Universidade do Minho

MESTRADO INTEGRADO EM ENGENHARIA INFORMÁTICA



Modelos Determinísticos de Investigação Operacional



A82582 Adriana Meireles



A68547 Lucas Pereira



A78156 Nuno Silva



A73577 Ricardo Pereira



A82617 Shahzod Yusupov

10 de Dezembro de 2018

Dados

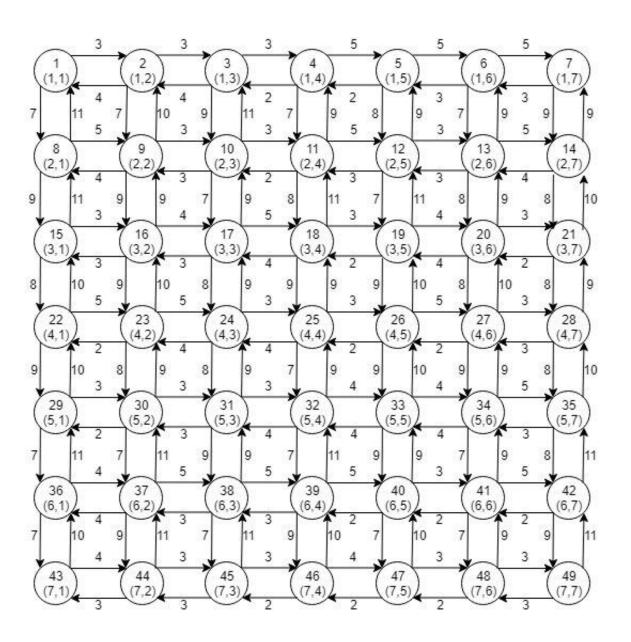
Considere uma rede numa grelha 7 por 7 (49 nodos) com arcos na vertical e na horizontal (em ambos os sentidos).

Considere os tempos de propagação obtidos da forma que se passa a explicar:

- Pegando no maior número de aluno do grupo, dividam-no em abcde;
- O algarismo 0 é substituído por 1;
- Os tempos de propagação do fogo a partir de uma célula são:
 - a para norte;
 - b para leste;
 - -c para sul;
 - -d para oeste;
- A cada um dos últimos valores é adicionado um número aleatório entre 1 e 3;
- O tempo de retardamento (Δ) e o número de recursos (b) têm o mesmo valor que é o do maior algarismo;
- A constante de protecção (g) tem o valor 12 + menor algarismo.

Grafo

O grafo que se segue, foi construido segundo as intruções dadas. Após termos aplicado os valores aos arcos que saem de cada célula, somamos a cada um deles um algarismo entre 1 e 3 gerado aleatoriamente com a ajuda de um site (random.org) que conheciamos na rede.



Questão 1

a) Considere uma rede com n nodos, o conjunto de arcos A, e tempos de propagação no arco ij de c_{ij} , $\forall ij \in A$. Apresente um modelo de programação linear que permita determinar o instante de chegada do fogo a cada nodo assumindo que o nodo de ignição é o nodo 1. Exemplifique com instância descrita em anexo.

O modelo de programação linear é o modelo que nós formulamos para extrair a solução do nosso problema, seja através de cálculos ou até programas, como no caso em questão.

Os dados que podemos assumir como parâmetros do problema são o conjunto de todos os arcos, com 168 elementos e os tempos de propagação de cada arco. Será absolutamente necessário que o programa tenha acesso a estes últimos pois serão decisivos na obtenção da solução final. Decidimos então organizá-los numa matriz de 49 linhas, que representam as origens e 49 colunas, que representam os destinos, em que cada elemento corresponde ao tempo de propagação do incêndio da origem i para o destino j. Como tínhamos que preencher muitas células, decidimos procurar um "programa"que nos facilitasse esta tarefa; após alguma pesquisa encontramos uma folha excel que nos colocava os tempos nos locais certos da matriz, preenchendo os restantes (aqueles cujo arco era inexistente) com o número 999999 (inicialmente, erradamente, colocamos 0, que era o mesmo que dizer que entre esses nodos, o fogo propagava-se instantâneamente!).

Parâmetros:

- \bullet A conjunto de arcos formados por uma rede de N nodos;
- c_{ij} tempo de propagação do arco com origem i e destino j.

Nas variáveis de decisão, vamos ter, em cada uma, o número de caminhos que passam no arco ij.

Variáveis de decisão:

• x_{ij} - número de caminhos do incêndio que atravessam o arco i j, $\forall_{1 \leq i,j \leq 49}$.

A função objetivo vai definir aquilo que nós queremos fazer, isto é, queremos saber o tempo que o incêndio demora até chegar a cada nodo; mas será o menor ou o maior tempo? Obviamente, quando estamos a estudar a progressão de um incêndio num terreno, queremos estimar o quão rápido este vai chegar a um determinado local, pelo que nos interessa a estimativa do menor tempo, ou seja, interessa-nos minimizar o tempo total, soma dos tempos de cada caminho.

Função objetivo:

• min
$$z = \sum_{i,j \in A} c_{i,j} x_{i,j}$$

Agora, passamos a explicar as três restrições que mostramos em baixo, todas elas generalizadas:

- 1. a primeira restrição, na verdade, engloba dois casos, respetivamente:
 - (a) caso em que é tratado o nodo de ignição, onde entra o número de arcos que o incêndio poderá percorrer, que se traduz por:

$$-x_{1,2} + x_{1,8} - x_{2,1} - x_{8,1} = 48 \text{ (nodo 1)};$$

(b) caso em que são tratados os restantes nodos de ignição, pois sempre que o incêndio chega a um destes, deve ser retirado 1 arco ao número de arcos que ainda tem para percorrer; alguns exemplos das restrições implícitas nesta restrição geral:

$$-x_{4,3} + x_{4,5} + x_{4,11} - x_{3,4} - x_{5,4} - x_{11,4} = -1 \text{ (nodo 4)};$$

$$-x_{7,6} + x_{7,14} - x_{6,7} - x_{14,7} = -1 \text{ (nodo 7)};$$

$$-x_{25,18} + x_{25,24} + x_{25,26} + x_{25,32} - x_{18,25} - x_{24,25} - x_{26,25} - x_{32,25} = -1 \text{ (nodo 25)};$$

$$-x_{49,42} + x_{49,48} - x_{42,49} - x_{48,49} = -1 \text{ (nodo 49)};$$

- 2. a segunda restrição impede a existência de caminhos que incluam arcos recursivos, uma vez que uma área que hipoteticamente já ardeu, não irá voltar a arder;
- 3. a terceira, última, e talvez a mais básica, assegura a inexistência de tempos negativos;

Sujeito a:

$$\bullet \sum_{ij \in A} \mathbf{x}_{ij} - \sum_{ji \in A} \mathbf{x}_{ji} = \begin{cases} & \text{N-1, se i} = 1 \\ & \text{-1, se i} = 2...\text{N} \end{cases}$$

- $x_{ii} = 0, \forall_{ii} \in A$
- $x_{ij} \ge 0, \forall_{ij} \in A$

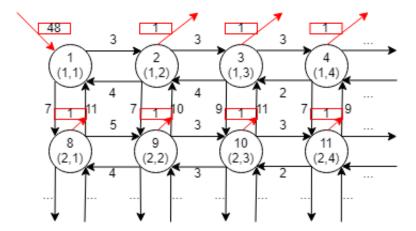


Figura 2: Animação que mostra o que é que vai entrando e o que vai saindo do grafo à medida que o incêndio progride.

b) Apresente o modelo dual do modelo da alínea anterior. Exemplifique com a mesma instância.

Extraída a informação importante e concluido o modelo primal, foi-nos também solicitado que apresentássemos o modelo dual, que, apesar de ter os dados iguais, evidencia significados diferentes para as soluções obtidas.

Parâmetros:

• (os mesmos explicitados anteriormente)

No modelo dual, as variáveis de decisão, representam, cada uma, a soma dos tempos de propagação do incêndio (desde o nodo de ignição) até ao nodo i, onde este se extinguiu.

Variáveis de decisão:

• y_i - tempo decorrido até o incêndido parar em i, $\forall_{1 \leq i \leq 49}$.

A função objetivo, se tanto o modelo primal como o modelo dual estiverem bem feitos, deverá dar o mesmo resultado para ambos!

Função objetivo:

•
$$\max w = (N-1) * y_1 + \sum_{i=2}^{N} y_i$$

Passemos então à explicação das restrições do modelo dual:

 a primeira restrição, salvaguarda que a diferença entre o tempo que o incêndio demora a chegar a um nodo e o tempo que demora a chegar ao outro, sendo que entre estes existe um arco, não é maior que o tempo de propagação daquele arco;

*
$$y_{26} - y_{25} \le c_{25,26}$$
 (arco 26-25);

*
$$y_{47} - y_{46} \le c_{25,26}$$
 (arco 46-47).

- a segunda, força o tempo total de propagações a ser zero, pois é ali que o fogo começa, não tendo oportunidade para se ter propagado anteriormente;
- a terceira restrição, como no modelo primal, garante a não negatividade dos tempos das variáveis de decisão.

Sujeito a:

- $y_j y_i \le c_{i,j}, \forall_{1 \le i \le N} \land \forall_{2 \le j \le N};$
- $y_1 = 0$;
- $y_i \ge 0, \forall_{1 \le i \le N}$.
- c) Para a mesma instância, obtenha as soluções óptimas primal e dual através da resolução do modelo primal.

A seguir, mostram-se as soluções do modelo primal.

```
// solution (optimal) with objective 1591
// Quality Incumbent solution:
// MILP objective
                                 1.5910000000e+03
// MILP solution norm |x| (Total, Max)
                                 2.94000e+02
                                          4.10000e+01
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.00000e+00
// MILP x bound error (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.00000e+00
// MILP x integrality error (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.000000+00
// MILP slack bound error (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.00000e+00
x = [[0
        00000000000000000000
```

Figura 3: Solução ótima primal do modelo primal

```
// pool solution #0 with objective 1591
// Quality Solution pool solution 'p3' (of 2):
// MILP objective
                                 1.5910000000e+03
// MILP solution norm |x| (Total, Max)
                                 2.94000e+02 4.10000e+01
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max)
                                          0.00000e+00
                                 0.00000e+00
// MILP x bound error (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.00000e+00
// MILP x integrality error (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.00000e+00
// MILP slack bound error (Total, Max)
                                 0.00000e+00
                                          0.00000e+00
x = [[0
        00000000000000000000
```

Figura 4: Solução ótima dual do modelo primal

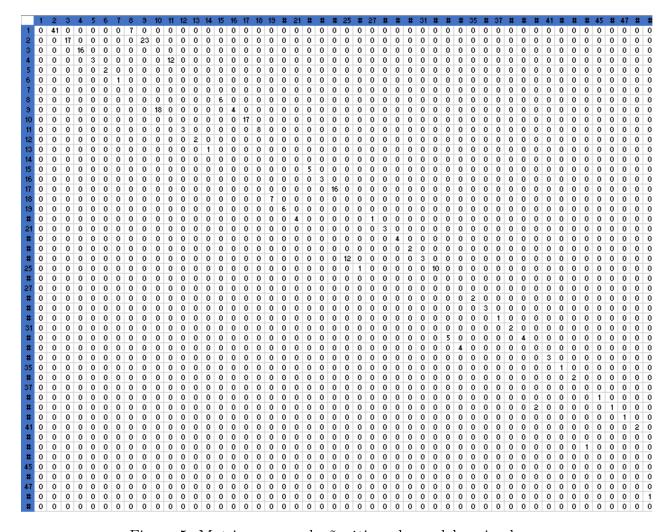


Figura 5: Matriz com a solução ótima do modelo primal

d) Para a mesma instância, obtenha as soluções óptimas primal e dual através da resolução do modelo dual. Confirme que as soluções são as mesmas que as obtidas na alínea anterior, ou, caso não sejam, apresente uma justificação.

A seguir, mostram-se as soluções do modelo dual.

```
// solution (optimal) with objective 1591
// Quality Incumbent solution:
// MILP objective
                                                1.5910000000e+03
// MILP solution norm |x| (Total, Max)
                                                1.59100e+03 6.30000e+01
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max)
                                                0.00000e+00 0.00000e+00
// MILP x bound error (Total, Max)
                                                0.00000e+00 0.00000e+00
// MILP x integrality error (Total, Max)
                                               0.00000e+00 0.00000e+00
// MILP slack bound error (Total, Max)
                                               0.00000e+00 0.00000e+00
y = [0]
        3 6 9 14 19 24 7 10 13 16 21 24 29 16 19 20 24 27 31 34 24 28 28 31
        34 39 42 33 36 36 38 42 46 50 40 43 45 45 50 53 58 47 51 52 54 57
```

Figura 6: Solução ótima primal do modelo dual

```
// pool solution #0 with objective 1591
// Quality Solution pool solution 'p4' (of 3):
// MILP objective
                                                     1.5910000000e+03
// MILP solution norm |x| (Total, Max)
                                                     1.59100e+03 6.30000e+01
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max)
// MILP x bound error (Total, Max)
                                                     0.00000e+00 0.00000e+00
// MILP x bound error (Total, Max)
                                                     0.00000e+00 0.00000e+00
// MILP x bound error (10662, ....,
// MILP x integrality error (Total, Max)
                                                     0.00000e+00 0.00000e+00
// MILP slack bound error (Total, Max)
                                                     0.00000e+00 0.00000e+00
y = [0]
          3 6 9 14 19 24 7 10 13 16 21 24 29 16 19 20 24 27 31 34 24 28 28 31
          34 39 42 33 36 36 38 42 46 50 40 43 45 45 50 53 58 47 51 52 54 57
          60 63];
```

Figura 7: Solução ótima dual do modelo dual



Figura 8: Linha com a solução ótima do modelo dual

Como podemos constatar, tanto a solução do modelo primal como a do modelo dual correspondem a 1591, tempo total de propagação.

Questão 2

Considere agora que existe um conjunto de recursos para o combate ao incêndio (e.g. equipas de bombeiros) cuja localização pode ser escolhida (no máximo, um recurso por célula).

Pretende-se que o instante de chegada do fogo a uma determinada célula seja o mais tarde possível, sabendo que se tem disponíveis b recursos.

A presença de um recurso numa célula implica que o tempo de propagação para as células adjacentes é retardado numa constante dada, representada por Δ .

Desta vez, o objetivo tem a haver com a proteção de uma determinada região da floresta. É suposto maximizar o tempo que o incêndio demora desde do momento que flagra até ao momento que atinge o nodo do grafo, correspondente à região da floresta. Para tornar o problema mais real, foram acrescentadas algumas variantes que dinamizam o problema e o tornam mais próximo da realidade.

a) Apresente um modelo de programação inteira mista (PIM). Para além de definir a notação, defina claramente as variáveis de decisão e justifique a função objectivo e cada restrição.

As alterações passam pela existência de um tempo de retardamento, de recursos de combate a incêndios e de um nodo que temos que proteger. As restantes mantêm-se. É importante frisar que todos estes valores são fixos!

Parâmetros:

- $c_{j,k}$ tempo de propagação do arco com origem j e destino k;
- r retardamento do tempo de propagação do fogo para células adjacentes;
- nr número de recursos existentes para o combate ao incêndio;
- i nodo de ignição i;

• p - nodo que se pretende proteger.

Variáveis de decisão:

• b_{j} - variável binária que permite saber se um recurso é usado no nodo j;

 $\bullet \ t_j$ - é a soma de todos os tempos de propagação até ao nodo j.

A função objetivo deste problema não podia ser mais simples. O propósito desta questão baseia-se na necessidade de ganhar tempo aplicando os recursos em vários nodos para que o incêndio demore mais tempo a chegar à região que devemos proteger. Isto, dito por outras palavras, é maximizar o tempo de propagação até ao nodo p.

Função objetivo:

• $\max z = t_n$

Passemos então à explicação das restrições:

1. tempo q demora a chegar ao nodo de chegad(tk)tem de ser menor ou igual ao tempo desde o nodo de origem(tj) mais a soma de todos os custos dos caminhos que foram necessários percorrer para chegar ao nodo k e ainda a soma da multiplicação do retardamento por 0 caso o recurso no nodo j não exista ou por 1 caso o recurso exista.

2. a segunda restrição limita o número de recursos utilizados a nr;

3. a seguinte, define qual o nodo inicial, pois, por ser o inicial, o tempo de propagação do incêndio até esse nodo, é sempre 0;

4. esta restrição garante que nenhum recurso é usado no último nodo, pois se o objetivo é maximizar o tempo de propagação até ao nodo 49, por lá um recurso, não traria qualquer benefício a esse mesmo nodo;

5. esta restrição e a seguinte servem para manter qualquer valor atribuido a $b[j], \forall_{1 \leq j \leq N}$ entre 0 e 1, ou seja, garante que esse valor é um valor lógico verdadeiro ou falso; aliás, poderíamos ter definido como um array de booleans;

6. (explicado no ponto anterior);

7. garantia de que a soma dos tempos de propagação até ao nodo j são sempre não negativos.

Sujeito a:

- $t_k \le t_j + c_{j,k} + (b_j * r), \forall_{1 < j < N} \land \forall_{2 < k < N};$
- $\sum_{j=1}^{N} b_j \le nr$
- $t_i = 0$
- $\bullet \ b_p = 0$
- $b_j \leq 1, \forall_{1 \leq j \leq N}$
- $b_j \ge 0, \forall_{1 \le j \le N}$
- $t_j \geq 0, \forall_{1 \leq j \leq N}$.

b) Para a instância de sete por sete células e os tempos de propagação em anexo, obtenha uma solução através do IBM ILOG CPLEX Optimization Studio com uma ignição na célula 1 e pretendendo-se proteger a célula 49. Represente a solução de forma adequada e interprete-a.

Tendo o modelo pronto com os dados necessários, basta-nos compilar e executar todo o código que escrevemos para obtermos uma solução ótima, de modo a encontrarmos tanto o valor do tempo para a célula 49 como os locais em que se utilizam os recursos.

```
// solution (optimal) with objective 95
// Quality Incumbent solution:
// MILP objective
                                              9.5000000000e+01
// MILP solution norm |x| (Total, Max)
                                              2.31800e+03 9.50000e+01
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max)
// MILP x bound error (Total, Max)
                                                          0.00000e+00
                                              0.00000e+00
                                              0.00000e+00
                                                          0.00000e+00
// MILP x integrality error (Total, Max)
                                              0.00000e+00
                                                          0.00000e+00
// MILP slack bound error (Total, Max)
                                              0.00000e+00
t = [0
        11 22 25 28 32 33 15 26 29 32 36 39 42 29 32 36 40 43 47 50 36 40
        44 47 50 55 58 45 48 51 54 58 62 66 52 54 59 61 66 69 79 59 63 66
        69 73 84 95];
0000110000110];
```

Figura 9: Solução ótima

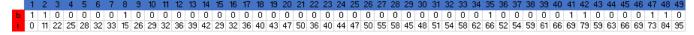


Figura 10: Recursos utilizados e tempo total de propagação até ao nodo i, $\forall 1 \leq i \leq N$

c) Represente graficamente o tempo de chegada do fogo à célula de protecção em função do número de recursos usados. Interprete e comente.

Para conseguirmos respresentar graficamente o tempo de chegada do fogo à célula em função do número de recursos utilizados, decidimos executar o nosso modelo assumindo o caso que estamos a estudar, com nr=8, e ainda executá-lo com valores diferentes para esse parâmetro, de modo a obtermos uma curva que se aproxime da realidade. A seguir encontramos os valores utilizados para formular o gráfico:

$$-nr = 0, t = 63;$$

$$-nr = 1, t = 71;$$

$$-nr = 2, t = 75;$$

$$-nr = 3, t = 79;$$

$$-nr = 4, t = 83;$$

$$-nr = 5, t = 87;$$

$$-nr = 6, t = 89;$$

$$-nr = 7, t = 91;$$

$$-nr = 8, t = 95;$$

O gráfico apresenta algumas variações na taxa de crescimento, no entanto, aproximase de uma reta linear que se pode traduzir na expressão t(nr) = 3.73nr + 66.51. Assim, podemos dizer que por cada recurso que é utilizado para combater o incêndio, o tempo total de propagação chegado ao nodo 49, cresce cerca de 3,73 unidades de tempo.

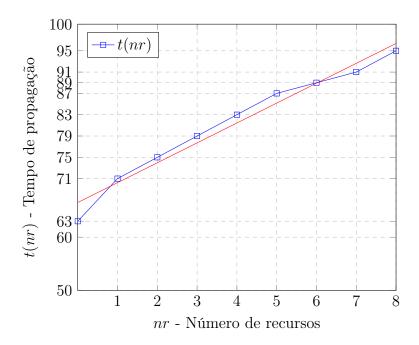


Figura 11: Tempo de propagação do incêndio até ao nodo 49, dependendo do número de recursos.

Questão 3

Considere agora que se pretende decidir onde localizar b recursos com objectivo de minimizar o valor esperado da área ardida ao fim de um intervalo de tempo.

Considere que são conhecidas as probabilidades de ignição em cada célula.

a) Apresente um modelo de programação inteira mista (PIM). Para além de definir a notação, defina as variáveis de decisão claramente e justifique a função objectivo e cada restrição.

Parâmetros:

- r retardamento do tempo de propagação do fogo para células adjacentes;
- nr número de recursos existentes para o combate ao incêndio;
- p_k probabilidade de ignição no nodo k;
- d horizonte temporal.

Variáveis de decisão:

- $\bullet \ t_i^k$ tempo que demora o fogo a chegar ao nodo i, sabendo que o nodo de ignição é k
- $z_i^k = \begin{cases} 1$, se o nodo i ardeu antes do horizonte temporal na ignição k, 0, caso contrário
- $b_i = \left\{ egin{array}{ll} 1, \ {
 m se\ o\ recurso\ b\ \'e\ colocado\ no\ i\ ,} \\ 0, \ {
 m caso\ contr\'ario} \end{array}
 ight.$

Função objetivo:

$$ullet$$
 MinZ $=\sum\limits_{i=1}^{N}\sum\limits_{j=1}^{N}z_{i}^{k}*p_{k}$

Sujeito a:

- $t_{i,j} \leq t_{i,k} + c_{k,j} + (b_i * r), \forall_{1 \leq i \leq N} \land \forall_{1 \leq j \leq N} \land \forall_{1 \leq k \leq N};$
- $\bullet \sum_{i=1}^{N} b_i \le 8$
- $z_{i,j} \geq (d-\mathbf{t}_{i,j})/d$
- $\bullet \ t_{i,i} == 0$

b) Para a instância em anexo, obtenha uma solução através do IBM ILOG CPLEX Optimization Studio com probabilidade de ignição na célula (i,j) dada por (14-i-j)/500 e intervalo de 12 unidades de tempo. Represente a solução de forma adequada e interprete-a.

Visto que desde o início trabalhamos com as células identificando-as pelo seu número e não com as suas coordenadas, foi necessário recorrer a um método especial para obtermos os valores das probabilidades para cada célula, evitando o cálculo manual desses 49 valores. Fizemos um simples programa na linguagem opl que calcula o valor da célula para depois o inserir na respetiva posição do array das probabilidades.

```
execute{
   var h = 1;
   for(var e = 1; e<=7; e++){
      for(var f = 1; f<=7; f++){
           p[h] = (14-e-f)/500;
           h++;
      }
   }
}</pre>
```

Figura 12: Código opl para gerar probabilidades

Figura 13: Valores das probabilidades gerados

Agora, para o nodo com as coordenadas (1,1), correspondente ao nodo 1, a probabilidade é de 0.024 (numa escala de 0 a 1), para o nodo 2 (de coordenadas (1,2)), é 0.022, e assim sucessivamente.

```
// solution (optimal) with objective 4.438
   Quality Incumbent solution:
   MILP objective
// MILP solution norm |x| (Total, Max)
                                                        2.92640e+04 2.60000e+01
// MILP solution error (Ax=b) (Total, Max)
// MILP x bound error (Total, Max)
                                                        3.70759e-13
                                                                       1.77636e-15
                                                        1.33227e-15
                                                                       8.88178e-16
// MILP x integrality error (Total, Max)
// MILP slack bound error (Total, Max)
                                                        1.93179e-14
                                                                       1.77636e-15
                                                        8.88178e-16
                                                                       8.88178e-16
z = [[1
              1110001100000000000000000000000000000
```

Figura 14: Solução da função objetivo

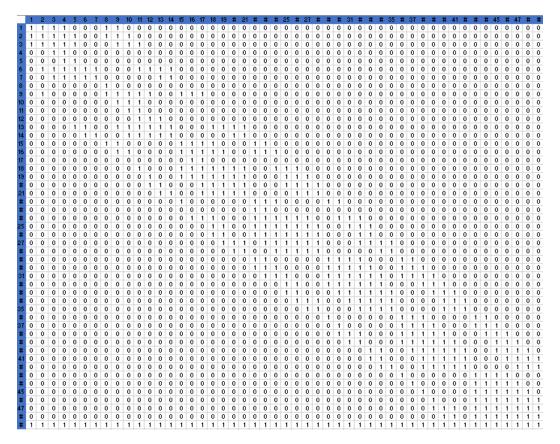


Figura 15: Solução da variável de decisão z

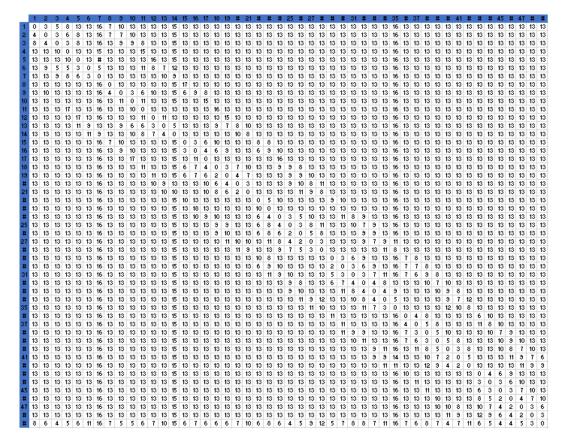


Figura 16: Solução da variável de decisão t

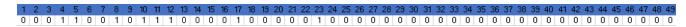


Figura 17: Solução da variável de decisão b

c) Represente graficamente o valor esperado da área ardida em função do intervalo de tempo considerado. Interprete e comente.

Vamos incluir as seguintes coordenadas no gráfico abaixo: (1,0.588), (3,0.614), (5,1.14), (7,1.522), (9,2.12), (11,3.142), (13,4.438), (15,5.37).

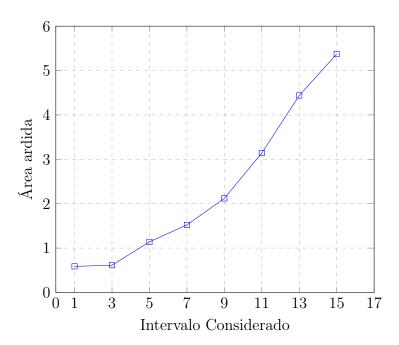


Figura 18: Relação entre a área ardida e intervalo de tempo considerado.

Conclusão

Os incêndios são, desde sempre, um problema que assola o globo. Alguns são provocados por causas naturais, outros por causas humanas e em ambos os casos é, por vezes, necessário recorrer a métodos que estudem e prevejam os locais que um fogo irá percorrer, seja para a proteção de bens materiais, ou até mesmo das própias pessoas que muitas vezes são apanhadas desprevenidas.

Esses métodos, implicam um estudo prévio do terreno e dos meios disponíveis, para que depois de aplicados, possam ajudar na extinção de fogos que surjam. Com este trabalho prático, foi-nos possível perceber que isso realmente acontece! Será necessário deslocar um helicóptero para um determinado incêndio quando existe uma companhia de bombeiros com o acesso mais facilitado? Em que locais devemos aplicar os produtos retardantes? Para estas perguntas a investigação operacional dá respostas. Saber alocar os recursos para o sítio certo de acordo com as probabilidades e tempos de propagação de um incêndio, é uma mais valia para quem está na frente de ataque a este problema e certamente teria um impacto direto na área mundial ardida que tem vindo a aumentar a um ritmo alarmante.

A realização deste trabalho prático foi bastante gratificante e enriquecedora e fez-nos perceber a importância da investigação operacional neste contexto de problemas que têm sido muito mal abordados pelos governos. Estes continuam a aplicar os métodos tradicionais, descurando os métodos científicos que iriam permitir solucionar o problema com muita mais eficácia, tanto em termos financeiros como na preservação do meio natural.