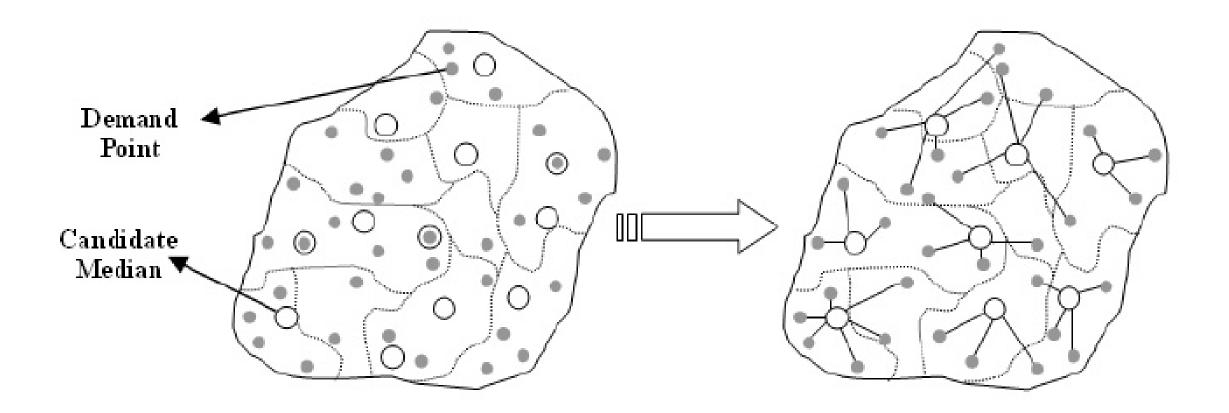
Métodos constructivos y aleatorizados

para el problema de

p mediana capacitado



Por: Luisa Toro Villegas

Problema:

p mediana capacitado

El problema consiste en encontrar un subconjunto de p nodos en los cuales se localizará una instalación con el fin de abastecer la demanda del conjunto de nodos.

$$\begin{aligned} \mathit{Min}\, Z &= \sum_{i \in V} \sum_{j \in V} w_{ij} \cdot x_{ij} \\ &\sum_{i \in V} y_i = p \\ &\sum_{j \in V} x_{ij} = 1 & \forall \, i \in V \\ &\sum_{i \in V} d_i \cdot x_{ij} \leq c_j \cdot y_j & \forall \, j \in V \\ &x_{ij} \in \{0,1\} & \forall \, i \in V, j \in V \\ &y_i \in \{0,1\} & \forall \, i \in J \end{aligned}$$

Metodología

Método constructivo

- Matriz de distancias euclidianas entre todos los nodos.
- 2. Se escogen los *p* centros con menor suma total de distancias euclidianas.
- 3. Se asignan el resto de los nodos al centro que, esté más cerca y sea factible (la demanda sea menor o igual a la capacidad).
- 4. Se verifica la factibilidad de la solución.
- 5. Se determina el valor de la función objetivo.

Método GRASP

- Matriz de distancias euclidianas entre todos los nodos.
- 2. Se escogen *p* centros aleatorios.
- 3. Se asignan el resto de los nodos al centro que, esté más cerca y sea factible (la demanda sea menor o igual a la capacidad).
- 4. Se verifica la factibilidad de la solución.
- 5. Se repite este proceso n veces, y se escoge la mejor solución (la que tenga la menor función objetivo).

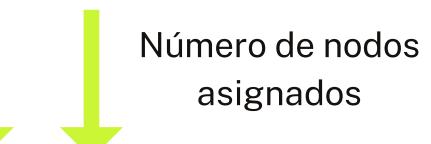
Método constructivo con ruido

- 1. Se le añade ruido al conjunto de datos en las coordenadas *x* y *y* sumándole una distribución uniforme entre -1 y 1 a cada una.
- 2. Matriz de distancias euclidianas entre todos los nodos.
- 3. Se escogen los *p* centros con menor suma total de distancias euclidianas.
- 4. Se asignan el resto de los nodos al centro que, esté más cerca y sea factible (la demanda sea menor o igual a la capacidad).
- 5. Se verifica la factibilidad de la solución.
- 6. Se determina el valor de la función objetivo.

Resultados

Formato

Nodos centro



4	11	2	4	8	9	12	19	20	24	28	31	47	251,7867		
27	6	6	27	35	37	40	43	146,0673							
29	8	5	16	22	26	29	33	34	48	198,2779					
39	12	1	14	15	18	21	32	36	39	41	42	44	50	260,1314	
49	13	3	7	10	11	13	17	23	25	30	38	45	46	49	312,2711
1168,534	18,17203														

Función objetivo

Tiempo total

Comparación función objetivo

	pmedcap1.txt	pmedcap3.txt	pmedcap5.txt	pmedcap7.txt	
Constructivo	1168,534	2980,023	45732,9	193086,6	
GRASP	856,6507	1361,798	22594,97	61447,88	
Constructivo con ruido	1270,817	2986,032	45732,9	192862	

Comparación tiempo (ms)

pmedcap1.txt pmedcap3.txt pmedcap5.txt pmedcap7.txt 34,94382 23,00906 23,175 428,8583 Constructivo **GRASP** 1002,681 1223,688 18900,41 2578,379 Constructivo con 261,6694 291,641 288,255 2838,046 ruido

Constructivo

GRASP

Noise

- Fácil de implementar.
- No tiene una solución tan buena.
- No se demora mucho tiempo.

- Forma muy greedy.
- Tiene una solución mejor que los otros dos.
- Se demora más que los otros.

- Fácil de implementar.
- No mejora la solución del constructivo.
- Se demora más que el constructivo.

Nota: todos necesitan calcular la matriz de distancias euclidianas lo cual es muy costoso computacionalmente.

Comparación hiperparámetro GRASP

Número de 100 1000 5000 500 soluciones Función objetivo 902.0751 826.2970 804.3696 794.1342 1876.5194 5717.7944 2306.508 3423.424 Tiempo (ms)

^{*}Para pmedcap1.txt

Comparación hiperparámetro noise

ruido = uniforme(-n,n)

 n
 1
 5
 0.5
 50

 Función objetivo
 45732.8969
 46186.9835
 45732.8969
 47192.2970

 Tiempo (ms)
 304.2538
 1015.7308
 800.6849
 298.8703

^{*}Para pmedcap5.txt

Cota inferior

Una cota inferior de cada problema sería la suma de todas las distancias euclidianas.

Todas las soluciones son mejores que eso.

Conclusiones

El *método GRASP* implementado es el mejor en términos de **función objetivo**, pero se demora más en correr.

Conclusiones

El *método constructivo* implementado es el mejor en términos de **tiempo**, y presenta una solución aceptable.

es el peor en términos de **tiempo** y de **función objetivo.**

Referencias

Referencias

Ghoseiri, K., & DF) an efficient heuristic method for capacitated P-median problem. ResearchGate. Retrieved March 28, 2022, from https://www.researchgate.net/publication/255592172_An_efficient_heuristic_method_for_capacitated_P-Median_problem