

Sprawozdanie z laboratorium nr 3

Inteligentne Metody Optymalizacji

Autorzy: Jakub Gołąb, Mariusz Hybiak

Wprowadzenie

Celem zadania była poprawa efektywności algorytmów lokalnego przeszukiwania z poprzedniego zadania. W celu poprawy efektywności czasowe wykorzystano oceny ruchów z poprzednich iteracji i ruchów kandydackich.

Algorytmy

```
// Algorytm oparty o ruchy kandydackie
candidate_moves_algorithm(cycle1, cycle2, dist_mat, k):
    k_closest_set = compute_closest_cities(dist_mat, k)
    while true
        best_delta = 0
        best_move = NULL
        for node_a in all_cities:
            for node_b in k_closest_set[node_a]:
                c1, pos1 = find(node_a, cycle1, cycle2)
                c2, pos2 = find(node_b, cycle1, cycle2)
                if c1 == c2:
                    move = swap_edge(node_a, succesor(node_a)) +
swap_edge(node_b, succesor(node_b))
                else
                    move = swap_nodes(node_a, node_b)
                    delta = compute_delta(move)
                    if delta > best_delta:
                        best_delta = delta
                        best_move = move
        if best_move is NULL:
            break
        apply_move(best_move)

    return (cycle1, cycle2)
```

```
// algorytm oparty o oceny ruchów z poprzednich iteracji
```

Wygeneruj rozwiązanie startowe

Zainicjuj listę LM ruchów przynoszących poprawę

Dodaj do listy ruchów wszystkie międzytrasowe wymiany wierzchołków i wewnątrztrasowe wymiany krawędzi przynoszące poprawę

Posortuj listę

```
powtarzaj
  Przeglądaj ruchy m z LM od najlepszego do znalezienia aplikowalnego
  ruchu
  Jeżeli ruch jest aplikowalny, to zapamiętaj go
  W przeciwnym wypadku usuń

  Jeżeli znaleziono aplikowalny ruch M to
  Zaaplikuj ruch M
  Dodaj do LM nowe ruchy i posortuj listę
  dopóki nie znaleziono aplikowalnego ruchu M po przejrzaniu całej listy LM

Zwróć zmodyfikowane rozwiązanie
```

Wyniki eksperymentu obliczeniowego

W tabeli przedstawiono sumy długości cykli dla każdej z metod dla obu instancji problemu.

Instancja	Metoda	Średnia (min – max) [jednostki odległości]
kroA200	random	343397.4 (325622 - 367592)
kroA200	heuristic	42647.1 (41003 - 43990)
kroA200	local_search_steepest	84107.5 (73714 - 103386)
kroA200	candidate_moves	119163.6 (97614 - 136954)
kroA200	cache_moves	102248.9 (99820 - 121120)
kroB200	random	337828.5 (326222 - 361247)
kroB200	heuristic	42083.0 (40871 - 43710)
kroB200	local_search_steepest	81853.3 (74057 - 88471)
kroB200	candidate_moves	134144.1 (109662 - 169742)
kroB200	cache_moves	120300.5 (111480 - 141315)

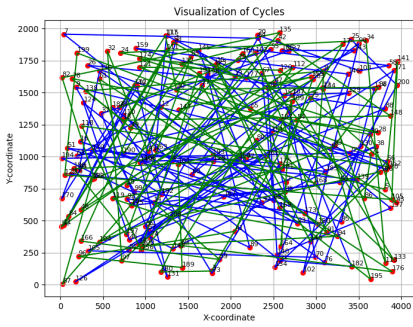
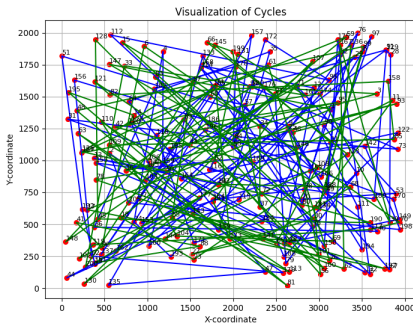
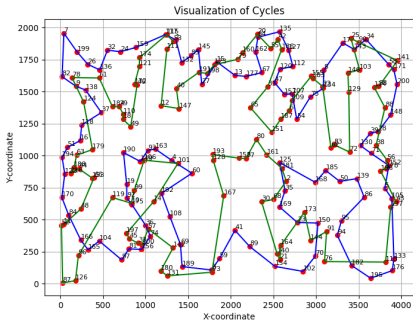
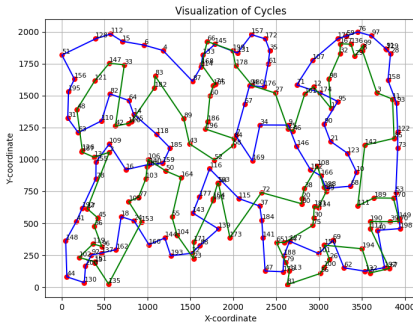
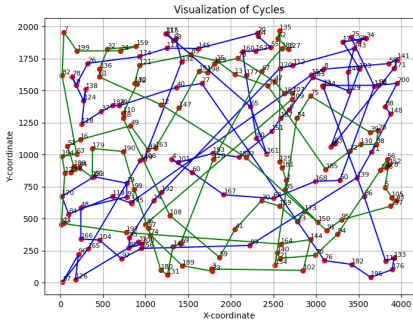
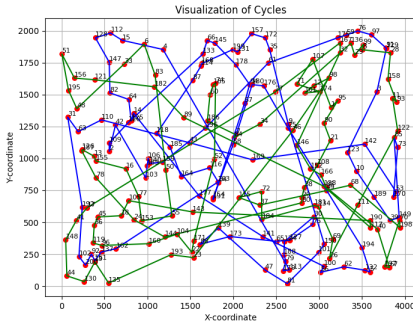
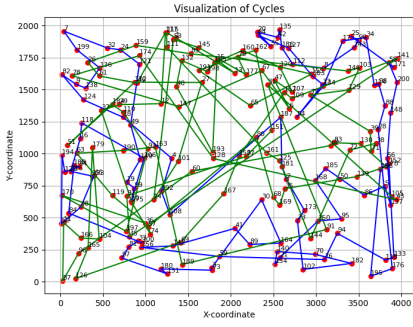
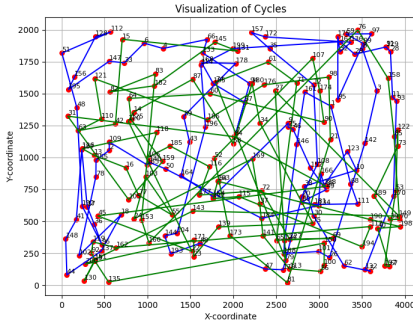
Czas działania algorytmu

W tabeli przedstawiono średni czas działania algorytmu.

Instancja	Metoda	Średnia (min – max) [milisekundy]
kroA200	heuristic	276280.9 (257958 - 369437)
kroA200	local_search_steepest	25743204.7 (19735387 - 29716978)
kroA200	candidate_moves	3738071.4 (2645683 - 5224432)
kroA200	cache_moves	110838.1 (72426 - 199158)
kroB200	heuristic	267744.6 (260291 - 311365)

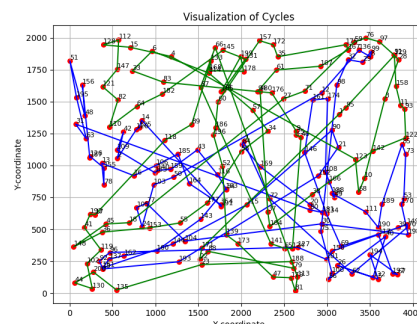
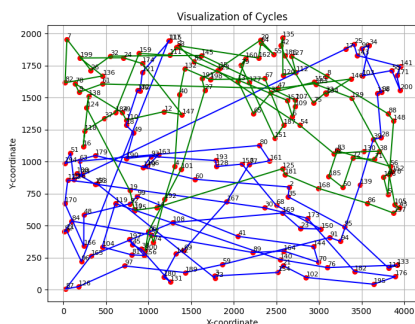
Instancja	Metoda	Średnia (min – max) [milisekundy]
kroB200	local_search_steepest	26044757.9 (19782866 - 32359997)
kroB200	candidate_moves	3275410.4 (2526119 - 4147063)
kroB200	cache_moves	87820.4 (64392 - 115929)

Wizualizacje najlepszych rozwiązań

Metoda	KroA100	KroB100
random		
heuristic		
local_search_steepest		
candidate_moves		

Metoda**KroA100****KroB100**

cache_moves

**Wnioski**

- Wprowadzenie ocen ruchów z poprzednich iteracji przyspieszyło proces przeszukiwania przestrzeni rozwiązań. Dzięki temu algorytmy lokalnego przeszukiwania mogą szybciej zbliżyć się do optymalnego rozwiązania, eliminując zbędne iteracje.
- Wśród testowanych strategii, algorytm korzystający z ocen ruchów z poprzednich iteracji wykazał się najlepszą wydajnością. Oznacza to, że uwzględnienie historii ocen pozwala lepiej kierować procesem przeszukiwania, wybierając bardziej obiecujące ruchy.

Kod Programu

Kod programu znajduje się pod [tym linkiem](#) w pliku cpp.