

Towards an R Package for the Shortest Path Problem with Forbidden Paths

Instituto de Desarrollo y Diseño INGAR-CONICET-UTN
Melina Vidoni, Aldo Vechietti



LATINR

Conferencia Latinoamericana
sobre el uso de R
en Investigación + Desarrollo



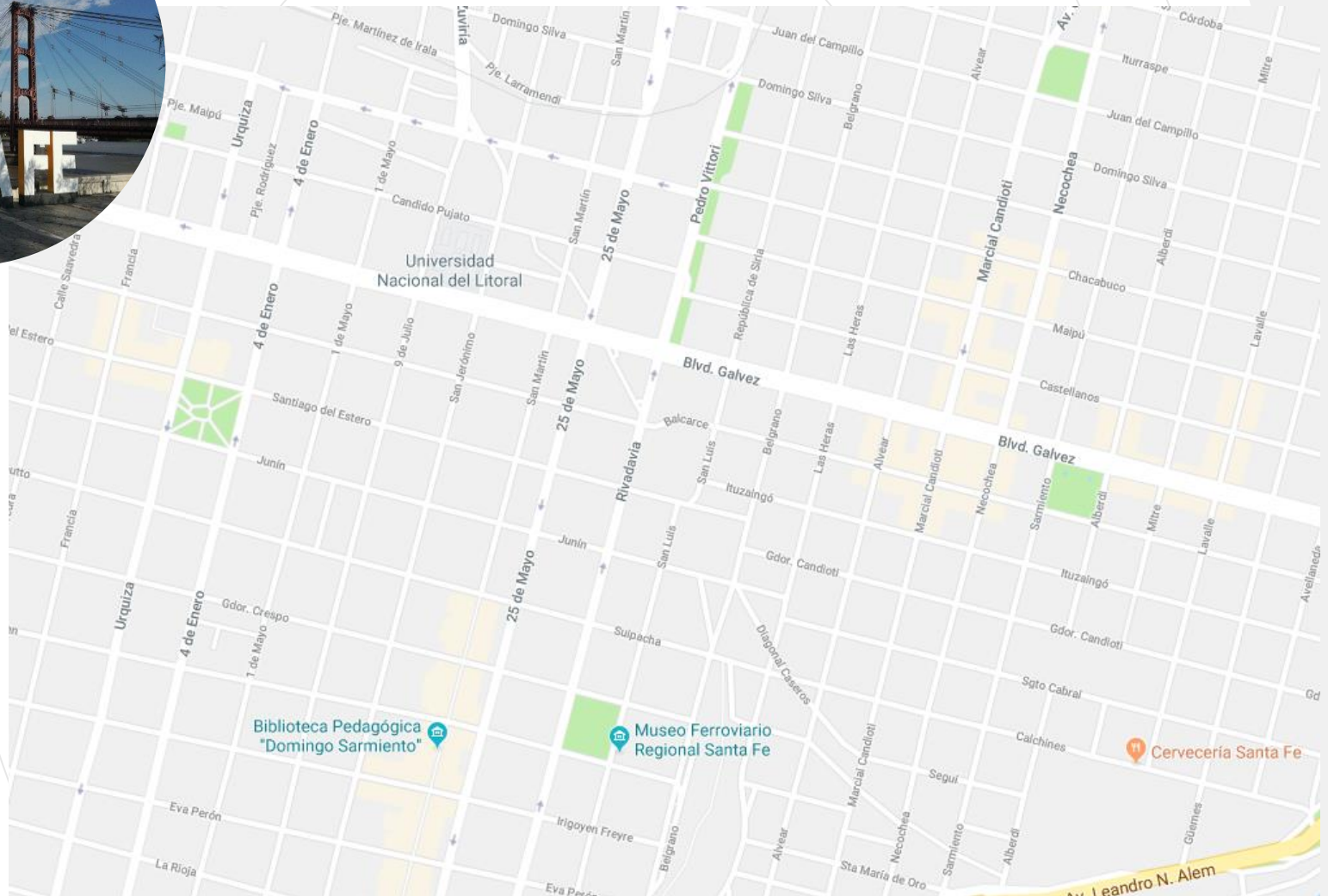
I N G A R

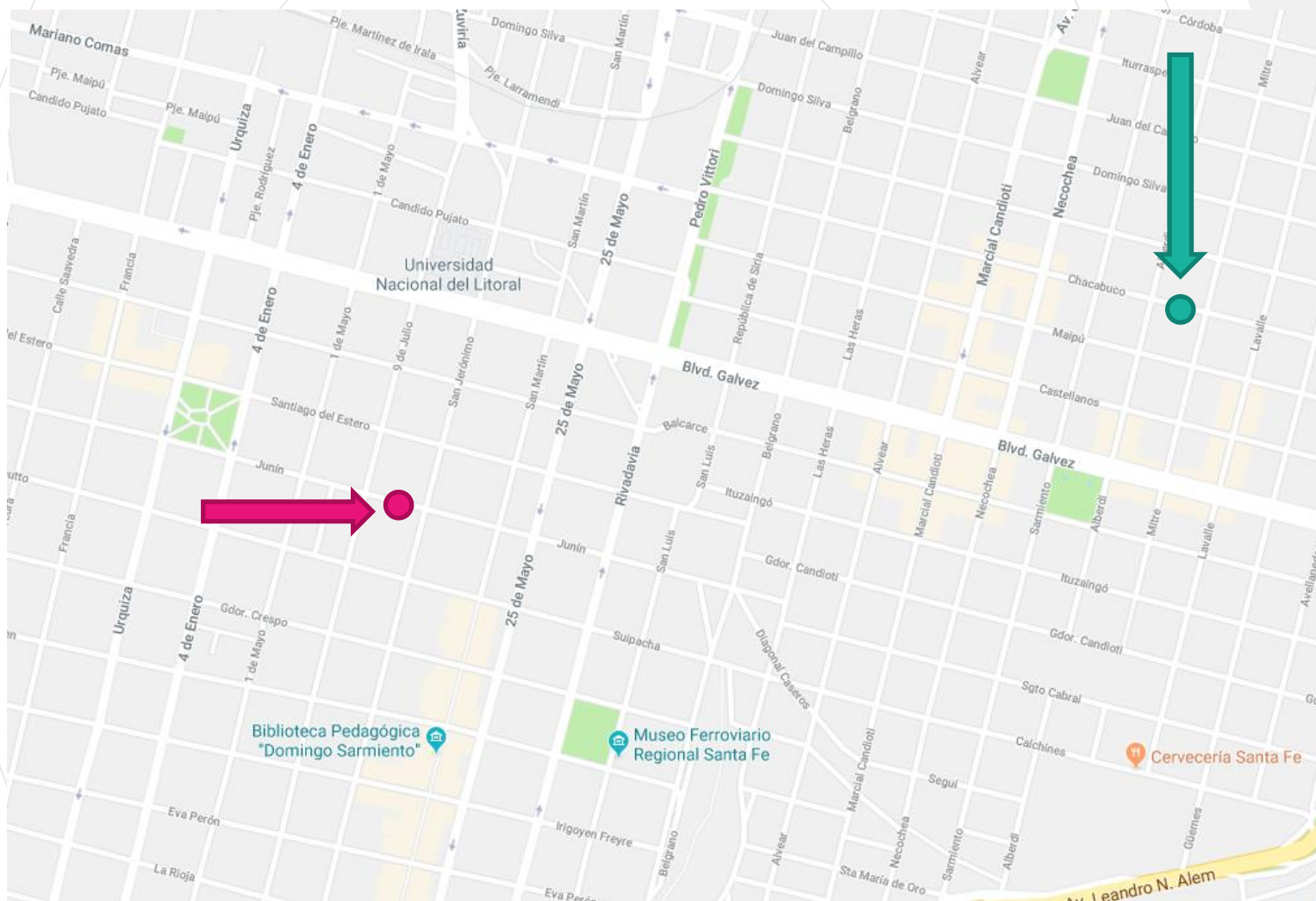


Ciudad como grafo:

→ nodos = intersecciones

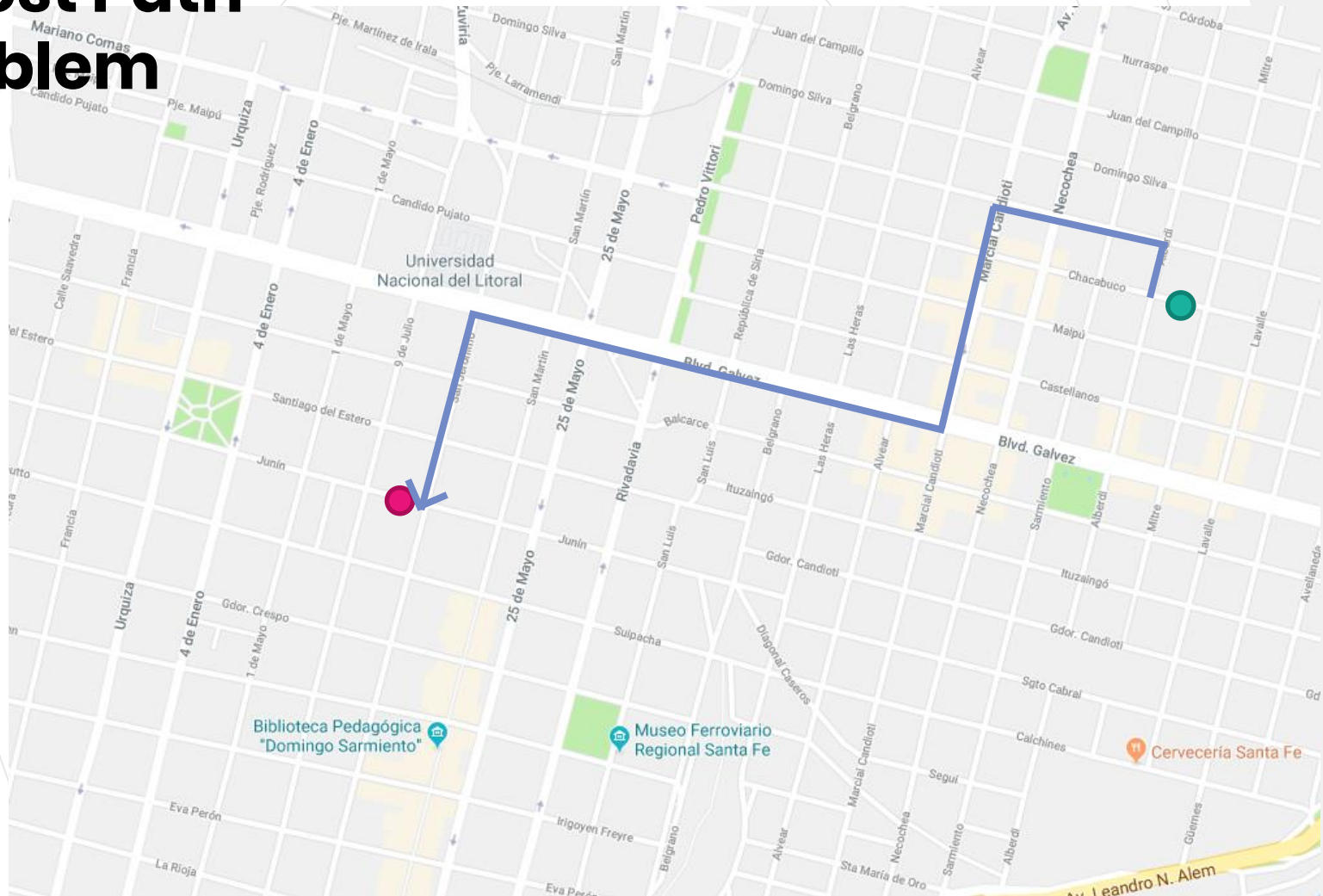
→ arcos = calles





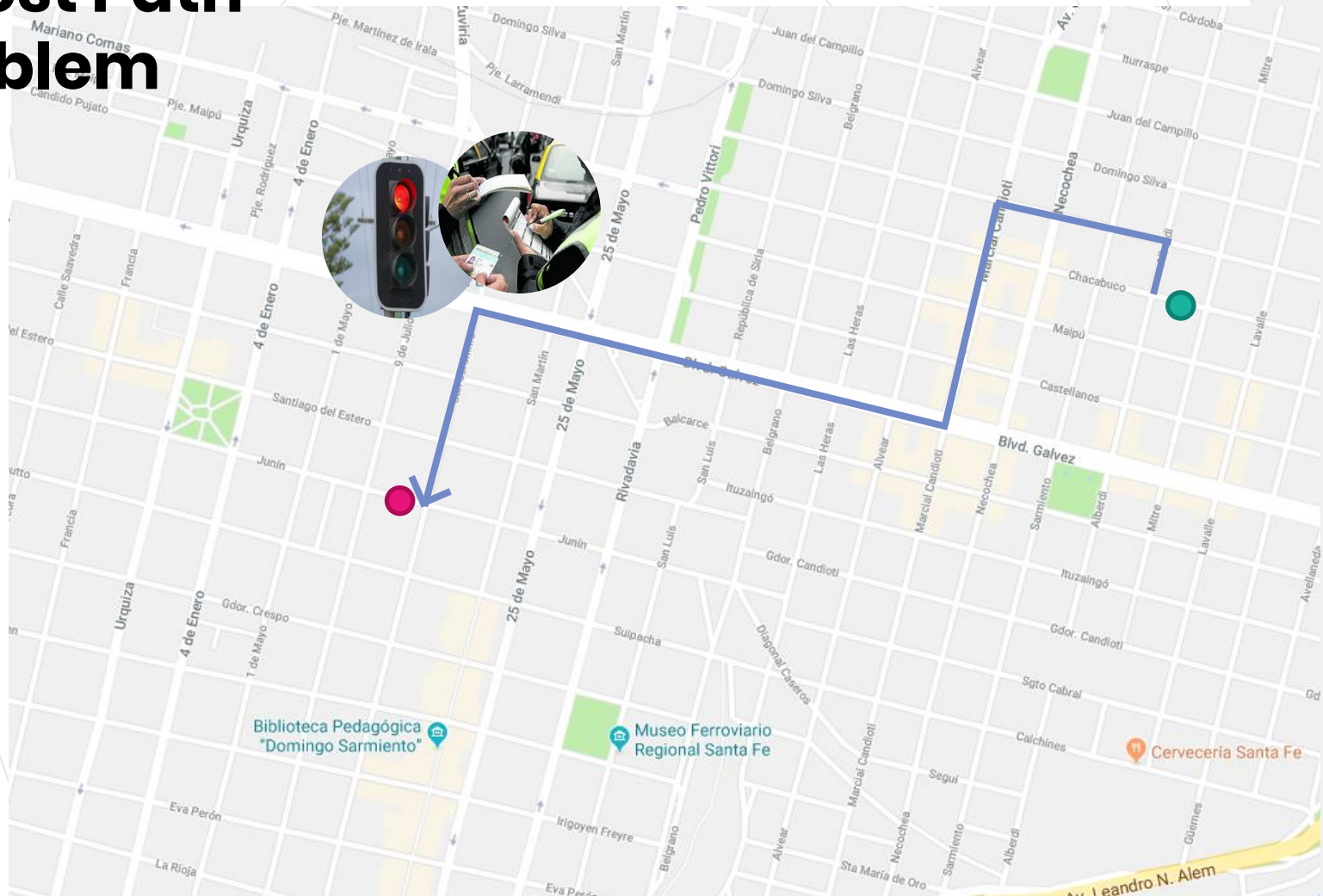
SPP

Shortest Path Problem



SPP

Shortest Path Problem



SPPFP: Shortest Path Problem with Forbidden Subpaths

Dado un grafo compuesto por nodos y arcos,

queremos ir desde un punto a otro, usando el camino más corto posible,

pero evitando ciertas secuencias de arcos.



SPPFP: Shortest Path Problem with Forbidden Subpaths

Dado un grafo compuesto por nodos y arcos,

queremos ir desde un punto a otro, usando el camino más corto posible,

pero evitando ciertas secuencias de arcos.



**CAMINOS
PROHIBIDOS**



Camino Prohibido



Caminos Prohibidos



Conocidos previamente,
de largo diferente,
cantidad finita,

Caminos inferidos en base a
condiciones, a medida que
avanza la búsqueda por el
camino más corto.

Caminos Prohibidos



Conocidos previamente,
de largo diferente,
cantidad finita,



Caminos inferidos en base a
condiciones, a medida que
avanza la búsqueda por el
camino más corto.

Caminos Prohibidos

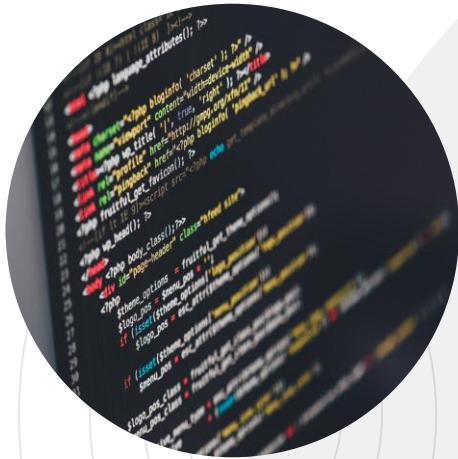


Conocidos previamente,
de largo diferente,
cantidad finita,

Caminos inferidos en base a
condiciones, a medida que
avanza la búsqueda por el
camino más corto.

**ALGORITMOS
EXISTENTES
TRANSFORMAN
EL GRAFO G EN G^***

Problemática



LATINR
Conferencia Latinoamericana
sobre el uso de R
en Investigación + Desarrollo

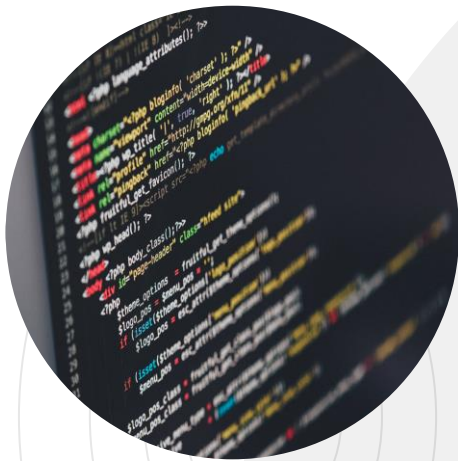
Instituto de Desarrollo y Diseño INGAR-CONICET-UTN
Melina Vidoni, Aldo Vechietti



I N G A R

Problemática

Problema conocido con múltiples aplicaciones: transporte, time-windows, redes ópticas, etc.



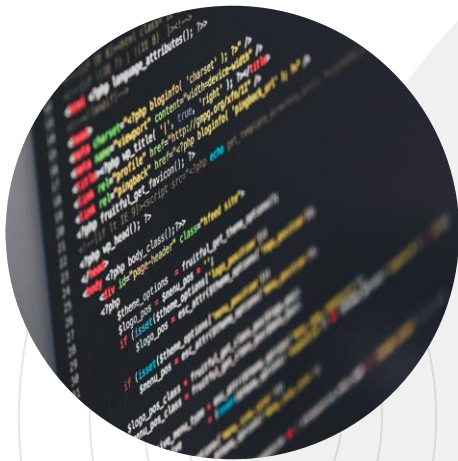
LATINR

Conferencia Latinoamericana
sobre el uso de R
en Investigación + Desarrollo

Instituto de Desarrollo y Diseño INGAR-CONICET-UTN
Melina Vidoni, Aldo Vechietti



I N G A R



Problemática

Problema conocido con múltiples aplicaciones: transporte, time-windows, redes ópticas, etc.

Existen varios algoritmos:

- Martin (1984)
- Villeneuve & Desaulniers (2005)
- Hsu, Chen & Ding (2009)

Problemática

Problema conocido con múltiples aplicaciones: transporte, time-windows, redes ópticas, etc.

Existen varios algoritmos:

- Martin (1984)
- Villeneuve & Desaulniers (2005)
- Hsu, Chen & Ding (2009)

Los algoritmos están desarrollados, pero **no hay implementaciones abiertas** disponibles.

Problemática

Problema conocido con múltiples aplicaciones: transporte, time-windows, redes ópticas, etc.

Existen varios algoritmos:

- Martin (1984)
- Villeneuve & Desaulniers (2005)
- Hsu, Chen & Ding (2009)

Los algoritmos están desarrollados, pero **no hay implementaciones abiertas** disponibles.

Los algoritmos **son no-triviales**, y lograr performance óptima no es sencillo.

Implementación: Lenguaje

Lenguaje R: amplia utilización, versatilidad, enfoque en ciencia de datos.



Algoritmos modificados para utilizar la *programación en paralelo* de R.



Objetivo: Generar una librería que pueda ser aprovechada por otras personas.

Funcionalidades Propuestas

Transformación del Grafo:

- `modify_graph_vs` ← `function(g, f, cores = 1L) {...}`
- `modify_graph_hsu` ← `function(g, f, cores = 1L) {...}`



Funcionalidades Propuestas

Transformación del Grafo:

- `modify_graph_vs` ← `function(g, f, cores = 1L) {...}`
- `modify_graph_hsu` ← `function(g, f, cores = 1L) {...}`

Parsers:

- `direct_graph(g, cores = 1L) {...}`
- `parse_vpath(vpath) {...}`



Funcionalidades Propuestas

Transformación del Grafo:

- `modify_graph_vs` ← `function(g, f, cores = 1L) {...}`
- `modify_graph_hsu` ← `function(g, f, cores = 1L) {...}`

Parsers:

- `direct_graph(g, cores = 1L) {...}`
- `parse_vpath(vpath) {...}`

Equivalencias:

- `get_all_nodes(g, originalNode) {...}`

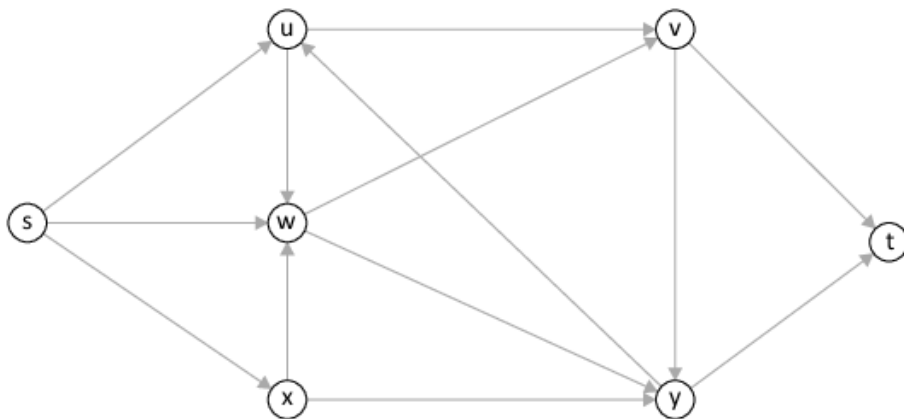
Integraciones (ejemplos):

- `Get_shortest_path(g, origin, dest) {...}`



Ejemplo de Uso

Dado un grafo G , y $F = \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$

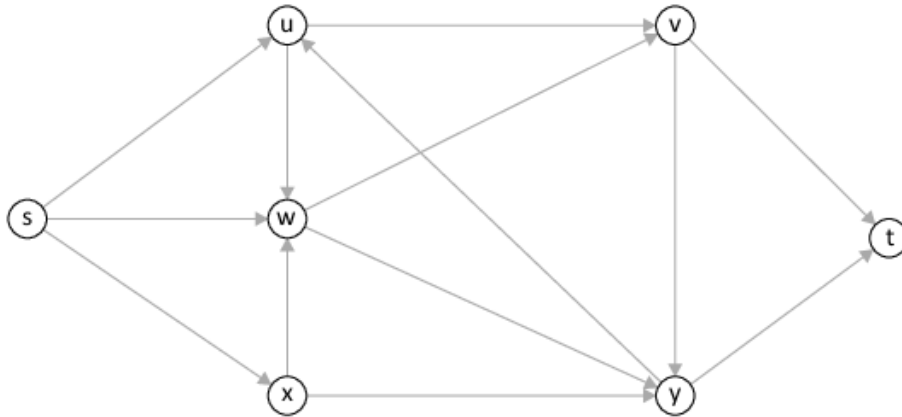


$f_1 = \{u, v, y, u\}$
 $f_2 = \{u, w, y, u\}$
 $f_3 = \{w, v, y\}$
 $f_4 = \{x, w, v, y, t\}$.



Ejemplo de Uso

Dado un grafo G , y $F = \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$



$f_1 = \{u, v, y, u\}$
 $f_2 = \{u, w, y, u\}$
 $f_3 = \{w, v, y\}$
 $f_4 = \{x, w, v, y, t\}$

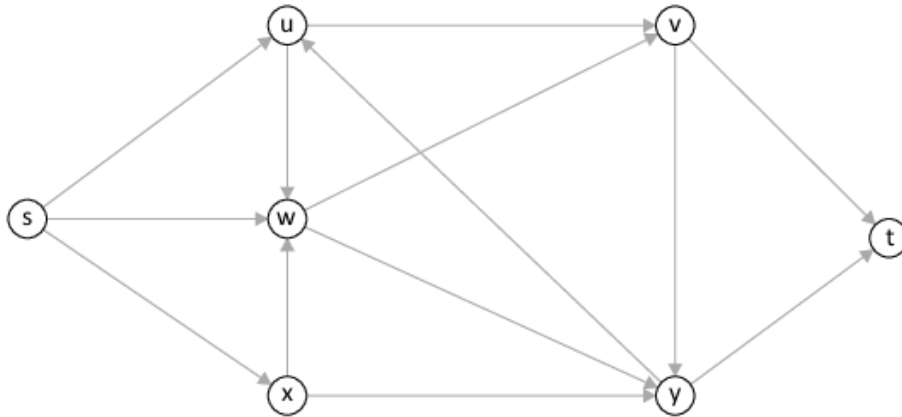


Transform the graph

```
gStar ← modify_graph_hsu(g, f, cores = 3L)
```

Ejemplo de Uso

Dado un grafo G , y $F = \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$

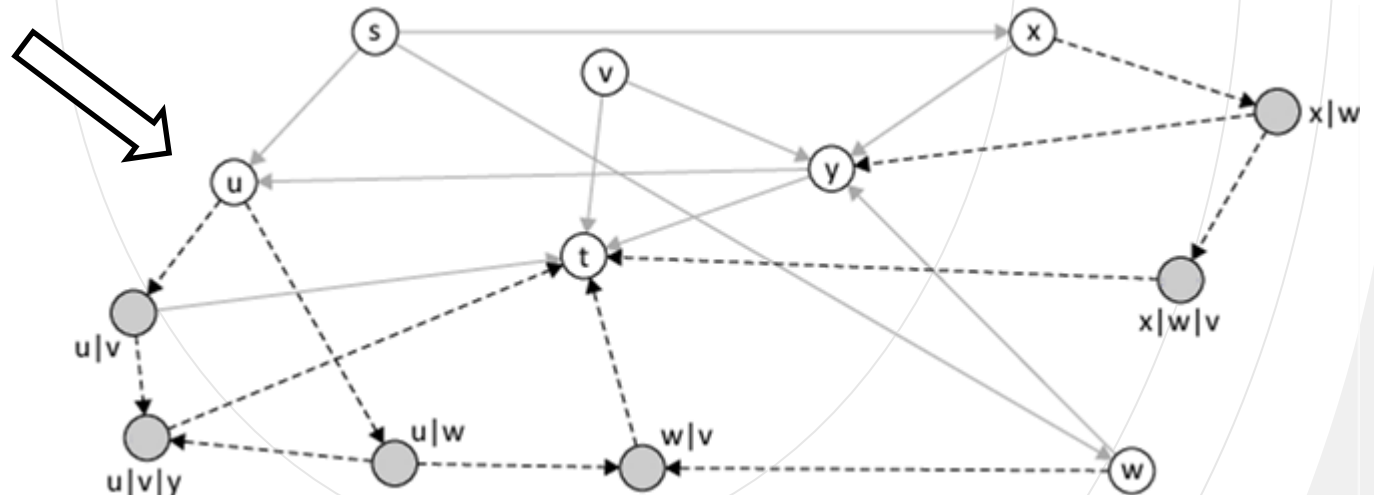


$f_1 = \{u, v, y, u\}$
 $f_2 = \{u, w, y, u\}$
 $f_3 = \{w, v, y\}$
 $f_4 = \{x, w, v, y, t\}$



Transform the graph

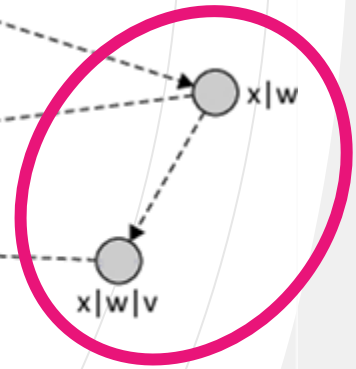
`gStar ← modify_graph_hsu(g, f, cores = 3L)`



Dado un grafo G , y $F = \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$

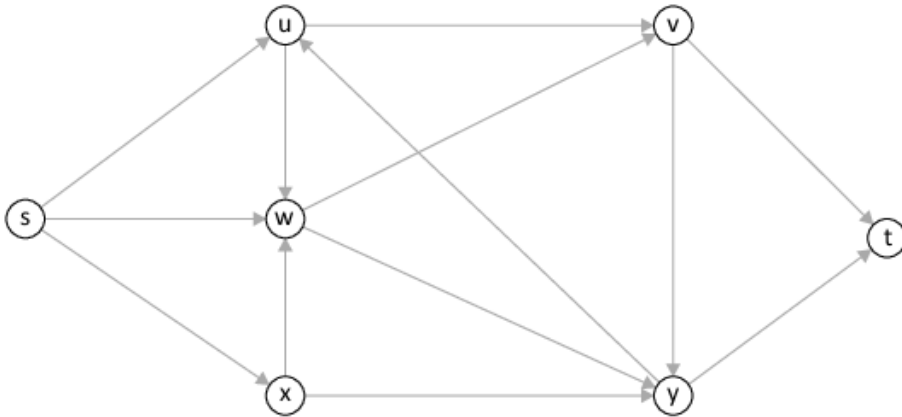
$$\begin{aligned} f_1 &= \{u, v, y, u\} \\ f_2 &= \{u, w, y, u\} \\ f_3 &= \{w, v, y\} \\ f_4 &= \{x, w, v, y, t\}. \end{aligned}$$


```
gStar ← modify_graph_hsu(g, f, cores = 3L)
```



Ejemplo de Uso

Dado un grafo G , y $F = \{f_1, f_2, f_3, f_4\}$



$f_1 = \{u, v, y, u\}$
 $f_2 = \{u, w, y, u\}$
 $f_3 = \{w, v, y\}$
 $f_4 = \{x, w, v, y, t\}$

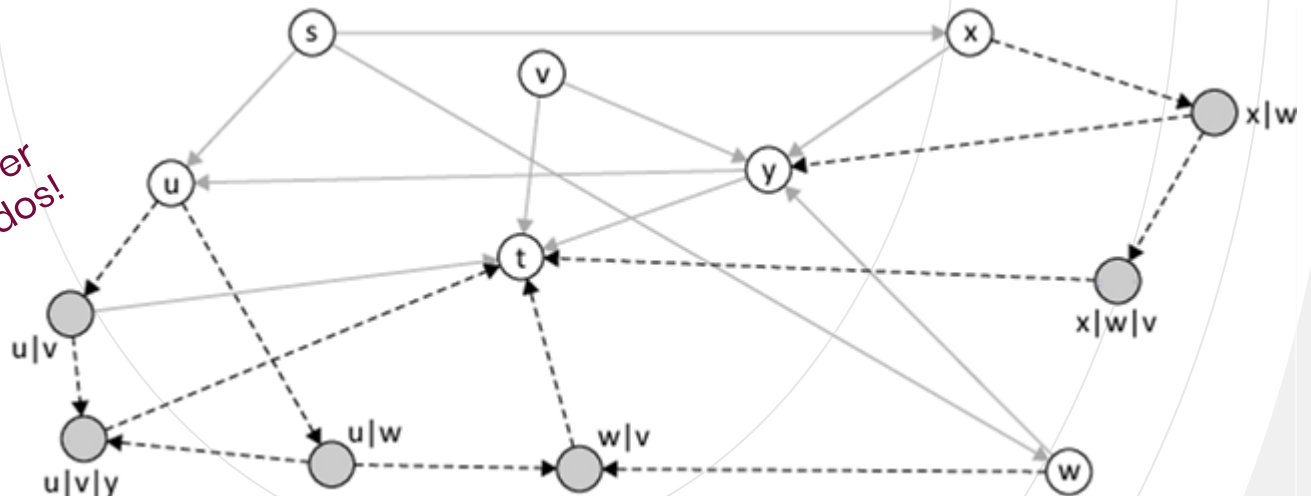


Transform the graph

`gStar ← modify_graph_hsu(g, f, cores = 3L)`

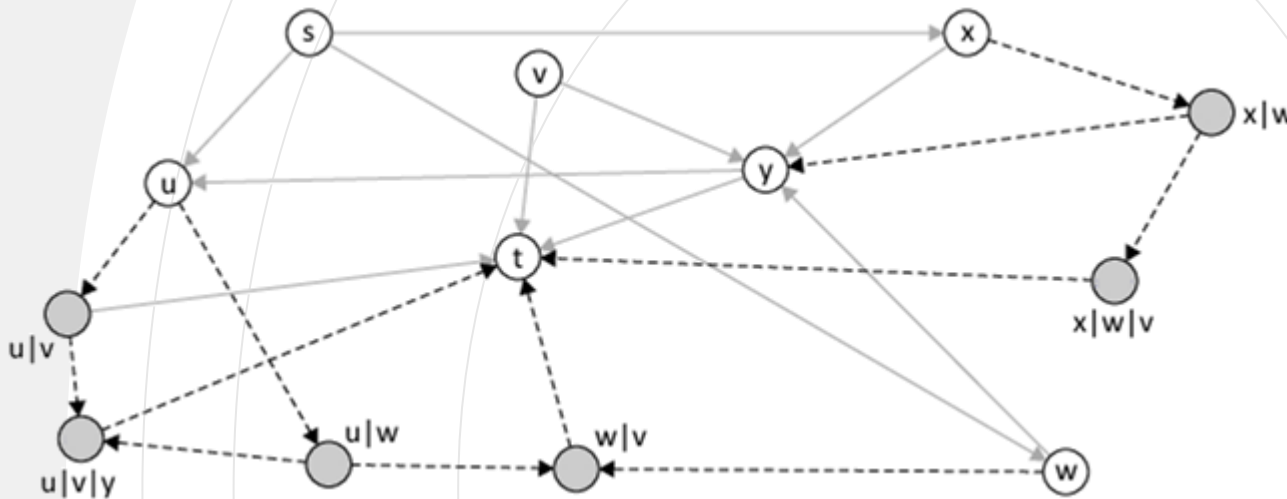


¡No se pueden recorrer los caminos prohibidos!



Ejemplo de Uso

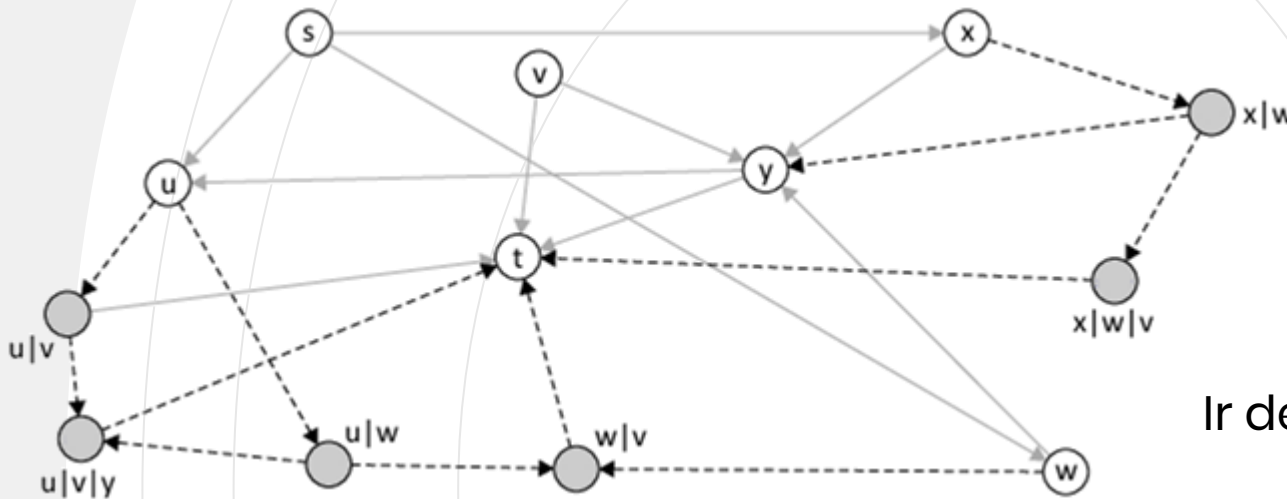
Recorriendo el grafo G^*



$$\begin{aligned} f_1 &= \{u, v, y, u\} \\ f_2 &= \{u, w, y, u\} \\ f_3 &= \{w, v, y\} \\ f_4 &= \{x, w, v, y, t\}. \end{aligned}$$

Ejemplo de Uso

Recorriendo el grafo G^*



$$f_1 = \{u, v, y, u\}$$

$$f_2 = \{u, w, y, u\}$$

$$f_3 = \{w, v, y\}$$

$$f_4 = \{x, w, v, y, t\}.$$

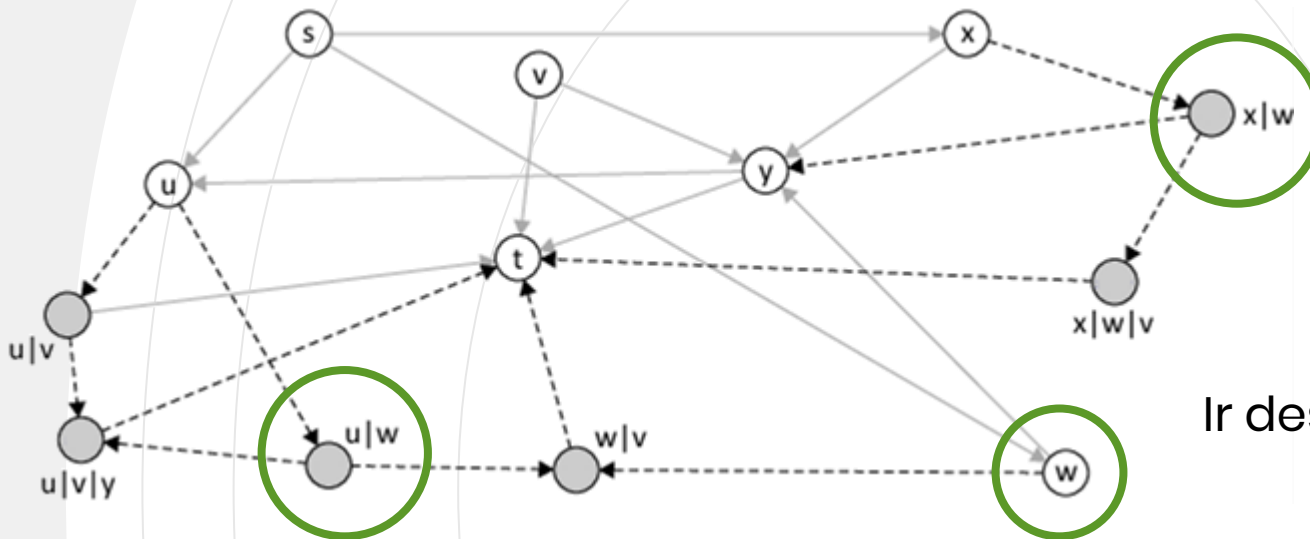
Problema:

Ir desde S hasta W



Ejemplo de Uso

Recorriendo el grafo G^*



$$\begin{aligned} f_1 &= \{u, v, y, u\} \\ f_2 &= \{u, w, y, u\} \\ f_3 &= \{w, v, y\} \\ f_4 &= \{x, w, v, y, t\}. \end{aligned}$$

Problema:
Ir desde S hasta W

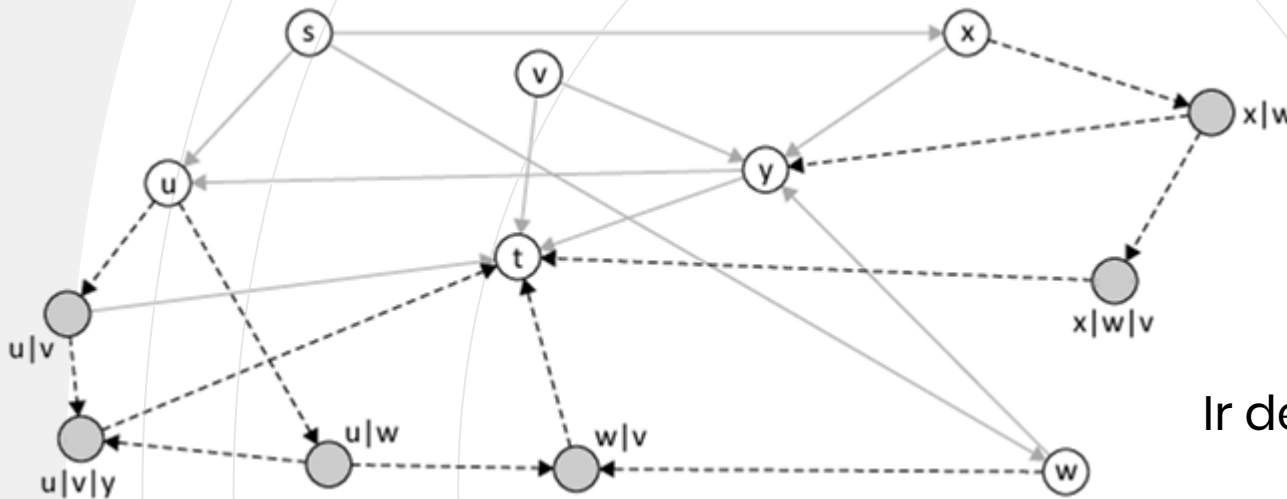


¡Existen nodos equivalentes!

$$w \cong u|w \cong x|w$$

Ejemplo de Uso

Recorriendo el grafo G^*



$$\begin{aligned} f_1 &= \{u, v, y, u\} \\ f_2 &= \{u, w, y, u\} \\ f_3 &= \{w, v, y\} \\ f_4 &= \{x, w, v, y, t\}. \end{aligned}$$

Problema:

Ir desde S hasta W



¡Existen nodos equivalentes!

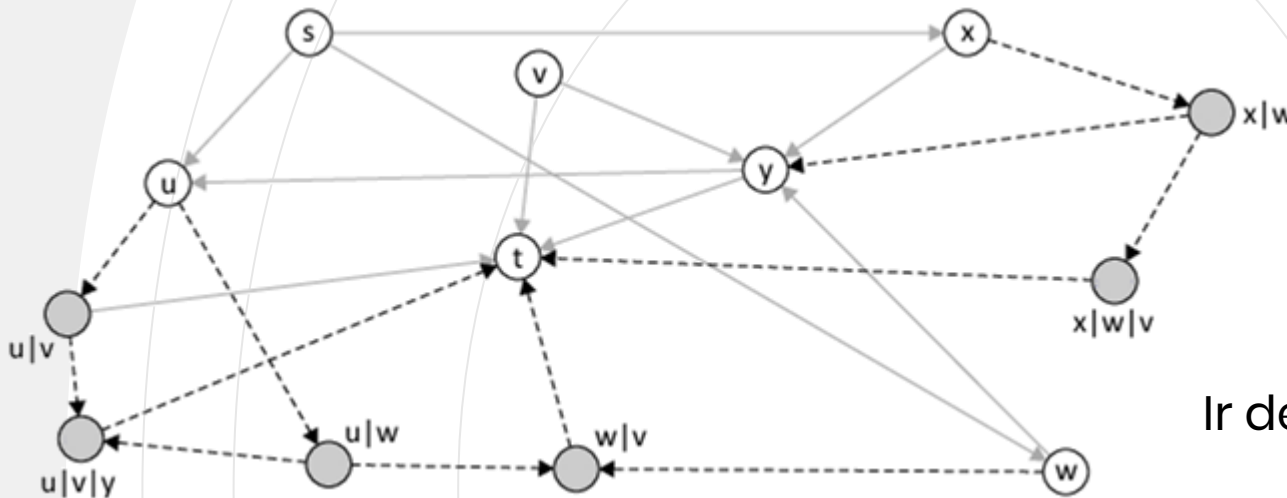
$$w \cong u|w \cong x|w$$

```
eqNodes <- get_all_nodes(gStar, "w")
```

```
> [1] "w" "u|w" "x|w"
```


Ejemplo de Uso

Recorriendo el grafo G^*



$$\begin{aligned} f_1 &= \{u, v, y, u\} \\ f_2 &= \{u, w, y, u\} \\ f_3 &= \{w, v, y\} \\ f_4 &= \{x, w, v, y, t\}. \end{aligned}$$

Problema:

Ir desde S hasta W



¡Existen nodos equivalentes!

$$w \cong u|w \cong x|w$$

```
eqNodes <- get_all_nodes(gStar, "w")
```

```
> [1] "w" "u|w" "x|w"
```

```
igraph::get_shortest_path(gStar, "s", eqNodes[j])
```

```
> [1] "s" "u" "u|w"
```

Conclusiones

Conclusiones

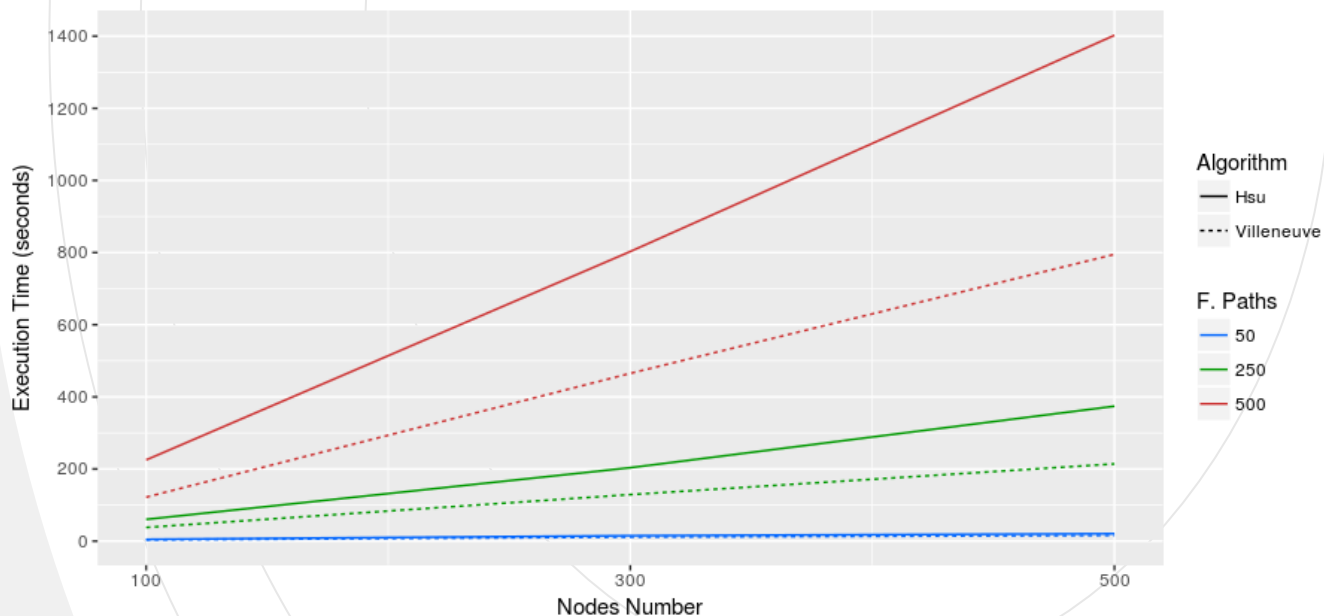


Parámetros Benchmark:

- Número de Nodos
- Número de Caminos Prohibidos
- Densidad (Número de Arcos)

Algorithms Execution Time

Variable forbidden paths of up to 6 nodes, with 90% density.



Conclusiones

Múltiples aplicaciones directas
Programación **eficiente y paralela**
Gran posibilidad de extensión
Código abierto y disponible

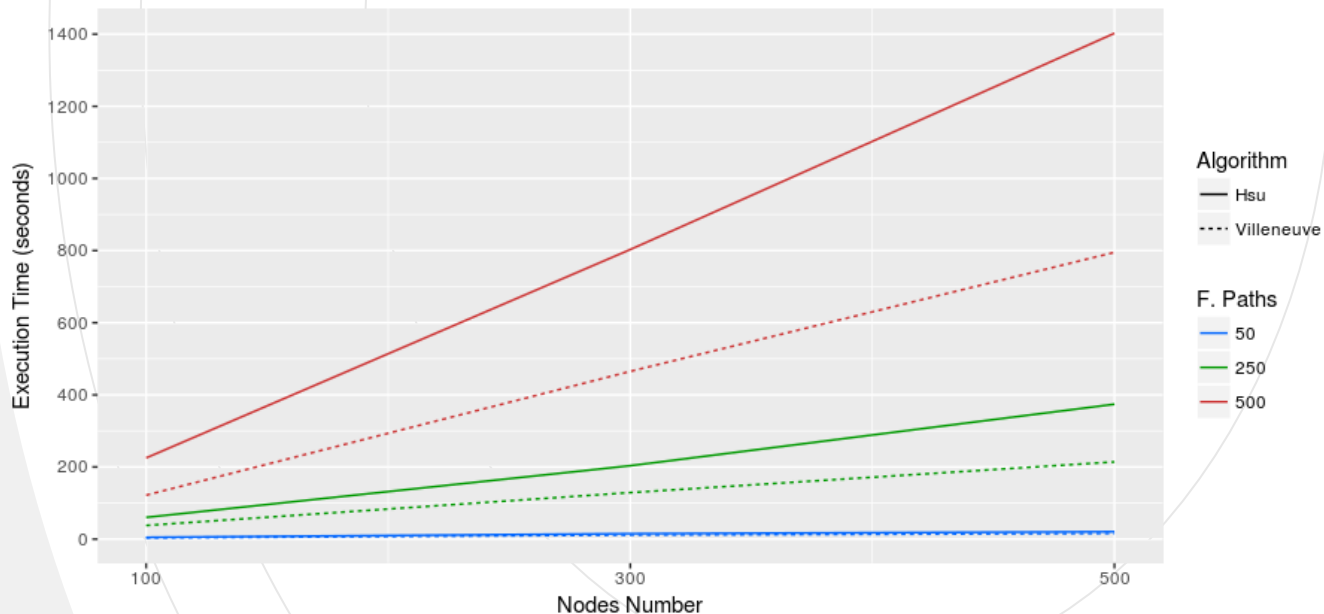


Parámetros Benchmark:

- Número de Nodos
- Número de Caminos Prohibidos
- Densidad (Número de Arcos)

Algorithms Execution Time

Variable forbidden paths of up to 6 nodes, with 90% density.





<https://melvidoni.github.io/rsppfp/>
melinavidoni@santafe-conicet.gov.ar

¡MUCHAS GRACIAS!