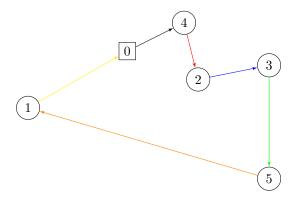
Przemysł 4.0 - Laboratorium $VRP - algorytm \ zachłanny$

prowadzący: mgr inż. Radosław Idzikowski

1 Wprowadzenie

Celem laboratorium jest zapoznanie się z algorytmem zachłannym dla problemu marszrutyzacji pojazdów. Algorytm zachłanny na każdym kroku wykonuje lokalnie optymalny ruch, ale w ostateczności nie mamy gwarancji znalezienia optymalnego rozwiązana. Największą zaletą działania algorytmu jest krótki czas wykonywania. Idea zaproponowanego algorytmu będzie modyfikacja algorytmu najbliższego sąsiada dla problemu TSP.



Rysunek 1: Algorytm najbliższego sąsiada

2 Algorytm dla VRP

Dostosowanie algorytmu najbliższego sąsiada dla problemu marszrutyzacji pojazdów polega do dodaniu dwóch modyfikacji. Po pierwsze algorytm będzie działał osobno dla każdego pojazdu. Na początku należy wybrać najdalej położone miasto względem magazynu centralnego. Następnie dodawać najbliższe miasta dopóki ograniczenia dla jednego pojazdu są spełnione. Dla podstawowego problemu VRP możemy przyjąć dwa proste ograniczenia:

- stała liczba zleceń dla pojazdu (n/\mathcal{K}) ,
- jeśli kolejny najbliższy sąsiad jest dalej niż np.: 2/3 odległości z magazynu do pierwszego miasta.

W przypadku CVRP sytuacja jest bardziej naturalna, ponieważ ograniczeniem jest ładowność pojazdu.

3 Zadanie

Należy przeprowadzić wstępne testy na mapie polski, gdzie najlepiej umiejscowić magazyn centralny. Dla uproszczenia obliczeń, przy sprawdzaniu konkretnego miasta należy je pominąć liście klientów do odwiedzenia.

Algorithm 1 Algorytm zachłanny dla VRP

```
1: procedure Greedy(\mathcal{D}, \mathcal{N})
           \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{N}
                                                                                               \triangleright gdzie \mathcal{A} to zbiór dostępnych miast
           \pi.CLEAR()
 3:
                                                                                                         \triangleright gdzie k to numer ciężarówki
 4:
           k \leftarrow 1
           while A \neq \emptyset do
 5:
                 \pi.PushBack(0)
 6:
                 j^* \leftarrow \operatorname{argmax} d_{0j}
 7:
                 \pi.PushBack(j^*)
 8:
                 \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{A} \setminus \{j^*\}
 9:
                 x_k \leftarrow 1
                                                                 \triangleright gdzie x_k to liczba zleceń obsłużonych przez pojazd k
10:
                 while limit = true \ do
11:
                      l^* \leftarrow \operatorname{argmin} d_{i^*l}
12:
                      if x_k + 1 < \frac{n}{\mathcal{K}} then
13:
                            \pi.PushBack(l^*)
14:
                            \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{A} \setminus \{l^*\}
15:
                            x_k \leftarrow x_k + 1
16:
17:
                      else
                            limit \leftarrow false
18:
                      end if
19:
                 end while
20:
21:
                 k \leftarrow k + 1
           end while
22:
23: end procedure
```

Algorithm 2 Algorytm zachłanny dla CVRP

```
1: procedure Greedy(\mathcal{D}, \mathcal{N})
          \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{N}
                                                                                         \triangleright gdzie \mathcal{A} to zbiór dostępnych miast
 2:
          \pi.CLEAR()
 3:
 4:
          k \leftarrow 1
                                                                                                  \triangleright gdzie k to numer ciężarówki
          while A \neq \emptyset do
 5:
               \pi.PushBack(0)
 6:
               j^* \leftarrow \operatorname{argmax} d_{0j}
 7:
                           j \in A
               \pi.PushBack(j^*)
 8:
 9:
               \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{A} \setminus \{j^*\}
               weight_k \leftarrow w_{j^*}

ightharpoonupgdzie weight_k to suma masy ładunków dla pojazdu k
10:
               size_k \leftarrow s_{i^*}

ightharpoonupgdzie weight_k to suma długości ładunków dla pojazdu k
11:
               while limit = true \ do
12:
                    l^* \leftarrow \operatorname{argmin} d_{i^*l}
13:
                    if weight_k + w_{l^*} < maxWeight and size_k + s_{l^*} < maxSize then
14:
                          \pi.PushBack(l^*)
15:
                          \mathcal{A} \leftarrow \mathcal{A} \setminus \{l^*\}
16:
                          weight_k \leftarrow weight_k + w_{l^*}
17:
                          size_k \leftarrow size_k + s_{l^*}
18:
                    else
19:
                          limit \leftarrow false
20:
                    end if
21:
               end while
22:
               k \leftarrow k+1
23:
          end while
24:
25: end procedure
```