

PCC173/BCC463 - Otimização em Redes

Marco Antonio M. Carvalho

Departamento de Computação
Instituto de Ciências Exatas e Biológicas
Universidade Federal de Ouro Preto



- 1 Problema Computacional
- 2 Problemas Combinatórios
- 3 Modelagem de Problemas
- 4 Modelos de Programação Linear

Fonte

Este material é baseado no livro

- ▶ Goldbarg, M. C., & Luna, H. P. L. (2005). *Otimização combinatória e programação linear: modelos e algoritmos*. Elsevier.

Licença

Este material está licenciado sob a Creative Commons BY-NC-SA 4.0. Isto significa que o material pode ser compartilhado e adaptado, desde que seja atribuído o devido crédito, que o material não seja utilizado de forma comercial e que o material resultante seja distribuído de acordo com a mesma licença.

Recapitulando... Algoritmo

Definição Informal

É qualquer procedimento computacional bem definido que toma algum valor ou conjunto de valores como **entrada** e produz algum valor ou conjunto de valores como **saída**. Portanto, é uma sequência de passos computacionais que transformam uma entrada em uma saída.

Definição Informal 2

Uma ferramenta para resolver um **problema computacional** bem especificado. O enunciado do problema especifica em termos gerais o relacionamento entre entrada e saída. O algoritmo descreve um procedimento computacional para alcançar esse relacionamento da entrada com a saída.

Problema Computacional

Definição

Um problema computacional pode ser visto como uma coleção infinita de instâncias junto com uma solução para cada instância.

Definição Informal

Um problema computacional é uma questão geral a ser respondida, possuindo determinados parâmetros.

Exemplo

Problema de Ordenação

Ordenar uma sequência de números de maneira crescente.

Entrada

Uma sequência de n números distintos $\langle a_1, a_2, \dots, a_n \rangle$.

Saída

Uma permutação $\langle a'_1, a'_2, \dots, a'_n \rangle$ da sequência de entrada, tal que $a'_1 < a'_2 < \dots < a'_n$.

Instância de um Problema

Uma **instância** de um problema consiste na entrada necessária para se calcular uma solução para o problema, por exemplo $\langle 31, 41, 59, 25, 48 \rangle$.

Problema Computacional

Problema de Decisão

Tipo de problema computacional em que a resposta para cada instância é **sim** ou **não**:

“Dadas uma lista de cidades e as distâncias entre todas elas, há uma rota que visite todas as cidades e retorne à cidade original com distância total menor do que 500 km?”

Problema de Busca

Tipo de problema computacional em que é necessário determinar **uma possível** solução:

“Dadas uma lista de cidades e as distâncias entre todas elas, determine uma rota que visite todas as cidades e retorne à cidade original.”

Problema Computacional

Problema de Contagem

Tipo de problema computacional em que é necessário determinar a **quantidade** de soluções para um problema de busca:

“Dadas uma lista de cidades e as distâncias entre todas elas, quantas rotas que visitem todas as cidades e retornem à cidade original existem?”

Problema de Otimização Combinatória

Tipo de problema computacional em que é necessário determinar a **melhor** solução possível entre todas as soluções viáveis.

“Dadas uma lista de cidades e as distâncias entre todas elas, determine a menor rota que visite todas as cidades e retorne à cidade original.”

Definição

Um **problema combinatório** é um problema que possui um conjunto de **elementos** (ou **variáveis**) e para sua solução é exigida uma combinação de um subconjunto destes elementos.

Diferentes combinações possuem diferentes valores, porém, o **objetivo** é **otimizar** a solução (achar a de maior valor – **maximização** ou a de menor valor – **minimização**) de acordo com a **função objetivo** ou **função de avaliação**.

As combinações são limitadas por **restrições**, que são regras que definem se uma combinação é **viável** ou **inviável**.

Problemas Combinatórios

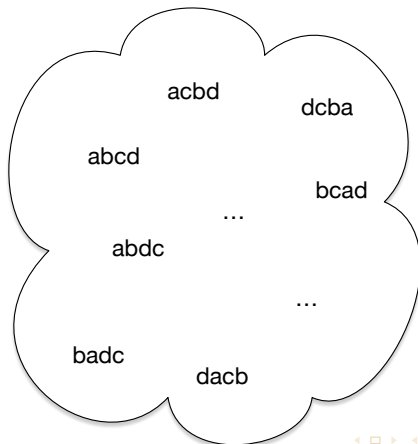
O Problema do Caixeiro Viajante

Dadas uma lista finita de cidades e as distâncias entre todas elas, determine a menor rota que visite todas as cidades e retorne à cidade original, sem repetir nenhuma cidade.



Mais Definições

O **espaço de soluções** de um problema combinatório é o conjunto de todas as soluções possíveis, podendo ser restrito às soluções viáveis ou não.





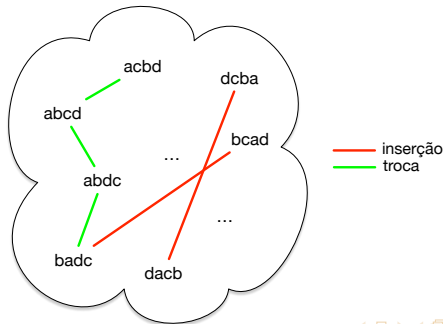
Uma Mente Brilhante - "A cena do Pentágono"

<https://youtu.be/aLj8WC0-2QI>.

Mais Definições

Ao explorarmos o espaço de soluções utilizando alguma técnica, realizamos **movimentos** entre soluções, ou seja, a partir de uma solução atual, a alteramos de uma determinada maneira e chegamos a uma outra solução.

Um movimento induz uma **vizinhança** no espaço de soluções, tal que as soluções que se diferem entre si por um movimento são ditas **vizinhas**.

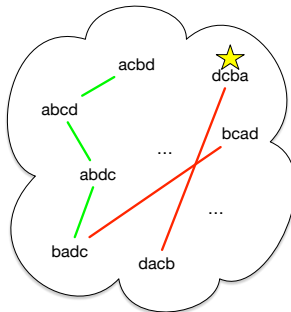


Problemas Combinatórios

Mais Definições

Uma **solução ótima global** é uma solução viável que atinge o melhor valor possível de acordo com a **função de avaliação** de um problema combinatório.

Podemos ter uma ou múltiplas soluções ótimas para um problema, todas com o mesmo valor de avaliação, porém, com configurações diferentes.



Exemplo - O Problema do Caixeiro Viajante

Os **elementos** a serem combinados são as cidades.

O **espaço de soluções** são todas as permutações de cidades.

Uma **função objetivo** possível é a soma das distâncias entre as cidades na rota estabelecida.

A função objetivo deve ser **minimizada**.

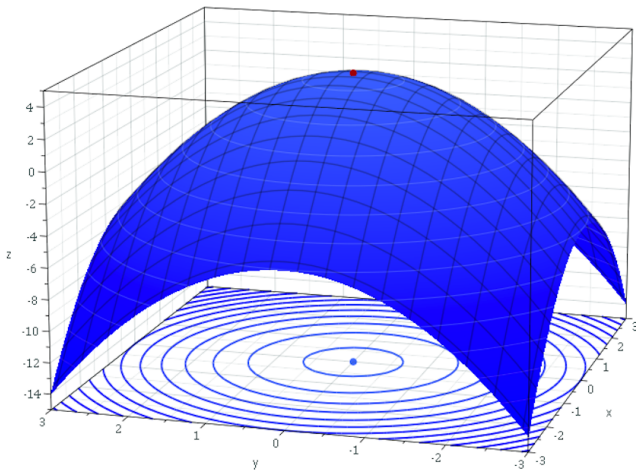
A única **restrição** é a visitar cada cidade exatamente uma vez.

Uma **solução ótima global** é a rota viável de menor distância total, ou seja, o melhor valor de função objetivo.

Realocar uma cidade na rota, ou trocar duas cidades de posição caracterizam um **movimento**.

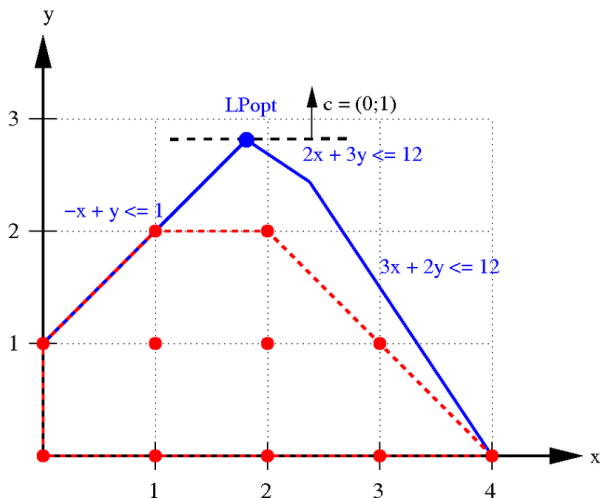
Função Objetivo e Ótimo Global

Gráfico da função $f(x, y) = -(x^2 + y^2) + 4$. A solução ótima $(0, 0, 4)$ é indicada por um ponto vermelho.



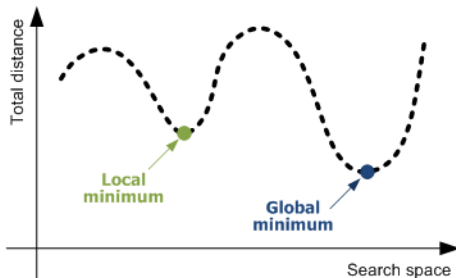
Viabilidade

Um problema com 5 restrições lineares (incluindo as 2 de não negatividade). Na ausência de restrições de integralidade, a região viável é representada em azul, caso contrário, em vermelho.



Mais Definições

Uma **solução ótima local** ou **subótima** é uma solução viável que atinge o melhor valor de função objetivo de um problema combinatório entre as soluções vizinhas.



Exemplo de ótimo local e global em um problema de minimização.

Caracterização

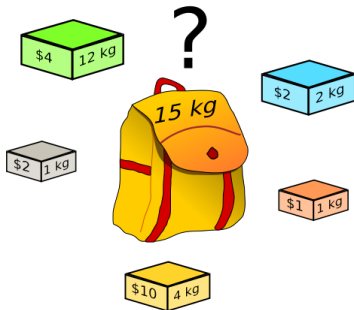
Em resumo, problema combinatório é composto dos seguintes componentes:

- ▶ Função objetivo;
- ▶ Conjunto de elementos;
- ▶ Conjunto de restrições.

Problemas Combinatórios

O Problema da Mochila 0-1

Dadas uma mochila de capacidade W e uma lista de n itens distintos e únicos (enumerados de 1 a n), cada um com um peso w_1, w_2, \dots, w_n e um valor v_1, v_2, \dots, v_n , maximizar o valor carregado na mochila, respeitando sua capacidade.



O Problema da Mochila 0-1

Elementos: Itens;

Espaço de soluções: Todos os possíveis agrupamentos de itens;

Função objetivo: Soma dos valores dos itens;

Direção da Função Objetivo: Maximização;

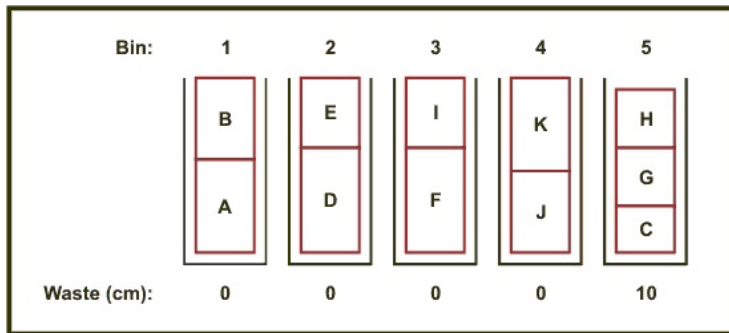
Restrições: Capacidade da mochila;

Movimento: Remover ou inserir um item na mochila.

Problemas Combinatórios

Bin Packing

Dadas uma lista finita de objetos de volumes diferentes e uma lista finita de caixas de volume V , empacotar todos os objetos minimizando o número total de caixas.



Bin Packing

Elementos: Objetos;

Espaço de soluções: Todas as combinações de objetos e caixas;

Função Objetivo: Número de caixas utilizadas;

Direção da Função Objetivo: Minimização;

Restrição: Respeitar o volume das caixas;

Movimento: Inserir ou remover um objeto de uma caixa.

Subset Sum

Dado um conjunto (ou multiconjunto) de números inteiros, determinar se há um subconjunto não vazio cuja soma seja exatamente s .

Exemplo

Consideremos o conjunto $\{-7, -3, -2, 5, 8\}$ e $s = 0$.

A resposta é *sim*, porque o subconjunto $\{-3, -2, 5\}$ possui soma s .

Subset Sum

Elementos: Os números inteiros;

Espaço de soluções: Todos os subconjuntos do conjunto original;

Função Objetivo: Soma dos elementos;

Restrição: A soma dos elementos deve ser s ;

Movimento: Adicionar ou remover um elemento do subconjunto.

Modelos de Otimização

Os modelos são representações simplificadas da realidade que preservam, para determinadas situações e enfoques, uma equivalência adequada.

Um modelo não é igual a realidade, mas suficientemente similar para que as conclusões obtidas através de sua análise e/ou operação, possam ser estendidas à realidade.

As técnicas que abordaremos destinam-se a estruturar e modelar os modelos quantitativos que podem ser expressos matematicamente.

Estes modelos são estruturados de maneira lógica e amparados no modelo ferramental matemático de representação, objetivando claramente a determinação das melhores condições de funcionamento para os sistemas representados.

Problema de Otimização Contínua

Um *Problema de Otimização Contínua* pode ser formalizado matematicamente da seguinte forma:

Otimizar $f(x)$

sujeito a :

$$h_i(x) = 0, \quad i = 1, \dots, m_h$$

$$g_j(x) \leq 0, \quad j = 1, \dots, m_g$$

$$x \in \mathcal{R}^n$$

Em que f (função objetivo), h (restrições de igualdade) e g (restrições de desigualdade) são funções contínuas, geralmente diferenciáveis em problemas tratáveis de grande porte.

Problema de Otimização Discreta

Dados um conjunto finito $E = \{1, 2, 3, \dots, n\}$ e uma coleção de subconjuntos F de E

$$\emptyset \neq F \subseteq 2^{|E|}$$

e uma função objetivo

$$C : f \rightarrow \mathcal{R}$$

Um **Problema de Otimização Discreta** pode ser expresso como o desejo de obter um conjunto $S^* \in F$ satisfazendo

$$C(S^*) \geq C(S), \forall S \in F \text{ (maximização)}$$

$$C(S^*) \leq C(S), \forall S \in F \text{ (minimização)}$$

e sujeito a uma série de restrições.

Problema de Otimização Discreta

- S é uma solução viável para o problema;
- S^* é a solução ótima;
- C é a função objetivo;
- F é o espaço de soluções viável do problema.

Modelagem Matemática

Os principais modelos de Otimização/Pesquisa Operacional são denominados de **Programação Matemática**.

Note que o termo “programação” deve ser entendido como “planejamento”.

Embora o processo de modelagem matemática em si variar pouco, as técnicas de solução são agrupadas em subáreas, como:

- ▶ Programação Linear;
- ▶ Programação Não-Linear;
- ▶ Programação Inteira.

Modelagem de Problemas

Programação Linear

Caso particular dos modelos de programação em que as variáveis são contínuas, e apresenta comportamento linear, tanto em relação às restrições quanto em relação à função objetivo.

Programação Não-Linear

Um modelo de programação é considerado não-linear se apresentar qualquer tipo de não linearidade, seja na função objetivo ou em qualquer uma de suas restrições.

Programação Inteira

Um modelo de Programação Inteira é assim considerado se qualquer variável não puder assumir valores contínuos, ficando condicionada a assumir valores discretos. Este requisito, normalmente implica maior complexidade computacional do que a oriunda de não linearidade de funções.

Modelos de Programação Linear

Dentre os diversos modelos, nos concentraremos nos modelos de Programação Linear (PL).

Este modelo é a base para a compreensão de todos os outros modelos de programação matemática, podendo ter seus conceitos estendidos aos demais.

Outra vantagem está na eficiência dos algoritmos de solução (*solvers*) existentes, provendo alta capacidade de cálculo e facilidade de implementação, inclusive por meio de planilhas eletrônicas.

Modelos de Programação Linear

Podemos formular de maneira geral um Problema de Programação Linear (PPL) da seguinte maneira:

$$\text{Otimizar } z = \sum_{j=1}^n c_j x_j$$

sujeito a :

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j \geq b_i, \quad i = 1, \dots, p$$

$$\sum_{j=1}^n a_{ij} x_j = b_i, \quad i = p+1, p+2, \dots, m$$

$$x_j \geq 0, \quad j = 1, \dots, n$$

$$x_j \in \mathcal{R}, \quad j = 1, 2, \dots, n$$

Notação

- ▶ $M = \{1, 2, \dots, m\}$: conjunto dos índices das restrições do problema;
- ▶ $N = \{1, 2, \dots, n\}$: conjunto dos índices das variáveis;
- ▶ $A = \{a_{ij}\} \equiv$ matriz de restrições;
- ▶ $x = (x_j), j \in N$: vetor coluna de n componentes;
- ▶ $c = (c_j), j \in N$: vetor coluna de n componentes;
- ▶ $b = (b_i), i \in M$: vetor coluna de m componentes.

O termo “otimizar” é utilizado genericamente para representar as possibilidades de minimizar/maximizar.

O problema consiste em, dados a matriz A , e os vetores b e c , achar o vetor de variáveis x que satisfaça ao conjunto de restrições e que otimize o valor do critério z .

O Problema da Mochila 0-1

Dadas uma mochila de capacidade W e uma lista de n itens distintos e únicos (enumerados de 1 a n), cada um com um peso w_1, w_2, \dots, w_n e um valor v_1, v_2, \dots, v_n , maximizar o valor carregado na mochila, respeitando sua capacidade.

$$\max z = \sum_{j=1}^n v_j x_j$$

sujeito a :

$$\sum_{j=1}^n w_j x_j \leq W$$

$$x_j \in \{0, 1\}, \quad j = 1, 2, \dots, n$$

O Problema da Mochila 0-1

Consideremos a seguinte instância do Problema da Mochila 0-1:

Item	x_1	x_2	x_3	x_4	x_5
Peso	52	23	35	15	7
Valor	100	60	70	15	8

Utilizando estes dados no modelo, temos:

$$\max z = 100x_1 + 60x_2 + 70x_3 + 15x_4 + 8x_5$$

sujeito a :

$$52x_1 + 23x_2 + 35x_3 + 15x_4 + 7x_5 \leq 60$$

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5 \in \{0, 1\}$$

Dúvidas?

