Algoritmos e Jogos Cooperativos

WoPOCA 2018

Rafael C. S. Schouery
rafael@ic.unicamp.br

Universidade Estadual de Campinas

Compartilhamento de Custos

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
    - satisfazendo a desigualdade triangular

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
    - satisfazendo a desigualdade triangular
    - $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
  - satisfazendo a desigualdade triangular
  - $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Queremos abrir um conjunto $\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}$ de instalações para atender todas as cidades, minimizando

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
  - satisfazendo a desigualdade triangular
  - $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Queremos abrir um conjunto $\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}$ de instalações para atender todas as cidades, minimizando

- o custo de abertura $\sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i$

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
  - satisfazendo a desigualdade triangular
  - $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Queremos abrir um conjunto $\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}$ de instalações para atender todas as cidades, minimizando

- o custo de abertura $\sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i$
- mais o custo de conexão $\sum_{j \in \mathcal{C}} \min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij}$

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
  - satisfazendo a desigualdade triangular
  - $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Queremos abrir um conjunto $\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}$ de instalações para atender todas as cidades, minimizando

- o custo de abertura $\sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i$
- mais o custo de conexão $\sum_{j \in \mathcal{C}} \min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij}$
  - cada cidade se conecta a instalação aberta mais próxima

Localização de Instalações

No Problema da Localização de Instalações temos:

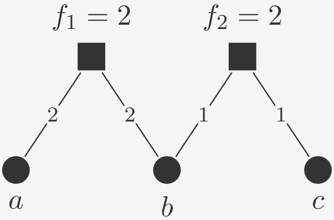
- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{C}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$
    - satisfazendo a desigualdade triangular
    - $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{C}$

Queremos abrir um conjunto $\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}$ de instalações para atender todas as cidades, minimizando

- o custo de abertura $\sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i$
- mais o custo de conexão $\sum_{j \in \mathcal{C}} \min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij}$
    - cada cidade se conecta a instalação aberta mais próxima

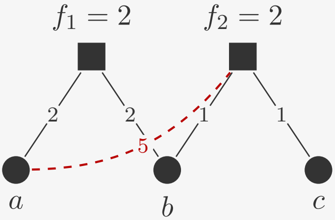
Esse problema é NP-difícil

Exemplo[1]



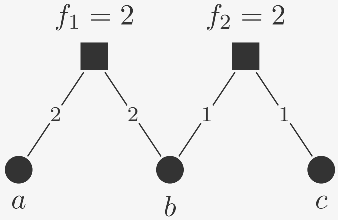
[1] N. Nisan, T. Roughgarden, E. Tardos, V. V. Vazirani, editors. Algorithmic Game Theory. Cambridge University Press, 2007.

Exemplo[1]



[1] N. Nisan, T. Roughgarden, E. Tardos, V. V. Vazirani, editors. Algorithmic Game Theory. Cambridge University Press, 2007.

Exemplo[1]

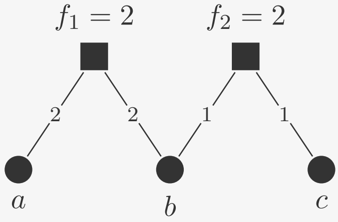


Se abrirmos apenas a instalação 1:

- Custo de abertura: 2
- Custo de conexão: $2 + 2 + 4 = 8$
- Total: 10

[1] N. Nisan, T. Roughgarden, E. Tardos, V. V. Vazirani, editors. Algorithmic Game Theory. Cambridge University Press, 2007.

Exemplo[1]

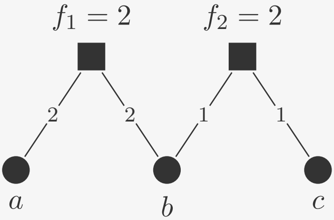


Se abrirmos apenas a instalação 2:

- Custo de abertura: 2
- Custo de conexão: $5 + 1 + 1 = 7$
- Total: 9

[1] N. Nisan, T. Roughgarden, E. Tardos, V. V. Vazirani, editors. Algorithmic Game Theory. Cambridge University Press, 2007.

Exemplo[1]

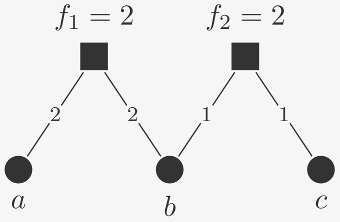


Se abrirmos ambas as instalações:

- Custo de abertura: 4
- Custo de conexão: $2 + 1 + 1 = 4$
- Total: 8

[1] N. Nisan, T. Roughgarden, E. Tardos, V. V. Vazirani, editors. Algorithmic Game Theory. Cambridge University Press, 2007.

Exemplo[1]



Se abrirmos ambas as instalações:

- Custo de abertura: 4
- Custo de conexão: $2 + 1 + 1 = 4$
- Total: 8

Como dividir o custo entre as cidades de maneira "justa"?

[1] N. Nisan, T. Roughgarden, E. Tardos, V. V. Vazirani, editors. Algorithmic Game Theory. Cambridge University Press, 2007.

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão
  - $\mathcal{A}$ é chamada de grande coalizão

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão
  - $\mathcal{A}$ é chamada de grande coalizão
- Um função $c : 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$ com $c(\emptyset) = 0$

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão
  - $\mathcal{A}$ é chamada de grande coalizão
- Um função $c : 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$ com $c(\emptyset) = 0$
  - $c(S) \in \mathbb{R}$ é o custo gerado pela coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão
  - $\mathcal{A}$ é chamada de grande coalizão
- Um função $c : 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$ com $c(\emptyset) = 0$
  - $c(S) \in \mathbb{R}$ é o custo gerado pela coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$

O jogo não leva em consideração estratégias ou ações

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão
  - $\mathcal{A}$ é chamada de grande coalizão
- Um função $c : 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$ com $c(\emptyset) = 0$
  - $c(S) \in \mathbb{R}$ é o custo gerado pela coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$

O jogo não leva em consideração estratégias ou ações

- Considera apenas o custo que uma coalizão tem

Jogos cooperativos com utilidades transferíveis

Em um jogo cooperativo (com utilidades transferíveis) temos:

- Um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores
  - $S \subseteq \mathcal{A}$ é chamada de uma coalizão
  - $\mathcal{A}$ é chamada de grande coalizão
- Um função $c : 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$ com $c(\emptyset) = 0$
  - $c(S) \in \mathbb{R}$ é o custo gerado pela coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$

O jogo não leva em consideração estratégias ou ações

- Considera apenas o custo que uma coalizão tem
- Não como esse custo é obtido pela coalizão

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$
  - satisfazendo $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$
  - satisfazendo $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$

O custo de uma coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$ é

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$
  - satisfazendo $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$

O custo de uma coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$ é

$$c(S) = \min_{\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}} \left\{ \sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i + \sum_{j \in S} \min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij} \right\}$$

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$
  - satisfazendo $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$

O custo de uma coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$ é

$$c(S) = \min_{\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}} \left\{ \sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i + \sum_{j \in S} \min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij} \right\}$$

Precisa resolver um problema NP-difícil para determinar $c(S)$

Jogo da Localização de Instalações

No Jogo da Localização de Instalações temos:

- um conjunto $\mathcal{F}$ de instalações,
- um custo de abertura f_i para todo $i \in \mathcal{F}$,
- um conjunto $\mathcal{A}$ de cidades,
- e distâncias d_{rs} para todo $r, s \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$
  - satisfazendo $d_{rs} \leq d_{rt} + d_{ts}$ para todo $t \in \mathcal{F} \cup \mathcal{A}$

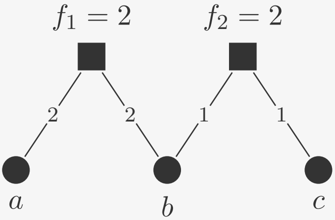
O custo de uma coalizão $S \subseteq \mathcal{A}$ é

$$c(S) = \min_{\mathcal{F}' \subseteq \mathcal{F}} \left\{ \sum_{i \in \mathcal{F}'} f_i + \sum_{j \in S} \min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij} \right\}$$

Precisa resolver um problema NP-difícil para determinar $c(S)$

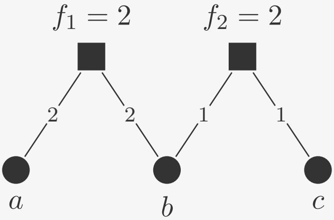
- E temos $2^{|\mathcal{A}|}$ possíveis coalizões...

Exemplo



Custos das coalizões:

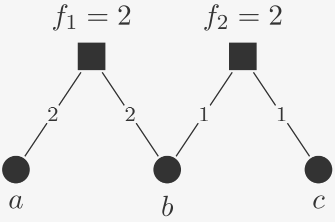
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$,

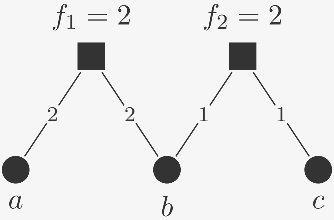
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$,

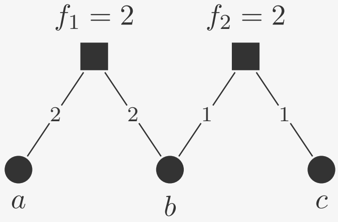
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$

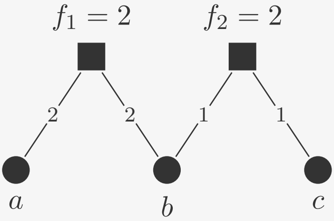
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$
- $c(\{a, b\}) = 6$,

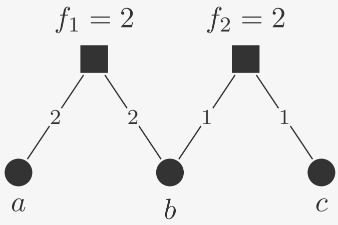
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$
- $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$,

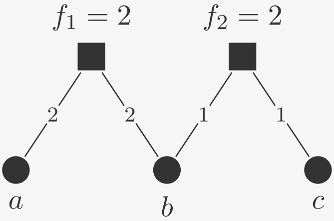
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$
- $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$

Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$
- $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$
- $c(\{a, b, c\}) = 8$

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j = c(\mathcal{A})$

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j = c(\mathcal{A})$
  - a soma dos preços é igual ao custo da grande coalizão

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j = c(\mathcal{A})$
  - a soma dos preços é igual ao custo da grande coalizão
  - a alocação de custos é orçamento-balanceada

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j = c(\mathcal{A})$
  - a soma dos preços é igual ao custo da grande coalizão
  - a alocação de custos é orçamento-balanceada
- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$

Núcleo

Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j = c(\mathcal{A})$
  - a soma dos preços é igual ao custo da grande coalizão
  - a alocação de custos é orçamento-balanceada
- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - não existe uma coalizão que deseja desviar

Núcleo

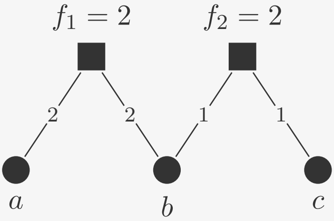
Queremos dividir o custo $c(\mathcal{A})$ entre os jogadores

- $\alpha \in \mathbb{R}^{|\mathcal{A}|}$ é uma alocação de custos
  - α_j é o preço a ser pago pelo jogador $j \in \mathcal{A}$

Uma alocação de custos está no núcleo se:

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j = c(\mathcal{A})$
  - a soma dos preços é igual ao custo da grande coalizão
  - a alocação de custos é orçamento-balanceada
- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - não existe uma coalizão que deseja desviar
  - a alocação de custos satisfaz a propriedade do núcleo

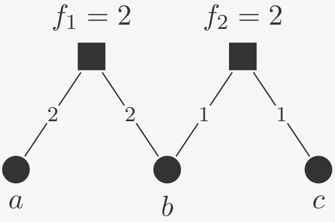
Exemplo



Custos das coalizões:

- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$
- $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$
- $c(\{a, b, c\}) = 8$

Exemplo

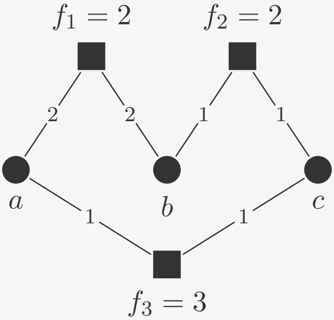


Custos das coalizões:

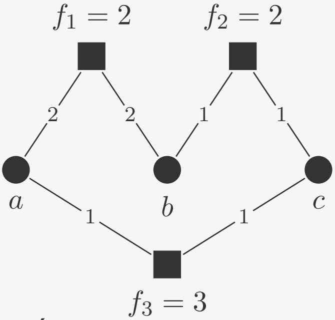
- $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$
- $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$
- $c(\{a, b, c\}) = 8$

A alocação de custos $\alpha_a = 4, \alpha_b = 2, \alpha_c = 2$ está no núcleo

Exemplo 2

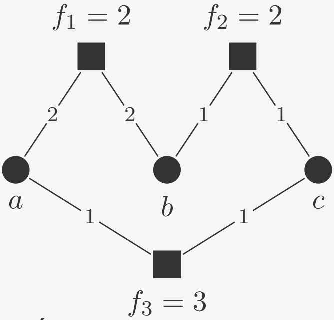


Exemplo 2



Para qualquer α no núcleo:

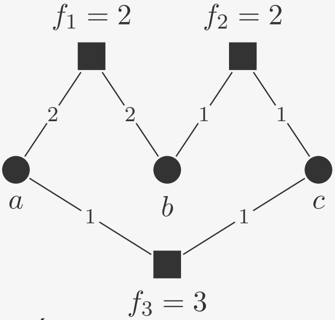
Exemplo 2



Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6$$

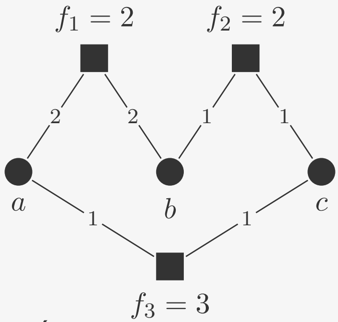
Exemplo 2



Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6 \qquad \alpha_b + \alpha_c \leq c(\{b, c\}) = 4$$

Exemplo 2

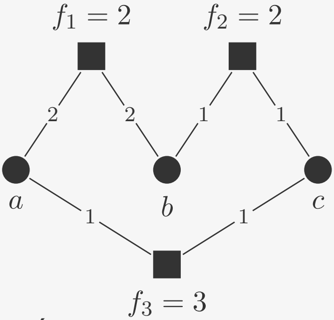


Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6 \qquad \alpha_b + \alpha_c \leq c(\{b, c\}) = 4$$

$$\alpha_a + \alpha_c \leq c(\{a, c\}) = 5$$

Exemplo 2



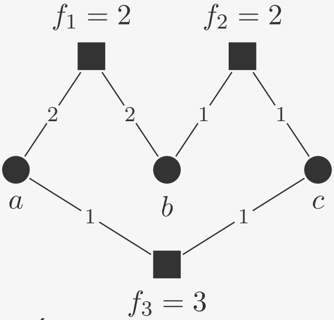
Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6 \qquad \alpha_b + \alpha_c \leq c(\{b, c\}) = 4$$

$$\alpha_a + \alpha_c \leq c(\{a, c\}) = 5$$

Ou seja, $\alpha_a + \alpha_b + \alpha_c \leq (6 + 4 + 5)/2$

Exemplo 2



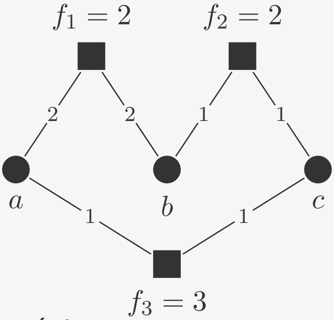
Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6 \qquad \alpha_b + \alpha_c \leq c(\{b, c\}) = 4$$

$$\alpha_a + \alpha_c \leq c(\{a, c\}) = 5$$

Ou seja, $\alpha_a + \alpha_b + \alpha_c \leq (6 + 4 + 5)/2 = 7.5$

Exemplo 2



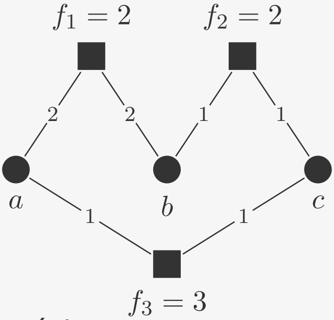
Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6 \qquad \alpha_b + \alpha_c \leq c(\{b, c\}) = 4$$

$$\alpha_a + \alpha_c \leq c(\{a, c\}) = 5$$

Ou seja, $\alpha_a + \alpha_b + \alpha_c \leq (6 + 4 + 5)/2 = 7.5 < c(\mathcal{A}) = 8$

Exemplo 2



Para qualquer α no núcleo:

$$\alpha_a + \alpha_b \leq c(\{a, b\}) = 6 \qquad \alpha_b + \alpha_c \leq c(\{b, c\}) = 4$$

$$\alpha_a + \alpha_c \leq c(\{a, c\}) = 5$$

Ou seja, $\alpha_a + \alpha_b + \alpha_c \leq (6 + 4 + 5)/2 = 7.5 < c(\mathcal{A}) = 8$

- O núcleo é vazio!

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67

Um vetor λ, onde $\lambda_S \geq 0$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ é uma coleção balanceada de pesos se, para todo $j \in \mathcal{A}$, $\sum_{S:j\in S} \lambda_S = 1$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67

Um vetor λ, onde $\lambda_S \geq 0$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ é uma coleção balanceada de pesos se, para todo $j \in \mathcal{A}$, $\sum_{S:j \in S} \lambda_S = 1$

Teorema: Um jogo cooperativo com utilidades transferíveis tem um núcleo não-vazio se e somente se, para toda coleção balanceada de pesos λ, temos que $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \geq c(\mathcal{A})$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67

Um vetor λ, onde $\lambda_S \geq 0$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ é uma coleção balanceada de pesos se, para todo $j \in \mathcal{A}$, $\sum_{S:j \in S} \lambda_S = 1$

Teorema: Um jogo cooperativo com utilidades transferíveis tem um núcleo não-vazio se e somente se, para toda coleção balanceada de pesos λ, temos que $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \geq c(\mathcal{A})$

Prova: O jogo tem um núcleo não-vazio se e somente se o seguinte programa linear tem valor $c(\mathcal{A})$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67

Um vetor λ, onde $\lambda_S \geq 0$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ é uma coleção balanceada de pesos se, para todo $j \in \mathcal{A}$, $\sum_{S:j \in S} \lambda_S = 1$

Teorema: Um jogo cooperativo com utilidades transferíveis tem um núcleo não-vazio se e somente se, para toda coleção balanceada de pesos λ, temos que $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \geq c(\mathcal{A})$

Prova: O jogo tem um núcleo não-vazio se e somente se o seguinte programa linear tem valor $c(\mathcal{A})$

$$
\begin{aligned}
\text{max} & \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \\
\text{tal que} & \quad \sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S), \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}
\end{aligned}
$$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67 - Prova

O dual do programa linear

$$\text{max} \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$$

$$\text{tal que} \quad \sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S), \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}$$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67 - Prova

O dual do programa linear

$$\max \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$$

$$\text{tal que} \quad \sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S), \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}$$

é

$$\min \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S)$$

$$\text{tal que} \quad \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A}$$

$$\lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}$$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67 - Prova

O dual do programa linear

$$\max \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$$

$$\text{tal que} \quad \sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S), \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}$$

é

$$\min \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S)$$

$$\text{tal que} \quad \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A}$$

$$\lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}$$

Como $\lambda_{\mathcal{A}} = 1$ e $\lambda_S = 0$ para todo $S \subsetneq \mathcal{A}$ é uma solução do dual de valor $c(\mathcal{A})$

O Teorema de Bondareva'63-Shapley'67 - Prova

O dual do programa linear

$$\begin{aligned} \text{max} & \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \\ \text{tal que} & \quad \sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S), \quad \forall S \subseteq \mathcal{A} \end{aligned}$$

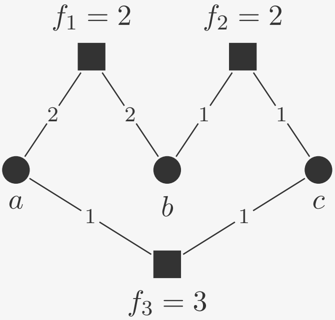
é

$$\begin{aligned} \text{min} & \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \\ \text{tal que} & \quad \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A} \\ & \quad \lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A} \end{aligned}$$

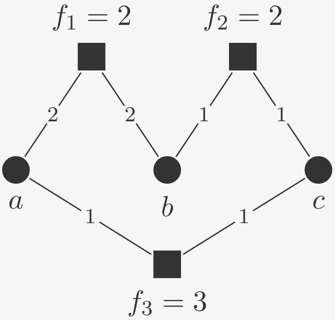
Como $\lambda_{\mathcal{A}} = 1$ e $\lambda_S = 0$ para todo $S \subsetneq \mathcal{A}$ é uma solução do dual de valor $c(\mathcal{A})$

- O valor do primal é igual a $c(\mathcal{A})$ se e somente, para todo λ dual viável, temos que $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \geq c(\mathcal{A})$

Exemplo 2

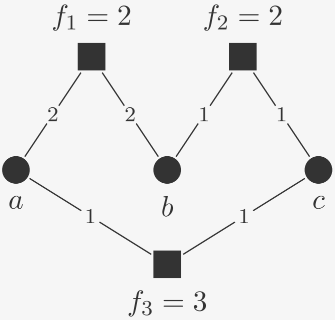


Exemplo 2



Considere:

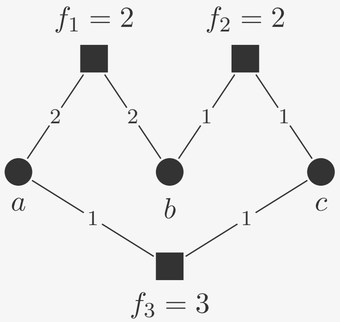
Exemplo 2



Considere:

- $\lambda_{\{a,b\}} = \lambda_{\{b,c\}} = \lambda_{\{a,c\}} = \frac{1}{2}$

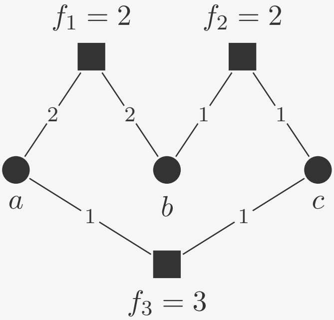
Exemplo 2



Considere:

- $\lambda_{\{a,b\}} = \lambda_{\{b,c\}} = \lambda_{\{a,c\}} = \frac{1}{2}$
- $\lambda_S = 0$ para as outras coalizões

Exemplo 2

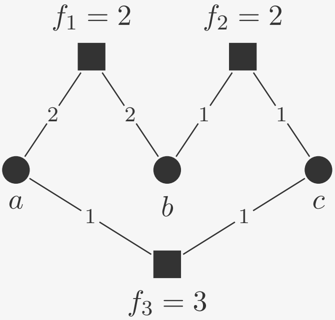


Considere:

- $\lambda_{\{a,b\}} = \lambda_{\{b,c\}} = \lambda_{\{a,c\}} = \frac{1}{2}$
- $\lambda_S = 0$ para as outras coalizões

Lembrando que $c(\{a,b\}) = 6, c(\{b,c\}) = 4$ e $c(\{a,c\}) = 5$

Exemplo 2



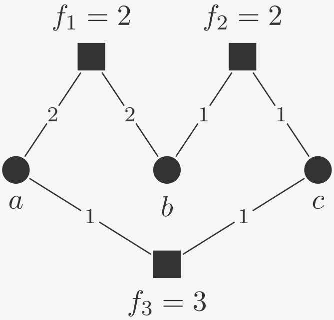
Considere:

- $\lambda_{\{a,b\}} = \lambda_{\{b,c\}} = \lambda_{\{a,c\}} = \frac{1}{2}$
- $\lambda_S = 0$ para as outras coalizões

Lembrando que $c(\{a, b\}) = 6, c(\{b, c\}) = 4$ e $c(\{a, c\}) = 5$

- λ é uma coleção balanceada de pesos e

Exemplo 2



Considere:

- $\lambda_{\{a,b\}} = \lambda_{\{b,c\}} = \lambda_{\{a,c\}} = \frac{1}{2}$
- $\lambda_S = 0$ para as outras coalizões

Lembrando que $c(\{a,b\}) = 6, c(\{b,c\}) = 4$ e $c(\{a,c\}) = 5$

- λ é uma coleção balanceada de pesos e
- $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) < c(\mathcal{A})$

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - a alocação de custos satisfaz a propriedade do núcleo

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - a alocação de custos satisfaz a propriedade do núcleo
- $\gamma c(\mathcal{A}) \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \leq c(\mathcal{A})$

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - a alocação de custos satisfaz a propriedade do núcleo
- $\gamma c(\mathcal{A}) \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \leq c(\mathcal{A})$
  - a alocação de custos é γ-orçamento-balanceada

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - a alocação de custos satisfaz a propriedade do núcleo
- $\gamma c(\mathcal{A}) \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \leq c(\mathcal{A})$
  - a alocação de custos é γ-orçamento-balanceada
  - o valor pago pelos jogadores paga apenas γ do custo total

γ-Núcleo

Dificuldades em relação ao núcleo:

- Ele pode ser vazio... O que fazer então?
- Calcular $c(S)$ pode ser NP-difícil
  - decidir se o núcleo é vazio fica intratável

Solução: relaxação do conceito de núcleo

Uma alocação de custos está no γ-núcleo se:

- $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$ para todo $S \subseteq \mathcal{A}$
  - a alocação de custos satisfaz a propriedade do núcleo
- $\gamma c(\mathcal{A}) \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \leq c(\mathcal{A})$
  - a alocação de custos é γ-orçamento-balanceada
  - o valor pago pelos jogadores paga apenas γ do custo total
    - alguém precisa subsidiar o restante...

O Teorema de Bondareva-Shapley para γ-núcleo

Estamos interessados no maior γ tal que o γ-núcleo é não-vazio

O Teorema de Bondareva-Shapley para γ-núcleo

Estamos interessados no maior γ tal que o γ-núcleo é não-vazio

Teorema: Um jogo cooperativo com utilidades transferíveis tem um γ-núcleo não-vazio sse, para toda coleção balanceada de pesos λ, temos que $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \geq \gamma c(\mathcal{A})$

O Teorema de Bondareva-Shapley para γ-núcleo

Estamos interessados no maior γ tal que o γ-núcleo é não-vazio

Teorema: Um jogo cooperativo com utilidades transferíveis tem um γ-núcleo não-vazio sse, para toda coleção balanceada de pesos λ, temos que $\sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \geq \gamma c(\mathcal{A})$

A prova é similar a anterior

Interlúdio - Gap de Integralidade

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$
\begin{aligned}
\text{min} \sum_{i=1}^{n} c_i x_i & \\
\text{tal que} \quad \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, & \quad \forall j \in \{1, \ldots, m\} \\
x_i \in \mathbb{Z}^+, & \quad \forall i \in \{1, \ldots, n\}
\end{aligned}
$$

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$
\begin{aligned}
\text{min} \sum_{i=1}^{n} c_i x_i & \\
\text{tal que} \quad \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, & \quad \forall j \in \{1, \ldots, m\} \\
x_i \in \mathbb{Z}^+, & \quad \forall i \in \{1, \ldots, n\}
\end{aligned}
$$

o gap de integralidade é a razão entre

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$
\begin{aligned}
\text{min} \sum_{i=1}^{n} c_i x_i & \\
\text{tal que} \quad \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, & \quad \forall j \in \{1, \ldots, m\} \\
x_i \in \mathbb{Z}^+, & \quad \forall i \in \{1, \ldots, n\}
\end{aligned}
$$

o gap de integralidade é a razão entre

- o valor de uma solução inteira ótima

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$\begin{aligned} \text{min} \sum_{i=1}^{n} c_i x_i & \\ \text{tal que} \quad \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, & \quad \forall j \in \{1, \dots, m\} \\ x_i \in \mathbb{Z}^+, & \quad \forall i \in \{1, \dots, n\} \end{aligned}$$

o gap de integralidade é a razão entre

- o valor de uma solução inteira ótima
- o valor de uma solução fracionária ótima

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$\begin{aligned} \text{min} \sum_{i=1}^{n} c_i x_i & \\ \text{tal que} \quad \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, & \quad \forall j \in \{1, \ldots, m\} \\ x_i \in \mathbb{Z}^+, & \quad \forall i \in \{1, \ldots, n\} \end{aligned}$$

o gap de integralidade é a razão entre

- o valor de uma solução inteira ótima
- o valor de uma solução fracionária ótima

Ex: Problema da Localização de Instalações

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$
\begin{aligned}
\text{min} \sum_{i=1}^{n} c_i x_i & \\
\text{tal que} \quad \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, & \quad \forall j \in \{1, \ldots, m\} \\
x_i \in \mathbb{Z}^+, & \quad \forall i \in \{1, \ldots, n\}
\end{aligned}
$$

o gap de integralidade é a razão entre

- o valor de uma solução inteira ótima
- o valor de uma solução fracionária ótima

Ex: Problema da Localização de Instalações

- O gap é no máximo $1{,}52$ (Mahdian et at.'06)

Interlúdio - Gap de Integralidade

Se tivermos um programa linear inteiro

$$\begin{aligned} \text{min} \quad & \sum_{i=1}^{n} c_i x_i \\ \text{tal que} \quad & \sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_i \leq b_j, \quad \forall j \in \{1, \dots, m\} \\ & x_i \in \mathbb{Z}^+, \quad \forall i \in \{1, \dots, n\} \end{aligned}$$

o gap de integralidade é a razão entre

- o valor de uma solução inteira ótima
- o valor de uma solução fracionária ótima

Ex: Problema da Localização de Instalações

- O gap é no máximo $1{,}52$ (Mahdian et at.'06)
- i.e., o valor de uma solução ótima inteira é no máximo $1{,}52$ do valor da solução ótima fracionária

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Se c é subaditiva, então o valor de uma solução ótima inteira do programa linear

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Se c é subaditiva, então o valor de uma solução ótima inteira do programa linear

$$\begin{aligned}
\text{min} \; & \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \\
\text{tal que} \quad & \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A} \\
& \lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A}
\end{aligned}$$

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Se c é subaditiva, então o valor de uma solução ótima inteira do programa linear

$$\begin{aligned} \text{min} \quad & \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \\ \text{tal que} \quad & \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A} \\ & \lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A} \end{aligned}$$

é precisamente $c(\mathcal{A})$

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Se c é subaditiva, então o valor de uma solução ótima inteira do programa linear

$$\begin{aligned} \text{min} \ & \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \\ \text{tal que} \ & \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A} \\ & \lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A} \end{aligned}$$

é precisamente $c(\mathcal{A})$

Nesse caso, o maior γ tal que o γ-núcleo é não-vazio é o inverso do gap de integralidade (Deng et al.'97)

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Se c é subaditiva, então o valor de uma solução ótima inteira do programa linear

$$\begin{aligned} \text{min} & \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \\ \text{tal que} \quad & \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A} \\ & \lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A} \end{aligned}$$

é precisamente $c(\mathcal{A})$

Nesse caso, o maior γ tal que o γ-núcleo é não-vazio é o inverso do gap de integralidade (Deng et al.'97)

- Alguns problemas têm uma formulação equivalente a essa

Custos subaditivos

Uma função $f : 2^U \to \mathbb{R}$ é subaditiva se

- para todo $S_1, S_2 \subseteq U$ disjuntos
- $f(S_1 \cup S_2) \leq f(S_1) + f(S_2)$
- Ex: o custo do jogo de localização de instalações

Se c é subaditiva, então o valor de uma solução ótima inteira do programa linear

$$\begin{aligned} \text{min} \quad & \sum_{S \subseteq \mathcal{A}} \lambda_S c(S) \\ \text{tal que} \quad & \sum_{S : j \in S} \lambda_S = 1, \quad \forall j \in \mathcal{A} \\ & \lambda_S \geq 0, \quad \forall S \subseteq \mathcal{A} \end{aligned}$$

é precisamente $c(\mathcal{A})$

Nesse caso, o maior γ tal que o γ-núcleo é não-vazio é o inverso do gap de integralidade (Deng et al.'97)

- Alguns problemas têm uma formulação equivalente a essa
- Porém de tamanho polinomial

Formulação para Localização de Instalações

Variáveis:

Formulação para Localização de Instalações

Variáveis:

- x_i indica se a instalação $i \in \mathcal{F}$ é aberta

Formulação para Localização de Instalações

Variáveis:

- x_i indica se a instalação $i \in \mathcal{F}$ é aberta
- y_{ij} indica se a cidade $j \in \mathcal{A}$ se conecta a instalação $i \in \mathcal{F}$

Formulação para Localização de Instalações

Variáveis:

- x_i indica se a instalação $i \in \mathcal{F}$ é aberta
- y_{ij} indica se a cidade $j \in \mathcal{A}$ se conecta a instalação $i \in \mathcal{F}$

$$
\begin{aligned}
\text{min } & \textstyle\sum_{i \in \mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i \in \mathcal{F}} \sum_{j \in \mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} \\
\text{tal que } & \textstyle\sum_{i \in \mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, && \forall j \in \mathcal{A} \\
& x_i \geq y_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& x_i \in \{0, 1\}, && \forall i \in \mathcal{F} \\
& y_{ij} \in \{0, 1\}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Formulação para Localização de Instalações

Variáveis:

- x_i indica se a instalação $i \in \mathcal{F}$ é aberta
- y_{ij} indica se a cidade $j \in \mathcal{A}$ se conecta a instalação $i \in \mathcal{F}$

$$
\begin{aligned}
\text{min } & \textstyle\sum_{i \in \mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i \in \mathcal{F}} \sum_{j \in \mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} \\
\text{tal que } & \textstyle\sum_{i \in \mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, & \forall j \in \mathcal{A} \\
& x_i \geq y_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& x_i \in \{0, 1\}, & \forall i \in \mathcal{F} \\
& y_{ij} \in \{0, 1\}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Relaxamos as restrições de integralidade de x e y

Formulação para Localização de Instalações

$$\begin{aligned}
\text{min } & \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i\in\mathcal{F}} \sum_{j\in\mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} \\
\text{tal que } & \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, \qquad \forall j \in \mathcal{A} \\
& x_i \geq y_{ij}, \quad \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& x_i \geq 0, \qquad \forall i \in \mathcal{F} \\
& y_{ij} \geq 0, \qquad \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}$$

Formulação para Localização de Instalações

$$
\begin{array}{lrl}
\text{min } \sum_{i \in \mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i \in \mathcal{F}} \sum_{j \in \mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} & & \\
\text{tal que} \quad \sum_{i \in \mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, & & \forall j \in \mathcal{A} \\
x_i \geq y_{ij}, & & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
x_i \geq 0, & & \forall i \in \mathcal{F} \\
y_{ij} \geq 0, & & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}
$$

O dual é

Formulação para Localização de Instalações

$$
\begin{aligned}
\text{min } & \textstyle\sum_{i \in \mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i \in \mathcal{F}} \sum_{j \in \mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} \\
\text{tal que } & \textstyle\sum_{i \in \mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, && \forall j \in \mathcal{A} \\
& x_i \geq y_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& x_i \geq 0, && \forall i \in \mathcal{F} \\
& y_{ij} \geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

O dual é

$$
\begin{aligned}
\text{max } & \textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \\
\text{tal que } & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, && \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Formulação para Localização de Instalações

$$
\begin{array}{rll}
\text{min } \sum_{i\in\mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i\in\mathcal{F}}\sum_{j\in\mathcal{A}} d_{ij}y_{ij} & & \\
\text{tal que } \quad \sum_{i\in\mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, & \forall j \in \mathcal{A} \\
x_i \geq y_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
x_i \geq 0, & \forall i \in \mathcal{F} \\
y_{ij} \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}
$$

O dual é

$$
\begin{array}{lrl}
\text{max } \sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j & & \\
\text{tal que} & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}
$$

Vamos mostrar que α satisfaz a propriedade do núcleo

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

Temos

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

Temos

$$\sum_{j \in R_t} \alpha_j$$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

Temos

$$\sum_{j \in R_t} \alpha_j \leq \sum_{j \in R_t} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j}$$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

Temos

$$\sum_{j \in R_t} \alpha_j \leq \sum_{j \in R_t} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j} \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j}$$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

Temos

$$\sum_{j \in R_t} \alpha_j \leq \sum_{j \in R_t} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j} \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j} \leq f_{i_t} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j}$$

α satisfaz a propriedade do núcleo

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Considere uma solução ótima com conjunto de cidades S
- Sejam $i_1, \ldots, i_k$ as instalações abertas
- Sejam $R_1, \ldots, R_k$ os conjuntos de clientes conectados a tais instalações

Como, para todo $t \in \{1, \ldots, k\}$

- $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} \leq f_{i_t}$ e
- para todo $j \in R_t$, $\beta_{i_t j} \geq \alpha_j - d_{i_t j}$

Temos

$$\sum_{j \in R_t} \alpha_j \leq \sum_{j \in R_t} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j} \leq \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{i_t j} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j} \leq f_{i_t} + \sum_{j \in R_t} d_{i_t j}$$

Somando sobre t, temos que $\sum_{j \in S} \alpha_j \leq c(S)$

Calculando uma alocação de custos

Usando o dual da formulação do Problema da Localização de Instalações

Calculando uma alocação de custos

Usando o dual da formulação do Problema da Localização de Instalações

$$
\begin{aligned}
\text{max } & \textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j & & \\
\text{tal que } & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, & & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, & & \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, & & \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, & & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Calculando uma alocação de custos

Usando o dual da formulação do Problema da Localização de Instalações

$$
\begin{aligned}
\text{max} \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j & & \\
\text{tal que} \qquad\qquad \beta_{ij} &\geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
\textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} &\leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
\alpha_j &\geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
\beta_{ij} &\geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

podemos calcular uma alocação de custos para o Jogo da Localização de Instalações

Calculando uma alocação de custos

Usando o dual da formulação do Problema da Localização de Instalações

$$
\begin{aligned}
\text{max } & \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j \\
\text{tal que } & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, && \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

podemos calcular uma alocação de custos para o Jogo da Localização de Instalações

- que está no $(1/1{,}52)$-núcleo ($1/1{,}52 \approx 0{,}657$)

Calculando uma alocação de custos

Usando o dual da formulação do Problema da Localização de Instalações

$$
\begin{array}{lrll}
\text{max } \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j & & & \\
\text{tal que} & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}
$$

podemos calcular uma alocação de custos para o Jogo da Localização de Instalações

- que está no $(1/1{,}52)$-núcleo ($1/1{,}52 \approx 0{,}657$)
- em tempo polinomial

Calculando uma alocação de custos

Usando o dual da formulação do Problema da Localização de Instalações

$$
\begin{aligned}
\text{max} \ & \textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j \\
\text{tal que} \ & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, && \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

podemos calcular uma alocação de custos para o Jogo da Localização de Instalações

- que está no $(1/1{,}52)$-núcleo ($1/1{,}52 \approx 0{,}657$)
- em tempo polinomial
  - mesmo sem saber explicitamente os valores de $c(S)$

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
    - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

- Dá valor v_i para ser servido

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

- Dá valor v_i para ser servido
- Dá um lance b_i para ser servido

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

- Dá valor v_i para ser servido
- Dá um lance b_i para ser servido
- Tem utilidade (lucro):

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

- Dá valor v_i para ser servido
- Dá um lance b_i para ser servido
- Tem utilidade (lucro):
  - $v_i - p_i$ se i é servido

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

- Dá valor v_i para ser servido
- Dá um lance b_i para ser servido
- Tem utilidade (lucro):
  - $v_i - p_i$ se i é servido
  - $-p_i$ se i não é servido

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um provedor irá fornecer serviço para os clientes

- Ex: instalar instalações e conectar as cidades
- Atender um conjunto S de clientes tem um custo $c(S)$
- Para isso, realiza um leilão
  - Escolhe o conjunto Q de clientes servidos
  - Escolhe um preço p_i para cada cliente i

O cliente:

- Dá valor v_i para ser servido
- Dá um lance b_i para ser servido
- Tem utilidade (lucro):
  - $v_i - p_i$ se i é servido
  - $-p_i$ se i não é servido
  - i.e., $v_i q_i - p_i$, onde $q_i \in \{0, 1\}$ indica se $i \in Q$

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):
  - $p_i = 0$ se i não é servido

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):
  - $p_i = 0$ se i não é servido
  - $p_i \leq b_i$ para $i \in Q$

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):
  - $p_i = 0$ se i não é servido
  - $p_i \leq b_i$ para $i \in Q$
- Soberania do consumidor: para todo $i \in \mathcal{A}$, existe um lance b_i^* que faz com que i seja servido

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):
  - $p_i = 0$ se i não é servido
  - $p_i \leq b_i$ para $i \in Q$
- Soberania do consumidor: para todo $i \in \mathcal{A}$, existe um lance b_i^* que faz com que i seja servido
  - independentemente dos outros jogadores

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):
  - $p_i = 0$ se i não é servido
  - $p_i \leq b_i$ para $i \in Q$
- Soberania do consumidor: para todo $i \in \mathcal{A}$, existe um lance b_i^* que faz com que i seja servido
  - independentemente dos outros jogadores

Faremos um mecanismo com essas três propredades

Mecanismo de compartilhamento de custos

Um mecanismo de compartilhamento de custos é uma função que dados o vetor b de lances define

- o conjunto $Q \subseteq \mathcal{A}$ de clientes servidos
- o vetor de pagamentos $p \in \mathbb{R}^n$

Consideramos as seguintes restrições para o mecanismo:

- Sem transferências positivas: $p_i \geq 0$ para todo $i \in \mathcal{A}$
- Participação voluntária (ou racionalidade individual):
  - $p_i = 0$ se i não é servido
  - $p_i \leq b_i$ para $i \in Q$
- Soberania do consumidor: para todo $i \in \mathcal{A}$, existe um lance b_i^* que faz com que i seja servido
  - independentemente dos outros jogadores

Faremos um mecanismo com essas três propredades

- E outras propriedades interessantes...

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$
- $\xi(i, S)$ diz quanto o jogador i deve pagar na coalizão S

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$
- $\xi(i, S)$ diz quanto o jogador i deve pagar na coalizão S
- tal que, para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ e todo $i \notin S$, $\xi(i, S) = 0$

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$
- $\xi(i, S)$ diz quanto o jogador i deve pagar na coalizão S
- tal que, para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ e todo $i \notin S$, $\xi(i, S) = 0$

Um esquema de compartilhamento de custos é γ-orçamento balanceado se, para todo, $S \subseteq \mathcal{A}$, $\gamma c(S) \leq \sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$
- $\xi(i, S)$ diz quanto o jogador i deve pagar na coalizão S
- tal que, para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ e todo $i \notin S$, $\xi(i, S) = 0$

Um esquema de compartilhamento de custos é γ-orçamento balanceado se, para todo, $S \subseteq \mathcal{A}$, $\gamma c(S) \leq \sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Um esquema de compartilhamento de custos é monotônico cruzado se, para todo $S, T \subseteq \mathcal{A}$ e $i \in S$, $\xi(i, S) \geq \xi(i, S \cup T)$

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$
- $\xi(i, S)$ diz quanto o jogador i deve pagar na coalizão S
- tal que, para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ e todo $i \notin S$, $\xi(i, S) = 0$

Um esquema de compartilhamento de custos é γ-orçamento balanceado se, para todo, $S \subseteq \mathcal{A}$, $\gamma c(S) \leq \sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Um esquema de compartilhamento de custos é monotônico cruzado se, para todo $S, T \subseteq \mathcal{A}$ e $i \in S$, $\xi(i, S) \geq \xi(i, S \cup T)$

- Se o conjunto de jogadores servidos aumenta

Esquema de compartilhamento de custos

Um esquema de compartilhamento de custos

- define como compartilhar o custo entre cada coalizão S
- de forma que quem não está na coalizão não paga
- é uma função $\xi : \mathcal{A} \times 2^{\mathcal{A}} \to \mathbb{R}$
- $\xi(i, S)$ diz quanto o jogador i deve pagar na coalizão S
- tal que, para todo $S \subseteq \mathcal{A}$ e todo $i \notin S$, $\xi(i, S) = 0$

Um esquema de compartilhamento de custos é γ-orçamento balanceado se, para todo, $S \subseteq \mathcal{A}$, $\gamma c(S) \leq \sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Um esquema de compartilhamento de custos é monotônico cruzado se, para todo $S, T \subseteq \mathcal{A}$ e $i \in S$, $\xi(i, S) \geq \xi(i, S \cup T)$

- Se o conjunto de jogadores servidos aumenta
- o preço pago por i não aumenta

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova:

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova: Como ξ é γ-orçamento balanceado, $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ também é

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova: Como ξ é γ-orçamento balanceado, $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ também é

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova: Como ξ é γ-orçamento balanceado, $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ também é

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Por monotonicidade, $\xi(i, \mathcal{A}) \leq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova: Como ξ é γ-orçamento balanceado, $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ também é

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Por monotonicidade, $\xi(i, \mathcal{A}) \leq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$
- Por ser γ-orçamento balanceado, $\sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova: Como ξ é γ-orçamento balanceado, $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ também é

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Por monotonicidade, $\xi(i, \mathcal{A}) \leq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$
- Por ser γ-orçamento balanceado, $\sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Portanto, $\sum_{i \in S} \xi(i, \mathcal{A}) \leq \sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Monotonicidade cruzada

Proposição: Seja ξ um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ está no γ-núcleo do jogo.

Prova: Como ξ é γ-orçamento balanceado, $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ também é

Seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Por monotonicidade, $\xi(i, \mathcal{A}) \leq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$
- Por ser γ-orçamento balanceado, $\sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

Portanto, $\sum_{i \in S} \xi(i, \mathcal{A}) \leq \sum_{i \in S} \xi(i, S) \leq c(S)$

- $\xi(\cdot, \mathcal{A})$ satisfaz a propriedade do núcleo

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ (Moulin'99)

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ (Moulin'99)

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$

$S \leftarrow \mathcal{A}$
repita
    $S \leftarrow \{i \in S : b_i \geq \xi(i, S)\}$
até que $b_i \geq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$
retorne $Q = S$ e $p_i = \xi(i, S)$ para todo $i \in S$

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ (Moulin'99)

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$

$S \leftarrow \mathcal{A}$
repita
    $S \leftarrow \{i \in S : b_i \geq \xi(i, S)\}$
até que $b_i \geq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$
retorne $Q = S$ e $p_i = \xi(i, S)$ para todo $i \in S$

Note que se ξ é γ-orçamento balanceado então $\mathcal{M}_\xi$ também é

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ (Moulin'99)

Mecanismo $\mathcal{M}_\xi$

$S \leftarrow \mathcal{A}$
repita
    $S \leftarrow \{i \in S : b_i \geq \xi(i, S)\}$
até que $b_i \geq \xi(i, S)$ para todo $i \in S$
retorne $Q = S$ e $p_i = \xi(i, S)$ para todo $i \in S$

Note que se ξ é γ-orçamento balanceado então $\mathcal{M}_\xi$ também é

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Mecanismo

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Mecanismo

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Lema

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Lema

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova:

Lema

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Suponha que existem conjuntos maximais S_1 e S_2 que satisfazem a propriedade

Lema

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Suponha que existem conjuntos maximais S_1 e S_2 que satisfazem a propriedade

- $b_i \geq \xi(i, S_1) \geq \xi(i, S_1 \cup S_2)$ para todo $i \in S_1$

Lema

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Suponha que existem conjuntos maximais S_1 e S_2 que satisfazem a propriedade

- $b_i \geq \xi(i, S_1) \geq \xi(i, S_1 \cup S_2)$ para todo $i \in S_1$
- $b_i \geq \xi(i, S_2) \geq \xi(i, S_1 \cup S_2)$ para todo $i \in S_2$

Lema

Lema: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então existe um único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Suponha que existem conjuntos maximais S_1 e S_2 que satisfazem a propriedade

- $b_i \geq \xi(i, S_1) \geq \xi(i, S_1 \cup S_2)$ para todo $i \in S_1$
- $b_i \geq \xi(i, S_2) \geq \xi(i, S_1 \cup S_2)$ para todo $i \in S_2$

Portanto, $S_1 \cup S_2$ também satisfaz a propriedade e obtemos uma contradição.

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova:

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

- Considere a primeira vez que algum $i \in S^*$ é eliminado

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

- Considere a primeira vez que algum $i \in S^*$ é eliminado
- Digamos que ele foi eliminado de S

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

- Considere a primeira vez que algum $i \in S^*$ é eliminado
- Digamos que ele foi eliminado de S
- Então $b_i < \xi(i, S)$

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

- Considere a primeira vez que algum $i \in S^*$ é eliminado
- Digamos que ele foi eliminado de S
- Então $b_i < \xi(i, S)$
- Mas, $S^* \subseteq S$ (foi a primeira eliminação)

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

- Considere a primeira vez que algum $i \in S^*$ é eliminado
- Digamos que ele foi eliminado de S
- Então $b_i < \xi(i, S)$
- Mas, $S^* \subseteq S$ (foi a primeira eliminação)
- Concluímos que $b_i < \xi(i, S) \leq \xi(i, S^*)$

Proposição

Proposição: Se ξ é um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado γ-orçamento balanceado. Então o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ devolve o único conjunto maximal $S \subseteq \mathcal{A}$ tal que, para todo $i \in S$, $b_i \geq \xi(i, S)$.

Prova: Seja S^* o único conjunto maximal satisfazendo $b_i \geq \xi(i, S^*)$ para todo $i \in S^*$.

Mostraremos, por contradição, que $\mathcal{M}_\xi$ nunca elimina $i \in S^*$

- Considere a primeira vez que algum $i \in S^*$ é eliminado
- Digamos que ele foi eliminado de S
- Então $b_i < \xi(i, S)$
- Mas, $S^* \subseteq S$ (foi a primeira eliminação)
- Concluímos que $b_i < \xi(i, S) \leq \xi(i, S^*)$
  - obtemos uma contradição com a definição de S^*

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v
- Seja (Q', p') o resultado de $\mathcal{M}$ para b

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v
- Seja (Q', p') o resultado de $\mathcal{M}$ para b

Se o mecanismo é à prova de estratégia de grupos, temos que

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v
- Seja (Q', p') o resultado de $\mathcal{M}$ para b

Se o mecanismo é à prova de estratégia de grupos, temos que

- Se $v_i q_i' - p_i' \geq v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v
- Seja (Q', p') o resultado de $\mathcal{M}$ para b

Se o mecanismo é à prova de estratégia de grupos, temos que

- Se $v_i q_i' - p_i' \geq v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$
  - então $v_i q_i' - p_i' = v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v
- Seja (Q', p') o resultado de $\mathcal{M}$ para b

Se o mecanismo é à prova de estratégia de grupos, temos que

- Se $v_i q'_i - p'_i \geq v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$
  - então $v_i q'_i - p'_i = v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$
- Analogamente, se existe $i \in S$ tal que $v_i q'_i - p'_i > v_i q_i - p_i$

Mecanismo à prova de estratégia de grupo

Um mecanismo $\mathcal{M}$ é à prova de estratégia de grupo se,

- quando qualquer coalizão S mente e $i \in S$ melhora
- então existe $j \in S$ que piora

Formalmente, seja $S \subseteq \mathcal{A}$

- Sejam v e b dois vetores de lances
  - v é quando todos falam a verdade e b é quando S mente
  - $b_i = v_i$ se $i \notin S$
- Seja (Q, p) o resultado de $\mathcal{M}$ para v
- Seja (Q', p') o resultado de $\mathcal{M}$ para b

Se o mecanismo é à prova de estratégia de grupos, temos que

- Se $v_i q'_i - p'_i \geq v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$
  - então $v_i q'_i - p'_i = v_i q_i - p_i$ para todo $i \in S$
- Analogamente, se existe $i \in S$ tal que $v_i q'_i - p'_i > v_i q_i - p_i$
  - então existe $j \in S$ tal que $v_i q'_i - p'_i < v_i q_i - p_i$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova:

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

- reduza os lances de $i \in T^+$ de b_i para v_i um-a-um

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

- reduza os lances de $i \in T^+$ de b_i para v_i um-a-um
  - até que o resultado (Q', p') do leilão mude para (Q'', p'')

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

- reduza os lances de $i \in T^+$ de b_i para v_i um-a-um
  - até que o resultado (Q', p') do leilão mude para (Q'', p'')
- note que $i \in Q'$, pois caso contrário o resultado não muda

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

- reduza os lances de $i \in T^+$ de b_i para v_i um-a-um
  - até que o resultado (Q', p') do leilão mude para (Q'', p'')
- note que $i \in Q'$, pois caso contrário o resultado não muda
- e $i \notin Q''$, caso contrário, $p_i' = p_i''$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

- reduza os lances de $i \in T^+$ de b_i para v_i um-a-um
  - até que o resultado (Q', p') do leilão mude para (Q'', p'')
- note que $i \in Q'$, pois caso contrário o resultado não muda
- e $i \notin Q''$, caso contrário, $p'_i = p''_i$
- portanto $\xi(i, Q') > v_i$ (c.c. $i \in Q''$ pela Proposição)

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

Primeiro, vamos mostrar que, s.p.g., $T^+ = \emptyset$

- reduza os lances de $i \in T^+$ de b_i para v_i um-a-um
  - até que o resultado (Q', p') do leilão mude para (Q'', p'')
- note que $i \in Q'$, pois caso contrário o resultado não muda
- e $i \notin Q''$, caso contrário, $p'_i = p''_i$
- portanto $\xi(i, Q') > v_i$ (c.c. $i \in Q''$ pela Proposição)
  - então $v_i q'_i - p'_i = v_i - \xi(i, Q') < 0$ e i não se beneficia

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova:

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v
- (Q', p') resultado para b

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v
- (Q', p') resultado para b
- Como s.p.g. $T^+ = \emptyset$, temos que $Q' \subseteq Q$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v
- (Q', p') resultado para b
- Como s.p.g. $T^+ = \emptyset$, temos que $Q' \subseteq Q$
  - $\mathcal{M}_\varepsilon$ devolve Q único maximal tal que $b_i \geq \xi(i, Q)$

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v
- (Q', p') resultado para b
- Como s.p.g. $T^+ = \emptyset$, temos que $Q' \subseteq Q$
  - $\mathcal{M}_\varepsilon$ devolve Q único maximal tal que $b_i \geq \xi(i, Q)$

v_i é uma resposta ótima para $i \in T^-$?

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v
- (Q', p') resultado para b
- Como s.p.g. $T^+ = \emptyset$, temos que $Q' \subseteq Q$
  - $\mathcal{M}_\varepsilon$ devolve Q único maximal tal que $b_i \geq \xi(i, Q)$

v_i é uma resposta ótima para $i \in T^-$?

- Se $i \in Q'$, então reportar v_i não aumenta o preço a ser pago, já que ξ é monotônico cruzado.

$\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Teorema: $\mathcal{M}_\xi$ é à prova de estratégia de grupo

Prova: Suponha que existe uma coalizão T que se beneficia ao mentir

- T^+ são os que dão lances maiores do que v_i e
- $T^- = T \setminus T^+$
- (Q, p) resultado para v
- (Q', p') resultado para b
- Como s.p.g. $T^+ = \emptyset$, temos que $Q' \subseteq Q$
  - $\mathcal{M}_\varepsilon$ devolve Q único maximal tal que $b_i \geq \xi(i, Q)$

v_i é uma resposta ótima para $i \in T^-$?

- Se $i \in Q'$, então reportar v_i não aumenta o preço a ser pago, já que ξ é monotônico cruzado.
- Se $i \notin Q'$, sua utilidade é zero e reportar v_i não pode piorar a utilidade de i

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado
- γ-orçamento balanceado

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado
- γ-orçamento balanceado

Então, o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ é

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado
- γ-orçamento balanceado

Então, o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ é

- γ-orçamento balanceado

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado
- γ-orçamento balanceado

Então, o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ é

- γ-orçamento balanceado
- à prova de estratégia de grupos

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado
- γ-orçamento balanceado

Então, o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ é

- γ-orçamento balanceado
- à prova de estratégia de grupos

Basta então encontrar um esquema de compartilhamento de custos ξ com tais propriedades

Compartilhamento de custos e mecanismo

Se tivermos um esquema de compartilhamento de custos ξ

- monotônico cruzado
- γ-orçamento balanceado

Então, o mecanismo $\mathcal{M}_\xi$ é

- γ-orçamento balanceado
- à prova de estratégia de grupos

Basta então encontrar um esquema de compartilhamento de custos ξ com tais propriedades

- com o melhor γ que conseguirmos

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Vamos usar um algoritmo primal-dual para esse jogo

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Vamos usar um algoritmo primal-dual para esse jogo

- dado $S \subseteq \mathcal{A}$

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Vamos usar um algoritmo primal-dual para esse jogo

- dado $S \subseteq \mathcal{A}$
- encontrar uma solução viável (primal) para S

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Vamos usar um algoritmo primal-dual para esse jogo

- dado $S \subseteq \mathcal{A}$
- encontrar uma solução viável (primal) para S
- e uma alocação de custos (dual) para S

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Vamos usar um algoritmo primal-dual para esse jogo

- dado $S \subseteq \mathcal{A}$
- encontrar uma solução viável (primal) para S
- e uma alocação de custos (dual) para S

Faremos também um pós-processamento para abrir menos instalações

Voltando a Localização de Instalações

Vamos ver como obter um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Vamos usar um algoritmo primal-dual para esse jogo

- dado $S \subseteq \mathcal{A}$
- encontrar uma solução viável (primal) para S
- e uma alocação de custos (dual) para S

Faremos também um pós-processamento para abrir menos instalações

- Assim, o custo pago será $1/3$ do valor da solução

Relação entre Primal e Dual

Primal: min $\sum_{i\in\mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i\in\mathcal{F}} \sum_{j\in\mathcal{A}} d_{ij} y_{ij}$

tal que

$$\begin{aligned}
\textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} y_{ij} &\geq 1, && \forall j \in \mathcal{A}\\
x_i &\geq y_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}\\
x_i &\in \{0,1\}, && \forall i \in \mathcal{F}\\
y_{ij} &\in \{0,1\}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}$$

Dual: max $\sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j$

tal que

$$\begin{aligned}
\beta_{ij} &\geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}\\
\textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} &\leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F}\\
\alpha_j &\geq 0, && \forall j \in \mathcal{A}\\
\beta_{ij} &\geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}$$

Relação entre Primal e Dual

Primal: $$\begin{aligned} \text{min } & \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i\in\mathcal{F}} \sum_{j\in\mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} \\ \text{tal que } & \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, && \forall j \in \mathcal{A} \\ & x_i \geq y_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\ & x_i \in \{0,1\}, && \forall i \in \mathcal{F} \\ & y_{ij} \in \{0,1\}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \end{aligned}$$

Dual: $$\begin{aligned} \text{max } & \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j \\ \text{tal que } & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\ & \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F} \\ & \alpha_j \geq 0, && \forall j \in \mathcal{A} \\ & \beta_{ij} \geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \end{aligned}$$

Folgas complementares:

Relação entre Primal e Dual

Primal:

$$\begin{aligned} \text{min} & \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i\in\mathcal{F}} \sum_{j\in\mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} & \\ \text{tal que} & \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, & \forall j \in \mathcal{A} \\ & x_i \geq y_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\ & x_i \in \{0,1\}, & \forall i \in \mathcal{F} \\ & y_{ij} \in \{0,1\}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \end{aligned}$$

Dual:

$$\begin{aligned} \text{max} & \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j & \\ \text{tal que} & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\ & \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\ & \alpha_j \geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\ & \beta_{ij} \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \end{aligned}$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$

Relação entre Primal e Dual

Primal:

$$
\begin{aligned}
&\text{min} \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} f_i x_i + \sum_{i\in\mathcal{F}} \sum_{j\in\mathcal{A}} d_{ij} y_{ij} \\
&\text{tal que} \quad \textstyle\sum_{i\in\mathcal{F}} y_{ij} \geq 1, && \forall j \in \mathcal{A} \\
&\qquad\qquad x_i \geq y_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
&\qquad\qquad x_i \in \{0,1\}, && \forall i \in \mathcal{F} \\
&\qquad\qquad y_{ij} \in \{0,1\}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Dual:

$$
\begin{aligned}
&\text{max} \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \alpha_j \\
&\text{tal que} \quad \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
&\qquad\qquad \textstyle\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F} \\
&\qquad\qquad \alpha_j \geq 0, && \forall j \in \mathcal{A} \\
&\qquad\qquad \beta_{ij} \geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j\in\mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Relação entre Primal e Dual

Dual: max $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$

tal que

$$
\begin{aligned}
\beta_{ij} &\geq \alpha_j - d_{ij}, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
\textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} &\leq f_i, && \forall i \in \mathcal{F} \\
\alpha_j &\geq 0, && \forall j \in \mathcal{A} \\
\beta_{ij} &\geq 0, && \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Folgas complementares:

Relação entre Primal e Dual

Dual: $\max \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$

tal que

$$
\begin{aligned}
\beta_{ij} &\geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
\textstyle\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} &\leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
\alpha_j &\geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
\beta_{ij} &\geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$

Relação entre Primal e Dual

Dual:

$$
\begin{array}{lrl}
\max \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j & & \\
\text{tal que} & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}
$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Relação entre Primal e Dual

Dual: max $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$

tal que

$$
\begin{aligned}
\beta_{ij} &\geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} &\leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
\alpha_j &\geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
\beta_{ij} &\geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{aligned}
$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

S.p.g., $\beta_{ij} = \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\}$

Relação entre Primal e Dual

Dual: max $\sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$

$$
\begin{array}{lrll}
\text{tal que} & \beta_{ij} & \geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} & \leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j & \geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} & \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}
$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

S.p.g., $\beta_{ij} = \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\}$

- α_j é quanto o jogador j paga no total

Relação entre Primal e Dual

Dual: $\max \sum_{j \in \mathcal{A}} \alpha_j$

$$\begin{array}{lrl}
\text{tal que} & \beta_{ij} \geq \alpha_j - d_{ij}, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F} \\
& \sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} \leq f_i, & \forall i \in \mathcal{F} \\
& \alpha_j \geq 0, & \forall j \in \mathcal{A} \\
& \beta_{ij} \geq 0, & \forall i \in \mathcal{A}, \forall j \in \mathcal{F}
\end{array}$$

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

S.p.g., $\beta_{ij} = \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\}$

- α_j é quanto o jogador j paga no total
- β_{ij} é quanto ele paga para ajudar a abrir a instalação i

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i
   - ou $\alpha_j = d_{ij}$ e i já está aberta

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i
   - ou $\alpha_j = d_{ij}$ e i já está aberta
     - conectamos j a i

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i
   - ou $\alpha_j = d_{ij}$ e i já está aberta
     - conectamos j a i
3. Se houver jogadores não conectados volte para 2

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i
   - ou $\alpha_j = d_{ij}$ e i já está aberta
     - conectamos j a i
3. Se houver jogadores não conectados volte para 2

O algoritmo tem também custos fantasmas α'_j

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i
   - ou $\alpha_j = d_{ij}$ e i já está aberta
     - conectamos j a i
3. Se houver jogadores não conectados volte para 2

O algoritmo tem também custos fantasmas α'_j

- ajudarão a pagar por instalações

Ideia do Algoritmo

Folgas complementares:

- Quando $x_i > 0$, temos que $\sum_{j \in \mathcal{A}} \beta_{ij} = f_i$
- Quando $y_{ij} > 0$, temos que $\beta_{ij} = \alpha_j - d_{ij}$

Ideia do algoritmo:

1. $\alpha_j = 0$ para todos os jogadores
2. Aumentamos os α_j dos jogadores não conectados na mesma velocidade até que
   - ou $\sum_{j \in \mathcal{A}} \max\{0, \alpha_j - d_{ij}\} = f_i$
     - abrimos i e conectamos todos os que contribuíram para i
   - ou $\alpha_j = d_{ij}$ e i já está aberta
     - conectamos j a i
3. Se houver jogadores não conectados volte para 2

O algoritmo tem também custos fantasmas α'_j

- ajudarão a pagar por instalações
- sem que o jogador tenha que pagar de fato

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
  Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
    ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
      abra a instalação i
      adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
    ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
      adicione j a F

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
  Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
    ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
      abra a instalação i
      adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
    ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
      adicione j a F

Pós-processamento:

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
    Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
        ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
            abra a instalação i
            adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
        ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
            adicione j a F

Pós-processamento:

- Seja t_i o "tempo" no qual a instalação i é aberta

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
  Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
    ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
      abra a instalação i
      adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
    ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
      adicione j a F

Pós-processamento:

- Seja t_i o "tempo" no qual a instalação i é aberta
- Percorra as instalações abertas na ordem crescente de t_i

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
  Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
    ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
      abra a instalação i
      adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
    ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
      adicione j a F

Pós-processamento:

- Seja t_i o "tempo" no qual a instalação i é aberta
- Percorra as instalações abertas na ordem crescente de t_i
  - se existir instalação aberta com distância $\leq 2t_i$ antes na ordenação fechamos i, senão mantemos i aberta

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
    Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
        ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
            abra a instalação i
            adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
        ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
            adicione j a F

Pós-processamento:

- Seja t_i o "tempo" no qual a instalação i é aberta
- Percorra as instalações abertas na ordem crescente de t_i
  - se existir instalação aberta com distância $\leq 2t_i$ antes na ordenação fechamos i, senão mantemos i aberta

Seja $\mathcal{F}'$ as instalações que continuaram abertas

Algoritmo (Pál e Tardos'03)

FLCostShare(S)

$\alpha_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$\alpha'_j \leftarrow 0$ para todo $j \in S$
$F \leftarrow \emptyset$
enquanto $S \setminus F \neq \emptyset$
  Aumente α_j para $j \in S \setminus F$ e α'_j para $j \in S$ igualmente até que
    ou para uma instalação não aberta i, $\sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = f_i$
      abra a instalação i
      adicione todo jogador j com contribuição positiva para i em F
    ou para uma instalação aberta e um jogador j, $\alpha_j = d_{ij}$
      adicione j a F

Pós-processamento:

- Seja t_i o "tempo" no qual a instalação i é aberta
- Percorra as instalações abertas na ordem crescente de t_i
  - se existir instalação aberta com distância $\leq 2t_i$ antes na ordenação fechamos i, senão mantemos i aberta

Seja $\mathcal{F}'$ as instalações que continuaram abertas

- Conecte $j \in S$ na instalação de $\mathcal{F}'$ mais próxima de j

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\,\mathsf{max}\{t_i, t_{i'}\}$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\,\textsf{max}\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\,\mathsf{max}\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\,\mathsf{max}\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\mathsf{min}_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\,\mathsf{max}\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\mathsf{min}_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$
- ou seja, α é $1/3$-orçamento balanceado

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$
- ou seja, α é $1/3$-orçamento balanceado

A primeira parte é simples:

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$
- ou seja, α é $1/3$-orçamento balanceado

A primeira parte é simples:

- seja $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ e i a instalação que congelou j

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\,\mathsf{max}\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\mathsf{min}_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$
- ou seja, α é $1/3$-orçamento balanceado

A primeira parte é simples:

- seja $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ e i a instalação que congelou j
  - $d_{ij} \leq \alpha_j$ e $t_i \leq \alpha_j$

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$
- ou seja, α é $1/3$-orçamento balanceado

A primeira parte é simples:

- seja $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ e i a instalação que congelou j
  - $d_{ij} \leq \alpha_j$ e $t_i \leq \alpha_j$
- existe $i' \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_i$ de i

$1/3$-orçamento balanceado

S_i: conjunto de jogadores a distância $\leq t_i$ da instalação $i \in \mathcal{F}'$

- se $j \in S_i \cap S_{i'}$, então $d_{ii'} \leq t_i + t_{i'} \leq 2\max\{t_i, t_{i'}\}$
- ou i ou i' teria sido fechada, ou seja, $S_i \cap S_{i'} = \emptyset$

Vamos mostrar que:

1. todo $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ é capaz de pagar $(\min_{i \in \mathcal{F}'} d_{ij})/3$
2. S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

I.e., $\sum_{j \in S} \alpha_j$ é maior ou igual a $1/3$ do custo da solução primal

- e, portanto, é maior ou igual a $1/3$ de $c(S)$
- ou seja, α é $1/3$-orçamento balanceado

A primeira parte é simples:

- seja $j \notin \bigcup_{i \in \mathcal{F}'} S_i$ e i a instalação que congelou j
  - $d_{ij} \leq \alpha_j$ e $t_i \leq \alpha_j$
- existe $i' \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_i$ de i
- $d_{i'j} \leq d_{ij} + 2t_i \leq 3\alpha_j$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i}(t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1
  - ou fechamos i_1 por causa de i_2 ou $i_1 = i_2$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i}(t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1
  - ou fechamos i_1 por causa de i_2 ou $i_1 = i_2$
- $d_{ii_2} \leq d_{ij} + d_{ji_1} + d_{i_1 i_2} \leq t_i + \alpha_j + 2t_{i_1} \leq t_i + 3\alpha_j < 2t_i$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1
  - ou fechamos i_1 por causa de i_2 ou $i_1 = i_2$
- $d_{ii_2} \leq d_{ij} + d_{ji_1} + d_{i_1 i_2} \leq t_i + \alpha_j + 2t_{i_1} \leq t_i + 3\alpha_j < 2t_i$
- então i e i_2 não podem ambas estarem abertas...

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1
  - ou fechamos i_1 por causa de i_2 ou $i_1 = i_2$
- $d_{ii_2} \leq d_{ij} + d_{ji_1} + d_{i_1 i_2} \leq t_i + \alpha_j + 2t_{i_1} \leq t_i + 3\alpha_j < 2t_i$
- então i e i_2 não podem ambas estarem abertas...
  - a não ser que $i = i_2$,

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i} (t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1
  - ou fechamos i_1 por causa de i_2 ou $i_1 = i_2$
- $d_{ii_2} \leq d_{ij} + d_{ji_1} + d_{i_1 i_2} \leq t_i + \alpha_j + 2t_{i_1} \leq t_i + 3\alpha_j < 2t_i$
- então i e i_2 não podem ambas estarem abertas...
  - a não ser que $i = i_2$,
  - mas então $t_i = t_{i_2} \leq t_{i_1} \leq \alpha_j$

S_i é capaz de pagar $(f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Note que

- No momento de abertura de i, $\alpha'_j = t_i$ para todo j em S
- Para $j \notin S_i$, $\alpha'_j < d_{ij}$
  - j não contribui para i
- Ou seja, $f_i = \sum_{j \in S} \max(0, \alpha'_j - d_{ij}) = \sum_{j \in S_i}(t_i - d_{ij})$

Suponha que existe $j \in S_i$ tal que $\alpha_j < t_i/3$

- Seja i_1 a instalação que congelou α_j
- Seja $i_2 \in \mathcal{F}'$ a distância no máximo $2t_{i_1}$ de i_1
  - ou fechamos i_1 por causa de i_2 ou $i_1 = i_2$
- $d_{ii_2} \leq d_{ij} + d_{ji_1} + d_{i_1 i_2} \leq t_i + \alpha_j + 2t_{i_1} \leq t_i + 3\alpha_j < 2t_i$
- então i e i_2 não podem ambas estarem abertas...
  - a não ser que $i = i_2$,
  - mas então $t_i = t_{i_2} \leq t_{i_1} \leq \alpha_j$

Assim, $\sum_{j \in S_i} \alpha_j \geq \sum_{j \in S_i} t_i/3 \geq (f_i + \sum_{j \in S_i} d_{ij})/3$

Monotonicidade Cruzada

Falta mostrar que o esquema de compartilhamento de custos é monotônico cruzado

Monotonicidade Cruzada

Falta mostrar que o esquema de compartilhamento de custos é monotônico cruzado

Seja $S, T \subseteq \mathcal{A}$. Se $j \in S$ está congelado em um tempo t na execução de FLCostShare(S), então j está congelado no tempo t na execução de FLCostShare$(S \cup T)$

Monotonicidade Cruzada

Falta mostrar que o esquema de compartilhamento de custos é monotônico cruzado

Seja $S, T \subseteq \mathcal{A}$. Se $j \in S$ está congelado em um tempo t na execução de FLCostShare(S), então j está congelado no tempo t na execução de FLCostShare$(S \cup T)$

- I.e., $\xi(j, S) \geq \xi(j, S \cup T)$

Recapitulando

Existe uma alocação de custos $1/1{,}52$-orçamento balanceada para o Jogo da Localização de Instalações

Recapitulando

Existe uma alocação de custos $1/1{,}52$-orçamento balanceada para o Jogo da Localização de Instalações

- Basta calcular o dual da formulação

Recapitulando

Existe uma alocação de custos $1/1{,}52$-orçamento balanceada para o Jogo da Localização de Instalações

- Basta calcular o dual da formulação

O $1/1{,}463$-núcleo do Jogo da Localização de Instalações pode ser vazio

Recapitulando

Existe uma alocação de custos $1/1{,}52$-orçamento balanceada para o Jogo da Localização de Instalações

- Basta calcular o dual da formulação

O $1/1{,}463$-núcleo do Jogo da Localização de Instalações pode ser vazio

- por causa do gap de integralidade

Recapitulando

Existe uma alocação de custos $1/1{,}52$-orçamento balanceada para o Jogo da Localização de Instalações

- Basta calcular o dual da formulação

O $1/1{,}463$-núcleo do Jogo da Localização de Instalações pode ser vazio

- por causa do gap de integralidade

Existe um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

Recapitulando

Existe uma alocação de custos $1/1{,}52$-orçamento balanceada para o Jogo da Localização de Instalações

- Basta calcular o dual da formulação

O $1/1{,}463$-núcleo do Jogo da Localização de Instalações pode ser vazio

- por causa do gap de integralidade

Existe um esquema de compartilhamento de custos monotônico cruzado $1/3$-orçamento balanceado para o Jogo da Localização de Instalações

- e não dá para fazer melhor que isso

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \dots, a_n$

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$
- Cobre de a_2 o valor $c(\{a_2, a_1\}) - c(\{a_1\})$

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$
- Cobre de a_2 o valor $c(\{a_2, a_1\}) - c(\{a_1\})$
- $\ldots$

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$
- Cobre de a_2 o valor $c(\{a_2, a_1\}) - c(\{a_1\})$
- $\ldots$
- Cobre de a_n o valor $c(\mathcal{A}) - c(\mathcal{A} \setminus \{a_n\})$

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$
- Cobre de a_2 o valor $c(\{a_2, a_1\}) - c(\{a_1\})$
- $\ldots$
- Cobre de a_n o valor $c(\mathcal{A}) - c(\mathcal{A} \setminus \{a_n\})$

Essa alocação de custos é orçamento balanceada

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$
- Cobre de a_2 o valor $c(\{a_2, a_1\}) - c(\{a_1\})$
- $\ldots$
- Cobre de a_n o valor $c(\mathcal{A}) - c(\mathcal{A} \setminus \{a_n\})$

Essa alocação de custos é orçamento balanceada

- é chamada de compartilhamento de custos incremental

Outra forma de alocar custos

O núcleo é um conceito interessante para jogos cooperativos

- Mas pode ser vazio...
- Ou pode ter mais de um elemento
  - como escolher entre eles?

Vamos ver outra forma de alocar custos

Uma forma simples de alocar custos entre os jogadores:

- Ordene os jogadores como $a_1, a_2, \ldots, a_n$
- Cobre de a_1 o valor $c(\{a_1\})$
- Cobre de a_2 o valor $c(\{a_2, a_1\}) - c(\{a_1\})$
- $\ldots$
- Cobre de a_n o valor $c(\mathcal{A}) - c(\mathcal{A} \setminus \{a_n\})$

Essa alocação de custos é orçamento balanceada

- é chamada de compartilhamento de custos incremental
- mas não é anônima, pode não ser muito justa...

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

- escolhemos uma ordem aleatória dos jogadores

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

- escolhemos uma ordem aleatória dos jogadores
- cobramos dele o seu valor esperado

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

- escolhemos uma ordem aleatória dos jogadores
- cobramos dele o seu valor esperado

Qual a probabilidade do jogador j ocupar a posição $s+1$ e um conjunto S ocupar as s primeiras posições?

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

- escolhemos uma ordem aleatória dos jogadores
- cobramos dele o seu valor esperado

Qual a probabilidade do jogador j ocupar a posição $s+1$ e um conjunto S ocupar as s primeiras posições?

$$\frac{s!(n-1-s)!}{n!}$$

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

- escolhemos uma ordem aleatória dos jogadores
- cobramos dele o seu valor esperado

Qual a probabilidade do jogador j ocupar a posição $s+1$ e um conjunto S ocupar as s primeiras posições?

$$\frac{s!(n-1-s)!}{n!}$$

O Valor de Shapley define a seguinte alocação de custos ϕ

O Valor de Shapley

O Valor de Shapley resolve o problema da anonimidade usando aleatoriedade

- escolhemos uma ordem aleatória dos jogadores
- cobramos dele o seu valor esperado

Qual a probabilidade do jogador j ocupar a posição $s+1$ e um conjunto S ocupar as s primeiras posições?

$$\frac{s!(n-1-s)!}{n!}$$

O Valor de Shapley define a seguinte alocação de custos ϕ

$$\phi_i(c) = \sum_{s=0}^{n-1} \sum_{\substack{S \subseteq \mathcal{A} \setminus \{i\} \\ |S|=s}} \frac{s!(n-1-s)!}{n!} \left(c(S \cup \{i\}) - c(S)\right)$$

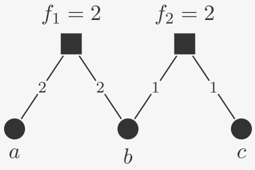
O Valor de Shapley

A alocação de custos do Valor de Shapley não precisa estar no núcleo mesmo quando o núcleo é não-vazio

O Valor de Shapley

A alocação de custos do Valor de Shapley não precisa estar no núcleo mesmo quando o núcleo é não-vazio

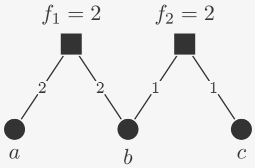
Vimos um Jogo de Localização de Instalações com núcleo não-vazio e $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$, $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$ e $c(\{a, b, c\}) = 8$



O Valor de Shapley

A alocação de custos do Valor de Shapley não precisa estar no núcleo mesmo quando o núcleo é não-vazio

Vimos um Jogo de Localização de Instalações com núcleo não-vazio e $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$, $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$ e $c(\{a, b, c\}) = 8$



Porém,

$$\phi_a = \frac{1}{3} \cdot 4 + \frac{1}{6} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 4 + \frac{1}{3} \cdot 4 = \frac{23}{6}$$

$$\phi_b = \frac{1}{3} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 2 + \frac{1}{6} \cdot 1 + \frac{1}{3} \cdot 1 = \frac{11}{6}$$

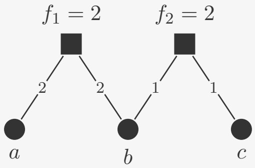
$$\phi_c = \frac{1}{3} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 1 + \frac{1}{3} \cdot 2 = \frac{7}{3},$$

O Valor de Shapley

A alocação de custos do Valor de Shapley não precisa estar no núcleo mesmo quando o núcleo é não-vazio

Vimos um Jogo de Localização de Instalações com núcleo não-vazio e $c(\{a\}) = 4$, $c(\{b\}) = 3$, $c(\{c\}) = 3$, $c(\{a, b\}) = 6$, $c(\{b, c\}) = 4$, $c(\{a, c\}) = 7$ e $c(\{a, b, c\}) = 8$

Porém,



$$\phi_a = \frac{1}{3} \cdot 4 + \frac{1}{6} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 4 + \frac{1}{3} \cdot 4 = \frac{23}{6}$$

$$\phi_b = \frac{1}{3} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 2 + \frac{1}{6} \cdot 1 + \frac{1}{3} \cdot 1 = \frac{11}{6}$$

$$\phi_c = \frac{1}{3} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 3 + \frac{1}{6} \cdot 1 + \frac{1}{3} \cdot 2 = \frac{7}{3},$$

mas $\phi_b + \phi_c = 25/6 > 4 = c(\{b, c\})$

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

- Anonimidade: trocar os nomes dos jogadores não afeta quanto um jogador paga

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

- Anonimidade: trocar os nomes dos jogadores não afeta quanto um jogador paga
  - para toda permutação π de $\mathcal{A}$, $\phi_{\pi_i}(\pi(c)) = \phi_i(c)$

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

- Anonimidade: trocar os nomes dos jogadores não afeta quanto um jogador paga
  - para toda permutação π de $\mathcal{A}$, $\phi_{\pi_i}(\pi(c)) = \phi_i(c)$
- Dummy: um jogador que não adiciona custo não deve pagar nada

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

- Anonimidade: trocar os nomes dos jogadores não afeta quanto um jogador paga
  - para toda permutação π de $\mathcal{A}$, $\phi_{\pi_i}(\pi(c)) = \phi_i(c)$
- Dummy: um jogador que não adiciona custo não deve pagar nada
  - se para todo $S \subseteq \mathcal{A} \setminus \{i\}$, $c(S) = c(S \cup \{i\})$, então $\phi_i(c) = 0$

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

- Anonimidade: trocar os nomes dos jogadores não afeta quanto um jogador paga
  - para toda permutação π de $\mathcal{A}$, $\phi_{\pi_i}(\pi(c)) = \phi_i(c)$
- Dummy: um jogador que não adiciona custo não deve pagar nada
  - se para todo $S \subseteq \mathcal{A} \setminus \{i\}$, $c(S) = c(S \cup \{i\})$, então $\phi_i(c) = 0$
- Aditividade: para quaisquer duas funções de custo c_1 e c_2, $\phi(c_1 + c_2) = \phi(c_1) + \phi(c_2)$

Caracterização Axiomática

Fixe um conjunto $\mathcal{A}$ de n jogadores. O valor é uma função que atribui, para cada função de custo c, um vetor $\phi(c) \in \mathcal{R}^n$.

Três propriedades interessantes que um valor pode ter:

- Anonimidade: trocar os nomes dos jogadores não afeta quanto um jogador paga
  - para toda permutação π de $\mathcal{A}$, $\phi_{\pi_i}(\pi(c)) = \phi_i(c)$
- Dummy: um jogador que não adiciona custo não deve pagar nada
  - se para todo $S \subseteq \mathcal{A} \setminus \{i\}$, $c(S) = c(S \cup \{i\})$, então $\phi_i(c) = 0$
- Aditividade: para quaisquer duas funções de custo c_1 e c_2, $\phi(c_1 + c_2) = \phi(c_1) + \phi(c_2)$

Teorema: O Valor de Shapley é o único valor satisfazendo as três propriedades.