

Projeto e Análise de Algoritmos

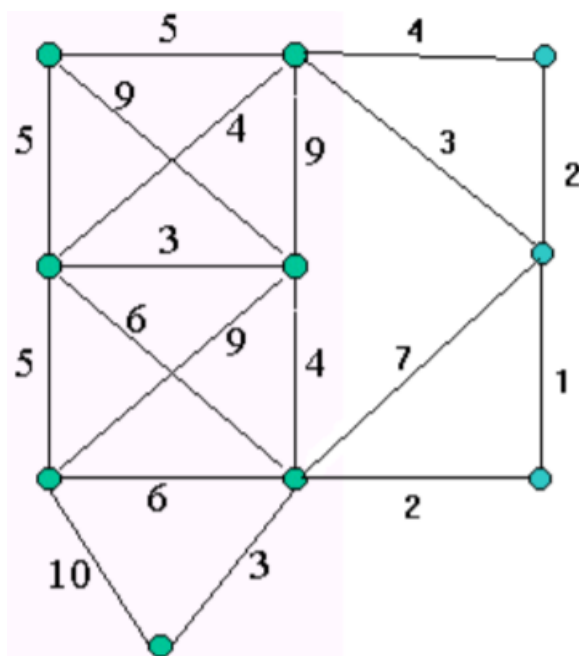
Caminho Mínimo

Eriel Bernardo Albino, Lucas Fernandes Gauer e Nicolas Beraldo

Junho de 2019

1 Problemas

O primeiro problema se baseia em uma rede de 10 computadores onde há múltiplas conexões entre eles.



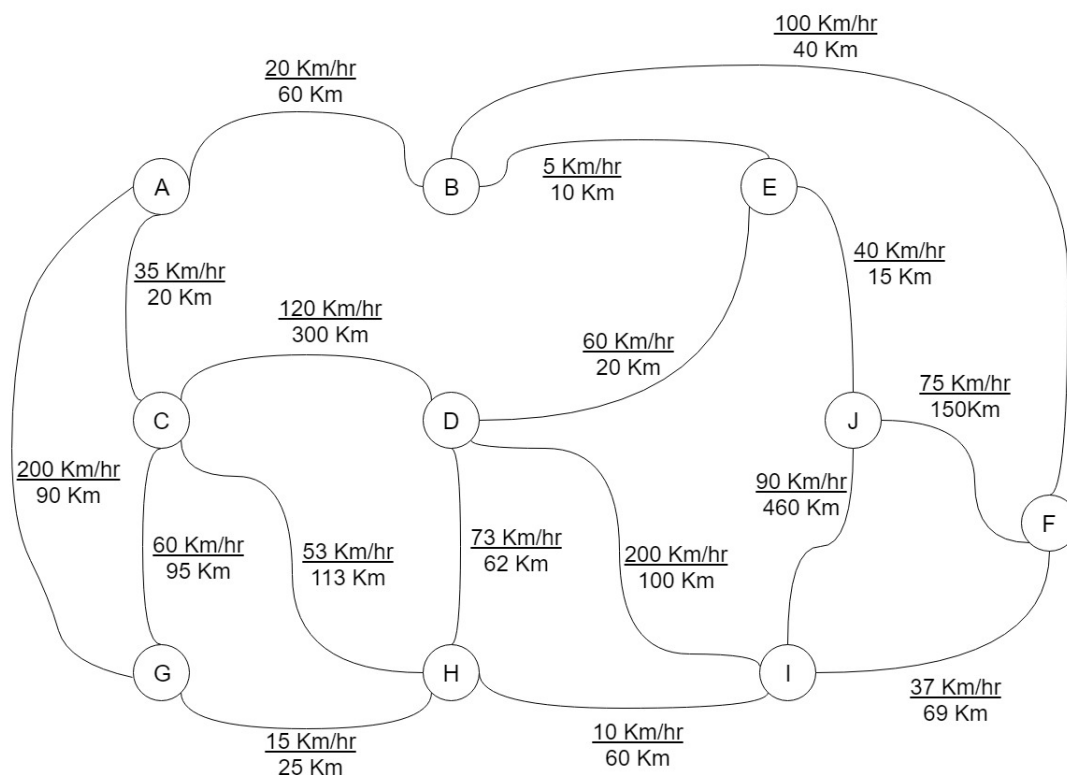


Figura 2: Grafo exemplificando o mapa

Busca-se saber, em ambos os problemas, qual é o melhor trajeto. Para isso temos que ver quais caminhos gastam menos tempo, esses tipos de problemas são conhecidos como problemas de caminhos mínimos.

2 Modelagem

Para iniciar a solução do problema primeiro temos que montar uma matriz de adjacência que represente os grafos corretamente

O grafo representado na figura 1 pode ser visualizado na matriz mostrada na figura 3, onde os vértices estão comentados e os valores para se ir de um vértice ao seu adjacente estão listados no elemento que combina os vértices, a variável “Z” representa “infinito”, ou seja, não há adjacência entre os vértices.

```
{0, 1, 2, 3, 4, 5, 6, 7, 8, 9 }
{0, 5, Z, 5, 9, Z, Z, Z, Z, Z }, // 0
{5, 0, 4, 4, 9, 3, Z, Z, Z, Z }, // 1
{Z, 4, 0, Z, Z, 2, Z, Z, Z, Z }, // 2
{5, 4, Z, 0, 3, Z, 5, 6, Z, Z }, // 3
{9, 9, Z, 3, 0, Z, 9, 4, Z, Z }, // 4
{Z, 3, 2, Z, Z, 0, Z, 7, 1, Z }, // 5
{Z, Z, Z, 5, 9, Z, 0, 6, Z, 10}, // 6
{Z, Z, Z, 6, 4, 7, 6, 0, 2, 3 }, // 7
{Z, Z, Z, Z, Z, 1, Z, 2, 0, Z }, // 8
{Z, Z, Z, Z, Z, Z, 10, 3, Z, 0 } // 9
```

Figura 3: Matriz problema 1

Nas figuras a seguir são representadas as matrizes de adjacência das velocidades e das distâncias entre as cidades.

{A,	B,	C,	D,	E,	F,	G,	H,	I,	J }	
{0,	20,	35,	0,	0,	0,	200,	0,	0,	0 }	//A
{20,	0,	0,	0,	5,	100,	0,	0,	0,	0 }	//B
{35,	0,	0,	120,	0,	0,	60,	53,	0,	0 }	//C
{0,	0,	120,	0,	60,	0,	0,	73,	200,	0 }	//D
{0,	5,	0,	60,	0,	0,	0,	0,	0,	40 }	//E
{0,	100,	0,	0,	0,	0,	0,	0,	37,	75 }	//F
{200,	0,	60,	0,	0,	0,	0,	15,	0,	0 }	//G
{0,	0,	53,	73,	0,	0,	15,	0,	10,	0 }	//H
{0,	0,	0,	200,	0,	37,	0,	10,	0,	90 }	//I
{0,	0,	0,	0,	40,	75,	0,	0,	90,	0 }	//J

Figura 4: Matriz problema 2 das velocidades

{A,	B,	C,	D,	E,	F,	G,	H,	I,	J }	
{0,	60,	20,	0,	0,	0,	90,	0,	0,	0 }	//A
{60,	0,	0,	0,	10,	40,	0,	0,	0,	0 }	//B
{20,	0,	0,	300,	0,	0,	95,	113,	0,	0 }	//C
{0,	0,	300,	0,	20,	0,	0,	62,	100,	0 }	//D
{0,	10,	0,	20,	0,	0,	0,	0,	0,	15 }	//E
{0,	40,	0,	0,	0,	0,	0,	0,	69,	150 }	//F
{90,	0,	95,	0,	0,	0,	0,	25,	0,	0 }	//G
{0,	0,	113,	62,	0,	0,	25,	0,	60,	0 }	//H
{0,	0,	0,	100,	0,	69,	0,	60,	0,	460 }	//I
{0,	0,	0,	0,	15,	150,	0,	0,	460,	0 }	//J

Figura 5: Matriz problema 2 das distâncias

3 Código

O código para determinar o caminho mínimo está em anexo ao relatório, nesta parte iremos ressaltar as partes cruciais para a resolução do problema. Foi utilizado o algoritmo de Floyd no código.

No trecho de código a seguir estamos determinando os tempos da matriz de adjacência do problema 2 pois são dadas distâncias e velocidades no problema.

```

for(int i = 0; i < N; ++i) {
    for(int j = 0; j < N; ++j) {
        // caso seja o proprio vertice
        if(i == j)
            original[i][j] = 0;
        // caso nao haja conexao entre os vertices
        else if(m_Vel[i][j] == 0)
            original[i][j] = Z;
        // caso haja uma conexao entre os vertices
        else
            original[i][j] = m_Dist[i][j] / m_Vel[i][j];
    }
}

```

Como é possível observar no código há 3 “if”, ou condicionais. Quando os vértices relacionados são os mesmos é atribuído um valor zero. Se não há valor de velocidade não há conexão entre os vértices, logo é atribuído infinito. Por último, se os casos anteriores não ocorrerem, se faz a divisão da distância pela velocidade para se definir o tempo.

Ao finalizar essa parte teremos a matriz de adjacência dos custos por tempo de cada aresta. No caso do problema 1 a matriz fornecida já é a matriz dos custos.

```
for(int k = 0; k < N; ++k){
    copiar(atual, anterior);
    for(int i = 0; i < N; ++i){
        // caso seja o mesmo vertice
        if(i == k) continue;
        // caso o custo seja infinito
        if(atual[i][k] == Z) continue;

        for(int j = 0; j < N; ++j){
            // caso seja o mesmo vertice
            if(j == k) continue;
            // caso o custo seja infinito
            if(atual[k][j] == Z) continue;

            // compara o caminho atual a um alternativo
            atual[i][j] =
                min(anterior[i][j], anterior[i][k] + anterior[k][j]);
        }
    }
}
```

No trecho de código apresentado acima temos a implementação do algoritmo de Floyd semelhante ao pseudocódigo visto em aula. Nesse método, atualizamos a nova matriz usando a matriz anterior de base ao fazer o mínimo entre dois elementos, os quais são escolhidos usando a seguinte lógica: $D_{ij}^k = \min(D_{ij}^{k-1}, (D_{ik}^{k-1} + D_{kj}^{k-1}))$. Essa relação de mínimo faz a comparação entre os caminhos. Para o caso da primeira iteração os primeiros elementos a serem testados são o de custos de adjacência e um custo de caminho alternativo para o mesmo destino, para o resto dos casos são comparados os custos dos caminhos calculados anteriormente, assim a cada interação teremos uma matriz de custos de vértice a vértice e no fim teremos uma matriz que mostrará o custo dos menores caminhos de todos os vértices para todos os vértices.

4 Resolução

Na figura 6 temos a saída dos melhores caminhos entre os vértices e quais vértices nunca serão usados no problema 1, assim evitando transtornos na implementação da rede. Para o entendimento do problema foi padronizado que os vértices vão de 0 a 9 e são lidos da esquerda para direita de cima para baixo.

O formato de saída é: matriz de custos inicial, matriz de custos final e listagem de arcos não utilizados.

0.00	5.00	i	5.00	9.00	i	i	i	i	i
5.00	0.00	4.00	4.00	9.00	3.00	i	i	i	i
i	4.00	0.00	i	i	2.00	i	i	i	i
5.00	4.00	i	0.00	3.00	i	5.00	6.00	i	i
9.00	9.00	i	3.00	0.00	i	9.00	4.00	i	i
i	3.00	2.00	i	i	0.00	i	7.00	1.00	i
i	i	i	5.00	9.00	i	0.00	6.00	i	10.00
i	i	i	6.00	4.00	7.00	6.00	0.00	2.00	3.00
i	i	i	i	i	1.00	i	2.00	0.00	i
i	i	i	i	i	i	10.00	3.00	i	0.00
0.00	5.00	9.00	5.00	8.00	8.00	10.00	11.00	9.00	14.00
5.00	0.00	4.00	4.00	7.00	3.00	9.00	6.00	4.00	9.00
9.00	4.00	0.00	8.00	9.00	2.00	11.00	5.00	3.00	8.00
5.00	4.00	8.00	0.00	3.00	7.00	5.00	6.00	8.00	9.00
8.00	7.00	9.00	3.00	0.00	7.00	8.00	4.00	6.00	7.00
8.00	3.00	2.00	7.00	7.00	0.00	9.00	3.00	1.00	6.00
10.00	9.00	11.00	5.00	8.00	9.00	0.00	6.00	8.00	9.00
11.00	6.00	5.00	6.00	4.00	3.00	6.00	0.00	2.00	3.00
9.00	4.00	3.00	8.00	6.00	1.00	8.00	2.00	0.00	5.00
14.00	9.00	8.00	9.00	7.00	6.00	9.00	3.00	5.00	0.00
o arco entre 0 e 4 não é utilizado. (A, E)									
o arco entre 1 e 4 não é utilizado. (B, E)									
o arco entre 4 e 6 não é utilizado. (E, G)									
o arco entre 5 e 7 não é utilizado. (F, H)									
o arco entre 6 e 9 não é utilizado. (G, J)									

Figura 6: Resultado do código para o problema 1

Na figura 7 temos as respostas para o problema 2

0.00	3.00	0.57	i	i	i	0.45	i	i	i
3.00	0.00	i	i	2.00	0.40	i	i	i	i
0.57	i	0.00	2.50	i	i	1.58	2.13	i	i
i	i	2.50	0.00	0.33	i	i	0.85	0.50	i
i	2.00	i	0.33	0.00	i	i	i	i	0.38
i	0.40	i	i	i	0.00	i	i	1.86	2.00
0.45	i	1.58	i	i	i	0.00	1.67	i	i
i	i	2.13	0.85	i	i	1.67	0.00	6.00	i
i	i	i	0.50	i	1.86	i	6.00	0.00	5.11
i	i	i	i	0.38	2.00	i	i	5.11	0.00
0.00	3.00	0.57	2.97	3.30	3.40	0.45	2.12	3.47	3.67
3.00	0.00	3.57	2.33	2.00	0.40	3.45	3.18	2.26	2.38
0.57	3.57	0.00	2.50	2.83	3.97	1.02	2.13	3.00	3.21
2.97	2.33	2.50	0.00	0.33	2.36	2.52	0.85	0.50	0.71
3.30	2.00	2.83	0.33	0.00	2.38	2.85	1.18	0.83	0.38
3.40	0.40	3.97	2.36	2.38	0.00	3.85	3.21	1.86	2.00
0.45	3.45	1.02	2.52	2.85	3.85	0.00	1.67	3.02	3.22
2.12	3.18	2.13	0.85	1.18	3.21	1.67	0.00	1.35	1.56
3.47	2.26	3.00	0.50	0.83	1.86	3.02	1.35	0.00	1.21
3.67	2.38	3.21	0.71	0.38	2.00	3.22	1.56	1.21	0.00
o arco entre 2 e 6 não é utilizado. (C, G)									
o arco entre 7 e 8 não é utilizado. (H, I)									
o arco entre 8 e 9 não é utilizado. (I, J)									

Figura 7: Resultado do código para o problema 2

5 Considerações finais

Ainda que pareça que a utilização de grafos seja trivial em problemas consideravelmente grandes, são necessários um estudo detalhado e um algoritmo de qualidade para obter resultados eficazes. Na área da computação os grafos são utilizados para rotear as trilhas dos circuitos impressos para diminuir o tamanho das placas e consequentemente reduzir o custo de produção.