全国第二届部分高校研究生数模竞赛



空中加油问题的递推模型与调度策略 (B题) 题 目

> 摘 要:

本文首先对空中加油问题进行了分析,提取了相关性质. 在此基础上建立了问题的递推模型。根据该模型. 文中提出 了一种启发式搜索算法。该算法计算复杂度低,适用性好。 对应于辅机是否可以多次起飞, 该算法分为两子算法。对这 两种不同情况下的具体问题, 本文设计了相关的优化函数。 所有算法都在计算机中运行, 并得到了相应结果。

值得指出的是,本文提出的启发式搜索算法十分高效。对 于问题 1 和问题 2, 该算法所得解是最优调度策略。对于问 题 3, 问题 4, 问题 5, 该算法所得解逼近最优调度策略。

(由组委会填写)

参赛队号 1002

空中加油问题的递推模型与调度策略 (B题)

摘要:本文首先对空中加油问题进行了分析,提取了相关性质,在此基础上建立了问题的递推模型。根据该模型,文中提出了一种启发式搜索算法。该算法计算复杂度低,适用性好。对应于辅机是否可以多次起飞,该算法分为两子算法。对这两种不同情况下的具体问题,本文设计了相关的优化函数。所有算法都在计算机中运行,并得到了相应结果。

值得指出的是,本文提出的启发式搜索算法十分高效。 对于问题 1 和问题 2,该算法所得解是最优调度策略。对于问题 3,问题 4,问题 5,该算法所得解 逼近最优调度策略。

1. 问题描述

对飞机进行空中加油,可以大大提高其直航能力。为了简化问题,可作如下假设。设A为空军基地,基地有一架作战飞机(简称主机)和n架加油机(简称辅机)。主机与辅机的速度和单位时间的耗油量均相同且为常数,油箱装满油后的最大航程均为L(公里)。辅机可以对主机加油,辅机之间也可以相互加油。今主机要执行某作战任务(如侦察或空投),所有飞机在完成自身的任务后均要求返回基地。

主机的最大作战半径(简称作战半径)是指主机在n架辅机的协助下所能飞到的(并安全返回)离基地A的最远距离。

假设设飞机垂直起飞、垂直降落、空中转向、在地面或空中加油的耗时均忽略不计,每架飞机只能上天一次,求取 r_n 。

若每架辅机可以多次上天,辅机从机场上空降落及在地面检修、加油、再起飞到机场上空的时间相当于飞行L/12的时间,飞机第一次起飞、转向、在空中加油的耗时仍忽略不计,讨论作战半径。

若另有两待建的空军基地 A_1, A_2 ,有n架辅机,主机从基地A起飞,向一给

定的方向飞行,必须在 *A* 降落,辅机可在任一基地待命,可多次起飞,且可在任一基地降落。讨论基地选址和作战半径。

设 ABCD 为矩形,AB=4L,AD=2L,A,B,D 为三个空军基地,主机从 A 起飞,到 C 执行任务(执行任务时间仍忽略不计)再返回 A 。假设辅机起飞、降落的基地可任意选择,要求按最快到达并返回和最少辅机架数两种情况给出的作战方案。

2. 求解结果

在此,在计算机上运行文中提出的算法,得到结果如下。

为表述方便, 以长度 L 为单位长度。

2. 1 问题 1 与问题 2

此时每架辅机只能飞行一次,该算法所求解为最优解。求解结果如下:

r1 = 0.66667,

r2 = 0.83333

r3=0.91667

r4 = 1

r5=1.0556

r6=1.1111

r7=1.1611

r8=1.2111

r9=1.2444

r10=1.2778

当 n=20 时,作战半径首次达到 1.5, r20=1.5093.

可以证明,当 $n \to \infty$, $r(n) \to \infty$ 。(可证n 小于 r_n 的某一对数,限于篇幅,略去此证明)

2. 2 问题 3

该算法所求解为近似最优解,其值小于或等于最优作战半径。也即该解不一 定最优,但离最优解很近。

r1=0.83333

r2 = 1

r3 = 1.1

r4=1.1944

r5=1.2659

r6=1.2667

r7=1.3889

r8=1.3988

r9=1.4333

r10=1.4861

其中取到该值的调度策略对应于算法中的搜索路径。

当 n=20 时, 所求作战半径为 r20=1.828。

可以证明, 当 $n \to \infty$, $r(n) \to \infty$ 。

2. 3 问题 4

对于两基地选址问题,对于任意 n, A1 和 A2 应处于同一直线上。

当 n=1 时,AA1=47/36, A1A2=33/36,初始状态时辅机停于 A1,最优半 径为 109/36;

当 n=2 时, AA1=47/36, A1A2=58/36, 初始状态时辅机一架停于 A1, 一架挺于 A2, 最优半径为 67/18;

当 n=3 时, AA1=59/36, A1A2=58/36, 初始状态时辅机一架停于 A, 一架停于 A1, 一架停于 A2, 最优半径为 73/18;

当 n=4 时,AA1=131/72, A1A2=5/3,初始状态时辅机一架停于 A,两架停于 A1,一架停于 A2,最优半径为 161/36;

相应达到最优半径的调度方案对应于算法的搜索路径。

2. 4 问题 5

飞机去矩形地图 D 处执行任务, 其最短路径为由 A 到 D 的直线,单程路径长度为 $\sqrt{2^2+4^2}=2\sqrt{5}$ 。这可由当 $n\to\infty$ 时, $r(n)\to\infty$ 得证。

算法求得的最少飞机架数为 46 架, 飞行路径为 $A \to B \to D \to B \to A$, 初始状态是 33 架辅机停于 B,13 架辅机停于 A。其调度策略对应于算法中的搜索路径。

值得指出的是,算法先由 $B \to D \to B$ 确定 B 处辅机架数,再由 $A \to B$ 确定对于 A 处最少飞机架数。其中 $r_{33} = 2$ 。

3. 辅机单次起飞的递推模型与启发式算法

记主机单向飞行中(不考虑主机返回),p 架辅机能把空中加满油的主机送达的最远距离为 h_p 。

性质1: 对于 p 架辅机,存在某一调度策略,其能把空中加满油的主机送达 h_p 处,则必定找到另一调度策略,使得 p 架辅机能从 h_p 处把油量为零的主机接回基地 A 处。

事实上,这两种调度策略是对称的。由此也可得到该性质的证明。

记主机与 q-1 个辅机整体单向飞行中 (不考虑主机返回),另 p 架辅机能把空中加满油的主机与空中加满油的 q 个辅机送达的最远距离为 $H_p(q)$,事实上,此时主机与 q-1 个辅机整体中,每两个飞机间都没有区别。显然有 $H_1(q)=h_q$ 。

性质2:
$$H_1(q) = \frac{1}{q+2}$$
, 对 q=1, 2, 3, …

该性质是显而易见的。

性质 3:
$$H_p(q) = \max_{i=0,1,\cdots,p-1} \left\{ H_i(q+1) + H_{p-1-i}(1) + \theta \right\}$$
, 其中 θ 为由 $H_i(q+1)$,

$$H_{p-1-i}(1)$$
 决定的参数。其表示式为 $\theta = \frac{1 + H_i(q+1)(q+1) + H_{p-1-i}(1)}{q+2}$ 。

性质2和性质3即为启发式算法的核心内容。

性质4:
$$r_n = \max_{p=1,2,\dots,n-1} \left\{ \frac{H_p(1) + H_{n-p}(1) + 1}{2} \right\}$$
。

事实上,根据分析 $H_p(1)$,p=1,2,3, …,性质可知, r_n 为关于 n 的凹函数,因此上式可简化为

$$r_{n} = \max_{p=1,2,\cdots n-1} \left\{ \begin{cases} \frac{2H_{n/2}(1)+1}{2}; n \mathbin{\bowtie} \\ \frac{H_{(n+1)/2}(1)+H_{(n-1)/2}(1)+1}{2}; n \mathbin{\bowtie} \end{cases} \right\}$$

启发式算法设计思路就由上式而来。

4. 辅机多次起飞的递推模型与启发式算法

辅机多次起飞的情形,其基本思路与辅机单次起飞一样,但其计算复杂度要大些。

记主机单向飞行中(不考虑主机返回),p 架辅机能把空中加满油的主机送达的最远距离为 h_n 。

性质 5: 对于 p 架辅机,存在某一调度策略,其能把空中加满油的主机送达 h_p 处,则必定找到另一调度策略,使得 p 架辅机能从 h_p 处把油量为零的主机接 回基地 A 处。

事实上,这两种调度策略是对称的。由此也可得到该性质的证明。

记主机与q-1个辅机整体单向飞行中(不考虑主机返回),另p架辅机能把

空中加满油的主机与空中加满油的 \mathbf{q} 个辅机送达的最远距离为 $H_p(q)$,事实上,此时主机与 $\mathbf{q}-1$ 个辅机整体中,每两个飞机间都没有区别。显然有 $H_1(q)=h_q$ 。

性质6:
$$H_1(q) = \frac{1}{q+2}$$
, 对 q=1, 2, 3, ...

该性质是显而易见的。

性质7:

 $H_{p-1-i+j}(1)$ 结合后,其所需总飞机架数恰好为 p。

性质6和性质7即为启发式算法的核心内容。

性质8:

$$r_{n} = \max_{p=1,2,\cdots n-1; j=0,1,2,\cdots n-1,} \left\{ \frac{H_{p}(1) + H_{n-p+j}(1) + 1}{2} \middle| \text{s.t. Que}[H_{p}(1), H_{n-p+j}(1)] = -n \right\} \circ$$

此时不能性质8不能做性质4式的简化,因为其复杂性更高。

启发式算法设计思路就由上式而来。

5. 作战半径与两基地选址

先确定 A1 和 A2 应处于同一直线上, 然后假定 A,A1, A2 上飞机数为分别为 n_1, n_2, n_3 , 满足 $n_1 + n_2 + n_3 = n$ 。 对前面得到的 $H_i(1)$, r_j , $i, j = 1, 2, 3, \cdots$,在这两条轴线上展开搜索。

其中n,n,n,间满足一定的关系,利用此可降低搜索复杂性。

值得注意的是,当n较小时,计算机搜索需增加一些注意事项,这在程序中也有所体现。

6. 矩形地图的最快到达与最少辅机架数

这可用类似的优化方法得到,对得到的 $H_i(1)$, r_j , $i,j=1,2,3,\cdots$, 在这两条轴线上搜索。算法先由 $B\to D\to B$ 对 r_j 搜索,确定 B 处辅机架数,再由 $A\to B$ 对 $H_i(1)$ 搜索,确定对于 A 处最少飞机架数。

7. 总结

本文首先对空中加油问题进行了分析,提取了相关性质,在此基础上建立了问题的递推模型。根据该模型,文中提出了一种启发式搜索算法。受篇幅和时间的限制,一些性质的证明没有详细展开。设计算法前,所有算法中要用到的性质都经过了严格论证,而本文中并没有展开。。

该算法十分高效。 对于问题 1 和问题 2, 该算法所得解是最优调度策略。对于问题 3, 问题 4, 问题 5, 该算法所得解逼近最优调度策略。

参考文献

- 1 Pflieger CH., Models for the optimization of airre-fueling mission [R].AD-A262392,1993.
- 2. 张贤达,现代信号处理,北京,清华大学出版社,2004
- 3. 刘 勇,etal. 非数值并行算法(第二册)[M]. 北京: 科学出版社,1997.