

# El Problema del Vendedor Viajero

Dpto. Ingeniería Industrial, Universidad de Chile

IN47B, Ingeniería de Operaciones

# Contenidos

- 1 Introducción
- 2 Resolviendo TSP
- 3 Programación Entera y el TSP

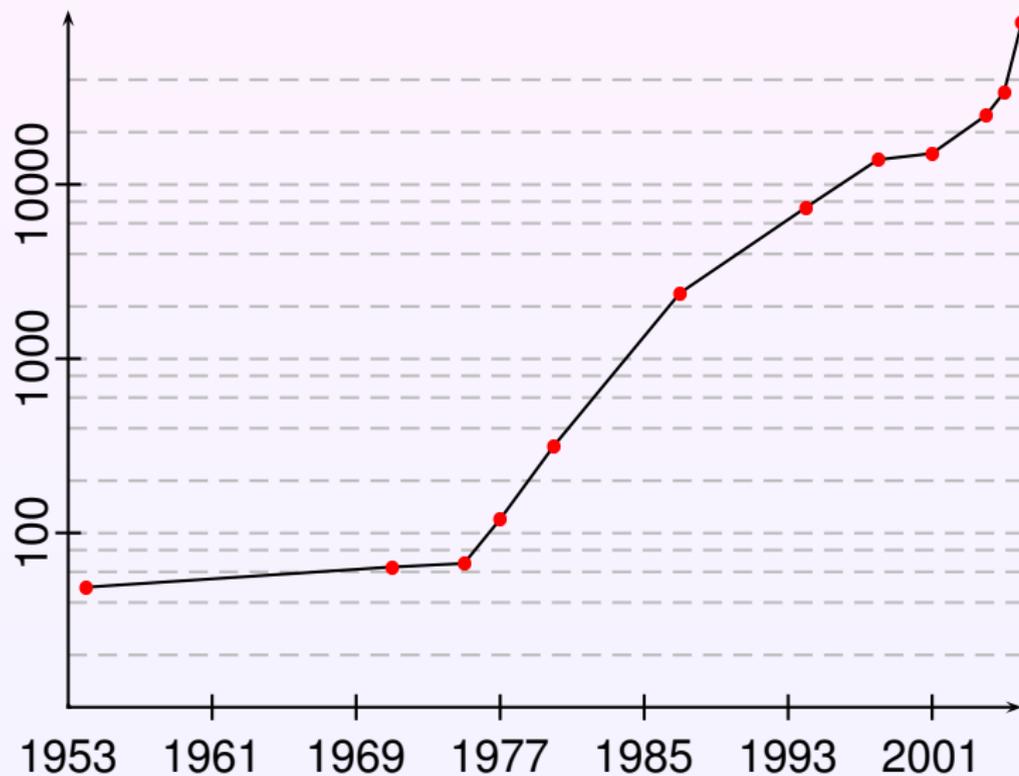


- Primeras referencias datan del 1832, para vendedores viajeros.
- Karl Menger, 1930, (Shortest Hamiltonian Path).
- J.B. Robinson, "On the Hamiltonian game (a traveling-salesman problem)", 1949. Esta es la primera referencia del problema como es conocido hoy en día.
- G. Dantzig, R. Fulkerson, and S. Johnson, "Solution of a large-scale traveling-salesman problem", 1954. Solución de una instancia de 49 ciudades (capitales de los estados de USA), introducción de cortes y branching.
- M. Held and R.M. Karp, "A dynamic programming approach to sequencing problems", 1962. introducción de heurísticas basadas en programación dinámica.

## Récord TSP en el tiempo

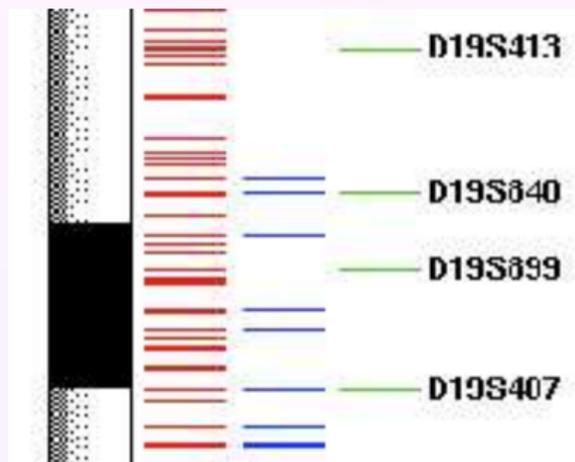
Año	Autores	Ciudades
1954	Dantzig, Fulkerson, and Johnson	49
1971	Held and Karp	64
1975	Camerini, Fratta, and Maffioli	67
1977	Grötschel	120
1980	Crowder and Padberg	318
1987	Padberg and Rinaldi	532
1987	Grötschel and Holland	666
1987	Padberg and Rinaldi	2,392
1994	Applegate, Bixby, Chvátal, and Cook	7,397
1998	[idem]	13,509
2001	[idem]	15,112
2004	[idem] and Helsgaun	24,978
2005	Cook, Espinoza and Goycoolea	33,810
2006	Cook	85,900

## Récord TSP en el tiempo

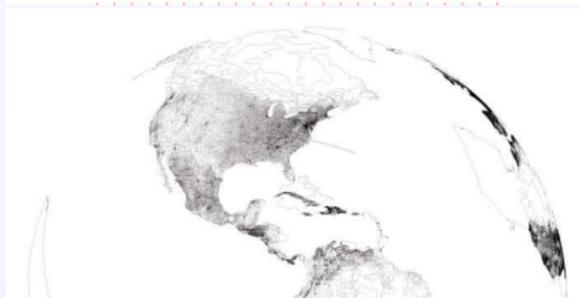
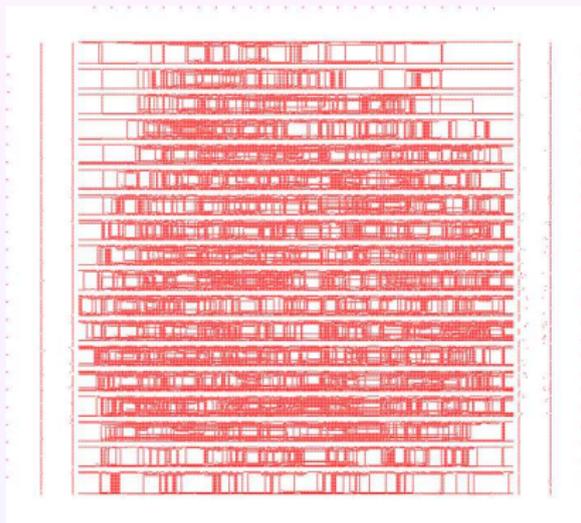




- Ruteo de Vehículos.
  - Secuenciamiento de genes.
  - Ordenamiento de observaciones en telescopios (NASA).
  - Diseño de chips.
  - Tour Mundial.
  - El problema del Viejo Pascuero.



Algunas Aplicaciones del TSP



**SCIENCE**

# Santa Claus and the traveling salesman problem

OH, Santa Claus has one right to deliver gifts to children around the world. To save time and wear and tear on his reindeer, Santa is also the ultimate traveling salesman among the kids of the U.S. To work better arrangements for Santa is probably a, but for scientists, who will just solve the traveling salesman problem (TSP). It is a challenge that grows increasingly difficult as more cities or cities are added to the list.

**Traveling salesman problem explained**

The traveling salesman problem (TSP) is a classic problem in computer science and mathematics. It involves finding the shortest possible route that visits a set of cities and returns to the origin city. The problem is NP-hard, meaning that as the number of cities increases, the number of possible routes grows exponentially, making it difficult to solve for large numbers of cities.

**30 Solution for Santa**

Scientists have found a solution for Santa Claus's route. The solution is a complex network of lines connecting various cities across the globe, representing the shortest possible route for Santa to visit all the children and return to his workshop.

**Santa's problem for more cities requires computers**

As the number of cities increases, the number of possible routes grows exponentially, making it difficult to solve for large numbers of cities. This is why computers are used to solve the TSP for large numbers of cities.

**Years ago**

The traveling salesman problem was first solved in 1931 by mathematician Karl Menger. Since then, it has become a major area of research in computer science and mathematics.

**Evolutionary for TSP**

Evolutionary algorithms have been used to solve the TSP for large numbers of cities. These algorithms mimic the process of natural selection, where the fittest solutions survive and reproduce.

**13,509 A record**

The current record for the TSP is 13,509 cities, solved by a team of researchers in 2006. This record was set using a combination of mathematical techniques and computer simulations.

**the hardware involved**

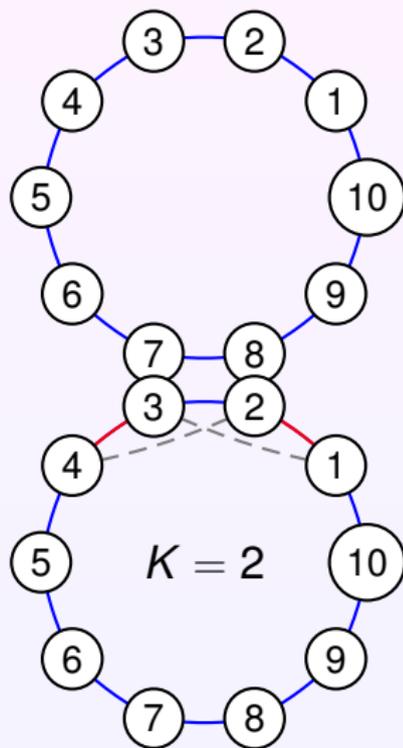
The hardware involved in solving the TSP for large numbers of cities includes high-performance computers and specialized algorithms.

# Enumeración y Heurísticas

- ¿Podemos enumerar las soluciones y escoger la mejor?
  - 10 ciudades :  $\approx 10^{5,56}$  posibilidades.
  - 100 ciudades :  $\approx 10^{155,97}$  posibilidades.
  - 1,000 ciudades :  $\approx 10^{2,564,60}$  posibilidades.
  - 85,900 ciudades :  $\approx 10^{386,522,04}$  posibilidades.
  - Edad del universo :  $\approx 10^{18}$  segundos.
  - Número de átomos en el universo:  $< 10^{100}$ .
  - Enumeración solo para problemas muy pequeños.

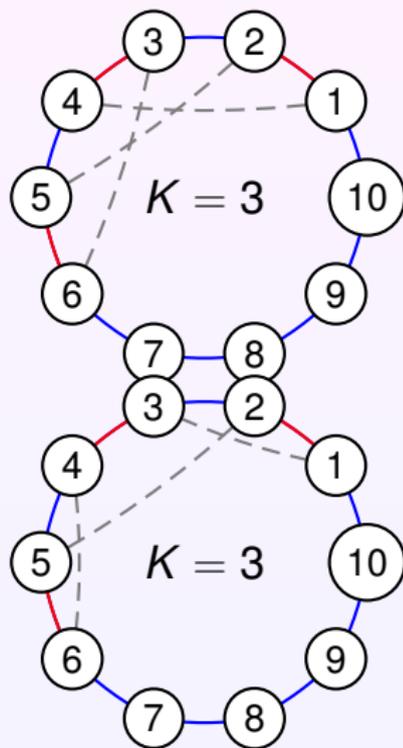
# Heurísticas K-Opt

- Reemplazar 2 arcos.
- Reemplazar 3 arcos
- Reemplazar K arcos.
- Lin-Kernighan usa reemplazos de pares.
- Lin-Kernigham-Helsgun usa reemplazos de 5 arcos.
- Heurísticas no proveen cotas para el problema.



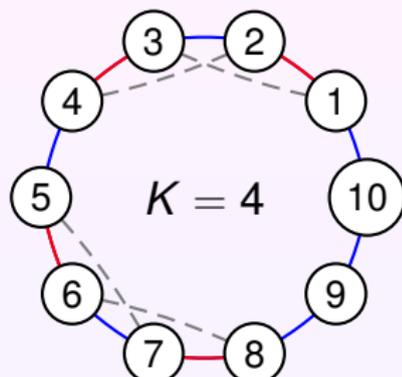
# Heurísticas K-Opt

- Reemplazar 3 arcos
- Reemplazar K arcos.
- Lin-Kernighan usa reemplazos de pares.
- Lin-Kernigham-Helsgun usa reemplazos de 5 arcos.
- Heurísticas no proveen cotas para el problema.



# Heurísticas K-Opt

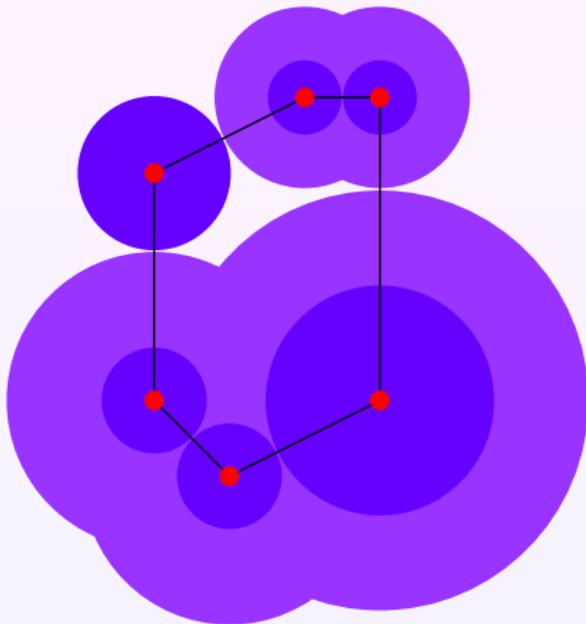
- Reemplazar K arcos.
- Lin-Kernighan usa reemplazos de pares.
- Lin-Kernigham-Helsgun usa reemplazos de 5 arcos.
- Heurísticas no proveen cotas para el problema.



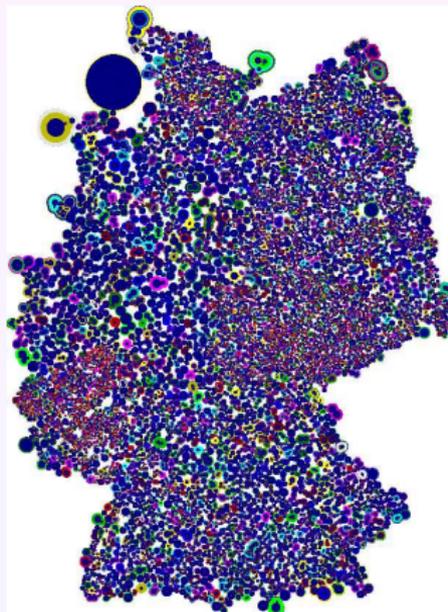
K	Casos
2	1
3	4
4	20
5	148
6	1368
7	15104

## Obteniendo Cotas

- ¿Como obtener cotas o garantías?
- Círculos disjuntos a ciudades.
- Bandas sin intersección a subconjuntos de ciudades.
- Dos veces la suma de los radios da cota inferior.
- ¿Como encontramos radios y bandas?



15,112 ciudades en Alemania, cota a 0.74 % de la solución óptima



## Definiciones previas:

$V$  Conjunto de ciudades a considerar.

$E$  Conexiones entre ciudades, i.e.

$$E = \{(a, b) : a, b \in V, a \neq b\}.$$

$c$  Costo de las conexiones entre ciudades.

$\delta(S)$  Arcos cruzando la frontera de un conjunto, i.e.

$$\delta(S) = \{(a, b) \in E : a \in S, b \in V \setminus S\}.$$

## Formulación como IP:

$$\text{mín} \quad \sum (c_e x_e : e \in E)$$

$$\sum (x_e : e \in \delta(\{v\})) = 2 \quad \forall v \in V$$

$$\text{s.t.} \quad \sum (x_e : e \in \delta(S)) \geq 2 \quad \forall \emptyset \subsetneq S \subsetneq V$$

$$x_e \in \{0, 1\} \quad \forall e \in E$$

## Problemas de la formulación discreta

- Tanto o más difícil que contar permutaciones.
- Número de variables es  $|V|(|V| - 1)/2$ .
- No existen algoritmos eficientes para resolver.

## Relajación continua (SEP):

$$\begin{array}{ll}
 \text{mín} & \sum (c_e x_e : e \in E) \\
 \text{s.t.} & \sum (x_e : e \in \delta(\{v\})) = 2 \quad \forall v \in V \quad (r_v) \\
 & \sum (x_e : e \in \delta(S)) \geq 2 \quad \forall \emptyset \subsetneq S \subsetneq V \quad (W_S) \\
 & x_e \in [0, 1] \quad \forall e \in E
 \end{array}$$

Puede Resolverse eficientemente.

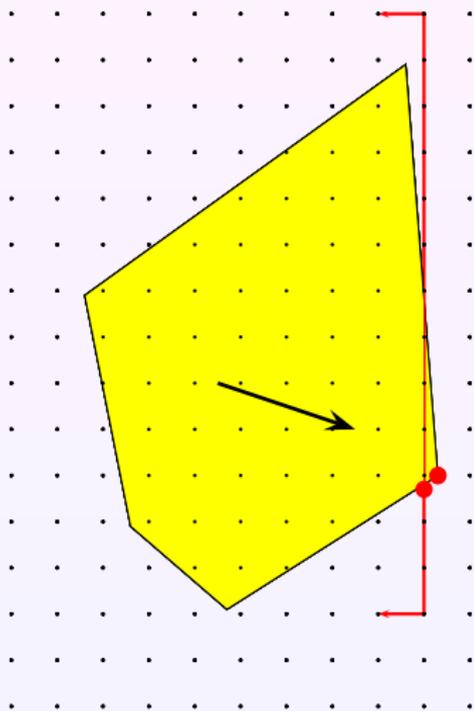
Cotas obtenidas del SEP  
0.69 % gap para chile5445



## Resolviendo IP usando LP

Propuesto por Dantzig, Fulkerson y Johnson (1954) para el TSP.

- 1 Considerar relajación continua.
- 2 Obtener solución óptima  $x^*$ .
- 3  $x^*$  entera?, terminar.
- 4 Buscar restricción válida para puntos enteros.
- 5 Agregar a la formulación continua.
- 6 Volver a 2.

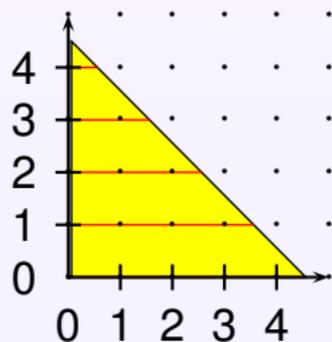


# (Algunos) Cortes Estructurales

- Subtour (separable)
- Blossom (Edmonds 1965)(separable)
- Combs (Chvátal 1973, Grötschel y Padberg 1979)
- Clique-Tree (Grötschel y Pulleyblank 1986)
- Star, Path (Fleischmann 1988, Cornuéjols et al. 1985)
- Bipartition (Boyd y Cunningham 1991)
- Binested (Nadeff 1992)
- Double Deckers (Applegate et. al. 1994)
- Domino Parity (Letchford 2000)(planar)
- K-Parity (Cook, Espinoza, Goycoolea 2004)(planar)

# Cortes no estructurados

- Idea: generar cortes automáticamente.
- Base: usar una versión simplificada del problema.
- Cortes de Gomory (1958) dentro de esta clase.
  - Considerar solo una restricción (básica).
  - Redondeo entrega corte automáticamente.
  - En teoría resuelve cualquier IP.



- $x_2 \in \mathbb{Z}, x_1 \in \mathbb{R}^+$
- $P = \{(x_1, x_2) : x_1 + x_2 \leq 4,5\}$ .
- $x_1 + x_2 \leq 4,5, x_1 \geq 0 \Rightarrow x_2 \leq 4,5$
- $x_2 \leq 4$ .

# Cortes no estructurados

## Local Cuts en el TSP:

- Reducir a un **GTSP** pequeño (16-48 nodos).
- Separar punto fraccionario.
- Si punto es separable, agregar corte.
- Problemas numéricos.
- Extensión a MIP.
- Cuando todo falla, ¿Qué podemos hacer?

# Cortes no estructurados

Dado  $x^*$  solución fraccionaria,  
y  $P$  poliedro:  $x^* \in P$  ?

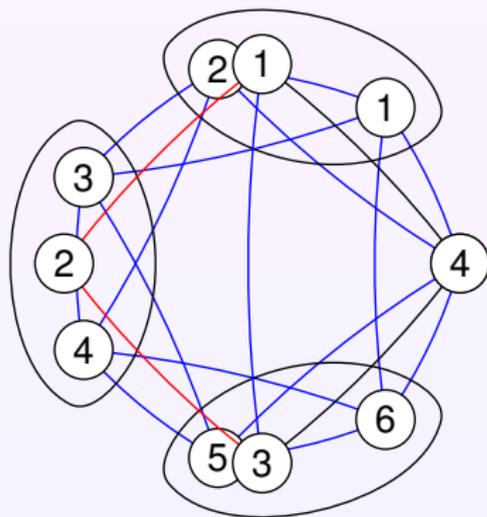
Sean  $\{v_k : k = 1, \dots, K\}$  puntos extremos de  $P$ .

$$\rightarrow x_e = 0,5$$

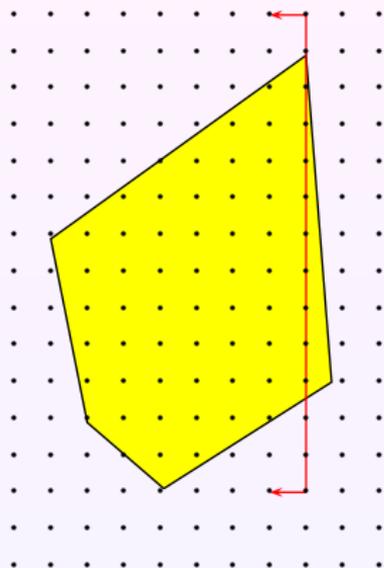
$$\rightarrow x_e = 1,0$$

$$\rightarrow x_e = 1,5$$

$$\begin{aligned} \min & 0 \\ \text{s.t.} & \sum_{k=1, \dots, K} \alpha_k v_k = x^* \\ & \sum_{k=1, \dots, K} \alpha_k = 1 \\ & \alpha_k \in [0, 1] \end{aligned}$$



## Cortes para el TSP



Formulación de MIP:

$$\begin{aligned} \min \quad & cx \\ \text{s.t.} \quad & Ax \leq b \\ & Rx \in \mathbb{Z}^k \end{aligned}$$

Relajación:

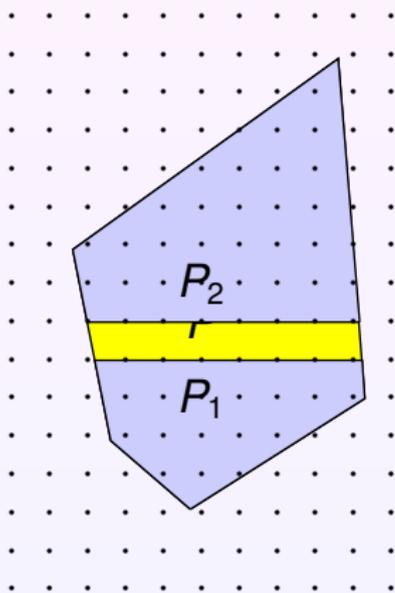
$$\begin{aligned} \min \quad & cx \\ \text{s.t.} \quad & Ax \leq b \\ & QRx \in \mathbb{Z}^3 \end{aligned}$$

Usar separación como antes

# Entre enumeración y Programación Lineal

## Strong Branching (Dividir para reinar)

- Crear sub-problemas mas fáciles.
- Fijar cotas para una variable.
- Resolver cada sub-problema.
- Escoger mayor impacto.
- Usar junto con planos cortantes.



## Resultados Numéricos

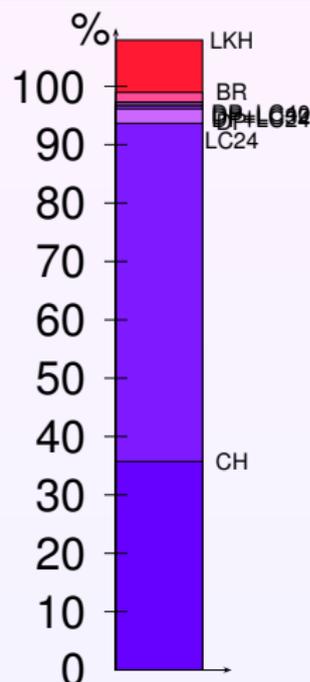
# Resultados Numéricos (chile5445)

Mejor solución: 40011.091Km

Conf.	Valor	Tiempo	GAP (%)
Subtour	39755.198	134	0.639
Cortes Heurísticos	39846.738	25518	0.470
Local Cuts (24)	39994.941	14509	0.040
Domino Parity	40001.294	10863	0.024
DP + LC 24	40002.578	14160	0.021
DP + LC 32	40003.294	21159	0.019
DP + LC 40	40004.291	60269	0.017
DP + LC + Branching	40008.475	+3 días	0.007
LKH	40031.459	46	-0.051
Primera Solución	44594.459	3	-11.455

# Resultados Numéricos (Sobre Sub-Tour)

Configuración	GAP Relativo
Cortes Heurísticos	35.773
Local Cuts (24)	93.689
Domino Parity	96.171
DP + LC 24	96.673
DP + LC 32	96.953
DP + LC 40	97.343
DP + LC + Branching	98.978
LKH	107.960



# Conclusiones

- TSP ofrece un punto de referencia dentro de IP.
- Estrategia depende del objetivo:
  - Solución factible.
  - Buena solución.
  - Optimalidad.
- Muchas técnicas generales han nacido del TSP.
- Importancia de generación de cortes.
- Problemas numéricos.
- Posibilidad de extender Local Cuts para MIP.