Sterowanie Procesami Dyskretnymi - Laboratorium Problem RPQ - Algorytm Schrage

prowadzący: mgr inż. Radosław Idzikowski

1 Wprowadzenie

Celem laboratorium jest zapoznanie się z algorytmem Schrage dla problemu RPQ oraz dla problemu RPQ z przerwaniami.

2 Problem RPQ

Problem $1|r_j,q_j|C_{\max}$ możemy rozwiązać algorytmem schrage. W tym celu potrzebujemy wprowadzić dodatkowe elementy:

- N zbiór zadań nieuszeregowanych,
- \mathcal{G} zbiór zadań gotowych do realizacji,
- t zmienna pomocnicza symbolizującą chwilę czasową.

Sposób działa algorytmu mamy przedstawiony za pomocą pseudokodu 1. W liniach 2-5 mamy inicjalizacje zmiennych początkowych, gdzie k – numer zadania w permutacji π , które aktualnie chcemy rozpatrzyć, zbiór zadań $\mathcal G$ początkowo zostawiamy pusty, ponieważ nie mamy żadnych zadań gotowych do realizacji na maszynie, do zbioru $\mathcal N$ przypisujemy wszystkie zdania, początkowa wartość zmiennej czasu t jest równa najmniejszemu terminowi dostępności zadania r_j ze zbioru zadań nieuszeregowanych $\mathcal N$.

Główny schemat algorytmu jest zawarty w pętli while w liniach 6-21, która wykonuję się dopóki mamy jeszcze zadania nieuszeregowane w zbiorze $\mathcal G$ lub $\mathcal N$. Pętla while w liniach 7-11 odpowiada, że przesunięcie przygotowanych zadań w chwili t ze zbioru $\mathcal N$ do zbioru $\mathcal G$. W instrukcji warunkowej if jeśli zbiór zadań gotowych $\mathcal G$ nie jest pusty, to należy przyporządkować zadanie o najdłuższym czasie czasie dostarczenia q_j do wykonania na maszynie, pamiętając o tym, że zadanie nie może się zacząć wykonywać wcześniej niż jego termin dostępności i czas zakończenia ostatniego zadania:

$$S_{\pi(j)} = \max\{r_{\pi(j)}, C_{\pi(j-1)}\},\tag{1}$$

jeśli nie mam zadań gotowych do realizacji ($\mathcal{G} = \emptyset$), to należy zmienić chwilę czasową t na termin dostępności najbliższego zadania ze zbioru zadań nieuszeregowanych (o najmniejszym r_j).

Analizując opis oraz pseudokod algorytmu można łatwo zauważyć, że jesteśmy często zmuszeni do przeszukiwania zbioru \mathcal{N} i \mathcal{G} , dlatego jednym z celów laboratorium jest napisanie wersji programu z wyszukiwaniem minimum/maximum oraz drugiej z wykorzystaniem struktur samoorganizujących się (np.: kolejka priorytetowa).

Algorithm 1 Pseudokod algorytmu Schrage

```
1: procedure Schrage
                  k \leftarrow 1
 2:
                  \mathcal{G} \leftarrow \emptyset
 3:
                 \mathcal{N} \leftarrow \mathcal{J}
  4:
                 t \leftarrow \min_{j \in \mathcal{N}} r_j
while \mathcal{G} \neq \emptyset \lor \mathcal{N} \neq \emptyset do
  5:
 6:
                          while \mathcal{N} \neq \emptyset \land \mathcal{N} \neq \emptyset do
j^* \leftarrow \arg\min_{j \in \mathcal{N}} r_j
\mathcal{G} \leftarrow \mathcal{G} \cup \{j^*\}
\mathcal{N} \leftarrow \mathcal{N} \setminus \{j^*\}
  7:
  8:
 9:
10:
                           end while
11:
                           if \mathcal{G} \neq \emptyset then
12:
                                    j^* \leftarrow \arg\max_{j \in \mathcal{G}} q_j
\mathcal{G} \leftarrow \mathcal{G} \setminus \{j^*\}
13:
14:
                                    \pi(k) \leftarrow j^*
15:
16:
                                    t \leftarrow t + p_{j^*}
                                    k \leftarrow k+1
17:
18:
                                    t \leftarrow \min_{j \in \mathcal{N}} r_j
19:
                           end if
20:
21:
                  end while
22:
                  return \pi
23: end procedure
```

3 Problem RPQ z przerwaniami

Problem $1|r_j,q_j$, pmtn $|C_{\max}$ jest zbliżony do omówionego problemu $1|r_j,q_j|C_{\max}$, ale proszę pamiętać, że jest to całkiem inny problem, ponieważ dopuszczamy możliwość przerwania zadania. Dopuszcza się wielokrotne przerywanie jednego zadania. Zadanie na maszynie możemy przerwać w momencie $t=r_j$, kiedy pojawi się nam dostępne zadanie o większym czasie q_j niż aktualne wykonywane. Zadanie przerwane uważa się za częściowo wykonane należy odłożyć do zbioru $\mathcal G$ z pomniejszym czasem wykonywania. Zmodyfikowany algorytm Schrage rozwiązuje problem $1|r_j,q_j$, pmtn $|C_{\max}$ optymalnie.

4 Zadanie

- 1. algorytm Schrage dla problemu $1|r_j,q_j|C_{\text{max}}$ bez wykorzystania kolejki,
- 2. algorytm Schrage dla problemu $1|r_i, q_i|C_{\text{max}}$ z wykorzystaniem kolejki,
- 3. algorytm Schrage dla problemu $1|r_j, q_j, \text{pmtn}|C_{\text{max}}$ bez wykorzystania kolejki,
- 4. algorytm Schrage dla problemu $1|r_j, q_j, \text{pmtn}|C_{\text{max}}$ z wykorzystaniem kolejki,

5 UWAGA!

Aby uzyskać ocenę 3.0 za laboratorium 2-4 – problem RPQ należy napisać wszystkie programy z laboratorium nr 1 oraz algorytm Schrage dla problemu $1|r_j,q_j|C_{\rm max}$ bez wykorzystania kolejki lub z wykorzystaniem kolejki. Kolejne wersje algorytmów będą zwiększać ocenę o około 0.25. Więcej szczegółów w instrukcji do laboratorium nr 3.

6 Wyniki

Wersje algorytmów z lub bez wykorzystania kolejki zwracają ten sam wynik, różnią się za to złożonością obliczeniową.

Tabela 1: Wyniki dla algorytmu Schrage dla problemu RPQ

name			<u> </u>	data100		data 500
Schrage	687	1309	1514	3076	6416	14786

opracował: Radosław Idzikowski