

Busca Tabu (Tabu Search)

Marcone Jamilson Freitas Souza^{1,2,3}

Puca Huachi Vaz Penna¹

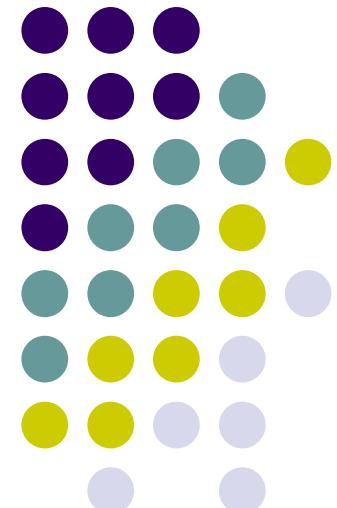
¹ Departamento de Computação

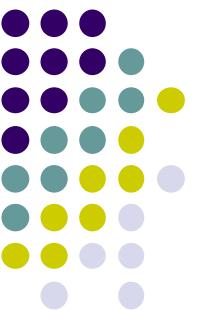
¹ Programa de Pós-Graduação em Ciência da Computação
Universidade Federal de Ouro Preto

² Programa de Pós-graduação em Modelagem Matemática e
Computacional / CEFET-MG

³ Programa de Pós-graduação em Instrumentação, Controle e
Automação de Processos de Mineração / ITV/UFOP

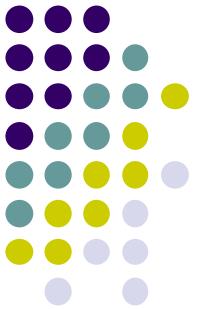
www.decom.ufop.br/prof/marcone, www.decom.ufop.br/puca
E-mail: {marcone,puca}@ufop.edu.br





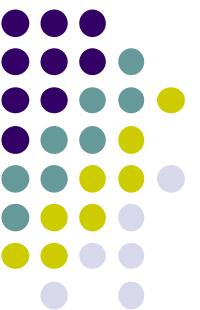
Sumário

- Introdução
- Fundamentação
- Algoritmo básico
- Implementação da lista tabu
- Tamanho da lista tabu
- Análise da vizinhança
- Critérios de aspiração
- Memória de longo prazo
- Oscilação estratégica



Introdução

- Proposta por Glover (1986) e Hansen (1986), de forma independente
- Metaheurística de busca local
- Se apoia em estruturas de memória para guiar uma heurística de busca local além da otimalidade local



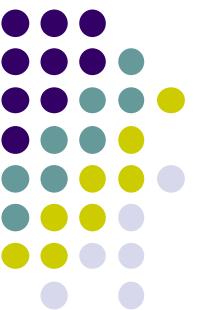
Introdução

- Metaheurística poderosa
- Resolução eficiente de vários problemas combinatórios, destacando-se, entre outros:
 - Roteirização (Gendreau et al., 2006; Cordeau et al., 2002; Gendreau et al., 1999)
 - Sequenciamento (Allahverdi *et al.*, 2008)
 - Programação de horários (Santos *et al.*, 2005; Souza *et al.*, 2004)



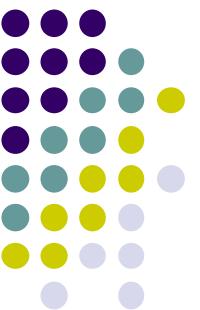
Introdução

- Ingredientes típicos:
 - Geração da solução inicial;
 - Critério de escolha de vizinho;
 - Definição das regras de proibição: memória de curto prazo;
 - Critério de aspiração;
 - Definição de uma memória de longo prazo: intensificação x diversificação
 - Reconexão por Caminhos
 - Aplicação da oscilação estratégica
- Busca Tabu básica



Fundamentação: Problema da Mochila

- Há um conjunto de n itens e uma mochila de capacidade b
- A cada item está associado um peso w_j e um valor de retorno p_j
- Objetivo:
 - Alocar os itens à mochila de forma que se tenha o maior valor de retorno, respeitando-se a capacidade da mochila



Problema da Mochila

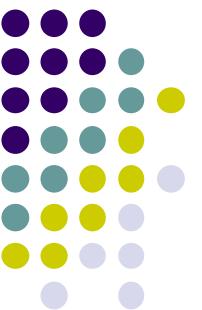
- Formulação PLI:

$$\max \sum_{j=1}^n p_j s_j$$

$$\sum_{j=1}^n w_j s_j \leq b$$

$$s_j \in \{0, 1\} \quad \forall j = 1, \dots, n$$

- $s_j = 1$ se o item j for alocado à mochila
e 0, caso contrário.



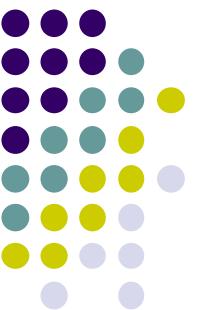
Problema da Mochila

- Estratégia de exploração do espaço de busca:

- Soluções factíveis
- Soluções infactíveis

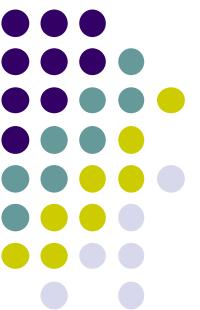
$$f(s) = \sum_{j=1}^n p_j s_j - \rho \times \max\{0, \sum_{j=1}^n w_j s_j - b\}$$

- ρ = penalidade por excesso de carga



Problema da Mochila

- Representação de uma solução:
 - Vetor $s = (s_1, s_2, \dots, s_n)$, em que $s_j \in \{0,1\}$
- Solução inicial:
 - Gulosa:
 - Alocar os itens mais valiosos por unidade de peso enquanto houver capacidade disponível na mochila
 - Aleatória
 - Escolher aleatoriamente um item e adicioná-lo à solução parcial. Repetir este procedimento até que a capacidade da mochila esteja esgotada
- Movimento m : inverter o valor de um bit
 - Valor 0 muda para 1
 - Valor 1 muda para 0
- $N(s) = \{s' : s' \leftarrow s \oplus m\}$
- $\rho = \sum_j p_j$

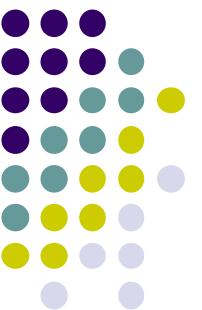


Problema da Mochila

- Ex.: Seja uma mochila de capacidade $b = 32$

Item	1	2	3	4	5	6	7	8
w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

- $s^0 = (1, 0, 0, 1, 0, 1, 1, 0)$
- $\rho = \sum_j p_j = 37$
- $f(s^0) = 19$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

$$s^0 = (1 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0)^t$$

$$f(s^0) = 19$$

# viz.	$s' \in N(s^0)$	$\text{peso}(s')$	$f(s')$
1	(0010110) t	28	17
2	(11010110) t	47	-534
3	(10110110) t	39	-237
4	(1000110) t	23	15
5	(1001110) t	40	-271
6	(10010110) t	22	14
7	(10010100) t	23	11
8	(10010111) t	43	-381



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

$$s^0 = (1 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0)^t$$

$$f(s^0) = 19$$

# viz.	$s' \in N(s^0)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(0010110) t	28	17
2	(11010110) t	47	-534
3	(10110110) t	39	-237
4	(1000110) t	23	15
5	(1001110) t	40	-271
6	(10010110) t	22	14
7	(10010100) t	23	11
8	(10010111) t	43	-381

Esta solução é um ótimo local, pois não há uma solução vizinha com melhor função de avaliação



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

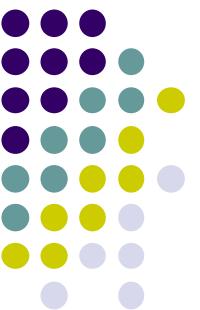
$$s^0 = (1 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0)^t$$

$$f(s^0) = 19$$

# viz.	$s' \in N(s^0)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(0010110) t	28	17
2	(11010110) t	47	-534
3	(10110110) t	39	-237
4	(1000110) t	23	15
5	(1001110) t	40	-271
6	(10010110) t	22	14
7	(10010100) t	23	11
8	(10010111) t	43	-381

Esta solução é um ótimo local, pois não há uma solução vizinha com melhor função de avaliação

Ideia: Mover para o melhor vizinho, ainda que de piora.



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

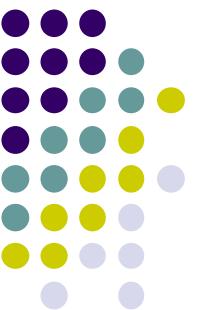
Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

$$s^1 = (00010110)^t$$

$$f(s^1) = 17$$

#	$s' \in N(s^1)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(10010110) t	32	19
2	(01010110) t	43	-388
3	(00110110) t	35	-91
4	(000010110) t	19	13
5	(00011110) t	36	-125
6	(00010010) t	18	12
7	(00010100) t	19	9
8	(00010111) t	39	-235

Observe que o vizinho #1, isto é, s^0 , tem a melhor avaliação na vizinhança de s^1 .



Problema da Mochila

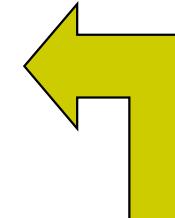
Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

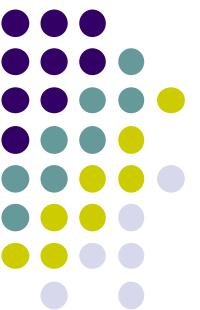
$$s^1 = (00010110)^t$$

$$f(s^1) = 17$$

#	$s' \in N(s^1)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(10010110) t	32	19
2	(01010110) t	43	-388
3	(00110110) t	35	-91
4	(000010110) t	19	13
5	(00011110) t	36	-125
6	(00010010) t	18	12
7	(00010100) t	19	9
8	(00010111) t	39	-235



Retorna-se a uma solução já gerada anteriormente!



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

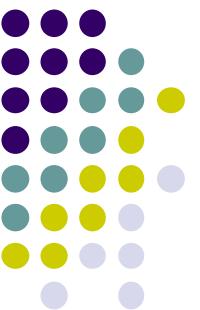
$$s^1 = (00010110)^t$$

$$f(s^1) = 17$$

#	$s' \in N(s^1)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(10010110) t	32	19
2	(01010110) t	43	-388
3	(00110110) t	35	-91
4	(000010110) t	19	13
5	(00011110) t	36	-125
6	(000100110) t	18	12
7	(00010100) t	19	9
8	(00010111) t	39	-235

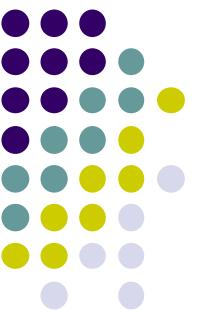
Tabu:

Ideia: Criar uma Lista T das soluções já geradas (Lista Tabu).



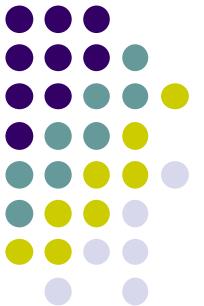
Listas Tabu de soluções

- É inviável armazenar uma lista de **todas** as soluções geradas
 - Solução: Armazenar apenas as últimas $|T|$ soluções geradas
 - Uma lista de tamanho $|T|$ impede ciclos de até $|T|$ iterações
 - Esta estratégia está coerente com o fato de que na história da busca não influenciam na ciclagem soluções geradas em um passado distante



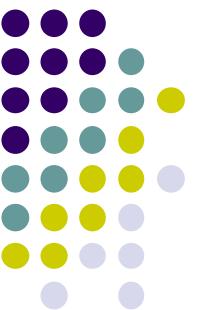
Listas Tabu de soluções

- Em muitos problemas, requer-se:
 - muita memória para armazenar uma lista tabu de soluções,
 - alto custo computacional para verificar se uma solução é ou não tabu.

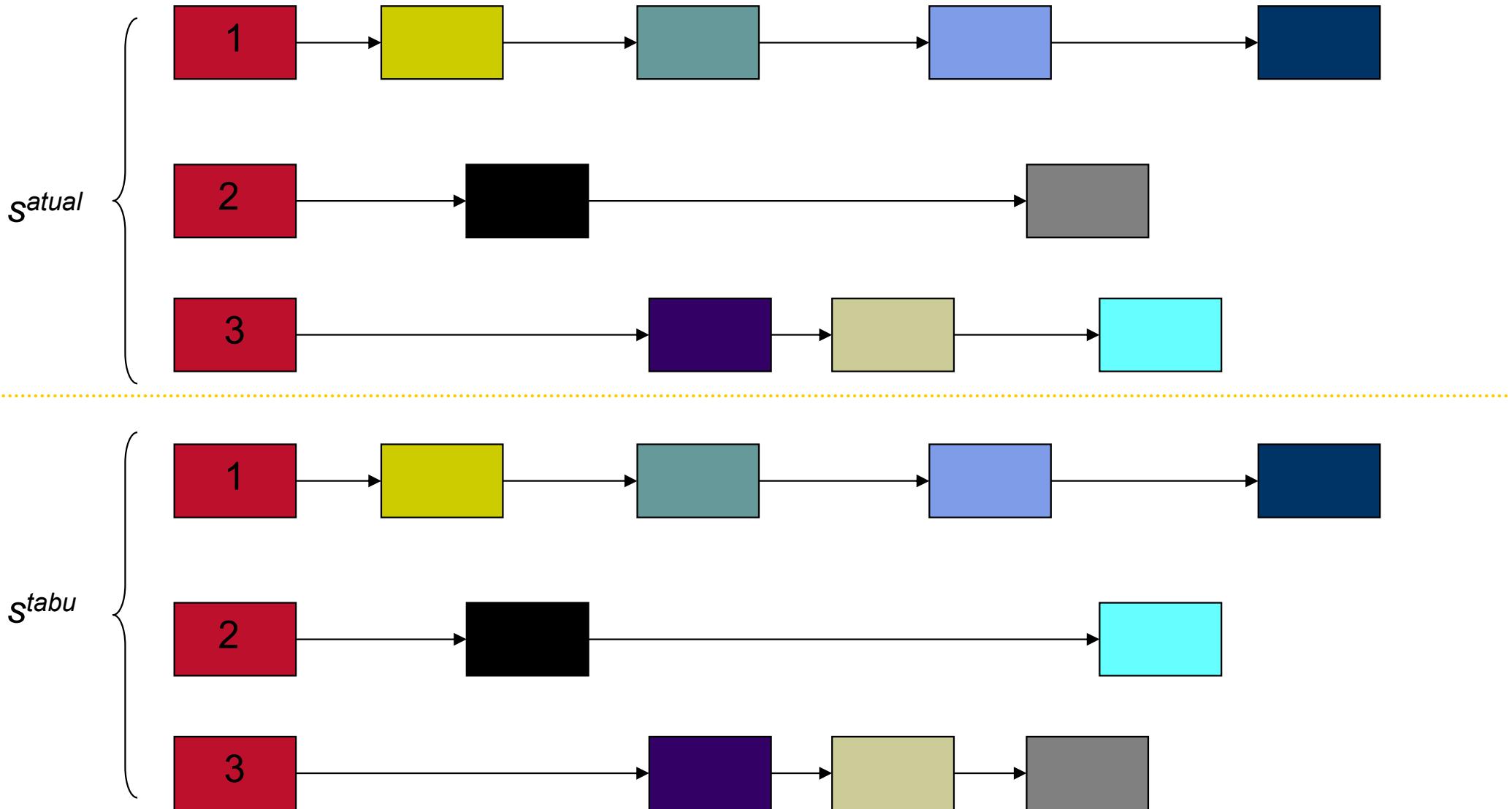


Listas Tabu de soluções

- Como faço para verificar se uma solução já foi gerada?
- Seja um problema de programação de tripulações
- Suponha que a solução s^{atual} é a solução atual e s^{tabu} é a única solução tabu gerada até então. Portanto, a lista tabu T é formada apenas por s^{tabu} , isto é, $T = \{s^{\text{tabu}}\}$

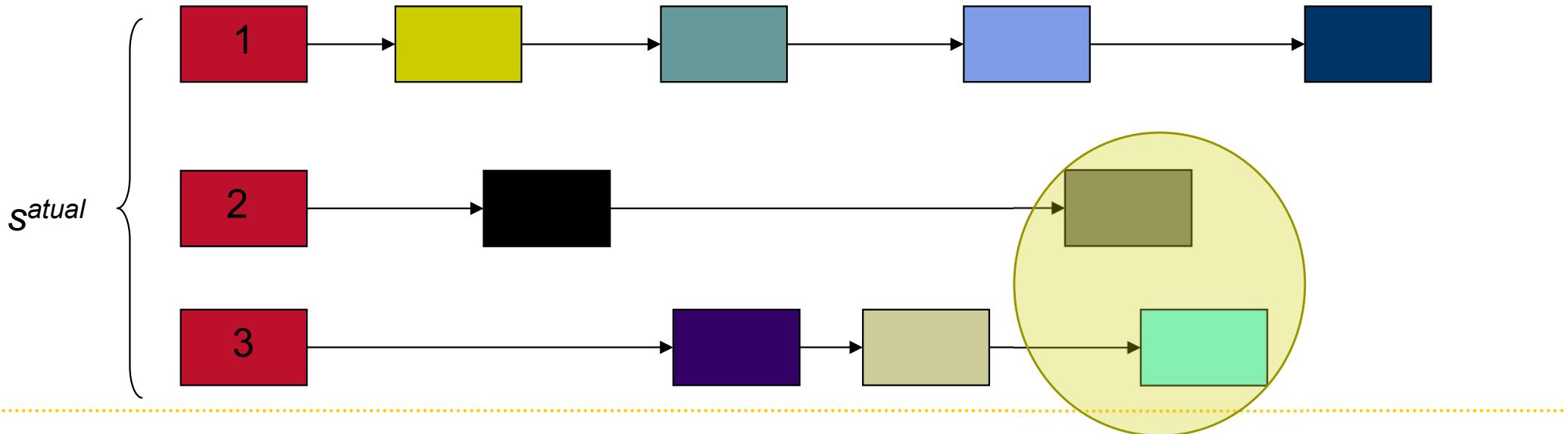


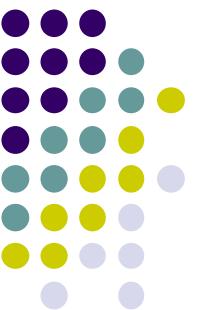
Programação de tripulações





Programação de tripulações





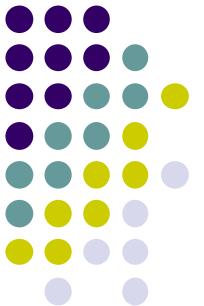
Listas Tabu de soluções

- As duas soluções não são iguais
- Elas diferem entre si apenas com relação à troca de duas tarefas
- s^{atual} não é tabu, mas a verificação deste fato pode consumir um tempo alto



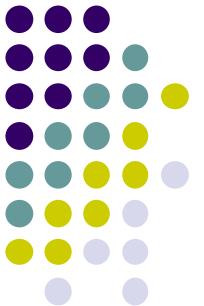
Listas Tabu baseada em atributos de soluções/movimentos

- **Ideia:** Ao invés de armazenar toda a solução, guardar **apenas** alguma característica (**atributo**) da solução / movimento e uma **regra de proibição** (ativação tabu do atributo) para impedir o retorno a uma solução já gerada
- Atributos selecionados são denominados tabu-ativos
- Soluções que contêm elementos tabu-ativos tornam-se tabu
- Movimento tabu: movimento que leva a uma solução tabu



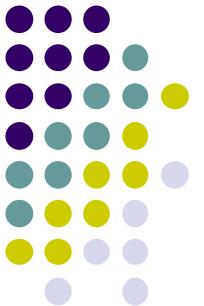
Lista Tabu baseada em atributos de soluções/movimentos

- Exemplo: problemas de permutação.
- Seja $s = (2, 6, 1, 5, 4, 3)$
- Movimentos:
 - Troca de posição entre dois elementos
 - $s = (2, 6, 1, \textcolor{red}{3}, 4, \textcolor{blue}{5})$
 - Inserção de um elemento em outra posição
 - $s = (2, 6, 1, 4, 3, \textcolor{red}{5})$
- Atributos: um elemento e sua posição



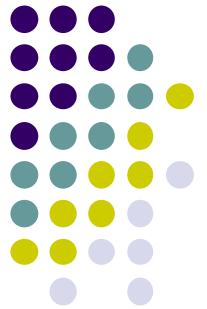
Lista Tabu baseada em atributos de soluções/movimentos

- Seja a troca da tarefa s_i da posição i com a tarefa s_j da posição j
- Exemplo, seja $s = (2, 6, 1, \textcolor{red}{5}, 4, \textcolor{red}{3})$ a solução que será alterada pela troca de seus elementos da quarta e sexta posições, respectivamente, isto é, $s_4 = 5$ com $s_6 = 3$
- Regras de ativação tabu para movimentos de troca e inserção:
 - 1) Impedir qualquer movimento que resulte em uma permutação em que s_i ocupe a posição i e s_j ocupe a posição j :
 - Considerando $s_i = s_4 = 5$ e $s_j = s_6 = 3$, então é proibido que:
 - a tarefa 5, da quarta posição ($i = 4$), ocupe a sexta posição ($j = 6$) **e**
 - a tarefa 3, da sexta posição ($j = 6$), ocupe a quarta posição ($i = 4$)
 - 2) Impedir qualquer movimento que resulte em uma permutação em que s_i ocupe a posição i **ou** s_j ocupe a posição j :
 - Considerando $s_i = s_4 = 5$ e $s_j = s_6 = 3$, então é proibido que:
 - a tarefa 5, da quarta posição, ocupe a sexta posição **ou**
 - a tarefa 3, da sexta posição, ocupe a quarta posição



Lista Tabu baseada em atributos de soluções/movimentos

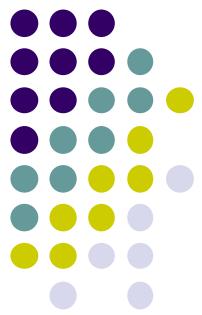
- Seja $s = (2, 6, 1, \textcolor{red}{5}, 4, \textcolor{red}{3})$ a solução que será alterada pela troca de seus elementos da quarta e sexta posições, respectivamente, isto é, $s_4 = 5$ com $s_6 = 3$
- Regras de ativação tabu para movimentos de troca e inserção:
 - 3) Impedir s_i de retornar à posição i :
 - Proibir que a tarefa $s_i=5$ retorne à quarta posição $i = 4$.
 - 4) Impedir s_i de se mover para a posição k , sendo $k \leq i$:
 - Proibir que a tarefa $s_i=5$ move para uma posição menor ou igual à quarta.
 - 5) Impedir s_i de se mover para a posição k , sendo $k \leq j$:
 - Proibir que a tarefa $s_i=5$ move para qualquer posição menor ou igual à sexta. No caso, qualquer movimentação da tarefa $s_i=5$ estaria proibida, já que a sexta posição é a última.



Lista Tabu baseada em atributos de soluções/movimentos

- Seja $s = (2, 6, 1, 5, 4, 3)$ a solução que será alterada pela troca de seus elementos da quarta e sexta posições, respectivamente.
- Regras de ativação tabu para movimentos de troca e inserção:
 - 6) Impedir s_i de se mover:
 - Proibir a tarefa $s_i = 5$ de se mover.
 - 7) Impedir s_i e s_j de trocarem de posição:
 - Proibir a tarefa $s_i = 5$ de trocar com qualquer outra, bem como a tarefa $s_{ij} = 3$ com qualquer outra.
 - 8) Impedir s_i e s_j de se moverem:
 - Proibir a tarefa $s_i = 5$ de se mover para qualquer posição, bem como a tarefa $s_{ij} = 3$.
- Algumas regras de ativação tabu podem ser mais restritivas do que outras!

Problema de Alocação de Aulas a Salas



H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3		C	D
4	B	C	

S

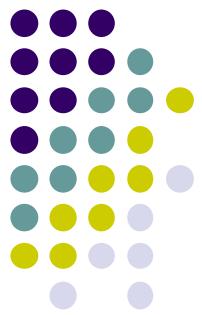
H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3		C	D
4		C	B

S'

- Conjunto de salas; Conjunto de horários
- Cada célula $s(i,j)$ representa a turma que tem aula no horário i e sala j

Movimento de realocação: Transferir uma aula de uma sala para outra que esteja vazia

Problema de Alocação de Aulas a Salas



H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3		C	D
4	B	C	

S

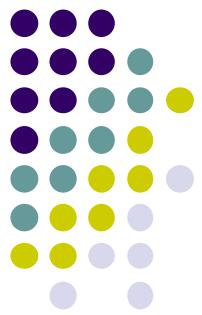
H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3			D C
4	B		C

S'

- Conjunto de salas; Conjunto de horários
- Cada célula $s(i,j)$ representa a turma que tem aula no horário i e sala j

Movimento de troca: Trocar as aulas de duas turmas realizadas em salas distintas

Problema de Alocação de Aulas a Salas



H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3		C	D
4	B	C	

S

H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3			D
4	B		C

S'

- Atributos: aula (definida pelo seu horário i de início) e sua sala j de realização
 - Pares (i_1, j_1) e (i_2, j_2)
- Algumas regras de proibição:
 - Impedir a troca das aulas envolvendo as salas j_1 e j_2 , iniciadas no horário $i = \min\{i_1, i_2\}$
 - Impedir que a aula da sala j_1 iniciada no horário i_1 seja mudada para a sala j_2
 - Impedir que a aula da sala j_1 com início no horário i_1 seja mudada
 - Idem, uma das regras anteriores, associadas ao valor da função objetivo antes do mov.
- Ex. da primeira regra de proibição para as turmas C e D, que têm aulas nas salas 2 e 3:
 - $T = \{\langle \text{Horário, sala nova, sala original} \rangle\} = \{\langle 2, 2, 3 \rangle\}$



Critérios de aspiração

- Uma lista tabu baseada em atributos de movimentos/soluções é restritiva:
 - Impede-se não somente o retorno a uma solução já gerada anteriormente, mas também a outras soluções ainda não visitadas



Critérios de aspiração

H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3		C	D
4	B	C	

s^0

$$T = \{\}$$

H\S	1	2	3
1	A		
2			D
3		C	D
4		C	B

s^1

$$T=\{<4,3,1>\}$$

Movimento = Transferir uma aula de uma sala para outra que esteja vazia

Movimento tabu = <Horário de início, Sala nova, Sala original>



Critérios de aspiração

H\S	1	2	3
1	A		
2	D		
3	D	C	
4		C	B

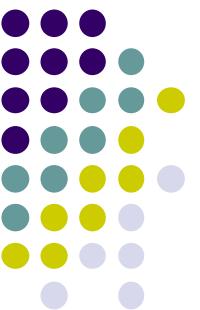
 s^2

H\S	1	2	3
1	A		
2	D		
3	D	C	
4	B	C	

 s^3

$$T = \{<4,3,1>, <2,1,3>\}$$

Fazendo-se o movimento tabu $<4,3,1>$ geramos $s^3 \neq s^0$



Critérios de aspiração

- **Ideia:** Retirar a regra de proibição (retirar o *status tabu* de um movimento) sob certas condições.
- Exemplo: retirar a regra de proibição se for gerada uma solução melhor que a melhor solução gerada até então (Critério de aspiração por objetivo global)



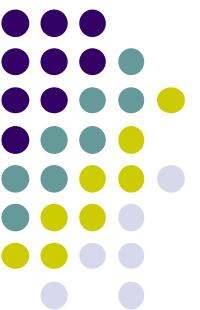
Algoritmo Busca Tabu

```
1: Entrada:  $f(\cdot)$ ,  $N(\cdot)$ ,  $A$ ,  $V$ ,  $|T|$ ,  $s$ 
2: Saída:  $s^*$ 
3:  $s^* \leftarrow s$  {Melhor solução encontrada até então}
4:  $\text{Iter} \leftarrow 0$  {Contador do número de iterações}
5:  $\text{MelhorIter} \leftarrow 0$  {Iteração mais recente que forneceu  $s^*$ }
6:  $T \leftarrow \emptyset$  {Lista Tabu}
7: Inicialize a função de aspiração  $A$ 
8: Enquanto Critério de parada não satisfeito faça
9:    $\text{Iter} \leftarrow \text{Iter} + 1$ 
10:  Seja  $s' \leftarrow s \oplus m$  o melhor elemento de  $V \subseteq N(s)$  tal que o movimento  $m$  não seja tabu ( $m \notin T$ ) ou  $s'$  atenda a condição de aspiração ( $f(s') < A(f(s))$ )
11:  Atualize a lista tabu  $T$ 
12:   $s \leftarrow s'$ 
13:  se  $f(s) < f(s^*)$  então
14:     $s^* \leftarrow s$ 
15:   $\text{MelhorIter} \leftarrow \text{Iter}$ 
16:  fim-se
17:  Atualização a função de aspiração  $A$ 
18: fim-enquanto
19: Retorne  $s^*$ 
```



Problema da Mochila

- Voltando ao Problema da Mochila ...
- Solução $s = (s_1, s_2, \dots, s_i, \dots, s_j, \dots, s_n)$, em que $s_i \in \{0, 1\}$
- Movimento: inverter o valor de um bit
- Atributo: posição de um item
- Regra de ativação: impedir a inversão do valor do bit da posição modificada
- Representação da Lista Tabu:
 - $T = \{\text{<posição modificada>}\}$
- Seja $|T| = 2$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

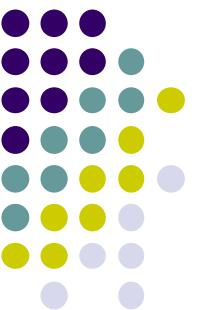
Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

$$s^0 = (1 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0)^t$$

$$f(s^0) = 19$$

# viz.	$s' \in N(s^0)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(0010110) ^t	28	17
2	(11010110) ^t	47	-534
3	(10110110) ^t	39	-237
4	(1000110) ^t	23	15
5	(1001110) ^t	40	-271
6	(10010110) ^t	22	14
7	(10010100) ^t	23	11
8	(10010111) ^t	43	-381

O melhor vizinho da solução s^0 é o vizinho #1, que teve o bit da posição #1 alterado.



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

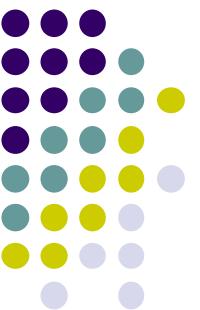
$$s^0 = (1 \ 0 \ 0 \ 1 \ 0 \ 1 \ 1 \ 0)^t$$

$$f(s^0) = 19$$

# viz.	$s' \in N(s^0)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(0010110) t	28	17
2	(11010110) t	47	-534
3	(10110110) t	39	-237
4	(1000110) t	23	15
5	(1001110) t	40	-271
6	(1001010) t	22	14
7	(10010100) t	23	11
8	(10010111) t	43	-381

O atributo #1 é, então, adicionado à lista tabu, passando a estar tabu-ativo.

$$T = \{\langle 1 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

Tabu:

#	$s' \in N(s^1)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	(1 0010110) ^t	32	19
2	(0 1 010110) ^t	43	-388
3	(00 1 10110) ^t	35	-91
4	(000 0 110) ^t	19	13
5	(0001 1 110) ^t	36	-125
6	(00010 0 10) ^t	18	12
7	(000101 0 0) ^t	19	9
8	(0001011 1) ^t	39	-235

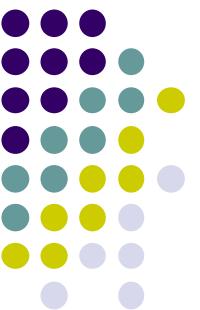
$$s^1 = (00010110)^t$$

$$f(s^1) = 17$$

Mover para o melhor vizinho da solução s^0 , isto é, para s^1 .

Nesta nova solução, seu vizinho #1 é tabu porque ele tem um atributo tabuativo (a posição #1 está na lista tabu)

$$T = \{\langle 1 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

Tabu:	#	$s' \in N(s^1)$	$peso(s')$	$f(s')$
	1	(10010110) ^t	32	19
	2	(011010110) ^t	43	-388
	3	(001110110) ^t	35	-91
	4	(000010110) ^t	19	13
	5	(00011110) ^t	36	-125
	6	(000101010) ^t	18	12
	7	(000101100) ^t	19	9
	8	(000101111) ^t	39	-235

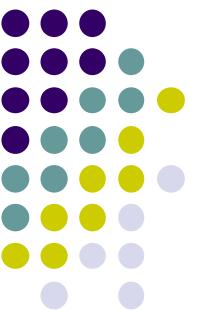
$$s^1 = (00010110)^t$$

$$f(s^1) = 17$$

O melhor vizinho não-tabu da solução atual s^1 é o vizinho #4, no qual a posição #4 foi modificada; então esse atributo é adicionado à lista tabu.

$$T = \{<1>\} \cup \{<4>\}$$

$$T = \{\langle 1 \rangle, \langle 4 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

$$s^2 = (00000110)$$

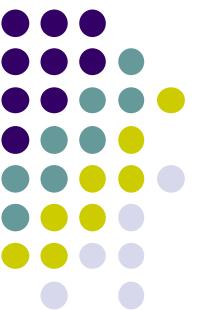
$$f(s^2) = 13$$

	#	$s' \in N(s^2)$	$peso(s')$	$f(s')$
Tabu:	1	$(10000110)^t$	23	15
	2	$(01000110)^t$	34	-59
	3	$(00100110)^t$	26	16
Tabu:	4	$(00010110)^t$	28	17
	5	$(00001110)^t$	27	19
	6	$(00000010)^t$	9	8
	7	$(00000100)^t$	10	5
	8	$(00000111)^t$	30	20

Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^1 , isto é, para s^2 .

Os vizinhos #1 e #4 de s^2 são tabus porque eles contêm atributos tabu-ativos (posições 1 e 4).

$$T = \{\langle 1 \rangle, \langle 4 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

$$s^2 = (00000110)$$

$$f(s^2) = 13$$

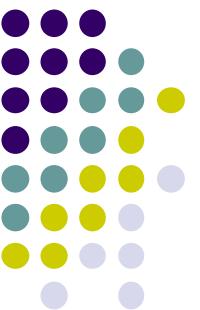
	#	$s' \in N(s^2)$	$peso(s')$	$f(s')$
Tabu:	1	$(10000110)^t$	23	15
	2	$(01000110)^t$	34	-59
	3	$(00100110)^t$	26	16
Tabu:	4	$(00010110)^t$	28	17
	5	$(00001110)^t$	27	19
	6	$(00000010)^t$	9	8
	7	$(00000100)^t$	10	5
	8	$(00000111)^t$	30	20

Melhor vizinho não-tabu da solução atual = vizinho #8 (gerado pela alteração da posição #8). Esse atributo é adicionado à lista tabu.

Como $|T|=2$, então pela estratégia FIFO, o atributo tabu-ativo 1 deixa de ser ativo e entra o atributo 8 ao final da lista tabu.

$$T = \{\langle 1 \rangle, \langle 4 \rangle\} \setminus \{\langle 1 \rangle\} \cup \{\langle 8 \rangle\}$$

$$T = \{\langle 4 \rangle, \langle 8 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

Tabu:

Tabu:

$$s^3 = (00000111)$$

$$f(s^3) = 20$$

#	$s' \in N(s^3)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	$(10000111)^t$	34	-52
2	$(01000111)^t$	45	-459
3	$(00100111)^t$	37	-162
4	$(00010111)^t$	39	-235
5	$(00001111)^t$	38	-196
6	$(00000011)^t$	20	15
7	$(00000101)^t$	21	12
8	$(00000110)^t$	19	13

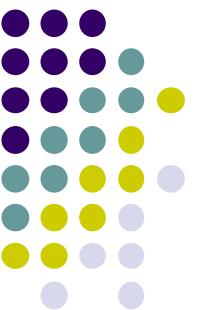
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^2 , i.e., para s^3 .

Os vizinhos #4 e #8 de s^3 são tabus

O vizinho #6 (não-tabu) é o melhor. O atributo 6 entra e sai o 4 da lista

$$T = \{<4>, <8>\} \setminus \{<4>\} \cup \{<6>\}$$

$$T = \{\langle 8 \rangle, \langle 6 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

#	$s' \in N(s^4)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	$(10000011)^t$	24	17
2	$(01000011)^t$	35	-94
3	$(00100011)^t$	27	18
4	$(00010011)^t$	29	19
5	$(00001011)^t$	28	21
6	$(00000111)^t$	30	20
7	$(00000001)^t$	11	7
8	$(00000010)^t$	9	8

Tabu:

Tabu:

$$s^4 = (00000011)$$

$$f(s^4) = 15$$

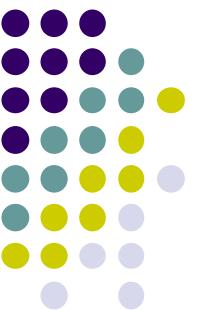
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^3 , i.e., para s^4 .

Os vizinhos #6 e #8 de s^4 são tabus

O vizinho #5 (não-tabu) é o melhor. O atributo 5 entra e sai o 8 da lista

$$T = \{<8>, <6>\} \setminus \{<8>\} \cup \{<5>\}$$

$$T = \{\langle 6 \rangle, \langle 5 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

#	$s' \in N(s^5)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	$(10001011)^t$	32	23
2	$(01001011)^t$	43	-384
3	$(00101011)^t$	35	-87
4	$(00011011)^t$	37	-160
5	$(00000011)^t$	20	15
6	$(00001111)^t$	38	-196
7	$(00001001)^t$	19	13
8	$(00001010)^t$	17	14

Tabu:

Tabu:

$$s^5 = (00001011)$$

$$f(s^5) = 21$$

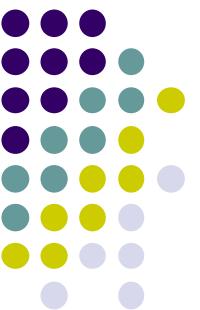
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^4 , i.e., para s^5 .

Os vizinhos #5 e #6 de s^5 são tabus

O vizinho #1 (não-tabu) é o melhor. O atributo 1 entra e sai o 6 da lista

$$T = \{<6>, <5>\} \setminus \{<6>\} \cup \{<1>\}$$

$$T = \{\langle 5 \rangle, \langle 1 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

#	$s' \in N(s^6)$	$peso(s')$	$f(s')$
Tabu: 1	$(00001011)^t$	28	21
2	$(11001011)^t$	47	-530
3	$(10101011)^t$	39	-233
4	$(10011011)^t$	41	-306
Tabu: 5	$(10000011)^t$	24	17
6	$(10001111)^t$	42	-342
7	$(10001001)^t$	23	15
8	$(10001010)^t$	21	16

$$s^6 = (10001011)$$

$$f(s^6) = 23$$

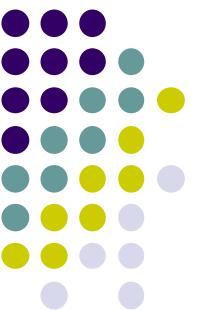
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^5 , i.e., para s^6 .

Os vizinhos #1 e #5 de s^6 são tabus

O vizinho #8 (não-tabu) é o melhor. O atributo 8 entra e sai o 5 da lista

$$T = \{<5>, <1>\} \setminus \{<5>\} \cup \{<8>\}$$

$$T = \{\langle 1 \rangle, \langle 8 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

Tabu:	#	$s' \in N(s^7)$	$peso(s')$	$f(s')$
	1	$(00001010)^t$	17	14
	2	$(11001010)^t$	36	-130
	3	$(10101010)^t$	28	19
	4	$(10011010)^t$	30	20
	5	$(10000010)^t$	13	10
	6	$(10001110)^t$	31	21
	7	$(10001000)^t$	12	8
Tabu:	8	$(10001011)^t$	32	23

$$s^7 = (10001010)$$

$$f(s^7) = 16$$

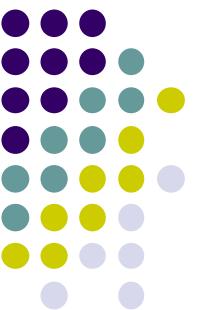
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^6 , i.e., para s^7 .

Os vizinhos #1 e #8 de s^7 são tabus

O vizinho #6 (não-tabu) é o melhor. O atributo 6 entra e sai o 1 da lista

$$T = \{\langle 1 \rangle, \langle 8 \rangle\} \setminus \{\langle 1 \rangle\} \cup \{\langle 6 \rangle\}$$

$$T = \{\langle 8 \rangle, \langle 6 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

#	$s' \in N(s^8)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	$(00001110)^t$	27	19
2	$(11001110)^t$	46	-495
3	$(10101110)^t$	38	-198
4	$(10011110)^t$	40	-271
5	$(10000110)^t$	23	15
6	$(10001010)^t$	21	16
7	$(10001100)^t$	22	13
8	$(10001111)^t$	42	-342

Tabu:

Tabu:

$$s^8 = (10001110)$$

$$f(s^8) = 21$$

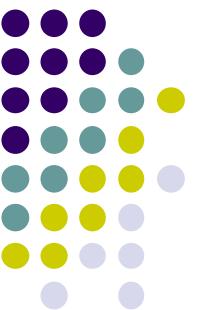
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^7 , i.e., para s^8 .

Os vizinhos #6 e #8 de s^8 são tabus

O vizinho #1 (não-tabu) é o melhor. O atributo 6 entra e sai o 1 da lista

$$T = \{<8>, <6>\} \setminus \{<8>\} \cup \{<1>\}$$

$$T = \{\langle 6 \rangle, \langle 1 \rangle\}$$



Problema da Mochila

Tabela 1.1: Instância do Problema da Mochila 0-1

Item j	1	2	3	4	5	6	7	8
Peso w_j	4	15	7	9	8	10	9	11
Retorno p_j	2	2	3	4	6	5	8	7

#	$s' \in N(s^9)$	$peso(s')$	$f(s')$
1	$(10001110)^t$	31	21
2	$(01001110)^t$	42	-349
3	$(00101110)^t$	34	-52
4	$(00011110)^t$	36	-125
5	$(00000110)^t$	19	13
6	$(00001010)^t$	17	14
7	$(00001100)^t$	18	11
8	$(00001111)^t$	38	-196

Tabu:

Tabu:

$$s^9 = (00001110)$$

$$f(s^9) = 19$$

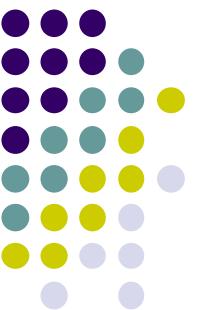
Mover para o melhor vizinho não-tabu da solução s^8 , i.e., para s^9 .

Os vizinhos #1 e #6 de s^9 são tabus

O vizinho #5 (não-tabu) é o melhor. O atributo 5 entra e sai o 1 da lista

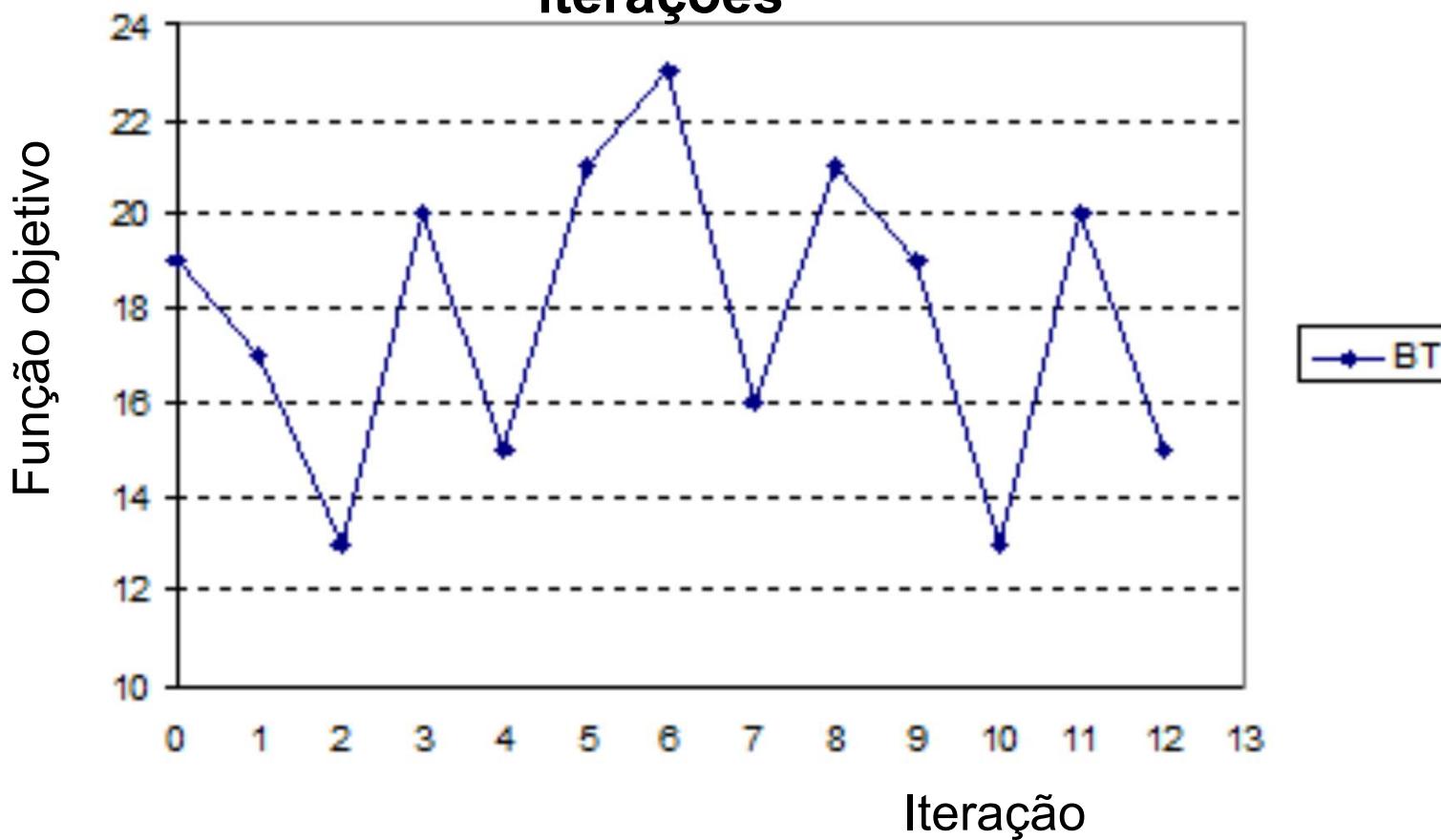
$$T = \{\langle 6 \rangle, \langle 1 \rangle\} \setminus \{\langle 6 \rangle\} \cup \{\langle 5 \rangle\}$$

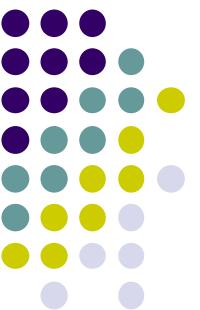
$$T = \{\langle 1 \rangle, \langle 5 \rangle\}$$



Problema da Mochila

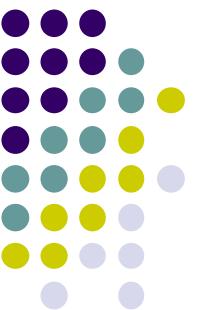
Evolução do valor da função de avaliação ao longo das iterações





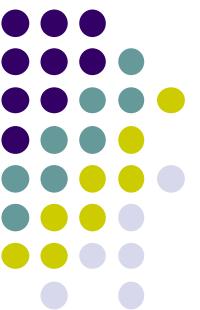
Implementação da Lista Tabu

- Verificar se um movimento é ou não tabu pode ser dispendioso
- No PM, $T = \{<j_1>, <j_2>, \dots, <j_{|T|}>\}$
- Considerando vetor de n posições e $|T|$ elementos na lista tabu:
 - Pior caso: $O(n.|T|)$ avaliações, por iteração



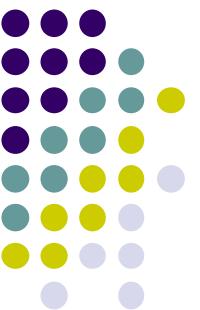
Implementação da Lista Tabu

- **Ideia:** Substituir a lista T por um vetor de n posições, em que cada posição j armazene a iteração até a qual o atributo estará ativo
- T: vetor de prazo tabu (*tabu tenure*)
- Ex.: Na primeira iteração do PM (iter=1), considerando DuraçãoTabu=2, então:
 - $T=\{<1>\}$ é substituída por $T=(3,0,0,0,0,0,0,0)$, sendo:
 - $3 = \text{iter} + \text{DuraçãoTabu} = 1 + 2$
- Significado:
 - O movimento de inverter o bit da primeira posição está tabu-ativo até a iteração 3. Após a terceira iteração, ele deixa de ser tabu-ativo.



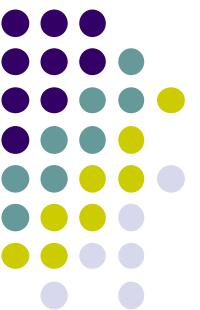
Implementação da Lista Tabu

- Com um vetor T de prazo tabu, a verificação se um movimento é tabu ou não é bastante simples.
- Seja $iter$ a iteração atual. Então o movimento de inverter o valor do bit da posição j é tabu se tivermos: $T(j) \geq iter$
- Ex.: Dado $T = (3, 0, 8, 5, 9, 10, 7, 11)$ e $iter = 10$, então são tabus os movimentos envolvendo as posições 6 e 8.
- Complexidade de verificação se um movimento está ou não na “lista”: $O(1)$



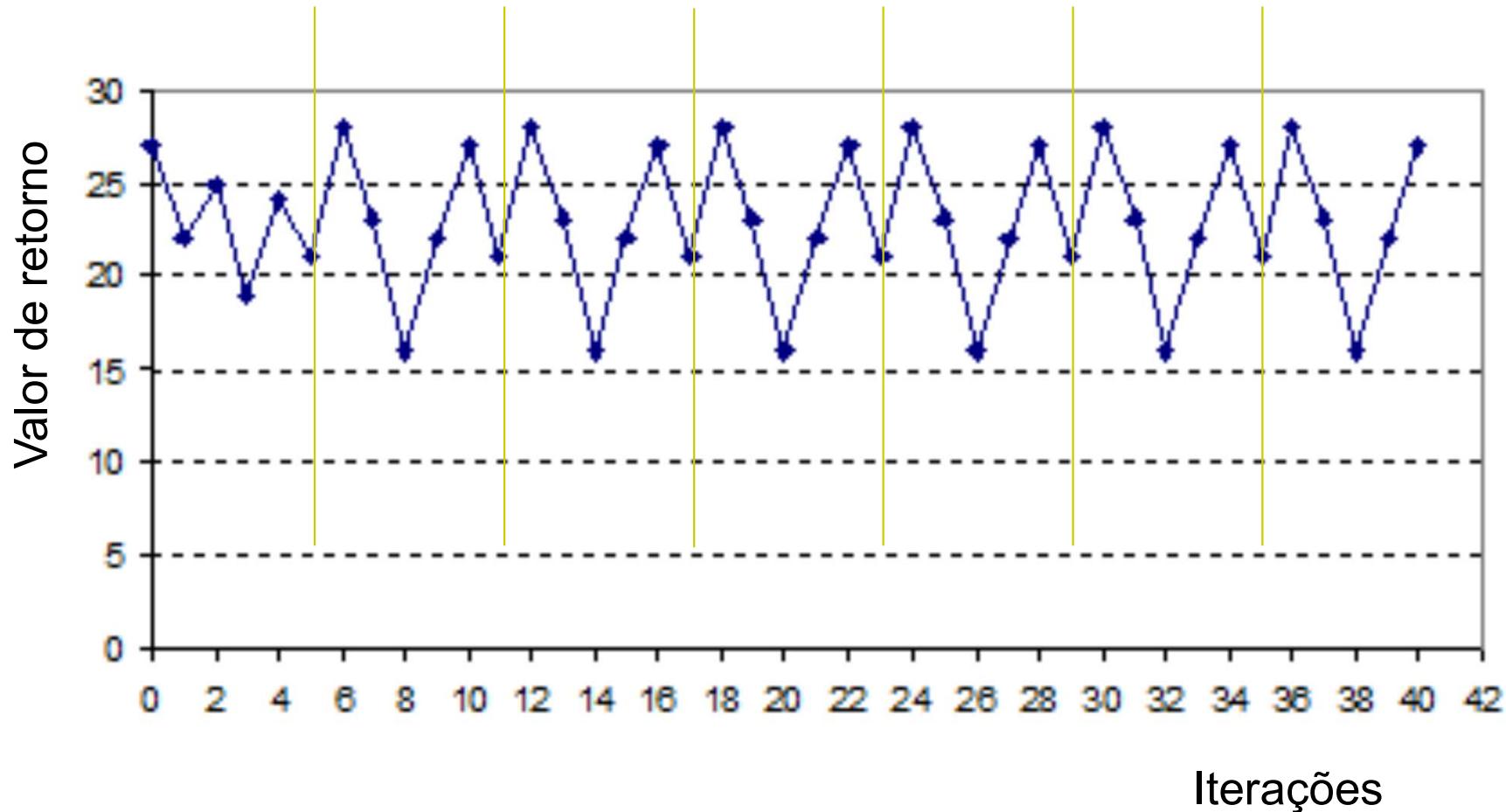
Tamanho da lista

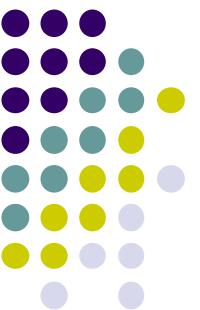
- O tamanho da lista ou a duração tabu do atributo tabu-ativo indica a quantidade máxima de iterações em que cada movimento deve permanecer tabu para cumprir seu papel de impedir o retorno a uma solução já visitada anteriormente.
- A duração tabu depende:
 - Do tipo de atributo considerado:
 - Regras de ativação mais restritivas têm duração menor
 - Do tamanho da instância
 - Quanto maior o tamanho, maior a lista (crescimento não-linear)
 - Do estágio da busca
 - Em problemas de programação de horários, p.ex., vale a pena aumentar o tamanho da lista quando a busca se encontrar numa região com soluções de igual valor da função objetivo



Tamanho da lista

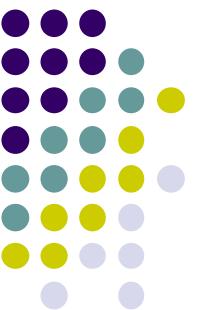
- Duração tabu muito pequena:
 - Pode causar ciclagem.





Tamanho da lista

- Duração tabu muito grande:
 - Pode provocar deterioração na qualidade das soluções finais
- A duração tabu pode ser:
 - **Fixa:** a duração não muda durante a busca
 - **Dinâmica:** a duração é definida em um intervalo $[t_{\min}, t_{\max}]$



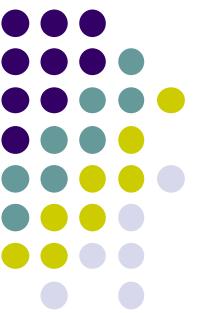
Tamanho da lista

- A duração tabu dinâmica pode ser:
 - Aleatória: a duração é selecionada no intervalo $[t_{\min}, t_{\max}]$
 - Mantém-se fixa a cada $\alpha \times t_{\max}$ iterações ou
 - Sorteia-se uma nova duração a cada iteração
 - Sistemática: depende do problema.
 - Exemplo: aumentar e diminuir alternadamente a duração dentro do intervalo
 - $t_{\min} = 6; t_{\max} = 11$
 - Sequência: {6, 9, 8, 11, 7, 10}



Tamanho da lista

- Duração tabu ‘mágica’: 7
- Duração tabu dependente da instância:
 - Osman (1993): PRV; n consumidores, v veículos
 - $|T| = 8 + (0,078 - 0,067 \times \rho) \times (n \times v)$
 - $\rho = \sum(\text{demandas consumidores}) / (\text{cap. veículos})$
 - $|T| = \max\{7, -40 + 0,6 \times \ln(n \times v)\}$
 - Três possibilidades para a duração:
 - $t_{\min} = 0,9 \times |T|$
 - $|T|$
 - $T_{\max} = 1,1 \times |T|$
 - A duração t escolhida é mantida fixa por $2 \times t$ iterações



Tamanho da lista

- Vantagem de variar a duração tabu ao longo da busca:
 - Corrigir o erro porventura existente no dimensionamento empírico desse tempo.
 - Havendo ciclagem com uma duração $|T|$, então variando-a, haverá alteração na quantidade de movimentos tabus e, assim, diferentes soluções poderão ser geradas.
 - Com essa possibilidade de mudança na trajetória da busca no espaço de soluções, a ocorrência de ciclagem fica reduzida



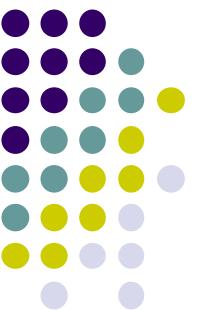
Tamanho da lista

- A duração tabu depende do atributo e da regra de proibição.
- No PM, considerando que:
 - A cada iteração uma posição é tornada tabuativa;
 - Ao final de $n-1$ iterações há apenas um movimento possível.
 - Assim, o limite superior para a duração tabu de um movimento é $n-1$.



Tamanho da lista

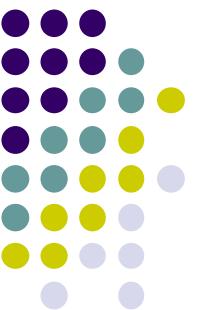
- Em um problema de sequenciamento de n tarefas:
 - uma regra que proíbe uma tarefa i de ser movida em um movimento de troca
 - reduz para $n-1$ o número de tarefas que podem ser trocadas após sua primeira aplicação.
- Considerando a proibição de uma tarefa a cada iteração, e que para realização do movimento de troca há necessidade de pelo menos duas tarefas liberadas,
 - a última troca possível se realizará na iteração $n-1$.
- Desta forma, $n-1$ é o limitante superior para a duração desta regra de proibição.



Tamanho da lista

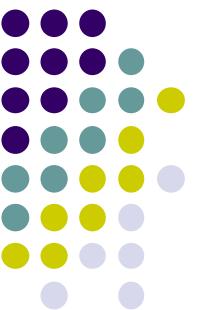
- Estudo de limitantes para o problema de sequenciamento de n tarefas (Ronconi e Armentano, 2009):

Movimento	Atributo	Regra	Limitante inferior	Limitante superior
Inserção	i	i não pode ser movida	$n/4$	$n/2$
	i	i não pode ser escolhido para inserção	$n/2$	n
	$i, s(i)$	i não pode retornar à posição $s(i)$	$4n$	$5n$
Troca	i, j	i e j não podem ser movidas	$n/4$	$n/2$
	i	i não pode ser movida	$n/2$	$n - 1$
	mi	i não pode ser movida para posições $k \leq s(i)$	$n/2$	$3n/2$



Análise da vizinhança

- Em muitos problemas:
 - Muito custoso avaliar a vizinhança completa
- Lista de candidatos:
 - Avaliar apenas soluções que satisfaçam a determinados critérios



Análise da vizinhança

- Programação de tarefas para minimizar o atraso total
- Tarefas: 1, 2, ..., n
- Dados:
 - p_j = tempo de processamento da tarefa j
 - d_j = data de entrega da tarefa j
- Variável de decisão
 - C_j = instante de término de processamento da tarefa j
- Função objetivo:

$$\min t = \sum_{j=1}^n \max \{0, C_j - d_j\}$$



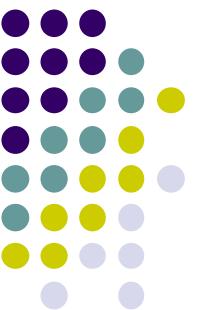
Análise da vizinhança

- Programação de tarefas em uma máquina para minimizar o atraso total
 - Movimento: trocar duas tarefas de posição
 - Tamanho da vizinhança: $n(n-1)/2$
 - Complexidade da melhor troca: $O(n^2)$
 - Valor do movimento: $f(s') - f(s)$
- Exemplo: Seja um problema com 6 tarefas
 - Datas de entrega: (9, 12, 15, 8, 20, 22)
 - Tempos de processamento: (6, 4, 8, 2, 10, 3)
 - Sequência inicial: $s = (1, 2, 3, 4, 5, 6)$
 - Seja t_j o atraso da tarefa j , dado por $t_j = \max\{0, C_j - d_j\}$



Análise da vizinhança

- Exemplo: Seja um problema com 6 tarefas
 - Datas de entrega: $d = (9, 12, 15, 8, 20, 22)$
 - Tempos de processamento: $p = (6, 4, 8, 2, 10, 3)$
 - Sequência inicial: $s = (1, 2, 3, 4, 5, 6)$
- Cálculo das datas de conclusão (C_j) e atrasos (t_j):
 - $C_1 = p_1 = 6$
 - $t_1 = \max\{0, C_1 - d_1\} = \max\{0, 6 - 9\} = \max\{0, -3\} = 0$
 - $C_2 = C_1 + p_2 = 6 + 4 = 10$
 - $t_2 = \max\{0, C_2 - d_2\} = \max\{0, 10 - 12\} = \max\{0, -2\} = 0$
 - $C_3 = C_2 + p_3 = 10 + 8 = 18$
 - $t_3 = \max\{0, C_3 - d_3\} = \max\{0, 18 - 15\} = \max\{0, 3\} = 3$
 - $C_4 = C_3 + p_4 = 18 + 2 = 20$
 - $t_4 = \max\{0, C_4 - d_4\} = \max\{0, 20 - 8\} = \max\{0, 12\} = 12$
 - $C_5 = C_4 + p_5 = 20 + 10 = 30$
 - $t_5 = \max\{0, C_5 - d_5\} = \max\{0, 30 - 20\} = \max\{0, 10\} = 10$
 - $C_6 = C_5 + p_6 = 30 + 3 = 33$
 - $t_6 = \max\{0, C_6 - d_6\} = \max\{0, 33 - 22\} = \max\{0, 11\} = 11$
- Atraso total $t = t_1 + t_2 + t_3 + t_4 + t_5 + t_6 = 0 + 0 + 3 + 12 + 10 + 11 = 36$



Análise da vizinhança

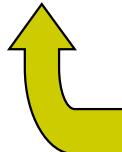
- Supor que para cada tarefa i da solução, somente as tarefas j que diferem de 3 unidades com relação à data de entrega sejam candidatas a serem trocadas de posição, isto é, que elas satisfaçam à condição:
 - $|d_i - d_j| \leq 3$
- Para o exemplo citado:
 - Datas de entrega $d = (9, 12, 15, 8, 20, 22)$
 - Sequência inicial: $s = (1, 2, 3, 4, 5, 6)$
 - Lista de candidatos = $\{<1,2>, <1,4>, <2,3>, <5,6>\}$
 - $|d_1 - d_2| = |9 - 12| = 3 \leq 3$
 - $|d_1 - d_4| = |9 - 8| = 1 \leq 3$
 - $|d_2 - d_3| = |12 - 15| = 3 \leq 3$
 - $|d_5 - d_6| = |20 - 22| = 2 \leq 3$

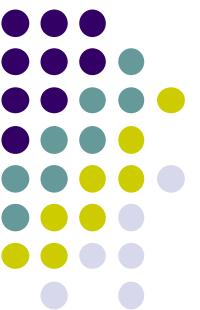


Análise da vizinhança

Tarefas		t	Valor do movimento	$ d_i - d_j $	*
i	j				
1	2	37	1	3	*
1	3	42	6	6	
1	4	32	-4	1	*
1	5	57	21	11	
1	6	40	4	13	
2	3	39	3	3	*
2	4	30	-6	4	
2	5	56	20	8	
2	6	43	7	10	
3	4	30	-6	7	
3	5	40	4	5	
3	6	30	-6	7	
4	5	44	8	12	
4	6	39	3	14	
5	6	29	-7	2	*

Melhor troca





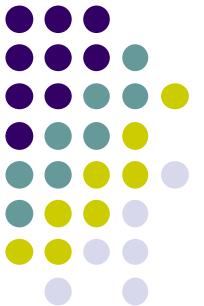
Análise da vizinhança

- Programação de tarefas para minimizar o atraso total
 - Tamanho da vizinhança completa: 15
 - Tamanho da vizinhança com Lista de candidatos:
 - 4
 - Contém a melhor troca (5, 6)
- Outras estratégias para redução da vizinhança:
 - Primeira melhora
 - Percentual da vizinhança:
 - Em programação de tripulações, p.ex., trabalhar a cada iteração somente com $x\%$ de tripulantes, sendo x um parâmetro
 - Em alocação de aulas a salas, p.ex., trabalhar em uma iteração com a segunda-feira; na outra, com a terça e assim por diante



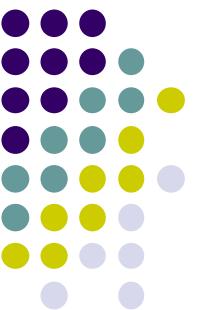
Outros critérios de aspiração

- Critério de aspiração por objetivo regional:
 - Um movimento tabu perde seu status quando for gerada uma solução melhor que a melhor encontrada na região atual de busca.
 - Forma de se delimitar a região atual de busca:
 - registrar a melhor solução encontrada em um passado recente e utilizar o valor dessa solução como critério para aspiração.
 - Exemplo:
 - Seja um problema de minimização e $f(s^*_R)$ a melhor solução encontrada nas últimas *ContIterRegiao* iterações
 - Um movimento tabu que guia a uma solução s' tal que $f(s') < f(s^*_R)$ pode ser realizado
 - Nesta estratégia de aspiração, *ContIterRegiao* é um parâmetro.



Outros critérios de aspiração

- Critério de aspiração *default*:
 - Se todos os movimentos possíveis são tabus e não é possível aplicar outro critério de aspiração, então o movimento mais antigo perde sua condição tabu.
 - Implementação baseada em tempo de permanência na lista, como o do Problema da Mochila:
 - se $T(i) \geq iter$, para todo i , em que $iter$ representa a iteração atual,
 - então a inversão do bit da posição k tal que:
 - $T(k) = \min \{T(i) \text{ para todo } i\}$ pode ser realizada
 - Em outras palavras, se todos os movimentos estão proibidos, então o movimento tabu há mais tempo na “lista” é realizado.



Memória de Longo Prazo

- Uma memória de curto prazo não é suficiente para evitar que a busca fique presa em certas regiões do espaço de soluções.
- A memória de longo prazo pode ser usada com dois objetivos:
 - encorajar o processo de busca a explorar regiões ainda não visitadas: estratégia de diversificação
 - estimular a geração de soluções que contenham atributos encontrados nas soluções já visitadas que sejam historicamente bons: estratégia de intensificação



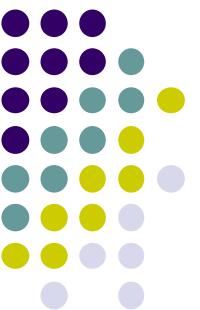
Memória de Longo Prazo

- Diversificação com memória × reinicialização
- Vantagem da diversificação com memória:
 - Diminui-se o risco de voltar a visitar uma mesma região do espaço de soluções,
 - ⇒ situação que poderia ocorrer se fosse feita uma simples reinicialização



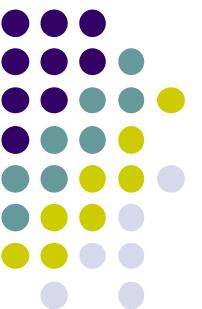
Memória de Longo Prazo

- Tipos de memória de longo prazo:
 - Frequência de transição: computam-se atributos que mudam de uma solução para outra
 - Frequência de residência: computam-se os atributos que são frequentes nas soluções visitadas para usá-los como:
 - estratégia de intensificação (estimulando-os a comporem a solução corrente) e/ou como
 - estratégia para diversificar a busca (neste caso, penalizando-os para desestimular seu uso).



Memória de Longo Prazo

- Aplicação: Problema Generalizado de Atribuição (PGA):
 - Considere n tarefas $J = \{1, 2, \dots, n\}$ a serem executadas
 - Existem m agentes $I = \{1, 2, \dots, m\}$ para executar as tarefas
 - A atribuição do agente i à tarefa j , tem um custo c_{ij} e demanda a_{ij} unidades de recurso do agente i
 - Cada agente possui um limite b_i de recursos disponíveis
 - Cada tarefa pode ser atribuída a apenas um agente;
 - Objetivo: determinar o custo mínimo de alocação dos agentes;



Memória de Longo Prazo

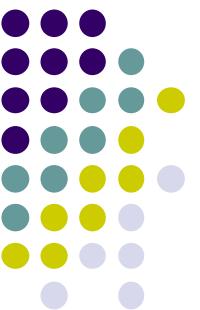
- Formulação matemática do PGA:

$$\min \quad z = \sum_{i \in I} \sum_{j \in J} c_{ij} x_{ij}$$

$$\text{s. a:} \quad \sum_{i \in I} x_{ij} = 1 \quad \forall j \in J$$

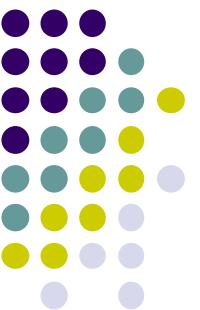
$$\sum_{j \in J} a_{ij} x_{ij} \leq b_i \quad \forall i \in I$$

$$x_{ij} \in \{0, 1\} \quad \forall i \in I, j \in J$$



Memória de Longo Prazo

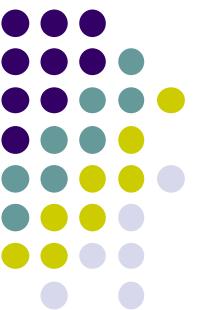
- Heurística para o PGA:
 - Representação de uma solução:
 - Vetor de n posições
 - $s = (s_1, s_2, \dots, s_j, \dots, s_n)$
 - Em cada posição j armazena-se o agente $i=s_j$ responsável pela execução da tarefa j , isto é:
 - $s_j = i \Leftrightarrow x_{ij} = 1$
 - Exemplo: Sejam 5 tarefas $J = \{1, 2, 3, 4, 5\}$ e 3 agentes $I = \{A, B, C\}$
 - $s = (B, B, A, C, A)$



Memória de Longo Prazo

- Estruturas de vizinhança para o PGA:
 - Movimentos de substituição: $N^{(S)}(s)$
 - Movimentos de troca: $N^{(T)}(s)$

Tarefa	1	2	3	4	5	Solução s
	B	B	A	C	A	
Tarefa	1	2	3	4	5	(a) Vizinhança $N^{(S)}(s)$
	C	B	A	C	A	
Tarefa	1	2	3	4	5	(b) Vizinhança $N^{(T)}(s)$
	A	B	A	C	B	
	1	2	3	4	5	



Memória de Longo Prazo

- Se a tarefa j de um agente i_1 é atribuída ao agente i_2 ,
 - então o par (i_1, j) torna-se tabu.
- Função de avaliação para o PGA:
 - Baseada em penalidade

$$f(x) = \sum_{i=1}^m \sum_{j=1}^n c_{ij} x_{ij} + \rho \times \sum_{i=1}^m \max \left\{ 0, \sum_{j=1}^n a_{ij} x_{ij} - b_i \right\}$$

- ρ : fator de penalidade associada à violação da capacidade dos agentes



Memória de Longo Prazo

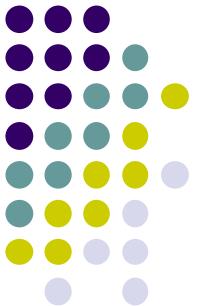
- Memória baseada em frequência de residência
- Matriz fr de m linhas e n colunas
- $fr(i,j) =$ número de vezes que a tarefa j ficou alocada ao agente $i = s_j$, considerando o total de soluções visitadas até então
- $\Delta =$ matriz de custo



Algoritmo BT-PGA de Diáz e Fernández (2006)

Algorithm 2 BT-PGA

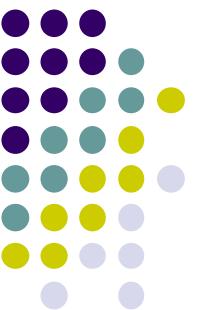
```
1: Entrada:  $s_0, l$ 
2: Saída:  $s^*$ 
3:  $T \leftarrow 0; fr \leftarrow 0; s^* \leftarrow s_0; k \leftarrow 0;$ 
4: Gere solução inicial  $s_0$ ;
5: Aplique MemoriaCurtoPrazo( $k, s^k, s^*, T, fr, \Delta$ );
6: para todo  $iter = 1$  até  $l$  faça
7:   { Fase de intensificação }
8:    $s^k \leftarrow s^*$ ;
9:   para todo tarefa  $j$  de  $s^*$  faça
10:    se  $fr(s_j^*, j) > 0,85 \times k$  então
11:      Fixe a tarefa  $j$  ao agente  $i$ , isto é, faça  $x_{s_j^*, j} \leftarrow 1$ ;
12:    fim se
13:   fim para
14:   Aplique MemoriaCurtoPrazo( $k, s^k, s^*, T, fr, \Delta$ )
15:   { Fase de diversificação }
16:   Libere todas as atribuições;
17:   Aplique MemoriaCurtoPrazo( $k, s^k, s^*, T, fr, \Delta$ ) por poucas iterações
     usando  $\Delta + fr$  como matriz de custo;
18:   Recupere a matriz de custo  $\Delta$  original;
19:   Aplique MemoriaCurtoPrazo( $k, s^k, s^*, T, fr, \Delta$ );
20: fim para
```



Algoritmo BT-PGA de Diáz e Fernández (2006)

Algorithm 4 MemoriaCurtoPrazo($k, s^k, s^*, T, fr, \Delta$)

- 1: **while** Critério de parada não atingido **do**
- 2: Seleciona um vizinho $s^{k+1} \in N(s^k)$;
- 3: **if** $custo(s^{k+1}) < custo(s^*)$ **then**
- 4: $s^* \leftarrow s^{k+1}$;
- 5: **end if**
- 6: Atualize a memória de curto prazo T ;
- 7: Atualize a memória de longo prazo fr ;
- 8: $k \leftarrow k + 1$;
- 9: **end while**



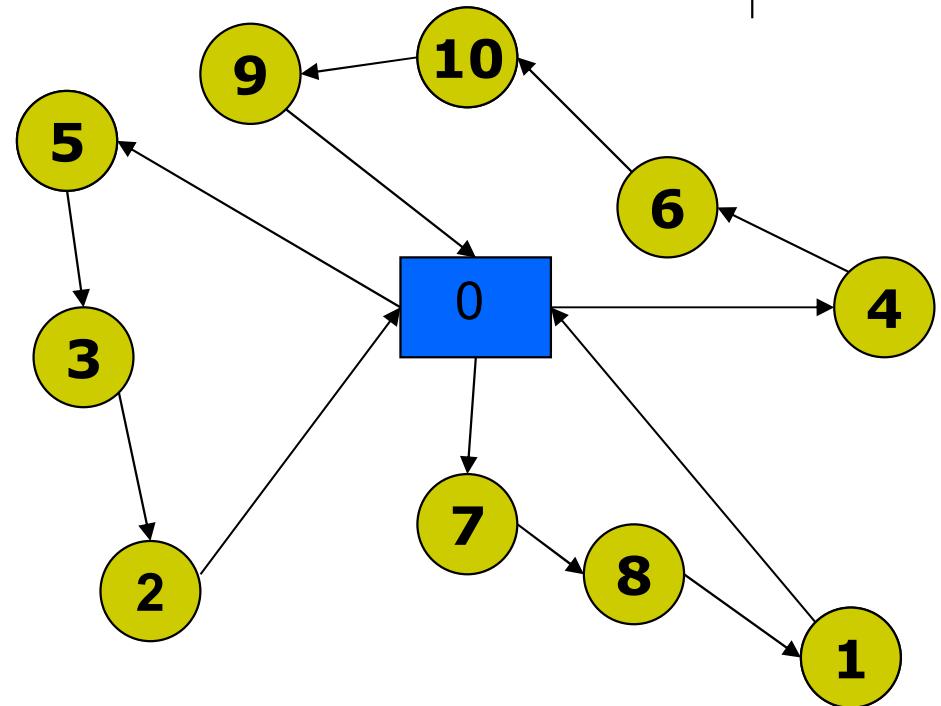
Oscilação estratégica

- Ideia: Variar as penalizações atribuídas às soluções inviáveis geradas durante o processo de busca, ora aumentando-as, ora diminuindo-as
- Ao aumentar a penalização de movimentos que conduzem a soluções infactíveis, estimula-se a busca a entrar na região de soluções factíveis.
- Ao contrário, quando tal penalização é reduzida ou mesmo anulada, estimula-se a caminhar no espaço de soluções infactíveis.
- Portanto, o uso desta estratégia permite à busca alternar entre soluções factíveis e infactíveis, daí o nome “oscilação”

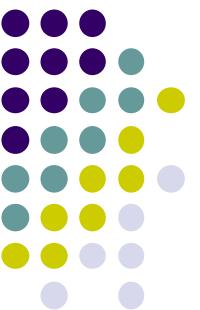


Oscilação estratégica

- Em Gendreau *et al.* (1994), os autores tratam o Problema de Roteamento de Veículos penalizando o excesso de carga encontrado em uma solução:
- $f_1(x)$: sobrecarga dos veículos
- ρ : penalidade
- $\rho \leftarrow \alpha \times \rho$

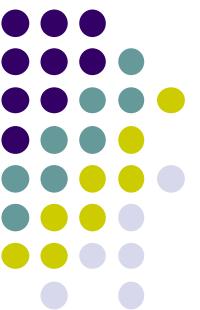


$$f(x) = \sum_{i=0}^n \sum_{j=0}^n d_{ij} x_{ij} + \rho \times f_1(x)$$



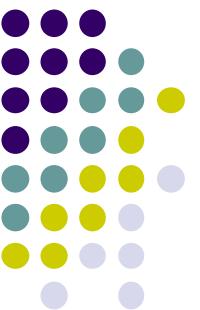
Oscilação estratégica

- O fator α varia de acordo com o seguinte esquema:
 - No início da busca $\alpha \leftarrow 1$.
 - A cada k iterações sem melhora:
 - se todas as k soluções visitadas são factíveis então $\alpha \leftarrow \alpha / \gamma$;
 - se todas as k soluções visitadas são infactíveis então $\alpha \leftarrow \alpha \times \gamma$;
 - se algumas soluções são factíveis e algumas outras são infactíveis, então α permanece inalterado.
- $\gamma = 2$, $k = 10$, $\alpha \in [\alpha_{\min}, \alpha_{\max}]$;
- Durante a oscilação estratégica, a busca é guiada por uma função auxiliar g em lugar da função de avaliação original f



Oscilação estratégica

- Em Shaefer (1996), foi tratado um problema de programação de horários em escolas por BT.
- Há várias fontes de inviabilidade. Para cada uma delas aplica-se um fator α_i que varia de acordo com o seguinte esquema:
 - No início da busca $\alpha_i \leftarrow 1$.
 - A cada k iterações sem melhora:
 - se todas as k soluções visitadas são factíveis com relação à infactibilidade i então $\alpha_i \leftarrow \alpha_i / \gamma$;
 - se todas as k soluções visitadas são infactíveis com relação à infactibilidade i então $\alpha_i \leftarrow \alpha_i \times \gamma$;
 - se algumas soluções são factíveis e algumas outras são infactíveis, então α_i permanece inalterado.
- $\gamma \in [1,8; 2]$, $k = 10$, $\alpha_i \in [\alpha_i^{\min}, \alpha_i^{\max}]$;
- $\alpha_i^{\min} = 1$; $\alpha_i^{\max} \in \{1, 3, 10\}$

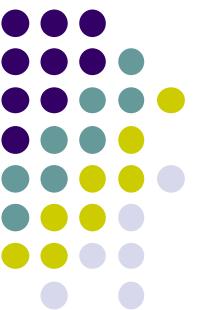


Oscilação estratégica

- Em Díaz e Fernández (2006), a oscilação estratégica foi incorporada ao algoritmo BT para resolver o PGA. A penalidade ρ por ocorrer uma solução inviável é atualizada como segue:

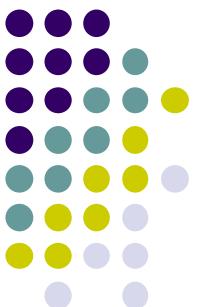
$$\rho \leftarrow \rho \times \alpha^{(ninv/(niter-1)-1)}$$

- $ninv$ = número de soluções inviáveis geradas nas últimas $niter$ iterações
- $\rho \in [\alpha^{-1} \times \rho, \alpha^{1/(niter-1)} \times \rho]$
- ρ aumenta de valor somente quando todas as soluções são inviáveis
- No início: $\alpha = 1$; $\rho = 1$;
- Após ser encontrada uma solução viável: $\alpha = 2$;
- Quando a melhor solução não é alterada há 100 iterações, $\alpha \leftarrow \alpha + 0,005$ a cada 10 iterações até que uma nova melhor solução seja encontrada (neste caso, α é reiniciado com valor 2);
- $\alpha \in [2, 3]$;



Referências

- Allahverdi, A., Ng, C. T., Cheng, T. C. E. and Kovalyov, M. Y. (2008). A survey of scheduling problems with setup times or costs, *European Journal of Operational Research* **187**: 985–1032.
- Archetti, C., Speranza, M. G. and Hertz, A. (2006). A tabu search algorithm for the split delivery vehicle routing problem, *Transportation Science* **40**: 64–73.
- Battiti, R. (1996). Reactive search: Toward self-tuning heuristics, in V. Rayward-Smith, I. Osman, C. Reeves and G. Smith (eds), *Modern Heuristic Search Methods*, John Wiley & Sons, New York, chapter 4, pp. 61–83.
- Battiti, R. and Tecchiolli, G. (1994). The reactive tabu search, *ORSA Journal of Computing* **6**: 126–140.
- Buscher, U. and Shen, L. (2009). An integrated tabu search algorithm for the lot streaming problem in job shops, *European Journal of Operational Research* **199**: 385–399.
- Cordeau, J. F., Gendreau, M., Laporte, G., Potvin, J. Y. and Semet, F. (2002). A guide to vehicle routing problem, *Journal of the Operational Research Society* **53**: 512–522.
- de Werra, D. and Hertz, A. (1989). Tabu search techniques: A tutorial and an application to neural networks, *OR Spektrum* **11**: 131–141.



Referências

Díaz, J. A. and Fernández (2001). A tabu search heuristic for the generalized assignment problem, *European Journal of Operational Research* **132**: 22–38.

França, P. M. (2009). Busca tabu. Disponível em <http://www.densis.fee.unicamp.br/franca/EA043/Transpa-Cap-4a.pdf>.

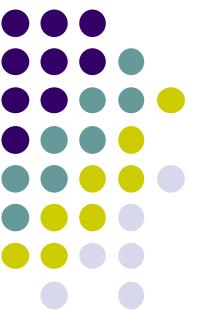
Gendreau, M. (2002). Recent advances in tabu search, in C. C. Ribeiro and P. Hansen (eds), *Essays and Surveys in Metaheuristics*, Kluwer Academic Publishers, pp. 369–377.

Gendreau, M. (2003). An introduction to tabu search, in F. Glover and G. A. Kochenberger (eds), *Handbook of Metaheuristics*, Kluwer Academic Publishers, chapter 2, pp. 37–54.

Gendreau, M., Guertin, F., Potvin, J.-Y. and Taillard, E. D. (1999). Parallel tabu search for real-time vehicle routing and dispatching, *Transportation Science* **33**: 381–390.

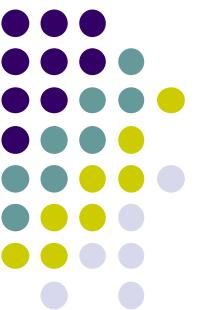
Gendreau, M., Hertz, A. and Laporte, G. (1994). A tabu search heuristic for the vehicle routing problem, *Management Science* **40**: 1276–1290.

Gendreau, M., Laporte, G. and Séguin, R. (1996). A tabu search heuristic for the vehicle routing problem with stochastic demands and customers, *Operations Research* **44**: 469–477.



Referências

- Gendreau, M., Soriano, P. and Salvail, L. (1993). Solving the maximum clique problem using a tabu search approach, in F. Glover, M. Laguna and E. Taillard (eds), *Tabu Search*, Vol. 41 of *Annals of Operations Research*, J. C. Baltzer AG, pp. 385–403.
- Glover, F. (1977). Heuristics for integer programming using surrogate constraints, *Decision Sciences* 8: 156–166.
- Glover, F. (1986). Future paths for integer programming and links to artificial intelligence, *Computers and Operations Research* 5: 553–549.
- Glover, F. and Laguna, M. (1997). *Tabu Search*, Kluwer Academic Publishers, Boston.
- Glover, F., Taillard, E. and de Werra, D. (1993). A user's guide to tabu search, in P. L. Hammer (ed.), *Tabu Search*, Vol. 41 of *Annals of Operations Research*, Baltzer Science Publishers, Amsterdam, pp. 3–28.
- Hansen, P. (1986). The steepest ascent mildest descent heuristic for combinatorial programming, *Congress on Numerical Methods in Combinatorial Optimization*, Capri, Italy.
- Hertz, A. and de Werra, D. (1990). The tabu search metaheuristic: how we used it, *Annals of Mathematics and Artificial Intelligence* 1: 111–121.



Referências

- Laguna, M. (1994). A guide to implement tabu search, *Investigación Operativa* **4**: 5–25.
- Osman, I. H. (1993). The vehicle routing problem, in F. Glover, M. Laguna and E. Taillard (eds), *Tabu Search*, Vol. 41 of *Annals of Operations Research*, J. C. Baltzer AG, pp. 421–451.
- Ronconi, D. and Armentano, V. (2009). Busca tabu para a minimização do tempo total de atraso no problema de flowshop, *Pesquisa Operacional para o Desenvolvimento* **1**: 50–62.
- Santos, H. G., Ochi, L. S. and Souza, M. J. F. (2005). A tabu search heuristic with efficient diversification strategies for the class/teacher timetabling problem, *ACM Journal of Experimental Algorithms* **10**: art–2.09. 15 p.
- Souza, M. J. F. (2000). *Programação de horários em escolas: uma aproximação por metaheurísticas*, Tese de doutorado, Programa de Engenharia de Sistemas e Computação, COPPE, Universidade Federal do Rio de Janeiro.
- Souza, M. J. F., Ochi, L. S. and Maculan, N. (2004). A grasp-tabu search algorithm for solving school timetabling problems, in M. G. C. Resende and J. P. Souza (eds), *Metaheuristics: Computer Decision-Making*, Vol. 1153, Kluwer Academic Publishers, pp. 659–672.



Referências

- Wan, G. and Yen, B. P. C. (2002). Tabu search for single machine scheduling with distinct due windows and weighted earliness/tardiness penalties, *European Journal of Operational Research* **142**: 271–281.
- Yagiura, M., Glover, F. and Ibaraki, T. (2006). A path relinking approach with ejection chains for the generalized assignment problem, *European Journal of Operational Research* **169**: 548–569.