



**CENTRO DE INFORMÁTICA - UFPB**

**Etapa 2 - Parte 2**

## **Relatório de Representação da Solução**

**Yuri da Costa Gouveia**

**11328072**

João Pessoa, Abril de 2019

## 1. Descrição do Problema

Este relatório visa explicar a heurística construída para resolução do problema do caixeiro viajante. Na seção 2, será abordado o método utilizado para a construção inicial da solução. Já na seção 3, será descrita a lógica utilizada para alcançar uma solução de otimização utilizando movimentos de vizinhança.

## 2. Construção

Para a construção inicial do problema foi utilizado o método do vizinho mais próximo. Dado um ponto partida (inicialmente a posição 0 da matriz, no método desenvolvido) o de chegada é escolhido com base na distância entre o primeiro e os seus vizinhos, de modo que o ponto de chegada escolhido será o seu vizinho mais próximo. Esse procedimento termina quando todos os vértices são visitados e no fim, retorna-se para o ponto inicial.

```
procedimento ConstracaoGulosa( $g(\cdot), s$ );  
1  $s \leftarrow \emptyset$ ;  
2 Inicialize o conjunto  $C$  de elementos candidatos;  
3 enquanto ( $C \neq \emptyset$ ) faça  
4    $g(t_{\text{melhor}}) = \text{melhor}\{g(t) \mid t \in C\}$ ;  
5    $s \leftarrow s \cup \{t_{\text{melhor}}\}$ ;  
6   Atualize o conjunto  $C$  de elementos candidatos;  
7 fim-enquanto;  
8 Retorne  $s$ ;  
fim ConstracaoGulosa;
```

Figura 1: Pseudo-código da solução gulosa do vizinho mais próximo.

```
def vizinho_mais_proximo(pontoPartida, numNos, matriz, visitados, caminho, distancia):  
    minimo = sys.maxsize  
  
    for noChegada in range(0, numNos):  
        # Loop de escolha do vizinho mais próximo  
        if matriz[pontoPartida][noChegada] > 0 and matriz[pontoPartida][noChegada] < minimo and visitados[noChegada]==False:  
            minimo = matriz[pontoPartida][noChegada]  
  
    distancia += minimo  
    visitados[matriz[pontoPartida].index(minimo)] = True # Marca ponto como visitado  
    caminho.append(matriz[pontoPartida].index(minimo)) # Adiciona ponto aos caminhos  
  
    if len(caminho) < numNos:  
        # Recursividade para achar o caminho do vizinho mais próximo  
        return vizinho_mais_proximo(matriz[pontoPartida].index(minimo), numNos, matriz, visitados, caminho, distancia)  
    else:  
        return visitados, caminho, distancia
```

Figura 2: Implementação do vizinho mais próximo.

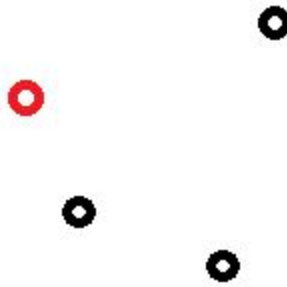


Figura 3: Representação de pontos a se percorrer pelo PCV.

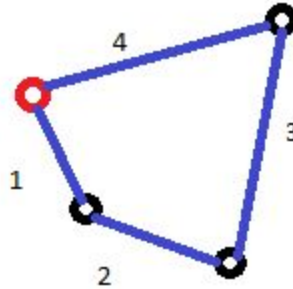


Figura 4: Representação da solução do vizinho mais próximo..

### 3. Self Annealing

A metaheurística utilizada para gerar uma possível otimização da construção inicial foi o Self Annealing.

O funcionamento desse metaheurística se dá através de condições iniciais (temperatura inicial, temperatura mínima e a taxa de esfriamento). A otimização é verificada em um laço, que se repete enquanto a temperatura atual for maior que a mínima.

Com uma rota inicial, calcula-se uma rota adjacente aleatória e a partir desta verifica-se a sua aceitação. Essa aceitação se dá por meio da fórmula probabilística:

```
probabilidadeAceitacao = np.exp((-1)*(distanciaAdjacente - distanciaAtual) / temperatura)
```

Se esse valor da probabilidade for maior do que um número aleatório gerado, então a rota é aceita.

```
def self_anealing(temperatura, caminhoAtual, matriz, numNos):
    caminhoMinimo = caminhoAtual
    caminhoAdjacente = []*numNos

    while temperatura > TEMPERATURA_MINIMA:
        #print(str(custo(matriz, caminhoAtual)) + " | " + str(round(temperatura,2)))
        caminhoAdjacente = obter_caminho_adjacente(caminhoAtual, numNos)

        distanciaAtual = custo(matriz, caminhoAtual)          # Calculo dos custos das distancias
        distanciaMinima = custo(matriz, caminhoMinimo)
        distanciaAdjacente = custo(matriz, caminhoAdjacente)

        if distanciaAtual < distanciaMinima:                  # Se a distancia do caminho atual for menor que a minima, ...
            caminhoMinimo = caminhoAtual                      # ... a minima como sendo a atual

        if aceita_rota(distanciaAtual, distanciaAdjacente, temperatura):
            caminhoAtual = caminhoAdjacente

        temperatura *= 1-TAXA_ESFRIAMENTO                    # Formula de decrescimo da temperat

    return caminhoMinimo
```

Figura 6: Implementação do Self Annealing.

Os resultados apresentados do Simulated Annealing sempre mostraram uma distância final maior do que a da heurística de construção e os valores nunca mudavam, logo isso explica o porquê do GAP sempre apresentar um valor 0.

#### Heurística de Construção

Instâncias	Média	Melhor	Tempo medio (seg.)	GAP (%)
tsp1.txt	2074443	2074443	0,368	0
tsp2.txt	106404	106404	0,395	0
tsp3.txt	30930	30930	0,323	0

### Metaheurística de Otimização

Instâncias	Média	Melhor	Tempo medio (seg.)	GAP (%)
tsp1.txt	2095963	2095963	423,34	0
tsp2.txt	109469	109469	426,57	0
tsp3.txt	31880	31880	431,09	0