

ПРИБЛИЖЕННЫЙ АЛГОРИТМ РЕШЕНИЯ ДИНАМИЧЕСКОЙ КВАДРАТИЧНОЙ ЗАДАЧИ О НАЗНАЧЕНИИ

Предложен приближенный полиномиальный по временной сложности алгоритм решения динамической квадратичной задачи о назначении. Для полученного решения значение целевой функции не хуже среднего.

Ключевые слова: квадратичная задачи о назначении, задача о назначении, перестановка, решение не хуже среднего.

Актуальность темы. Динамическая квадратичная задача о назначении (ДКЗН) является математической моделью ряда важных прикладных задач [1], [2]. В настоящее время не известны эффективные точные алгоритмы, позволяющие решать её в реальное время.

Анализ последних исследований. Динамическая квадратичная задача о назначении представляет собой обобщение известной NP-полной задачи – квадратичной задачи о назначении (КЗН), которая, как и задача о назначении (ЗН), является частным случаем ДКЗН.

В содержательной форме ДКЗН может быть описана следующим образом. Имеется система из n единиц оборудования (станков, бригад и т.п.), которая должна в фиксированный период времени выполнить комплекс из n работ: одна единица оборудования выполняет одну и только одну работу. Всего система функционирует T периодов времени. Размещение единиц оборудования по работам может изменяться только при переходе от одного периода обслуживания к другому, что требует соответствующей переналадки. При выполнении работ поток изготавливаемой продукции, сырьё и т.п. может перемещаться между пунктами расположения работ, перемещаемые объёмы также изменяются, вообще говоря, от периода к периоду. Эффективность работы системы зависит от суммарной эффективности назначений за всё время функционирования: затрат на назначения, затрат на перевозки и затрат на переналадку оборудования при переходе от одного периода обслуживания к другому. Необходимо для каждого пе-

риода обслуживания выбрать такие назначения, при которых общие затраты за всё время функционирования системы были минимальными.

Математическая модель содержательной постановки имеет вид задачи булева линейного программирования [1].

Пусть t – номер периода, $C_{ijklt} = f_{ikt} \cdot d_{jlt}$ – стоимость назначения оборудования i на j работу и оборудования k на l работу в период обслуживания t ,

f_{ikt} – объем потока от оборудования i к оборудованию k в период t , d_{jlt} – расстояние между пунктами расположения работ j и l в период t , R_{ijlt} – стоимость переналадки оборудования при переназначении оборудования i , обслуживающего в период t работу j , на работу l .

$$\sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \sum_{k=1}^n \sum_{l=1}^n \sum_{t=1}^T C_{ijklt} X_{ijt} X_{klt} + \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n \sum_{l=1}^n \sum_{t=1}^{T-1} R_{ijlt} X_{ijt} X_{jl(t-1)} \rightarrow \min \quad (1)$$

$$\sum_{i=1}^n X_{ijt} = 1, \quad j = \overline{1, n}, \quad t = \overline{1, T}$$

$$\sum_{j=1}^n X_{ijt} = 1, \quad i = \overline{1, n}, \quad t = \overline{1, T}$$

$$X_{ijt} \in \{0, 1\}$$

Задача (1) относится к труднорешаемым задачам дискретной оптимизации [1], [3], что делает маловероятным существование точных алгоритмов её решения в реальное время. В работе [1] для решения задачи (1) используется метод динамического программирования, декомпозиция и метаэвристики. Применяемый подход не позволяет количественно оценивать качество получаемого решения.

Целью работы является построение эффективного алгоритма приближенного решения ДКЗН с гарантированной оценкой качества, а именно, величина полученного решения должна быть не хуже среднего значения целевой функции.

Обоснование полученных результатов. Для удобства дальнейшего анализа введем ряд обозначений и опишем задачу (1) в комбинаторной форме.

Пусть $N = \{1, 2, \dots, n\}$, $s = (i_1, i_2, \dots, i_n)$ – перестановка элементов множества N , $s^t = (i'_1, i'_2, \dots, i'_n)$ – перестановка элементов множества N в период t , определяющая назначения единиц оборудования на работы в период t , $S = (s^1, s^2, \dots, s^T)$ – последовательность перестановок, определяющих назначения на все T периодов, а \bar{S} – множество всех таких назначений.

Можно показать, что затраты на назначение в период t описываются функцией $q^t(s^t) = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n f_{ikt} d_{s(i)s(k)t}$, а затраты на переналадку при переходе от обслуживания в период t к обслуживанию в период $t+1$ – функцией $L^t(s^t, s^{t+1}) = \sum_{i=1}^n R_{is^t(i)s^{t+1}(i)t}$. Тогда общие затраты на обслуживание за все T периодов при назначении $S = (s^1, s^2, \dots, s^T)$ оцениваются величиной $\Phi(S) = \sum_{t=1}^T q^t(s^t) + \sum_{t=1}^{T-1} L^t(s^t, s^{t+1})$ и комбинаторная форма задачи (1) имеет видя

$$\Phi(S) = \sum_{t=1}^T q^t(s^t) + \sum_{t=1}^{T-1} L^t(s^t, s^{t+1}) \rightarrow \min_{S \in \bar{S}} \quad (2)$$

Отметим, что число элементов области минимизации равно $|\bar{S}| = (n!)^T$. Очевидно, что функция $q^t(s^t) = \sum_{i=1}^n \sum_{k=1}^n f_{ikt} d_{s(i)s(k)t}$ является целевой функцией квадратичной задачи о назначении, а функция $L^t(s^t, s^{t+1}) = \sum_{i=1}^n R_{is^t(i)s^{t+1}(i)t}$ при фиксированной перестановке s^t либо фиксированной перестановке s^{t+1} является целевой функцией задачи о назначении.

Определение. Пусть $\varphi = \varphi(x)$ – функция, определенная на множестве X . Решение $x^c \in X$ задачи:

$$\varphi(x) \rightarrow \min_{x \in X}$$

назовем **решением не хуже среднего**, если выполняется неравенство

$$\varphi(x^c) \leq \frac{\sum_{x \in X} \varphi(x)}{|X|} \quad (3)$$

Пусть $\bar{S}_{i_1, i_2, \dots, i_k} \subseteq \bar{S}$ состоит из тех и только тех последовательностей перестановок $S = (s^1, s^2, \dots, s^T)$, в которых на первых k местах стоят фиксированные перестановки, а именно — $s^1 = s^{i_1}, s^2 = s^{i_2}, \dots, s^k = s^{i_k}$; $M(\bar{S}_{i_1, i_2, \dots, i_k}) = \sum_{S \in \bar{S}_{i_1, i_2, \dots, i_k}} \Phi(S)$, тогда $M(\bar{S}) = \sum_{S \in \bar{S}} \Phi(S)$.

Кроме того, будем полагать, что $F_1(s^1) = q^1(s^1) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^2} L^1(s^1, s^2)$,
 $F_k(s^{c_{k-1}}, s^k) = q^k(s^k) + L^{k-1}(s^{c_{k-1}}, s^k) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^{k+1}} L^k(s^k, s^{k+1})$, здесь $1 < k \leq T-1$,
 $F_T(s^{c_{T-1}}, s^T) = q^T(s^T) + L^{T-1}(s^{c_{T-1}}, s^T)$.

Теорема. Если перестановки $s^{c_1}, s^{c_2}, \dots, s^{c_T}$ — решения не хуже среднего соответственно задач:

$$F_1(s^1) \rightarrow \min_{s^1} \tag{4}$$

$$F_k(s^{c_{k-1}}, s^k) \rightarrow \min_{s^k}, \text{ где } 1 < k \leq T, \tag{5}$$

то последовательность перестановок $S^c = (s^{c_1}, s^{c_2}, \dots, s^{c_T})$ является решением не хуже среднего для задачи (2).

Доказательство. Из определения решения не хуже среднего (2) следует, что для перестановок $s^{c_1}, s^{c_2}, \dots, s^{c_T}$ выполняются неравенства

$$\sum_{s^1} F_1(s^1) = \sum_{s^1} q^1(s^1) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^1} \sum_{s^2} L^1(s^1, s^2) \geq n! F_1(s^{c_1}), \tag{6}$$

$$\sum_{s^k} F_k(s^{c_{k-1}}, s^k) = \sum_{s^k} q^k(s^k) + \sum_{s^k} L^{k-1}(s^{c_{k-1}}, s^k) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^k} \sum_{s^{k+1}} L^k(s^k, s^{k+1}) \geq n! \cdot F_k(s^{c_{k-1}}, s^{c_k}), \text{ где } 1 < k \leq T-1, \tag{7}$$

$$\sum_{s^T} F_T(s^{c_{T-1}}, s^T) = \sum_{s^T} q^T(s^T) + \sum_{s^T} L^{T-1}(s^{c_{T-1}}, s^T) \geq n! F_T(s^{c_{T-1}}, s^{c_T}) \tag{8}$$

Можно проверить, что

$$M(\bar{S}) = \sum_{t=1}^T (n!)^{T-1} \sum_{s^t} q^t(s^t) + \sum_{t=1}^{T-1} (n!)^{T-2} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \tag{9}$$

Используя неравенства (6), (7), (8), последовательно преобразуем (9) следующим образом. Применяя неравенство (6) и неравенство (7) для $k=2$, получаем соотношения:

$$\frac{M(\bar{S})}{(n!)^{T-1}} = (\sum_{s^1} q^1(s^1) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^1} \sum_{s^2} L^1(s^1, s^2)) +$$

$$\begin{aligned}
 & + \left(\sum_{t=2}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=2}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right) \geq n! F_1(s^{c_1}) + \\
 & + \left(\sum_{t=2}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=2}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right) = \\
 & \quad n! \cdot q^1(s^{c_1}) + \sum_{s^2} L^1(s^{c_1}, s^2) + \left(\sum_{s^2} q^2(s^2) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^2} \sum_{s^3} L^2(s^2, s^3) \right) + \\
 & + \left(\sum_{t=3}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=3}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right) = \\
 & \quad n! \cdot q^1(s^{c_1}) + \left(\sum_{s^2} q^2(s^2) + \sum_{s^2} L^1(s^{c_1}, s^2) + (1/(n!)) \cdot \sum_{s^2} \sum_{s^3} L^2(s^2, s^3) \right) + \\
 & + \left(\sum_{t=3}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=3}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right) = n! \cdot q^1(s^{c_1}) + \sum_{s^2} F_2(s^{c_1}, s^2) + \\
 & + \left(\sum_{t=3}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=3}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right) \geq n! \cdot q^1(s^{c_1}) + n! \cdot F_2(s^{c_1}, s^{c_2}) + \\
 & + \left(\sum_{t=3}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=3}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right) = \\
 & \quad n! \cdot q^1(s^{c_1}) + n! \cdot q^2(s^2) + n! \cdot L^1(s^{c_1}, s^{c_2}) + \sum_{s^3} L^2(s^{c_2}, s^3) + \\
 & + \left(\sum_{t=3}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=3}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right), \text{ т.е.} \\
 & \quad \frac{M(\bar{S})}{(n!)^{T-1}} \geq n! \cdot q^1(s^{c_1}) + n! \cdot q^2(s^{c_2}) + n! \cdot L^1(s^{c_1}, s^{c_2}) + \sum_{s^3} L^2(s^{c_2}, s^3) + \\
 & + \left(\sum_{t=3}^T \sum_{s^t} q^t(s^t) + (1/(n!)) \cdot \sum_{t=3}^{T-1} \sum_{s^t} \sum_{s^{t+1}} L^t(s^t, s^{t+1}) \right).
 \end{aligned}$$

Действуя аналогичным образом, последовательно используя (7) для $k = 3, 4, \dots, T-1$, получаем –

$$\frac{M(\bar{S})}{(n!)^{T-1}} \geq n! \cdot \sum_{i=1}^{T-1} q^i(s^{c_i}) + n! \cdot \sum_{i=1}^{T-2} L^i(s^{c_i}, s^{c_{i+1}}) + \left(\sum_{s^T} L^{T-1}(s^{c_{T-1}}, s^T) + \sum_{s^T} q^T(s^T) \right).$$

Отсюда и из (8) следует, что $\frac{M(\bar{S})}{(n!)^T} \geq \Phi(S^c) = \sum_{t=1}^T q^t(s^{c_t}) + \sum_{t=1}^{T-1} L^t(s^{c_t}, s^{c_{t+1}})$,

т.е. S^c – решение не хуже среднего для задачи (2), что и завершает доказательство.

Не сложно показать, что

$$\sum_{s^{k+1}} L^k(s^k, s^{k+1}) = \sum_{s^{k+1}} \sum_{i=1}^n R_{is^k(i)s^{k+1}(i)t} = (n-1)! \cdot \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n R_{is^k(i)jk}, \quad (10)$$

следовательно, $\sum_{s^{k+1}} L^k(s^k, s^{k+1})$ – целевая функция задачи о назначении.

Из (10) также следует, что

$$F_1(s^1) = q^1(s^1) + (1/n) \cdot \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n R_{is^1(i)j1}, \quad (11)$$

$$F_k(s^{k-1}, s^k) = q^k(s^k) + L^{k-1}(s^{k-1}, s^k) + (1/n) \cdot \sum_{i=1}^n \sum_{j=1}^n R_{is^k(i)jk} \quad (12)$$

для $1 < k \leq T-1$, т.е. функции $F_1(s^1)$ и $F_k(s^{k-1}, s^k)$ для $1 < k \leq T$, если перестановка s^{k-1} фиксирована, это целевые функции квадратичной задачи о назначении. Кроме того, из (11), (12) следует, что матрицы задач назначения и квадратичных задач назначения, определяющих вид целевых функций задач (4), (5), вычисляются за время порядка n^2 .

Для поиска решений $s^{c_1}, s^{c_2}, \dots, s^{c_T}$ не хуже среднего задач (4), (5) можно использовать алгоритм из работы [4].

Оценим временную сложность построения решения $S^c = (s^{c_1}, s^{c_2}, \dots, s^{c_T})$. Вид целевых функций задач (4), (5) вычисляются за время порядка n^2 , временная сложность нахождения решения s^{c_i} для квадратичной задачи назначения и задачи о назначения порядка n^5 [4], поэтому построение решения $S^c = (s^{c_1}, s^{c_2}, \dots, s^{c_T})$ имеет временную сложность порядка $T \cdot n^5$.

ЛИТЕРАТУРА

1. Sirirat Muenvanichakul, Peerayuth Charnsethinkul. The approximated dynamic programming approach to the dynamic quadratic assignment problem // Thammasat Int. J. Sc. Tech., 2007. Vol. 12, No.2 April-June. –P. 20-27.
2. Lacksonen. T. A., Ensore, E. E., Quadratic Assignment Algorithms for the Dynamic Layout Problem // International Journal of Production Research, 1993. Vol.31, No.3. – P. 503-517.
3. Вычислительные машины и труднорешаемые задачи. / Гери М., Джонсон Д. М.: Мир, 1982. 416 с.
4. Ходзинский А. Н. Последовательный алгоритм решения задач комбинаторной оптимизации // Кибернетика, 1985. №6. – С. 56-60.