

# Optimización de viajes compartidos en taxis utilizando algoritmos evolutivos

Gabriel Fagúndez de los Reyes    Renzo Massobrio

Facultad de Ingeniería,  
Universidad de la República,  
Montevideo, Uruguay



# Contenido

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

## Car pooling

- Beneficios en el plano ecológico y económico, individuales y colectivos.
- Iniciativas para atender el interés del público: carriles exclusivos, campañas para compartir los viajes al trabajo y aplicaciones para encontrar compañeros de viaje.

## Taxi pooling

- Los taxis son un medio de transporte rápido y confiable, especialmente en ciudades donde el transporte público es poco eficiente.
- Los taxis raramente viajan a capacidad completa, impactando en la congestión del tráfico y en la contaminación de las ciudades.
- Tarifas altas desalientan a los usuarios.
- 15 % de los accidentes fatales en Uruguay involucran a un conductor alcoholizado (UNASEV).

## Car pooling

- Beneficios en el plano ecológico y económico, individuales y colectivos.
- Iniciativas para atender el interés del público: carriles exclusivos, campañas para compartir los viajes al trabajo y aplicaciones para encontrar compañeros de viaje.

## Taxi pooling

- Los taxis son un medio de transporte rápido y confiable, especialmente en ciudades donde el transporte público es poco eficiente.
- Los taxis raramente viajan a capacidad completa, impactando en la congestión del tráfico y en la contaminación de las ciudades.
- Tarifas altas desalientan a los usuarios.
- **15 %** de los accidentes fatales en Uruguay involucran a un conductor alcoholizado (UNASEV).

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema**
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

# Descripción del problema

## Problema de viajes compartidos en taxis (PVCT)

Un grupo de personas ubicadas en un **mismo lugar de origen**, desean viajar hacia **diferentes destinos** utilizando taxis de forma compartida. Se busca determinar la cantidad de taxis, la asignación de pasajeros y las rutas a seguir, de forma de **minimizar el costo total del grupo de pasajeros**.

## Consideraciones

- Cada taxi puede trasladar a un número limitado de pasajeros.
- el número máximo de taxis para  $N$  pasajeros es  $N$ .
- Costo de un taxi = **costo inicial** (“bajada de bandera”) + **costo determinado por la distancia** recorrida desde el origen hasta el destino final, pasando por cada uno de los destinos intermedios.
- No se consideran otros posibles costos (e.g. esperas, propinas, peajes).

# Descripción del problema

## Problema de viajes compartidos en taxis (PVCT)

Un grupo de personas ubicadas en un **mismo lugar de origen**, desean viajar hacia **diferentes destinos** utilizando taxis de forma compartida. Se busca determinar la cantidad de taxis, la asignación de pasajeros y las rutas a seguir, de forma de **minimizar el costo total del grupo de pasajeros**.

## Consideraciones

- Cada taxi puede trasladar a un número limitado de pasajeros.
- el número máximo de taxis para  $N$  pasajeros es  $N$ .
- Costo de un taxi = **costo inicial** (“bajada de bandera”) + **costo determinado por la distancia** recorrida desde el origen hasta el destino final, pasando por cada uno de los destinos intermedios.
- No se consideran otros posibles costos (e.g. esperas, propinas, peajes).



# Descripción del problema

## Problema de viajes compartidos en taxis (PVCT)

Un grupo de personas ubicadas en un **mismo lugar de origen**, desean viajar hacia **diferentes destinos** utilizando taxis de forma compartida. Se busca determinar la cantidad de taxis, la asignación de pasajeros y las rutas a seguir, de forma de **minimizar el costo total del grupo de pasajeros**.

## Consideraciones

- Cada taxi puede trasladar a un número limitado de pasajeros.
- el número máximo de taxis para  $N$  pasajeros es  $N$ .
- Costo de un taxi = **costo inicial** (“bajada de bandera”) + **costo determinado por la distancia** recorrida desde el origen hasta el destino final, pasando por cada uno de los destinos intermedios.
- No se consideran otros posibles costos (e.g. esperas, propinas, peajes).

# Descripción del problema

## Problema de viajes compartidos en taxis (PVCT)

Un grupo de personas ubicadas en un **mismo lugar de origen**, desean viajar hacia **diferentes destinos** utilizando taxis de forma compartida. Se busca determinar la cantidad de taxis, la asignación de pasajeros y las rutas a seguir, de forma de **minimizar el costo total del grupo de pasajeros**.

## Consideraciones

- Cada taxi puede trasladar a un número limitado de pasajeros.
- el número máximo de taxis para  $N$  pasajeros es  $N$ .
- Costo de un taxi = **costo inicial** (“bajada de bandera”) + **costo determinado por la distancia** recorrida desde el origen hasta el destino final, pasando por cada uno de los destinos intermedios.
- No se consideran otros posibles costos (e.g. esperas, propinas, peajes).

# Descripción del problema

## Problema de viajes compartidos en taxis (PVCT)

Un grupo de personas ubicadas en un **mismo lugar de origen**, desean viajar hacia **diferentes destinos** utilizando taxis de forma compartida. Se busca determinar la cantidad de taxis, la asignación de pasajeros y las rutas a seguir, de forma de **minimizar el costo total del grupo de pasajeros**.

## Consideraciones

- Cada taxi puede trasladar a un número limitado de pasajeros.
- el número máximo de taxis para  $N$  pasajeros es  $N$ .
- Costo de un taxi = **costo inicial** (“bajada de bandera”) + **costo determinado por la distancia** recorrida desde el origen hasta el destino final, pasando por cada uno de los destinos intermedios.
- No se consideran otros posibles costos (e.g. esperas, propinas, peajes).

# Formulación del problema

- un conjunto de pasajeros  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$  que viajan desde un origen común  $O$  a un conjunto de destinos  $D = \{d_1, d_2, \dots, d_N\}$ .
- un conjunto de taxis  $T = \{t_1, t_2, \dots, t_M\}$ ; con  $M \leq N$ ; y una función  $C : T \rightarrow \{0, 1, \dots, C_{MAX}\}$  que indica la cantidad de pasajeros en un taxi.  $C_{MAX}$  es la capacidad máxima permitida en un mismo taxi.
- una constante  $B$  indica el costo inicial del taxi (“bajada de bandera”).
- una función de distancia,  $dist : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .
- una función de costo asociado a la distancia recorrida por cada taxi,  $cost : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .

Se desea hallar la planificación  $f : P \rightarrow T \times \{1, \dots, C_{MAX}\}$  que **minimice la función de costo total (CT)**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} \underbrace{cost \left( dist \left( dest(f^{-1}(t_i, j-1)), dest(f^{-1}(t_i, j)) \right) \right)}_{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right]$$

# Formulación del problema

- un conjunto de pasajeros  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$  que viajan desde un origen común  $O$  a un conjunto de destinos  $D = \{d_1, d_2, \dots, d_N\}$ .
- un conjunto de taxis  $T = \{t_1, t_2, \dots, t_M\}$ ; con  $M \leq N$ ; y una función  $C : T \rightarrow \{0, 1, \dots, C_{MAX}\}$  que indica la cantidad de pasajeros en un taxi.  $C_{MAX}$  es la capacidad máxima permitida en un mismo taxi.
- una constante  $B$  indica el costo inicial del taxi (“bajada de bandera”).
- una función de distancia,  $dist : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .
- una función de costo asociado a la distancia recorrida por cada taxi,  $cost : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .

Se desea hallar la planificación  $f : P \rightarrow T \times \{1, \dots, C_{MAX}\}$  que **minimice la función de costo total (CT)**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} \underbrace{cost \left( dist \left( dest(f^{-1}(t_i, j-1)), dest(f^{-1}(t_i, j)) \right) \right)}_{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right]$$

# Formulación del problema

- un conjunto de pasajeros  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$  que viajan desde un origen común  $O$  a un conjunto de destinos  $D = \{d_1, d_2, \dots, d_N\}$ .
- un conjunto de taxis  $T = \{t_1, t_2, \dots, t_M\}$ ; con  $M \leq N$ ; y una función  $C : T \rightarrow \{0, 1, \dots, C_{MAX}\}$  que indica la cantidad de pasajeros en un taxi.  $C_{MAX}$  es la capacidad máxima permitida en un mismo taxi.
- una constante  $B$  indica el costo inicial del taxi (“bajada de bandera”).
- una función de distancia,  $dist : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .
- una función de costo asociado a la distancia recorrida por cada taxi,  $cost : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .

Se desea hallar la planificación  $f : P \rightarrow T \times \{1, \dots, C_{MAX}\}$  que **minimice la función de costo total (CT)**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} \underbrace{cost \left( dist \left( dest(f^{-1}(t_i, j-1)), dest(f^{-1}(t_i, j)) \right) \right)}_{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right]$$

# Formulación del problema

- un conjunto de pasajeros  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$  que viajan desde un origen común  $O$  a un conjunto de destinos  $D = \{d_1, d_2, \dots, d_N\}$ .
- un conjunto de taxis  $T = \{t_1, t_2, \dots, t_M\}$ ; con  $M \leq N$ ; y una función  $C : T \rightarrow \{0, 1, \dots, C_{MAX}\}$  que indica la cantidad de pasajeros en un taxi.  $C_{MAX}$  es la capacidad máxima permitida en un mismo taxi.
- una constante  $B$  indica el costo inicial del taxi (“bajada de bandera”).
- una función de distancia,  $dist : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .
- una función de costo asociado a la distancia recorrida por cada taxi,  $cost : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .

Se desea hallar la planificación  $f : P \rightarrow T \times \{1, \dots, C_{MAX}\}$  que **minimice la función de costo total (CT)**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} \underbrace{cost \left( dist \left( dest(f^{-1}(t_i, j-1)), dest(f^{-1}(t_i, j)) \right) \right)}_{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right]$$

# Formulación del problema

- un conjunto de pasajeros  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$  que viajan desde un origen común  $O$  a un conjunto de destinos  $D = \{d_1, d_2, \dots, d_N\}$ .
- un conjunto de taxis  $T = \{t_1, t_2, \dots, t_M\}$ ; con  $M \leq N$ ; y una función  $C : T \rightarrow \{0, 1, \dots, C_{MAX}\}$  que indica la cantidad de pasajeros en un taxi.  $C_{MAX}$  es la capacidad máxima permitida en un mismo taxi.
- una constante  $B$  indica el costo inicial del taxi (“bajada de bandera”).
- una función de distancia,  $dist : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .
- una función de costo asociado a la distancia recorrida por cada taxi,  $cost : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .

Se desea hallar la planificación  $f : P \rightarrow T \times \{1, \dots, C_{MAX}\}$  que **minimice la función de costo total (CT)**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} \underbrace{cost \left( dist \left( dest(f^{-1}(t_i, j-1)), dest(f^{-1}(t_i, j)) \right) \right)}_{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right]$$



# Formulación del problema

- un conjunto de pasajeros  $P = \{p_1, p_2, \dots, p_N\}$  que viajan desde un origen común  $O$  a un conjunto de destinos  $D = \{d_1, d_2, \dots, d_N\}$ .
- un conjunto de taxis  $T = \{t_1, t_2, \dots, t_M\}$ ; con  $M \leq N$ ; y una función  $C : T \rightarrow \{0, 1, \dots, C_{MAX}\}$  que indica la cantidad de pasajeros en un taxi.  $C_{MAX}$  es la capacidad máxima permitida en un mismo taxi.
- una constante  $B$  indica el costo inicial del taxi (“bajada de bandera”).
- una función de distancia,  $dist : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .
- una función de costo asociado a la distancia recorrida por cada taxi,  $cost : \mathbb{R}_0^+ \rightarrow \mathbb{R}_0^+$ .

Se desea hallar la planificación  $f : P \rightarrow T \times \{1, \dots, C_{MAX}\}$  que **minimice la función de costo total (CT)**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} cost \left( dist \left( \underbrace{dest(f^{-1}(t_i, j-1)), dest(f^{-1}(t_i, j))}_{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right) \right) \right]$$

# Variante multiobjetivo del PVCT

## Motivación

La decisión de un usuario puede estar condicionada a la demora que debe experimentar por compartir su viaje. La variante multiobjetivo del problema minimiza simultáneamente el **costo del grupo** de usuarios y la **demora percibida** por cada uno de ellos.

## Descripción

Se agrega un “**nivel de apuro**” asociado a cada pasajero, que denota la demora que está dispuesto a tolerar un usuario por compartir su viaje. Se contemplan **vehículos de distintas capacidades**, aportando mayor realismo a la formulación.

# Variante multiobjetivo del PVCT

## Motivación

La decisión de un usuario puede estar condicionada a la demora que debe experimentar por compartir su viaje. La variante multiobjetivo del problema minimiza simultáneamente el **costo del grupo** de usuarios y la **demora percibida** por cada uno de ellos.

## Descripción

Se agrega un **“nivel de apuro”** asociado a cada pasajero, que denota la demora que está dispuesto a tolerar un usuario por compartir su viaje. Se contemplan **vehículos de distintas capacidades**, aportando mayor realismo a la formulación.

# Variante multiobjetivo del PVCT: formulación matemática

Se busca minimizar simultáneamente el **costo total** y la **demora total**.

$$CT = \sum_{t_i, C(t_i) \neq 0} \left[ B + \sum_{j=1}^{C(t_i)} \text{cost} \left( \overbrace{\text{dist} \left( \text{dest}(f^{-1}(t_i, j-1)), \text{dest}(f^{-1}(t_i, j)) \right)}^{\text{destinos consecutivos en el recorrido del taxi } t_i} \right) \right]$$

$$DT = \sum_{t_i} \left[ \sum_{j=1}^{C(t_i)} \left[ \overbrace{\sum_{h=1}^j \text{time} \left( \text{dest}(f^{-1}(t_i, h-1)), \text{dest}(f^{-1}(t_i, h)) \right)}^{\text{tiempo efectivo de traslado del pasajero en la posición } j \text{ del taxi } t_i} \right. \right. \\ \left. \left. - \underbrace{\text{tol}(f^{-1}(t_i, j)) + \text{time} \left( O, \text{dest}(f^{-1}(t_i, j)) \right)}_{\text{tiempo tolerado por el pasajero en la posición } j \text{ del taxi } t_i} \right] \right]$$

- $\text{time} : \{\{O\} \cup D\} \times D \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  indica el tiempo de recorrido.
- $\text{tol} : P \rightarrow \mathbb{R}_0^+$  indica el tiempo adicional tolerado por cada pasajero.

## Complejidad

El PVCT tiene varios puntos en común con dos conocidos problemas: el *Car Pooling Problem (CPP)* y el *Vehicle Routing Problem (VRP)*. Baldacci et al. (2004) estudiaron una variante del *CPP* donde trabajadores desean compartir vehículos hacia y desde el lugar de trabajo. Esta variante es un caso particular del *VRP* con demanda unitaria, el cual es  $\mathcal{NP}$ -difícil [Letchford et al. (2002)].

## Estrategias de resolución

Cuando se utilizan instancias de tamaños realistas, los algoritmos exactos tradicionales no resultan útiles para una planificación eficiente.

Heurísticas y metaheurísticas permiten calcular soluciones de calidad aceptable en tiempos razonables.

# Complejidad del PVCT

## Complejidad

El PVCT tiene varios puntos en común con dos conocidos problemas: el *Car Pooling Problem (CPP)* y el *Vehicle Routing Problem (VRP)*. Baldacci et al. (2004) estudiaron una variante del *CPP* donde trabajadores desean compartir vehículos hacia y desde el lugar de trabajo. Esta variante es un caso particular del *VRP* con demanda unitaria, el cual es  $\mathcal{NP}$ -difícil [Letchford et al. (2002)].

## Estrategias de resolución

Cuando se utilizan instancias de tamaños realistas, los algoritmos exactos tradicionales no resultan útiles para una planificación eficiente.

**Heurísticas** y **metaheurísticas** permiten calcular soluciones de calidad aceptable en tiempos razonables.

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos**
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

# Algoritmos evolutivos

## Definición

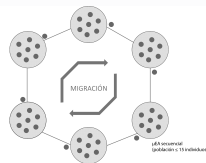
Los *algoritmos evolutivos* (AE) son técnicas estocásticas que emulan el proceso de evolución natural de las especies para resolver problemas de optimización, búsqueda y aprendizaje.

## Modelos paralelos en AE

Las implementaciones paralelas permiten mejorar el desempeño de los AE. Modelo de subpoblaciones distribuidas: se divide la población en islas que ejecutan un AE secuencial e intercambian individuos mediante **migración**.

## El algoritmo evolutivo paralelo con micro-población ( $p\mu EA$ )

Los AE con subpoblaciones distribuidas suelen perder diversidad.  $p\mu EA$  hace uso de poblaciones pequeñas e incluye un operador específico de diversidad.





# Algoritmos evolutivos

## Definición

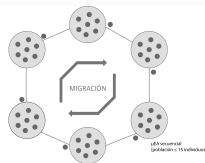
Los *algoritmos evolutivos* (AE) son técnicas estocásticas que emulan el proceso de evolución natural de las especies para resolver problemas de optimización, búsqueda y aprendizaje.

## Modelos paralelos en AE

Las implementaciones paralelas permiten mejorar el desempeño de los AE. Modelo de subpoblaciones distribuidas: se divide la población en islas que ejecutan un AE secuencial e intercambian individuos mediante **migración**.

## El algoritmo evolutivo paralelo con micro-población ( $p\mu EA$ )

Los AE con subpoblaciones distribuidas suelen perder diversidad.  $p\mu EA$  hace uso de poblaciones pequeñas e incluye un operador específico de diversidad.



# Algoritmos evolutivos

## Definición

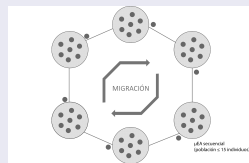
Los *algoritmos evolutivos* (AE) son técnicas estocásticas que emulan el proceso de evolución natural de las especies para resolver problemas de optimización, búsqueda y aprendizaje.

## Modelos paralelos en AE

Las implementaciones paralelas permiten mejorar el desempeño de los AE. Modelo de subpoblaciones distribuidas: se divide la población en islas que ejecutan un AE secuencial e intercambian individuos mediante **migración**.

## El algoritmo evolutivo paralelo con micro-población ( $p\mu EA$ )

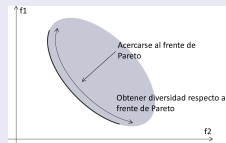
Los AE con subpoblaciones distribuidas suelen perder diversidad.  $p\mu EA$  hace uso de poblaciones pequeñas e incluye un operador específico de diversidad.



# AE para optimización multiobjetivo (MOEA)

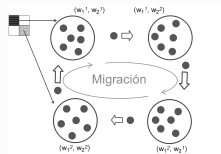
## Propósitos en MOEA

Acercarse al frente de Pareto del problema (**convergencia**) y muestrear adecuadamente el frente de soluciones (**diversidad**).



## $p\mu$ MOEA/D

- micro-poblaciones distribuidas
- aplica un esquema de agregación lineal para los objetivos



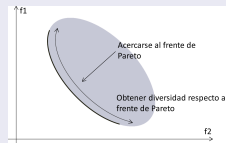
## NSGA-II

- utiliza un ordenamiento no-dominado y elitista
- utiliza *crowding* para preservar la diversidad de la población

# AE para optimización multiobjetivo (MOEA)

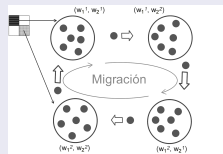
## Propósitos en MOEA

Acercarse al frente de Pareto del problema (**convergencia**) y muestrear adecuadamente el frente de soluciones (**diversidad**).



## $p\mu$ MOEA/D

- micro-poblaciones distribuidas
- aplica un esquema de agregación lineal para los objetivos



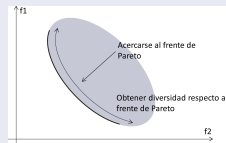
## NSGA-II

- utiliza un ordenamiento no-dominado y elitista
- utiliza *crowding* para preservar la diversidad de la población

# AE para optimización multiobjetivo (MOEA)

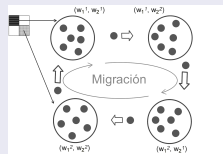
## Propósitos en MOEA

Acercarse al frente de Pareto del problema (**convergencia**) y muestrear adecuadamente el frente de soluciones (**diversidad**).



## $p\mu$ MOEA/D

- micro-poblaciones distribuidas
- aplica un esquema de agregación lineal para los objetivos



## NSGA-II

- utiliza un ordenamiento no-dominado y elitista
- utiliza *crowding* para preservar la diversidad de la población

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado**
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

# Trabajo relacionado

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación**
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro



# Implementación

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental**
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

## Generación de puntos realistas en el mapa

Para la generación de instancias realistas del problema se utilizó una herramienta presentada en el trabajo relacionado de Ma et al. llamada Generador de Pedidos de Taxis (*Taxi Query Generator, TQG*).

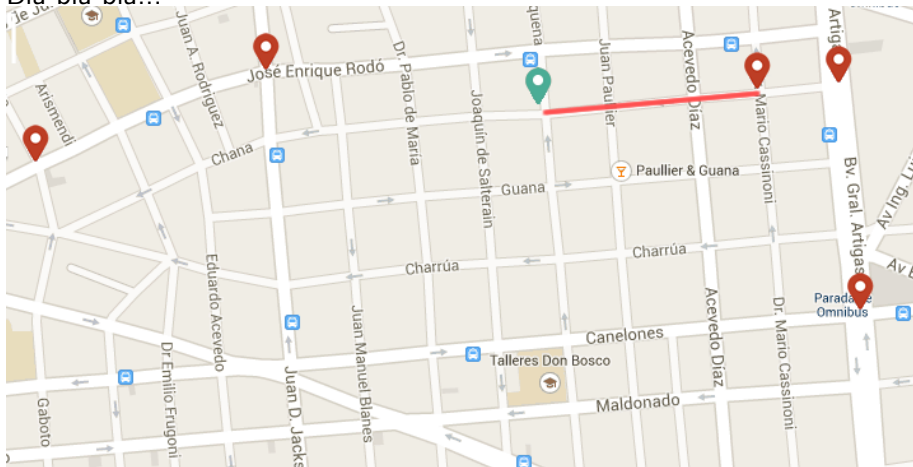
# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



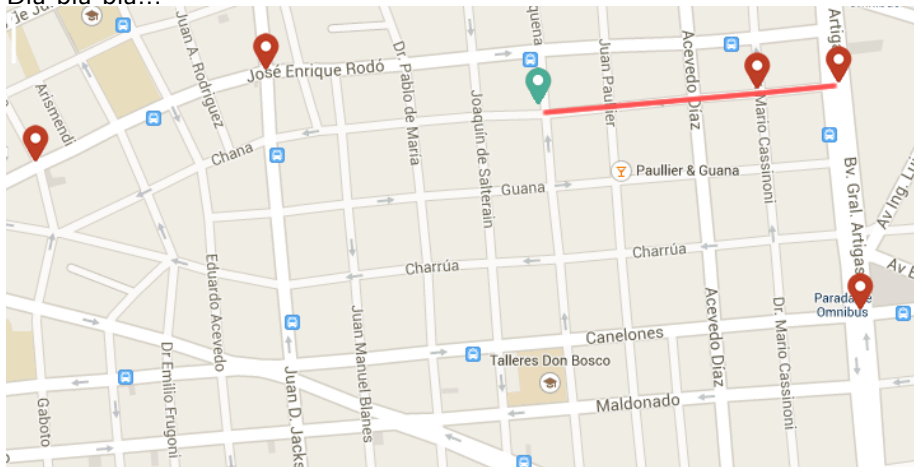
# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



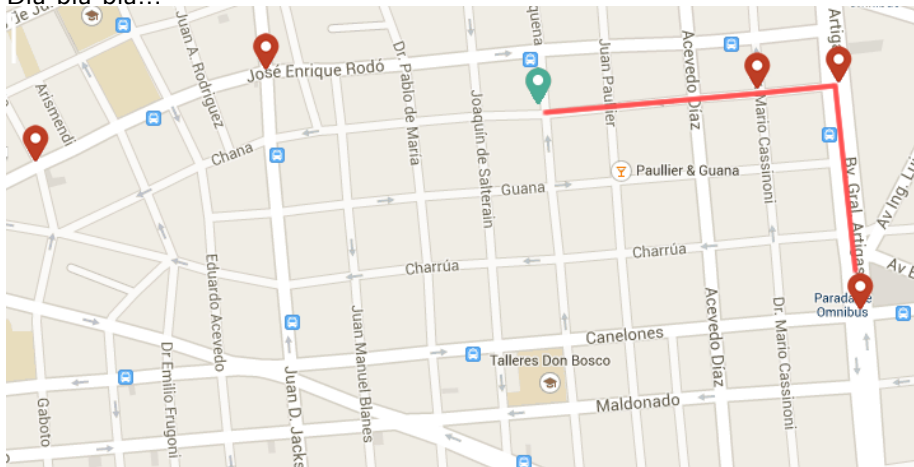
# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



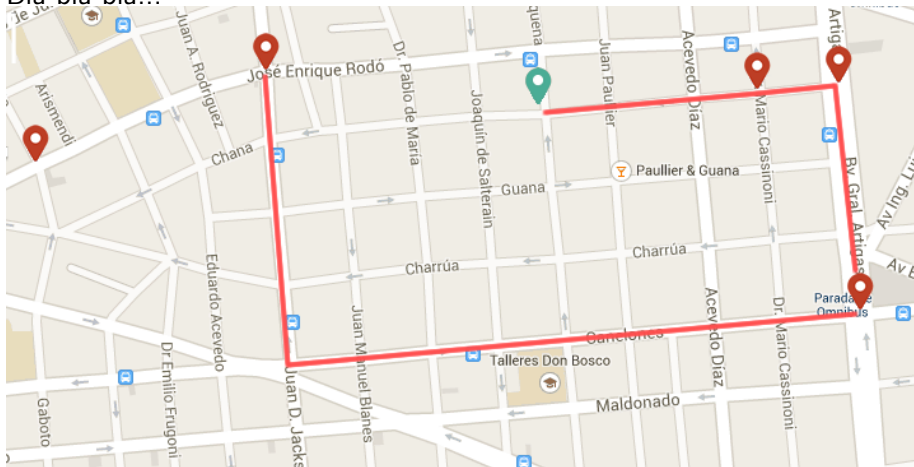
# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



# Algoritmo ávido

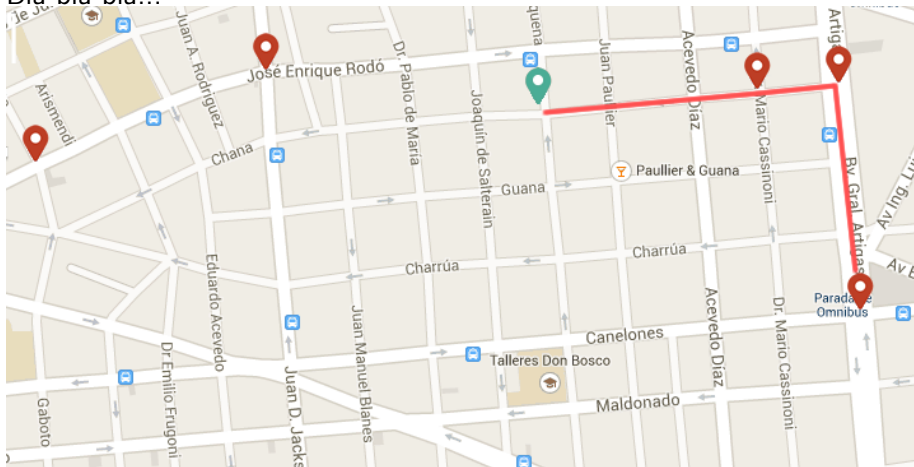
Bla bla bla...





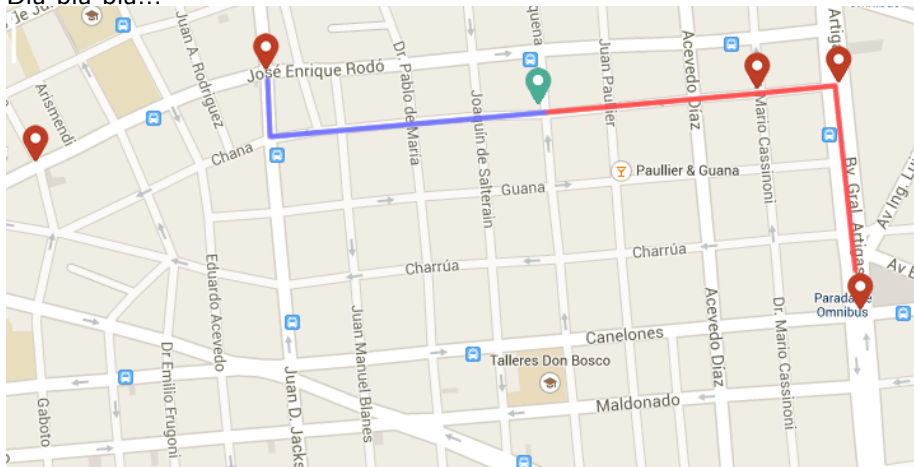
# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



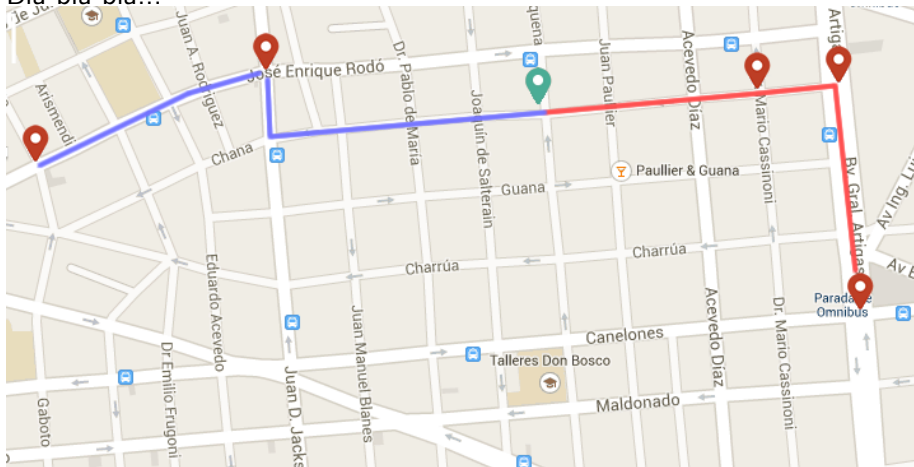
# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



# Algoritmo ávido

Bla bla bla...



# Evaluación experimental

# Evaluación experimental

# Evaluación experimental

# Evaluación experimental

# Evaluación experimental



# Evaluación experimental

# Evaluación experimental

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea**
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

# Planificador de viajes compartidos en línea

- 1 Introducción
- 2 Definición del problema
- 3 Algoritmos evolutivos
- 4 Trabajo relacionado
- 5 Implementación
- 6 Evaluación experimental
- 7 Planificador de viajes compartidos en línea
- 8 Conclusiones y trabajo futuro

# Conclusiones y trabajo futuro