

Capitolo 1

DEA

1.1 Introduzione

Il *Data Envelopment Analysis*, che indicheremo con l'acronimo *DEA*, è un metodo non parametrico per la stima delle frontiere di efficienza. È usato per misurare empiricamente l'efficienza produttiva delle unità decisionali, *DMU* (Decision Making Units). Gli approcci non parametrici hanno il vantaggio di non assumere particolari forme alla frontiera, ma non forniscono una relazione generale tra input e output.

Per introdurci allo studio della DEA, iniziamo con l'esporre un primo esempio esplicativo. Supponiamo di avere otto negozi $\{A, \dots, H\}$, ciascuno dei quali dispone di un certo numero di impiegati e produce un certo quantitativo di vendite (quest'ultime in scala 1:100000). Una semplice misura di efficienza per ciascun negozio pu essere espressa dalla seguente formula:

$$\frac{\text{Output}}{\text{Input}} \quad (1.1)$$

dove le vendite sono gli output e gli impiegati l'input. Mostriamo in Tabella 1.1 i dati relativi al problema precedentemente esposto.

Negozio	A	B	C	D	E	F	G	H
Impiegato	2	3	3	4	5	5	6	8
Vendita	1	3	2	3	4	2	3	5
Vendita/Impiegato	0.5	1	0.667	0.75	0.8	0.4	0.5	0.625

Tabella 1.1: Esempio con singolo input e singolo output

Analizzando i coefficienti contenuti nell'ultima riga della Tabella 1.1, possiamo identificare B come negozio più efficiente. Si può rappresentare graficamente questa situazione, mettendo sulle ascisse il numero di impiegati e sulle ordinate le vendite, come in Figura 1.1.

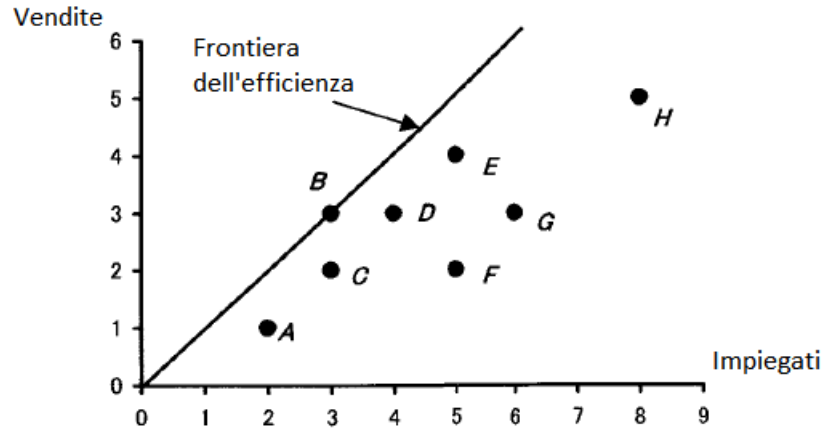


Figura 1.1: Rappresentazione grafica dell'esempio

Osserviamo dalla Figura 1.1 che per ogni negozio possiamo esprimere le vendite di ciascun dipendente come coefficiente angolare della retta che congiunge il punto del grafico corrispondente al negozio con l'origine. La retta con la pendenza maggiore (in questo caso quella passante per B) viene chiamata *Frontiera dell'efficienza*. La scelta del nome è dovuta al fatto che i punti del grafico non possono trovarsi al di sopra di questa retta.

Proseguiamo l'analisi dell'esempio valutando l'efficienza di tutti i negozi rispetto a B, con la formula

$$0 \leq \frac{\text{Vendite per impiegato del negozio } i\text{-esimo}}{\text{Vendite per impiegato di B}} \leq 1 \quad (1.2)$$

ottenendo:

Negozi	A	B	C	D	E	F	G	H
Efficienza	0.5	1	0.667	0.75	0.8	0.4	0.5	0.625

Tabella 1.2: Esempio con singolo input e singolo output

A questo punto possiamo proporre delle strategie per rendere efficienti i negozi inefficienti: graficamente si traduce nell'avvicinare i punti rappresentanti i negozi alla frontiera dell'efficienza. Per esempio, il negozio A, può essere migliorato:

$$\text{riducendo l'input (numero di impiegati)} \quad (1.3)$$

$$\text{aumentando l'output (vendite)} \quad (1.4)$$

Le due alternative proposte equivalgono rispettivamente ai punti A_1 e A_2 riportati in Figura 1.2: il punto A_1 corrisponde alla situazione in cui si riducono gli impiegati da 2 a 1, mantenendo le vendite inalterate; il punto A_2 invece, corrisponde ad un aumento delle vendite da 1 a 2 lasciando inalterato il numero di impiegati. Infine, tutti gli altri punti del segmento A_1A_2 rappresentano un miglioramento del negozio A non ottenibile tramite le opzioni (1.3) o (1.4).

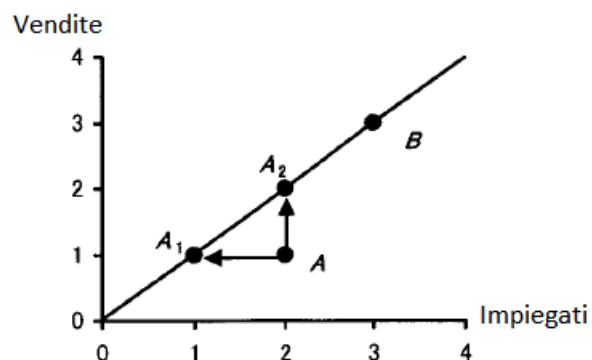


Figura 1.2: Miglioramento del negozio A

Osservazione 1.1.1 *Il nome 'Data Envelopment Analysis' proviene dalla proprietà della frontiera dell'efficienza che avvolge (envelope) tutte le rappresentazioni grafiche delle DMU.*

Non è ragionevole ritenere che la frontiera dell'efficienza si estenda all'infinito con la stessa pendenza. Analizzeremo questo problema in seguito utilizzando diversi modelli DEA. Tuttavia, diamo per scontato che questa linea è efficace nel range di interesse e chiamiamo tale assunzione 'rendimenti di scala costanti'.

Per concludere questa parte introduttiva cerchiamo di dare una definizione che possa caratterizzare le organizzazioni oggetto della *DEA*. Generalmente viene chiamata *DMU* un'entità responsabile di convertire input in output e per la quale sia possibile valutarne le performances.

Capitolo 2

Metodi Test DEA

2.1 CCR

Proseguiamo la trattazione esponendo il modello presentato per la prima volta da Charnes, Cooper e Rhodes nel 1978, che va sotto il nome di CCR.

Definizione 1 Sia $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo il CCR-Model nel seguente modo:

$$\begin{aligned} (FP_o) \quad & \max_{\mathbf{u}, \mathbf{v}} \theta = \frac{u_1 y_{1o} + \cdots + u_s y_{so}}{v_1 x_{1o} + \cdots + v_m x_{mo}} \\ t.c \quad & \frac{u_1 y_{1j} + \cdots + u_s y_{sj}}{v_1 x_{1j} + \cdots + v_m x_{mj}} \geq 1 \quad (j = 1, \dots, n) \\ & v_1, \dots, v_m \geq 0 \\ & u_1, \dots, u_s \geq 0 \end{aligned} \tag{2.1}$$

dove v_j e u_j rappresentano i pesi che associamo a rispettivamente a ciascun input e output.

Osserviamo che la 2.1 rappresenta un problema frazionale, quindi per poterlo eseguire con un elaboratore é risulta necessario riformularlo in modo da ottenere un problema lineare.

Definizione 2 Sia $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo il CCR-Model nel seguente modo:

$$\begin{aligned} (FP_o) \quad & \max_{\mu, \nu} \theta = \mu_1 y_{1o} + \cdots + \mu_s y_{so} \\ t.c \quad & \nu_1 x_{1o} + \cdots + \nu_m x_{mo} = 1 \\ & \mu_1 y_{1j} + \cdots + \mu_s y_{sj} \leq \nu_1 x_{1j} + \cdots + \nu_m x_{mj} \quad (j = 1, \dots, n) \\ & \nu_1, \dots, \nu_m \geq 0 \\ & \mu_1, \dots, \mu_s \geq 0 \end{aligned} \tag{2.2}$$

dove ν_j e μ_j rappresentano i pesi che associamo a rispettivamente a ciascun input e output.

Teorema 2.1.1 La 2.1 é equivalente alla 2.2

Teorema 2.1.2 (*Unit Invariant Theorem*) La soluzione ottimale della 2.1 e 2.2 che indicheremo con $\max \theta = \theta^*$ sono indipendenti dalle unità di misura con cui sono espressi output e input a patto che per ogni DMU essi siano valutati con la stessa unità di misura.

Definizione 3 (*CCR-Efficiency*) La DMU è efficiente per il CCR-Model se $\theta^* = 1$ e (v^*, u^*) , con $v^* \geq 0$ e $u^* \geq 0$. Altrimenti la DMU è inefficiente.

Definizione 4 Sia $X \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $Y \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo il CCR-Duale nel seguente modo:

$$\begin{aligned} (DLP_0) \quad & \min_{\theta, \lambda} \theta \\ \text{t.c.} \quad & \theta x_o - X\lambda \geq 0 \\ & Y\lambda \geq y_o \\ & \lambda \geq 0 \end{aligned} \tag{2.3}$$

dove $\lambda \in \mathbb{R}^n$ rappresenta il vettore dei pesi.

Definizione 5 Definiamo i vettori degli input in eccesso e degli output carenti, indicati rispettivamente come s^- e s^+ , nel seguente modo:

$$s^- = \theta x_o - X\lambda, \quad s^+ = Y\lambda - y_o \tag{2.4}$$

Definizione 6 Usando la soluzione ottima del modello CCR-DUAL risolviamo il seguente sistema:

$$\begin{aligned} \max_{\lambda, s^-, s^+} \quad & \omega = es^- + es^+ \\ \text{t.c.} \quad & s^- = \theta^* x_o - X\lambda \\ & s^+ = Y\lambda - y_o \\ & \lambda \geq 0, \quad s^- \geq 0, \quad s^+ \geq 0 \end{aligned} \tag{2.5}$$

dove $e = (1, \dots, 1)$. Definiamo tale modello II fase.

Definizione 7 Una soluzione ottima $(\lambda^*, s^{-*}, s^{+*})$ del modello precedentemente esposto è chiamata "max-slack solution". Se tale soluzione soddisfa $s^{-*} = 0$ e $s^{+*} = 0$ viene chiamata "zero-slack".

Definizione 8 Se una soluzione ottimale $(\theta^*, \lambda^*, s^{-*}, s^{+*})$ dei due modelli esposti soddisfa $\theta^* = 1$ ed è una soluzione zero-slack allora la DMU è chiamata CCR-efficient. Altrimenti è inefficiente.

Osservazione 2.1.3 Anche in questo caso possiamo definire i vettori di slack:

$$X\lambda + s^- = x_o, \quad Y\lambda - s^+ = y_o \tag{2.6}$$

Definizione 9 (*Pareto-Koopmans Efficiency*) Una DMU è pienamente efficiente se e solo se non è possibile aumentare qualunque input o output senza peggiorarne un altro.

Teorema 2.1.4 LE due definizioni di CCR-Efficient sono equivalenti.

Osservazione 2.1.5 Per una DMU_o inefficiente, noi definiamo l'insieme di riferimento E_o , usando la max-slack solution ottenuta usando la 2.5 e la 2.2:

$$E_o = \{j | \lambda_j^* \geq 0\} \quad (j \in \{1, \dots, n\}). \quad (2.7)$$

Una soluzione ottimale può essere espressa come:

$$\begin{aligned} \theta^* \mathbf{x}_o &= \sum_{j \in E_o} \mathbf{x}_j \lambda_j^* + \mathbf{s}^{-*} \\ \mathbf{y}_o &= \sum_{j \in E_o} \mathbf{y}_j \lambda_j^* - \mathbf{s}^{+*} \end{aligned} \quad (2.8)$$

Questo può essere interpretato come segue:

$$\mathbf{x}_o \geq \theta^* \mathbf{x}_o - \mathbf{s}^{-*} = \sum_{j \in E_o} \mathbf{x}_j \lambda_j^* \quad (2.9)$$

quindi

$$\mathbf{x}_o \geq \text{tecniche - mista inefficiente} = \text{una combinazione positiva degli input valutati} \quad (2.10)$$

In modo analogo

$$\mathbf{y}_o \leq \mathbf{y}_o + \mathbf{s}^{+*} = \sum_{j \in E_o} \mathbf{y}_j \lambda_j^* \quad (2.11)$$

quindi

$$\mathbf{y}_o \leq \text{output} + \text{carenze} = \text{una combinazione positiva degli output valutati} \quad (2.12)$$

Concludendo queste relazioni suggeriscono che l'efficienza $(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ per una DMU può essere migliorata riducendo radialmente gli input usando la θ^* e eliminando gli eccessi \mathbf{s}^{-*} . In modo analogo si può agire sugli output aumentando gli output della quantità espressa da \mathbf{s}^{+*} .

Dalle considerazioni fatte fino ad ora possiamo enunciare la seguente definizione

Definizione 10 Definiamo le CCR-projection come:

$$\hat{\mathbf{x}}_o = \mathbf{x}_o - \Delta \mathbf{x}_o = \theta^* \mathbf{x}_o - \mathbf{s}^{-*} \leq \mathbf{x}_o \quad (2.13)$$

$$\hat{\mathbf{y}}_o = \mathbf{y}_o + \Delta \mathbf{y}_o = \theta^* \mathbf{y}_o + \mathbf{s}^{+*} \geq \mathbf{y}_o \quad (2.14)$$

Teorema 2.1.6 Le migliori $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ espresse dalle 2.13 e 2.14 sono CCR-efficient

Corollario 2.1.7 I punti con coordinate $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ definite dalle 2.13 e 2.14 rappresentano il punto della frontiera dell'efficienza usata per valutare la performance della DMU_o .

Lemma 2.1.8 Per il punto $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$, esiste una soluzione ottima $(\hat{\mathbf{v}}_o, \hat{\mathbf{u}}_o)$ per il problema (LP_e) , la quale è duale a (DLP_e) , tale che:

$$\begin{aligned} \hat{\mathbf{v}}_o &\geq \mathbf{0} \\ \hat{\mathbf{u}}_o &\geq \mathbf{0} \\ \hat{\mathbf{v}}_o \mathbf{x}_j &= \hat{\mathbf{u}}_o \mathbf{y}_j \quad (j \in E_o) \\ \hat{\mathbf{v}}_o \mathbf{X} &\geq \hat{\mathbf{u}}_o \mathbf{Y} \end{aligned} \quad (2.15)$$

Teorema 2.1.9 *Le DMU in E_o definito in 2.7 sono CCR-efficient*

Teorema 2.1.10 *Ciascuna combinazione semipositiva delle DMU in E_o é CCR-efficient.*

Definizione 11 *Sia $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo il CCR-Model orientato agli Output nel seguente modo:*

$$\begin{aligned}
 (DLPO_0) \quad & \min_{\theta, \lambda} \theta \\
 t.c \quad & \mathbf{x}_o - \mathbf{X}\lambda \geq 0 \\
 & \mathbf{Y}\lambda \geq \theta \mathbf{y}_o \\
 & \lambda \geq 0
 \end{aligned} \tag{2.16}$$

Osservazione 2.1.11 *Supponiamo di avere $(\theta^*, \mathbf{s}^{*-}, \mathbf{s}^{*+})$ soluzioni ottimali del CCR-Model e $(\mu^*, \mathbf{t}^{*-}, \mathbf{t}^{*+})$ soluzioni del CCR-Model orientato agli output, allora si ha che:*

$$\mathbf{t}^{*-} = \mathbf{s}^{*-} / \theta^*, \mathbf{t}^{*+} = \mathbf{s}^{*+} / \theta^* \tag{2.17}$$

2.2 BCC

Definizione 12 *Sia $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo il BCC-Model nel seguente modo:*

$$\begin{aligned}
 (BCC_0) \quad & \min_{\theta, \lambda} \theta \\
 t.c \quad & \theta \mathbf{x}_o - \mathbf{X}\lambda \geq 0 \\
 & \mathbf{Y}\lambda \geq \mathbf{y}_o \\
 & \lambda \geq 0 \\
 & \mathbf{e}\lambda = 1
 \end{aligned} \tag{2.18}$$

dove $\lambda \in \mathbb{R}^n$ rappresenta il vettore dei pesi ed $\mathbf{e} = (1 \dots 1)$.

Definizione 13 *Se una soluzione ottima $(\theta^*, \lambda^*, \mathbf{s}^{*-}, \mathbf{s}^{*+})$, ottenuta applicando la II fase al BCC-Model, soddisfa le condizioni $\theta^* = 1$ e "no slack solution" allora la DMU é chiamata BCC-efficient, altrimenti é inefficiente.*

Definizione 14 *Per una DMU_o inefficiente per BCC model definiamo il suo insieme di riferimento, E_o basato su una soluzione ottima λ^* come:*

$$E_o = \{j | \lambda_j^* \geq 0\} \quad (j \in \{1, \dots, n\}) \tag{2.19}$$

Definizione 15 *Definiamo le proiezioni del BCC-Model come:*

$$\hat{\mathbf{x}}_o = \theta^* \mathbf{x}_o - \mathbf{s}^{*-} \tag{2.20}$$

$$\hat{\mathbf{y}}_o = \mathbf{y}_o + \mathbf{s}^{*+} \tag{2.21}$$

Teorema 2.2.1 *Il punto di coordinate $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ é BCC-efficient.*

Teorema 2.2.2 *Ogni DMU in E_o associata a un λ_j definita come 2.19 é BCC-efficient*

Teorema 2.2.3 Una DMU che ha un il valore minimo per ogni input, oppure che ha valore massimo per ciascun output, é BCC-efficient.

Definizione 16 Sia $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo il BCC orientato all'Output nel seguente modo:

$$\begin{aligned}
 (BCC_0 - 0) \quad & \max_{\theta, \lambda} \theta \\
 t.c \quad & \mathbf{X}\lambda \leq \mathbf{x}_o \\
 & \mathbf{Y}\lambda \geq \theta \mathbf{y}_o \\
 & \lambda \geq 0 \\
 & \mathbf{e}\lambda = 1
 \end{aligned} \tag{2.22}$$

dove $\lambda \in \mathbb{R}^n$ rappresenta il vettore dei pesi ed $\mathbf{e} = (1 \dots 1)$.

2.3 ADDITIVE MODEL

Definizione 17 Sia $\mathbf{X} \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $\mathbf{Y} \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo l'ADDITIVE-MODEL nel seguente modo:

$$\begin{aligned}
 (ADD_0) \quad & \max_{\lambda, s^+, s^-} \theta = \mathbf{e}s^- + e^+ \\
 t.c \quad & \mathbf{X}\lambda + s^- = \mathbf{x}_o \\
 & \mathbf{Y}\lambda - s^+ = \mathbf{y}_o \\
 & \mathbf{e}\lambda = 1 \\
 & \lambda \geq 0, s^- \geq 0, s^+ \geq 0
 \end{aligned} \tag{2.23}$$

dove $\lambda \in \mathbb{R}^n$ rappresenta il vettore dei pesi ed $\mathbf{e} = (1 \dots 1)$.

Definizione 18 Una DMU si dice ADD-efficient se e solo se $s^{-*} = \mathbf{0}$ e $s^{+*} = \mathbf{0}$

Teorema 2.3.1 DMU_o é ADD-efficient se e solo se é BCC-efficient

Teorema 2.3.2 Definiamo $\hat{\mathbf{x}}_o = \mathbf{x}_o - s^{-*}$ e $\hat{\mathbf{y}}_o = \mathbf{y}_o + s^{+*}$. Allora il punto $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ é ADD-efficient.

Definizione 19 Definiamo Mix la proporzione nella quale gli input sono usati e gli output prodotti.

Definizione 20 Dato un qualunque problema, una modello DEA é detto traslation invariant se le traslazioni degli input e/o output iniziali generano un nuovo problema che ammette le stesse soluzioni del problema originale.

Teorema 2.3.3 L'Additive-model é traslation invariant.

2.4 SBM MODEL

Definizione 21 Sia $X \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $Y \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Definiamo SBM-DUALE nel seguente modo:

$$\begin{aligned}
 (D - SBM) \quad & \max_{\theta, v, u} \theta \\
 t.c \quad & \theta + v x_o - u y_o = 1 \\
 & u Y - v X \leq 0 \\
 & v \geq 1/m [1/x_o] \\
 & u \geq \theta/s [1/y_o]
 \end{aligned} \tag{2.24}$$

dove con $[1/x]$ rappresenta il vettore $(1/x_1, \dots, 1/x_m)$.

Definizione 22 Una DMU si dice SBM-efficient se e solo se $\theta = 1$

Definizione 23 L'insieme degli indici corrispondenti ai valori positivi di λ_j^* é chiamato insieme di riferimento per il punto (x_o, y_o)

Teorema 2.4.1 La soluzione ottima del SBM-Model é sempre minore o uguale a quella del CCR-model.

Teorema 2.4.2 Una DMU é CCR-efficient se e solo se é SBM-efficient.

2.5 HYBRID

Ci sono due tipo di approcci nella DEA: *radiale* e *non radiale*. La differenza esiste nella caratterizzazione degli input o degli output. Supponiamo di avere 4 input (x_1, x_2, x_3, x_4) tali che x_1, x_2 sono radiali e gli altri no. Questa differenza potrebbe riflettersi sulla valutazione dell'efficienza. Nei modelli fino ad ora analizzati osserviamo che il CCR e il BCC hanno un approccio radiale mentre SBM ha un approccio non-radiale. In questa sezione mostreremo un approccio ibrido per misurare l'efficienza.

Definizione 24 Sia $X \in \mathbb{R}^{m \times n}$ la matrice degli Input e sia $Y \in \mathbb{R}^{s \times n}$ la matrice degli Output. Decomponiamo la matrice degli input nella sua parte radiale $X^R \in \mathbb{R}^{m_1 \times n}$ e non radiale $X^{NR} \in \mathbb{R}^{m_2 \times n}$, con $m_1 + m_2 = m$. In modo del tutto analogo decomponiamo la matrice degli output in $Y^R \in \mathbb{R}^{s_1 \times n}$ e $Y^{NR} \in \mathbb{R}^{s_2 \times n}$, con $s_1 + s_2 = s$. Supponiamo infine che l'insieme dei dati considerati sia assolutamente positivo, allora definiamo l'insieme delle possibilità produttive come:

$$P = \{(x, y) | x \geq X\lambda, y \leq Y\lambda, \lambda \geq 0\} \tag{2.25}$$

dove $\lambda \in \mathbb{R}^n$ é un vettore non negativo.

Osservazione 2.5.1 Diamo un equazione per descrivere un determinata DMU $(x_o, y_o) = (x_o^R, x_o^{NR}, y_o^R, y_o^{NR}) \in P$:

$$\begin{aligned}
 \theta x_o^R &= X^R \lambda + s^{R-} \\
 x_o^{NR} &= X^{NR} \lambda + s^{NR-} \\
 \phi y_o^R &= Y^R \lambda - s^{R+} \\
 y_o^{NR} &= Y^{NR} \lambda - s^{NR+}
 \end{aligned} \tag{2.26}$$

con $\theta \leq 1, \phi \geq 1, \lambda \geq \mathbf{0}, s^{R-} \geq \mathbf{0}, s^{NR-} \geq \mathbf{0}, s^{R+} \geq \mathbf{0}, s^{NR+} \geq \mathbf{0}$. Infine definiamo l'indice ρ come:

$$\rho = \frac{1 - \frac{m_1}{m}(1 - \theta) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m_2} s_i^{NR-} / x_{io}^{NR}}{1 + \frac{s_1}{s}(\phi - 1) - \frac{1}{s} \sum_{r=1}^{s_2} s_r^{NR+} / y_{ro}^{NR}} \quad (2.27)$$

Definizione 25 La $DMU(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ é hybrid efficient se e solo se $\rho = 1$ per ogni espressione possibile della 2.26, cioè, $\theta = 1, \phi = 1, s^{NR-} = \mathbf{0}, s^{NR+} = \mathbf{0}$

Definizione 26 Utilizzando le considerazioni fatte fino a questo punto possiamo definire il modello Hybrid nel seguente modo:

$$\begin{aligned} (HYBRID) \quad & \tau^* = \min t - \frac{m_1}{m}(\tau - \Theta) - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^{m_2} \frac{S_i^{NR-}}{x_{io}^{NR}} \\ t.c \quad & t + \frac{s_1}{s}(\Phi - t) + \frac{1}{s} \sum_{r=1}^{s_2} \frac{S_r^{NR+}}{y_{ro}^{NR}} \\ & \Theta \mathbf{x}_o^R \geq X^R \mathbf{\Lambda} \\ & t \mathbf{x}_o^{NR} = X^{NR} \mathbf{\Lambda} + S^{NR-} \\ & \Phi \mathbf{y}_o^R \leq Y^R \mathbf{\Lambda} \\ & t \mathbf{y}_o^{NR} = Y^{NR} \mathbf{\Lambda} - S^{NR+} \\ & \Theta \leq t, \Phi \geq t, \mathbf{\Lambda} \geq \mathbf{0}, S^{NR+} \geq \mathbf{0}, S^{NR-} \geq \mathbf{0}, \end{aligned} \quad (2.28)$$

Teorema 2.5.2 La $DMU(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ é hybrid efficient se e solo se $\tau = 1$.

Osservazione 2.5.3 Sia $(t^*, \Theta^*, \Phi^*, \mathbf{\Lambda}^*, S^{NR-*}, S^{NR+*})$ la soluzione ottima del HYBRID allora definiamo:

$$\begin{aligned} \theta^* &= \frac{\Theta^*}{t^*} \\ \phi^* &= \frac{\Phi^*}{t^*} \\ \lambda^* &= \frac{\mathbf{\Lambda}^*}{t^*} \\ s^{NR-*} &= \frac{S^{NR-*}}{t^*} \\ s^{NR+*} &= \frac{S^{NR+*}}{t^*} \end{aligned} \quad (2.29)$$

Se $\tau \leq 1$ allora definiamo le proiezioni del HYBRID model come:

$$\begin{aligned} \hat{\mathbf{x}}_o^R &\leftarrow \theta^* \mathbf{x}_o^R \\ \hat{\mathbf{x}}_o^{NR} &\leftarrow \mathbf{x}_o^{NR} - s^{NR-*} \\ \hat{\mathbf{y}}_o^R &\leftarrow \phi^* \mathbf{y}_o^R \\ \hat{\mathbf{y}}_o^{NR} &\leftarrow \mathbf{y}_o^{NR} + s^{NR+*} \end{aligned} \quad (2.30)$$

Teorema 2.5.4 Le proiezioni definite nell'osservazione precedente sono hybrid efficient.

2.5.1 Decomposizione inefficienza

Usiamo la soluzione ottima del modello HYBRID per decomporre l'inefficienza della DMU in quattro fattori:

$$\begin{aligned}
\text{inefficienza degli Input radiali:} \quad \alpha_1 &= \frac{m_1}{m}(1 - \theta^*) \\
\text{inefficienza degli Input non radiale:} \quad \alpha_2 &= \sum_{i=1}^{m_2} \frac{s_i^{NR-}}{x_{io}^{NR}} \\
\text{inefficienza degli Output radiali:} \quad \beta_1 &= \frac{s_1}{m}(\phi^* - 1) \\
\text{inefficienza degli Output non radiale:} \quad \beta_2 &= \frac{1}{s} \sum_{r=1}^{s_2} \frac{s_r^{NR+}}{y_{io}^{NR}}
\end{aligned} \tag{2.31}$$

Possiamo definire l'inefficienza degli input e output come:

$$\begin{aligned}
\text{inefficienza degli Input:} \quad \alpha &= \alpha_1 + \alpha_2 \\
\text{inefficienza degli Output:} \quad \beta &= \beta_1 + \beta_2
\end{aligned} \tag{2.32}$$

allora possiamo esprimere τ come:

$$\tau^* = \frac{1 - \alpha}{1 + \beta} = \frac{1 - \alpha_1 - \alpha_2}{1 + \beta_1 + \beta_2} \tag{2.33}$$

Tale espressione risulta utile nella ricerca delle cause che portano all'inefficienza della DMU in esame.

Osservazione 2.5.5 *Possiamo definire il CCR e SBM model come un caso particolare del modello Hybrid e quindi possiamo comparare le relazioni tra le rispettive soluzioni ottime. Il modello Hybrid può essere trasformato in un CCR o SBM eliminando la distinzione tra input radiali e non. Mostriamo nel dettaglio quanto detto:*

$$\begin{aligned}
(CCR) \quad \rho_{CCR}^* &= \min \frac{\theta}{\phi} \\
(t.c) \quad \theta \mathbf{x}_o &\geq X\boldsymbol{\lambda} \\
\phi \mathbf{x}_o &\leq Y\boldsymbol{\lambda} \\
\theta &\leq 1, \phi \geq 1, \boldsymbol{\lambda} \geq \mathbf{0}
\end{aligned} \tag{2.34}$$

$$\begin{aligned}
(SBM) \quad \rho_{SBM}^* &= \min \frac{\theta}{\phi} \\
(t.c) \quad \mathbf{x}_o &= X\boldsymbol{\lambda} + \mathbf{s}^- \\
\mathbf{y}_o &= Y\boldsymbol{\lambda} - \mathbf{s}^+ \\
\mathbf{s}^- &\geq \mathbf{0}, \mathbf{s}^+ \geq \mathbf{0}, \boldsymbol{\lambda} \geq \mathbf{0}
\end{aligned} \tag{2.35}$$

In modo analogo possiamo definire i modelli orientati agli input o agli output.

Teorema 2.5.6 *Utilizzando le notazioni usate nell'osservazione enunciamo le seguenti catene di disuguaglianze relative ai modelli mostrati in precedenza:*

$$\begin{aligned}
\rho_{CCR}^* &\geq \rho^* \geq \rho_{SBM}^* \\
\rho_{CCR-I}^* &\geq \rho_I^* \geq \rho_{SBM-I}^* \\
\rho_{CCR-O}^* &\geq \rho_O^* \geq \rho_{SBM-O}^* \\
\rho_{SBM-I}^* &\geq \rho_{SBM}^* \\
\rho_{SBM-O}^* &\geq \rho_{SBM}^* \\
\rho_{CCR-I}^* &\geq \rho_{CCR}^* \\
\rho_{CCR-O}^* &\geq \rho_{CCR}^*
\end{aligned} \tag{2.36}$$

Capitolo 3

Ritorno di Scala

3.1 Ritorno di scala

TODO: scrivere l'introduzione Ora consideriamo le condizioni per i ritorni di scala dei seguenti modelli

3.2 Il ritorno di scale del BBC-Model

Consideriamo le equazioni del BCC model:

$$\begin{aligned} \max \quad & z = \mathbf{u}\mathbf{y}_o - u_o \\ \text{t.c} \quad & \mathbf{v}\mathbf{x}_o = 1 \\ & -\mathbf{v}\mathbf{X} + \mathbf{u}\mathbf{Y} - u_o\mathbf{e} \leq \mathbf{0} \\ & \mathbf{v} \geq \mathbf{0}, \mathbf{u} \geq \mathbf{0}, u_o \text{ qualunque} \end{aligned} \tag{3.1}$$

possiamo esprimere i ritorni di scala per tale modello utilizzando il seguente teorema.

Teorema 3.2.1 *Assumiamo che $(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ sia una punto della frontiera dell'efficienza allora abbiamo che:*

(i) L'Increasing returns-to-scale prevale su $(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ se e solo se $u_o^ < 0$ per ogni soluzioni ottimali.*

(ii) Il Decreasing returns-to-scale prevale su $(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ se e solo se $u_o^ > 0$ per ogni soluzioni ottimali.*

(iii) Il Constant returns-to-scale prevale su $(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ se e solo se $u_o^ = 0$ in alcune soluzioni ottimali.*

3.3 Il ritorno di scale del CCR-Model

Teorema 3.3.1 *Sia $(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$ sia una punto della frontiera dell'efficienza, e consideriamo la soluzione ottima ottenuta dal CCR-Model $(\lambda_1^*, \dots, \lambda_n^*)$. Il ritorno di scale in tale punto pu essere determinato dalle seguenti condizioni:*

(i) Se $\sum_{j=1}^n \lambda_j^ = 1$ in ciascuna soluzione ottimale allora prevale il constant returns-to-scale*

(ii) Se $\sum_{j=1}^n \lambda_j^ > 1$ in ciascuna soluzione ottimale allora prevale il decreasing returns-to-scale*

(iii) Se $\sum_{j=1}^n \lambda_j^* < 1$ in ciascuna soluzione ottimale allora prevale l'increasing returns-to-scale

Enunciamo adesso un teorema che mette in relazione il BBC-Model e CCR-Model.

Teorema 3.3.2 Consideriamo le soluzioni ottimali del CCR-Model e del BCC-Model si ha che:
 (i) $u_o^* > 0$ per ogni soluzione ottimale del BBC-Model se e solo se $\sum_{j=1}^n \hat{\lambda}_j^* > 1$ per ogni soluzione ottimale del CCR-Model corrispondente.
 (ii) $u_o^* < 0$ per ogni soluzione ottimale del BBC-Model se e solo se $\sum_{j=1}^n \hat{\lambda}_j^* < 1$ per ogni soluzione ottimale del CCR-Model corrispondente.
 (iii) $u_o^* = 0$ per alcune soluzioni ottimali del BBC-Model se e solo se $\sum_{j=1}^n \hat{\lambda}_j^* = 1$ per alcune soluzioni ottimali del CCR-Model corrispondente.

3.4 Grandezze di scala produttive

Teorema 3.4.1 Una DMU_o efficiente per il CCR-Model sarà efficiente anche per il BCC-Model model e prevarà il constant returns-to-scale.

TODO scrivere def MPSS

Definizione 27 Una DMU_o si dice MPSS se soddisfa le seguenti condizioni:

$$\begin{aligned} (i) \quad & \beta^* / \alpha^* \\ (ii) \quad & \text{tutti gli slack sono zero} \end{aligned} \tag{3.2}$$

Teorema 3.4.2 Consideriamo una DMU_o con input e output rappresentati dai vettori $\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o$. Si ha che una condizione necessaria per essere MPSS é $\beta^* / \alpha^* = \max \beta / \alpha = 1$. In tale caso $\beta^* = \alpha^*$ e i ritorni di scala sono costanti.

Teorema 3.4.3 Nel BCC model un insieme di riferimento per ciascuna DMU non efficiente non pu includere allo stesso tempo increasing e decreasing return-to-scale $DMUs$.

Corollario 3.4.4 Sia E_o l'insieme di riferimento di una $DMU(\mathbf{x}_o, \mathbf{y}_o)$. Allora, E_o sarà costituita da una delle seguenti combinazioni di DMU efficienti:

$$\begin{aligned} (i) \quad & \text{Tutte le DMU sono IRS} \\ (ii) \quad & \text{Tutte le DMU sono CRS} \\ (iii) \quad & \text{Tutte le DMU sono DRD} \\ (iv) \quad & \text{le DMU sono IRS o CRS} \\ (v) \quad & \text{le DMU sono DRS o CRS} \end{aligned} \tag{3.3}$$

dove IRS, CRS e DRS sta per increasing, constant e decreasing return-to-scale rispettivamente.

Teorema 3.4.5 Sia $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ la proiezione efficiente di una DMU_o che risulti BCC-inefficient, sia E_o l'insieme di riferimento relativo alla DMU_o . Allora si ha che:

1. $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ é IRS se E_o /'e costituito da $DMUs$ del tipo (i) o (iv) del Corollario 3.4.4
2. $(\hat{\mathbf{x}}_o, \hat{\mathbf{y}}_o)$ é DRS se E_o /'e costituito da $DMUs$ del tipo (iii) o (v) del Corollario 3.4.4

3.5 Rilassamento della condizione di convessità

Possiamo estendere il BCC model rilassando la condizione di convessità $e\lambda = 1$ utilizzando:

$$L \leq e\lambda \leq U \quad (3.4)$$

dove $L(0 \leq L \leq 1)$ e $U(1 \leq U)$ sono rispettivamente upper e lower bound per la somma dei λ_j . Notiamo che la condizione $L = 0$ e $U = \infty$ corrisponde al CCR model.

3.5.1 Increasing Returns-to-Scale (IRS) Model

Il caso $L = 1, U = \infty$ é chiamato IRS o NDRS (Non decreasing Returns-to-Scale) model. In questo modello il vincolo imposto ai valori di λ é:

$$e\lambda \geq 1 \quad (3.5)$$

Osserviamo che la condizione $L = 1$ corrisponde al fatto che non sar possibile ridurre i pesi della *DMU* ma sará possibile espandere quest'ultimi all'infinito (TODO inserire immagine con esempio).

3.5.2 Decreasing Returns-to-Scale (DRS) Model

Il caso $L = 0, U = 1$ é chiamato DRS o NIRS (Non increasing Returns-to-Scale) model. In questo modello il vincolo imposto ai valori di λ é:

$$0 \leq e\lambda \leq 1 \quad (3.6)$$

Osserviamo che la condizione $U = 1$ corrisponde al fatto che non sar possibile aumentare i pesi della *DMU* (TODO inserire immagine con esempio).

3.5.3 Generalized Returns-to-Scale (DRS) Model

Il caso $0 \leq L \leq 1, U \geq 1$ é chiamato Generalized Returns-to-Scale model. In questo modello é possibile definire dei valori di controllo per determinare dei range ammissibili in cui far variare i return-to-scale (TODO inserire immagine con esempio).

3.6 Decomposizione dell'inefficienza tecnica

Nello studio delle DEA ricopre una notevole importanza lo studio delle cause che creano l'inefficienza in una DMU. (TODO continuare l'intro)

3.6.1 Scale efficiency

Definizione 28 Consideriamo il risultato ottenuto dal CCR e BCC model di una DMU rispettivamente rappresentati da θ_{CCR}^* e θ_{BCC}^* . La scale efficiency é definita da

$$SE = \frac{\theta_{CCR}^*}{\theta_{BCC}^*} \leq 1 \quad (3.7)$$

Osservazione 3.6.1 Per una DMU BCC-efficient e con CRS (quindi MPSS) la SE é uguale ad uno.

Osservazione 3.6.2 Il risultato ottenuto utilizzando il CCR model é chiamato *technical-efficient (TE)* in quanto non tiene conto dei return-to-scale. D'altro canto il risultato del BCC model esprime la *pure technical-efficient (PTE)* (TODO concludere esempio).

Mix Efficiency

Ci sono due tipi di misure di efficienza, radiale e non radiale. Consideriamo ora il modello SBM input-oriented:

$$\begin{aligned} (SBM_{in}) \quad & \min \rho_{in} = 1 - \frac{1}{m} \sum_{i=1}^m s_i^- / x_{io} \\ \text{t.c.} \quad & \mathbf{x}_o = \mathbf{X}\boldsymbol{\lambda} + \mathbf{s}^- \\ & \mathbf{y}_o = \mathbf{Y}\boldsymbol{\lambda} + \mathbf{s}^+ \\ & \boldsymbol{\lambda} \geq \mathbf{0}, \mathbf{s}^- \geq \mathbf{0}, \mathbf{s}^+ \geq \mathbf{0} \end{aligned} \quad (3.8)$$

si ha che $\rho_{in}^* \leq \theta_{CCR}^*$.

Teorema 3.6.3 Si ha che $\rho_{in}^* = \theta_{CCR}^*$ se e solo se il modello CCR input-oriented ha gli input-slacks uguali a zero per ogni soluzione ottimale.

Osservazione 3.6.4 Se $\rho_{in}^* < \theta_{CCR}^*$ allora dal teorema precedente si evince che la soluzione data dal CCR model contiene un input mix-inefficient. A questo punto possiamo enunciare la seguente definizione.

Definizione 29 Consideriamo la soluzione ottima ottenuta dall'utilizzo del CCR e del SBM model, rispettivamente espresse da θ_{CCR}^* e ρ_{SBM}^* . La mix-efficient é definita da

$$MIX = \frac{\rho_{SBM}^*}{\theta_{CCR}^*} \quad (3.9)$$

Osservazione 3.6.5 MIX non é mai maggiore di uno e possiamo decomporre l'efficienza non radiale in componente radiale e mista come:

$$[Input-oriented SBM] = [Radial Eff.(TE)] \times [Mix Eff. (MIX)] \quad (3.10)$$

A questo punto possiamo esprimere ρ_{in}^* come:

$$\rho_{in}^* = [MIX] \times [PTE] \times [SE] \quad (3.11)$$

dove PTE rappresenta la pure technical efficiency e SE la scale efficiency.

Capitolo 4

Modelli con moltiplicatori limitati

4.1 Assurance Region Method

L'assurance region method consiste nell'aggiungere ad un modello DEA un vincolo del tipo:

$$L_{i,j} \leq \frac{v_j}{v_i} \leq U_{i,j} \quad (4.1)$$

dove $L_{i,j}$ e $U_{i,j}$ sono il lower e l'upper bounds che il rapporto tra v_j e v_i può assumere. Proviamo ad esporre un esempio del metodo descritto. Supponiamo di voler usare la formulazione del CCR model con l'aggiunta del Assurance region (AR) allora abbiamo:

$$\begin{aligned} (AR_o) \quad & \max_{u,v} u y_o \\ \text{t.c} \quad & v x_o = 1 \\ & -vX + uY \leq 0 \\ & vP \leq 0 \\ & uQ \leq 0 \\ & v \geq 0, u \geq 0 \end{aligned} \quad (4.2)$$

dove (TODO inserire le matrici P e U). Consideriamo la formulazione duale del problema esposto:

$$\begin{aligned} (DAR_o) \quad & \min_{\lambda, \pi, \tau, \theta} \theta \\ \text{t.c} \quad & \theta x_o - X\lambda + P\pi \geq 0 \\ & Y\lambda + Q\tau \geq y_o \\ & \lambda \geq 0, \pi \geq 0, \tau \geq 0 \end{aligned} \quad (4.3)$$

Definizione 30 Sia $(\theta^*, \lambda^*, \pi^*, \tau^*, s^{-*}, s^{+*})$ una soluzione ottima del DAR_o dove s^{-*}, s^{+*} sono rispettivamente definite da:

$$\begin{aligned} s^{-*} &= \theta^* x_o - X\lambda^* + P\pi^* \\ s^{+*} &= -y_o + Y\lambda^* + Q\tau^* \end{aligned} \quad (4.4)$$

diremo che la DMU é AR-efficient se e solo se valgono le seguenti uguaglianze:

$$\begin{aligned}\theta^* &= 0 \\ s^{-*} &= \mathbf{0} \\ s^{+*} &= \mathbf{0}\end{aligned}\tag{4.5}$$

Teorema 4.1.1 Sia $(\theta^*, \lambda^*, \pi^*, \tau^*, s^{-*}, s^{+*})$ una soluzione DMU AR-inefficient. Definiamo il suo miglioramento usando il DAR model come:

$$\begin{aligned}\hat{x}_o &= \theta^* x_o - s^{-*} + P\pi^* (= X\lambda^*) \\ \hat{y}_o &= y_o + s^{+*} - Q\tau^* (= Y\lambda^*)\end{aligned}\tag{4.6}$$

si ha che il punto (\hat{x}_o, \hat{y}_o) é AR efficient.

Osservazione 4.1.2 Consideriamo i seguenti vincoli:

$$\begin{aligned}L_{in}(i) &\leq \frac{v_i x_i}{\sum_j v_j x_j} \leq U_{in}(i) & \forall i \\ L_{ou}(s) &\leq \frac{u_s y_s}{\sum_j u_j y_j} \leq U_{ou}(s) & \forall s\end{aligned}\tag{4.7}$$

tali vincolo definiscono i modelli di tipo Assurance Region Global Model. (TODO eventualmente capire se continuare con il CONE-RATIO)

Capitolo 5

Variabili non Discrezionali

Iniziamo questo capitolo introducendo alcune definizioni.

Definizione 31 *La piena efficienza (BCC o CCR) é raggiunta da una DMU_o se e solo se sono soddisfatte le seguenti condizioni:*

$$\begin{aligned} (i) \quad & \theta^* = 1 \\ (ii) \quad & \text{tutti gli slack sono nulli} \end{aligned} \tag{5.1}$$

5.1 NCN

Definizione 32 *Non-Controllable Variable Model (NCN):*

$$\begin{aligned} (NCN) \quad & \min_{\theta, \lambda} \theta \\ \text{t.c.} \quad & \theta x_o^C \geq X^C \lambda \\ & y_o^C \leq Y^C \lambda \\ & x_o^N = X^N \lambda \\ & y_o^N = Y^N \lambda \\ & L \leq e\lambda \leq U \\ & \lambda \geq 0 \end{aligned} \tag{5.2}$$

5.2 NDSC

Definizione 33 *Non-discretionary Variable Model (NDSC):*

$$\begin{aligned} (NDSC) \quad & \min \theta - \epsilon(\Sigma_{i \in D} s_i^- + \Sigma_{r=1}^s s_r^+) \\ \text{t.c} \quad & \theta x_{io} = \Sigma_{j=1}^n x_{ij} \lambda_j + s_i^-, \quad i \in D \\ & x_{io} = \Sigma_{j=1}^n x_{ij} \lambda_j + s_i^-, \quad i \in ND \\ & y_{ro} = \Sigma_{j=1}^n y_{rj} \lambda_j - s_r^+, \quad r = 1, \dots, s \end{aligned} \tag{5.3}$$

(TODO eventualmente scriverne il duale)

5.3 BND

Definizione 34 *Bounded Variable Model (BND):*

(a) *Input Oriented Bounded Variable Model*

$$\begin{aligned}
 (BND_o) \quad & \min \theta \\
 t.c \quad & \theta \mathbf{x}_o^C \geq X^C \boldsymbol{\lambda} \\
 & \mathbf{y}_o^C \leq Y^C \boldsymbol{\lambda} \\
 & \mathbf{l}_o^{N_x} \leq X^N \boldsymbol{\lambda} \leq \mathbf{u}_o^{N_x} \\
 & \mathbf{l}_o^{N_y} \leq Y^N \boldsymbol{\lambda} \leq \mathbf{u}_o^{N_y} \\
 & L \leq \mathbf{e} \boldsymbol{\lambda} \leq U \\
 & \boldsymbol{\lambda} \geq \mathbf{0}
 \end{aligned} \tag{5.4}$$

(b) *Output Oriented Bounded Variable Model*

$$\begin{aligned}
 (BNDO_o) \quad & \max \eta \\
 t.c \quad & \mathbf{x}_o^C \geq X^C \boldsymbol{\lambda} \\
 & \eta \mathbf{y}_o^C \leq Y^C \boldsymbol{\lambda} \\
 & \mathbf{l}_o^{N_x} \leq X^N \boldsymbol{\lambda} \leq \mathbf{u}_o^{N_x} \\
 & \mathbf{l}_o^{N_y} \leq Y^N \boldsymbol{\lambda} \leq \mathbf{u}_o^{N_y} \\
 & L \leq \mathbf{e} \boldsymbol{\lambda} \leq U \\
 & \boldsymbol{\lambda} \geq \mathbf{0}
 \end{aligned} \tag{5.5}$$

dove $(\mathbf{l}_o^{N_x}, \mathbf{u}_o^{N_x})$ e $(\mathbf{l}_o^{N_y}, \mathbf{u}_o^{N_y})$ sono i vettori del lower e upper bound per gli input e output non discrezionali della DMU_o. Infine $(\mathbf{x}_o^N, \mathbf{y}_o^N)$ non sono inclusi nella formula perché si suppone che si trovino tra i due limiti precedentemente espressi.

Capitolo 6

Test svolti

Ora cerchiamo di applicare le nozioni introdotte negli scorsi capitoli su un problema concreto, nello specifico il traffico aereo. (Continuare la descrizione con informazioni sul problema).

6.1 Definizione Input

Descriviamo brevemente le tipologie di input utilizzati nella fase di test:

- **ATM/CNS provision costs** : questi costi sono sotto il controllo diretto e la responsabilità dell'ANSP. Tali costi costituiscono la maggior fonte di spesa per l'ATM e sono la base per l'analisi dell'efficienza di quest'ultima. Possiamo dividere tale fonte in :
 - **costi del personale**
 - **altri costi** (es. energia, manutenzione, assicurazioni, ecc.)
 - **costi relativi al capitale** (es. svalutazione, interessi, ecc).
- **ATCOs in OPS**: questi costi sono costituiti dalle operazioni necessarie al controllo del traffico aereo. Tali attività includono la manutenzione di una postazione, l'aggiornamento e la supervisione di tirocinanti on-the-job.
- **Complessità**: L'indice di complessità rappresenta un fattore esogeno, che viene calcolato su base sistematica per ogni giorno dell'anno. La complessità è definita dalle "interazioni". L'interazione nasce quando due aeromobili sono nello stesso luogo contemporaneamente ed il risultato di due indici:
 - **indice strutturale** (è dato dalla somma di tre elementi: interazioni orizzontali, verticali e velocità)
 - **indice del traffico** (misura del potenziale numero di interazioni tra aerei ed è definito come la durata totale in minuti di tutte le interazioni per ore di volo controllate in un dato volume di spazio aereo)

infine definiamo:

$$\text{Complexity score} = \text{indice del traffico} \times \text{indice strutturale} \quad (6.1)$$

6.2 Definizione Output

Descriviamo brevemente le tipologie di output utilizzati nella fase di test:

- **Total IFR flights controlled by the ASNP:** misura il numero di voli IFR che passano sotto il diretto controllo dell'ANSP. IFR é un acronimo che sta ad indicare quei voli equipaggiati per volare anche in condizioni meteo sfavorevoli seguendo le indicazioni degli strumenti.
- **Voli totali:** rappresenta il numero di voli gestiti dall'ANSP.
- **Composite Flights hour:**