Pesquisa Operacional / Programação Matemática

Otimização discreta

Programação dinâmica



Programação dinâmica

- Decisão "multi-estágios"
- Tomar decisões sequencialmente, sem que a otimalidade seja perdida.
- Programação dinâmica x heurísticas gulosas/construtivas



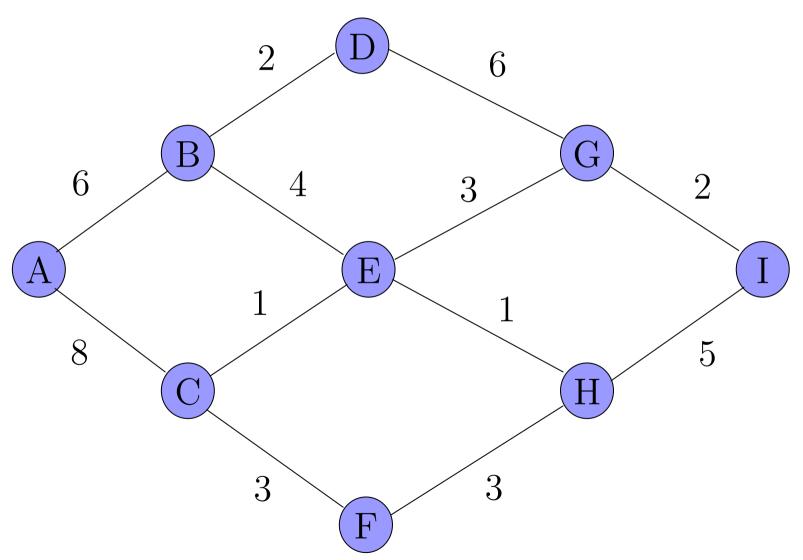
Heurísticas Construtivas

- Também chamadas de gulosas ou míopes.
- Tentam, a cada momento, maximizar o ganho local.
- Exemplo *inocente*:

Encontrar o menor caminho entre dois pontos.

Heurística gulosa inocente (burra?): utilizar sempre o arco de menor tamanho.







Heurísticas construtivas

- De fáceis implementação
- Rápidas
- Podem ser eficientes em alguns contextos
- Podem ser (muito) ineficientes em outros contextos.



Caxeiro viajante

Exemplo de heurística construtiva?

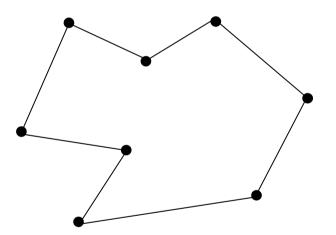


Nearest neighbor algorithm

- 1. comece com uma cidade i (arbitrária);
- 2. encontre o nó ainda não adicionado que seja mais próximo do último nó adicionado; Conecte estes dois nós.
- 3. Enquanto o último nó não tiver sido adicionado, volte para 2.
- 4. Quando o último nó tiver sido adicionado, conecte-o ao primeiro nó que foi adicionado.

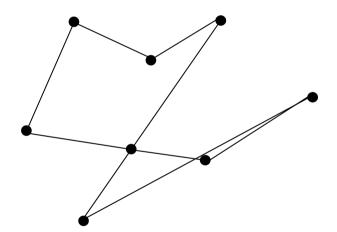


Nearest neighbor algorithm (exemplo 1)





Nearest neighbor algorithm (exemplo 2)





PROBLEMA!

Queremos garantir a otimalidade!

Programação dinâmica



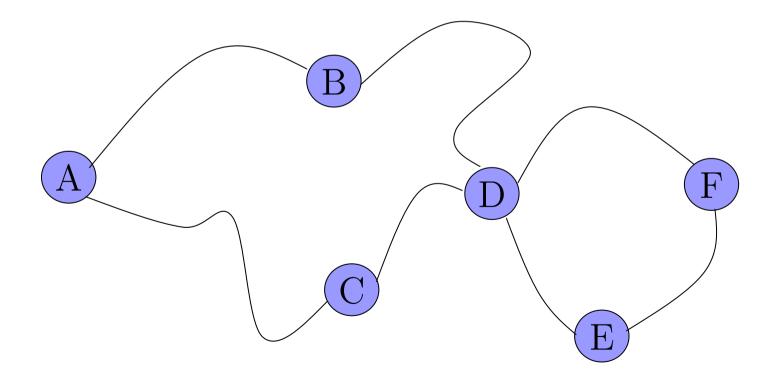
Algumas definições

- Decisão multi-estágio:
 - \square decisões: alternativas para a conclusão de cada estágio.
 - □ *estado*: situação do processo.

Princípio da otimalidade: toda sub-solução de uma solução ótima é ótima.



Princípio da otimalidade: toda sub-solução de uma solução ótima é ótima.





Exemplo

Exemplo 5.1 A demanda mensal de aço tipo A produzido por uma empresa siderúrgica precisa ser atendida sem atrasos, sob pena de perda de vendas. A siderúrgica não dispõe, no momento, de nenhum estoque desse tipo de aço, e tem conhecimento de que sua demanda para os próximos quatro meses (t = 1, 2, 3, 4) é de 30, 20, 60 e 10 toneladas, respectivamente. O custo de produção do aço tipo A é constante durante os quatro meses e igual a \$2 mil por tonelada produzida, enquanto o custo de estocagem do aço de um mês para outro corresponde a 10% do custo de produção do aço armazenado. Devido a restrições tecnológicas, a produção do aço tipo A precisa ser feita em lotes e em quantidades predeterminadas múltiplas de 10 toneladas; ou seja, lotes de tamanhos 10, 20, 30 toneladas, e assim por diante. Além disso, a cada lote produzido, independentemente de seu tamanho, incorre-se em um custo fixo de preparação de \$10 mil. Qual o plano de produção de aço tipo A que minimiza os custos de produção, estocagem e preparação para esses quatro meses?



■ Problema de dimensionamento de lotes:

□ O que é melhor ?

...(lote a lote) produzir várias vezes quantidades apropriadas e pagar o custo fixo de preparação (\$ 10.000,00) a cada vez ou...

... produzir uma única vez (no começo), pagando o custo fixo uma única vez mas pagar custo de estoques ao longo de todo período?



- Exemplos das estratégias:
- Lote a lote (produz a cada período a demanda do período): custo:

```
\text{produção: } \$2000 \times (30+20+60+10) = \$240.000
```

preparação: $4 \times 10.000 = 40.000

estoque: R\$ 0

total: \$280.000



- Exemplos das estratégias:
- Um único lote (produz no primeiro período apenas): custo:

```
\text{produção: } \$2000 \times (30+20+60+10) = 240.000
```

preparação: $1 \times 10.000 = 10.000$

estoque: \$18.000 + \$14.000 + \$2.000 = \$34.000

total: 284.000



- Algumas conclusões:
 - \square Estoca-se apenas quantidades completas de demanda?
 - □ O custo de produção (por ser fixo ao longo do período de planejamento) pode ser ignorado
 - □ Queremos balancear:custo de estoque × custos fixos

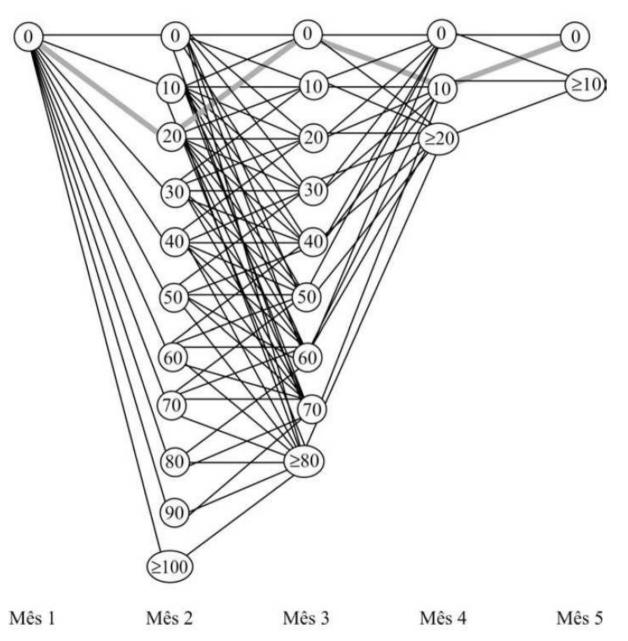


□ estado: situação do sistema (no exemplo, quantidade de unidades em estoque).

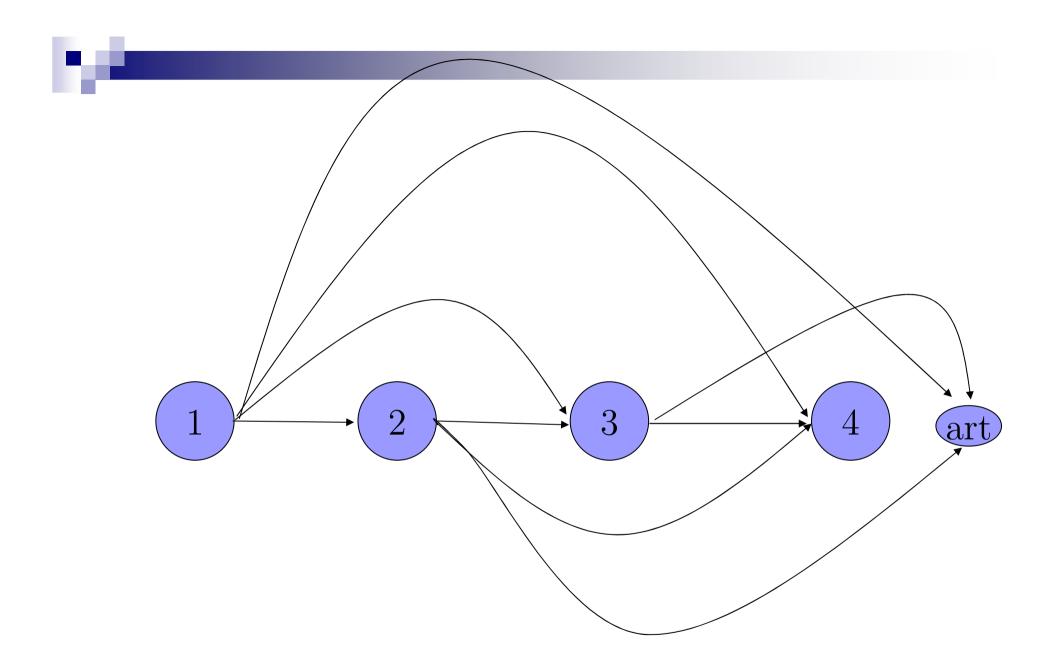
Por que ? Se eu souber quanto tenho em estoque, posso determinar a política ótima daqui pra frente sem me preocupar com as decisões anteriores

□ decisão: produzir ? quanto ?

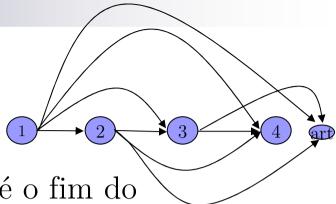




Alysson M. Costa – ICMC/USP







• Queremos encontrar o menor custo até o fim do planejamento: f(art).

$$f(art) = \min_{u} \{g(u) + c_{u,art}\}$$