

# **SISTEMA DE INVENTARIO**

2025-05-11

# Tabla de contenidos

<b>Introducción</b>	<b>3</b>
<b>1 Formulación del Proceso de decisión de Markov</b>	<b>4</b>
<b>2 Dinámica del Modelo</b>	<b>5</b>
<b>3 Ejemplo: Consideremos el problema de control de inventario con los siguientes datos:</b>	<b>6</b>
<b>4 Descripción y Justificación de la Función de Costo</b>	<b>7</b>
<b>References</b>	<b>8</b>

# Introducción

La teoría de control óptimo trata con problemas de optimización de sistemas dinámicos cuyo comportamiento puede verse influenciado por la aplicación de acciones (decisiones o controles), las cuales son seleccionadas mediante reglas conocidas como estrategias o políticas de control. La eficiencia de cada una de tales políticas se mide mediante un índice de funcionamiento del sistema conocido también como criterio de optimalidad, mismo que representa, un costo o una ganancia. Entonces el problema de control óptimo consiste en encontrar una estrategia óptima tal que, según sea el caso, minimice o maximice un índice de funcionamiento apropiado.

En este trabajo presentamos una útil aplicación matemática, específicamente mediante la descripción de un sistema de inventario. Conocer el nivel de mercancía, comunmente llamado stock, resulta de especial interés, pues permite determinar una estrategia óptima de operación que nos indique la cantidad adecuada de artículos a solicitar en cada pedido, a fin de satisfacer la demanda y buscando con esto optimizar el costo que conlleva la producción, así como el costo adicional generado por el manejo del stock.

La dinámica de dicho ejemplo será modelada utilizando un Modelo de Control de Markov. Muchos trabajos de investigación han abordado ya el estudio de los sistemas de inventario utilizando distintos enfoques, por lo que actualmente existe ya mucha literatura al respecto, misma que será utilizada como referencia (Knuth 1984).

Para nuestro análisis consideramos espacios de estado y acciones finitos, además de considerar una cantidad finita de transiciones para el sistema y que todos los elementos en el MCM son ya conocidos. Esto con el objetivo de realizar simulaciones computacionales e implementar algoritmos ya conocidos para encontrar la función de valor óptimo, tales como el algoritmo de la programación dinámica y el de iteración de políticas.

# 1 Formulación del Proceso de decisión de Markov

Considere un sistema de inventario a tiempo discreto, de un solo producto y que cuenta con una capacidad finita  $M > 0$ . Supongamos que se pretende maximizar ganancias através dedecidir cuánto producto solicitar a su proveedor a fin de solventar la demanda de sus clientes en cada período y dependiendo del stock (producto en existencia almacenado), cuya información se obtiene al realizar el inventario. Bajo tal escenario, para cada  $t \in \{0, 1, 2, \dots, N\}$  podemos suponer que

- $x_t$  : representa el nivel de inventario al inicio de cada periodo  $t$ .
- $a_t$  : representa la cantidad de producto que se ordena al inicio del periodo  $t$ .
- $\xi_t$  : representa la demanda del producto durante el periodo  $t$ .

Se asume que la cantidad de producto que se ordena se abastece de forma inmediata, que la demanda que no se satisface en cada periodo se pierde y que el nivel de inventario inicial es  $x_0 = x \in \mathbf{X}$ .

De manera que considerando un Modelo de Control de Markov

$$(\mathbf{X}, \mathbf{A}, \{A(x) : x \in \mathbf{X}\}, \mathbf{P}, \mathbf{C})$$

donde, el espacio de estados y controles son:

$$\mathbf{X} = \mathbf{A} = \{0, 1, 2, \dots, M\}$$

El conjunto de controles admisibles cuando el nivel de inventario es  $x \in \mathbf{X}$ , es

$$A(x) = \{0, 1, 2, \dots, M - x\}$$

## 2 Dinámica del Modelo

La dinámica del sistema evoluciona en el tiempo, de modo que en cada etapa de decisión  $t \in \{0, 1, 2, \dots, N\}$  el nivel de inventario es  $x_t = x \in \mathbf{X}$  y el controlador toma una decisión admisible  $a_t = a \in A(x)$ , es decir, solicita cierta cantidad de artículos de acuerdo a la cantidad existente. Entonces: se produce un costo  $\mathbf{C}(x, a)$ ; luego, el sistema evoluciona a un nuevo estado  $x_{t+1} = y \in \mathbf{X}$  de acuerdo a la ley de transición  $\mathbf{P}_{x,y}(a)$ , la cual explicaremos a detalle en esta sección.

Consideremos  $\{\xi_t\}$  una sucesión de variables aleatorias independientes e idénticamente distribuidas, definidas en el mismo espacio de probabilidad  $(\Omega, \mathbf{F}, P)$ ; tal que toman valores en algun conjunto numerable  $\mathbf{S}$  y función de probabilidad comun  $f$  conocida. Es decir, para cada  $k \in \mathbf{S}$

$$f(k) = P[\xi_t = k]$$

entonces el nivel de inventario es representado en cada periodo por medio de la siguiente ecuación:

$$x_{t+1} = (x_t + a_t - \xi_t)^+ = \max(x_t + a_t - \xi_t, 0)$$

Dicha expresión puede ser interpretada del siguiente modo: la cantidad de producto en el periodo  $t + 1$ , será la cantidad  $x_t$  que existía hasta el periodo anterior, más la cantidad  $a_t$  solicitada de producto, menos la demanda  $\xi_t$  que se surte a los clientes. Dado que no hay acumulación de demanda, la cantidad de producto no puede ser negativa, de manera que, si no se logra surtir toda la demanda, el nivel de inventario en el siguiente periodo será cero.

Suponemos que el nivel de inventario se a venido monitoreando hata el periodo  $t$ . Entonces

$$\begin{aligned} \mathbf{P}_{x,y}(a) &= P[x_{t+1} = y \mid x_t = x, a_t = a] \\ &= P[(x_t + a_t - \xi_t)^+ = y \mid x_t = x, a_t = a] \\ &= P[(x + a - \xi_t)^+ = y] \\ &= \sum_{k \in Y} f(k) \end{aligned}$$

donde  $Y = \{k \in \mathbf{S} \mid (x + a - k)^+ = y\}$

### 3 Ejemplo: Consideremos el problema de control de inventario con los siguientes datos:

capacidad del almacén:  $M = 2$ , de manera que

$$\mathbf{X} = \mathbf{A} = \{0, 1, 2\}$$

por lo que, existen tres posibilidades: el almacén está vacío, contiene 1 artículo, o contiene 2 artículos. Además supongamos que la demanda  $\xi_t$  toma valores en el conjunto  $\mathbf{S} = \{0, 1, 2, 3\}$  con distribución de probabilidad uniforme en todos los periodos, es decir  $P[\xi_t = k] = \frac{1}{4}$ , para cada  $k \in \mathbf{S}$ . Entonces tenemos las siguientes probabilidades de transición

## 4 Descripción y Justificación de la Función de Costo

Para la función de costo por etapa definimos las constantes

- $c$  : costo unitario de producción.
- $h$  : costo unitario por almacenamiento
- $p$ : costo unitario por demanda insatisfecha.

La función de costo por etapa para cada  $(x, a)$  está dada por

$$\mathbf{C}(x, a) = ca + h(x + a) + p\mathbf{E}[(\xi - x - a)^+]$$

Si el objetivo es mejorar las ganancias a lo largo de  $N$  etapas bajo el panorama previamente descrito, entonces esto equivale a minimizar el índice de funcionamiento a continuación

$$J(\pi, x) := \mathbf{E}\left[\sum_{t=0}^{N-1}\right]$$

## References

(**article?**)`{knuth84, author = {Knuth, Donald E.}, title = {Literate Programming}, year = {1984}, issue_date = {May 1984}, publisher = {Oxford University Press, Inc.}, address = {USA}, volume = {27}, number = {2}, issn = {0010-4620}, url = {https://doi.org/10.1093/comjnl/27.2.97}, doi = {10.1093/comjnl/27.2.97}, journal = {Comput. J.}, month = may, pages = {97–111}, numpages = {15} }`

Knuth, Donald E. 1984. «Literate Programming». *Comput. J.* 27 (2): 97-111. <https://doi.org/10.1093/comjnl/27.2.97>.