

Planejamento de Produção em Sistemas de Manufatura

João Pedro Bizzi Velho

218711

item 1

Seguindo a notação na documentação do OR-TOOLS, podemos descrever o problema da seguinte forma:

Onde cada task é representada pelo par (m,p) onde m é a máquina pela qual deve passar e p o tempo de processamento naquela máquina. As tasks estão organizadas de acordo com o Figura 1.

- $job_0 = [(1, 10), (2, 10), (0, 10)]$
- $job_1 = [(1, 5), (0, 8), (2, 5)]$
- $job_2 = [(2, 5), (1, 9), (0, 9)]$
- $job_3 = [(0, 6), (2, 9), (1, 5)]$

Com as tasks definidas devemos definir as restrições para isto, introduz-se uma nova notação  $task(i, j)$  onde j é a jésima task para o job i. Com isso, temos que  $t_{i,j}$  é o tempo inicial dessa task.

Como na documentação do OR-TOOLS, definimos dois tipos de restrição, a de precedência e as para evitar sobreposição. Inicialmente definimos as de precedência:

O tempo de início da task(0,2) ou seja, da segunda task do job 0 deve ser superior ao tempo gasto pela task(0,1), ou seja, do primeira task do job 1. Extendendo essa definição para todos os jobs dados:

- $t_{0,1} + 10 \leq t_{0,2}$
- $t_{0,2} + 10 \leq t_{0,3}$
- $t_{1,1} + 5 \leq t_{1,2}$
- $t_{1,2} + 8 \leq t_{1,3}$
- $t_{2,1} + 5 \leq t_{2,2}$
- $t_{2,2} + 9 \leq t_{2,3}$
- $t_{3,1} + 6 \leq t_{3,2}$
- $t_{3,2} + 9 \leq t_{3,3}$

Com estas restrições temos as tasks de cada job espaçadas de forma individual. Porém, não impedimos que as máquinas tenham duas tasks ao mesmo tempo, é ai que entra o segundo tipo de restrição. Temos que por exemplo, a task (0,1) é realizada na mesma máquina que a task (1,1), logo, elas não podem ser realizadas de forma simultanea, portanto:

- $t_{0,1} + 10 \leq t_{1,1}$  ou  $t_{1,1} + 5 \leq t_{0,1}$

Já para o restante das tasks na máquina 1 temos:

- $t_{1,1} + 5 \leq t_{2,2}$  ou  $t_{0,1} + 10 \leq t_{2,2}$

- $t_{2,2} + 9 \leq t_{3,3}$

Temos duas restrições possíveis pois é possível agendar a task (0,1) ou (1,1) inicialmente, logo, são dois caminhos distintos possíveis.

Para a máquina 0 temos as seguintes restrições:

- $t_{3,1} + 6 \leq t_{1,2}$

- $t_{1,2} + 8 \leq t_{0,3}$  ou  $t_{1,2} + 8 \leq t_{2,3}$

- $t_{0,3} + 10 \leq t_{2,3}$  ou  $t_{2,3} + 9 \leq t_{0,3}$

Podemos fazer a task do job 0 ou do job 2 primeiro, logo são dois caminhos possíveis novamente.

Por fim, para a máquina 2, temos as seguintes restrições:

- $t_{2,1} + 5 \leq t_{0,2}$  ou  $t_{2,1} + 5 \leq t_{3,2}$

- $t_{0,2} + 10 \leq t_{3,2}$  ou  $t_{3,2} + 9 \leq t_{0,2}$

- $t_{3,2} + 9 \leq t_{1,3}$  ou  $t_{0,2} + 10 \leq t_{1,3}$

Com isto temos todas as restrições definidas para o problema. Agora temos que montar o solver com o OR-TOOLS.

item 2 + 3

Para o código utilizei o exemplo na documentação do OR-TOOLS modificando apenas para os dados da atividade e a quantidade de jobs e máquinas.

```
[ ] ! python -m pip install --upgrade --user ortools
```

```
Requirement already up-to-date: ortools in /root/.local/lib/python3.6/site-packages (8.1.8487)
Requirement already satisfied, skipping upgrade: absl-py>=0.11 in /root/.local/lib/python3.6/site-packages (from ortools) (0.11.0)
Requirement already satisfied, skipping upgrade: protobuf>=3.14.0 in /root/.local/lib/python3.6/site-packages (from ortools) (3.14.0)
Requirement already satisfied, skipping upgrade: six in /usr/local/lib/python3.6/dist-packages (from absl-py>=0.11->ortools) (1.15.0)
```

```
[ ] import collections
from ortools.sat.python import cp_model

def MinimalJobshopSat():
    """Minimal jobshop problem."""
    #define o modelo
    model = cp_model.CpModel()

    jobs_data = [ # task = (máquina, tempo_gasto)
        [(1, 10), (2, 10), (0, 10)], # Job0
        [(1, 5), (0, 8), (2, 5)], # Job1
        [(2, 5), (1, 9), (0,9)], # Job2
        [(0, 6), (2, 9), (1, 5)], # Job4
    ]

    # contagem de máquinas
    machines_count = 1 + max(task[0] for job in jobs_data for task in job)
    all_machines = range(machines_count)

    # computa a soma de todas as durações de forma dinâmica
    horizon = sum(task[1] for job in jobs_data for task in job)

    # nomeia a tupla que ira guardar informação da nova variável
    task_type = collections.namedtuple('task_type', 'start end interval')
    # tupla da solução
    assigned_task_type = collections.namedtuple('assigned_task_type',
                                                'start job index duration')

    all_tasks = {}
    machine_to_intervals = collections.defaultdict(list)

    for job_id, job in enumerate(jobs_data):
        for task_id, task in enumerate(job):
            machine = task[0]
            duration = task[1]
            suffix = '%i_%i' % (job_id, task_id)
            start_var = model.NewIntVar(0, horizon, 'start' + suffix)
            end_var = model.NewIntVar(0, horizon, 'end' + suffix)
            interval_var = model.NewIntervalVar(start_var, duration, end_var,
                                                'interval' + suffix)

            all_tasks[job_id, task_id] = task_type(
                start=start_var, end=end_var, interval=interval_var)
            machine_to_intervals[machine].append(interval_var)

    # Restrição para não dar overlap, sobreposição nas máquinas.
    for machine in all_machines:
        model.AddNoOverlap(machine_to_intervals[machine])

    # Restrição de precedência
    for job_id, job in enumerate(jobs_data):
        for task_id in range(len(job) - 1):
            model.Add(all_tasks[job_id, task_id +
                                1].start >= all_tasks[job_id, task_id].end)

    # Objetivo
    obj_var = model.NewIntVar(0, horizon, 'makespan')
    model.AddMaxEquality(obj_var, [
        all_tasks[job_id, len(job) - 1].end
        for job_id, job in enumerate(jobs_data)
    ])
    model.Minimize(obj_var)

    # Resolve o modelo criado
    solver = cp_model.CpSolver()
    status = solver.Solve(model)

    if status == cp_model.OPTIMAL:
        assigned_jobs = collections.defaultdict(list)
        for job_id, job in enumerate(jobs_data):
            for task_id, task in enumerate(job):
                machine = task[0]
                assigned_jobs[machine].append(
                    assigned_task_type(
                        start=solver.Value(all_tasks[job_id, task_id].start),
                        job=job_id,
                        index=task_id,
                        duration=task[1]))

        # printa asolução ótima na forma de uma tabela
        output = ''
        for machine in all_machines:
            assigned_jobs[machine].sort()
            sol_line_tasks = 'Máquina ' + str(machine) + ': '
            sol_line = ''

            for assigned_task in assigned_jobs[machine]:
                name = 'job_%i_%i' % (assigned_task.job, assigned_task.index)
                sol_line_tasks += '%-10s' % name

                start = assigned_task.start
                duration = assigned_task.duration
                sol_tmp = '%i,%i]' % (start, start + duration)
                sol_line += '%-10s' % sol_tmp

            sol_line += '\n'
            sol_line_tasks += '\n'
            output += sol_line_tasks
            output += sol_line

        print('Tempo ótimo %i' % solver.ObjectiveValue())
        print(output)

MinimalJobshopSat()

Tempo ótimo 42
Máquina 0: job_3_0      job_1_1      job_0_2      job_2_2
            [0,6]       [15,23]      [23,33]      [33,42]
Máquina 1: job_0_0      job_1_0      job_2_1      job_3_2
            [0,10]      [10,15]      [15,24]      [29,34]
Máquina 2: job_2_0      job_0_1      job_3_1      job_1_2
            [0,5]       [10,20]      [20,29]      [29,34]
```

Acima temos a tabela com as tasks para cada máquina, e o par de número dentro dos colchetes representa o tempo de início e fim de cada task na máquina.

Plot do gráfico pedido, onde o eixo y representa as máquinas, de 0 a 2 e o eixo x representa o tempo gasto na máquina. Temos também a legenda com cada job com cores diferentes.

```
import matplotlib.pyplot as plt

# Declaração do tipo de figura
fig, gnt = plt.subplots()

# Definição do tamanho dos eixos
gnt.set_ylim(0, 50)

gnt.set_xlim(0, 45)

# Nomes dos eixos
gnt.set_xlabel('Tempo decorrido')
gnt.set_ylabel('Máquina')

# Espaçamento do eixo y
gnt.set_yticks([15, 25, 35])
# Marcações no eixo y
gnt.set_yticklabels(['0', '1', '2'])

gnt.grid(True)

# Job 0 na máquina 0
gnt.broken_barh([(23, 10)], (10, 9), facecolors=('tab:orange'),label = 'Job 0')
# Job 1 na máquina 0
gnt.broken_barh([(15, 8)], (10, 9), facecolors=('tab:red'),label = 'Job 1')
# Job 2 na máquina 0
gnt.broken_barh([(33, 9)], (10, 9), facecolors=('tab:purple'),label = 'Job 2')
# Job 3 na máquina 0
gnt.broken_barh([(0, 6)], (10, 9), facecolors=('tab:blue'),label = 'Job 3')

# Job 0 na máquina 1
gnt.broken_barh([(0, 10)], (20, 9), facecolors=('tab:orange'))
# Job 1 na máquina 1
gnt.broken_barh([(10, 5)], (20, 9), facecolors=('tab:red'))
# Job 2 na máquina 1
gnt.broken_barh([(15, 9)], (20, 9), facecolors=('tab:purple'))
# Job 3 na máquina 1
gnt.broken_barh([(29, 5)], (20, 9), facecolors=('tab:blue'))

# Job 0 na máquina 2
gnt.broken_barh([(10, 20)], (30, 9), facecolors=('tab:orange'))
# Job 1 na máquina 2
gnt.broken_barh([(29, 5)], (30, 9), facecolors=('tab:red'))
# Job 2 na máquina 2
gnt.broken_barh([(0, 5)], (30, 9), facecolors=('tab:purple'))
# Job 3 na máquina 2
gnt.broken_barh([(20, 9)], (30, 9), facecolors=('tab:blue'))
print("Diagrama de Gantt da solução ótima")
plt.legend()
```

