

Self-Sustaining Spaceship: Síntesis Óptima de Capacidad y Operación con Balances Cerrados y Compilación Determinista mediante SATX

Oscar Riveros

Polímata

2026-01-19

Abstract

Se estudia la síntesis conjunta de *capacidad instalada* y *operación diaria* de un sistema discreto de soporte vital con ciclos cerrados de recursos (O_2/CO_2 , agua, comida, residuos, nutrientes) en un horizonte finito. El problema se modela como un sistema dinámico lineal en tiempo discreto con restricciones de seguridad, acoplamiento lineal entre capacidad y operación, y opcionalmente una cota sobre el presupuesto energético diario. Para habilitar operación fraccional sin introducir bilinearidad (capacidad \times utilización), se introduce una cuantización Q que transforma el modelo en un programa lineal entero (ILP) puramente integral: las tasas de operación se expresan en “cuantos” enteros y los inventarios se escalan por Q . Se presenta una formulación matemática rigurosa, un esquema de optimización lexicográfica (capacidad, luego energía) implementable con *Big-M* seguro, y un protocolo de verificación pos-solución basado en sustitución exacta y chequeo de invariantes. El papel de SATX es formalizar la teoría operacional sobre dominios finitos y compilarla de manera determinista a formatos estándar (p. ej. MPS/LP), habilitando verificación cruzada con solvers externos y auditoría directa sobre el modelo exportado.

0.1 Planteamiento

Consideramos un sistema de soporte vital discretizado en días, con horizonte $K \in \mathbb{N}$. El sistema administra un conjunto finito de recursos \mathcal{R} y un conjunto de módulos tecnológicos \mathcal{M} . Cada módulo puede ser instalado en un número entero de unidades y puede operar diariamente a una tasa fraccional. Los inventarios deben permanecer en rangos seguros (mínimos y máximos) en todo el horizonte y, opcionalmente, se impone sustentabilidad terminal (ciclo cerrado) al final del horizonte.

El objetivo es sintetizar simultáneamente: (i) *capacidad instalada* por módulo y (ii) *agenda de operación* día a día, minimizando capacidad instalada y, opcionalmente, el presupuesto energético diario requerido.

0.2 Datos, conjuntos y notación

Conjuntos

- Recursos: $\mathcal{R} = \{r\}$.
- Módulos: $\mathcal{M} = \{m\}$.
- Tiempo: $\mathcal{T} = \{0, 1, \dots, K - 1\}$ y estados $\{0, 1, \dots, K\}$.

Parámetros de seguridad e inicialización

Para cada recurso $r \in \mathcal{R}$:

$$S_r^{\min} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}, \quad S_r^{\max} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}, \quad S_r^0 \in \mathbb{Z}_{\geq 0}, \quad (1)$$

con $S_r^{\min} \leq S_r^0 \leq S_r^{\max}$.

Tripulación

Para cada recurso $r \in \mathcal{R}$ se especifican consumos y producciones diarios (en unidades físicas):

$$c_r^{\text{crew}} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}, \quad p_r^{\text{crew}} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}. \quad (2)$$

Módulos tecnológicos

Para cada módulo $m \in \mathcal{M}$:

$$\bar{C}_m \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad (\text{cota superior de unidades instalables}), \quad (3)$$

$$w_m \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad (\text{costo/peso de capacidad instalada}), \quad (4)$$

$$e_m \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad (\text{energía por unidad de operación}), \quad (5)$$

$$p_{m,r} \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad (\text{producción de } r \text{ por unidad de operación completa}), \quad (6)$$

$$c_{m,r} \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad (\text{consumo de } r \text{ por unidad de operación completa}). \quad (7)$$

0.3 Cuantización y escalamiento integral

Una dificultad estructural común es evitar bilinearidad del tipo $\text{operación} \leq \text{capacidad}$ cuando la operación admite fracciones de unidad, sin introducir variables continuas que debiliten la interpretación discreta.

Definición 1 (Cuantización Q). *Sea $Q \in \mathbb{N}$, $Q \geq 1$. Definimos:*

- *Operación en cuantos enteros:* $\text{run}_{t,m}^{(Q)} \in \mathbb{Z}_{\geq 0}$.
- *Operación física asociada:* $u_{t,m} := \text{run}_{t,m}^{(Q)}/Q$ (resolución $1/Q$).
- *Inventario escalado:* $S'_{t,r} := Q S_{t,r}$.

El acoplamiento “operación \leq capacidad” queda lineal e integral:

$$0 \leq \text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq Q \cdot C_m, \quad (8)$$

donde C_m es la capacidad instalada entera del módulo m .

0.4 Formulación matemática (ILP)

Variables

$$C_m \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad \forall m \in \mathcal{M} \quad (\text{capacidad instalada}), \quad (9)$$

$$\text{run}_{t,m}^{(Q)} \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad \forall t \in \mathcal{T}, \forall m \in \mathcal{M} \quad (\text{operación en cuantos}), \quad (10)$$

$$S'_{t,r} \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad \forall t \in \{0, \dots, K\}, \forall r \in \mathcal{R} \quad (\text{inventario escalado}), \quad (11)$$

$$EB^{(Q)} \in \mathbb{Z}_{\geq 0} \quad (\text{presupuesto energético diario escalado, opcional}). \quad (12)$$

Restricciones de capacidad

$$0 \leq C_m \leq \bar{C}_m, \quad 0 \leq \text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq Q \cdot \bar{C}_m, \quad \text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq Q \cdot C_m. \quad (13)$$

Rangos seguros e inicialización

$$S'_{0,r} = Q S_r^0, \quad (14)$$

$$Q S_r^{\min} \leq S'_{t,r} \leq Q S_r^{\max} \quad \forall t \in \{0, \dots, K\}. \quad (15)$$

Dinámica de balances

Para todo $t \in \mathcal{T}$ y $r \in \mathcal{R}$:

$$S'_{t+1,r} = S'_{t,r} + Q p_r^{\text{crew}} + \sum_{m \in \mathcal{M}} p_{m,r} \text{run}_{t,m}^{(Q)} - Q c_r^{\text{crew}} - \sum_{m \in \mathcal{M}} c_{m,r} \text{run}_{t,m}^{(Q)}. \quad (16)$$

Nótese que (16) es íntegramente lineal e integral bajo la cuantización.

Sustentabilidad terminal

Tres variantes típicas:

- **Cíclica** (cierre exacto): $S'_{K,r} = S'_{0,r}$.
- **No decreciente**: $S'_{K,r} \geq S'_{0,r}$.
- **Libre**: sin condición terminal.

Presupuesto energético diario (opcional)

Si se modela energía, imponemos para todo $t \in \mathcal{T}$:

$$\sum_{m \in \mathcal{M}} e_m \text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq EB^{(Q)}. \quad (17)$$

0.5 Objetivos: capacidad, energía y lexicografía

Definimos el costo total de capacidad:

$$\text{CAP} := \sum_{m \in \mathcal{M}} w_m C_m. \quad (18)$$

Modos

- **Solo capacidad**: minimizar CAP.
- **Ponderado**: minimizar $W_{\text{CAP}} \text{CAP} + W_{\text{EB}} EB^{(Q)}$.
- **Lexicográfico** (capacidad, luego energía): minimizar primero CAP y, entre empates, minimizar $EB^{(Q)}$.

Implementación lexicográfica por Big-M seguro

Sea $UB(EB^{(Q)})$ una cota superior válida. Una cota simple, cuando $\text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq Q\bar{C}_m$, es:

$$UB(EB^{(Q)}) := \sum_{m \in \mathcal{M}} e_m (Q\bar{C}_m). \quad (19)$$

Proposición 1 (Lexicografía por Big-M). *Sea $M := UB(EB^{(Q)}) + 1$. Entonces minimizar*

$$\text{OBJ} := M \cdot \text{CAP} + EB^{(Q)} \quad (20)$$

es equivalente a la optimización lexicográfica $(\text{CAP}, EB^{(Q)})$.

Proof. Para dos soluciones factibles x, y : si $\text{CAP}(x) < \text{CAP}(y)$, entonces

$$\text{OBJ}(x) \leq M\text{CAP}(x) + UB(EB^{(Q)}) < M\text{CAP}(x) + M \leq M\text{CAP}(y) \leq \text{OBJ}(y).$$

Luego toda mejora en capacidad domina cualquier variación posible de energía. Si $\text{CAP}(x) = \text{CAP}(y)$, minimizar OBJ equivale a minimizar $EB^{(Q)}$. \square

0.6 SATX como teoría operacional y compilador determinista

El modelo anterior es un ILP puro (variables enteras, restricciones lineales, objetivo lineal). SATX cumple aquí dos funciones formales:

(i) Lenguaje de especificación sobre dominios finitos. La teoría se expresa en términos de variables enteras acotadas y restricciones lineales. La configuración estricta (ancho de palabra y política de constantes) fuerza que el modelo sea *bien tipado* y evita ambigüedades aritméticas en la construcción del IR.

(ii) Compilación a un formato estándar auditável. SATX exporta el IR lineal a formatos portables (LP/MPS), preservando determinismo estructural: secciones completas (objetivo, restricciones, cotas, integridad). Esto habilita auditoría directa del modelo exportado y verificación cruzada con múltiples solvers externos, sin modificar la teoría.

0.7 Validez de resultados y protocolo de verificación

Qué significa “resultado válido”

Dado un conjunto de parámetros y un modelo compilado, una solución es válida si existe una asignación (entera) a $(C_m, \text{run}_{t,m}^{(Q)}, S'_{t,r}, EB^{(Q)})$ tal que:

- satisface todas las restricciones;
- y su valor objetivo coincide con la evaluación aritmética exacta de OBJ .

En modelos enteros lineales con coeficientes enteros, la verificación por sustitución es exacta: basta recomputar cada lado de cada restricción usando aritmética entera.

Chequeo pos-solución (sustitución exacta)

Lema 1 (Verificación por sustitución). *Sea x una asignación propuesta. Entonces x es factible si y solo si todas las restricciones lineales son verdaderas al sustituir los valores enteros de x .*

Proof. Las restricciones son igualdades o desigualdades lineales sobre \mathbb{Z} . La satisfacción es semánticamente la verdad de dichas relaciones aritméticas. No hay aproximación numérica si el chequeo se hace en enteros. \square

Algoritmo de verificación

1. Verificar cotas e integridad: $0 \leq C_m \leq \bar{C}_m$, $0 \leq \text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq Q\bar{C}_m$, y $\text{run}_{t,m}^{(Q)} \leq QC_m$.
2. Verificar seguridad e inicialización: $S'_{0,r} = QS_r^0$ y $QS_r^{\min} \leq S'_{t,r} \leq QS_r^{\max}$.
3. Verificar balances: para todo t, r comprobar (16).
4. Si aplica, verificar sustentabilidad terminal: cíclica/no-decreciente.
5. Si aplica energía, verificar (17) para todo t y $0 \leq EB^{(Q)} \leq UB(EB^{(Q)})$.
6. Verificar objetivo: evaluar OBJ y comparar con el reportado.

0.8 Instancia demostrativa y solución óptima

Se considera la instancia “toy” con $K = 7$ y $Q = 4$ (operación en cuartos de unidad). En esta instancia, el sistema es cíclico y el modelo admite operación fraccional sin bilinearidad.

Parámetros (resumen)

Recursos: O₂, CO₂, H₂O, FOOD, WASTE, NUTR con rangos seguros e inventario inicial. Tripulación: produce CO₂ y WASTE; consume O₂, H₂O, FOOD. Módulos: conversión CO₂ → O₂, reciclaje de agua, compostaje, y granja.

Solución reportada

Una solución óptima (en el sentido lexicográfico capacidad–energía) instala:

$$C_m = 1 \quad \forall m \in \{\text{CO2_to_O2}, \text{Water_Recycle}, \text{Compost}, \text{Farm}\},$$

y opera diariamente con:

$$\text{run}_{t,\text{CO2_to_O2}}^{(4)} = 3, \quad \text{run}_{t,\text{Water_Recycle}}^{(4)} = 4, \quad \text{run}_{t,\text{Compost}}^{(4)} = 4, \quad \text{run}_{t,\text{Farm}}^{(4)} = 4,$$

para todo $t = 0, \dots, 6$. En unidades físicas, esto equivale a $u = 0.75$ para CO₂_to_O2 y $u = 1.0$ para los demás.

Lema 2 (Punto fijo de inventarios). *Bajo la solución anterior, el flujo neto diario de cada recurso es cero, por lo que $S'_{t,r}$ permanece constante y la condición cíclica se satisface trivialmente.*

Proof. Basta verificar, por recurso, que producción total diaria = consumo total diario. Por ejemplo, para O₂: la tripulación consume 8; los módulos producen $0.75 \cdot 8 + 1 \cdot 2 = 6 + 2 = 8$. Un cálculo análogo aplica a CO₂, H₂O, FOOD, WASTE y NUTR. Luego $S'_{t+1,r} = S'_{t,r}$ para todo t , y en particular $S'_{K,r} = S'_{0,r}$. \square

Energía y objetivo

Con energía por unidad (2, 1, 1, 3), el consumo diario físico es:

$$EB = 2 \cdot 0.75 + 1 \cdot 1 + 1 \cdot 1 + 3 \cdot 1 = 6.5.$$

En escala $Q = 4$: $EB^{(4)} = 26$. El costo de capacidad es CAP = 1 + 1 + 1 + 2 = 5. Con $UB(EB^{(4)}) = 280$, $M = 281$, el objetivo es:

$$OBJ = 281 \cdot 5 + 26 = 1431.$$

0.9 Extensiones formales

La formulación es un caso base de una teoría operacional de planificación:

- **Robustez por conteo:** contar planes factibles o proyecciones sobre variables observables (p. ej. sólo capacidad).
- **Optimización multi-criterio:** reemplazar Big-M por MaxSAT ponderado o jerarquías por capas.
- **Preimagen e inversión:** dado un estado objetivo, sintetizar estados iniciales o historias consistentes bajo transiciones.

Estas extensiones se benefician de la separación “teoría / compilación / resolución” que habilita SATX.

.1 Implementación SATX (código)

```
"""
Problema: Self-Sustaining Spaceship - síntesis óptima (capacidad + operación).

Se decide (i) capacidad instalada entera por módulo cap_u[m] y (ii) operación
diaria run_q[t,m]
en un horizonte discreto K, manteniendo balances de recursos dentro de rangos
seguros.

Para soportar operación fraccional sin bilinearidad, se introduce una cuantización
Q:
- cap_u[m] = número entero de unidades instaladas.
- run_q[t,m] = enteros en "cuantos" (p.ej. Q=4 => cuartos de unidad por día).
Se impone run_q[t,m] <= Q * cap_u[m] (lineal).
- Los inventarios S' se escalan por Q: S' = Q * S físico.
Así, con run_q, los balances quedan enteros y lineales.

Objetivo: minimizar capacidad instalada (ponderada) y opcionalmente el presupuesto
energético
diario EB' (también en escala Q).

Fecha: 2026-01-19
Autor: ASPIE / SATX.
(c) Oscar Riveros. Todos los derechos reservados.
"""

import satx

SAT    = "wsl kissat <" 
MC     = "wsl ganak --verb 0 <" 
MAXSAT = "wsl open-wbo <" 
MIP    = "wsl lp_solve -fmps <" 

BITS = 32

def build_spaceship_model(params):
    """
    params:
    K: int >= 1
```

```

Q: int >= 1 (cuantización; Q=4 => run en cuartos de unidad)
resources: r -> {safe_min:int, safe_max:int, init:int} (UNIDADES FÍSICAS; se
escalan por Q internamente)
crew: {prod: r->int, cons: r->int} (por día, unidades fí
sicas; se escalan por Q)
modules: m -> {
    cap_ub:int, cap_cost:int, energy:int,
    prod: r->int, cons: r->int (por unidad física
completa; NO se escalan)
}
sustain_mode: "cyclic" | "nondecreasing" | "free"
optimize_energy: bool
objective_mode: "capacity_only" | "capacity_then_energy" | "weighted"
weights: {W_CAP:int, W_EB:int}
"""

K = int(params["K"])
assert K >= 1

Q = int(params.get("Q", 1))
assert Q >= 1

resources = params["resources"]
crew = params["crew"]
modules = params["modules"]

sustain_mode = params.get("sustain_mode", "cyclic")
optimize_energy = bool(params.get("optimize_energy", True))
objective_mode = params.get("objective_mode", "capacity_then_energy")
weights = params.get("weights", {"W_CAP": 1, "W_EB": 1})

satx.engine(bits=BITS, signed=False, width_policy="strict", const_policy="strict")

R = list(resources.keys())
M = list(modules.keys())

# -----
# Variables
# -----
cap_u = {m: satx.integer() for m in M} # unidades
instaladas (enteras)
run_q = {(t, m): satx.integer() for t in range(K) for m in M} # cuantos de
operación (enteros)
S = {(t, r): satx.integer() for t in range(K + 1) for r in R} # inventarios
escalados: S' = Q*S_físico
EBq = satx.integer() if optimize_energy else None # presupuesto
energético escalado

# -----
# Bounds inventarios y estado inicial (escalados por Q)
# -----
for r in R:
    smin = int(resources[r]["safe_min"]) * Q
    smax = int(resources[r]["safe_max"]) * Q
    s0 = int(resources[r]["init"]) * Q
    assert 0 <= smin <= smax
    assert smin <= s0 <= smax

```

```

satx.add(S[(0, r)] == s0)
for t in range(K + 1):
    satx.add(smin <= S[(t, r)])
    satx.add(S[(t, r)] <= smax)

# -----
# Bounds capacidad y operación
# -----
for m in M:
    cap_ub = int(modules[m]["cap_ub"])
    assert cap_ub >= 0
    satx.add(0 <= cap_u[m])
    satx.add(cap_u[m] <= cap_ub)

for t in range(K):
    for m in M:
        cap_ub = int(modules[m]["cap_ub"])
        satx.add(0 <= run_q[(t, m)])
        satx.add(run_q[(t, m)] <= Q * cap_ub)      # cota global
        satx.add(run_q[(t, m)] <= Q * cap_u[m])    # run <= Q*cap (lineal)

# -----
# Dinámica de balances (enteros, lineal)
#
#  $S'_{\{t+1, r\}} = S'_{\{t, r\}}$ 
#     +  $Q * crew\_prod[r] + \Sigma_m prod[m, r] * run_q[t, m]$ 
#     -  $Q * crew\_cons[r] - \Sigma_m cons[m, r] * run_q[t, m]$ 
# -----
crew_prod = crew.get("prod", {})
crew_cons = crew.get("cons", {})

for t in range(K):
    for r in R:
        crew_prod_r = int(crew_prod.get(r, 0))
        crew_cons_r = int(crew_cons.get(r, 0))
        assert crew_prod_r >= 0 and crew_cons_r >= 0

        inflow_terms = []
        outflow_terms = []

        for m in M:
            p_mr = int(modules[m].get("prod", {}).get(r, 0))
            c_mr = int(modules[m].get("cons", {}).get(r, 0))
            assert p_mr >= 0 and c_mr >= 0

            if p_mr != 0:
                inflow_terms.append(p_mr * run_q[(t, m)])
            if c_mr != 0:
                outflow_terms.append(c_mr * run_q[(t, m)])

        inflow_mod = satx.ssum(inflow_terms) if inflow_terms else satx.z0()
        outflow_mod = satx.ssum(outflow_terms) if outflow_terms else satx.z0()

        inflow = (Q * crew_prod_r) + inflow_mod
        outflow = (Q * crew_cons_r) + outflow_mod

        satx.add(S[(t + 1, r)] == S[(t, r)] + inflow - outflow)

```

```

# -----
# Sustentabilidad final
# -----
if sustain_mode == "cyclic":
    for r in R:
        satx.add(S[(K, r)] == S[(0, r)])
elif sustain_mode == "nondecreasing":
    for r in R:
        satx.add(S[(K, r)] >= S[(0, r)])
elif sustain_mode == "free":
    pass
else:
    raise ValueError(f"sustain_mode inválido: {sustain_mode}")

# -----
# Energía (escalada):  $EBq \geq \Sigma_m E_m * run_q[t,m]$ , For All t
# -----
EBq_ub = 0
if optimize_energy:
    for m in M:
        e_m = int(modules[m].get("energy", 0))
        cap_ub = int(modules[m]["cap_ub"])
        assert e_m >= 0 and cap_ub >= 0
        EBq_ub += Q * cap_ub * e_m

    satx.add(0 <= EBq)
    satx.add(EBq <= EBq_ub)

    for t in range(K):
        e_terms = []
        for m in M:
            e_m = int(modules[m].get("energy", 0))
            assert e_m >= 0
            if e_m != 0:
                e_terms.append(e_m * run_q[(t, m)])
        satx.add((satx.ssum(e_terms) if e_terms else satx.z0()) <= EBq)

# -----
# Objetivo
# -----
cap_cost_terms = []
for m in M:
    w = int(modules[m].get("cap_cost", 1))
    assert w >= 0
    if w != 0:
        cap_cost_terms.append(w * cap_u[m])

CAPCOST = satx.ssum(cap_cost_terms) if cap_cost_terms else satx.z0()

if objective_mode == "capacity_only" or (not optimize_energy):
    objective = CAPCOST
elif objective_mode == "capacity_then_energy":
    # Lexicográfico (capacidad, luego energía) vía Big-M seguro:
    Mbig = int(EBq_ub) + 1
    assert 0 <= Mbig < (1 << BITS)
    objective = (Mbig * CAPCOST) + EBq
elif objective_mode == "weighted":

```

```

W_CAP = int(weights.get("W_CAP", 1))
W_EB = int(weights.get("W_EB", 1))
assert W_CAP >= 0 and W_EB >= 0
objective = (W_CAP * CAPCOST) + (W_EB * EBq)
else:
    raise ValueError(f"objective_mode inválido: {objective_mode}")

# Vars a observar (para extracción/validación)
vars_list = []
vars_list.extend([cap_u[m] for m in M])
vars_list.extend([run_q[(t, m)] for t in range(K) for m in M])
vars_list.extend([S[(t, r)] for t in range(K + 1) for r in R])
if optimize_energy:
    vars_list.append(EBq)

return {
    "K": K, "Q": Q,
    "R": R, "M": M,
    "cap_u": cap_u,
    "run_q": run_q,
    "S": S,
    "EBq": EBq,
    "objective": objective,
    "vars": vars_list,
    "EBq_ub": EBq_ub,
}

def example_params_toy_feasible():
    """
    Toy corregido para que 'cyclic' sea consistente:
    - Water_Recycle produce 5 de H2O por unidad (en vez de 2).
    - Q=4 permite duty-cycle fraccional (p.ej. CO2_to_O2 a 0.75/día => run_q=3).
    """
    return {
        "K": 7,
        "Q": 4,
        "resources": {
            "O2": {"safe_min": 40, "safe_max": 120, "init": 80},
            "CO2": {"safe_min": 0, "safe_max": 80, "init": 10},
            "H2O": {"safe_min": 30, "safe_max": 120, "init": 60},
            "FOOD": {"safe_min": 10, "safe_max": 80, "init": 30},
            "WASTE": {"safe_min": 0, "safe_max": 80, "init": 0},
            "NUTR": {"safe_min": 0, "safe_max": 80, "init": 10},
        },
        "crew": {
            "prod": {"CO2": 8, "WASTE": 3},
            "cons": {"O2": 8, "H2O": 4, "FOOD": 2},
        },
        "modules": {
            "CO2_to_O2": {
                "cap_ub": 10, "cap_cost": 1, "energy": 2,
                "prod": {"O2": 8},
                "cons": {"CO2": 8},
            },
            "Water_Recycle": {
                "cap_ub": 10, "cap_cost": 1, "energy": 1,
                "prod": {"H2O": 5},
            }
        }
    }

```

```

        "cons": {"WASTE": 2},
    },
    "Compost": {
        "cap_ub": 10, "cap_cost": 1, "energy": 1,
        "prod": {"NUTR": 1},
        "cons": {"WASTE": 1},
    },
    "Farm": {
        "cap_ub": 10, "cap_cost": 2, "energy": 3,
        "prod": {"FOOD": 2, "O2": 2},
        "cons": {"NUTR": 1, "H2O": 1, "CO2": 2},
    },
},
"sustain_mode": "cyclic",
"optimize_energy": True,
"objective_mode": "capacity_then_energy",
}

if __name__ == "__main__":
    params = example_params_toy_feasible()
    mdl = build_spaceship_model(params)

    satx.to_mip(
        format="mps",
        objective=mdl["objective"],
        sense="min",
        path="spaceship.mps",
    )

    # Resolver desde Python (opcional):
    result = satx.mip(
        mdl["vars"],
        objective=mdl["objective"],
        sense="min",
        format="mps",
        solver=MIP,
    )

    print(result["status"], result.get("objective"))
    print("Q =", mdl["Q"])
    if mdl["EBq"] is not None:
        print("EBq =", mdl["EBq"].value, "=> EB =", mdl["EBq"].value / mdl["Q"])
    for m in mdl["M"]:
        print("cap_u", m, mdl["cap_u"][m].value)

    Q = mdl["Q"]

    print("== RUN SCHEDULE (physical units) ==")
    for t in range(mdl["K"]):
        e_t_q = 0
        row = []
        for m in mdl["M"]:
            rq = mdl["run_q"][(t, m)].value
            row.append((m, rq, rq / Q))
            e_t_q += int(params["modules"][m]["energy"]) * rq
        print("t=", t, row, "E_t_q=", e_t_q, "E_t=", e_t_q / Q)

```

```
print("==== STATES ===")
for t in range(mdl["K"] + 1):
    print("t=", t, {r: mdl["S"][(t, r)].value / Q for r in mdl["R"]})
```