

Algunos comandos de GAMS

Javier León Caballero
`javileon@ucm.es`

Universidad Complutense de Madrid

25 de febrero de 2020

Accediendo a elementos

- Los elementos de un conjunto (set) de GAMS son cadenas de caracteres
- Para acceder a un elemento en específico hay que utilizar comillas

sets

```
i ciudades /1*20/;  
* ...  
eq1..X('1') + X('2') =L= 40;
```

- El tamaño de un conjunto se obtiene usando `card(i)`
- La posición del elemento i dentro de su conjunto se obtiene con `ord(i)`

Operador condicional

- A veces queremos hacer sumatorios solo en algunos términos, o definir ecuaciones para algunos índices:

$$\sum_{i|d_i \geq 0} X_i = 100$$

$$\sum_i \sum_{j>i} X_{ij} \leq 13$$

$$X_i \geq MY_i \quad \forall i > 1$$

Operador condicional

- A veces queremos hacer sumatorios solo en algunos términos, o definir ecuaciones para algunos índices:

$$\sum_{i|d_i \geq 0} X_i = 100$$

$$\sum_i \sum_{j>i} X_{ij} \leq 13$$

$$X_i \geq MY_i \quad \forall i > 1$$

- **Ojo:** aquello sobre lo que se condicione ha de ser un dato, y no una variable. Si X_i es una variable, lo siguiente no se podrá implementar directamente:

$$\sum_{i|X_i \geq 0} Y_i = 20$$

Operador condicional: \$

$$\sum_{i|d_i \geq 0} X_i = 100$$

$$\sum_i \sum_{j>i} X_{ij} \leq 13$$

$$X_i \geq MY_i \quad \forall i > 1$$

equations

demanda satisfacer la demanda

eq2

eq3(i)

** El condicional va en la definición, no en la declaración!*
;

demanda.. **sum**(i\$(d(i)>=0), X(i)) =E= 100;

eq2.. **sum**((i,j)\$(**ord**(j)>**ord**(i)), X(i,j)) =L= 13;

eq3(i)\$(**ord**(i)>1).. X(i) =G= M*Y(i);

Condiciones de terminación

Una ejecución de GAMS (sin fallos) puede terminar por lo siguiente:

- Solución óptima encontrada (*optimal solution*)
- No existe solución factible (*model infeasible*)
- No existe solución acotada (*unbounded*)

Una ejecución de GAMS (sin fallos) puede terminar por lo siguiente:

- Solución óptima encontrada (*optimal solution*)
- No existe solución factible (*model infeasible*)
- No existe solución acotada (*unbounded*)
- Se han agotado los recursos: memoria, iteraciones, tiempo (por defecto: 1000s)
- En problemas con variables enteras, se ha alcanzado el gap de integralidad (*integrality gap* deseado (por defecto: 0.1))

Condiciones de terminación

¿Qué es el gap?

$$P : \min\{c^t x + d^t y \mid Ax + By = b, x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{Z}^m, x \geq 0, y \geq 0\}$$

- Buscamos el óptimo de P , un problema lineal con variables enteras

Condiciones de terminación

¿Qué es el gap?

$$P : \min\{c^t x + d^t y \mid Ax + By = b, x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{Z}^m, x \geq 0, y \geq 0\}$$

- Buscamos el óptimo de P , un problema lineal con variables enteras
- El solver va a utilizar algoritmos como *branch and bound*, que irá buscando soluciones de dos maneras:

Condiciones de terminación

¿Qué es el gap?

$$P : \min\{c^t x + d^t y \mid Ax + By = b, x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{Z}^m, x \geq 0, y \geq 0\}$$

- Buscamos el óptimo de P , un problema lineal con variables enteras
- El solver va a utilizar algoritmos como *branch and bound*, que irá buscando soluciones de dos maneras:
 1. Soluciones que cumplan las condiciones de integralidad de las y , factibles. Según avance el algoritmo, el valor objetivo de estas soluciones *enteras* irá decreciendo (por estar minimizando)

Condiciones de terminación

¿Qué es el gap?

$P : \min\{c^t x + d^t y \mid Ax + By = b, x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{Z}^m, x \geq 0, y \geq 0\}$

- Buscamos el óptimo de P , un problema lineal con variables enteras
- El solver va a utilizar algoritmos como *branch and bound*, que irá buscando soluciones de dos maneras:
 1. Soluciones que cumplan las condiciones de integralidad de las y , factibles. Según avance el algoritmo, el valor objetivo de estas soluciones *enteras* irá decreciendo (por estar minimizando)
 2. Cotas inferiores. Son soluciones a problemas *relajados*. Estas soluciones **no** son necesariamente enteras y por tanto no son factibles de P . Cada paso se van añadiendo más restricciones del problema original, y por tanto los valores objetivos irán aumentando (por estar minimizando)

Condiciones de terminación

¿Qué es el gap?

$P : \min\{c^t x + d^t y \mid Ax + By = b, x \in \mathbb{R}^n, y \in \mathbb{Z}^m, x \geq 0, y \geq 0\}$

- Buscamos el óptimo de P , un problema lineal con variables enteras
- El solver va a utilizar algoritmos como *branch and bound*, que irá buscando soluciones de dos maneras:
 1. Soluciones que cumplan las condiciones de integralidad de las y , factibles. Según avance el algoritmo, el valor objetivo de estas soluciones *enteras* irá decreciendo (por estar minimizando)
 2. Cotas inferiores. Son soluciones a problemas *relajados*. Estas soluciones **no** son necesariamente enteras y por tanto no son factibles de P . Cada paso se van añadiendo más restricciones del problema original, y por tanto los valores objetivos irán aumentando (por estar minimizando)
- GAMS llama a la solución entera *best integer*, y a la cota *best estimate*. Una vez que estos valores coinciden se sabe que se ha llegado al óptimo. Si no:

$$\text{gap} = \frac{\text{best integer} - \text{best estimate}}{\text{best integer}}$$

Condiciones de terminación

Gap: fichero .log

		Nodes							
	Node	Left	Objective	IInf	Best Integer	Cuts/ Best Bound	ItCnt	Gap	
69									
70									
71									
72	*	0+	0		46.5000				---
73	Found incumbent of value 46.500000 after 0.11 sec. (21.83 ticks)								
74		0	0	19.6337	8	46.5000	19.6337	251	57.78%
75	*	0+	0		20.1219	19.6337			2.43%
76	Found incumbent of value 20.121858 after 0.11 sec. (23.97 ticks)								
77		0	0	19.6407	9	20.1219	Cuts: 3	263	2.39%
78		0	0	19.6435	10	20.1219	MIRcuts: 2	280	2.38%
79	*	0+	0		20.0206	19.6435			1.88%
80	Found incumbent of value 20.020616 after 0.13 sec. (39.28 ticks)								
81		0	0	19.6446	12	20.0206	Cuts: 2	284	1.88%
82	*	0+	0		19.7124	19.6446			0.34%
83	Found incumbent of value 19.712394 after 0.13 sec. (45.47 ticks)								

Figura 1: Ejemplo de gap mostrado por CPLEX/GAMS

Condiciones de terminación

Gap: optcr

```
* Opciones antes de resolver
* Gap relativo tolerado = 0 -> No se parará hasta el óptimo
option optcr = 0;

* 1 hora de tiempo máximo
option reslim = 3600;

model mochila /valorfunc, fobj, dualescenarios/;

solve mochila using mip minimizing OBJ;
```

- Una vez que se han definido las restricciones, construimos un modelo usando la sentencia `model`, incluyendo las ecuaciones que queramos:

```
model mochila /valorfunc, fobj, dualescenarios/;
```

- Es posible usar la palabra `all` para incluir todas las ecuaciones:

```
model mochila /all/;
```

Sentencia model

- Un mismo .gms puede tener varios modelos definidos, los cuales se pueden unir, o *restar*:

```
model modelo1 /valorfunc, fobj, dualescenarios/;

* Las restricciones de modelo1, junto a una restricción más
model modelo2 /modelo1, otrarestriccion/;

* Las restricciones de modelo2, quitando una restricción
model modelo3 /modelo2-valorfunc/;
```

- Más info:

https://www.gams.com/latest/docs/UG_ModelSolve.html

Los resultados: solve y display

- Una vez definido el modelo, se llama a solve para resolverlo:

```
model mochila /valorfunc, fobj, dualescenarios/;
```

```
* using MIP: mixed-integer programming
```

```
* using LP: linear programming
```

```
solve mochila using MIP minimizing OBJ;
```

- Los resultados se ven en el .lst. Es cómodo usar display para ver los valores de las variables que nos interesen:

```
display OBJ.l, X.l, Y.l;
```

Sobre los sufijos

Para ver el valor de la variable X hay que poner X.l. Esto es así ya que el valor es solo uno de los atributos de la variable.

```
* Tras el solve: valor (level) de X, y marginal  
display X.l, X.m;
```

Hay otros atributos que pueden fijarse antes del solve: .up (*upper bound*), .lo (*lower bound*), .fx (*fixed value*)

```
* ANTES del solve  
* Para todo i:  
X.up(i) = 5;  
X.lo(i) = 2;  
  
* Para algún i en específico:  
X.up('5') = 7;  
X.fx('3') = 3;
```

El atributo .l puede ser usado antes del solve para fijar un valor inicial

Sobre los sufijos

Para ver el valor de la variable X hay que poner X.l. Esto es así ya que el valor es solo uno de los atributos de la variable.

```
* Tras el solve: valor (level) de X, y marginal  
display X.l, X.m;
```

Hay otros atributos que pueden fijarse antes del solve: .up (*upper bound*), .lo (*lower bound*), .fx (*fixed value*)

```
* ANTES del solve  
* Para todo i:  
X.up(i) = 5;  
X.lo(i) = 2;  
  
* Para algún i en específico:  
X.up('5') = 7;  
X.fx('3') = 3;
```

El atributo .l puede ser usado antes del solve para fijar un valor inicial

Tipos de variables

Tras definir las variables, se puede establecer un dominio:

- **free** (por defecto): Variable real, sin cotas. Variable objetivo ha de ser de este tipo
- **positive**: real mayor o igual a 0
- **negative**: real menor o igual a 0
- **binary**: 0 o 1
- **integer**: entre 0 y una cota (por defecto, 100)
- Otros tipos: **sos1**, **sos2**, **semicont**, **semiint**. Más info:
https://www.gams.com/latest/docs/UG_Variables.html#UG_Variables_VariableTypes

```
integer variable X(i);
```

```
* Aumentar cota superior
```

```
X.up(i) = 500;
```

GAMS proporciona una licencia de prueba de manera gratuita (previo registro). Sus limitaciones:

- 2000 vars y 2000 restricciones (para problemas LP y MIP)

Conjuntos ordenados: problema

Problema de inventario

Una empresa fabrica un determinado producto, y tiene que satisfacer la demanda durante 4 periodos. En cada periodo ha de decidir cuántas unidades fabricar (cada una a coste cp_t) y cuántas almacenar (a coste ca_t), de manera que se satisfaga la demanda dem_t . No puede almacenar más de alm_max unidades cada periodo, y empieza con un inventario de inv_ini unidades. Formular el modelo lineal que minimiza el coste.

Conjuntos ordenados: problema

Problema de inventario

Una empresa fabrica un determinado producto, y tiene que satisfacer la demanda durante 4 periodos. En cada periodo ha de decidir cuántas unidades fabricar (cada una a coste cp_t) y cuántas almacenar (a coste ca_t), de manera que se satisfaga la demanda dem_t . No puede almacenar más de alm_max unidades cada periodo, y empieza con un inventario de inv_ini unidades. Formular el modelo lineal que minimiza el coste.

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_t cp_t X_t + ca_t Y_t \\ \text{s.a.} \quad & Y_t = Y_{t-1} + X_t - dem_t \quad \forall t > 1 \\ & Y_1 = inv_ini + X_1 - dem_1 \\ & X_t, Y_t \in \mathbb{Z}^{\geq 0} \end{aligned}$$

Conjuntos ordenados: en GAMS

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_t cp_t X_t + ca_t Y_t \\ \text{s.a.} \quad & Y_t = Y_{t-1} + X_t - dem_t \quad \forall t > 1 \\ & Y_1 = inv_ini + X_1 - dem_1 \\ & X_t, Y_t \in \mathbb{Z}^{\geq 0} \end{aligned}$$

```
balance(t)$ (ord(t)>1) .. Y(t) = Y(t-1) + X(t) - dem(t);  
balanceini .. Y('1') = inv_ini + X('1') - dem('1');
```

GAMS interpreta $t-1$ como el elemento anterior del conjunto ordenado t .
También se puede usar $t+1$ o $t-n$

Conjuntos ordenados: en GAMS

```
balance(t)$ (ord(t)>1) .. Y(t) = Y(t-1) + X(t) - dem(t);  
balanceini.. Y('1') = inv_ini + X('1') - dem('1');
```

Más compacto aún:

```
bal(t) .. Y(t) = Y(t-1) + X(t) - dem(t) + inv_ini$(ord(t)=1);
```

- Cuando t vale 1, $Y(t-1)$ no está definido, así que GAMS lo interpreta como un 0
- inv_ini(ord(t)=1)$ suma inv_ini solo para $t = 1$, para el resto de t 's esto vale 0

Conjuntos ordenados: circulares

- $X(t-1)$ se refiere al elemento anterior a t . Para el primer elemento el anterior no existe, y vale 0
- Sin embargo hay casos en que los conjuntos pueden ser *circulares*, como por ejemplo estaciones
- En ese caso, el elemento anterior al primero sería el último. Para esto ponemos $X(t--1)$