

COSTO INCERTEZZA-MODELLI DECISIONALI

ATO

Una **prev puntuale** non è sufficiente: conta il **costo dell'errore** e il **criterio decisionale**.

Costo dell'errore di previsione. Il criterio di prev dipende dalla **f di perdita**. $MSE(x) = \mathbb{E}[(X - x)^2] = \mathbb{E}[X^2] - 2x\mathbb{E}[X] + x^2$

- **errore quadratrico medio (MSE)**: penalità simmetrica, previsione ottima pari al **valore atteso**
- **deviazione assoluta**: penalità lineare, previsione ottima pari alla **mediana** o a un **quantile** $\mathbb{E}[|X - x|]$

Ottimizzazione sotto incertezza. L'obb non è prevedere, ma scegliere decisioni ottimali in presenza di fattori aleatori.

- **worst-case robust**: ottimizzazione sullo scenario peggiore, senza distribuzioni di probabilità
- **stocastica**: minimizzazione del valore atteso, con modellazione probabilistica esplicita $\min_{x \in S} \mathbb{E}_P[f(x, \xi)]$

EVPI & VSS

$$\begin{aligned} Q(x, \xi) &= \min_y q(\xi)^T y \\ \text{s.t. } Wy &= h(\xi) - T(\xi)x \\ y &\geq 0. \end{aligned}$$

Valori ottimi. Descrivono diversi livelli di informazione e di modellazione dell'incertezza.

- **f***: ottimo stocastico here-and-now
- **fpi***: ottimo con info perfetta wait-and-see
- **fev***: ottimo deterministico a valori medi
- **fee**: costo atteso della soluzione EV

Misure del valore dell'info. Quantificano il beneficio di modellare o osservare l'incertezza.

- **EVPI**: beneficio teorico della chiaroveggenza $EVPI = f^* - f_{PI}^*$
- **VSS**: guadagno della soluzione stocastica

$$\begin{aligned} f^* &= \min_{x \in S} \mathbb{E}_P[f(x, \xi)] & f_{EEV} &= \mathbb{E}_P[f(\bar{x}, \xi)] \\ f_{PI}^* &= \mathbb{E}_P\left[\min_{x \in S} f(x, \xi)\right] & VSS &= f_{EEV} - f^* \\ f_{EV}^* &= \min_{x \in S} f(x, \mathbb{E}_P[\xi]) & f_{EV} &= \min_{x \in S} f(x, \mathbb{E}_P[\xi]) \end{aligned}$$

MODELLO A DUE STADI

Idea. Le decisioni sono separate in here-and-now e wait-and-see, adattandosi tramite il ricorso.

Fattibilità. Il 1 stadio è ammmissibile solo se il 2 è fattibile per ogni scenario (complete relatively complete recourse).

$$\min_x c^T x + Q(x) \quad Q(x) = \mathbb{E}_P[Q(x, \xi)]$$

$$\begin{aligned} \text{s.t. } Ax &= b \\ x &\geq 0, \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \min_s c^T x + \sum_{s \in S} \pi_s (q^s)^T y^s \\ \text{s.t. } Ax &= b \\ Wy_s + T_s x &= h_s, \quad s \in S \\ x, y_s &\geq 0. \end{aligned}$$

ALBERI DECISIONALI

Rappresentazione temporale. Gli alberi decisionali descrivono in modo esplicito la **sequenza di decisioni e realizzazioni aleatorie**, con decisioni adattive nel tempo.

Struttura dei nodi.

- **nodi decisionali**: scelte tra alternative esclusive
- **nodi casuali**: esiti aleatori con probabilità associate

Procedura di soluzione. La valutazione avviene per backward induction: un nodo è valutabile dopo i successori.

CAP 1

INTRODUZIONE ALLE DECISIONI IN CONDIZIONE DI INCERTEZZA

Le **decisioni** sotto **incertezza**, rendono insufficiente la previsione puntuale e richiedendo modelli.

Obiettivi

- distinguere **ottimizzazione robusta e stocastica**
- introdurre i principali **modelli decisionali**
- rappres decisioni adattive con **alberi decisionali**
- chiarire **multistadio vs multiperiodo**
- valutare **scenari, stabilità** in-sample e out-of-sample

UNIT COMMITMENT

Modello multiperiodale.

- decisioni di **attivazione** here-and-now
 - **produzione** adattata alla domanda
- $$\begin{aligned} \min_{u, d} \sum_{t \in [I], t \in [T]} (E_t u_{it} + F_t s_{it}) + \sum_{\omega \in \Omega} \sum_{i \in I, t \in [T]} C_i (q_{it}^\omega - m_i u_{it}) \\ \text{s.t. } \sum_{i \in I} q_{it}^\omega \geq d_t(\omega) \quad \forall t \in [T], \forall \omega \in \Omega \\ m_i u_{it} \leq q_{it}^\omega \leq M_i u_{it} \quad \forall i \in [I], \forall t \in [T], \forall \omega \in \Omega \\ s_{it} \geq u_{it} - u_{i,t-1} \quad \forall i \in [I], \forall t \in [T] \\ u_{it} \leq a_i \quad \forall i \in [I], \forall t \in [T] \\ u_{it} \in \mathbb{Z}_+, \quad s_{it} \in \mathbb{Z}_+, \quad q_{it}^\omega \geq 0 \quad \forall i \in [I], \forall t \in [T], \forall \omega \in \Omega. \end{aligned}$$

Ambiente produttivo. I prodotti finali sono assemblati da componenti comuni dopo l'osservazione della domanda.

$$\begin{aligned} \max_m & - \sum_{i \in [n_i]} C_i x_i + \sum_{s \in [n_s]} \pi^s \left(\sum_{j \in [n_j]} P_j y_j^s \right) \\ \text{s.t. } & \sum_{i \in [n_i]} T_{im} x_i \leq L_m, \quad m \in [n_m] \\ & y_j^s \leq d_j^s, \quad j \in [n_j], s \in [n_s] \\ & \sum_{j \in [n_j]} G_{ij} y_j^s \leq x_i, \quad i \in [n_i], s \in [n_s] \\ & x_i, y_j^s \in \mathbb{Z}_+, \quad i \in [n_i], j \in [n_j], s \in [n_s]. \end{aligned}$$

Struttura decisionale.

1. **here-and-now**: produzione
2. **wait-and-see**: assemblaggio

Modello. Problema stocastico a due stadi con valore di ricorso

Idea. Le **quantità produttive** sono decise **progressivamente** **sotto incertezza** e gli esiti finali generano costi di overage e underage.

$$\begin{aligned} \min & \sum_{n \in \mathcal{N}_2} \pi^n \sum_{i \in \mathcal{I}} (c_i^o o_i^n + c_i^u u_i^n) \\ \text{s.t. } & \sum_{i \in \mathcal{I}} x_i^0 \leq K_1 \\ & m_i x_i^0 \leq x_i^0 \leq K_1 \delta_i^0 \quad \forall i \in \mathcal{I} \\ & \sum_{i \in \mathcal{I}} x_i^n \leq K_2 \quad \forall n \in \mathcal{N}_1 \\ & m_i x_i^n \leq x_i^n \leq K_2 \delta_i^n \quad \forall i \in \mathcal{I}, \forall n \in \mathcal{N}_1 \\ & x_i^0 + x_i^{o(n)} = d_i^0 + o_i^n - u_i^n \quad \forall i \in \mathcal{I}, \forall n \in \mathcal{N}_2 \\ & x_i^n \in \mathbb{Z}_+, \quad \delta_i^n \in \{0, 1\} \quad \forall i \in \mathcal{I}, \forall n \in \{0\} \cup \mathcal{N}_1 \\ & u_i^n, o_i^n \geq 0 \quad \forall i \in \mathcal{I}, \forall n \in \mathcal{N}_2. \end{aligned}$$

NEWSVENDOR

PLANT LOCATION

Idea. La scelta di apertura degli impianti è presa sotto incertezza, mentre i flussi di trasporto sono adattati dopo l'osservazione della domanda.

$$\begin{aligned} \sum_{i \in \mathcal{P}} f_i y_i + \sum_{s \in S} \pi^s \left(\sum_{i \in \mathcal{P}} \sum_{j \in \mathcal{D}} c_{ij} x_{ij}^s + \sum_{j \in \mathcal{D}} \beta_j z_j^s \right) \\ \sum_{i \in \mathcal{P}} x_{ij}^s + z_j^s = d_j^s \quad \forall j \in \mathcal{D}, \forall s \in S \\ \sum_{i \in \mathcal{P}} x_{ij}^s \leq R_i y_i \quad \forall i \in \mathcal{P}, \forall s \in S \\ \sum_{j \in \mathcal{D}} z_j^s \leq \beta_j \quad \forall j \in \mathcal{D} \\ x_{ij}^s \geq 0, \quad z_j^s \geq 0, \quad y_i \in \{0, 1\}. \end{aligned}$$

COMPLESSITÀ INTRINSECA: SCHEDULING

Problema di scheduling (min,max) su macchina singola. Sequenziamento di job su una macchina per controllare il max ritardo rispetto alle due date.

$$C_{\sigma(1)} = p_{\sigma(1)}, \\ C_{\sigma(k)} = C_{\sigma(k-1)} + p_{\sigma(k)}, \quad k = 2, \dots, n. \quad L_{\max} = \max_{j \in [n]} L_j \quad L_j = C_j - d_j.$$

Teorema (regola EDD – Earliest Due Date). Per il prob $1/rj/L_{\max}$ esiste una sol ottima in cui i job sono ordinati per due date crescenti.

- ▶ algo polinomiale
- ▶ prob computazionalmente trattabile

Realise Time. L'introduzione dei tempi di rilascio ($1/rj/L_{\max}$) vincola l'avvio dei job e rende non più ottima la regola EDD, aumentando la compl intrinseca del prob.

Non esistono algo di compl polinomiale che lo risolvono, solo **branch-and-bound**.

TEORIA DELLA NP-COMPLETEZZA

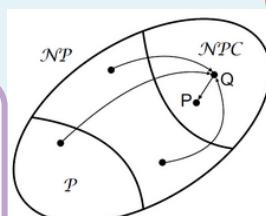
Esiste una vasta classe di prob di ottimizzazione per cui non sono noti algo polinomiali.

Idea centrale. La **teoria della NP-completezza** mostra che molti di questi prob sono equivalenti dal punto di vista computazionale.

- ▶ se uno solo ammettesse un algo pol tutti i prob della classe lo ammetterebbero

Conseguenza fondamentale. Decenni di ricerca senza successo suggeriscono che

- tali algo probabilmente non esistono
- la difficoltà è intrinseca, non dovuta a modelli



CLASSI P – NP

Classe P. Prob di decisione per cui esiste un algo di compl polinomiale: il numero di passi è limitato superiormente da una funzione polinomiale.

L'algo

- trova una soluzione
- ne verifica la correttezza

Classe NP. Prob di decisione le cui istanze che hanno risposta positiva sono verificabili in tempo polinomiale. Esiste un certificato polinomiale su un **calcolatore non deterministico**.

PROBLEMI DI DECISIONE VS OTTIMIZZAZIONE

- **prob di decisione (PD)**: risposta binaria (si / no)
- **prob di ottimizzazione (PO)**: ricerca migliore sol rispetto a una f obiettivo

$$\min_{x \in S} f(x)$$

Legame tra PO e PD. Dato un PO, si definisce un PD scegliendo un valore k e chiedendo se esiste x in S tc $f(x) < k$.

PD → PO. Se si ha a disposizione un algo efficiente per PO, è possibile risolvere in modo efficiente PD

- ▶ se PD è difficile ⇒ PO non può essere facile
- ▶ per dimostrare che un prob di ottimizzazione è difficile, è sufficiente dimostrare che è difficile il corrispondente prob di decisione

SCHEDULING CON RELEASE TIMES

La versione decisionale del prob di scheduling $1/rj/L_{\max}$ è **NP-completa**.

- mostra che l'intrattabilità nasce con l'introduzione dei tempi di rilascio
- PO è NP-difficile

CLASSI NPH – NPC

Classe NPH. Prob P tc ogni prob in NP è riduc a P.

- ▶ PO + PD

Classe NPC. Prob P tc

- P è in NP e P è NPH
- ▶ problemi più difficili in NP, tutti equivalenti
- ▶ per dimostrare che un PD P è NPC, occorre dimostrare che P è in NP e un prob NP-completo Q può essere ridotto in tempo polinomiale a P

Teorema di Cook. Il prob della soddisfacibilità booleana è NP-completo.

$$(A \text{ or } B) \text{ and } (\text{not}(A) \text{ or } C)$$

CAP 2 ELEMENTI DI COMPLESSITÀ COMPUTAZIONALE

Classificazione dei prob di ottimizzazione in base alla **difficoltà intrinseca del prob**, indipendentemente dall'algo.

Obiettivi principali

- distinguere **complessità** del prob vs algo
- introdurre **prob di decisione vs ottimizzazione**
- definire le classi **P, NP, NPH, NPC**

RIDUZIONE POLINOMIALE

Un prob P è **riducibile** a Q se ogni istanza di P può essere trasformata in tempo polinomiale in un'istanza di Q con la stessa risposta.

- se P è difficile e $P \leq Q$ ⇒ Q non può essere facile
- la compl di P non è maggiore della compl di trasformare P in Q e poi risolvere Q

$$\text{compl}(P) \leq \text{compl}(Q) + \text{compl}(P \rightarrow Q)$$

IMPATTO CODIFICA (KNAPSACK)

Idea chiave. La compl dipende dalla codifica dell'input, non solo dal prob.

- B è **codificato in binario** ⇒ input di dimensione $\log B$
- $O(nB)$ è **esponenziale** nella dimensione dell'input

Pseudo-Polinomiale. L'algo, rispetto alla codifica binaria, ha compl esponenziale. Se si utilizzasse un **computer con una codifica unaria**, l'algo avrebbe compl polinomiale.

MOTIVAZIONI

Ruolo dei MdD. I MdD risolvono prob di ottimiz di grande scala sfruttando strutture favorevoli, trasformando prob complessi in una sequenza di sottoproblemi più semplici e gestibili.

- sfruttamento di **strutture block-angular**
- **parallelizzazione** dei calcoli
- gestione di **modelli di ottimiz stocastica**
- **prob difficili tramite sottoprob semplici**
- separazione e gestione di vincoli complessi

Prob separabili. Un prob è sep se f obb e vincoli possono essere suddivisi in componenti indipendenti, ciascuna **risolvibile autonomamente**.

Prob non separabili. La non sep nasce in presenza di fattori complicanti che accoppiano i sottoprob.

- **vincoli di interazione:** accoppiano i sottoprob e impediscono una struttura a blocchi diagonali; la **decomp** diventa possibile rilassando tali vincoli, i.e. decomposizione lagrangiana duale
- **variabili di interazione:** impediscono la sep perché condivise tra sottoprob; la **decomp** è ottenuta fissando tali variabili, i.e. decomp L-shaped (Benders)

$$A = \begin{bmatrix} C_1 & C_2 & C_3 & \dots & C_n \\ D_1 & D_2 & D_3 & \dots & D_n \end{bmatrix} \quad \text{o} \quad A = \begin{bmatrix} C_1 & D_1 \\ C_2 & D_2 \\ C_3 & D_3 \\ \vdots & \ddots \\ C_n & D_n \end{bmatrix}$$

$$\begin{aligned} \text{opt} \quad & \sum_{j \in [n]} f_j(x_j) \\ \text{s.t.} \quad & x_j \in S_j. \end{aligned} \quad \begin{aligned} \min \quad & c^T x \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \\ & x \geq 0, \end{aligned}$$

CAP 3

METODI DI DECOMPOSIZIONE IN OTTIMIZ
I metodi di decomposizione affrontano problemi di grande scala sfruttando strutture block-angular, separando il **modello in sottoproblemi più semplici** collegati da fattori complicanti, come **vincoli o variabili di interazione**.

Obiettivi

- risolvere prob di grande dim non sep
- sfruttare strutture per **parallelizzi i calcoli**
- gestire modelli stocastici basati su scenari
- affrontare **prob combinatori complessi** tramite sottoproblemi più semplici

BENDERS E L-SHAPE

Kelley cutting planes. Approssimano una f convessa dal basso tramite l'inviluppo superiore di iperpiani di supporto, costruendo progressivamente un **bound inferiore** che viene raffinato iterativamente fino alla convergenza.

- risoluzione di una sequenza di problemi lineari
- arresto se il **gap** tra upper e lower bound è suff piccolo

$$f(x^k) = \alpha_k + \gamma_k^T x^k, \quad f(x) \geq \alpha_k + \gamma_k^T x \quad \forall x \in S.$$

Algorithm 1 Metodo dei piani di taglio di Kelley

1. Sia $x^1 \in S$ una soluzione ammmissibile iniziale; inizializzare il contatore delle iterazioni $k \leftarrow 0$, l'upper bound $u_0 = f(x^1)$, il lower bound $l_0 = -\infty$ e la funzione di bound inferiore $\beta_0(x) = -\infty$.
2. Incrementare il contatore $k \leftarrow k+1$. Trovare un subgradiente di f in x^k tale che le condizioni $f(x^k) = \alpha_k + \gamma_k^T x^k$, $f(x) \geq \alpha_k + \gamma_k^T x \quad \forall x \in S$, siano soddisfatte.
3. Aggiornare l'upper bound ponendo $u_k = \min\{u_{k-1}, f(x^k)\}$ e aggiornare la funzione di bound inferiore ponendo $\beta_k(x) = \max\{\beta_{k-1}(x), \alpha_k + \gamma_k^T x\}$.
4. Risolvere il problema $l_k = \min_{x \in S} \beta_k(x)$ e sia x^{k+1} la soluzione ottima ottenuta.
5. Se $u_k - l_k < \epsilon$, arrestare l'algoritmo: x^{k+1} è un'approssimazione soddisfacente della soluzione ottima; altrimenti, tornare a [2].

Convessità nei programmi stocastici. Nei modelli stocastici a due stadi con ricorso, la f di ricorso $Q(x)$ risulta convessa sotto ipotesi naturali \Rightarrow i metodi a piani di taglio.

- la f di ricorso è **differenziabile** per distribuzioni continue
- la f di ricorso è **poliedrale** per distribuzioni discrete

$$\begin{aligned} \min \quad & c^T x + \mathbb{E}_\xi [Q(x; \xi)] \quad Q(x, \xi) \equiv \min_y \{q(\xi^T y \mid W(\xi)y = h(\xi) - T(\xi)x, y \geq 0\} \\ & \quad Q(x, \xi) \equiv \min_y \{q^T y \mid W y = h(\xi) - T(\xi)x, y \geq 0\} \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \quad x \geq 0, \end{aligned}$$

Decomposizione L-shaped. Separa le decisioni di 1 stadio dai sottoprob di scenario del 2, approx la f di ricorso tramite **tagli**.

- **master problem con vincolo rilassato** $\theta \geq Q(x)$
- **optimality cuts** della forma $\theta \geq \alpha^T x + \beta$, che approssimano $Q(x)$ dal basso

$$\begin{aligned} Q_s(\hat{x}) &\equiv \max(h_s - T_s \hat{x})^T \pi^s \quad \text{s.t. } W^T \pi^s \leq q_s, \quad Q_s(x) \geq (h_s - T_s x)^T \hat{\pi}^s \quad \forall x. \\ \theta &\geq \sum_{s \in S} p_s (h_s - T_s x)^T \hat{\pi}^s \quad Q(x) = \sum_{s \in S} p_s Q_s(x) \geq \sum_{s \in S} p_s (h_s - T_s x)^T \hat{\pi}^s. \end{aligned}$$

- **feasibility cuts** della forma $0 \geq \alpha^T x + \beta$, che escludono decisioni di primo stadio non ammissibili \Rightarrow se il primale è inammissibile, il duale del sottoproblema è illimitato

$$W y = h_s - T_s x \Rightarrow (\pi^*)^T W y = (\pi^*)^T (h_s - T_s x) \leq 0. \quad (\pi^*)^T (h_s - T_s x) \leq 0$$

Lo schema iterativo L-shaped alterna la soluzione del master rilassato e dei sottoproblemi di scenario, aggiungendo tagli fino a soddisfare $\theta \geq Q(x)$.

$$\begin{aligned} \min \quad & c^T x + \sum_{s \in S} p_s q^T y^s \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \\ & W y^s + T_s x = h_s, \quad \forall s \in S, \\ & x, y^s \geq 0. \end{aligned} \quad \begin{aligned} \min \quad & c^T x + \theta \\ \text{s.t.} \quad & Ax = b, \\ & \theta \geq Q(x), \\ & x \geq 0. \end{aligned}$$

DUALE – PROGRESSIVE HEDGING

Decomp duale. Sfrutta la **dualità lagrangiana** per rendere sep un prob non sepa, dualizzando un vincolo complicante: introducendo un moltiplic di Lagrange (prezzo ombra della risorsa). Il prob viene scomposto in sottoprob indipendenti, uno per ciascuna attività o b

$$\max \sum_{i=1}^n f_i(x_i)$$

s.t.

$$\sum_{i=1}^n g_i(x_i) \leq b,$$

$$x_i \in S_i, \quad i = 1, \dots, n.$$

$$f(x) + \sum_{i \in I} \lambda_i h_i(x) + \sigma \sum_{i \in I} h_i^2(x)$$

Progressive hedging. È MdD per prob stoc stoc multistadio per scenario, che gestisce i **vincoli di non anticipatività**.

$$\min \sum_{s \in S} \left(\sum_{t=0}^T \gamma^t \left[f_t(z_t^s, x_t^s, \zeta_{t+1}^s) + w_t^s (x_t^s - g_t(\{s\})_t) \right] + \gamma^{T+1} Q(z_{T+1}^s) \right)$$

$$\min \sum_{s \in S} \pi_s \left(\sum_{t=0}^T \gamma^t f_t(z_t^s, x_t^s, \zeta_{t+1}^s) + \gamma^{T+1} Q(z_{T+1}^s) \right)$$

$$\text{s.t. } z_{t+1}^s = G_t(z_t^s, x_t^s, \zeta_{t+1}^s), \quad \forall s, t = 0, 1, \dots, T,$$

$$L_t(z_t^s) \leq x_t^s \leq U_t(z_t^s), \quad \forall s, t = 0, 1, \dots, T,$$

$$x_t^s = \sum_{s' \in \{s\}} \frac{\pi_{s'} x_t^{s'}}{\mathbb{P}(\{s\})}, \quad \forall s \in S, t = 0, 1, \dots, T.$$

DANTZIG-WOLFE E GENERAZIONE DI COLONNE

Problema di cutting stock. Si devono tagliare rotoli di larghezza L per soddisfare una domanda assegnata minimizzando il numero di rotoli utilizzati. La formulazione diretta soffre di simmetria e vincoli big-M, rendendo difficile la soluzione su larga scala.

- modello MILP con variabili di taglio e di attivazione dei rotoli
- forte simmetria e scarsa efficienza computazionale

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_{j \in [m]} \delta_j \\ \text{s.t.} \quad & \sum_{i \in [n]} w_i x_{ij} \leq L \delta_j, \quad j \in [m], \\ & \sum_{j \in [m]} x_{ij} = d_i, \quad i \in [n], \\ & \delta_j \in \{0, 1\}, \quad x_{ij} \in \mathbb{Z}_+, \quad i \in [n], j \in [m]. \end{aligned} \quad \begin{aligned} \min \quad & \sum_{k \in K} \gamma_k \\ \text{s.t.} \quad & \sum_{k \in K} a_{ik} \gamma_k = d_i, \quad i \in [n], \\ & \gamma_k \in \mathbb{Z}_+, \quad k \in K. \end{aligned}$$

Generazione di colonne e pricing. La riformulazione a pattern elimina la simmetria, ma introduce un numero enorme di variabili. Si parte da un insieme ristretto di colonne e se ne generano di nuove risolvendo un problema di pricing, spesso un knapsack.

$$\begin{aligned} \cdot \quad & \text{restricted master problem con pochi pattern} \\ \cdot \quad & \text{pricing come problema di knapsack} \\ \cdot \quad & \text{inserimento di colonne con costo ridotto negativo} \\ \max \quad & \sum_{i \in [n]} \pi_i y_i \\ \text{s.t.} \quad & \sum_{i \in [n]} w_i y_i \leq L, \\ & y_i \in \mathbb{Z}_+. \end{aligned} \quad \begin{aligned} \min \quad & \sum_{k \in K'} \gamma_k \\ \text{s.t.} \quad & \sum_{k \in K'} a_{ik} \gamma_k = d_i, \quad i \in [n], \\ & \gamma_k \geq 0, \quad k \in K'. \end{aligned}$$

Decomposizione di Dantzig-Wolfe. Sfrutta il teorema di Minkowski-Weyl, rappresentando l'insieme ammissibile come comb convessa di punti estremi e conica di direzioni estreme.

- master problem in termini di **combinazioni convesse**
- passaggio a un **restricted master problem**

Costo ridotto e criterio di arresto. Il pricing individua punti o direzioni utili analizzando il valore ottimo del problema ausiliario.

$$\begin{aligned} \min \quad & \sum_{q \in V} c_q \lambda_q + \sum_{r \in D} c_r \mu_r \\ \text{s.t.} \quad & \sum_{q \in V} a_{qr} \lambda_q + \sum_{r \in D} a_{qr} \mu_r \geq b, \\ & \sum_{q \in V} \lambda_q = 1, \\ & \lambda_q \geq 0, \quad q \in V; \quad \mu_r \geq 0, \quad r \in D. \end{aligned}$$

LIMITI ED EVOLUZIONE DEI SISTEMI MRP

Limiti degli approcci classici. I modelli tradizionali risultano inadeguati

- in ambienti non make-to-stock (make-to-order, assemble-to-order)
- presenza di vincoli di capacità produttiva
- distinte base multilivello

Effetto di amplificazione della variabilità. La propagazione dei fabbisogni lungo la distinta base può generare una forte amplificazione della variabilità, anche con domanda finale regolare.

Evoluzione dei modelli MRP. I sis MRP (Material Requirements Planning) nascono come risposta operativa al prob del lot-sizing multilivello

- ➡ assunzione di capacità infinita
- ➡ utilizzo di lead time fissati a priori

Evoluzione verso MRPII ed ERP.

- **MRPII (Manufacturing):** introduce la verifica dei vincoli di capacità
- **RCCP (Rough Cut Capacity):** verifica aggregata e approssimata della capacità
- **CRP (Capacity Requirement):** verifica dettagliata capacità sulle singole risorse
- **ERP (Enterprise Resource):** integrazione pianific con f commerciali e finanziarie

LOGICA MRP

Assunzione di capacità infinita. Il vincolo di capacità non è modellato ed è surrogato da lead time fissati a priori.

Lead time offsetting. Gli ordini pianificati sono anticipati nel tempo rispetto ai fabbisogni.

Record MRP. Per ogni codice e periodo

- fabbisogni lordi
- magazzino disponibile (on-hand)
- ordini emessi (on-order)
- fabbisogni netti
- ordini pianificati

➡ la domanda dei prodotti finiti è definita dal

MPS (Master Production Schedule)

➡ l'MRP procede ricorsivamente lungo la distinta base

Ordini pianificati. Non sono esecutivi; al rilascio diventano ordini operativi e allocano giacenze.

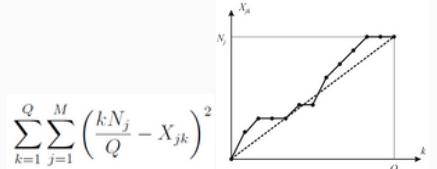
Lot-sizing. Regola base lot-for-lot: produci esattamente ciò di cui hai bisogno.

APPROCCIO JUST-IN-TIME

Definizione e obiettivo. Il Just-In-Time (JIT) mira a ridurre la variabilità alla fonte tramite produzione livellata (**production smoothing**), lotti piccoli e frequenti e **riduzione dei tempi di setup**, con l'obiettivo di contenere WIP e lead time.

Logiche di controllo.

- **push:** rilascio ordini da previsione
- **pull:** produzione attivata da domanda reale
- **kanban:** controllo pull locale a segnali
- **CONWIP:** controllo pull con WIP globale



Goal chasing. Il Toyota Goal Chasing seleziona la sequenza produttiva che rende regolare il consumo dei componenti, minimizzando la distanza tra consumo ideale e consumo effettivo lungo il ciclo.

Rotazione ciclica dei prodotti. I prodotti si alternano su una linea con periodo di rotazione.

$$p_i T_i = d_i T_c \Rightarrow T_i = \frac{d_i}{p_i} T_c$$

$$T_c \geq \sum_{i=1}^N s_i + \sum_{i=1}^N T_i$$

$$T_c \geq \frac{\sum_{i=1}^N s_i}{1 - \sum_{i=1}^N \frac{d_i}{p_i}}$$

Il limite inferiore dipende dai tempi di setup e dal rapporto tra tassi di domanda e produzione, evidenziando un legame con i fenomeni di congestione.

CAP 4

SISTEMI MRP – ERP – APPROCCIO JIT

Classificazione dei sis di pianif e controllo della produz multilivello e con variabilità.

Obiettivi principali

- distinguere logiche push e pull
- chiarire il ruolo di variabilità, WIP e lead time
- pianificazione MRP a capacità infinita
- approccio Just-In-Time (Toyota)

Idea chiave. Le prestazioni del sis produttivo dipendono dalla **variabilità** (propagata o controllata).

NERVOSISMO

Nervosismo. Piccole variazioni nel MPS producono grandi variazioni negli ordini pianificati dovute a

- **lot-sizing** a quantità variabile
- **effetto di bordo:** instabilità da rolling horizon

Effetti. Instabilità del piano e ordini urgenti.

Mitigazione.

- **time fencing:** congelamento temporale MPS
- **firm planned orders:** ordini non modificabili

LEGGE DI LITTLE

Prestazioni di shop floor. La **Factory Physics** descrive le prestazioni tramite throughput, flow time e WIP.

Legge di Little. Esprime il legame strutturale tra queste grandezze. $WIP = \text{throughput} \times \text{flow time}$ $L = \lambda(W_q + t_s)$

Modello a singola macchina e variabilità. In una singola macchina, l'attesa in coda cresce con l'utilizzazione e con la variabilità dei tempi di interarrivo e servizio. $u = \lambda/\mu$

$$W_q \approx \left(\frac{C_a^2 + C_s^2}{2} \right) \left(\frac{u}{1-u} \right) t_s$$

Buffering law. In presenza di variabilità, il sistema deve introdurre buffer sotto forma di WIP, capacità o tempo o lead time.

MPS e CRP

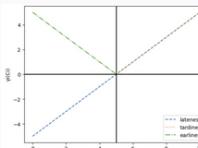
MPS. Il MPS è l'input primario dell'MRP, basato su ordini cliente e **forecasting**; può essere validato tramite RCCP e strutturato a due livelli in contesti ATO.

CRP. Il CRP verifica a posteriori la capacità; la correzione manuale è complessa e può generare lead time gonfiati e WIP, innescando un circolo vizioso.

MISURE DI PRESTAZIONE

Funzioni di penalità.

- **tempo di completamento** (C_i): istante di fine dell'ultima operazione del job
- **flow time** (F_i): $C_i - r_i$, tempo totale trascorso nel sistema
- **lateness** (L_i): $C_i - d_i$, anticipo o ritardo rispetto alla due date
- **tardiness** (T_i): $\max(C_i - d_i, 0)$, penalizza solo i ritardi
- **earliness** (E_i): $\max(d_i - C_i, 0)$, penalizza solo gli anticipi
- **indicatore di ritardo** (U_i): vale 1 se $C_i > d_i$, 0 altrimenti



Misure aggregate. Flow time totale, flow time totale pesato, massima lateness, tardiness totale pesata, makespan (massimo dei C_i), numero di job in ritardo.

Soluzioni equivalenti. Una sol ottima rispetto a una misura è ottima anche per un'altra; es lateness totale e flow time totale differiscono solo per una costante.

Misure regolari. F non decrescenti dei tempi di completamento C_i .

Misure non regolari. F non monotone in C_i , con penalità di earliness e tardiness.

- **schedul semiattiva:** ogni op è eseguita il più presto possibile
- **schedul attiva:** non esiste op anticipabile senza ritardarne un'altra

Notazione di Graham (alpha | beta | gamma). Layout delle macchine, vincoli aggiuntivi, misura di prestazione.

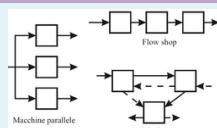
MACHINE SCHEDULING

Problemi di scheduling. Assegnazione di risorse a job nel tempo, rispettando vincoli tecnologici, di capacità, precedenze, tempi di processo, due date.

Soluzioni e diagrammi di Gantt. Una sol è definita dalle sequenze di lavorazione sulle macchine ed è visualizzata tramite diagrammi di Gantt, che rappresentano graficamente l'allocazione temporale dei job.

Tipi di flusso.

- **macchina singola:** una sola risorsa
- **macchine parallele:** identiche, correlate o scorrelate
- **flow shop:** stesso ordine di macchine
- **job shop:** cicli di lavorazione diversi
- **open shop:** nessun ordine prefissato



ALGORITMI DI SOL NELLO SCHEDULING

Algoritmi polinomiali (casi speciali).

- **EDD:** ordinamento per due date crescenti; risolve $1\backslash\backslash L_{\max}$
- **WSPT:** ordinamento per w_i/p_i decrescente; risolve $1\backslash\backslash w_i C_i$
- **Johnson:** per $F_2 \backslash C_{\max}$; la sol ottima usa la stessa sequenza sulle 2 macchine

Regola ATC (Apparent Tardiness Cost). Assegna priorità combinando **peso del job**, durata dell'operazione e **urgenza rispetto alla due date**.

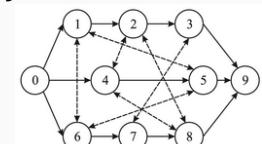
- se il **job è in tempo** la priorità cresce esponenzialmente
- se è in **ritardo** si riduce alla regola WSPT $\frac{w_i}{p_{ij}} \exp\left(-\left[\frac{d_i - t - p_{ij} - \sum_{q=j+1}^{m_i} (W_{iq} + p_{iq})}{k\bar{p}}\right]^+\right)$

Lookahead + ricerca locale.

- **beam search:** riduce la **miopia** delle regole di priorità
- **criticità:** evitare minimi locali (tabu, genetici), esplorare grandi vicini (LNS), evitare cicli

Grafi disgiuntivi.

- **nodi:** operazioni + dummy iniziale/finale
- **archi congiuntivi:** precedenze tecnologiche del job
- **archi disgiuntivi:** capacità macchina (clique per macchina), da orientare
- **cammino critico:** lunghezza massima start → end = **makespan**



CAP 5 SCHEDULAZIONE IN PRODUZ-SERVIZI

Schedulazione di job su risorse nel tempo, con vincoli tecnologici e di capacità.

Obiettivi principali

- **misure di prestazione:** f sui tempi di completamento, aggregate min-sum o min-max
- **classificazione dei prob:** notazione di Graham
- **compl computaz:** distinzione tra casi polinomiali (EDD, WSPT, Johnson) e prob NPH
- **strategie di soluzione:** uso euristiche e shifting bottleneck per decomporre sis complessi

MODELLO MILP J//Cmax

Nel modello MILP per $J//C_{\max}$ solo perturbazioni degli archi disgiuntivi sul cammino critico sono utili, poiché evitano la creazione di cicli.

$$\begin{aligned} \min \quad & C_N \\ \text{s.t.} \quad & C_j \geq C_i + p_j, & \forall (i, j) \in P, \\ & C_j \geq C_i + p_j - M(1 - x_{ij}), & \forall (i, j) \in D, \\ & C_i \geq C_j + p_i - Mx_{ij}, & \forall (i, j) \in D, \\ & x_{ij} \in \{0, 1\}, & \forall (i, j) \in D, \\ & C_i \geq p_i, & \forall i \in N. \end{aligned}$$

PROCEDURA SHIFTING BOTTLENECK

Idea. Affrontare il problema $J//C_{\max}$ **decomponendolo** in una sequenza di sottoproblemi su singola macchina, sfruttando il grafo disgiuntivo.

Approssimazione del makespan. Ottenuta tramite teste e code delle operazioni lungo il cammino critico, che stimano i tempi di rilascio e le scadenze locali.

Riduzione. Ogni macchina induce un problema $1/r_i/L_{\max}$, risolto in modo efficiente.

Identificazione del collo di bottiglia. La macchina con L_{\max} peggiore; la sua sequenza viene fissata e il processo iterato sulle restanti macchine.

MANCA

MANCA

MCNA

- MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA -

MANCA

CAP 6 PRICING

FONDAMENTI MICROECONOMICI DEL PRICING

Il pricing è un problema decisionale complesso in cui prezzo, domanda e costi sono endogeni e interdipendenti. I modelli microeconomici formalizzano tali relazioni, chiarendo il ruolo del prezzo come strumento di allocazione, gestione della capacità e del rischio, in contesti statici, dinamici e strategici.

Obiettivi

- * comprendere il legame tra prezzo, domanda, costi e profitto
- * analizzare modelli di domanda e elasticità di prezzo
- * interpretare consumer surplus e discriminazione di prezzo
- * introdurre modelli di scelta discreta per il pricing
- * valutare effetti della competizione e delle interazioni strategiche

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

PROBLEMI A ORIZZONTE INFINITO

Problema DP scontato. Il problema è formulato come ottimizzazione del valore atteso della somma infinita dei contributi, pesati da un fattore di sconto oppure, in alternativa, tramite il **contributo medio per stadio**.

$$\text{opt}_{\mu \in \mathcal{M}} \mathbb{E}_0 \left[\sum_{t=0}^{T-1} \gamma^t f_t(s_t, \mu_t(s_t)) + \gamma^T F_T(s_T) \right] \quad \text{opt} \lim_{T \rightarrow \infty} \mathbb{E}_0 \left[\frac{1}{T} \sum_{t=0}^{T-1} f(s_t, x_t) \right]$$

Politica decisionale. Una politica chiusa e non anticipativa associa a ogni stato una decisione ammissibile → sequenza di funzioni nel tempo. $x_t = \mu_t(s_t) \in X(s_t)$

- **politiche stazionarie** nei problemi a orizzonte infinito
- **politiche randomizzate** per vincoli probabilistici $\mathbb{P}\{s_t \in G\} \geq 1 - \alpha$

Modelli alternativi. Con domanda incerta si distinguono

- **vendite perse:** domanda non soddisfatta eliminata, penalità per unità persa
- **backlog:** domanda accumulata, con inventario **B** e arretrati **B** penalizzati

$$O_{t+1} = \max\{0, O_t - B_t + x_t - d_{t+1}\}, \quad B_{t+1} = \max\{0, -O_t + B_t - x_t + d_{t+1}\}$$

PRINCIPIO DP

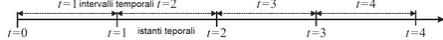
Dinamica del sistema. L'evoluzione del sis è descritta da una legge di transizione di stato che lega stato corrente, decisione e fattori esogeni. $s_{t+1} = g_{t+1}(s_t, x_t, \xi_{t+1})$

Variabili di stato.

- **fisiche:** influenzate dalle decisioni
- **informative:** non influenzate dalle decisioni
- **di credenza:** non oggettive

Politica non anticipativa. Decisioni dipendono dall'info disponibile fino all'istante corrente.

Scopo. Ottimizzare una f obiettivo additiva nel tempo.



ORIZZONTE FINITO SCONTATO

Funzione obiettivo. È il valore atteso della somma dei contributi nel tempo.

$$\text{opt} \mathbb{E}_0 \left[\sum_{t=0}^{T-1} \gamma^t f_t(s_t, x_t) + \gamma^T F_T(s_T) \right]$$

- **contributo immediato:** costo o ricavo associato alla decisione nello stato corrente, eventualmente stocastico $f_t(s_t, x_t) = \mathbb{E}_t [h_t(s_t, x_t, \xi_{t+1})]$
- **contributo terminale:** valore assegnato allo stato finale

Fattore di sconto. Il parametro $\gamma \in (0,1)$ pesa i contributi futuri e riflette la preferenza temporale, pur non essendo essenziale in orizzonte finito.

PROBLEMA DEL CAMMINO MINIMO

Rete diretta aciclica. Il prob è formulato su una rete diretta senza cicli, in cui ogni **nodo** rappresenta uno **stato** del sistema e ogni **arco** una possibile transizione con costo associato.

Approccio greedy. Una scelta locale basata sul **costo minimo immediato** non è in generale ottimale

► per migliorare la decisione: misura della qualità dello stato successivo

Cammino minimo. Il cammino ottimo gode di una proprietà di annidamento: ogni sottocammino di un cammino minimo è a sua volta ottimo.

Ricorsione di Bellman. Il valore di ciascun nodo è definito come **minimo del costo dell'arco più il valore del nodo successore**.

- risoluzione tramite ordinamento topologico
- definizione della **value function** su tutti gli stati

$$\min_{j \in S_i} (c_{ij} + V_j)$$

$$V_i = \min_{j \in S_i} (c_{ij} + V_j)$$

EQUAZIONE DI BELLMAN

Regola miopica. Una decisione rapida consiste nel risolvere, nello stato corrente, un problema a singolo stadio che ottimizza solo il contributo immediato, trascurando gli effetti futuri.

Idea centrale. La DP introduce una value function che consente di bilanciare obiettivi di breve e lungo periodo e di ottenere la prestazione ottima.

Equazione di Bellman. Il valore dello stato è definito come ottimo del contributo immediato più il valore atteso dello stato successivo, parametrizzando il problema sullo stato.

$$V_t(s_t) = \text{opt}_{x_t \in X(s_t)} \left\{ f_t(s_t, x_t) + \gamma \mathbb{E}[V_{t+1}(g_{t+1}(s_t, x_t, \xi_{t+1})) \mid s_t, x_t] \right\}$$

Teorema di ottimalità. Ogni sottoproblema generato lungo una traiettoria ottima ammette come soluzione la restrizione della politica ottima originale.

DP STOCASTICA PER ORIZZONTI FINITI

Risoluzione all'indietro. L'equazione di Bellman definisce un problema statico ma non miopico, risolto **procedendo backward dalla condizione terminale** e **costruendo ricorsivamente la value function** per ogni istante.

Uso delle funzioni valore. La conoscenza di $V_t()$ guida le decisioni ottime.

- **caso deterministico:** sequenza di decisioni ottime e aggiornamento dello stato
- **caso stocastico:** simulazione Monte Carlo delle traiettorie

Orizzonte infinito. La DP scontata conduce a un'equazione funzionale in cui la value function è definita come **punto fisso** di un operatore. $V(s) = \text{opt}_{x \in X(s)} \left\{ f(s, x) + \gamma \mathbb{E}[V(g(s, x, \xi))] \right\}$

$$V_{T-1}(s_{T-1}) = \text{opt}_{x_{T-1} \in X(s_{T-1})} \left\{ f_{T-1}(s_{T-1}, x_{T-1}) + \gamma \mathbb{E}[V_T(g_T(s_{T-1}, x_{T-1}, \xi_T)) \mid s_{T-1}, x_{T-1}] \right\}$$

ALLOCAZIONE DISCRETA DI RISORSE

Knapsack. Selezione di un sottoinsieme di oggetti che massimizza il valore totale rispettando un vincolo di budget discreto, con decisioni binarie **tutto-o-niente**.

Riformulazione DP. Non è dinamico \Rightarrow allocazione sequenziale introducendo uno stadio fittizio **k** e usando il budget residuo come stato.

- **value function** tabulata su stati e stadi
- ricorsione di Bellman semplice e diretta
- algo a **compl pseudo-polinomiale** $O(nB)$

$$V_k(s) = \begin{cases} V_{k+1}(s) & 0 \leq s < w_k, \\ \max\{V_{k+1}(s), V_{k+1}(s - w_k) + v_k\} & w_k \leq s \leq B. \end{cases}$$

$$s_{k+1} = s_k - w_k x_k, \quad s_1 = B.$$

$$\begin{aligned} \max & \sum_{k=1}^n v_k x_k \\ \text{s.t. } & \sum_{k=1}^n w_k x_k \leq B, \\ & x_k \in \{0, 1\} \quad \forall k. \end{aligned}$$

LOT-SIZING DETERMINISTICO

Memorizzazione tramite tabella della $V_k(s)$. L'approccio DP diretto è corretto ma diventa inefficiente se lo spazio degli stati è grande o continuo \Rightarrow **impraticabile la tabulazione**.

Struttura e riformulazione. Nel lot-sizing deterministico con soli costi fissi di ordine e costi lineari di giacenza, esiste una **forte proprietà strutturale** che consente di ridurre drasticamente il problema.

$$x_t \in \left\{ 0, d_{t+1}, (d_{t+1} + d_{t+2}), (d_{t+1} + d_{t+2} + d_{t+3}), \dots, \sum_{\tau=t+1}^T d_\tau \right\}$$

- **teo Wagner-Whitin:** \exists una sol ottima in cui non si ordina mai quando l'inventario è positivo $I_t x_t = 0$
- **conseguenza:** ogni ordine copre esattamente uno o più periodi futuri consecutivi, oppure non viene effettuato

Bilancio globale dei flussi. Riformulazione come problema di cammino minimo su rete compatta

algo ha compl pol

$$\sum_{t=0}^{T-1} x_t = \sum_{t=1}^T d_t.$$

$$V_t(I_t) = \min_{x_t \geq d_{t+1} - I_t} \{ \phi \delta(x_t) + h(I_t + x_t - d_{t+1}) + V_{t+1}(I_{t+1}) \}, \quad t = 0, \dots, T-1$$

POLITICHE S E (s, S)

Struttura stocastica del lot-sizing. La Wagner-Whitin non vale, ma sotto hp di convessità emergono risultati strutturali. Con **backlog ammesso** e **penalità convessa** \Rightarrow $V_t(I_t) = \min_{x_t \geq 0} \{ c x_t + H(I_t + x_t) + \mathbb{E}[V_{t+1}(I_t + x_t - d_{t+1})] \}$

Minimizzatori e politiche ottime. Il prob può essere analizzato tramite minimizzatori vincolati e non vincolati della f costo attesa, distinguendo tra livelli ob accessibili e soluzioni di bordo.

- **politica base-stock:** si ordina fino al livello obiettivo S quando l'inventario è sotto S
- **politica (s, S):** si ordina solo se $I_t < s$, riportando l'inventario a S \Rightarrow ottim in stazionario
- **limiti della DP:** dimensionalità dello stato, ottimizzazione, aspettative, modellazione

ALLOCAZIONE CONTINUA DI BUDGET

Formulazione iniziale. Il problema considera l'allocazione di un budget continuo tra attività, con contributi al profitto descritti da funzioni $f_k()$ crescenti e concave.

f obb è concava

hp sol interne: Lagrangiana dà condizioni di ottimalità necessarie e sufficienti

Riformulazione DP. Il problema non è dinamico \Rightarrow viene riformulato come allocazione sequenziale introducendo uno stadio fittizio **k** e usando il budget residuo come stato. La **Vk(s)** è **infinito-dimensionale** e richiede approssimazione.

- $V_k(s)$ definita su **stato continuo**
- necessità di **discretizzazione e interpolazione**
- uso di **spline cubiche** per stimare valori fuori griglia
- **risoluzione numerica tramite DP backward**

$$\begin{aligned} \mathcal{L}(x, \lambda) &= \sum_{k=1}^n \sqrt{x_k} + \lambda \left(\sum_{k=1}^n x_k - B \right) \quad V_k(s_k) = \max_{0 \leq x_k \leq s_k} \{ f_k(x_k) + V_{k+1}(s_k - x_k) \} \\ V_k(s_k) &= \max_{0 \leq x_k \leq s_k} \{ f_k(x_k) + V_{k+1}(s_k - x_k) \}, \quad V_n(s_n) = \max_{0 \leq x_n \leq s_n} f_n(x_n) = f_n(s_n). \end{aligned}$$

$$\begin{aligned} \max & \sum_{k=1}^n f_k(x_k) \\ \text{s.t. } & \sum_{k=1}^n x_k \leq B, \\ & x_k \geq 0 \quad \forall k. \end{aligned}$$

CAP 8

IMPLEMENTAZIONE DP

La **DP** è uno strumento per risolvere problemi di allocazione discreti, continui e stocastici, usando la **V()** come oggetto computaz e evidenziando il ruolo della variabile di stato e delle decisioni di controllo.

Obiettivi

- da problemi statici a **processi sequenziali**
- costruire e approssimare la **value function**
- implementare **ricorsioni di Bellman** numeriche
- gestire stati discreti, continui e stocastici
- comprendere limiti computazionali della DP

SCORTE STOCASTICHE

Variazione stocastica del problema di lot-sizing.

Domanda aleatoria discreta e assunzione di vendite perse. La **Vk(s)** è **tabulata** e lo stato evolve secondo una **dinamica con troncamento a zero dell'inventario fisico**. $I_{t+1} = \max\{0, I_t + x_t - d_{t+1}\}$

Spazio degli stati e costi. Lo stato è l'inventario **It**, le azioni sono gli **ordini ammissibili**. Il costo immediato include costo lineare d'ordine e penalità sull'inventario contabile, potenzialmente non simmetrica.

- **inventario fisico ≥ 0**
- **inventario contabile anche < 0**
- **costo immediato** in f dalla domanda futura
- ricorsione DP con termine di costo stocastico in aspettativa

$$V_t(I_t) = \min_{x_t \in \mathcal{X}(I_t)} [c x_t + \beta (I_t + x_t - d_{t+1})^2 + V_{t+1}(\max\{0, I_t + x_t - d_{t+1}\})]$$

$$\mu_t^*(I_t) = \begin{cases} S_t - I_t, & \text{se } I_t < s_t, \\ 0, & \text{se } I_t \geq s_t, \end{cases}$$

$$x_t^* = \mu_t^*(I_t) = \begin{cases} S_t - I_t, & \text{se } I_t < S_t, \\ 0, & \text{se } I_t \geq S_t. \end{cases}$$

VALUTAZIONE POLITICHE

Limiti degli MDP classici. Nei MDP finiti la valutazione diretta tramite $V()$ è concettualmente semplice, ma nella pratica è spesso ostacolata dalla curse of modeling e dalla difficoltà di specificare o stimare le probabilità di transizione.

Per aggirare tali limiti si ricorre:

- al **campionamento Monte Carlo**
- a **riformulazioni alternative** della ricorsione

Q-factors e policy iteration. I Q-factors misurano il valore di intraprendere una certa azione in uno stato dato, assumendo una politica futura fissata. Essi sono centrali nei metodi di *policy evaluation* (se segue la politica quanto è buona) e *policy iteration* (miglioramento della policy), consentendo di migliorare iterativamente una politica candidata.

$$V^\mu(i) = f(i, \mu(i)) + \gamma \sum_{j \in S} \pi(i, \mu(i), j) V^\mu(j)$$

- definizione di **Q(i,a)** come valore stato-azione
- relazione tra **Q-factors e V()**

$$Q(i, a) = f(i, a) + \gamma \sum_{j \in S} \pi(i, a, j) [\text{opt}_{\tilde{a} \in A(j)} Q(j, \tilde{a})]$$

Vantaggi e svantaggi. L'uso dei **Q-factors aumenta la dimensionalità** del problema, ma consente uno scambio tra attesa e ottimizzazione che semplifica il calcolo e abilita approcci model-free.

- apprendimento tramite campionamento
- utilizzo di **architetture di approssimazione**

Stato post-decisione e modellazione avanzata.

L'introduzione dello stato post-decisione separa decisione e incertezza, rendendo l'ottimizzazione deterministica e l'attesa esterna.

$$V_t(s_t) = \mathbb{E}_t[\text{opt}_{x_t \in X(s_t)} \{f_t(x_t, s_t) + \gamma V_{t+1}(s_{t+1})\}]$$

$$V_t(s_t) = \text{opt}_{x_t \in X(s_t)} \{f_t(s_t, x_t) + \gamma V_t^x(s_t^x)\}$$

$$V_{t-1}^x(s_{t-1}^x) = \mathbb{E} [V_t(s_t) \mid s_{t-1}^x] = \mathbb{E} [\text{opt}_{x_t \in X(s_t)} (f_t(s_t, x_t) + \gamma V_t^x(s_t^x)) \mid s_{t-1}^x]$$

- inventario **on-hand** e **on-order**
- gestione di **lead time** e pipeline di consegna

CAP 9

IMPLEMENTAZIONE DP

Principio di modellazione per problemi decisionali multistadio, su **decomposizione in sottoproblemi** a **singolo stadio** e sull'uso della **V()** per bilanciare contributi immediati e futuri, considerando azioni ammissibili, incertezza e dinamica dello stato.

Obiettivi

- implementare ricorsioni di Bellman
- gestire **stati discreti** e **dinamiche stocastiche**
- comprendere i limiti computazionali e di modellazione della DP

PRINCIPIO DI MODELLAZIONE DP

Idea. Il principio DP è un concetto per **decomporre un problema decisionale multistadio in una sequenza di problemi a singolo stadio**, bilanciando contributi immediati e contributi attesi futuri tramite $V()$.

$$V_t(s_t) = \text{opt}_{x_t \in X(s_t)} \{f_t(s_t, x_t) + \gamma \mathbb{E}[V_{t+1}(s_{t+1}) \mid s_t, x_t]\}$$

Riformulazioni. In alcuni casi si scambiano attesa e ottimizzazione introducendo **Q-factors** (rappresenta il valore delle coppie stato-azione) e **stato post-decisione**, semplificando la struttura computazionale.

- separazione tra decisione e incertezza
- supporto a problemi di grande scala

Processi decisionali di Markov. Nei MDP finiti stati e azioni sono discreti e la **dinamica è descritta da probabilità di transizione dipendenti dall'azione**.

- formulazione tabellare delle transizioni
- ricorsioni DP esplicite

$$1. \text{ **finito dim**} \quad V_t(i) = \text{opt}_{a \in A(i)} \left\{ f_t(i, a) + \gamma \sum_{j \in S} \pi_{t+1}(i, a, j) V_{t+1}(j) \right\}$$

$$2. \text{ **infinito scontato**} \quad V(i) = \text{opt}_{a \in A(i)} \left\{ f(i, a) + \gamma \sum_{j \in S} \pi(i, a, j) V(j) \right\}$$

3. contrib immed stocastico

$$V(i) = \text{opt}_{a \in A(i)} \sum_{j \in S} \pi(i, a, j) \{h(i, a, j) + \gamma V(j)\}$$

REVENUE MANAGEMENT

Idea. Il revenue management raccoglie **modelli e tecniche per massimizzare il ricavo dalla vendita di risorse deperibili**, controllando la disponibilità anziché i prezzi. Le decisioni dipendono dal **trade-off** tra quantità allocate alle classi e qualità dei clienti, dal comportamento di acquisto (**mercato segmentato**) e dal timing della domanda (**domanda sequenziale**).

Approcci e struttura dei modelli.

- **quantity-based**: controllo tramite limiti di capacità per classi a prezzi decrescenti, con costo marginale nullo.
- **price-based**: controllo tramite scelta dei prezzi, influenzando direttamente la domanda.

1. Modello statico con segmentazione perfetta. Le domande di classe sono indipendenti e sequenziali. La decisione ottima non dipende dalla distribuzione di Dj e la ricorsione DP assume forma scambiata, basata sul valore marginale atteso della capacità.

$$V_{j+1}(s) = V_j(s) + \mathbb{E} \left[\max_{0 \leq x \leq \min\{s, D_{j+1}\}} \sum_{z=1}^x (p_{j+1} - \Delta V_j(s+1-z)) \right]$$

$$\Delta V_j(s) := V_j(s) - V_j(s-1)$$

- monotonicità del valore della capacità $\Delta V_j(s+1) \leq \Delta V_j(s)$ e $\Delta V_{j+1}(s) \geq \Delta V_j(s)$
- livelli di protezione annidati $y_j^* := \max\{y : p_{j+1} < \Delta V_j(y)\}$

2. Modelli dinamici.

2a. Segmentazione perfetta la **politica ottima dipende dal tempo**.

$$V_t(s) = \mathbb{E} \left[\max_{x \in \{0,1\}} (R(t)x + V_{t+1}(s-x)) \right]$$

2b. Scelta del cliente, la decisione riguarda l'insieme di classi offerte e l'ottimizzazione resta nella forma standard di valore atteso.

$$V_t(s) = \max_{S_t \subseteq N} \left\{ \sum_{j \in S_t} \lambda P_j(S_t) (p_j + V_{t+1}(s-1)) + (\lambda P_0(S_t) + 1 - \lambda) V_{t+1}(s) \right\}$$

POLICY ITERATION

Definizione e policy improvement. La **policy iteration** è un metodo iterativo che alterna la **valutazione esatta della V()** associata a una **politica stazionaria fissata** e un passo di **miglioramento della politica**, ottenuto scegliendo in ogni stato l'azione che massimizza il valore atteso.

$$[T_\mu \tilde{V}](i) = f(i, \mu(i)) + \gamma \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, \mu(i), j) \tilde{V}(j)$$

Il **sistema di eq lineari** è

$$V_\mu(i) = f(i, \mu(i)) + \gamma \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, \mu(i), j) V_\mu(j)$$

Valutazione e confronto dei metodi. La valutazione della politica richiede la soluzione di un sistema lineare, mentre il miglioramento garantisce che la nuova politica non peggiori la precedente. Rispetto alla value iteration, **la policy iteration converge in un numero finito di passi, ma con iterazioni più costose**.

$$\tilde{\mu}(i) \in \arg \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \left\{ f(i, a) + \gamma \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) V_\mu(j) \right\}$$

- **optimistic policy iteration:** variante in cui la policy evaluation è incompleta, con poche iterazioni prima del miglioramento
- **generalized policy iteration:** valutazione e miglioramento della policy procedono simultaneamente

$$V^{(k+1)}(i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) \{ h(i, a, j) + \gamma V^{(k)}(j) \}$$

Algorithm 3 Policy iteration

1: Definire una politica stazionaria iniziale arbitraria $\mu^{(0)}$.

2: Porre $k = 0$ e $\text{stop} = \text{false}$.

3: **while** $\text{stop} \neq \text{true}$ **do**

4: Valutare la politica $\mu^{(k)}$ risolvendo

$$(I - \gamma \Pi_{\mu^{(k)}}) V_{\mu^{(k)}} = f_{\mu^{(k)}}.$$

5: Trovare una nuova politica stazionaria $\mu^{(k+1)}$ tramite policy improvement

$$\mu^{(k+1)}(i) \in \arg \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \left\{ f(i, a) + \gamma \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) V_{\mu^{(k)}}(j) \right\}, \quad i \in \mathcal{S}.$$

```

6:    if  $\mu^{(k+1)} = \mu^{(k)}$  then
7:     stop = true.
8:    else
9:      $k \leftarrow k + 1$ .
10: end if
11: end while
12: Restituire  $V_{\mu^{(k)}}$  e  $\mu^{(k)}$ .
```

CAP 10

DP NUMERICA PER STATI DISCRETI

La **DP per stati discreti** studia problemi decisionali multistadio in cui lo stato evolve a tempo discreto su uno spazio finito o numerabile secondo una **dinamica markoviana**, controllata tramite azioni, e le prestazioni sono valutate nel breve o nel lungo periodo tramite funzioni di valore.

Obiettivi

- modellare con **Markov Decision Processes**
- definire e interpretare la **V()** e le **politiche**
- risolvere **problemi a orizzonte finito e infinito**
- **algoritmi numerici di value iteration e policy iteration**
- il legame con metodi di **reinforcement learning**

MDP PER STATI DISCRETI

Catene di Markov a tempo discreto. Processi stocastici su spazio di stati discreto in cui la dinamica dipende solo dallo stato corrente. Nei **Markov Decision Processes** la transizione è parzialmente controllata tramite azioni, introducendo una struttura decisionale sulla catena.

MDP a orizzonte finito e infinito. A orizzonte finito la V() dipende dal tempo e confronta ricompensa immediata e valore scontato dell'attesa.

A orizzonte infinito V() è soluzione di un'equazione ricorsiva di punto fisso, indipendente dal tempo.

$$V_t(i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \left\{ f(i, a) + \gamma \sum_i \pi(i, a, j) V_{t+1}(j) \right\}$$

• **ricorsioni di Bellman** con dipendenza temporale

$$V(i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) \{ h(i, a, j) + \gamma V(j) \} \quad V(i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \left\{ f(i, a) + \gamma \sum_j \pi(i, a, j) V(j) \right\}$$

- confronto **stop vs wait** negli es di **arresto ottimo**
- **equazioni DP come problema di punto fisso**

1. **Value iteration** $[T\tilde{V}](i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) \{ h(i, a, j) + \gamma \tilde{V}(j) \}$

2. **Policy iteration** $[T_\mu \tilde{V}](i) = \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, \mu(i), j) \{ h(i, \mu(i), j) + \gamma \tilde{V}(j) \}$

VALUE ITERATION

MDP finiti con sconto stretto. Con fattore di sconto $\gamma < 1$, la **value iteration** è un **metodo numerico che calcola la funzione di valore ottima come punto fisso dell'operatore di Bellman**.

$$V^{(1)}(i) = [\mathcal{T}V^{(0)}](i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) \{ h(i, a, j) + \gamma V^{(0)}(j) \}$$

$$V^{(k+1)}(i) = [\mathcal{T}V^{(k)}](i) = \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) \{ h(i, a, j) + \gamma V^{(k)}(j) \}$$

Definizione e operatore H. La V() consiste nell'applicare iterativamente l'operatore H a una V() iniziale fino a convergenza. H combina ricompense immediate e valore futuro scontato, producendo una successione di stime sempre più accurate.

$$H(\cdot) : \mathbb{R}^n \rightarrow \mathbb{R}^n \quad \mathbf{y}^{(k+1)} = H(\mathbf{y}^{(k)})$$

► **aggiornamento iterativo** di V() tramite applicazioni successive di H

► **arresto tramite criterio di tolleranza** sulla norma della differenza tra iterazioni successive

Algorithm 2 Value iteration (MDP finito con sconto stretto)

```

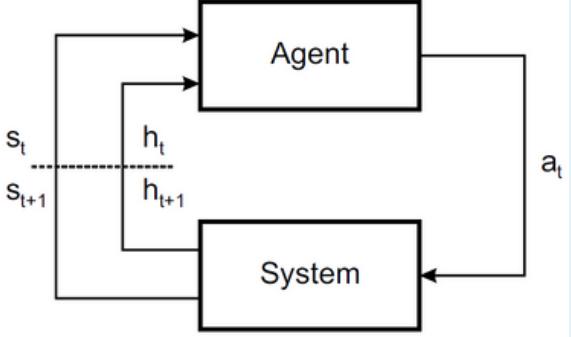
1: Scegliere una funzione di valore iniziale  $V^{(0)}$ ; se non vi sono indicazioni, porre  $V^{(0)}(i) = 0$  per ogni  $i \in \mathcal{S}$ .
2: Scegliere un parametro di tolleranza  $\epsilon$ .
3: Porre  $k = 0$  e  $\text{stop} = \text{false}$ .
4: while  $\text{stop} \neq \text{true}$  do
5:   for all  $i \in \mathcal{S}$  do
6:     Calcolare
7:   end for
8:   if  $\|V^{(k+1)} - V^{(k)}\|_\infty < \epsilon$  then
9:      $\text{stop} = \text{true}$ .
10:   else
11:      $k = k + 1$ .
12:   end if
13: end while
14: Porre  $V = V^{(k+1)}$ .
15: Trovare la politica ottima stimata scegliendo un'azione arbitraria se l'insieme delle azioni ottime non è un singleton
16: Restituire  $\hat{V}$  e  $\mu$ .
 $\mu(i) \in \arg \underset{a \in \mathcal{A}(i)}{\text{opt}} \left\{ f(i, a) + \gamma \sum_{j \in \mathcal{S}} \pi(i, a, j) \tilde{V}(j) \right\}, \quad i \in \mathcal{S}.$ 
```

ADP

ADP. La approximate dynamic programming raccolge metodi DP che rinunciano alla garanzia di ottimalità per ridurre la complessità comp e rendere trattabili MDP discreti a orizzonte infinito.

RL. Il reinforcement learning comprende versioni model-free di value iteration e policy iteration, in cui un agente apprende una politica di controllo interagendo con il sistema.

- **bilanciamento** tra obb di breve e lungo periodo tramite reward e $V()$



SMOOTHING ESPONENZIALE

Non stazionarietà. Anche con dinamica stazionaria, la politica evolve durante l'apprendimento, rendendo non stazionario il bersaglio stimato. **La media campionaria assegna pesi uniformi e diventa poco reattiva.**

$$\begin{aligned}\hat{\theta}^{(m)} &= \frac{1}{m} \sum_{k=1}^m X^{(k)} = \frac{1}{m} \left(X^{(m)} + \sum_{k=1}^{m-1} X^{(k)} \right) = \frac{1}{m} \left(X^{(m)} + (m-1)\hat{\theta}^{(m-1)} \right) \\ &= \frac{1}{m} X^{(m)} + \frac{m-1}{m} \hat{\theta}^{(m-1)} = \hat{\theta}^{(m-1)} + \frac{1}{m} (X^{(m)} - \hat{\theta}^{(m-1)}).\end{aligned}$$

Smoothing esponenziale. Lo SE aggiorna la stima con correzioni proporzionali all'errore corrente.

- **learning rate α** costante o decrescente
- **compromesso** tra reattività e stabilità

$$\begin{aligned}\hat{\theta}^{(m)} &= \alpha X^{(m)} + (1-\alpha)\hat{\theta}^{(m-1)} = \alpha X^{(m)} + \alpha(1-\alpha)X^{(m-1)} + (1-\alpha)^2\hat{\theta}^{(m-2)} \\ &= \sum_{k=0}^{m-1} \alpha(1-\alpha)^k X^{(m-k)} + (1-\alpha)^m \hat{\theta}^{(0)}, \\ \sum_{k=1}^{\infty} \alpha^{(k)} &= \infty \quad \text{e} \quad \sum_{k=1}^{\infty} [\alpha^{(k)}]^2 < \infty\end{aligned}$$

CAP 11

PROGRAM DP STATI DISCRETI

La **DP approssimata** estende la DP classica a MDP discreti di grandi dimensioni o a orizzonte infinito, rinunciando all'ott esat per **superare le maledizioni computaz.** Nel caso model-free, questi metodi coincidono con il **RL** e si basano sull'apprendimento tramite interazione e campionamento.

Obiettivi

- affrontare **MDP** discreti senza modello esplicito
- **approssimare value function e Q-factor**
- gestire **exploration vs exploitation**
- applicare **SARSA** e **Q-learning**

SARSA

Operatore e punto fisso. Il valore V_μ associato a una politica μ è il punto fisso dell'operatore T_μ .
$$T_\mu V_\mu = V_\mu$$

$$[T_\mu \tilde{V}](i) = \sum_{j \in S} \pi(i, \mu(i), j) (h(i, \mu(i), j) + \gamma \tilde{V}(j))$$

In modo equivalente, i Q-factor della politica soddisfano un'equazione di punto fisso basata su contributo immediato e valore futuro.

$$Q_\mu(i, \mu(i)) = \mathbb{E}[h(i, \mu(i), j) + \gamma Q_\mu(j, \mu(j))]$$

Difficoltà comp. La risoluzione diretta dell'equazione di punto fisso non è praticabile: le probabilità di transizione sono ignote e l'iterazione diretta non garantisce convergenza.

SARSA. SARSA apprende i Q-factor usando temporal differences, cioè l'errore tra reward osservato più valore futuro stimato e la stima corrente.
$$\Delta^{(k)} = h(i, \mu(i), j) + \gamma \hat{Q}_\mu^{(k-1)}(j, \mu(j)) - \hat{Q}_\mu^{(k-1)}(i, \mu(i))$$

$$\hat{Q}_\mu^{(k)}(i, \mu(i)) = \hat{Q}_\mu^{(k-1)}(i, \mu(i)) + \alpha \Delta^{(k)}$$

- **metodo di bootstrapping:** usa stime per aggiornare stime
- **on-policy:** l'aggiornamento utilizza l'azione scelta dalla politica corrente
- integrazione con **exploration** e **generalized policy iteration** $\tilde{\mu}(i) \in \arg \underset{a \in A(i)}{\text{opt}} \hat{Q}_\mu(i, a)$

EXPLORATION – EXPLOITATION

Campionamento e stima in contesti non stazionari.

Nei **MDP** l'ob non è stimare una quantità statica via Monte Carlo, ma i valori di stato $V(i)$ o i Q-factor $Q(i, a)$. L'apprendimento deve quindi gestire exploration-exploitation e un bersaglio che evolve con la politica.

$$\theta = \mathbb{E}[h(X)] = \int_X h(x) f_X(x) dx \quad \hat{\theta} = \frac{1}{m} \sum_{k=1}^m h(X^{(k)})$$

Def.

1. **Exploration** esplora azioni poco conosciute
 2. **Exploitation** sfrutta le stime correnti
- **greedy**: seleziona sempre l'azione con valore stimato massimo, senza exploration
 - **ϵ -greedy statico e dinamico**: sceglie l'azione migliore con probabilità $1-\epsilon$ ed esplora con probabilità ϵ , ridotta nel tempo nella versione dinamica $\epsilon^{(k)} = \frac{c}{d+k} \epsilon^{(k)} = d + \frac{c}{k}$
 - **Boltzmann exploration (soft-max)**: assegna probabilità alle azioni in base ai valori stimati, controllando l'exploration $\epsilon(a) = \frac{\exp(\rho \hat{v}(a))}{\sum_{a' \in A} \exp(\rho \hat{v}(a'))}$

Q-LEARNING

Def. Il **Q-learning** è un metodo di RL model-free che apprende direttamente i Q-factor ottimi, combinando contributo immediato e valore ottimo stimato dello stato successivo tramite smoothing esponenziale. La politica è implicita nelle stime e cambia durante l'apprendimento.
$$Q(i, a) = \sum_{j \in S} \pi(i, a, j) (h(i, a, j) + \gamma \underset{a' \in A(j)}{\text{opt}} Q(j, a'))$$

Differenze con SARSA. A differenza di SARSA, il Q-learning è off-policy: utilizza l'azione ottima stimata nello stato successivo, indipendentemente dall'azione effettivamente eseguita.

- aggiornamento tramite **temporal differences**
- **logica off-policy**
$$\hat{Q}^{(k)}(s^{(k)}, a^{(k)}) = \alpha \hat{q} + (1-\alpha) \hat{Q}^{(k-1)}(s^{(k)}, a^{(k)})$$
- **convergenza legata a exploration e learning rate**

$$\Delta^{(k)} = [h(s^{(k)}, a^{(k)}, j) + \gamma \underset{a' \in A(j)}{\text{opt}} \hat{Q}^{(k-1)}(j, a')] - \hat{Q}^{(k-1)}(s^{(k)}, a^{(k)})$$

$$\hat{Q}^{(k)}(s, a) = \begin{cases} \hat{Q}^{(k-1)}(s, a) + \alpha \Delta^{(k)}, & \text{se } s = s^{(k)}, a = a^{(k)}, \\ \hat{Q}^{(k-1)}(s, a), & \text{altrimenti,} \end{cases} \quad V(i) = \underset{a \in A(i)}{\text{opt}} Q(i, a).$$

MANCA

MANCA

MCNA

- MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA -

CAP 12
MATLAB

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA

MANCA