

MO824A/MC859A – Tópicos em Otimização Combinatória
Primeiro semestre de 2019

Atividade 6 (extra-classe)
Entrega: 21 de maio até meio-dia

Prof. Fábio Luiz Usberti (fusberty@ic.unicamp.br)
Prof. Celso Cavellucci (celsocv@ic.unicamp.br)

1 Objetivo

O objetivo desta atividade na análise comparativa de três metaheurísticas (GRASP, Busca Tabú e Algoritmo Genético) e de modelos de programação inteira para o problema de maximização de uma função binária quadrática (“quadratic binary function” – QBF) com triplas proibidas.

2 Problema MAX-QBF

Uma função binária quadrática (QBF) é uma função $f : \mathbb{B}^n \rightarrow \mathbb{R}$ que pode ser expressa como uma soma de termos quadráticos:

$$f(x_1, \dots, x_n) = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \cdot x_i \cdot x_j$$

Onde $a_{ij} \in \mathbb{R}$ ($i, j = 1, \dots, n$) são os coeficientes da função f . Em notação matricial, uma QBF pode ser expressa como:

$$f(\mathbf{x}) = \mathbf{x}' \cdot \mathbf{A} \cdot \mathbf{x}$$

Por exemplo:

$$\begin{aligned} f(\mathbf{x}) &= \begin{bmatrix} x_1 & x_2 & x_3 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} 0 & 1 & 2 \\ 0 & 0 & 3 \\ 0 & 0 & 4 \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \\ &= \begin{bmatrix} 0 & x_1 & (2x_1 + 3x_2 + 4x_3) \end{bmatrix} \cdot \begin{bmatrix} x_1 \\ x_2 \\ x_3 \end{bmatrix} \\ &= x_1x_2 + 2x_1x_3 + 3x_2x_3 + 4x_3^2 \end{aligned}$$

O problema de maximização de uma função binária quadrática (MAX-QBF) pode ser expresso como:

$$Z = \max_{\mathbf{x}} f(\mathbf{x}) ,$$

O MAX-QBF é um problema NP-difícil [1], mesmo que nenhuma restrição adicional seja imposta sobre as variáveis binárias \mathbf{x} . No entanto, se os coeficientes a_{ij} forem todos não-negativos, o problema torna-se trivial, uma vez que $x_i = 1$ ($i = 1, \dots, n$) é uma solução ótima.

3 Problema MAX-QBF com triplas proibidas

Uma variante do problema MAX-QBF é definida a seguir:

Problema MAX-QBFPT (“Maximum quadratic binary function with prohibited triples”): Considere o conjunto \mathcal{T} de todas as triplas ordenadas, sem repetição, dos naturais de 1 a n , ou seja, $\mathcal{T} = \{(i, j, k) \in \mathbb{N}^3 : 1 \leq i < j < k \leq n\}$. No problema **MAX-QBFPT**, dado um conjunto de triplas proibidas $T \subseteq \mathcal{T}$, deseja-se maximizar uma função binária quadrática tal que x_i, x_j e x_k não podem ser todos iguais a 1, para todo $(i, j, k) \in T$. Este problema pode ser formulado da seguinte forma:

$$\begin{aligned} \text{Max} \quad & Z = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \cdot x_i \cdot x_j \\ \text{s.a.} \quad & x_i + x_j + x_k \leq 2 \quad \forall (i, j, k) \in T \\ & x_i \in \mathbb{B} \quad \forall i = \{1, \dots, n\} \end{aligned}$$

Onde $a_{ij} \in \mathbb{R}$ ($i, j = 1, \dots, n$) são parâmetros do problema.

Para esta atividade, o conjunto de triplas proibidas T será definido da seguinte forma. Para cada natural $u \in [1, n]$ serão aplicadas duas funções $g, h : [1, n] \rightarrow [1, n]$ para gerar dois novos números que formarão uma tripla proibida. As funções g e h serão definidas tomando como base a seguinte função linear congruente l , tipicamente usada para a geração de números pseudo-aleatórios:

$$l(u) = 1 + ((\pi_1 \cdot (u - 1) + \pi_2) \mod n)$$

Onde π_1 e π_2 são normalmente escolhidos como números primos.

Para impedir que $g(u) = u$, define-se a função g da seguinte forma:

$$g(u) = \begin{cases} l(u) & \text{se } l(u) \neq u \\ 1 + (l(u) \mod n) & \text{caso contrário} \end{cases}$$

Para impedir que $h(u) = u$ ou $h(u) = g(u)$, define-se a função h da seguinte forma:

$$h(u) = \begin{cases} l(u) & \text{se } l(u) \neq u \wedge l(u) \neq g(u) \\ 1 + (l(u) \mod n) & \text{se } (1 + (l(u) \mod n)) \neq u \wedge (1 + (l(u) \mod n)) \neq g(u) \\ 1 + ((l(u) + 1) \mod n) & \text{caso contrário} \end{cases}$$

Para esta atividade, os números primos utilizados para a função g são $\pi_1 = 131$ e $\pi_2 = 1031$; para a função h os números primos são $\pi_1 = 193$ e $\pi_2 = 1093$.

A partir das informações acima, torna-se possível definir o conjunto de triplas proibidas desta atividade como $T = \{(i, j, k) \in \mathcal{T} : \forall u \in [1, n], (i, j, k) = \text{sort}(\{u, g(u), h(u)\})\}$.

4 Linearização do modelo MAX-QBF com triplas proibidas

Uma forma de linearizar o model quadrático para o MAX-QBFPT é apresentada a seguir:

$$\begin{aligned}
Max \quad & Z = \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n a_{ij} \cdot w_{ij} \\
s.a. \quad & x_i + x_j + x_k \leq 2 & \forall (i, j, k) \in T \\
& w_{ij} \leq x_i & \forall i = \{1, \dots, n\}, \forall j = \{1, \dots, n\} \\
& w_{ij} \leq x_j & \forall i = \{1, \dots, n\}, \forall j = \{1, \dots, n\} \\
& w_{ij} \geq x_i + x_j - 1 & \forall i = \{1, \dots, n\}, \forall j = \{1, \dots, n\} \\
& x_i \in \mathbb{B} & \forall i = \{1, \dots, n\} \\
& w_{ij} \geq 0 & \forall i = \{1, \dots, n\}, \forall j = \{1, \dots, n\}
\end{aligned}$$

Observe a introdução de uma nova variável real w_{ij} não-negativa tal que $w_{ij} = 1$ se x_i e x_j forem ambos iguais a 1, caso contrário $w_{ij} = 0$.

5 Requisitos da atividade

Esta atividade consiste na análise comparativa de desempenho entre as metaheurísticas GRASP, Busca Tabú e Algoritmo Genético, e dos modelos quadrático e linearizado para o MAX-QBFPT. Para a análise deverão ser utilizados gráficos *ttt-plots* e *performance profiles*. As cinco metodologias que deverão ser comparadas são:

- *GRASP*: metaheurística GRASP desenvolvida na Atividade 3.
- *Tabu*: metaheurística Busca Tabú desenvolvida na Atividade 4.
- *AG*: metaheurística Algoritmo Genético desenvolvida na Atividade 5.
- *Model1*: modelo inteiro quadrático para o MAX-QBFPT resolvido com alguma ferramenta de programação matemática (Ex: Gurobi).
- *Model2*: modelo linear inteiro misto para o MAX-QBFPT resolvido com alguma ferramenta de programação matemática (Ex: Gurobi).

Você pode usar como base o código¹ elaborado pelos docentes da disciplina para a solução dos modelos matemáticos.

É necessário apresentar no relatório:

- Metodologia de geração do gráfico *ttt-plot*.
- Gráfico *ttt-plot* comparando as três metaheurísticas.
- Discussão sobre o desempenho das metaheurísticas com base no gráfico *ttt-plot*.
- Metodologia de geração do gráfico *performance profile*.
- Gráfico *performance profile* comparando as três metaheurísticas e os dois modelos utilizando como métrica de comparação o valor da melhor solução obtida.

¹presume a instalação do Gurobi.

- Discussão sobre o desempenho das metodologias com base no gráfico *performance profile*.

Finalmente, o relatório deve apresentar uma tabela com os resultados dos testes computacionais comparando as cinco metodologias. A tabela deve conter para cada instância a melhor solução obtida por cada metodologia e no caso dos modelos, incluir também os limitantes duais.

Esta atividade exige a entrega dos códigos-fonte utilizados e de um relatório de cinco páginas (aproximadamente) apresentando uma discussão dos resultados obtidos.

6 Instâncias

Testes computacionais devem ser realizados com um conjunto de sete instâncias disponíveis no ambiente ensino aberto. Recomenda-se um tempo de execução para cada instância de pelo menos 30 minutos. Os nomes das instâncias, suas dimensões e os valores das soluções ótimas (quando conhecidos) são fornecidos a seguir:

Instância	$ x $	MAX-QBF (Z^*)	MAX-QBFPT (Z^*)
qbf020	20	151	125
qbf040	40	429	366
qbf060	60	576	[508, 576]
qbf080	80	1000	[843, 1000]
qbf100	100	[1468, 1539]	[1263, 1539]
qbf200	200	[5385, 5826]	[3813, 5826]
qbf400	400	[14826, 16625]	[9645, 16625]

Para fins de conferência, seguem as triplas proibidas para a instância qbf020:

[1, 12, 14]
 [2, 3, 7]
 [3, 14, 20]
 [4, 5, 13]
 [5, 6, 16]
 [6, 7, 19]
 [7, 12, 18]
 [5, 8, 9]
 [9, 18, 20]
 [10, 11, 12]
 [2, 4, 11]
 [12, 13, 17]
 [4, 10, 13]
 [3, 14, 15]
 [6, 15, 16]
 [9, 16, 17]
 [2, 8, 17]
 [15, 18, 19]
 [8, 10, 19]
 [1, 2, 20]

7 Referências

1. Kochenberger, et al. The unconstrained binary quadratic programming problem: a survey. **J Comb Optim** (2014). 28:58–81. DOI:10.1007/s10878-014-9734-0.
2. Michel Gendreau e Jean-Yves Potvin. Tabu Search. In: M. Gendreau, J.-Y. Potvin (eds.), **Handbook of Metaheuristics**, International Series in Operations Research & Management Science 146, DOI: 10.1007/978-1-4419-1665-5.
3. Manuel López-Ibáñez, Jérémie Dubois-Lacoste, Leslie Pérez Cáceres, Thomas Stützle, and Mauro Birattari. The irace package: Iterated Racing for Automatic Algorithm Configuration. **Operations Research Perspectives**, 3:43?58, 2016.
4. R. M. Aiex, M. G. C. Resende, and C. C. Ribeiro. ttplots - a perl program to create time-to-target plots. AT&T Labs Research Technical Report (TD-6HT7EL), 2005.
5. E. D. Dolan and J. J. Moré. Benchmarking optimization software with performance profiles. **Mathematical Programming**, 91(2), 2002. DOI: 10.1007/s101070100263.