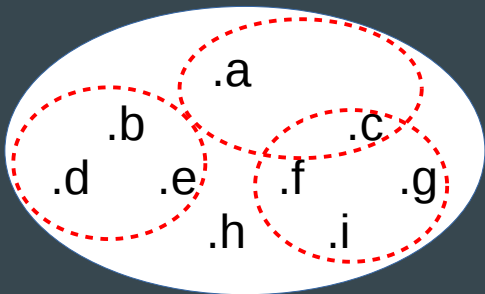


Otimização Combinatória Discreta e Programação Linear Inteira

...

Problema de otimização combinatória discreta (OC) – o que é?



- I = conjunto de elementos
- C = coleção de subconjuntos dos elementos de I
- $f(S)$ = valor associado a cada subconjunto S em C

Qual o conjunto S em C que minimiza/maximiza $f(S)$?

Programação Linear Inteira (PLI) – o que é?

A área de PLI reúne técnicas, algoritmos e teorias em torno da classe de problemas de OC em que a coleção C e a função de otimização f podem ser expressas por equações lineares.

Exemplos:

Montagem de tabelas de horários: aulas em escolas, viagens de ônibus, etc.

Montagem de escalas de trabalhos: enfermarias de hospitais, tripulação de aviões, etc.

Planejamento de produção: sequenciamento de máquinas, controle de estoques, etc.

Telecomunicações: localização de antenas de celulares, planejamento de expansão de redes de telefonia, etc.

Roteamento: logística de distribuição, caminhos mais curtos, etc.

Projetos de circuitos integrados,
etc.



Edna A. Hoshino

CV: <http://lattes.cnpq.br/9160943574918408>

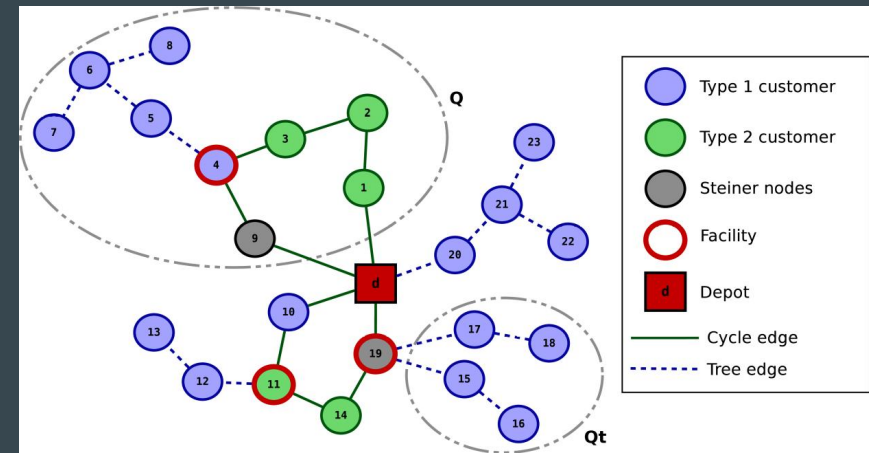
Alguns problemas estudados:

- PHS: problema do horário e alocação de salas de aulas da Facom
- Filogenia Viva
- Problemas de Seleção de Strings - M
- Heurísticas para problemas de roteamento em larga escala
- Matheurísticas para o problema da pseudoarborescência orientada a lucro
- Problema das pseudo-arborescências capacitadas com localização de facilidades - M
- Problema de roteamento em anéis de dois níveis (ring/ring) - M
- Coloração de vértices com pesos dissonantes e restrições de cores*- M
- Matheurísticas para o problema do horário e alocação de salas da Facom*

Projetos de pesquisa em andamento:

- Programação linear inteira aplicada a problemas de biologia computacional
- Algoritmos exatos para variantes do problema dos m-anéis-estrelas capacitados

Algoritmos exatos para variantes do problema dos m-anéis-estrelas capacitados



Este projeto tem por objetivo propor algoritmos exatos baseados no método da geração de colunas para resolver variantes do CmRSP. Neste tipo de problema, clientes estão geograficamente dispersos e demandam produtos ou serviços disponíveis em um depósito central. A distribuição dos produtos ou serviços é realizada em dois níveis por uma frota limitada de veículos idênticos com uma capacidade de carga definida. O primeiro nível de distribuição é custoso e consiste em um ciclo passando pelo depósito. O segundo nível é realizado por um meio mais barato, por exemplo com árvores. Cada veículo realiza a distribuição de produtos e serviços usando um dos dois níveis de distribuição ou uma combinação de ambos. Neste tipo de problema, clientes classificados como prioritários devem ser servidos somente pelo primeiro nível. O problema consiste em encontrar a melhor distribuição dos produtos e serviços.

Este tipo de problema tem aplicações em situações práticas como na área de telecomunicações, projeto de redes de comunicação, logística de distribuição, etc.

Técnicas usadas: Programação Linear Inteira, Geração de Colunas, Branch-and-cut-and-price

As seguintes variantes foram estudadas: CPAFLP, PRAP e Ring/Ring.

Técnicas:

Programação Linear Inteira (PLI)

Geração de Colunas (GC)

Planos de Cortes (CP)

Branch-and-Bound (BB)

Branch-and-cut-and-price = BB + CP + GC

Matheurísticas = metaheurísticas + modelagem matemática

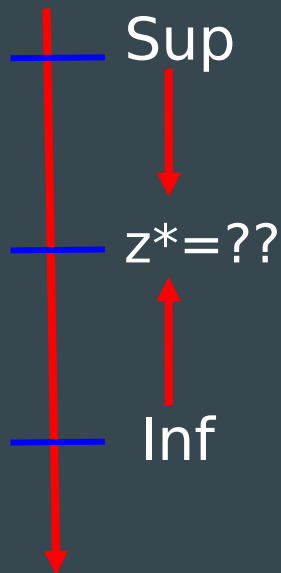
Bibliotecas/linguagens/ambientes:

Resolvedores: SCIP, CPLEX, XPRESS

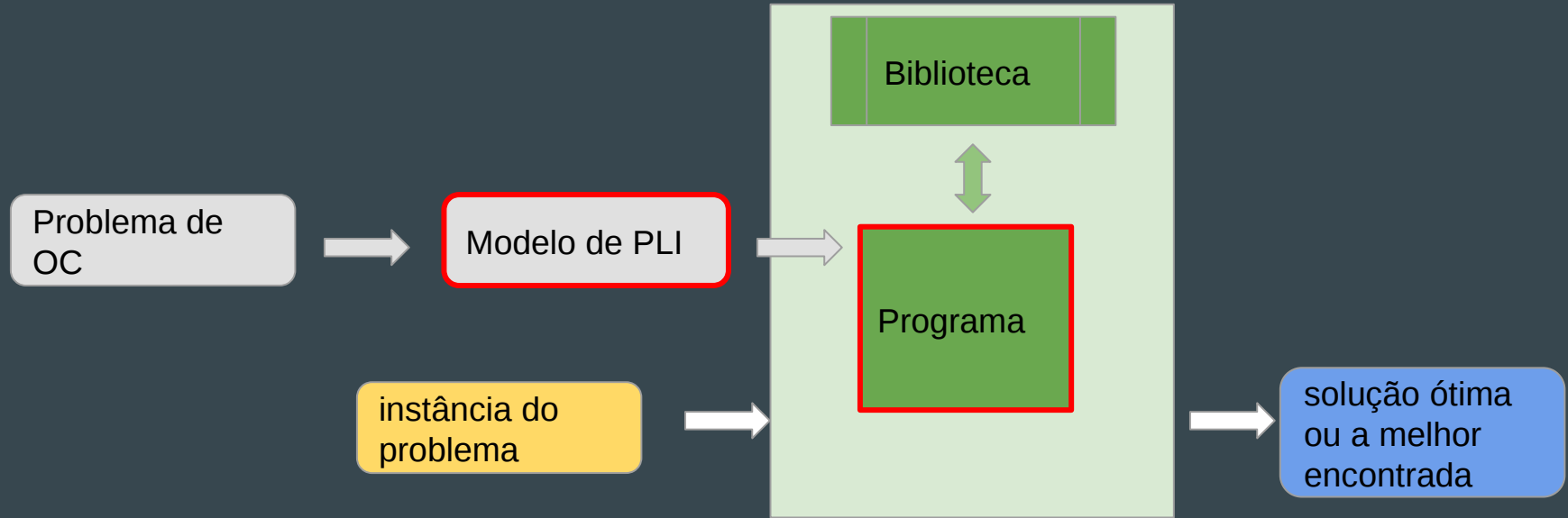
Linguagem de programação: C/C++

Sistema Operacional: Linux

Laboratório: Lexa



Metodologia



Exemplo de Modelagem matemática por PLI

$$\text{(SPF)} \quad \min \sum_{p \in P} c_p \lambda_p$$

$$\text{sujeito a} \quad \sum_{p \in P} \lambda_p \leq m \quad (\pi) \quad (4.1)$$

$$\sum_{p \in P} (r_i^p + t_i^p) \lambda_p = 1 \quad \forall i \in U_1 \quad (\alpha) \quad (4.2)$$

$$\sum_{p \in P} r_i^p \lambda_p = 1 \quad \forall i \in U_2 \quad (\mu) \quad (4.3)$$

$$\sum_{p \in P} (r_i^p + t_i^p) \lambda_p \leq 1 \quad \forall i \in W \quad (\gamma) \quad (4.4)$$

$$\sum_{p \in P} (r_{ij}^p + t_{ij}^p) \lambda_p \leq 1 \quad \forall ij \in A \quad (\beta) \quad (4.5)$$

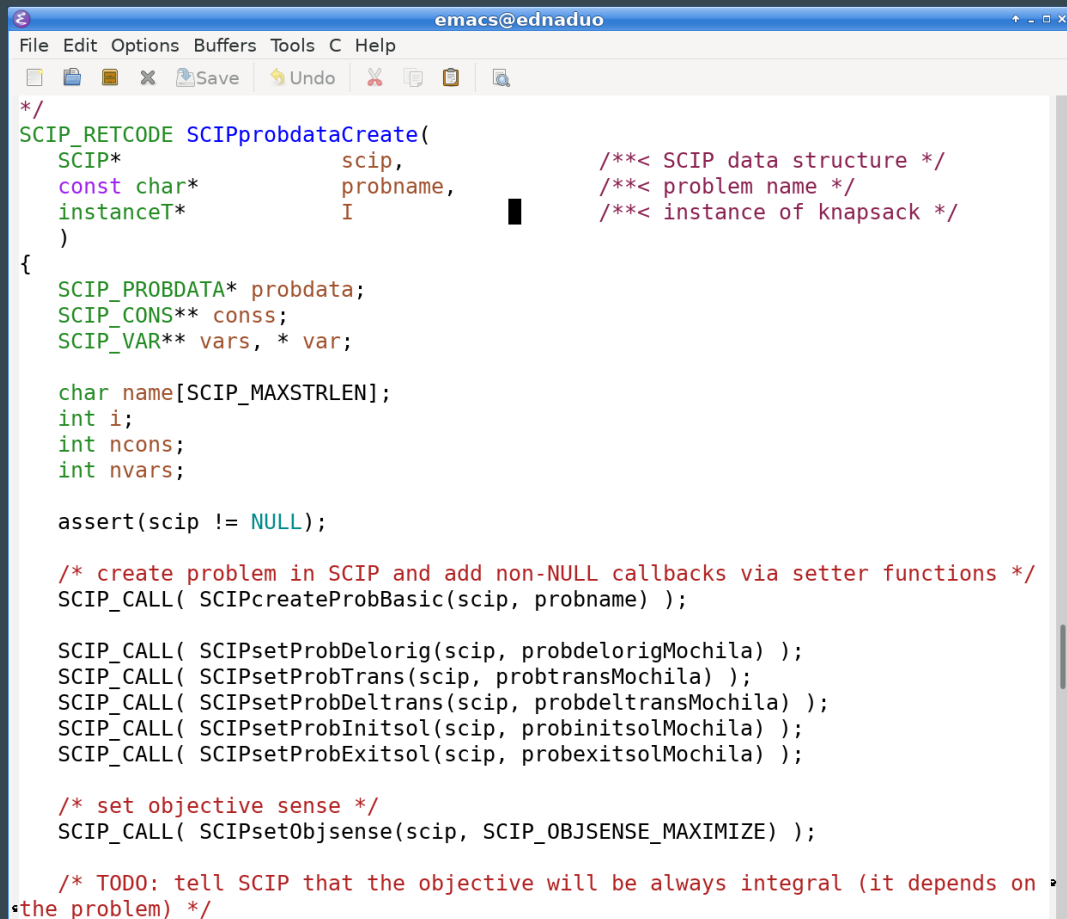
$$0 \leq \lambda_p \leq 1 \quad \forall p \in P. \quad (4.6)$$

Exemplo de resultados*

Instâncias	Com GAP	GAP	GAP	Ótimos	Tempo	Tempo
	MCF/SPF(=)	MCF	SPF	MCF/SPF(=)	MCF	SPF
CF0_QT1	45 / 16 (16)	50,16	4,55	0 / 4 (0)	*	*
CF0_QT66	45 / 17 (17)	40,86	3,16	1 / 8 (1)	1167,2	161,7
CFMED_QT1	45 / 17 (17)	59,84	3,12	0 / 4 (0)	*	*
CFMED_QT66	45 / 14 (14)	26,59	1,39	2 / 7 (1)	1706,0	173,0
Soma	180 / 64 (64)			3 / 23 (2)		
Média		44,36	3,06		1436,6	167,4

Tabela 5.18: Desempenho MCF \times SPF.

Exemplo de programa*

The image shows a screenshot of an Emacs editor window titled 'emacs@ednaduo'. The window displays a C function named 'SCIPprobdataCreate'. The code is color-coded: comments are in red, keywords like 'const' and 'assert' are in green, and identifiers are in black. The function takes three arguments: 'scip' (a pointer to a SCIP object), 'probname' (a string), and 'I' (an integer). Inside the function, several variables are declared: 'probdata' of type 'SCIP_PROBDATA*', 'conss' of type 'SCIP_CONS**', 'vars' of type 'SCIP_VAR**', 'name' as a character array, and integers 'i', 'ncons', and 'nvars'. The function uses 'assert' to ensure 'scip' is not NULL. It then calls several SCIP API functions to set up the problem, including 'SCIPcreateProbBasic', 'SCIPsetProbDelorig', 'SCIPsetProbTrans', 'SCIPsetProbDeltrans', 'SCIPsetProbInitsol', and 'SCIPsetProbExitsol'. Finally, it sets the objective sense to 'SCIP_OBJSENSE_MAXIMIZE' and includes a TODO comment about setting the objective as integral.

```
emac@ednaduo
File Edit Options Buffers Tools C Help
[Icons] Save Undo [Icons]
*/
SCIP_RETCODE SCIPprobdataCreate(
    SCIP*      scip,           /**< SCIP data structure */
    const char* probname,      /**< problem name */
    int*       I,              /**< instance of knapsack */
)
{
    SCIP_PROBDATA* probdata;
    SCIP_CONS** conss;
    SCIP_VAR** vars, * var;

    char name[SCIP_MAXSTRLEN];
    int i;
    int ncons;
    int nvars;

    assert(scip != NULL);

    /* create problem in SCIP and add non-NULL callbacks via setter functions */
    SCIP_CALL( SCIPcreateProbBasic(scip, probname) );

    SCIP_CALL( SCIPsetProbDelorig(scip, probdelorigMochila) );
    SCIP_CALL( SCIPsetProbTrans(scip, probtransMochila) );
    SCIP_CALL( SCIPsetProbDeltrans(scip, probdeltransMochila) );
    SCIP_CALL( SCIPsetProbInitsol(scip, probinitsolMochila) );
    SCIP_CALL( SCIPsetProbExitsol(scip, probexitsolMochila) );

    /* set objective sense */
    SCIP_CALL( SCIPsetObjsense(scip, SCIP_OBJSENSE_MAXIMIZE) );

    /* TODO: tell SCIP that the objective will be always integral (it depends on
    the problem) */
}
```