



Universidad Politécnica
de Madrid



Universidad Nacional
de San Luis

GEOMETRÍA A NUESTRO ALREDEDOR: OPTIMIZACIÓN DE RUTAS

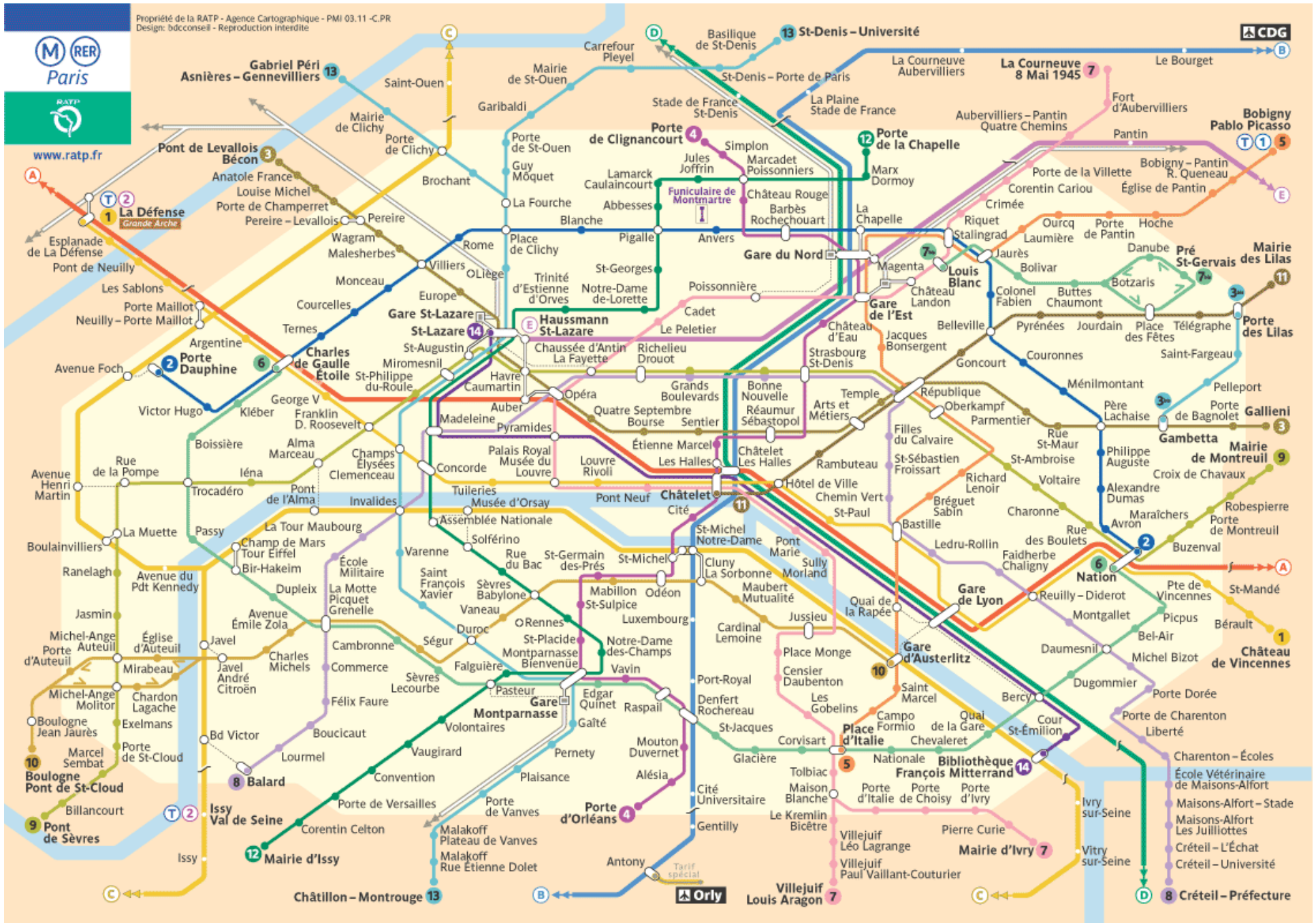
Gregorio Hernández, UPM

Gral. San Martín (Mendoza)

28 de septiembre de 2007



www.ratp.fr

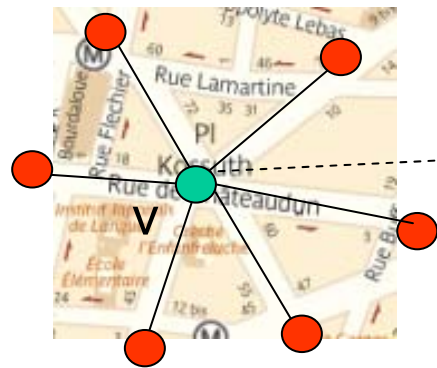


Un turista en París



Torre Eiffel

Un turista en París



Torre Eiffel

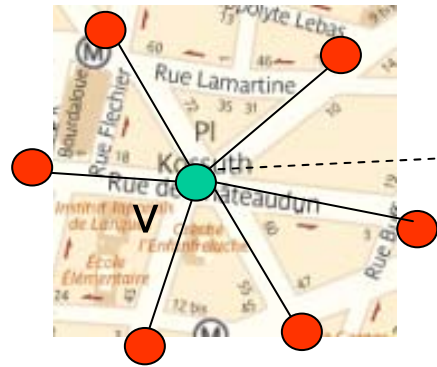
NO TIENE MAPA

Información local (conoce su posición, destino y vecinos $N(v)$)

Memoria limitada

Estrategia ecológica (prohibido dejar marcas)

Un turista en París

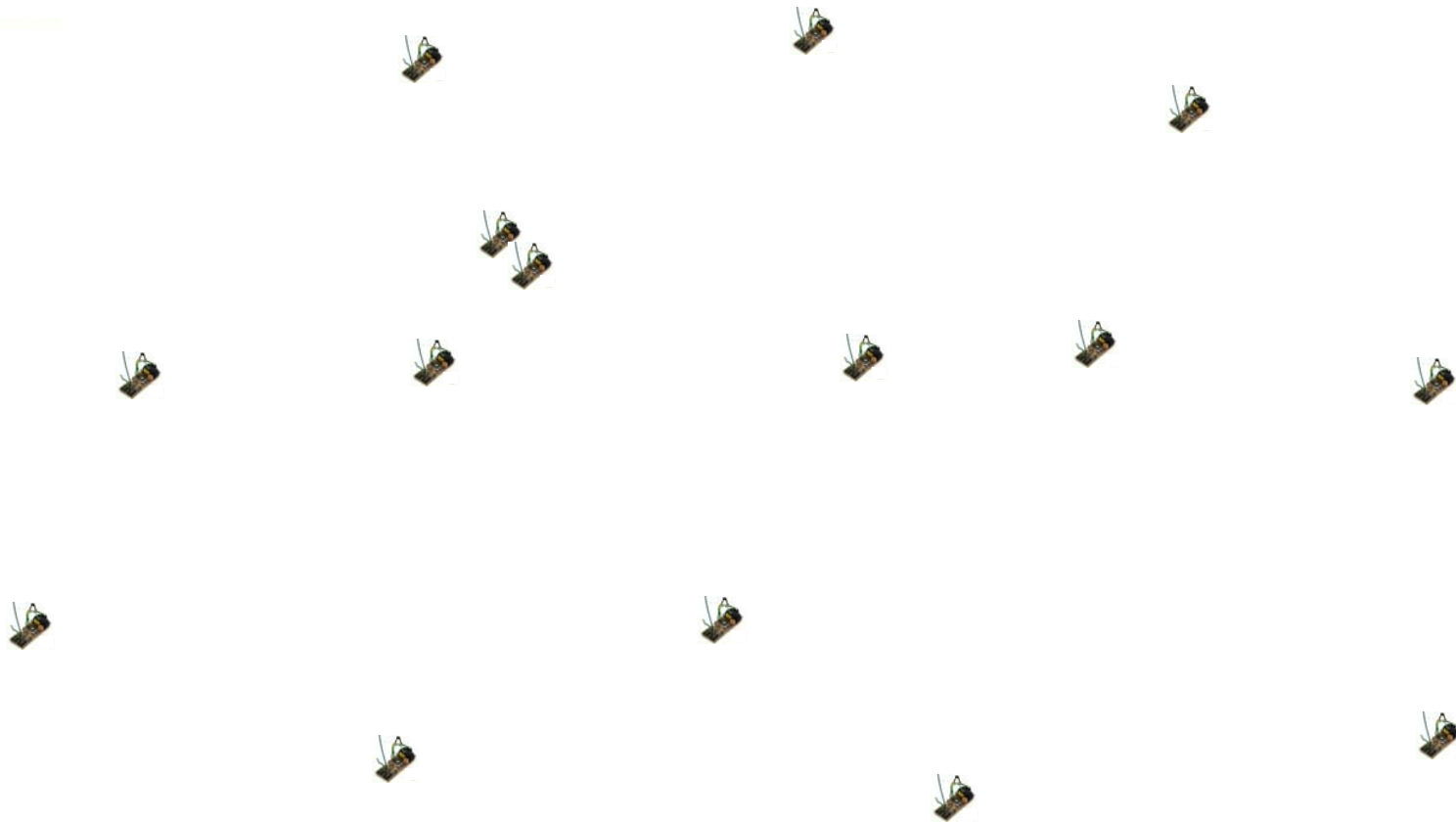


Torre Eiffel

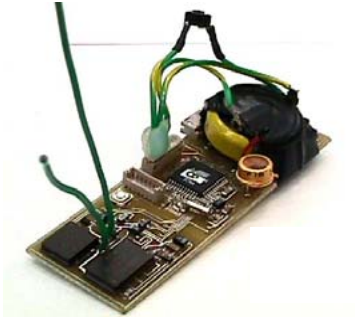
¿Cómo movernos en una red desconocida?

ROUTING

Redes inalámbricas móviles



Redes inalámbricas móviles

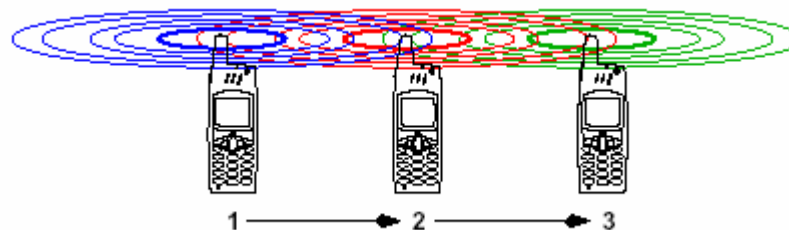


Redes inalámbricas móviles

- Ausencia de infraestructura
áreas remotas, catástrofes, barcos, flota de vehículos



- No todo sensor o emisora escucha a todas las demás
Los datos deben enviarse a través de varias emisoras hasta el destino



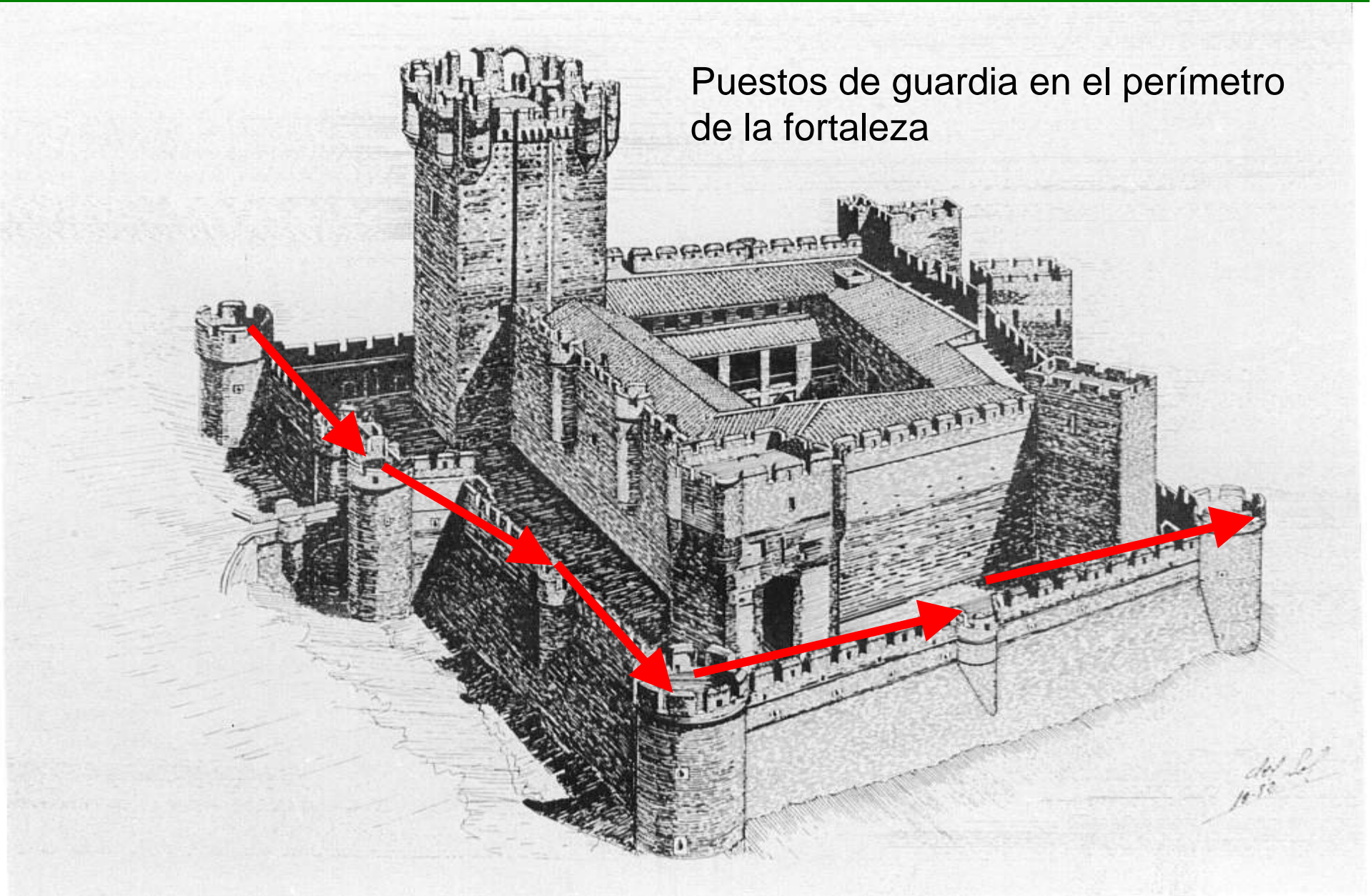
Comunicación inalámbrica

Señales de humo, fogatas, banderas, ...



Comunicación inalámbrica

Puestos de guardia en el perímetro de la fortaleza

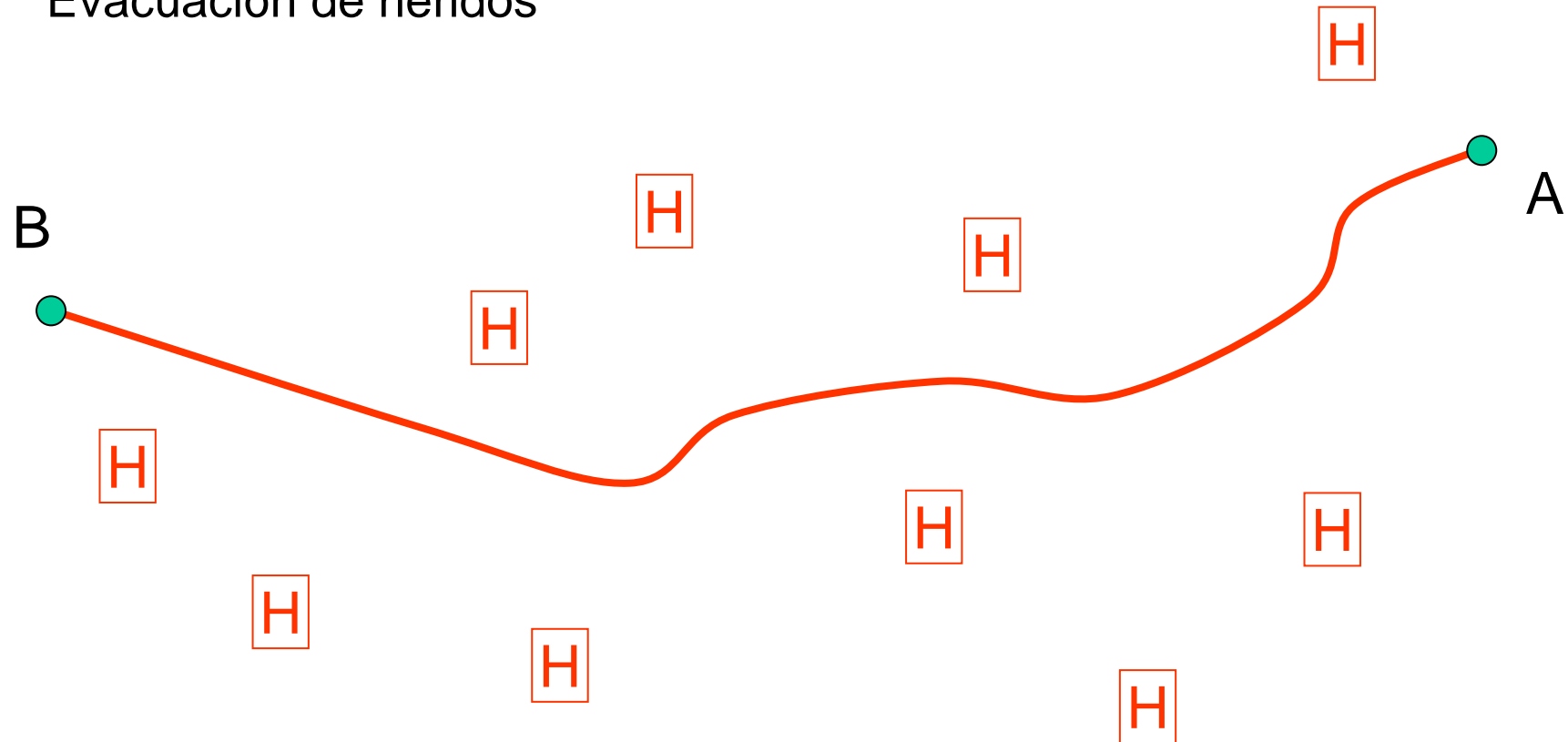


Redes inalámbricas móviles

- (1) ¿Cómo organizar la red?**
- (2) ¿Cómo se envían los mensajes por la red?**
- (3) ¿Cómo recuperar, almacenar e indexar los datos de la red?**

Rutas seguras

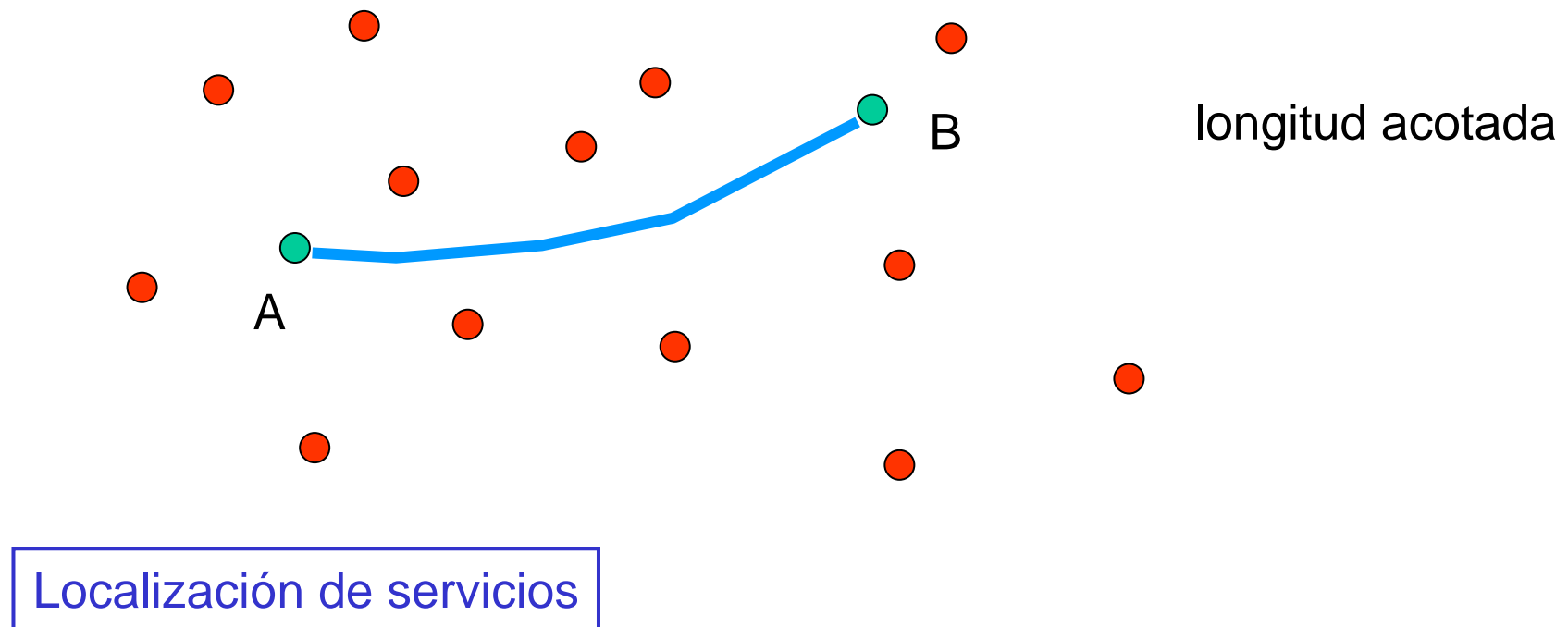
Evacuación de heridos



Hallar la ruta "más segura" entre A y B

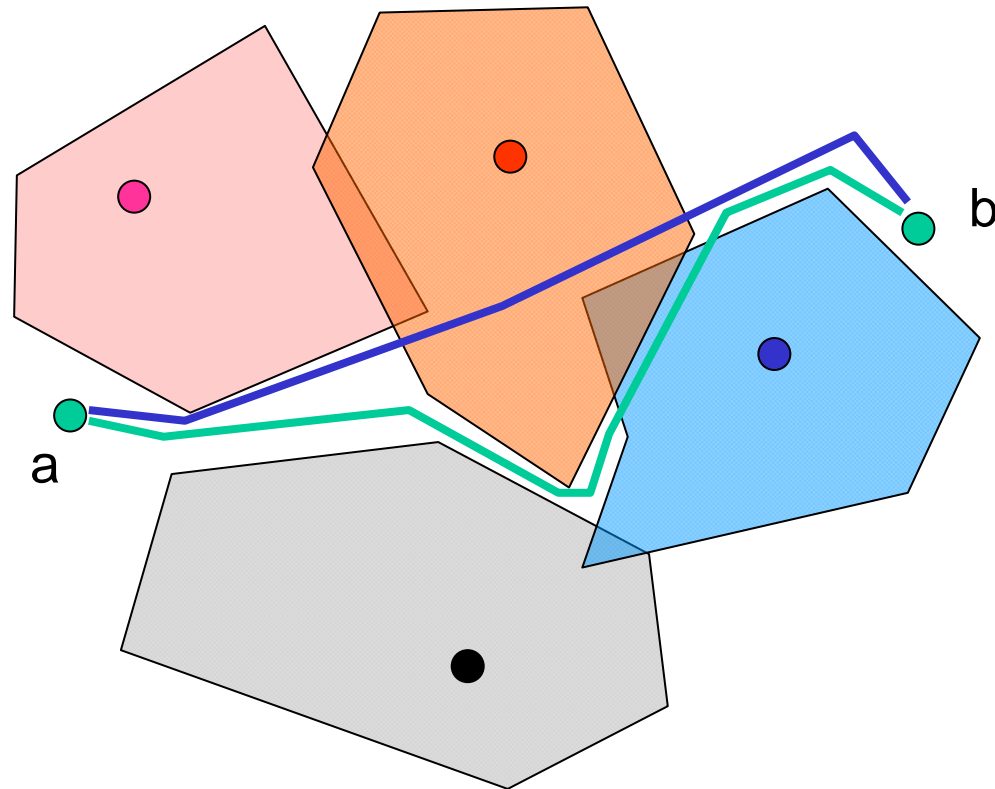
Rutas seguras

- Transporte de mercancías peligrosas (minimizando el riesgo)



Rutas seguras

- Transporte de mercancías peligrosas (minimizando el riesgo)
- Rutas secretas (minimizando la longitud del camino visible a los puntos “enemigos”)



UNSL 2007

Sumario

PROBLEMAS DE RUTEO PARA REDES MÓVILES

OPTIMIZACIÓN DE RUTAS DE EVACUACIÓN

Redes inalámbricas

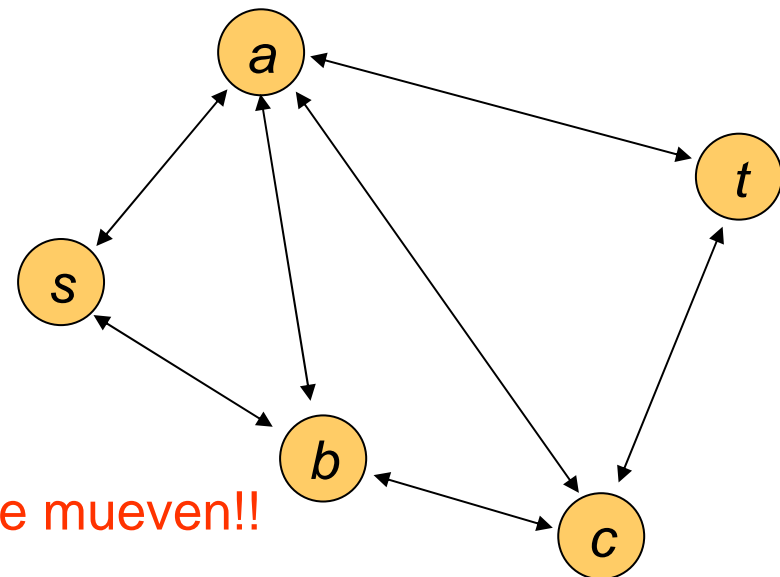
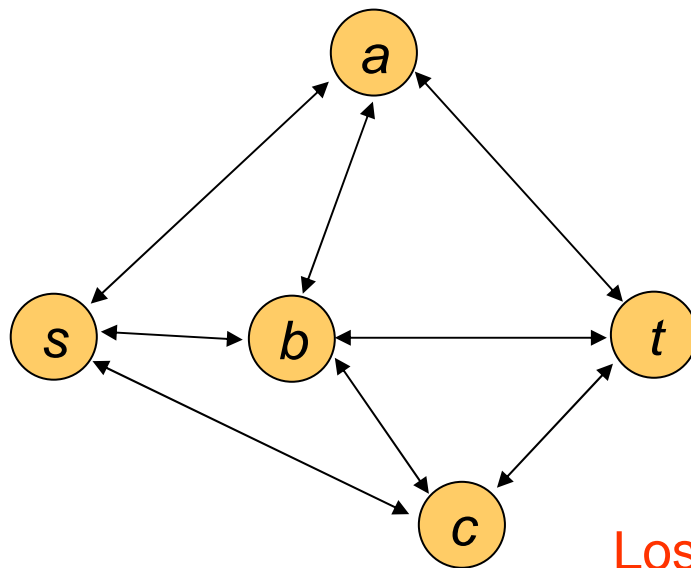
(1) ¿Cómo organizar la red? **DISEÑO**

(2) ¿Cómo se envían los mensajes por la red?

PROBLEMAS DE RUTEO

Redes inalámbricas

Dispositivos sin cables que se comunican entre sí sin una infraestructura fija.

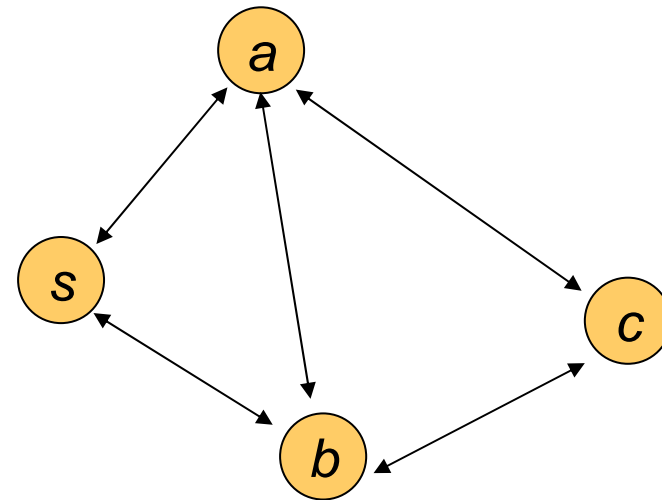
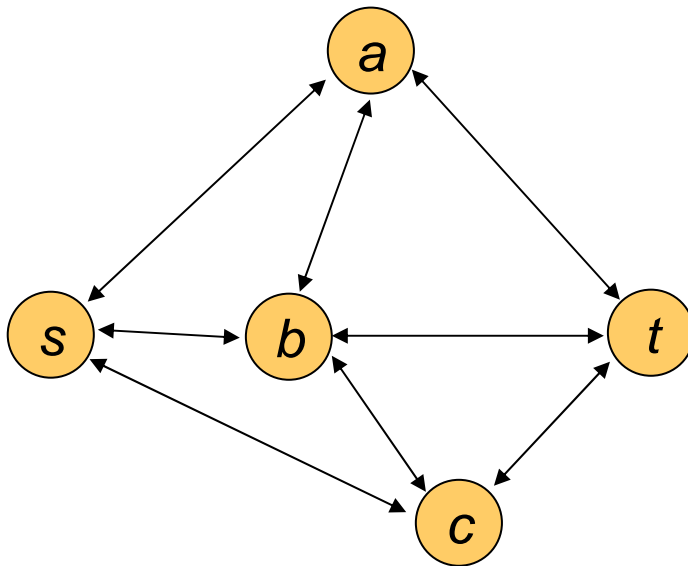


Los nodos se mueven!!

Los ENLACES DESAPARECEN!!

Redes inalámbricas

Dispositivos sin cables que se comunican entre sí sin una infraestructura fija.

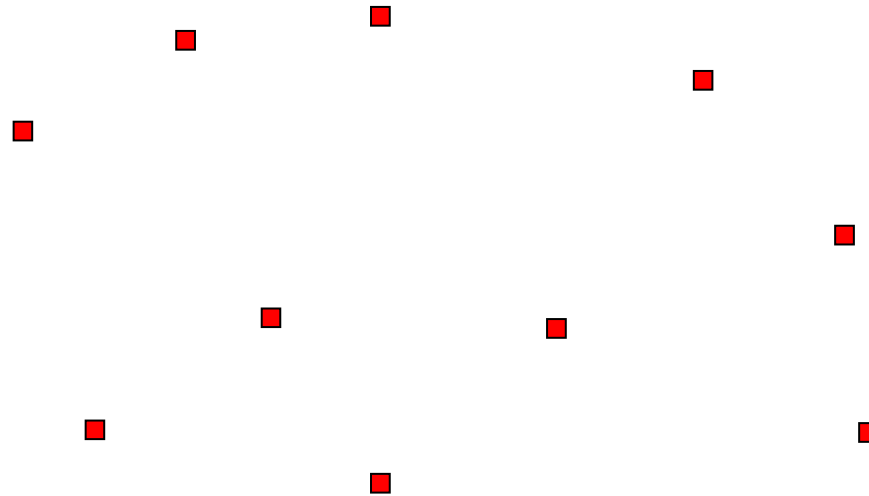


Los nodos **DESAPARECEN!!**

Redes inalámbricas

MODELO DE RED

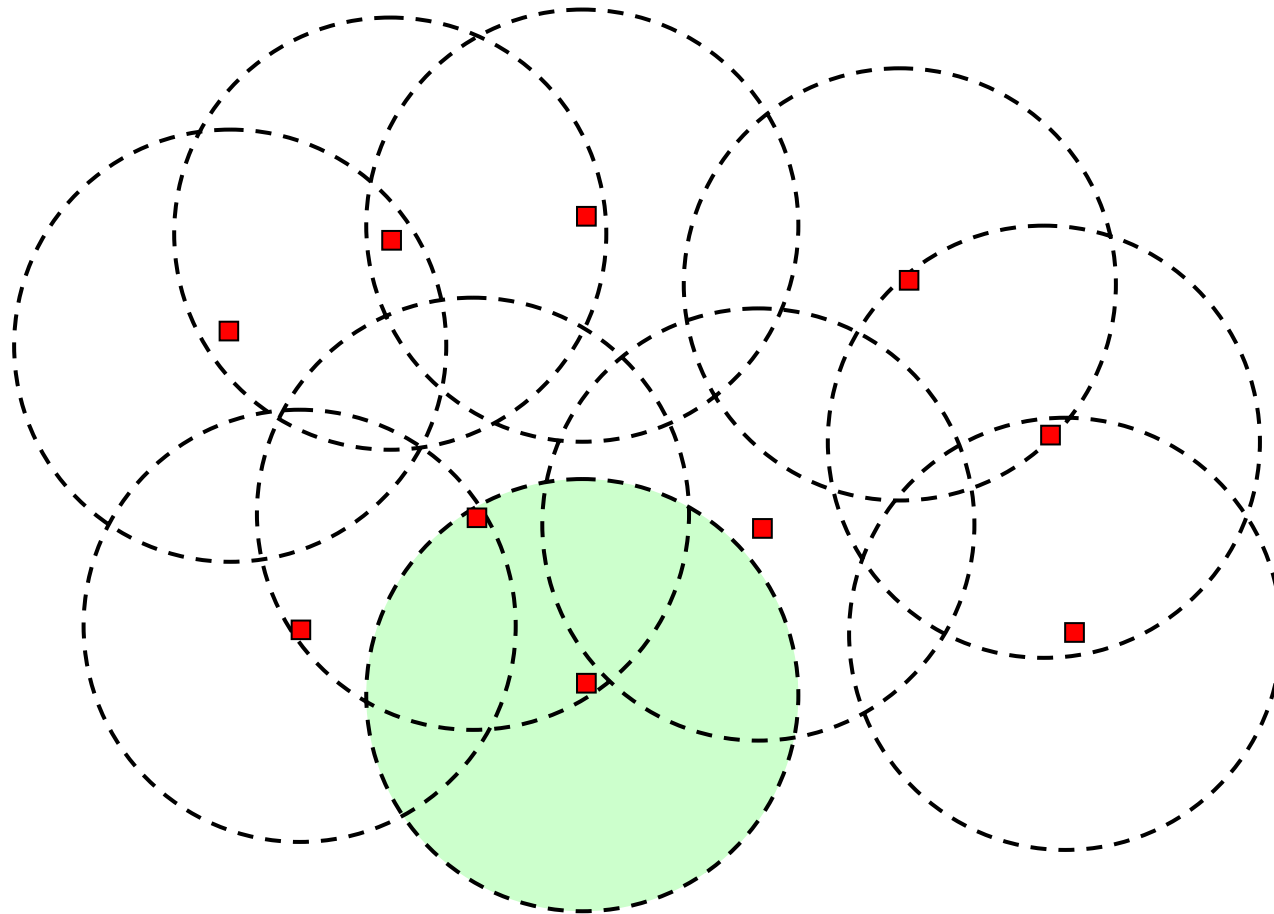
- Nodos



Redes inalámbricas

MODELO DE RED

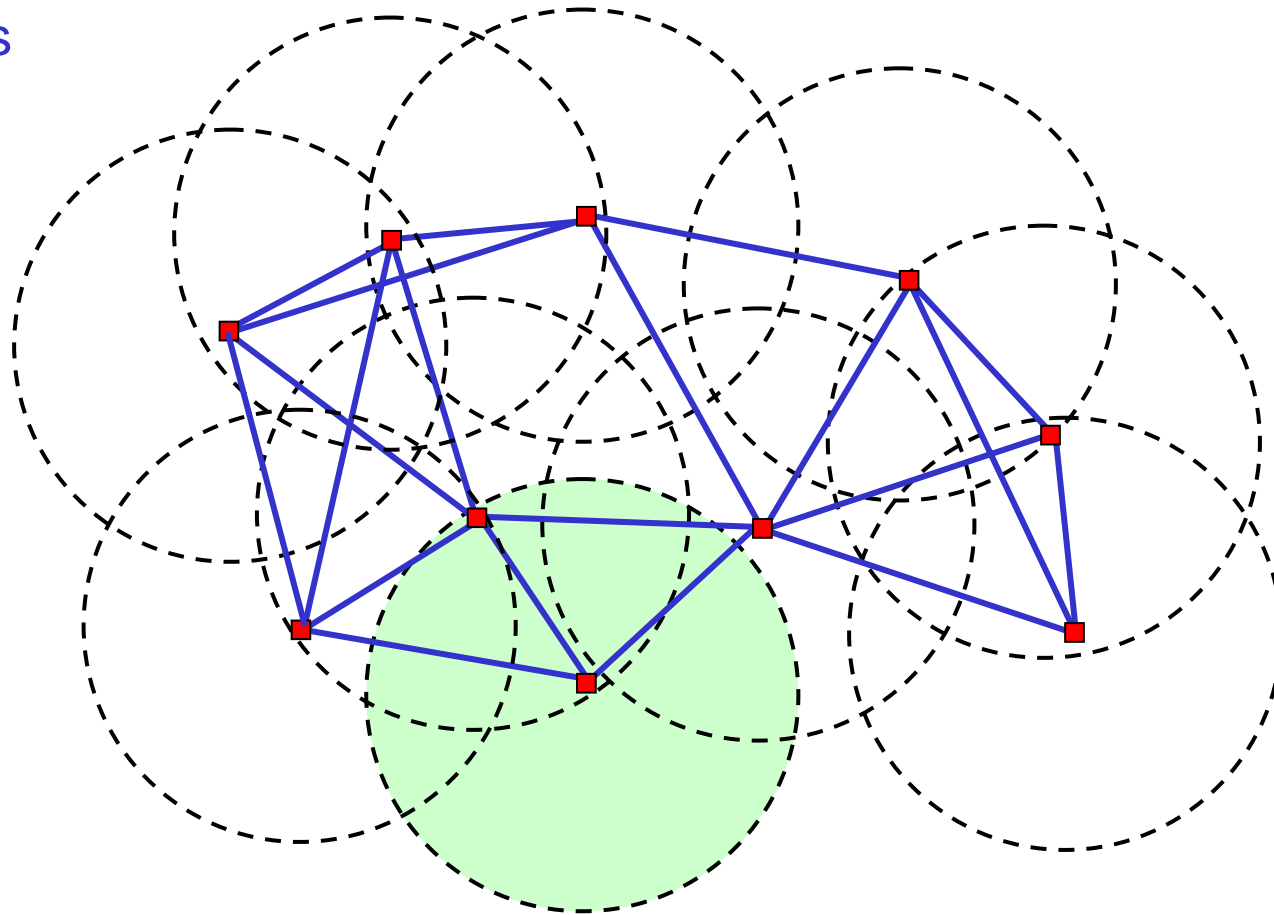
- Nodos



Redes inalámbricas

MODELO DE RED

- Nodos
- Aristas



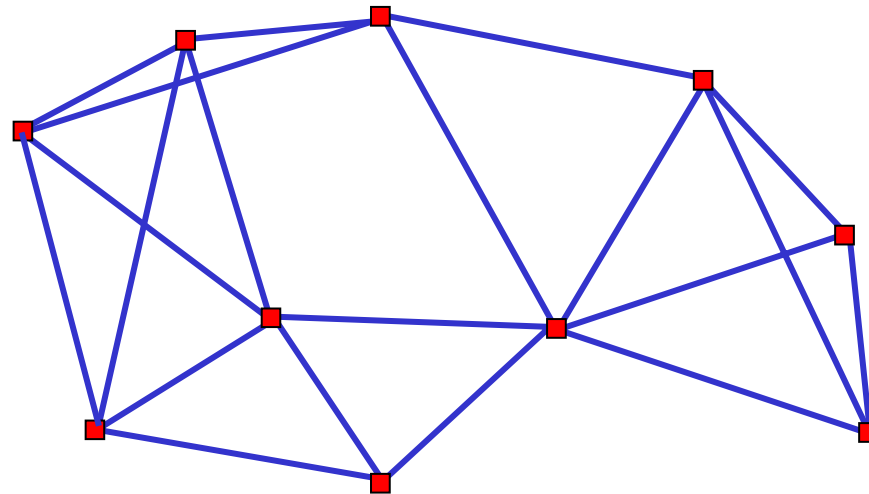
Redes inalámbricas

MODELO DE RED

- Nodos
- Aristas

Grafo del Disco Unidad

Unit Disk Graph UDG

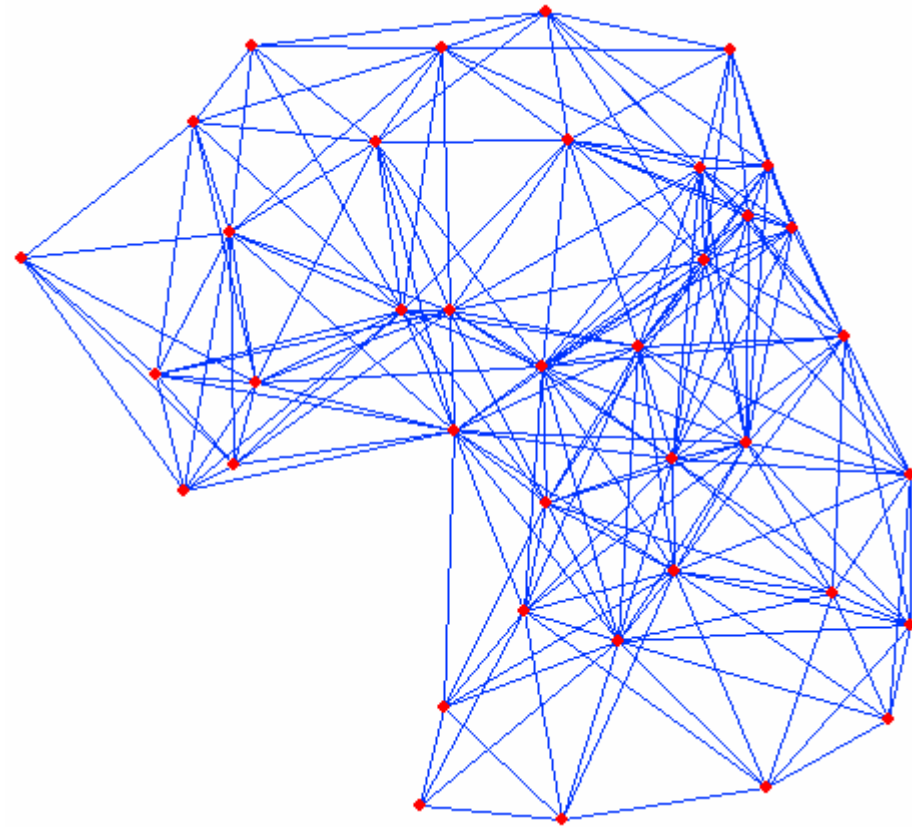


Redes inalámbricas

MODELO DE RED

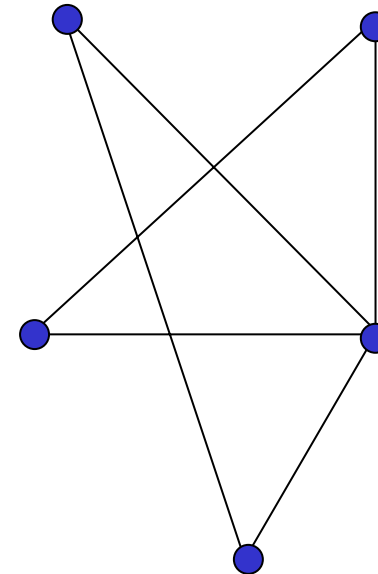
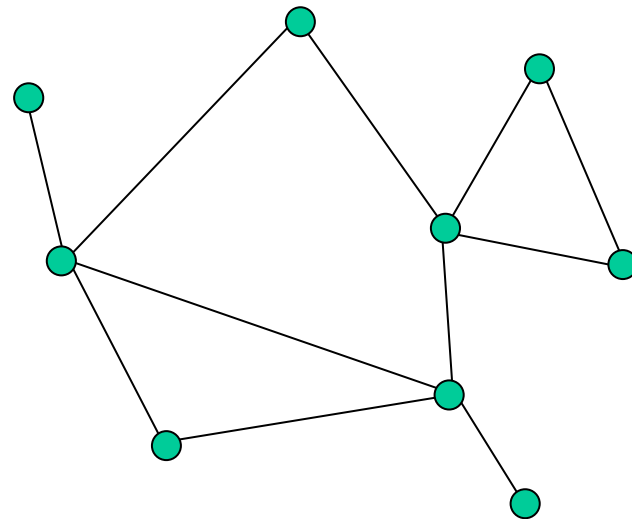
Dado un conjunto de puntos S ,
UDG(S) es un **grafo geométrico**,
en el que hay una arista (u,v)
si $\text{dist}(u,v) \leq 1$

Grafo del Disco Unidad
Unit Disk Graph UDG



Redes inalámbricas

Un **grafo geométrico** es un grafo trazado en el plano (o el espacio) de forma que sus vértices son puntos y sus aristas segmentos



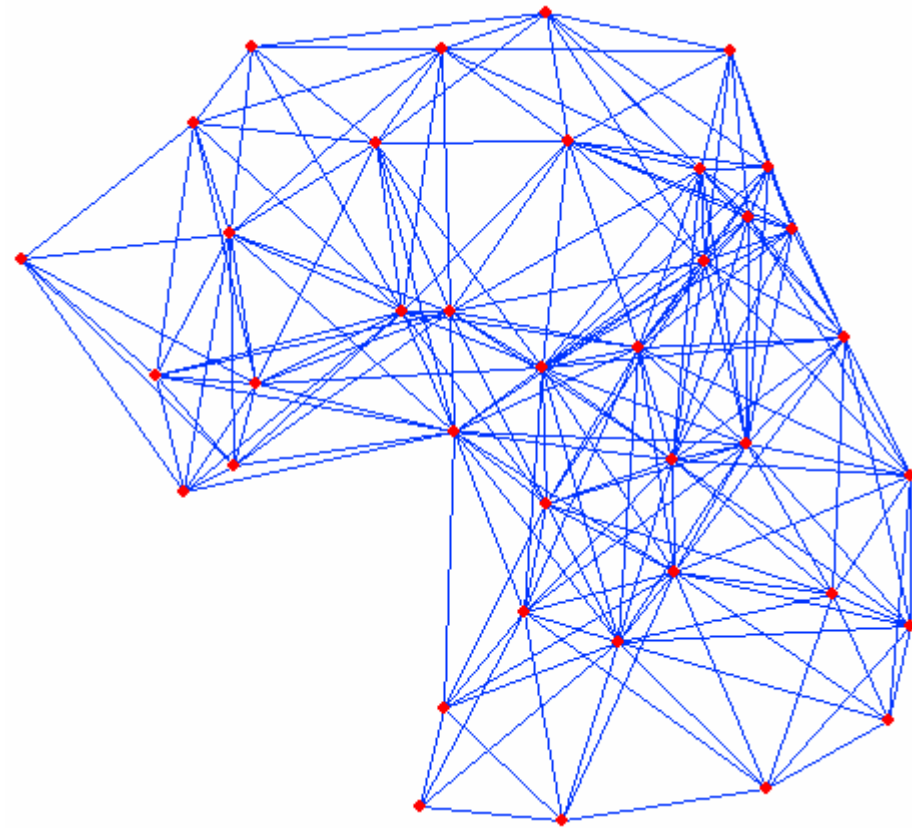
Redes inalámbricas

MODELO DE RED

Los sensores tienen GPS para conocer su posición

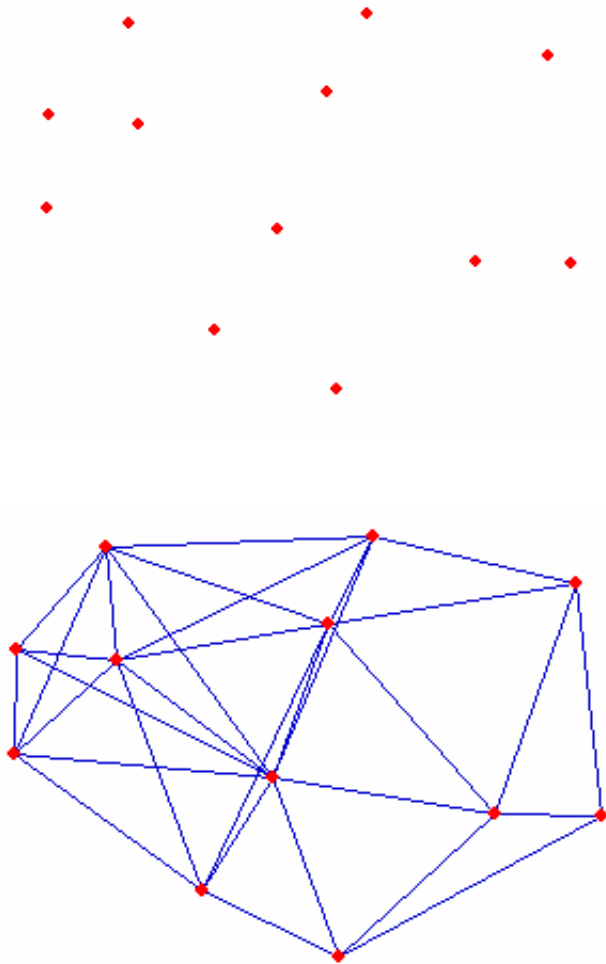
Si no lo tienen, la distancia entre vecinos se estima por la intensidad de la señal recibida

Grafo del Disco Unidad
Unit Disk Graph UDG

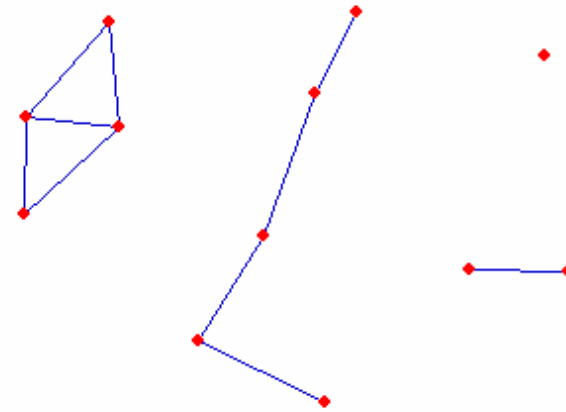


Redes inalámbricas

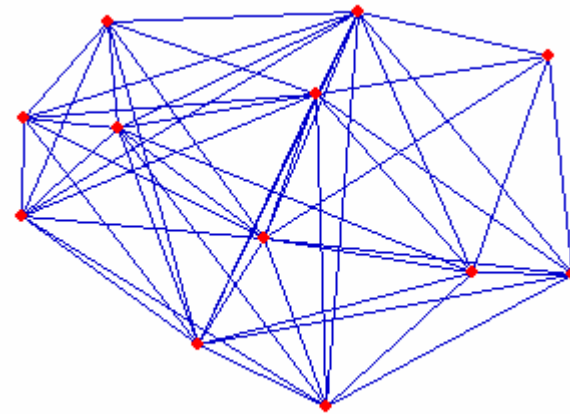
MODELO DE RED



Grafo del Disco Unidad Unit Disk Graph UDG



UN:



27

Redes inalámbricas

ESTRATEGIAS LOCALES

La información disponible en cada nodo u es **LOCAL**, se reduce a:

- (1) Posición de u
- (2) Posición de los vecinos de u (hasta una distancia k)

Memoria limitada

Estrategia ecológica (prohibido dejar marcas)

El grafo subyacente es UDG(S)

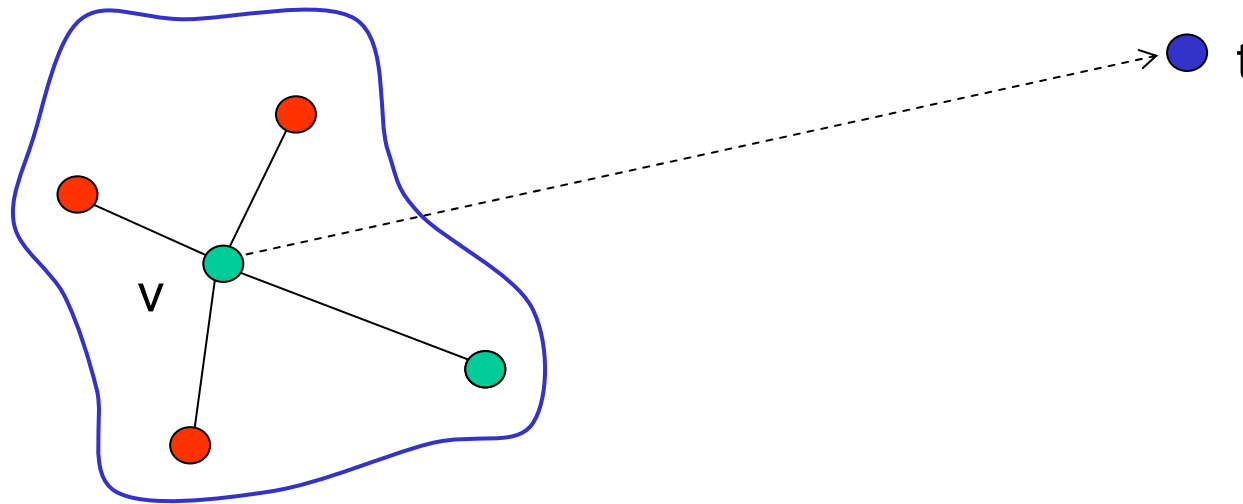
Redes inalámbricas

PROBLEMA 1

Sea G un subgrafo plano de $UDG(S)$. Hallar un algoritmo determinista A que permita a un agente viajar desde un vértice s a otro t con las siguientes condiciones:

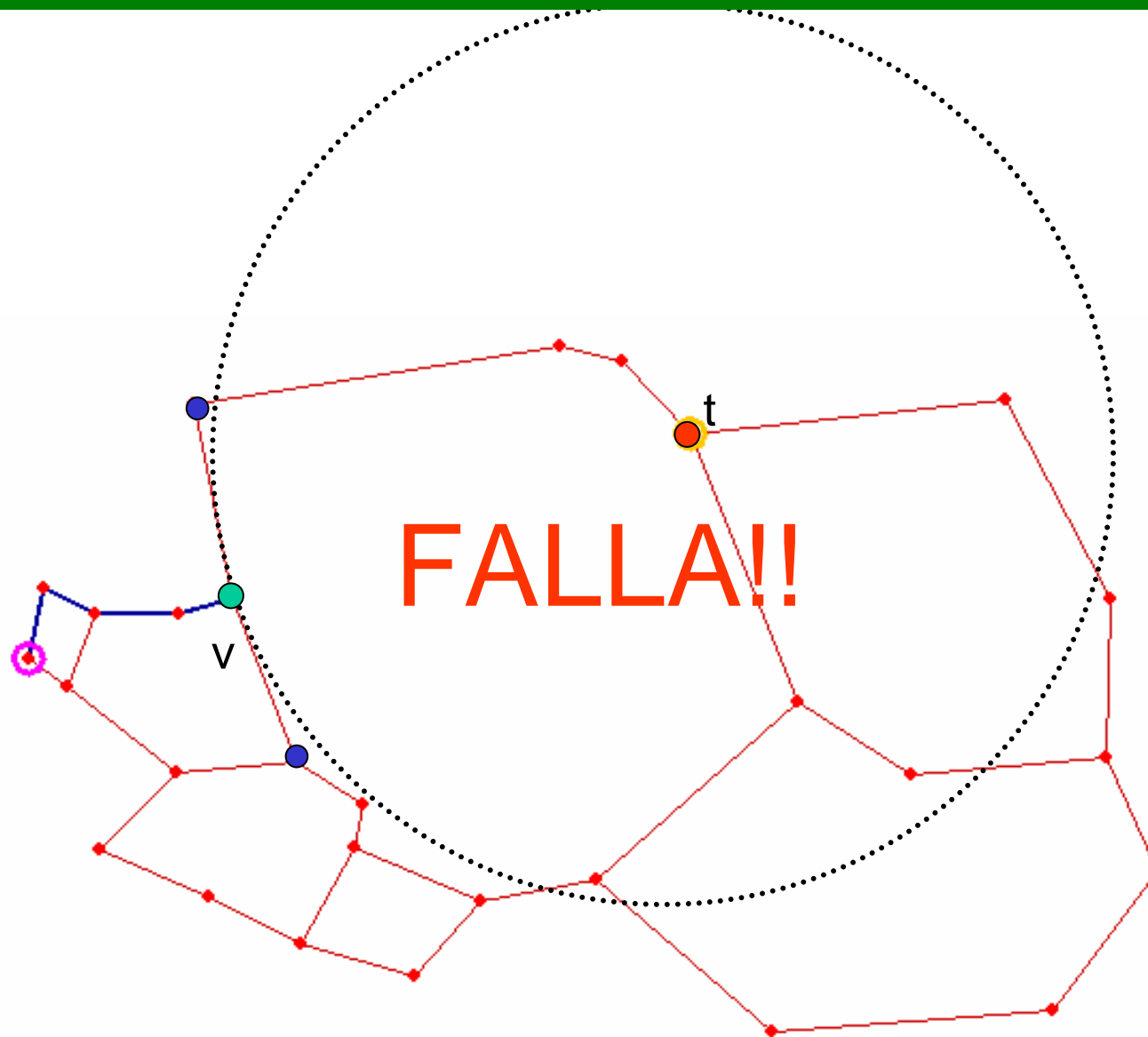
- 1) En cualquier momento A sólo conoce las **posiciones de s , t** y de un número constante de nodos de G .
- 2) Cuando el agente alcanza un vértice u , puede utilizar la lista de **vecinos de u** y sus posiciones.
- 3) No se permite que A deje marcas en su camino.

Estrategia voraz



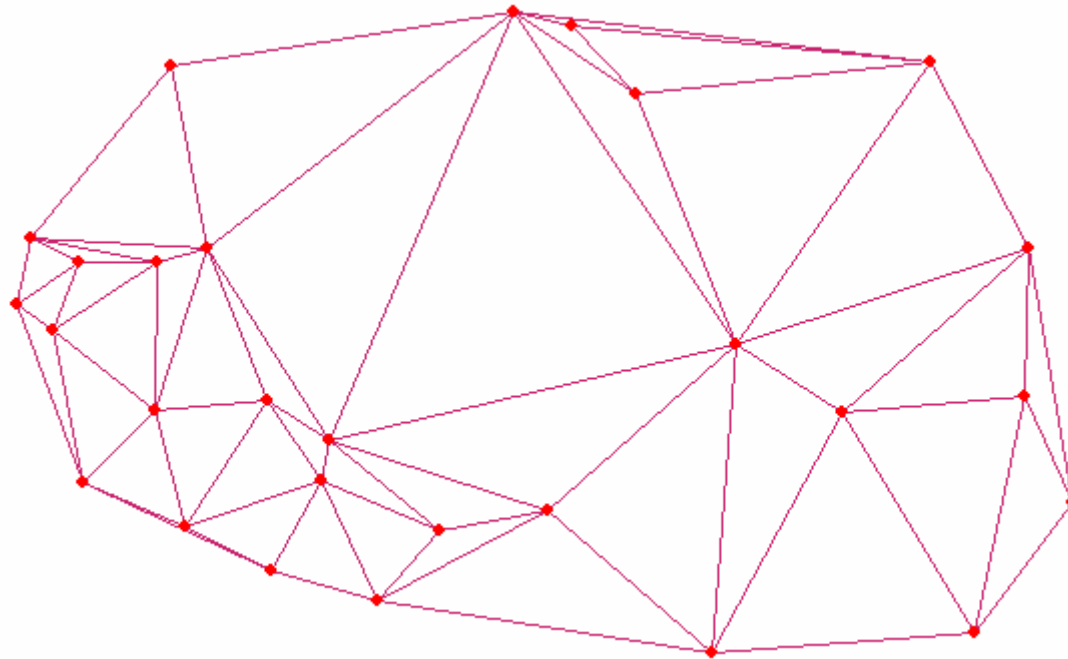
El paquete sale de v al vecino más próximo a t

Estrategia voraz



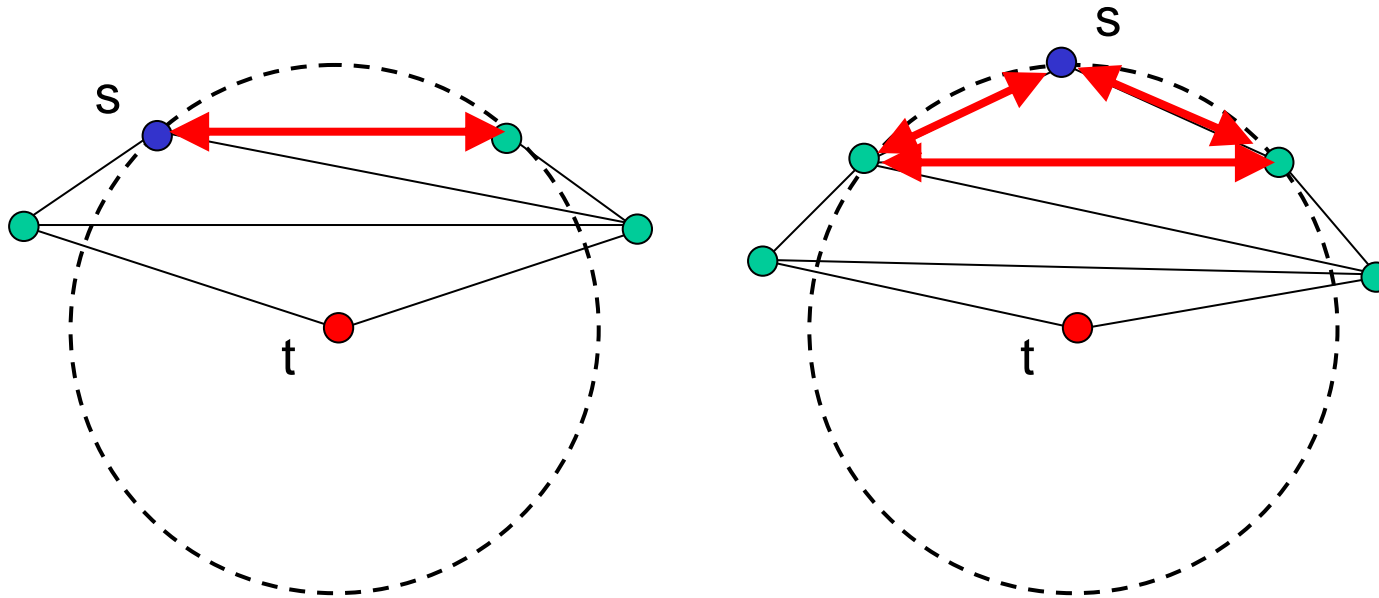
Estrategia voraz

- Algoritmo **OLVIDADIZO** (sin memoria)
- No trabaja para algunos grafos
- No trabaja para algunas triangulaciones



Estrategia voraz

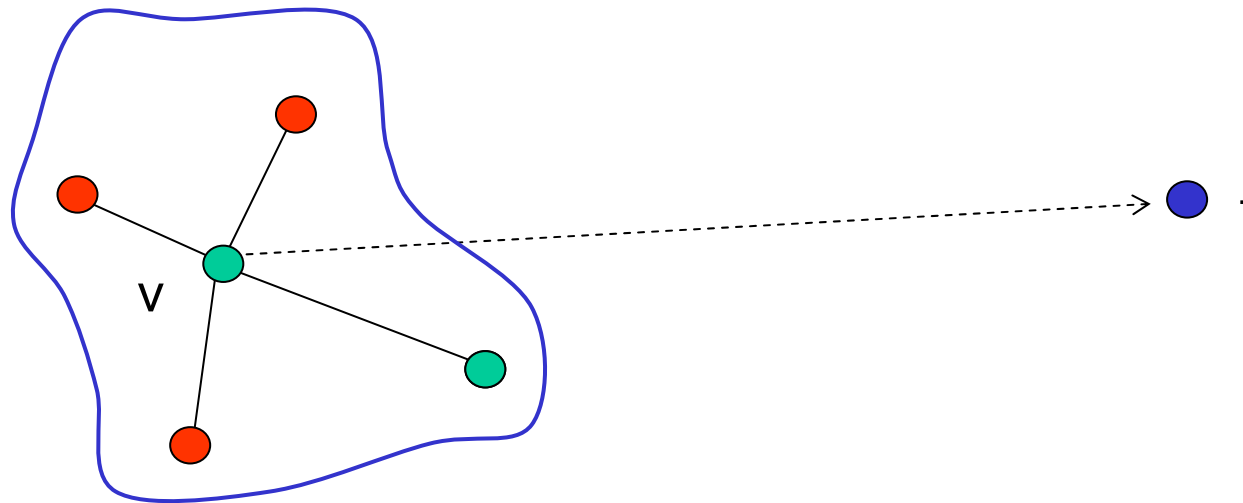
- Algoritmo **OLVIDADIZO** (sin memoria)
- No trabaja para algunos grafos
- No trabaja para algunas triangulaciones



Estrategia por brújula

Kranakis, Singh, Urrutia, '99

Compass Routing CR

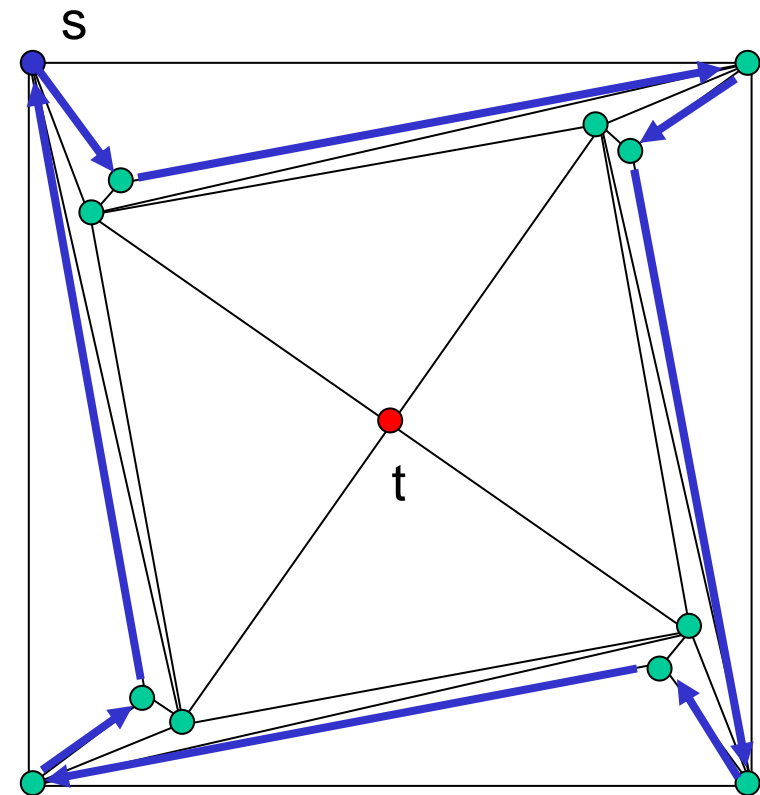


El paquete sale de v al vecino que minimiza el ángulo con la recta vt

Estrategia por brújula

Kranakis, Singh, Urrutia, '99

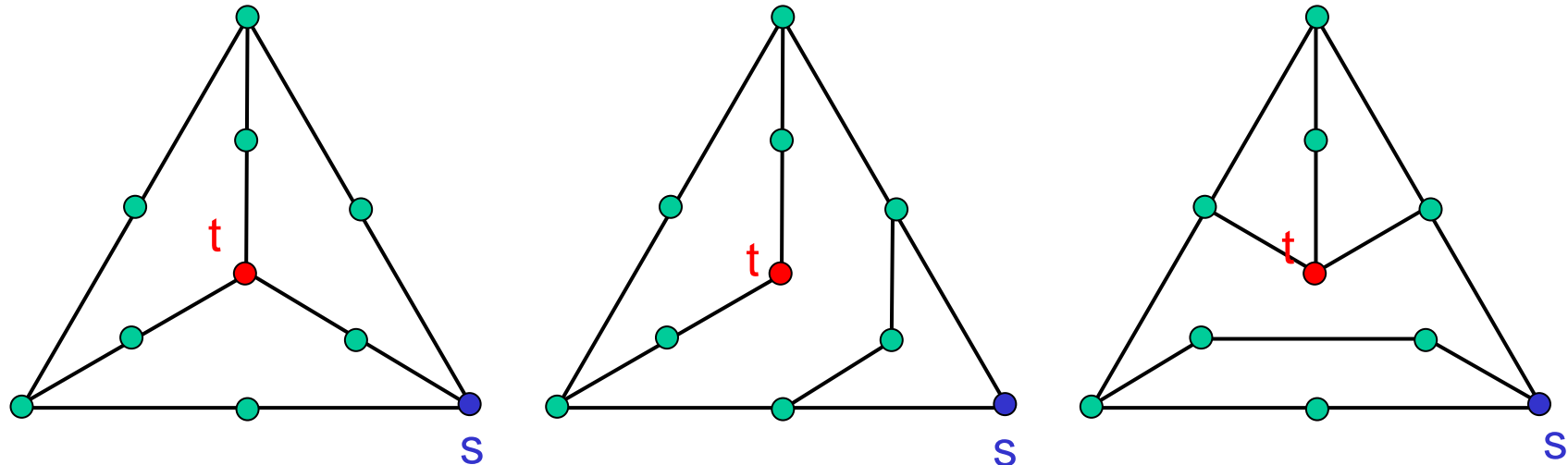
- Algoritmo **OLVIDADIZO** (sin memoria)
- Hay triangulaciones que lo baten



Algoritmos sin memoria

Bose, Morin '00

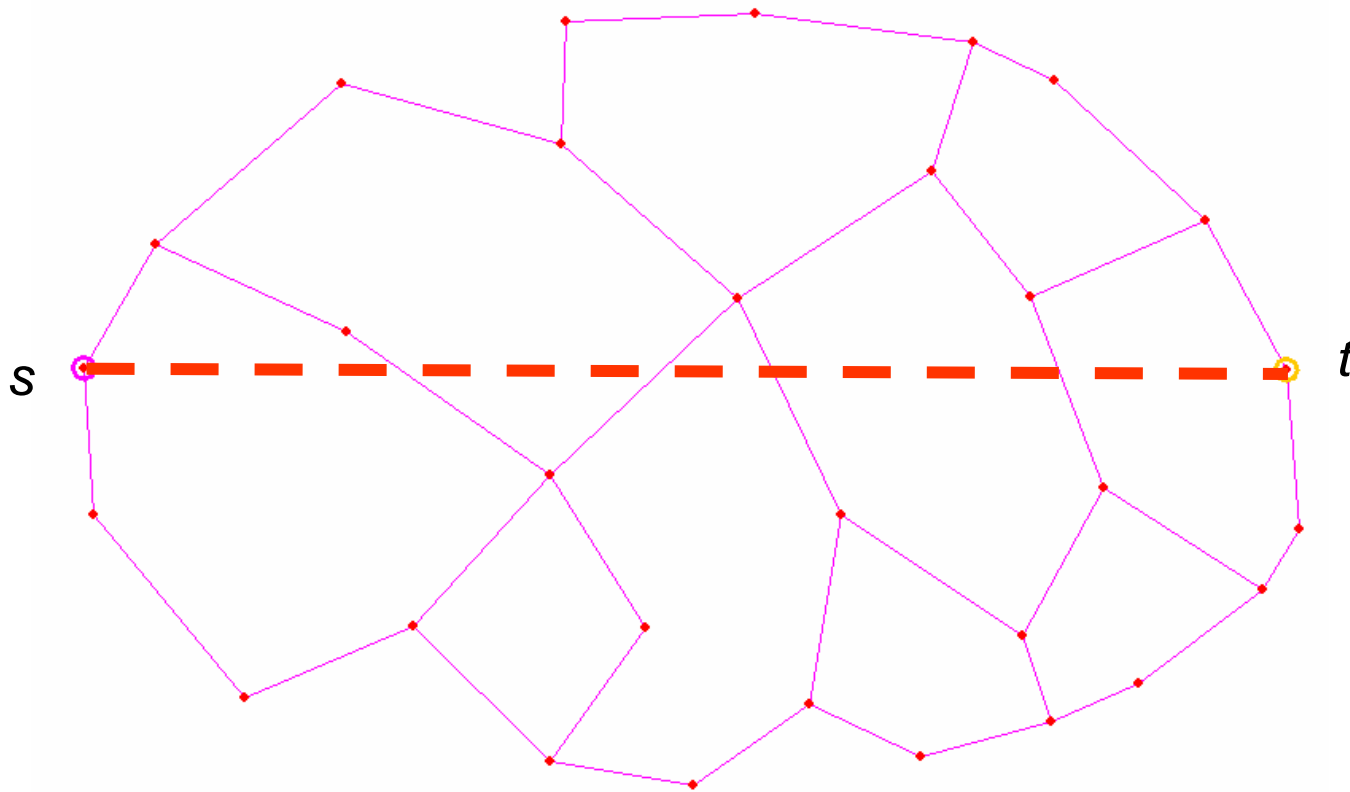
No existen algoritmos de ruteo y sin memoria que trabajen para todos los grafos planos.



Algoritmos con memoria constante

RUTEO por CARAS (FACE ROUTING)

Kranakis, Urrutia, '99

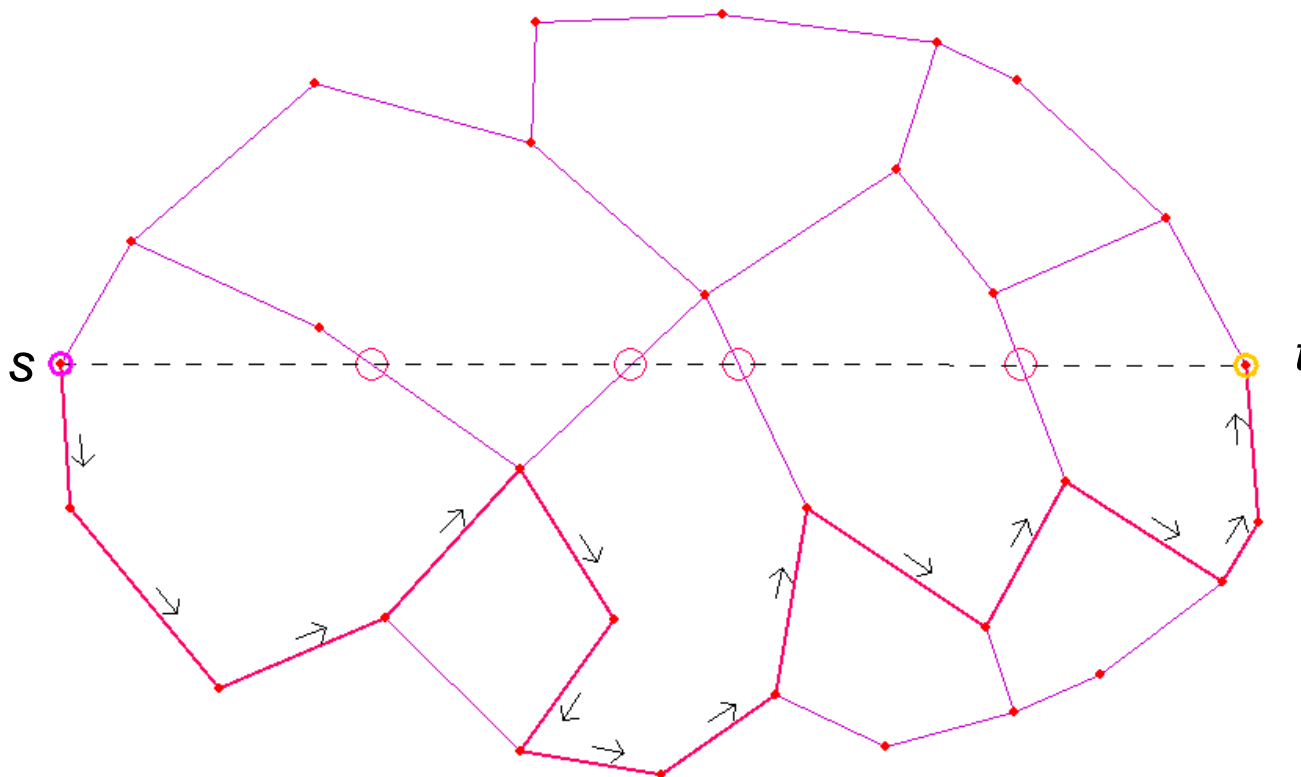


El envío se mueve a través de las caras atravesadas por el segmento st

Algoritmos con memoria constante

RUTEO por CARAS (FACE ROUTING)

Kranakis, Urrutia, '99



El envío se mueve a través de las caras atravesadas por el segmento st

Algoritmos con memoria constante

RUTEO por CARAS (FACE ROUTING)

Teorema

El algoritmo FR siempre alcanza el destino en cualquier grafo plano en una cantidad lineal de pasos

Algoritmos con memoria constante

PROBLEMA 1

Sea G un grafo geométrico plano. Hallar un algoritmo determinista A que permita a un agente viajar desde un vértice s a otro t con las siguientes condiciones:

- (1) En cualquier momento A sólo conoce las posiciones de s , t y de un número constante de nodos de G .
- (2) Cuando el agente alcanza un vértice u , puede utilizar la lista de vecino de u y sus posiciones.
- (3) No se permite que A deje marcas en su camino.

El RUTEO por CARAS (FACE ROUTING)
es el algoritmo buscado

Algoritmos con memoria constante

PROBLEMA 1

Sea G un grafo geométrico **plano**. Hallar un algoritmo determinista A que permita a un agente viajar desde un vértice s a otro t con las siguientes condiciones:

- (1) En cualquier momento A sólo conoce las posiciones de s , t y de un número constante de nodos de G .
- (2) Cuando el agente alcanza un vértice u , puede utilizar la lista de vecino de u y sus posiciones.
- (3) No se permite que A deje marcas en su camino.

El RUTEO por CARAS (FACE ROUTING)
es el algoritmo buscado

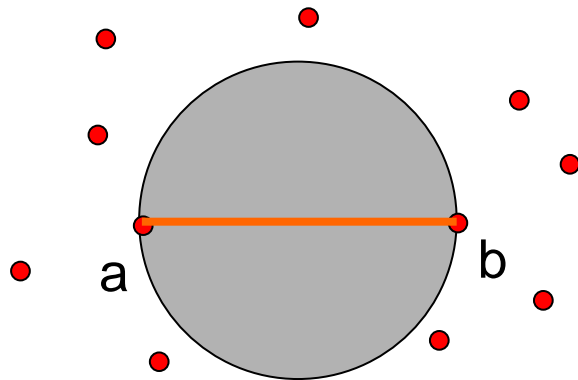
Subgrafo plano de UDG

PROBLEMA 2

Dada una red N definida por $UDG(S)$ extraer un subgrafo plano H tal que si N es conexo, entonces el subgrafo H también es conexo.

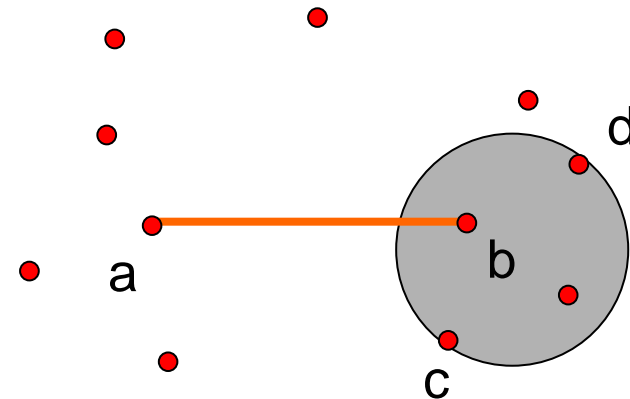
Subgrafo plano de UDG

Grafo de vecindad Gabriel



a, b son vecinos Gabriel

GG



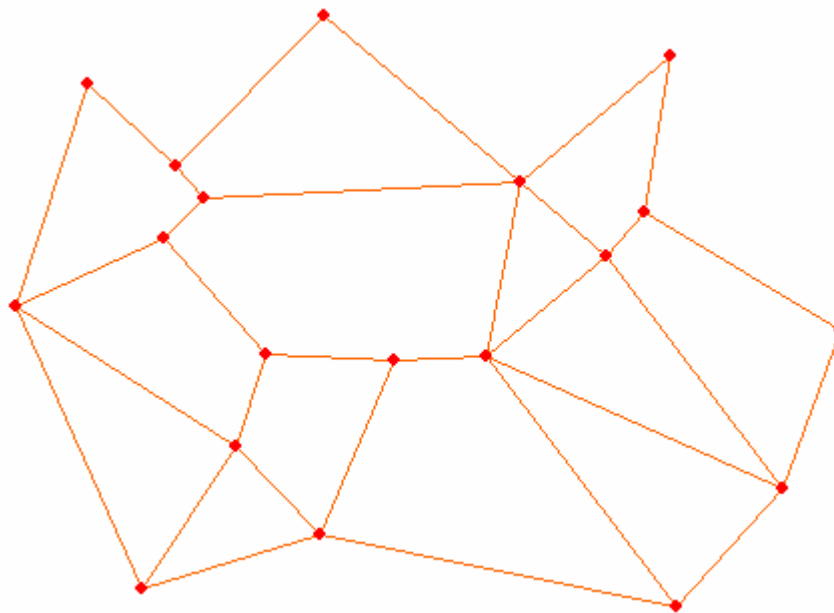
c, d **no** son vecinos Gabriel

Subgrafo plano de UDG

Grafo de vecindad Gabriel

GG

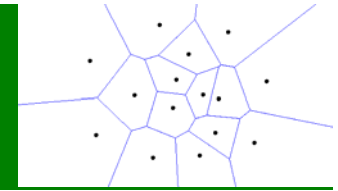
El grafo intersección de $UDG(S)$ con el Grafo de Gabriel de S es plano y se puede construir de forma local



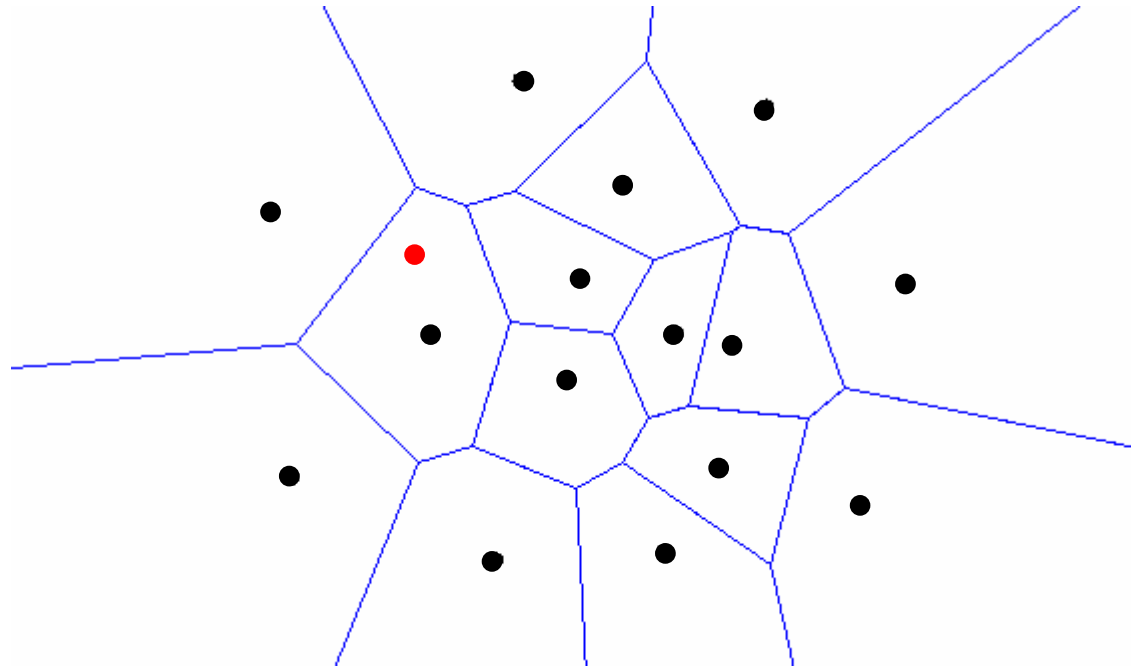
Redes inalámbricas

Dado un conjunto de nodos S , la estrategia de **RUTEO POR CARAS** sobre la red definida por el **Grafo de Gabriel** en **UDG(S)**, proporciona un algoritmo **local** que garantiza el éxito en todos los envíos que se realicen por la red.

Diagrama de Voronoi

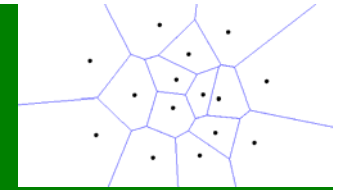


El problema de la oficina de Correos



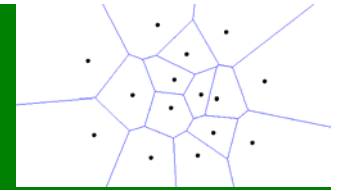
UBICACIÓN DE SERVICIOS

Diagrama de Voronoi



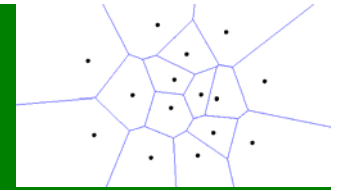
- ¿Cuál es el hospital que tengo más cerca?
- Se está agotando la nafta de mi auto, ¿a dónde voy a repostar?
- ¿A través de qué antena receptora está conectado mi celular a la red?
- Si caen varias piedras a la vez en un lago en calma, ¿dónde chocan las ondas producidas?
- Si se extiende de forma homogénea el fuego producido a la vez en n puntos de un campo, ¿dónde se encuentran los diferentes frentes del fuego?

Diagrama de Voronoi



¿Porqué tienen esta forma las rocas de esta imagen?

Diagrama de Voronoi



¿Por qué tienen esta forma las piñas tropicales?

Diagrama de Voronoi

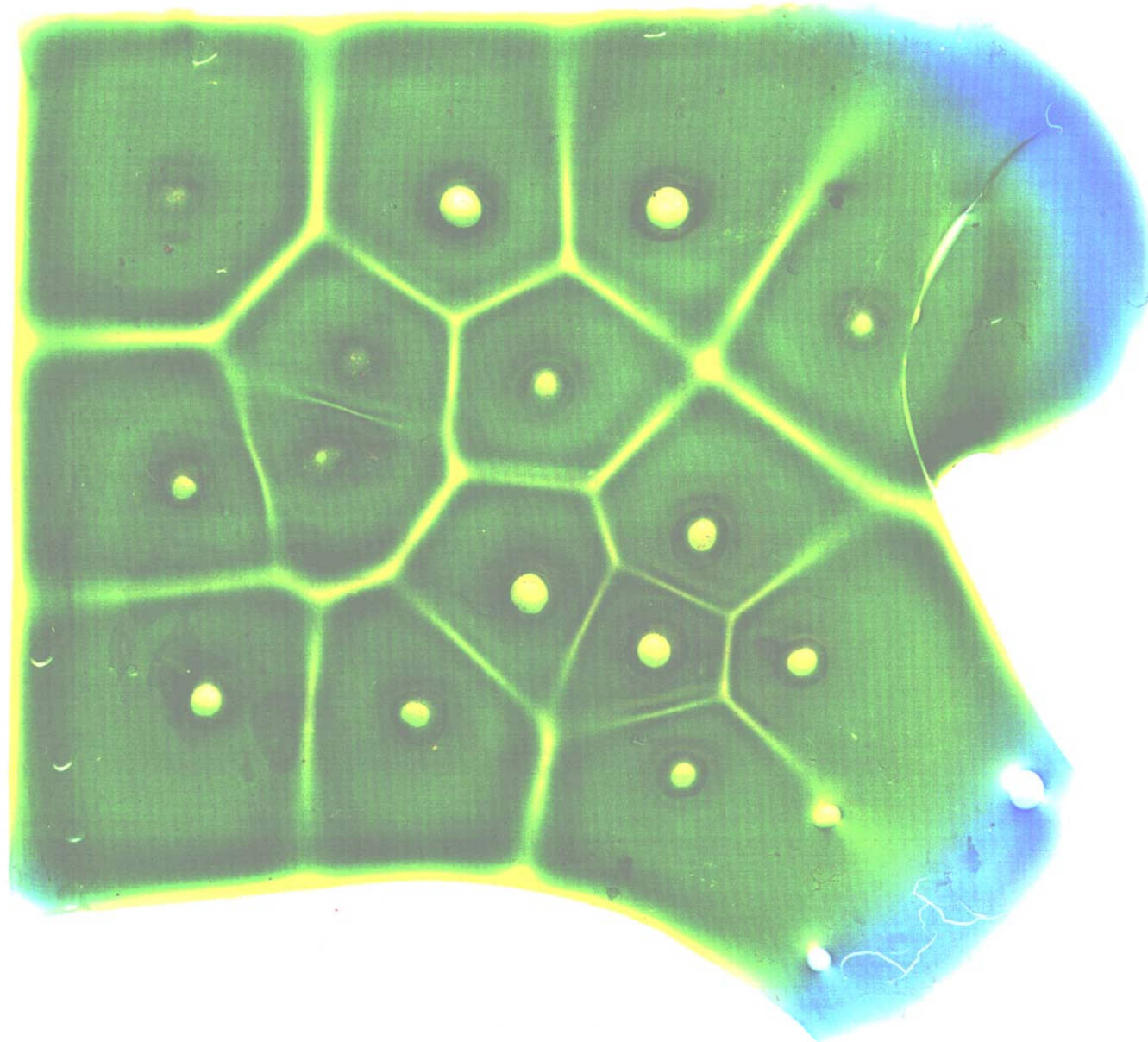
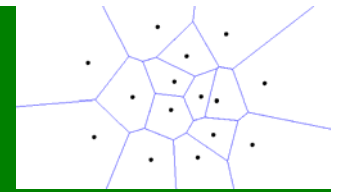
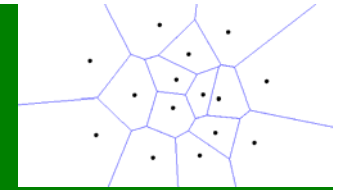


Diagrama de Voronoi



Dado S , conjunto de n puntos del plano, se llama *región de Voronoi* de un punto $p \in S$ a

$$\text{Vor}(p, S) = \{x \in \mathbb{R}^2 / \text{dist}(x, p) \leq \text{dist}(x, q), \forall q \in S\}$$

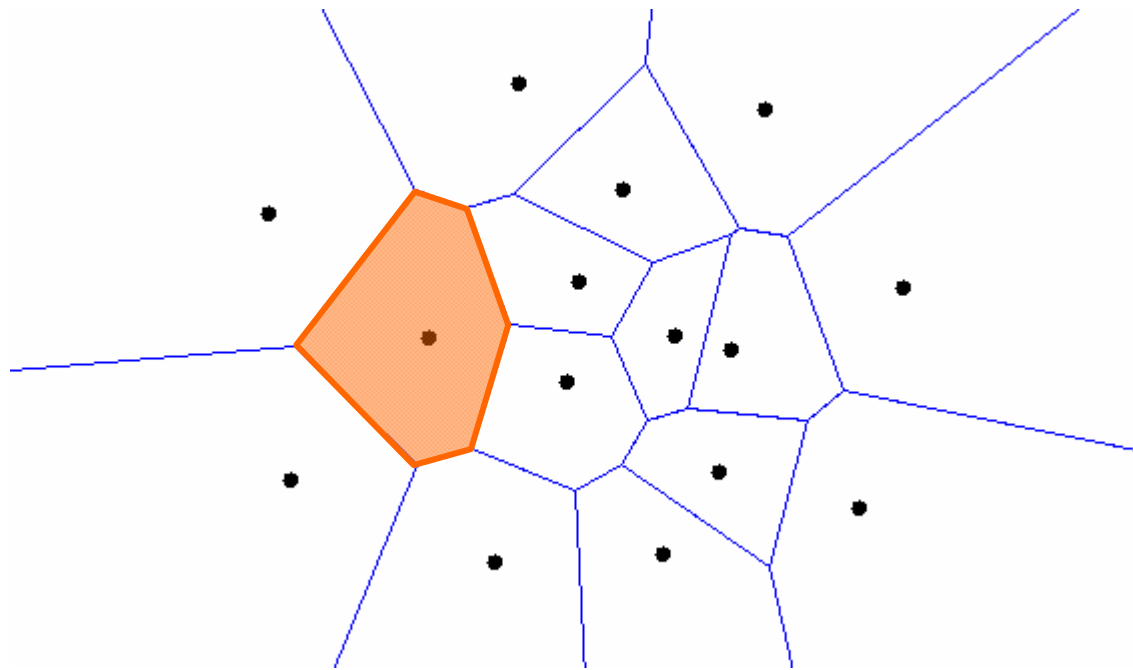
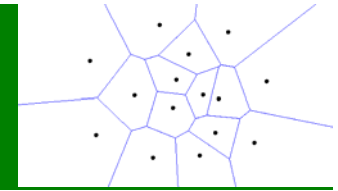


Diagrama de Voronoi



Se llama *diagrama de Voronoi* de un conjunto S de puntos del plano al conjunto formado por los puntos que pertenecen a más de una región de Voronoi.

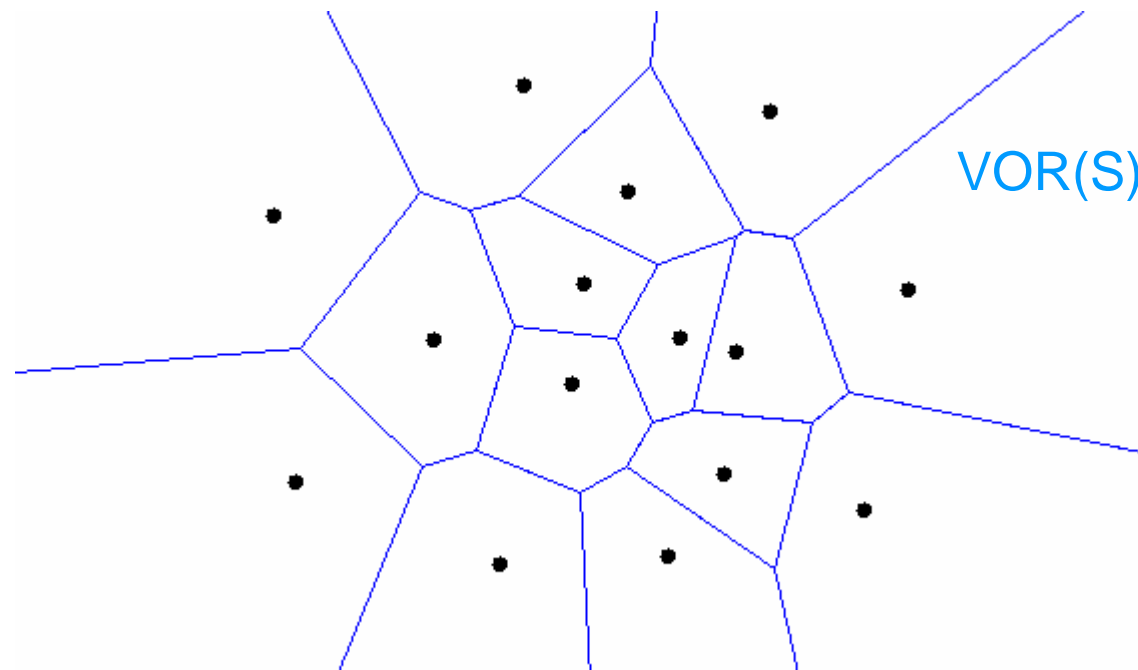
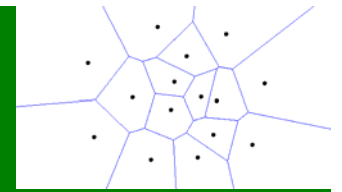


Diagrama de Voronoi



Propiedades de $\text{Vor}(S)$

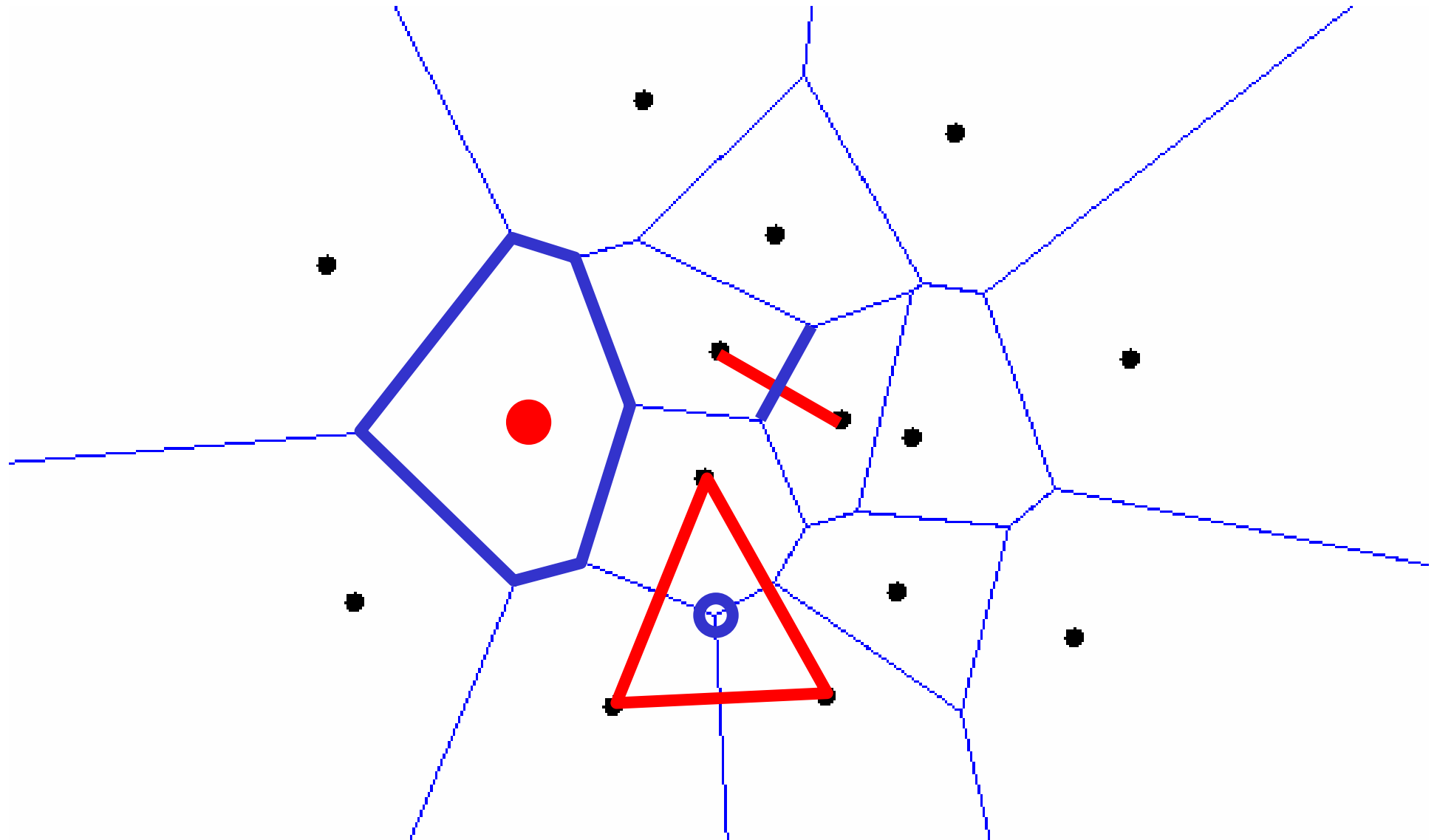
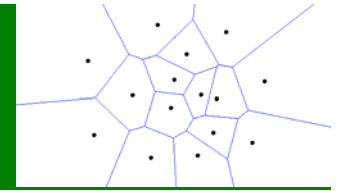
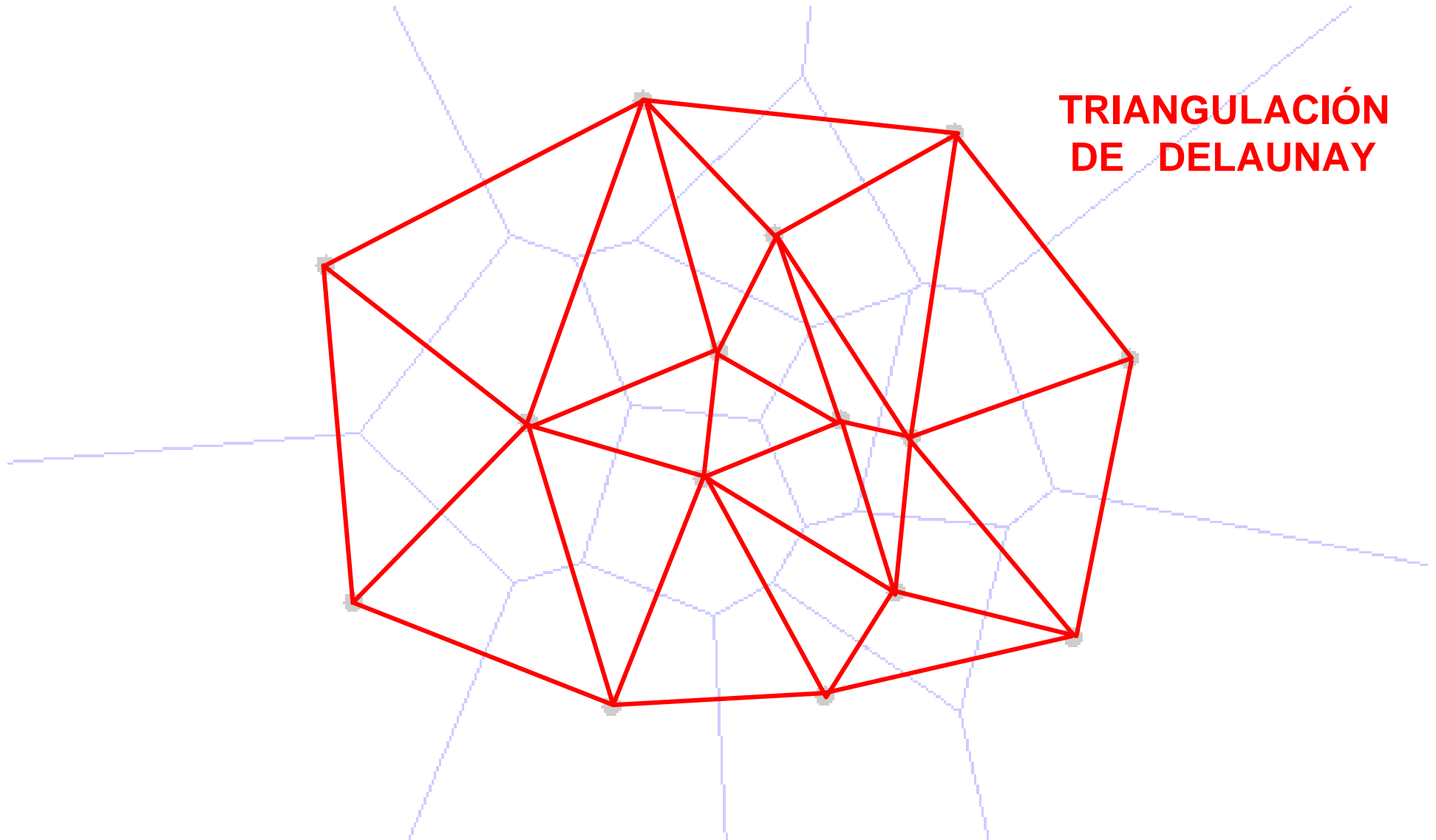


Diagrama de Voronoi



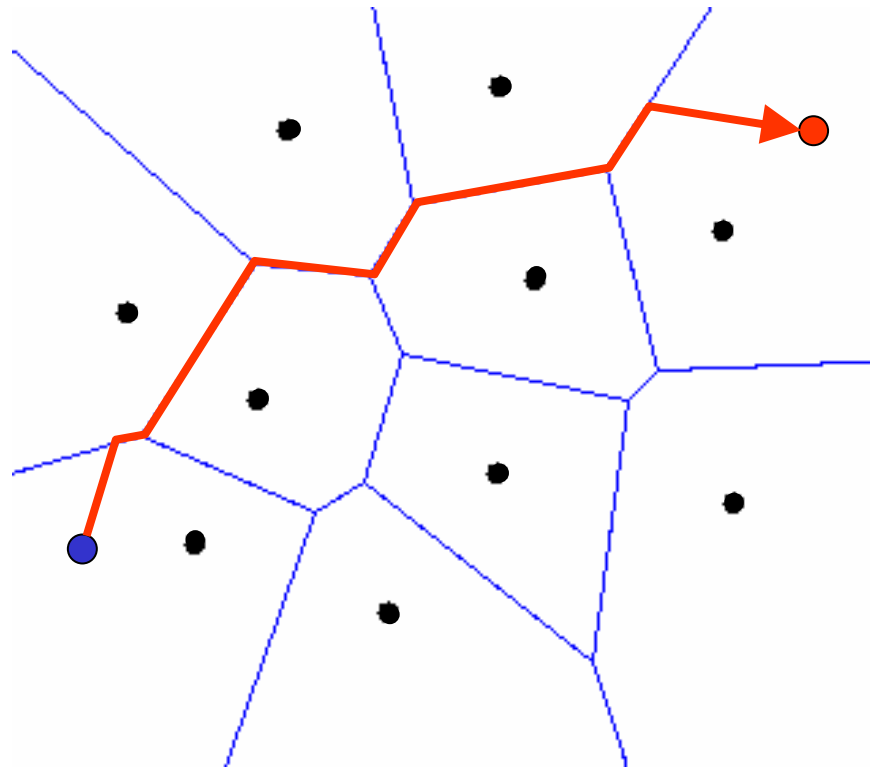
Propiedades de $Vor(S)$

**TRIANGULACIÓN
DE DELAUNAY**



Rutas seguras

Ruta evitando lugares peligrosos

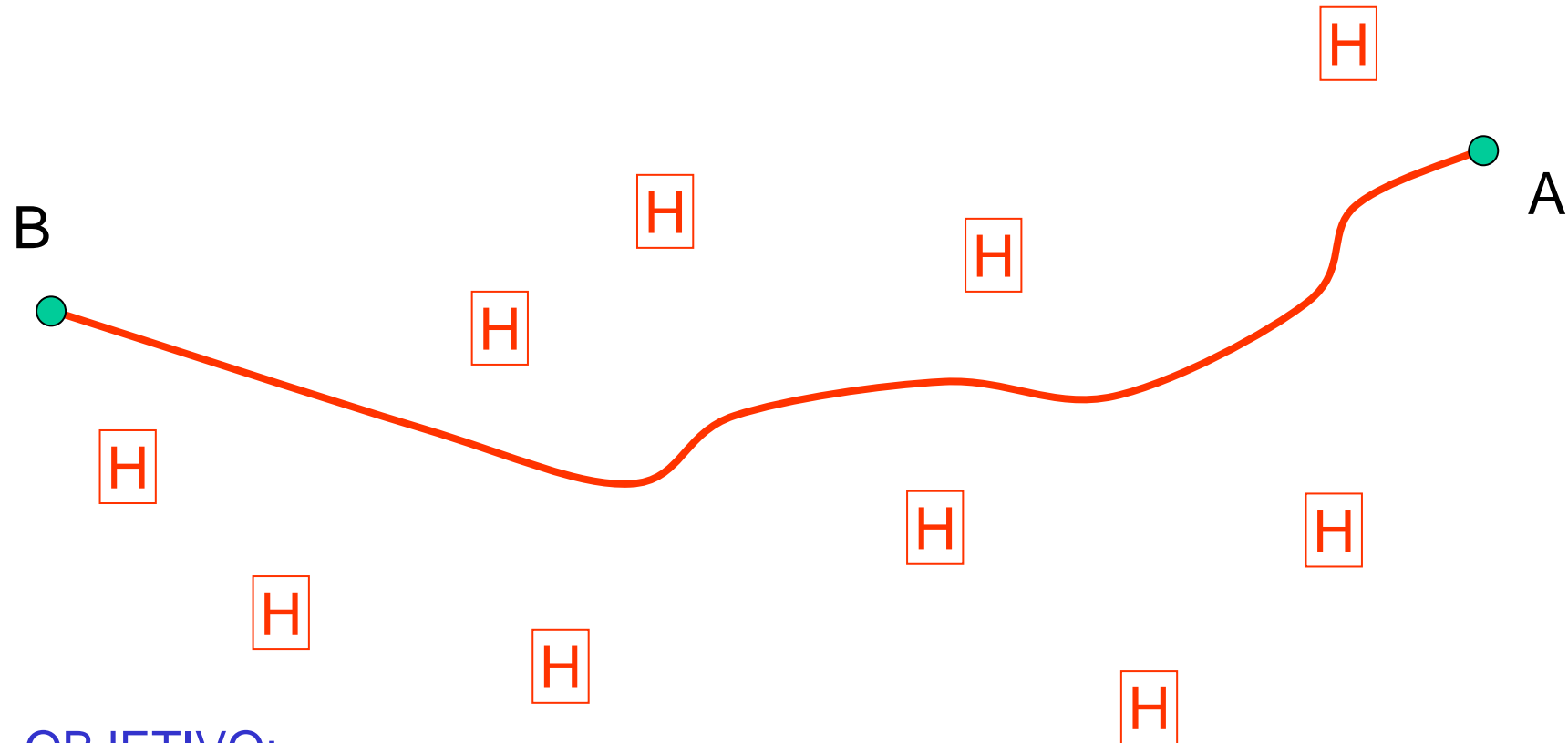


OBJETIVO:
Alejados de los
puntos negros

Diagrama de Voronoi
=
“Mapa de rutas”

Rutas seguras

Rutas de evacuación



OBJETIVO:
Próximos a los refugios

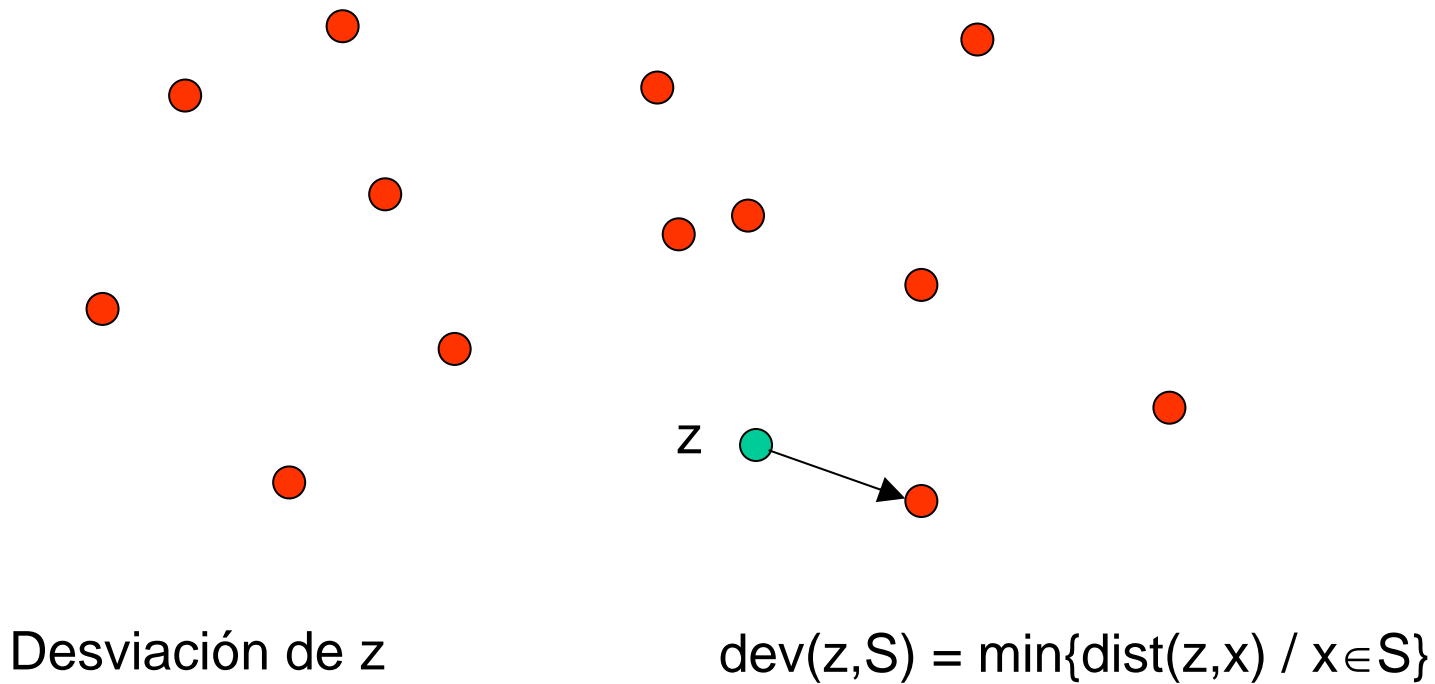
Abellanas, H, '07

UNSL 2007

56

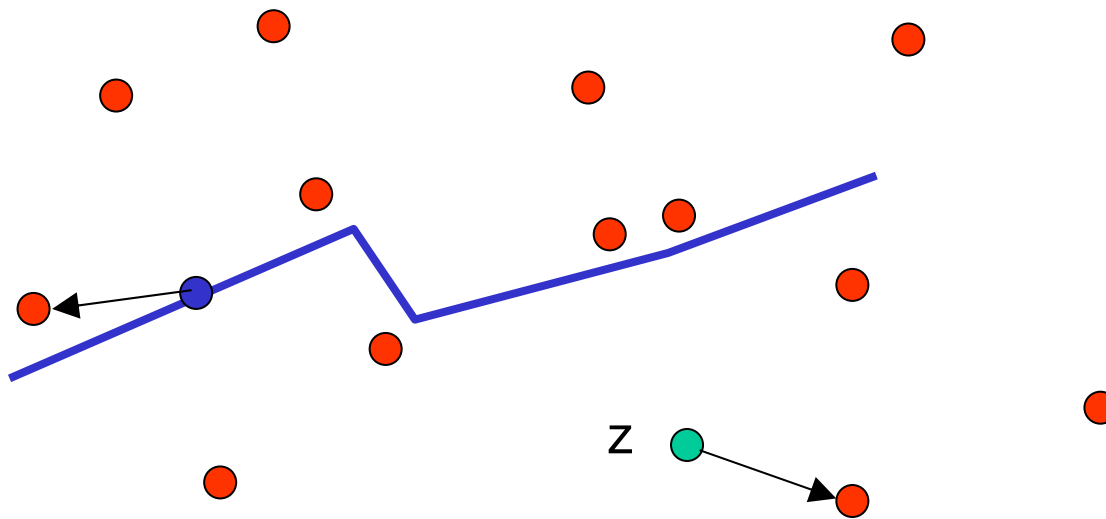
Rutas seguras de evacuación

Puntos seguros S



Rutas seguras de evacuación

Puntos seguros S



Desviación de z

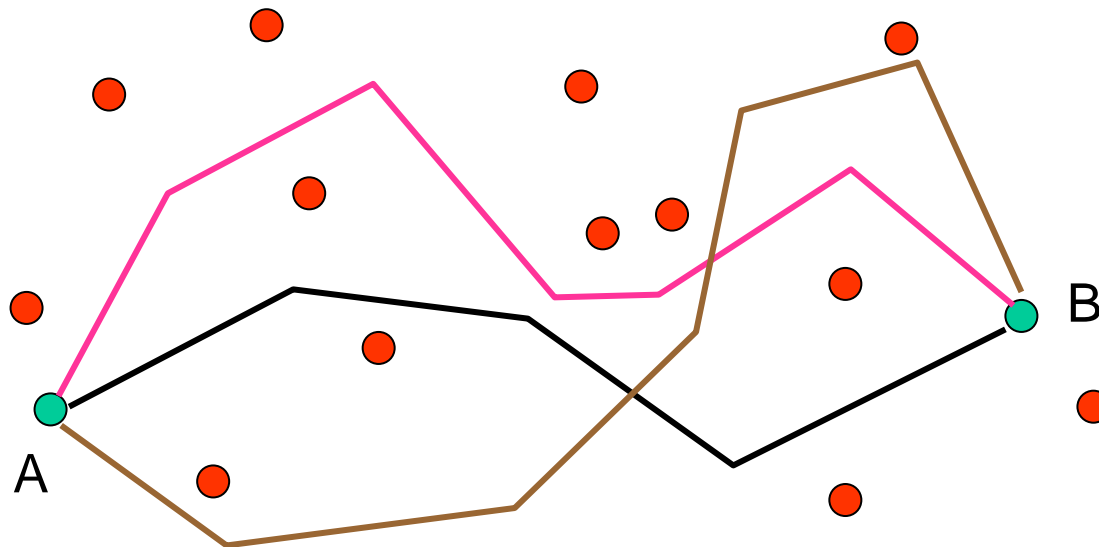
$$\text{dev}(z,S) = \min\{\text{dist}(z,x) / x \in S\}$$

Desviación de P

$$\text{dev}(P,S) = \max\{\text{dev}(z,S) / z \in P\}$$

Rutas seguras de evacuación

Hallar la ruta más segura entre A y B

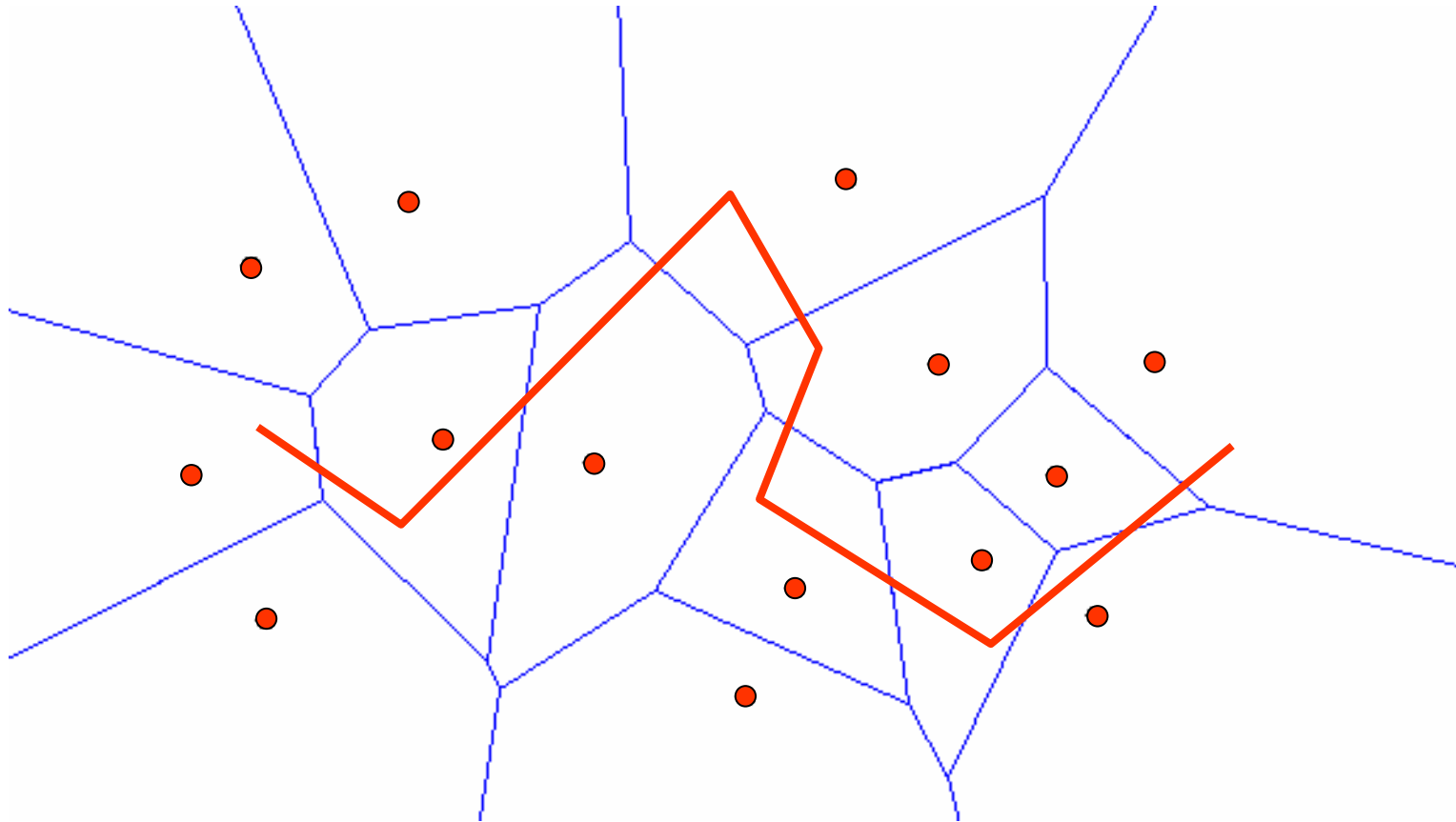


La desviación de un par A, B se mide por la desviación mínima de los caminos entre A y B

Caminos de desviación mínima

Rutas seguras de evacuación

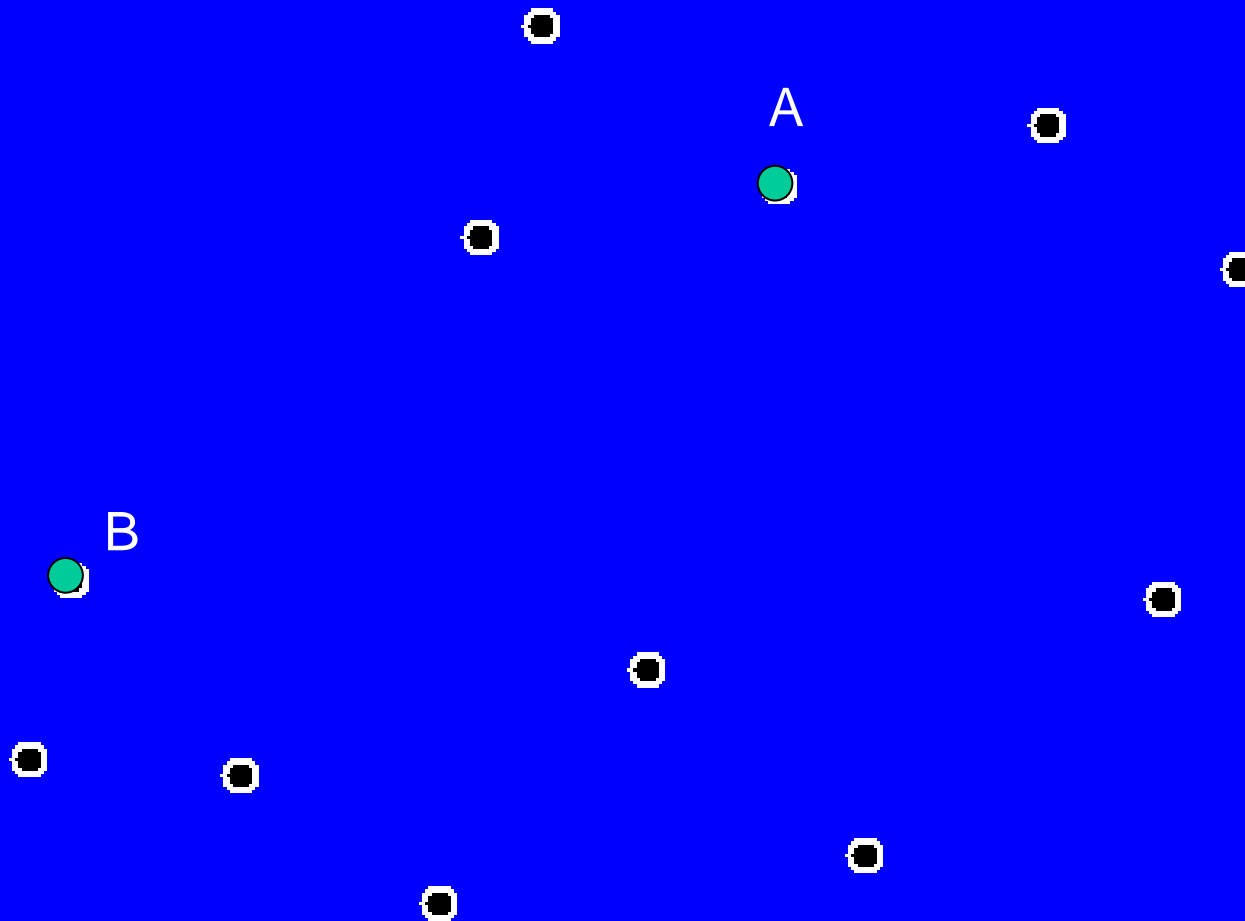
La desviación de un camino poligonal de k segmentos con respecto a un conjunto S de n puntos seguros se calcula utilizando el Diagrama de Voronoi



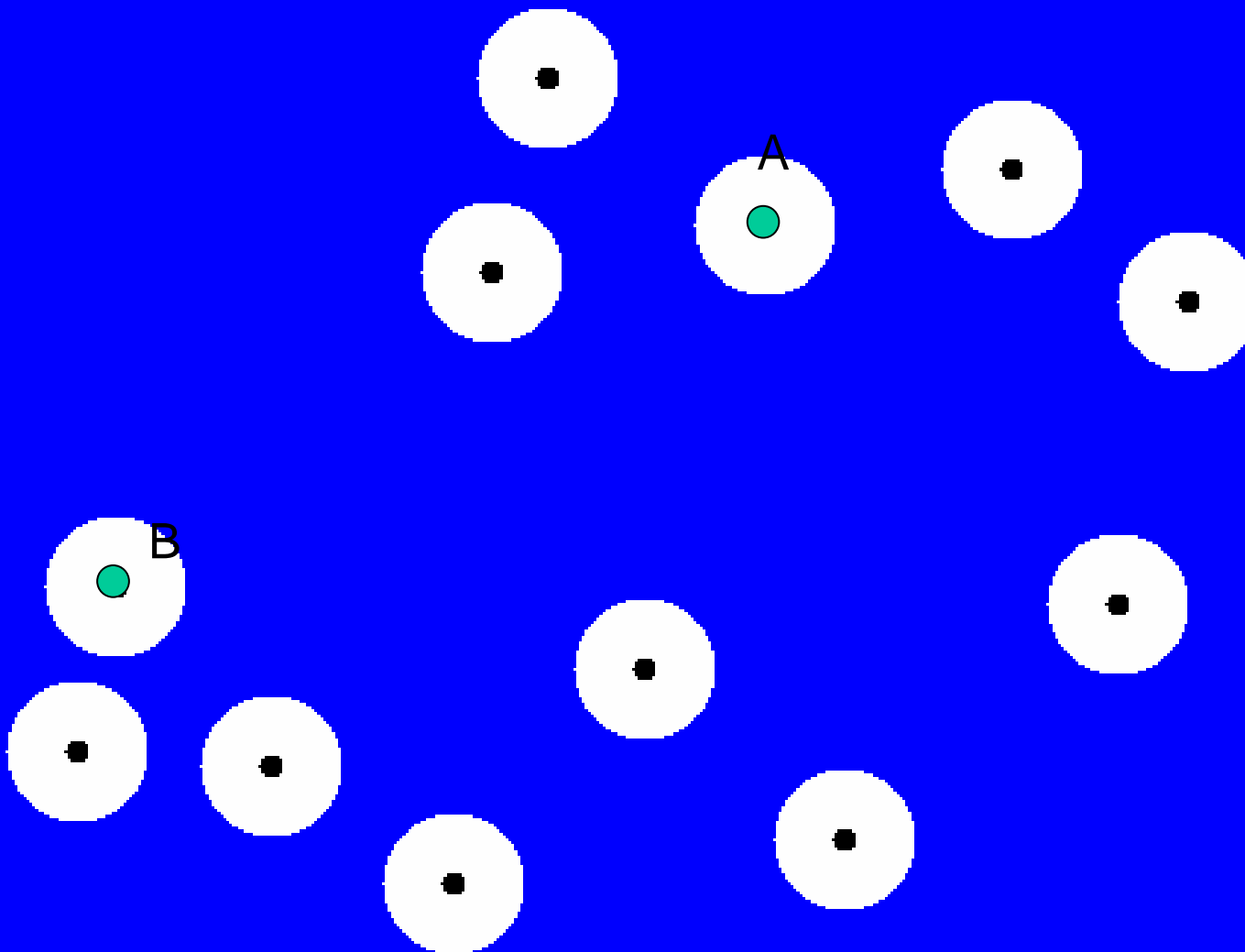
Rutas seguras de evacuación

¿Cuál es la desviación mínima de todos los caminos entre A y B?

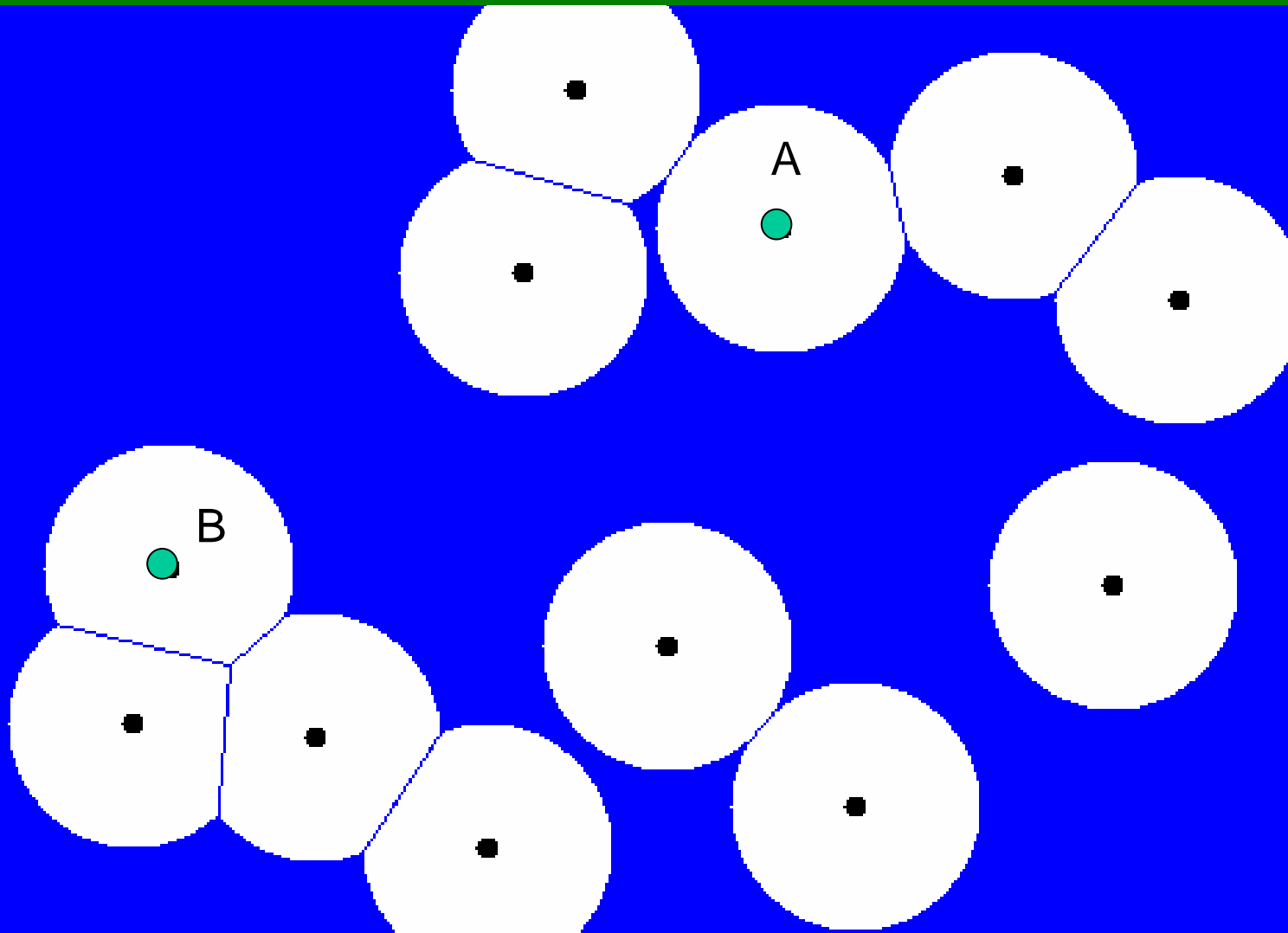
Rutas seguras de evacuación



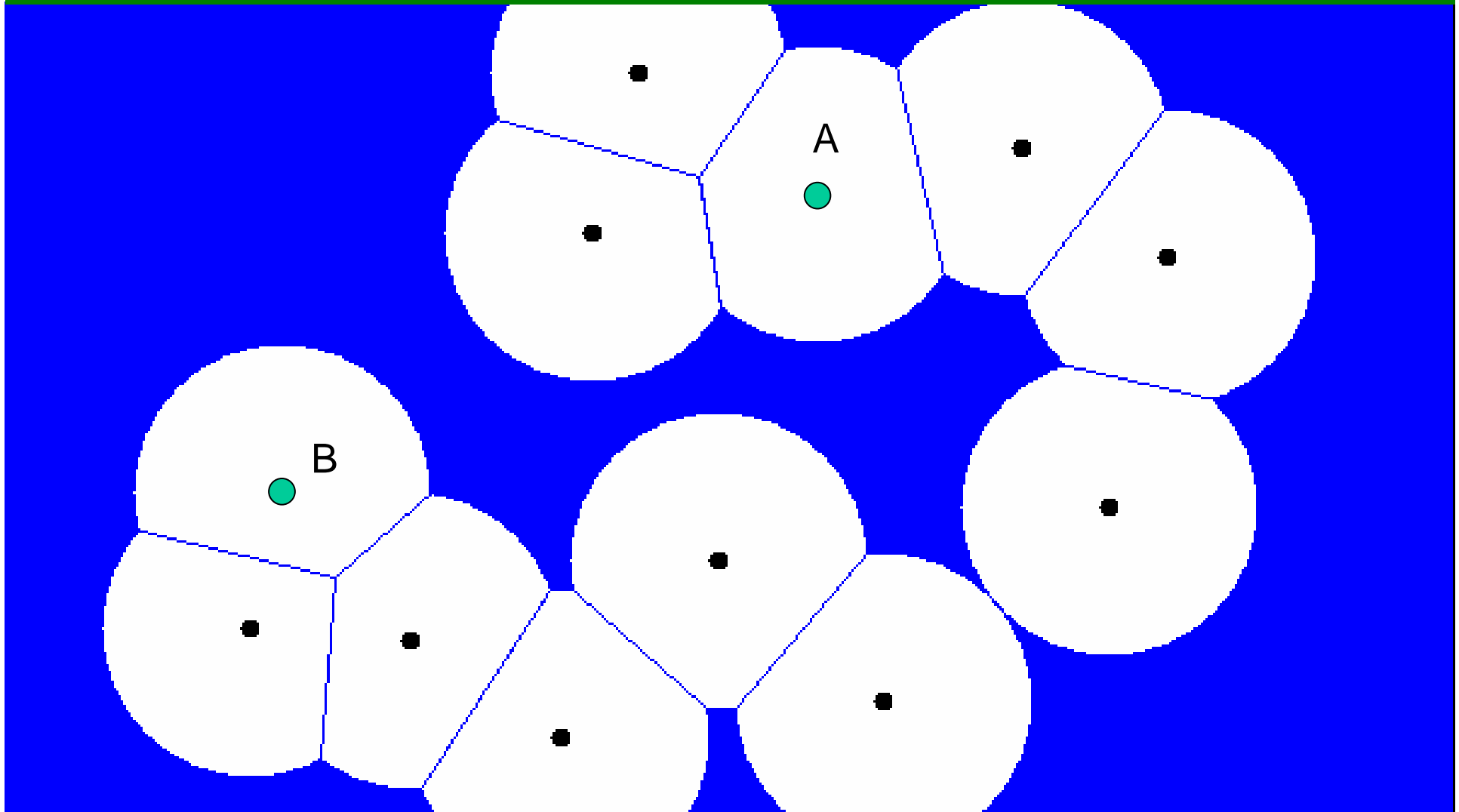
Rutas seguras de evacuación



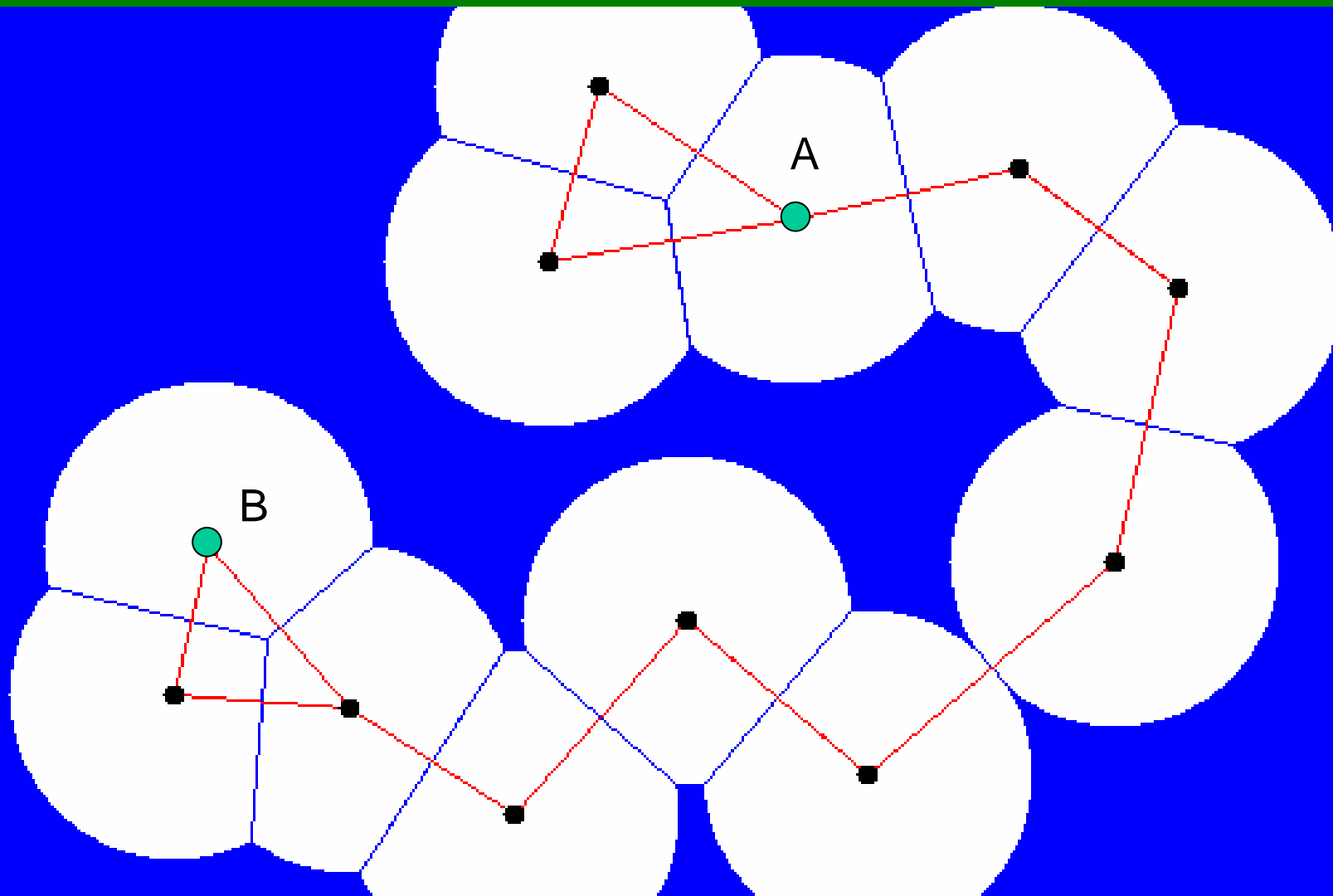
Rutas seguras de evacuación



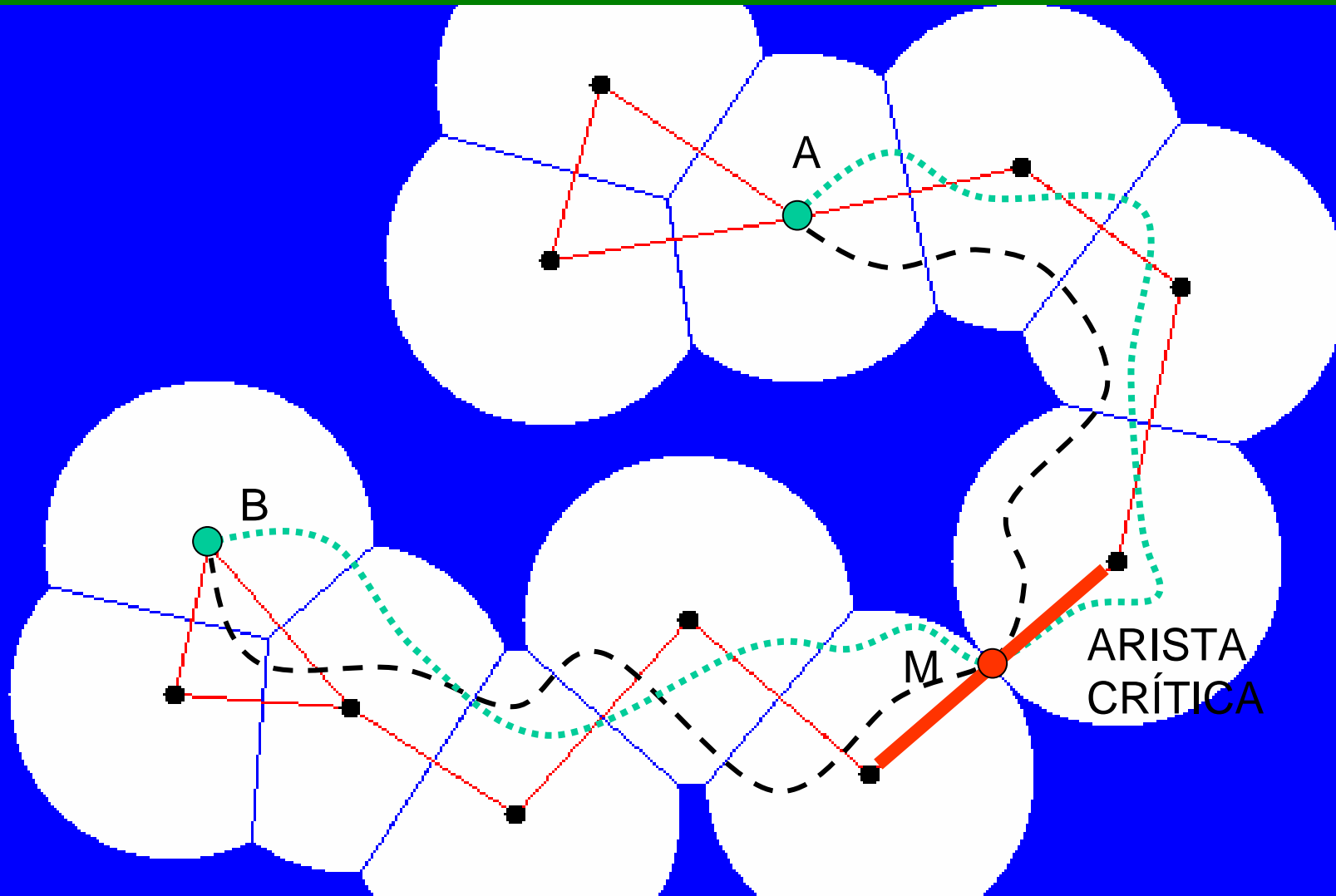
Rutas seguras de evacuación



Rutas seguras de evacuación



Rutas seguras de evacuación



Rutas seguras de evacuación

¿Cuál es la desviación mínima de todos los caminos entre A y B?

$$\text{dev}(A,B,S) = \frac{1}{2} \text{long}(e)$$

e **arista crítica**, arista de mayor longitud en el camino de A hasta B en la Triangulación de Delaunay de S

Todos los caminos de desviación mínima pasan por M, punto medio de la arista crítica e

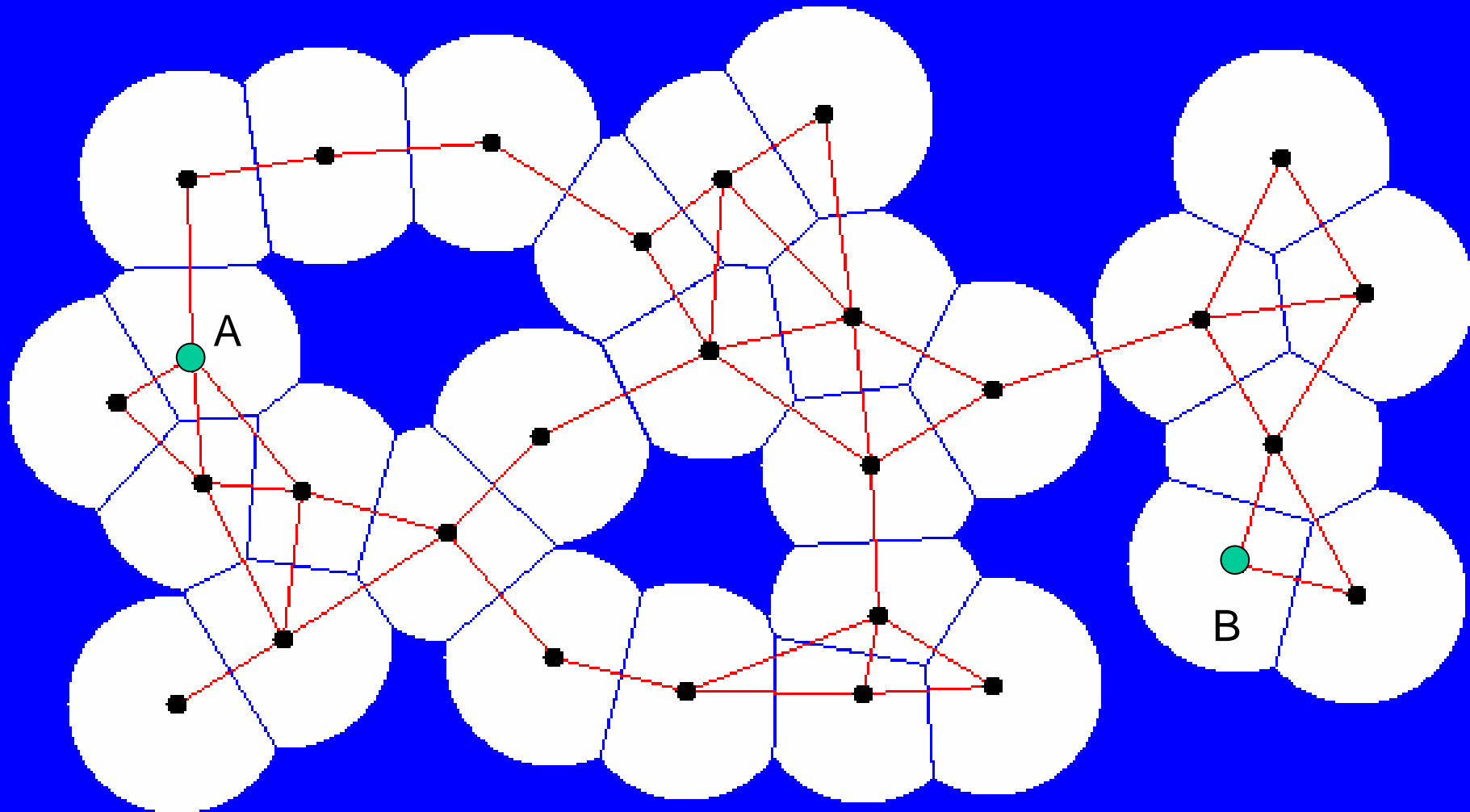
Rutas seguras de evacuación

Optimización multicriterio

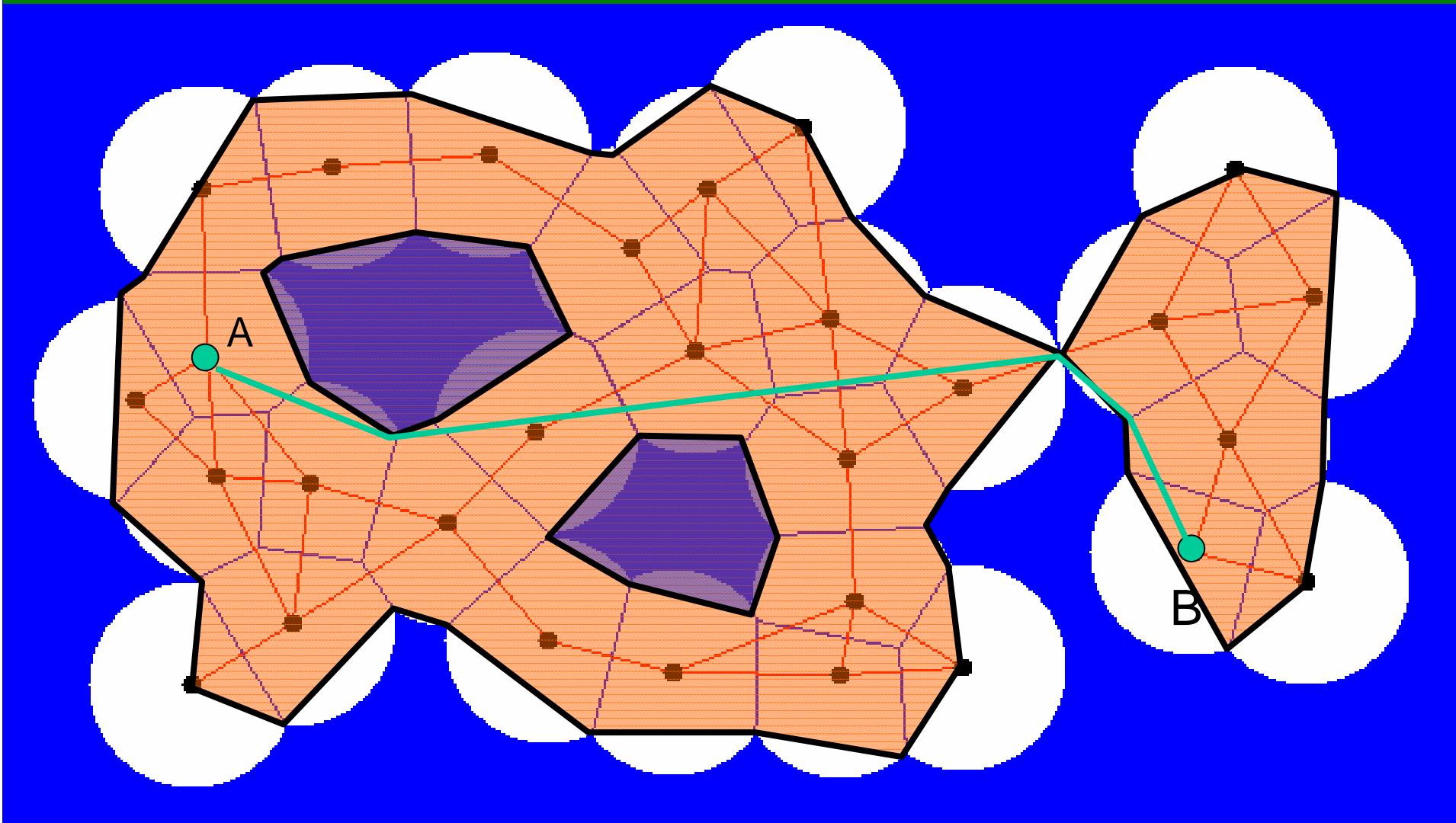
Entre los caminos de desviación mínima, buscamos el que optimiza otro criterio

- longitud mínima
- unimodalidad en la desviación

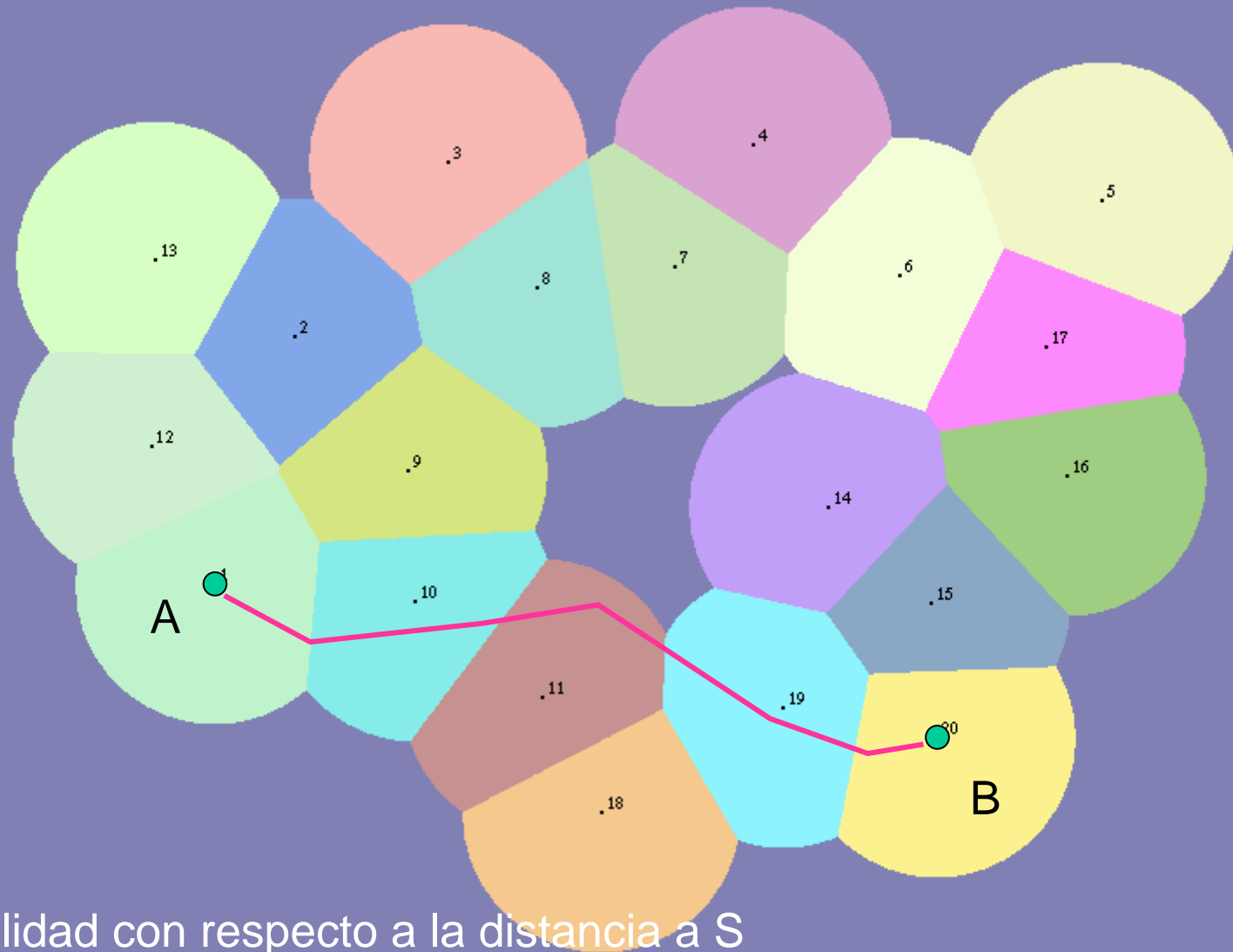
Rutas seguras de evacuación



Rutas seguras de evacuación



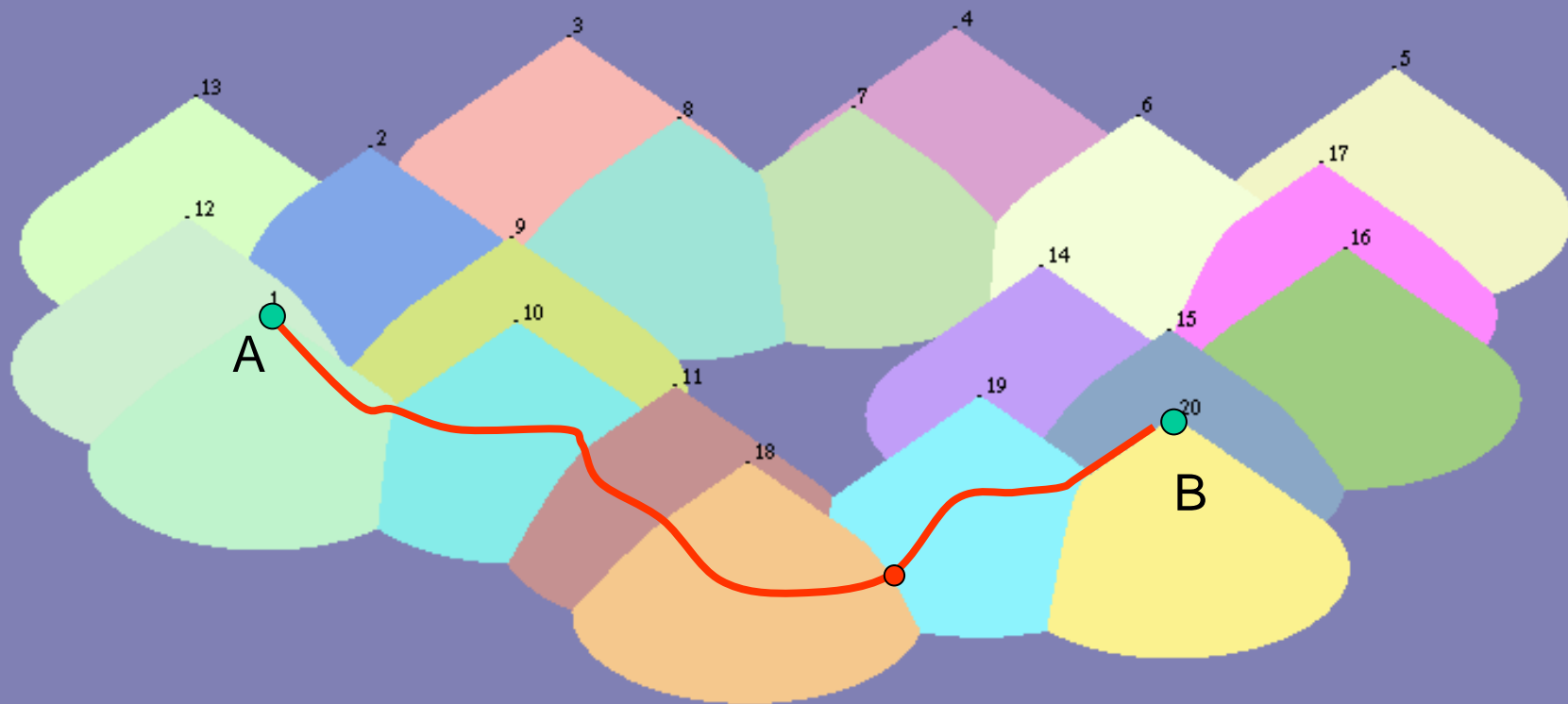
Caminos de desviación mínima unimodales



Unimodalidad con respecto a la distancia a S

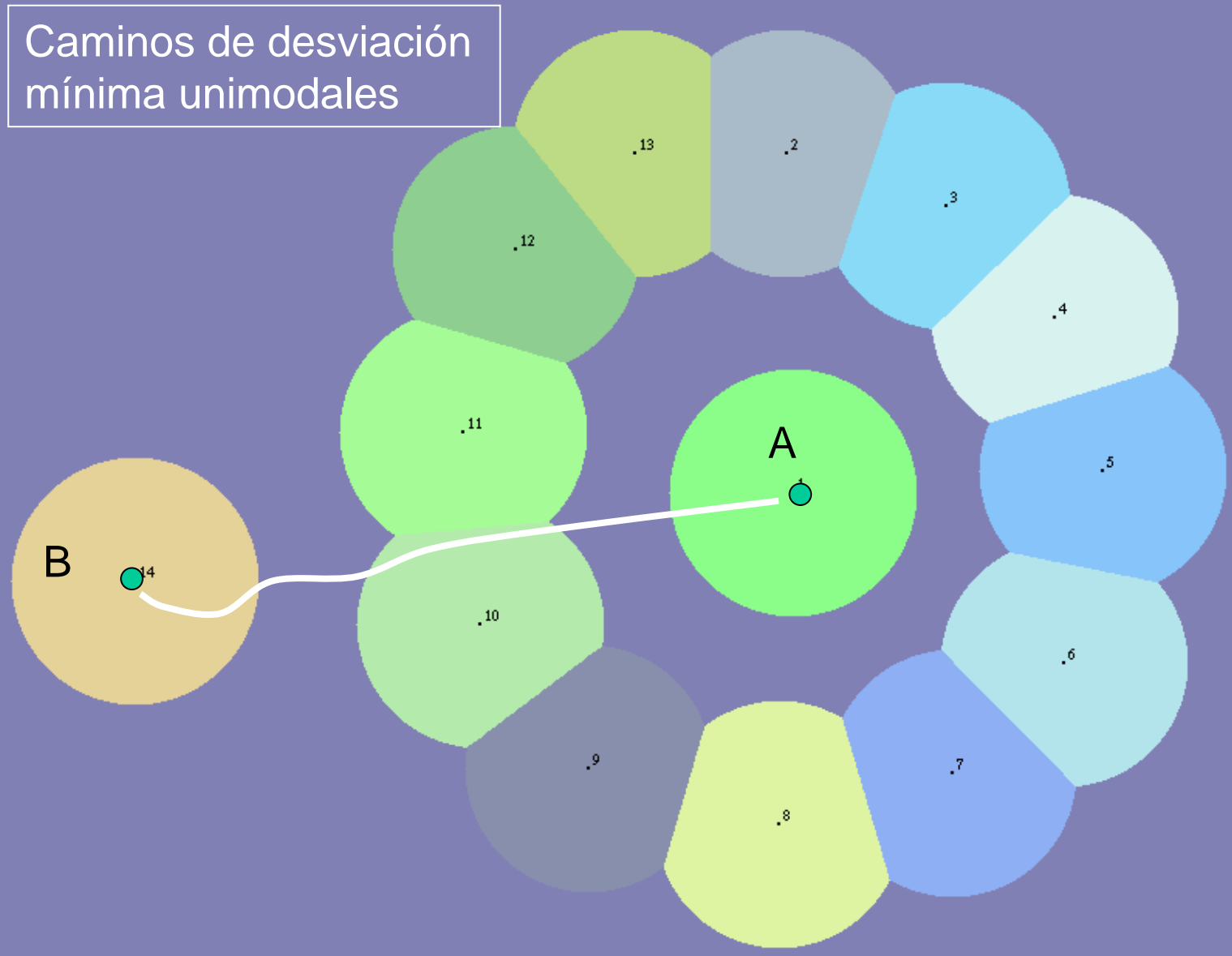
Rutas seguras de evacuación

Camino de desviación mínima unimodales



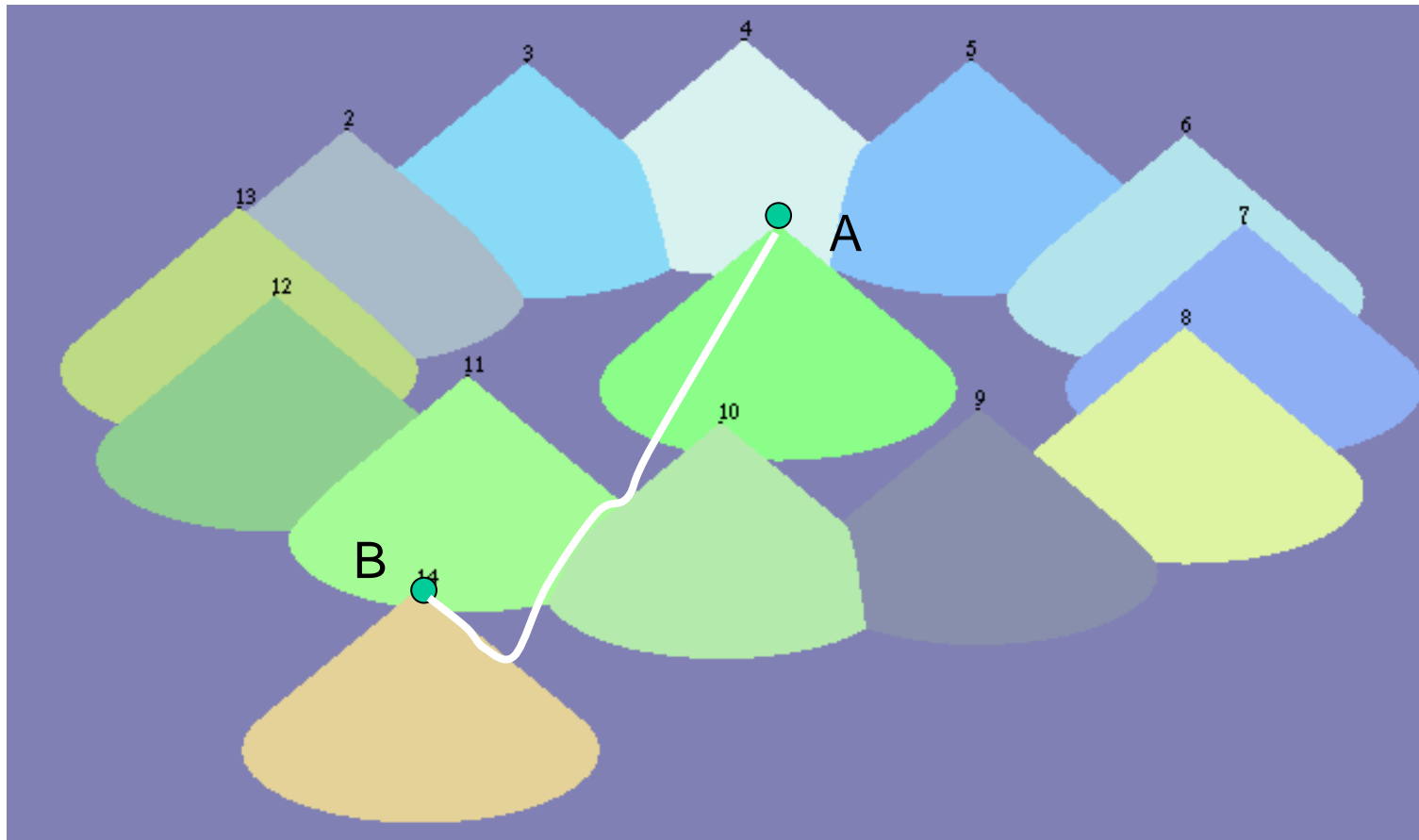
Camino primero descendente y luego ascendente

Rutas seguras de evacuación



Rutas seguras de evacuación

Caminos de desviación mínima **unimodales**



!No siempre existen!

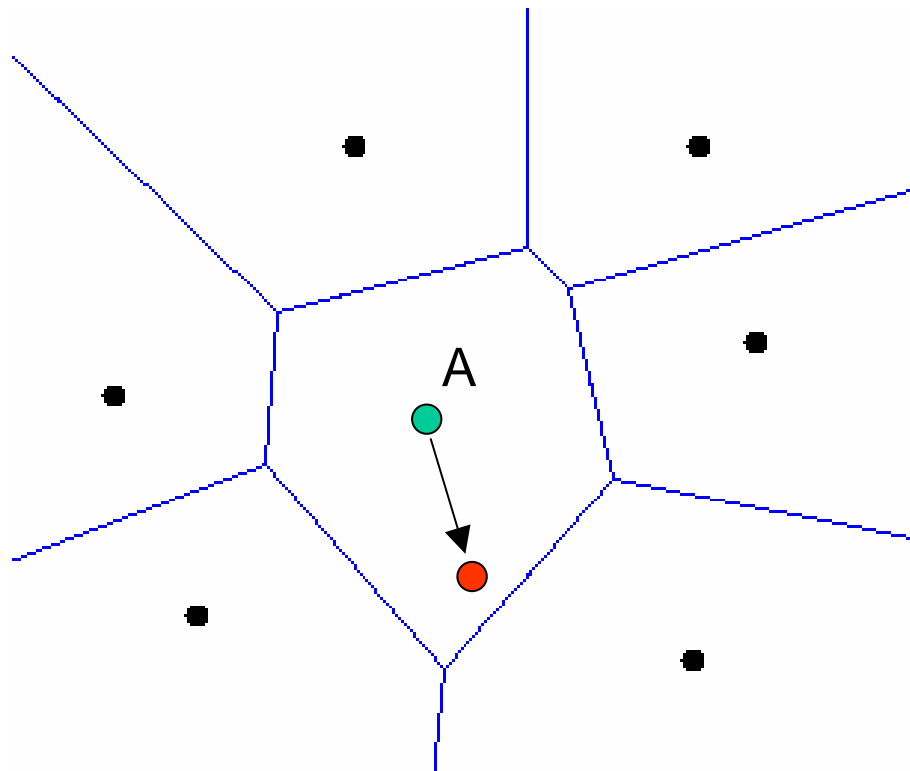
Rutas seguras de evacuación

Caminos de desviación mínima **unimodales**

Problema de existencia

Región S_A alcanzable desde A por un camino monótono

$\text{Vor}(A) \subset S_A$

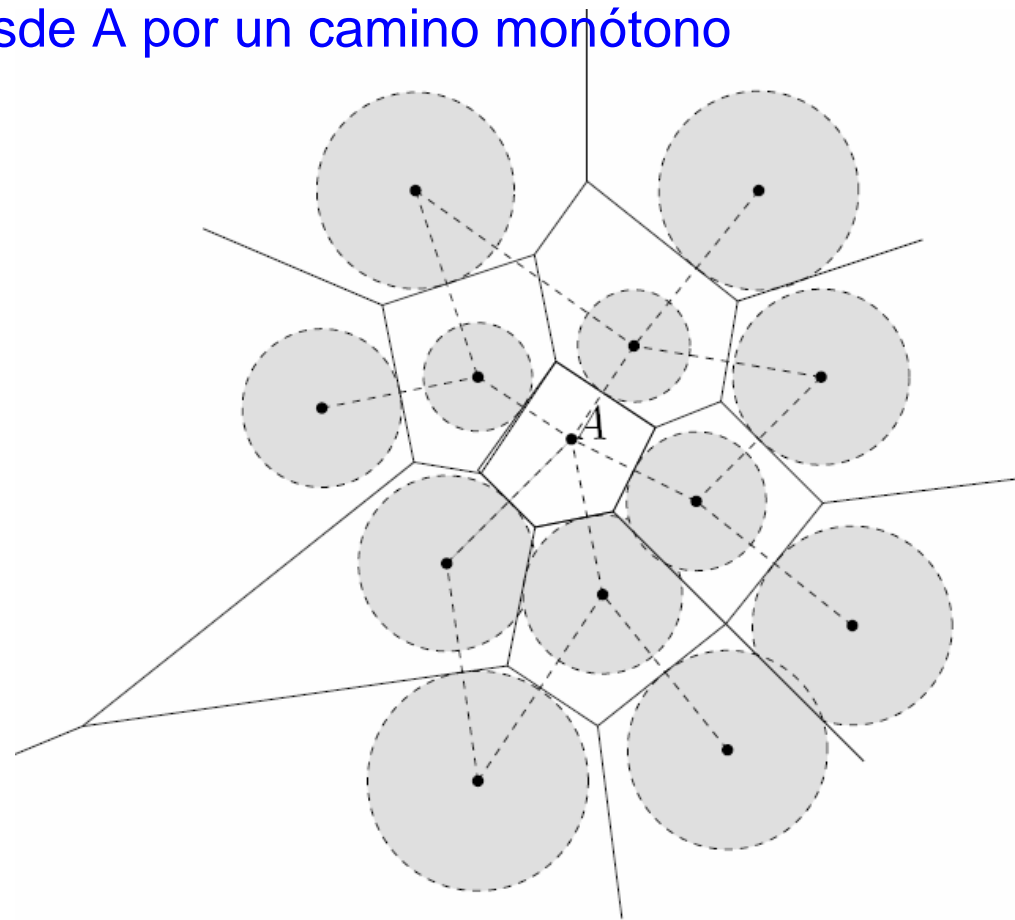


Rutas seguras de evacuación

Caminos de desviación mínima **unimodales**

Problema de existencia

Región S_A alcanzable desde A por un camino monótono



Referencias

- M. Abellanas, G. Hernández: “Optimización de rutas de evacuación”, Actas de EGC’07, 2007.
- M. de Berg, M. Van Kreveld, M. Overmars, O Schwarzkopf: “Computational Geometry: An introduction”. Springer, 1997.
- P. Morin: “Online routing in Geometric Graphs”. Ph.D. Thesis, 2001

<http://www.dma.fi.upm.es/gregorio/>



Universidad Politécnica
de Madrid



Universidad Nacional
de San Luis

**Gracias por su
atención!!**

Gral. San Martín (Mendoza)

28 de septiembre de 2007