinal),!,TempoExecucao is
   ↪ TempoFinal-TempoInicial.
6
7  busca_Caminho(I,F,Cam,CustoTotal,Tamanho):-
8      CustoInicial is 0,
9      caminho(I,[F],Cam,[CustoInicial],CustoFinal),somaElem_Lista(Cust_
   ↪ oFinal,CustoTotal),tamLista(CustoFinal,Tamanho).
10     caminho(I,[I|Caminho],[I|Caminho],CustoCaminho,CustoCaminho).
11     caminho(I,[Ult_Estado|Caminho_ate_agora],Cam,[Ult_Custo|Custo_at_
   ↪ e_agora],CustoFinal):-
12         pode_ir(Est,Ult_Estado,Custo),
13         not( pertence1(Est,Caminho_ate_agora)),
14         caminho(I,[Est,Ult_Estado|Caminho_ate_agora],Cam,[Custo,Ult_
   ↪ _Custo|Custo_ate_agora],CustoFinal).
15
16     %Tamanho da lista
17     tamLista([], 0):- !.
18     tamLista(_[L], T):- tamLista(L, X), T is X + 1.
19
20     %Verifica se uma elemento pertence a lista
21     pertence1(E,[E|_]):- !.
22     pertence1(E,[_|T]):-
23         pertence1(E,T).
24
```

```

25 %Soma todos os elementos de uma lista
26 somaElem_Lista([],0).
27 somaElem_Lista([Elem|Cauda],Soma):-
28     somaElem_Lista(Cauda,Som),
29     Soma is Som+Elem.
30
31 %Menor elemento de uma lista
32 minLista([X],X).
33 minLista([X|Y],M):-
34     minLista(Y,N),(X<N -> M=X;M=N).
35
36 %Maior elemento de uma lista
37 maxLista([X],X).
38 maxLista([X|Y],M):-
39     maxLista(Y,N),(X>N -> M=X;M=N).

```

3.2 Busca Informada

Para fazer a busca informada foi utilizada a estratégia A*. Essa estratégia foi utilizada por trabalhar com caminhos, e não apenas com um resultado final, o que é ideal para o problema. Também é interessante por não retornar um resultado aproximado, mas sim um resultado ótimo, desde que seja utilizada uma função de avaliação admissível. Um ponto negativo desta estratégia é a quantidade de memória utilizada já que todos os caminhos tentados são armazenados (embora apenas um caminho esteja sendo desenvolvido por vez). Em nossos testes, não foi possível encontrar a solução para, em média, mais de 7 cidades. A heurística utilizada para guiar a busca A* foi a de vizinho mais próximo. Nesta, a função de avaliação é sempre zero (e portanto é admissível) e a função de custo é a distância entre as cidades. (Foi implementada também a heurística de inserção mais barata, fazendo a função de avaliação ser a distância em linha reta entre as cidades, no entanto essa apresentou uma performance pior, certamente devido à maneira como foi implementada.) Segue o código:

```

1 buscaCaminho(Inicio,Caminho,Tempo):-
2     get_time(TempoInicial),
3     calculaCusto(Inicio,FCusto),           %Calcula todos os custos a
      ↳ partir do nó inicial
4     calculaAvaliacao(Inicio,FAvaliacao),
5     heuristica(FCusto,FAvaliacao,PossiveisCaminhos), %Calcula todas
      ↳ as heurísticas a partir do nó inicial
6     reordenaCaminhos(PossiveisCaminhos,CaminhosOrdenados), %Coloca
      ↳ caminho ativo no topo da lista

```



```

7      encontraNos(Nos), %Recebe lista com todas as cidades
      ↪ (para saber condição de parada)
8      buscaCaminho(Inicio,Caminho,CaminhosOrdenados,Nos),
9      get_time(TempoFinal),
10     Tempo is TempoFinal-TempoInicial,!
11
12     buscaCaminho(Inicio,CaminhoAtivo,[_|CaminhoAtivo|_],Nos):-
13         verificaFim([Inicio|CaminhoAtivo],Nos).
14
15     buscaCaminho(Inicio,Caminho,[[CustoAtivo|CaminhoAtivo]|Outros],Nos):-
16         removeElemento([[CustoAtivo|CaminhoAtivo]|Outros],[CustoAtivo|Cam_
17         ↪ inhoAtivo],CaminhosRestantes),
18         expandeCaminhoAtivo(CaminhosRestantes,[CustoAtivo|CaminhoAtivo],Cam_
19         ↪ inhosExtendidos),
20         eliminaCaminhosIrregulares(CaminhosExtendidos,CaminhosCorrigido_
21         ↪ s,Inicio),
22         reordenaCaminhos(CaminhosCorrigidos,CaminhosOrdenados),
23         buscaCaminho(Inicio,Caminho,CaminhosOrdenados,Nos).
24
25 %Calcula função de custo de todos os caminhos conectados à Cidade
26 calculaCusto(Cidade,FCusto):-
27     findall([Y,X],pode_ir(Cidade,X,Y),FCusto).
28
29 %Calcula função de avaliação de todos os caminhos conectados à Cidade
30 calculaAvaliacao(Cidade,FAvaliacao):-
31     findall([0,X],pode_ir(Cidade,X,_),FAvaliacao).
32
33 %Calcula função heurística combinando FCusto e FAvaliacao em
34 ↪ PossiveisCaminhos
35 heuristica([[Custo,Cidade]|CaudaC],[[Avaliacao,Cidade]|CaudaA],[[Heur_
36 ↪ ística,Cidade]|CaudaH]):-
37     Heuristica is Custo+Avaliacao,
38     heuristica(CaudaC,CaudaA,CaudaH).
39
40 heuristica([[Custo,Cidade]],[[Avaliacao,Cidade]],[[Heuristica,Cida_
41 ↪ de]]):-
42     Heuristica is Custo+Avaliacao.
43
44 %Coloca caminho ativo no começo da lista
45 reordenaCaminhos(PossiveisCaminhos,[Melhor|Outros]):-
46     menorHeuristica(PossiveisCaminhos,Melhor),
47     removeElemento(PossiveisCaminhos,Melhor,Outros).
48
49 %Retorna caminho ativo
50 menorHeuristica([Melhor],Melhor).

```

```

48 menorHeuristica([Custo1|Melhor1],[Custo2|_],[Custo1|Melhor1]):-
49     Custo1=<Custo2,!
50 menorHeuristica([Custo1|_],[Custo2|Melhor2],[Custo2|Melhor2]):-
51     Custo2<Custo1,!
52 menorHeuristica([Caminho1|OutrosCaminhos],Melhor):-
53     menorHeuristica(OutrosCaminhos,MelhorAux1),
54     menorHeuristica([Caminho1,MelhorAux1],Melhor).
55
56
57 %Remove elemento Melhor de PossiveisCaminhos e gera Outros
58 removeElemento([Melhor|Outros],Melhor,Outros).
59 removeElemento([Cabeca|Cauda],Melhor,[Cabeca|Outros]):-
60     removeElemento(Cauda,Melhor,Outros).
61
62
63 %Retorna todos as cidades do mapa
64 encontraNos(Nos):-
65     setof(TodasCidades,X^Y^pode_ir(TodasCidades,X,Y),Nos).
66
67
68 %Verifica se CaminhoAtivo é a solução.
69 verificaFim([],[]).
70 verificaFim([Cabeca|Cauda],Nos):-
71     contemElemento(Cabeca,Nos),
72     removeElemento(Nos,Cabeca,NovosNos),
73     verificaFim(Cauda,NovosNos).
74
75
76 contemElemento(Elemento,[Elemento|_]).
77 contemElemento(Elemento,[_|Cauda]):-
78     contemElemento(Elemento,Cauda).
79
80
81 %Concatena os novos caminhos possíveis a partir do caminho ativo
82 expandeCaminhoAtivo(CaminhosRestantes,[CustoAtivo|CaminhoAtivo],Cam
83     ↪ inhosExtendidos):-
84     ultimoNo(CaminhoAtivo,Ultimo),
85     calculaCusto(Ultimo,FCustoExtendido),
86     calculaAvaliacao(Ultimo,FAvaliacaoExtendida),
87     heuristica(FCustoExtendido,FAvaliacaoExtendida,PossiveisCaminhosExt
88     ↪ endidos),
89     reconstroiCaminhos([CustoAtivo|CaminhoAtivo],PossiveisCaminhosExt
90     ↪ endidos,CaminhosReconstruidos),
91     concatenaLista(CaminhosRestantes,CaminhosReconstruidos,CaminhosExt
92     ↪ endidos).
93
94
95 ultimoNo([E],E).

```

```

92 ultimoNo([_|Cauda],E):-
93     ultimoNo(Cauda,E).
94
95
96 reconstroiCaminhos([CustoAtivo|CaminhoAtivo],[[CustoExtendido|Caminho
97     ↳ Extendido]],[[Custo|Caminhos]]):-
98     Custo is CustoAtivo+CustoExtendido,
99     concatenaLista(CaminhoAtivo,CaminhoExtendido,Caminhos).
100
101 reconstroiCaminhos([CustoAtivo|CaminhoAtivo],[[CustoExtendido|Caminho
102     ↳ Extendido]|OutrosCaminhosExtendidos],[[Custo|Caminhos]|OutrosCam
103     ↳ inhos]]):-
104     Custo is CustoAtivo+CustoExtendido,
105     concatenaLista(CaminhoAtivo,CaminhoExtendido,Caminhos),
106     reconstroiCaminhos([CustoAtivo|CaminhoAtivo],OutrosCaminhosExt
107     ↳ endidos,OutrosCaminhos).
108
109
110
111 concatenaLista([],L,L).
112 concatenaLista([Cabeca1|Cauda1],L2,[Cabeca1|Cauda3]]:-
113     concatenaLista(Cauda1,L2,Cauda3).
114
115
116
117 %Elimina todos os caminhos expandidos que não podem ser caminhos
118 ↳ finais, criando a lista CaminhosCorrigidos
119 eliminaCaminhosIrregulares([],[],_):-!.
120
121
122
123 eliminaCaminhosIrregulares(Caminhos,[],Inicio):-
124     caminhoValido(Inicio,Caminhos,NovosCaminhos),
125     tamanhoLista(NovosCaminhos,0).
126
127
128
129 eliminaCaminhosIrregulares(Caminhos,[CaminhoCorrigido|OutrosCorrigido
130     ↳ s],Inicio):-
131     caminhoValido(Inicio,Caminhos,CaminhoCorrigido),
132     removeElemento(Caminhos,CaminhoCorrigido,NovosCaminhos),
133     eliminaCaminhosIrregulares(NovosCaminhos,OutrosCorrigidos,Inicio).
134
135
136
137 %Retorna um caminho válido de Caminhos ou lista vazia.
138 caminhoValido(_,[],[]).
139
140
141
142 caminhoValido(Inicio,[Custo|Caminho]|_,[Custo|Caminho]]:-
143     not(repeteElemento([Inicio|Caminho])),!.
144
145
146
147 caminhoValido(Inicio,[_|Cauda],CaminhoCorrigido):-
148     caminhoValido(Inicio,Cauda,CaminhoCorrigido).
149
150
151
152
153

```

```

134 %True se há repetição
135 repeteElemento([]):-fail.
136 repeteElemento(Lista):-
137     setof(Elemento,X^removeElemento(Lista,Elemento,X),Laux),
138     tamanhoLista(Laux,Num),
139     not(tamanhoLista(Lista,Num)).
140
141
142
143 tamanhoLista([],0).
144 tamanhoLista(_|Cauda,N):-tamanhoLista(Cauda,Naux), N is 1+Naux.

```

A fim de testar e avaliar o desempenho dos algoritmos criados, desenvolvemos um programa que cria uma classe que executa todos os códigos anteriores, isto é cria as regras do caminho especificado e executa as buscas. Assim, temos de forma acessível o tempo que cada algoritmo levou para ser executado, o caminho resultante e a distância em metros que é a soma dos custos no estado final. Como o Prolog é limitado, esta comunicação foi feita a partir da criação de arquivos auxiliares. O código está representado abaixo:

```

1  import time,os,subprocess
2  import DistanceMatrix
3  import re
4  import os
5
6  class Busca:
7      """Representa um metodo de busca"""
8      def __init__(self,caminho,tempo):
9          self.caminho=caminho
10         self.tempo=tempo
11
12
13     class ResultadoBuscas:
14         """Representa o resultado de todos os metodos de busca
15         ↪ implementados """
16
17         def __init__(self,cities,inicial,apikey):
18             #Lista com Cidades
19             self.cities=cities
20             #Cidade de partida
21             self.inicial=inicial
22             #Usado para definir nomes em tempo de execução, necessário
23             ↪ para não ter conflitos no server web
24             stamp=time.strftime('%a%d%b%Y%H%M%S')
25             stampedname="regras"+stamp
26             stampedfilecega="buscacega"+stamp+".out"
27             stampedfilea="buscaa"+stamp+".out"

```

```

26         #Matriz de Conectividade e construindo as regras
27         self.distancematrix=DistanceMatrix.construct_rules(stampednam
    ↪         e+".pl",apikey,cities)
28         #Definindo caminhos usando prolog:
29         argstring='consult({}),consult({}),open(\'{}\','write,Stream
    ↪         ),{ }\('{}\','Y,Z),write(Stream,X),nl(Stream),write(Stream
    ↪         ,Y),nl(Stream),write(Stream,Z),close(Stream),halt.'
30         subprocess.call(['swipl','--quiet','-t',argstring.format(stam
    ↪         pedname,'buscacega_profundidade',stampedfilecega,'busca
    ↪         cega_profundidade',cities[inicial])])
31         subprocess.call(['swipl','--quiet','-t',argstring.format(stam
    ↪         pedname,'buscaInformada_A',stampedfilea,'buscaCaminho
    ↪         ',cities[inicial])])
32         #Lendo dos arquivos de output do prolog e salvando em
    ↪         elementos da classe
33         a=[]
34         b=[]
35         with open(stampedfilecega,'r') as f:
36             for line in f:
37                 buffer=line
38                 a.append(buffer)
39                 with open(stampedfilea,'r') as f:
40                     for line in f:
41                         buffer=line
42                         b.append(buffer)
43         #Manipulando a string para lista (e excluindo o primeiro no
    ↪         para padronizar Busca A* e Busca Cega)
44         caminhotemp=re.split(',',a[1].strip('[]\n'))
45         caminhotemp.pop(0)
46         self.bcega=Busca(caminhotemp,a[2])
47         caminhotemp=re.split(',',b[1].strip('[]\n'))
48         self.baestrela=Busca(caminhotemp,b[2])
49         #Salvando a distancia total da nossa solucao
50         self.distancia=self.soma_caminho()
51         #Limpendo arquivos auxiliares
52         os.remove(stampedfilea)
53         os.remove(stampedfilecega)
54         os.remove(stampedname+".pl")
55
56     def soma_caminho(self):
57         #Mapeamento das cidades
58         citiesdicio={j:i for i,j in enumerate(self.cities)}
59         #Reinserindo No inicial no nosso caminho
60         caminhocompleto=self.bcega.caminho
61         caminhocompleto.insert(0,self.cities[self.inicial])
62         soma=0
63         for n,cidades in enumerate(caminhocompleto):

```

```

64         #Queremos calcular a distancia entre o termo n e n+1, sem
        ↪ incluir do ultimo pro primeiro
65     if(n!=len(caminhocompleto)-1):
66         #Encontrando os indices correspondentes da matriz de
        ↪ conectividade
67         cidadeorigem=citiesdicio[caminhocompleto[n]]
68         cidadedestino=citiesdicio[caminhocompleto[n+1]]
69         soma=soma+self.distancematrix[cidadeorigem][cida_
        ↪ dedestino]
70     return soma
71
72     def test():
73         a= ResultadoBuscas(['Maracana','Sao
        ↪ Paulo','Bebedouro','Matao'],0)
74         print(a.cities,a.inicial,a.bcega.caminho,a.baestrela.tempo,a_
        ↪ .soma_caminho())
75     return

```

4 Apresentação dos resultados

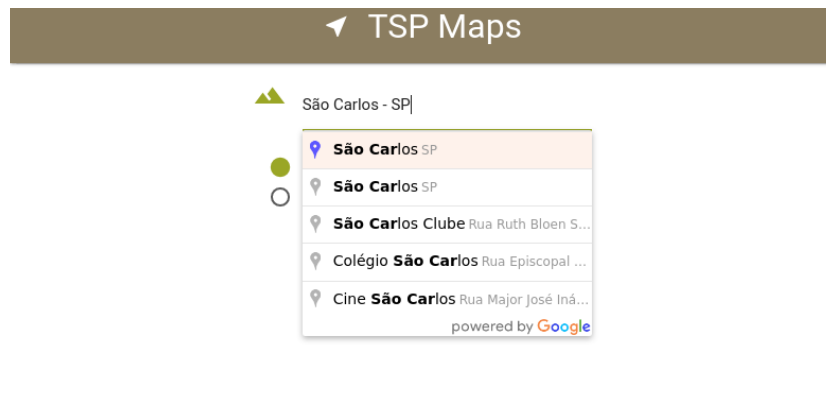


Figura 2: Interface do usuário com autocomplete

Como um terminal de query Prolog parece críptico, pouco intuitivo e amigável para o usuário final, escolhemos desenvolver uma aplicação Web que reutiliza-se todos os nosso códigos. Para isso, foi escolhido um micro-framework Web, em Python, chamado *Flask*. Flask define rotas e executa uma função quando uma requisição *HTTP* acontece. Assim, nosso código contido em *PrologIO.py* executa e retorna uma página, com template predefinido por nós, renderizada com todos os dados relevantes contidos da classe *ResultadosBusca*, de forma legível e amigável. O código em Flask é dado abaixo:

```
1  from flask import Flask
2  from flask import render_template
3  from flask import request
4  from PrologIO import ResultadoBuscas
5  from unicode import unicode
6  import re
7  app= Flask(__name__)
8
9  @app.route('/',methods=['GET','POST'])
10 def index():
11     apikey="AIzaSyDnQndjPZDiERjXPdOmA5TAy5sVzk2rFqc"
12     error=None
13     if request.method == 'POST':
14         #Filtrando entrada recebida do usuário
15         a=request.form['resultado'].strip('\["')
16         a=a.strip('\]\ "')
17         b=re.split('\",\'',a)
18         c=[re.sub('\,',',',a) for a in b]
```

```

19     cidades=[unicode(d) for d in c]
20     busca=ResultadoBuscas(cidades,0,apikey)
21     return render_template('results.html',busca=busca)
22     return render_template('application.html')

```

Escolhemos o framework front-end (CSS/Javascript) *Materialize* para embelezar nossa aplicação.



Figura 3: Nós a se percorrer já selecionados (o primeiro selecionado é o inicial)

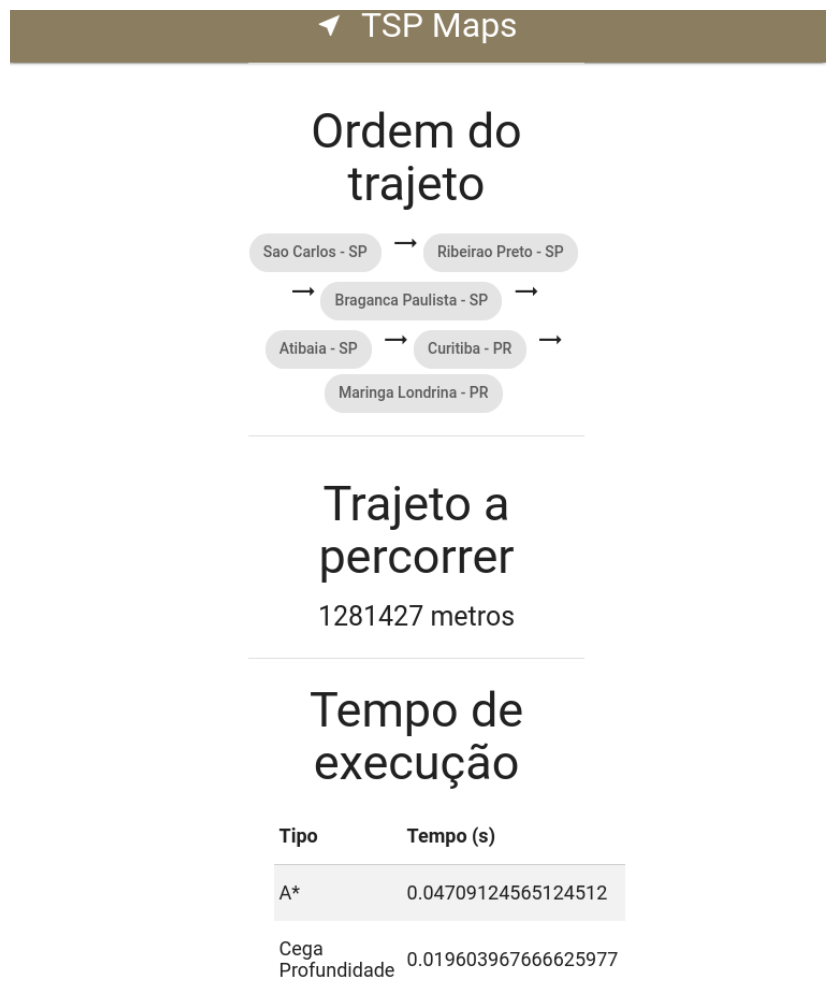


Figura 4: Busca realizada e resultados

5 Avaliação de Desempenho

Após a implementação do problema do caixeiro viajante foram realizados testes para extração dos resultados para busca cega e busca informada. Os gráficos abaixo representam dois testes realizados.

Para o primeiro teste o custo para ir de um nó a outro foi considerado igual, dessa forma, é possível observar a partir da Figura 5 que a busca em profundidade tem tempo execução mais rápido que a A*, se mostrando mais vantajosa uma vez que o A* se torna um tanto complexa para problemas com poucos nós. Além disso, neste caso a busca informada A* se comporta de maneira aproximada a busca em largura.

Para o segundo teste, os custos considerados foram aleatórios para cada

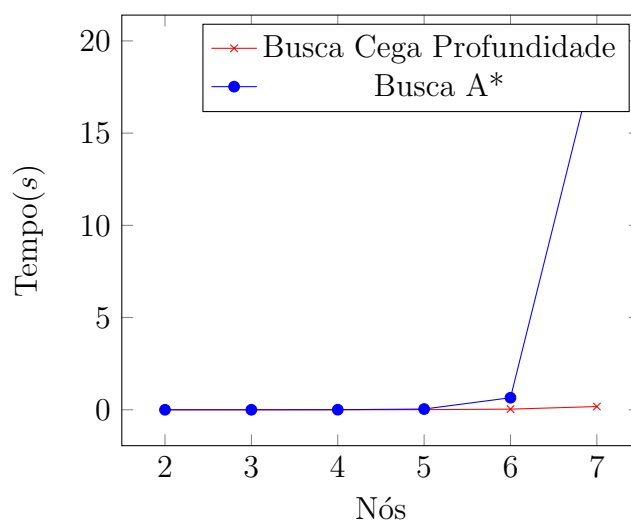


Figura 5: Comparação no Teste 1

caminho gerando a Figura 6. Neste gráfico, o tempo de execução dos algoritmos se inverte, a busca A* se torna mais vantajosa conforme o número de nós cresce enquanto a busca em profundidade têm tempos de execução cada vez maiores. É ainda importante ressaltar que para ambos os testes a busca A* é limitada em razão da memória disponível.

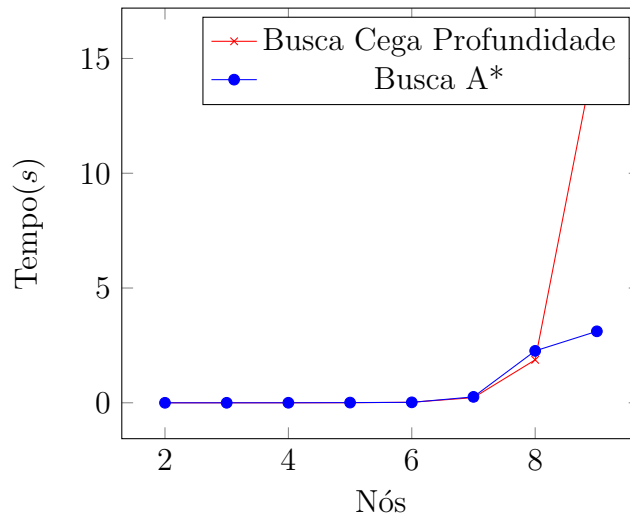


Figura 6: Comparação no Teste 2

6 Conclusão

Podemos concluir que, para o problema do caixeiro-viajante, a estratégia de busca A* pode ser muito cara pois o consumo de memória cresce muito a partir de 8 nós se não utilizar uma heurística para evitar a expansão de todos os caminhos (o limite do prolog para sistemas 64 bits, onde foi testado, é de 256Mb. Este limite foi expandido para 2GB e mesmo assim com 8 nós ocorreu falha por falta de memória no primeiro teste). A heurística utilizada (vizinho mais próximo) permitiu que o problema fosse resolvido com 9 nós.

Quanto a busca em profundidade, ela possui uma vantagem de não ocupar tanta memória, o que permite encontrar soluções para problemas com mais nós. No entanto, o número de possibilidades a serem testadas é um grande problema (foi possível solucionar problemas com 10 nós utilizando busca em profundidade, mas o tempo gasto ultrapassava 1 minuto, o que tornou inviável fazer diversas medições para tirar uma média de tempo.)

Assim sendo, dado que limitações de memória não estão presentes, a Busca A* se mostrou superior para muitos nós enquanto a busca em profundidade é vantajosa com problemas de pequena escala ou em ambientes com memória limitada.

A Instalação e Execução

A.1 Instalação

Certifique-se que Python 3+ está instalado na sua máquina:
Ubuntu-Based:

```
$ sudo apt-get install software-properties-common
```

ArchLinux:

```
$ sudo pacman -S python3
```

Instale o compilador Swi Prolog, seguindo estas instruções:

<http://www.swi-prolog.org/Download.html>

Alternativamente no ArchLinux:

```
$ sudo pacman -S swi-prolog
```

Instale o gerenciador de pacotes do Python, *Pip*, seguindo estas instruções:

<https://pip.pypa.io/en/stable/installing/>

Em seguida, instale os módulos utilizados neste trabalho:

```
$ sudo pip install googlemaps
```

```
$ sudo pip install flask
```

```
$ sudo pip install unicodecode
```

A.2 Execução

Na pasta principal, defina quem é a aplicação flask:

```
$ export FLASK_APP=tspserver.py
```

Rode a aplicação:

```
$ flask run
```

Acesse-a via browser <http://127.0.0.1:5000/>.