1.	Publicação nº	2. Versão	3. Data	5. Distribuição	
	INPE-3549-PRE/761		Junho, 1985	☐ Interna ☒ Externa	
4.	Origem I	Programa POPES		☐ Restrita	
6.	6. Palavras chaves - selecionadas pelo(s) autor(es)  BIN-PACKING  FLUXO EM REDE  PLANEJAMENTO HIERÁRQUICO				
7.	7. C.D.U.: 519.87				
8.	Titulo	INPE-	3549-PRE/761	10. Pāginas: <sub>17</sub>	
	UM MODELO DE TRANSPORTE UTILIZANDO ABORDAGEM HIERÁRQUICA			11. Ūltima pāgina: <sup>16</sup>	
	9. Autoria José Iram Mota Barbosa Horacio Hideki Yanasse ssinatura responsável Mayhan			Multiple Marco Antonio Raupp Diretor Geral	
Neste trabalho é proposta uma metodologia para fornecer subsidios à tomada de decisão quanto ao transporte de água existente no Estado do Ceará durante períodos de grandes secas. É utilizada uma abordagem hierarquizada composta de dois modelos, um endereçamento ao planejamento tático e o outro a operações, correspondentes a cada ní vel de decisão. O modelo tático é de fluxo em rede com algumas restrições adicionais, e o modelo operacional é um problema de "bin-packing".					
15.	Observações Este trabalho será d 6, 7 e 8 de novembro			a realizar-se nos dias ampos-SP.	

# UM MODELO DE TRANSPORTE QUE UTILIZA ABORDAGEM HIERÁRQUICA

J.I.M. Barbosa - INPE/CNPq Horacio H. Yanasse - INPE/CNPq

### RESUMO

Neste trabalho é proposta uma metodologia para for necer subsídios à tomada de decisão quanto ao tranporte de água existente no Estado do Ceará durante períodos de grandes secas. É utilizada uma abordagem hierarquizada composta de dois modelos, um endereçamento ao planejamento tático e o outro a operações, correspondentes a cada nível de decisão. O modelo tático é de flu xo em rede com algumas restrições adicionais, e o modelo operacio nal é um problema de "bin-packing".

## ABSTRACT

In this paper a methodology to support decision making about the water transportation problem in Ceará State during periods of extreme droughts is suggested. A hierarchical approach composed of two models is used, one addressed to the tactical planning and the other to operations, corresponding to each level of decision making. The tactical model is a network flow problem with some side constraints, and the operational model is a bin packing problem.

### 1. INTRODUÇÃO

Neste trabalho é relatado um problema prático (vide Ruiz et alii, 1985) para o qual é proposto o desenvolvimento de um sistema integrado que dê suporte ao planejamento tático e às operações de controle relativo ao abastecimento de água às populações carentes, existente no Estado do Ceará durante períodos de grandes secas.

Este problema pode ser caracterizado como segue:

Um conjunto de localidades (pontos de entrega) deve ser abastec<u>i</u> do de água transportada por carros-pipas de fontes (pontos de ofe<u>r</u> ta) próximas. As demandas de água devem ser recebidas em cada localidade dentro de um prazo determinado.

Visualizando a rede viária através de um grafo, tem-se que, para esta aplicação em particular, este grafo não é com
pleto (uma localidade não está necessariamente ligada diretamente
a todas as outras localidades). Além disto, podem existir mais de
dois ramos que ligam diretamente dois nós neste grafo (este é o
caso de haver, para estas duas localidades, uma estrada asfaltada
e uma outra estrada de terra).

A frota para executar o transporte de água é compos ta de veículos contratados no mercado por quilômetro rodado. Es tes veículos são de tipos diferentes; cada tipo com características próprias em termos de capacidade de carga, vias de acesso e custo de operação. O órgão que contrata o uso destes veículos im põe uma restrição quanto à quilometragem máxima de rodagem que ele paga por mês a cada veículo, pois ele ainda não tem controle so bre quais rotas são utilizadas para a entrega da água.

Por questões operacionais não é possível abastecer simultaneamente, numa mesma fonte, mais que um número fixo de veículos correspondente ao número de motos-bombas instaladas nesta fonte.

O sistema admite também entregas compartilhadas por tipos diferentes de veículos, ou seja, o transporte de água de uma fonte para uma certa localidade pode ser compartilhado por veículos de diferentes tipos. Por exemplo, um tipo de veículo transpo $\underline{r}$ 

ta a  $\~agua$  ate uma localidade intermediária onde ent $\~agua$  um outro ti po de veiculo recebe esta  $\~agua$  e leva-a ate a localidade final.  $\~egas$  evidente que este tipo de entrega  $\~egas$  pode ser feito se neste  $\refas$  cal intermedi $\~agua$  existir infra-estrutura para manuseio da  $\~agua$ , por exemplo capacidade de armazenamento.

O que se deseja é minimizar os custos de transporte de água para atender a demanda dentro de um determinado horizonte de planejamento. São informações importantes para a tomada de de cisão a determinação de locais potencialmente interessantes para a construção de tanques de transbordo e a quantificação da água retirada de cada fonte. Além disto, deseja-se elaborar uma programação diária de distribuição que satisfaça todas as restrições de funcionamento do sistema.

Após uma análise do problema, foram identificados dois níveis hierárquicos de decisão no sistema, o mais alto relativo às secretarias do governo que estão interessadas no planejamento tático do transporte de água e o mais baixo relativo à CEDEC, órgão vinculado às Secretarias, que se preocupa com a parte operacional do transporte.

Isto tem paralelo na logística industrial (vide Hax, 1977) que envolve um grande número de decisões e afeta vá rios níveis da organização. Incluído no processo logístico está a alocação efetiva dos recursos (controle, programação, distribuição etc.) e a operação e programação do dia a dia (atribuição de tarefas particulares para máquinas específicas, despacho, expedição e processamento de tarefas etc). Comumente, as decisões de utilização dos recursos são consideradas pelo planejamento tático da firma e as decisões de operação e programação do dia a dia são consideradas pelo controle de operações.

Os dois tipos de decisões citados acima diferem em escopo, nível de gerenciamento envolvido, tipo de informação de suporte e horizonte de planejamento. Quando são designados sistemas formais para suportar as decisões nestes dois níveis, é usual desenvolver dois sistemas distintos: um endereçado ao planejamento tático e o outro as operações de controle. Contudo, os dois sistemas devem interagir um com o outro porque as decisões do planejamento tático proporcionam restrições as operações de controle, e as decisões das operações de controle resultam em de

terminadas saídas que são analisadas para reavaliar as ações do planejamento tático. Isto sugere o desenvolvimento de um sistema de planejamento hierárquico que seja sensível à estrutura organizacional da firma e que defina um esquema para particionar e ligar as atividades de planejamento.

Seguindo esta hierarquia, propõe-se abordar o problema de transporte conforme o esquema mostrado na Figura 1. O modelo agregado no nível 1 (mais elevado) fornece o custo total, o fluxo da água e consequentemente o correspondente número de voltas dadas pelos diversos tipos de veículos, necessários para o transporte da água.

O nível 2 utiliza as rotas com os respectivos números de viagens fornecidos pelo nível 1 para calcular o números de veículos necessários para a execução do serviço em cada fontes de abastecimento.

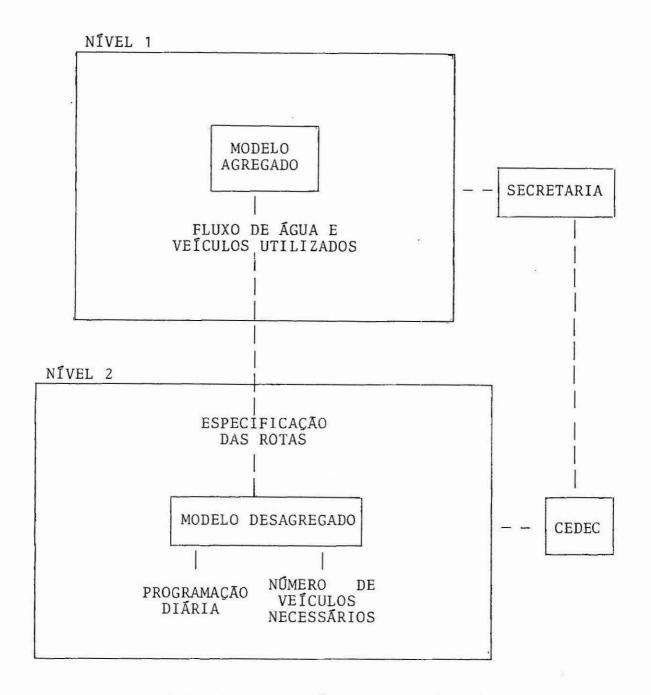


Fig. 1 - Estratégia a ser adotada.

#### 2. MODELO AGREGADO

O modelo agregado permite determinar um esquema de fluxo da água das diversas fontes para os diversos pontos de <u>de</u> manda a um menor custo. Com o conhecimento deste esquema, a Secretaria de Abastecimento do Estado do Ceará disporá de informações quanto ao tipo de veículo que deve ser usado para o transporte da água, a quantidade de água que seria interessante retirar de cada fonte que abastece o sistema e o custo por m³ da água que seria transportada. Outras informações, tais como localidades interes santes para a construção de tanques receptores, podem também ser obtidas através de análises com o uso deste modelo.

Antes de apresentar a formulação matemática do mode lo agregado, será útil introduzir a notação simbólica usada, des crever os parâmetros e as variáveis de decisão do modelo.

### 2.1 - PARÂMETROS

- Di = quantidade de água (em metros cúbicos) demandada pela lo calidade i durante o horizonte considerado,
- Qk = capacidade de carga de um veículo do tipo k,
- Di,j,k = distância (em km) entre os nos i-j para veículos do tipo k,
- Ck = custo total (por quilômetro) de um veículo do tipo k,
- Ti,k = tempo que um veículo do tipo k leva para ser recarregado por uma moto-bomba instalada no nó i (i pode ser uma fonte ou um nó de transbordo),
- Ni = número de motos-bombas instaladas no nó de carregamento i,
- T = numero limite de horas trabalhadas por uma moto-bomba du rante o horizonte considerado.

# 2.2 - VARIÁVEIS DE DECISÃO

- xi,j,k = número de viagens de veículos do tipo k do nó i ao nó j através do arco (i,j) durante o horizonte considerado,
- yi,j,k = quantidade de água (em metros cúbicos) a ser transporta da do nó i para o nó j através do arco (i,j) pelos veícu los do tipo k, durante o horizonte considerado.

Definem-se ainda os conjuntos:

Aj = {i/i é um no da rede, e o arco (i,j) pertence à rede};

Bj = {i/i e um no da rede, e o arco (j,i) pertence à rede};

S = conjunto de todas as fontes que abastecem o sistema.

O sistema de transporte de água implantado pelo Go verno visa apenas atender às populações carentes no sentido de ofertar água (gratuita) a elas. Não visa lucros; portanto a fun ção-objetivo adequada é a minimização dos custos do transporte de água.

O pagamento é efetuado com base na quilometragem rodada, independentemente de o carro-pipa estar vazio ou cheio. As sim, o custo total incorrido por toda a frota durante o horizonte considerado é dado por:

As restrições de equilibrio de massa são dadas por:

$$\sum (\sum yi,j,k-\sum yj,h,k) = \begin{cases} Dj, \text{ se } j \text{ for um centro de } dema\underline{n} \\ da, \\ k \text{ } i \epsilon A_j \end{cases}$$

$$h \epsilon B_j \qquad \qquad h \epsilon B_j \qquad \qquad 0, \text{ se } j \text{ for um } n \hat{o} \text{ de } transbo\underline{r} \\ do. \end{cases}$$

Para que haja uma circulação dos veículos, é neces sário que para um mesmo tipo de caminhão, o número total de chega das em um no j seja igual ao número total de saídas, ou seja:

$$\sum_{i \in A_j} xi,j,k = \sum_{h \in B_j} xj,h,k.$$

para todo j e para todo k.

Para assegurar que a capacidade de carga dos  $veic\underline{u}$  los que trafegam em um arco (i,j) seja suficiente para transportar a agua neste arco, deve-se ter

$$yi,j,k \in Qk \cdot xi,j,k$$

para todo arco (i,j) pertencente à rede e para todo k.

O carregamento de um veículo é feito por uma  $\bmod 0$ -bomba que demanda um certo tempo para executar este serviço. Para assegurar a viabilidade do carregamento da frota é necessário introduzir uma restrição de tempo naqueles nós onde os veículos se abastecem.

Nas fontes de abastecimento, o tempo total gasto du rante todo o período em consideração para recarregar os veículos que se abastecem em um nó i deve ser no máximo igual ao tempo total disponível das motos-bombas neste nó. Para as fontes de abastecimento tem-se:

para toda fonte i de abastecimento.

Para os nos de transbordo, esta restrição fica um pouco diferente. A quantidade

$$\sum yj,h,k/Qk - \sum yi,j,k/Qk,$$
 $h\epsilon B_i$ 
 $i\epsilon A_i$ 

sendo positiva, significa que no nó j está havendo abastecimento de veículo. Para viabilizar o despacho nos nós de transbordo in troduz-se o conjunto de restrições:

$$zj,k \geqslant \sum yj,h,k/Qk - \sum yi,j,k/Qk$$

$$h \in B_j \qquad i \in A_j$$

$$\sum T_{j,k} \cdot z_{j,k} \leq T \cdot N_{j}$$

zj,k > 0 para todo nó j de transbordo e todo k.

No caso de um determinado nó não ter capacidade para armazenar além da própria demanda, NJ= 0(ou  $z_{ik}$ =0).

Além das restrições acima, deve-se ter também as restrições de não-negatividade das variáveis xi,j,k; yi,j,k para todo i,j,k.

O modelo proposto anteriormente é um modelo de fluxo em rede com algumas restrições adicionais. Para o problema de fluxo em rede existem algoritmos especializados que exploram a estrutura deste problema, tornando-se extremamente eficientes.

Talvez seja possível explorar a estrutura do modelo de fluxo existente. Porém, não é objetivo deste trabalho explorar esta característica deste modelo. O modelo de programação linear resultante pode ser resolvido utilizando os pacotes comerciais do método simplex existentes, os quais podem fornecer também outras informações relativas a uma análise de sensitividade.

Vale salientar que a integridade das variáveis de decisão xi,j,k foi relaxada. Isto simplifica a solução do modelo e não constitui uma aproximação comprometedora da veracidade do modelo se se considerar que a solução encontrada é um valor médio e, como tal, deverá ser satisfeito em média. Por outro lado, as frações encontradas possivelmente poderiam ser ajustadas com núme ros inteiros mais próximos e, dependendo da magnitude dos xi,j,k, isto pode não ser significativo em termos de custo incorrido. De ve-se salientar ainda que variações e erros dos próprios dados utilizados podem estar afetando a solução ótima mais que a própria simplificação feita, de modo que um esforço maior ao considerar as variáveis inteiras talvez não teria significado.

O fato de haver um modelo agregado linear torna pos sível realizar uma análise de sensitividade paramétrica com rela tiva facilidade. Além disto, os preços sombras relacionados às restrições são disponíveis durante a solução do problema e forne cem subsídios adicionais a tomada de decisão. No modelo proposto, por exemplo, os preços sombras associados ao conjunto de restrições de satisfação da demanda representam o valor que um metro cúbico de água tem para o sistema, em cada centro de demanda.

Ainda como discussão acerca do modelo desenvolvido, este pode ser simplificado quando aplicado a problemas com distân cias simétricas, ou seja, Di,j,k= Dj,i,k. Neste caso, o conhecimento do caminho ótimo que liga uma fonte a um centro de demanda é suficiente para estabelecer a rota ótima, pois a volta do centro de demanda para a fonte de abastecimento é exatamente pelo mesmo caminho, ou um caminho alternativo de mesma distância. As sim, em problemas simétricos, basta levar em consideração apenas a ida dos veículos e computar duplamente o custo.

Com isto, algumas restrições no modelo geral podem ser omitidas ou modificadas apropriadamente, levando ao modelo a seguir.

Min 
$$\sum \sum_{k \in A_j} 2 \cdot Ck \cdot Di, j, k \cdot xi, j, k$$

S.A.

$$1. \sum (\sum_{k i \in A_{j}} Qk \cdot xi, j, k - \sum_{k i \in A_{j}} Qk \cdot xj, h, k) = \begin{cases} Dj, se j for um cen \\ tro de demanda \\ 0, se j for um no \\ de transbordo. \end{cases}$$

 Σ Ti,k . xi,j,k ≤ T . Ni k jεBi

para toda fonte i de abastecimento

4. 
$$\sum T_{j,k} \cdot z_{j,k} \leq T \cdot N_{j}$$

para todo no de transbordo j

5.  $xi,j,k \ge 0$ ,  $zj,k \ge 0$  para todo i,j,k.

### 3. MODELO OPERACIONAL

Para operacionalizar a solução do problema é neces sário elaborar um mecanismo que desagregue a solução apresentada no nível 1 e forneça as informações operacionais requeridas pela CEDEC.

Com a resposta do modelo agregado em mãos, torna-se fácil especificar as rotas porque há a disponibilidade do fluxo dos carros que entram e saem dos diversos nós, dentro do horizon te considerado (as rotas são determinadas em função deste fluxo). Com estas rotas determinadas tem-se o número de viagens a serem dadas dentro do horizonte em consideração em cada uma delas, e a partir daí pode-se então elaborar uma lista das viagens que devem ser feitas cada dia a partir dos nós fontes e de transbordo.

As seguintes hipóteses são colocadas. As viagens a serem feitas em um dado dia são independentes (todas disponíveis no início da jornada de trabalho); não admitem interrupção, i.é., uma vez iniciada uma viagem por um dado veículo, este só ficará disponível após completar inteiramente a viagem iniciada; e toda a lista do dia deve ser completada (todas as entregas feitas) no final da jornada diária de trabalho considerada. O problema é en contrar o número mínimo de veículos que executem a lista de viagens diárias.

O problema apresentado acima é equivalente ao problema de sequenciamento proposto por Graham (1966) cuja solução proposta por Coffman et alii (1976) é baseada na solução do problema do "bin-packing" definido a seguir: "Dada uma lista L=(a1, ..., an) de números reais (0<ai<d, i=1,..., n e d um número real positivo), colocar os elementos de L dentro de um número mínimo L\* de "bins" de modo que nenhuma "bin" contenha número cuja soma exceda d".

Coffman et alii (1976) mostraram que o problema do "bin-packing" definido acima é equivalente ao problema de seque<u>n</u> ciamento proposto por Graham (1966).

O problema do "bin-packing" é NP-difícil (veja-se Cook, 1971 e Karp, 1972). A solução proposta por Coffman et alii (1976), e também sugerida neste trabalho, consiste em explorar a

similaridade do problema de sequenciamento proposto por Graham (1966) com o problema do "bin-packing" e aproveitar as heuristicas já desenvolvidas para esse problema.

As heurísticas do "bin-packing" mais estudadas são de fácil aplicação (veja-se Coffman et alii, 1976), as quais esta relacionadas a seguir.

Algoritmo 1: primeiro ajuste (first-fit). Sejam os "bins" indexa dos como B1, B2,... Considera-se inicialmente que cada "bin" este ja vazio (ocupando o nível zero). Os números a1, a2,..., an serão colocados nesta ordem. Cada ak( $1 \le k \le n$ ) é colocado em Bj, onde j é o primeiro índice, tal que Bj ocupa o nível  $B \le d$ -ak.

Algoritmo 2: melhor ajuste (best-fit). Similar ao algoritmo 1 só que cada ak(1 < k < n) é colocado em Bj, onde j é tal que Bj ocupa o nível B e B+ak minimiza a capacidade não usada do "bin" (sobre to dos os "bins" jã utilizados).

Algoritmo 3: Primeiro ajuste com decrescimento (first-fit decreasing). A lista L=(a1,..., an) é inicialmente arranjada de forma que ai > ai+1, i=1,..., n, e o algoritmo 1 é aplicado nesta última lista.

Algoritmo 4: melhor ajuste com decrescimento (best-fit decreasing). A lista L=(a1,...,an) é arranjada como no algoritmo 3, e o algoritmo 2 é aplicado nesta última lista.

Os desempenhos no pior caso para estas heuristicas podem ser encontrados em Johnson et alii (1974) e Fisher (1980).

Dada uma ocorrência de um problema de distribuição de água em uma dada região carente, alimentar-se-á o modelo des crito no "nível 1" com os dados relativos à ocorrência do problema.

O nível 1 fornecerá uma solução útil para as Secretarias Estaduais e também "entradas" para o "nível 2".

Como "entradas" do nível 2 tem-se a especificação das rotas com os correspondentes números de viagens a serem dadas pelos carros-pipas durante o período em consideração.

Uma vez feita a especificação das rotas invoca-se uma das heurísticas do "bin-packing" para fornecer a programação diária dos veículos.

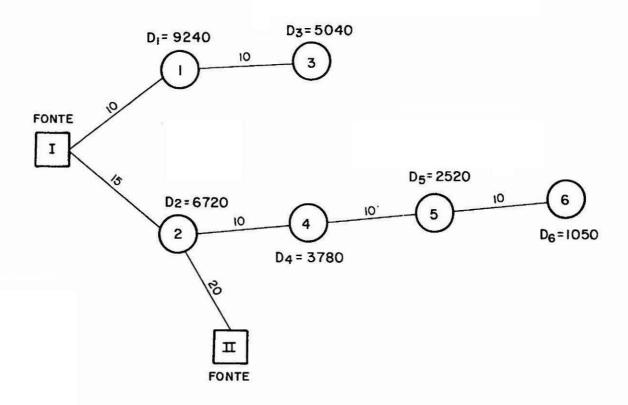
No modelo agregado admitiu-se que tanto as motos-bom bas como os carros-pipas estão sendo efetivamente utilizados 100% da jornada diária de trabalho. Como consequência, os carros-pipas não poderiam ficar esperando na fila para serem enchidos pelas motos-bombas e estas não poderiam ficar ociosas esperando que algum veículo retorne para ser enchido. Como é pouco provável que seja sempre conseguida uma programação que respeite as observações acima, é necessário introduzir um fator de correção no parâmetro que representa a jornada de trabalho das motos-bombas na restrição de tempo do modelo agregado. Este fator de correção dá o tempo de aproveitamento ou tempo efetivamente útil dentro da jornada de trabalho.

Calcular analiticamente os tempos de aproveitamento aparenta ser um tanto difícil. Aqui é sugerida uma maneira prática de estimar tal tempo de modo a viabilizar a programação dos carros-pipas.

Inicialmente faz-se uma corrida do modelo agregado admitindo um aproveitamento de 100% da jornada diária de trabalho. A seguir utiliza-se uma das heurísticas do "bin-packing" para terminar o número de veículos (com respectiva programação) que de vem ser alocados em cada fonte de abastecimento e nó de transbor do. Simula-se o funcionamento de cada subsistema instalado nos nós de transbordo e fontes de abastecimento, de acordo com certas líticas definidas. Desta simulação retira-se o tempo médio que as motos-bombas ficaram ociosas e o tempo médio que os veículos maneceram em fila; a primeira quantidade é utilizada para cali brar o tempo de aproveitamento do modelo agregado e a segunda pa ra calibrar o tempo de aproveitamento de cada veículo. Novas ridas são feitas até que se encontre uma solução cuja programação dos carros-pipas seja viável.

Algumas políticas simples seriam, por exemplo despa char primeiro os veículos que fazem as maiores rotas e redespachá los na ordem de retorno, despachar primeiro os veículos que fazem as menores rotas e redespachá-las na ordem de chegada etc.

A título ilustrativo é apresentado a seguir um exem plo hipotético da metodologia proposta. Os dados relevantes estão apresentados na Figura 2.



Tempo de abastecimento: 7 minutos

Nº de bombas na fonte I: 2
Nº de bombas na fonte II: 1

Jornada diária: 8 horas

Horizonte: 1 mês

Demanda nos nos em m³/mês Distâncias em km

Custo/km: Cr\$165,00

Velocidade média: 60km/hora 1 único tipo de veículo com

capacidade de 7.000 litros

Fig. 2 - Esquema do exemplo ilustrativo

Foi utilizado o algoritmo 4 combinado com a polít $\underline{i}$  ca "despachar primeiro os veículos que fazem as menores rotas e redespachá-los na ordem de chegada".

Na primeira corrida a fonte I abasteceu toda a rede com um custo de Cr\$24.700. Feita a simulação do funcionamento do sistema, obteve-se um aproveitamento de 85.2% do tempo para as mo tos-bombas na fonte I. Atualizado o tempo de aproveitamento na fonte I do modelo agregado e feita uma nova corrida, observou-se que a nova solução utiliza água das duas fontes, e o custo subiu para Cr\$25.599. Feita a simulação do funcionamento nas duas fontes, ambos foram viáveis. Neste exemplo é ilustrada também uma possível análise a ser feita pelos decisores com respeito a uma possível transferência da moto-bomba da fonte II para a fonte I.

Este exemplo mostra que o método proposto comporta -se de maneira satisfatória, pois em duas corridas conseguiu-se uma solução viável. Um exemplo com dados reais para o município de Quixadá, no Estado do Ceará, será apresentado por Barbosa (em preparação).

#### 4. REFERÊNCIAS

- BARBOSA, J.I.M. Um modelo de transporte utilizando abordagem hie rárquica. Dissertação de Mestrado em Análise de Sistemas e Aplicações. São José dos Campos, INPE (em preparação).
- COFFMAN, E.G. JR.; BRUNO, J.L.; GRAHAM, R.L.; KOHLER, W.H.; SETHI, R.; STEIGLITZ, K.; ULLMAN, J.D. Computer and job-shop scheduling theory. New York, Wiley, 1976.
- COOK, S.A. The complexity of theorem-proving procedures. 3rd Annual ACM Symposium on the Theory of Computations, 151-158, 1971.
- FISHER, M.L. Worst-case analysis of heuristic algorithms.

  Management Science, 26(1):1-17, 1980.
- GRAHAM, R.L. Bounds for certain multiprocessing anomalies. Bell System Technical Journal, 45:1563-1581, 1966.

- HAX, A.C. Integration of strategic and tactical planning in the aluminum industry. In: Applied Mathematical Programming, chap. 6, BRADLEY, S.P.; HAX, A.C.; MAGNANTI, T.L. Reading, Mass., Assison-Wesley, 1977.
- JOHNSON, D.S.; DEMERS, A.; ULLMAN, J.D.; GAREY, M.R.; GRAHAM, R.L. Worst-case performance bounds for simple one-dimensional packing algorithms. SIAM Journal on Computing, 3(4):299-326, 1974.
- KARP, R.M. Reducibility among combinatorial problems, complexity of computer computations. R.E. Miller and J.W. Thatcher, eds., Plenum Press, New York 1972, pp. 85-104.
- RUIZ, W.; MORAIS, P.R. de; YANASSE, H.H.; DIAS, N.T.;
  MORAIS, T.K. de; OLIVEIRA, M.L.N. de; SANTOS, J.N.;
  MARTIN, P.R.; CÂMARA NETO, G. Documento suporte para um siste
  ma de gerenciamento de recursos hídricos do Estado do Ceará.
  São José dos Campos, INPE, mar. 1985. 48 p.
  (INPE-3441-NTE/229).