Gabarito da Prova P2 de Otimização Combinatória - 2013-2 - Profa. Luciana S. Buriol [1)]

1. Dado um grafo (não-direcionado) G=(V,A) queremos encontrar uma função bijetiva $f:V\to \{1,2,\ldots,|V|\}$ tal que a distância total $\sum_{\{u,v\}\in A}|f(u)-f(v)|$ entre os vértices incidentes a cada aresta seja minimizado. Formule um programa inteiro que determina a menor distância total.

Exemplo: Na instância

$$a \longrightarrow b$$
 $d \longrightarrow c$

o mapeamento $\{a\mapsto 1, b\mapsto 3, c\mapsto 2, d\mapsto 4\}$ possui distância total 8, enquanto o mapeamento ótimo $\{a\mapsto 1, b\mapsto 2, c\mapsto 3, d\mapsto 4\}$ possui distância total 6.

Seja $x_{vi} = 1$ caso $v \in V$ é mapeado para $i \in [n]$ com n = |V|. Além disso define uma variável auxiliar d_{uv} que representa a distância entre os vértices $u \in V$ para cada $\{u, v\} \in A$.

$$\begin{aligned} & \min \quad \sum_{\{u,v\} \in A} d_{uv} \\ & \sum_{v \in V} x_{vi} = 1, \quad \forall i \in [n], \\ & \sum_{i \in [n]} x_{vi} = 1, \quad \forall v \in V, \\ & d_{uv} \geq \sum_{i \in [n]} i x_{ui} - i x_{vi}, \quad \forall \{u,v\} \in A, \\ & d_{uv} \geq \sum_{i \in [n]} i x_{vi} - i x_{ui}, \quad \forall \{u,v\} \in A, \\ & d_{uv} \in R, \quad \forall \{u,v\} \in A, \\ & x_{vi} \in B, \quad \forall \{u,v\} \in A, i \in [n] \end{aligned}$$

2. (Dualidade, 2pt) Considere o problema de cobertura de vértices: dado um grafo não-direcionado pesado G = (V, A, p) com pesos p_v para $v \in V$, queremos encontrar um subconjunto $I \subseteq V$ com a menor soma dos pesos dos vértices deste subconjunto de forma que toda aresta do grafo contenha pelo menos um vértice de I. O problema pode ser formulado como

$$\begin{aligned} & \mathbf{min.} & & \sum_{v \in V} x_v p_v, \\ & \mathbf{s. \ a} & & x_u + x_v \geq 1, \\ & & & x_v \in \{0, 1\}. \end{aligned} \qquad \forall \{u, v\} \in A,$$

Exemplo: Considere a instância

com valores $p_a = 1$, $p_b = 3$, $p_c = 3$, $p_d = 5$ e $p_e = 2$. A solução ótima $I = \{a, c, e\}$ tem custo 6.

- a) Identifique claramente a matriz A, e vetores b e c do sistema relativo à instância fornecida.
- b) Apresente o sistema dual do sistema apresentado no item a) aplicado à instância fornecida.

A instância corresponde com $\min\{c^t x \mid Ax \leq b\}$ com

$$A = \begin{pmatrix} 1 & 1 & 0 & 0 & 0 \\ 0 & 1 & 1 & 0 & 0 \\ 0 & 0 & 1 & 1 & 0 \\ 0 & 0 & 0 & 1 & 1 \\ 0 & 1 & 0 & 0 & 1 \end{pmatrix}; \quad b = \begin{pmatrix} 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \\ 1 \end{pmatrix}; \quad c = \begin{pmatrix} 1 \\ 3 \\ 3 \\ 5 \\ 2 \end{pmatrix}$$

Com variáveis duais π_1, \dots, π_5 obtemos o dual (da relaxação linear)

$$\begin{aligned} \max \sum_{i \in [5]} \pi_i \\ \pi_1 &\leq 1 \\ \pi_1 + \pi_2 + \pi_5 &\leq 3 \\ \pi_2 + \pi_3 &\leq 3 \\ \pi_3 + \pi_4 &\leq 5 \\ \pi_4 + \pi_5 &\leq 2 \\ \pi_i &\in R^+ \end{aligned}$$

3. (Resolução, 2.5pt) Considere a formulação

$$\begin{array}{ll} \mathbf{max.} & -x_1 - 3x_2 - x_3 \\ \mathbf{s. \ a} & 2x_1 - 5x_2 - x_3 \leq -5 \\ & 2x_1 - x_2 + 2x_3 \leq 4 \\ & x_1, x_2, x_3 \geq 0 \end{array}$$

- a) O sistema é dualmente viável? Justifique a sua resposta.
- b) Execute um pivô do método dual simplex no dicionário correspondente a este sistema. O dicionário resultante é ótimo?
- a) Sim, porque todos coeficientes na função são negativos.
- b) O dicionário inicial é

e um pivô dual produz o sistema ótimo

4. (Analise de sensibilidade, 2.5pt) Considere o sistema

$$\begin{aligned} & \max & x_1 - 2x_2 - 3x_3 \\ & \mathbf{s.a} & 2x_1 + 3x_2 - 2x_3 \le -1 \\ & & -x_1 - 2x_2 - 2x_3 \le -2 \\ & & 3x_1 + x_2 \le 0 \\ & & x_1, x_2, x_3 \ge 0 \end{aligned}$$

e seu dicionário ótimo

- a) Qual faixa de valores que c_1 (o coeficiente da variável x_1 na função objetivo) pode variar, de forma que os valores das variáveis x_1 , x_2 e x_3 da solução ótima não mudem, ou seja, o dicionário atualizado continue ótimo?
- b) Qual seria a solução ótima (valor de função objetivo e de variáveis) caso c_1 mudar para -1 e c_2 mudar para 1?
- c) Qual seria a solução ótima (valor de função objetivo e de variáveis) caso b_2 mudar para 1?
- a) A condição para manter a otimalidade é

$$\hat{y}_N = y_N^* + t\Delta y_N \ge 0$$

com

$$\Delta y_N = (B^{-1}N)\Delta c_B - \Delta c_N = -\Delta c_N = (0\ 0\ -1)^t.$$

Logo para $t \in [-\infty, 1/2]$, i.e $c_1 \in [-\infty, 3/2]$ o sistema continua ser ótimo.

b) Temos

$$\Delta y_N = (B^{-1}N)^t \Delta c_B - \Delta c_N$$

$$= \begin{pmatrix} -1/2 & -1 & 0 \\ -1 & -5 & 1 \\ -5/2 & -12 & 3 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -3 \\ 0 \\ 1 \end{pmatrix} - \begin{pmatrix} 0 \\ 0 \\ -1 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} 3/2 \\ 4 \\ 23/2 \end{pmatrix}$$

Logo o sistema continua ser ótimo.

c) A nova solução básica é

$$\hat{x}_B = x_B^* + \Delta x_B$$

com

$$\hat{x}_B = B^{-1}\hat{b} = \begin{pmatrix} 0 & -1/2 & -1 \\ 1 & -1 & -5 \\ 0 & 0 & 1 \end{pmatrix} \begin{pmatrix} -1 \\ 1 \\ 0 \end{pmatrix} = \begin{pmatrix} -1/2 \\ -2 \\ 0 \end{pmatrix}$$

Logo o sistema não é mais primalmente viável e nos temos o novo dicionário

com 4 pivôs para