Review-软件项目管理--进度计划

by: 2022211928 gwc

进度的定义

进度是对执行的活动和里程碑制定的工作计划日期表

进度计划的重要性

- 按时完成项目是项目经理最大的挑战之一
- 时间是项目规划中灵活性最小的因素
- 进度问题是项目冲突的主要原因

项目进度计划制定过程

任务定义-->任务关系-->历时估算-->项目进度编排-->项目进度优化

--任务

定义: 为完成项目的各个交付成果所必须进行的诸项具体活动

--任务关系

关联关系,顺序关系

前置活动 (任务) -->后置活动 (任务)

PS: 关系依赖矩阵 $(d_i \oplus d_j)$ 的前置,则关系依赖矩阵中 $d_{ij}=1$.)

--历时估算

内容: 估计任务、路径、项目的持续时间

方法:

• 定额估算法

T=Q/(R*S)

- T: 活动历时 Q: 任务工作量 R: 人力数量 S: 工作效率(贡献率)
- 经验导出模型 (**工作量->历时估算**)

$D=a*E^b$

- D: 进度(以月单位) E: 工作量(以人月单位) a: 2-4之间 b: 1/3左右: 依赖于项目的自然属性
- CPM(关键路径法估计)

确定项目网络图

每个任务有单一的历时估算

确定网络图中任务的逻辑关系

关键路径是网络图中最长的路径

关键路径可以确定项目完成时间

- 类比估算
- 专家判断

根据这些专业知识而做出的历时估算: 1.进度计划 2.有关估算经验 3.学科或应用知识

• 基于承诺的估计

内容: 要求开发人员做出进度承诺,不进行中间的工作量(规模)估计

优点: 有利于开发者对进度的关注, 充分发挥主观能动性

--项目进度管理图示

根据项目任务的执行排序、历时估算及所需资源等进行分析,制定计划

进度制定的主要工具: 1.甘特图 2.里程碑计划 3.网络图

网络图

网络图是活动排序的一个输出,展示项目中各个活动以及活动之间的逻辑关系

• PDM (Precedence Diagramming Method) 优先图法 ,节点法 (单代号)网络图

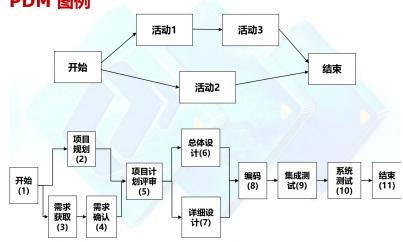
构成PDM网络图的基本元素是节点(Box)

节点(Box) 表示活动 (任务)

用箭线表示各活动(任务)之间的逻辑关系

可以方便的表示活动之间的各种逻辑关系

PDM 图例



• ADM (Arrow Diagramming Method) 箭线法 (双代号)网络图

ADM也称为双代号项目网络图

在ADM网络图中,箭线表示活动(任务)

两个代号唯一确定一个任务

代号表示前一任务的结束,同时也表示后一任务的开始

ADM 图例



--项目进度计划编排

超前(Lead)与滞后(Lag) 关键路径法 时间压缩法 资源优化

• 任务滞后 (lag)

A--lag=x-->B 表示A完成后x天B开始

作用: 人员休整 & 等待试用验证

• 任务超前 (lead)

A--lead=x-->B 表示A完成之前x天B开始

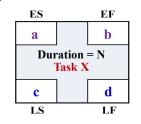
作用:

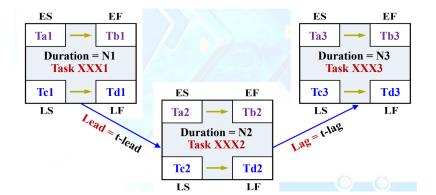
- 1. 解决任务的搭接
- 2. 对任务可以进行合理的拆分
- 3. 缩短项目工期

项目进度计划编排:关键路径法(CPM, Critical Path Method)

关于"任务/活动"属性的基本概念

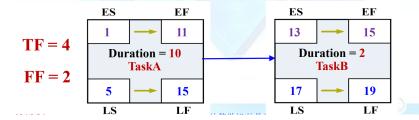
- ➤ 活动名称 (Task) 、历时时间(Duration)
- ▶ 最早开始时间(Early Start, ES)
- ➤ 最晚开始时间(Late Start, LS)
- ▶ 最早完成时间(Early Finish, EF)
- **▶** 最晚完成时间(Late Finish, LF)
- ➤ 总浮动时间(Total Float, TF)
- ▶ 自由浮动时间(Free Float, FF)
- ➤ 调整超前量(lead)、调整滞后量(lag)
- ▶ 前置活动(Predecessor, p)、后置活动(Successor, s)





浮动时间(Float)

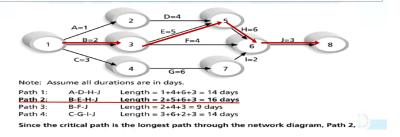
- □浮动时间(Float):是一个任务/活动的机动性时间,它是一个任务/活动在不影响其它任务/活动或者项目完成的情况下可以延迟的时间量
- □总浮动时间(Total Float, TF): 在不影响项目最早完成时间的前提下,一个任务/活动可以延迟的时间
- □自由浮动时间(Free Float, FF): 在不影响后置任务/活动最早开始时间的前提下,一个任务/活动可以延迟的时间



关键路径 (Critical Path)

在一个项目中表达任务/活动关系的网络图 (PDM、ADM) 中:

- □ 网络图中时间最长的路径称为"关键路径"
- □ 关键路径是决定项目完成的最短时间
- □ 时间浮动为0(Float=0)的路径
- □ 关键路径上任何活动延迟,都会导致整个项目完成时间的延迟
- □ 关键路径可能不止一条(长度一定一样!)



对一个项目进度计划编排,关键问题是要确定项目完成总时间长度

针对任务分解结果及活动网络图,找出"关键路径",即抓住了进度管理的关键点

关键路径检索有2种方法: 正推法(Forward pass)和逆推法 (Backward pass)

正推法

正推法(Forward pass):按照时间顺序计算网络图中每个活动的最早开始时间ES和最早完成时间EF,从而找到关键路径的方法

EF = ES + Duration

ES = EF(p) + Lag – Lead (Lag为**前置节点p**与本节点相关的滞后量,Lead为前置节点允许当前节点的超前量)

(当一个任务有多个前置任务时,选择前置任务中最EF(p)+Lag-Lead结果最大值作为当前节点的ES)

根据EF最大值的节点为线索,确定关键路径

逆推法

逆推法(Forward pass):按照时间顺序计算网络图中每个活动的最晚开始时间LS和最晚完成时间LF,从而找到关键路径的方法

首先确定项目的结束时间,网络图中最后一个任务最晚完成时间是项目的结束时间,逐个对网络中每个任务节点,计算LS、LF

LS = LF - Duration

LF = LS(s) – Lag + Lead (Lag为后置节点s与本节点相关的滞后量, Lead为本节点 允许后置节点的超前量)

(当一个任务有多个后置任务时,选择后置任务中LS(s)-Lag+Lead结果最小值作为当前节点的LF)

遍历网络图,计算每个路径的所有任务的LS和LF。最后,确定关键路径,方法:找到浮动时间Float为0的路径