НУЛП, ІКНІ, САПР		Тема	оцінка	підпис
KH-414	4			
Коцюба В.С.				
№ залікової: 16081031		АЛГОРИТМ РІШЕННЯ		
Дискретні моделі в САПР		ЗАДАЧІ КОМІВОЯЖЕРА	Викладач:	
		ЗАДА II NOMIDOMNEI A	к.т.н., асистент	
			Кривий Р.3.	

Мета:

Метою даної лабораторної роботи ϵ вивчення і дослідження алгоритмів рішення задачі комівояжера.

Завдання:

Написати програму для демонстрації роботи алгоритму задачі комівояжера.

Теоретичні відомості:

Умови існування гамільтонового контуру. Нижні границі.

Рішенням задачі комівояжера ϵ оптимальний гамільтоновий контур. Нажаль, не всі графи містять гамільтоновий контур. Отже перед тим, ніж перейти до пошуку оптимального гамільтонового контура потрібно довести факт його існування в даному графі.

Можна знайти точний розв'язок задачі комівояжера, тобто, обчислити довжини всіх можливих маршрутів та обрати маршрут з найменшою довжиною. Однак, навіть для невеликої кількості міст в такий спосіб задача практично нерозв'язна. Для простого варіанта, симетричної задачі з п містами, існує (n-1)! / 2 можливих маршрутів, тобто, для 15 міст існує 43 мільярдів маршрутів та для 18 міст вже 177 більйонів. Те, як стрімко зростає тривалість обчислень можна показати в наступному прикладі. Якщо існував би пристрій, що знаходив би розв'язок для 30 міст за годину, то для для двох додаткових міст в тисячу раз більше часу; тобто, більш ніж 40 діб.

Відомо багато різних методів рішення задачі комівояжера. Серед них можна виділити методи розроблені Белмором і Немхаузером, Гарфинкелем і Немхаузером, Хелдом і Карном, Стекханом. Всі ці методи відносяться до одного з двох класів: а) методи рішення, які завжди приводять до знаходження оптимального рішення, але потребують для цього, в найгіршому випадку, недопустимо великої кількості операцій (метод гілок та границь); б) методи, які не завжди приводять до находження оптимального результату, але потребують для цього допустимої великої кількості операцій (метод послідовного покращення рішення).

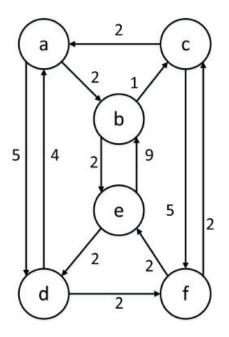


Рис.1 Заданий граф

Робота з програмою:

Після запуску програми в лівому краю вікна, у верхньому текст боксі задана початкова матриця суміжності графу, за потреби її там можна міняти.

Для запуску алгоритму натискаємо кнопку 'Старт', у нижньому текст боксі бачимо результати роботи алгоритму (існує чи не існує маршрут), у центрі в полі канвасвідображення графа, а у правому текст боксі описані ребра, тобто вершини ребер та їх вага.

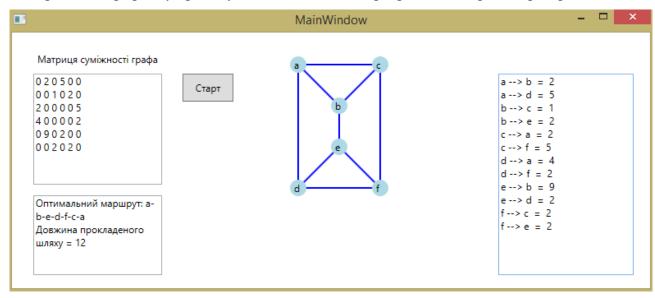


Рис.2 Вікно роботи програми

Фрагмент програми:

```
current_way[1] = passedVertex;
                                                                 //починаємо обхід з першої вершини
            minSum = Int32.MaxValue / 2;
            recursSearch(1);
                                                         //шукаємо починаючи з першої вершини
            if (end_way > 0)
                                                                 //якшо знайдено шлях
                res += "Оптимальний маршрут: "; //починаємо формувати результуючу стрічку
                int c = 1;
                                                                 //номер в порядку обходу вершин
                for (int i = 1; i <= n; i++)
                                                                 //проходимо по всіх вершинах
                    int j = 1;
                    while ((j <= n) && (minWay[j] != c))</pre>
                                                                 //шукаємо наступну вершину в порядку обходу
                    res += alphabet[j - 1] + "-"; //додаємо вершину до результуючої стрічки
                res += alphabet[0];//до результуючої стрічки додаємо першу вершину, якою завершується обхід
                res += "\nДовжина прокладеного шляху = " + minSum;//до результуючої стрічки додаємо суму ваг
пройдених ребер
            else
                res = "Не вдалося знайти шлях.";
            return res;
        }
        private void recursSearch(int x)
            //якщо всі вершини переглянуті,
            //і з останньої вершини є шлях в першу,
            //і мнова сума відстаней менша мінімальної
            if ((passedVertex == n) && (matrix_for_computations[x, 1] != 0) && (sum +
matrix_for_computations[x, 1] < minSum))</pre>
                end_way = 1;
                                                         //шлях вважається знайденим
                minSum = sum + matrix_for_computations[x, 1];
                                                                //вводимо нову мінімальну суму відстаней
                for (int i = 1; i <= n; i++)</pre>
                    minWay[i] = current_way[i];
        //вводимо новий мінімальний шлях
            }
            else
                for (int i = 1; i <= n; i++)
                                                                 //переглядаємо всі вершини з поточної
                    //нова вершина не співпадає з біжучою, є прямий шлях з біжучої вершини в нову,
                    //нова вершина ще не переглянута, нова сума \epsilon меншою за мінімальну
                    if ((i != x) && (matrix_for_computations[x, i] != 0) && (current_way[i] == 0) && (sum +
matrix_for_computations[x, i] < minSum))</pre>
                    {
                        sum += matrix_for_computations[x, i];
                                                                   //збільшуємо суму
                        passedVertex++;
                                                                 //збільшуємо кількість переглянутих вершин
                        current_way[i] = passedVertex; //відмічаємо у нової вершини новий номер у порядку
обходу
                      recursSearch(i);
                                                //пошук нової вершини починаючи з і (вершина, в яку перейшли)
                        current_way[i] = 0;
                                                                 //повертаємо все назад
                        passedVertex--;
                        sum -= matrix_for_computations[x, i];
            }
```

Висновок: На цій лабораторній роботі було здійснено ознайомлення з алгоритмом рішення задачі комівояжера.