Trabalho Computacional - Teoria da Decisão - UFMG

Pedro Loes

27/02/2021

Resumo

• Este artigo apresenta uma solução para um problema aplicado do curso de *Teoria da Decisão* do departamento de *Engenharia de Sistemas* da **UFMG** ministrado pelo professor *Lucas Batista*. O objetivo deste trabalho foi aplicar as técnicas de otimização e teoria da decisão lecionadas ao longo do semestre. O desenvolvimento compreende a exploração de **mínimos locais** e **mínimos globais**. A conclusão visou otimizar o número de roteadores de pontos de acesso para suprir os consumos de banda demandados pelos clientes, atendendo à restrições pré-estabelecidas. Finalmente na etapa otimizador em produção foi criado um aplicativo para generalizar o uso do algoritimo em problemas semelhantes.

Introdução

- \bullet O problema foi modelado no software ${\bf R}$ com implementação da função objetivo em ${\bf C}++$.
- Diferentes espaços de busca foram considerados com o intuito de descobrir a partir de qual densidade de espaço de busca discretizado o algoritmo convergiria para a solução de mínimo global ótima.

Especificações do Problema

- Deseja-se instalar uma rede WLAN do tipo N 2D para atendimento de um centro de convenções com 800 × 800 metros. Para planejamento dessa rede foram estimados 500 pontos de demanda, com suas respectivas posições geográficas e consumos de largura de banda. O arquivo clientes.csv contém:
 - Coordenada x do cliente em metros.
 - Coordenada y do cliente em metros.
 - Consumo de banda do cliente em Mbps.
- Amostra das 10 primeiras observações:

$\overline{\operatorname{Id}}$	X	У	Mbps
1	168.99	220.62	0.47347
2	218.11	211.16	0.41026
3	207.48	157.38	1.37570
4	213.25	189.93	0.93025
5	199.19	140.71	0.15790
6	177.74	188.51	0.94899
7	197.44	176.30	0.30420
8	161.48	197.12	1.16990
9	189.84	211.32	1.29950
10	269.22	224.90	0.51370

- Variáveis de Decisão:
 - Coordenadas dos pontos a serem instalados na área de 800 x 800 metros.
 - Ponto de Acesso que será responsável pelo atendimento de cada cliente.
- Restrições:
 - Ao menos 95% dos pontos de demanda devem ter suas demandas integralmente atendidas.
 - Cada ponto de acesso a ser instalado tem capacidade de **150Mbps**, que não pode ser excedida.
 - Um cliente pode ser atendido por um Pa se a distância entre ambos é inferior a 85 metros.
 - Cada cliente só pode ser atendido por um único Pa.
 - Devido a restrições orçamentárias, podem ser instalados no máximo 100 Pa's.
- Simplificações:
 - Os pontos de demanda e seus consumos de banda são estáticos.
 - O efeito de obstáculos no ambiente foram desprezados.
 - Um ponto de acesso não causa interferência em outros.

Modelagem

- Definição de Variáveis:
 - $-\ Pd_i\ \leftarrow$ Pontos de Demanda $i=\{1,2,3,...,500\},\,Pd_i\in R\{x,y\},\,\mathbf{x},\,\mathbf{y}=\{1,...,800\}$
 - $-Pa_j \leftarrow \text{Pontos de Acesso } j = \{1, 2, ..., 100\}, Pa_j \in R\{x, y\}, x, y = \{1, ..., 800\}$
 - $β_i$ ← Consumo de banda em Mbps dos Pd's, ∀ $i ∈ Pd_i$
 - $d_{i,j}$ \leftarrow Distância Euclidiana entre Pd_i e $Pa_j,\,\forall\,i\in Pd_i$, $\forall\,j\in Pa_j$
 - $-\alpha_j \leftarrow \text{Ativação do } Pa_j, \, \alpha_j \in \{0,1\} \,\, \forall \, j \in Pa_j$
 - $\eta_{i,j}$ $\;\leftarrow$ Atendimento do Pd_i pelo $Pa_j,\,\eta_{i,j}\in \check{\{}0,1\}\;\forall\;i\in Pd_i\;,\,\forall\;j\in Pa_j$
- Definição da Função 1:

$$-\min\left(\sum_{j=1}^{|P_a|}\alpha_j\right)$$

• Definição da Função 2:

$$- \min \left(\sum_{i=1}^{|P_d|} \sum_{j=1}^{|P_a|} d_{i,j} \times \eta_{i,j} \right)$$

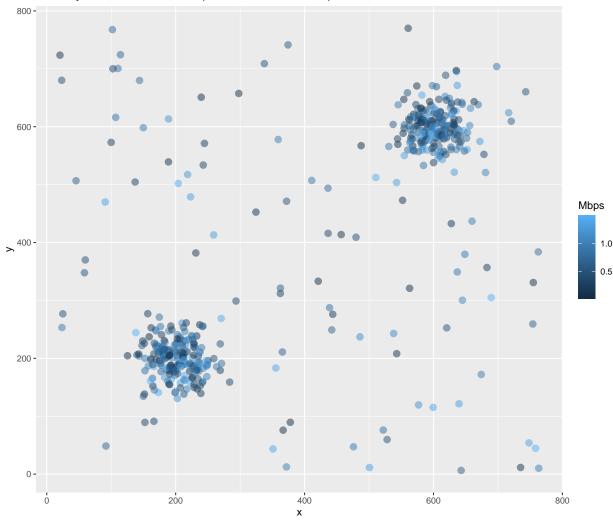
• Definição das Restrições:

$$\begin{array}{l} -\sum_{i=1}^{|P_d|} \sum_{j=1}^{|P_a|} \eta_{i,j} \geq 475 \\ -\sum_{i=1}^{|P_d|} \eta_{i,j} \times \beta_i \leq 150 \quad \forall \ j \in \alpha_j = 1 \\ -\sum_{j=1}^{|P_a|} \eta_{i,j} \leq 1 \quad \forall \ i \in Pd \\ -\sum_{j=1}^{|P_a|} \alpha_j \leq 100 \\ -\exists \ \eta_{i,j} \ \forall \ d_{i,j} \leq 85 \end{array}$$

Análise Exploratória

- Para ilustrar uma visão inicial da distribuição dos clientes no espaço de 800 x 800 foi elaborado um gráfico de dispersão 2d com os dados da localização (x, y) dos pontos de demanda.
- O parâmetro **alpha** de transparência foi alterado para **0.5** com o intuito de eliminar o problema da sobreposição de **Pd's** e facilitar a compreensão da densidade destes pontos.
- A dimensão de cor foi adicionada considerando o gradiente das cores preta até azul para o consumo de largura de banda requisitada em Mbps por cada cliente.

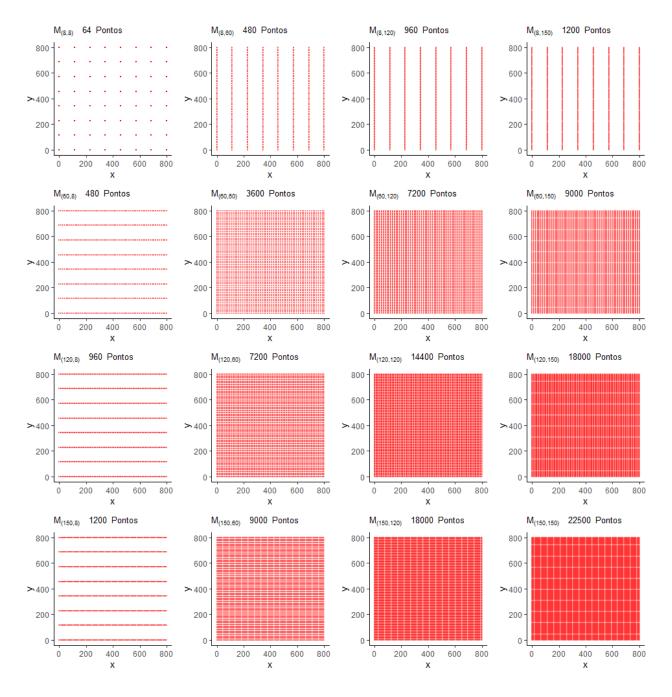
Gráfico de Dispersão dos Pontos de Demanda Localização dos clientes e seus respectivos consumos em Mbps



- Existem 2 grandes clusters na dispersão da localização dos clientes em torno dos pontos (200, 200) e (600, 600). Os demais pontos apresentam distribuição esparsa na área de 800 x 800 metros.
- Na diagonal que vai de (0,0) até (800,800) os pontos de demanda são menos espalhados mas na diagonal (0,800) até (800,0) os pontos estão mais dispersos.
- Parece não existir padrão visual para a distribuição das demandas de banda em Mbps.

Espaços de Busca

- \bullet Se considerada uma escala continua, a área de 800~x~800 metros possuí infinitas coordenadas de possíveis localizações para os pontos de acesso.
- A construção de espaços de busca considerou espaços discretizados na forma de matrizes do tipo $M_{(i,j)}$ com $\mathbf{i} = \{8, 9, \dots, 150\}$ e $\mathbf{j} = \{8, 9, \dots, 150\}$. A posição \mathbf{i} representa a quantidade de posições igualmente espaçadas no eixo \mathbf{x} e da mesma forma, a posição \mathbf{j} no eixo \mathbf{y} .



- O 1° gráfico no canto superior esquerdo ilustra a área discreta de 800×800 em 8 posições igualmente espaçadas para o eixo x e y totalizando 64 possíveis localizações para os pontos de acesso.
- Os gráficos fora da diagonal principal ilustram alguns dos espaços discretos irregulares arbitrariamente escolhidos, ou seja, o número de posições diferente para os eixos \mathbf{x} e \mathbf{y} .
- O último gráfico no canto inferior direito ilustra a área discreta de 800×800 em 150 posições igualmente espaçadas para o eixo \mathbf{x} e \mathbf{y} totalizando $\mathbf{22500}$ possíveis localizações para os pontos de acesso.
- LINK da Apresentação em Slides: Como Funciona o Algoritmo

Prototipagem do Algoritmo

- Testes exploratórios:
 - Espaços discretos menos granulares que $M_{(8,8)}$ não apresentam solução.
 - Espaços discretos mais granulares que $M_{(150.150)}$ apresentam convergência estável.
 - O custo computacional para executar o algoritmo em ${\bf R}$ foi na unidade de ${f dias}$.
- Os laços para inspecionar o melhor posicionamento dos pontos de acesso em cada espaços de busca foram prototipados em C++.
- A importação dos dados, a declaração de objetos e a construção dos espaços de busca foram prototipados no ambiente R.

Prototipagem do modulo Rastreador em C++

```
// Função para calcular o quadrado de um número
double enquadra(double x){
  double quadrado = x * x;
 return quadrado;
}
// Função para contar o n^{\varrho} de Pd's cobertos pelo raio de um Pa
std::vector<double> conta_pontos(x, y, wlanx, wlany, indice) {
  int n = wlany.size(); double soma; double raio = square(85); indices(0);
  for(int i = 0; i < n; i++) {</pre>
    soma = enquadra(wlanx[i] - x) + square(wlany[i] - y);
    if( soma <= raio) {</pre>
      indices.push_back(indice[i]);}}
  return indices;
// Função para inspecionar espaços de busca discretos
List rastreia(int intervalo_x, int intervalo_y, DoubleVector wlanx,
              DoubleVector wlany, DoubleVector centro x, DoubleVector centro y,
              NumericVector indice, int mais_populoso, std::vector<int> viola) {
  std::vector<double> cobertura(0);
  List ret;
  int intervalos = intervalo x * intervalo y;
  for (int j = 2; j \le intervalos; j++) {
    if( (conta_pontos(centro_x[j],centro_y[j],
                      wlanx, wlany, indice).size() >=
         conta_pontos(centro_x[mais_populoso], centro_y[mais_populoso],
                      wlanx, wlany, indice).size() ) &&
        (! std::count(viola.begin(), viola.end(), mais_populoso) ) ){
      mais_populoso = j;
      cobertura = conta_pontos(centro_x[mais_populoso],
                                centro_y[mais_populoso], wlanx, wlany, indice);}
    ret["cobertura"] = cobertura;
    ret["mais populoso"] = mais populoso;}
  return ret;}
```

- A inspeção das matrizes de busca de espaços discretos quadrados e não quadrados entre $M_{(8,8)}$ e $M_{(150,150)}$, bem como a contagem de pontos de demanda dentro do raio de cobertura de um ponto de acesso foram prototipadas com o modulo rastreador no ambiente C++. Esse modulo contêm as seguintes funções:
 - enquadra eleva um número ao quadrado.
 - conta_pontos conta o número de pontos dentro do raio de cobertura de um ponto de acesso.
 - rastreia inspeciona as melhores coordenadas para cada ponto de acesso dado um espaço discreto.

Prototipagem dos Espaços de Busca em R

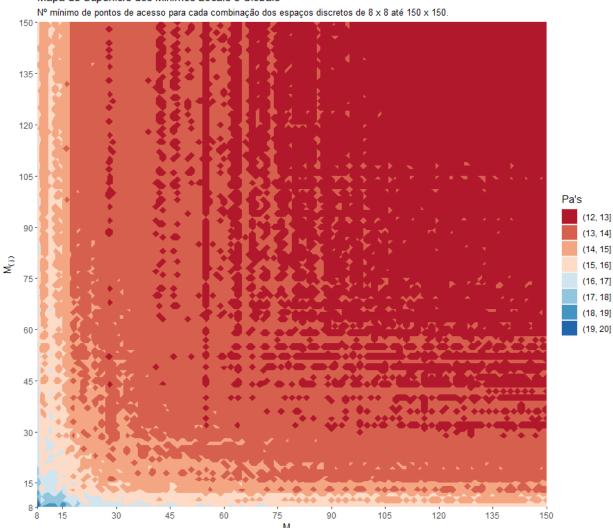
```
# Declara objetos e carrega modulo rastreador.cpp
wlan_completa <- read_csv("clientes.csv", col_names = c("x", "y", "Mbps"))</pre>
wlan_id <- wlan_completa %>% mutate(indice = 1:nrow(wlan_completa))
performance <- tibble(intervalos = 8:50, PA = rep(0,143), tempo = rep(0,143))
sourceCpp('rastreador.cpp')
# Laços para combinação de espaços discretos
for(intervalo_x in seq(8, 150, by = 1)){
  for(intervalo_y in seq(8, 150, by = 1)){
    centro_x <- rep(seq(0, 800, length.out = intervalo_x), each = intervalo_y)</pre>
    centro_y <- rep(seq(0, 800, length.out = intervalo_y), times = intervalo_x)</pre>
    wlan <- wlan_id; vencedores <- NULL; contador <- 0; Mbps <- NULL; viola <- numeric(1)</pre>
    inicio <- Sys.time()</pre>
    while(contador < 475){</pre>
      cobertura <- NULL; mais_populoso <- 1</pre>
      rastreado <- rastreia(intervalo x = intervalo x, intervalo y = intervalo y,
                              wlanx = wlan$x, wlany = wlan$y,
                              centro_x = centro_x, centro_y = centro_y,
                              indice = wlan$indice, mais_populoso = mais_populoso,
                              viola = viola)
      megas <- wlan %>%
        filter(indice %in% as.integer(rastreado[[1]])) %>%
        summarise(total = sum(consumo)) %>%
        pull(total)
      if(megas < 150){
        Mbps <- c( Mbps, megas)
        vencedores <- c(vencedores, rastreado[[2]])</pre>
        wlan <- wlan %>% filter(!indice %in% as.integer(rastreado[[1]]) )
        contador <- contador + length(rastreado[[1]])</pre>
        print(paste0("Indice: ", intervalo_x, " - ", intervalo_y, " - ",
                      "Contador: ", contador))} else { viola <- c(viola, rastreado[[2]])}}
    fim <- Sys.time()</pre>
    performance$tempo[indice_perfor] <- fim - inicio</pre>
    performance$PA[indice_perfor] <- length(vencedores)</pre>
    indice_perfor <- indice_perfor + 1}}</pre>
```

- \bullet Para leitura dos dados e laço para combinação de espaços foram utilizadas as facilidades do ambiente ${f R}$ em operar com data frames e gerar vetores de sequências.
- A função **rastreia** foi utilizada no ambiente **R** por meio do pacote **Rcpp** que carrega o modulo **rastreador.cpp** e constrói a conexão entre os dois ambientes.

Convergência

- O algoritmo completo utilizado para convergência considerou as combinações de espaços de busca de $M_{(8,8)}$ até $M_{(150,150)}$ contabilizando o mínimo de 64 o máximo de 22500 coordenadas para possíveis localizações dos pontos de acesso.
- O mapa de superfície tridimensional foi construído para ilustrar as regiões de inspeção do algoritmo. O
 gradiente das cores azul(máximo) e vermelho(mínimo) foi utilizado como a terceira dimensão do
 gráfico para ilustrar o número de pontos de acesso necessários para atingir um mínimo local ou global
 em cada combinação de espaços discretos.

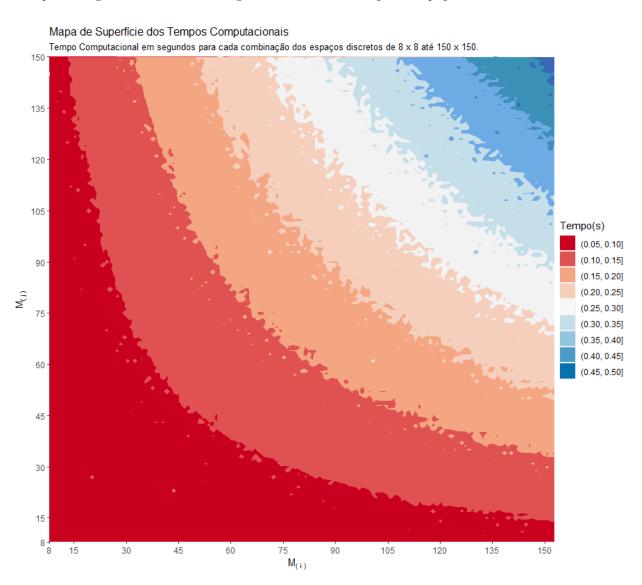




- O ponto na coordenada $\mathbf{i}=\mathbf{8}$ do eixo $M_{(i)}$ e $\mathbf{j}=\mathbf{8}$ do eixo $M_{(j)}$, corresponde a inspeção do espaço de busca $M_{(\mathbf{8},\mathbf{8})}$ que atinge a pior solução ótima de mínimo local gastando **20 Pa's**.
- Entre $M_{(8,8)}$ e $M_{(30,30)}$ o algoritmo passa pelos mínimos locais de 20 até 13 Pa's, em $M_{(27,43)}$ atinge pela primeira vez o mínimo global de 12 Pa's e em $M_{(90,75)}$ o algoritmo começa a estabilizar em 12 Pa's com a maioria dos espaços convergindo para 12 Pa's.
- O algoritmo estabiliza em 12 Pa's para espaços discretos mais granulares que $M_{(110,110)}$. Tal fato indicou convergência porque até $M_{(150,150)}$ o número de Pa's permanece em 12.

Custo Computacional

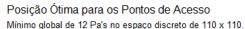
- As performances de custo computacional do algoritmo nas combinações de espaços de busca foram comparadas utilizando a função Sys.time do R. O hardware utilizado foi um processador Intel i7 com 16 GB RAM.
- O mapa de superfície tridimensional foi construído para ilustrar os tempos computacionais necessários para atingir um mínimo local ou global em cada combinação de espaços discretos.

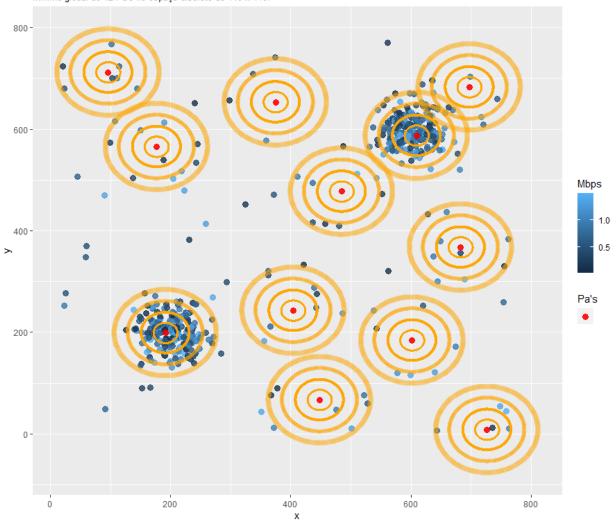


- O ponto na coordenada $\mathbf{i} = \mathbf{8}$ do eixo $M_{(i)}$ e $\mathbf{j} = \mathbf{8}$ do eixo $M_{(j)}$, corresponde a inspeção do espaço de busca $M_{(8,8)}$ que atinge a pior solução ótima de mínimo local com custo computacional de $\mathbf{0.02}$ segundos.
- É possível observar 9 intervalos bem distintos com alguns poucos pontos discrepantes dentro de cada curva de nível. Pode-se verificar que a curva vai se tornando mais **linear** a medida que se aproxima dos maiores tempos. Os custos variaram entre **0.02** e **0.48 segundos**.
- \bullet O custo computacional total gasto para inspecionar todos os espaços discretos foi de aproximadamente de **41 minutos**.

Mínimo Global

- A solução ótima de mínimo global considerou o espaço de busca $M_{(110,110)}$ totalizando 12100 coordenadas de possíveis localizações para os pontos de acesso. Essa solução foi escolhida porque é um ponto de transição da convergência para estabilização do mínimo global.
- O algoritmo inspecionou o espaço de busca de 12100 possíveis localizações para os pontos de acesso e recuperou as localizações de 12 coordenadas que minimizam o número de pontos de acesso e satisfazem as condições do problema.





- O algoritmo gastou **0.35 segundos** para atingir o mínimo local de **12 Pa's**. É possível observar que ocorre somente uma sobreposição de áreas de cobertura dos pontos de acesso no quadrante superior direito do gráfico.
- Os 2 Pa's posicionados nas coordenadas (192, 199) e (609, 587) estão cobrindo um grande número de Pd's podendo apresentar consumos de banda próximos da saturação.

Tabela de Resultados

• Tabela de localização dos 12 Pa's na área de 800×800 com os respectivos consumos totais em Mbps:

Pa	Х	У	Consumo (Mbps)
1	192	199	147.2
2	609	587	148.1
3	177	565	6.9
4	683	368	6.7
5	485	477	5.7
6	404	243	5.8
7	697	683	5.4
8	602	184	6.6
9	96	712	4.2
10	448	67	3.7
11	727	8	4.6
12	375	653	2.1

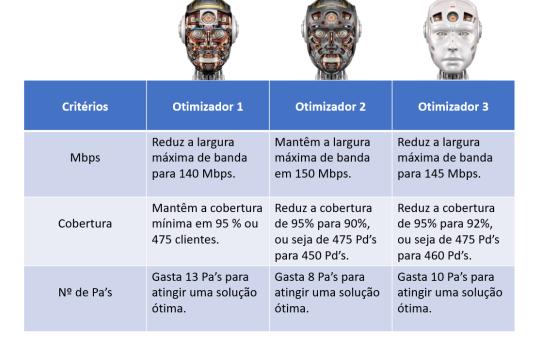
- É possível observar que os dois clusters principais com um total de 147 e 148 Mbps de consumo estão muito próximos da saturação e talvez fosse adequado a colocação de mais 2 Pa's nessas regiões para garantir a integridade da entrega do sinal onde há maior concentração de pontos de demanda.
- Outra possível consideração seria a de que a diminuição da cobertura de cada Pa de 95% ou 475 Pd's para 90% ou 450 Pd's reduziria o custo total de Pa's em 33% ou seja de 12 para 8 Pa's.

Tomada de Decisão

- Os resultados convenceram a unidade de decisão de que pequenas variações nas restrições do problema
 poderiam resultar em soluções consideravelmente distintas. Estes resultados explicavam que a flexibilização da quantidade mínima de Pd's cobertos por todos os Pa's e a quantidade máxima da demanda
 de banda também poderiam gerar resultados interessantes sem comprometer a qualidade do serviço de
 forma significativa.
- Na última reunião a **unidade de decisão** se mostrou flexível em alterar algumas restrições como número de **Pd's** cobertos e a capacidade máxima em **Mbps** de cada **Pa**. A unidade de decisão enviou um item da ata dessa reunião com os dizeres.
- A empresa precisa garantir a qualidade do serviço tendo em vista os resultados referentes aos Pa's que iriam operar em sua capacidade máxima e isso deve ser considerado uma das prioridades. Mas reduzir custo deve ser a prioridade principal na escolha da solução. Contudo é fato conhecido no registro histórico de operações da empresa que a diferença entre clientes registrados e presentes em conferências é geralmente maior que 5% e, portanto, o relaxamento desse critério também deve ser considerado prioridade. A terceira e última prioridade seria a variação de ambos os parâmetros. Solicitar ao departamento de BI que gere 3 diferentes cenários com base nessas diretrizes para orientar a unidade de decisão.
- Como resposta o departamento de departamento BI implementou o método AHP Analytic Hierarchy Process para auxiliar a unidade de decisão na comparação. Para esta tarefa foram criados 3 robôs posicionadores que representam possíveis cenários a serem considerados pela unidade de decisão:
 - O Otimizador 1 Mbps reduz a capacidade máxima de largura de banda
 - O Otimizador 2 Cobertura reduz o número total de Pd's cobertos
 - O Otimizador 3 Mbps e Cobertura altera ambos os critérios.

Características dos Otimizadores Candidatos:

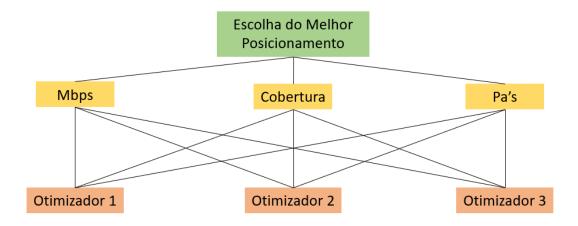
• Para elaborar diferentes cenários foram considerados 3 otimizadores.



• As características e prioridades desses otimizadores foram baseadas nos resultados do algoritmo para cada um destes cenários que privilegiaram 3 diferentes combinações dos critérios.

Diagrama AHP:

 O digrama AHP foi construído para ilustrar a comparação par a par entre os otimizadores e os critérios da unidade de decisão.



• As relações entre os otimizadores possuem estrutura hierárquica porque a ideia é que o AHP escolha não o melhor candidato, mas o que mais se adequa aos critérios da unidade de decisão.

Critério Máximo Mbps:

• O critério Máximo Mbps considerou a comparação dos 3 otimizadores em relação a variação no limite máximo da soma de Mbps fornecido por cada Pa.

Mbps	Otimizador 1	Otimizador 2	Otimizador 3	Prioridade
Otimizador 1	1	4	2	14.3%
Otimizador 2	$\frac{1}{2}$	1	2	57.1%
Otimizador 3	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{2}$	1	28.6%

• O otimizador 2 tem prioridade de **Máximo Mbps** em relação aos otimizadores 1 e 3 e o otimizador 3 tem prioridade em relação ao otimizador 1.

Critério Cobertura:

• O critério **Cobetura** considerou a comparação dos 3 otimizadores em relação a variação no percentual de cobertura oferecido por todos os Pa's selecionados.

Cobertura	Otimizador 1	Otimizador 2	Otimizador 3	Prioridade
Otimizador 1	1	2	4	57.1%
Otimizador 2	$\frac{1}{2}$	1	2	14.3%
Otimizador 3	$\frac{1}{4}$	$\frac{1}{2}$	1	28.6%

• O otimizador 1 tem prioridade de Cobertura em relação aos otimizadores 2 e 3 e o otimizador 3 tem prioridade em relação ao otimizador 2.

Critério Número de Pa's:

• O critério **Número de Pa's** considerou a comparação dos 3 otimizadores em relação ao número de Pa's necessários para atender a demanda de todos os Pd's.

Pa's	Otimizador 1	Otimizador 2	Otimizador 3	Prioridade
Otimizador 1	1	2	5	10.9%
Otimizador 2	$\frac{1}{2}$	1	3	58.2%
Otimizador 3	$\frac{1}{5}$	$\frac{1}{3}$	1	30.9%

• O otimizador 2 tem prioridade de **Número de Pa's** em relação aos otimizadores 1 e 3 e o otimizador 3 tem prioridade em relação ao otimizador 1.

Critério Unidade de Decisão:

• A Unidade de Decisão considerou a comparação entre as preferências da unidade de decisão com respeito as critérios de Máximo de Mbps, Cobertura e Número de Pa's.

Critério	Mbps	Cobertura	Pa's	Prioridade
Mbps	1	3	5	23.0%
Cobertura	$\frac{1}{3}$	1	2	12.2%
Pa's	$\frac{1}{5}$	$\frac{1}{2}$	1	64.8%

• A unidade de decisão tem prioridade de **Número de Pa's** em relação aos outros critérios.

Resultado do AHP:

• Tabela de resultado das prioridades usando o método AHP.

Candidato	Mbps	Cobertura	Pa's	Prioridade
Otimizador 1	0.032	0.07	0.071	17.3%
Otimizador 2	0.131	0.02	0.38	53.1%
Otimizador 3	0.066	0.035	0.20	30.1%

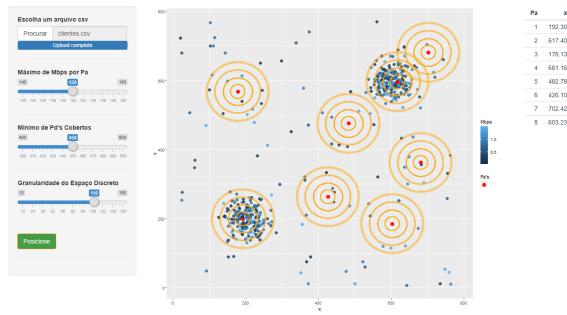
• O resultado do AHP indicou que o otimizador 2 deve ser utilizado. Essa constatação parece coerente com as diretrizes da unidade de decisão, já que prioriza a entrega da qualidade evitando a redução do limite de 150 Mbps de cada Pa. A redução ocorre somente para a cobertura de Pd's caindo de 475(90%) para 450(90%) e atingindo o mínimo global de 8 Pa's. Essa solução representa 60% do custo de 13 Pa's da solução Otimizador 1 e 80% do custo do Otimizador 2 com 10 Pa's.

Otimizador em Produção

- A unidade de decisão gostou da solução e optou pelo otimizador 2. Porém solicitou que o modelo do algoritmo otimizador fosse colocado em produção para operações futuras. A unidade de decisão também solicitou que fosse construída uma interface gráfica para utilização do modelo com botões para os parâmetros de Mbps, ___Cobertura ___e Granularidade do Espaço de Busca.
- Para atender a demanda da unidade de decisão o departamento de BI da empresa desenvolveu o aplicativo **Posicionador**.
- Este **programa iterativo** é composto de uma barra lateral para carregar um arquivo .csv com 3 colunas. A primeira e a segunda são referentes às coordenadas (x,y) dos pontos de demanda e a terceira ao consumo de banda de cada ponto de demanda em Mbps. O painel é composto de um gráfico que mostra o posicionamento dos **Pa**'s e uma tabela que mostra a localização exata de cada **Pa**, bem como a largura de banda que será demandada.
- Esta ferramenta irá permitir que a **unidade de decisão** analise os cenários em tempo real otimizando o **tempo humano** gasto pela unidade de decisão para escolher o **melhor cenário**. Outra vantagem é que a unidade decisão poderá fazer **ajustes finos** no otimizador ao invés de escolher entre opções pré-configuradas anteriormente.

Imagem do Aplicativo

Posicionador



5.35

Link do App Posicionador

https://loes.shinyapps.io/shiny

Referências

- Projeto WLAN github
- Processo Analítico Hierárquico Wikipedia
- Slides e vídeos fornecidos pelo Professor Lucas Batista do departamento de *Engenharia de Sistemas* da *UFMG*. Devido a questões legais de proteção aos direitos autorais e regras da *UFMG*, os slides e vídeos não puderam ser compartilhados.