## 5 Variações e Heurísticas

Este capítulo apresentará algumas variações e heurísticas válidas para os algoritmos A1 e A2 descritos no Capítulo 4. As variações expostas estão baseadas na forma com que o procedimento inicial (linha 1) dos algoritmos cria a árvore geradora (*spanning tree*). As heurísticas atuam em dois pontos: na decisão de contrair o grafo e na decisão de adicionar mais de uma aresta na mesma iteração.

## 5.1 Variações na função Árvore Geradora

Duas diferentes funções foram implementadas nos algoritmos. Ambas retornam árvores geradoras aleatórias, isto é, não são, obrigatoriamente, máximas ou mínimas, e utilizam-se de recursão. Chamaremos uma função de Árvore Geradora Estrela e a outra de Árvore Geradora DFS, esta, por uma razão óbvia, utiliza o método de busca Depth-first search (Busca em Profundidade).

A função Árvore Geradora Estrela (AGE) busca gerar uma árvore com o maior número possível de ramificações, ou seja, ter uma quantidade grande de nós com três ou mais arestas incidentes. O objetivo é diminuir o caminho *i-j* ao adicionarmos uma nova aresta ao grafo com o intuito de reduzir o número de execuções do algoritmo de fluxo máximo, e, possivelmente, o número de nós no grafo contraído. A Figura 5.1 ilustra um pseudocódigo do algoritmo AGE.

De modo contrário, a função Árvore Geradora DFS tende a gerar uma árvore com um número pequeno de ramificações, ou seja, a maioria dos nós possuindo, no máximo, duas arestas incidentes. Seu objetivo é obter um caminho *i-j* maior, aumentando, assim, a possibilidade de adicionar mais de uma aresta por iteração. Isto se refletiria em um número reduzido de iterações no algoritmo, e, consequentemente, menos processos de contração e execuções do algoritmo de fluxo máximo. A Figura 5.2 ilustra um pseudocódigo do algoritmo DFS.

```
procedimento AGE (G, v);
1
    Marque o vértice v como incluído;
2
    para todas arestas e_k = (v, v_k) onde k = 1, 2,... faça
3
        se v_k não está incluído
4
          Marque v_k e (v, v_k) como incluídos;
5
          Marque v como pai de v_k;
6
        finalize se
7
    finalize para
8
    para todas arestas e_k = (v, v_k) onde k = 1, 2,... faça
9
       se v é pai de v_k
10
          Chame recursivamente AGE (G, v_k);
11
       finalize se
12 finalize para
13 retorne T;
finalize AGE;
Figura 5.1: Pseudocódigo do algoritmo AGE.
procedimento DFS (G, v);
    Marque o vértice v como incluído;
2
    para todas arestas e_k = (v, v_k) onde k = 1, 2,... faça
3
        se v<sub>k</sub> não está incluído
4
          Marque v_k e (v, v_k) como incluídos;
5
          Chame recursivamente DFS (G, v_k);
6
        finalize se
    finalize para
7
8 retorne T;
finalize DFS;
```

Figura 5.2: Pseudocódigo do algoritmo DFS.

As Figuras 5.4 e 5.5 exemplificam, respectivamente, as aplicações das funções AGE e DFS à rede G da Figura 5.3. Para ambas as funções, o vértice 1 é o inicial; o primeiro filho é sempre o nó de número menor, o segundo filho é o nó com o segundo menor número, e assim por diante.

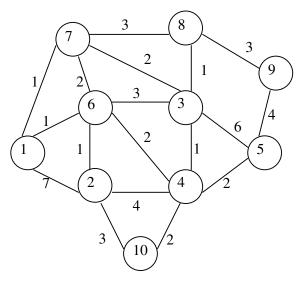


Figura 5.3: Rede *G* na qual será aplicada as funções das árvores geradoras.

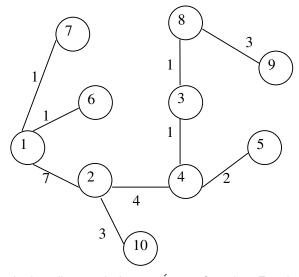


Figura 5.4: Resultado da aplicação da função Árvore Geradora Estrela em G.

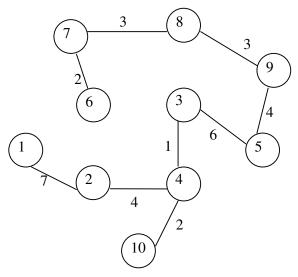


Figura 5.5: Resultado da aplicação da função Árvore Geradora DFS em G.

A diferença entre as duas funções é observável no exemplo das Figuras 5.4 e 5.5. Na árvore gerada por AGE, três vértices, a ser {1, 2, 4}, possuem, cada um, três arestas incidentes. O vértice {4} é o único, na árvore gerada por DFS, com três arestas incidentes.

## 5.2 Heurísticas

Duas heurísticas foram elaboradas para o algoritmo, podendo as duas atuarem ao mesmo tempo. Elas são as seguintes tomadas de decisão:

- 1. Somente adicionar mais de uma aresta por iteração quando o caminho *i-j* for suficientemente grande;
- 2. Somente contrair o grafo quando o número de nós do grafo contraído for suficientemente pequeno.

A primeira chamaremos de *Heurística de Adição de Arestas* (HAA) e a segunda de *Heurística de Contração do Grafo* (HCG).

A motivação por trás da HAA é não "gastar tempo" procurando novas arestas a serem adicionadas quando a possibilidade de encontrá-las é pequena

devido ao curto caminho *i-j*. Note que esta heurística não é aplicável ao algoritmo A1.

Ao mapear as subárvores  $T_a^b$ , o algoritmo obtém a quantidade de nós do grafo contraído. Caso esse número seja próximo do número de nós do grafo, não é eficiente gerar um novo grafo de tamanho relativamente igual ao já existente. Evitar isto é o objetivo da HCG.

A Figura 5.6 ilustra o pseudocódigo do algoritmo A2 com as heurísticas HAA (linha 9) e HCG (linha 13) implementadas.

```
procedimento A2HH (G);
    T \leftarrow crie uma árvore geradora (spanning tree) do grafo G;
2
    G_0 = T;
3
    CT_0 = G_0;
    E \leftarrow conjunto de arestas que estão em G mas que não estão em G_0;
    para e_k \in E' onde k = 1, ..., m-n+1 faça
5
6
        se e_k não está incluído no grafo G_{k-1}
7
           Adicione e_k ao grafo G_{k-1} criando G_k;
8
           Identifique caminho i-j em CT_{k-1};
9
           se caminho i-j é suficientemente grande
10
               Adicione e_{\rm w} caso suas extremidades estejam contidas
               no caminho i-j, para w = k + 1, k + 2, ..., m - n + 1;
11
           finalize se
          Mapeie subárvores T_a^b em CT_{k-1};
12
           se número de nós do grafo contraído é suficientemente pequeno
13
14
              Gere grafo contraído de G_k;
15
              Calcule, com algoritmo de Gusfield, árvore de cortes dos nós do
              caminho i-j no grafo contraído;
16
           se não
17
              Calcule, com algoritmo de Gusfield, árvore de cortes dos nós do
              caminho i-j no grafo G_k;
18
           finalize se
19
           Substitua caminho i-j pela árvore de cortes em CT_{k-1} gerando CT_k;
20
        finalize se
21 finalize para
22 retorne CT;
```

Figura 5.6: Pseudocódigo do algoritmo A2 com as heurísticas HAA e HCG.

finalize A2HH;