

Constraint Programmierung für Scheduling

Ekaterina Tikhoncheva

08.01.2014

Plan

- 1 Constraint Programmierung
 - Constraint Satisfaction Problem
 - Lösung des Constraint Satisfaction Problems
 - Constraint Optimization Problem
 - Vorteil der Constraint Programmierung
- 2 Beispiele aus der Scheduling Theorie
 - Minimieren der gewichteten Gesamtverspätung
 - Job Shop Scheduling
 - Timetabling

Überblick

- 1 Constraint Programmierung
 - Constraint Satisfaction Problem
 - Lösung des Constraint Satisfaction Problems
 - Constraint Optimization Problem
 - Vorteil der Constraint Programmierung
- 2 Beispiele aus der Scheduling Theorie
 - Minimieren der gewichteten Gesamtverspätung
 - Job Shop Scheduling
 - Timetabling

Was ist Constraint Programmierung?

Definition (Constraint Programmierung)

Die **Constraint Logische Programmierung** (engl. Constraint Logic Programming) oder einfach **Constraint Programmierung** (kurz **CP**) ist ein Programmierparadigma, das unbekannte Variablen und Beziehungen zwischen ihnen durch Nebenbedingungen (Constraints) beschreibt.

Was ist Constraint Programmierung?

Definition (Constraint Programmierung)

Die **Constraint Logische Programmierung** (engl. Constraint Logic Programming) oder einfach **Constraint Programmierung** (kurz **CP**) ist ein Programmierparadigma, das unbekannte Variablen und Beziehungen zwischen ihnen durch Nebenbedingungen (Constraints) beschreibt.

Es kam aus dem Bereich der künstlichen Intelligenz und gilt als eine Erweiterung der Ideen der logischen Programmierung.

Was ist Constraint Programmierung?

Definition (Constraint Programmierung)

Die **Constraint Logische Programmierung** (engl. Constraint Logic Programming) oder einfach **Constraint Programmierung** (kurz **CP**) ist ein Programmierparadigma, das unbekannte Variablen und Beziehungen zwischen ihnen durch Nebenbedingungen (Constraints) beschreibt.

Es kam aus dem Bereich der künstlichen Intelligenz und gilt als eine Erweiterung der Ideen der logischen Programmierung.

Zwei Hauptprinzipien:

- Deduktion der zusätzlichen Nebenbedingungen aus den vorhandenen durch logische Folgerungen
- Anwendung der Suchalgorithmen zum Untersuchen des Lösungsraums

Constraint Programmierung:

- Constraint Satisfaction Problem
- Constraint Optimization Problem

Constraint Satisfaction Problem

Definition

Ein **Constraint Satisfaction Problem (CSP)** ist definiert durch

- die Menge $X = \{x_1, x_2, \dots, x_n\}$ diskrete Variablen zusammen mit ihren endlichen Definitionsbereichen $\{D_1, D_2, \dots, D_n\}$
- die Menge der Bedingungen $C_{ijk\dots}$ zwischen den Variablen x_i, x_j, x_k, \dots , die die möglichen Werte der Variablen zusätzlich einschränken.

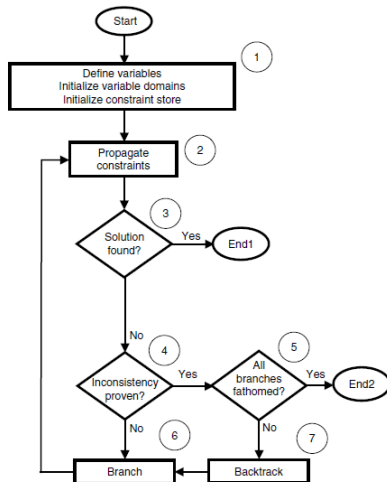
Ein CSP besitzt eine **(zulässige) Lösung**, wenn eine Zuweisung der Werten aus den Definitionsbereichen zu jeder Variable existiert, sodass alle Bedingungen erfüllt sind.

Die Variablen können von verschiedenen Typen sein:
ganzzahlig, boolean, symbolisch, Mengen.

Dafür gibt es verschiedene Typen der Bedingungen:

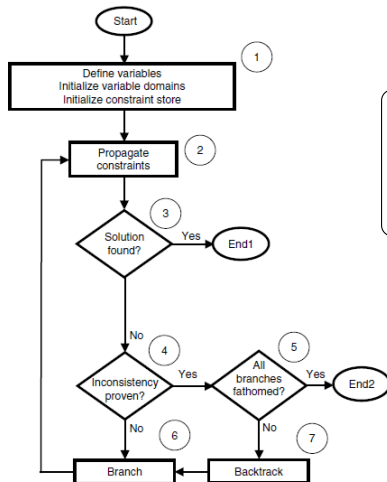
- mathematische (Fertigstellungszeit = Startzeit + Bearbeitungszeit),
- disjunktive (Jobs J_1 und J_2 müssen an verschiedenen Maschinen abgearbeitet werden),
- relational (die Maschine I kann höchstens vier Jobs abarbeiten),
- explizite (die Arbeiten J_1 , J_2 und J_5 können nur auf der Maschine 1 abgearbeitet werden).

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



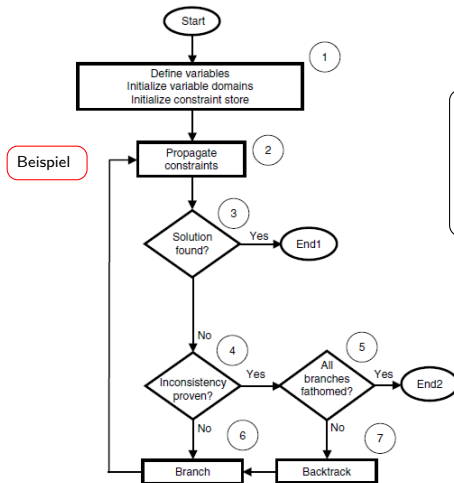
1: Initialisiere das Modell

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



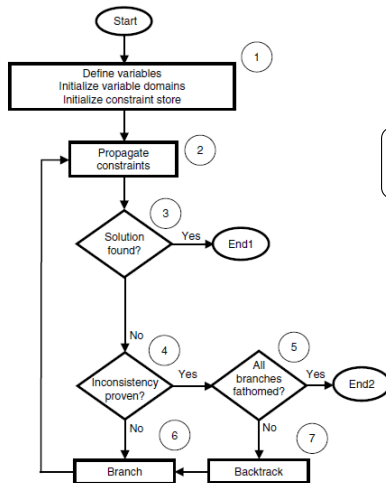
2: **Bedingungsfortpflanzung**
prüft die Widerspruchsfreiheit
der im Problem vorhandenen
Bedingungen, um die neuen
Bedingungen ableiten zu
können
(eng. *arc consistency checking*)

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



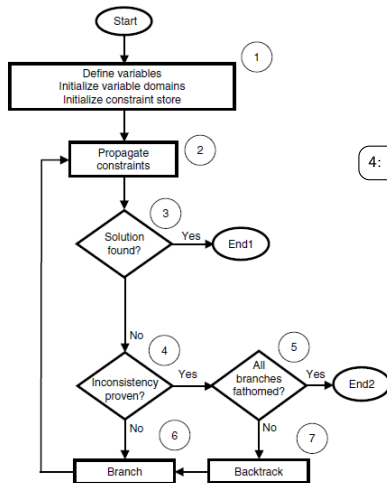
2: **Bedingungsfortpflanzung**
prüft die Widerspruchsfreiheit
der im Problem vorhandenen
Bedingungen, um die neuen
Bedingungen ableiten zu
können
(eng. *arc consistency checking*)

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



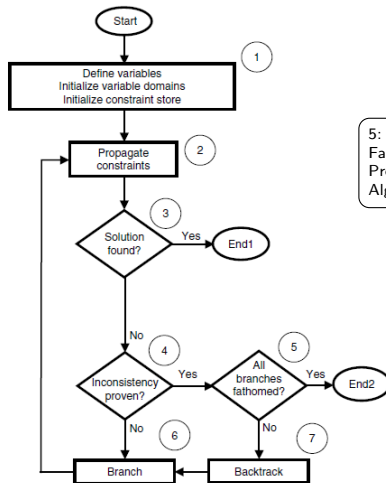
3: Falls eine Lösung des Problems gefunden ist, terminiert der Algorithmus

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



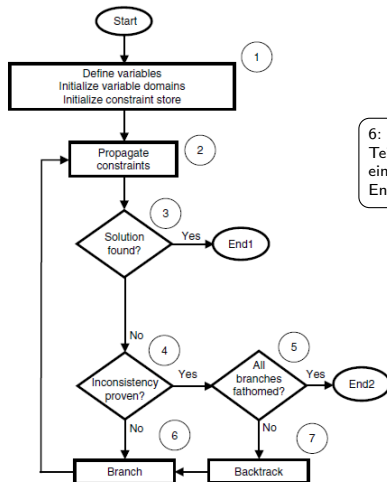
4: Ist das Problem widersprüchlich?

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



5: Sind alle Teilprobleme untersucht?
Falls ja, dann ist das ursprüngliche
Problem widersprüchlich und der
Algorithmus terminiert.

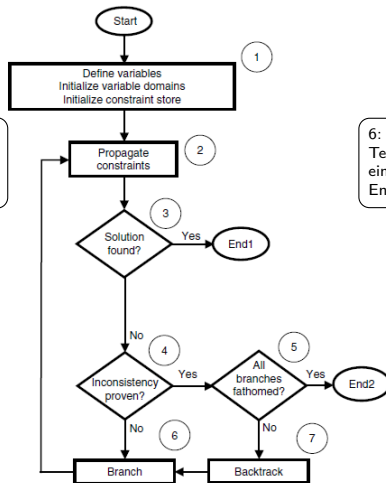
Lösung des Constraint Satisfaction Problems



6: Branching

Teile das ursprüngliche Problems in eine Menge von Teilproblemen \rightsquigarrow Entscheidungsbaum

Lösung des Constraint Satisfaction Problems

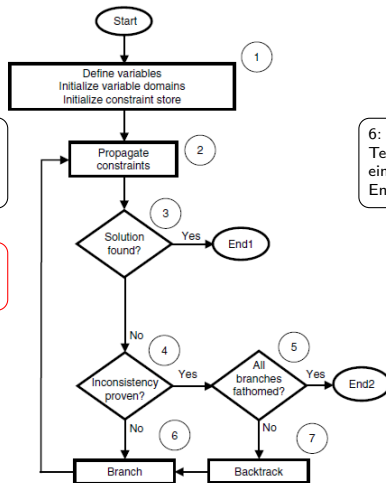


6: Branching

Teile das ursprüngliche Problems in eine Menge von Teilproblemen \rightsquigarrow Entscheidungsbaum

oft **das Backtracking-Verfahren**
'_' ineffizient
Alternativ **lookahead Verfahren**
(z.B. Forward checking, MAC)

Lösung des Constraint Satisfaction Problems

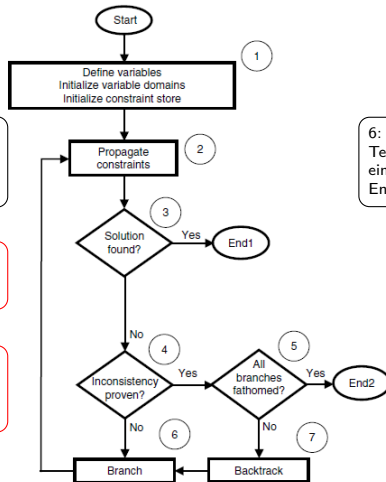


oft **das Backtracking-Verfahren**
'_' ineffizient
Alternativ **lookahead Verfahren**
(z.B. Forward checking, MAC)

?: wo wird als erstes verzweigt
Z.B. in die Variable mit dem
kleinsten Definitionsbereich

6: **Branching**
Teile das ursprüngliche Problems in
eine Menge von Teilproblemen \rightsquigarrow
Entscheidungsbaum

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



6: Branching

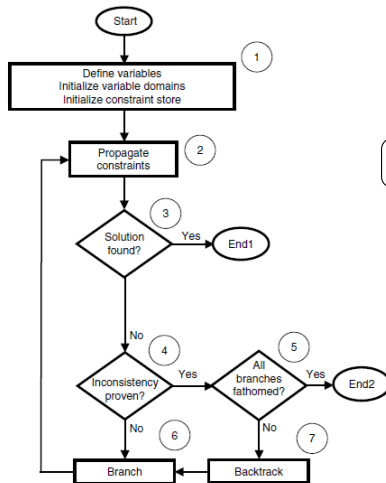
Teile das ursprüngliche Problems in eine Menge von Teilproblemen \rightsquigarrow Entscheidungsbaum

oft **das Backtracking-Verfahren**
'_' ineffizient
Alternativ **lookahead Verfahren**
(z.B. Forward checking, MAC)

?: wo wird als erstes verzweigt
Z.B in die Variable mit dem
kleinsten Definitionsbereich

?:welchen Wert soll die verzweigte
Variable annehmen
Z.B den kleinsten Wert aus dem
Definitionsbereich

Lösung des Constraint Satisfaction Problems



7: Wähle nächstes Teilproblem und versuch es zu lösen

Constraint Optimization Problem

Constraint Optimization Problem (COP) kann einfach aus dem CSP erweitert werden:

- Angenommen unser COP hat eine Zielfunktion Z , die minimiert werden soll.
- Ohne Z habe wir ein CSP und seine Lösung können wir mit Hilfe des Algorithmus finden.
- Sobald eine Lösung von CSP gefunden wurde, berechne den Wert der Zielfunktion Z_0 und füge die Bedingung $Z < Z_0$ zum Problem hinzu
- Löse neues CSP und so weiter, bis es zu einem Widerspruch gekommen ist und alle Zweige im Suchbaum untersucht wurden.
- Die zuletzt gefundene zulässige Lösung ist somit die Lösung des COP.

Vorteil der Constraint Programmierung

- Analog zu den Programmiersprachen ist die Benutzung einer Variablen als Indizes von anderen Variablen erlaubt
 \leadsto Reduktion der Anzahl der Entscheidungsvariablen

Z.B. Berechnung der Kosten einer Jobreihenfolge

IP: $n(n-1)$ Variablen
 $y[i, j] \in \{0, 1\}$ 1, falls Job i ein direkter Vorgänger des Jobs j ist

Gesamte Preis der Jobreihenfolge :

$$\sum_{i, j, i \neq j} \text{cost}[i, j] y[i, j]$$

CP: n Variablen
 $\text{job}[k]$ = Index des k -ten Jobs in Reihenfolge

Gesamte Preis der Jobreihenfolge :

$$\sum_{k > 1} \text{cost}[\text{job}[k-1], \text{job}[k]]$$

• Einfachere Notation der Nebenbedingungen

Angenommen wir haben ein Problem mit zwei Maschinen. Die Variablen *MaschineA* und *MaschineB* können den Wert 0 haben, falls es keinen Job gibt, der auf der Maschine abgearbeitet werden muss, oder 1 ansonsten. Wir suchen nach einer solchen Zuordnung der Jobs zu diesen Maschinen, so dass nur eine Maschine in Betrieb sein kann.

$$\text{IP: } \text{MaschineA} + \text{MaschineB} = 1$$

$$\text{CP: } \text{MaschineA} \neq \text{MaschineB}$$

Seien die Variablen *MaschineA* und *MaschineB* ganzzahlig und ihre Werte sind die Nummern der Jobs, die auf diesen Maschinen abgearbeitet werden.

Die Bedingung lautet „ein Job kann nicht auf zwei Maschinen abgearbeitet werden“.

$$\begin{aligned} \text{IP:} \\ &(\text{MaschineA} - \text{MaschineB} - \epsilon + \sigma \text{BigM} \geq 0) \\ &(\text{MaschineB} - \text{MaschineA} - \epsilon + (1 - \sigma) \text{BigM} \geq 0) \\ &\sigma \in 0, 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{CP:} \\ &\text{MaschineA} \neq \text{MaschineB} \end{aligned}$$

Die Fertigstellungszeit-Bedingung: falls Job *A* und Job *B* auf einer Maschine abgearbeitet werden, dann muss die Bearbeitung von Job *A* früher fertig werden, als die Bearbeitung vom Job *B* beginnt, oder umgekehrt.

$$\begin{aligned} \text{IP:} \\ &(\text{A.start} - \text{B.end} - \epsilon + \sigma \text{BigM} \geq 0) \\ &(\text{B.start} - \text{A.end} - \epsilon + (1 - \sigma) \text{BigM} \geq 0) \\ &\sigma \in 0, 1 \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \text{CP:} \\ &(\text{A.start} > \text{B.end}) \text{Xor} (\text{B.start} > \text{A.end}) \end{aligned}$$

Allgemein gilt:

IP:

- wichtig ist mathematische Struktur des Problems
- zentrale Rolle spielt Zielfunktion
- gesucht wird die kleinste Menge der Nebenbedingungen, die ausreichend ist, den Kernpunkt des Problems zu beschreiben

CP:

- lässt großen Spielraum im Entwerfen von Nebenbedingungen und Suchalgorithmen
- konzentriert sich auf Nebenbedingen
- soviel Nebenbedingungen, wie möglich

Überblick

- 1 Constraint Programmierung
 - Constraint Satisfaction Problem
 - Lösung des Constraint Satisfaction Problems
 - Constraint Optimization Problem
 - Vorteil der Constraint Programmierung
- 2 Beispiele aus der Scheduling Theorie
 - Minimieren der gewichteten Gesamtverspätung
 - Job Shop Scheduling
 - Timetabling

$$1 || \sum w_j T_j ||$$

Es ist ein bekanntes *NP*-hartes Problem.

Es gibt einen Lösungsansatz mittels *Dynamischer Programmierung*, der einen pseudopolynomialen Algorithmus liefert.

Die einfachste Formulierung des Problems in CP:

- n Variablen s_j mit dem Definitionsbereich $[0 \cdots \sum_{j=1..n} p_j]$ für Startzeiten
- n Variablen C_j mit dem Definitionsbereich $[0 \cdots \sum_{j=1..n} p_j]$ für die Fertigstellungszeiten von Jobs.

$1 || \sum w_j T_j ||$

CP-Formulierung

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_j w_j T_j \\ \text{s.t.} \quad & C_j = p_j + s_j \quad \forall j = 1..n \\ & C_j \leq s_k \vee C_k \leq s_j \quad \forall j, k = 1..n, k > j \end{aligned}$$

Insgesamt: $2n$ Variablen und $\frac{n(n+1)}{2}$ Nebenbedingungen.

1 || $\sum w_j T_j$ |||

Eine andere Formulierung ist möglich:

- ersetze n Variablen s durch n Variablen pos mit den Definitionsbereichen $[1..n]$, wobei $pos[j]$ die Position des Jobs j in der Bearbeitungsreihenfolge ist.

$$pos_j \neq pos_k \quad \forall j, k = 1..n, k > j$$

$$pos_j > pos_k \Leftrightarrow C_j \geq C_k + p_j \quad \forall j, k = 1..n, k \neq j$$

$$pos_j = 1 \Rightarrow C_j = p_j \quad \forall j = 1..n$$

Insgesamt: $2n$ Variablen und $\frac{3n^2-n}{2}$ Nebenbedingungen, aber die Optimierung ist viel langsamer

1 || $\sum w_j T_j$ IV

Weitere Bedingungen:

Wird ein Job auf der Position j platziert, ist die untere Schranke seiner Fertigstellungszeit gleich der Summe seiner Bearbeitungszeit und der Summe p_i von $j - 1$ Jobs mit den kleinsten Bearbeitungszeiten.

$$\begin{aligned} pos_j = k \wedge j \leq k &\Rightarrow C_j \geq \sum_{l \leq k} p_l \\ pos_j = k \wedge j > k &\Rightarrow C_j \geq p_j + \sum_{l < k} p_l \end{aligned}$$

Mögliche Heuristik für das Suchverfahren WMDD („*weighted modified due date*“)

$Jm||C_{max}$ I

Die Aufgabe ist n Jobs zu m Maschinen zuordnen, wobei jeder Job j aus einer Menge von Operationen O_j besteht, die in einer bestimmten Reihenfolge abgearbeitet werden müssen.

Zur Modellierung dieses Problems verwendet man so genannte **disjunktive Graphen** und zur Lösung das **Branch & Bound** Verfahren.

$Jm || C_{max}$ II

CP-Formulierung:

- definiere eine Variable s_o für die Startzeit der Operation $o \in O_j$,
 $s_o \in \{0, 1, \dots, C\}$, wobei $C_{max} < C$ ist.
- Oder besser : $s_o \in [\sum_{o' \in pred(o)} p_{o'} \dots C - p_o - \sum_{o' \in succ(o)} p_{o'}]$,
wobei $pred(o)$ der Vorgänger und $succ(o)$ ein Nachfolger von einer
Operation o sind.

Die Nebenbedingungen

$$s_o + p_o \leq s_{o'} \quad o, o' \in O_j, \quad o' \in succ(o), \quad j = 1 \dots n$$

$$s_o + p_o \leq C \quad o \in O$$

$$s_o + p_o \leq s_{o'} \vee s_{o'} + p_{o'} \leq s_o \quad o, o' \in O, \quad o \neq o', \quad m_o = m_{o'}$$

wobei O die Menge aller Operationen bezeichnet.

$Jm||C_{max}$ III

Wie kann man die Bedingungsfortpflanzung für dieses Modell effektiv durchführen?

Definiere für jede o

- die frühest mögliche Startzeit $est(o)$
- die spät mögliche Startzeit $lst(o)$

Aus $s_o + p_o \leq s_{o'}$ folgt $s_o + p_o \leq lst(o')$ und $est(o) + p_o \leq p_{o'}$
 \Rightarrow lösche die Werte größer als $lst(o') - p_o$ und kleiner als $est(o) + p_o$ aus den Definitionsbereichen von s_o und $s_{o'}$.

Aus $(s_o + p_o \leq s_{o'}) \vee (s_{o'} + p_{o'} \leq s_o)$ folgt
 $(s_o \leq lst(o') - p_o) \vee (s_o \geq est(o') + p_{o'})$
 \Rightarrow falls $lst(o') - p_o + 1 \leq est(o') + p_{o'} - 1$ gilt, lösche
 $[lst(o') - p_o + 1 \dots est(o') + p_{o'} - 1]$ aus dem Definitionsbereich von s_o .

Timetabling I

Aufgabe

Einen Spielplan für 9 Basketball-Teams erstellen. Es sollen 18 Termine festgelegt werden, sodass an jedem Termin 8 Teams spielen und ein Team nicht spielt (d.h. hat „bye“). Alle Termine sollten in neun Wochen mit einem Wochenende und einen Arbeitstag pro Woche geplant werden.

Timetabling II

Das Problem wird in drei Phasen gelöst:

- Generierung von einem Muster (engl. pattern) für jedes Team, das für jeden Termin feststellt, ob Team ein Heim-, Auswärtsspiel oder „bye“ spielen kann.
- Suche nach einer Menge von 9 Mustern, die die Erstellung eines Zeitplanes ermöglichen.
- Generierung eines Zeitplans, indem man anhand der Menge von Mustern die Zuordnung von Spielen zu den Teams und Paare von Gegner bestimmt.

Timetabling III

Phase 1: Pattern-Generierung (CSP)

Binäre Variablen $h_j, a_j, b_j, j = 1 \dots 18$, für Heimspiele, Auswärtsspiele und byes

- jedes Team hat nur ein Spiel an jedem Termin: $h_j + a_j + b_j = 1$
- s.g. Mirroring: Termine sind paarweise in die vorgegebene Menge m gruppiert, jedes Paar bezeichnet Spiele der gleichen Teams:
 $h_j = a_{j'}, a_j = h_{j'}, b_j = b_{j'} (j, j') \in m$
- die beiden letzten Spielen können nicht beide Auswärtsspiele sein :
 $a_{17} + a_{18} = 2$
- Es sind nicht mehr als zwei Auswärtsspiele nacheinander erlaubt:
 $a_j + a_{j+1} + a_{j+2} < 3$
- Es sind nicht mehr als zwei Heimspiele nacheinander erlaubt:
 $h_j + h_{j+1} + h_{j+2} < 3$

Timetabling IV

- Es sind nicht mehr als drei Auswärtsspiele oder byes nacheinander erlaubt:

$$a_j + b_j + a_{j+1} + b_{j+1} + a_{j+2} + b_{j+2} + a_{j+3} + b_{j+3} < 4$$

- Es sind nicht mehr als vier Heimspiele oder byes nacheinander erlaubt:

$$h_j + b_j + h_{j+1} + b_{j+1} + h_{j+2} + b_{j+2} + h_{j+3} + b_{j+3} + h_{j+4} + b_{j+4} < 5$$

- An allen Wochenenden spielt jedes Team vier Heim-, vier Auswärtsspiele und ein bye: $\sum_{j \in \{2,4,\dots,18\}} h_j = 4$,

$$\sum_{j \in \{2,4,\dots,18\}} a_j = 4, \sum_{j \in \{2,4,\dots,18\}} b_j = 1$$

- Jedes Team spielt ein Heimspiel oder bye mindestens an zwei der ersten fünf Wochenenden $\sum_{j \in \{2,4,6,8,10\}} (h_j + b_j) \geq 2$

Timetabling V

Die effektivste Suchstrategie in diesem Fall ist das Durchzählen der möglichen Werte vom h, a, b in der Reihenfolge $h_1, a_1, b_1, h_2, a_2, \dots$

Phase 2: Menge von Mustern (CSP)

$$\sum_i x_i = 9$$

$$\sum_i h_{ij} x_i = 4, \sum_i s_{ij} x_i = 4, \sum_i b_{ij} x_i = 1 \quad j = 1 \dots 18$$

$$x_i + x_{i'} < 1 \quad j = 1 \dots 18, i, i' = 1 \dots 9, i \neq i',$$

$$(h_{ij} = 0 \vee a_{i'j} = 0) \wedge (a_{ij} = 0 \vee h_{i'j} = 0)$$

Timetabling VI

Phase 3: Erstellung von einem zulässigen Zeitplan

Ordne erst jedes Team zu einem von 9 vorhandenen Mustern zu und danach sucht es für jedes Team nach den möglichen Gegnern an jedem Termin.

- formuliere die Aufgabe als ein CP Modell, das jeweils für jedes Team und jeden Termin einen Gegner und eine Spielart (Heim-/Auswärtsspiel oder bye) berechnet
- Die Nebenbedingungen werden von allgemeinen Bedingungen an ein Rundenturnier und Bedingungen aus Phase 1 bestimmt.

References I

- [1] S. C. Brailsford, C. N. Potts, and B. M. Smith. Constraint satisfaction problems: Algorithms and applications. *European Journal of Operation Research*, 119:557 – 581, 1999.
- [2] M. Henz. Scheduling a major college basketball conference. *Operations Research*, 49:163–168, 2002.
- [3] J. J. Kanet, S. L. Ahire, and M. F. Groman. Constraint programming for scheduling. In J. Y. T. Leung, editor, *Handbook of Scheduling: Algorithms, Models, and Performance Analysis*. Taylor & Francis, 2004.
- [4] Jannik Strötgen. Beamer theme, 2013.

The End

Vielen Dank für Ihre Aufmerksamkeit!

