Trabalho Prático 1

Problema 2

Enunciado

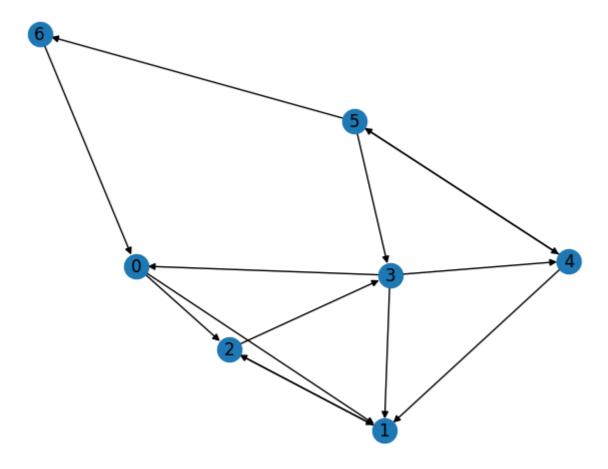
- 2. Um sistema de tráfego é representado por um grafo orientado ligado. Os nodos denotam pontos de acesso e os arcos denotam vias de comunicação só com um sentido . O grafo tem de ser ligado: entre cada par de nodos $\langle n_1, n_2 \rangle$ tem de existir um caminho $n_1 \rightsquigarrow n_2$ e um caminho $n_2 \rightsquigarrow n_1$.
- a. Gerar aleatoriamente o grafo com $N \in \{6..10\}$ nodos e com ramos verificando:
- i. Cada nodo tem um número aleatório de descendentes $d \in \{1..3\}$ cujos destinos são também gerados aleatoriamente.
- ii. Se existirem "loops" ou destinos repetidos, deve-se gerar outro grafo.
- b. Pretende-se fazer manutenção interrompendo determinadas vias. Determinar o maior número de vias que é possível remover mantendo o grafo ligado.

Resolução

Para se verificar que em um grafo cada par de nodos $\langle n_1, n_2 \rangle$ existe um caminho $n_1 \rightsquigarrow n_2$ e um caminho $n_2 \rightsquigarrow n_1$, primeiramente o que fazemos é criar um grafo cíclico orientado, com nodos entre 6 a 10.

De seguida, para cada nodo adicionamos um número aleatório de descendentes, de 0 a 2, uma vez que ao criar o grafo cíclico já estamos a usar 1 descendente em cada nodo.

Após criar os descendentes para cada nodo, garantimos que não há "loops".



Para fazer a manutenção, remover o maior número de vias possíveis ao manter o grafo ligado, começamos por inicializar as arestas e os caminhos.

Posteriormente, colocamos uma restrição de que se o caminho é preservado então todas as arestas que o compõem também são preservadas.

Além disso, outra restrição é garantir que pelo menos um caminho entre pares de nodos é preservado.

Por fim, minimizamos as arestas, ou seja, removemos as arestas que não são necessárias para manter o grafo ligado.

```
In [2]: from ortools.linear_solver import pywraplp
 def manutencao_de_vias(G):
    solver = pywraplp.Solver.CreateSolver("SCIP")
    A = {} # arestas
    C = \{\} # caminhos
    # Inicialização de variáveis
    for u, v in G.edges:
      A[(u, v)] = solver.IntVar(0, 1, f'A_{u}_{v}')
    for o in G.nodes:
        for d in G.nodes:
           if o != d:
                C[(o, d)] = \{\}
                for c in nx.shortest_simple_paths(G, o, d):
                   C[(o, d)][tuple(c)] = solver.IntVar(0, 1, f'C_{0}_{d}_{c}')
                    # Restrição: se o caminho for preservado (C[(o, d)][c] = 1),
                    # então todas as arestas do caminho têm de ser preservadas (A[(u, v)] = 1)
                    for i in range(len(c) - 1):
                       u, v = c[i], c[i+1]
                       solver.Add(C[(o, d)][tuple(c)] <= A[(u, v)])
    # Restrição: garantir que pelo menos um caminho entre o e d é preservado
    for o in G.nodes:
        for d in G.nodes:
           if o != d:
                solver.Add(solver.Sum([C[(o, d)][c] for c in C[(o, d)]]) >= 1)
    # Minimizar o número de arestas
    objective = solver.Objective()
    for u, v in G.edges:
       objective.SetCoefficient(A[(u, v)], 1)
    objective.SetMinimization()
    status = solver.Solve()
    if status == pywraplp.Solver.OPTIMAL:
       arestas_preservadas = []
        for u, v in G.edges:
            if A[(u, v)].solution_value() == 1:
                arestas_preservadas.append((u, v))
    G_preservado = nx.DiGraph()
    G_preservado.add_nodes_from(G.nodes)
    G_preservado.add_edges_from(arestas_preservadas)
    return G_preservado
G2 = manutencao_de_vias(G1)
nx.draw(G2, with_labels=True)
```

