

**UNIVERSIDADE FEDERAL DE MINAS GERAIS
DEPARTAMENTO DE CIÊNCIA DA COMPUTAÇÃO**

**Trabalho Prático 2
Sistema de Despacho de Transporte por Aplicativo**

**Cristiano Martins Guimarães Grandi
Matrícula: 2025423440**

Belo Horizonte
25 de novembro de 2025

1 Introdução

Com a expansão da empresa *CabAl* para o Brasil sob a marca *Cabe Aí*, surge a necessidade de implementar um sistema de despacho eficiente que suporte corridas compartilhadas. A motivação reside na redução de custos para usuários e na eficiência operacional da frota.

O problema central é a alocação dinâmica de veículos respeitando restrições de capacidade (η), tempo (δ), distância espacial (α, β) e eficiência (λ). O desafio computacional é identificar quais demandas podem ser combinadas sem violar essas restrições.

A solução empregada utiliza Simulação de Eventos Discretos (SED), onde o sistema avança através de eventos pontuais (solicitações, chegadas e partidas) gerenciados por uma fila de prioridade (*MinHeap*), permitindo processar demandas de forma cronológica e eficiente.

2 Método

A implementação foi realizada na linguagem C, estruturada de forma modular com separação clara entre tipos de dados (*types.h*), estruturas de dados (*minheap.h*), lógica de corridas (*ride.h*), funções auxiliares (*util.h*) e fluxo principal (*main.c*). O sistema baseia-se em quatro Tipos Abstratos de Dados (TADs) principais:

2.1 Tipos Abstratos de Dados

- **MinHeap (Escalonador):** Implementado em *minheap.h*, atua como o motor da simulação. É uma fila de prioridade que armazena eventos (paradas) ordenados pelo tempo. A operação *get_next* garante que o sistema sempre processe o evento mais iminente, fundamental para a corretude cronológica da SED.
 - *initialize(MinHeap*, int)*: Aloca memória para o heap com tamanho especificado
 - *insert_new(MinHeap*, RideStop*, double)*: Insere uma nova parada no heap, calculando seu tempo e mantendo a propriedade de heap mínimo através de *heapify*
 - *get_next(MinHeap*)*: Remove e retorna a parada com menor tempo, restaurando a propriedade de heap através de *heapify*
 - *peek(MinHeap*)*: Retorna a próxima parada sem removê-la
 - *finalize(MinHeap*, double)*: Processa todos os eventos restantes, imprimindo os resultados das corridas
- **Ride (Corrida):** Definida em *types.h* e manipulada em *ride.h*, esta estrutura agrupa as informações de uma viagem, contendo uma lista de passageiros (demandas) e uma lista encadeada de paradas (*RideStop*). Ela gerencia o estado da corrida (individual ou compartilhada) e calcula métricas como a eficiência.
 - *create_new_ride()*: Aloca e inicializa uma nova corrida vazia
 - *add_ride_demand(Ride*, Demand)*: Adiciona uma demanda à corrida, atualizando o status (SINGLE ou COMBINED)
 - *add_ride_stops(Ride*, Demand, double)*: Insere as paradas de origem e destino na lista encadeada de paradas, mantendo a ordem: todas as origens

- primeiro, seguidas de todos os destinos
- `calculate_ride_efficiency(Ride)`: Calcula a eficiência como a razão entre a soma das distâncias diretas de cada passageiro e a distância total percorrida
 - `get_ride_total_distance(Ride)`: Percorre a lista de paradas calculando a distância total do trajeto
 - `remove_last_added_demand(Ride*)`: Remove a última demanda adicionada (usado quando uma tentativa de compartilhamento falha)
 - `remove_last_added_stops(Ride*)`: Remove as duas últimas paradas (origem e destino) da lista encadeada
- **RideStop (Parada)**: Representa uma parada (origem ou destino) no trajeto. Implementada como nó de lista duplamente encadeada, contém coordenadas (x, y), tempo de chegada, distância acumulada, tipo (origem ou destino), ID da demanda associada e ponteiros para a corrida e paradas adjacentes.
 - **Demand (Demanda)**: Armazena informações de uma solicitação: ID, tempo de solicitação, status (demandada, individual, combinada ou finalizada) e estruturas RideStop para origem e destino.

2.2 Funções Auxiliares

O módulo `util.h` fornece funções de suporte:

- `get_distance(RideStop, RideStop)`: Calcula a distância euclidiana entre duas paradas usando `hypot()`
- `meets_distance_criteria(Ride*, Demand, double, double)`: Verifica se uma demanda satisfaz as restrições espaciais α e β em relação a todas as demandas já presentes na corrida

2.3 Algoritmo de Despacho e Compartilhamento

O fluxo principal, implementado em `main.c`, lê os parâmetros de configuração e as demandas, processando-as sequencialmente. Para cada nova demanda, o sistema:

1. Itera sobre as corridas ativas (ainda não finalizadas)
2. Verifica se a corrida tem capacidade disponível (η)
3. Verifica o critério temporal: se o tempo de solicitação da nova demanda está dentro da janela δ em relação ao início da corrida
4. Verifica as restrições espaciais usando `meets_distance_criteria()`, garantindo que as distâncias entre origens (α) e destinos (β) sejam respeitadas
5. Tenta adicionar a demanda à corrida usando `add_ride_demand()` e `add_ride_stops()`
6. Calcula a eficiência resultante com `calculate_ride_efficiency()`
7. Se a eficiência for maior ou igual a λ , aceita o compartilhamento; caso contrário, remove a demanda usando `remove_last_added_demand()` e `remove_last_added_stops()`
8. Se nenhuma corrida compatível for encontrada, cria uma nova corrida individual
9. Insere a primeira parada (origem) da corrida no MinHeap usando `insert_new()`

Após processar todas as demandas, o sistema chama `finalize()` no MinHeap, que processa os eventos cronologicamente, inserindo paradas subsequentes conforme as anteriores são processadas, até que todas as corridas sejam concluídas.

3 Análise de Complexidade

A eficiência do sistema depende majoritariamente das operações no MinHeap e da busca por corridas compartilháveis.

- **Espaço:** A complexidade de espaço é $O(N)$, onde N é o número de demandas, para armazenar as estruturas de dados de entrada. O Heap ocupa espaço proporcional ao número de eventos ativos simultâneos.
- **Tempo (Heap):** As operações de inserção (`insert_new`) e remoção (`get_next`) no MinHeap possuem complexidade $O(\log K)$, onde K é o número de eventos agendados.
- **Tempo (Simulação):** Para cada demanda, o algoritmo itera sobre as corridas ativas para tentar o compartilhamento. No pior caso, onde nenhuma combinação é possível, a complexidade aproxima-se de $O(N \cdot M)$, onde M é a janela de corridas ativas consideradas (limitadas por δ).

4 Estratégias de Robustez

Para garantir a estabilidade e confiabilidade do sistema, foram implementadas cinco estratégias principais de programação defensiva, organizadas em um módulo dedicado de validação e verificação:

4.1 Validação de Entrada

Implementada no módulo `validation.h`, esta estratégia valida todos os dados de entrada antes do processamento:

- **Parâmetros de Configuração:** A função `validate_config_params()` verifica se os parâmetros do sistema estão em intervalos válidos. Valores fora desses intervalos causam encerramento controlado do programa com mensagem de erro descriptiva.
- **Validação de Demandas:** A função `validate_demand()` verifica cada solicitação individualmente, garantindo que coordenadas sejam válidas, que origem e destino sejam diferentes ($distância > 0.01$), que o tempo de solicitação seja não-negativo e o número de demandas positivo. Demandas inválidas são descartadas com aviso, permitindo que o sistema continue processando as demais.

4.2 Verificação de Alocação de Memória

Todas as chamadas a `malloc()` foram instrumentadas com verificação de retorno `NULL`. As funções `create_new_ride()`, `initialize()` e `create_new_stop()` verificam se a alocação foi bem-sucedida antes de prosseguir. Em caso de falha de alocação, o sistema imprime mensagem de erro detalhada indicando o contexto da falha e encerra a execução com `exit(1)`, prevenindo segmentation faults por acesso a ponteiros `NULL`. Esta abordagem garante que o programa não continue operando em estado inconsistente quando recursos de memória são insuficientes.

4.3 Proteção contra Divisão por Zero

Operações aritméticas críticas foram protegidas contra divisão por zero para prevenir resultados indefinidos que corromperiam o estado do sistema. A função `calculate_stop_time()` verifica se a velocidade é maior que zero antes de calcular o tempo como razão entre distância e velocidade. Similarmente, `calculate_ride_efficiency()` verifica se a distância total é maior que 0.0001 (tolerância para comparação de floats) antes de calcular a eficiência como razão entre distância original e distância total. Quando violações são detectadas, as funções retornam valores de erro (-1) e imprimem mensagens descritivas, permitindo diagnóstico preciso do problema.

4.4 Verificação de Limites de Arrays

Proteção contra buffer overflow foi implementada no array `demands[MAX_CAPACITY]` através de verificações em todas as operações de acesso. A função `add_ride_demand()` verifica se `demand_number` é menor que `MAX_CAPACITY` antes de adicionar uma nova demanda, enquanto `remove_last_added_demand()` verifica se há demandas para remover (`demand_number > 0`). A função `meets_distance_criteria()` também valida que o número de demandas não excede a capacidade máxima antes de iterar sobre o array. Violações de limites resultam em mensagem de erro detalhada e aborto da operação, prevenindo corrupção de memória e comportamento indefinido.

4.5 Validação de Invariante de Estruturas de Dados

Implementada no módulo `invariants.h`, esta estratégia verifica propriedades estruturais que devem sempre ser verdadeiras:

- **Invariante Temporal:** A função `validate_ride_temporal_consistency()` verifica que os tempos de paradas são monotonicamente crescentes ao longo da corrida, garantindo a consistência temporal do sistema.
- **Invariante do Heap:** A função `validate_heap_times()` verifica que todos os tempos no MinHeap são não-negativos, e `is_valid_minheap()` verifica a propriedade de heap mínimo (cada pai tem tempo menor ou igual aos filhos).

Estas validações são chamadas em pontos críticos (antes de finalizar o heap) e ajudam a detectar bugs de lógica durante desenvolvimento e testes.

4.6 Consistência Geométrica

O cálculo de distâncias utiliza a função `hypot()` da biblioteca matemática padrão, garantindo precisão em ponto flutuante e tratamento adequado de casos extremos (coordenadas muito grandes ou muito pequenas), evitando erros de overflow/underflow que ocorreriam com cálculo manual de $\sqrt{x^2 + y^2}$.

5 Análise Experimental

Os experimentos visaram avaliar o impacto dos parâmetros de configuração no desempenho do sistema, conforme sugerido na especificação. Nos experimentos, fixamos os parâmetros base como $\eta = 3$, $\Delta = 30s$, $\lambda = 0.1$, $\alpha = 1500$, $\beta = 3000$. A partir deles, foram variados α , β e λ .

5.1 Configuração do Experimento e Geração de Dados

Para garantir a reproduzibilidade e testar o sistema sob condições de estresse controlado, não foram utilizados apenas dados aleatórios uniformes. Foi desenvolvido um script auxiliar em Python para gerar um conjunto de 1000 demandas sintéticas (`input_1000.txt`).

A geração dos dados seguiu uma lógica de agrupamento: foram definidos 9 pontos-base de coordenadas (ex: $(0, 0)$, $(100, 100)$, $(-100, 0)$), e as origens e destinos de cada demanda foram gerados aplicando uma distribuição normal com desvio padrão de 50 ao redor desses pontos.

Para os experimentos a seguir, fixou-se a capacidade do veículo ($\eta = 3$), a velocidade ($\gamma = 35$) e o tempo máximo de espera ($\delta = 30$), variando-se apenas as restrições espaciais.

5.1.1 Métricas Avaliadas

Para avaliar o desempenho do sistema de compartilhamento, foram coletadas três métricas principais em cada experimento:

1. **Número de Corridas:** Representa a quantidade total de veículos despachados para atender todas as demandas. Esta métrica é inversamente proporcional à eficiência do agrupamento: quanto menor o número de corridas para um conjunto fixo de demandas, maior foi a taxa de compartilhamento. Um sistema ideal de compartilhamento de corridas minimiza esta métrica respeitando as restrições de qualidade de serviço.
2. **Distância Total Percorrida:** Soma das distâncias percorridas por todos os veículos da frota. Esta métrica reflete o custo operacional total do sistema, incluindo consumo de combustível, desgaste dos veículos e emissões. O compartilhamento eficiente tende a reduzir esta métrica, pois substitui múltiplas trajetórias individuais por trajetos otimizados que atendem múltiplos passageiros. No entanto, desvios excessivos para coleta/entrega podem aumentar a distância total, evidenciando o *trade-off* entre agrupamento e eficiência de rota.
3. **Proporção Corridas/Demandas:** Razão entre o número de corridas realizadas e o número total de demandas. Esta métrica normalizada varia entre 0 e 1, onde 1.0 indica ausência total de compartilhamento (cada demanda gerou uma corrida individual) e valores próximos de 0 indicam alto grau de agrupamento. Por exemplo, uma proporção de 0.5 significa que, em média, cada corrida atendeu 2 demandas. Esta métrica é particularmente útil para comparar o desempenho do sistema sob diferentes configurações de parâmetros, independentemente do tamanho do conjunto de dados.

5.2 Impacto da Variação da Distância Máxima entre Origens (α)

O parâmetro α define o raio máximo de desvio permitido para coletar passageiros adicionais em relação à origem da primeira demanda. No experimento, variou-se α no intervalo $[0, 500]$ metros. A proporção corridas/demandas é uma métrica direta da eficiência do agrupamento: um valor de 1.0 indica que cada demanda gerou uma corrida individual (sem compartilhamento), enquanto valores menores indicam agrupamento bem-sucedido.

A hipótese inicial é que valores muito baixos de α impedem o compartilhamento, pois exigem que os passageiros estejam praticamente no mesmo local, resultando em proporções próximas de 1.0.

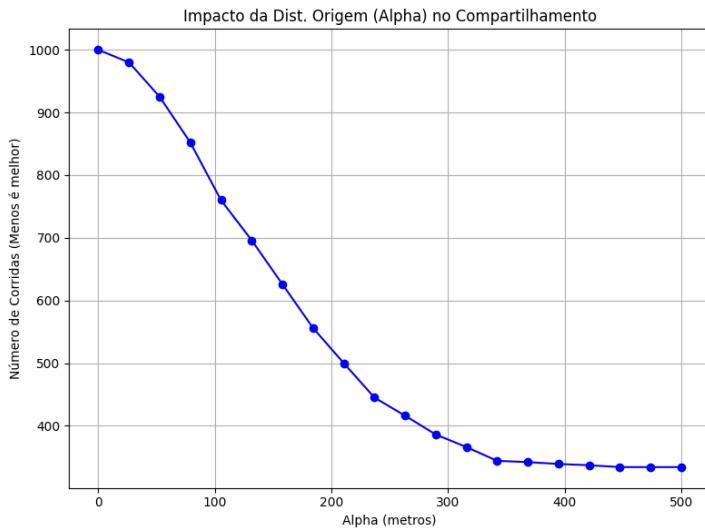


Figura 1: Impacto do relaxamento da restrição espacial (α) no número de corridas.

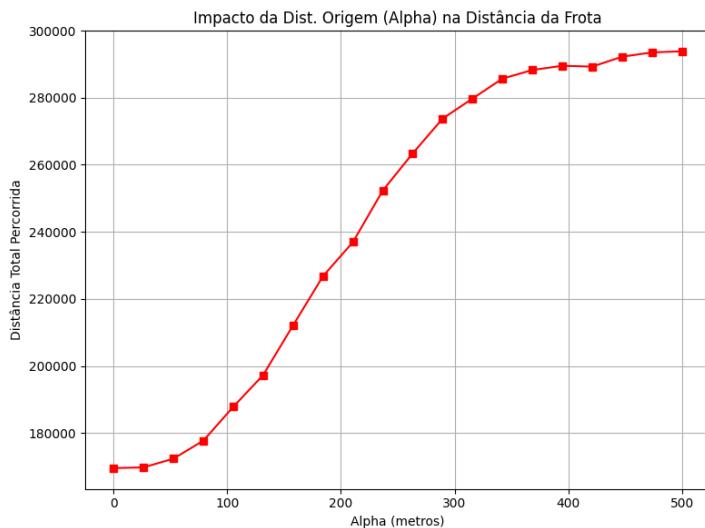


Figura 2: Impacto do relaxamento da restrição espacial (α) na distância total percorrida.

O relaxamento de α reduz o número de corridas, permitindo maior agrupamento. Observa-se saturação em torno de 300 metros, onde outros parâmetros passam a limitar o agrupamento.

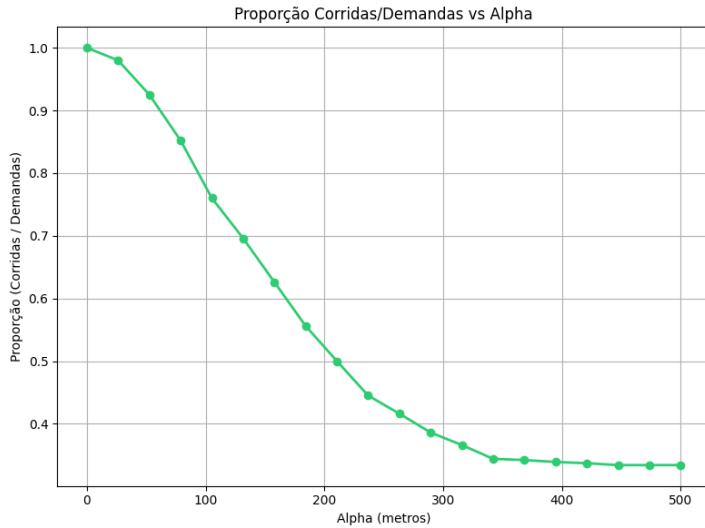


Figura 3: Proporção entre número de corridas e demandas em função de α .

A proporção diminui significativamente com o aumento de α , confirmando maior agrupamento. A saturação em 300 metros indica que outros parâmetros se tornam limitantes.

5.3 Impacto da Variação da Distância Mínima entre Destinos (β)

O parâmetro β restringe a dispersão dos pontos de desembarque. O experimento variou β no intervalo [0, 500] metros, mantendo α fixo em seu valor base. Este parâmetro atua como um filtro secundário crítico: mesmo que dois passageiros tenham origens próximas (satisfiado por α), eles só podem compartilhar a corrida se seus destinos também forem compatíveis. Com β restritivo, apenas passageiros com destinos muito próximos podem ser agrupados, resultando em proporções elevadas (próximas de 1.0).

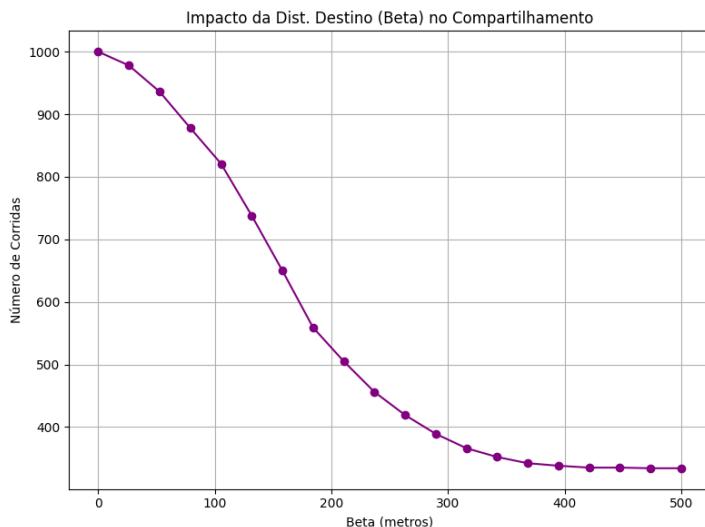


Figura 4: Impacto do relaxamento da restrição espacial (β) no número de corridas.

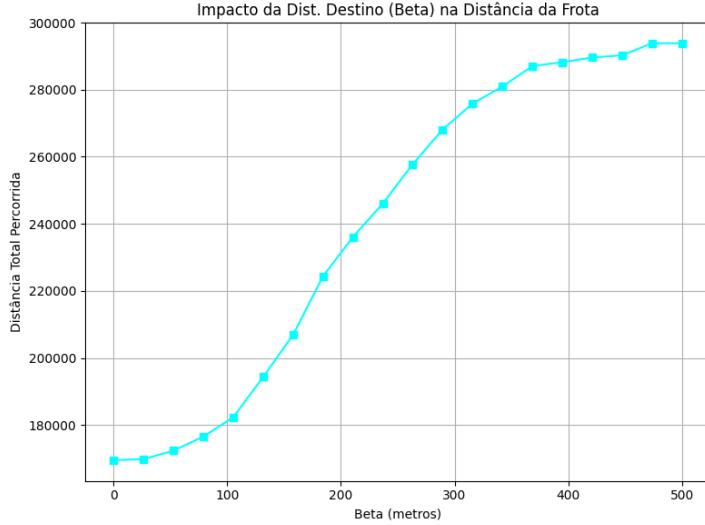


Figura 5: Impacto do relaxamento da restrição espacial (β) na distância total percorrida.

Com β restrito, o sistema opera como táxi individual. O aumento de β reduz drasticamente a distância total e o número de veículos, mas valores excessivos degradam a eficiência individual.

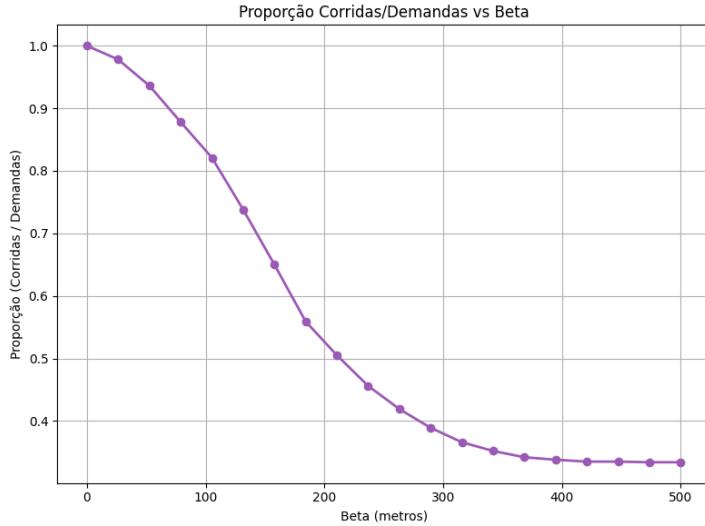


Figura 6: Proporção entre número de corridas e demandas em função de β .

O parâmetro β atua como gargalo crítico: destinos incompatíveis impedem compartilhamento mesmo com origens compatíveis. Ambos os parâmetros espaciais devem ser ajustados em conjunto.

5.4 Eficiência Mínima (Variação de λ)

O parâmetro λ representa a eficiência mínima aceitável para cada passageiro em uma corrida compartilhada, definida como a razão entre a distância direta (origem-destino) e a distância real percorrida. Valores baixos de λ (ex: 0.1) permitem desvios significativos, facilitando o agrupamento, enquanto valores próximos de 1.0 exigem trajetos quase

diretos, inviabilizando compartilhamentos. Este parâmetro controla o trade-off entre eficiência operacional da frota (mais compartilhamento) e qualidade de serviço individual (menor tempo de viagem).

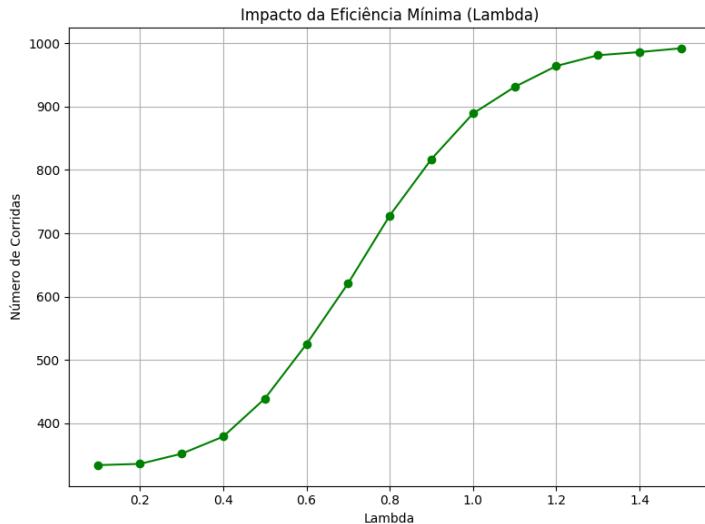


Figura 7: Relação entre exigência de eficiência (λ) e taxa de compartilhamento.

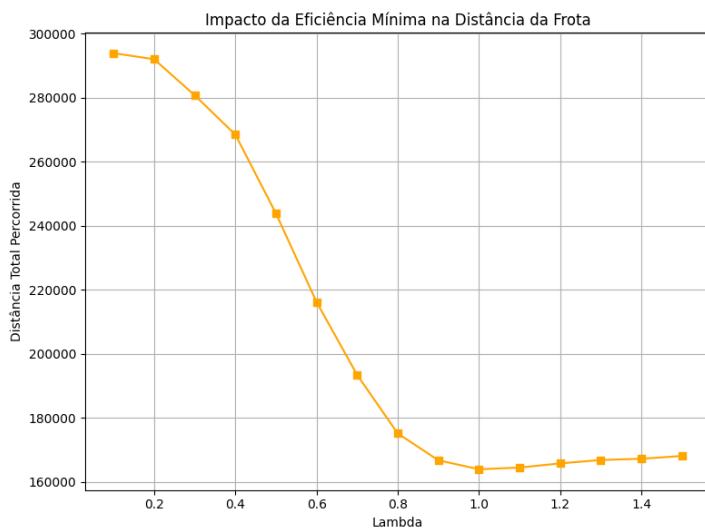


Figura 8: Relação entre exigência de eficiência (λ) e distância total percorrida.

O número de corridas aumenta monotonicamente com λ . A distância total apresenta comportamento não-linear: alta com λ baixo (desvios), reduz em valores médios, e aumenta novamente com λ alto (corridas individuais), evidenciando um ponto ótimo.

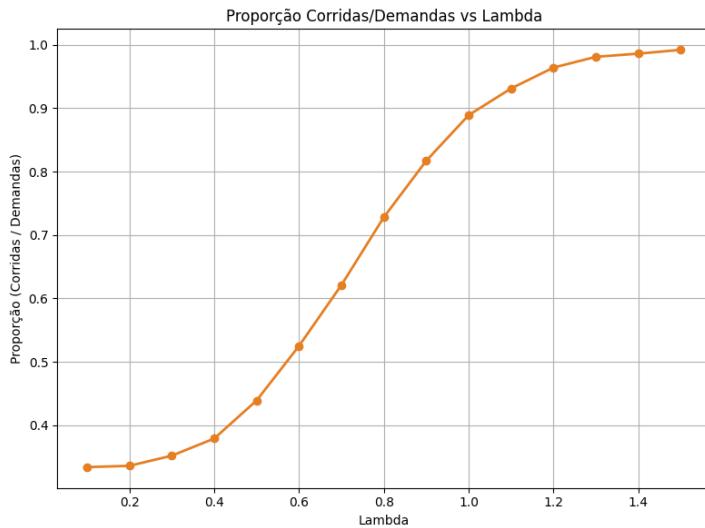


Figura 9: Proporção entre número de corridas e demandas em função de λ .

Com λ baixo, a proporção permanece baixa (alto compartilhamento). Com λ próximo de 1.0, a proporção se aproxima de 1.0 (corridas individuais). Este parâmetro controla diretamente o trade-off entre custo operacional e qualidade de serviço.

6 Conclusões

Foi implementado um simulador de despacho baseado em Simulação de Eventos Discretos (SED), capaz de avaliar compartilhamento de veículos sob múltiplas restrições. A abordagem de SED mostrou-se adequada para modelar o sistema, onde o estado evolui através de eventos pontuais. O uso de *MinHeap* como escalonador provou-se essencial para gerenciar a ordem cronológica dos eventos.

Os experimentos demonstraram que a eficiência do sistema é um trade-off complexo entre restrições espaciais (α e β), temporais (δ) e de qualidade de serviço (λ). A análise confirmou que os parâmetros espaciais devem ser ajustados em conjunto, e que λ controla diretamente o equilíbrio entre eficiência operacional e qualidade de serviço. A modularidade do código facilita futuras extensões, como múltiplas classes de veículos ou algoritmos de roteamento mais sofisticados.

7 Bibliografia

1. WIKIPEDIA. *Simulação de eventos discretos*. Disponível em: https://pt.wikipedia.org/wiki/Simulacao_de_eventos_discretos. Acesso em: nov. 2025.
2. Slides das aulas de Estrutura de Dados acerca de Heap. DCC/UFMG, 2025.