Busca Local Iterada Aplicada ao Sequenciamento de Tarefas em Máquinas Flexíveis Paralelas Não Idênticas

Pedro Lucas Damasceno

Departamento de Computação Instituto de Ciências Exatas e Biológicas Universidade Federal de Ouro Preto

22 de agosto de 2024



Sumário

- Introdução
- 2 Job sequencing and tool switching problem (SSP)
- Máquinas flexíveis paralelas não idênticas (SSP-NPM)
- 4 Contribuições
- 5 Experimentos computacionais
- 6 Resultados
- Plano de atividades futuras

Contexto Socioeconômico

Panfilova; Okrepilov; Kuzmina, 2018

A globalização intensificou a volatilidade do mercado consumidor, redefinindo os padrões de consumo de maneira dinâmica e imprevisível.

Dessault Systèmes & CITE Research, 2020

83% dos consumidores esperam que os produtos ou serviços se adaptem às suas necessidades em questão de momentos ou horas e estão dispostos a pagar em média até 25,3% a mais pela customização.

Manufatura Flexível

Características

Nesse contexto, sistemas de manufatura flexível surgiram para atender as necessidades do mercado de forma ágil ao proverem:

- Tecnologia Integrada;
- Personalização e Customização;
- Adaptação Rápida;
- Resposta a Tendências.

Aplicações

- Produção de placas de circuito impresso (printed circuit board PCB) (WU et al., 2022);
- Indústria de empacotamento (BURGER et al., 2015);
- Entre várias outras.

Manufatura Flexível



Figura: Sistema de manufatura flexível caracterizado pelo sequenciamento de máquinas flexíveis.

Trocas de ferramentas

Na maioria dos sistemas reais de manufatura, a troca de ferramentas e/ou componentes é o processo que consome mais tempo (HOP, 2005).

Subproblemas

- Determinação do plano de trocas: KTNS (Tang; Denardo, 1988),
 GPCA (Cherniavskii; Goldengorin, 2022).
- Sequenciamento de tarefas: NP-Difícil (Crama et al., 1994).

Características

- O conjunto de tarefas e as necessidades de ferramentas de cada uma é conhecido a priori;
- Não há ordem de precedência entre a execução das tarefas;
- O magazine da máquina possui capacidade limitada;
- As trocas de ferramentas são realizadas sequencialmente e o tempo gasto pela troca é uniforme para todas as ferramentas;
- Não é considerado desgaste ou quebra de ferramentas.

Tabela: Exemplo de instância do problema, com c=5.

	Tarefas				
Ferramentas	1	2	3	4	5
1	0	0	1	0	1
2	1	1	0	0	1
3	0	0	1	1	0
4	1	0	0	1	0
5	0	1	1	0	0
6	0	0	0	0	0
7	0	1	1	0	1
8	1	0	0	0	0
9	0	0	1	1	0
10	0	1	0	0	0

Tarefas	Magazine
1	$\{2,4,5,7,8\}$

Tabela: Exemplo de instância do problema, com c=5.

		Т	arefa	as	
Ferramentas	1	2	3	4	5
1	0	0	1	0	1
2	1	1	0	0	1
3	0	0	1	1	0
4	1	0	0	1	0
5	0	1	1	0	0
6	0	0	0	0	0
7	0	1	1	0	1
8	1	0	0	0	0
9	0	0	1	1	0
10	0	1	0	0	0

Tarefas	Magazine
1	$\{2,4,8,5,7\}$
2	$\{2, 4, 5, 7, 10\}$

Tabela: Exemplo de instância do problema, com c=5.

	Tarefas				
Ferramentas	1	2	3	4	5
1	0	0	1	0	1
2	1	1	0	0	1
3	0	0	1	1	0
4	1	0	0	1	0
5	0	1	1	0	0
6	0	0	0	0	0
7	0	1	1	0	1
8	1	0	0	0	0
9	0	0	1	1	0
10	0	1	0	0	0

Tarefas	Magazine
1	$\{2,4,8,5,7\}$
2	$\{2, 4, 5, 7, 10\}$
3	$\{1, 3, 5, 7, 9\}$

Tabela: Exemplo de instância do problema, com c=5.

	Tarefas				
Ferramentas	1	2	3	4	5
1	0	0	1	0	1
2	1	1	0	0	1
3	0	0	1	1	0
4	1	0	0	1	0
5	0	1	1	0	0
6	0	0	0	0	0
7	0	1	1	0	1
8	1	0	0	0	0
9	0	0	1	1	0
10	0	1	0	0	0

Tarefas	Magazine
1	$\{2,4,8,5,7\}$
2	$\{2, 4, 5, 7, 10\}$
3	{1,3 ,5,7, 9 }
4	$\{1, 3, 4, 7, 9\}$
	•

Tabela: Exemplo de instância do problema, com c=5.

		Т	arefa	as	
Ferramentas	1	2	3	4	5
1	0	0	1	0	1
2	1	1	0	0	1
3	0	0	1	1	0
4	1	0	0	1	0
5	0	1	1	0	0
6	0	0	0	0	0
7	0	1	1	0	1
8	1	0	0	0	0
9	0	0	1	1	0
10	0	1	0	0	0

Tarefas	Magazine
1	$\{2,4,8,5,7\}$
2	$\{2,4,5,7,10\}$
3	{1, 3 , 5, 7, 9 }
4	$\{1, 3, 4, 7, 9\}$
5	$\{1, 2, 4, 7, 9\}$

Definição do SSP-NPM

Definição

An iterated local search procedure for the job sequencing and tool switching problem with non-identical parallel machines (Calmels, 2022).

Estado da arte

Biased random-key genetic algorithm for the job sequencing and tool switching problem with non-identical parallel machines (Soares, Carvalho, 2024).

Características adicionais

- Várias máquinas paralelas no sistema;
- Diferentes capacidades de *magazine*, tempo de processamento das tarefas e custo de troca de ferramentas.

Definição do SSP-NPM

Objetivos considerados

- Minimização do makespan (FMAX);
- Minimização do flowtime (TFT).

Definição do SSP-NPM

https://www.overleaf.com/project/64d7bebae3045c44179fa502

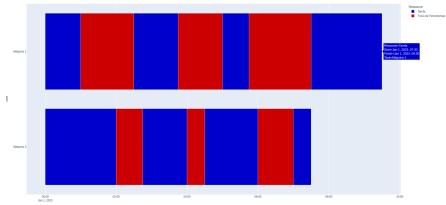


Figura: Gráfico de Gantt para exemplificação do makespan e flowtime.

Contribuições

1ª versão

- Nova definição da metaheurística ILS;
- Heurística construtiva baseada na similaridade de ferramentas por tarefa;
- Buscas locais completas no formato de VND;
- Perturbação baseada na realocação de tarefas aleatoriamente.

2ª versão

- Busca local job insertion;
- Adaptação do 1-block grouping para mover blocos, e não colunas;
- Critério de similaridade de tarefas aplicado às buscas locais;
- Perturbação enviesada por tarefa e máquina.

Contribuições

Buscas locais

- job insertion;
- ► Job exchange;
- swap;
- ▶ 2-opt;
- ▶ 1-block grouping (Paiva e Carvalho, 2017).

Instâncias propostas por Calmels, 2022

SSP-NPM-I

160 instâncias com até 3 máquinas, 20 tarefas e 20 ferramentas no sistema.

SSP-NPM-II

480 instâncias com até 6 máquinas, 120 tarefas e 120 ferramentas.

- Subdivididas em esparsas e densas;
- Subdivididas em alto e baixo custo de trocas de ferramentas.

Elegibilidade

Algumas instâncias possuem restrições de elegibilidade e esse critério foi considerado no desenvolvimento do trabalho.

Experimentos computacionais

Ambiente computacional

- ► Intel(R) Core(TM) i7-10700 CPU @ 2.90GHz;
- ► 16GB RAM DDR4 3200MHz;
- Ubuntu 22.04.1 LTS;
- Linguagem C++, GCC versão 11.3.0;
- Flags de otimização -O3 e -march=native.

Tempo e componentes de aleatoriedade

- Limite de tempo para execução de 3.600 segundos;
- ▶ 10 execuções por instância, devido aos componentes de aleatoriedade.

Comparação entre versões

SSP-NPM-I

Médias dos melhores resultados equivalentes para ambas as versões do método.

SSP-NPM-II

Experimentos reduzidos com 105 instâncias selecionadas aleatoriamente. Resultados 54,28% equivalentes, 40,00% piores e apenas 5,71% melhores em relação aos reportados pela primeira versão do método.

Hipótese

Imprevisibilidade do espaço de soluções e pelo impacto do viés na trajetória de busca.

Resultados

Resultados

Resultados melhores ou equivalentes foram encontrados para a maioria dos subconjuntos de instâncias do problema.

Gap(%) encontrados - SSP-NPM-I

- FMAX: máximo de -2,32%, média de -0,29%;
- ► TFT: máximo de -1,47%, média de -0,28%.

Gap(%) encontrados - SSP-NPM-II

- FMAX: máximo de -13,65%, média de -8,02%;
- ► TFT: máximo de -8,38%, média de -5,92%.

Testes estatísticos

Teste de Shapiro-Wilk

O teste de normalidade Shapiro-Wilk, com intervalo de confiança de 95%, rejeitou a hipótese nula de que os resultados comparados, reportados pela ILS desenvolvida neste trabalho e pelo método de Soares (2024), poderiam ser modelados de acordo com uma distribuição normal.

Teste não paramétrico de Wilcoxon

- $p = (2, 32^{-26}; 2, 91^{-47});$
- V = (19069; 14441).

Resultados

Desvio padrão médio - SSP-NPM-I

- FMAX: 0,01;
- ► TFT: 0,005.

Desvio padrão médio - SSP-NPM-II

- FMAX: 0,07;
- ► TFT: 0,05.

Tempo de execução

O tempo limite para execução de 3.600 segundos foi atingido apenas nos dois subconjuntos das maiores instâncias para o objetivo de minimização do TFT.

Resultados



Figura: Artigo aprovado no LV Simpósio Brasileiro de Pesquisa Operacional.

Agradecimentos

