

Den rejsende sælgers problem

ved
Keld Helsgaun

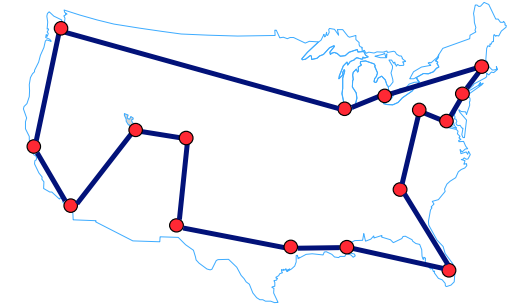
1



Den rejsende sælgers problem

En sælger skal besøge n
byer og vende tilbage til
sit udgangspunkt

I hvilken rækkefølge
skal han besøge byerne,
hvis han ønsker at
minimere sine
rejseomkostninger?



Tur for 16 amerikanske byer

2

Første omtale af problemet 1832



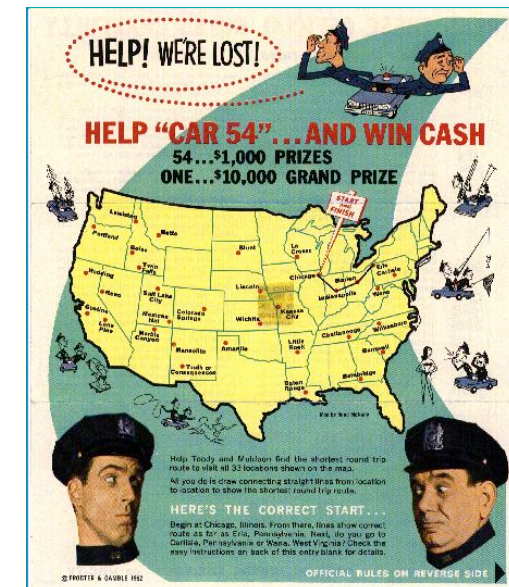
45 byer i Tyskland

*Der Handlungsreisende - wie er sein soll und
was er zu thun hat, um Aufträge zu erhalten
und eines glücklichen Erfolgs in seinen
Geschäften gewiss zu sein
- Von einem alten Commis-Voyageur*

Voigt

3

Konkurrence fra 1962



4

Matematisk formulering



Rejseomkostninger kan f.eks. måles i afstand, tid eller penge

Givet en matrix $C = \{c_{ij}\}$, hvor c_{ij} repræsenterer omkostningen ved at gå fra by i til by j ($i, j = 1, \dots, n$)

Find en permutation (i_1, i_2, \dots, i_n) af tallene fra 1 til n , der minimerer summen

$$C_{i_1 i_2} + C_{i_2 i_3} + \dots + C_{i_{n-1} i_n} + C_{i_n i_1}$$

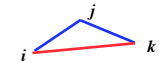
5

Problemtyper

Egenskaber ved C benyttes til at klassificere problemer:

Hvis $c_{ij} = c_{ji}$ for alle i og j , siges problemet at være **symmetrisk**. Ellers er det **asymmetrisk**

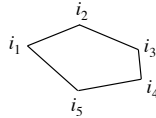
Hvis trekantuligheden gælder ($c_{ik} \leq c_{ij} + c_{jk}$ for alle i, j og k), siges problemet at være **metrisk**



Hvis c_{ij} er Euklidiske afstande imellem punkter i planet, siges problemet at være **Euklidisk**

6

Grafformulering



Lad $G = (V, E)$ være en vægtet graf, hvor $V = \{1, 2, \dots, n\}$ er mængden af *knuder*, og $E = \{(i, j) \mid i \in V, j \in V\}$ er mængden af *kanter*.

En *cykel* er en mængde af kanter $\{(i_1, i_2), (i_2, i_3), \dots, (i_k, i_1)\}$, hvor $i_p \neq i_q$ for alle $p \neq q$. *Længden* af en cykel er summen af dens kantomkostninger.

En *tur* (*Hamiltoncykel*) er en cykel, hvor $k = n$.

TSP kan nu formuleres således:

“Givet en graf G . Find en tur i G af minimal længde”.

7

Motivation (1)



Hvorfor beskæftige sig med den rejsende sælgers problem (TSP)?

(1) **Prototype-problem**. Algoritmer og teknikker udviklet til løsning af TSP kan overføres til andre kombinatoriske optimeringsproblemer

Alle større landvindinger inden for kombinatorisk optimering kan direkte eller indirekte henføres til studiet af TSP:

Branch and bound, dynamisk programmering, beregningskompleksitet, snitplaner i LP, metaheuristikker

8

Motivation (2)

(2) Mange anvendelser

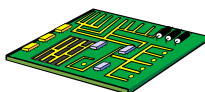
TSP opstår naturligt som delproblem ved løsning af problemer inden for transport og logistik:

- afhentning af børn med en skolebus
- udbringning af mad til pensionister



Men TSP opstår også inden for mange andre områder:

- boring af huller på en printplade (VLSI)
- planlægning af opgaveafviklingen på en maskine



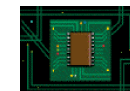
9

Flere praktiske anvendelser

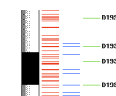
Design af et optisk fibernetværk



Kredsløb til afprøvning af integrerede kredse



Genetisk sekvensanalyse



10

Beregningskompleksitet



For et symmetrisk problem med n byer er antallet af mulige ture lig med

$$\frac{(n-1) \cdot (n-2) \cdot \dots \cdot 2 \cdot 1}{2} = \frac{(n-1)!}{2}$$

Hvis vi antager, at det tager 10^{-9} sekunder at bestemme hver mulig tur, bliver tidsforbruget stort, selv for små værdier af n :

n	Antal ture	Tidsforbrug
20	$\approx 10^{17}$	≈ 2 år
25	$\approx 10^{24}$	≈ 10 millioner år
30	$\approx 10^{31}$	$\approx 10^{15}$ år

11

Antal ruter



N = 3:	1 rute.
N = 4:	3 ruter.
N = 5:	12 ruter.
N = 6:	60 ruter.
N = 7:	360 ruter.
N = 8:	2.520 ruter.
N = 9:	20.160 ruter.
N = 10:	181.440 ruter.
N = 11:	1.814.400 ruter.
N = 12:	19.958.400 ruter.
N = 13:	239.500.000 ruter.
N = 14:	3.113.500.000 ruter.
N = 15:	43.589.000.000 ruter.
N = 17:	10.461.000.000.000 ruter.
N = 19:	3.201.200.000.000.000 ruter.
N = 21:	1.216.500.000.000.000.000 ruter.
N = 23:	562.000.000.000.000.000.000 ruter.
N = 25:	310.220.000.000.000.000.000.000 ruter.
N = 30:	4.420.900.000.000.000.000.000.000.000 ruter.
N = 35:	147.620.000.000.000.000.000.000.000.000.000.000 ruter.
N = 40:	10.019.900.000.000.000.000.000.000.000.000.000.000.000.000 ruter.

12

Problemkompleksitet



TSP er \mathcal{NP} -fuldstændigt

Enhver algoritme, der med garanti finder optimum, vil have et tidsforbrug, der vokser eksponentielt med problemstørrelsen

13

Løsningsalgoritmer

- **Eksakte** algoritmer
 - Dynamisk programmering
 - Lineær programmering (snitplaner, facetter)

$$\begin{array}{l} \text{minimize } \sum_{e \in E} c_e x_e \\ \text{subject to} \\ x(\delta(v)) = 2 \text{ for all } v \in V \\ x(\delta(S)) \geq 2 \text{ for all } S \subset V \text{ with } \emptyset \neq S \neq V \\ x_e \leq 1 \\ x_e \geq 0 \\ x_e \text{ Integral} \end{array}$$

- **Approximative** algoritmer
 - Heuristikker
 - Metaheuristikker (simuleret udglødning, myrekolonier, genetiske algoritmer, tabusøgning)



14

Eksakte løsninger (milepæle)

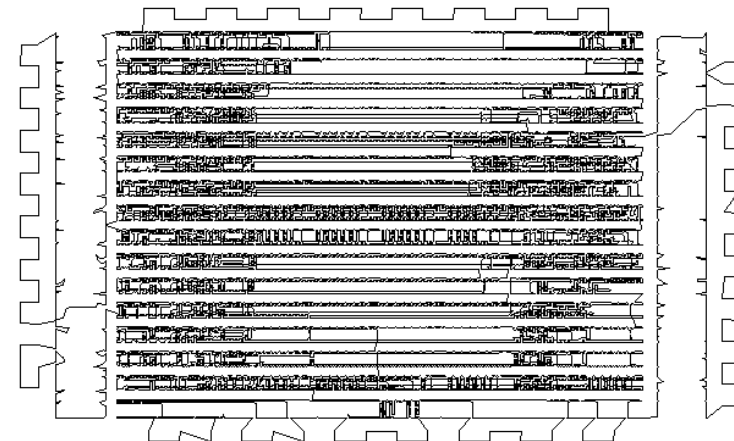


År	Forskere	Byer
1954	G. Dantzig, R. Fulkerson, S. Johnson	49
1971	M. Held, R. M. Karp	64
1975	P. M. Camerini, L. Fratta, F. Maffioli	100
1977	M. Grötschel	120
1980	H. Crowder, M.W. Padberg	318
1987	M. Padberg, G. Rinaldi	532
1987	M. Grötschel, O. Holland	666
1987	M. Padberg, G. Rinaldi	2.392
1994	D. Applegate, R. Bixby, V. Chvátal, W. Cook	7.397
1998	D. Applegate, R. Bixby, V. Chvátal, W. Cook	13.509
2001	D. Applegate, R. Bixby, V. Chvátal, W. Cook	15.112
2004	D. Applegate, R. Bixby, V. Chvátal, W. Cook, K. Helsgaun	24.978
2006	D. Applegate, R. Bixby, V. Chvátal, W. Cook, K. Helsgaun, S. Dash, D. Espinoza, R. Fukasawa, M. Goycoolea	85.900

15,112-by problemet blev løst ved hjælp af 110 cpu'er med et samlet CPU-forbrug på cirka **22 år**.
24,978-by problemet blev løst med et samlet CPU-forbrug på cirka **84 år**.

15

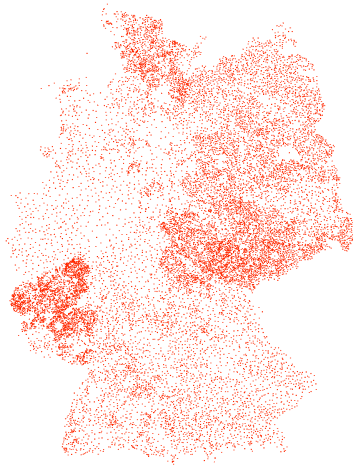
pla85900: optimal tur



CPU-tidsforbrug: **136 år**

16

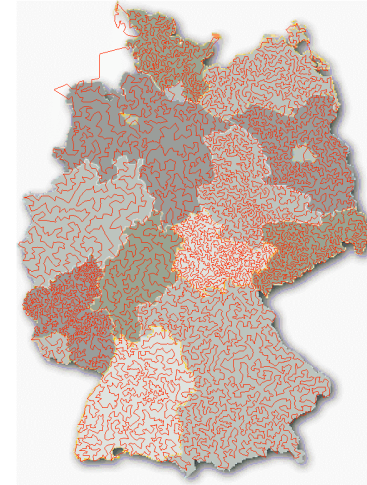
15.112-by problemet



15.112 byer i Tyskland

17

Optimal løsning



1 ud af $10^{57.000}$ mulige ture

Antallet af atomer i hele det kendte univers antages at være 10^{83}

18

Approksimative algoritmer

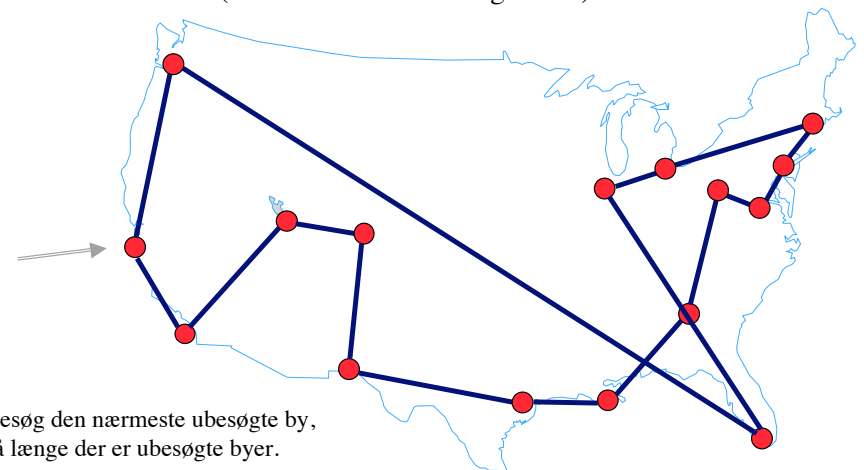


- **Turkonstruerende algoritmer**
En tur konstrueres fra “bunden”
- **Turforbedrende algoritmer**
En given tur forbedres så meget som muligt
- **Sammensatte algoritmer**
En tur konstrueres og forbedres

19

Nærmeste nabo

(en turkonstruerende algoritme)

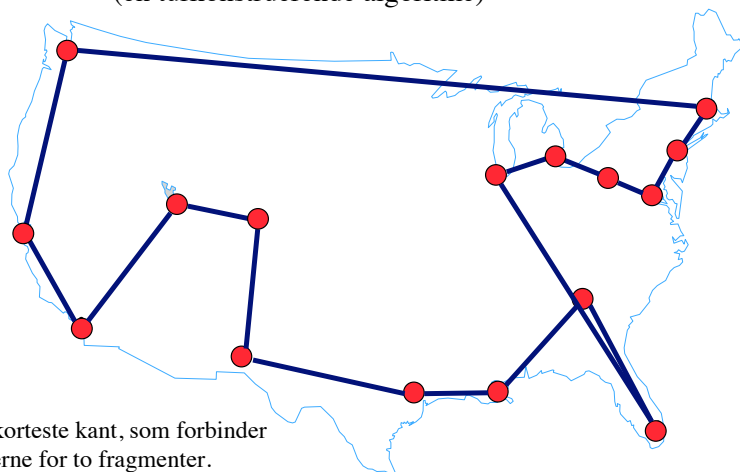


Besøg den nærmeste ubesøgte by, så længe der er ubesøgte byer.

20

Multi-fragment (Greedy)

(en turkonstruerende algoritme)



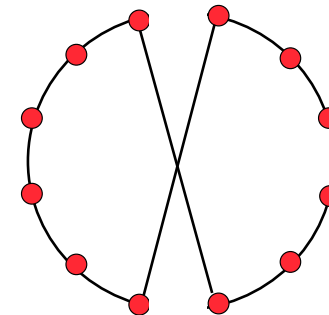
Tilføj den korteste kant, som forbinder endepunkterne for to fragmenter.

21

2-opt

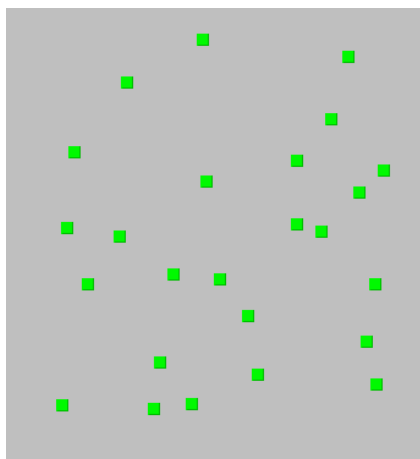
(en turforbedrende algoritme)

Erstat 2 forbindelser med 2 andre forbindelser, så der fremkommer en kortere tur



22

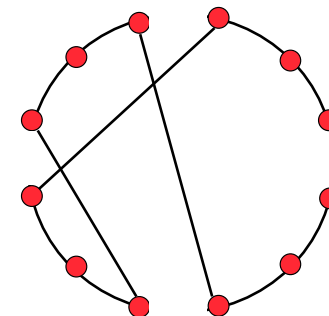
Animering af 2-opt



23

3-opt

Erstat 3 forbindelser med 3 andre forbindelser, så der fremkommer en kortere tur



24

Løsningskvalitet

15.112-by problemet

Algoritme	Afvigelse fra optimum
Nærmeste nabo	25%
Multi-fragment	15%
2-opt	14%
3-opt	8%

25

λ -opt

En tur siges, at være **λ -optimal**, hvis det er umuligt at opnå en kortere tur ved at erstatte λ af dens forbindelser med en mængde af λ forbindelser

Hvis en tur er λ -optimal, er den også λ' -optimal for $1 \leq \lambda' \leq \lambda$

En tur med n byer er optimal, hvis og kun hvis den er n -optimal

26

Kompleksitet af λ -opt

Kvaliteten af en tur øges, når λ øges

Men

- (1) tiden for at undersøge, om en tur er λ -optimal, vokser meget hurtigt. Med en naiv implementering er tidskompleksiteten $O(n^\lambda)$
- (2) der er ingen ikke-triviell øvre grænse for antallet af λ -ombytninger

27



Lin-Kernighan



Ofte vælges $\lambda=2$ eller $\lambda=3$
Men det er en ulempe, at λ skal vælges på forhånd

Lin og Kernighan fjernede denne ulempe ved at introducere en **variabel** λ -opt algoritme

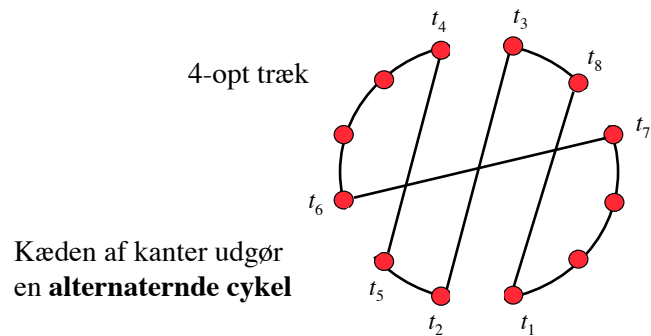
Algoritmen undersøger for stigende værdier af λ , om en ombytning af λ forbindelser vil resultere i en kortere tur. Dette fortsætter, indtil et fastsat stopkriterium er opfyldt

28

Begrænsning af søgningen (1)

(1) Sekventielle ombytninger

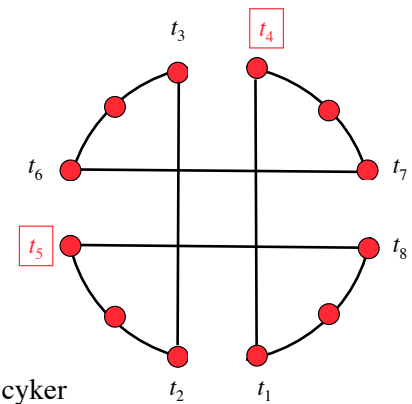
Forbindelser fjernes og tilføjes skiftevis, og således at to på hinanden følgende forbindelser har et endepunkt tilfælles



29

Eksempel på et ikke-sekventielt træk

Dobbelt-bro-træk

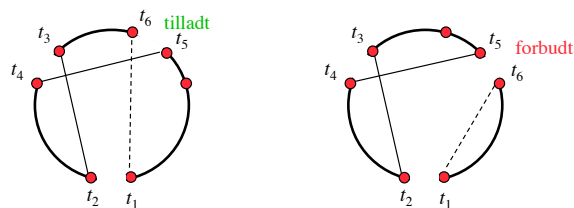


30

Begrænsning af søgningen (2)

(2) Gennemførlighed

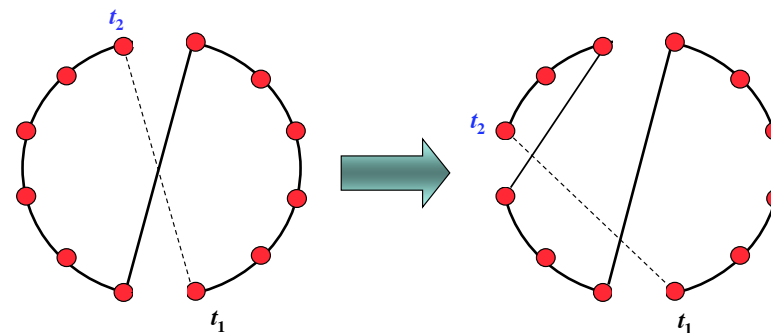
For $i \geq 3$ må en forbindelse (t_{2i-1}, t_{2i}) kun fjernes, hvis tilføjelsen af forbindelsen (t_{2i}, t_1) resulterer i en tur



I den originale algoritme, LK, kan et λ -opt træk repræsenteres som et 2- eller 3-opt træk, efterfulgt af en serie af 2-opt træk

31

Træk som en følge af 2-opt træk



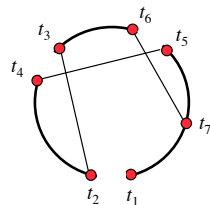
32

Begrænsning af søgningen (3)

(3) Positiv gevinst

Ved konstruktion af et λ -opt træk, skal den foreløbige gevinst, G_i , altid være positiv, hvor

$$G_i = c(t_1, t_2) - c(t_2, t_3) + c(t_3, t_4) - \dots - c(t_{2i}, t_{2i+1})$$

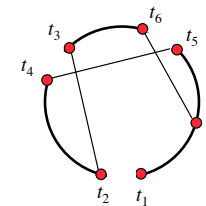


33

Begrænsning af søgningen (4)

(4) Disjunkte forbindelser

En tidligere fjernet forbindelse kan ikke blive tilføjet, og en tidligere tilføjet forbindelse kan ikke blive fjernet



34

Begrænsning af søgningen (5, 6 og 7)

(5) Beskæring af søgebredden

Søgning efter en forbindelse, der skal tilføjes, begrænses til de 5 nærmeste naboer til t_{2i}

(6) Gode faste forbindelser bibeholdes

For $i \geq 4$ må en forbindelse ikke fjernes, hvis den er fælles for et givet antal hidtil korteste ture

(7) Overflødig overarbejde undgås

Søgning efter en forbedring stoppes, hvis den aktuelle tur er den samme som en tidligere tur

35

Dirigering af søgningen



Udover regler til begrænsning af søgningen indeholder den originale algoritme også en række **heuristiske** regler, hvis formål er at forbedre chancen for at finde gevinstgivende træk

- Hvis der er flere muligheder for at tilføje en forbindelse, vælges den, der giver den største tilvækst af gevinsten
- Hvis der er flere muligheder for at fjerne en forbindelse, vælges den længste

36

Effektiviteten af LK



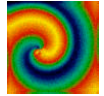
LK betragtes i dag som den mest effektive approksimative algoritme til løsning af TSP

LK kan på rimelig tid bestemme løsninger, som afviger fra optimum med omkring 2%

Med **itereret** LK opnås typisk en kvalitet på 1%

37

Itereret LK



```
bestTour = LK(randomTour());
for (run = 2; run <= numberOfRuns; run++) {
    tour = LK(kick(bestTour));
    if (cost(tour) < cost(bestTour))
        bestTour = tour;
}
```

kick-operationen kan, for eksempel, være et tilfældigt dobbelt-bro-træk.

38

LKH

Lin-Kernighan-Helsgaun algoritmen



En turforbedrende algoritme, der finder næroptimale løsninger til TSP

Faktisk finder algoritmen ofte optimum

39

Centrale ændringer i forhold til LK



- (1) Der benyttes 5-opt træk, som det basale træk (i stedet for 2-opt træk)
- (2) Mængden af kandidater for de forbindelser, der kan indgå i en tur bestemmes ved sensitivitetsanalyse (i stedet for ved bestemmelse af nærmeste nabo)

40

Sensitivitetsanalyse i LKH



Forbindelsers chance for at tilhøre en optimal tur estimeres ved hjælp af det såkaldte **α -mål**

For hver kant i den til problemet svarende graf bestemmes kantens **α -værdi** som den tilvækst omkostningen for et mindste udspændende træ ville få, hvis kanten skulle være med i et sådan træ

Bestemmelse af α -værdierne kan gøres i $O(n^2)$ tid

41

Effektiviteten af α -målet



α -målet kan forbedres ved **Lagrange relaxsation** og **subgradient optimering**

Målet er så godt, at man i mange tilfælde kan nøjes med kandidatmængder, der for hver by blot omfatter de 5 α -nærmeste naboer

42

Andre effektiviseringer



- (1) Startture genereres ikke helt tilfældigt
Forbindelserne vælges blandt kandidatforbindelserne
- (2) Den første kant, der fjernes i et træk, (t_1, t_2) , må ikke tilhøre den hidtil bedste tur
- (3) Ture repræsenteres med en datastruktur, som tillader udførelse af et λ -opt træk i $O(\lambda\sqrt{n})$ tid
- (4) Tiden for afstandsberegninger reduceres (caching)
- (5) Tiden til at undersøge, at der ikke er mulighed for flere forbedringer, reduceres (hashing, don't look bits)

43

LKH version 2



Version 2 af LKH forbedrer den oprindelige implementation på følgende punkter:

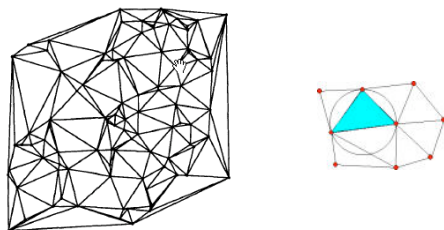
- (1) Løsning af meget store problemer (mere end 1 million byer), er nu muligt
- (2) Det er muligt at opnå endnu bedre løsningskvalitet

44

Løsning af meget store problemer

En god starttur kan bestemmes hurtigt med multi-fragment algoritmen

Delaunay-triangularisering kan benyttes til at effektivisere sensitivitetsanalysen



45

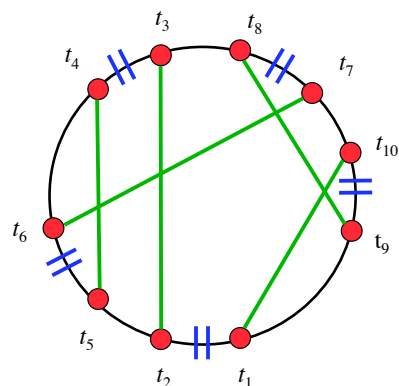
Øget løsningskvalitet



- (1) Basistræk kan være K -opt for en vilkårlig værdi af K (ikke blot ≤ 5 som i version 1)
- (2) Træk kan omfatte ikke-sekventielle træk
- (3) Ture kan flettes
- (4) Et problem kan opløses i delproblemer

46

Generelt K -opt træk



Delproblemer:

- (1) Er trækket lovligt?
- (2) Hvorledes udføres det i givet fald?

47

Er trækket lovligt?

Antallet af tilfælde, der skal undersøges, vokser hurtigt for stigende værdier af K :

K	Mulige sekvenser	Lovlige sekvenser	Andel
2	2	1	50.0%
3	8	4	50.0%
4	48	20	41.7%
5	384	148	38.5%
6	3.840	1.348	35.1%
7	46.080	15.104	32.8%
8	645.120	198.144	30.7%
9	10.321.920	2.998.656	29.1%
10	185.794.560	51.290.496	27.6%

48

Er trækket lovligt? Implementeringsmuligheder



(1) Programgenerering (David Applegate)

Antal producerede programlinjer:

$K = 6$: 120.288

$K = 7$: 1.259.863

$K = 8$: 17.919.296

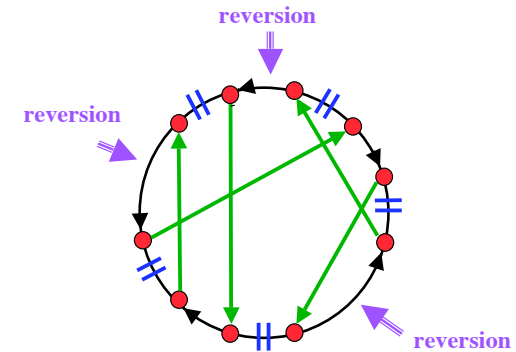
(2) Rekursion og sortering (Keld Helsgaun)

Lovlighed kan afgøres i $O(K \log K)$ tid

49

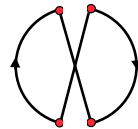
Hvorledes udføres et lovligt træk?

Et K -opt træk udføres ved at vende 0, 1 eller flere sekvenser af byer på turen om (foretage **reversioner**)



50

2-opt træk og reverseringer



Et 2-opt træk bevirker en reversering af et tusegment.

Sætning:

Ethvert K -opt træk ($K \geq 2$) er ækvivalent med en følge af højst K 2-opt træk.

51

Hvorledes udføres et lovligt træk? (mest effektivt)



Bestemmelse af den korteste følge af reversioner, der skal bruges for at udføre et K -opt træk viser sig at være ækvivalent med et centralt problem ved sammenlignende studier af gener:

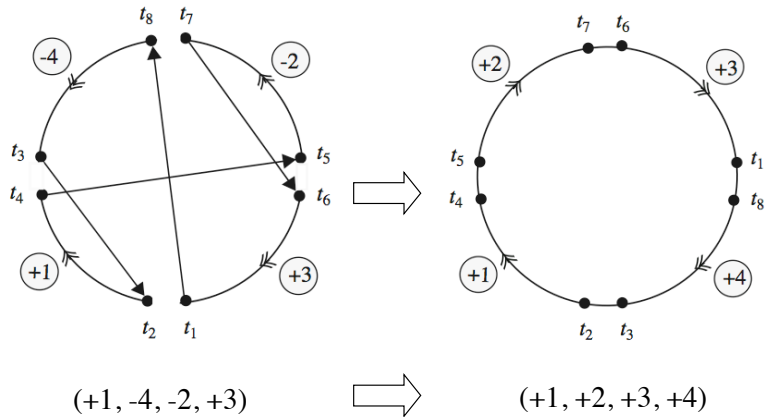
Sortering ved reversering af permutationer med fortegn

En **permutation med fortegn** er en sædvanlig permutation, hvor hvert element er forsynet med et fortegn, + eller -

Problemet kan løses i polynomiel tid: $O(K^2)$

52

Et 4-opt træk og dets tilsvarende permutation med fortegn



53

Udførelse 4-opt trækket ved sortering af dets permutation

$(+1, -4, -2, +3)$



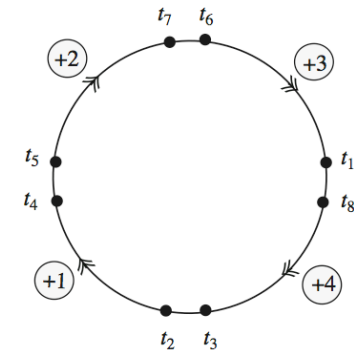
$(+1, -4, -3, +2)$



$(+1, -2, +3, +4)$



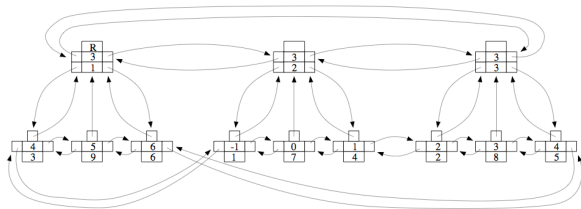
$(+1, +2, +3, +4)$



Trækket foretages med 3 reversioner (2-opt træk)

54

Tur repræsentation To-niveau-træ



Operation	Kompleksitet
PRED(t), SUC(t)	$O(1)$
BETWEEN(t_1, t_2, t_3)	$O(1)$
FLIP(t_1, t_2, t_3, t_4)	$O(\sqrt{n})$

55

Ikke-sekventielle træk

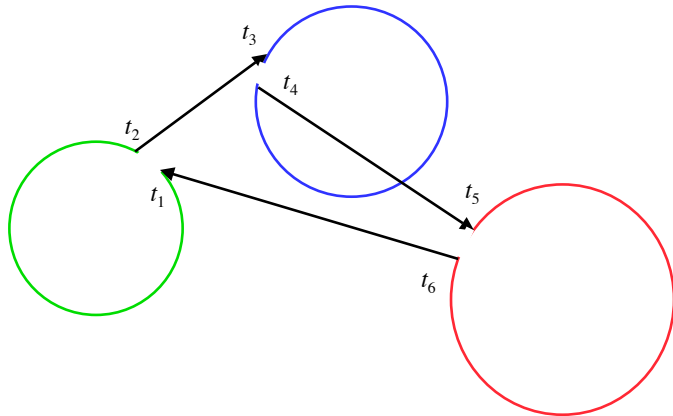


Hvis der under konstruktionen af et K -opt træk findes et turforbedrende, men **ulovligt** træk, forsøges de opståede cykler føjet sammen på en sådan måde, at der fremkommer et turforbedrende, lovligt træk

Cykler kan føjes sammen ved brug af en eller flere **alternerende cykler**

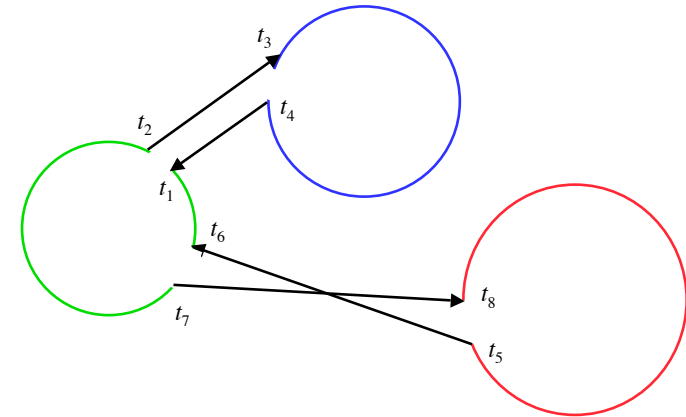
56

Sammenføring med 1 alternerende cykel



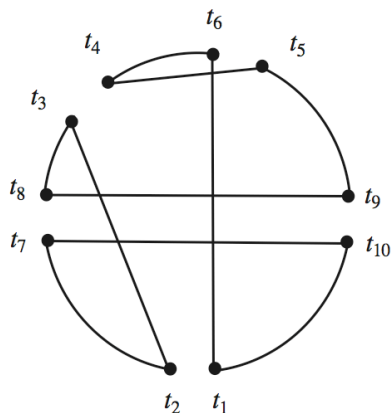
57

Sammenføring med 2 alternerende cykler



58

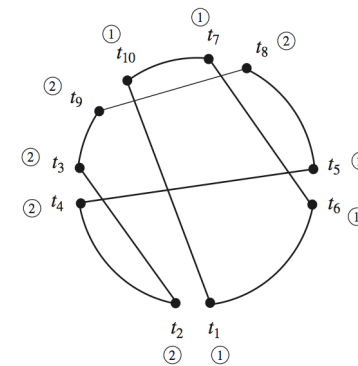
Repræsentation af potentielle træk



t	$incl$
1	t_1 6
2	t_2 3
3	t_3 2
4	t_4 5
5	t_5 4
6	t_6 1
7	t_7 10
8	t_8 9
9	t_9 8
10	t_{10} 7

59

Afgørelse af cykelmedlemskab



1. Sorter t -følgen:

$(t_1, t_2, t_4, t_3, t_9, t_{10}, t_7, t_8, t_5, t_6)$
Tid: $O(K \log K)$

2. Bestem cykelnummeret for
hver t -knode

Tid: $O(K)$

Cykelnummeret for enhver
knode kan bestemmes ved
binær søgning i den sorterede
 t -følge

Tid: $O(\log K)$

60

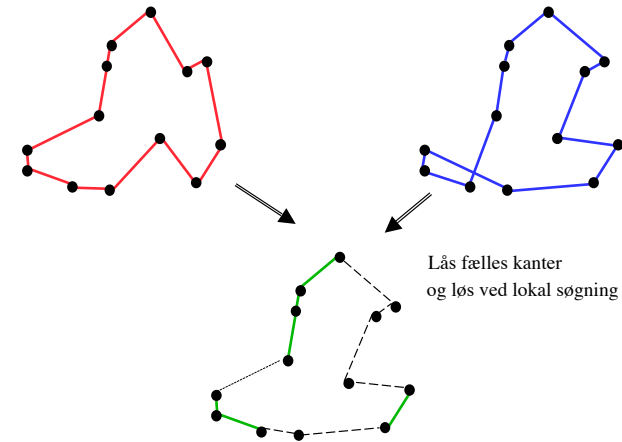
Begrænsning af søgningen efter alternerende cykler



- (1) To alternerende cykler må ikke have fælles kanter.
- (2) Alle ud-kanter i en alternerende cykel skal tilhøre fællesmængden af kanter i den aktuelle tur og cyklernes kanter.
- (3) Alle ind-kanter i en alternerende cykel skal forbinde to cykler.
- (4) Startknuden i en alternerende cykel skal tilhøre den korteste cykel (cyklen med færrest kanter).
- (5) Konstruktion af en alternerende cykel påbegyndes kun, hvis den aktuelle gevinst er positiv.

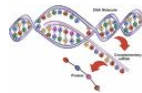
61

Fletning af ture

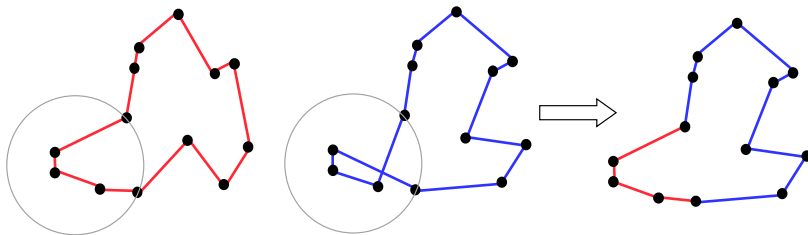


62

Iterativ partiel omskrivning



Givet to ture. Søg efter kantfølger, som indeholder de samme knuder, men i forskellig rækkefølge, og hvor start- og slutknuden er den samme. Erstat den dyreste kantfølge med den billigste.

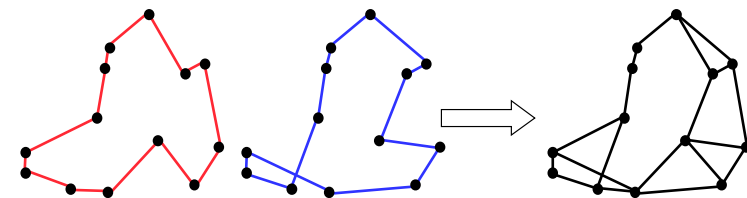


63

Backbone-styret søgning



Kanterne i ture, der er frembragt efter et fast antal indledende iterationer, kan benyttes som kandidatkanter i de efterfølgende iterationer



64

Tur-baseret opdeling



En tur opdeles i segmenter af samme størrelse.

Hvert segment omdannes til en tur ved tilføjelse af en fast kant imellem dets to endepunkter, og turen forsøges forbedret.

Forbedrede segmenter sættes på plads igen.

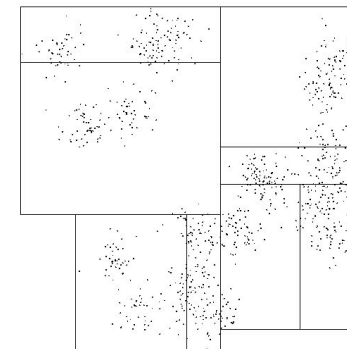
Prøv igen med en opdeling, hvor hvert nyt segment omfatter halvdelen af byerne fra to gamle nabosegmenter.

65

Geometrisk opdeling



Opdel området, der indeholder alle byerne, i rektangler med lige mange byer i hvert.



66

Resultater

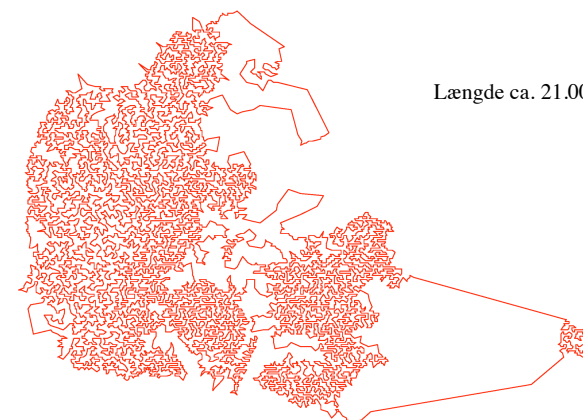


I det følgende gives eksempler på løsninger fundet af LKH

For visse af eksemplerne kendes de optimale løsninger ikke. For disse vurderes løsningernes kvalitet i forhold til kendte nedre grænser (bestemt af Applegate m.fl. ved hjælp af snitplan-metoder)

67

dk11455



Længde ca. 21.000 km

68

brd14051: optimum



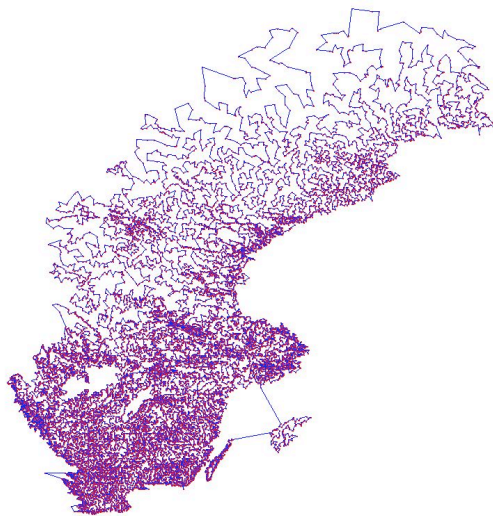
69

d18512: optimum



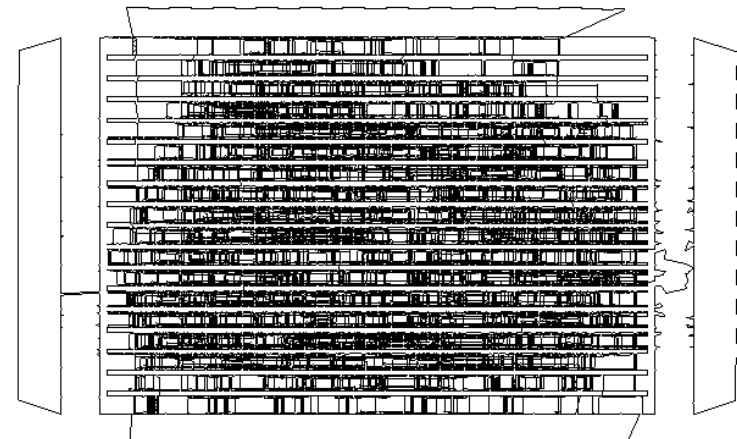
70

sw24978: optimum



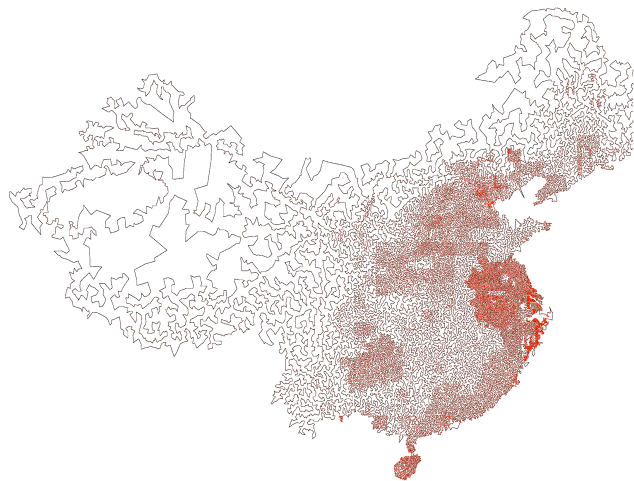
71

pla33810: optimum



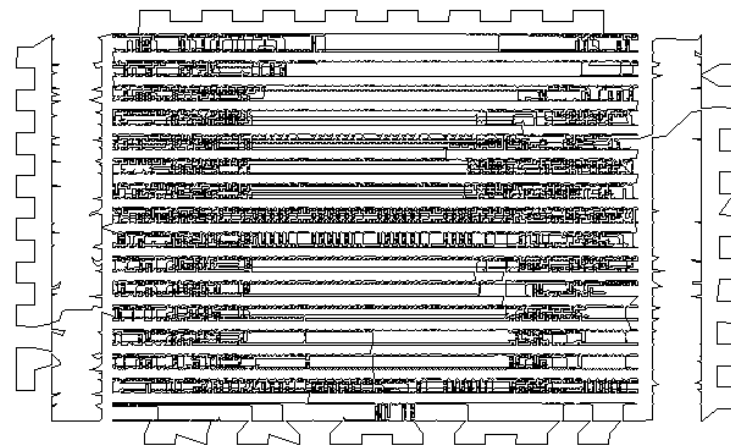
72

china71009: fejl $\leq 0,024\%$



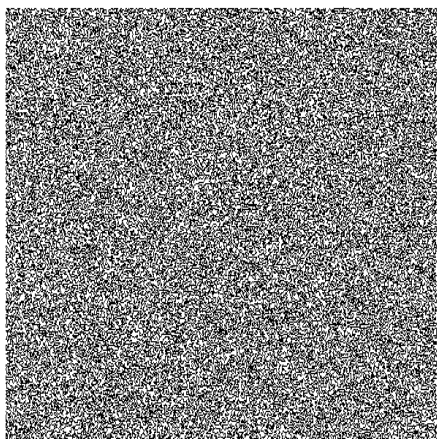
73

pla85900: optimum



74

e100k.0: fejl $\leq 0,039\%$



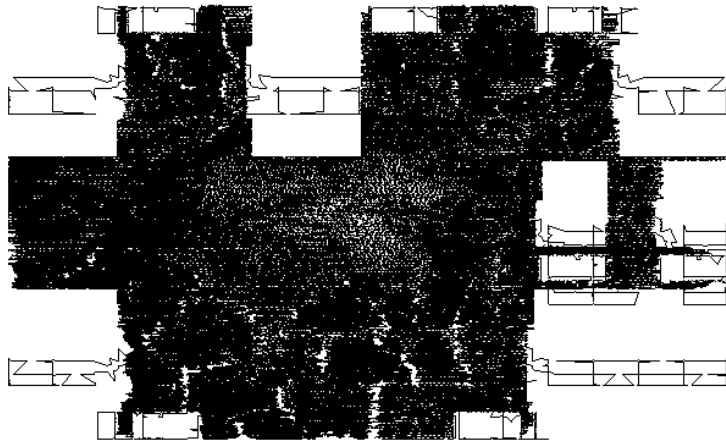
75

E1M.0: fejl $\leq 0,019\%$



76

lrb744710



77

World (1.904.711 byer): fejl \leq 0,049%



Antal ruter $\approx 10^{11.000.000}$

78

Igangværende arbejde



Distribueret løsning af meget store problemer:

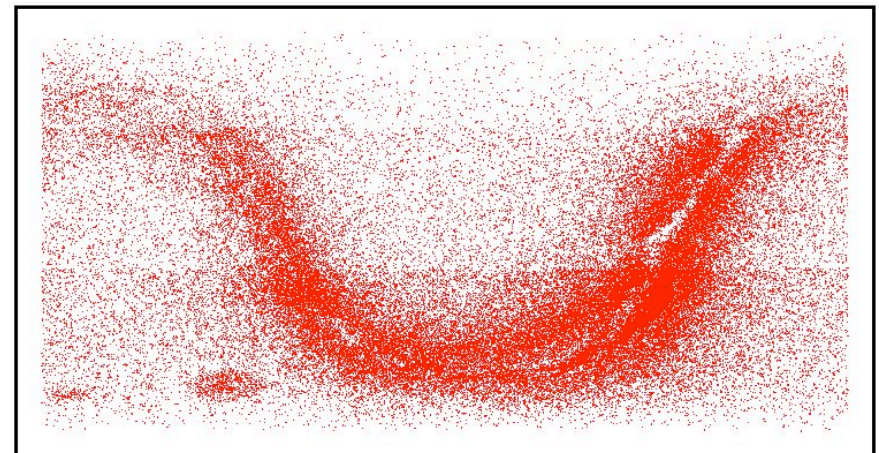
- Et VLSI-problem med 9.907.768 "byer"
- Cirka 526 millioner stjerner ($\approx 10^{5.000.000.000}$ mulige ruter)

I samarbejde med
David Applegate, William Cook, André Rohe og Sanjeeb Dash

Parallel memetisk (hybrid genetisk) algoritme baseret på LKH

79

526 millioner stjerner



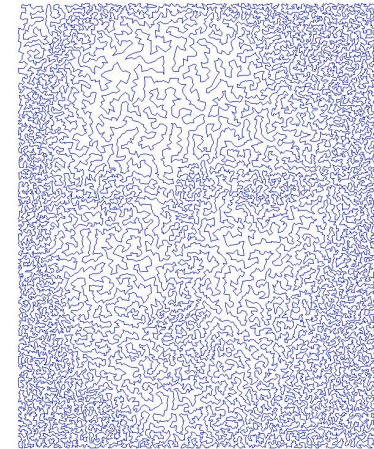
80



Den rejsende **rummands** problem

81

TSP-kunst



27.486 punkter

En ud af $10^{110.079}$ mulige ture

82