

APLICAÇÃO DE BUSCA DE CAMINHOS EM GRAFOS AO
PLANEJAMENTO DA OPERAÇÃO DE SISTEMAS TERMOELÉTRICOS

Adevanilde Aparecida Rotter Curotto

TESE SUBMETIDA AO CORPO DOCENTE DA COORDENAÇÃO DOS PROGRAMAS
DE PÓS-GRADUAÇÃO DE ENGENHARIA DA UNIVERSIDADE FEDERAL DO
RIO DE JANEIRO COMO PARTE DOS REQUISITOS NECESSÁRIOS PARA A
OBTENÇÃO DO GRAU DE MESTRE EM CIÊNCIAS (M.Sc.).

Aprovada por:

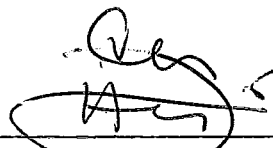


Clóvis Caesar Gonzaga

(Presidente)



Ronaldo C. Marinho Persiano



Carlos Humes Júnior

RIO DE JANEIRO, RJ - BRASIL

MARÇO DE 1983

CUROTTO, Adevanilde Aparecida Rotter

Aplicação de Busca de Caminhos em Grafos ao Planejamento da Operação de Sistemas Termoelétricos (Rio de Janeiro) 1983.

IX, 114 p., 29,7 cm (COPPE/UFRJ, M.Sc., Engenharia de Sistemas, 1983)

Tese - Universidade Federal do Rio de Janeiro. Faculdade de Engenharia

1. Busca de Caminhos em Grafos I. COPPE/UFRJ
II. Título (série).

aos meus filhos
Sandra Mara
Marcio Luiz

AGRADECIMENTOS

Ao Clovis C. Gonzaga pelo tema de pesquisa e pela orientação da tese.

Ao Ronaldo Marinho Persiano pela orientação em parte do trabalho.

Ao meu marido pelo incentivo e apoio que determinaram a conclusão desse trabalho.

Ao CNPq pelo auxílio financeiro.

RESUMO

O planejamento da operação diária de um sistema termoeletrico é separado em dois subproblemas. O primeiro, encarregado de selecionar as unidades que estarão em operação a cada instante (Unit Commitment), é resolvido por um algoritmo de Busca de Caminhos em Grafos. O segundo, encarregado da alocação ótima da demanda entre as unidades selecionadas para operar (Despacho), é resolvido por um algoritmo desenvolvido por TURGEON¹⁰.

O horizonte de planejamento é de um dia, discretizado em horas. A demanda é determinística e conhecida a priori. Os custos de geração das unidades do sistema são dados por funções quadráticas. O custo de aquecimento de uma unidade é representado por uma função exponencial. São consideradas as seguintes restrições: reserva de demanda, tempo mínimo no estado de operação, número máximo de unidades ativadas ou desativadas simultaneamente e comportamento da demanda.

São apresentados os resultados numéricos obtidos para dois sistemas termoeletricos.

ABSTRACT

The problem of optimal scheduling of a thermal power generating system is partitioned into a two problems. The Unit Commitment problem select the units to be placed in operation at each point in time and is solved by an algorithm of Search for Minimum Cost Paths in a Graph. The Economic Dispatch problem allocate the load among the units selected for operation and is solved by an algorithm created by TURGEON¹⁰.

The scheduling is made in a 24 hour horizon divided in hours. The demand is deterministic and known in advance. Quadratic curves discribe the units production costs. The unit heating cost is obtained by an exponential function. The set of constraints are: spinning-reserve, unit minimum down time and up time, maximum number of units to be started up or shuted down simultaneously and demand variation.

Numerical results obtained for two thermal power generating systems are presented.

ÍNDICE

I - INTRODUÇÃO	1
II - O MODELO	5
II.1 - O Sistema	5
II.2 - O Mercado	5
II.3 - Restrições para o Despacho	6
II.3.1 - Energia Gerada	6
II.3.2 - Níveis Mínimos e Máximos de Geração	7
II.3.3 - Reserva	7
II.4 - Restrições para o Unit Commitment	8
II.4.1 - Tempo Mínimo no Estado de Operação	8
II.4.2 - Número Máximo de Unidades que são Ativadas ou Desativadas Simultaneamente	8
II.4.3 - Comportamento da Demanda	9
II.5 - Custo de Geração	9
II.6 - Custo de Aquecimento	10
II.7 - Função Objetivo	12
III - O GRAFO	13
III.1 - Estágio	13
III.2 - Nós	13
III.3 - Operador Sucessor	14
III.3.1 - Decisão Admissível	14
III.3.2 - Nó Sucessor	15
III.4 - Alvo	15
III.5 - Custo de um Ramo	16
III.6 - Custo de um Caminho	16

IV - OS ALGORITMOS	17
IV.1 - Nomenclatura	17
IV.1.1 - Listagem de Caminhos	18
IV.1.2 - Elemento Listado	18
IV.1.3 - Expansão de um Elemento	18
IV.1.4 - Índice de Prioridade	19
IV.2 - Algoritmo Geral de Busca de Caminhos em Grafos	19
IV.3 - Tabela de Custos de Geração	20
IV.4 - Subestimativa de Custos Futuros	21
IV.4.1 - Cálculo da Subestimativa do Custo de Geração	21
IV.4.2 - Cálculo da Subestimativa do Custo de Aquecimento	22
IV.5 - Algoritmo A*	24
IV.5.1 - Definição do Índice de Prioridade	24
IV.5.2 - Regra de Parada	24
IV.5.3 - Descrição do Algoritmo A*	25
IV.6 - Algoritmo A* adaptativo	26
IV.6.1 - Definição do Índice de Prioridade	27
IV.6.2 - Solução Incremental	27
IV.6.3 - Redefinição do Índice de Prioridade	27
IV.6.4 - Eliminações pelo Bound	28
IV.6.5 - Políticas Ótimas	28
IV.6.6 - Regra de Parada	28
IV.6.7 - Descrição do Algoritmo A* adaptativo	29
V - O PROGRAMA	31
V.1 - Programa Principal	31
V.2 - Rotinas de Entrada de Dados	31
V.3 - Rotinas de Análise	31
V.3.1 - Rotinas do Despacho	31
V.3.2 - Rotinas Auxiliares	32
V.3.3 - Rotinas dos Algoritmos	33
V.4 - Rotinas de Saída de Dados	34

VI - RESULTADOS	38
VI.1 - Exemplo 1	38
VI.2 - Exemplo 2	41
VI.3 - Considerações	47
VII - CONCLUSÕES	48
APÊNDICE A	
- O Despacho	51
A.1 - Formulação	51
A.2 - Resolução	53
A.3 - Exemplo	59
APÊNDICE B	
- Listagem do Programa	65

I - INTRODUÇÃO

Em um sistema de geração de energia elétrica, composto por unidades termoelétricas, constitui-se um problema de otimização estabelecer quais unidades estarão operando a cada instante, dentro de um horizonte de planejamento. Isto se deve ao fato que normalmente não é econômico permanecer com todas as unidades ativas interruptamente, devido à grande variação da demanda e aos altos custos de operação de cada unidade.

Geralmente o horizonte de planejamento é de um dia, discretizado em horas. A demanda é determinística e conhecida a priori. O planejamento da operação do sistema é feito, hora a hora, visando atender à demanda e minimizar o custo total de operação.

O problema pode ser separado em dois subproblemas. Um, conhecido na literatura como "Unit Commitment", seleciona as unidades que estarão em operação a cada hora e o outro, denominado "Despacho", encarrega-se da alocação ótima da demanda entre as unidades selecionadas para operar.

O Despacho é resolvido, neste trabalho, por um algoritmo desenvolvido por TURGEON¹⁰, bastante eficiente e rápido computacionalmente (ver Apêndice A).

O Unit Commitment, sendo um problema de decisões sequenciais (uma unidade estará ou não em operação no período seguinte), num horizonte limitado e discretizado hora a hora, torna a técnica de Busca em Grafos a mais eficiente, embora as mais utilizadas neste tipo de problema sejam as de Programação Dinâmica e Branch and Bound.

A transição da situação em que se encontra o sistema no início do planejamento para a situação em que se encontrará no final do planejamento, através da sequência de decisões tomadas, associa-se à busca de caminhos no grafo modelado por essas decisões. A busca de políticas ótimas para essas decisões, associa-se à busca de caminhos de custo mínimo entre os nós do grafo.

O subproblema. Despacho é resolvido a cada ramo do grafo, apenas para se calcular o custo de geração do ramo.

Para a resolução do Unit Commitment existem informações que permitem a estimativa de custos futuros, tornando o algoritmo A* (formalizado por NILSSON²⁰) muito eficiente.

Assim, neste trabalho, aplica-se a técnica de Busca de Caminhos em Grafos para o Unit Commitment, utilizando-se para tanto o algoritmo A* com estimativas de custos futuros (redefinidas a cada novo caminho encontrado).

No capítulo II é feita a definição da modelagem do problema, sendo formuladas as funções de custos, as restrições e a função objetivo.

No capítulo III o problema é modelado como um problema de busca em grafos, definindo-se o grafo e seus componentes.

No capítulo IV é feita a esquematização da resolução tanto para o Despacho como para o Unit Commitment, definindo-se os algoritmos utilizados e as estimativas de custos futuros.

No capítulo V é descrito o funcionamento do programa de computador (feito em ALGOL para o B-6700).

Exemplos de dois sistemas termoelétricos são apresentados no capítulo VI e finalmente as conclusões são feitas no capítulo VII.

O Unit Commitment já foi extensamente estudado por vários autores, que foram introduzindo técnicas cada vez mais aprimoradas mas nem sempre utilizáveis na prática.

Os primeiros trabalhos apresentados baseavam-se em uma lista de prioridades para a escolha das unidades a entrar em operação. Esta lista era feita baseada em critérios tais como: eficiência, custos, locação, tipos de turbina e outros.

Em 1953, CHANDLER, DANDENO, GLIMM e KIRCHMAYER¹ utilizaram es-

ta técnica, não considerando restrição alguma de operação. Para o Despacho, o custo do combustível em função da potência gerada foi considerado como uma função quadrática, com níveis mínimo e máximo de geração para cada unidade.

Também BALDWIN, DALE e DITTRICH² utilizaram lista de prioridades. Naquele trabalho a restrição de Reserva foi introduzida como sendo uma constante, isto é, as unidades em operação devem ter capacidade para cobrir a demanda mais uma constante como margem de garantia do suprimento do mercado. O custo de geração era também uma função quadrática, com níveis mínimo e máximo de geração. Um novo custo foi introduzido: o custo de aquecimento de uma unidade.

GARVER³ em 1963, mostrou a possibilidade do problema ser formulado como um problema de Programação Inteira. A função custo de geração foi aproximada para uma função linear por partes e não foram consideradas restrições de operação. É um trabalho válido pela introdução de novas idéias na área.

LOWERY⁴ em 1966, apresentou a Programação Dinâmica como uma técnica viável para a resolução do problema. Neste mesmo ano KERR, SCHEIDT, FONTANA e WILEY⁵, apresentaram um trabalho utilizando lista de prioridades.

MUCKSTADT e WILSON⁶ em 1968, formularam também como Programação Inteira, fazendo um estudo mais completo do que Garver. A função custo de geração foi aproximada para uma função linear por partes. A demanda foi considerada uma variável aleatória com uma distribuição de probabilidade conhecida. Foram consideradas algumas restrições de operação tais como: Reserva, como uma constante; Intercâmbio de sistemas, como sendo uma unidade específica. O custo de aquecimento de uma unidade foi considerado constante.

Em 1971, GUY⁷ e AYOUB e PATTON⁸, introduziram a consideração da confiabilidade como uma função probabilidade de satisfazer o mercado em todos os instantes do planejamento. O Unit Commitment foi tratado por uma técnica de enumeração não ótima.

MUCKSTADT e KOENIG⁹, em 1977, consideraram a função custo de geração linear por partes, apenas uma restrição (Reserva) e utilizaram uma técnica misto de Lagrange, Programação Dinâmica e Branch and Bound.

TURGEON^{11,12} considerou a função custo de geração quadrática e a de aquecimento exponencial. A técnica utilizada foi a de Branch and Bound com as seguintes restrições: Reserva, como a maior unidade em operação; Tempos mínimos em que uma unidade deve permanecer no estado de operação; Uma unidade não deve ser aquecida mais que uma vez ao dia; Número máximo de unidades que são ativadas ou desativadas simultaneamente. Foram acrescentados alguns critérios para diminuir o número de unidades a serem testadas para ativação ou desativação. Ainda assim, a técnica mostrou-se inviável para o planejamento da operação de um sistema composto por dez unidades, ao longo de um dia. Novas restrições foram então impostas após a análise de alguns resultados obtidos a priori.

DILLON, EDWIN, KOCHS e TAND¹³, em 1978, também utilizaram a técnica de Branch and Bound. A função custo de geração foi considerada como uma função linear por partes.

YAMAYEE, ABIAD e MORIN¹⁴, em 1979, utilizaram uma técnica mista de Programação Dinâmica e Branch and Bound. O custo de geração foi dado por funções quadráticas e o de aquecimento por funções exponenciais. As restrições consideradas foram: Reserva, como uma constante e Tempos mínimos em que uma unidade deve permanecer no estado de operação.

GONZAGA¹⁵ mostrou a superioridade dos algoritmos de Busca em Grafos sobre as técnicas de Programação Dinâmica e Branch and Bound para problemas de decisões sequenciais determinísticos a horizontes limitados e totalmente discretos.

Neste trabalho a função custo de geração é quadrática e a de aquecimento exponencial. As restrições consideradas são as mesmas de TURGEON¹² com algumas variações.

II - O MODELO

É considerado um sistema composto somente por unidades termoe-létricas e um mercado determinístico conhecido a priori. O planejamento da operação do sistema é feito ao longo de um dia, discretizado em horas, a fim de minimizar o custo total de operação.

As restrições consideradas para o planejamento são separáveis em dois blocos distintos: um contendo as usadas para o Despacho, que dizem respeito as características individuais de cada unidade ou do sistema e outro contendo as usadas para o Unit Commitment, que visam facilitar a operação e manutenção do sistema.

Este trabalho tem a pretensão de não se fixando por demais em um modelo, ser facilmente adaptável a qualquer inclusão ou exclusão de restrição.

São assumidos dois custos: o custo de geração e o custo de aquecimento. O custo de geração envolve duas parcelas: uma correspondendo ao custo de manutenção de uma unidade aquecida na temperatura de operação, dado por constantes, e outra ao custo de produção de energia em função do nível de produção de cada unidade, dado por funções quadráticas. O custo de aquecimento é o custo de se levar uma unidade de uma temperatura inicial até a temperatura de operação, determinado por funções exponenciais.

II.1 - O Sistema

O sistema será formado apenas por unidades termoe-létricas.

Define-se: $i = 1, N$ as unidades termoe-létricas

II.2 - O Mercado

O mercado a ser satisfeito é dado como determinístico e conhe-

cido a priori. A figura II.1 mostra um exemplo de uma curva de carga utilizada para o planejamento diário da operação de um sistema.

Define-se: $k = 1, P$ os períodos do planejamento.

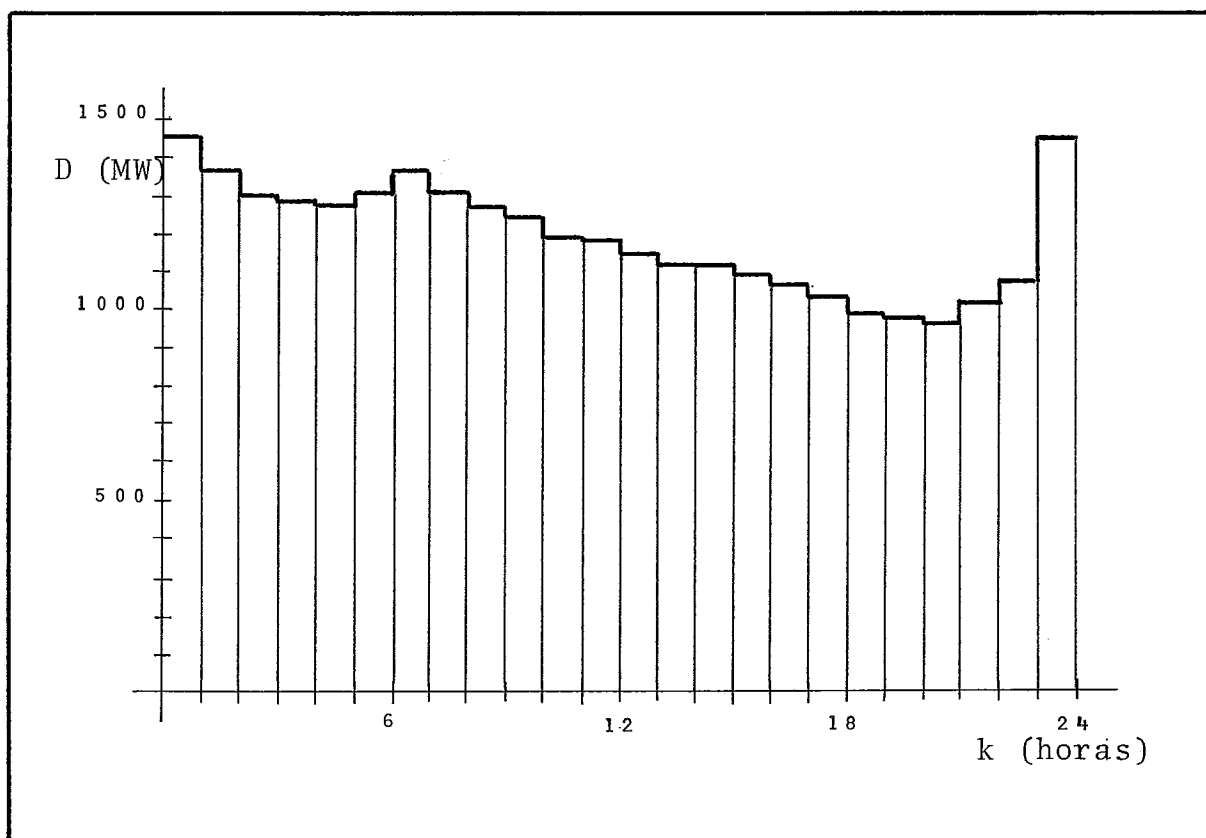


FIGURA II.1 - Exemplo de uma curva de carga.

II.3 - Restrições para o Despacho

II.3.1 - Energia Gerada

A cada período a energia gerada pelo sistema deve ser igual a demanda.

$$\sum_i G_i^k = D^k \quad \text{II.1}$$

onde:

G_i^k = nível de geração da unidade i no período k

D^k = demanda no período k

II.3.2 - Níveis Mínimos e Máximos de Geração

Uma unidade em operação deve gerar entre seus níveis mínimo e máximo de geração, ou não gerar.

$$\underline{G}_i \leq G_i^k \leq \bar{G}_i \text{ ou } G_i^k = 0 \quad \text{II.2}$$

onde:

\underline{G}_i = nível mínimo de geração da unidade i

\bar{G}_i = nível máximo de geração da unidade i

Muitos trabalhos consideram que uma unidade escolhida para operar deve sempre gerar entre seus limites de geração. Neste modelo é considerada a possibilidade de não gerar, apesar de estar aquecida para tanto, pagando por isto um custo de manutenção, desde que há possibilidade de ser mais econômico manter a unidade aquecida por alguns períodos do que reaquece-la quando sua utilização se fizer necessária.

II.3.3 - Reserva

Várias são as formas consideradas para a garantia do suprimento do mercado com uma certa margem de segurança. Alguns consideram que o sistema deve ser capaz de atender a demanda mais uma constante no período (deve ter unidades aquecidas prontas para operar em alguma eventualidade). Outros consideram que o sistema deve ser capaz de atender a demanda mais uma percentagem. Ainda outros, introduzem a confiabilidade como uma função probabilidade de satisfazer o mercado em todos os períodos.

Aqui a reserva é considerada igual a capacidade da maior unidade em operação no período. Assim o sistema terá capacidade para atender a demanda mesmo ocorrendo falha na maior unidade em operação a cada período.

$$\sum_i \bar{G}_i - \max(\bar{G}_i) \geq D^k \quad \text{II.3}$$

sendo:

$$i \in O^k \quad (\text{conjunto das unidades em operação no período } k)$$

II.4 - Restrições para o Unit Commitment

II.4.1 - Tempo Mínimo no Estado de Operação

Não é conveniente que uma unidade seja ativada e desativada seguidamente. Assim, num determinado período, para que uma unidade possa ser escolhida para operar, ela deve ter permanecido alguns períodos desativada e para que uma unidade possa ser escolhida para ser desativada ela deve ter permanecido alguns períodos em operação.

$$h_i^{k-1} \geq f_i \quad (\text{para possibilitar a ativação da unidade } i \text{ no período } k) \quad \text{II.4}$$

$$h_i^{k-1} \geq q_i \quad (\text{para possibilitar a desativação da unidade } i \text{ no período } k) \quad \text{II.5}$$

sendo:

$$h_i^{k-1} = \text{número de períodos em que a unidade } i \text{ está no estado de operação (ativada ou desativada) no período } k-1$$

$$f_i = \text{número mínimo de períodos em que a unidade } i \text{ deve permanecer desativada a partir do período em que ela passou para esse estado}$$

$$q_i = \text{número mínimo de períodos em que a unidade } i \text{ deve permanecer ativada a partir do período em que ela passou para esse estado}$$

II.4.2 - Número Máximo de Unidades que são Ativadas ou Desativadas Simultaneamente

Será restringido o número de unidades que podem ser ativadas ou desativadas simultaneamente. Não mais que R unidades podem

ser ativadas simultâneamente e não mais que S podem ser desativadas simultâneamente.

II.4.3 - Comportamento da Demanda

Se a demanda aumenta do período $k-1$ para o período k , não se permite que unidades sejam desativadas. Quando a demanda diminuir do período $k-1$ para o período k , não se permite que unidades sejam ativadas.

II.5 - Custo de Geração

Uma unidade escolhida para operar deve gerar entre seus limites de geração, ou não gerar, acarretando um custo de manutenção da unidade aquecida.

O custo de geração é dado em função do nível de geração de cada unidade, dado por funções quadráticas (ver figura II.2).

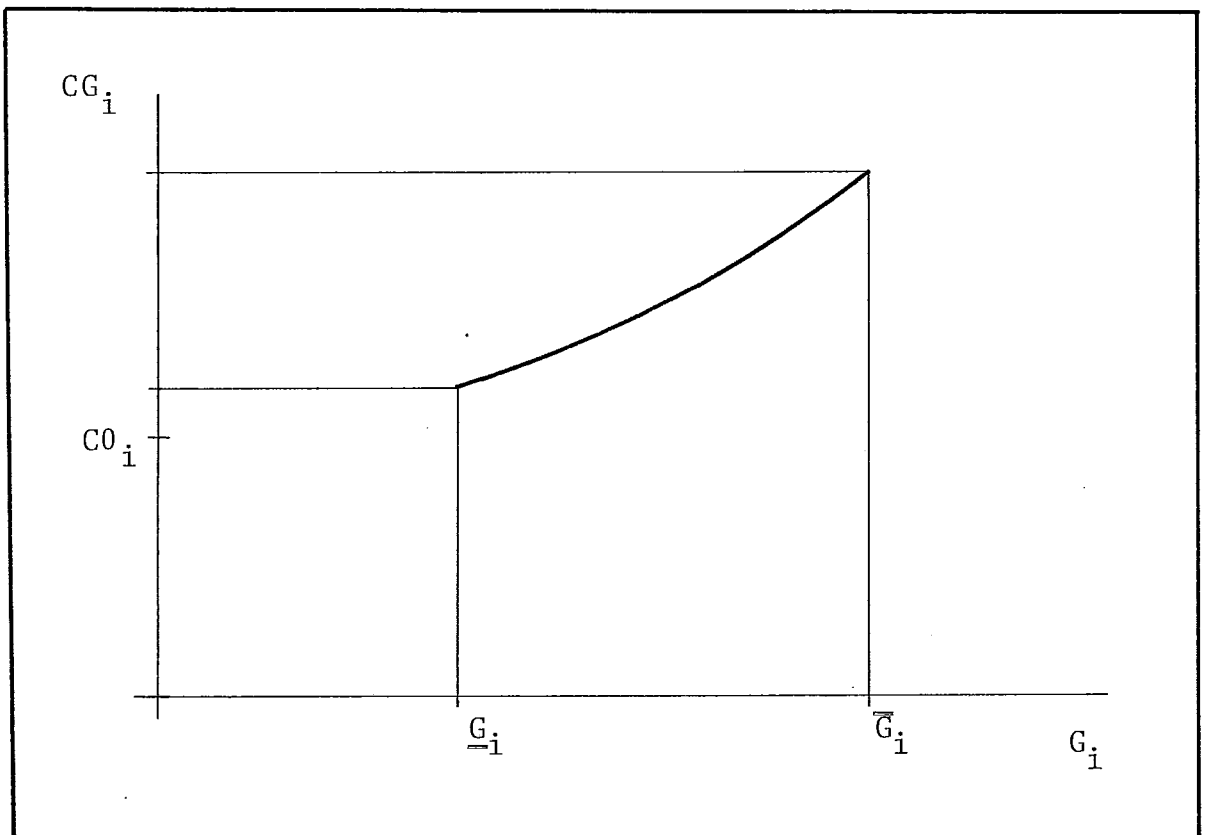


FIGURA II.2 - Exemplo de uma função custo de geração.

O custo unitário de geração num período k é dado por:

$$\begin{aligned}
 CG_i^k &= a1_i (G_i^k)^2 + b1_i G_i^k + c1_i && \text{se } i \in O^k \text{ e } \underline{G}_i \leq G_i^k \leq \bar{G}_i \\
 &= C0_i && \text{se } i \in O^k \text{ e } G_i^k = 0 \\
 &= 0 && \text{senão}
 \end{aligned}
 \tag{II.6}$$

onde:

$a1_i, b1_i, c1_i$ = parâmetros da função custo de geração para a unidade i
 $C0_i$ = custo de manutenção da unidade i aquecida
 O^k = conjunto das unidades em operação no período k

O custo de geração total do período é obtido alocando-se de maneira ótima a demanda entre as unidades escolhidas para operar a cada período.

$$CG^k = \sum_i CG_i^k \tag{II.7}$$

A alocação ótima da demanda entre as unidades é função do sub-problema Despacho (resolvido através de um algoritmo não linear exposto no Apêndice A).

II.6 - Custo de Aquecimento

Uma unidade desativada é escolhida para operar. A esta unidade é atribuído um custo de aquecimento em função do número de períodos que permaneceu nesse estado. A figura II.3 mostra um exemplo de uma curva de custo de aquecimento.

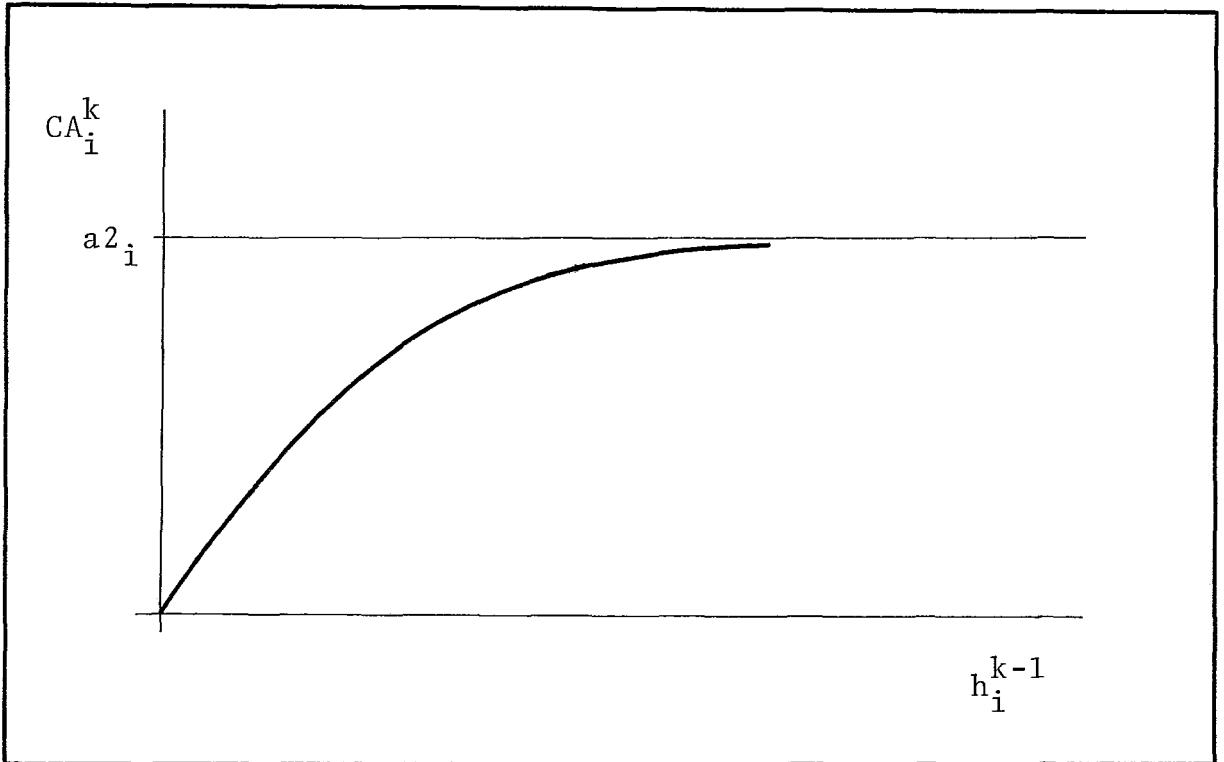


FIGURA II.3 - Exemplo de uma função custo de aquecimento.

O custo de aquecimento para uma unidade i num período k será dado por:

$$\begin{aligned}
 CA_i^k &= a2_i (1 - b2_i e^{-(c2_i h_i^{k-1})}) & \text{se } i \in A^k \\
 &= 0 & \text{senão}
 \end{aligned}
 \tag{II.8}$$

sendo:

$$\begin{aligned}
 A^k &= \text{conjunto das unidades aquecidas no período } k \\
 h_i^{k-1} &= \text{número de períodos em que a unidade } i \text{ permaneceu desativada} \\
 a2_i, b2_i, c2_i &= \text{coeficientes da função exponencial que representa o custo de aquecimento da unidade } i
 \end{aligned}$$

O custo de aquecimento do período é dado por:

$$CA^k = \sum_i CA_i^k
 \tag{II.9}$$

II.7 - Função Objetivo

O custo total de operação é dado pela soma dos custos dos períodos durante o horizonte de planejamento.

$$CT = \sum_k CG^k + CA^k \quad \text{II.10}$$

O objetivo do problema é encontrar o estado operacional do sistema, a cada período, que minimize o custo total de operação, satisfazendo a todas as restrições.

O conjunto dos estados operacionais do sistema que satisfazem às restrições a cada período, formam um grafo em camadas. Encontrar o estado operacional do sistema que minimize o custo total de operação é encontrar o caminho ótimo deste grafo, cuja origem é o estado inicial do sistema e cujos alvos são os estados operacionais do sistema no último período de planejamento.

III - O GRAFO

O grafo formado pelas decisões que vão sendo tomadas sobre o sistema, ao longo do horizonte de planejamento, é um grafo em camadas, onde cada camada corresponde a um período de planejamento. Neste capítulo o Unit Commitment é formulado como um problema de busca em grafos, cujas componentes são definidas.

O grafo $G = (N^0, F)$ é caracterizado pela raiz N^0 e pelo operador sucessor F . A raiz é o estado operacional inicial do sistema. O operador sucessor aplicado ao estado operacional inicial gera todos os estados operacionais do sistema que satisfazem às restrições para o período um do planejamento. Aplicado a cada um destes, gera todos os estados operacionais do sistema que satisfazem às restrições para o período dois. E assim sucessivamente, tomando decisões sequenciais até o final do planejamento é formado um grafo em camadas, cujos alvos são os estados operacionais do período final do planejamento.

III.1 - Estágio

O estágio é equivalente ao período. Corresponde à discretização do tempo do planejamento em horas.

$$k = 1, P \text{ (total de horas do planejamento)} \quad \text{III.1}$$

III.2 - Nós

Para que um nó caracterize perfeitamente a situação do sistema é necessário que seja dado por dois vetores: e^k e h^k . O primeiro representando o estado operacional do sistema e o segundo informando o número de estágios em que se encontra neste estado operacional. Assim um nó é definido por:

$$n^k = (e_i^k, h_i^k) \quad \text{III.2}$$

onde:

e_i^k = estado operacional da unidade i no estágio k , sendo que:

$e_i^k = 0$ indica que a unidade i esta desativada no estágio k

$e_i^k = 1$ indica que a unidade i esta ativada no estágio k

h_i^k = número de estágios em que a unidade i esta no estado e_i^k

III.3 - Operador Sucessor

O operador sucessor é uma função que associa a cada nó em $k-1$ um conjunto de nós sucessores em k . A cada uma destas transições no estado operacional do sistema associa-se um ramo do grafo.

Dado um nó no estágio $k-1$, duas decisões são possíveis para cada unidade: ou a unidade estará ativada ou desativada no estágio k , isto é:

$u_i^{k-1} = 0$ decide que a unidade i estará desativada no estágio k

$u_i^{k-1} = 1$ decide que a unidade i estará ativada no estágio k

III.3

III.3.1 - Decisão Admissível

A decisão tomada será admissível se as restrições de tempo mínimo no estado de operação e de comportamento da demanda forem satisfeitas, ou seja:

$u_i^{k-1} = 1$ será admissível se:

$$e_i^{k-1} = 1 \text{ ou}$$

$$e_i^{k-1} = 0, \quad h_i^{k-1} \geq f_i \quad \text{e} \quad D^{k-1} \leq D^k \quad \text{III.4}$$

$u_i^{k-1} = 0$ será admissível se:

$$e_i^{k-1} = 0 \text{ ou}$$

$$e_i^{k-1} = 1, \quad h_i^{k-1} \geq q_i \quad \text{e} \quad D^{k-1} \geq D^k \quad \text{III.5}$$

III.3.2 - Nó Sucessor

Um nó $n^k = (e_i^k, h_i^k)$ será sucessor de $n^{k-1} = (e_i^{k-1}, h_i^{k-1})$ se:

- e_i^k for gerado por decisões admissíveis
- h_i^k for calculado da seguinte maneira:

$$\begin{aligned} h_i^k &= h_i^{k-1} + 1 \quad \text{se} \quad e_i^{k-1} = e_i^k \\ &= 1 \quad \text{se} \quad e_i^{k-1} \neq e_i^k \end{aligned} \quad \text{III.6}$$

- satisfazer as restrições da reserva e do número máximo de unidades que são ativadas ou desativadas simultaneamente, isto é se:

$$\begin{aligned} \sum_i \bar{G}_i - \max(\bar{G}_i) &\geq D^k \\ \sum_i (e_i^k - e_i^{k-1}) &\leq R \\ \sum_j (e_j^{k-1} - e_j^k) &\leq S \end{aligned} \quad \text{III.7}$$

onde:

$$\begin{aligned} i &\in O^k \text{ (conjunto das unidades em operação (ativadas) no} \\ &\quad \text{estágio } k) \\ j &\notin O^k \end{aligned}$$

III.4 - Alvo

Um nó $n^k = (e_i^k, h_i^k)$ será um nó do alvo se k for o estágio final do planejamento ($k = P$).

III.5 - Custo de um Ramo

A cada ramo está associado uma transição do estado operacional do sistema com o custo respectivo, dado por duas parcelas: custo de geração mais custo de aquecimento, ou seja:

$$c_j^k = CG_\ell^k + CA_\ell^k \quad \text{III.8}$$

onde:

$$c_j^k = \text{custo total do ramo dado por } (n_j^{k-1}, n_\ell^k)$$

$$CG_\ell^k = \text{custo de geração do ramo}$$

$$CA_\ell^k = \text{custo de aquecimento do ramo}$$

III.6 - Custo de um Caminho

Um caminho é dado por uma sequencia de decisões que definem a política de operação do sistema, do início ao fim do planejamento. A um caminho está associado um custo dado pela soma dos custos dos ramos pertencentes a esse caminho. Ao caminho de menor custo associa-se a política ótima de operação do sistema.

IV - OS ALGORITMOS

A resolução do problema da busca de caminho no grafo modelado anteriormente será feita através dos algoritmos descritos neste capítulo.

É dada inicialmente a nomenclatura utilizada pelos algoritmos e o algoritmo geral de grafos.

A resolução do subproblema Despacho é apresentada através da tabela de custos de geração.

As subestimativas de custos futuros são descritas. A subestimativa do custo de geração é fixa por estágio, calculada apenas no início do planejamento. A subestimativa do custo de aquecimento é calculada para todo nó do grafo.

O algoritmo A* apresentado utiliza apenas subestimativas, enquanto o algoritmo A* adaptativo além das subestimativas, utiliza também estimativas fortes para que soluções rápidas possam ser encontradas.

IV.1 - Nomenclatura

IV.1.1 - Listagem de Caminhos

Basicamente um algoritmo de grafos, na busca do caminho ótimo, deve listar todos os caminhos possíveis do nó inicial ao alvo e escolher o de menor custo.

Os caminhos partindo do nó inicial são representados de forma recursiva por uma tripla ordenada. Os algoritmos constroem listas dessas triplas, que são da forma:

$$E_j = (n_j^k, c_j, i)$$

onde:

n_j^k = nó terminal do caminho associado ao elemento E_j

c_j = custo deste caminho

i = índice do elemento antecessor ao elemento E_j (elemento ao qual o elemento E_j associou-se para a extensão do caminho)

j = índice do elemento E

IV.1.2 - Elemento Listado

Um elemento listado pode estar aberto ou fechado. Fechado indica que já foi expandido, isto é, gerou diferentes prolongamentos (associados a diferentes decisões) do caminho por ele representado. Aberto indica que ainda não foi expandido.

IV.1.3 - Expansão de um Elemento

O operador sucessor aplicado a um elemento $E_j = (n_j^k, c_j, i)$, gera sucessores da forma $E_\ell = (n_\ell^k, c_\ell, j)$ que serão abertos após a execução de uma rotina de eliminações que evita a presença de caminhos listados terminados em um mesmo nó. Obter os suces

sores de um elemento significa expandi-lo.

IV.1.4 - Índice de Prioridade.

A cada elemento aberto E_j , estará associado um índice de prioridade $\hat{f}(E) \in \mathbb{R}$ (conjunto dos números reais), que deverá ser tanto menor quanto "melhor" for o elemento. Um elemento será melhor que outro se tiver mais possibilidade de pertencer ao caminho ótimo.

IV.2 - Algoritmo Geral de Busca de Caminhos em Grafos

Um algoritmo geral de busca de caminhos em grafos pode ser descrito da seguinte forma:

Passo 0: Abra o elemento $E_0 = (N^0, 0, 0)$ (elemento inicial).

Passo 1: Se não há nenhum elemento aberto, pare.

Senão, escolha um aberto $E_j = (n_j^{k-1}, c_j, i)$ tal que $\hat{f}(E_j)$ seja mínimo entre os abertos.

Feche o elemento E_j .

Passo 2: Aplique o operador sucessor sobre o nó n_j^{k-1} , obtendo os nós sucessores n_ℓ^k , $\ell = 1, q$ (número de sucessores obtidos). Construa os sucessores:

$$E_\ell = (n_\ell^k, c_\ell, j)$$

onde:

$$c_\ell = c_j + c(n_j^{k-1}, n_\ell^k)$$

$$\ell = 1, q$$

$$c(n_j^{k-1}, n_\ell^k) = \text{custo da transição do nó } n_j^{k-1} \text{ para } n_\ell^k$$

Passo 3: Para cada sucessor E_ℓ execute a rotina de eliminações. Volte ao passo 1.

Rotina de Eliminações:

Passo 1: Compare E_ℓ com cada elemento listado E_m :

Se $n_\ell^k = n_m^k$ e $c_m \leq c_\ell$, abandone E_ℓ e retorne.

Se $n_\ell^k = n_m^k$ e $c_m > c_\ell$, retire E_m da lista.

Passo 2: Abra E_ℓ e retorne.

IV.3 - Tabela de Custos de Geração

Na expansão de um elemento, o cálculo do custo de geração dos ramos gerados pela aplicação do operador sucessor é determinado pelo subproblema Despacho (ver Apêndice A). Este cálculo depende apenas do estado operacional do nó do elemento em expansão. Para cada estágio k tem-se um conjunto T^k de configurações do sistema que satisfazem à restrição de Reserva. Dado um elemento em expansão pertencente ao estágio $k-1$ seus possíveis sucessores estarão contidos no conjunto T^k .

Assim é criada uma tabela que contém todas as configurações que satisfazem à restrição de Reserva em cada estágio. Deste modo é obtida uma grande economia de processamento, já que o custo de geração de uma configuração é calculado apenas uma vez e armazenado para ser acessado cada vez que necessário.

A partir do estado operacional das configurações de menor custo a cada estágio, obtem-se uma informação valiosa para eliminações na tabela e conseqüentemente no número de caminhos a serem pesquisados. Se uma unidade permanece em operação em todas as configurações de menor custo, obviamente pode-se eliminar da tabela configurações cujo estado operacional dessa unidade seja o contrário. E vice-versa, já que tais configurações não poderão fazer parte de nenhum caminho ótimo. A critério de ilustração, no exemplo 1, de um total inicial de 883 configurações foram eliminadas 53,22%, passando para apenas 403 configurações. Quando se opta por soluções sub-ótimas, pode-se obter maiores eliminações na tabela limitando o número de configurações possíveis a cada estágio.

Na expansão de um elemento $E_j = (n_j^{k-1}, c_j, i)$, localizada a configuração em T^k que tem o mesmo estado operacional de n_j^{k-1} , a lei de formação das configurações e sua consequente posição na tabela permitem que se faça a busca de seus possíveis sucessores apenas nas configurações de índices inferiores ao índice dessa configuração se a demanda aumenta do estágio $k-1$ para o estágio k e apenas nas configurações de índices superiores se a demanda diminui. Caso se permita ativar ou desativar unidades independentemente do comportamento da demanda ou não exista tal configuração, a busca é feita em todas as posições de T^k .

IV.4 - Subestimativas de Custos Futuros

A obtenção de informações que possam ser utilizadas pelos algoritmos é importante pois permite a simulação do comportamento inteligente de olhar a frente.

No Unit Commitment é possível obter informações a respeito de custos futuros a partir de um nó. As subestimativas de custos futuros obtidas a partir dessas informações servem tanto para auxiliar na escolha do elemento a ser expandido como para facilitar eliminações de elementos abertos que certamente não fariam parte de um caminho ótimo.

IV.4.1 - Cálculo da Subestimativa do Custo de Geração

A subestimativa do custo de geração futuro a partir de um dado estágio é obtida a partir da tabela descrita no item IV.3. Identificada a configuração de menor custo de cada estágio, para um determinado estágio k , é feita a somatória nos $P-k$ estágios a frente, dos custos dessas configurações.

$$\hat{h}l^k = \sum_i \min CG_j^i \quad \text{IV.1}$$

onde:

$$i = k+1, P$$

$$j \in T^k$$

IV.4.2 - Cálculo da Subestimativa do Custo de Aquecimento

A subestimativa do custo de aquecimento futuro para um dado nó $n_j = (e^k, h^k)$ é dependente do estado operacional do sistema, do número de estágios em que está nesse estado e do estágio de planejamento.

O procedimento usado para o seu cálculo consiste em verificar a necessidade de se ativar outras unidades até o final do planejamento e em que estágio isso será necessário. Haverá necessidade se o nó não satisfizer a restrição de Reserva para todos os estágios futuros. Assim é calculado para cada unidade fora de operação o seu custo de aquecimento por unidade de capacidade de geração (CA_i / \bar{G}_i). São escolhidas n unidades com menores CA_i / \bar{G}_i para complementar a capacidade máxima de geração do nó de maneira a satisfazer a maior demanda futura. A subestimativa do custo de aquecimento é dada pela somatória dos custos de aquecimento das unidades escolhidas.

O custo de aquecimento de uma unidade é dependente do número de estágios em que a mesma esteve desativada. Essa variável poderá ser calculada de duas maneiras: uma considerando que a unidade será ativada no estágio seguinte e outra considerando que a unidade será ativada apenas no primeiro estágio para o qual a restrição de Reserva não é satisfeita.

O algoritmo descrito a seguir permite que seja obtida a subestimativa das duas formas mencionadas, sendo o parâmetro lógico "liga quando necessário" a variável que permite a opção.

A subestimativa do custo de aquecimento até o final do planejamento a partir de um estágio k , para um nó n_j^k será dada por $\hat{h}2_j^k$ e a média dessa subestimativa será dada por $\hat{h}3_j^k$.

Passo 0: Faça $\hat{h}2_j^k = 0$

$$\hat{h}3_j^k = 0$$

Se $G_{\max_j}^k \geq D_{\max}^k$ pare.

Passo 1: $C = O^{jk}$ (conjunto das unidades em operação do nó n_j^k)

Passo 2: Se liga quando necessário

então faça $t = \ell - k - 1$

senão faça $t = 0$

Passo 3: Para $i = 1, N$ tal que $i \notin O^{jk}$

faça $CA_i = a_{2i} (1 - b_{2i} e^{-c_{2i} (h_i^k + t)})$

$$CAI_i = CA_i / \bar{G}_i$$

Passo 4: Faça:

Escolha de m tal que $CAI_m = \min (CAI_i)$

para $i = 1, N$ tal que $i \notin C$

$$C = C \cup \{m\}$$

$$G_{\max_j^k} = G_{\max_j^k} + \bar{G}_m$$

$$\hat{h}_{2_j^k} = \hat{h}_{2_j^k} + CA_m$$

até que $G_{\max_j^k} \geq D_{\max}^k$

Passo 5: Faça $\hat{h}_{2_j^k} = \hat{h}_{2_j^k} - (G_{\max_j^k} - D_{\max}^k) CAI_m$

$$\hat{h}_{3_j^k} = \hat{h}_{2_j^k} / (P - k + 1)$$

Pare.

sendo:

$G_{\max_j^k}$ = capacidade máxima de geração do nó n_j^k

D_{\max}^k = máxima demanda futura a partir do estágio k

ℓ = primeiro estágio em que haverá necessidade de se ativar unidades

IV.5 - Algoritmo A*

O algoritmo A*, exposto por Nilsson²¹ utiliza uma estimativa \hat{h}_j^k para definir um elemento "melhor" entre os abertos em cada iteração.

A um elemento listado $E_j = (n_j^k, c_j, i)$ associa-se um número real $\hat{f}_1(E_j)$ que estima o menor custo possível de um caminho do nó inicial ao alvo, cujo trecho inicial é associado a E_j . O critério de prioridade $\hat{f}_1(E_j)$ é interpretado como: o que se pode esperar expandindo E_j .

IV.5.1 - Definição do Índice de Prioridade

O índice de prioridade para o A* será da forma:

$$\hat{f}_1(E_j) = c_j + \hat{h}_j^k \quad \text{IV.2}$$

onde \hat{h}_j^k é uma subestimativa do custo futuro da operação do sistema a partir do nó n_j^k e será composta por duas parcelas:

$$\hat{h}_j^k = \hat{h}_1^k + \hat{h}_3^k \quad \text{IV.3}$$

onde:

\hat{h}_1^k = subestimativa do custo de geração futuro (Será fixa por estágio, calculada apenas no início do algoritmo. Permite que haja equiparação de nós de camadas diferentes)

\hat{h}_3^k = média da subestimativa do custo de aquecimento a partir do nó n_j^k (É dependente do nó n_j^k e portanto calculada para cada sucessor de um elemento em expansão. Permite diferenciar nós de uma mesma camada)

IV.5.2 - Regra de Parada

A forma como é definida \hat{h}_j^k garante sua admissibilidade, isto é, \hat{h}_j^k realmente subestima o caminho de menor custo de n_j^k a um nó

do alvo. Assim quando o elemento escolhido para ser expandido for um elemento cujo nó associado é um nó do alvo, a solução ótima terá sido encontrada, como demonstra GONZAGA¹⁵.

O algoritmo também pára quando a lista de elementos for vazia ou quando o tempo de processamento atingir um limite predefinido.

IV.5.3 - Descrição do Algoritmo A*

Passo 0 : Defina o processamento limite.

Abra o elemento inicial $E_0 = (N^0, 0, 0)$.

Faça $\hat{f}_1(E^0) = 0$.

Passo 1 : Se não existir elemento aberto, pare.

Escolha um aberto $E_j = (n_j^{k-1}, c_j, i)$ tal que $\hat{f}_1(E_j)$ seja mínimo entre os abertos.

Se n_j^{k-1} for um nó do alvo, vá para o passo 5.

Se processamento \geq processamento limite, pare.

Feche o elemento E_j .

Passo 2: A cada configuração em T^k que possua todas as decisões admissíveis e satisfaça a restrição de número máximo de unidades que são ativadas ou desativadas simultaneamente, associe um nó sucessor n_ℓ^k ($\ell =$ contador de sucessores) e faça:

$$c_\ell = c_j + cA_\ell^k + cG_\ell^k$$

$$E_\ell = (n_\ell^k, c_\ell, j)$$

$$\hat{f}_1(E_\ell) = c_\ell + \hat{h}_1^k + \hat{h}_3^k$$

Passo 3 : Para cada elemento sucessor (E_ℓ) , percorra a lista de elementos listados (E_m) , verificando:

$$\text{Se } n_\ell^k = n_m^k \text{ e}$$

Se $c_\ell < c_m$, elimine E_m da lista e vá para o passo 4

Senão, abandone E_ℓ .

Passo 4 : Abra os Q elementos sucessores que tenham os menores $f_l(E_\ell)$ e vá para o passo 1.

Passo 5 : Recupere e imprima o caminho ótimo associado a E_j e Pare.

IV.6 - Algoritmo A* adaptativo

Para grandes sistemas, o algoritmo A* pode ser muito oneroso computacionalmente, já que ao encontrar a solução ótima, terá pesquisado todos os trechos dos caminhos que tinham possibilidades de serem ótimos. Para sistemas onde os nós sucessores pouco diferem em termos de custos, será grande o esforço para a obtenção da solução ótima. O A* adaptativo é uma extensão do A*, onde soluções sub-ótimas são encontradas rápida e iterativamente até que a solução ótima tenha sido detectada. Inicialmente é obtida uma solução chamada incremental que é geralmente uma boa política de operação do sistema, tendo uma função importante que é a de limitante da busca de novas políticas, permitindo que se faça eliminações na lista aberta de elementos que certamente não levarão a uma política melhor que a já encontrada, diminuindo sensivelmente o número de expansões do algoritmo e conseqüentemente o tempo de processamento necessário.

Em princípio o critério de prioridade tem a mesma interpretação para os dois algoritmos: o que se pode esperar ao expandir E_j . A diferença está em que enquanto o A* utiliza a subestimativa do custo de geração h_l^k (o mínimo que será gasto do estágio K+1 até o final do planejamento), o A* adaptativo utiliza uma superestimativa do custo de geração futuro h_l^{*k} (o máximo que será gasto do estágio k+1 até o final do planejamento), que vai sendo redefinida a medida que novas soluções vão sendo encontradas.

IV.6.1 - Definição do Índice de Prioridade

O índice de prioridade para o A* adaptativo será inicialmente da forma:

$$\hat{f}_2(E_j) = c_j + \hat{h}_j^{*k} \quad \text{IV.4}$$

onde \hat{h}_j^{*k} é uma superestimativa do custo futuro de operação do sistema a partir do nó n_j^k e será composta por duas parcelas:

$$\hat{h}_j^{*k} = \hat{h}_1^{*k} + \hat{h}_3^k \quad \text{IV.5}$$

onde:

\hat{h}_1^{*k} = superestimativa do custo de geração futuro (Será fixa por estágio, calculada a cada nova solução encontrada. Permite que haja equiparação de nós de camadas diferentes)

IV.6.2 - Solução Incremental

Para a obtenção de uma solução inicial \hat{h}_1^{*k} é definido como:

$$\hat{h}_1^{*k} = (P - k)\Delta \quad \text{IV.6}$$

onde:

Δ = número muito grande

$k = 1, P$

Assim definido \hat{h}_1^{*k} , os elementos sucessores de um elemento em expansão terão sempre os menores índices de prioridade da lista e conseqüentemente um deles será escolhido para a expansão seguinte. Dessa maneira, somente um elemento em cada camada é expandido, permitindo que se conheça rapidamente uma política de operação a ser usada como limitante da busca.

IV.6.3 - Redefinição do Índice de Prioridade

A cada novo caminho encontrado, a parcela \hat{h}_1^{*k} é redefinida, tornando-se mais fraca já que o limite máximo vai diminuindo a medida que converge para a solução ótima, ou seja:

$$\hat{h}_1^k = (\sum_i CG_m^i) \alpha$$

onde:

$$i = k+1, P$$

m = índices dos elementos pertencentes ao caminho associado ao elemento do alvo E_j

$$\alpha = \text{constante} \leq 1$$

IV.6.4 - Eliminações pelo Bound

O conhecimento de uma solução permite que se faça eliminações de elementos que certamente não fariam parte do caminho ótimo. Seja Bound o custo da melhor solução encontrada e

$$\hat{f}_3 = c_j + \hat{h}_1^k + \hat{h}_2^k \quad \text{IV.8}$$

então se $\hat{f}_3 \geq \text{Bound}$ para um elemento E_j este pode ser eliminado da lista de elementos.

IV.6.5 - Políticas ϵ Ótimas

Pode ocorrer um esforço muito grande do algoritmo para retornar uma nova solução que em pouco melhora a já encontrada. Assim é definida a constante ϵ como sendo a mínimo diferença entre um custo já encontrado e o custo de uma nova solução. Seja c_j o custo da última solução, faz-se:

$$\text{Bound} = c_j - \epsilon \quad \text{IV.9}$$

IV.6.6. - Regra de Parada

O algoritmo pára quando a lista aberta for vazia ou quando o tempo de processamento atingir um limite predefinido.

IV.6.7 - Descrição do Algoritmo A* adaptativo

Passo 0 : Defina o processamento limite.

Abra o elemento inicial $E_0 = (N^0, 0, 0)$.

Faça: Bound = $+\infty$

$$\hat{f}1(E_0) = \hat{f}2(E_0) = \hat{f}3(E_0) = 0.$$

Passo 1: Se não existir elemento aberto, pare.

Escolha um aberto $E_j = (n_j^{k-1}, c_j, i)$ tal que $\hat{f}2(E_j)$ seja mínimo entre os abertos.

Se n_j^{k-1} for um nó do alvo, vá para o passo 5.

Se processamento \geq processamento limite, pare.

Feche o elemento.

Passo 2 : A cada configuração em T^k que possua todas as decisões admissíveis e satisfaça a restrição de número máximo de unidades que são ativadas ou desativadas simultaneamente, associe um nó sucessor n_ℓ^k ($\ell =$ contador de sucessores) e faça:

$$c = c_j + CA_\ell^k + CG_\ell^k$$

$$E_\ell = (n_\ell^k, c_\ell, j)$$

$$\hat{f}1(E_\ell) = c_\ell + \hat{h}1^k + \hat{h}3_j^k$$

$$\hat{f}2(E_\ell) = c_\ell + \hat{h}1^k + \hat{h}3_j^k$$

$$\hat{f}3(E_\ell) = c_\ell + \hat{h}1^k + \hat{h}2_j^k$$

Passo 3 : Para cada elemento sucessor (E_ℓ):

Se $\hat{f}3(E_\ell) \geq$ Bound, abandone E_ℓ .

Compare para cada elemento listado E_m :

$$\text{Se } n_\ell^k = n_m^k \text{ e}$$

Se $c_\ell < c_m$, elimine E_m da lista e vá para o passo 4.

Senão, abandone E_ℓ .

Passo 4 : Abra os Q elementos sucessores que tenham os menores $\hat{f}_1(E_\ell)$ e vá para o passo 1.

Passo 5 : Feche o elemento E_j .

Recupere e imprima o caminho associado a E_j .

Faça $\text{Bound} = c_j - \epsilon$.

Elimine da lista todos os elementos E_m tal que $\hat{f}_3(E_m) \geq \text{Bound}$.

Redefina \hat{h}_1^k para todo estágio k .

Atualize $\hat{f}_2(E_m)$ para todo E_m aberto e vá para o passo 1.

V - O PROGRAMA

O programa foi escrito na linguagem ALGOL para o computador B6700 do NCE/UFRJ, que conta com 2,4 Mbytes de memória central e trabalha com um sistema de memória virtual e tempo partilhado.

V.1 - Programa Principal

O programa principal coordena o fluxo do processamento e comanda a análise pelo algoritmo escolhido. O seu fluxograma pode ser visto nas figuras V.1 a V.3.

V.2 - Rotinas de Entrada de Dados

LEREIMPRIMIRDADOSDOSISTEMA: le e imprime os dados referentes ao sistema termoelétrico.

LEREIMPRIMIRDADOSGERAIS: le e imprime os dados referentes ao modelo e ao algoritmo utilizado.

V.3 - Rotinas de Análise

V.3.1 - Rotinas do Despacho

CRIARTABELA: cria uma tabela (que é gravada em disco) contendo informações sobre todos os estados operacionais viáveis do sistema para cada estágio (geração ótima de cada estado operacional e respectivos custos, capacidade máxima de geração e maior unidade em operação). Também gera a subestimativa do custo total de geração.

MONTARPRECOS: monta o vetor que contém os preços de transição de cada unidade assim como os preços mínimos e máximos.

ORDENARPRECOS: ordena o vetor de preços em ordem crescente.

EXPANDIR: cria recursivamente, para um determinado estágio, todos os estados operacionais viáveis do sistema.

CALCULARCUSTODODESPACHO: para um determinado estágio e um determinado estado operacional, obtem a geração ótima do sistema, assim como o custo ótimo.

PROCURARPRECOOTIMO: cria recursivamente a árvore de soluções para o Despacho.

CALCULARPRECOOTIMO: calcula o preço ótimo, os níveis de geração de cada unidade para esse preço, bem como o custo ótimo.

FORCARGERARMINIMO: força determinada unidade a gerar refazendo o vetor de geração.

FORCARGERARZERO: força determinada unidade a não gerar refazendo o vetor de geração.

V.3.2 - Rotinas Auxiliares

CALCULARSUPESTIMATIVADOESTAGIO: calcula a superestimativa usada pelo algoritmo A* adaptativo na busca incremental.

CALCULARDEMANDAMAXIMAFUTURA: fornece a cada estágio a demanda máxima até o final do planejamento.

VERIFICARVARIACAODADEMANDA: associa a cada estágio um código indicando a variação da demanda.

INICIALIZARLISTADEELEMENTOS: faz as inicializações nos vetores utilizados na execução dos algoritmos.

FECHARELEMENTO: busca na tabela os possíveis sucessores de um elemento em expansão e testa para cada um sua viabilidade em relação as restrições.

CALCULARCUSTOTOTAL: calcula o custo de ligação e os índices de prioridade de um elemento sucessor.

CALCULARSUBESTIMATIVADOESTADO: calcula a subestimativa de um elemento dependente do estado.

NAOELIMINARNOVOELEMENTO: compara o novo elemento com os outros existentes na lista de elementos fazendo as eliminações necessárias.

ALOCARNOVOINDICE: aloca um índice para um elemento a ser colocado na lista de elementos.

LIBERARINDICE: libera um índice de um elemento eliminado da lista de elementos.

SELECIONARSUCESORES: seleciona sucessores de um elemento.

ORDENARSUCESORES: ordena os sucessores de um elemento em ordem crescente de custo.

DESCARREGARNOVOELEMENTO: coloca um novo elemento na lista de elementos.

RECUPERARCAMINHO: recupera o caminho associado a um elemento do alvo.

ELIMINARELEMENTOSPELOBOUND: elimina da lista de elementos os que tiverem custo superior ao Bound.

REDEFINIRESTIMATIVASUPERIOR: refaz a superestimativa dependente do estágio.

V.3.3 - Rotinas dos Algoritmos

ESCOLHERELEMENTOPORFMINIMO: escolhe da lista de elementos abertos um elemento para ser expandido de acordo com o algoritmo A*.

ESCOLHERELEMENTOPORFMAXIMO: escolhe da lista de elementos abertos um elemento para ser expandido de acordo com o algoritmo A* adaptativo.

V.4 - Rotinas de Saida de Dados

IMPRIMIRMENSAGEM: imprime mensagens de ocorrências durante o processamento.

IMPRIMIRSUBESTIMATIVADOESTAGIO: imprime as subestimativas dos estágios.

IMPRIMIRESTIMATIVASUPERIOR: imprime as superestimativas dos estágios.

IMPRIMIRVARIACAODADEMANDA: imprime os códigos de variação da demanda para os estágios.

IMPRIMIRCAMINHO: imprime os dados para o planejamento de um caminho ótimo.

IMPRIMIRELEMENTO: imprime os dados de um elemento.

IMPRIMIRTABELA: imprime a tabela que contem as informações sobre todos os estados operacionais viáveis do sistema para cada estágio.

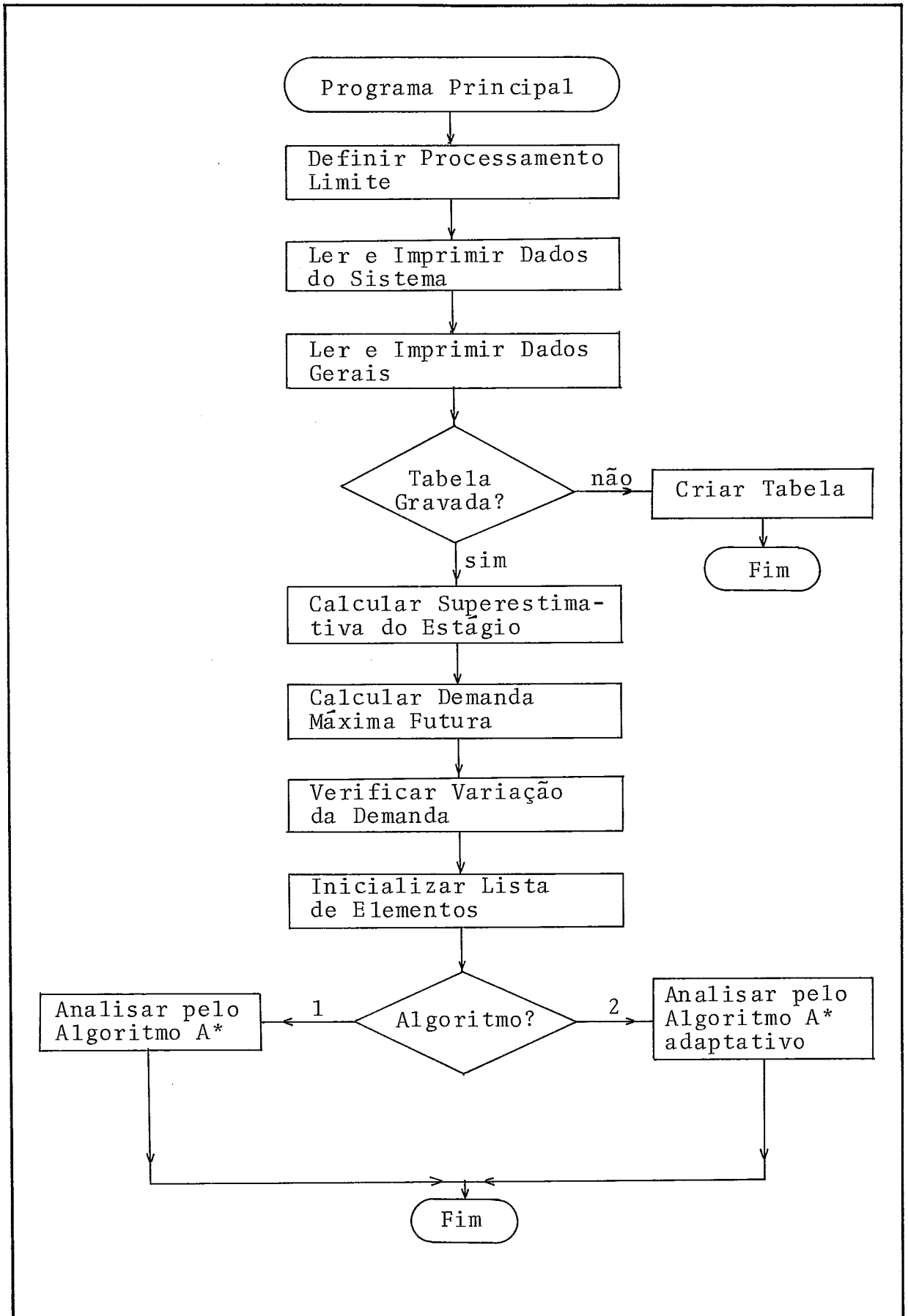


FIGURA V.1 - Fluxograma do Programa Principal.

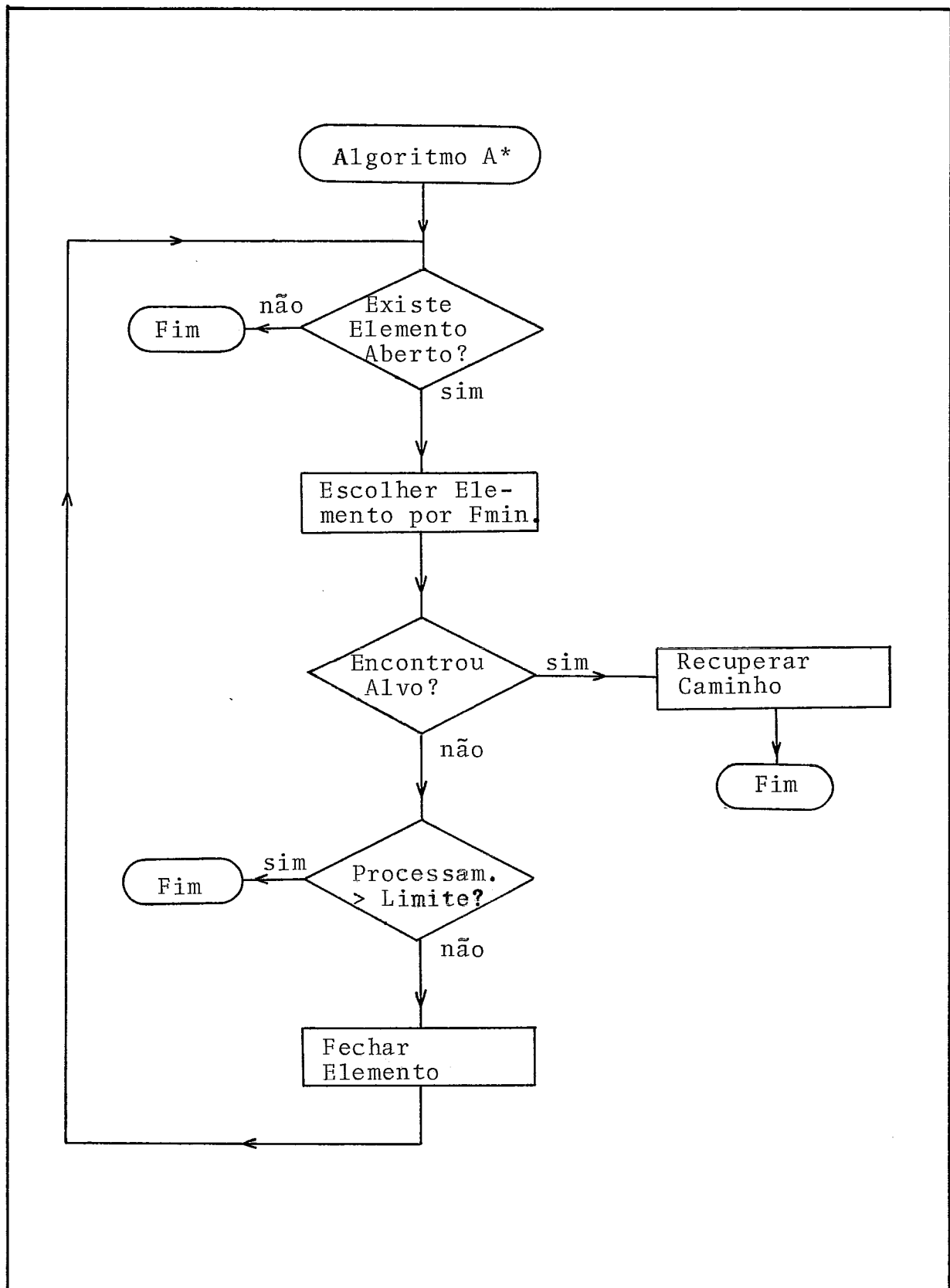


FIGURA V.2 - Algoritmo A*.

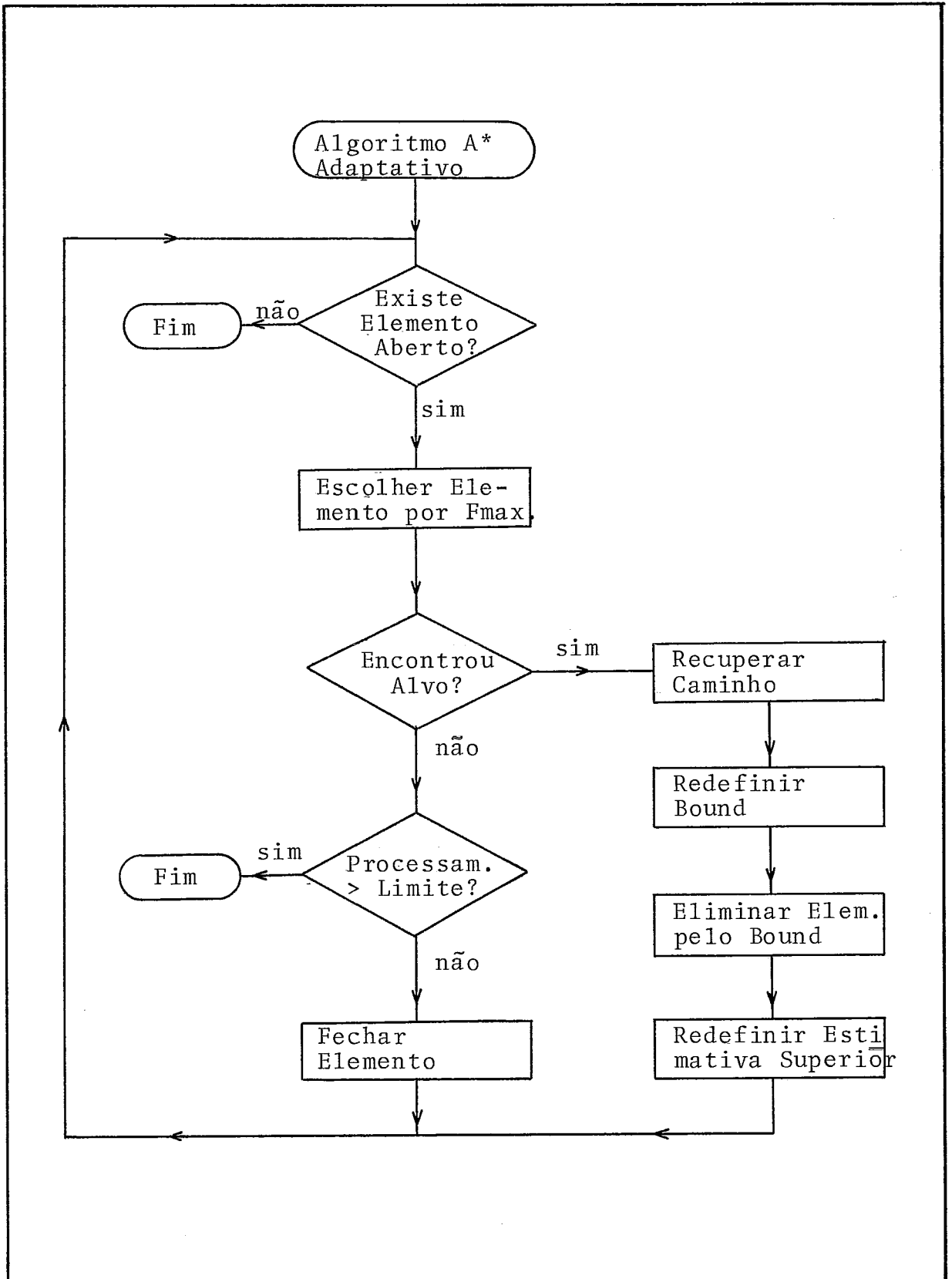


FIGURA V.3 - Algoritmo A* adaptativo.

VI - RESULTADOS

São apresentados os resultados obtidos pela aplicação dos algoritmos de Busca de Caminhos em Grafos ao planejamento da operação de dois sistemas termoeletricos. Algumas considerações são feitas à respeito do desempenho dos algoritmos e das dificuldades encontradas.

VI.1 - Exemplo 1

O planejamento da operação de um sistema composto por 4 unidades termoeletricas é feito ao longo de 10 períodos de uma hora de duração. A demanda horária é dada pela tabela VI.1, os parâmetros das unidades estão na tabela VI.2 e os dados utilizados pelos algoritmos nos diversos casos estudados são apresentados pela tabela VI.3.

As soluções encontradas são mostradas pela tabela VI.4, onde é possível observar a superioridade do algoritmo A^* adaptativo sobre o algoritmo A^* com relação ao número de expansões de elementos necessários para encontrar a solução ótima. Para o caso 1 houve necessidade de menos expansões que para o caso 2 devido a consideração da restrição Comportamento da Demanda, que limita o número de sucessores de um nó. Para o caso 3 a subestimativa do custo de aquecimento de um nó é calculada sob a hipótese de que uma unidade será ativada no período seguinte, ao contrário dos outros dois casos onde a hipótese é de que uma unidade será ativada apenas no primeiro período para o qual o nó não satisfaz à restrição de Reserva. Isto faz com que a subestimativa se torne mais "fraca" e portanto menos operante, tornando necessário um maior número de expansões para encontrar a solução ótima. A tabela VI.5 fornece as gerações individuais para as soluções encontradas.

TABELA VI.1 - Demanda Horária para o Exemplo 1.

estágio	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
demanda	203	158	105	150	105	98	105	150	158	203

TABELA VI.2 - Parâmetros das Unidades do Exemplo 1.

Unidade	\underline{G}	\bar{G}	C0	a1 a2	b1 b2	c1 c2
1	15	45	29	0.046586 295.100000	7.1030 1.0000	43.900000 0.025822
2	20	53	32	0.023020 88.900000	6.8356 1.0000	42.016000 0.453550
3	30	105	51	0.012167 103.700000	5.4530 1.0000	68.552000 0.191774
4	35	167	61	0.005206 617.800000	5.6787 1.0000	89.010000 0.025642

TABELA VI.3 - Dados para os Casos Estudados no Exemplo 1.

Dado	Caso 1	Caso 3
e_i^0 , $i = 1, 4$	1	1
h_i^0 , $i = 1, 4$	5	5
f_i , $i = 1, 4$	2	2
q_i , $i = 1, 4$	5	5
R	3	3
S	3	3
Liga quando necessário	sim	não
Q	5	5
ε	20	20
α	.995	.995

Obs.: O caso 2 é diferente do caso 1 apenas pela não consideração da restrição Comportamento da Demanda.

Para o caso 3 a restrição Comportamento da Demanda também não é considerada.

TABELA VI.4 - Soluções para o Exemplo 1.

Caso	A*			A* adaptativo		
	Custo	Proces. (s)	Num. de Expans.	Custo	Proces. (s)	Num. de Expans.
1	10825	5.13	59	10880 10825	3.42 5.10	42
2	10825	6.44	63	10880 10825	3.78 5.90	46
3	10825	5.81	65	10880 10825	3.46 5.60	51

TABELA VI.5 - Gerações Individuais (Soluções do Exemplo 1).

k	Custo 10825				Custo 10880			
	G_1^k	G_2^k	G_3^k	G_4^k	G_1^k	G_2^k	G_3^k	G_4^k
1	0	0	67	136	0	0	67	136
2	-	0	54	104	-	0	54	104
3	-	0	38	67	-	-	38	67
4	-	0	51	99	0	-	51	99
5	-	-	38	67	0	-	38	67
6	-	-	36	62	0	-	36	62
7	-	-	38	67	0	-	38	67
8	-	0	51	99	0	-	51	99
9	-	0	54	104	0	0	54	104
10	0	0	67	136	0	0	67	136

Obs.: "-" indica unidade desativada.

"0" indica unidade ativada com geração nula.

VI.2 - Exemplo 2

É feito o planejamento da operação de um sistema composto por 10 unidades termoelétricas ao longo de um dia discretizado em horas¹². Os parâmetros das unidades são dados na tabela VI.6 e a demanda na tabela VI.7. A tabela VI.8 apresenta os dados utilizados pelos algoritmos nos diversos casos estudados.

Para esse exemplo não foi possível obter a solução ótima através do algoritmo A*, devido ao elevado tempo de processamento requerido. A tabela VI.9 fornece as soluções obtidas através do algoritmo A* adaptativo para os casos estudados. As tabelas VI.10 a VI.12 fornecem as gerações individuais para as soluções encontradas.

Os resultados para o caso 1 são bastante satisfatórios visto ser a solução ótima detectada em apenas 11.35 s de processamento.

Para o caso 2 o número de períodos em que uma unidade deve permanecer no estado de operação é aumentado em função da solução ótima já encontrada. Ao contrário do esperado isso requereu praticamente o dobro do processamento do caso 1, o que pode ser explicado pelo fato de que a solução incremental do caso 1 não se tornou viável e outra solução incremental de custo maior foi encontrada levando à eliminações menos eficazes e conseqüentemente à um maior número de expansões para encontrar a solução ótima.

O caso 3 libera o algoritmo das seguintes restrições: Tempo Mínimo no Estado de Operação, Número Máximo de Unidades que são Ativadas ou Desativadas Simultaneamente e Comportamento da Demanda; o que torna o número de sucessores consideravelmente maior. Apesar disso o mau desempenho do algoritmo para esse caso se deve à mesma razão que a do caso 3 do exemplo 1.

TABELA VI.6 - Parâmetros das Unidades do Exemplo 2.

Unidade	\underline{G}	\bar{G}	C0	a1 a2	b1 b2	c1 c2
1	15	60	35.020	0.00510 85.00000	1.40000 0.58800	50.02000 0.20000
2	20	80	41.006	0.00396 101.00000	1.50000 0.59400	66.00600 0.20000
3	30	100	49.020	0.00393 114.00000	1.35000 0.57000	89.02000 0.20000
4	25	120	32.900	0.00382 94.00000	1.40000 0.65000	64.90000 0.18000
5	50	150	40.793	0.00212 113.00000	1.54000 0.63900	69.79300 0.18000
6	75	280	76.032	0.00261 176.00000	1.35000 0.56800	148.03200 0.15000
7	250	520	67.017	0.00127 267.00000	1.39540 0.74900	172.01700 0.09000
8	50	150	70.782	0.00135 282.00000	1.32850 0.74900	170.78200 0.09000
9	120	320	71.621	0.00289 187.00000	1.26430 0.61700	120.62100 0.13000
10	75	200	81.493	0.00148 227.00000	1.21360 0.64100	163.49300 0.11000

TABELA VI.7 - Demanda Horária para o Exemplo 2.

Estágio	1	2	3	4	5	6	7	8
Demanda	1459	1372	1299	1285	1271	1314	1372	1314
Estágio	9	10	11	12	13	14	15	16
Demanda	1271	1242	1197	1182	1154	1138	1124	1095
Estágio	17	18	19	20	21	22	23	24
Demanda	1066	1037	993	978	963	1022	1081	1459

TABELA VI.8 - Dados para os Casos Estudados no Exemplo 2.

Dado	Caso 1	Caso 2	Caso 3
e_i^0 , $i = 1, 10$	1	1	1
h_i^0 , $i = 1, 10$	5	9	5
f_i , $i = 1, 10$	2	4	1
q_i , $i = 1, 10$	5	10	1
R	3	3	9
S	1	1	9
Liga quando necessário	sim	sim	não
Q	7	7	7
ϵ	30	30	300
α	1	1	1

Obs. : Para o caso 3 a restrição Comportamento da Demanda não é considerada.

TABELA VI.9 - Soluções para o Exemplo 2 (Algoritmo A* adaptativo).

Caso	Custo	Tempo (s)	Num. de expansões
1	71135	7.25	680
	71103	11.35	
2	71280	5.96	822
	71103	22.38	
3	71558	15.00	641

TABELA VI.10 - Gerações Individuais (Solução de Custo 71103).

k	G_1^k	G_2^k	G_3^k	G_4^k	G_5^k	G_6^k	G_7^k	G_8^k	G_9^k	G_{10}^k
1	60	80	100	101	149	157	305	150	157	200
2	60	--	100	100	147	156	303	150	156	200
3	--	--	100	99	145	154	298	150	154	200
4	--	--	100	97	142	151	293	150	152	200
5	--	--	100	120	150	0	367	150	184	200
6	--	--	100	100	148	156	304	150	156	200
7	60	--	100	100	147	156	303	150	156	200
8	60	--	100	118	150	0	357	150	179	200
9	60	--	--	100	147	156	302	150	156	200
10	60	--	--	97	141	151	292	150	151	200
11	60	--	--	115	150	0	347	150	175	200
12	60	--	--	112	150	0	339	150	171	200
13	60	--	--	107	150	0	323	150	165	200
14	60	--	--	104	150	0	314	150	161	200
15	60	--	--	100	148	156	304	--	156	200
16	60	--	--	97	142	151	293	--	152	200
17	--	--	--	101	148	157	304	--	156	200
18	--	--	--	97	142	152	294	--	152	200
19	--	--	--	116	150	0	350	--	177	200
20	--	--	--	113	150	0	342	--	173	200
21	--	--	--	110	150	0	333	--	169	200
22	--	--	--	95	139	149	289	--	150	200
23	60	--	--	120	150	0	367	--	184	200
24	60	80	100	101	149	157	305	150	157	200

Obs.: "--" indica unidade desativada.
 "0" indica unidade ativada com geração nula.

TABELA VI.11 - Gerações Individuais (Solução de Custo 71135).

k	G_1^k	G_2^k	G_3^k	G_4^k	G_5^k	G_6^k	G_7^k	G_8^k	G_9^k	G_{10}^k
1	60	80	100	101	149	157	305	150	157	200
2	60	--	100	100	147	156	303	150	156	200
3	--	--	100	99	145	154	298	150	154	200
4	--	--	100	97	142	151	293	150	152	200
5	--	--	100	120	150	0	367	150	184	200
6	--	--	100	100	148	156	304	150	156	200
7	60	--	100	100	147	156	303	150	156	200
8	60	--	100	118	150	0	357	150	179	200
9	60	--	--	100	147	156	302	150	156	200
10	60	--	--	97	141	151	292	150	151	200
11	60	--	--	115	150	0	347	150	175	200
12	--	--	--	97	141	151	292	150	151	200
13	--	--	--	118	150	0	357	150	179	200
14	--	--	--	115	150	0	348	150	175	200
15	--	--	--	112	150	0	340	150	172	200
16	--	--	--	107	150	0	323	150	165	200
17	--	--	--	101	148	157	304	--	156	200
18	--	--	--	97	142	152	294	--	152	200
19	--	--	--	116	150	0	350	--	177	200
20	--	--	--	113	150	0	342	--	173	200
21	--	--	--	110	150	0	333	--	169	200
22	--	--	--	95	139	149	289	--	150	200
23	60	--	--	120	150	0	367	--	184	200
24	60	80	100	101	149	157	305	150	157	200

Obs.: "--" indica unidade desativada.

"0" indica unidade ativada com geração nula.

TABELA VI.12 - Gerações Individuais (Solução de Custo 71280).

k	G_1^k	G_2^k	G_3^k	G_4^k	G_5^k	G_6^k	G_7^k	G_8^k	G_9^k	G_{10}^k
1	60	80	100	101	149	157	305	150	157	200
2	60	--	100	100	147	156	303	150	156	200
3	--	--	100	99	145	154	298	150	154	200
4	--	--	100	97	142	151	293	150	152	200
5	--	--	100	120	150	0	367	150	184	200
6	--	--	100	100	148	156	304	150	156	200
7	60	--	100	100	147	156	303	150	156	200
8	60	--	100	118	150	0	357	150	179	200
9	60	--	--	100	147	156	302	150	156	200
10	60	--	--	97	141	151	292	150	151	200
11	60	--	--	115	150	0	347	150	175	200
12	60	--	--	112	150	0	339	150	171	200
13	60	--	--	--	143	153	296	150	153	200
14	60	--	--	--	139	150	289	150	150	200
15	60	--	--	--	136	147	284	150	147	200
16	60	--	--	--	150	0	356	150	179	200
17	60	--	--	--	150	0	336	150	170	200
18	60	--	--	--	150	0	316	150	161	200
19	60	--	--	--	140	150	291	--	151	200
20	60	--	--	--	137	148	285	--	148	200
21	60	--	--	--	150	0	368	--	185	200
22	60	--	--	110	150	0	333	--	169	200
23	60	--	--	120	150	0	367	--	184	200
24	60	80	100	101	149	157	305	150	157	200

Obs.: "--" indica unidade desativada.

"0" indica unidade ativada com geração nula.

VI.3 - Considerações

É possível estabelecer uma relação entre os resultados obtidos para o exemplo 2 e os obtidos por Turgeon¹², que utilizando Branch and Bound com alguns critérios de poda obteve uma solução ótima de custo 71126. As restrições utilizadas por Turgeon são as mesmas do caso 1 com uma restrição adicional: uma unidade só pode ser ativada uma vez ao dia; explicando assim a solução ótima de custo maior.

Ao longo da pesquisa pode ser observado que alterações nas subestimativas de custos futuros afetam consideravelmente o desempenho do algoritmo A* adaptativo. Assim as definições das estimativas devem ser bem elaboradas. No entanto, um afã excessivo em tornar as subestimativas mais "fortes", isto é, mais próximas dos custos mínimos realmente verificados, pode levar a tempos de processamento altos sem a devida correspondência no desempenho do algoritmo.

Na definição das subestimativas outro cuidado a ser tomado é de que essa definição seja coerente com a função da subestimativa no índice de prioridade. Por exemplo, a função da parcela h_j^k no índice de prioridade é diferenciar elementos de uma mesma camada, por isso ao invés de ser utilizada a subestimativa do custo de aquecimento total até o final do planejamento é utilizada a média dessa subestimativa.

VII - CONCLUSÕES

O desempenho do algoritmo A* adaptativo para os casos estudados permite concluir que a técnica de Busca de Caminhos em Grafos é extremamente conveniente para estudar o planejamento diário da operação de sistemas termoelétricos. Com essa técnica as restrições do problema são facilmente manipuladas, sendo assim muito cômodo verificar a influência de determinados parâmetros do modelo.

Para o Brasil é necessário que se faça um estudo no sentido de se incorporar unidades hidroelétricas ao sistema para se verificar a aplicabilidade do método.

BIBLIOGRAFIA

- 1 - CHANDLER, W. G., DANDENO, P. L., GLIMM, A. F. and KIRCHMAYER, L. K. - Short-Range Economic Operation of a Combined Thermal and Hidroeletric Power System, AIEE Trans. Power App. Syst., Paper 53 - 326 (1953).
- 2 - BALDWIN, C. J., DALE, K. M. and DITTRICH, R. F. - A Study of the Economic Shutdown of Generating Units in Daily Dispatch, IEEE Trans. Power App. Syst., Vol. PAS-78, pp.1272-1284 (1959).
- 3 - GARVER, L. L. - Power Generation Scheduling by Integer Programming - Development of Theory, IEEE Trans. Power App. Syst., vol. PAS-82, pp.730-735 (1963).
- 4 - LOWERY, P. G. - Generating Unit Commitment by Dynamic Programming, IEEE Trans. Power App. Syst., Vol. PAS-85, pp. 422-426 (1966).
- 5 - KERR, R. H., SCHEIDT, J. L., FONTANA, A. J. and WILEY, J. K. - Unit Commitment, IEEE Trans. Power App. Syst., vol.PAS-85, pp.417-425 (1966).
- 6 - MUCKSTADT, J.A. and Wilson R. C. - An aplication of Mixed Integer Programming Duality to the Scheduling Thermal Generating Systems, IEEE Trans. Power App. Syst., vol. PAS-87, pp.1968-1978 (1968).
- 7 - GUY, J.D. - Security Constrained Unit Commitment, IEEE Trans. Power App. Syst., vol. PAS-90, pp.1385-1390 (1971).
- 8 - AYOUB; A. K. and PATTON, A. D. - Optimal Thermal Generating Unit Commitment, IEEE Trans. Power App. Syst., vol.PAS-90, pp.1752-1756 (1971).
- 9 - MUCKSTADT, J.A. and KOENIG, S. A. - An Aplication of Lagrangian Relaxation to Scheduling in Power Generation Systems, Operations Research, vol.25,pp.387-403 (1977).
- 10 - TURGEON, A. - Optimal Power Dispatch - Trabalho não publicado, QUEBEC, Canadá (1977).

- 11 - TURGEON, A. - Optimal Unit Commitment, IEEE Trans. Automat. Contr. vol. AC-22, pp. 223-227 (1977).
- 12 - TURGEON, A. - Optimal Scheduling of Thermal Generating - Units, IEEE Trans. Automat. Contr., vol. AC-23, pp.1000-1005 (1978).
- 13 - DILLON, T.S., EDWIN, K. W., KOCKS, H. D. and TAUD, R. J. - Integer Programming Approach to the Problem of Optimal Unit Commitment with Probabilistic Reserve Determination, IEEE Trans. Power App. Syst., vol. PAS-97, (1978).
- 14 - YAMAYEE, A., EL-ABIAD, H. and MORIN L. - Optimal and Near Optimal Unit Commitment Scheduling, Operations Research, pp. 517-529 (1979).
- 15 - GONZAGA, C. C. - Busca de Caminhos em Grafos Anais da Ia. Reunião de Matemática Aplicada, IBM, Rio de Janeiro (1978).
- 16 - HAPP, H. H. - Optimal Power Dispatch - A comprehensive Survey, IEEE Trans. Power App. Syst., vol PAS-96, pp.841-854 (1977).
- 17 - HAPP, H. H., JOHNSON, R. C. and WRIGHT, W. J. - Large Scale Hydro-Thermal Unit Commitment - Method and Results, IEEE Trans. Power App. Syst., vol. PAS-90, pp.1373-1384 (1971).
- 18 - GRUHL, J., SCHWEPPE, F. and RUANE, M. - Unit Commitment Scheduling of Electric Power Systems, MIT Energy Lab., Cambridge, Mass. (1976).
- 19 - YAMASHIRO, S. - Scheduling of Start-Up and Shut-Down of Thermal Generating Units Considering Reliability, Electrical Engineering in Japan, vol. 94, pp. 87-94 (1974).
- 20 - GEOFRION, A. M. - Duality in Nonlinear Programming: A Simplified Applications Oriented Development, SIAM Review, vol.13, n° 1 (1971).
- 21 - NILSSON, N. - Problem-Solving Methods in Artificial Intelligence, McGraw-Hill (1971).

APÊNDICE A - O Despacho

A.1 - Formulação

Dadas as unidades que estarão em operação num determinado estágio e a demanda neste estágio, tem-se o problema do Despacho, que consiste em minimizar o custo de geração atendendo a demanda.

As unidades podem gerar dentro de um intervalo limitado pelas gerações mínima e máxima de cada unidade. O custo de geração é dado em função do nível de geração conforme pode ser visto na figura A.1. Não gerar acarreta um custo fixo, de manutenção da unidade aquecida.

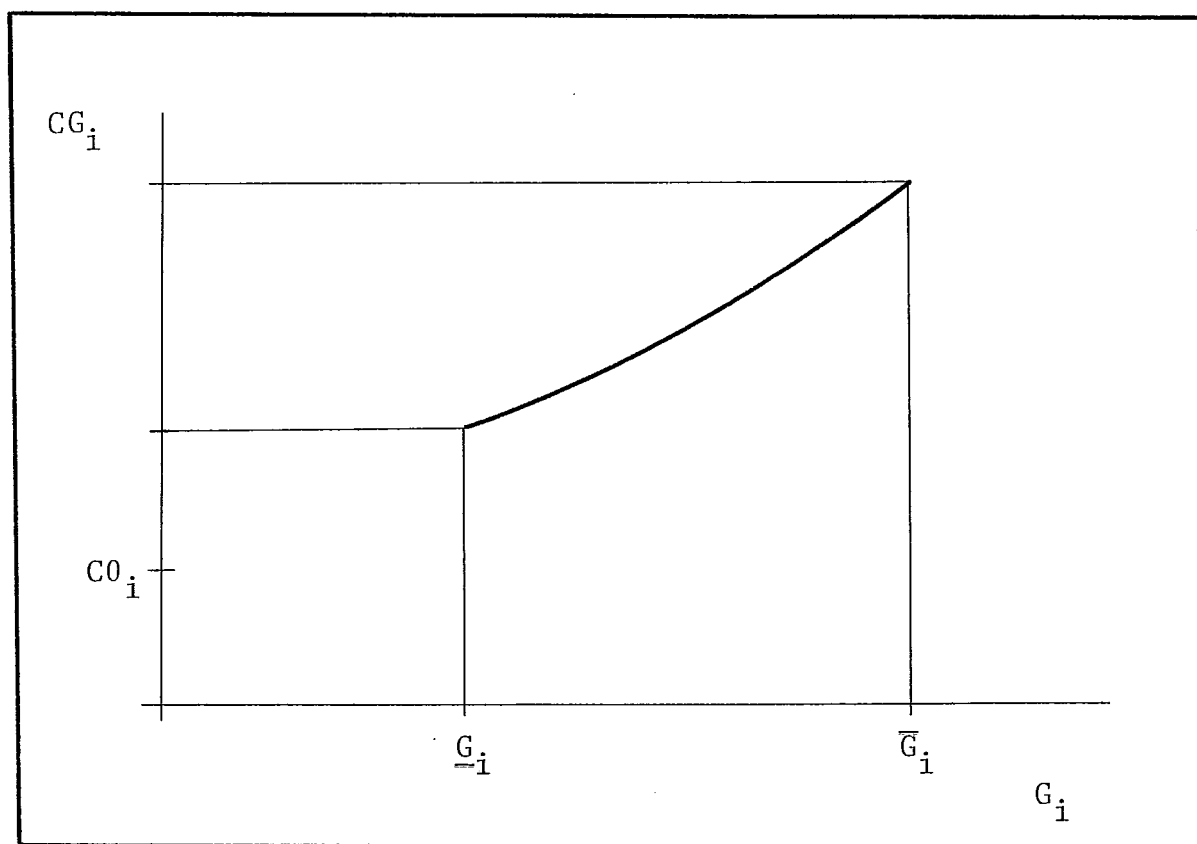


FIGURA A.1 - Exemplo de função custo de geração.

A função custo de geração é uma função quadrática, sendo dada por:

$$\begin{aligned}
 CG_i &= a_i (G_i)^2 + b_i G_i + c_i && \text{se } \underline{G}_i \leq G_i \leq \bar{G}_i \\
 &= C0_i && \text{se } G_i = 0
 \end{aligned}
 \tag{A.1}$$

onde:

- CG_i = custo de geração da unidade i
- G_i = nível de geração da unidade i
- \underline{G}_i = nível mínimo de geração da unidade i
- \bar{G}_i = nível máximo de geração da unidade i
- $C0_i$ = custo de manutenção da unidade i aquecida
- a_i, b_i, c_i = parâmetros da função custo de geração da unidade i
- $i \in O$ = conjunto das unidades em operação

O problema pode ser representado pelo seguinte modelo matemático:

$$\text{Minimizar } \sum_i CG_i$$

sujeito a:

$$\sum_i G_i = D \tag{A.2}$$

onde:

- $G_i \in S_i$
- $S_i = \{0\} \cup [\underline{G}_i, \bar{G}_i]$
- D = demanda no estágio considerado
- $i \in O$ (conjunto das unidades em operação)

E o seu dual será dado por:

$$\text{Maximizar } \{ \min (\sum_i CG_i) + \lambda (\sum_i G_i - D) \} \quad \text{A.3}$$

sendo:

$\lambda \geq 0$ (variável dual que pode ser interpretada como o preço da energia)

A.2 - Resolução

TURGEON¹⁰, desenvolveu um algoritmo simples para a determinação da alocação ótima da demanda entre as unidades em operação, o qual será exposto a seguir.

Existirá para cada unidade um preço de transição a partir do qual se torna vantajoso gerar energia. Esse preço pode ser obtido através da equação de prejuízo:

$$CG_i - \lambda_i G_i \leq CO_i \quad \text{A.4}$$

sendo:

λ_i = preço da energia para a unidade i

que pode ser interpretada da seguinte forma: o que for gasto menos o que se receber deve ser menor ou igual ao prejuízo já existente. Ou seja, será vantajoso gerar quando o prejuízo for igual ou inferior ao prejuízo de não gerar (sendo o custo de manutenção da unidade aquecida assumido como prejuízo).

Considerando que o preço da energia pode ser dado pela derivada da função custo de geração em relação ao nível de geração, ou seja:

$$\lambda_i = 2 a_i G_i + b_i \quad \text{A.5}$$

Pela substituição de A.5 em A.4, obtem-se:

$$(G_i)^2 \geq (c_i - CO_i) / a_i \quad \text{A.6}$$

Para a igualdade da inequação A.6 tem-se a geração de transição que corresponde ao nível de geração a partir do qual é vantajoso gerar:

$$\begin{aligned} GT_i &= \sqrt{(c_i - CO_i) / a_i} \quad \text{se } c_i \geq CO_i \\ &= \underline{G}_i \quad \text{senão} \end{aligned} \quad \text{A.7}$$

O preço de transição pode agora ser obtido a partir da geração de transição da unidade, ou seja:

$$\lambda t_i = 2 a_i GT_i + b_i \quad \text{A.8}$$

Geometricamente o preço de transição pode ser interpretado como o coeficiente angular da reta que passa por CO_i e tangencia a curva de custo de geração (ver figura A.2).

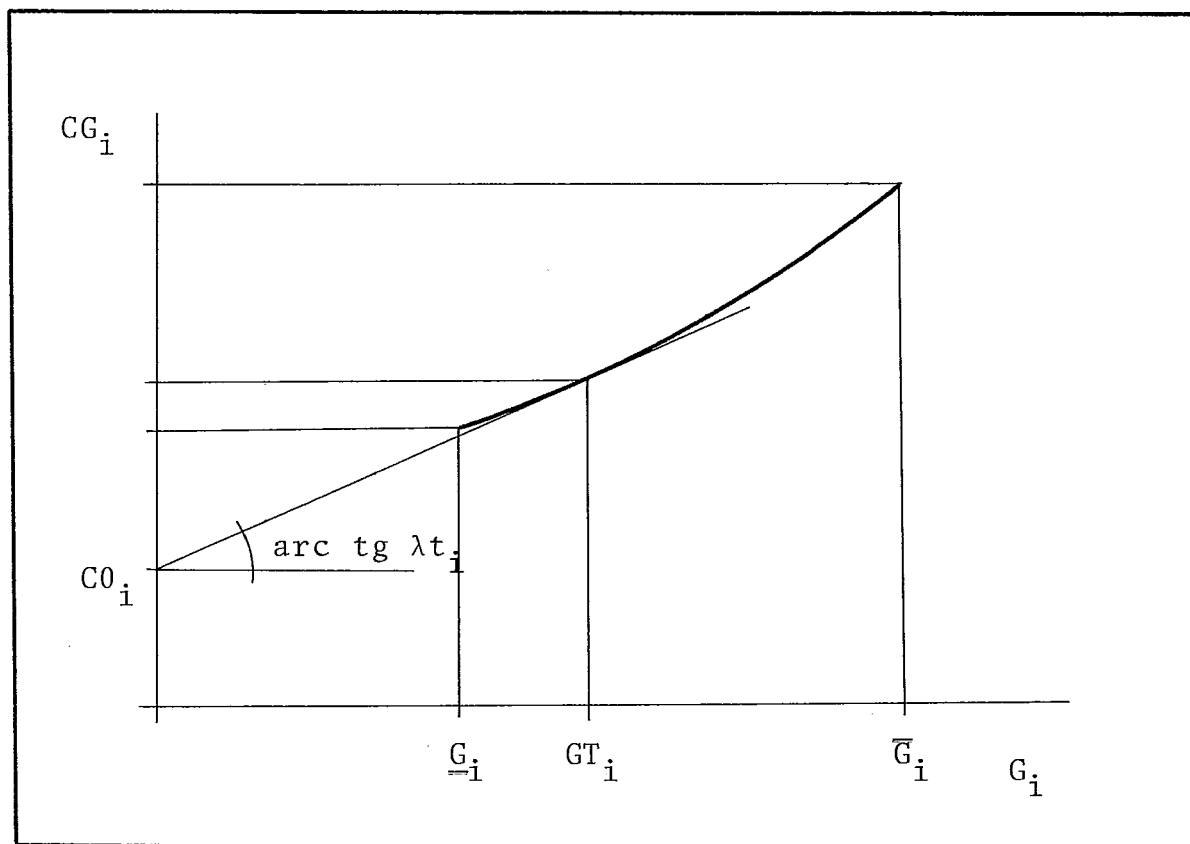


FIGURA A.2 - Representação geométrica do preço de transição.

Assim cada unidade terá um preço mínimo (preço de transição) a partir do qual será vantajoso gerar energia, o que se dará dentro de um intervalo: desde a geração de transição até a geração máxima dessa unidade. A geração ótima de cada unidade se situará dentro desse intervalo.

Como o nível de geração de uma unidade pode ser expresso em função do preço da energia através da seguinte fórmula:

$$G_i = (\lambda_i - b_i) / (2 a_i) \quad A.9$$

então para cada unidade pode ser construída uma curva geração em função do preço da energia (conforme figura A.3).

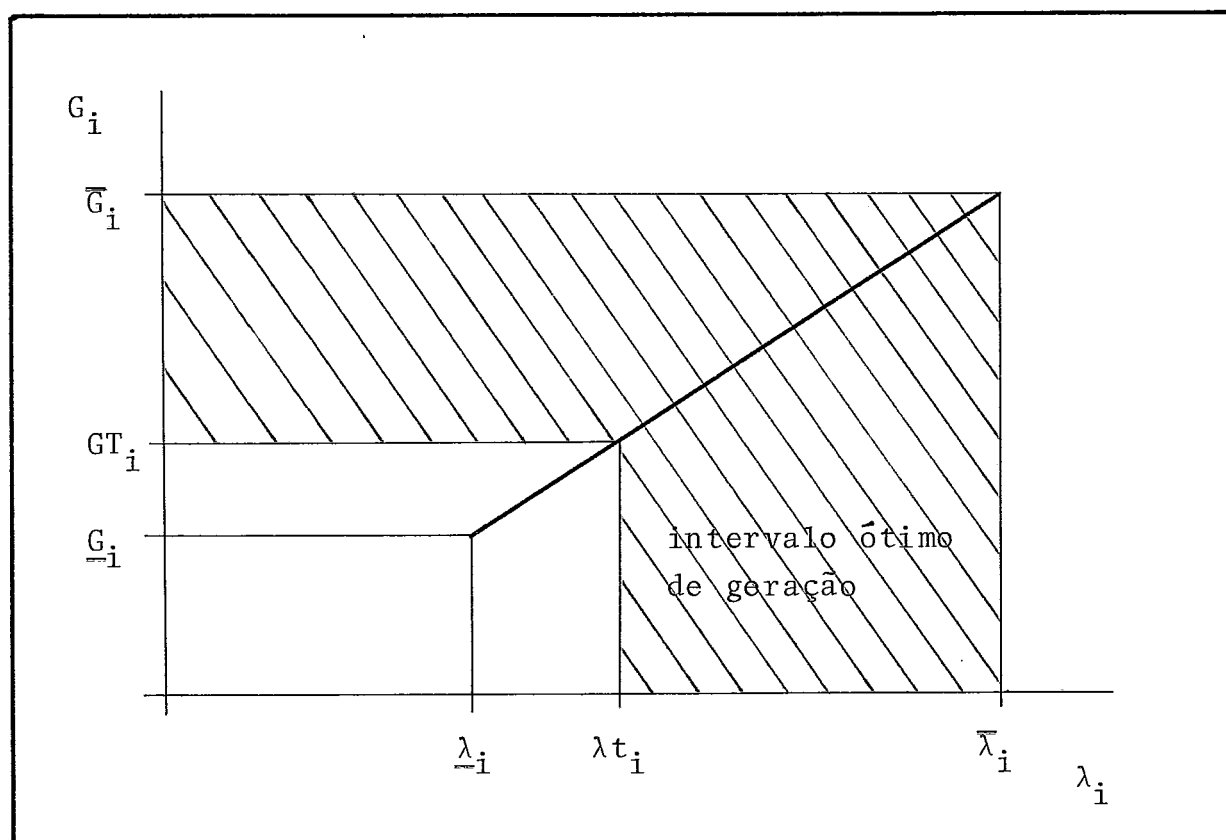


FIGURA A.3 - Curva típica de geração em função do preço.

A partir das curvas geração x preço das unidades em operação pode ser montada uma curva geração total em função do preço. Esta curva é composta por partes crescentes, por descontinuidades e por partes constantes (ver figura A.4). As partes crescentes in

dicam que há unidades com possibilidade de aumentar a geração devido a um aumento no preço. As abscissas das descontinuidades são os preços de transição para um conjunto de unidades. As partes constantes indicam que todas as unidades naquele trecho estão gerando na sua capacidade máxima. A figura A.4 representa uma curva típica de geração total em função do preço, onde λ^1 , λ^3 e λ^4 são preços de transição e λ^2 , λ^5 e λ^6 são preços máximos.

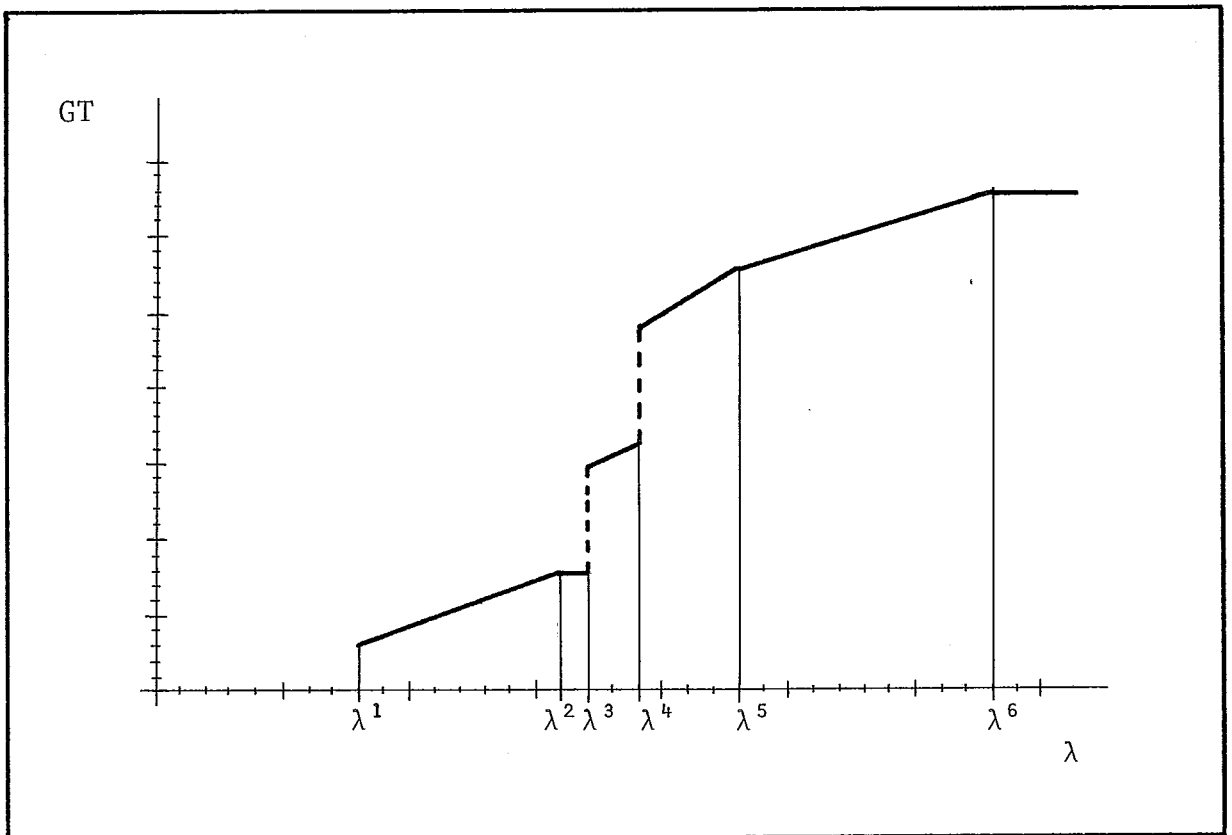


FIGURA A.4 - Curva típica de geração total em função do preço.

A solução ótima do Despacho será obtida através desta curva.

Dada uma determinada demanda, se a ela corresponder um ponto em uma região contínua da curva, a solução ótima é imediata a partir do preço ótimo (λ^*) correspondente.

Se a demanda estiver associado um ponto em uma descontinuidade da curva, são criados dois sub-problemas: um forçando uma das unidades que iniciam a geração naquele ponto a não gerar e outro forçando essa unidade a gerar por qualquer preço (ver figura A.5). A cada sub-problema, a curva é refeita de acordo com

as modificações realizadas. Se nestes sub-problemas a descontinuidade permanecer, são criados a partir deles novos sub-problemas da mesma forma anterior. Assim é gerada uma árvore cujos nós finais são sub-problemas com soluções viáveis ou inviáveis. A solução ótima está associada ao nó final que corresponder ao menor custo.

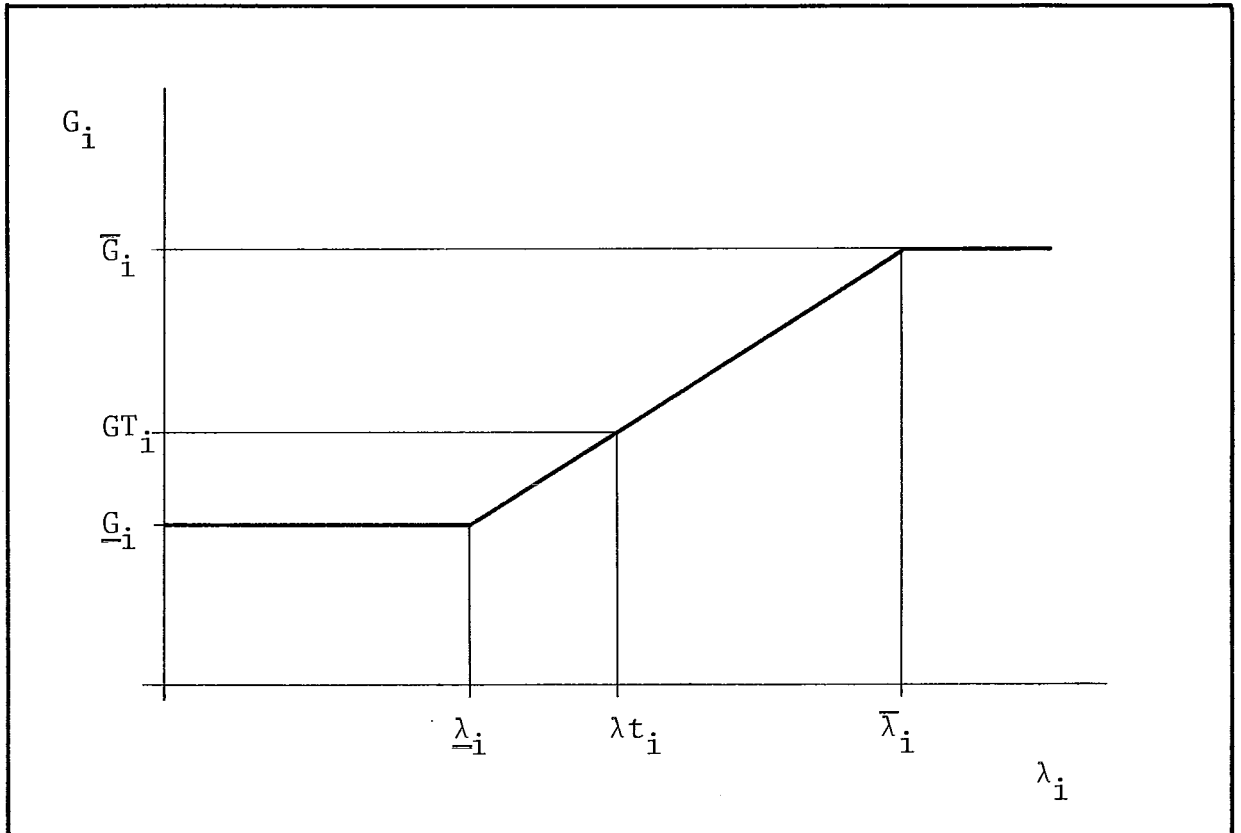


FIGURA A.5 - Curva típica de geração em função do preço para uma unidade força a gerar por qualquer preço.

Se uma unidade foi forçada a não gerar, então:

$$G_j^* = 0$$

$$CG_j^* = C0_j$$

A.10

onde:

j é conjunto das unidades forçadas a não gerar

Se uma unidade foi forçada a gerar a qualquer preço, então:

$$\begin{aligned}
 G_j^* &= \underline{G}_j && \text{se } \lambda^* \leq \underline{\lambda}_j \\
 &= (\lambda^* - b_j) / (2 a_j) && \text{se } \underline{\lambda}_j < \lambda^* < \bar{\lambda}_j \\
 &= \bar{G}_j && \text{se } \lambda^* \geq \bar{\lambda}_j \\
 CG_j^* &= a_j (G_j^*)^2 + b_j G_j^* + c_j && \text{A.11}
 \end{aligned}$$

onde:

$j \in$ conjunto das unidades forçadas a gerar

E se uma unidade gerar dentro do seu intervalo ótimo:

$$\begin{aligned}
 G_j^* &= 0 && \text{se } \lambda^* < \lambda t_j \\
 &= (\lambda^* - b_j) / (2 a_j) && \text{se } \lambda t_j \leq \lambda^* < \bar{\lambda}_j \\
 &= \bar{G}_j && \text{se } \lambda^* \geq \bar{\lambda}_j \\
 CG_j^* &= C0_j && \text{se } G_j^* = 0 \\
 &= a_j (G_j^*)^2 + b_j G_j^* + c_j && \text{se } G_j^* > 0 && \text{A.12}
 \end{aligned}$$

onde:

$j \in$ conjunto das unidades que geram no seu intervalo ótimo

O custo total ótimo de geração será dado por:

$$CG^* = \sum_i CG_i^* \quad \text{A.13}$$

onde:

$i \in$ conjunto das unidades em operação

A.3 - Exemplo

Seja o problema de se encontrar a geração ótima de um sistema composto por quatro unidades em operação num determinado estágio para satisfazer uma demanda $D = 17$. Os parâmetros das unidades do sistema são dados na tabela A.1.

TABELA A.1 - Parâmetros das unidades do sistema exemplo.

unidade	\underline{G}	GT	\bar{G}	$\underline{\lambda}$	λt	$\bar{\lambda}$	a	b	c	C0
1	0.2	3	7	2.4	8	16	1	2	9	0
2	2.0	8	10	7.0	19	23	1	3	65	1
3	3.0	4	8	13.0	17	33	2	1	36	4
4	3.0	4	8	13.0	17	33	2	1	36	4

Inicialmente é montada a curva 1 (figura A.6) com os dados da tabela A.1. Para a demanda dada corresponde um ponto de descontinuidade na curva, causada pelo início do intervalo ótimo de geração da unidade 2. São criados então dois subproblemas: um onde a unidade 2 é forçada a não gerar e outro onde a unidade 2 é forçada a gerar por qualquer preço, resultando nas curvas 1.1 e 1.2 respectivamente.

Para a curva 1.1 a solução é imediata, pois para a demanda dada o ponto correspondente esta num trecho contínuo da curva com um preço ótimo $\lambda^* = 21$ e com um custo total ótimo calculado $CG^* = 254$.

Já na curva 1.2 o ponto correspondente a demanda dada pertence a uma descontinuidade da curva onde iniciam os intervalos ótimos de geração das unidades 3 e 4. Escolhendo arbitrariamente a unidade 3 para a separação do problema, são criadas as curvas 1.2.1 (forçando a unidade 3 a não gerar) e 1.2.2 (forçando a unidade 3 a gerar por qualquer preço) correspondentes aos dois novos subproblemas.

A partir da curva 1.2.1 são gerados outros dois subproblemas (curvas 1.2.1.1 e 1.2.1.2) pois tem-se um novo caso de desconti

nuidade.

A curva 1.2.2 apresenta solução imediata com um custo total ótimo $CG^* = 263$ e as curvas 1.2.1.1 e 1.2.1.2 também apresentam solução imediata com custos de 267 e 263 respectivamente.

A árvore formada esta representada na figura A.13, sendo a solução ótima dada pela curva 1.1.

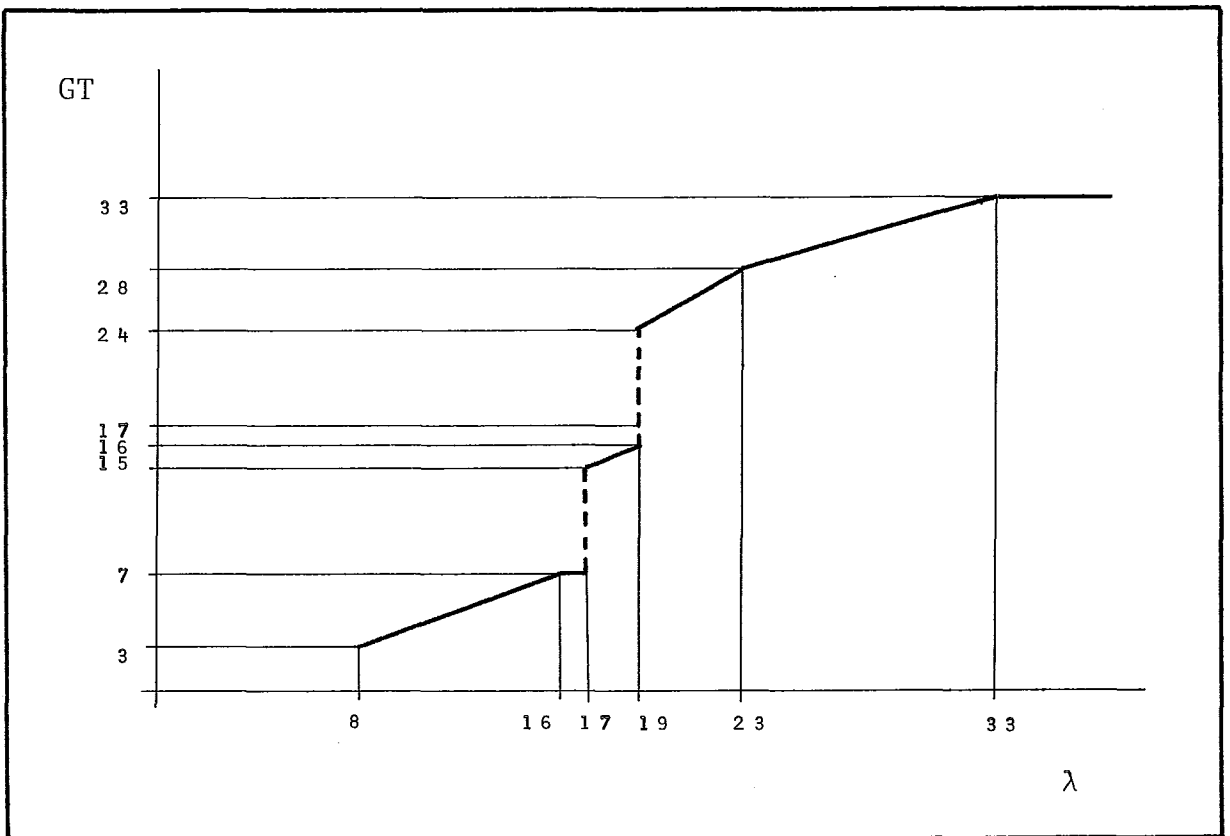


FIGURA A.6 - Curva 1 (todas unidades gerando no seu intervalo ótimo).

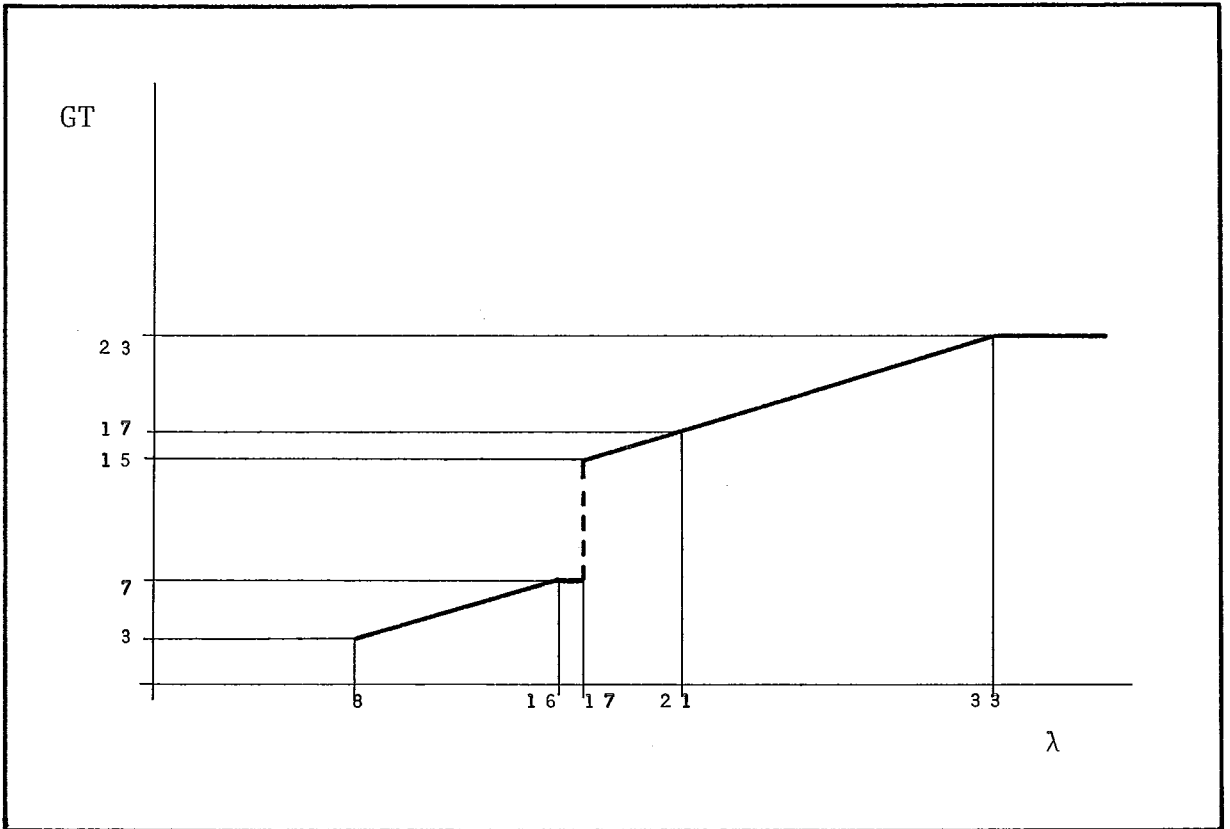


FIGURA A.7 - Curva 1.1 (unidade 2 forçada a não gerar).

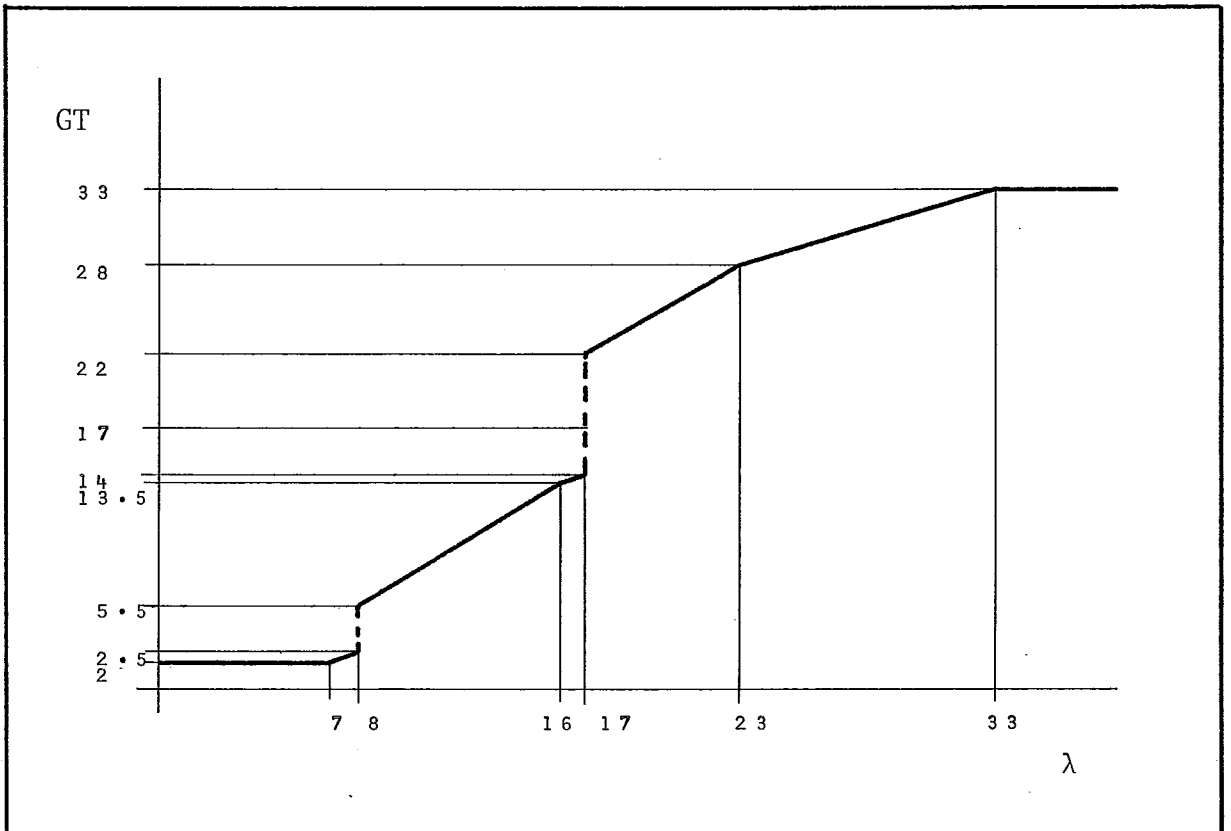


FIGURA A.8 - Curva 1.2 (unidade 2 forçada a gerar).

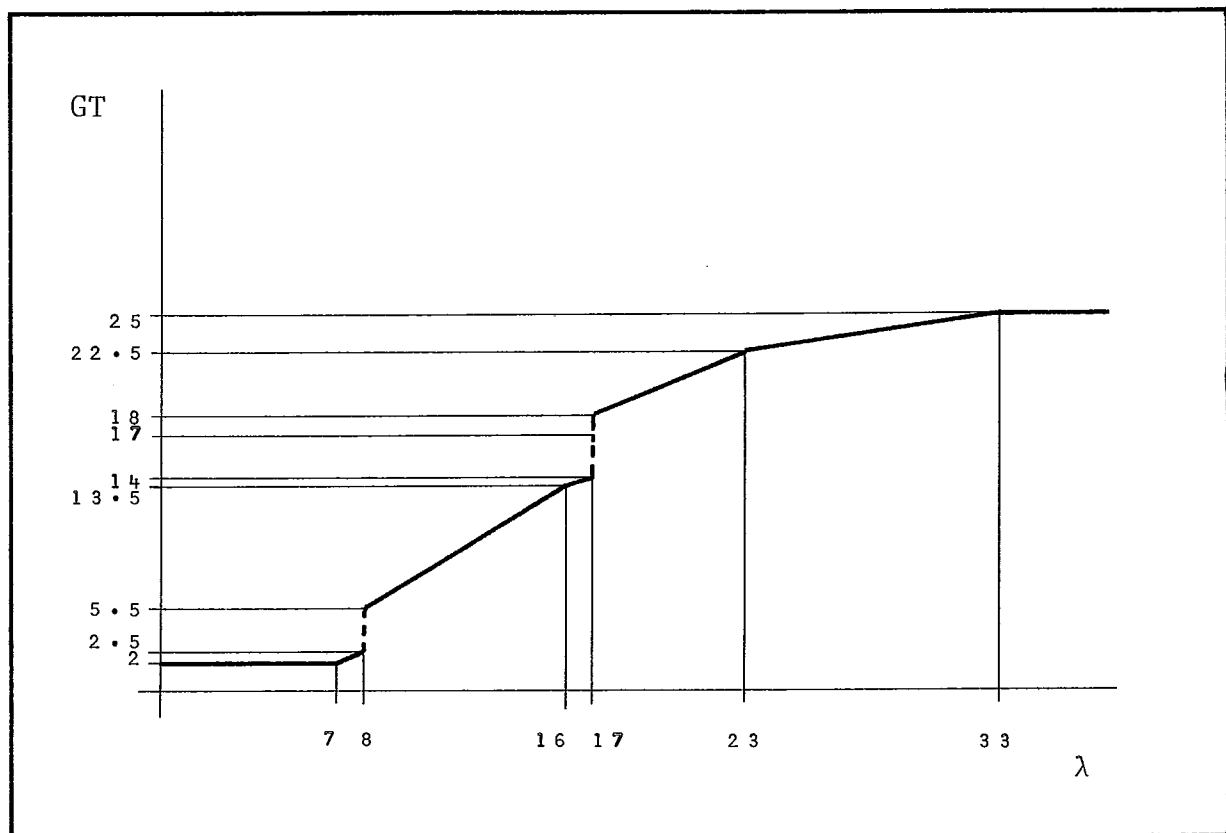


FIGURA A.9 - Curva 1.2.1 (unidade 2 forçada a gerar e unidade 3 forçada a não gerar).

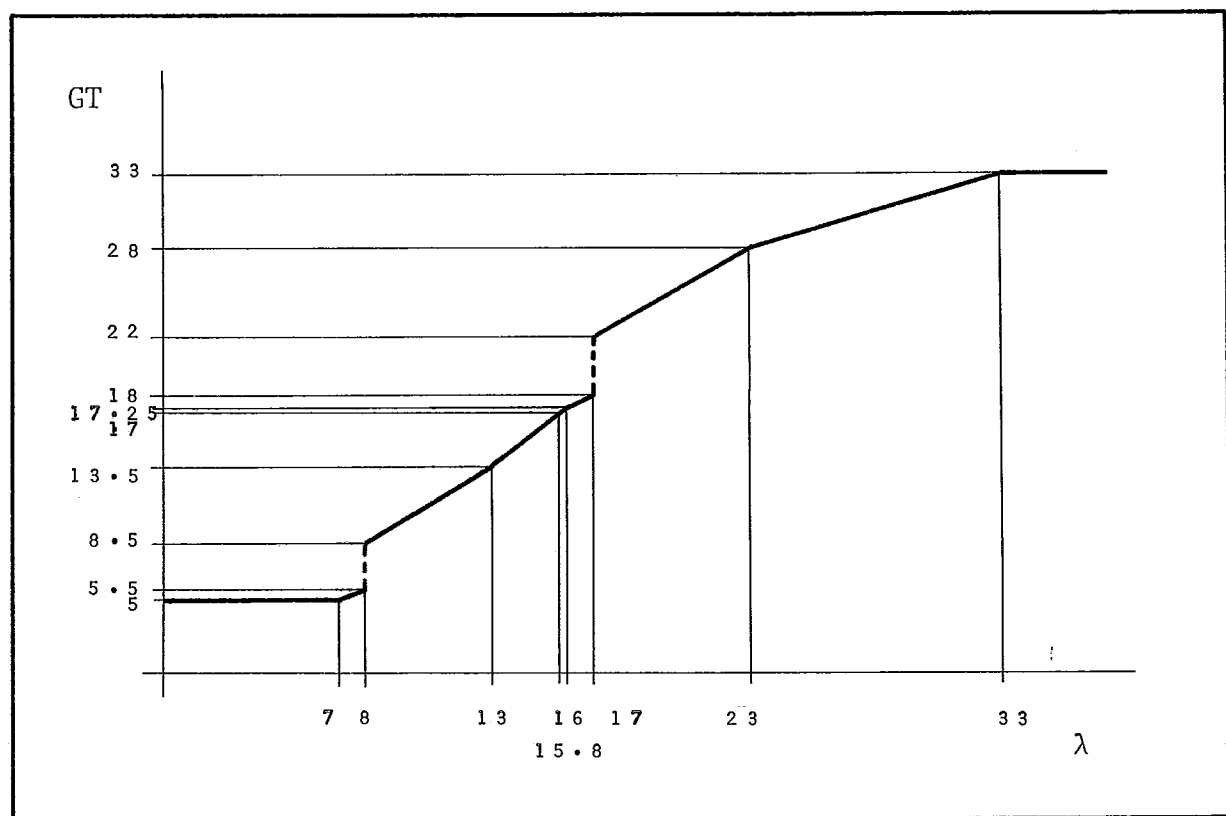


FIGURA A.10 - Curva 1.2.2 (unidades 2 e 3 forçadas a gerar).

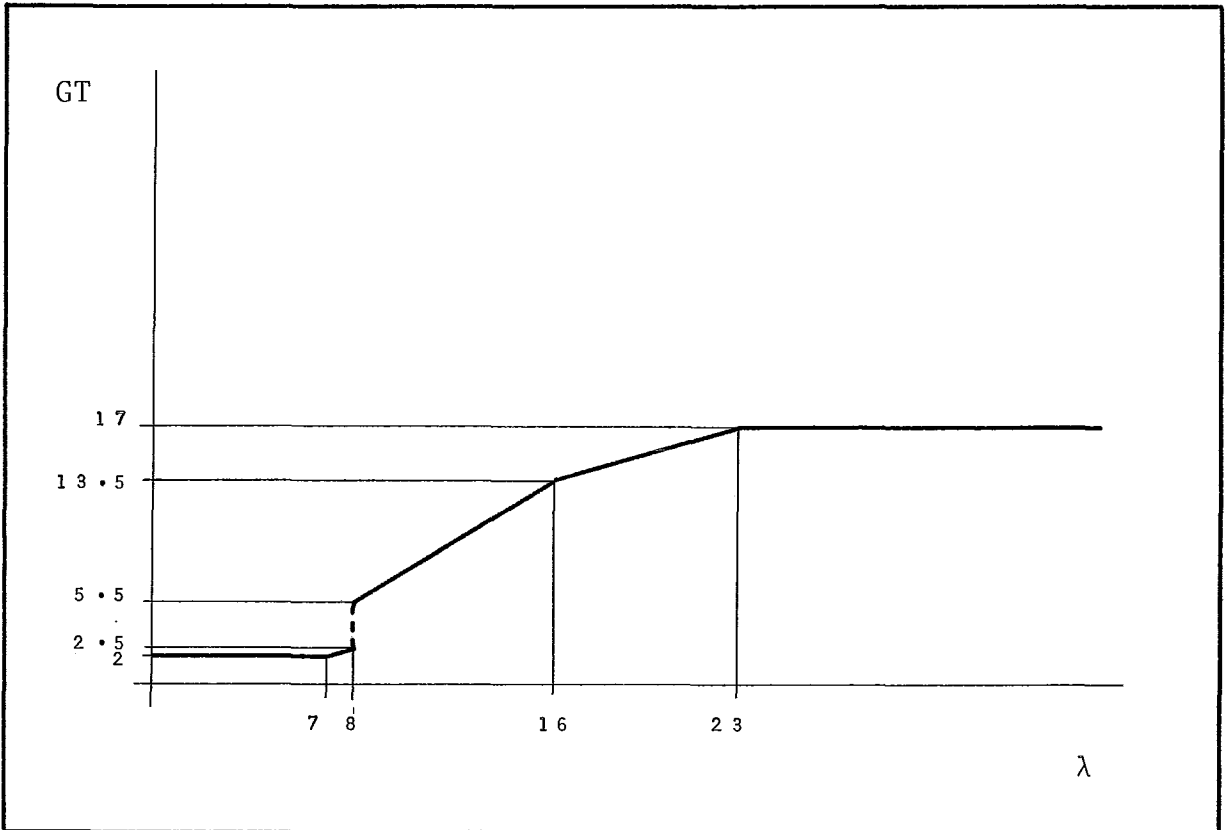


FIGURA A.11 - Curva 1.2.1.1 (unidade 2 forçada a gerar e unidades 3 e 4 forçadas a não gerar).

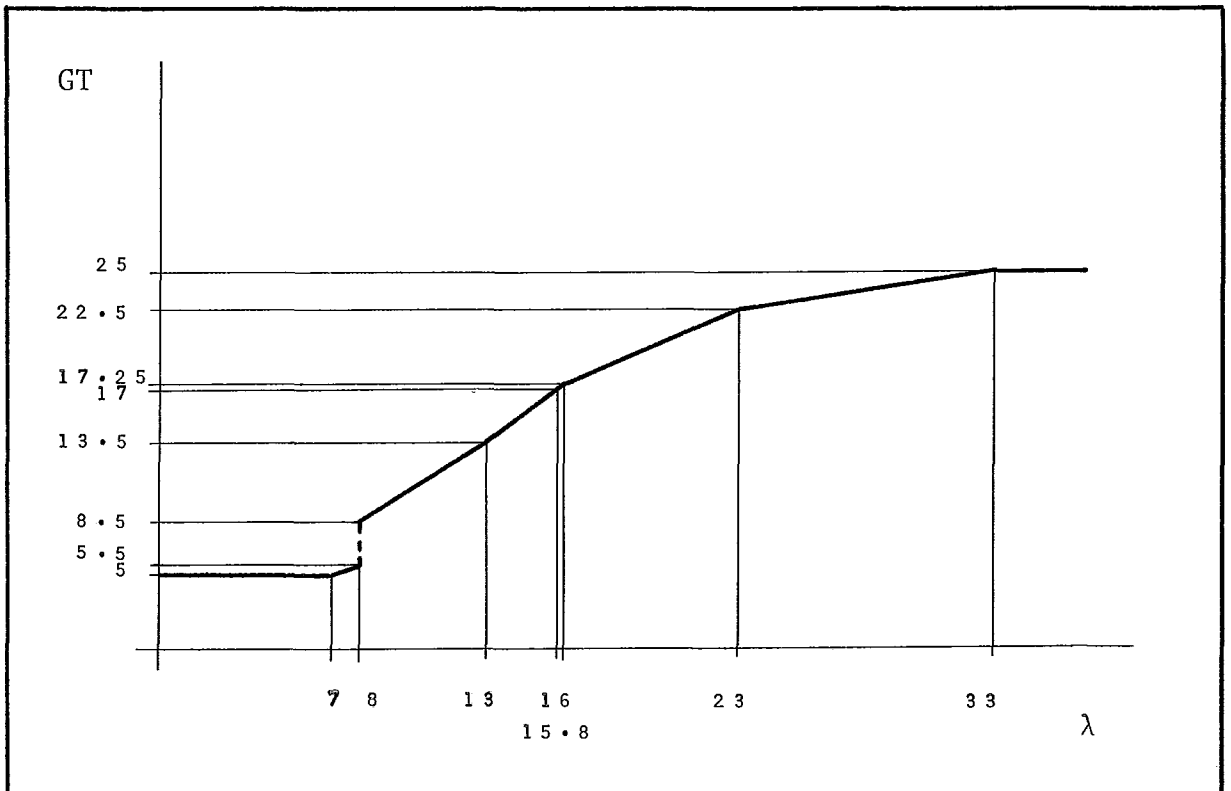


FIGURA A.12 - Curva 1.2.1.2 (unidades 2 e 4 forçadas a gerar e unidade 3 forçada a não gerar).

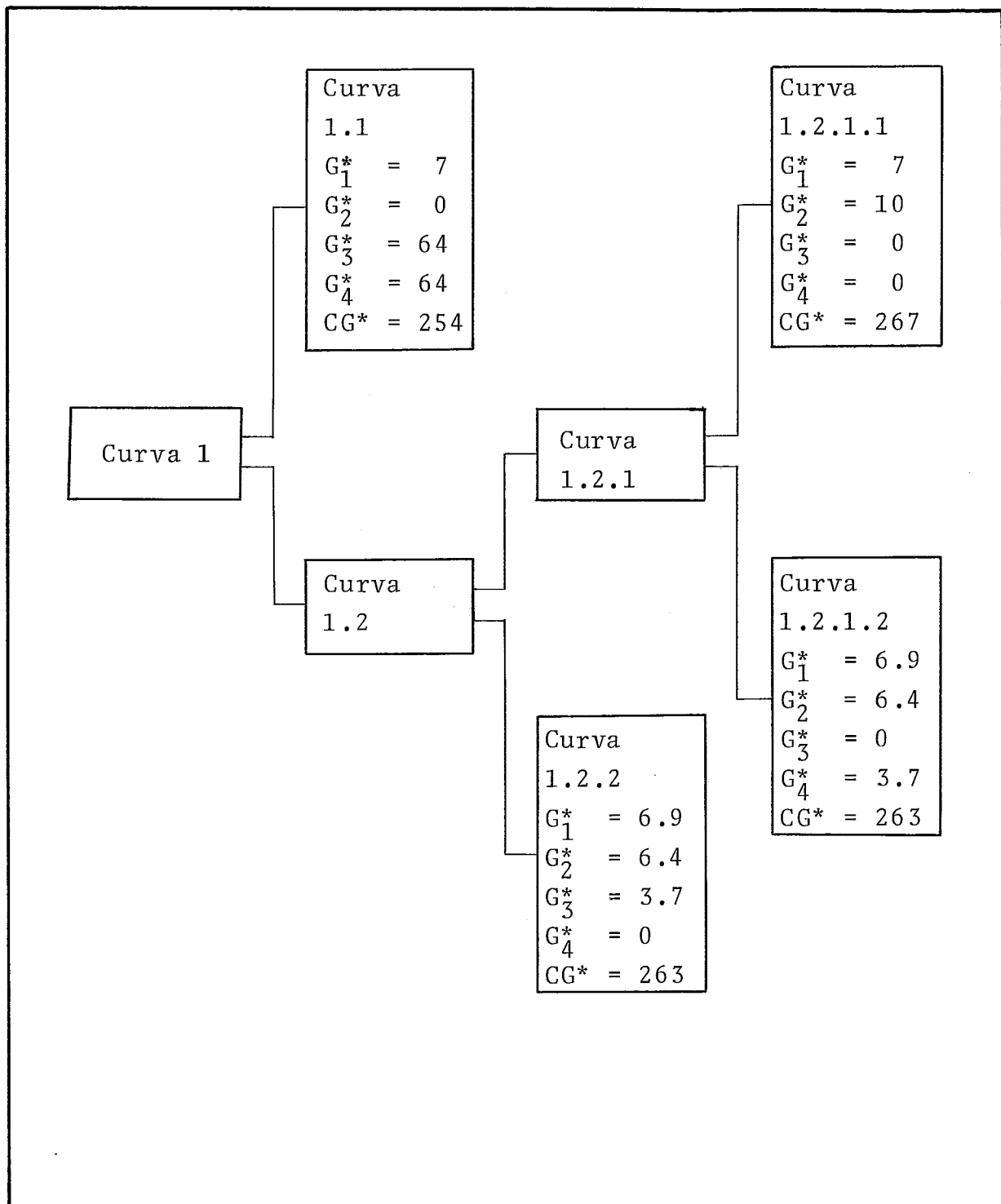


FIGURA A.13 - Árvore das soluções do Despacho

APÊNDICE B - Listagem do Programa

```

$ SET WRITEAFIER LINEINFO
BEGIN
  BOOLEAN
    CRIATABELA,
    IMPELEMENTOABERTO,
    IMPELEMENTOELIMINADO,
    IMPELEMENTOFECHADO,
    IMPVARIACAOBANDANDA,
  FILE
    OADOSIST
      (KIND = PACK,
       FILETYPE = 7),
    OADGERAL
      (KIND = PACK,
       FILETYPE = 7),
    IMPRESS
      (KIND = PRINTER),
    TABELA
      (KIND = PACK,
       FAMILYNAME = "PACK.",
       FILETYPE = 6),
  INTEGER
    HORPLAN,
    NUMELEMABERTO,
    NUMELEMFECHADO,
    NUMELEMELIMABERTOS,
    NUMELEMELIMFECHADOS,
    NUMMAXELEMENTOS,
    NUMMAXGERACAO,
    NUMMAXPRECO,
    NUMUNIO,
    NUMUNIOBAS,
    NUMUNIDPONTA,
  LABEL
    FINAL,
00100100
00100200
00100300
00100400
00100500
00100600
00100700
00100800
00100900
00101000
00101100
00101200
00101300
00101400
00101500
00101600
00101700
00101800
00101900
00102000
00102100
00102200
00102300
00102400
00102500
00102600
00102700
00102800
00102900
00103000
00103100
00103200
00103300
00103400
00103500

```

```

PROCEDURE MSG (VET);
00103600
00103700
00103800
00103900
00104000
00104100
00104200
00104300
00104400
00104500
00104600
00104700
00104800
00104900
00105000
00105100
00105200
00105300
00105400
00105500
00105600
00105700
00105800
00105900
00106000
00106100
00106200
00106300
00106400
00106500
00106600
00106700
00106800
00106900
00107000
00107100
00107200
00107300

ARRAY VET (*);
DISPLAY (VET);

%% LEITURA DO NUMERO DE UNIDADES DO SISTEMA E %%
%% DO NUMERO DE UNIDADES BASICAS. %%

READ (DADIS1, //, NUMUNID, NUMUNIDBAS);
NUMUNIDPONTA := NUMUNID * NUMUNIDBAS;
NUMMAXPRECJ := NUMUNID * 3;
NUMMAXGERACAO := NUMUNID * 6;

%% LEITURA DO HORIZONTE DE PLANEJAMENTO E %%
%% DO NUMERO MAXIMO DE ELEMENTOS DA LISTA %%

READ (DADGERAL, //, IMPELEMENTOABERTO,
IMPELEMENTODELIMINADO,
IMPELEMENTODEFECHADO,
CRIATABELA,
IMPVARIACAOADEMANDA);
READ (DADGERAL, //, HORPLAN);
READ (DADGERAL, //, NUMMAXELEMENTOS);

%% DECLARACAO DAS VARIAVEIS GLOBAIS. %%

BEGIN
  BOOLEAN
  CONTINUA,
  ELEMENTOEXISTE,
  ELEMENTOIGUAL,

```

ELEMENTOVIABLE, 00107400
 ESTADDAATUAL, 00107500
 ESTADDDFORMADO, 00107600
 ESTADDDINICIAL, 00107700
 ESTADDDMINIMO, 00107800
 ESTADDDPAI, 00107900
 ESTADDDSEMPREDESPLICADA, 00108000
 ESTADDDSEMPRELIGADA, 00108100
 ESTADDDSUCESSOR, 00108200
 ESTADDDTABATUALBOOL, 00108300
 ESTIDDD, 00108400
 GERADDEMANDA, 00108500
 GERANDD, 00108600
 IMPAR, 00108700
 LIGAAGURA, 00108800
 LIGADESLIGA, 00108900
 LIGAADDNECES, 00109000
 DEFINE
 DEMANDAUMENTA =
 PREVISADDEMANDA IESTAGIDPAI I = 1 #,
 DEMANDADIMINUI =
 PREVISADDEMANDA IESTAGIDPAI I = 2 #,
 DEMANDAIGUAL =
 PREVISADDEMANDA IESTAGIDPAI I = 0 #,
 ENCONTROALVT =
 ESTAGIDDELEMENTO IINDICEJ = HORPLAN #,
 ESTATUAL (I) =
 ESTADDAATUAL . I I : I I #,
 ESTIDDDINICIAL (I) =
 ESTADDDINICIAL . I I : I I #,
 ESTIDDDFORMADO (I) =
 ESTADDDFORMADO . I I : I I #,
 ESTIDDDMINIMO (I) =
 ESTADDDMINIMO . I I : I I #,
 ESTIDDDPAI (I) =
 ESTADDDPAI . I I : I I #,
 ESTIDDDSEMPREDESPLICADA (I) =
 ESTADDDSEMPREDESPLICADA . I I : I I #,

```

ESISEMPRELIGADA (I) =
ESTADOSEMPRELIGADA . (I : 1) #,
ESTSUCESSOR (I) =
ESTADOSUCESSOR . (I : 1) #,
ESTTABATUALBOOL (I) =
ESTADOTABATUALBOOL . (I : 1) #,
ESTELEMENTO (I, J) =
ESTADDELEMENTO III . (J : 1) #,
INFINITIVOPOSITIVO = 1330 #,
INFINITIVONEGATIVO = -1330 #,
TABESTADO (I, J) =
TABELADEESTADO CII . (J : 1) #;
INTEGER
ALGORITMO,
CONTAEXPCAMADA,
CONTAESYAGIOVAZIO,
ELEMENTO,
EST = ESTBOOL,
ESTADOPALINT = ESTADOPAI,
ESTADOTABATUAL = ESTADOTABATUALBOOL,
ESTAGID,
ESTAGIOAEXPANDIR,
ESTAGIOPAI,
ESTAGIOQUELIGA,
ESTAGIOSUCESSOR,
I,
IMINIMO,
IND,
INDANTERIOR,
INDAUX,
INDICE,
INDIAB,
INDTABFINAL,
INDTABINICIAL,
INDTABIGUAL,
J,
JMAX,
JMIN,
00111200
00111300
00111400
00111500
00111600
00111700
00111800
00111900
00112000
00112100
00112200
00112300
00112400
00112500
00112600
00112700
00112800
00112900
00113000
00113100
00113200
00113300
00113400
00113500
00113600
00113700
00113800
00113900
00114000
00114100
00114200
00114300
00114400
00114500
00114600
00114700
00114800
00114900

```

K,	00115000
L,	00115100
LIMITE,	00115200
MINTEMPOLIGA,	00115300
NUMELEMENTOS,	00115400
NUMELEMENTAB,	00115500
NUMEXP,	00115600
NUMGERACAO,	00115700
NUMMAXSUCESSORES,	00115800
NUMPRECO,	00115900
NOVOELEMENTO,	00116000
NOVOINDICE,	00116100
NOVOIND,	00116200
PROXIND,	00116300
TEMPO,	00116400
UNID:	00116500
00116600	
00116700	
00116800	
00116900	
00117000	
00117100	
00117200	
00117300	
00117400	
00117500	
00117600	
00117700	
00117800	
00117900	
00118000	
00118100	
00118200	
00118300	
00118400	
00118500	
00118600	
00118700	
REAL	
ACRESCIMO,	
AUX,	
ESTIMATIVA,	
ROUND,	
CUSTO,	
CUSTOACUM,	
CUSTODESPACHO,	
CUSTOBLIGACAO SUCESSOR,	
CUSTOBLIGACAO PAI,	
CUSTOLIMITE,	
CUSTOADMINLIGACAO,	
CUSTOSUBESTIMADO,	
CUSTO PAI,	
CUSTOTOTAL,	
CUSTOTOTALGERACAO,	
CUSTOTOTALSUCESSOR,	
DEMANDASUCESSOR,	
ESTUNID,	
EPSILON,	
FINFSUCESSOR,	
FINFSUCESSOR IV,	

FWINIMD,	00118800
GERMAX,	00118900
GERMAXACUM,	00119000
GERMIN,	00119100
GERUNID,	00119200
MAX82,	00119300
MAXDEMANDA,	00119400
MAXGERMAXLIC,	00119500
MINC2,	00119600
MINCUSTOINCREMENTAL,	00119700
MINIMO,	00119800
MINTEMPO,	00119900
POTENCIA,	00120000
POTENCIACOMPL,	00120100
PRECJMAX,	00120200
PRECJMIN,	00120300
PRECIJIMO,	00120400
PRIMEIROSUCESSOR,	00120500
PROCESSAMENTOLINIE,	00120600
RESERVAACUM,	00120700
RESERVASUCESSOR,	00120800
SOMAGERMAX,	00120900
SOMAGERMIN,	00121000
SOMAGERMAXSUCESSOR,	00121100
SUBESTADOSUCESSOR,	00121200
TAXAREDUCAO,	00121300
BOOLEAN ARRAY	00121400
ELEMENTOABERTO,	00121500
ESTADOLELEMENTO,	00121600
TABELADEESTADOSBOOL	00121700
I1 : NUMMAXELEMENTOSI,	00121800
ESTADINICIALER	00121900
I1 : NUMUNIDPONTAI,	00122000
UNIDLIGADA	00122100
I1 : NUMUNIDI,	00122200
INTEGER ARRAY	00122300
TEMPLELEMENTO	00122400
I1 : NUMMAXELEMENTOS, I : NUMUNIDPONTAI,	00122500

TEMPIN	00122600
IO : I, I : NUMUNIDPONTIAI,	00122700
ANTECESSOR,	00122800
ESTAGIOELEMENTO,	00122900
LISTADEINDICEELEMENTOS,	00123000
LISTADEINDICEVAGO	00123100
II : NUMAXELEMENTOSJ,	00123200
TABELADEESTIADO	00123300
III = TABELADEESTIADOBOOL,	00123400
ESTADO	00123500
III = UNIDLIGADA,	00123600
INDUNID	00123700
II : NUMMAXPRECOJ,	00123800
NUM,	00123900
NUMMAX	00124000
IO : II,	00124100
NUMEXPCAMADA	00124200
II : HORPLANJ,	00124300
CAMINHO,	00124400
INDICEDATABELA,	00124500
PREVISAODEMANDA	00124600
IO : HORPLANJ,	00124700
TEMPINICIAL,	00124800
TEMPOPAI,	00124900
TEMPOSUCESSOR	00125000
II : NUMUNIDPONTIAJ;	00125100
REAL ARRAY	00125200
A1,	00125300
B1,	00125400
CL,	00125500
CUSTOZERO,	00125600
GERATUAL,	00125700
GERMINIMA,	00125800
GERMAXIMA,	00125900
GEROTINA,	00126000
GERTRANSICAO,	00126100
PRECDMINIMO,	00126200
PRECDMAXIMO,	00126300

```

PRECTRANSICAO
  I1 : NUMUNIDJ,
A2,
B2,
C2,
CUSTILIGACAO,
CUSTIDELIGACAOINCREMENTAL
  I1 : NUMUNIDPONTAJ,
GERACAO
  I0 : NUMMAXGERACADJ,
GERACAODELEMENTO,
TABELADEGERACAO
  I1 : NUMMAXELEMENTOS, 1 : NUMUNIDJ,
PRECJ
  I0 : NUMMAXPRECOJ,
CUSTIDELIGACAODELEMENTO,
CUSTIDELEMENTO,
FSUP,
FINF,
FINFUIV,
SUBESTIADODELEMENTO,
TABELADECUSTOS,
TABELADESOMAGERMAX,
TABELADERESERVA
  I1 : NUMMAXELEMENTOSJ,
DEMANDA,
DEMANDAMAXFUTURA,
RESERVA,
SUBESTIAGIO,
SUPESTIAGIO
  I1 : HORPLANJ,

```

```

00126400
00126500
00126600
00126700
00126800
00126900
00127000
00127100
00127200
00127300
00127400
00127500
00127600
00127700
00127800
00127900
00128000
00128100
00128200
00128300
00128400
00128500
00128600
00128700
00128800
00128900
00129000
00129100
00129200
00129300
00129400

```

```

PROCEDURE LEREIMPRIMIROADSDOSISTEMA;

```

```

BEGIN

```

```

00129500
00129600
00129700
00129800

```

```

DEFINE
LISTA1 =
GERMININA (I), GERMAXIMA (II), CUSTOZERO (II),
A1 (II), B1 (II), C1 (II) #,
LISTA2 =
A2 (II), B2 (II), C2 (II) #;
FORMAT
CABECALHO1
(//F06, "PARAMETROS DAS UNIDADES DE PONTA"//
F06, "
"
"CONSTANTES DAS CURVAS DE CUSTO DE GERACAO"/
F06, "UNIDADE MINIMA MAXIMA GERACAO ZERO
"
"CONSTANTES DE LIGACAO"//);
CABECALHO2
(//F06, "PARAMETROS DAS UNIDADES BASICAS"//
F06, "
"
"CONSTANTES DAS CURVAS DE CUSTO DE GERACAO"/
F06, "UNIDADE MINIMA MAXIMA GERACAO ZERO
"
"CONSTANTES DE LIGACAO"//);
F1
(I06, I5, X5, I5, " MM", X4, I5, " MM", X4, F12.6, X4,
F12.6, " A1", X4, F12.6, " B1", X4, F12.6, " C1"/
F56, F12.6, " A2", X4, F12.6, " B2", X4, F12.6, " C2"/);
F2
(I06, I5, X5, I5, " MM", X4, I5, " MM", X4, F12.6, X4,
F12.6, " A1", X4, F12.6, " B1", X4, F12.6, " C1"/);
IF NUMUNIDPONTA > 0
THEN
BEGIN
WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
WRITE (IMPRESS, CABECALHO1);
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
BEGIN
READ (CADSIST, //, LISTA1, LISTA2);
WRITE (IMPRESS, F1, I, LISTA1, LISTA2);
END;
END;

```

00129900
00130000
00130100
00130200
00130300
00130400
00130500
00130600
00130700
00130800
00130900
00131000
00131100
00131200
00131300
00131400
00131500
00131600
00131700
00131800
00131900
00132000
00132100
00132200
00132300
00132400
00132500
00132600
00132700
00132800
00132900
00133000
00133100
00133200
00133300
00133400
00133500
00133600

00133700
 00133800
 00133900
 00134000
 00134100
 00134200
 00134300
 00134400
 00134500
 00134600
 00134700
 00134800
 00134900
 00135000

```

IF NUMUNIOBAS > 0
THEN
  BEGIN
    WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
    WRITE (IMPRESS, CABECALHO2);
    FOR I := NUMUNIDONIA+1 STEP 1 UNTIL NUMUNIO 00
    BEGIN
      READ (DAOSIST, //, LISTA1);
      WRITE (IMPRESS, F2, I, LISTA1);
    END;
  END;
END;

```

PROCEDURE LEREIMPRMIRDAOSSGERAIS;

00135100
 00135200
 00135300
 00135400
 00135500
 00135600
 00135700
 00135800
 00135900
 00136000
 00136100
 00136200
 00136300
 00136400
 00136500
 00136600
 00136700
 00136800
 00136900
 00137000
 00137100

```

BEGIN
  FORMAT
  F1
  (//T06, "DADOS DO ALGORITMO"//
  T06, "ALGORITMO ", C10//
  T06, "EPSILON = ", F6.1//
  T06, "TAXA DE REDUCAO = ", F8.4//),
  F2
  (//T06, "HORIZONTE DE PLANEJAMENTO - ", I2, "HS"//
  T06, "ESTAGIO DEMANDA RESERVA"//),
  F3
  (T06, X2, I2, X8, I7, X5, I7//),
  F4
  (//T06, "
  T06, "UNIDADE DESLIGADA TEMPO MINIMO
  LIGADA "///),
  F5
  (T06, X3, I2, X12, I2, X15, I2//),
  F9

```

```

00137200
00137300
00137400
00137500
00137600
00137700
00137800
00137900
00138000
00138100
00138200
00138300
00138400
00138500
00138600
00138700
00138800
00138900
00139000
00139100
00139200
00139300
00139400
00139500
00139600
00139700
00139800
00139900
00140000
00140100
00140200
00140300
00140400
00140500
00140600
00140700
00140800
00140900

(//T06, "NUMERO MAXIMO DE ENTRADAS SIMULTANEAS = ", I2//
T06, "NUMERO MAXIMO DE SAIDAS SIMULTANEAS = ", I2//
T06, "LIGA-DESLIGA " ", A3//,
F10
(//T06, "ESTADO INICIAL"//),
F11
(T06, 20(X3, I2)//,
F12
(//T06, "TEMPO INICIAL"//);

READ (DADGERAL, //, ALGORITMO, EPSILON, TAXAREDUCAO);
READ (DADGERAL, //, LIGADONECES);
READ (DADGERAL, //, NUMMAXSUCESSORES);
WRITE (IMPRESS, F1, //, NUMMAXSUCESSORES);
WRITE (IMPRESS, F1, IF ALGORITMO = 1 THEN "AESTRELA "
ELSE "ACHAPEU " ,
EPSILON, TAXAREDUCAO);

WRITE (IMPRESS, *//, LIGADONECES);
WRITE (IMPRESS, *//, NUMMAXSUCESSORES);
WRITE (IMPRESS, *//, NUMMAXELEMENFOS);
READ (DADGERAL, //, DEMANDA);
WRITE (IMPRESS, F1, //, DEMANDA);
WRITE (IMPRESS, F2, HORPLAN);
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
WRITE (IMPRESS, F3, I, DEMANDA (I));
READ (DADGERAL, //, TEMPMIN (I, *I));
READ (DADGERAL, //, TEMPMIN (I, *I));
WRITE (IMPRESS, F4, //, TEMPMIN (I, *I));
WRITE (IMPRESS, F4);
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
WRITE (IMPRESS, F5, I, TEMPMIN (I, *I), TEMPMIN (I, I));
READ (DADGERAL, //, NUMMAX (I), NUMMAX (I), LIGADESLIGA);
WRITE (IMPRESS, F6, //, NUMMAX (I), NUMMAX (I), LIGADESLIGA);
WRITE (IMPRESS, F7, NUMMAX (I), NUMMAX (I), IF LIGADESLIGA
THEN "SIM" ELSE "NAO");
READ (DADGERAL, //, FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
ESTADINICIALLER (I));

```

```

FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
  ESTINICIAL (I) := ESTADINICIALLER (I);
  READ (DADGERAL, //, TEMPOINICIAL);
  WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
  WRITE (IMPRESS, FI0);
  WRITE (IMPRESS, FI1, FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
    ESTINICIAL (I));
  WRITE (IMPRESS, FI2);
  WRITE (IMPRESS, FI1, TEMPOINICIAL);
END;

```

```

PROCEDURE IMPRIMIR MENSAJE
  (MSG);
  STRING
  MSG;
  BEGIN
    WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
    WRITE (IMPRESS, < //, I06, C* // >, LENGTH(MSG), MSG);
  END;

```

```

PROCEDURE MONTAR PRECOS;
  BEGIN
    J :=
    PRECO [0] :=
    GERACAB [0] := 0;
    FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNID DO
      BEGIN
        AUX := 2 * A1 [I];
        IF C1 [I] >= CUSTOZERO [I]
          THEN

```

- 00141000
- 00141100
- 00141200
- 00141300
- 00141400
- 00141500
- 00141600
- 00141700
- 00141800
- 00141900

- 00142000
- 00142100
- 00142200
- 00142300
- 00142400
- 00142500
- 00142600
- 00142700
- 00142800
- 00142900

- 00143000
- 00143100
- 00143200
- 00143300
- 00143400
- 00143500
- 00143600
- 00143700
- 00143800
- 00143900
- 00144000
- 00144100

```

GERTRANSICAO [I] := SORT ((C1 [I] - CUSTOZERO [I]) / A1 [I])
ELSE
  GERTRANSICAO [I] := 0;
  GERMINIMO [I] := AUX * GERMINIMA [I] + B1 [I];
  PRECOMAXIMO [I] := AUX * GERMAXIMA [I] + B1 [I];
  JMIN := J + 1;
  JMAX := J + 1;
  PREC [JMIN] := PRECOMINIMO [I];
  PREC [JMAX] := PRECOMAXIMO [I];
  INDUNID [JMIN] := -1;
  INDUNID [JMAX] := 0;
  IF GERTRANSICAO [I] <= GERMINIMA [I]
  THEN
    BEGIN
      GERTRANSICAO [I] := GERMINIMA [I];
      PREC [JMIN] := PRECOMINIMO [I];
      INDUNID [JMIN] := I;
    END
  ELSE
    IF GERTRANSICAO [I] >= GERMAXIMA [I]
    THEN
      BEGIN
        GERTRANSICAO [I] := GERMAXIMA [I];
        PREC [JMIN] := PRECOMAXIMO [I];
        INDUNID [JMAX] := I;
      END
    ELSE
      BEGIN
        PREC [J := * + 1] :=
          PREC [J] := AUX * GERTRANSICAO [I] + B1 [I];
        INDUNID [J] := I;
      END;
    END;
  NUMGERACAO := J + 2;
  NUMPREC := J;
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNID DO
    END;

```

00144200

00144300

00144400

00144500

00144600

00144700

00144800

00144900

00145000

00145100

00145200

00145300

00145400

00145500

00145600

00145700

00145800

00145900

00146000

00146100

00146200

00146300

00146400

00146500

00146600

00146700

00146800

00146900

00147000

00147100

00147200

00147300

00147400

00147500

00147600

00147700

00147800

```

PROCEDURE ORDENARPRECOS;
BEGIN
  LIMITE := NUMPRECO - 1;
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL LIMITE DO
  BEGIN
    IMINIMO := I;
    MINIMO := PRECO [I];
    FOR J := I+1 STEP 1 UNTIL NUMPRECO DO
    IF PRECO [J] < MINIMO
    THEN
      BEGIN
        IMINIMO := J;
        MINIMO := PRECO [J];
      END;
    PRECO [IMINIMO] := PRECO [I];
    PRECO [I] := MINIMO;
    INDAUX := INDUNID [I];
    INDUNID [I] := INDUNID [IMINIMO];
    INDUNID [IMINIMO] := INDAUX;
  END;
END;

```

00147900

00148000

00148100

00148200

00148300

00148400

00148500

00148600

00148700

00148800

00148900

00149000

00149100

00149200

00149300

00149400

00149500

00149600

00149700

00149800

00149900

00150000

00150100

```

PROCEDURE ORDENARSUCESORES;

```

00150200

00150300

00150400

00150500

00150600

00150700

00150800

00150900

00151000

00151100

00151200

00151300

```

BEGIN
  FOR I := PRIMEIROSUCESSOR STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS - 1 DO
  BEGIN
    INDAUX := LISTADEINDICEDEELEMENTOS [I];
    AUX := FINFOIV [INDAUX];
    FOR J := I + 1 STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS DO
    BEGIN
      IND := LISTADEINDICEDEELEMENTOS [J];
      IF AUX > FINFOIV [IND]

```



```

THEN
  BEGIN
    LISTADEINDICEDEELEMENTOS [JJ] := INDAUX;
    INDAUX := IND;
    AUX := FINFOIV [IND];
  END;
END;
LISTADEINDICEDEELEMENTOS [II] := INDAUX;
END;
END DA ORDENARSUCESSORES;

```

```

PROCEDURE CALCULARCUSTODDESPACHO;

```

```

BEGIN
  BOOLEAN
  GERADEMANDA;
  GERANDO;
  IMPAR;
  INTEGER
  I,
  J,
  K,
  L,
  LIMITE,
  UNIO;
  REAL
  ACRESCIMO,
  CUSTO,
  ESTUNID,
  GERMAX,
  GERUNID,
  PRECOMAX;

```

00151400
00151500
00151600
00151700
00151800
00151900
00152000
00152100
00152200
00152300

00152400
00152500
00152600
00152700
00152800
00152900
00153000
00153100
00153200
00153300
00153400
00153500
00153600
00153700
00153800
00153900
00154000
00154100
00154200
00154300
00154400
00154500

```

PROCEDURE PROCURARPRECOTIMO
(GERACADVELHA, ESTADVELHO);
00154600
00154700
00154800
00154900
00155000
00155100
00155200
00155300
00155400
00155500
00155600
00155700
00155800
00155900
00156000
00156100
00156200
00156300
00156400
00156500
00156600
00156700

INTEGER ARRAY
ESTADVELHO [1];
REAL ARRAY
GERACADVELHA [0];
BEGIN
  INTEGER
  UNID;
  REAL
  GERMIN,
  GERMAX,
  PRECDMIN,
  PRECDMAX;
  INTEGER ARRAY
  ESTADNOVO
  [1 : NUMUNID];
  REAL ARRAY
  GERACADNOVA
  [0 : NUMMAXGERACADJ];

PROCEDURE CALCULARPRECOTIMO;
00156800
00156900
00157000
00157100
00157200
00157300
00157400
00157500
00157600
00157700
00157800
00157900
00158000

BEGIN
  PRECOTIMO := PRECO [J-1] + (PRECO [J] - PRECO [J-1])
    * (DEMANDASUCESOR - GERACADNOVA [I-1])
    / (GERACADNOVA [I] - GERACADNOVA [I-1]);
  CUSTO := 0;
  FOR UNID := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNID DO
  BEGIN
    ESTUNID := ESTADNOVO [UNID];
    CASE ESTUNID OF
      BEGIN

```

```

0: ACRESIMO :=
GERUNID := 0;
1: GERANDD := FALSE;
FOR K := J STEP -1 WHILE K > 0 AND NOT GERANDD DO
GERANDD := INDUNID [K] = UNID;
GERANDD := * AND (UNID = INDUNID [J] IMP
NOT IMPAR);
IF GERANDD
THEN
BEGIN
GERUNID :=
IF PRECOFIMO >= PRECOMAXIMO [UNID]
THEN
GERMAXIMA [UNID]
ELSE
(PRECOFIMO * B1 [UNID]) /
2 / A1 [UNID];
ACRESIMO := C1 [UNID] + GERUNID *
(GERUNID * A1 [UNID] + B1 [UNID]);
END
ELSE
BEGIN
GERUNID := 0;
ACRESIMO := CUSTOZERO [UNID];
END;
2: GERUNID :=
IF PRECOFIMO > PRECOMINIMO [UNID]
THEN
IF PRECOFIMO >= PRECOMAXIMO [UNID]
THEN
GERMAXIMA [UNID]
ELSE
(PRECOFIMO * B1 [UNID]) / 2 / A1 [UNID]
ELSE
GERMINIMA [UNID];
ACRESIMO := C1 [UNID] + GERUNID *
(GERUNID * A1 [UNID] + B1 [UNID]);
3: GERUNID := 0;

```

00161900
00162000
00162100
00162200
00162300
00162400

```

ACRESCIMO := CUSFZERO [UNID];
END;
CUSTO      := * + ACRESCIMO;
GERATUAL [UNID] := GERUNIO;
END;
END;

```

00162500
00162600
00162700
00162800
00162900
00163000
00163100
00163200
00163300
00163400
00163500
00163600
00163700
00163800
00163900
00164000
00164100
00164200
00164300
00164400
00164500
00164600
00164700
00164800
00164900

```

PROCEDURE FDRCARGERARNINIMO;
BEGIN
  UNID := INUNID [J];
  ESTADONOV [UNID] := 2;
  GERMIN    := GERMINIMA [UNID];
  GERMAX    := GERMAXIMA [UNID];
  PRECOMIN  := PRECOMINIMO [UNID];
  PRECOMAX  := PRECOMAXIMO [UNID];
  LIMITE    := J - 1;
  FOR K := 1 STEP 1 UNTIL LIMITE DO
    BEGIN
      L := 2 * K;
      ACRESCIMO :=
        IF PRECOMIN < PRECO [K]
        THEN
          (PRECO [K] - B1 [UNID]) / 2 / A1 [UNID]
        ELSE
          GERMIN;
      GERACADNOVA [L-1] := * + ACRESCIMO;
      GERACADNOVA [L]  := * + ACRESCIMO;
    END;
  GERACADNOVA [L+1] := GERACADNOVA [L+2];
END;

```

00165000

```

PROCEDURE FDRCARGERARZERO;

```

```

00165100
00165200
00165300
00165400
00165500
00165600
00165700
00165800
00165900
00166000
00166100
00166200
00166300
00166400
00166500
00166600
00166700
00166800
00166900
00167000
00167100
00167200
00167300
00167400
00167500
00167600
00167700
00167800
00167900
00168000
00168100
00168200
00168300
00168400
00168500
00168600
00168700
00168800

BEGIN
ESTADNOVO (UNID) := 3;
FJR K := I STEP 1 UNTIL NUMPREC DO
BEGIN
ACRESCIMO :=
IF PRECOMIN < PRECO (K)
THEN
IF PRECDMAX <= PRECO (K)
THEN
GERMAX
ELSE
(PRECO (K) - B1 (UNID)) /
2 / A1 (UNID)
ELSE
GERMIN;
L := 2 * K;
GERACANOVA (L-1) := * - ACRESCIMO;
GERACANOVA (L) := * - ACRESCIMO;
END;
END;

WRITE (GERACANOVA, NUMMAXGERACAO+1, GERACADVELHA);
WRITE (ESTADNOVO, NUMUNID, ESTADDOVELHO);
I := 1;
WHILE GERACANOVA (I) < DEMANDASUCESSOR DO
I := * + 1;
J := (I + 1) DIV 2;
IMPAR := I MOD 2 NEQ 0;
GERADEMANDA := GERACANOVA (I) <= DEMANDASUCESSOR + 13-10 AND
GERACANOVA (I) >= DEMANDASUCESSOR - 13-10;
IF I > 1 OR GERADEMANDA
THEN
IF IMPAR OR GERADEMANDA
THEN
BEGIN
CALCULARPRECOOTIMO;

```

```

00168900
00169000
00169100
00169200
00169300
00169400
00169500
00169600
00169700
00169800
00169900
00170000
00170100
00170200
00170300
00170400
00170500
00170600
00170700
00170800
00170900
00171000
00171100
00171200
00171300
00171400
00171500
00171600
00171700
00171800
00171900
00172000
00172100
00172200
00172300
00172400
00172500
00172600

IF CUSTO < CUSTODESPACHO
THEN
  BEGIN
    CUSTODESPACHO := CUSTO;
    WRITE (GEROTIMA, NUMUNID, GERATUAL);
  END
ELSE;
END
ELSE
  BEGIN
    FORCARGERARMINIMO;
    PROCURARPRECOTIMO (GERACAONOVA, ESTADNOVO);
    IF GERACAONOVA [NUMGERACAD] - GERMAX >= DEMANDA SUCESOR
    THEN
      BEGIN
        FORCARGERARZERO;
        PROCURARPRECOTIMO (GERACAONOVA, ESTADNOVO);
      END
    ELSE;
  END
ELSE;
END;
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMGERACAD DO
  GERACAD [I] := 0;
FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMPRECO DO
  IF UNID := INDUNID [J] > 0
  THEN
    IF UNID [UNID]
    THEN
      BEGIN
        GERMAX := GERMAXIMA [UNID];
        PRECOMAX := PRECOMAXIMO [UNID];
        GERACAD [2*J] := * + GERTRANSICAD [UNID];
        FOR K := J+1 STEP 1 UNTIL NUMPRECO DO
          BEGIN
            ACRESCIMO :=
              IF PRECO [K] < PRECOMAX
              THEN

```

```

(PRECO (K) - B1 (UNID)) / 2 / A1 (UNID)
ELSE
  GERMAX:
  L := 2 * K;
  GERACAD (L-1) := * + ACRESCIENDO;
  GERACAD (L) := * + ACRESCIENDO;
  END;
  END
  ELSE
  ELSE:
  CUSTODESPACHO := 1330;
  PROCURARPRECOTIMO (GERACAD, ESTADO);
  END;

```

00172700
00172800
00172900
00173000
00173100
00173200
00173300
00173400
00173500
00173600
00173700
00173800
00173900

```

PROCEDURE CALCULARDEMANDAMAXIMAFUTURA;

```

00174000
00174100
00174200
00174300
00174400
00174500
00174600
00174700
00174800
00174900
00175000
00175100
00175200
00175300
00175400
00175500
00175600
00175700
00175800
00175900

```

BEGIN
  LIMITE := HORPLAN - 1;
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL LIMITE DO
  BEGIN
    MAXDEMANDA := INFINITONEGATIVO;
    FOR J := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
    IF DEMANDA (I,J) > MAXDEMANDA
    THEN
      BEGIN
        MAXDEMANDA := DEMANDA (J);
        INDICE := J;
      END
    END
  ELSE;
  DEMANDAMAXFUTURA (I) := MAXDEMANDA;
  END;
  DEMANDAMAXFUTURA (HORPLAN) := 0;
  END;

```

```

PROCEDURE CALCULARSUPESTIMATIVADOESTAGIO;
00176000
00176100
00176200
00176300
00176400
00176500
00176600
BEGIN
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
    SUPESTAGIO (I) := (HORPLAN - I) * 138;
END;

```

```

PROCEDURE IMPRIRSUBESTIMATIVADOESTAGIO;
00176700
00176800
00176900
00177000
00177100
00177200
00177300
00177400
00177500
00177600
00177700
00177800
00177900
00178000
BEGIN
  FORMAT
  CABECALHO
  (//T06, "ESTAGIO          SUBESTIMATIVA"/),
  F
  (T06, X3, I2, X13, I10/);
  WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
  WRITE (IMPRESS, CABECALHO);
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
    WRITE (IMPRESS, F, I, SUBESTAGIO (I));
END;

```

```

PROCEDURE IMPRIRSUBESTIMATIVASUPERIOR;
00178100
00178200
00178300
00178400
00178500
00178600
00178700
00178800
00178900
00179000
00179100
BEGIN
  FORMAT
  CABECALHO
  (//T06, "ESTAGIO          SUPESTIMATIVA"/),
  F
  (T06, X3, I2, X13, I10/);
  WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
  WRITE (IMPRESS, CABECALHO);

```



```

FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
WRITE (IMPRESS, F, I, SUPESTAGIO (I));
END;

```

```

00179200
00179300
00179400

```

```

PROCEDURE VERIFICARVARIACADADEMANDA;

```

```

00179500
00179600
00179700
00179800
00179900

```

```

BEGIN
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN - 1 DO

```

```

PREVISAJDEMANDA (I) :=
IF DEMANDA (I + 1) > DEMANDA (I)

```

```

THEN
1

```

```

ELSE
IF DEMANDA (I + 1) < DEMANDA (I)

```

```

THEN
2

```

```

ELSE
0;

```

```

PREVISAJDEMANDA (O) := 0;
PREVISAJDEMANDA (HORPLAN) := 0;

```

```

END;

```

```

00180000
00180100
00180200
00180300
00180400
00180500
00180600
00180700
00180800
00180900
00181000
00181100
00181200

```

```

PROCEDURE IMPRIMIRVARIACADADEMANDA;

```

```

00181300
00181400
00181500
00181600
00181700
00181800
00181900
00182000
00182100
00182200
00182300

```

```

BEGIN
FORMAT
CABECALHO
(//106, "ESTAGIO VARIACAO DA DEMANDA"/);

```

```

F
(106, X3, I2, X19, I1);
WRITE (IMPRESS (SKIP 1));
WRITE (IMPRESS, CABECALHO);

```

```

FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
WRITE (IMPRESS, F, I, PREVISAO DEMANDA (I));
END;

```

```

00182400
00182500
00182600

```

```

PROCEDURE INICIALIZARLISTADEELEMENTOS;

```

```

00182700
00182800

```

```

BEGIN

```

```

ELEMENTOABERTO (I) := TRUE;
NUMELEMENTO :=
NUMELEMENTOABERTO := 0;
LISTADEINDICEELEMENTOS (I) := 1;
ESTADOELEMENTO (I) := ESTADAINICIAL;
WRITE (TEMPOELEMENTO (I), *J, NUMUNIDPONTA, TEMPOINICIAL);
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMMAXELEMENTOS DO

```

```

LISTADEINDICEVAGO (I) := 1;

```

```

BOUND := INFINITIVOPOSITIVO;

```

```

CAMINHO (I) := 1;

```

```

ELEMENTO :=

```

```

INDICE :=

```

```

NUMELEMENTOS := 1;

```

```

ANTCESSOR (I) :=

```

```

CUSTODELEMENTO (I) :=

```

```

ESTADODELEMENTO (I) :=

```

```

FINF (I) :=

```

```

FSUP (I) := 0;

```

```

FINFDIV (I) := 0;

```

```

END;

```

```

00182900
00183000
00183100
00183200
00183300
00183400
00183500
00183600
00183700
00183800
00183900
00184000
00184100
00184200
00184300
00184400
00184500
00184600
00184700
00184800
00184900
00185000

```

```

BOOLEAN PROCEDURE ESCOLHERELEMENTO (PORFMINIMO);

```

```

00185100
00185200

```

```

BEGIN

```

```

ELEMENTO := 0;

```

```

00185300
00185400
00185500

```

```

FMINIMO := INFINTOPOSITIVO;
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS DO
BEGIN
IND := LISTADEINDICEELEMENTOS [I];
IF ELEMENTOABERTO [IND] AND FINFOIV [IND] < FMINIMO
THEN
BEGIN
ELEMENTO := I;
INDICE := IND;
FMINIMO := FINFOIV [IND];
END
ELSE;
END;
ESCOLHERELEMENTOPORFMINIMO := ELEMENTO > 0;
END;

```

00185600
00185700
00185800
00185900
00186000
00186100
00186200
00186300
00186400
00186500
00186600
00186700
00186800
00186900
00187000

```

BOOLEAN PROCEDURE ESCOLHERELEMENTOPORFMAXIMO;

```

00187100
00187200
00187300
00187400
00187500
00187600
00187700
00187800
00187900
00188000
00188100
00188200
00188300
00188400
00188500
00188600
00188700
00188800
00188900
00189000

```

BEGIN
ELEMENTO := 0;
FMINIMO := INFINTOPOSITIVO;
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS DO
BEGIN
IND := LISTADEINDICEELEMENTOS [I];
IF ELEMENTOABERTO [IND] AND FSUP [IND] < FMINIMO
THEN
BEGIN
ELEMENTO := I;
INDICE := IND;
FMINIMO := FSUP [IND];
END
ELSE;
END;
ESCOLHERELEMENTOPORFMAXIMO := ELEMENTO > 0;
END;

```

00187100
00187200
00187300
00187400
00187500
00187600
00187700
00187800
00187900
00188000
00188100
00188200
00188300
00188400
00188500
00188600
00188700
00188800
00188900
00189000

```

00189100
00189200
00189300
00189400
00189500
00189600
00189700
00189800
00189900
00190000

```

```

PROCEDURE RECUPERACAMINH0;
BEGIN
  CAMINH0 (HORPLAN) :=
  INDIANterior := INDICE;
  FOR I := HORPLAN - 1 STEP -1 UNTIL 1 DO
    CAMINH0 (I) :=
    INDIANterior := ANecessor (INDIANterior);
  END;

```

```

00190100
00190200
00190300
00190400
00190500
00190600
00190700
00190800
00190900
00191000
00191100
00191200
00191300
00191400
00191500
00191600
00191700
00191800
00191900
00192000
00192100
00192200
00192300
00192400
00192500

```

```

PROCEDURE IMPRIMIRCAMINH0;
BEGIN
  FORMAT
  F1 (/ / T06, "CUSTO DA POLITICA = ", Z12.6//);
  F2 (/ / T06, "ESTAGIO = ", I2);
  F3 (/ / T06, "CUSTO = ", Z12.6);
  F4 (/ / T06, "CUSTO DE LIGACAO = ", Z12.6);
  F5 (/ / T06, "SUBESTIMATIVA = ", Z12.6);
  F6 (/ / T06, "SUBESTIM. ESTADO = ", Z12.6);
  F7 (/ / T06, "SUPERESTIMATIVA = ", Z12.6);
  F8 (/ / T06, "ESTADO ", 20(I5));
  F9 (/ / T06, "TEMPO ", 20(I5));
  F10 (/ / T06, "GERACAO ", 20(I5));

```

00192600
00192700
00192800
00192900
00193000
00193100
00193200
00193300
00193400
00193500
00193600
00193700
00193800
00193900
00194000
00194100
00194200
00194300
00194400
00194500
00194600

```

WRITE (IMPRESS, F1, CUSTDELEMENTO [CAMINHO [HORPLAN]]);
FOR I := 0 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
BEGIN
  J := CAMINHO [I];
  WRITE (IMPRESS, F2, ESTAGIODELEMENTO [J]);
  WRITE (IMPRESS, F3, CUSTOELEMENTO [J]);
  WRITE (IMPRESS, F4, CUSTOLIGACADELEMENTO [J]);
  WRITE (IMPRESS, F5, FINF [J]);
  WRITE (IMPRESS, F6, SUBSTADDELEMENTO [J]);
  WRITE (IMPRESS, F7, FSUP [J]);
  WRITE (IMPRESS, F8, FOR UNID := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTO DO
    ESTELEMENTO [J, UNID],
    THRU NUMUNIDBAS DO 1);
  WRITE (IMPRESS, F9, TEMPOELEMENTO [J, *J],
    THRU NUMUNIDBAS DO INFINITOPositivo);
  WRITE (IMPRESS, F10, GERACADELEMENTO [J, *J]);
END;
WRITE (IMPRESS, *//, TIME (12) * 240*7);
END;

```

PROCEDURE REDEFINIR ESTIMATIVAS SUPERIOR;

00194700
00194800
00194900
00195000
00195100
00195200
00195300
00195400
00195500
00195600
00195700
00195800
00195900
00196000

```

BEGIN
  CUSTOTOTALGERACAO := CUSTOELEMENTO [CAMINHO [HORPLAN]] *
    CUSTOLIGACADELEMENTO [CAMINHO [HORPLAN]];
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
  BEGIN
    IND := CAMINHO [I];
    SUPESTAGIO [I] := (CUSTOTOTALGERACAO - CUSTOELEMENTO [IND]) +
      CUSTOLIGACADELEMENTO [IND] * TAXAREDUCAO;
  END;
  FOR I := 2 STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS DO
  BEGIN

```

00196100
 00196200
 00196300
 00196400
 00196500
 00196600
 00196700
 00196800
 00196900
 00197000
 00197100
 00197200
 00197300

```

IND := LISTADEINDICEDEELEMENTOS (I);
TF ELEMENTOABERTO (IND)
THEN
  BEGIN
    ESTAGIO := ESTAGIODELEMENTO (IND);
    FSUP (IND) := SUPRESTAGIO (ESTAGIO) +
      CUSTOELEMENTO (IND) +
      SUBESTADODELEMENTO (IND) /
      (HORPLAN - ESTAGIODELEMENTO (IND) + 1);
  END;
END;
IMPRIMIRMESSAGE ("***** SUPERESTIMATIVA REDEFINIDA *****");
END;

```

00197400
 00197500
 00197600
 00197700
 00197800
 00197900
 00198000
 00198100
 00198200
 00198300
 00198400
 00198500
 00198600
 00198700
 00198800
 00198900
 00199000
 00199100
 00199200
 00199300
 00199400
 00199500

```

PROCEDURE IMPRIMIRELEMENTO
  (INDICE, CODIGO);
VALUE
INDICE;
INTEGER
INDICE;
STRING
CODIGO;
BEGIN
  FORMAT
  F1
  F2
  (//JOB, C11, X3, I4, X3, I4, X3, I4, X3, I2, X3, 3(X3, Z12.6));
  (JOB, 20(X2, I2));
  WRITE (IMPRESS, F1, CODIGO, INDICE, ANTECESSOR (INDICE),
    ESTAGIODELEMENTO (INDICE),
    CUSTOELEMENTO (INDICE),
    FSUP (INDICE), FIMF (INDICE));
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
    WRITE (IMPRESS, F2, ESTELEMENTO (INDICE, I),

```

00199600
00199700
00199800
00199900

```
THRU NUMUNIDBAS DO I);  
WRITE (IMPRESS, F2, TEMPELEMENTO(INDBASE, #J),  
THRU NUMUNIDBAS DO INFINITIVO);  
END;
```

00200000
00200100
00200200
00200300
00200400
00200500
00200600
00200700
00200800
00200900
00201000
00201100
00201200
00201300
00201400
00201500
00201600
00201700
00201800
00201900
00202000
00202100
00202200
00202300
00202400
00202500

```
PROCEDURE DESCARREGARNOVOELEMENTO;  
BEGIN  
ELEMENTOABERTO (NOVOINDICE) := TRUE;  
NUMELEMENTO := * + I;  
ANTECESSOR (NOVOINDICE) := INDICE;  
CUSTOELEMENTO (NOVOINDICE) := CUSTOTOTALSUCESSOR;  
CUSTOLIGACAOELEMENTO (NOVOINDICE) := CUSTOLIGACAO SUCESSOR;  
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONIA DO  
TEMPELEMENTO (NOVOINDICE, I) := TEMPOSUCESSOR (I);  
ESTADOELEMENTO (NOVOINDICE) := ESTADOSUCESSOR;  
ESTAGIOELEMENTO (NOVOINDICE) := ESTAGIOSUCESSOR;  
WRITE (GERACAOELEMENTO (NOVOINDICE, #J), NUMUNID,  
TABELA GERACAO (INDTAB, #I));  
SUBESTADOLELEMENTO (NOVOINDICE) := SUBESTADOSUCESSOR;  
FINF (NOVOINDICE) := FINFSUCESSOR;  
FINFOIV (NOVOINDICE) := FINFSUCESSOR OIV;  
FSUP (NOVOINDICE) := CUSTOTOTALSUCESSOR +  
SUPESTAGIO (ESTAGIOSUCESSOR) +  
SUBESTADOSUCESSOR /  
(CHORPLAN * ESTAGIOSUCESSOR + I);  
IF IMPELEMENTOABERTO  
THEN  
IMPRIMIRELEMENTO (NOVOINDICE, "ABERTO");  
END;
```

00202600
00202700

```
PROCEDURE LIBERARINDICE  
(ELEMENTO, INDICE);
```

00202800
 00202900
 00203000
 00203100
 00203200
 00203300
 00203400
 00203500
 00203600
 00203700
 00203800
 00203900
 00204000
 00204100

```

VALUE
ELEMENTO,
INDICE;
INTEGER
ELEMENTO,
INDICE;
BEGIN
  LISTADEINDICEVAGO (NUMELEMENTOS) := INDICE;
  LISTADEINDICEELEMENTOS (ELEMENTO) :=
    LISTADEINDICEELEMENTOS (NUMELEMENTOS);
  NUMELEMENTOS := * - 1;
END;
```

PROCEDURE ALDCARNOINDICE;

00204200
 00204300
 00204400
 00204500
 00204600
 00204700
 00204800
 00204900
 00205000
 00205100
 00205200
 00205300
 00205400
 00205500
 00205600
 00205700

```

IF NUMELEMENTOS := * + 1 > NUMMAXELEMENTOS
THEN
  BEGIN
    IMPRIRMENSAGEM ("**** LIMITE DE ELEMENTOS EXCEDIDO ****");
    GO TO FINAL;
  END
ELSE
  BEGIN
    NOVOELEMENTO := NUMELEMENTOS;
    NOVOINDICE :=
      LISTADEINDICEELEMENTOS (NOVOELEMENTO) :=
      LISTADEINDICEVAGO (NOVOELEMENTO);
  END;
```

PROCEDURE ELIMINARELEMENTOSPELOBOUND;

00205800
 00205900


```

00206000
00206100
00206200
00206300
00206400
00206500
00206600
00206700
00206800
00206900
00207000
00207100
00207200
00207300
00207400
00207500
00207600
00207700
00207800
00207900

BEGIN
  IMPRIMIRMSAGEM ("***** ELEMENTOS ELIMINADOS PERO BOUND *****"):
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS DO
    IF FINF LIND := LISTADEINDICEDEELEMENTOS [I] > BOUND
    THEN
      BEGIN
        IF ELEMENTOABERTO (LIND)
        THEN
          NUMELEMELIMABERTOS := * + 1
        ELSE
          NUMELEMELIMFECHADOS := * + 1;
        LIBERARINDICE (I, IND);
        IF IMPELEMENTOELIMINADO
        THEN
          IMPRIMIRELEMENTO (IND, "ELIMINADO");
          I := I - 1;
        END
      END
    ELSE;
  END;

```

```

00208000
00208100
00208200
00208300
00208400
00208500
00208600
00208700
00208800
00208900
00209000
00209100
00209200
00209300
00209400

BOOLEAN PROCEDURE NADELIMINARNDVELEMENTO;

BEGIN
  IF NADELIMINARNDVELEMENTO := FINFSUCCESSOR < BOUND
  THEN
    FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEMENTOS DO
      BEGIN
        IND := LISTADEINDICEDEELEMENTOS [I];
        ELEMENTOIGUAL := ESTAGIDEELEMENTO (IND) = ESTAGIOSUCCESSOR;
        FOR UNID := 1 STEP 1 WHILE ELEMENTOIGUAL AND
          UNID <= NUMUNIDPUNTA DO
          ELEMENTOIGUAL := ESTSUCCESSOR (UNID) AND
            ESTELEMENTO (IND, UNID) AND
              TEMPOSUCCESSOR (UNID) =

```

```

TEMPOELEMENTO (IND, UNID);
IF ELEMENTOIGUAL
THEN
IF NADELIMINARNOVOELEMENTO := FINFSUCCESSOR < FINF (IND)
THEN
BEGIN
LIBERARINDICE (I, IND);
IF IMPELEMENTODELIMINADO
THEN
IMPRIMIRELEMENTO (IND, "ELIMINADO");
I := I + 1;
END
ELSE
I := NUMELEMENTOS
ELSE:
END
ELSE:
END;

```

```

PROCEDURE CALCULARSUBESTIMATIVADESTADO;
BEGIN
POTENCIA := SOMAGERMAXSUCCESSOR - RESERVASUCCESSOR;
IF DEMANDAMAXFUTURA (ESTAGIOSUCCESSORI - POTENCIA > 0
THEN
BEGIN
ESTAGIOQUELIGA := 0;
MINCUSTODIINCREMENTAL :=
MINC2 :=
MINIEMPO := INFINITOPositivo;
MAXB2 := INFINITONEGATIVO;
SUBESTADOSUCCESSOR := 0;
CONTINUA := TRUE;
IF LIGADOTNECES
THEN

```

```

00209500
00209600
00209700
00209800
00209900
00210000
00210100
00210200
00210300
00210400
00210500
00210600
00210700
00210800
00210900
00211000
00211100
00211200

00211300
00211400
00211500
00211600
00211700
00211800
00211900
00212000
00212100
00212200
00212300
00212400
00212500
00212600
00212700
00212800
00212900

```



```

MNCUSTOINCREMENTAL := 00216800
CUSTODELIGACADINCREMENTAL (UNID): 00216900
IMINIMO := UNID: 00217000
END 00217100
ELSE: 00217200
END 00217300
ELSE: 00217400
END 00217500
IF DEMANDAMAXFUTURA [ESTAGIOSUCCESSOR] =
(POTENCIA + GERMAXIMA (IMINIMO)) > 0
THEN
BEGIN
POTENCIA := * + GERMAXIMA (IMINIMO);
SUBESTADOSUCCESSOR := * + CUSTOELIGACAD (IMINIMO);
END 00217800
ELSE 00217900
BEGIN 00218000
POTENCIACDMP := DEMANDAMAXFUTURA [ESTAGIOSUCCESSOR] *
POTENCIA;
SUBESTADOSUCCESSOR := * + POTENCIACDMP *
MNCUSTOINCREMENTAL;
CONTINUA := FALSE;
END; 00218200
ESTATUAL (IMINIMO) := TRUE; 00218300
MNCUSTOINCREMENTAL := INFINITOPositivo; 00218400
END; 00218500
ELSE 00218600
SUBESTADOSUCCESSOR := 0; 00218700
END; 00218800
ELSE 00218900
SUBESTADOSUCCESSOR := 0; 00219000
END; 00219100
ELSE 00219200
SUBESTADOSUCCESSOR := 0; 00219300
END; 00219400
ELSE 00219500
SUBESTADOSUCCESSOR := 0; 00219600
END; 00219700
ELSE 00219800
SUBESTADOSUCCESSOR := 0;
END;
END;
PROCEDURE IMPRIMIRTABELA;
BEGIN
00219900
00220000
00220100
00220200

```

00220300

00220400

00220500

00220600

00220700

00220800

00220900

00221000

00221100

00221200

00221300

00221400

00221500

00221600

00221700

00221800

00221900

00222000

00222100

00222200

00222300

00222400

00222500

00222600

00222700

00222800

00222900

00223000

00223100

00223200

00223300

00223400

00223500

00223600

00223700

```

FORMAT
CABECALHO
  (//T06, "TABELA DE ELEMENTOS VIAEIS PARA CADA ESTAGIO"
//T06, "CUSTO DE GERACAO      POTENCIA  RESERVA"
//T06, "ESTADO"
//T06, "GERACAO"),
F1
  (//T06, "ESTAGIO = ", I2, X3, "DEMANDA = ", I5),
F2
  (//T06, I4, 3(X3, Z12.6), X3, I2),
F3
  (//T06, 20(I5));
I := 0;
WRITE (IMPRESS, CABECALHO);
FOR ESTAGIO := 1 STEP 1 UNTIL HORPLAN DO
  BEGIN
    WRITE (IMPRESS, F1, ESTAGIO, DEMANDA (ESTAGIO));
    INDIAFINICIAL := INDICEDATIABELA (ESTAGIO);
    INDIAFINAL    := INDICEDATIABELA (ESTAGIO - 1) - 1;
    FOR INDIAB := INDIABINICIAL STEP 1 UNTIL INDIABFINAL DO
      BEGIN
        WRITE (IMPRESS, F2, I := I + 1,
              TABELADECUSTOS (INDIAB),
              TABELADESOMAGERMAX (INDIAB),
              TABELADERESERVA (INDIAB));
        WRITE (IMPRESS, F3, FOR UNID := 1 STEP 1 UNTIL
              NUMUNIDPONTA DO
              TABESTADO (INDIAB, UNID),
              THRU NUMUNIDBAS DO 1);
        WRITE (IMPRESS, F3, TABELADEGERACAO (INDIAB, *I));
      END;
    END;
  END;
PROCEDURE CALCULARCUSTOTOTAL;

```

```

00223800
00223900
00224000
00224100
00224200
00224300
00224400
00224500
00224600
00224700
00224800
00224900
00225000
00225100
00225200
00225300
00225400
00225500
00225600
00225700
00225800
00225900
00226000
00226100
00226200
00226300
00226400
00226500
00226600
00226700
00226800
00226900

BEGIN
  CUSTOLIGACADSUCESOR := 0;
  FOR UNID := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
    IF ESTSUCESOR (UNID) AND NOT ESTELEMTO (INDICE, UNID)
      THEN
        CUSTOLIGACADSUCESOR := * + A2 (UNID) +
          (1 - B2 (UNID) * EXP (-C2 (UNID) *
            TEMPOELEMTO (INDICE, UNID)))
        ELSE;
        CUSTOTOTALSUCESOR := CUSTOLIGACADSUCESOR + TABELADECUSTOS (INDTAB)
          + CUSTOPAI;
        CUSTOLIGACADSUCESOR := * + CUSTOLIGACADPAI;
        IF ESTAGIOSUCESOR = HORPLAN
          THEN
            SUBESTADSUCESOR := 0
          ELSE
            CALCULARSUBESTIMATIVADDESTADO;
            FINFSUCESOR := CUSTOTOTALSUCESOR +
              SUBESTAGIO (ESTAGIOSUCESOR) +
              SUBESTADSUCESOR;
            FINFSUCESOR DIV := CUSTOTOTALSUCESOR +
              SUBESTAGIO (ESTAGIOSUCESOR) +
              SUBESTADSUCESOR /
              (HORPLAN - ESTAGIOSUCESOR + 1);
            IF NADELIMINARNOVDELEMTO
              THEN
                BEGIN
                  ALOCARNONVINDICE;
                  DESCARREGARNONVDELEMTO;
                END;
            END;
  END;

```

```

00227000
00227100
00227200

PROCEDURE SELECIIONARSUCESORES;

```

00227300
 00227400
 00227500
 00227600
 00227700
 00227800

```

BEGIN
  ORDENARSUCESSORES;
  FOR I := PRIMEIROSUCESSOR + NUMMAXSUCESSORES STEP 1
    UNTIL NUMELEMENTOS DO
    LIBERARINDICE (I, LISTADEINDICEDEELEMENTOS (I));
  END DA SELECIONARSUCESSORES;
  
```

00227900
 00228000
 00228100
 00228200
 00228300
 00228400
 00228500
 00228600
 00228700
 00228800
 00228900
 00229000
 00229100
 00229200
 00229300
 00229400
 00229500
 00229600
 00229700
 00229800
 00229900
 00230000
 00230100
 00230200
 00230300
 00230400
 00230500
 00230600
 00230700

```

PROCEDURE FECHARELEMENTO;

BEGIN
  %%   FECHA O ELEMENTO A SER EXPANDIDO E TRANSFERE   %%
  %%   SEUS PARAMETROS PARA "PAI".                    %%
  ELEMENTOABERTO (INDICE) := FALSE;
  NUMELEMENTOFECHADO := * + 1;
  IF IMPELEMENTOFECHADO
  THEN
    IMPRIMIRELEMENTO (INDICE, "FECHADO");
    CUSTOPAI := CUSTOELEMENTO (INDICE);
    CUSTOLIGACAOPAI := CUSTOLIGACADELEMENTO (INDICE);
    ESTAGIOPAI := ESTAGIOELEMENTO (INDICE);
    ESTAGIOSUCESSOR := ESTAGIOPAI + 1;
    ESTADOPAI := ESTADODELEMENTO (INDICE);
    WRITE (TEMPORPAI, NUMUNIDPONIA, TEMPOELEMENTO (INDICE, *J));

  %%   DEFINE OS INDICES DA TABELA ONDE ESTAO OS   %%
  %%   POSSIVEIS SUCESSORES.                      %%
  INDTABINICIAL := INDICEDATABELA (ESTAGIOSUCESSOR);
  INDTABFINAL   := INDICEDATABELA (ESTAGIOPAI - 1);
  
```

```

00230800
00230900
00231000
00231100
00231200
00231300
00231400
00231500
00231600
00231700
00231800
00231900
00232000
00232100
00232200
00232300
00232400
00232500
00232600
00232700
00232800
00232900
00233000
00233100
00233200
00233300
00233400
00233500
00233600
00233700
00233800
00233900
00234000
00234100
00234200
00234300
00234400
00234500

CUSTOLIMITE := INFINITEPOSITIVO;
INDTABIGUAL := 0;

%% PROCURA NA TABELA O ELEMENTO QUE TEM O MESMO %%
%% ESTADO DO "PAI" E GUARDA SEU INDICE E CUSTO. %%

FOR INDTAB := INDTABINICIAL STEP 1 UNTIL INDTABFINAL DO
  IF FABELADEESTADO (INDTAB) = ESTADOPAIINI
  THEN
    BEGIN
      CUSTOLIMITE := FABELADECUSTOS (INDTAB);
      INDTABIGUAL := INDTAB;
      INDTAB := INDTABFINAL;
    END
  ELSE;

%% SE A DEMANDA CAI OS ELEMENTOS VIAVEIS ESTAO ABAIXO %%
%% DO ELEMENTO IGUAL AO "PAI", SE SOBRE, ESTAO ACIMA. %%

IF INDTABIGUAL > 0
THEN
  IF DEMANDADIMINUI
  THEN
    INDTABINICIAL := INDTABIGUAL
  ELSE
    IF DEMANDAUMENTA
    THEN
      INDTABFINAL := INDTABIGUAL
    ELSE
      ELSE;

%% BUSCA CADA ELEMENTO DO ESTAGIO SUCESSOR NA TABELA %%
%% E TESTA SUA VIABILIDADE. %%

```



```

00234600
00234700
00234800
00234900
00235000
00235100
00235200
00235300
00235400
00235500
00235600
00235700
00235800
00235900
00236000
00236100
00236200
00236300
00236400
00236500
00236600
00236700
00236800
00236900
00237000
00237100
00237200
00237300
00237400
00237500
00237600
00237700
00237800
00237900
00238000
00238100
00238200
00238300

PRIMEIROSUCESSOR := NUMELEMENTOS + 1;
FOR INDIAB := INDIABINICIAL STEP 1 UNTIL INDIABFINAL DO
  BEGIN
    NUM I0J :=
    NUM I1J := 0;
    ELEMENTOVIAVEL := TRUE;
    ESTADOBSUCCESSOR := TABELADEESTADOBSOOL (INDIAB);
    IF LIGADESLIGA OR DEMANDAIGUAL
    THEN
      %% PODE LIGAR OU DESLIGAR UNIDADES %%
    FOR UNID := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPDNTA DO
      BEGIN
        ESTB00L := ESTPAI (UNID);
        IF ESTSUCESSOR (UNID) EQV ESTB00L
        THEN
          %% A UNIDADE PERMANECEU NO ESTADO ANTERIOR, %%
          %% INCREMENTA O TEMPO NO ESTADO. %%
          TEMPOSUCESSOR (UNID) := TEMPOPAI (UNID) + 1
        ELSE
          %% VERIFICA SE A UNIDADE PODE MUDAR DE ESTADO, %%
          %% DEPENDENDO DO TEMPO EM QUE ESTA NO MESMO. %%
          %% VERIFICA SE A COMBINACAO NAO LIGA OU DESLI- %%
          %% GA MAIS UNIDADES DO QUE O PERMITIDO. %%
          IF TEMPOPAI (UNID) >= TEMPMIN (EST, UNID) AND
            NUM (EST) := * + 1 <= NUMMAX (EST)
          THEN
            TEMPOSUCESSOR (UNID) := 1
          ELSE
            BEGIN
              ELEMENTOVIAVEL := FALSE;

```

```

00238400
00238500
00238600
00238700
00238800
00238900
00239000
00239100
00239200
00239300
00239400
00239500
00239600
00239700
00239800
00239900
00240000
00240100
00240200
00240300
00240400
00240500
00240600
00240700
00240800
00240900
00241000
00241100
00241200
00241300
00241400
00241500
00241600
00241700
00241800
00241900
00242000
00242100

UNID := NUMUNIDPONTA;
END
ELSE
END
%% PODE LIGAR OU DESLIGAR UNIDADES DEPENDENDO %%
%% DA DEMANDA. %%
FOR UNID := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
BEGIN
ESTBODL := ESTPAI (UNID);
IF ESTSUCESSOR (UNID) EQV ESTBODL
THEN
%% A UNIDADE PERMANECEU NO MESMO ESTADO %%
%% ANTERIOR. INCREMENTA O TEMPO. %%
TEMPOSUCESSOR (UNID) := TEMPOPAI (UNID) + 1
ELSE
%% VERIFICA SE A UNIDADE PODE MUDAR %%
%% DE ESTADO, DEPENDENDO DO TEMPO %%
%% EM QUE ESTA NO MESMO. VERIFICA %%
%% SE A COMBINACAO NAO LIGA O DES* %%
%% LIGA MAIS UNIDADES DO QUE O PER* %%
%% MIIUDO. %%
IF ( ESTSUCESSOR (UNID) EQV DEMANDAUMENTA )
AND TEMPOPAI (UNID) >= TEMPMIN (EST,UNID)
AND NUM (EST) := * + 1 <= NUMMAX (EST)
THEN
TEMPOSUCESSOR (UNID) := 1
ELSE
BEGIN
ELEMENTOVIABEL := FALSE;
UNID := NUMUNIDPONTA;
END;
END;
END;

```

00242200
 00242300
 00242400
 00242500
 00242600
 00242700
 00242800
 00242900

```

%% VERIFICA SE O SUCESSOR E' VIAVEL. SE HAVIA %%
%% UM SUCESSOR VIAVEL COM O MESMO ESTADO DE %%
%% "PAI", ENTAO SO LIGA O DESLIGA SE O CUS= %%
%% TO DE GERACAO FOR MENOR. %%
    
```

```

IF ELEMENTO VIAVEL AND
  (( DEMANDA AUMENTA OR DEMANDA DIMINUI) AND
  TABELA DE CUSTOS (CINDIAB) <= CUSTO LIMITE) OR
  DEMANDA IGUAL)
    THEN
    BEGIN
    
```

```

      RESERVA SUCESSOR := TABELA DE RESERVA (CINDIAB);
      SOMA GERMAX SUCESSOR := TABELA DE SOMA GERMAX (CINDIAB);
      CALCULAR CUSTO TOTAL;
    END
  ELSE;
    
```

```

      ENO DA BUSCA NA TABELA;
      SELECIONAR SUCESSORES;
      ENO DA FECHAMENTO;
    
```

00244400
 00244500
 00244600
 00244700

```

PROCEDURE CRIAR TABELA;

BEGIN
    
```

00244800
 00244900
 00245000
 00245100
 00245200
 00245300

```

PROCEDURE EXPANDIR
  (UNIDA, NUM DE SLANTERIOR);
  VALUE
  UNIDA,
  NUM DE SLANTERIOR;
  INTEGER
    
```

```

UNIDA,
NUMDESLANTERIOR,
BEGIN
%% PARA UM DETERMINADO ESTAGIO, CALCULA O CUSTO DE %%
%% GERACAO PARA CADA COMBINACAO QUE SATISFAZ AS %%
%% RESTRICAOES DE DEMANDA, RESERVA E CONDICAO DO %%
%% ESTADO. %%
IF UNIDA > NUMUNIDPONTA
THEN
IF TRUE
THEN
BEGIN
MAXGERMAXLIG :=
SOMAGERMIN := 0;
SOMAGERMAX := 0;
FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNID DO
IF UNIDLIGADA IJ1
THEN
BEGIN
GERMAX := GERMAXIMA IJ1;
IF GERMAX > MAXGERMAXLIG
THEN
MAXGERMAXLIG := GERMAX
ELSE;
SOMAGERMIN := * + GERMINIMA IJ1;
SOMAGERMAX := * + GERMAX;
END
ELSE;
RESERVASUCESSOR := MAXGERMAXLIG;
IF SOMAGERMAX >= DEMANDASUCESSOR + RESERVASUCESSOR
THEN
BEGIN
CALCULARCUSTODOESPACHO;
IF CUSTODOESPACHO < INFINITOPositivo

```

```

00245400
00245500
00245600
00245700
00245800
00245900
00246000
00246100
00246200
00246300
00246400
00246500
00246600
00246700
00246800
00246900
00247000
00247100
00247200
00247300
00247400
00247500
00247600
00247700
00247800
00247900
00248000
00248100
00248200
00248300
00248400
00248500
00248600
00248700
00248800
00248900
00249000
00249100

```

```

THEN
BEGIN
IF CUSTODESPACHO < CUSTOSUBESTIMADO
THEN
BEGIN
CUSTOSUBESTIMADO := CUSTODESPACHO;
FOR J := 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
ESTIMIND (J) := UNIDLIGADA (JJ);
END
ELSE;
NUMELEM TAB := * + 1;
%% DESCARREGA A COMBINACAO VIAVEL %%
%% NAS TABELAS.
FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
FABESTADO (NUMELEM TAB, J) :=
ESTADO (JJ);
TABELADECUSTOS (NUMELEM TAB) := CUSTODESPACHO;
TABELADESMAGERMAX (NUMELEM TAB) :=
SMAGERMAX;
TABELADERESERVA (NUMELEM TAB) :=
RESERVASUCCESSOR;
WRITE (TABELADEGERACAO (NUMELEM TAB, *J),
NUMUNID, GEROTIMA);
END
ELSE;
END
ELSE;
END
ELSE
BEGIN
UNIDLIGADA (UNIDA) := TRUE;
EXPANDIR (UNIDA + 1, NUMDESLANTERIOR);
IF NUMDESLANTERIOR < NUMUNIDPONTA
THEN
BEGIN
00249200
00249300
00249400
00249500
00249600
00249700
00249800
00249900
00250000
00250100
00250200
00250300
00250400
00250500
00250600
00250700
00250800
00250900
00251000
00251100
00251200
00251300
00251400
00251500
00251600
00251700
00251800
00251900
00252000
00252100
00252200
00252300
00252400
00252500
00252600
00252700
00252800
00252900

```

```

NUMDESLANFERIOR := * + 1;
UNIDOLIGADA (UNIDA) := FALSE;
EXPANDIR (UNIDA + 1, NUMDESLANFERIOR);
END
ELSE;
END;
END DA EXPANDIR;

%% PARA CADA ESTAGIO CHAMA A ROTINA EXPANDIR QUE CRIA %%
%% TODAS AS COMBINACOES VIAVEIS DE ESTADO. %%
%% CALCULA UMA SUBESTIMATIVA DO CUSTO DE GERACAO PARA %%
%% CADA ESTAGIO. %%

ESTIMATIVA := 0;
FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDOPONTA DO
BEGIN
  ESTSEMPRELIGADA (J) := TRUE;
  ESTSEMPREDESLIGADA (J) := TRUE;
END;

FOR ESTAGIO := HORPLAN STEP *1 UNTIL 1 DO
BEGIN
  DEMANDASUCCESSOR := DEMANDA (ESTAGIO);
  RESERVASUCCESSOR := RESERVA (ESTAGIO);
  CUSTOSUBESTIMADO := INFINITOPPOSITIVO;
  SUBESTAGIO (ESTAGIO) := ESTIMATIVA;
  FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIO DO
    UNIDOLIGADA (J) := TRUE;
  EXPANDIR (1, 0);
  FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDOPONTA DO
    BEGIN
      ESTSEMPRELIGADA (J) :=
        ESTSEMPRELIGADA (J) AND ESTIMINIMO (J);
      ESTSEMPREDESLIGADA (J) :=
        NOT (ESTSEMPREDESLIGADA (J) IMP ESTIMINIMO (J));
    END;
  ESTIMATIVA := * + CUSTOSUBESTIMADO;

```

```

00253000
00253100
00253200
00253300
00253400
00253500
00253600
00253700
00253800
00253900
00254000
00254100
00254200
00254300
00254400
00254500
00254600
00254700
00254800
00254900
00255000
00255100
00255200
00255300
00255400
00255500
00255600
00255700
00255800
00255900
00256000
00256100
00256200
00256300
00256400
00256500
00256600
00256700

```

```

INDICEDATABELA (ESTAGIO ~ IJ := NUMELEM TAB # 1;
END;
SUBESTAGIO IJJ := ESTIMATIVA ~ CUSTOSUBESTIMADO;
INDICEDATABELA (HORPLANJ := 1;

%% ELIMINA DA TABELA OS ELEMENTOS QUE NUNCA PODERAO %%
%% FAZER PARTE DE UMA POLITICA OTIMA. %%

NOVOIND := 0;
ESTAGIO := HORPLAN;
PROXIND := 1;
FOR INDIAB := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEM TAB DO
  BEGIN
    ESTADDIABATUAL := TABELADEESTADO [INDIAB];
    FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNIDPONTA DO
      IF NOT ELEMENTOEXISTE :=
        ((ESTISEMPRELIGADA (J) IMP ESTIABATUALBOOL (JJ) AND
          (NOT (ESTISEMPREDESLIGADA (J) AND ESTIABATUALBOOL (J))))))
        THEN
          J := NUMUNIDPONTA
        ELSE;
      IF ELEMENTOEXISTE
        THEN
          BEGIN
            NOVOIND := * + 1;
            IF NOVOIND NEO INDIAB
              THEN
                BEGIN
                  TABELADEESTADO [NOVOIND] :=
                    TABELADEESTADO [INDIAB];
                  TABELADEECUSTOS [NOVOIND] :=
                    TABELADEECUSTOS [INDIAB];
                  TABELADERESERVA [NOVOIND] :=
                    TABELADERESERVA [INDIAB];
                  TABELADESMAGERMAX [NOVOIND] :=
                    TABELADESMAGERMAX [INDIAB];
                END
              END
            END
          END
        END
      END
    END
  END
END

```

```

00256800
00256900
00257000
00257100
00257200
00257300
00257400
00257500
00257600
00257700
00257800
00257900
00258000
00258100
00258200
00258300
00258400
00258500
00258600
00258700
00258800
00258900
00259000
00259100
00259200
00259300
00259400
00259500
00259600
00259700
00259800
00259900
00260000
00260100
00260200
00260300
00260400
00260500

```

```

TABELADESOMAGERMAX (INDTAB);00260600
WRITE(TABELADEGERACAO (NOVIND, *I, *,
TABELADEGERACAO (INDTAB, *J));00260700
00260800
00260900
00261000
00261100
00261200
00261300
00261400
00261500
00261600
00261700
00261800
00261900
00262000
00262100
00262200
00262300
00262400
00262500
00262600
00262700
00262800
00262900
00263000
00263100
00263200
00263300
00263400
00263500
00263600
00263700
00263800
00263900
00264000
00264100
00264200
00264300

WRITE(TABELADEGERACAO (NOVIND, *I, *,
TABELADEGERACAO (INDTAB, *J));
END
ELSE;
IF INDTAB >= PROXIND
THEN
BEGIN
INDICEDATABELA (ESTAGIO) := NOVIND;
ESTAGIO := ESTAGIO - 1;
PROXIND := INDICEDATABELA (ESTAGIO);
END
ELSE;
END
ELSE;
END;
NUMELEM TAB := NOVIND;
INDICEDATABELA (O) := NOVIND + 1;
WRITE (IMPRESS, *//, INDICEDATABELA);

%% GRAVA AS TABELAS GERADAS EM DISCO. %%

WRITE (TABELA, *, NUMELEM TAB,
INDICEDATABELA (*I),
SUBESTAGIO (*J),
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEM TAB DO
TABELADEESTADO (II),
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEM TAB DO
TABELADECUSIDOS (II),
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEM TAB DO
TABELADERESERVA (II),
FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEM TAB DO
TABELADESOMAGERMAX (II);

FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNID DO
WRITE (TABELA, *, FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NUMELEM TAB DO
TABELADEGERACAO (J, I));

```


00264400
00264500
00264600

00264700
00264800
00264900
00265000
00265100

00265200
00265300
00265400
00265500
00265600
00265700

00265800
00265900
00266000
00266100
00266200
00266300

00266400
00266500
00266600
00266700
00266800
00266900

00267000
00267100
00267200
00267300
00267400
00267500

00267600
00267700
00267800

```
LOCK (TABELA, CRUNCH);  
DISPLAY ("TABELA GRAVADA.");  
END DA CRIATABELA;
```

```
PROCEDURE LERTABELA;
```

```
BEGIN  
  READ (TABELA, *, NOMELEMTAB,  
        INDEXEDATABELA (I*),  
        SUBESTAGID (J*),  
        FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NOMELEMTAB DO  
          TABELADEESTIADD (I),  
        FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NOMELEMTAB DO  
          TABELADECUSIIDS (I),  
        FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NOMELEMTAB DO  
          TABELADERESERVA (I),  
        FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NOMELEMTAB DO  
          TABELADESOMAGERMAX (I));  
  FOR I := 1 STEP 1 UNTIL NUMUNID DO  
    READ (TABELA, *, FOR J := 1 STEP 1 UNTIL NOMELEMTAB DO  
      TABELADEGERACAO (J, I));  
  CLOSE (TABELA);  
END DA LERTABELA;
```

```
%  
%  
% P R O G R A M A P R I N C I P A L  
% * * * * *  
% * * * * *
```

```
PROCESSAMENTOLIMITE := (MYSELF.MAXPROCFIME / 240*7) * .9;  
LERIMPRIMIRDADTSDOSISITEMA;  
LERIMPRIMIRDADTSDGERAIS;  
IF CRIATABELA  
THEN  
  BEGIN
```

```

00267900
00268000
00268100
00268200
00268300
00268400
00268500
00268600
00268700
00268800
00268900
00269000
00269100
00269200
00269300
00269400
00269500
00269600
00269700
00269800
00269900
00270000
00270100
00270200
00270300
00270400
00270500
00270600
00270700
00270800
00270900
00271000
00271100
00271200
00271300
00271400
00271500
00271600

MONTARPRECOS;
ORDENARPRECOS;
CRIARTABELA;
IMPRIMIRTABELA;
GO TO FINAL;

END
ELSE
LERTABELA;
CALCULARSUPESTIMATIVADDESTAGIO;
CALCULARDENANDAMAXIMAFUTURA;
VERIFICARVARIACAOADEMANDA;
IF IMPVARIACAOADEMANDA
THEN
IMPRIMIRVARIACAOADEMANDA;
IMPRIMIRSUBESTIMATIVADDESTAGIO;
IMPRIRMENSAGEM ("***** INICIO DO ALGORITMO *****");
INICIALIZARLISTADEELEMENTOS;
CASE ALGORITMO OF
BEGIN
1: WHILE ESCOLHERELEMENTOPORFMINIMO DO
IF ENCONTROUALVO
THEN
BEGIN
ELEMENTOABERTO (INDICEI := FALSE;
RECUPERARCAMINHO;
IMPRIMIRCAMINHO;
IMPRIRMENSAGEM ("*****SOLUCAO OTIMA*****"));
GO TO FINAL;
END
ELSE
IF MYSELF.PROCESSTIME > PROCESSAMENTOLIMITE
THEN
GO TO FINAL
ELSE
FECHARELEMENTO;
IMPRIRMENSAGEM ("LISTA ABERTA VAZIA");
2: WHILE ESCOLHERELEMENTOPORFMAXIMO DO
IF ENCONTROUALVO

```

```

THEN
BEGIN
ELEMENTOABERTO (INDICE) := FALSE;
RECUPERARCAMINHOS;
IMPRIMIRCAMINHOS;
BOUND := CUSTOELEMENTO (INDICE) - EPSILON;
ELIMINARELEMENTOSPELBOUND;
REDEFINIRESTIMATIVASUPERIOR;
IMPRIMIRESTIMATIVASUPERIOR;
END
ELSE
IF MYSELF.PROCESSTIME > PROCESSAMENTOLIMITE
THEN
GO TO FINAL
ELSE
FECHARELEMENTO;
IMPRIMIRMENSAGENS("****LISTA ABERIA VAZIA****");
END;
END;
FINAL:
WRITE (IMPRESS, *//, NUNELEMFECHADO, NUNELEMABERTO,
NUNELEMELIMABERTOS, NUNELEMELIMFECHADOS,
TIME (12) * 240-7);
END.

```

```

00271700
00271800
00271900
00272000
00272100
00272200
00272300
00272400
00272500
00272600
00272700
00272800
00272900
00273000
00273100
00273200
00273300
00273400
00273500
00273600
00273700
00273800
00273900
00274000

```