

IV-G

# Pianificazione Automatica e sistemi di Supporto delle Decisioni

Matteo Aprile Professore: Giampaolo Ghiani, Enamuele Manni

		Indice		V	<b>Optim</b> V-A	ization models review Scheduling	;
I	Definizioni - 22/23.09.22				V-B	Project scheduling	
	I-A	Business Analytics	1 1		, 2	110jeet semenaming	
	I-B	Decisioni	1				
	I-C	Business Intelligence (BI)	2				
	I-D	Data visualization	2				
	I-E	Decision Support Systems (DSS)	2				
	I-F	Operations Research (OR)	2				
	I-G	Agents	2				
	I-H	Artificial Intelligence (AI)	2				
	I-I	Machine Learning (ML)	2				
	I-J	Deep Leaning	2				
	I-K	Data Mining (DM)	2				
		-	_				
II DSS	Softwar - 29.09.2	re solutions and languages for AP and 2	3				
	II-A	Decisioni operative/strutturate	3				
	II-B	Decisioni non strutturate o destrutturate	3				
	II-C	Decisioni semistrutturate	3				
III 30.09		zione all'ottimizzazione matematica -	4				
30.09	III-A	Introduzione	4				
	III-A III-B	Ingredienti principali	4				
	III-B III-C	Descrizione del problema	4				
	III-D	Dati del problema	4				
	III-E	Descrizione del problema con un mo-	_				
	III-L	dello matematico	4				
	III-F	Risolvere il modello matematico	5				
	III-G	Terminologia	5				
	III-H	Implementazione in Python	5				
	III-I	Esercitazione	5				
	111 1	Escretuzione	3				
IV	Formulazioni equivalenti di un problema di						
progr	rammazi	one lineare	7				
	IV-A	Problema in FORMA GENERALE	7				
	IV-B	Problema in FORMA CANONICA	7				
	IV-C	Problema in FORMA STANDARD	7				
	IV-D	Terminologia	7				
	IV-E	Trasformazioni per ricondursi alla for-					
		ma standard	7				
	IV-F	Esempio 1	7				



## I. Definizioni - 22/23.09.22

Ci occuperemo di 2 tipi di scenari:

- usare algoritmi a supporto delle decisioni
- usare algoritmi che sostituiscono completamente l'uomo

# A. Business Analytics

Disciplina che utilizza dati, statistiche, modelli matematici per aiutare a prendere delle decisioni in base a dei dati.

Possiamo racchiudere i suoi passaggi in:

- 1) descriptive analytics: capire cosa sia successo nel passato tramite i dati disponibili
- 2) predictive analytics: cercare di **fare delle previsioni** in base ai dati già disponibili
- 3) prescriptive analytics: creare un piano di azione per poter massimizzare il KPI (Key Performance Indicator)



Figura 1. Fasi della business analytics

#### B. Decisioni

Rappresenta la scelta di un elemento tra piu' soluzioni dopo aver ponderato le opzioni.

Possiamo avere più casi d'uso:

- simplest case: abbiamo poche alternative quindi una semplice scelta
- multple criteria: abbiamo più metri di paragone delle performance, quindi si dovranno tenere in conto:
  - soluzioni migliori di altre (dette di Pareto)
  - vincoli dovuti dai clienti o da casi logistici da gestire (es: spedizioni)
  - ottimizzazioni matematiche
  - conflitti tra i vincoli

# • incertezze e rischi:

- decisioni operative: di breve periodo reversibili e limitate a "n" persone del team
- decisioni tattiche: coinvolge una parte dell'organizzazione per un medio periodo
- decisioni strategiche: di lungo periodo non reversibili e coinvolgono denaro
- decisioni strutturate: hanno una procedura di risoluzione specifica
- decisioni non strutturate: richiedono creatività ed esperienza in un dato settore

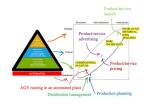


Figura 2. Diagonale decisionale

# C. Business Intelligence (BI)

Usato per indicare un sistema dedicato alla raccolta di dati e alla loro elaborazione al fine di un reporting, infatti per "Inteligence" si intende investigazione. Venivano usati su dati atomici per avere delle conoscenze approfondite in un determinato business.

#### D. Data visualization

Consiste nel prendere dati e plottare un grafico, ma in realtà ora si ha una trattazione più metodologica, cioè se visualizzare in modo statico o meno i dati.

#### E. Decision Support Systems (DSS)

Si indicava un sistema computerizzato dotato di un sistema di "data managment" per creare un modello di ottimizzazione, fornendo un feedback tramite un'interfaccia. Ora indica una varietà di sistemi per visualizzare i dati in larga misura o meno.

### F. Operations Research (OR)

Attivita organizzative per portare avanti un sistema logistico. Per "research" si indica la ricerca delle operation per conseguire dei risultati, avremo come sottocategorie:

- ottimizzazione matematica
- queueing theory: studio matematico delle linee in attesa il limite è che funzionano solo con sistemi semplici e con richieste di servizio in ordine stocastico
- simulazione: per usarle è necessario generare dei numeri randomici quindi inconveniente (bisogna fare un analisi statistica dei risultati dalle quali si farà una stima
- game theory: decisioni con più players

#### G. Agents

È un sistema che si muove in un environment (ambiente), ha dei sensori tramite i quali percepisce alcuni aspetti del mondo che lo circonda quindi si crea una rappresentazione del mondo circostante che può vedere. È capace di influenzare l'ambiente tramite degli attuatori come ruote o braccia (intendiamo anche agenti software).

Possiamo classificarli come:

- agenti autonomi: se è concepito in modo tale che tramite un'istruzione sintetica raggiunge un goal sviluppando le azioni per raggiungerlo In realtà può anche non essere una sequenza di azioni dato che potrebbero esserci degli imprevisti
- agenti intelligenti: se



- · impara dall'esperienza
- crea una rappresentazione dell'ambiente che lo circonda e ci ragiona sopra per un possibile risultato delle proprie azioni
- · si adatta ad un ambiente mutevole

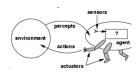


Figura 3. Schematizzazione di un agente e sue caratteristiche

# H. Artificial Intelligence (AI)

Comprende tante sottodiscipline:

- automated reasoning: legato alla rappresentazione del mondo e come raggionare su di essa ma anche calcolandone le probabilità
- automated planning: usato in ambienti industriali
- automated learning
- natural language processing: sviluppare agenti software per fare sintesi di testi, scrivere automaticamente articoli, chat bot, ecc
- perception: visione artificiale
- manipuliation: avere un agente che può modificare l'agente circostante

#### I. Machine Learning (ML)

Consiste nell'apprendimento automatico e quindi lo sviluppo degli agenti che apprendo tramite la loro esperienza pregressa. Ci sarà allora una fase di training. Una delle possibili architetture che permette di farlo sono le Neural Networks prima avevano solo 2/3 neuroni, ora ne hanno vari strati il che fornisce delle prestazioni impressionanti

#### J. Deep Leaning

Si basa sull'apprendimento automatico con reti neurale tramite un gran numero di strati di neuroni.

#### K. Data Mining (DM)

Usare metodi di Machine Learning per estrarre manualmente dei pattern dai dati, cioè una regolarita' o un trend. È quindi la parte nobile del knowledge discovery in db, dato che i dati sono in genere disponibili su db o da altre piattaforme.

La sequenza nella quale interviene è:

- 1) prendere i dati
- 2) trovare i vari target
- 3) **preprocessare** i dati
- 4) trasformare i dati tramite il data mining
- 5) trovare dei patterns (dopo il data mining)

# II. SOFTWARE SOLUTIONS AND LANGUAGES FOR AP AND DSS - 29.09.22

### A. Decisioni operative/strutturate

Sono una classe importante, si possono prendere tramite una procedura standard che può seguire un manuale o delle normative, automatizzata o no. Queste decisioni di breve periodo si collocano in basso a destra in figura 2.

Non essendo decisioni dove possiamo solo supportare, allora si possono andare a codificare in un linguaggio di programmazione procedurale come C++, Java, ecc...

Potremo avere un approccio:

- procedurale: dove devo far generare delle azioni in seguito di un obiettivo
- dichiarativo: si divide in:
- 1) modellazione del problema
- 2) descrivo tramite un linguaggio di modellazione (modelling language) che è un linguaggio di programmazione matematico come AMPL, oppure in linguaggi come python con Amply e Pulp
- 3) **solver of the shelf**, che ci darà delle istruzioni per il nostro contesto



Figura 4. procedura implementata

Il che è utile dato che per agire su un problema bastera' cambiare il modello senza cambiare solver, dovrò solo cambiare il modello. È la soluzione più economico e flessibile ma è meno performante se in ambienti realtime devo prendere soluzioni in tempi molto stretti. Quindi in questi casi servono approcci procedurali.

Per sistemi che devono prendere soluzioni nel breve, si usa C, C++, C#.

#### B. Decisioni non strutturate o destrutturate

In questo caso non possiamo automatizzare, quindi:

- 1) tiro fuori i dati aggregati
- 2) si creano statistiche con modelli di ottimizzazione

Si usano degli **spreadsheet** che però non riescono a gestire big data e tendono a generare errori.

Il linguaggio più usato è **Python** ma non è la soluzione più efficiente per tutte quelle applicazioni dove il tempo di calcolo è importante.

# C. Decisioni semistrutturate

Vogliamo solo valutare le prestazione di un sistema. Un esempio sono i sistemi che presentano un comportamento random per motivi:



- i server hanno un tempo di risposta che possiamo modellare
- 2) le richieste del sistema arrivano in maniera stocastica

Si usano, in questo caso, metodi simulativi tramite dei Visual Interactive Modellling System, per simulare la rete per la quale passano le informazioni e i server ognuno con diverse proprietà di ciascun linker.

# III. INTRODUZIONE ALL'OTTIMIZZAZIONE MATEMATICA - 30.09.22

#### A. Introduzione

Partiamo da un insieme di formule ed equazioni che modelleranno il problema. Con questo modello proviamo a trovare una soluzione al nostro problema attraverso algoritmi o risolutori. L'output è una soluzione per il nostro modello da implementare nel mondo reale.

# B. Ingredienti principali

Gli ingredienti principali sanno:

- dati del problema
- variabili: dette anche var decisionali: scelte da fare in merito al problema. rappresentano quindi le scelte, quello su cui il decisore può intervenire
- vincoli: equazioni che definiscono i valori che le variabili possono assumere
- funzione obietivo: sarà una formula che rappresenta una misura di tipo quantitativo per capire quando è buona la soluzione che abbiamo ottenuto. quindi dovremo ottimizzare questo valore in base al contesto

Parleremo di programmazione lineare con modelli matematici o relazioni lineari, dato che molti problemi reali si rifanno a modelli lineari, per quanto essi possano essere complessi.

#### C. Descrizione del problema

Proviamo a risolvere un problema di mix di produzione, cioè un sistema con un impianto con 2 stabilimenti in cui:

- nel primo: diamo le materie prime e vengono realizzati i componenti in uscita
- nel secondo: diamo i componenti realizzati che vengono assemblati per creare il prodotto finito



Figura 5. Catena tra i due stabilimenti

Supponendo di voler realizzare 2 prodotti A, B con un differente profitto. Determinare il mix di produzione, cioè quante unità di A e B produrre la prossima settimana. Saranno presenti dei vincoli creati dalle risorse come i macchinari o gli addetti che potranno lavorare un numero di ore finito.

# D. Dati del problema

• ore di lavoro:

Stab	A	В	Addetti		
1	4 ore	2 ore	10		
2	2 ore	4 ore	10		
Taballa I					

TABELLA DELLE ORE DI LAVORO

- ogni addetto lavora 40 ore/settimana
- profitto /pallet:
- richiesta del prodotto nella prossima settimana:





TABELLA DEL PROFITTO /PALLET



TABELLA DEL PROFITTO EURO/PALLET

# E. Descrizione del problema con un modello matematico

Per effettuare una modellazione faremo:

- 1) identificare le variabili decisionali:
  - $x_A$ : # di pallet di prodotto A da realizzare
  - $x_B$ : # di pallet di prodotto B da realizzare
- 2) definire la funzione obbiettivo (FO), per massimizzare il profitto
- 3) definire i vincoli espressi come uguaglianza o disuguaglianza
  - vincolo 1: capacità produttiva dello stab 1  $4x_A + 2x_B$  che non può superare 40\*10 cioè ore disponibili ogni settimana per un addetto \* numero di addetti:

$$4x_A + 2x_B <= 400$$

• vincolo 2: capacità produttiva dello stabilimento 2  $2x_A + 4x_B$  che non può superare 40\*10 cioè ore disponibili ogni settimana per un addetto \* numero di addetti:

$$4x_A + 2x_B \le 400$$

• vincolo 3: vincolo sulla richiesta di A:

$$x_A <= 40$$

• vincolo 4: vincolo sulla richiesta di B:

$$x_B <= 120$$

• vincolo 5: vincolo di non-negatività:

$$x_A, x_B >= 0$$

Nella forma completa il modello complessivo è:

$$MAX = z = 15x_A + 10x_B$$

sottoposto ai vincoli (sv):

- $4x_A + 2x_B \le 400$
- $2x_A + 4x_B <= 400$
- $x_A <= 40$
- $x_B <= 120$
- $x_A, x_B >= 0$

#### F. Risolvere il modello matematico

Rappresentiamo sul piano cartesiano tutte le soluzioni ammissibili cercando quella che massimizza il nostro risultato Impostiamo delle rette per ogni vincolo:

- presa  $4x_A + 2x_B \le 400$  poniamo = 0, a turno,  $x_A$  e  $x_B$ : (200, 100)
- presa  $2x_A + 4x_B \le 400$  poniamo = 0, a turno,  $x_A$  e  $x_B$ : (100, 200)
- presa  $x_A <= 40$ : (40, 0)
- presa  $x_B \le 120$ : (0, 120)

Avremo allora una regione ammissibile dove valgono tutti i vincoli e nella quale dovrebbe essere presente la nostra soluzione ammissibile. Per trovare il punto che rende massima la funzione z usiamo il metodo del gradiente:

$$\nabla z = \begin{bmatrix} \frac{dz}{dx_A} \\ \frac{dz}{dx_B} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 15 \\ 10 \end{bmatrix}$$

dove  $\nabla z$  sarà la massima crescita che viene rappresentata tramite (15, 10).

Tracciando una retta perpendicolare (curve di livello) alla retta del gradiente avremo valori sempre buoni ma più bassi di quelli sul gradiente, a patto che siano validi. Troveremo in fine il punto massimo che consente di massimizzare, cioè il più estremo alla regione ammissibile sarà il nostro punto.

Seguendo la retta del gradiente troviamo che la soluzione ottimale si trova nell'intersezione tra le rette del vincolo 2 con il 3:  $x_A = 40 \ 2 * 40 + 4X_B = 400$  quindi  $x_B = 80$ .

La soluzione ottimale sarà:

$$\begin{cases} x_A = 40 \\ 2x_A + 4x_B = 400 \end{cases} \begin{cases} x_A = 40 \\ x_B = 80 \end{cases}$$

Si nota che lo stabilimento 2 viene saturato e quello 1 no, dal fatto che la soluzione giace sulla retta del vincolo per il quale si satura.

#### G. Terminologia

Possiamo avere altre forme di modelli di PL:

- fo da minimizzare
- vincoli di ugualianza
- vincoli >=
- · variabili negative
- variabili non vincolate

Terminologie da sapere:

- soluzione: quella di output
- soluzione ammissibile: soluzione, se esiste, che soddisfa tutti i vincoli
- soluzione inammissibile: se viola almeno un vincolo
- regione ammissibile: tutti i punti che rispettano i vincoli
- prob inammissibile: regione ammissibile vuota
- prob ammissibile:
  - soluzione ottima singola
  - soluzioni multiple
  - fo illimitata



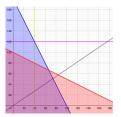


Figura 6. Rappresentazione grafica esempio

# H. Implementazione in Python

```
ı import pulp as p
  # 1. creazione del modello
 model = p.LpProblem("ProductMix", p.LpMaximize)
  # 2. definisco le variabili decisionall
 x_A = p.LpVariable("x_A", cat="Continuous", lowBound
8 x_B = p.LpVariable("x_B", cat="LpContinuous",
      lowBound=0)
   3. definisco la funzione obiettivo in funzione
10
      delle variabili decisionali
11 \mod 1 + 15 * x_A + 10 * x_B
12
  # 4. definire i vincoli
14 model += 4 * x_A + 2 * x_B <= 400
15 model += 2 * x_A + 4 * x_B <= 400
model += x_A <= 40
17 model += x_B <= 120</pre>
19 # 5. ricolvere il problema
20
 model.solve()
22 # print della soluzione
 print("next week produce {} pallets of A".format(x_A
      .varValue))
24 print("next week produce {} pallets of B".format(x_B
    .varValue))
```

# I. Esercitazione

- 1) Massimizzare la f.o.  $z = 8x_1 + 6x_2$ , con i vincoli:
  - $x_1 <= 5$
  - $x_2 <= 7$
  - $4x_1 + 3x_2 \le 29$
  - $x_1, x_2 >= 0$

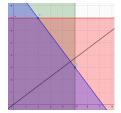


Figura 7. Rappresentazione grafica esempio 1

$$\nabla z = \begin{bmatrix} \frac{dz}{dx_A} \\ \frac{dz}{dx_B} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 8 \\ 6 \end{bmatrix}$$

Abbiamo che esiste una curva di livello coincidente con lo spigolo CD, quindi abbiamo delle soluzioni ottime multiple:

• vertice C, prendiamo allora vincolo 2 e 3:

$$x_2 = 7 \to x_1 = 2$$

• vertice D, prendiamo allora vincolo 1 e 3:

$$x_1 = 5 \to x_2 = 3$$

• punti del segmento CD

Quindi z = 58

- 2) Minimizziamo la f.o.  $z = 25x_1 + 22x_2$ , con i vincoli:
  - $x_1 + x_2 >= 5$
  - $3x_1 + 2x_2 >= 12$
  - $3x_1 + 6x_2 >= 18$
  - $x_1, x_2 >= 0$

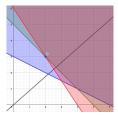


Figura 8. Rappresentazione grafica esempio 2

$$\nabla z = \begin{bmatrix} \frac{dz}{dx_A} \\ \frac{dz}{dx_B} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 25 \\ 22 \end{bmatrix}$$

Per poter minimizzare, tracciando la curva di livello, trovando che la soluzione ottima si troverà dal punto B dato dall'intersezione dei vincoli 1 e 2:

$$x_1 = 2, x_2 = 3$$

Quindi z = 116

- 3) Massimizziamo la f.o.  $z = 2x_1 + x_2$ , con i vincoli:
  - $x_1 x_2 <= 1$
  - $2x_1 + x_2 >= 6$
  - $x_2 >= 6$
  - $x_1, x_2 >= 0$

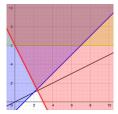


Figura 9. Rappresentazione grafica esempio 3

$$\nabla z = \begin{bmatrix} \frac{dz}{dx_A} \\ \frac{dz}{dx_B} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} 2 \\ 1 \end{bmatrix}$$



Non raggiungeremo la regione ammissibile, quindi il problema non ammette una soluzione ottima.

- 4) Minimizziamo la f.o.  $z = -2x_1 + 3x_2$ , con i vincoli:
  - $x_1 2x_2 >= -2$
  - $2x_1 x_2 <= 3$
  - $x_2 >= 4$
  - $x_1, x_2 >= 0$

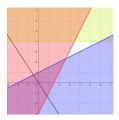


Figura 10. Rappresentazione grafica esempio 4

$$\nabla z = \begin{bmatrix} \frac{dz}{dx_A} \\ \frac{dz}{dx_B} \end{bmatrix} = \begin{bmatrix} -2 \\ 3 \end{bmatrix}$$

La regione ammissibile e' vuota e per tanto i problema e' inammissibile, quindi non esiste un punto che soddisfa contemporaneamente tutti i vincoli.

- 5) L'azienda vuole decide oltre al piano di produzione anche la giusta riallocazione degli addetti (10-10) tra i due reparti. Le variabili decisionali sono:
  - $x_A, x_B$ : i prodotti
  - $n_n$ : # addetti allocati al reparto produzione
  - $n_a$ : #addetti allocati al reparto assemblaggio

Quindi andremo ad aggiungere il vincolo per cui  $n_p + n_n = 20$ .

Perciò avremo:  $z = 15x_A + 10x_B$ , con vincoli:

- $4x_A + 2x_B \le 40n_p$
- $2x_A + 4x_B \le 40n_a$
- $x_A <= 40$
- $x_B <= 120$
- $n_a + n_p = 20$
- $x_A, x_B, n_a, n_p >= 0$

# IV. FORMULAZIONI EQUIVALENTI DI UN PROBLEMA DI PROGRAMMAZIONE LINEARE

# A. Problema in FORMA GENERALE

In generale nella zona ammissibile diciamo:

$$X = x \in \mathbb{R}^n : A_x >= b, D_x = l, x_j >= 0 \quad (*)$$

$$\forall \quad j \in J \subseteq \{1, 2, ..., n\}$$

dove definiamo la possibilita' di vincoli di >=, = e variabili >= 0.

La funzione obiettivo è definita da:

$$z = c_x$$
 t.c.  $z = \min z, x \in X$ 

che rappresenta il problema espresso in forma generale.

## B. Problema in FORMA CANONICA

Se in (\*) abbiamo:

- D = 0
- $J = \{1, 2, ..., n\}$

allora il problema si dice in forma canonica:

$$min_x \{z = c_x : A_x >= b, x >= 0\}$$

#### C. Problema in FORMA STANDARD

Se in (\*) abbiamo:

- A = 0
- J = 1, 2, ..., n

allora il problema è:

$$min_x \{z = c_x : D_x = l, x >= 0\}$$

Possiamo sempre ricondurci tramite trasformazioni alla forma standard.

# D. Terminologia

Nella forma standard abbiamo che:

- z: la funzione obbiettivo per la quale trovare il valore minimo
- A: matrice dei vincoli
- D: matrice dei coefficienti, matrice di dimensione m x n
- I: vettore dei termini noti vettore colonna
- c: detto vettore dei coefficienti di costo, vettore di riga

## E. Trasformazioni per ricondursi alla forma standard

1) variabili non vincolate di segno:

$$x_i t.c. j \notin J$$

per trasformarla possiamo sostituire a  $x_j$  la somma algebrica di 2 variabili non negative:

$$x_j = x_j^+ - x_j^-$$

$$\forall \quad x_i^+ >= 0, x_i^- >= 0$$



Se abbiamo k (<= n) variabili non vincolate in segno, possiamo evitare di introdurre k coppie di variabili non negative. È possibile considerare una variabile  $x_0 >= 0$ e sostituire la generica variabile non vincolata di segno con  $x_j = x_j^+ - x_0$ . introduciamo "solo" k+1 variabili.

2) vincoli non espressi in forma di uguaglianza (<=)

$$\sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_j <= b_i$$

presa la variabile di Slack:  $S_i >= 0$ , avremo:

$$\sum_{j=i}^{n} a_{ij} x_j + S_i = b_i$$

questa variabile misura lo Slack che esiste per far si che il vincolo sia rispettato per uguaglianza o no (vincolo >

3) vincoli non espressi in forma di uguaglianza (>=)

$$\sum_{i=i}^{n} a_{ij} x_j >= b_i$$

presa una variabile di Surplus:  $S_i >= 0$ , avremo:

$$\sum_{j=i}^{n} a_{ij} x_j - S_i = b_i$$

4) trasformazione di vincoli da uguaglianza in disuguaglianza sostituendo:

$$\sum_{i=1}^{n} a_{ij} x_j = b_i$$

sostituendolo a:

$$\sum_{j=i}^{n} a_{ij} x_j >= b_i$$

$$\sum_{j=i}^{n} a_{ij} x_j <= b_i$$

5) funzione obiettivo:

Se la f.o. è  $\max z = c_x$ , si può trasformare:

$$\max z = -\min -z$$

F. Esempio 1

1) DATI

f.o.:  $\min z = x_1 + 2x_2$ vincoli:

- $6x_1 + 4x_2 \le 24$
- $4x_1 + 8x_2 \le 32$
- $x_2 >= 3$
- $x_1, x_2 >= 0$

2) TRASFORMAZIONE IN FORMA STANDARd

Per il primo vincolo del tipo <=, aggiungiamo una variabile non negativa (slack):

$$6x_1 + 4x_2 + x_3 = 24$$

per il secondo vincolo operiamo in maniera analoga :

$$4x_1 + 8x_2 + x_4 = 32$$

per il terzo vincolo del tipo >=, aggiungiamo una variabile ausiliaria negativa:

$$x_2 - x_5 = 3$$

vincolo sulle variabili:

$$x_1, x_2, x_3, x_4, x_5 >= 0$$

quindi nella formulazione standard avremo j 1, 2, 3, 4, 5 quando in precedenza avevamo: j = 1, 2

G. Esempio 2

1) DATI

f.o.:  $\max z = z_1 + z_2$ 

vincoli:

- $8x_1 + 6x_2 >= 48$
- $5x_1 + 10x_2 >= 50$
- $13x_1 + 10x_2 \le 130$
- $x_1 >= 0$

2) TRASFORMAZIONE IN FORMA STANDARD Dato che non abbiamo vincoli su  $x_2$  poniamo:

$$x_2 = x_2^+ - x_2^-$$

la f.o. sarà:

$$\max z = -\min -z = -x_1 - x_2 = -x_1 - x_2^+ + x_2^-$$

invece i vincoli:

- $8x_1 + 6x_2^+ 6x_2^- x_3 = 48$   $5x_1 + 10_2^+ 10x_2^- x_4 = 50$   $13x_1 + 10_2^+ 10x_2^- + x_5 = 130$   $x_{1,2}^+, x_2^-, x_3, x_4, x_5 >= 0$



#### V. OPTIMIZATION MODELS REVIEW

#### A. Scheduling

Nell'ambito dei problemi dello scheduling abbiamo degli elementi ben specificati:

- task/job già assegnati
- n macchine/processori
- potremmo attrezzare le macchine con dei tools

Intendiamo allocare i tasks alla macchine in "overtime" quindi capire anche la fascia temporale nella quale eseguire il task. Potrebbe esserci un unico tempo di esecuzione oppure un task può avere dei tempi di esecuzione differenti su macchine differenti.

L'output sarà un diagramma di Ganth.

I task possono avere degli istanti di rilascio dove non potrebbe essere rilasciato dopo un certo istante di tempo (ready time).

Possono esserci delle relazioni di precedenza tra i tasks. Quindi non posso effettuare un task se prima non ho concluso l'altro

Il diagramma mi dice nel tempo a che macchina è associato quale task ed in quali intervalli di tempo e con quale tool.

### B. Project scheduling

Per progetto intendiamo un insieme di tasks che sono realizzati al fine di raggiungere un goal. La caratteristica di un progetto è che nel complesso le attività non sono mai state eseguite in precedenza.

Le caratteristiche di un progetto sono:

- durata delle attività che nota
- ha a capo un Project Manager: responsabile del progetto e dei tempi di realizzazione, costi di produzione, ecc...

in genre in project manager usano dei metodi per tener sotto ontrollo il progetto (es: microsoft project) per esempoio degli applicativi che suppostano i p.m. nella schedulaizone e rischedulaizone dei progetti

i lpiù semplice modello di modellazione: un porgetto e1 rappresentato da diverse attività: expected puration

Attività	Durata stimata $d_i$	Predecessori
1	10	-
2	10	-
3	10	1
4	10	1, 2

Tabella IV
TABELLA DELLE ORE DI LAVORO

questi problemi vengono rapresntati tramite diagramma

rapresntazione activity on node (AoN):

dove abbiamo degli "archi" che rappresentano le predecessioni

(la tabella mi viene fornita dal project manager dopo aver parlato con delgi esperti) a volte si introducono dei vertici fittizzi che sono lo start e l'end

start: lo colleghiamo tutte le atticità che non hano predecessori end: ci colleghiamo tutte le attivtà finali

vedremo come li p.m. può usare delle risorse per accellerare delle attività

prima cosa: cariabili decisionali: nel nostro caso è lo start time. ipotizziamo che i lprogetto inizi al tempo t=0, quidni per ogni task abbiamo che s $_i>=0 \forall i\in TASKS doves_i \`elosta art time del taski che appartiene a TASKS$ 

in più possiamo definire T  $\xi$ = 0 che è il tempo di completamento del progetto (complition time)

in questo modello vogliamo minimizzare il complation time :  $\min z = T$ 

cioè:  $z = 1T + 0s_1 + 0s_2 + \dots sucamiento$ 

per quanto riguarda le relaizoni di precedenza:

 $p_{ij} = (sistema)1 <=> i\`epredecessoredij, 0altrimenti$  con  $p_{ij}unamatricecostateebinaria$ :

p =

 $0\ 0\ 1\ 1\ 0\ 0\ 0\ 1\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0\ 0$ 

VINCOLI DI PRECEDENZA:

T è un maggiorante del tempo di completamento delle task, quindi:

$$s_i + d_i \ll T$$

 $p_j(s_i+d_i) <= s_j \forall i \in TASKS, j \in TASKSsep_i j = 1$ alloraie1predecessoredijquindiiltempodidiniziondeltaskjdevesessed<sub>i</sub>

se invece i non e1 predecessore:  $p_i j = 0 quindiavremoche0 <= s_j allorailvincoloèridondante dato che e1 undato che già abbiamo$ 

questo vale per un generico numero di task, mi serve pero un lingiaggi odi modellaizone per scrivere il modello in forma compatta per avere dati e modello divisi

per semplifia l'ultimo vicolo possoiamo scrivere  $s_i + d_i \le s_j \forall i \in TASKS, j \in TASKS, p_{ij} >= 0$ 

esempio modello espanso per problemi di istanza con i dati di sopra:

 $\min z = T$ 

$$s_1 + 10 \le Ts_2 + 10 \le Ts_3 + 10 \le Ts_4 + 10 \le T$$
  
 $s_1 + 10 \le s_3(p_{13} = 1)s_1 + 10 \le s_4(p_{14} = 1)s_2 + 10 \le s_4(p_{24} = 1)$ 

 $s_1, s_2, s_3, s_4 >= 0T >= 0$