

Heurística baseada em *Variable Neighborhood Descent* para o TSP

O trabalho consiste na implementação de uma heurística baseada em *Variable Neighborhood Descent* (VND) para o Problema do Caixeiro Viajante (*Traveling Salesman Problem* ou TSP) métrico. Esse trabalho é uma continuação direta do trabalho anterior, no qual era proposto a implementação de uma heurística construtiva para o mesmo problema. Dessa forma, as instâncias utilizadas no processo de experimentação permanecem as mesmas e, portanto, as discussões e propriedades extraídas sobre elas na primeira parte do trabalho continuam válidas.

A ideia de heurísticas baseadas na estratégia de *Variable Neighborhood Descent* é, partindo de uma solução inicial para o problema, que pode ser gerada de maneira aleatória e procedural ou a partir de alguma heurística construtiva, amostrar diversas funções de vizinhança e executar uma busca local na união dessas vizinhanças. Para tanto, a heurística percorre cada uma das vizinhanças das funções escolhidas, da mais fácil para a mais difícil em termos de complexidade temporal, e procura por vizinhos com custo melhor que a solução atual. Quando um vizinho aprimorante é encontrado, a solução atual é substituída por ele e o processo é recommçado. Assim, a solução atual apenas será retornada quando o custo dela for um ótimo local para todas as vizinhanças das funções escolhidas.

As funções de vizinhança escolhidas para essa implementação foram SWAP, 2-OPT, 3-OPT e 4-OPT. A primeira realiza uma troca (*swap*) simples de dois nós adjacentes na solução e a segunda, terceira e quarta realizam a troca de duas, três e quatro arestas na solução, respectivamente. Existem outras funções bastante conhecidas e empregadas, como o k-OPT (que é uma generalização das funções 2, 3 e 4-OPT), OR-OPT, Lin-Kernighan, etc. No entanto, essas foram escolhidas pela simplicidade e pelos bons resultados obtidos.

Em relação aos aspectos de implementação, foi usada a estratégia do vizinho melhor aprimorante para cada uma das vizinhanças e, para acelerar a computação, o algoritmo não é recommçado logo que uma solução aprimorante é encontrada. Sendo assim, todas as vizinhanças serão exploradas até que o algoritmo recommce com a melhor solução obtida até aquele ponto e busque por aquela solução que será um ótimo local para todas as vizinhanças percorridas.

A linguagem de programação utilizada para implementar a heurística, assim como na primeira parte, foi a linguagem Rust. Os motivos para a escolha permanecem os mesmos citados anteriormente, acrescidos do fato que a implementação da heurística construtiva feita no trabalho anterior foi em Rust. Assim, essa implementação pode ser aproveitada para gerar o circuito inicial do qual o VND começa, o que melhora a qualidade da solução final e reduz o tempo empregado executando a heurística de busca local.

Executando o código

Para executar a heurística, é necessário ter a linguagem Rust e seu ecossistema instalados na máquina. Para tanto, é recomendado que a instalação seja feita através da documentação oficial da linguagem¹.

Uma vez que o ambiente esteja configurado, o comando

```
cargo run -- -p ".instances/instance-name.tsp"
```

pode ser utilizado para executar o algoritmo para uma instância disponível na pasta de instâncias, e, então, verificar qual foi o circuito obtido, o custo desse circuito e o tempo empregado para computá-lo.

Adicionalmente, um script foi desenvolvido para automatizar a execução do algoritmo para todas as instâncias disponíveis. Ao executar

```
./run.sh
```

esse script será chamado e os resultados obtidos para cada instância serão apresentados no terminal.

¹Disponível em: <https://www.rust-lang.org/tools/install>

Resultados obtidos

As instâncias disponibilizadas foram testadas contra a heurística implementada, sendo possível observar na tabela 1 o custo do circuito obtido e o tempo empregado para computar esse circuito/custo. Além disso, as instâncias no formato TSP-LIB também armazenam o custo ótimo para aquela instância, o que torna possível a análise do desempenho da heurística em relação ao valor ótimo.

| Instância | Distância | Custo | Ótimo | Razão | Tempo (s) |
|-----------|-------------------|-------------|--------|-------|-----------|
| att48 | pseudo-euclidiana | 11610 | 10628 | 1.09 | 0.0200 |
| berlin52 | euclidiana | 7984.0504 | 7542 | 1.06 | 0.0284 |
| kroA100 | euclidiana | 23278.2780 | 21282 | 1.09 | 0.4417 |
| kroA150 | euclidiana | 30208.2795 | 26524 | 1.14 | 6.1043 |
| kroA200 | euclidiana | 31536.2312 | 29368 | 1.07 | 31.7630 |
| kroB100 | euclidiana | 23235.2377 | 22141 | 1.05 | 1.2401 |
| kroB150 | euclidiana | 30242.5010 | 26130 | 1.16 | 16.9743 |
| kroB200 | euclidiana | 31777.8924 | 29437 | 1.08 | 37.2663 |
| kroC100 | euclidiana | 22276.2279 | 20749 | 1.07 | 0.4400 |
| kroD100 | euclidiana | 23637.3665 | 21294 | 1.11 | 0.4365 |
| kroE100 | euclidiana | 22664.7063 | 22068 | 1.03 | 0.6713 |
| lin105 | euclidiana | 14932.3107 | 14379 | 1.04 | 0.7861 |
| pr107 | euclidiana | 48996.8899 | 44303 | 1.11 | 0.9287 |
| pr124 | euclidiana | 67772.6358 | 59030 | 1.15 | 4.3709 |
| pr136 | euclidiana | 103737.8911 | 96772 | 1.07 | 4.5575 |
| pr144 | euclidiana | 63187.3024 | 58537 | 1.08 | 8.1027 |
| pr152 | euclidiana | 76515.6718 | 73682 | 1.04 | 9.5094 |
| pr76 | euclidiana | 115989.3762 | 108159 | 1.07 | 0.1310 |
| rat195 | euclidiana | 2563.9394 | 2323 | 1.10 | 25.5318 |
| rat99 | euclidiana | 1310.6696 | 1211 | 1.08 | 1.0113 |
| st70 | euclidiana | 707.0869 | 675 | 1.05 | 0.2773 |

Tabela 1: Tempo e custo obtidos para cada instância.

Apesar do tempo gasto computando cada solução ser consideravelmente maior do que aquele obtido com a heurística construtiva, por exemplo, a qualidade das soluções obtidas para a heurística baseada em VND também é bem maior. De fato, a maioria das razões de custos obtidas $\frac{C_h}{C_o}$ são menores que 1.10. Ou seja, a solução obtida com a heurística é, na maior parte dos casos, no máximo 10% pior que a solução ótima.

Além disso, graças a versatilidade dessa heurística, é possível que existam escolhas e ordens diferentes de funções de vizinhança que resultem em custos semelhantes, senão melhores, empregando um tempo menor para computar cada solução. Essa característica faz com que abordagens baseadas em VND sejam fortes candidatas a serem usadas em aplicações no mundo real para resolver esse ou outros problemas semelhantes.