# Traveling Salesman Problem

Sebastián Reyes Aaron Beltran

#### Tabla de contenido

Definición

|| Complejidad

| Posibles Soluciones

IV Enfoque de algoritmos géneticos

V Distancia Haversine

VI Cálculo de mátriz de distancia

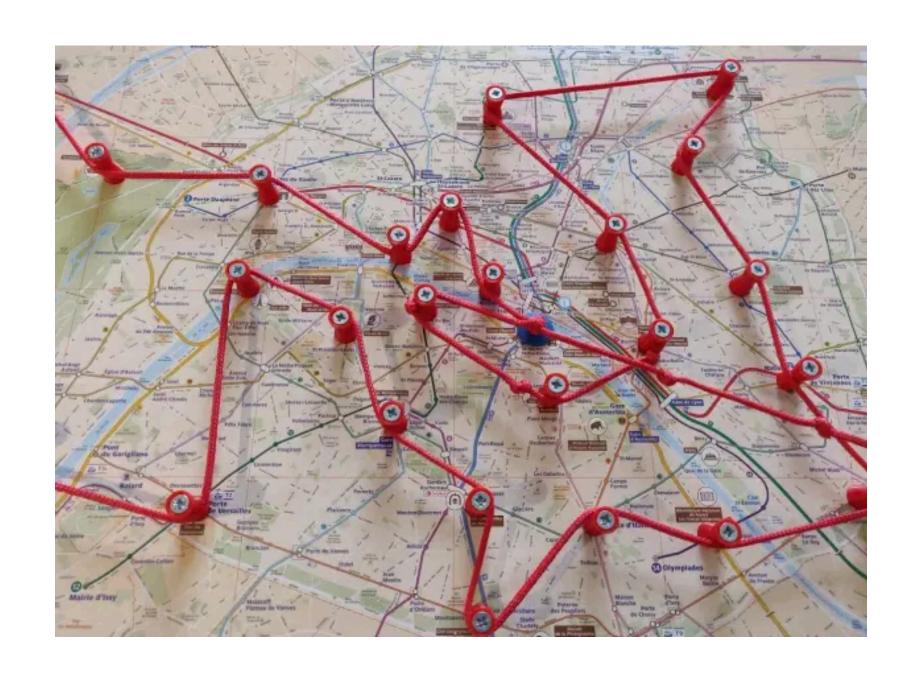
VII Partes del algoritmo génetico

VIII Resultados

IX Conclusiones

## Definición

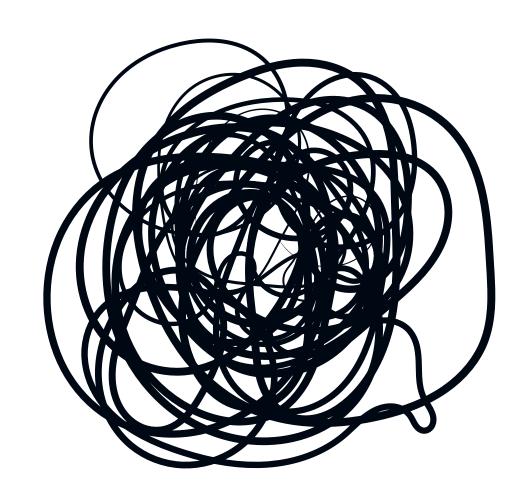
Traveling Salesman Problem consiste en encontrar la ruta más corta que permite a un vendedor visitar una serie de ciudades, pasando una sola vez por cada una y regresando a su ciudad de origen



# Complejidad

El TSP es un problema NP-difícil, lo que implica que no existe un algoritmo eficiente que lo resuelva en tiempo polinomial para todos los casos.

La complejidad NP-difícil describe problemas que son tan complicados como los más difíciles en la clase NP. Estos problemas no tienen un método conocido para ser resueltos rápidamente en todos los casos, y el tiempo para encontrar una solución aumenta exponencialmente con el tamaño del problema.



## Posibles Soluciones

#### Enfoque de fuerza bruta

Método de ramificación y atadura

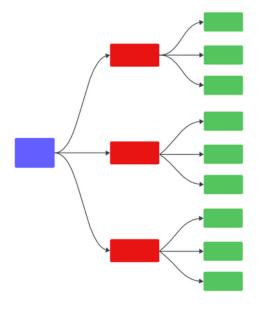
Enfoque de la ruta más corta

#### Enfoque de algoritmos géneticos

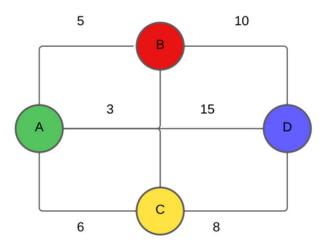
Acá se calculan y comparan todas las posibles rutas, según la cantidad de destinos que se tengan que visitar, para luego establecer una única solución que en este caso, sería la más corta y por ende la más óptima.



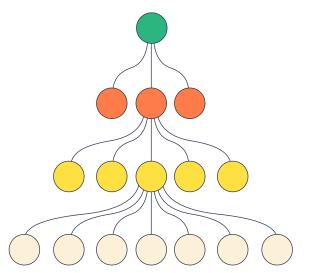
En este método se divide el problema en múltiples subproblemas donde cada uno de éstos tiene varias soluciones posibles.



Selecciona siempre la ciudad más cercana a la actual hasta completar el recorrido.



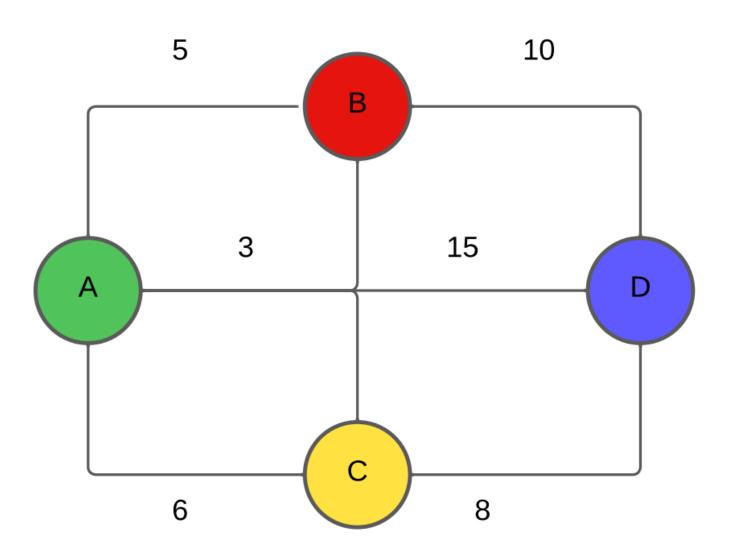
El problema de rutas se resuelve mediante un proceso de optimización evolutivo. Se comienza generando una población inicial de rutas posibles, donde cada ruta representa una solución potencial al problema.



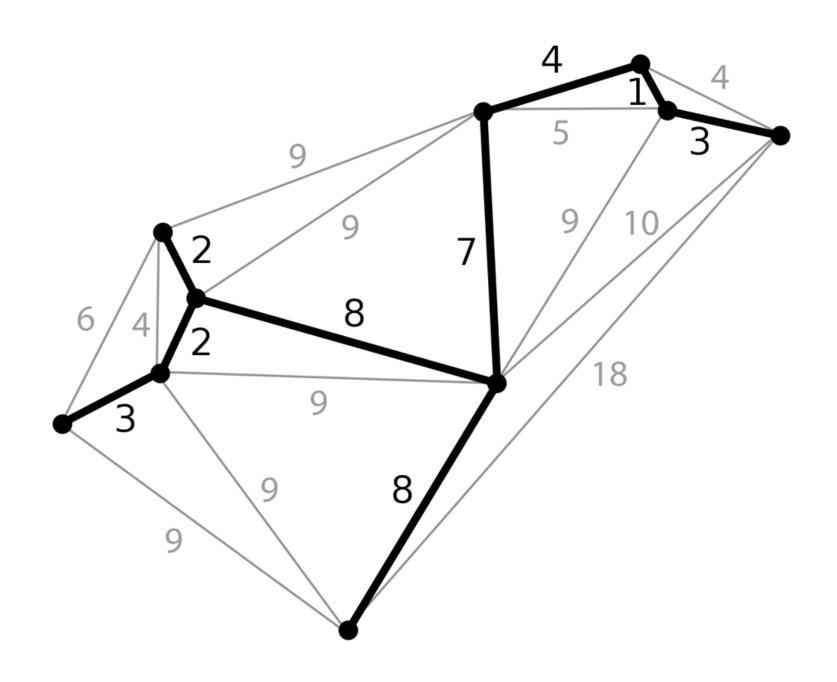
# Enfoque de fuerza bruta



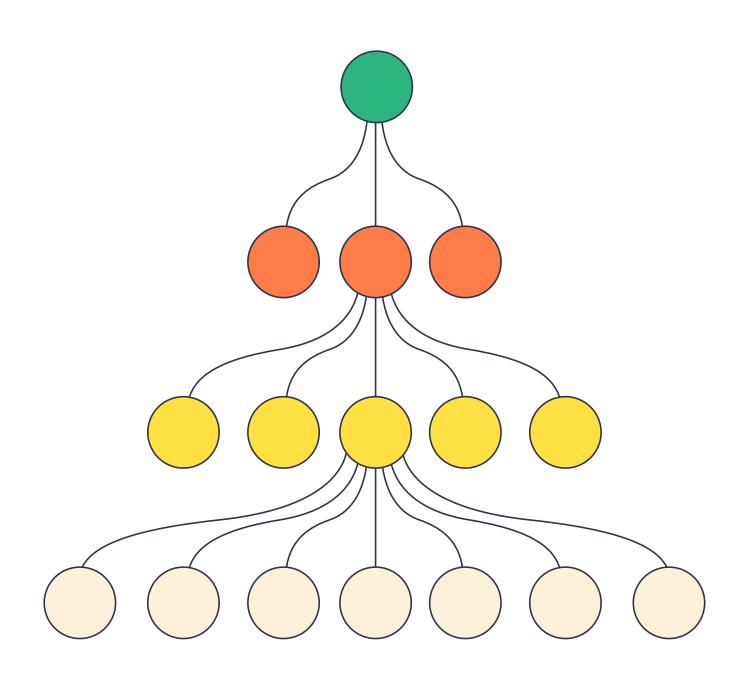
# Enfoque de la ruta más corta



## Heuristica MST con DPF

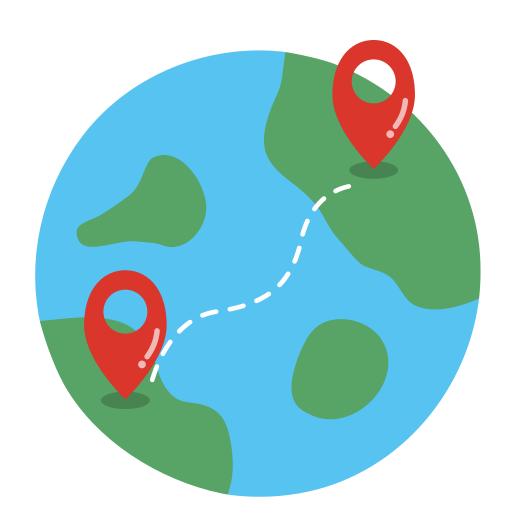


# Enfoque de algoritmos genéticos

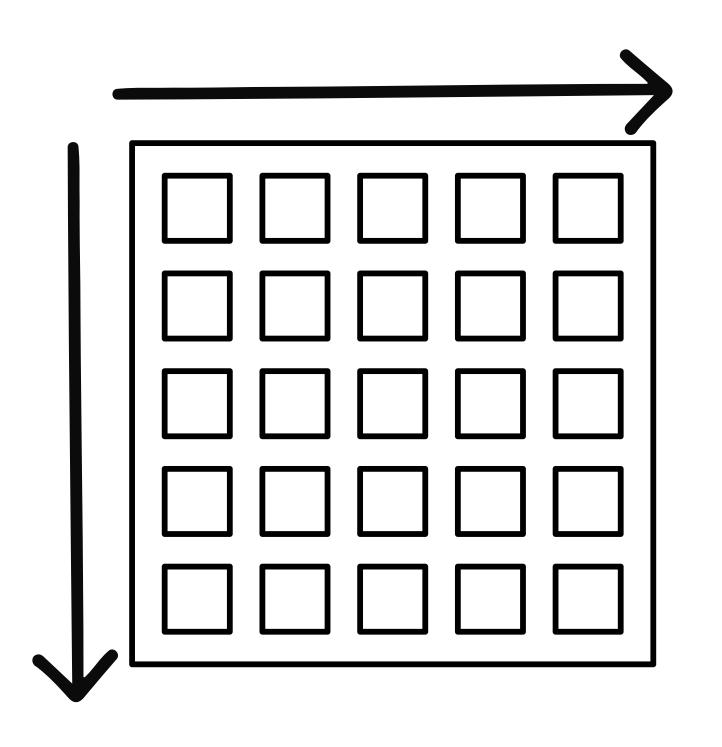


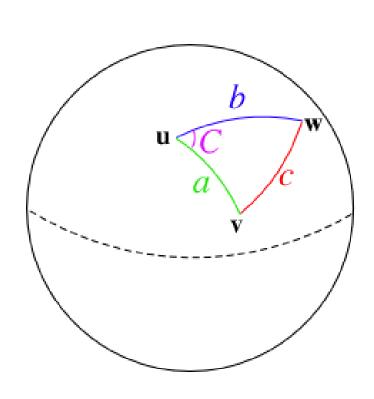
#### Distancia Haversine

$$d = 2 * r * arcsin(\sqrt{sin^2(\frac{\Delta lat}{2}) + cos(lat_1) * cos(lat_2) * sin^2(\frac{\Delta lon}{2})})$$



## Cálculo de mátriz de distancia

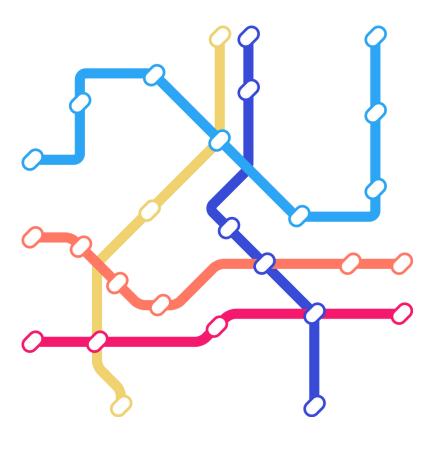




## Inicialización

- Generación de una población de rutas
- El primer individuo se genera con usando Greedy
- Los demás individuos son rutas aleatorias





### Fitness Function

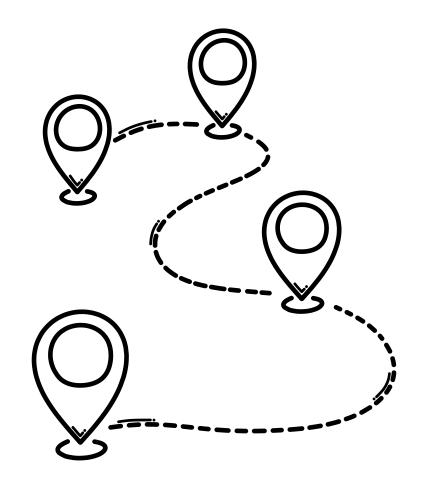
- Se define al individuo más óptimo de forma inversa a la distancia total
- Rutas más cortas obtienen mayor valor fitness
- Prioriza soluciones de mayor calidad

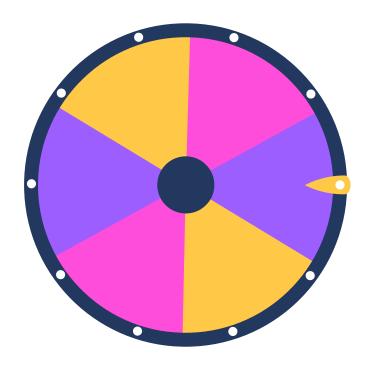
$$Valor fitness = \frac{1}{distancia total}$$



#### Selection

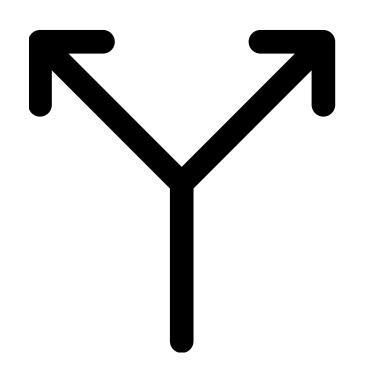
- Se eligen las rutas padre
- La probabilidad de ser seleccionado es proporcional al valor fitness
- Propaga las mejores soluciones en las poblaciones generadas

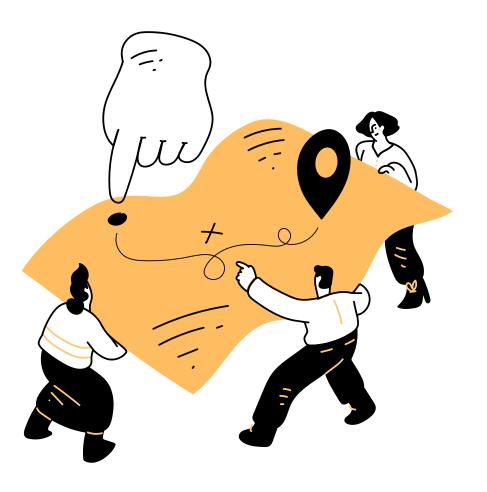




## Crossover

- Se implementa el método de cruce Order CrossOver (OX)
- Se combinan y generan nuevas rutas que heredan las mejores cualidades
- Se respeta la naturaleza de permutación del problema

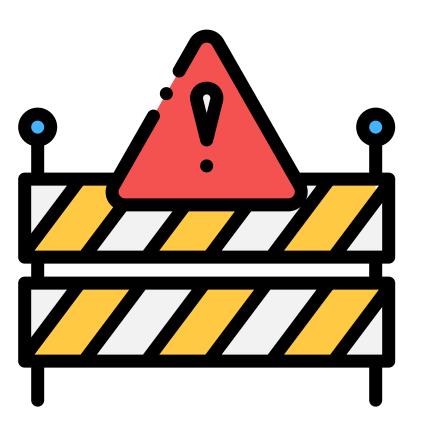




## Mutation

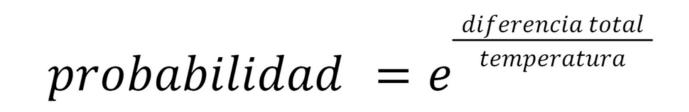
- Se implementa mutación por intercambio
- Se alteran aleatoriamente las rutas
- Evitar estancamiento y variar la población

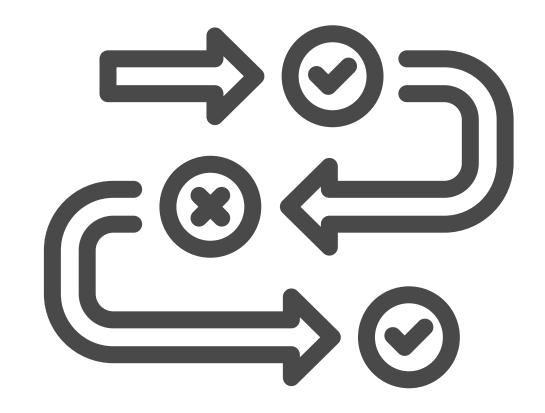




# Aceptación en la simulación

- Si el hijo tiene una menor distancia se acepta
- Si el hijo se considera peor, se acepta si tiene una probabilidad esperada que depende de la relación entre temperatura y diferencias de distancia





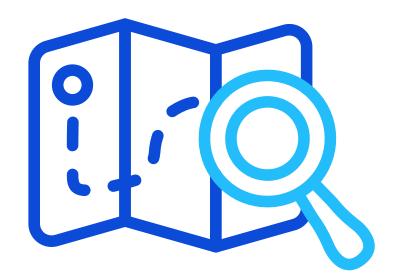
## Genetic Search

Proceso de cada generación

Cooldown

Resultado





# Gracias