MIP zum Anordnen der Jobgruppen in den Bins

```
Mengen
 N = \{1, \dots, n\}
                                           Jobgruppen
 M = \{1, \dots, m\}
                                           Bins
 N_b \subseteq N
                            \forall b \in M
                                           Job<br/>gruppen in Bin \boldsymbol{b}
 N_b^* \subseteq N
                            \forall b \in M
                                           Job<br/>gruppen im Nachbarbin b \bmod m + 1
Parameter
                           Größe der Bins
 B
              i \in N
                           Größe von Jobgruppe i
 g_i
 p_{1i}, p_{2i} \quad i \in N
                           Prozesszeiten der Jobs in Gruppe i
              i \in N Bin von Jobgruppe i
Variablen
 x_{ij} \in \{0,1\}
                          i \in N, j \in N_{b_i}, i \neq j
                                                           Jobgruppe i liegt vor j
 s_i \in \mathbb{R}
                                                           Startzeitpunkt der Jobgruppe i
                          i \in N, j \in N_{b_i}^*
 o_{ij} \in \mathbb{R}
                                                           Überschneidung von Jobgruppe i und j
 \begin{array}{ll} \tilde{o}_{ij} \in \mathbb{R} & i \in N, j \in N_{b_i}^{*} \\ y_{ij}, z_{ij} \in \{0, 1\} & i \in N, j \in N_{b_i}^{*} \end{array}
                                                           Hilfsvariable für Überschneidung
                                                          In dikator variablen \\
```

Für je zwei Jobgruppen $i, j \in N_b$, die im selben Bin b liegen, gibt es zwei Variablen x_{ij}, x_{ji} . Es ist $x_{ij} = 1$ genau dann, wenn Jobgruppe i vor j auf dem Bin liegt. Dabei muss i nicht notwendiger Weise direkt vor j liegen, sondern an beliebiger Position davor. Mit (2) wird erreicht, dass immer entweder i vor j liegt oder umgekehrt. (3) stellt die Transitivität dieser Beziehung her. Auf Grundlage der x_{ij} und der Größen der Jobgruppen g_i kann in (4) der Startzeitpunkt jeder Jobgruppe berechnet werden. Die Variablen s_i dienen dabei nur der Übersicht und können in den übrigen Constraints durch die Summe aus (4) ersetzt werden.

Über (5) und (6) wird den Indikatorvariablen y_{ij} für zwei Jobgruppen i, j aus benachbarten Bins folgende Bedeutung gegeben: $y_{ij} = 1$ genau dann, wenn die Differenz $s_j + g_j - s_i$ zwischen dem Endzeitpunkt von j und dem Startzeitpunkt von i größer ist als die Differenz $s_i + g_i - s_j$ zwischen dem Endzeitpunkt von i und dem Startzeitpunkt von j. Dabei behandelt (6) den Spezialfall, dass i in Bin m liegt und j in Bin 1, sodass jeweils eine Verschiebung der Start- und

Endzeitpunkte von j um 1 erforderlich ist.

Mit Hilfe der y_{ij} bewirken die Constraints (7) bis (10), dass die Variablen \tilde{o}_{ij} jeweils das Minimum der Differenzen aus Start- und Endzeitpunkten annehmen, also $\tilde{o}_{ij} = \min\{s_j + g_j - s_i, s_i + g_i - s_j\}$.

Den Indikatorvariablen z_{ij} wird für zwei Jobgruppen in benachbarten Bins in (11) folgende Bedeutung gegeben: $z_{ij}=1\iff \tilde{o}_{ij}>\min\{g_i,g_j\}$. Die z_{ij} geben also an, ob die durch \tilde{o}_{ij} gegebenen Überschneidungen größer sind als die Längen der Jobgruppen. Mit (12) und (13) wird den Variablen o_{ij} dann die endgültige Länge der Überschneidung der Jobgruppen i und j zugewiesen, nämlich $o_{ij}=\min\{\tilde{o}_{ij},g_i,g_j\}=\min\{s_j+g_j-s_i,s_i+g_i-s_j,g_i,g_j\}$. Damit kann dann die Zielfunktion (1) formuliert werden als Summe der Länge der Überschneidungen multipliziert mit den jeweiligen Prozesszeiten der Jobs.