

**DOKUMENTACJA PROJEKTU**

PRZEDMIOT Badania operacyjne i matematyczne wspomaganie decyzji

TEMAT PROJEKTU Przydział zadań dla pracowników z wykorzystaniem algorytmu tabu search

AUTORZY Dawid Kasieczka

Marek Piekarz

Automatyka i Robotyka, WEAIiIB

Kraków, styczeń 2018r.

Spis treści

[1. Wstęp 2](#_Toc503644385)

[1.1. Opis projektu 2](#_Toc503644386)

[1.2. Model matematyczny 2](#_Toc503644387)

[2. Algorytm tabu search 2](#_Toc503644388)

[2.1 Opis algorytmu 2](#_Toc503644389)

[2.2. Postać danych wejściowych 3](#_Toc503644390)

[2.3. Postać rozwiązania 4](#_Toc503644391)

[2.4. Definicja sąsiedztwa 4](#_Toc503644392)

[3. Testy 5](#_Toc503644393)

[3.1. Sposób przeprowadzania testów 5](#_Toc503644394)

[3.2. Zbiór I 5](#_Toc503644395)

[3.2.1 Struktura danych 5](#_Toc503644396)

[3.2.2 Test sąsiedztwa 7](#_Toc503644397)

[3.2.3. Test czasu 11](#_Toc503644398)

[3.2.4 Test liczby iteracji 11](#_Toc503644399)

# 1. Wstęp

## 1.1. Opis projektu

Wybrany problem opisuje zagadnienie przydziału zadań dla grupy pracowników. Polega to na tym, że każda osoba otrzymuje serię przydzielonych jej prac, uwzględniając czas jaki potrzebuje na rozwiązanie każdego problemu. Przyjęto też, że możliwe jest łączenie pracowników w zespoły kilkuosobowe, zaznaczając że praca nad jednym zadaniem musi się rozpocząć i zakończyć w tym samym momencie dla każdego pracownika z zespołu. Do zaimplementowania wyżej wymienionego problemu wykorzystano algorytm tabu search. Program został napisany w języku C++.

## 1.2. Model matematyczny

Funkcja celu wyrażona jest następującym wzorem:

***N*** liczba zadań;

***gi = {0,1}*** informacja czy zadanie zostało wykonane w zamierzonym czasie;

***ti***  różnica czasu rzeczywistego zakończenia zadania, a planowanego, w przypadku wykonania w odpowiednim terminie ti = 0;

***pi­*** jednorazowa kara za niedotrzymanie terminu;

***p\_houri­***kara przyznawana za każdą jednostkę czasu powyżej przyjętego limitu;

Określone powyżej zadanie polega na minimalizacji funkcji celu. Funkcja ta wyraża jedynie karę za niewywiązanie się z przyjętych terminów, w związku z tym za wykonanie zadania w zamierzonym czasie nie jest naliczany żaden koszt.

# 2. Algorytm tabu search

## 2.1 Opis algorytmu

Algorytm realizuje poszukiwanie rozwiązania problemu, dla którego rozwiązanie dokładne jest z różnych powodów niemożliwe. W przeciwieństwie do algorytmu optymalizacji lokalnej, posiada on zachowanie pozwalające na wydostanie się z minimum lokalnego. Wykorzystuje w tym celu listę zabronień. Polega to na tym, że algorytm zapamiętuje sekwencję ostatnich „ruchów” rozwiązania i nie pozwala na ich odwrócenie (powrót do poprzedniego rozwiązania).

Jeśli jednak ruch będący na liście zabronień jest bardzo dobry dla funkcji celu, to zadziała kryterium aspiracji, które zignoruje listę tabu i wybierze to zabronione rozwiązanie. Kryterium aspiracji w tym konkretnym przypadku zadziała wtedy i tylko wtedy gdy, rozwiązanie będzie lepsze niż najlepsze dotychczas znalezione.

Lista zabronień jest tak zwaną pamięcią którtkoterminową, stworzoną jako kolejka FIFO, o ustalonym rozmiarze. Dodatkowym rodzajem pamięci jest pamięć średnioterminowa, która przechowuje ścieżkę rozwiązań o różnych wartościach funkcji celu. W przypadku gdy algorytm obierze nieefektywną drogę zostanie on „nawrócony” na jedno z rozwiązań z tej grupy. Pozwala to na zaoszczędzenie czasu w niektórych przypadkach.

Ze względu na fakt że nie jest to algorytm dokładny rozwiązanie optymalne nie jest gwarantowane.

## 2.2. Postać danych wejściowych

Dane zadanie określone jest przez zestaw wartości opisujących potrzebną ilość siły roboczej do zakończenia pracy. Przyjęto cztery dziedziny, zatem każdy problem skojarzony jest z wektorem czteroelementowym. Z kolei dla jednego pracownika określono zestaw pięciu wartości. Pierwsze cztery z nich informują o wydajności, czyli ilości pracy jaką pracownik może wykonać w danej dziedzinie w jednej jednostce czasu. Odpowiadają one parametrom określonym dla problemów. Natomiast ostatni parametr dla pracownika to umiejętność pracy grupowej wyrażona w procentach. W momencie łączenia pracowników w zespół wydajność każdego z pracowników mnożona jest przez wartość pracy grupowej, a otrzymane wyniki są w ramach dziedzin dodawane ze sobą otrzymując parametry wydajności zespołu.

Do każdego z problemów przyporządkowane są też następujące parametry, kara za niedotrzymanie terminu przyznawana jednorazowo, oraz kara wyrażona w kwocie/jednostkę czasu otrzymywana za przeciągnięcie maksymalnego czasu wykonania zadania. Ostatnim parametrem związanym z problemem jest deadline.

## 2.3. Postać rozwiązania

przykład_do_dokumentacji.tif Dane otrzymane z przebiegu algorytmu są w postaci macierzy, z której można odczytać jakie zadania zostały przydzielone danemu pracownikowi. Z wykorzystaniem środowiska Matlab dane wyjściowe algorytmu zostały zwizualizowane do postaci diagramu Gantta. Taka forma graficzna jest najlepsza do pokazania rozplanowania projektów w czasie. Przykładowe rozwiązanie pokazane zostało na Rys. 2.1.

Rys.1. Przykładowe rozwiązanie

Na powyższym przykładzie można zauważyć, że jeden kolor odpowiada jednemu problemowi, a białe fragmenty wykresu mówią o bezczynności pracownika w określonym czasie. Widać też, że niektóre z zadań zostały rozdzielone na wielu pracowników, którzy na czas rozwiązywania danego problemu tworzą zespół.

## 2.4. Definicja sąsiedztwa

**ADD**

**REMOVE**

**ADD\_AND\_REMOVE**

**SWAP**

**TAKE**

**TO\_LAZY**

**ALL**

# 3. Testy

## 3.1. Sposób przeprowadzania testów

Dla określonych danych zostały wykonane testy, mające na celu sprawdzenie wpływu różnych parametrów na wartość funkcji celu. Przyjęto dwa zbiory danych, w poniższej tabeli znajdują się konfiguracje obu z tych zestawów.

Tabela 1. Konfiguracja zbiorów testowych

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| Parametr | Zbiór I | Zbiór II |
| Liczba pracowników | 10 |  |
| Liczba umiejętności pracownika | 4 |  |
| Liczba problemów | 15 |  |

## 3.2. Zbiór I

### 3.2.1 Struktura danych

W poniższych tabelach zaprezentowano wartości przyjęte dla zbioru I.

Tabela 2. Dane zdolności pracowników

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Lp.** | **U1** | **U2** | **U3** | **U4** | **teamwork** |
| **1.** | 9 | 8 | 7 | 10 | 84 |
| **2.** | 10 | 10 | 10 | 7 | 90 |
| **3.** | 9 | 8 | 10 | 10 | 70 |
| **4.** | 9 | 6 | 7 | 10 | 85 |
| **5.** | 10 | 7 | 10 | 6 | 92 |
| **6.** | 9 | 8 | 7 | 10 | 87 |
| **7.** | 9 | 8 | 6 | 10 | 87 |
| **8.** | 8 | 10 | 4 | 10 | 98 |
| **9.** | 11 | 11 | 9 | 9 | 81 |
| **10.** | 10 | 8 | 11 | 6 | 80 |

Objaśnienia:

***Ux*** - umiejętność pracownika w danej dziedzinie;  
***teamwork*** - zdolność pracy grupowej wyrażona w procentach;

Tabela 3. Dane dotyczące problemów

|  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| **Lp.** | **Z1** | **Z2** | **Z3** | **Z4** | **pi** | **p\_houri** | **deadline** |
| **1.** | 1 | 2 | 3 | 4 | 1515 | 4 | 1 |
| **2.** | 4 | 5 | 6 | 7 | 1965 | 3 | 2 |
| **3.** | 9 | 10 | 11 | 12 | 1487 | 4 | 3 |
| **4.** | 2 | 5 | 8 | 2 | 1200 | 8 | 4 |
| **5.** | 4 | 7 | 8 | 9 | 1984 | 6 | 5 |
| **6.** | 2 | 6 | 2 | 8 | 2582 | 3 | 6 |
| **7.** | 1 | 2 | 3 | 4 | 1515 | 2 | 7 |
| **8.** | 5 | 6 | 7 | 8 | 1965 | 5 | 8 |
| **9.** | 9 | 10 | 11 | 12 | 1487 | 55 | 9 |
| **10.** | 2 | 5 | 8 | 2 | 1200 | 8 | 10 |
| **11.** | 4 | 7 | 8 | 9 | 1984 | 6 | 11 |
| **12.** | 2 | 6 | 2 | 8 | 2582 | 1 | 12 |
| **13.** | 9 | 10 | 8 | 12 | 1515 | 2 | 7 |
| **14.** | 4 | 5 | 8 | 2 | 1200 | 8 | 10 |
| **15.** | 4 | 6 | 8 | 8 | 2582 | 3 | 6 |

Objaśnienia:

***Zx*** zapotrzebownie w danej dziedzinie

***pi*** jednorazowa kara za niedotrzymanie terminu;

***p\_houri­***kara przyznawana za każdą jednostkę czasu powyżej przyjętego limitu;

***deadline*** oczekiwany czas zakończenia zadania;

### 3.2.2 Test sąsiedztwa

Pierwszym rodzajem przeprowadzonego testu, było sprawdzenie wpływu sąsiedztwa na wartość funkcji celu. Wszystkie przebiegi zostały wykonane z czasem działania algorytmu równym 60 s. Wybierając, które z sąsiedztw mają być włączone, a które wyłączone wyliczono wartość funkcji celu oraz zwizualizowano rozwiązanie.

Rys. 2. Wartość funkcji celu dla określonej konfiguracji sąsiedztwa

Można zauważyć, że dla trzech konfiguracji sąsiedztwa wartość funkcji celu zbiega się do jednej wartości, natomiast trzy pozostałe konfiguracje nie pozwalają na osiągnięcie funkcji celu na poziomie 1500 w czasie 60s.

Na poniższych wykresach pokazano wizualizację rozwiązania dla wymienionych powyżej konfiguracji sąsiedztwa.

D:\Studia\taboo search\testy\d1_progi_b\untitled.tifD:\Studia\taboo search\testy\d1_progi_a\untitled.tifRys. 3. ADD + REMOVE

Rys. 4. REMOVE + ADD\_AND\_REMOVE

D:\Studia\taboo search\testy\d1_progi_e\untitled.tifD:\Studia\taboo search\testy\d1_progi_d\untitled.tifRys. 5. ADD\_AND\_REMOVE + SWAP + TAKE

Rys. 6. SWAP + TAKE + TO\_LAZY

D:\Studia\taboo search\testy\d1_progi_wszystkie\untitled.tifD:\Studia\taboo search\testy\d1_progi_f\untitled.tifRys. 7. ADD\_ AND\_REMOVE + SWAP + TAKE + TO\_LAZY

Rys. 8. ALL THRESHOLDS

### 3.2.3. Test czasu

W poniższym teście sprawdzono zależność wartości funkcji celu od czasu działania algorytmu. Wszystkie przebiegi algorytmu zostały wykonane dla włączonych wszystkich opcji sąsiedztwa. Wyniki przedstawione są w poniższej tabeli.

Tabela 4. Zależność czasu działania programu

|  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- |
| **Czas [s]** | **Początkowa wartość funkcji celu** | **Końcowa wartość funkcji celu** | **Liczba iteracji** |
| 1 | 4976,48 | 3168,43 | 422 |
| 5 | 4976,48 | 2762,47 | 2877 |
| 10 | 4976,48 | 1515,2 | 6721 |
| 20 | 4976,48 | 1515,2 | 13145 |
| 100 | 4976,48 | 1515,2 | 66495 |

### 3.2.4 Test liczby iteracji

Kolejny test miał na celu sprawdzenie wpływu czynników losowych na przebieg algorytmu. Wykonano 10 prób, na podstawie których zanotowano wartość funkcji celu. Test został przeprowadzony dla pełnej konfiguracji sąsiedztwa oraz dla czasu 20s działania algorytmu, gdyż z testu 3.2.3 można zauważyć, że dla Zbioru danych I algorytm zbiega się do jednej wartości dla czasów powyżej 10s.

Rys. 9. Wartość funkcji celu w kolejnych przebiegach