LABORATORIUM

STEROWANIE PROCESAMI DYSKRETNYMI

Programowanie dynamiczne

Skład grupy: Michał Frankowicz, 241543 Anna Sokołowska, 241616

Termin: Śr9

 $\begin{tabular}{ll} $Prowadzący:$\\ dr\ inż.\ Mariusz\ MAKUCHOWSKI\\ \end{tabular}$

Wersja na 3.0 – algorytm programowania dynamicznego zwracający sumę WiTi

Spis treści

1	Cel ćwiczenia	2
		2 2 2
3	Algorytm	2
4	Program	2

1 Cel ćwiczenia

Celem ćwiczenia było rozwiązanie problemu szeregowania zadań wykonywanych na jednej maszynie tak, żeby koszt przeprowadzenia wszystkich procesów był jak najmniejszy.

2 Definicja problemu

2.1 Procesy

Każdy proces jest opisany parametrami:

- p czas trwania procesu
- **w** waga
- d oczekiwany czas zakończenia

2.2 Koszt

Koszt, czyli kara za zakończenie procesu po oczekiwanym czasie jego zakończenia obliczana jest ze wzoru: $K_k(t) = (t - d_k) \cdot w_k$, gdzie K to koszt procesu k zakończonego w czasie t.

3 Algorytm

Algorytm polega na kolejnym dokładaniu procesów i sprawdzaniu jaka permutacja jest najmniej kosztowna. Całkowity koszt można rozbić na kosztn-1 początkowych procesów i kosztn procesu. W programie następuje rekurencyjne wywołanie obliczania kosztów, zaczynając od pełnego zestawu procesów.

4 Program

Program poprawnie oblicza sumę WiTi dla podanych danych.

```
Konsola debugowania programu Microsoft Visual Studio

Suma WiTi dla dane0.txt: 766

Suma WiTi dla dane1.txt: 799

Suma WiTi dla dane2.txt: 742

Suma WiTi dla dane3.txt: 688

Suma WiTi dla dane5.txt: 497

Suma WiTi dla dane5.txt: 423

Suma WiTi dla dane5.txt: 417

Suma WiTi dla dane8.txt: 405

Suma WiTi dla dane8.txt: 393

Suma WiTi dla dane8.txt: 393

Suma WiTi dla dane10.txt: 897
```

Rysunek 1: Zrzut konsoli po zakończeniu działania programu