PCC173/BCC463 - Otimização em Redes

Marco Antonio M. Carvalho

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





Conteúdo

Algoritmo de Caminhos Mais Curtos Sucessivos

Aviso

Fonte

Este material é baseado no material

- Ahuja, R. K., Magnanti, T. L., & Orlin, J. B. (1988). *Network flows*. PHI, Englewood Cliffs NJ.
- ► Top Coder. Minimum cost flow part II: algorithms. Disponível em https://www.topcoder.com/community/data-science/ data-science-tutorials/minimum-cost-flow-part-two-algorithms/.

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.

Princípio

Como visto, o algoritmo de Cancelamento de Ciclos resolve o problema de fluxo máximo como uma subrotina.

O algoritmo de Caminhos Mais Curtos Sucessivos busca o fluxo máximo e otimiza a função objetivo do problema de fluxo de custo mínimo ao mesmo tempo, resolvendo o assim chamado **Problema de Fluxo Máximo a Custo Mínimo**.

Este algoritmo utiliza novamente a rede transformada e o conceito de rede residual, vistos anteriormente.

Princípio

Ao invés de determinar o fluxo máximo na rede original como no algoritmo de cancelamento de ciclos, o fluxo entre s e t é aumentado pelo caminho mais curto em relação ao custo dos arcos na rede residual.

A rede residual é então atualizada, caminhos mais curtos são determinados sucessivamente e o fluxo é atualizado até que não haja mais caminhos entre s e t.

O fluxo então é máximo e corresponde a uma solução viável do problema original de fluxo de custo mínimo – com efeito, também é a solução ótima para o problema original.

Este algoritmo não mantém a viabilidade da solução a cada instante, porém, mantém a otimalidade.

```
Entrada: Rede R
1 Transforme a rede R pela adição de vértices e arcos artificiais:
 // O fluxo inicial é zero
2 Construa R_f a partir de R;
3 enquanto R_f contiver um caminho entre s e t faca
     Determine o caminho mais curto P entre s e t em R_f;
     \delta \leftarrow \min\{r_{ii}: (i,j) \in P\};
     Aumente o fluxo em P na rede R em \delta unidades de fluxo:
     Atualize a rede residual R_f:
8 fim
```

Complexidade

O algoritmo de Caminhos Mais Curtos Sucessivos realiza no máximo $O(nB_{max})$ aumentos de fluxo, em que B_{max} é o limitante superior para oferta/demanda em qualquer vértice.

Se utilizarmos um algoritmo O(nm) para determinar os caminhos mais curtos (podem haver arestas de custo negativo), teremos complexidade total $O(n^2mB_{max})$.

Para efeito de comparação, a implementação "ruim" do algoritmo de cancelamento de ciclos possui complexidade $O(nm^2C_{max}U_{max})$, em que C_{max} denota o custo máximo de um arco e U_{max} denota a capacidade máxima de um arco.

Alternativa

Os caminhos entre s e t em cada iteração do algoritmo podem ser substituídos por caminhos entre vértices com oferta e demanda não completamente atendidos.

Detalhe

Eventualmente, o caminho mais curto na rede residual poderá conter arcos de custo negativo, o que exige o uso de algoritmos com maior complexidade.

Entretanto, podemos realizar uma segunda transformação na rede de maneira que todos os arcos tenham custo positivo, reponderando os arcos usando o **potencial** de cada vértice, por exemplo.

Desta forma, podemos reduzir a complexidade necessária para determinar os caminhos mais curtos.

Potencial de um Vértice - Definição Alternativa

O **potencial** π_i de um vértice i é dado pelo custo do caminho mais curto entre s e i, calculado, por exemplo, pelo algoritmo de *Bellman-Ford*.

Custos Reduzidos dos Arcos

A cada caminho mais curto sucessivo determinado, atualizamos o custo reduzido de cada arco.

Os custos reduzidos são calculados de maneira que arcos pertencentes ao caminho mais curto entre *s* e qualquer vértice terão valores positivos, muitas vezes, zero.

Isto implica na não inclusão de arcos reversos (j, i) com custo negativo na rede residual, teremos $c_{ii} = 0$.

O procedimento a seguir ilustra o cálculo dos custos reduzidos dos arcos de acordo com o potencial dos vértices envolvidos.

Procedimento para Cálculo de Custos Reduzidos

1 Custo Reduzido

Entrada: Rede residual R_f , conjunto de potenciais π

2 para cada $(i,j) \in A_f$ faça

3 |
$$c_{ij} \leftarrow c_{ij} + \pi_i - \pi_j$$
;

4
$$c_{ii} \leftarrow 0$$
;// arco reverso

5 fim

Síntese

O Algoritmo de Caminhos Mais Curtos Sucessivos com Potenciais realiza uma primeira transformação na rede para garantir a existência de apenas um vértice de oferta e um vértice de demanda.

Este artifício é particularmente útil nos casos em que as capacidades dos arcos é maior do que a oferta/demanda — não haverá caminho a partir de s quando o fluxo chegar ao limite da oferta.

O algoritmo de Bellman-Ford é utilizado para determinar o conjunto de potenciais dos vértices π , necessário para reduzir os custos dos arcos.

Síntese

Enquanto houver caminho entre s e t na rede residual:

- ▶ Determina-se o caminho mais curto *P* na rede residual, de acordo com os custos dos arcos, utilizando o algoritmo de Dijkstra;
- Os potenciais são atualizados com os valores dos caminhos determinados no passo anterior;
- Os custos reduzidos dos arcos são atualizados de acordo com os potenciais atualizados;
- O fluxo nos arcos do caminho P é aumentado de acordo com a menor capacidade de um arco no caminho;
- A rede residual é atualizada de acordo com o aumento de fluxo realizado.

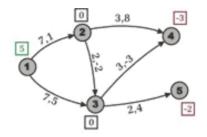
```
Entrada: Rede R
1 Transforme a rede R pela adição de vértices e arcos artificiais;
  // O fluxo inicial é zero
2 Construa R_f a partir de R;
3 \pi \leftarrow Bellman Ford(R_f);
4 Custo Reduzido(\pi);
5 enquanto R_f contiver um caminho entre s e t faça
      Determine o caminho mais curto P entre s e t:
      Atualize os potenciais \pi:
      Custo Reduzido(\pi);
      Aumente o fluxo em P:
      Atualize a rede residual R_f:
10
11 fim
```

Complexidade

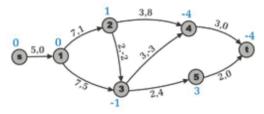
O algoritmo de Bellman-Ford, utilizado apenas uma vez para calcular os potenciais iniciais pode ser implementado em O(nm).

O algoritmo de Dijkstra, utilizado para determinar os caminhos mais curtos sucessivos e atualizar os potenciais, que possui complexidade O(mlogn) usando heaps, é executado $O(nB_{max})$ vezes, em que B_{max} é o limitante superior para oferta/demanda em qualquer vértice.

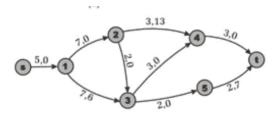
No total, temos complexidade $O(nB_{max} m log n)$.



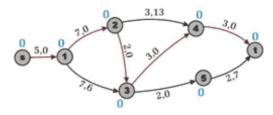
Rede original. Os rótulos indicam capacidade e custo (u_{ij}, c_{ij}) .



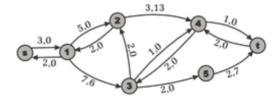
Rede transformada e com potenciais dos vértices calculados.



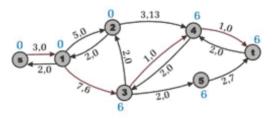
Custos reduzidos nos arcos. Os rótulos indicam capacidade e custo (u_{ij}, c_{ij}) . $\pi = [0, 0, 1, -1, -4, 3, -4]$



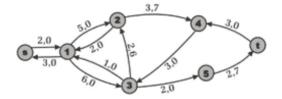
Primeiro caminho, s-1-2-3-4-t com gargalo 2. Os potenciais são atualizados.



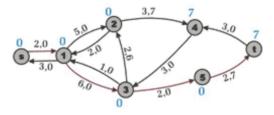
Rede residual com custos reduzidos.



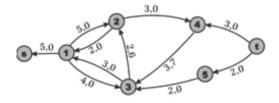
Segundo caminho s-1-3-4-t, com capacidade 1. Os potenciais são atualizados.



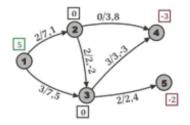
Rede residual com custos reduzidos.



Terceiro caminho s - 1 - 3 - 5 - t e novos potenciais.



Não há mais caminhos entre s e t na rede residual.



Rede original e fluxo de custo ótimo, igual a 12.

Dúvidas?



